



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Bedienerhandbuch · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/operator-manual>

Bedienerhandbuch

Der J1600 (<https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/overview/>) ist auf die Arbeit des Bedienpersonals ausgelegt. Sie starten jede Aufgabe, nehmen jede Palette auf und entscheiden, wann der J1600 selbstständig fahren darf. Diese Anleitung beschreibt Ihre Rolle und die Arbeitsabläufe; technische Daten zum Gerät finden Sie in der [J1600-Betriebsanleitung](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/j1600-user-manual/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/j1600-user-manual/>).

Arbeitsteilung

Sie	Der J1600
Laststabilität, Palettenzustand, Verkehrsaufkommen, Dringlichkeit und Sonderfälle beurteilen	Eine 3D-Karte erstellen und aktualisieren sowie selbstständig zu gespeicherten Positionen fahren
Paletten aufnehmen und anspruchsvolle Arbeiten oder Arbeiten in der Höhe ausführen	Lasten bis 1.600 kg auf wiederkehrenden Routen transportieren
Ziel und Folgeaktion nach dem Absetzen auswählen	Hindernissen ausweichen und geschwindigkeitsabhängige Schutzfelder aktivieren
Wechsel in den Autonommodus bestätigen	Paletten auf Bodenhöhe absetzen und anschließend zurückkehren, parken, weiterfahren oder warten
Jederzeit eingreifen oder die manuelle Steuerung wieder übernehmen	Gespeicherte Aufgaben zuverlässig wiederholen

Diese Arbeitsteilung entspricht dem Human-in-the-Loop-Prinzip des Unternehmens: Der Roboter übernimmt repetitive Fahrten, der Mensch die Arbeiten, die menschliches Urteilsvermögen erfordern. Siehe [Human-in-the-Loop-Automatisierung](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/concepts/human-in-the-loop-automation/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/concepts/human-in-the-loop-automation/>).

Autonomen Betrieb starten

1. Nehmen Sie die Palette manuell auf (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery/>) und prüfen Sie die Last.
2. Erstellen oder wählen Sie die Aufgabe auf dem Touchscreen und führen Sie sie aus.
3. Wenn der Roboter Sie auffordert, in den Autonommodus zu wechseln (<https://info.mobilerobot.com/de-de/safety-compliance/safety-overview/manual-and-autonomous-mode-safety/>), bestätigen Sie dies mit dem physischen Start-/Fortsetzen-Taster.
4. Treten Sie aus dem Fahrbereich, wenn die Bedienoberfläche Sie dazu auffordert. Der Roboter fährt erst nach Ihrer Bestätigung an.

Steuerung wieder übernehmen

- Greifen oder bewegen Sie die Deichsel, um sofort wieder die manuelle Steuerung zu übernehmen.
- Deichselstellungsschalter (<https://info.mobilerobot.com/de-de/safety-compliance/safety-functions/tiller-detection/>) dienen dem Not-Halt und der manuellen Steuerung.
- Für ein sofortiges Anhalten stehen drei Not-Halt-Taster (<https://info.mobilerobot.com/de-de/safety-compliance/safety-overview/emergency-stops-and-manual-takeover/>) und ein Auffahrschutzschalter (Stopp und Rückwärtsfahrt) zur Verfügung.
- Mit dem Schlüsselschalter (<https://info.mobilerobot.com/de-de/safety-compliance/safety-functions/mode-selection/>), beschränken Sie den J1600 auf den manuellen Betrieb oder schalten ihn aus.

Situationen, die Ihre Entscheidung erfordern

Lagerumgebungen sind oft unübersichtlich, dynamisch und unvorhersehbar. Bewältigen Sie die folgenden Situationen weiterhin manuell:

1. **Beschädigte Paletten** — Erkennen Sie ein gebrochenes Bodenbrett oder einen herausstehenden Nagel, bevor daraus eine Gefahr oder Blockade entsteht.
2. Instabile Lasten (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/sensitive-or-unstable-loads/>) — Erkennen Sie vor dem Anheben eine kopflastige, geneigte oder schlecht gestapelte Last.
3. **Lose Folienenden** — Befestigen Sie lose Enden der Stretchfolie, bevor sie sich an einem Regal oder Türrahmen verfangen.

4. **Falsch abgestellte Paletten** — Suchen Sie nach Paletten, die nicht genau an der vom System erwarteten Position stehen.
5. **Beschädigte Waren** — Erkennen Sie Leckagen oder eingedrückte Ecken, bevor die Ware an einen Kunden oder eine Produktionslinie geliefert wird.
6. **Überladebrücken und Neigungen** — [Die Steigfähigkeit im Autonommodus beträgt 0 %](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/installation/floor-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/installation/floor-requirements/>); Unebenheiten, Steigungen und Gefälle sowie das Einfahren in Lkw müssen manuell bewältigt werden.
7. **Stark frequentierte Bereiche** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/>) — Finden Sie eine sichere Route durch einen vollgestellten Wareneingangsbereich.
8. **Dringlichkeit** — Ändern Sie die Prioritäten sofort, wenn einer Produktionslinie Material fehlt.
9. **Neue Routen** — Fahren Sie zu einer neuen Position und tippen Sie auf **Position speichern**, statt auf die IT-Abteilung zu warten.

Modus erkennen

- Weiße Leuchten: manueller Modus.
- Blaue Lichtstreifen auf dem Boden: Autonommodus; sie zeigen das Schutzfeld an, das sich mit steigender Geschwindigkeit vergrößert.
- Der Roboter meldet Moduswechsel über die Bedienoberfläche und fordert vor der selbstständigen Fahrt eine Bestätigung an.

Tägliche Aufgaben

- [Aufgabenverwaltung](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/task-management/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/task-management/>) — alle Aufgabenmuster und Folgeaktionen nach dem Absetzen.
- [Positionsverwaltung](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/location-management/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/location-management/>) — gespeicherte Positionen hinzufügen und kombinieren.
- [Manueller Betrieb](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/manual-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/manual-operation/>) und [autonomer Betrieb](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/autonomous-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/autonomous-operation/>).
- [Laden](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/charging/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/charging/>) — Abläufe für das Laden per Stecker und das automatische Laden.

Neues Bedienpersonal benötigt in der Regel etwa 30 Minuten Schulung — siehe [Schulung des Bedienpersonals](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/getting-started/operator-training/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/getting-started/operator-training/>).