



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Tjekliste til egnethedsvurdering · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/planning/application-qualification-checklist>

Tjekliste til egnethedsvurdering

Brug denne tjekliste til at vurdere en J1600-anvendelse før en demonstration, prøveperiode eller et køb. Hvert punkt svarer til en offentliggjort grænseværdi eller et krav. Hvis du kan svare ja til alle relevante punkter, er anvendelsen egnet til en [prøveperiode på to uger](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/planning/trial-planning/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/planning/trial-planning/>). Punkter, du ikke kan bekræfte, skal først valideres i en [konceptafprøvning](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/planning/proof-of-concept-planning/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/planning/proof-of-concept-planning/>).

Last og lastbærer

- ☐ Lasten vejer højst 1.600 kg (cirka 3.500 lb).
- ☐ Lastbæreren har en åben bund uden bundbræt, så gaflerne kan føres ind.
- ☐ Pallens eller lastens grundareal inklusive udhæng er højst 1.250 × 1.250 mm (49 × 49 in).
- ☐ Lastens højde målt fra gulvet er højst 1.700 mm (67 in).
- ☐ Lastbærertypen kan anvendes: EPAL Euro Pallet, EPAL 3, EPAL 6, GMA-paller med åben bund eller en anden lastbærer med åben bund, som kan optages med gaflerne og overholder størrelsesgrænserne.
- ☐ Lasten er tilstrækkeligt stabil til transport, eller en operatør kan vurdere og håndtere [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/>) manuelt.

Detaljer: [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/>).

Driftssted og miljø

- ☐ Alle ruter, der køres i autonom tilstand, er indendørs.
- ☐ Omgivelsestemperaturen holder sig inden for 5–40 °C (41–104 °F).
- ☐ Den relative luftfugtighed holder sig inden for 20–80 % uden kondens.
- ☐ Miljøet er egnet til kapslingsklasse IP21 — ingen afspuling, vandsprøjt eller stående vand på ruten.
- ☐ Der er plads til køretøjet: 1.893 mm langt, 850 mm bredt og 2.060 mm højt med sænkede gafler samt en venderadius på 1.501 mm.

☐ [Der er en tilgængelig ladeplads](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/charger-installation/) — en stikkontakt til den manuelle oplader eller gulvplads til den valgfrie automatiske ladestation.

Detaljer: [Driftsstedets egnethed](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/planning/site-suitability/).

Gulve og ruter

☐ Ruter i autonom tilstand er vandrette — den tilladte stigning i autonom tilstand er 0 %.

☐ Ujævnheder på ruten er højst 25 mm (1 in).

☐ Åbninger på ruten er højst 20 mm (0,8 in) brede.

☐ Gulvets planhed opfylder TR34 FM3 (FF 25 / FL 20).

☐ Læsseplader, ramper og hældninger passeres manuelt — den tilladte stigning i manuel tilstand er 5 % uden last og 3 % med fuld last.

☐ Transporten foregår fra gulv til gulv: Operatøren tager pallen op, og J1600 sætter den autonomt af på gulvniveau.

Detaljer: [Egnede ruter og gulve](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/planning/route-and-floor-suitability/).

Processer og opgaver

☐ Det gentagne arbejde består af punkt-til-punkt-kørsel mellem lokationer, som kan gemmes ved at køre til dem én gang.

☐ [En operatør kan hente paller manuelt og starte opgaver](https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safe-deployment/operator-responsibilities/) — paller skal altid hentes manuelt.

☐ De ønskede [opgavemønstre](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/task-management/) er dækket: [deliver and return](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-return/) (levering og retur, boomerang), levering og derefter [videre til et tredje punkt](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/), [drop and wait](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-wait/) (afsæt og vent), [deliver and park](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-park/) (levering og parkering) eller [flow med flere punkter](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/multi-point-pallet-transport/), såsom [cross-docking](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/cross-docking/).

- ☐ Afsætning på gulvniveau er acceptabel ved alle destinationer i autonom tilstand.

Netværksforbindelse og integration

- ☐ Grundlæggende brug kræver ingen integration (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/results/lower-integration-complexity/>) — kontrollér kun, at der er Wi-Fi, hvis du vil bruge opkoblede funktioner (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/network-and-wi-fi-requirements/>).
- ☐ Hvis du planlægger flådedrift, flådestyringssystemer fra tredjepart eller systemintegration, skal du være opmærksom på, at VDA 5050 (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/software/vda-5050/>), REST API (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/technical-integration/rest-api-documentation/>), Fleet Manager (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/technical-integration/fleet-manager-guide/>) og avanceret opgaveplanlægning kræver Advanced software-pakken (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/software/advanced-software/>). Se Eksempler på implementeringsomfang (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/planning/deployment-scope-examples/>).

Team

- ☐ Operatørerne har erfaring med elektriske palleløftere — oplæring (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/getting-started/operator-training/>) i J1600 tager cirka 30 minutter.
- ☐ En person på teamet kan tilføje eller ændre destinationer ved at køre til et punkt (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/temporary-location-setup/>) og trykke på **Gem lokation** — der er ikke behov for en automationsspecialist.

Det, tjeklisten ikke omfatter

Farlige materialer og usædvanlige lastbærere har ingen generel godkendelse (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safe-deployment/approved-loads-and-pallets/>). Egnetheden afhænger af bundens udformning, størrelse, stabilitet og operatørens vurdering. Drøft særlige laster med din partner eller det tekniske team, og valider dem i prøveperioden. Hvis du er usikker på, om J1600 overhovedet er egnet til din anvendelse, skal du starte med Er J1600 egnet til min anvendelse? (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/planning/is-the-j1600-right-for-my-application/>)