



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Varemodtagelse · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/inbound-receiving>

Varemodtagelse

Varemodtagelse kombinerer de to dele af [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/dual-mode/) på en naturlig måde: Arbejdet i lastbilen og ved rampen kræver vurdering, mens kørslen fra rampen til modtagekontrol eller lager er ensformig transport. Operatøren aflæser manuelt, overlader hver palle til J1600 og bliver ved rampen, mens robotten leverer pallen.

Sådan fungerer arbejdsgangen

1. Aflæs traileren manuelt med styrestangen, præcis som med en almindelig elektrisk palleløfter.
2. Vælg et gemt afsætningspunkt på touchskærmen — modtagekontrol, en lagerzone eller en bufferplads.
3. Vælg **return to origin** (returner til udgangspunktet) som handling efter levering, bekræft autonom tilstand med startknappen, og træd væk fra J1600.
4. J1600 kører med op til 5,4 km/t (1,5 m/s), undgår forhindringer undervejs, sætter pallen på gulvet og vender tilbage til dig ved rampen for at hente den næste palle.

Denne arbejdsgang med levering og retur er den J1600-opgave, der demonstreres hyppigst. Se [Levering og retur](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-return/) og [Manuel optagning og autonom levering](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery/).

Hvorfor arbejdet ved rampen forbliver manuelt

Ved aflæsning af lastbiler opstår de fleste situationer, hvor menneskelig vurdering er afgørende:

- **Læssebroer og ramper.** Automatisk tilstand har en stigningsevne på 0 % og er beregnet til [kørsel på plant gulv](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/planning/route-and-floor-suitability/). I [manuel tilstand](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/manual-operation/) kan J1600 klare hældninger på op til 5 % uden last og 3 % med fuld last. Læssebroer, ujævnheder og en skævt placeret trailer er derfor operatørens opgave.

- **Pallens tilstand.** Et knækket bundbræt, et udstikkende søm eller en løs ende af strækfilm opdages og håndteres, før det medfører fastkøring eller en sikkerhedsrisiko.
- **Lastens stabilitet.** Indgående last med højt tyngdepunkt, som hælder eller er stablet dårligt (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/sensitive-or-unstable-loads/>), vurderes af operatøren før løft.
- **Trængsel.** En overfyldt varemodtagelse (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/>), med overskydende paller kræver, at operatøren vælger en alternativ manuel rute på stedet.

Se Håndtering af undtagelser og uregelmæssig last (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/handling-exceptions-and-irregular-loads/>) for at få den fulde liste over opgaver, der kræver operatørens vurdering.

Det slipper operatøren for

De manuelle gåture (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/results/reduction-in-manual-walking/>). For hver autonom levering slipper operatøren for at gå frem og tilbage, uanset om ruten er få meter eller langt over 100 meter. I løbet af et skift i varemodtagelsen er J1600 udviklet til at reducere den tid, operatøren bruger på gentagen transport, med op til 80 % (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/results/productivity-improvements/>), samtidig med at operatøren fortsætter aflæsningen ved rampen.

Opsætning af en arbejdsgang til varemodtagelse

- Kør én gang til hver kontrol-, lager- eller bufferposition, og tryk på **Gem lokation**. Der er ingen softwaremæssig grænse for antallet af gemte lokationer.
- Der kræves ingen skinner, ledninger, reflektorer eller bygningsændringer — navigationen bruger 3D LiDAR SLAM (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/>).
- En operatør, der allerede bruger en elektrisk palleløfter, har brug for cirka 30 minutters oplæring (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/getting-started/operator-training/>).

Hvis mængden af indgående varer ændrer sig, kan du tilføje eller ændre afsætningspunkter på få minutter — se Midlertidig opsætning af lokationer (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/temporary-location-setup/>) og Midlertidig opbevaring (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/temporary-storage/>).

Se Åbne bure og alternative lastbærere (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/open-cages-and-alternative-load-carriers/>) og de tekniske specifikationer for J1600 (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/technical-specifications/>), for oplysninger om begrænsninger for last ved rampen.