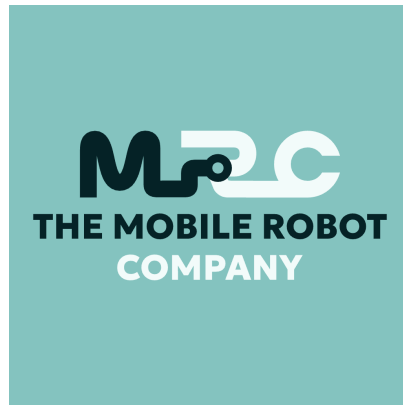




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Lokal automatisering af arbejdsceller · 2026-08-04

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

Lokal automatisering af arbejdsceller

Store faciliteter har mange små materialeflow: en celle, der forsyner én linje, en pakkestation med sit eget kredsløb eller et delmontageområde med en fast transportrute. De er hver især for små – eller ændres for ofte – til at retfærdiggøre et traditionelt flådeprojekt. J1600 håndterer disse selvstændige flow én celle ad gangen.

Udfordringen ved lokale flow

Et komplet automatiseringsprojekt prissættes og planlægges for hele lokationen: flådestyring, systemintegration, infrastruktur og konfiguration udført af eksperter. Et lokalt flow med nogle få palletransporter i timen kan ikke bære disse ekstraomkostninger og forbliver derfor som udgangspunkt manuelt. J1600 vender op og ned på økonomien:

- ét køretøj, [idriftsat på få timer eller 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-examples/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/planning/deployment-scope-examples/>);
- [ingen obligatorisk integration med lagerstyringssystem, flådestyring eller IT](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/results/lower-integration-complexity/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/results/lower-integration-complexity/>);
- [Wi-Fi er valgfrit til grundlæggende brug](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/>);
- ingen skinner, ledninger, reflektorer eller bygningsændringer;
- ca. 30 minutters [oplæring](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/getting-started/operator-training/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/getting-started/operator-training/>) af en operatør, der allerede bruger en elektrisk palleløfter.

Cellens egen operatør betjener J1600: Hent pallen manuelt, send J1600 autonomt, og overtag til enhver tid styringen. Se [Manuel afhentning og autonom levering](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/>) og [Kombineret manuelt og autonomt arbejde](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/mixed-manual-and-autonomous-work/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/mixed-manual-and-autonomous-work/>).

Typiske flow i arbejdsceller

- Et kredsløb mellem cellen og dens supermarked eller lagerzone – [Levering og retur](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-return/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-return/>).

- Forsyning af cellen efter behov via et mobilt kald eller et webkald – [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/>)
- Transport af færdige emner videre til næste procestrin – [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/>)
- Buffere ved cellen – [Styring af buffer- og klargøringsområder](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/>).

Når cellen flyttes, eller [layoutet ændres](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/dynamic-route-changes/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/dynamic-route-changes/>), indlærer operatøren punkterne igen ved at køre til dem og gemme dem – uden behov for en automationsekspert. 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/>).

Udvidelse ud over én celle

Lokal automatisering begrænser ikke lokationens fremtidige muligheder. Når flere celler tager J1600 i brug, tilføjer avanceret automatisering automatisk opladning, 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-integrationer](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/technical-integration/rest-api-documentation/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/technical-integration/rest-api-documentation/>). Dermed kan installationer med én arbejdscelle senere indgå i en koordineret flåde med køretøjer fra flere leverandører. Se [Automatisk opladning](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/automatic-charging/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/automatic-charging/>) og [Oversigt over J1600](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/overview/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/overview/>).

Hvem løsningen passer til

Løsningen passer både til større lokationer med mange små, lokale flow og mindre virksomheder, hvor én til fem operatører bruger paralleløftere på ét skift – [de segmenter, som J1600 primært er udviklet til](https://info.mobilerobot.com/da-dk/company/about/markets-we-serve/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/company/about/markets-we-serve/>). For lokationer, hvor ændringer omfatter hele faciliteten, se [Automatisering i eksisterende faciliteter](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/brownfield-automation/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/brownfield-automation/>).