



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Oprettelse af den første opgave · 2026-08-04

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

Oprettelse af den første opgave

En opgave angiver, hvor J1600 skal levere en palle, og hvad den skal gøre bagefter. Denne side gennemgår den første levering fra manuel optagning til autonom afsætning. Du skal først have gemt mindst én lokation – 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/>).

Sådan udfører du den første levering

1. **Tag en understøttet palle op manuelt.** Optagning er altid en [manuel handling](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/manual-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/manual-operation/>). Brug styrestangen og løftebetjeningen som på en almindelig elektrisk palleløfter.
2. **Åbn Opret opgave** på 15-tommers touchskærmen.
3. **Vælg opgavetypen og den gemte destination for afsætning** – for eksempel "Drop Pallet at Location" og den lokation, du har gemt.
4. **Vælg, hvad der skal ske efter leveringen:**
 - kør tilbage til udgangspunktet eller operatøren;
 - kør til en anden gemt lokation eller en parkeringsposition;
 - vælg Stop og vent ved destinationen.
5. **Start opgaven.**
6. **Bekræft automatisk tilstand.** J1600 beder om at [skifte til automatisk tilstand](https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/troubleshooting/robot-will-not-enter-autonomous-mode/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/troubleshooting/robot-will-not-enter-autonomous-mode/>). Bekræft med den fysiske LED-start-/kør-knap.
7. **Træd væk.** Brugerfladen instruerer dig i at holde afstand, før J1600 sætter i gang.
8. J1600 [kører autonomt](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/autonomous-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/autonomous-operation/>), undgår forhindringer undervejs, sætter pallen af i gulvniveau og udfører den handling efter levering, som du har valgt.

Den mest almindelige opgave følger netop dette mønster: [manuel optagning, autonom levering](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery/>), afsætning i gulvniveau og retur til udgangspunktet. Ruten kan være få meter eller langt over 100 meter – princippet er det samme.

Hvad du kan forvente under kørslen

- Hvide lys angiver manuel tilstand. Blå lysstriber på gulvet viser i automatisk tilstand beskyttelsesområdet omkring J1600.
- [Sikkerhedsfeltet tilpasses hastigheden](https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-comp-liance/safety-functions/safety-field-adjustment/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-comp-liance/safety-functions/safety-field-adjustment/>) og udvides, når J1600 kører hurtigere.
- Du kan til enhver tid overtage styringen ved at tage fat i eller bevæge styrestangen eller ved at bruge stopbetjeningen. Se [Manuel og autonom 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/>).

Regler for opgaver

- [Optagning af paller er altid manuel](https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/troubleshooting/task-and-location-problems/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/troubleshooting/task-and-location-problems/>).
- Autonom levering sker i gulvniveau. Optagning og afsætning over gulvniveau, op til 1.600 mm, udføres manuelt.
- Autonom kørsel kræver [plane gulve](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/floor-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/floor-requirements/>) (0 % stigningsevne i automatisk tilstand).

Efter den første opgave

J1600 understøtter flere navngivne opgavemønstre – [Boomerang](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-return/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-return/>), [Simple ABC](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/>), [drop and wait](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-wait/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-wait/>), [deliver and park](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-park/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-park/>), [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/>) og [transport mellem flere lokationer](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/multi-point-pallet-transport/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/multi-point-pallet-transport/>). Se [Opgavestyring](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/task-management/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/task-management/>) for at få en oversigt over dem alle.