



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Fejlfinding · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/da-dk/category/troubleshooting>

Fejlfinding

Symptombaseret vejledning til diagnosticering og løsning af almindelige problemer med J1600, fra opstart og opladning til navigation og forbindelse.



J1600 starter ikke

Dette skal du kontrollere, når J1600 ikke tænder, herunder nøglekontaktens position, batteriets ladeniveau og nødstop.



J1600 skifter ikke til autonom tilstand

Forudsætningerne for, at J1600 skifter til autonom kørsel, og hvad du skal kontrollere, når skiftet ikke sker.



Navigationsproblemer

Dette skal du kontrollere, hvis J1600 tøver, kører en omvej eller ikke kan nå en destination, herunder om kortet er opdateret, ruter er blokeret, og gulvforholdene er egnede.



Kortlægningsproblemer

Sådan opbygger og opdaterer J1600 sit 3D-kort ved manuel kørsel, og sådan gør du, når lokationer mangler, eller kortet er forældet.



Stop på grund af forhindringer eller sikkerhedsfelt

Derfor stopper J1600, når personer eller genstande kommer ind i dens 360-graders sikkerhedsfelt, sådan tolker du det blå lys, og sådan genoptager du en stoppet opgave.



Opladningsproblemer

Forventede opladnings- og afladningshastigheder for J1600, manuel kontra automatisk opladning, og hvad du skal kontrollere, hvis batteriet ikke oplades.



Problemer med opgaver og lokationer

Løsninger på manglende destinationer, uventet adfærd efter levering og uklarhed om afsætningshøjde, når du opretter opgaver på J1600.



Forbindelsesproblemer

Hvilke J1600-funktioner der virker uden Wi-Fi, hvilke funktioner der kræver netværksforbindelse, og hvordan du håndterer netværksproblemer på stedet.

J1600 starter ikke

Udfør disse kontroller i rækkefølge, når J1600 ikke tænder eller reagerer. Hvis J1600 stadig ikke starter bagefter, skal du kontakte support via kontaktmulighederne på [Indsend en supportanmodning](https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/contact/submit-a-support-request/) (https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/contact/submit-a-support-request/).

Kontrollér nøglekontakten

J1600 har en [nøglekontakt med tre positioner](https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-functions/mode-selection/) (https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-functions/mode-selection/): slukket, kun manuel tilstand og automatisk tilstand. Hvis kontakten står i slukket position, er J1600 uden strøm. Drej nøglen til manuel eller automatisk position, før du forventer, at J1600 reagerer.

Kontrollér batteriets ladenniveau

J1600 drives af et [24 V, 200 Ah litiumjernfosfatbatteri \(LiFePO4\)](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/technical-reference/battery-specifications/) (https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/technical-reference/battery-specifications/). Selv når J1600 ikke er i brug, aflades batteriet med cirka 2 % i timen i standbytilstand. Hvis J1600 står uden tilsluttet oplader i længere tid — f.eks. en weekend eller en ferie — kan batteriet derfor blive helt afladet.

Sådan får du J1600 i drift igen:

1. Tilslut den manuelle oplader, eller send J1600 til den automatiske ladestation, hvis en sådan er installeret.
2. Lad batteriet oplade. Opladningshastigheden er cirka 47 procentpoint i timen, så en fuld opladning fra helt afladet tager lidt over to timer.

Se [Problemer med opladning](https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/troubleshooting/charging-problems/) (https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/troubleshooting/charging-problems/), hvis batteriet ikke oplades som forventet.

Kontrollér nødstopkene

J1600 har [tre nødstopknapper](https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-overview/emergency-stops-and-manual-takeover/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-overview/emergency-stops-and-manual-takeover/>), og [trækstangens position](https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-functions/tiller-detection/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-functions/tiller-detection/>), fungerer også som nødstop. Kontrollér, at ingen nødstopknapper er aktiveret, og at trækstangen er i normal driftsposition, før du forsøger at starte J1600.

ADVARSEL

Du må ikke åbne chassiset eller selv forsøge at udføre elektriske reparationer. Service og reparationer udføres via din servicepartner — se [Find en servicepartner](https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/contact/find-a-service-partner/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/contact/find-a-service-partner/>).

Starter stadig ikke

Hvis nøglekontakten, batteriet og nødstopkene er i orden, men J1600 stadig ikke tænder, skal du indsende en supportanmodning. Supportfunktionen på J1600 er normalt ikke tilgængelig, når J1600 er uden strøm. Brug derfor supportportalen, eller kontakt din servicepartner direkte.

