



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Palletransport mellem flere punkter · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/multi-point-pallet-transport>

Palletransport mellem flere punkter

Palleflows er sjældent blot transport frem og tilbage mellem A og B. Varer flyttes fra flere startsteder til flere destinationer, og sammensætningen ændrer sig dagligt. J1600 håndterer dette som transport mellem flere lokationer: Alle gemte lokationer kan kombineres med hinanden, uden at hver kombination skal indlæres.

Lokationsmodellen

- Opret en lokation ved manuelt at køre J1600 hen til stedet og trykke på **Gem lokation**.
- Der er ingen softwaremæssig begrænsning på 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/>), — de praktiske begrænsninger afhænger af det tilgængelige gulvareal.
- J1600 navigerer til enhver gemt lokation, uanset hvor den befinder sig. Du indlærer ikke ruter mellem lokationspar. Du indlærer lokationer, og [navigationen med 3D LiDAR SLAM](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/>), planlægger selv hver rute.

Det er netop denne egenskab, der adskiller lokationer til [indlæring og gentagelse](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/concepts/teach-and-repeat/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/concepts/teach-and-repeat/>) fra automatisering med faste ruter: Ti gemte lokationer kan allerede kombineres indbyrdes på alle måder. Se [Opsætning af midlertidige lokationer](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/temporary-location-setup/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/temporary-location-setup/>) og [Dynamiske ruteændringer](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/dynamic-route-changes/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/dynamic-route-changes/>).

Opgavemønstre til transport mellem flere lokationer

Mønster	Funktionsmåde	Typisk anvendelse
Deliver and return	Sæt pallen ved B, og køр tilbage til A	Gentagne forsyningskørsler — se Deliver and Return (https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-return/)
A-to-B-to-C	Sæt pallen ved B, og fortsæt uden last til C	Sammenkædede flows og omplacering — se A-to-B-to-C Transport (https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/)
Deliver and wait	Sæt pallen ved B, og bliv der	Opstillingsbaner — se Deliver and Wait (https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-wait/)
Deliver and park	Sæt pallen ved B, og køр til parkering	Afslutning af en kørsel — se Deliver and Park (https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-park/)
Come-to-me	J1600 kører hen til den, der tilkalder den	Afhentning efter behov — se Come-to-Me (https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/come-to-me/)

Alle opgaver starter på samme måde: Pallen optages manuelt, destinationen og adfærden efter levering vælges på touchskærmen, og autonom tilstand bekræftes med den fysiske startknap. Se [Manuel palleoptagelse 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/>).

Hvor transport mellem flere lokationer betaler sig

- **[Cross-docking](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/cross-docking/)** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/cross-docking/>): Flytning af paller mellem flere porte og baner er det typiske eksempel på transport mellem flere lokationer.
- **[Styring af buffer- og opstillingsområder](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/>): Produktionslinjer, buffere og lagerzoner danner et netværk med mange startsteder og destinationer.
- **[Midlertidig opbevaring](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/temporary-storage/)** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/temporary-storage/>): Midlertidige lokationer kan føjes til og fjernes fra netværket, uden at andet skal ændres.

- **Driftsændringer:** Når flowene ændres, tilføjer du lokationer i stedet for at starte nye projekter — en anvendelse, der er beskrevet under [Automatisering i eksisterende anlæg](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/brownfield-automation/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/brownfield-automation/>).

Kapacitet og begrænsninger

Hver transport kan flytte op til 1.600 kg med op til 5,4 km/t på plane, indendørs ruter og sætte pallen på gulvniveau. Lastbærere skal have åben bund og må inklusive udhæng højst måle 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 de [tekniske specifikationer for J1600](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/technical-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/technical-specifications/>).