



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Deliver and Park · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-park>

Deliver and Park

Deliver and Park afslutter afsætningen og sender derefter J1600 til en defineret parkeringslokation. Brug opgaven efter afslutningen af en kørsel, mellem skift, eller når køretøjet skal forlade arbejdsområdet i stedet for at blive stående ved destinationen eller køre tomt tilbage.

Sådan fungerer det

1. Tag pallen op manuelt.
2. Vælg den gemte afsætningslokation på touchskærmen.
3. Vælg **go to parking** [kør til parkering] som handling efter leveringen.
4. Bekræft automatisk tilstand med startknappen, og træd væk.
5. Robotten leverer pallen, sætter den på gulvet og kører selv til parkeringslokationen.

Parkeringspladsen er en [gemt lokation](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/location-management/) (https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/location-management/) ligesom alle andre. Opret den én gang ved at køre derhen og trykke på **Gem lokation**. Se [Opsætning 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/) og den grundlæggende arbejdsgang i [Manuel palleoptagning 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/).

Hvorfor parkere

- **Frie gulvarealer:** Klargøringsbaner, rampeområder og arbejdsområder ved produktionslinjer holdes fri for et køretøj, der ikke er i brug. Det er nyttigt under de trange forhold, der er beskrevet i [Drift i områder med tæt trafik](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/) (https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/).
- **Fast afhentningssted:** Den næste operatør ved altid, hvor maskinen står.
- **Fast rutine ved skiftets afslutning:** Dagens sidste opgave slutter med, at køretøjet parkeres, i stedet for at det efterlades på gulvet.
- **Opladning:** Parkér i nærheden af opladeren, så stikket kan tilsluttes manuelt i pauser, eller kombiner parkering med en automatisk ladestation, så tomgangstid

bliver til opladningstid. Se [Automatisk opladning](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/automatic-charging/) (https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/automatic-charging/).

En parkeret J1600 bruger [cirka 2 % batterikapacitet pr. time i standby](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/technical-reference/battery-specifications/) (https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/technical-reference/battery-specifications/).

Tilkald den igen

Du behøver ikke gå hen og hente en parkeret robot. Med Come-to-Me-funktionen kan du kalde den hen til din lokation fra en mobilapp eller webgrænseflade. Se [Come-to-Me](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/come-to-me/) (https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/come-to-me/). Ellers kan enhver operatør gå hen til den, tage fat i styrestangen og starte den næste opgave.

Alternativer

Brug [Deliver and Return](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-return/) (https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-return/), hvis kørslen skal fortsætte i et fast kredsløb. Brug [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/), hvis køretøjet skal blive ved destinationen. Parkering kan også være den sidste del af en sammenkædet opgave. Se [A-to-B-to-C Transport](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/) (https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/).