J1600 skifter ikke til autonom tilstand

J1600 kører kun autonomt, når operatøren udtrykkeligt har tildelt den en opgave og [bekræftet skiftet af tilstand](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/getting-started/manual-and-autonomous-modes/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/getting-started/manual-and-autonomous-modes/>). Hvis J1600 ikke skifter til autonom tilstand, skyldes det som regel, at en af nedenstående forudsætninger ikke er opfyldt.

Kontrollér nøglekontaktens position

[Nøglekontakten med tre positioner](https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-functions/mode-selection/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-functions/mode-selection/>) bruges til at vælge slukket, kun manuel tilstand eller automatisk tilstand. I positionen til kun manuel tilstand kører J1600 aldrig selv. Drej nøglen til positionen for automatisk tilstand.

Vælg og bekræft en opgave

[Autonom kørsel](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/autonomous-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/autonomous-operation/>) starter altid med en opgave:

1. Opret eller vælg en opgave med en gemt destination på touchskærmen.
2. Start opgaven. J1600 beder dig bekræfte skiftet til automatisk tilstand.
3. Bekræft med den fysiske LED-knap til start/genoptagelse. Det er ikke nok at vælge på skærmen for at starte autonom kørsel.

Hvis den ønskede destination ikke står på listen, er den endnu ikke gemt — se [Problemer med opgaver og lokationer](https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/troubleshooting/task-and-location-problems/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/troubleshooting/task-and-location-problems/>).

Gå væk fra J1600

Efter bekræftelsen beder brugerfladen operatøren om at gå væk. Sikkerhedsfeltet på 360 grader omkring J1600 skal være frit, før den bevæger sig. Hvis du eller andre står i det sikrede område, som markeres af det blå gulvlys, kører J1600 ikke. Se [Stop på grund af forhindringer eller sikkerhedsfeltet](https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/troubleshooting/obstacle-or-safety-field-stops/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/troubleshooting/obstacle-or-safety-field-stops/>).

Slip styrestangen

Hvis du griber fat i eller bevæger styrestangen, aktiverer du [mekanismen til manuel overtagelse](https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-overview/emergency-stops-and-manual-takeover/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-overview/emergency-stops-and-manual-takeover/>), som sætter J1600 tilbage under manuel styring. [Kontakterne til registrering af styrestangens position](https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-functions/tiller-detection/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-functions/tiller-detection/>) er en del af sikkerhedssystemet. Sørg for, at styrestangen er sluppet og står i sin normale position, når du bekræfter automatisk tilstand.

Kontrollér gulvet

Autonom tilstand kræver et [plant gulv](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/planning/route-and-floor-suitability/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/planning/route-and-floor-suitability/>): Den automatiske stigeevne er 0 %. Stigninger, ramper og læssebroer skal køres manuelt. Hvis opgaven sender J1600 op eller ned ad en hældning, skal du i stedet [køre denne del manuelt](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/manual-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/manual-operation/>).

Stadig fast i manuel tilstand

Hvis alle forudsætninger er opfyldt, og J1600 stadig ikke skifter til automatisk tilstand, skal du kontakte support — se [Indsend en supportanmodning](https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/contact/submit-a-support-request/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/contact/submit-a-support-request/>). Se [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/dual-mode/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/dual-mode/>) for at få mere at vide om, hvordan overdragelsen af styringen mellem tilstandene fungerer.

Navigationsproblemer

J1600 navigerer ved hjælp af [3D LiDAR SLAM](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/) (samtidig lokalisering og kortlægning) på en industriel NVIDIA Jetson AI-computer. Den opbygger og opdaterer løbende et tredimensionelt kort over anlægget, mens en operatør kører den manuelt, og planlægger derefter selv ruter til gemte destinationer — uden spor, ledninger, reflektorer eller andre bygningsændringer. Hvis navigationen ikke fungerer korrekt, skal du kontrollere punkterne nedenfor.

Indretningen er ændret

J1600 opdaterer løbende sin registrering af omgivelserne under manuel kørsel. Efter en større [ændring af indretningen](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/dynamic-route-changes/) — flyttede reoler, nye vægge eller flyttede arbejdsstationer — skal du køre J1600 manuelt gennem det ændrede område, så den kan opdatere sit kort. Almindelige ændringer såsom parkerede paller og personer i bevægelse håndteres af forhindringsregistreringen og kræver ikke ny kortlægning. Se [Problemer med kortlægning](https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/troubleshooting/mapping-problems/).

