



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Probleme bei der Kartierung · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/de-de/support/troubleshooting/mapping-problems>

Probleme bei der Kartierung

Der J1600 erstellt die Karte während der Fahrt (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/getting-started/creating-the-first-map/>): Das Bedienpersonal fährt ihn mit der Deichsel manuell durch die Betriebsstätte. Dabei erfasst und aktualisiert der J1600 mithilfe von **3D LiDAR SLAM** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/>) kontinuierlich ein dreidimensionales Modell seiner Umgebung. Führungsschienen, Drähte, Reflektoren oder bauliche Veränderungen sind nicht erforderlich. Die meisten Kartierungsprobleme entstehen durch eine unvollständige Erfassung.

Der Roboter kennt einen Bereich nicht

Der Roboter kennt nur Bereiche, durch die er bereits gefahren wurde. Um den erfassten Bereich zu erweitern, fahren Sie ihn manuell durch alle Gänge und Zonen, die er später im Autonommodus befahren soll. Der 3D-LiDAR erfasst Umgebungsstrukturen in einer Höhe von bis zu 70 m über dem Fahrzeug. Dadurch lassen sich große Hallen vom Boden aus ohne zusätzliche Ausrüstung kartieren.

Eine Zielposition fehlt

Zielpositionen sind gespeicherte Positionen (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/location-management/>) und keine am Schreibtisch in die Karte eingetragenen Markierungen:

1. Fahren Sie den Roboter manuell exakt zum gewünschten Absetzpunkt.
2. Tippen Sie auf dem Touchscreen auf **Position speichern**.
3. Benennen Sie die Position, zum Beispiel „Palettenstellplatz 1“.

Für die Anzahl gespeicherter Positionen gibt es keine softwareseitige Begrenzung. Die praktische Grenze ergibt sich aus der verfügbaren Fläche. Gespeicherte Positionen lassen sich frei zu Aufgaben kombinieren, ohne jede Start-Ziel-Kombination einzeln einzulernen. Siehe Probleme mit Aufgaben und Positionen (<https://info.mobilerobot.com/de-de/support/troubleshooting/task-and-location-problems/>).

Die Karte ist veraltet

Fahren Sie den Roboter nach einer erheblichen [Layoutänderung](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/dynamic-route-changes/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/dynamic-route-changes/>) manuell durch den geänderten Bereich, damit die Karte aktualisiert wird. Bei alltäglichen Hindernissen ist dies nicht erforderlich. Die Hindernisvermeidung erkennt vorübergehend abgestellte Objekte. Dadurch eignet sich der J1600 für die [Automatisierung bestehender Anlagen](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/brownfield-automation/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/brownfield-automation/>) und veränderliche Layouts.

Eine Position wurde verlegt

Wenn ein [Absetzpunkt](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup/>) verlegt wird, beispielsweise weil ein Bereitstellungsbereich oder eine Pufferzone verschoben wurde, fahren Sie zur neuen Position und speichern Sie sie erneut. Das Hinzufügen oder Verschieben einer Position dauert nur wenige Minuten und erfordert keine Fachkraft für Automatisierungstechnik.

Weitere Probleme

Wenn sich der Roboter nicht lokalisieren kann oder [in einem kartierten Bereich wiederholt die Orientierung verliert](https://info.mobilerobot.com/de-de/support/troubleshooting/navigation-problems/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/support/troubleshooting/navigation-problems/>), wenden Sie sich an den Support. Siehe [Supportanfrage einreichen](https://info.mobilerobot.com/de-de/support/contact/submit-a-support-request/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/support/contact/submit-a-support-request/>).