



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Probleme mit Aufgaben und Positionen · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/de-de/support/troubleshooting/task-and-location-problems>

Probleme mit Aufgaben und Positionen

Aufgaben auf dem J1600 werden über den Touchscreen aus [gespeicherten Positionen](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/location-management/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/location-management/>) und dem gewählten Verhalten nach der Palettenabgabe erstellt. Die meisten Aufgabenprobleme sind auf die Erstellung der Aufgabe und nicht auf eine Störung zurückzuführen.

Ein Ziel fehlt in der Liste

Als Ziele werden nur gespeicherte Positionen angezeigt. Um eine hinzuzufügen, [fahren Sie den J1600 manuell zur gewünschten Position, tippen Sie auf **Position speichern** und geben Sie einen Namen ein](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 Anzahl gespeicherter Positionen ist softwareseitig nicht begrenzt. Informationen zur Kartenabdeckung und zum erneuten Speichern versetzter Positionen finden Sie unter [Kartenprobleme](https://info.mobilerobot.com/de-de/support/troubleshooting/mapping-problems/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/support/troubleshooting/mapping-problems/>).

Der J1600 setzt Paletten nicht autonom in der Höhe ab

Das ist beabsichtigt. Im Autonommodus setzt der J1600 Paletten auf Bodenniveau ab. Das Aufnehmen und Absetzen in Höhen bis zu 1.600 mm (63 in) erfolgt im manuellen Modus durch das Bedienpersonal mit der Deichsel. Wenn für eine Aufgabe ein autonomes Absetzen in der Höhe erforderlich scheint, ändern Sie den Aufgabenablauf so, dass der J1600 die Palette auf Bodenniveau absetzt und das Bedienpersonal die Platzierung in der Höhe übernimmt.

Der J1600 nimmt Paletten nicht selbstständig auf

Auch das ist beabsichtigt: Paletten werden immer manuell aufgenommen. [Das Bedienpersonal beurteilt den Zustand der Palette, die Stabilität der Last und die Positionierung der Gabeln](https://info.mobilerobot.com/de-de/safety-compliance/safe-deployment/operator-responsibilities/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/safety-compliance/safe-deployment/operator-responsibilities/>) und übergibt anschließend den Transport an den J1600. Die Gründe dafür 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/>).

Der J1600 verhält sich nach dem Absetzen anders als erwartet

Das Verhalten nach dem Absetzen ist Teil der Aufgabendefinition. Beim Erstellen einer Aufgabe wählen Sie eine der [Optionen für das Verhalten nach der Palettenabgabe](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/task-management/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/task-management/>): zum Ausgangspunkt oder zum Bedienpersonal zurückkehren, zu einer anderen gespeicherten Position oder zu einer Parkposition fahren oder am Ziel „Anhalten und warten“. Wenn der J1600 wartet, obwohl Sie seine Rückkehr erwartet haben, prüfen Sie, welche Option in der Aufgabe ausgewählt ist. Gängige Aufgabenmuster sind:

- **Boomerang** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-return/>) — Palette absetzen und zum Ausgangspunkt zurückkehren.
- **Simple ABC** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/>) — Palette von A nach B transportieren und anschließend zu C fahren.
- **Drop and wait** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-wait/>) — Palette absetzen und am Ziel warten.
- **Deliver and park** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-park/>) — Palette absetzen und anschließend zu einer Parkposition fahren.

Come-to-me funktioniert nicht

[Den J1600 über eine mobile App oder Weboberfläche zu sich zu rufen](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/come-to-me/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/come-to-me/>), ist eine erweiterte Automatisierungsfunktion. Wenn sie nicht verfügbar ist, wird auf Ihrem J1600 möglicherweise die [Standard software](https://info.mobilerobot.com/de-de/products/software/standard-software/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/products/software/standard-software/>) ausgeführt. Fragen Sie Ihren Partner nach der Advanced software. Weitere Informationen finden Sie unter [Berechtigungen für Softwareupgrades](https://info.mobilerobot.com/de-de/support/service-warranty/software-upgrade-entitlements/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/support/service-warranty/software-upgrade-entitlements/>).

Die Last selbst verursacht das Problem

Für den J1600 muss ein [Ladungsträger mit offenem Unterbau und ohne Bodenbrett](https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/>) verwendet werden. Die Grundfläche einschließlich Überstand darf maximal 1.250 × 1.250 mm, die Lasthöhe ab Boden maximal 1.700 mm und das Lastgewicht maximal 1.600 kg betragen. Wenn eine Aufgabe bei einem bestimmten Palettentyp fehlschlägt, liegt

möglicherweise ein Kompatibilitätsproblem und kein Aufgabenproblem vor — siehe [technische Daten](https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/technical-specifications/) (https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/technical-specifications/).

Weiterhin bestehende Aufgabenprobleme

Wenn Aufgaben trotz korrekter Positionen und Einstellungen fehlschlagen, 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/).