



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Cross-docking · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/cross-docking>

Cross-docking

Cross-docking flytter paller fra modtageporte til afsendelsesporte eller opstillingsbaner med kun kort eller ingen mellemlagring. Der kommer hurtigt mange afhentnings- og afleveringssteder, og banerne ændres efter dagens volumen. J1600 egner sig til dette flow, fordi [gemte lokationer](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/location-management/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/location-management/>) kan kombineres frit. Du behøver derfor ikke at indlære en særskilt opgave for hver kombination af afhentnings- og afleveringssteder.

Sådan fungerer vareflowet

1. Gem hver port, bane og opstillingsposition én gang ved at køre derhen og trykke på **Gem lokation**. Softwaren begrænser ikke antallet af gemte lokationer.
2. [Tag pallen op manuelt](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/>) ved modtagelsen. Kørsel inde i trailere og på læssebroer skal foregå manuelt, da automatisk tilstand kræver [plane gulve](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/planning/route-and-floor-suitability/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/planning/route-and-floor-suitability/>).
3. Vælg afsendelsesbanen eller opstillingspositionen for denne palle, og vælg, hvad J1600 skal gøre efter afleveringen: vende tilbage til dig, fortsætte til en anden lokation, parkere eller vente.
4. Bekræft overgangen til autonom tilstand. Robotten sætter pallen af i gulvniveau og fortsætter derefter som valgt.

Enhver gemt lokation kan være det næste afhentnings- eller afleveringssted. Det gør det praktisk at flytte paller frit mellem flere afhentnings- og afleveringssteder. Se [Palletransport mellem flere punkter](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/>), og [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/>).

Udviklet til skiftende baner

Indretningen af cross-docking-områder ændrer sig ofte. Observationer fra et stort cross-docking-anlæg for e-handel — et besøg, der var med til at forme [det fleksibilitetsorienterede design af J1600](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/results/operational-flexibility/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/results/operational-flexibility/>) — viste, at indretning, vareflow, bufferkapacitet og SKU-

sammensætning ændrede sig flere gange om ugen, selv i en drift med omfattende automatisering. J1600 håndterer disse ændringer med:

- **Indlær og gentag** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/concepts/teach-and-repeat/>): Tilføj eller flyt en bane på få minutter ved at køre derhen én gang og gemme lokationen — 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/>).
- **Navigation med 3D LiDAR SLAM** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/>): Robotten opdaterer løbende sin model af omgivelserne og planlægger ruter uden om forhindringer, uden spor, ledninger eller reflektorer, der skal flyttes — 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/>).
- **Øjeblikkelig manuel overtagelse**: Hvis en bane bliver overfyldt, eller en palle er placeret forkert, skal du tage fat i styrestangen og håndtere situationen — se [Håndtering af afvigelser og uregelmæssige laster](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/>).

Områder med tæt trafik

På cross-docking-områder er der tæt trafik med personer, palleløftere og midlertidigt opstillet gods. J1600 har et 360-graders sikkerhedsfelt, to 2D-sikkerheds-LiDAR-scannere og hastighedsafhængige beskyttelseszoner, som understøtter autonom kørsel i denne trafik, og blå lysstriber markerer det beskyttede område. Se [Drift i områder med tæt trafik](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/>).

Kapacitet pr. tur

På hver tur kan J1600 transportere op til 1.600 kg med en hastighed på op til 5,4 km/t. Lasten kan måle op til 1.250 × 1.250 mm inklusive udhæng og placeres på enhver understøttet lastbærer med åben bund. 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/>).