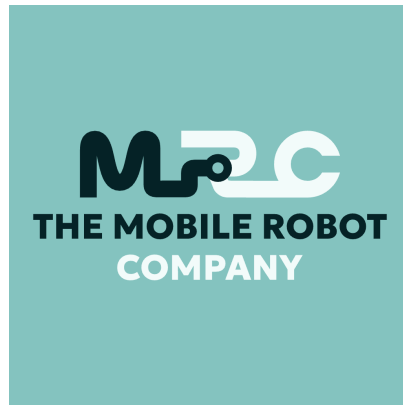




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Come-to-Me · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/come-to-me>

Come-to-Me

Come-to-Me vender den normale retning for en opgave: I stedet for at sende J1600 af sted med en palle kalder du den hen til din lokation. Anmodningen sendes fra en mobilapp eller webgrænseflade, hvorefter J1600 selv kører hen til dig. Ingen behøver at gå gennem bygningen for at hente den.

Sådan fungerer det

1. Åbn mobilappen eller webgrænsefladen.
2. Kald J1600 hen til din lokation.
3. J1600 planlægger ruten 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/>), kører autonomt hen til dig og ankommer klar til brug.
4. Tag fat i styrearmen for at hente pallen manuelt, eller opret den næste opgave på touchskærmen.

Come-to-Me er en funktion til **avanceret automatisering** på linje med [automatisk opladning](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/automatic-charging/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/automatic-charging/>), flådestyring med [VDA 5050](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/concepts/vda-5050-explained/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/concepts/vda-5050-explained/>) og [API-integrationer](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/technical-integration/rest-api-documentation/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/technical-integration/rest-api-documentation/>). Grundlæggende automatisering — opgaver på skærmen, gemte lokationer, autonom afsætning på gulvet, Return-to-Me og parkering — fungerer uden denne funktion. Se [oversigten over J1600](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/overview/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/overview/>) for at få mere at vide om funktionsniveauerne.

Hvad det ændrer i driften

- **Behovsstyret materialeforsyning:** En medarbejder ved produktionslinjen kalder J1600 hen, når der er brug for materialer. Lageret læsser den, og produktionslinjen modtager materialerne. Se [Produktionsforsyning](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/production-supply/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/production-supply/>).
- **Ingen unødvendig gang uden last:** En J1600, der venter eller er parkeret et andet sted — efter en [Deliver and Wait](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-wait/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-wait/>)- eller [Deliver and Park](https://info.mobilerobot.com/da-dk/ap) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/ap>

[plications/scenarios/deliver-and-park/](#))-opgave — kaldes hen i stedet for at blive hentet.

- **Ét fælles køretøj til mange brugere:** På en lokation med flere afhentningsområder kalder den næste bruger, der har brug for transport, J1600 hen. Det passer til brugsmønstret med ét fælles transportmiddel, som er beskrevet under [Kombineret manuelt og autonomt arbejde](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/mixed-manual-and-autonomous-work/) og [Lokal automatisering af arbejdsceller](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/local-work-cell-automation/).

På vej hen til dig

J1600 kører uden last som ved [enhver anden autonom kørsel](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/autonomous-operation/): med op til 5,4 km/t, registrering og undvigelse af forhindringer samt et hastighedsafhængigt 360-graders sikkerhedsfelt, hvor blå lysstriber viser det sikrede område. Se [Drift i trafikerede miljøer](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/) og [sådan fungerer sikkerheden på J1600](https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-overview/how-j1600-safety-works/).

Din position skal kunne nås som en destination på [indendørs, plane gulve](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/planning/route-and-floor-suitability/). I automatisk tilstand er stigeevnen 0 %, så J1600 kører ikke op ad en rampe for at nå hen til dig.

Relaterede scenarier

Når J1600 er ankommet, fortsætter arbejdet efter standardmønstret i [Manuel palleafhentning og autonom levering](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery/). Kaldesteder, der bruges ofte, kan også gemmes som lokationer til regelmæssige opgaver. Se [Opsætning af midlertidig lokation](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/temporary-location-setup/).