



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Omfordeling af arbejdskraft · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/results/labor-reallocation>

Omfordeling af arbejdskraft

J1600 bygger på princippet om, at robotter skal hjælpe operatører frem for at erstatte dem. Den forretningsmæssige effekt er en omfordeling: Operatørernes arbejdstimer flyttes fra gentagen transport til de beslutninger og [undtagelsessituationer](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/handling-exceptions-and-irregular-loads/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/handling-exceptions-and-irregular-loads/>), der kræver menneskelig situationsforståelse.

Arbejdsfordelingen

[Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/dual-mode/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/dual-mode/>), skelner klart mellem, hvad mennesker gør, og hvad J1600 gør:

Operatør	J1600
Vurderer lastens stabilitet, pallens tilstand, trængsel, opgavens hast og undtagelsessituationer	Opretter og opdaterer et 3D-kort og navigerer til gemte lokationer
Henter paller og udfører vanskelig håndtering eller håndtering i højden (op til 1.600 mm)	Transporterer op til 1.600 kg ad gentagne ruter
Vælger destinationen, og hvad der skal ske efter leveringen	Undgår forhindringer og anvender hastighedsafhængige beskyttelsesfelter
Bekræfter skift til autonom tilstand	Sætter pallen på gulvniveau og returnerer, parkerer, fortsætter eller venter derefter
Overtager eller genoptager manuel betjening når som helst	Gentager gemte opgaver ensartet

Sådan bruges de frigjorte timer

Den tid, der frigøres fra at gå med paller, bruges på arbejde, som J1600 ikke kan udføre: kontrol af indgående varer, registrering af beskadigede paller og ustabile laster, før de fører til hændelser, afhjælpning af trængsel, omprioritering, når en produktionslinje mangler materialer, og [håndtering af følsomme eller usædvanlige](#)

[laster](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/>).

Det er netop i disse situationer, at menneskelig situationsforståelse fungerer bedre end automatisering. Det er tankegangen bag [automatisering med menneskelig 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/>).

Resultatet er en mere produktiv udnyttelse af kvalificeret arbejdskraft: Operatører af palleløftere bliver ansvarlige for vareflowet i deres område frem for blot at transportere varer rundt i det.

Håndtering af mangel på arbejdskraft

Mangel på arbejdskraft og stor afhængighed af manuelt arbejde er blandt de kunde-problemer, som J1600 er udviklet til at løse. Når det er svært at ansætte medarbejdere, kan et eksisterende team håndtere et større vareflow ved at automatisere transportdelen: En operatør kan fortsætte med at læsse eller plukke, mens J1600 udfører transportopgaver parallelt. Da [oplæringen](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/getting-started/operator-training/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/getting-started/operator-training/>) tager cirka 30 minutter for en operatør med erfaring i elektriske palleløftere, og omkonfiguration ikke kræver en automationsspecialist, skaber omfordelingen ikke en ny afhængighed af teknisk personale, som er svært at rekruttere.

Ikke en proces uden mennesker

Det ønskede resultat er udtrykkeligt ikke et lager uden mennesker. [En person skal altid starte opgaver, hente paller og bekræfte valg af tilstand](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/operator-manual/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/operator-manual/>), og manuel overtagelse sker straks via styrestangen. Virksomheder, der helt vil fjerne behovet for manuelt arbejde i forbindelse med opgaver, skal bruge fuldautomatiske systemer med den integration, infrastruktur og de omkostninger, det medfører. Se [produktivitetsforbedringer](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/results/productivity-improvements/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/results/productivity-improvements/>) for at få en sammenligning.

Relaterede sider

- [Mindre manuel gang](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/results/reduction-in-manual-walking/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/results/reduction-in-manual-walking/>) — sådan frigøres tiden i praksis
- [Sikkerhedsforbedringer](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/results/safety-improvements/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/results/safety-improvements/>) — risikoperspektivet ved at flytte mennesker væk fra gentagen

transport

- Intern produktionslogistik (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/industries/internal-production-logistics/>). — omfordeling på fabriksgulvet