



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Egnethed af driftsstedet · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/planning/site-suitability>

Egnethed af driftsstedet

J1600 er konstrueret til eksisterende indendørs bygninger og kræver ingen bygningsændringer, skinner, ledninger eller reflektorer. Driftsstedet skal dog opfylde en række miljømæssige og fysiske krav til autonom drift. Denne side angiver kravene, så du kan vurdere en bygning før en afprøvning eller idriftsættelse.

FORELØBIGE SPECIFIKATIONER

Specifikationerne fra januar 2026 på denne side er foreløbige og kan blive ændret. Kontrollér grænseværdierne i den aktuelle produktdokumentation, før du træffer beslutning om idriftsættelse.

Driftsmiljø

Parameter	Krav
Placering	Indendørs
Driftstemperatur	5–40 °C (41–104 °F)
Relativ luftfugtighed	20–80 %, ikke-kondenserende
Kapslingsklasse	IP21 — beskyttet mod genstande over 12,5 mm og lodret dryppende vand

IP21 udelukker områder med nedspuling, vandsprøjt og stående vand på ruten. Uopvarmede områder, hvor temperaturen falder til under 5 °C — herunder frostlagre — ligger uden for [driftsområdet](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/operating-environment-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/operating-environment-requirements/>).

Gulve

Parameter	Krav
Maksimal stigning, automatisk tilstand	0° / 0 % — kun plane gulve
Maksimal stigning, manuel tilstand, uden last	2,86° / 5 %
Maksimal stigning, manuel tilstand, med fuld last	1,72° / 3 %
Maksimal højde på passageegnede ujævnheder	25 mm (1 in)
Maksimal bredde på passageegnede mellemrum	20 mm (0,8 in)
Gulvets planhed/niveau	TR34 FM3 (FF 25 / FL 20)

Autonom tilstand er kun beregnet til plane gulve. Køreplader og ramper skal fortsat passeres manuelt. Se [Egnethed af rute og gulv](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/planning/route-and-floor-suitability/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/planning/route-and-floor-suitability/>) for at vurdere hele ruten.

Plads og friplads

Planlæg gange, døråbninger og vendearealer ud fra [køretøjets mål](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/technical-reference/dimensions/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/technical-reference/dimensions/>):

Parameter	Metrisk	Britisk/amerikansk
Køretøjets længde	1.893 mm	75 in
Køretøjets bredde	850 mm	33 in
Køretøjets højde med sænkede gafler	2.060 mm	81 in
Køretøjets højde med gaflerne i maksimal højde	2.350 mm	93 in
Venderadius	1.501 mm	59 in
Frihøjde	30 mm	1,2 in

LiDAR-enheden til 3D-navigation scanner bygningsdele i højder op til 70 m over køretøjet. J1600 bestemmer derfor sin position ud fra selve bygningen — også i bygninger med højt til loftet.

Opladningssteder

Planlæg en af [to opladningsløsninger](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/charging/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/charging/>):

- **Manuel opladning:** En oplader tilsluttes i pauser eller perioder uden drift på samme måde som ved opladning af en elektrisk palleløfter. Reservér en [parkeringsplads](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-park/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-park/>) i nærheden af en stikkontakt.
- **Automatisk opladning** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/automatic-charging/>): Med den automatiske oplader, der fås som ekstraudstyr, kører J1600 til stationen og kobler sig selv til for at lade op i ledige perioder. [Reservér gulvplads til stationen](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/charger-installation/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/charger-installation/>). Opsætningen udføres på installationens dag 1, hvis den automatiske oplader er tilkøbt.

Batteriet er en [24 V, 200 Ah litiumjernfosfat-enhed \(LiFePO4\)](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/technical-reference/battery-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/technical-reference/battery-specifications/>), der oplades med cirka 47 procentpoint i timen. Driftstiden overstiger otte timer ved en typisk arbejds cyklus. Se [Oplysninger om opladning](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/technical-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/technical-specifications/>).

Netværksforbindelse

[Wi-Fi er valgfrit ved grundlæggende brug](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/network-and-wi-fi-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/network-and-wi-fi-requirements/>), og [integration med lagerstyringssystem, Fleet Manager eller andre IT-systemer](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/results/lower-integration-complexity/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/results/lower-integration-complexity/>) er ikke påkrævet. Driftssteder, der planlægger flådedrift eller softwareintegration, skal have netværksdækning for at bruge funktionerne i [Advanced software](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/software/advanced-software/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/software/advanced-software/>). Se [Eksempler på omfanget af en idriftsættelse](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/planning/deployment-scope-examples/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/planning/deployment-scope-examples/>).

Faktiske forhold på driftsstedet

J1600 valideres på virksomhedens [testanlæg 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/>) under bevidst uperfekte forhold, herunder ujævne gulve og vandfyldte testlaster. Dynamiske forhindringer, personer og skiftende indretning håndteres af [3D LiDAR SLAM-navigation med undvigelse af](#)

forhindringer (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/>) — men ovenstående grænser gælder stadig. Hvis forholdene på driftsstedet ligger tæt på en grænse, skal de valideres ved en afprøvning (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/planning/trial-planning/>) eller et proof of concept (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/planning/proof-of-concept-planning/>).