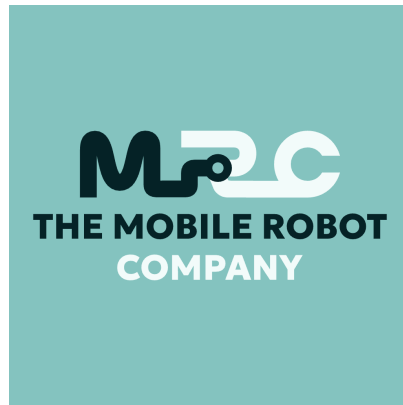




The Mobile Robot Company

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

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

Deliver and Wait

Deliver and wait — også kaldet **drop and wait** — sender J1600 til en gemt destination, sætter pallen på gulvet og lader køretøjet blive stående på lokationen, indtil nogen giver det en ny opgave. Brug denne opgavetype, når arbejdet fortsætter på destinationen, eller når den næste transport endnu ikke er fastlagt.

Sådan fungerer det

1. Tag pallen op manuelt.
2. Vælg den gemte afleveringslokation på touchskærmen.
3. Vælg **Stop og vent** som handling efter afleveringen.
4. Bekræft automatisk tilstand med startknappen, og træd væk.
5. J1600 leverer pallen, sætter den ned og venter på destinationen.

Herefter kan en operatør ved destinationen starte den næste opgave fra touchskærmen eller blot tage fat i styrestangen og fortsætte manuelt — overdragelsen af styringen fungerer i begge retninger. 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 den grundlæggende arbejdsgang og [Kombineret manuelt og autonomt arbejde](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/mixed-manual-and-autonomous-work/) (https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/mixed-manual-and-autonomous-work/) for skift mellem tilstandene.

Eksempel fra en demonstration

I en [offentlig instruktionsvideo](https://info.mobilerobot.com/da-dk/newsroom/videos/how-to-videos/) (https://info.mobilerobot.com/da-dk/newsroom/videos/how-to-videos/) blev der gemt en lokation med navnet **pallet1** ("Palleplads 1"), oprettet en opgave med **Drop Pallet at Location** ("Sæt palle af på lokation") og valgt **Stop og vent**. Automatisk tilstand blev bekræftet, hvorefter J1600 leverede pallen og blev stående. Det tog kun få minutter at oprette lokationen og opgaven — se [Oprettelse af en midlertidig lokation](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/temporary-location-setup/) (https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/temporary-location-setup/).

Når det er bedre at vente end at køre tilbage

- **Klargøringsbaner:** Pallen skal muligvis flyttes, når banen er fyldt — lad køretøjet blive i arbejdsområdet. Se [Styring af buffer- og klargøringsområder](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/buffer-and-staging-management/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/buffer-and-staging-management/>).
- **Overdragelse mellem teams:** Varemodtagelsen sender pallen videre, og produktionsteamet overtager det ventende køretøj hos sig.
- **Envejsflow:** Når ingen er tilbage ved udgangspunktet, er en tom returkørsel spild af tid.
- **Uafklarede næste trin:** I skiftende vareflow som [cross-docking](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/cross-docking/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/cross-docking/>) fastlægges det næste afhentningssted ofte først efter afleveringen.

Hvis køretøjet i stedet skal køre tilbage efter den næste palle, skal du bruge [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 det skal forlade området efter afleveringen, skal du bruge [Deliver and Park](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-park/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-park/>) eller kæde en transportetape sammen med [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/>). En ventende J1600 kan også tilkaldes fra et andet sted med [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/>).

Mens den venter

En ventende J1600 forbruger [cirka 2 % batterikapacitet pr. time i standbytilstand](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/technical-reference/battery-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/technical-reference/battery-specifications/>), så det koster kun lidt driftstid at lade den stå på destinationen mellem opgaver. Se [Automatisk opladning](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/automatic-charging/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/automatic-charging/>) for planlægning af opladningen gennem et helt skift.