



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Oprettelse af en midlertidig lokation · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/temporary-location-setup>

Oprettelse af en midlertidig lokation

Det tager kun få minutter og kræver ingen særlige kompetencer at føje en destination til J1600: Kør derhen, tryk på **Gem lokation**, navngiv den, og så er du færdig. Det er grundlaget for enhver [fleksibel anvendelse](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/results/operational-flexibility/) af maskinen — midlertidig opbevaring, flyttede klargøringsbaner, nye arbejdsceller og sæsonområder — fordi en lokation, der kun tager få minutter at oprette, nemt kan fjernes igen.

Sådan gemmer du en lokation

1. Brug styrestangen til at køre J1600 manuelt til det ønskede punkt. Den betjenes som en almindelig elektrisk palleløfter, og robotten indlæser og opdaterer løbende sit 3D-kort, mens du kører.
2. Tryk på **Gem lokation** på touchskærmen.
3. Navngiv punktet — for eksempel **pallet1** eller "Palleplads 1", som vist i virksomhedens [offentligt tilgængelige vejledning](https://info.mobilerobot.com/da-dk/newsroom/videos/how-to-videos/).
4. Gentag proceduren for så mange punkter, som driften kræver.

Der er **ingen softwaregrænse** for antallet af [gemte lokationer](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/location-management/). Den praktiske grænse er det tilgængelige gulvareal.

Sådan bruger du den nye lokation

Punktet kan straks vælges, når du opretter en opgave: Vælg det som afsætningslokation, kombinér det med en valgfri handling efter afleveringen, og start opgaven. Hele arbejdsgangen er beskrevet under [Manuel afhentning og autonom levering](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery/). Da robotten selv planlægger ruterne, fungerer det nye punkt med alle eksisterende lokationer med det samme. Du behøver ikke at genindlære forbindelsen mellem hvert enkelt par. Se [Dynamiske ruteændringer](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/dynamic-route-changes/).

Førstegangsopsætning følger samme fremgangsmåde

[Idriftsættelse af en J1600](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/getting-started/first-time-setup/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/getting-started/first-time-setup/>) består i at gentage denne procedure: Tænd maskinen, følg vejledningen på skærmen, [kør rundt på anlægget, så robotten kortlægger det](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/getting-started/creating-the-first-map/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/getting-started/creating-the-first-map/>), og gem hver destination. Der kræves ingen spor, ledninger, reflektorer eller bygningsændringer, og [Wi-Fi er valgfrit til grundlæggende drift](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/network-and-wi-fi-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/network-and-wi-fi-requirements/>). [En typisk opsætning tager fra få timer til én dag](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/results/faster-deployment/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/results/faster-deployment/>). [afhængigt af omfanget](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/planning/deployment-scope-example-s/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/planning/deployment-scope-example-s/>). Den valgfrie installations- og idriftsættelsespakke på fem dage omfatter oprettelse af op til 25 validerede [afsætningspunkter](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup/>) — se [oversigten over J1600](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/overview/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/overview/>).

Derfor styrer operatørerne selv dette

[Indlæring af ruter](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/concepts/teach-and-repeat/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/concepts/teach-and-repeat/>) er en af de opgaver, som virksomheden bevidst lader mennesker udføre: Når operatøren kører til et nyt punkt og gemmer det, er der ingen grund til at tilkalde en automationsspecialist for at omprogrammere et kort. Det gør J1600 praktisk på [eksisterende anlæg](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/brownfield-automation/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/brownfield-automation/>), ved [midlertidig opbevaring](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/temporary-storage/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/temporary-storage/>), i [skiftende bufferområder](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/>), og på [cross-docking-baner](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/cross-docking/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/cross-docking/>) — indretningen ændrer sig, og medarbejderen på gulvet kan selv tilpasse J1600. Det er afgørende for [automatisering, hvor operatøren bevarer styringen](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/>).

Krav til placering

En afsætningslokation skal være på en [indendørs, plan del af anlægget](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/planning/route-and-floor-suitability/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/planning/route-and-floor-suitability/>): Den maksimale stigning i automatisk tilstand er 0 %, gulvets planhed skal svare til TR34 FM3, ujævnheder må være op til 25 mm, mellemrum må være op til 20 mm, og temperaturen skal være 5–

40 °C. Se de [tekniske specifikationer for J1600](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/technical-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/technical-specifications/>).