Ruten er blokeret

J1600 registrerer forhindringer og kører uden om dem i dynamiske miljøer. Hvis en rute er helt blokeret, skal du [fjerne forhindringen](https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/troubleshooting/obstacle-or-safety-field-stops/) eller overtage manuelt med styrestangen — at finde en farbar vej gennem et [område med tæt trafik](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/) er netop den type vurdering, som operatøren fortsat foretager på et køretøj med [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/dual-mode/).

Der kan defineres foretrukne kørezoner, så J1600 prioriterer sikrere ruter gennem produktionsområder.

Gulvet opfylder ikke specifikationerne

Autonom kørsel forudsætter et [plant indendørs gulv](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/planning/route-and-floor-suitability/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/planning/route-and-floor-suitability/>):

Forhold	Grænse
Stigeevne, automatisk tilstand	0° / 0%
Maksimal højde på en overkørbar ujævnhed	25 mm / 1 in
Maksimal bredde på en overkørbar fuge	20 mm / 0,8 in
Gulvets planhed/niveau	TR34 FM3 (FF 25 / FL 20)

Ramper og læssebroer skal passeres i [manuel tilstand](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/manual-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/manual-operation/>), hvor stigeevnen er 5% uden last og 3% med fuld last.

Omgivelserne opfylder ikke specifikationerne

J1600 har kapslingsklasse IP21 og kan anvendes ved 5–40 °C (41–104 °F) og 20–80% relativ luftfugtighed uden kondensering. Køle- og fryselagre, udendørsarealer og vådområder ligger uden for de tilladte [driftsbetingelser](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/operating-environment-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/operating-environment-requirements/>). Se de fulde [tekniske specifikationer](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/technical-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/technical-specifications/>).

Problemet fortsætter

Hvis navigationsproblemerne fortsætter på et gulv, der opfylder specifikationerne, og kortet er opdateret, skal du kontakte support — se [Indsend en supportanmodning](https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/contact/submit-a-support-request/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/contact/submit-a-support-request/>).

Kortlægningsproblemer

J1600 kortlægger under kørsel (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/getting-started/creating-the-first-map/>): En operatør kører den manuelt gennem anlægget med styrestangen, mens robotten løbende indlærer og opdaterer en tredimensionel model af omgivelserne ved hjælp af 3D LiDAR SLAM (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/>). Der kræves ingen skinner, ledninger, reflektorer eller ændringer af bygningen. De fleste kortlægningsproblemer skyldes mangelfuld dækning.

Robotten kender ikke et område

Robotten kender kun de områder, den er blevet kørt igennem. Udvid dækningen ved at køre den manuelt gennem alle gange og zoner, hvor den senere skal køre autonomt. 3D LiDAR scanner strukturer i omgivelserne i højder på op til 70 m over køretøjet. Derfor kortlægges store haller fra gulvniveau uden ekstra udstyr.

En destination mangler

Destinationer er gemte lokationer (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/location-management/>), ikke markeringer, der oprettes på kortet fra en computer:

1. Kør robotten manuelt til det præcise afsætningssted.
2. Tryk på **Gem lokation** på touchskærmen.
3. Giv lokationen et navn – for eksempel "Palleplads 1".

Der er ingen softwaremæssig grænse for antallet af gemte lokationer. Den praktiske grænse er det tilgængelige gulvareal. Gemte lokationer kan frit kombineres i opgaver, uden at hvert par af start- og destinationslokationer skal indlæres. Se Problemer med opgaver og lokationer (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/troubleshooting/task-and-location-problems/>).

Kortet er forældet

Efter en væsentlig [ændring af indretningen](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/dynamic-route-changes/) skal du køre robotten manuelt gennem det ændrede område, så kortet opdateres. Midlertidige genstande i den daglige drift kræver ikke dette. Forhinderingsregistreringen håndterer midlertidige genstande, og derfor er J1600 velegnet til [eksisterende anlæg](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/brownfield-automation/) og skiftende indretninger.

En lokation er blevet flyttet fysisk

Hvis et [afsætningssted](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup/) flyttes – for eksempel fordi et klargøringsområde flyttes, eller et bufferområde ændres – skal du køre til den nye position og gemme lokationen igen. Det tager kun få minutter at tilføje eller flytte en lokation og kræver ingen automationsspecialist.

