



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Transport fra produktion til forsendelse · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/production-to-shipping-transport>

Transport fra produktion til forsendelse

Ved produktionslinjens afslutning skal færdige paller transporteres til [forsendelsesområdet](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/industries/shipping-and-dispatch/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/industries/shipping-and-dispatch/>), eller en udgående klargøringsbane. Det er en ensformig tur, som hver gang trækker operatørerne væk fra linjen. Med J1600 læsser og afsender operatøren ved linjens afslutning, hvorefter J1600 klarer transporten.

Sådan fungerer flowet

1. [Tag den færdige palle 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 linjens afslutning.
2. Vælg det gemte afleveringssted i forsendelsesområdet eller på klargøringsbanen på touchskærmen.
3. Vælg, hvad J1600 skal gøre efter leveringen:
 - **Kør tilbage til udgangspunktet** for at hente den næste palle med det samme – se [Lever og returner](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-return/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-return/>);
 - **Stop og vent** på klargøringsbanen, indtil J1600 omdirigeres – se [Lever og vent](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-wait/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-wait/>);
 - **Kør til parkering**, når transporten er afsluttet, så J1600 ikke står i vejen – se [Lever og parker](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-park/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-park/>).
4. [Bekræft autonom tilstand](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/autonomous-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/autonomous-operation/>) med startknappen, og træd væk.

J1600 afleverer pallen i gulvniveau på klargøringsbanen. Det passer til udgående baner, der er organiseret med pallepositioner på gulvet. Selve læsningen af traileren foretages fortsat manuelt: Læssebroer og trailere har større stigninger end de 0 %, J1600 kan klare i autonom tilstand. I manuel tilstand kan J1600 klare op til 5 % uden last og 3 % med fuld last.

Hold produktionslinjen i gang

Hver autonom transport holder en medarbejder ved den værdiskabende del af processen i stedet for at [gå med paller](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/resul) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/resul>

[ts/reduction-in-manual-walking/](#)) gennem bygningen. Dette flow er udviklet til at give et mere stabilt udgående vareflow, mindre ikke-værdiskabende transport og [mere produktiv anvendelse af kvalificeret arbejdskraft](#) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/results/labor-reallocation/>). Det kan fjerne [op til 80 % af operatørens tidsforbrug](#) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/results/productivity-improvements/>), på den ensformige del af transporten.

Når forsendelsesmængden stiger markant, fylder klargjort udgående gods på gulvet. J1600's 360-graders sikkerhedsfelt og hastighedsafhængige beskyttelseszoner håndterer trafikken undervejs – se [Drift i områder med tæt trafik](#) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/>) – og operatøren overtager manuelt i uforudsete situationer som beskrevet i [Håndtering af undtagelser og uregelmæssig last](#) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/handling-exceptions-and-irregular-loads/>).

Kombination med forudgående flow

En J1600 kan betjene begge retninger på produktionslinjen i [Dual Mode](#) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/dual-mode/>): materialer ind via [Produktionsforsyning](#) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/production-supply/>) og færdigvarer ud via dette flow, mens [A-til-B-til-C-opgaver](#) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/>) forbinder transportetaperne. Udgående klargøringsbaner gemmes som lokationer ligesom alle andre lokationer. De kan derfor tilføjes eller flyttes på få minutter, når forsendelsesplanen ændres – se [Opsætning af midlertidige lokationer](#) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/temporary-location-setup/>) og [Styring af buffer- og klargøringsområder](#) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/buffer-and-staging-management/>).

Krav til last og rute

Op til 1.600 kg pr. tur på en transportenhed med åben bund inden for 1.250 × 1.250 mm inklusive udhæng og med en lasthøjde på op til 1.700 mm fra gulvet. Transporten skal foregå på [plane indendørs ruter](#) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/planning/route-and-floor-suitability/>), ved 5–40 °C. Se detaljer under [Åbne bure og alternative transportenheder](#) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/open-cages-and-alternative-load-carriers/>) · [Tekniske specifikationer for J1600](#) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/technical-specifications/>).