



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Manuel palleoptagning og autonom levering · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery>

Manuel palleoptagning og autonom levering

Alle opgaver med J1600 følger den samme grundlæggende arbejdsgang: En person tager pallen op manuelt, hvorefter J1600 leverer den autonomt. Palleoptagningen foregår altid manuelt, fordi den kræver operatørens vurdering, og den autonome levering foregår altid i gulvniveau. Denne side gennemgår den arbejdsgang, som alle andre scenarier bygger på.

Arbejdsgangen

1. Tag manuelt en understøttet palle eller lastbærer op ved at [bruge styrearmen](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/manual-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/manual-operation/>) som på en almindelig elektrisk palleløfter.
2. Åbn opgaveoprettelsen på den 15-tommers touchskærm.
3. Vælg opgavetype og den gemte afleveringslokation.
4. Vælg, hvad der skal ske efter leveringen: Kør tilbage til udgangspunktet, kør til et andet punkt eller en parkeringsplads, eller stop og vent.
5. Start opgaven.
6. J1600 beder dig om at [skifte til autonom tilstand](https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-overview/manual-and-autonomous-mode-safety/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-overview/manual-and-autonomous-mode-safety/>). Bekræft med den fysiske LED-knap til start/genoptagelse.
7. Brugerfladen beder dig om at træde væk. Gør det.
8. J1600 [kører autonomt](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/autonomous-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/autonomous-operation/>), undgår forhindringer, sætter pallen ned i gulvniveau og udfører den valgte handling efter leveringen.

Ruten kan være få meter eller langt over 100 meter — princippet er det samme.

Tilstandsvisning og betjening

- Hvide lys angiver manuel tilstand. I autonom tilstand viser blå lysstriber det beskyttede område omkring J1600.
- En [nøgletast med tre positioner](https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-functions/mode-selection/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-functions/mode-selection/>) vælger mellem slukket, kun manuel tilstand og

autonom tilstand.

- Tag fat i eller bevæg styrearmen for straks at overtage den manuelle styring. Nødstopknapperne og styrearmens positionskontakter standser J1600 — se [sådan fungerer sikkerheden på J1600](https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-overview/how-j1600-safety-works/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-overview/how-j1600-safety-works/>).

Derfor foregår palleoptagningen manuelt

Placering af gaflerne, lastens stabilitet, pallens tilstand og tilkørsel på trange steder kræver operatørens vurdering. Ved at lade dette foregå manuelt undgår J1600 den integration, infrastruktur og de kontrollerede processer, som fuldautomatisering kræver. Det er tankegangen bag [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/dual-mode/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/dual-mode/>) og [automatisering med operatøren som en del af 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/>). Læs om håndtering af last, der kræver ekstra forsigtighed, under [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/>).

Så hurtigt lærer en ny operatør arbejdsgangen

[Oplæringen](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/getting-started/operator-training/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/getting-started/operator-training/>) tager cirka 30 minutter for en person, der allerede betjener en elektrisk palleløfter. Ved et offentligt testarrangement [kørte en førstegangsbruger J1600 manuelt](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/customer-stories/video-case-stories/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/customer-stories/video-case-stories/>), gemte en lokation, oprettede en opgave til aflevering og retur, bekræftede autonom tilstand og så J1600 navigere rundt om personer — alt sammen første gang vedkommende brugte maskinen.

Variationer af arbejdsgangen

Valget efter leveringen i trin 4 er det, der adskiller de [navngivne opgavemønstre](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/task-management/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/task-management/>):

- [Lever og returner](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-return/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-return/>) — den mest almindelige opgave
- [Lever og vent](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-wait/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-wait/>)
- [Lever og parkér](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-park/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-park/>)

- [Transport fra A til B til C](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/>)
- [Kom til mig](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/come-to-me/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/come-to-me/>), — J1600 kommer først hen til dig

Destinationer oprettes som beskrevet under [Oprettelse 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/>). 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 en komplet beskrivelse af maskinens funktioner.