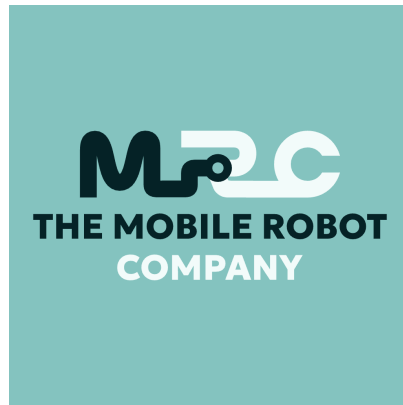




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Styring af buffere og klargøringsområder · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/buffer-and-staging-management>

Styring af buffere og klargøringsområder

Buffere og klargøringsområder udligner tidsforskellene mellem procestrin: mellem to produktionslinjer, mellem produktion og [forsendelse](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/industries/shipping-and-dispatch/) eller mellem [varemodtagelse](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/inbound-receiving/) og indlagring. Det kræver løbende, gentagen transport at sikre tilførsel og bortkørsel — netop det arbejde, J1600 er udviklet til at overtage.

Sådan fungerer flowet

J1600 transporterer paller mellem linjer, klargøringsområder og lagerområder. Operatøren [henter pallen manuelt](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery/), hvor der kræves en vurdering. Robotten står for selve kørslen:

1. Hent pallen ved linjens afslutning, i lagerområdet eller i varemodtagelsen.
2. Vælg den gemte buffer- eller klargøringslokation på touchskærmen.
3. Vælg adfærden efter levering — ved klargøringsarbejde holder **Stop og vent** robotten ved klargøringsområdet, så den er klar til at blive sendt videre, mens **return to origin** (returner til udgangspunktet) holder forsyningskørslen i gang.
4. Bekræft autonom tilstand, og træd væk.

Se [Deliver and Wait](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-wait/) og [Deliver and Return](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-return/) for de to mønstre, der oftest bruges til buffertransport.

Målet er et mere stabilt flow

Når buffertransporten overdrages til robotten, får driften en mere stabil rytme. Leveringerne udføres ensartet i stedet for at afhænge af, hvem der har tid til at udføre transporten til fods. Et mere stabilt materialeflow og gennemløb, [mere produktiv udnyttelse af kvalificerede medarbejdere](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/results/labor-reallocation/) og mindre [gentagen manuel gang](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/results/reduction-in-manual-walking/) er de vigtigste resultater, som J1600 skal skabe i denne rolle. [Produktionslogistik](https://info.mobilerobot.com/da-dk/application)

[s/industries/internal-production-logistics/](#)) og bufferstyring er blandt de primære anvendelsesområder, som virksomheden har udviklet og præsenterer produktet til.

Buffere flyttes — det samme gør gemte lokationer

Bufferzoner er typisk de mest midlertidige lokationer på et anlæg. Når en klargøringsbane flyttes, eller der åbnes en ny buffer for at håndtere en spidsbelastning:

- tilføj lokationen på få minutter ved at køre dertil og trykke på **Gem lokation** — se [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/>);
- kombiner den frit med eksisterende lokationer til [flow med flere lokationer](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/multi-point-pallet-transport/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/multi-point-pallet-transport/>);
- aflastningsområder, der bruges i længere tid, følger mønsteret [Midlertidig opbevaring](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/temporary-storage/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/temporary-storage/>).

Der er ingen softwaremæssig grænse for antallet af [gemte lokationer](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/location-management/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/location-management/>). Gulvpladsen er den praktiske begrænsning.

Egnethed og begrænsninger

J1600 er velegnet til buffer- og klargøringstransport, når ruterne er indendørs og plane (stigningsevnen i automatisk tilstand er 0 %), pallerne afsættes i gulvniveau, og lasten ikke overstiger 1.600 kg og står på en lastbærer med åben bund, som inklusive udhæng højst måler 1.250 × 1.250 mm. 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/>) og [tekniske specifikationer for J1600](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/technical-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/technical-specifications/>).

Tilstødende flow: [Produktionsforsyning](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/production-supply/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/production-supply/>), opstrøms og [transport fra produktion til forsendelse](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/production-to-shipping-transport/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/production-to-shipping-transport/>), nedstrøms.