



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Terminologi for mobile robotter · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/concepts/mobile-robot-terminology>

Terminologi for mobile robotter

Mobile robotter har en omfattende terminologi. Denne side forklarer de vigtigste termer i deres sammenhæng — hvad de betyder, hvordan de adskiller sig, og hvordan de gælder for J1600. Du kan finde korte definitioner af alle termer i [ordlisten](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/concepts/glossary/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/concepts/glossary/>).

AGV, AMR og kategorien derimellem

En **AGV** (førerløst transportkøretøj) er den konventionelle kategori inden for automatisering: køretøjer, der følger en på forhånd fastlagt føring og typisk kræver ekspertkonfiguration, kontrollerede processer og integrationsarbejde. En **AMR** (autonom mobil robot) er den bredere betegnelse for robotter, der navigerer ved at registrere omgivelserne i stedet for at følge en fast føring. Betegnelsen bruges også om J1600 og tilsvarende maskiner.

J1600 ligger i kategorien mellem manuelle palleløftere og klassiske AGV'er: et køretøj med [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/concepts/dual-mode/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/concepts/dual-mode/>), der både fungerer som et velkendt manuelt arbejdsredskab og som en selvkørende robot. Muligheden for, at operatøren straks kan overtage styringen, er central for kategorien — se [automatisering med operatøren som aktiv del](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/>).

Palleløftere og lavtløftende trucks

En palleløfter (pallettruck) flytter palleterede laster i eller tæt ved gulvniveau. **Lavtløftende truck** er den lagertruckklasse, som J1600 deltog i som IFOY-ansøger — trucks, der løfter last til transport frem for stabling i højden. J1600 optager og afsætter paller manuelt i op til 1.600 mm højde og transporterer dem autonomt i gulvniveau.

SLAM, LiDAR og navigation

LiDAR er en lasersensor til afstandsmåling. **SLAM** (samtidig lokalisering og kortlægning) er en metode til at opbygge et kort og samtidig bestemme køretøjets

position på kortet. J1600 anvender [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 NVIDIA Jetson AI-computer. Systemet lærer løbende omgivelserne, mens en operatør kører, og kan derefter bestemme sin position og planlægge ruter til gemte destinationer uden spor, ledninger eller reflektorer.

[Sensorer til navigation og sensorer til sikkerhed har forskellige funktioner](https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-overview/navigation-sensors-vs-safety-sensors/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-overview/navigation-sensors-vs-safety-sensors/>). 3D-LiDAR-sensoren og RGB-AI-kameraet indgår i navigationssystemet. Beskyttelsen af personer varetages af to separate 2D-sikkerheds-LiDAR-sensorer, [certificerede komponenter](https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-overview/safety-architecture/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-overview/safety-architecture/>), og en sikkerhedsstyring.

Beskyttelsesfelter og Performance Levels

Et **beskyttelsesfelt** (sikkerhedsfelt) er det overvågede område omkring køretøjet, hvor registrering af personer eller forhindringer udløser en sikker reaktion. Feltet omkring J1600 dækker 360 grader og [udvides i takt med hastigheden](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/>). Et

Performance Level (PL) i henhold til EN ISO 13849-1 angiver en sikkerhedsfunktioners pålidelighed fra PL a til PL e. 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/>).

Se [sådan fungerer sikkerheden i J1600](https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-overview/how-j1600-safety-works/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-overview/how-j1600-safety-works/>).

Indlær og gentag

Indlær og gentag betyder, at en operatør indlærer destinationer ved at køre til dem og gemme dem. Derefter gentager J1600 kørslen autonomt — uden programmering eller konfigurationsprojekt. Det er standardmetoden til oprettelse af opgaver på J1600. 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/>).

Flådestyringssystemer, VDA 5050 og WMS

Et **flådestyringssystem** koordinerer flere robotter: Det tildeler opgaver, koordinerer trafik og styrer opladning. **VDA 5050** er en grænseflade til interoperabilitet, der gør det muligt at styre robotter fra forskellige leverandører via ét kompatibelt

flådestyringssystem — 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/>). Et **WMS** (lagerstyringssystem) styrer lagerbeholdning og lagerprocesser. Projekter med fuld automatisering integrerer typisk WMS, flådestyringssystem og robotter, mens grundlæggende brug af J1600 ikke kræver nogen af delene.

Brownfield og greenfield

Et **brownfield-anlæg** er en eksisterende facilitet, hvor indretning og processer ikke er udviklet til ny automatisering — i modsætning til et specialbygget greenfield-anlæg. J1600 er beregnet til [brug i brownfield-anlæg](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/brownfield-automation/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/brownfield-automation/>): 3D-kortlægningen håndterer ændringer i indretningen, og operatøren kan overtage ved [undtagelser](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/handling-exceptions-and-irregular-loads/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/handling-exceptions-and-irregular-loads/>), som ellers ville kræve en teknisk løsning.

Læs mere

- [Ordliste](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/concepts/glossary/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/concepts/glossary/>) — korte definitioner fra A til Å.
- [Grundlæggende om palleautomatisering](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/concepts/pallet-automation-fundamentals/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/concepts/pallet-automation-fundamentals/>) — markedssammenhængen bag kategorierne.
- [Oversigt over J1600](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/overview/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/overview/>) — det produkt, som termene beskriver.