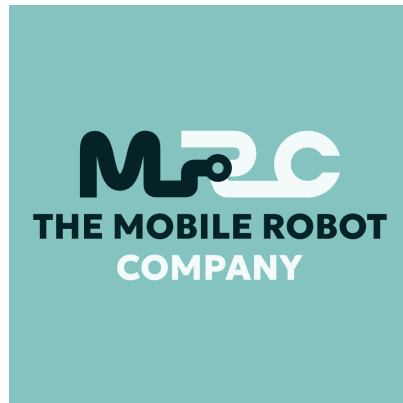




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Aufgabenverwaltung · 2026-08-04

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

Aufgabenverwaltung

Eine Aufgabe legt fest, wohin der J1600 eine Palette transportiert und was er anschließend tut. Aufgaben werden ohne Programmierung auf dem Touchscreen erstellt. Jede Aufgabe wird von einer Person gestartet und bestätigt.

Benannte Aufgabenmuster

- **Boomerang** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-return/>): Transport zu einer Zielposition und Rückkehr zum Ausgangspunkt oder zur Bedienperson.
- **Simple ABC** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/>): Transport von A nach B und anschließende Fahrt zu C.
- **Drop and wait** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-wait/>): Palette transportieren, absetzen und an der Zielposition warten.
- **Deliver and park** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-park/>): Palette absetzen und anschließend zu einer festgelegten Parkposition fahren.
- **Come to me** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/come-to-me/>): Den Roboter über eine mobile App oder Weboberfläche zu einer Position rufen. Eine erweiterte Automatisierungsfunktion.
- **Multi-point to multi-point** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/multi-point-pallet-transport/>): Gespeicherte Positionen frei kombinieren — geeignet für Cross-Docking und wechselnde Abläufe.

Die in der Praxis häufigste Aufgabe umfasst die [manuelle Palettenaufnahme mit autonomer Ablieferung](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/manual-pick-up-and-autonomous-delivery/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/manual-pick-up-and-autonomous-delivery/>), das Absetzen auf Bodenniveau und die Rückkehr zum Ausgangspunkt. Die Route kann wenige Meter oder mehr als 100 Meter lang sein. Das Prinzip bleibt gleich.

Eine Aufgabe erstellen

1. Nehmen Sie eine zulässige Palette manuell auf.
2. Öffnen Sie die Aufgabenerstellung auf dem Touchscreen.

3. Wählen Sie den Aufgabentyp und eine gespeicherte Absetzposition aus der Karte oder Liste aus.
4. Wählen Sie das Verhalten nach der Ablieferung: zum Ausgangspunkt oder zur Bedienperson zurückkehren, zu einer anderen Position oder Parkposition fahren oder anhalten und warten.
5. Starten Sie die Aufgabe, [bestätigen Sie den Automatikmodus](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/autonomous-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/autonomous-operation/>) mit der physischen Start-/Fortsetzen-Taste und treten Sie zurück, wenn Sie dazu aufgefordert werden.

Die Zielpositionen stammen aus den gespeicherten Positionen — siehe [Positionsverwaltung](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/location-management/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/location-management/>). Da der Roboter seine Routen auf seiner 3D-Karte selbst plant, können Sie Positionen neu kombinieren, ohne jede mögliche Variante von A nach B einzulernen.

Einschränkungen für Aufgaben

- Die Palettenaufnahme erfolgt immer manuell.
- Das automatische Absetzen von Paletten erfolgt auf Bodenniveau. [Die Handhabung oberhalb des Bodenniveaus bis zu 1.600 mm erfolgt manuell](https://info.mobilerobot.com/de-de/support/troubleshooting/task-and-location-problems/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/support/troubleshooting/task-and-location-problems/>).
- Der Autonommodus erfordert [ebene Böden](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/installation/floor-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/installation/floor-requirements/>) (0 % Steigfähigkeit im Automatikmodus).
- Lasten müssen dem zulässigen Profil für Ladungsträger mit offenem Unterbau unter [Zulässige Paletten und Lasten](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/supported-pallets-and-loads/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/supported-pallets-and-loads/>) entsprechen.

Aufgabenmuster in täglichen Abläufen

- [Wareneingang](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/inbound-receiving/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/inbound-receiving/>): Entladen Sie den Lkw manuell und senden Sie anschließend jede Palette zur Kontrolle oder Einlagerung.
- [Produktionsversorgung](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/production-supply/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/production-supply/>): Nehmen Sie eine Materialpalette auf und transportieren Sie sie bei Bedarf zur Produktionslinie.
- [Cross-Docking](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/cross-docking/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/cross-docking/>): Transportieren Sie Paletten mit Mehrpunktaufgaben zwischen mehreren Ausgangs- und Zielpositionen.

- **Puffer- und Bereitstellungsmanagement** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/buffer-and-staging-management/>): Transportieren Sie Paletten zwischen Produktionslinien, Bereitstellungsflächen und Lagerbereichen, während das Bedienpersonal weiterhin wertschöpfende Tätigkeiten ausführt.

Erweiterte Aufgabenfunktionen

Mit **Advanced software** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/products/software/advanced-software/>) lässt sich die Aufgabenausführung über **VDA 5050** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/concepts/vda-5050-explained/>), eine **REST API** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/technical-integration/rest-api-documentation/>), **Fleet Manager** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/technical-integration/fleet-manager-guide/>) und erweiterte Aufgabenplanung bis zur Flottensteuerung skalieren — siehe **J1600-Benutzerhandbuch** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/j1600-user-manual/#software-versions>).