



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Standard Software · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/de-de/products/software/standard-software>

Standard Software

Standard software ist die Basissoftware des [selbstfahrenden Hubwagens J1600](https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/overview/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/overview/>). Sie ist bewusst auf die wesentlichen Funktionen beschränkt, um eine möglichst einfache Bedienung zu gewährleisten. Sie basiert auf konfigurationsfreiem [Einlernen und Wiederholen](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/concepts/teach-and-repeat/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/concepts/teach-and-repeat/>) und ist für alle, die bereits einen Elektrohubwagen bedienen, so einfach wie ein Alltagsgerät.

Funktionsumfang

- **Aufgaben erstellen** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/task-management/>) **durch Einlernen und Wiederholen** — Fahren Sie zu einer Position, speichern Sie sie und verwenden Sie sie in autonomen Aufgaben erneut. Eine Programmierung oder Konfiguration ist nicht erforderlich.
- **Aufgaben über den Touchscreen starten** — Aufgaben werden über das [15-Zoll-Multitouchdisplay](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/technical-reference/interface-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/technical-reference/interface-specifications/>) am Fahrzeug erstellt und gestartet.
- **Gespeicherte Positionen** — Positionen werden erstellt, indem Sie [zu einer Position fahren und auf Position speichern tippen](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/>). Die Software begrenzt die Anzahl gespeicherter Positionen nicht.
- **Grundlegende Automatisierungsfunktionen** — automatische Aufgaben auf dem Bildschirm starten, autonom zu gespeicherten Positionen fahren, Paletten auf Bodenhöhe absetzen, zum Bedienpersonal zurückkehren und zur Parkposition fahren.

Mit Aufgaben und Positionen arbeiten

Das Bedienpersonal [nimmt eine Palette manuell auf](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery/>), wählt auf dem Touchscreen eine gespeicherte Zielposition und legt fest, was der J1600 nach dem Absetzen tun soll: zum Ausgangspunkt zurückkehren, zu einer anderen Position oder zur Parkposition fahren oder [Anhalten und warten](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-wait/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-wait/>). Anschließend [bestätigt es den Autonommodus](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

Starttaste. Positionen lassen sich frei neu kombinieren. Sie müssen nicht jede mögliche Variante von A nach B einlernen. Unter [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/dual-mode/) erfahren Sie, wie manueller und autonomer Betrieb in einem Fahrzeug kombiniert werden.

Anforderungen an die Inbetriebnahme

Standard software ist für den Einsatz eines einzelnen Fahrzeugs ohne Systemintegrationsprojekt vorgesehen:

- Für den [grundlegenden Ablauf direkt nach der Inbetriebnahme](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/installation/network-and-wi-fi-requirements/) ist [WLAN optional](https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/how-it-works/).
- Ein [Lagerverwaltungssystem \(WMS\), Fleet Manager oder eine IT-Integration](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/results/lower-integration-complexity/) ist nicht erforderlich.
- Es sind keine Änderungen am Gebäude, Führungsschienen, Leitungen oder Reflektoren erforderlich. Die Navigation erfolgt mittels [3D LiDAR SLAM](https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/).
- Die [Schulung](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/getting-started/operator-training/) dauert für Bedienpersonal mit Erfahrung im Umgang mit Elektrohubwagen etwa 30 Minuten. Eine Anleitung am Gerät oder online unterstützt dabei.

Zielgruppe

Standard software eignet sich für Betriebe, die einen einzelnen J1600 schnell in Betrieb nehmen und damit wiederkehrende ebenerdige Transporte automatisieren möchten. Das Bedienpersonal kann Positionen selbst hinzufügen oder ändern, ohne einen Automatisierungsexperten hinzuziehen zu müssen.

Upgrade

Wenn die Anforderungen steigen, ergänzt das Upgrade auf [Advanced software](https://info.mobilerobot.com/de-de/products/software/advanced-software/) die Interoperabilität über [VDA 5050](https://info.mobilerobot.com/de-de/products/software/vda-5050/), eine [REST API](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/technical-integration/rest-api-documentation/), [Fleet Manager](https://info.mobilerobot.com/de-de/products/software/fleet-manager/),

erweiterte Aufgabenplanung und eine umfassendere Systemintegration. Einen direkten Vergleich finden Sie im [Softwarevergleich](https://info.mobilerobot.com/de-de/products/software/software-comparison/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/products/software/software-comparison/>).