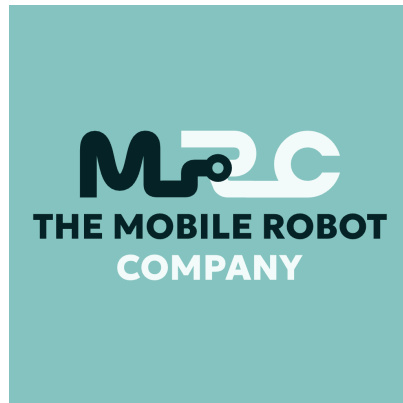




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Forsendelse og ekspedition · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/industries/shipping-and-dispatch>

Forsendelse og ekspedition

Forsendelse er et af de angivne anvendelsesmiljøer for [J1600](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/overview/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/overview/>): den udgående del af lageret eller fabrikken, hvor paller transporteres fra lager, [produktion](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/production-to-shipping-transport/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/production-to-shipping-transport/>) eller klargøringsområdet frem mod læsseområdet. Som ved [varemodtagelse](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/industries/goods-receiving/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/industries/goods-receiving/>) automatiserer J1600 de lange transportstrækninger, mens operatøren udfører arbejdet ved læsseområdet.

Arbejdsgangen for udgående varer

1. En operatør [henter manuelt den palle, der skal afsendes](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/>) — fra et lagerområde, en produktionslinje eller en klargøringsbane.
2. På touchskærmen vælger operatøren den gemte destinationslokation i afsendelsesområdet, og hvad robotten derefter skal gøre.
3. Efter bekræftelse med den fysiske startknap kører J1600 autonomt, undgår forhindringer og sætter pallen ned på gulvet i området til udgående varer.
4. Den sidste kørsel ind i lastbilen eller traileren foregår manuelt: Stigningsevnen i autonom tilstand er 0 %, så J1600 ikke kan køre autonomt på læsseplader og hældninger, og [operatøren har fortsat ansvaret for beslutningerne under læsningen](https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safe-deployment/operator-responsibilities/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safe-deployment/operator-responsibilities/>).

Nyttige [handlinger efter levering](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/task-management/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/task-management/>) i forbindelse med ekspedition:

- **[Drop and wait](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-wait/)** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-wait/>) — transportér pallen til klargøringsbanen, og bliv der, indtil operatøren ankommer.
- **[Deliver and park](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-park/)** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-park/>) — sæt pallen af, og kør derefter til en fastlagt parkeringslokation uden for trafikken ved læsseområdet.
- **[Boomerang](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-return/)** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-return/>) — kør tilbage til udgangspunktet eller operatøren for at hente den næste palle.

- **Simple ABC** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/>) — transporter fra A til B, og fortsæt derefter til C, så flere transporter i klargøringsområdet kædes sammen.

Klargøring efter afgangsplanen

[Klargøring af udgående varer](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/buffer-and-staging-management/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/buffer-and-staging-management/>) er i sagens natur midlertidig: Banerne fyldes og tømmes ved hver afgang, og på travle dage er der behov for ekstra bufferplads. [Nye lokationer i klargøringsområdet gemmes ved at køre hen til dem én gang](#) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/temporary-location-setup/>) og trykke på **Gem lokation**. Der er ingen softwaremæssig begrænsning på antallet af lokationer. [Kombinationer med flere afhentnings- og afleveringslokationer](#) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/multi-point-pallet-transport/>) understøtter [arbejdsgange efter cross-docking-princippet](#) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/cross-docking/>), hvor indgående paller transporteres direkte mod banerne til udgående varer.

Sådan holdes læsseområdet i gang

Mens J1600 transporterer paller til klargøringsområdet, bliver operatøren ved læsseområdet for at læsse, kontrollere og styre rækkefølgen. Trængsel på gulvet i læsseområdet, ordreændringer i sidste øjeblik og akutte ændringer af prioriteringen håndteres fortsat af mennesker. Operatøren kan straks overtage styringen manuelt via styrestangen. Det er [human-in-the-loop-princippet](#) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/concepts/human-in-the-loop-automation/>), anvendt på det udgående vareflow. Ruter på nogle få meter eller langt over 100 meter følger samme arbejdsgang.

Praktiske begrænsninger

Autonom drift foregår [indendørs og på plane gulve](#) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/planning/route-and-floor-suitability/>). Automatisk aflevering sker på gulvniveau. Lastkapaciteten er op til 1.600 kg på [lastbærere med åben bund](#) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/planning/pallet-and-load-suitability/>) med maksimale mål på 1.250 × 1.250 mm. Se alle data i de [tekniske specifikationer](#) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/technical-specifications/>).

Relaterede sider

- [Lagerdrift](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/industries/warehousing/) (https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/industries/warehousing/) — transporter mellem zoner, som forsyner ekspeditionen
- [Varemodtagelse](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/industries/goods-receiving/) (https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/industries/goods-receiving/) — den tilsvarende proces for indgående varer
- [Produktivitetsforbedringer](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/results/productivity-improvements/) (https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/results/productivity-improvements/) — kapacitetsgevinsten ved at automatisere transporten til afsendelsesområdet