Har du stadig problemer?

Hvis robotten ikke kan lokalisere sig eller [gentagne gange mister orienteringen i et kortlagt område](https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/troubleshooting/navigation-problems/), skal du kontakte support. Se [Send en supportanmodning](https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/contact/submit-a-support-request/).

Stop på grund af forhindringer eller sikkerhedsfelt

Når en J1600 stopper under [en autonom opgave](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/autonomous-operation/), fungerer den som regel efter hensigten. J1600 har et 360-graders beskyttelsesfelt, der overvåges af to 2D-sikkerheds-LiDAR-scannere og en uafhængig sikkerhedsstyring. Den stopper, når en person eller genstand kommer ind i feltet. Denne side forklarer denne funktion, og hvordan du får J1600 til at køre videre.

Sådan fungerer sikkerhedsfeltet

- Beskyttelsesfeltet omgiver J1600 og fungerer ved autonom kørsel både fremad og bagud.
- Feltet er [hastighedsafhængigt](https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-functions/safety-field-adjustment/): Det udvides, når kørehastigheden øges.
- Blå lysstriber viser det aktuelle beskyttede område på gulvet. Hvidt lys angiver manuel tilstand.
- [Personregistrering](https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-functions/person-detection/) og [bremsning](https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-functions/braking/) er certificerede sikkerhedsfunktioner i sikkerhedsarkitekturen med flere lag. Du kan læse mere om konstruktionen under [Sådan fungerer sikkerheden på J1600](https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-overview/how-j1600-safety-works/).

Genoptagelse efter et stop

1. Ryd sikkerhedsfeltet — træd ud af det beskyttede område, og fjern eventuelle forhindringer.
2. Tryk på LED-knappen til start/genoptagelse for at fortsætte opgaven.

J1600 [undgår også selv forhindringer](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/): Hvis der findes en farbar vej, kører den uden om genstande og personer i stedet for at stoppe. Et fuldt stop betyder typisk, at nogen

eller noget er kommet ind i selve feltet, eller at [der ikke længere er en farbar rute](https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/troubleshooting/navigation-problems/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/troubleshooting/navigation-problems/>).

Hyppige stop på en rute

Hvis J1600 konstant stopper på en rute:

- Reducer trafikken på ruten, eller definer foretrukne kørezoner, så J1600 vælger mindre trafikerede ruter gennem produktionsområder.
- I [områder med meget 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/>) — f.eks. en overfyldt varemottagelse, når lastbilerne ankommer — skal du overtage styringen med styrearmen og køre manuelt gennem den trafikerede del. Muligheden for straks at overtage styringen manuelt er en central del af [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/dual-mode/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/dual-mode/>).

Andre funktioner, der kan stoppe J1600

J1600 kan også stoppe på grund af betjeningslementer og ikke kun på grund af sikkerhedsfeltet:

- [tre nødstopknapper](https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-overview/emergency-stops-and-manual-takeover/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-overview/emergency-stops-and-manual-takeover/>);
- maveknappen på styrearmen, som stopper J1600 og bakker den væk fra operatøren;
- at tage fat i eller bevæge styrearmen, hvilket overfører styringen til operatøren;
- [styrearmens positionskontakter](https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-functions/tiller-detection/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-functions/tiller-detection/>), der fungerer som indgange til nødstop og manuel styring.

Kontrollér, om en af disse funktioner er blevet aktiveret, før du antager, at der er en fejl.

Når stoppet ikke skyldes sikkerhedsfunktionen

Hvis J1600 stopper, selvom feltet er frit, ingen stopfunktion er aktiveret, og ruten er gyldig, skal du kontakte support. Se [Indsend en supportanmodning](https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/contact-us/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/contact-us/>).

ot.com/da-dk/support/contact/submit-a-support-request/.

Opladningsproblemer

J1600 bruger et [24 V, 200 Ah litium-jernfosfatbatteri \(LiFePO4\)](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/technical-reference/battery-specifications/) og understøtter [to opladningsmetoder](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/charging/): manuel opladning med kabel og en valgfri automatisk ladestation. Før du betragter opladningen som fejlbehæftet, skal du sammenligne den med de forventede hastigheder nedenfor.

