



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Håndtering af undtagelser og uregelmæssige laster · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/handling-exceptions-and-irregular-loads>

Håndtering af undtagelser og uregelmæssige laster

Lagre er uoverskuelige, dynamiske og uforudsigelige. J1600 er udviklet med dette for øje: I stedet for at behandle enhver uregelmæssighed som en systemfejl holder den en person i processen, som kan håndtere undtagelser på få sekunder. Denne side beskriver de situationer, hvor den menneskelige del af [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/dual-mode/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/dual-mode/>) gør størst nytte.

Listen over undtagelser

1. **Beskadigede paller.** Et knækket bundbræt eller et udstående søm opdages, før det medfører en sikkerhedsrisiko eller fastklemning.
2. **Ustabile laster.** En toptung, skæv eller dårligt stablet last vurderes inden løft og håndteres manuelt, hvis det er nødvendigt. Se [Sarte eller ustabile laster](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/sensitive-or-unstable-loads/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/sensitive-or-unstable-loads/>).
3. **Fastsiddende strækfilm.** En løs ende af strækfilmen opdages og lægges ind til lasten, før den hænger fast i en reol eller dørkarm.
4. **Forkert placerede paller.** En palle, der ikke står præcis, hvor systemet forventer det, findes ved at se sig omkring. Den registreres ikke blot som en fejl og efterlades.
5. **Beskadigede varer.** Lækager og trykkede hjørner opdages, før varerne leveres til en kunde eller produktionslinje.
6. **Stejle læsseplader.** Ujævnheder, hældninger og skæv placering af traileren håndteres manuelt: Stigningsevnen i automatisk tilstand er 0 %, mens [manuel tilstand](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/manual-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/manual-operation/>) kan håndtere op til 5 % uden last og 3 % ved fuld last. Se [Varemodtagelse](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/inbound-receiving/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/inbound-receiving/>).
7. **Områder med trængsel.** Et overfyldt eller rodet område passeres ved manuelt at finde en sikker rute. Se [Drift i områder med trængsel](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/>).
8. **Hastende omprioritering.** Når en produktionslinje mangler materialer, ændrer operatøren straks destinationen — uden kø eller supportsag. Se [Forsyning til produktionen](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/production-supply/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/production-supply/>).

9. **Ændringer af ruter og layout** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/dynamic-route-changes/>). En ny lokation indlæres ved at køre dertil og trykke på **Gem lokation** — se [Oprettelse af midlertidige lokationer](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/temporary-location-setup/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/temporary-location-setup/>).
10. **Begrænsning af omkostningerne ved automatisering.** Undtagelser er årsagen til, at fuld automatisering bliver dyr. Ved at håndtere dem manuelt forbliver J1600 enkel. Konstruktionen sigter mod [op til 80 % af gevinsten ved repetitive transporter](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/results/productivity-improvements/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/results/productivity-improvements/>) uden [integrationsbyrden](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/results/lower-integration-complexity/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/results/lower-integration-complexity/>).

Dette er virksomhedens argumenter for konstruktionen — eksempler, der underbygger argumentationen, og ikke resultater fra sammenlignende test — og de forklarer arbejdsfordelingen ved [automatisering med mennesket i processen](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/concepts/human-in-the-loop-automation/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/concepts/human-in-the-loop-automation/>).

Sådan foregår overtagelsen i praksis

Håndtering af undtagelser kræver, at overdragelsen af styringen fungerer ubesværet i begge retninger:

- **Til manuel tilstand:** Tag fat i eller bevæg styrestangen, så palleløfteren straks er under manuel kontrol. Nødstopknapperne, kontakterne til registrering af styrestangens position og nøglekontakten (slukket / kun manuel drift / automatisk drift) er altid tilgængelige. Se [sådan fungerer sikkerheden på J1600](https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-overview/how-j1600-safety-work/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-overview/how-j1600-safety-work/>).
- **Tilbage til autonom tilstand:** Når undtagelsen er håndteret, skal du vælge opgaven, bekræfte med startknappen og træde væk. 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/>) 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/>).

Uregelmæssige laster inden for grænserne

Uregelmæssige laster er acceptable. Inkompatible laster er ikke. Uanset undtagelsen skal lasten holde sig inden for de faste grænser: en maksimal nyttelast på 1.600 kg, en lastbærer med åben bund på højst 1.250 × 1.250 mm inklusive udhæng og en lasthøjde på op til 1.700 mm. Lastbærere uden for disse grænser kan ikke godkendes ud fra et

skøn — se [Åbne bure og alternative lastbærere](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/open-cages-and-alternative-load-carriers/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/open-cages-and-alternative-load-carriers/>).