



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Positionsverwaltung · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/location-management>

Positionsverwaltung

Gespeicherte Positionen sind Ziele, die der J1600 autonom anfahren kann. Sie werden durch Anfahren und nicht durch Konfiguration angelegt. Dadurch bleibt die Auswahl der Positionen so flexibel wie die Betriebsumgebung selbst.

Das Positionsmodell

- Eine Position wird angelegt, indem Sie den J1600 [manuell](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/manual-operation/) an den gewünschten Punkt fahren und auf dem Touchscreen auf **Position speichern** tippen.
- Jede Position erhält einen vom Bedienpersonal gewählten Namen, zum Beispiel `pallet1` oder „Palettenplatz 1“.
- Für die Anzahl gespeicherter Positionen gibt es **keine Softwarebegrenzung**. Die praktische Grenze ist der verfügbare Platz im Lager.
- Jede Position kann in einer Aufgabe mit jeder anderen Position kombiniert werden. Der J1600 plant die Routen anhand seiner 3D-Karte. Daher müssen Sie nicht jede einzelne Verbindung von A nach B einlernen. Siehe [Erstellen der ersten Karte](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/getting-started/creating-the-first-map/).

Position hinzufügen

1. Fahren Sie den genauen Absetzpunkt manuell an. Autonome Anlieferungen erfolgen auf Bodenhöhe. Wählen Sie daher eine freie Bodenposition.
2. Tippen Sie auf **Position speichern**.
3. Geben Sie dem Punkt einen eindeutigen Namen.

Dies dauert nur wenige Minuten und erfordert keinen Automatisierungsexperten. Das Anlegen von Positionen ist bewusst eine Aufgabe für das Bedienpersonal.

Positionstypen in der Praxis

- [Absetzpunkte](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup/): Ziele für das autonome Absetzen von Paletten auf

Bodenhöhe.

- **Parkpositionen:** Punkte, die der J1600 nach Abschluss einer Anlieferung anfährt („[deliver and park](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-park/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-park/>)“).
- **Zwischenlagerpositionen** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/temporary-storage/>): temporäre Positionen, die bei verändertem Bedarf angelegt (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/temporary-location-setup/>) und nicht mehr verwendet werden, sobald sie nicht mehr benötigt werden.
- **Rückkehr zum Ausgangspunkt:** der Aufnahmepunkt, zu dem der J1600 bei einer [Boomerang-Aufgabe](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-return/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-return/>) zurückkehrt.

Positionen in sich verändernden Betriebsumgebungen

Da Positionen mit geringem Aufwand angelegt werden können, eignet sich der J1600 für veränderte Layouts, temporäre Zwischenlager, wechselnde Artikelsortimente und [Bestandsanlagen](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/brownfield-automation/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/brownfield-automation/>): Wenn sich der Materialfluss ändert, fahren Sie den neuen Punkt an und speichern Sie ihn. Die fortlaufend aktualisierte 3D-Karte des J1600 berücksichtigt Veränderungen in der Umgebung.

Bei der Inbetriebnahme validierte Absetzpunkte

Das optionale fünftägige Installations- und Inbetriebnahmepaket umfasst die Einrichtung von bis zu 25 Absetzpunkten einschließlich Aufgaben- und Sicherheitsvalidierung. Weitere validierte Absetzpunkte sind als Zusatzleistung erhältlich. Siehe [Erstmalige Einrichtung](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/getting-started/first-time-setup/#the-commissioning-package) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/getting-started/first-time-setup/#the-commissioning-package>).

Verwandte Seiten

- [Speichern der ersten Position](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/getting-started/saving-the-first-location/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/getting-started/saving-the-first-location/>)
- [Aufgabenverwaltung](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/task-management/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/task-management/>)