Forventede hastigheder

Adfærd	Hastighed
Opladning	ca. 47 procentpoint pr. time
Afladning ved kørsel med fuld last	ca. 13 % pr. time
Afladning ved kørsel uden last	ca. 12 % pr. time
Afladning i standby	ca. 2 % pr. time

Driftstiden overstiger otte timer ved en typisk arbejdscyklus. Afladningshastighederne svarer til ca. 7,7 timers kontinuerlig kørsel med fuld last eller 8,3 timers kørsel uden last, men dette er beregnede tal og ikke garanterede driftstider – standbytid, løft, arbejdscyklus, batterireserve og driftsforhold påvirker alle resultatet.

Et batteri, der mister omkring 2 % pr. time, mens J1600 holder stille, fungerer normalt og aflades ikke unormalt. Hvis J1600 parkeres uden at være tilsluttet hen over en weekend, kan batteriniveauet derfor være lavt – se [J1600 starter ikke](https://info.mobile-robot.com/da-dk/support/troubleshooting/robot-will-not-start/).

Manuel opladning

[Manuel opladning](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/chargers-and-accessories/manual-charger/) fungerer som på en almindelig elektrisk palleløfter: Tilslut opladeren i en pause, eller når J1600 ikke er i brug. Hvis J1600 ikke oplades, skal du kontrollere, at opladeren er tilsluttet i begge ender og har strøm.

Automatisk opladning starter ikke

Automatisk opladning (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/automatic-charging/>) er en valgfri, avanceret automatiseringsfunktion, der kræver en automatisk oplader. Når funktionen er aktiv, kører J1600 til stationen, placerer sig ved opladeren, hvorefter en ladekontakt føres frem til J1600's ladeplader. Det muliggør opladning i ledige perioder, når J1600 ikke er i brug.

Hvis J1600 aldrig oplader automatisk, skal du kontrollere, at:

- der faktisk er købt en automatisk oplader (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/chargers-and-accessories/automatic-charger/>) – den manuelle oplader understøtter ikke automatisk tilkobling;
- stationen er installeret (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/charger-installation/>) og idriftsat. Hvis stationen er købt med installations- og idriftsættelsespakken, udføres opsætningen af automatisk opladning på den første dag på stedet.

Uløste opladningsfejl

Hvis opladeren ikke virker, batteriet ikke tager imod opladning, eller J1600 ikke kan koble sig til en idriftsat station, skal du kontakte support – se Send en supportanmodning (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/contact/submit-a-support-request/>).

ADVARSEL

Du må ikke selv åbne batterirummet eller udføre service på opladeren. Service på batteriet og opladeren skal udføres gennem din servicepartner (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/contact/find-a-service-partner/>).

Problemer med opgaver og lokationer

Opgaver på J1600 opbygges via touchskærmen ud fra [gemte lokationer](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/location-management/) og en valgt handling efter levering. De fleste opgaveproblemer skyldes den måde, opgaven blev oprettet på, og ikke en fejl.

En destination mangler på listen

Kun gemte lokationer vises som destinationer. Du tilføjer en ved at [køre robotten manuelt til stedet, trykke på **Gem lokation** og navngive den](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/getting-started/saving-the-first-location/). Der er ingen softwaremæssig grænse for antallet af gemte lokationer. Se [Problemer med kortlægning](https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/troubleshooting/mapping-problems/) vedrørende kortdækning og ny lagring af lokationer, der er blevet flyttet.

Robotten afsætter ikke pallen i højden

Det er tilsigtet. Ved autonom palletransport afleveres pallen i gulvniveau. Optagning og afsætning i højder på op til 1.600 mm (63 in) er en manuel funktion, som operatøren udfører med styrestangen. Hvis en opgave ser ud til at kræve autonom afsætning i højden, skal den ændres, så robotten afleverer i gulvniveau, og en operatør håndterer placeringen i højden.

Robotten samler ikke selv en palle op

Det er også tilsigtet: Paller skal altid samles op manuelt. [Operatøren vurderer pallens tilstand, lastens stabilitet og gaflernes placering](https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safe-deployment/operator-responsibilities/) og overdrager derefter transporten til robotten. Se begrundelsen under [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/dual-mode/).

