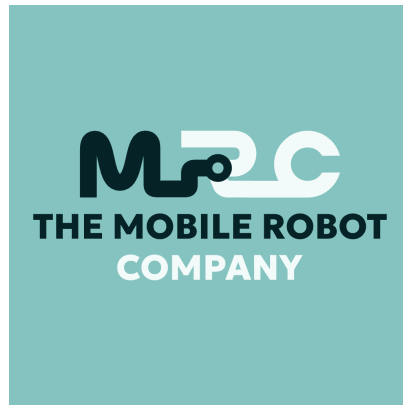




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Krav til gulve · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/floor-requirements>

Krav til gulve

Gulvene afgør, hvor J1600 kan køre autonomt. På denne side er alle gulvrelaterede grænseværdier samlet, så du kan vurdere anlægget rute for rute.

FORELØBIGE SPECIFIKATIONER

Specifikationerne (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/technical-specifications/>) fra januar 2026 er foreløbige og kan blive ændret.

Planhed og vandrethed

Autonome ruter kræver, at gulvet opfylder planheds- og vandrethedsklassen **TR34 FM3**, svarende til **FF 25 / FL 20**. Dette er en standardklassifikation for industribetongulve. De fleste eksisterende lager- og produktionsgulve i rimelig stand opfylder den.

Hældninger

Tilstand	Stigningsevne
Automatisk tilstand	0° / 0 %
Manuel tilstand uden last	2,86° / 5 %
Manuel tilstand med fuld last	1,72° / 3 %

Autonom kørsel kræver et vandret gulv. Alle hældninger – herunder læssebroer og ramper – skal køres manuelt (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/manual-operation/>), så operatøren kan vurdere placeringen og gulvets tilstand. Planlæg kun autonome afsætningspunkter (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup/>) på et vandret gulv.

Ujævnheder, mellemrum og frihøjde

Parameter	Metrisk	Britisk/amerikansk
Maksimal højde på ujævnheder, der kan passeres	25 mm	1 in
Maksimal bredde på mellemrum, der kan passeres	20 mm	0,8 in
Frihøjde	30 mm	1,2 in

Ekspansionsfuger, tærskler og afløbsdæksler langs autonome ruter skal overholde grænserne for ujævnheder og mellemrum.

Hjul

J1600 kører på polyuretanhjul:

- Drivhjul: 75 mm bredt × 230 mm i diameter (3 × 9 in).
- Lasthjul: 70 mm brede × 80 mm i diameter (2,8 × 3,1 in).

Polyuretanhjul er velegnede til glatte, tørre indendørs betongulve. Kapslingsklassen IP21 og konstruktionen til indendørs brug betyder, at våde eller forurenede gulve ligger uden for de tilsigtede driftsforhold – se [Krav til driftsmiljøet](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/operating-environment-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/operating-environment-requirements/>).

Konstrueret til virkelige gulvforhold

J1600 er valideret under bevidst uperfekte forhold, herunder ujævne gulve og vandfyldte testlaster på virksomhedens [testområde i København](https://info.mobilerobot.com/da-dk/company/locations/test-and-demonstration-facility/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/company/locations/test-and-demonstration-facility/>). Dens 3D-navigation er udviklet til [eksisterende anlæg](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/brownfield-automation/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/brownfield-automation/>) med skiftende indretning. Denne robusthed ændrer ikke ovenstående grænseværdier: Hvis en rute overskrider værdierne for ujævnheder, mellemrum, hældning eller planhed, skal den køres manuelt, eller der skal vælges en anden rute.

Gennemgå hver planlagt rute med [vejledningen til klargøring af driftsstedet](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/site-readiness-guide/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/site-readiness-guide/>) før levering. Hvis du køber idriftsættelsespakken, valideres de valgte ruter ved

gennemførlighedskontrollen før installationen – se [tjeklisten til ibrugtagning](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/deployment-checklist/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/deployment-checklist/>).