



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Varemodtagelse · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/industries/goods-receiving>

Varemodtagelse

Varemodtagelse er et af J1600's centrale anvendelsesområder og et tydeligt eksempel på dens [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/dual-mode/) og [arbejdsdeling](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/mixed-manual-and-autonomous-work/): Læsserampen kræver menneskelig betjening; den efterfølgende transport gør ikke. En operatør [aflæsser lastbilen manuelt og sender derefter J1600 autonomt af sted med hver palle](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery/) til modtagekontrol eller lager.

Arbejdsgangen ved varemodtagelse

1. Operatøren læsser en palle af lastbilen i [manuel tilstand](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/manual-operation/) – J1600 håndteres som en almindelig elektrisk gående palleløfter.
2. På touchskærmen vælger operatøren den gemte destination (kontrolområde, lagerområde eller bufferplads), og hvad J1600 skal gøre efter leveringen.
3. Operatøren [bekræfter autonom tilstand](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/autonomous-operation/) med den fysiske startknap og træder væk fra J1600.
4. J1600 kører til destinationen, kører uden om forhindringer undervejs, afsætter pallen i gulvhøjde og vender – i det almindelige [”Boomerang”-mønster](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-return/) – tilbage til læsserampen efter den næste palle.

Mens robotten kører, fortsætter operatøren med at læsse af. Operatøren slipper dermed for de gentagne ture til fods mellem læsserampen og lageret.

Hvorfor læsserampen fortsat betjenes manuelt

I varemodtagelsen opstår mange af de situationer, hvor menneskelig vurdering er bedre end automatisering:

- **Læssebroer og lastrum.** I autonom tilstand er stigningsevnen 0 % og kræver [plane gulve](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/planning/route-and-floor-suitability/). Ujævnheder, hældninger og læssebroer, der ikke flugter, håndteres manuelt

(i manuel tilstand er stigningsevnen 5 % uden last og 3 % ved fuld last, og J1600 kan maksimalt passere en ujævnhed på 25 mm og en spalte på 20 mm).

- **Beskadigede paller og varer.** Operatøren opdager et knækket bundbræt, et udstående søm, en lækage eller et sammenpresset hjørne, før det medfører fastkørsel eller problemer hos kunden.
- **Ustabile og folierede laster.** Operatøren vurderer og retter [stabler med højt tyngdepunkt](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/>) og løse ender af strækfilm ved afhentningen.
- **Travle varemottagelsesområder** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/>). Operatøren finder en sikker rute gennem trængslen, hvor et fuldautomatisk køretøj ville gå i stå.

Denne arbejdsdeling er et praktisk eksempel på [automatisering med mennesket i kontrol](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/concepts/human-in-the-loop-automation/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/concepts/human-in-the-loop-automation/>).

Opsætning af et varemottagelsesflow

Du opretter [destinationer ved at køre til stedet én gang](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/temporary-location-setup/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/temporary-location-setup/>) og trykke på **Gem lokation**.

Kontrolbaner, lagergange og [midlertidige ekstra lagerområder](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/temporary-storage/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/temporary-storage/>) kan hver især gemmes som en navngiven lokation, og softwaren begrænser ikke antallet. Lokationerne kan kombineres frit, så varemottagelsen kan fordele paller til flere områder, uden at hver enkelt rute fra læsserampen til et område skal indlæres separat.

Kompatible lastbærere ved læsserampen

Indgående gods ankommer på forskellige lastbærere. J1600 kan håndtere EPAL-europaller, EPAL 3, EPAL 6, GMA-paller med åben bund og enhver [lastbærer med åben bund, der kan håndteres med gafler](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/planning/pallet-and-load-suitability/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/planning/pallet-and-load-suitability/>), med mål på op til 1.250 × 1.250 mm og en vægt på op til 1.600 kg. Lastbærerne skal have åben bund uden bundbræt. Se [tekniske specifikationer](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/technical-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/technical-specifications/>) for yderligere oplysninger.

Relaterede sider

- [Lagerdrift](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/industries/warehousing/) (https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/industries/warehousing/) – hvor pallerne transporteres hen bagefter
- [Forsendelse og ekspedition](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/industries/shipping-and-dispatch/) (https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/industries/shipping-and-dispatch/) – den tilsvarende udgående proces
- [Reduktion af gangafstande](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/results/reduction-in-manual-walking/) (https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/results/reduction-in-manual-walking/) – den største gevinst i varemodtagelsen