



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Videocases · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/customer-stories/video-case-stories>

Videocases

The Mobile Robot Company udgiver [videoer](https://info.mobilerobot.com/da-dk/newsroom/videos/full-video-library/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/newsroom/videos/full-video-library/>), der viser J1600 i virkelige driftsmiljøer — [livedemonstrationer](https://info.mobilerobot.com/da-dk/newsroom/videos/product-demonstrations/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/newsroom/videos/product-demonstrations/>), ved [offentlige arrangementer](https://info.mobilerobot.com/da-dk/newsroom/events/trade-shows/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/newsroom/events/trade-shows/>), en ny bruger, der opretter en autonom opgave, eksempler på lasthåndtering og validering på virksomhedens [testfacilitet i København](https://info.mobilerobot.com/da-dk/company/locations/test-and-demonstration-facility/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/company/locations/test-and-demonstration-facility/>). Denne side samler historierne fra videoerne og linker til hver enkelt video.

En ny bruger automatiserer en palletransport

På [TEST CAMP INTRALOGISTICS 2026](https://info.mobilerobot.com/da-dk/newsroom/event/s/test-camp/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/newsroom/event/s/test-camp/>) i Dortmund prøvede en besøgende logistikmedarbejder, som havde brugt elektriske palleløftere — men aldrig J1600 — køretøjet for første gang:

1. Hun kørte J1600 manuelt med styrestangen. Den betjenes som en almindelig elektrisk palleløfter. Hvide signallys angiver manuel tilstand.
2. Hun kørte til et afsætningssted, trykkede på **Gem lokation** og gav lokationen navn efter sin organisation.
3. Hun oprettede en opgave, valgte "drop pallet at location" ("sæt palle på lokation") og valgte retur til udgangspunktet som handling efter afleveringen.
4. Hun bekræftede automatisk tilstand og trådte væk fra J1600.
5. J1600 kørte autonomt, [navigerede uden om personer](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/>) ved hjælp af sit 3D-kort over omgivelserne, satte pallen på gulvet og kørte tilbage.

Softwaren begrænser ikke antallet af gemte lokationer. Se: [Kan alle automatisere en palletransport på få minutter?](https://www.youtube.com/watch?v=PHBLT4XyvyI) (<https://www.youtube.com/watch?v=PHBLT4XyvyI>).

Livedemonstration på TEST CAMP INTRALOGISTICS 2026

I et interview med en fagjournalist demonstrerer CEO Emil Hauch Jensen hele arbejds cyklussen live: manuel optagelse af en palle, lagring af en lokation, autonom

aflevering med afsætning og retur samt sikkerhedsfeltet på 360 grader. Han beskriver de tre barrierer, der afholder virksomheder fra fuldautomatisering — pris, fleksibilitet og kompleksitet — og J1600's tilgang med at automatisere [omkring 80 % af det gentagne transportarbejde](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/results/productivity-improvements/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/results/productivity-improvements/>), frem for 100 % til en brøkdel af prisen på et fuldautomatiseringsprojekt. J1600 kan sættes i drift på omkring en time. Se: [Livedemonstration af J1600 på TEST CAMP 2026](https://www.youtube.com/watch?v=0vffa1uGTQE) (<https://www.youtube.com/watch?v=0vffa1uGTQE>).

Håndtering af åbne gitterbure, tønder og følsom last

To videoer viser den [fleksibilitet](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/results/operational-flexibility/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/results/operational-flexibility/>), der opnås ved at kombinere operatørens vurdering med autonom kørsel:

- J1600 håndterer [åbne gitterbure](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/open-cages-and-alternative-load-carriers/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/open-cages-and-alternative-load-carriers/>), EPAL-europaller og andre lastbærere med åben bund, når de holder sig inden for størrelsesgrænserne. Se: [Dual Mode J1600 AMR: Fleksibel håndtering af åbne gitterbure og europaller](https://www.youtube.com/watch?v=ovlpXTxkn8Y) (<https://www.youtube.com/watch?v=ovlpXTxkn8Y>).
- Ved [følsom eller ustabil last](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/sensitive-or-unstable-loads/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/sensitive-or-unstable-loads/>), f.eks. tønder, bruger operatøren manuel styring til optagelse af lasten og manøvrering på trange steder og overlader derefter den lange transportstrækning til autonom tilstand. Se: [Hvilke ekstra funktioner tilbyder Dual Mode-palleløfteren J1600?](https://www.youtube.com/watch?v=HKGv7uzNxlw) (<https://www.youtube.com/watch?v=HKGv7uzNxlw>).

Se kravene til lastens mål og vægt under [Egnede paller og laster](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/planning/pallet-and-load-suitability/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/planning/pallet-and-load-suitability/>).

Løft og transport ved fuld kapacitet

CTO Odin Kudahl Skovsted viser J1600 tage en palle fra 1,6 m højde i manuel tilstand og transportere 1.600 kg. Se: [Sådan håndterer vores mobile robotter last på 1.600 kg i 1,6 meters højde](https://www.youtube.com/watch?v=7QXbmem2i2w) (<https://www.youtube.com/watch?v=7QXbmem2i2w>).

Validering på testfaciliteten i København

Virksomhedens demo- og testområde i København er indrettet med bevidst realistiske forhold: et ujævnt gulv, vandfyldte testlaster og flere samtidige testopstillinger.

Kunder kan besøge stedet til demonstrationer og afprøvninger. Se: [Inde i vores testfacilitet i København](https://www.youtube.com/watch?v=vrrAAjAMF-8) (<https://www.youtube.com/watch?v=vrrAAjAMF-8>)

Se mulighederne for evaluering på stedet under [Planlægning af pilotprojekt](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/planning/proof-of-concept-planning/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/planning/proof-of-concept-planning/>).

Korte vejledninger og svar

Emne	Video
Lagring af et afsætningssted og oprettelse af en opgave	Sådan tilføjer du et afsætningssted og opretter opgaver på J1600 (https://www.youtube.com/watch?v=OGiQVtdKbk8)
Manuel og automatisk opladning	Sådan oplader du din robot (https://www.youtube.com/watch?v=l6GJ07Kbi4Y)
Det mest almindelige opgavemønster	Hvilken opgave udfører vores robot oftest? (https://www.youtube.com/watch?v=b0a0QWWNlws)
Hvad Dual Mode er	Hvad er Dual Mode? (https://www.youtube.com/watch?v=MgmWCbdoge8)
Eksisterende anlæg	Fungerer J1600 på eksisterende anlæg? (https://www.youtube.com/watch?v=Qe5kres-lgY)

Den opgave, der oftest demonstreres, er [manuel optagelse og autonom aflevering](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery/>), afsætning på gulvet og [retur til udgangspunktet](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-return/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-return/>). Ruten kan være få meter eller mere end 100 m — princippet er det samme. Du kan finde svar på flere produktspørgsmål i [FAQ'en om produkt og funktioner](https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/faq/product-and-capabilities/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/faq/product-and-capabilities/>).