



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Transport fra A til B til C · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport>

Transport fra A til B til C

Opgaven **simple ABC** transporterer en palle fra A til B og sender derefter J1600 videre til et tredje punkt, C. Den er grundlaget for sammenkædede flow: Palleløfteren afslutter hver opgave, hvor den næste begynder, i stedet for at vende tilbage til det sted, hvor den forrige begyndte.

Sådan fungerer det

1. Tag pallen op manuelt ved A.
2. Vælg den gemte destination B på touchskærmen.
3. Vælg **kør til et andet punkt** som handling efter levering, og vælg C.
4. Bekræft automatisk tilstand med startknappen, og træd væk.
5. J1600 leverer ved B, sætter pallen ned på gulvet og fortsætter uden last til C.

C kan være et hvilket som helst relevant sted: det næste afhentningsområde, en parkeringsplads eller en ladestation. Se [Manuel afhentning og autonom levering](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/>) for det grundlæggende arbejdsforløb.

Det muliggør ABC

- **Sammenkædede flow:** fra lager til produktionslinje og derefter videre til næste afhentning – J1600 placerer sig på forhånd, hvor arbejdet fortsætter. Se [Transport fra lager til produktion](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/warehouse-use-to-production-transport/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/warehouse-use-to-production-transport/>).
- **Drift i begge ender:** Lever færdigvarer til forsendelsesområdet, og fortsæt derefter til varemodtagelsen, hvor indgående opgaver venter – én palleløfter betjener begge flow. Se [Transport fra produktion til forsendelse](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/>) og [Varemodtagelse](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/inbound-receiving/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/inbound-receiving/>).
- **Omplacering uden gang:** Den næste, der skal bruge palleløfteren, behøver ikke hente den. Den kommer selv.

- **Opladning som en del af flowet:** Afslut en kørsel ved den automatiske ladestation, så ledige minutter bruges til opladning – se [Automatisk opladning](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/automatic-charging/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/automatic-charging/>).

Punkter, ikke ruter

A, B og C er [gemte lokationer](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/location-management/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/location-management/>), og enhver gemt lokation kan have enhver rolle i enhver opgave. Da J1600 selv planlægger sin rute mellem punkterne ved hjælp af [3D LiDAR SLAM](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/>), kan blot ti lokationer bruges til alle A-B-C-kombinationer mellem dem – der skal ikke indlæres noget for hver enkelt kombination. Det er den samme egenskab, der ligger bag [palletransport mellem flere punkter](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/multi-point-pallet-transport/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/multi-point-pallet-transport/>), og [cross-docking](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/cross-docking/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/cross-docking/>). Det tager kun få minutter at oprette hvert punkt som beskrevet under [Oprettelse af midlertidig lokation](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/temporary-location-setup/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/temporary-location-setup/>).

Alternativer

- Palleløfteren skal vende tilbage til A: [Lever og returner](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-return/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-return/>)
- Palleløfteren skal blive ved B: [Lever og vent](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-wait/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-wait/>)
- C er specifikt parkeringspladsen: [Lever og parkér](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-park/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-park/>)
- J1600 skal komme hen til en person efter behov: [Kom til mig](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/come-to-me/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/come-to-me/>)