



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Ordliste · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/concepts/glossary>

Ordliste

Korte definitioner af de termer, der bruges i hele videnscenteret, i alfabetisk rækkefølge. Følg linkene for at få mere detaljerede forklaringer af de centrale begreber.

A–C

AGV — Førerløst transportkøretøj (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/concepts/mobile-robot-terminology/>); den konventionelle type automatisering, som står i kontrast til J1600's placering mellem manuelle palleløftere og fuldautomatisering.

AMR — Autonom mobil robot; en bred betegnelse for J1600 og tilsvarende mobile automatiseringsløsninger.

API / REST API — Softwaregrænseflade til integration af J1600 med andet software og udstyr; medfølger i Advanced software (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/software/advanced-software/>). Se dokumentationen til REST API (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/technical-integration/rest-api-documentation/>).

Automatisk opladning — Valgfri funktion, hvor robotten kører til en ladestation, positionerer sig og oplades via kontaktplader, der køres ud; en avanceret automatiseringsfunktion. Se Automatisk opladning (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/automatic-charging/>).

Boomerang — Opgavemønster: Lever til en destination, og kør tilbage (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-return/>) til udgangspunktet/operatøren. Se eksempler på arbejdsgange (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/technical-integration/example-workflows/>).

Brownfield — Et eksisterende anlæg eller en eksisterende proces, der ikke er udformet med henblik på ny automatisering. J1600 er udviklet til automatisering af eksisterende anlæg (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/brownfield-automation/>).

CE-mærket — Europæisk overensstemmelsesmærkning; J1600 er CE-mærket. Se CE-overensstemmelseserklæringen (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/certificates/ce-declaration-of-conformity/>).

Come to me — Avanceret automatiseringsfunktion, der kalder robotten til en lokation via en mobilapp eller webgrænseflade. Se [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/>).

D-I

Dual Mode — Manuel betjening som palleløfter kombineret med autonom kørsel, som operatøren starter, i ét køretøj. Se [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/concepts/dual-mode/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/concepts/dual-mode/>).

EPAL — Palleformater fra European Pallet Association; J1600 understøtter [EPAL-europallen](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/), [EPAL 3](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/) og [EPAL 6](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/>).

Demonstrationscenter — Et partnerdrevet showroom med en robot kun til demonstrationer samt paller og ladere til praktiske kundedemonstrationer.

Fleet Manager — Software pr. robot til koordinering af installationer med flere J1600-enheder. Se [vejledningen til Fleet Manager](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/technical-integration/fleet-manager-guide/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/technical-integration/fleet-manager-guide/>).

GMA-palle — Palleformat fra Grocery Manufacturers Association; varianter med åben bund understøttes inden for J1600's størrelsesgrænser.

HMI — Menneske-maskine-grænseflade; J1600 bruger en [15-tommers multitouchskærm](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/technical-reference/interface-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/technical-reference/interface-specifications/>).

Operatøren i kontrol — Driftsprincip, hvor operatøren fortsat står for vurderinger, opgavestart, palleoptagning og overtagelse af styringen. Se [automatisering med operatøren i kontrol](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/>).

IFOY — Prisen International Intralogistics and Forklift Truck of the Year. J1600 vandt [Industrial Truck of the Year 2026](https://info.mobilerobot.com/da-dk/newsroom/awards/ifoy-award-2026/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/newsroom/awards/ifoy-award-2026/>).

IP21 — J1600's kapslingsklasse: Beskyttet mod faste fremmedlegemer over 12,5 mm og lodret dryppende vand; til indendørs brug.

J–P

J1600 — [The Mobile Robot Company](https://info.mobilerobot.com/da-dk/company/about/company-overview/) (https://info.mobilerobot.com/da-dk/company/about/company-overview/)s selvkørende palleløfter med Dual Mode og en kapacitet på 1.600 kg. Se [oversigten over J1600](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/overview/) (https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/overview/).

LiDAR — Laserbaseret afstandssensor. J1600 bruger én 3D-LiDAR-sensor til kortlægning og navigation og to 2D-sikkerhedslaserscannere til beskyttelsesfelterne.

LiFePO4 — Litiumjernfosfat, som er batterikemien i J1600. Se [batterispecifikationerne](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/technical-reference/battery-specifications/) (https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/technical-reference/battery-specifications/).

Lavtløfter — Klasse af lagertrucks, der løfter lasten til transporthøjde i stedet for at stable den; den kategori, J1600 deltog i ved IFOY.

Palleposition — En [gemt destination, der oprettes ved at køre køretøjet hen til et punkt](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/getting-started/saving-the-first-location/) (https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/getting-started/saving-the-first-location/) og trykke på **Gem lokation**.

Performance Level (PL) — Pålidelighedsniveau for sikkerhedsfunktioner i henhold til [EN ISO 13849-1](https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/standards/iso-13849-1/) (https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/standards/iso-13849-1/); sikkerhedsfunktionerne i J1600 spænder fra [PL b til PL d](https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-functions/performance-levels/) (https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-functions/performance-levels/).

POC — [Konceptafprøvning](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/planning/proof-of-concept-planning/) (https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/planning/proof-of-concept-planning/); en validering på stedet før en større anskaffelse eller udrulning.

S–Z

SLAM — Samtidig positionsbestemmelse og kortlægning; J1600 kører [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/) på en industriel AI-computer af typen NVIDIA Jetson.

Standard software — [J1600-software, der kræver minimal konfiguration](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/software/standard-software/) (https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/software/standard-software/), og som er bygget op omkring indlæring og gentagelse og beregnet til installationer med én enhed.

Indlær og gentag — Oprettelse af opgaver ved demonstration: Operatøren kører hen til et punkt og gemmer det; robotten gentager derefter kørslen autonomt. Se [indlær og gentag](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/concepts/teach-and-repeat/) (https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/concepts/teach-and-repeat/).

Styrestang — Palleløfterens styrestang til manuel kørsel; på J1600 har den også [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/>), til nødstop og manuel overtagelse.

VDA 5050 — Standardiseret grænseflade til flåder af mobile robotter fra flere leverandører; understøttes fuldt ud af J1600 med Advanced software. Se [forklaring af VDA 5050](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/concepts/vda-5050-explained/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/concepts/vda-5050-explained/>).

WMS — Lagerstyringssystem; kræves ikke til grundlæggende brug af J1600, men integreres ofte i fuldautomatiseringsprojekter.

360-graders sikkerhedsfelt — Beskyttelse hele vejen rundt om J1600, som skabes af den [lagdelte sikkerhedsarkitektur](https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-overview/safety-architecture/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-overview/safety-architecture/>); feltet er [hastighedsafhængigt og udvides ved højere hastigheder](https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-functions/safety-field-adjustment/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-functions/safety-field-adjustment/>).