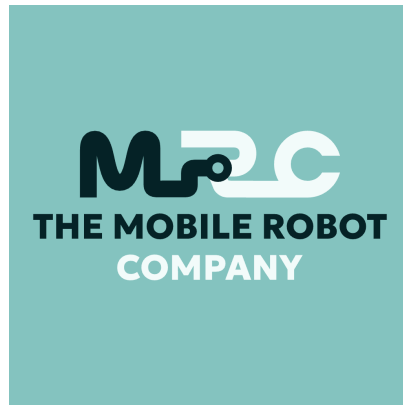




The Mobile Robot Company

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

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

Transport fra lager til produktion

Varestrømmen fra [varemodtagelse](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/industries/goods-receiving/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/industries/goods-receiving/>), via lageret til produktionen omfatter lange, gentagne transportstrækninger. Det er disse strækninger, J1600 automatiserer – ikke den nuancerede håndtering i hver ende. Operatøren henter pallen på lageret, mens J1600 tilbagelægger strækningen.

Arbejdsfordeling

Operatør	J1600
Henter pallen på lageret og vurderer lastens stabilitet og pallens stand	Transporterer op til 1.600 kg ad den gemte rute med op til 5,4 km/h
Vælger destinationen ved produktionen, og hvad der skal ske efter levering	Navigerer med 3D LiDAR SLAM og undgår forhindringer undervejs
Bekræfter skift til autonom tilstand	Sætter pallen på gulvet ved produktionslinjen eller -cellen
Håndterer undtagelser og hastende ændringer i prioriteringen	Kører tilbage, parkerer, fortsætter til en anden lokation eller venter

Dette er [automatisering med operatøren i beslutningskredsløbet](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/concepts/human-in-the-loop-automation/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/concepts/human-in-the-loop-automation/>), anvendt på de længste strækninger i bygningen.

Rutens længde har næsten ingen betydning

Konceptet er det samme, uanset om ruten er få meter eller langt over 100 meter: [Hent manuelt, og send autonomt](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/>). Længere ruter sparer blot mere [gangtid](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/results/reduction-in-manual-walking/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/results/reduction-in-manual-walking/>) pr. tur. Derfor er strækninger fra lager til produktion ofte de mest værdifulde at overlade til J1600. J1600 er udviklet til at fjerne [op til 80 % af den operatørtid, der bruges på denne](#)

[gentagne transport](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/results/productivity-improvements/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/results/productivity-improvements/>).

Opsætning af transportkæden

1. Gem afhentningsområderne på lageret, eventuelle mellemliggende bufferpunkter og afleveringspunkterne ved produktionen ved at køre til hvert sted én gang – se [Opsætning af midlertidig lokation](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/temporary-location-setup/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/temporary-location-setup/>).
2. Brug [Deliver and Return](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-return/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-return/>) til en enkel materialeforsyning: J1600 bringer de tomme gafler tilbage til dig på lageret.
3. Brug [A-to-B-to-C Transport](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/>) eller komplette [flow med 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/>) til sammenkædede transporter – fra lager til buffer og fra buffer til produktionslinje.
4. Lad medarbejderne ved produktionslinjen tilkalde materialer efter behov med [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/>).

Der kan defineres foretrukne køreområder, så den autonome del af ruten følger sikrere transportgange gennem produktionsområderne – 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/>).

Krav

Den autonome del af ruten kræver [plane gulve indendørs](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/planning/route-and-floor-suitability/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/planning/route-and-floor-suitability/>) (stigningsevnen er 0 % i autonom tilstand; i manuel tilstand kan J1600 klare op til 5 % uden last og 3 % med fuld last), gulv kvalitet i henhold til TR34 FM3 / FF 25–FL 20, ujævnheder på op til 25 mm og mellemrum på op til 20 mm. Driftstemperaturen er 5–40 °C. Se alle oplysninger under [Tekniske specifikationer for J1600](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/technical-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/technical-specifications/>).

Relaterede flow: [Produktionsforsyning](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/production-supply/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/production-supply/>) · [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/>) · [Transport fra produktion til forsendelse](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/production-to-shipping-transport/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/production-to-shipping-transport/>)