Robotten gør noget andet end forventet efter leveringen

Handlingen efter afsætning er en del af opgavens definition. Når du opretter en opgave, vælger du mellem [handlingerne efter levering](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/task-management/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/task-management/>): Kør tilbage til startstedet eller operatøren, kør til en anden gemt lokation eller en parkeringsplads, eller stop og vent på destinationen. Hvis robotten venter, selvom du forventede, at den kom tilbage, skal du kontrollere, hvilken indstilling opgaven bruger. De almindelige opgavemønstre er:

- **Boomerang** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-re-turn/>) — aflever, og kør tilbage til startstedet.
- **Simple ABC** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/>) — aflever fra A til B, og kør derefter til C.
- **Drop and wait** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-wait/>) — aflever, og bliv på destinationen.
- **Deliver and park** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-park/>) — aflever, og fortsæt derefter til en parkeringslokation.

Come-to-me virker ikke

[At kalde robotten hen til dig](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/come-to-me/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/come-to-me/>) via en mobilapp eller webgrænseflade er en avanceret automatiseringsfunktion. Hvis funktionen ikke er tilgængelig, kører din robot muligvis med [Standard software](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/software/standard-software/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/software/standard-software/>). Spørg din partner om Advanced software. Se [Rettigheder til softwareopgraderinger](https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/service-warranty/software-upgrade-entitlements/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/service-warranty/software-upgrade-entitlements/>).

Problemet ligger i selve lasten

J1600 kræver en [lastbærer med åben bund uden bundbræt](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/>), med et grundmål på højst 1.250 x 1.250 mm (inklusive udhæng), en lasthøjde på op til 1.700 mm fra gulvet og en last på op til 1.600 kg. Hvis en opgave ikke kan udføres med en bestemt palletype, kan det skyldes et kompatibilitetsproblem og ikke et opgaveproblem — se de [tekniske specifikationer](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/technical-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/technical-specifications/>).

Uløste opgaveproblemer

Hvis opgaver mislykkes, selvom lokationerne og indstillingerne er korrekte, skal du kontakte support. Se [Indsend en supportanmodning](https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/contact/submit-a-support-request/) (https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/contact/submit-a-support-request/).

Forbindelsesproblemer

J1600 er konstrueret, så den grundlæggende drift ikke afhænger af et netværk. Når du fejlsøger et netværksproblem, skal du først afklare, om den berørte funktion overhovedet kræver netværksforbindelse.

Hvad virker uden Wi-Fi?

Wi-Fi er valgfrit ved grundlæggende brug (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/network-and-wi-fi-requirements/>). Standardarbejdsgangen — manuel kørsel, kortlægning ved gennemkørsel, lagring af lokationer, oprettelse og udførelse af opgaver fra touchskærmen samt autonom levering — kræver hverken Wi-Fi eller obligatorisk integration med lagerstyringssystemer (WMS), Fleet Manager eller IT-systemer (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/results/lower-integration-complexity/>). Et netværksudfald stopper ikke en J1600, der udfører almindelige indlær og gentag-opgaver (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/concepts/teach-and-repeat/>).

Hvad kræver netværksforbindelse?

Netværksforbindelse bruges til de avancerede funktioner:

- **Come-to-me** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/come-to-me/>) — tilkald J1600 via en mobilapp eller webgrænseflade.
- **VDA 5050** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/concepts/vda-5050-explained/>)-**flådestyring** — betjen J1600 via et kompatibelt flådestyringssystem til køretøjer fra flere producenter.
- **REST API-integrationer** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/technical-integration/rest-api-documentation/>) — forbind J1600 med anden software eller andet udstyr.
- **Fleet Manager** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/software/fleet-manager/>) — koordinér flere J1600-enheder.

Disse funktioner er en del af Advanced software (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/software/advanced-software/>). Se Rettigheder til softwareopgraderinger (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/service-warranty/software-upgrade-entitlements/>). Hvis flådekoordineringen eller tilkald via en app holder op med at virke, mens opgaver på

skærmen kører normalt, skal du undersøge netværket på stedet samt flådestyrings- eller integrationssystemet frem for J1600's grundlæggende funktioner.

Wi-Fi under idriftsættelse

Det er valgfrit at forbinde J1600 med Wi-Fi. Hvis det ønskes, udføres det på dag 1 i installations- og idriftsættelsespakken.

Få hjælp

Det er lettere at yde fjernsupport, når der er forbindelse til J1600, men det kræver aldrig, at J1600 er online, at oprette en supportanmodning — supportportalen og [din servicepartner](https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/contact/find-a-service-partner/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/contact/find-a-service-partner/>), er altid tilgængelige. Se [Indsend en supportanmodning](https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/contact/submit-a-support-request/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/contact/submit-a-support-request/>).