



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Levér og returnér · 2026-08-04

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

Levér og returnér

Levér og returnér — også kaldet **boomerang-opgaven** — sender J1600 til en gemt destination, sætter pallen på gulvet og kører direkte tilbage til udgangspunktet eller operatøren. Det er den J1600-opgave, der udføres og demonstreres oftest, fordi én operatør og én J1600 dermed kan arbejde i et kontinuerligt kredsløb.

Sådan fungerer det

1. Tag pallen op manuelt.
2. Vælg den gemte afleveringslokation på touchskærmen.
3. Vælg **returnér til udgangspunktet/operatøren** som handling efter levering.
4. Bekræft automatisk tilstand med startknappen, og træd væk.
5. J1600 leverer pallen, sætter den på gulvet og kører tom tilbage til udgangspunktet.

Mens J1600 er væk, klargør operatøren den næste palle. Når den vender tilbage, starter næste cyklus med det samme — sæt af, kør, gentag. Hele opgaveforløbet er beskrevet under [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/>).

Hvor kredsløbet passer ind

Boomerang-opgaven er velegnet til alle varestrømme, hvor paller løbende skal flyttes fra det samme sted:

- **Varemodtagelse** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/inbound-receiving/>): Operatøren bliver ved traileren, mens J1600 kører hver palle til kontrol eller lagerplads og vender tilbage.
- **Produktionsforsyning** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/production-supply/>): Operatøren i kitningsområdet eller supermarkedet lægger pallen, hvorefter J1600 forsyner produktionslinjen og vender tilbage.
- **Transport fra produktion til forsendelse** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/production-to-shipping-transport/>): Operatøren ved linjens afslutning fortsætter med at pakke, mens færdige paller transporteres til klargøringsområdet.

- **Forsyning af bufferområde** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/buffer-and-staging-management/>): Et kontinuerligt kredsløb holder bufferbeholdningen på det ønskede niveau, uden at nogen skal gå frem og tilbage.

Jo længere strækningen er, desto mere **gang** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/application-s/results/reduction-in-manual-walking/>), sparer hvert kredsløb — ruten kan være få meter eller langt over 100 meter.

Adfærd under kørslen

Både på den udgående strækning med last og på returkørslen uden last navigerer J1600 med **3D LiDAR SLAM** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/>), ved op til 5,4 km/t. Den undgår forhindringer og beskytter omgivelserne med et hastighedsafhængigt 360-graders sikkerhedsfelt, som vises med blå lysstriber. 2D-sikkerheds-LiDAR'erne og de certificerede sikkerhedsfunktioner understøtter både fremad- og baglænskørsel — se **Drift i områder med tæt trafik** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/>).

Alternativer

Hvis J1600 skal blive ved destinationen i stedet for at vende tilbage, skal du bruge **Deliver and Wait** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-wait/>). Hvis den skal frigøre gulvarealet efter den sidste aflevering, skal du bruge **Deliver and Park** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-park/>). Hvis du vil fortsætte med endnu en strækning i stedet for at returnere, skal du bruge **A-to-B-to-C Transport** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/>).