



# The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Roboter wechselt nicht in den Autonommodus · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/de-de/support/troubleshooting/robot-will-not-enter-autonomous-mode>

# Roboter wechselt nicht in den Autonommodus

Der J1600 fährt nur dann autonom, wenn das Bedienpersonal ihm ausdrücklich eine Aufgabe erteilt und den [Moduswechsel bestätigt](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/getting-started/manual-and-autonomous-modes/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/getting-started/manual-and-autonomous-modes/>) hat. In den meisten Fällen ist eine der folgenden Voraussetzungen für den Autonommodus nicht erfüllt.

## Stellung des Schlüsselschalters prüfen

Mit dem [Dreistellungs-Schlüsselschalter](https://info.mobilerobot.com/de-de/safety-compliance/safety-functions/mode-selection/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/safety-compliance/safety-functions/mode-selection/>) wählen Sie zwischen Aus, ausschließlich manuellem Modus und Autonommodus. In der Stellung für ausschließlich manuellen Betrieb fährt der Roboter niemals selbstständig. Drehen Sie den Schlüssel in die Automatikstellung.

## Aufgabe auswählen und bestätigen

Eine [autonome Fahrt](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/autonomous-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/autonomous-operation/>) beginnt immer mit einer Aufgabe:

1. Erstellen oder wählen Sie auf dem Touchscreen eine Aufgabe mit einer gespeicherten Zielposition.
2. Führen Sie die Aufgabe aus. Der Roboter fordert Sie auf, den Wechsel in den Autonommodus zu bestätigen.
3. Bestätigen Sie mit der physischen LED-Start-/Fortsetzen-Taste. Die Auswahl auf dem Bildschirm allein startet keine autonome Fahrt.

Wenn die benötigte Zielposition nicht in der Liste enthalten ist, wurde sie noch nicht gespeichert. Weitere Informationen finden Sie unter [Probleme mit Aufgaben und Positionen](https://info.mobilerobot.com/de-de/support/troubleshooting/task-and-location-problems/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/support/troubleshooting/task-and-location-problems/>).

## Abstand zum Roboter halten

Nach der Bestätigung fordert die Bedienoberfläche Sie auf, vom Roboter zurückzutreten. Das 360-Grad-Schutzfeld des Roboters muss frei sein, bevor er anfährt. Wenn Sie oder eine andere Person sich innerhalb des durch die blauen Bodenleuchten gekennzeichneten Schutzfelds befinden, fährt der Roboter nicht an. Siehe [Stopps durch Hindernisse oder das Schutzfeld](https://info.mobilerobot.com/de-de/support/troubleshooting/obstacle-or-safety-field-stops/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/support/troubleshooting/obstacle-or-safety-field-stops/>).

## Deichsel loslassen

Das Ergreifen oder Bewegen der Deichsel aktiviert den [Mechanismus zur manuellen Übernahme](https://info.mobilerobot.com/de-de/safety-compliance/safety-overview/emergency-stops-and-manual-takeover/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/safety-compliance/safety-overview/emergency-stops-and-manual-takeover/>), durch den die Steuerung des J1600 wieder an das Bedienpersonal übergeht. Die [Deichselpositionsschalter](https://info.mobilerobot.com/de-de/safety-compliance/safety-functions/tiller-detection/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/safety-compliance/safety-functions/tiller-detection/>) sind Teil des Sicherheitssystems. Vergewissern Sie sich beim Bestätigen des Autonommodus, dass die Deichsel losgelassen wurde und sich in ihrer Normalstellung befindet.

## Boden prüfen

Der Autonommodus ist [für den Einsatz auf ebenen Böden ausgelegt](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/planning/route-and-floor-suitability/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/planning/route-and-floor-suitability/>): Die Steigfähigkeit im Autonommodus beträgt 0 %. Steigungen, Rampen und Überladebrücken dürfen nur im manuellen Modus befahren werden. Wenn die Aufgabe den Roboter über eine Steigung oder ein Gefälle führen würde, [fahren Sie diesen Abschnitt stattdessen manuell](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/manual-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/manual-operation/>).

## Weiterhin im manuellen Modus

Wenn alle Voraussetzungen erfüllt sind und der Roboter den Moduswechsel weiterhin nicht ausführt, wenden Sie sich an den Support. Siehe [Supportanfrage stellen](https://info.mobilerobot.com/de-de/support/contact/submit-a-support-request/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/support/contact/submit-a-support-request/>). Eine Beschreibung der vorgesehenen Übergabe der Steuerung zwischen den Modi finden Sie unter [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/dual-mode/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/dual-mode/>).