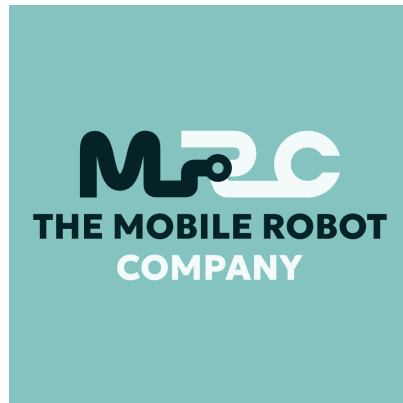




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Oprettelse af det første kort · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/getting-started/creating-the-first-map>

Oprettelse af det første kort

J1600 lærer din bygning at kende, når du kører den igennem bygningen. Der kræves ingen særskilt opmåling, fast infrastruktur eller særlig viden om kortredigeringssoftware: Du kører, og J1600 opretter kortet.

Sådan fungerer kortlægning

J1600 navigerer ved hjælp af **3D LiDAR SLAM** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/>) (samtidig lokalisering og kortlægning), som behandles på en industriel NVIDIA Jetson AI-computer. Mens en operatør kører J1600 manuelt med styrestangen, opbygger den et tredimensionelt kort over omgivelserne og opdaterer det løbende under efterfølgende manuel kørsel. Den scanner strukturer i omgivelserne i højder op til 70 m over køretøjet.

3D-kortlægning er udviklet med henblik på større præcision og driftssikkerhed end traditionel 2D-navigation i komplekse eller skiftende miljøer. Det gør teknologien velegnet til [eksisterende anlæg](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/ownfield-automation/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/ownfield-automation/>), hvor indretningen ændres, og forhindringer flyttes.

Kortlægning af bygningen

1. Tænd J1600, og gennemfør vejledningen på skærmen, hvis du ikke allerede har gjort det.
2. Kør J1600 manuelt gennem de områder, hvor den skal arbejde. Den betjenes som en almindelig elektrisk palleløfter.
3. Kør til hvert sted, hvor J1600 skal afsætte paller autonomt, og gem lokationen — se [Sådan gemmer du den første lokation](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/>).

J1600 lokaliserer derefter sig selv på kortet og planlægger selv ruter til de gemte destinationer. Du skal ikke indlære ruter fra punkt til punkt. Når lokationerne er oprettet, navigerer J1600 til ethvert gemt punkt, uden at du skal demonstrere alle mulige kombinationer af startsteder og destinationer.

Ingen ændringer af infrastrukturen

Kortlægning kræver ingen skinner, ledninger, reflektorer, markører eller bygningsændringer og [intet wi-fi](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/network-and-wi-fi-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/network-and-wi-fi-requirements/>). Det gør det muligt at idriftsætte J1600 på få timer eller én dag og flytte den mellem bygninger eller områder ved at [kortlægge igen](https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/troubleshooting/mapping-problems/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/troubleshooting/mapping-problems/>), frem for at ændre anlægget.

Kortlægning og sikkerhedssensorer

3D-LiDAR'en og RGB-AI-kameraet indgår i navigationssystemet. [Personbeskyttelsen håndteres separat](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/>) af to 2D-sikkerheds-LiDAR'er, certificerede komponenter og en uafhængig sikkerhedsstyring — se [Sådan fungerer sikkerheden på 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/>).

Når omgivelserne ændrer sig

Kortet fastlåses ikke under opsætningen. J1600 opdaterer løbende sin model af omgivelserne under manuel kørsel, registrerer og undgår forhindringer under autonom kørsel og giver operatører mulighed for at tilføje nye lokationer når som helst. Der kan defineres foretrukne køreområder for at opnå sikrere ruteplanlægning gennem produktionsområder.

Næste trin

[Sådan gemmer du den første lokation](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/>).