



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Forklaring af VDA 5050 · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/concepts/vda-5050-explained>

Forklaring af VDA 5050

VDA 5050 er en interoperabilitetsgrænseflade, der gør det muligt for mobile robotter fra forskellige leverandører at arbejde sammen i samme område under ét kompatibelt flådestyringssystem. Denne side forklarer konceptet for læsere, der planlægger eller evaluerer automatisering af en flåde.

Problemet, som standarden løser

Uden en fælles grænseflade bruger hver robotleverandør sin egen protokol. Et sted, der anvender robotter fra to leverandører, ender derfor med to styresystemer, som ikke kan koordinere indbyrdes — eller bliver bundet til kun at købe fra én leverandør. VDA 5050 standardiserer kommunikationen mellem køretøjerne og flådestyringssystemet, så en kompatibel flådestyring kan koordinere trafik fra flere leverandører i de samme lagergange.

Hvad det betyder i praksis

- J1600-enheder kan føjes til en eksisterende VDA 5050-flåde uden at udskifte flådestyringssystemet.
- Robotter fra forskellige leverandører kan dele zoner og ruter under ét koordinerende system.
- Valget af flådestyring og køretøjer kan foretages uafhængigt af hinanden: Flådestyringen vælges til stedet, og køretøjerne vælges til opgaven.

VDA 5050 og J1600

J1600 understøtter VDA 5050 fuldt ud som en del af [Advanced software](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/software/advanced-software/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/software/advanced-software/>), og The Mobile Robot Company samarbejder med etablerede udbydere af VDA 5050-flådestyring. En J1600-installation kan derfor begynde med én selvstændig enhed til [indlæring og gentagelse](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/concepts/teach-and-repeat/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/concepts/teach-and-repeat/>) og senere indgå i en koordineret flåde — med samme hardware og opgraderet software.

VDA 5050 ligger på det avancerede trin i funktionaliteten sammen 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/>), automatisk opladning og API-integrationer. Ingen af disse funktioner er nødvendige for grundlæggende brug af J1600.

Hvornår du har brug for det — og hvornår du ikke har

Situation	Er VDA 5050 nødvendigt?
Én robot, én eller nogle få arbejdsgange og opgaver via touchskærmen	Nej
Flere J1600-enheder koordineret som én flåde	Flådestyringssoftware er nødvendig: VDA 5050 eller Fleet Manager (https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/technical-integration/fleet-manager-guide/)
Robotflåde med køretøjer fra flere leverandører under ét flådestyringssystem	Ja
Direkte integration med stedets software eller udstyr	Nej — brug REST API (https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/technical-integration/rest-api-documentation/)

Detaljer om installationen

Se [dokumentationen til VDA 5050](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/technical-integration/vda-5050-documentation/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/technical-integration/vda-5050-documentation/>) under Teknisk integration for krav, planlægning og idriftsættelse af en VDA 5050-installation på J1600.