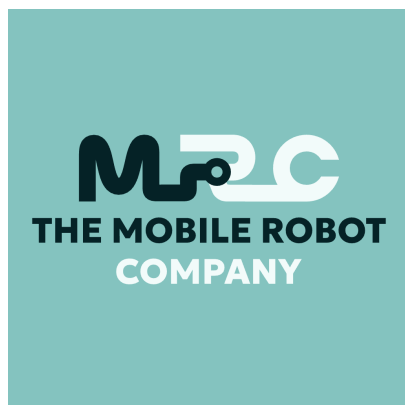




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Manuel og autonom tilstand · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/getting-started/manual-and-autonomous-modes>

Manuel og autonom tilstand

J1600 er et Dual Mode-køretøj: én maskine, der både fungerer som en almindelig elektrisk gående palleløfter og som en selvkørende robot. Det er afgørende for betjeningen at forstå de to tilstande og overdragelsen mellem dem. Du kan læse mere om konceptet bag konstruktionen under [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/dual-mode/) og [Automatisering med operatøren i kontrol](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/concepts/human-in-the-loop-automation/).

Manuel tilstand

I manuel tilstand styrer en person styrestangen og løftefunktionerne som på en almindelig elektrisk palleløfter:

- optagning og afsætning af paller i højder op til 1.600 mm (63 in);
- fuld lasteevne på 1.600 kg;
- præcis optagning, vanskelige tilkørsler, [følsom eller ustabil last](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/sensitive-or-unstable-loads/), trængsel og [undtagelsessituationer](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/handling-exceptions-and-irregular-loads/);
- stigeevne på 5 % uden last og 3 % med fuld last — kørsel på ramper og læssebroer skal foregå manuelt.

Hvide lys angiver manuel tilstand. Se den komplette vejledning under [Manuel betjening](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/manual-operation/).

Autonom tilstand

I autonom tilstand kører J1600 selv til en gemt destination med op til 5,4 km/t, undgår forhindringer, afsætter pallen i gulvniveau og kører derefter tilbage, parkerer, fortsætter eller venter i henhold til opgaven:

- autonom kørsel må kun foregå indendørs og på et [plant gulv](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/floor-requirements/) (0 % stigeevne);
- blå lysstriber på gulvet viser sikkerhedsfeltet, [som udvides i takt med hastigheden](https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-functions/safety-hastigheden).

[-field-adjustment/](#));

- et 360-graders sikkerhedsfelt dækker kørsel fremad og baglæns.

Se den komplette vejledning under [Autonom betjening](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/autonomous-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/autonomous-operation/>).

Nøglekontakten

En [nøglekontakt med tre positioner](https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-functions/mode-selection/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-functions/mode-selection/>) vælger driftstilstanden:

Position	Betydning
Slukket	Køretøjet er slukket
Manuel	Kun manuel betjening
Automatisk	Autonom udførelse af opgaver er tilladt

Overdragelse: Skift til autonom tilstand

[Det er operatøren — aldrig robotten — der starter autonomt arbejde](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/operator-manual/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/operator-manual/>):

1. Opret eller vælg en opgave på touchskærmen, og start den.
2. Robotten beder om bekræftelse på at [skifte til autonom tilstand](https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-overview/manual-and-autonomous-mode-safety/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-overview/manual-and-autonomous-mode-safety/>).
3. Bekræft med den fysiske LED-knap til start/genoptagelse.
4. Brugerfladen instruerer dig i at træde væk. Robotten starter først efter bekræftelsen.

Overtagelse: Tilbage til manuel styring

Du kan altid overtage den manuelle styring med det samme:

- Når du griber fat i eller bevæger styrestangen, skifter køretøjet til manuel styring.

- [Styrestangens positionskontakter](https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-functions/tiller-detection/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-overview/emergency-stops-and-manual-takeover/>) håndterer nødstop og manuel styring.
- [Tre nødstopknapper](https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-overview/emergency-stops-and-manual-takeover/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-overview/emergency-stops-and-manual-takeover/>) og en mavekontakt (stop og bak) giver direkte stop.

Muligheden for øjeblikkelig menneskelig overtagelse er central for produktkonceptet — menneskelig vurdering betragtes som en del af systemet, ikke som en fejltilstand.

Kapabilitetsniveauer

Niveau	Funktioner
Manuelle funktioner	Optagning og afsætning af paller i op til 1,6 m; fuld manuel styring med styrestangen
Grundlæggende automatisering	Start automatiske opgaver på skærmen; gem lokationer; afsæt paller i gulvniveau; selvkørende transport til gemte lokationer; kørsel tilbage til mig; kørsel til parkering
Avanceret automatisering	Kom til mig; automatisk opladning; VDA 5050 Fleet Manager; API-integrationer

Niveauerne beskriver maskinens funktioner. De er ikke det samme som softwarepakkerne Standard software og Advanced software, der beskrives i [brugervejledningen til J1600](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/j1600-user-manual/#software-versions) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/j1600-user-manual/#software-versions>).