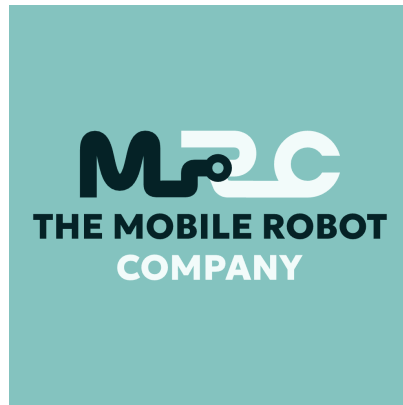




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Hurtigstartvejledning til J1600 · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/getting-started/j1600-quick-start-guide>

Hurtigstartvejledning til J1600

Denne vejledning fører dig fra en nyleveret J1600 til den første autonome levering af en palle. [J1600](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/overview/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/overview/>) er klar til brug ved levering: Den kræver hverken skinner, ledninger, reflektorer eller bygningsændringer, og [Wi-Fi er valgfrit til grundlæggende brug](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/>). En typisk opsætning tager nogle timer eller én dag [afhængigt af omfanget](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/planning/deployment-scope-examples/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/planning/deployment-scope-examples/>), og en operatør, der allerede kører en elektrisk palleløfter, behøver ca. 30 minutters oplæring.

Det grundlæggende arbejdsforløb er: **Kortlæg ved at køre, gem destinationer, tag paller op manuelt, og lever dem autonomt** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery/>).

Før du går i gang

Kontrollér, at driftsstedet og lasterne [ligger inden for J1600's anvendelsesområde](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/planning/is-the-j1600-right-for-my-application/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/planning/is-the-j1600-right-for-my-application/>):

- Indendørs transport fra gulv til gulv på [plane gulve](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/floor-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/floor-requirements/>). I autonom tilstand er stigningsevnen 0 %. Ramper og læsseplader skal køres i manuel tilstand.
- [Driftstemperatur](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/operating-environment-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/operating-environment-requirements/>) på 5–40 °C (41–104 °F) og relativ luftfugtighed på 20–80 % uden kondensering.
- Paller og lastbærere skal have åben bund uden bundbrædder og må højst måle 1.250 × 1.250 mm (49 × 49 in) inklusive lastudhæng. Den maksimale lasthøjde er 1.700 mm (67 in). Se [Kompatible paller og laster](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/supported-pallets-and-loads/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/supported-pallets-and-loads/>).
- Den maksimale nyttelast er 1.600 kg (ca. 3.500 lb).

Se [Levering og udpakning](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/getting-started/delivery-and-unpacking/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/getting-started/delivery-and-unpacking/>) vedrørende modtagelse og udpakning.

Trin 1 — Tænd, og følg vejledningen

Drej nøglekontakten for at tænde robotten, og følg vejledningen på [15-tommers touchskærmen](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/technical-reference/interface-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/technical-reference/interface-specifications/>). Vejledningen findes både på enheden og online.

Trin 2 — Kortlæg driftsområdet ved at køre

Brug styrestangen til at køre J1600 manuelt rundt på driftsområdet, præcis som du ville køre en almindelig elektrisk palleløfter. Mens du kører, opbygger og opdaterer robotten løbende et tredimensionelt kort over omgivelserne ved hjælp af [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/>) (samtidig lokalisering og kortlægning). Der kræves ingen ændringer af infrastrukturen. Se [Oprettelse af det første kort](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/getting-started/creating-the-first-map/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/getting-started/creating-the-first-map/>).

Trin 3 — Gem dine destinationer

Kør til hver lokation, hvor robotten skal aflevere paller autonomt, tryk på **Gem lokation** på touchskærmen, og giv lokationen et navn. Gentag dette for alle de destinationer, du skal bruge — softwaren begrænser ikke antallet af gemte lokationer. 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/>).

Trin 4 — Tag en palle op manuelt

[Paller skal altid tages op manuelt](https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/troubleshooting/task-and-location-problems/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/troubleshooting/task-and-location-problems/>). Brug styrestangen og løftebetjeningen til at tage en kompatibel palle eller lastbærer op. I [manuel tilstand](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/manual-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/manual-operation/>) kan paller optages og afsættes i højder på op til 1.600 mm (63 in).

Trin 5 — Opret og kør den første opgave

1. Åbn opgaveoprettelsen på touchskærmen.
2. Vælg opgavetypen og en gemt afleveringslokation.

3. Vælg, hvad der skal ske efter leveringen: returnering til udgangspunktet, kørsel til en anden lokation eller parkering eller [Stop og vent](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-wait/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-wait/>).
4. Start opgaven.
5. Robotten beder dig om at skifte til [autonom 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 start-/kør-knap.
6. Gå væk fra robotten, når skærmen giver besked om det.

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/>) med op til 5,4 km/h, undgår forhindringer undervejs, afsætter pallen i gulvniveau og udfører den handling efter leveringen, som du har valgt. Se [Oprettelse af den første opgave](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/getting-started/creating-the-first-task/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/getting-started/creating-the-first-task/>).

Overtag styringen

Du kan til enhver tid overtage den manuelle styring ved at tage fat i eller bevæge styrestangen eller ved at bruge stop- og overstyringsfunktionerne. [Operatøren starter altid opgaverne og afgør, hvornår maskinen må skifte til autonom tilstand](https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-overview/human-responsibilities/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-overview/human-responsibilities/>). 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/>).

FORELØBIGE SPECIFIKATIONER

De specifikationer for J1600 fra januar 2026, der henvises til i denne vejledning, er foreløbige og kan blive ændret. Se de [tekniske specifikationer](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/technical-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/technical-specifications/>) for de aktuelle værdier.

Næste skridt

- [Førstegangsopsætning](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/getting-started/first-time-setup/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/getting-started/first-time-setup/>) — opsætningsprocessen i flere detaljer, herunder den valgfrie idriftsættelsespakke.
- [Operatøroplæring](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/getting-started/operator-training/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/getting-started/operator-training/>) — hvad operatørerne skal lære, og hvor lang tid det tager.

- Opgavestyring (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/task-management/>) — alle opgavemønstre ud over den første levering.
- Opladning (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/charging/>). — muligheder for manuel og automatisk opladning.