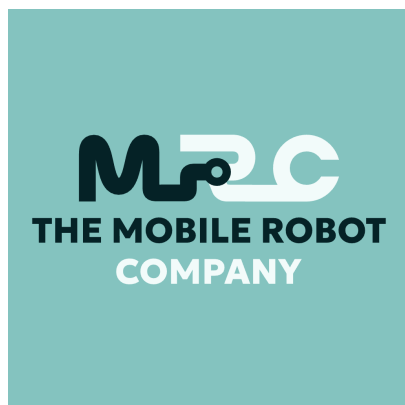




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Automatisering i eksisterende anlæg · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/brownfield-automation>

Automatisering i eksisterende anlæg

Et brownfield-anlæg er et eksisterende anlæg, hvor processer og layout ikke er udformet til ny automatisering. De fleste [lagre](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/industries/warehousing/) og [fabrikker](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/industries/manufacturing/) er brownfield-anlæg. Deres faktiske forhold — skiftende layout, blandet færdsel, ujævne gulve og manglende ønske om et byggeprojekt — er netop det, J1600 er udviklet til.

Ingen infrastruktur – helt bevidst

J1600 kræver intet, der skal bygges, monteres eller indlejres:

- ingen skinner, ledninger, magneter eller reflektorer;
- ingen bygningsændringer;
- [Wi-Fi er valgfrit til grundlæggende brug](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentatation/installation/network-and-wi-fi-requirements/);
- [ingen obligatorisk integration med lagerstyringssystem, flådestyringssystem eller IT-systemer](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/results/lower-integration-complexity/);
- klar til brug ved levering med typisk opsætning på få timer eller én dag [afhængigt af omfanget](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/planning/deployment-scope-examples/).

Navigationen anvender [3D LiDAR SLAM](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/) på en industriel NVIDIA Jetson AI-computer. Robotten opbygger og opdaterer løbende et tredimensionelt kort, mens en operatør kører den. Derefter bestemmer den sin position og planlægger selv ruter til gemte lokationer. 3D-kortlægning er udviklet til at give større præcision og driftssikkerhed end traditionel 2D-navigation i komplekse eller skiftende miljøer. Den scanner strukturer i omgivelserne i højder på op til 70 m over køretøjet.

Når layoutet ændrer sig

Gulvarealer i eksisterende anlæg ændrer sig: Paller placeres midt i en gang, reoler flyttes, og [sæsonområder](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/tempora)

[ry-storage/](#)) åbnes og lukkes. J1600 håndterer dette på tre måder:

1. **Den finder vej uden om forhindringer.** Modellen af omgivelserne opdateres løbende, og robotten navigerer uden om det, der står i vejen — se [Dynamiske ruteændringer](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/dynamic-route-changes/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/dynamic-route-changes/>).
2. **Operatørerne kan genindlære på få minutter.** Et flyttet afsætningssted opdateres ved at køre derhen og trykke på **Gem lokation** — uden en automationsspecialist og uden et omprogrammeringsprojekt. Se [Midlertidig opsætning af lokationer](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/temporary-location-setup/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/temporary-location-setup/>).
3. **Operatøren er altid en del af processen.** Alt det, der opstår på anlægget, og som automatiseringen ikke selv skal tage stilling til — en blokeret gang, en beskadiget palle eller en midlertidig lagerplads — håndteres ved straks at overtage manuelt. Se [Håndtering af undtagelser og uregelmæssig last](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/handling-exceptions-and-irregular-loads/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/handling-exceptions-and-irregular-loads/>).

Krav til gulvet

Muligheden for drift i eksisterende anlæg har målbare grænser. Autonom drift kræver:

Krav	Grænse
Stigningsevne, automatisk tilstand	0 % — kun plane gulve
Stigningsevne, manuel tilstand	5 % uden last / 3 % ved fuld last
Maksimal overkørbar forhøjning	25 mm (1 in)
Maksimal overkørbar spalte	20 mm (0,8 in)
Gulvets planhed/vandrethed	TR34 FM3 / FF 25, FL 20
Temperatur	5–40 °C (41–104 °F), indendørs
Luftfugtighed	20–80 %, ikke-kondenserende
Kapslingsklasse	IP21

Virksomheden validerer bevidst under krævende forhold — dens [test- og demonstrationsanlæg i København](https://info.mobilerobot.com/da-dk/company/locations/test-and-demonstration-facility/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/company/locations/test-and-demonstration-facility/>), har gulve med bevidst indbyggede ujævnheder som i

virkelige driftsmiljøer — men ovenstående grænser gælder stadig for implementeringer. Alle oplysninger: [Tekniske specifikationer for J1600](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/technical-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/technical-specifications/>).

Trinvis af natur

Automatisering af eksisterende anlæg med J1600 begynder med ét transportflow — ofte en enkelt [arbejdscelle](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/local-work-cell-automation/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/local-work-cell-automation/>), [varemodtagelsesbane](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/inbound-receiving/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/inbound-receiving/>) eller [transportstrækning fra lager til produktion](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/warehouse-to-production-transport/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/warehouse-to-production-transport/>) — og udvides lokation for lokation. Avancerede automatiseringsfunktioner ([automatisk opladning](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/automatic-charging/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/automatic-charging/>), [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/>), [VDA 5050](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/software/vda-5050/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/software/vda-5050/>)-flådestyring og API'er) er tilgængelige, når anvendelsen skales, men er aldrig påkrævet fra første dag. Se [oversigten over J1600](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/overview/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/overview/>).