



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Paletten und Lasten · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/de-de/support/faq/pallets-and-loads>

Paletten und Lasten

Häufige Fragen dazu, welche Lasten der J1600 aufnehmen und transportieren kann. Kurz gesagt: alle unterfahrbaren Ladungsträger mit offenem Unterbau, die innerhalb der nachstehenden Größen- und Gewichtsgrenzen liegen.

Welche Paletten unterstützt der J1600?

Der J1600 benötigt einen **Ladungsträger mit offenem Unterbau ohne Bodenbrett**, damit seine Gabelzinken einfahren können. Unterstützte Ladungsträger sind:

- EPAL-Europaletten, EPAL 3 und EPAL 6;
- alle GMA-Paletten (Grocery Manufacturers Association) mit offenem Unterbau;
- alle anderen unterfahrbaren Ladungsträger mit offenem Unterbau innerhalb der Größenbegrenzungen.

Welche maximalen Abmessungen und welches maximale Gewicht gelten?

Parameter	Grenzwert
Maximale Paletten-/Lastlänge einschließlich Überstand	1.250 mm / 49 in
Maximale Paletten-/Lastbreite einschließlich Überstand	1.250 mm / 49 in
Maximale Lasthöhe ab Boden	1.700 mm / 67 in
Maximale Nutzlast	1.600 kg / ca. 3.500 lb

Das genaue maximale Außenmaß beträgt 1.250 mm. In einigen Kurzbeschreibungen wird es auf 1,2 m gerundet. Verwenden Sie beim Prüfen einer Last den genauen Wert.

Kann der J1600 offene Gitterboxen, Fässer und nicht standardisierte Ladungsträger transportieren?

Ja. [Offene Gitterboxen, Fässer und Ladungsträger neben Europaletten](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/open-cages-and-alternative-load-carriers/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/open-cages-and-alternative-load-carriers/>) werden unterstützt, sofern der Unterbau offen und unterfahrbar ist und der Ladungsträger innerhalb der Größenbegrenzungen liegt. Die Eignung hängt von der Geometrie des Unterbaus, der Größe und der Stabilität sowie von der Beurteilung durch das Bedienpersonal ab. Es gibt keine [pauschale Freigabe](https://info.mobilerobot.com/de-de/safety-compliance/safe-deployment/approved-loads-and-pallets/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/safety-compliance/safe-deployment/approved-loads-and-pallets/>) für alle Ladungsträger oder für Gefahrstoffe.

Welche Abmessungen haben die Gabelzinken?

Parameter	Metrisch	Imperial
Gabelzinkenlänge	1.150 mm	45 in
Gabelzinkenbreite	180 mm	7 in
Gabelzinkendicke	60 mm	2,4 in
Gabelaußenabstand	680 mm	27 in
Gabelinnenabstand	320 mm	13 in
Gabelhöhe in niedrigster Stellung	90 mm	3,5 in
Gabelhöhe in höchster Stellung	1.600 mm	63 in

Wie schnell hebt und senkt der J1600?

Bewegung	Geschwindigkeit
Heben ohne Last	0,10 m/s (0,33 ft/s)
Heben mit voller Last	0,08 m/s (0,26 ft/s)
Senken ohne Last	0,08 m/s (0,26 ft/s)
Senken mit voller Last	0,12 m/s (0,39 ft/s)

Kann der J1600 instabile oder empfindliche Lasten handhaben?

Ja. Dies ist ein wesentlicher Grund für Dual Mode. Das Bedienpersonal nutzt bei der Aufnahme und beim Manövrieren auf engem Raum von [empfindlichen oder instabilen Lasten](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/sensitive-or-unstable-loads/) (https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/sensitive-or-unstable-loads/) – beispielsweise Fässern – die manuelle Steuerung und seine Erfahrung. Anschließend übergibt es den langen, wiederkehrenden Transport an den Autonommodus. Bei der manuellen Handhabung bleiben Palettenerkennung und Höhenbegrenzungen unter der Kontrolle des Bedienpersonals. Siehe [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/dual-mode/) (https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/dual-mode/).

Nimmt der Roboter Paletten selbstständig auf?

Nein. Paletten werden immer manuell aufgenommen. Das Bedienpersonal nimmt die Palette auf, erstellt oder wählt auf dem Touchscreen eine Aufgabe und bestätigt den Autonommodus. Anschließend fährt der Roboter selbstständig, weicht Hindernissen aus und setzt die Palette auf Bodenhöhe ab.

Kann der J1600 eine Palette in einem Regal oder in der Höhe absetzen?

Nein. Im Autonommodus werden Paletten auf Bodenhöhe abgesetzt. Das Absetzen einer Palette in der Höhe – bis zu 1.600 mm – ist eine [Funktion des manuellen Modus](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/manual-operation/) (https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/manual-operation/). Siehe [Produkt](#)

[und Funktionsumfang \(https://info.mobilerobot.com/de-de/support/faq/product-and-capabilities/\)](https://info.mobilerobot.com/de-de/support/faq/product-and-capabilities/).

Erkennt der Roboter, ob er eine Last transportiert?

Ja. Ein Sensor zur Lasterkennung ist Bestandteil der [Sicherheitsarchitektur \(https://info.mobilerobot.com/de-de/safety-compliance/safety-overview/safety-architecture/\)](https://info.mobilerobot.com/de-de/safety-compliance/safety-overview/safety-architecture/). Der [Sicherheitsfunktion zur Lasterkennung \(https://info.mobilerobot.com/de-de/safety-compliance/safety-functions/load-detection/\)](https://info.mobilerobot.com/de-de/safety-compliance/safety-functions/load-detection/) ist Performance Level b zugeordnet. Siehe [Sicherheit \(https://info.mobilerobot.com/de-de/support/faq/safety/\)](https://info.mobilerobot.com/de-de/support/faq/safety/).