



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Abmessungen und Leistungsdaten · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/dimensions-and-performance>

Abmessungen und Leistungsdaten

Diese Seite enthält die vollständigen Abmessungen-, Fahrleistungs- und Batteriedaten des J1600. Die wichtigsten Kennwerte und Hardwarekomponenten finden Sie unter [Technische Daten](https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/technical-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/technical-specifications/>).

VORLÄUFIGE TECHNISCHE DATEN

Diese technischen Daten vom Januar 2026 sind vorläufig und können sich ändern.

Abmessungen

Parameter	Metrisch	Imperial
Fahrzeuglänge	1.893 mm	75 in
Fahrzeugbreite	850 mm	33 in
Fahrzeughöhe bei abgesenkten Gabeln	2.060 mm	81 in
Fahrzeughöhe bei maximal angehobenen Gabeln	2.350 mm	93 in
Gabelhöhe, höchste Position	1.600 mm	63 in
Gabelhöhe, niedrigste Position	90 mm	3,5 in
Gabellänge	1.150 mm	45 in
Gabelbreite	180 mm	7 in
Gabelstärke	60 mm	2,4 in
Gabelaußenabstand	680 mm	27 in
Gabelinnenabstand	320 mm	13 in
Bodenfreiheit	30 mm	1,2 in
Deichselgriffhöhe bei senkrechter Deichsel	1.234 mm	49 in
Radstand	1.106 mm	44 in
Wenderadius	1.501 mm	59 in

Das Eigengewicht des Fahrzeugs beträgt 980 kg.

Fahr- und Hubleistung

Parameter	Metrisch	Imperial
Nenntragfähigkeit	1.600 kg	ca. 3.500 lb
Höchstgeschwindigkeit	5,4 km/h (1,5 m/s)	3,4 mph
Gabelhubgeschwindigkeit ohne Last	0,10 m/s	0,33 ft/s
Gabelhubgeschwindigkeit bei Nennlast	0,08 m/s	0,26 ft/s
Gabelsenkgeschwindigkeit ohne Last	0,08 m/s	0,26 ft/s
Gabelsenkgeschwindigkeit bei Nennlast	0,12 m/s	0,39 ft/s
Automatische Palettenabsetzhöhe	Bodenniveau	Bodenniveau
Manuelle Palettenaufnahmehöhe	Bis zu 1.600 mm	Bis zu 63 in
Manuelle Palettenabsetzhöhe	Bis zu 1.600 mm	Bis zu 63 in

Aufnahme- und Absetzhöhen bis zu 1.600 mm sind [im manuellen Betrieb](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/manual-operation/) möglich. Im Autonommodus werden Paletten stets auf Bodenniveau abgesetzt. Angaben zur Steigfähigkeit und zu den Bodenanforderungen finden Sie unter [Betriebsumgebung](https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/operating-environment/).

Batterie und Leistung

Parameter	Wert
Batterie	24 V, 200 Ah
Zellchemie	Lithium-Eisenphosphat (LiFePO4)
Fahrmotor	Wechselstrommotor, 1,5 kW
Hubmotor	2,2 kW
Batterieverbrauch bei Fahrt mit Nennlast	ca. 13 % pro Stunde
Batterieverbrauch bei Fahrt ohne Last	ca. 12 % pro Stunde
Verbrauch im Standby-Betrieb	ca. 2 % pro Stunde
Laderate	ca. 47 Prozentpunkte pro Stunde

Betriebsdauer

Bei einem typischen Einsatzzyklus beträgt die Betriebsdauer mehr als acht Stunden. Aus den angegebenen [Verbrauchswerten](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/technical-reference/battery-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/technical-reference/battery-specifications/>) ergibt sich eine Betriebsdauer von ca. 7,7 Stunden bei ununterbrochener Fahrt mit Nennlast beziehungsweise 8,3 Stunden bei ununterbrochener Fahrt ohne Last. Standby-Zeiten, Hubvorgänge, Einsatzzyklus, Batteriereserve und Betriebsbedingungen sind dabei noch nicht berücksichtigt. Diese berechneten Werte wurden aus den Verbrauchswerten abgeleitet und sind keine garantierten Betriebszeiten.

Die Ladeoptionen – manuelles Laden per Stecker und automatisches Zwischenladen – sind unter [Ladegeräte und Zubehör](https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/chargers-and-accessories/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/chargers-and-accessories/>) beschrieben.