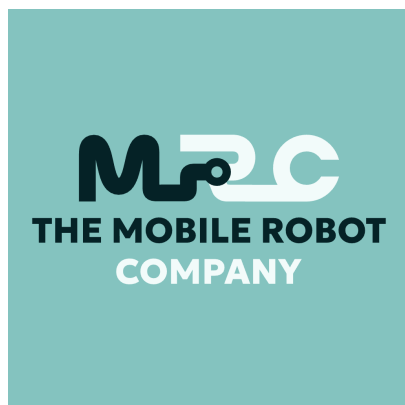




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Kortlægning og opsætning af afleveringspunkter · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup>

Kortlægning og opsætning af afleveringspunkter

J1600 kortlægger et anlæg, mens den køres gennem det. Der kræves ingen opmåling, CAD-import eller installation af infrastruktur — J1600 opbygger og opdaterer et 3D-kort, mens en operatør kører den, og afleverer derefter autonomt på de lokationer, du gemmer. Denne side gennemgår den første kortlægning, oprettelse af afleveringspunkter og den første opgave.

Sådan fungerer kortlægningen

J1600 bruger [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 du kører manuelt, registrerer og opdaterer den løbende omgivelserne ved at scanne konstruktioner i højder op til 70 m over køretøjet. Den kræver ingen faste spor, ledninger, reflektorer eller bygningsændringer, og kortet opdateres løbende, når anlægget ændres — derfor er J1600 velegnet til [eksisterende anlæg](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/brownfield-automation/), hvor indretningen løbende ændres.

Begreberne er defineret i [ordlisten](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/concepts/glossary/).

Første opsætning

1. Tænd J1600, og følg vejledningen på skærmen.
2. Brug styrestangen til at køre manuelt gennem anlægget. J1600 registrerer omgivelserne undervejs.
3. Kør til hver lokation, hvor J1600 skal afsætte paller autonomt.
4. Tryk på **Gem lokation**, navngiv lokationen, og gentag for hver destination, du har brug for.

Der er ingen softwaremæssig grænse for antallet af gemte lokationer — de praktiske begrænsninger afhænger af den tilgængelige lagerplads.



TIP

Navngiv lokationerne med de betegnelser, som dit team bruger ("Palleplads 1", "Tilførsel til linje 3"). Operatørerne vælger destinationer på kortet eller på listen, så genkendelige navne gør det hurtigt at [oprette opgaver](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/task-management/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/task-management/>).

Tilføjelse og ændring af afleveringspunkter senere

Nye lokationer tilføjes på samme måde: Kør til lokationen én gang, tryk på **Gem lokation**, og så er det klaret. Operatørerne kan selv ændre opsætningen — det tager kun få minutter at tilføje et punkt og kræver hverken en automationsspecialist eller en sag til IT-afdelingen. [Gemte lokationer](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/location-management/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/location-management/>), kan frit kombineres i opgaver. Du behøver ikke demonstrere alle mulige variationer fra A til B.

Oprettelse af den første opgave

1. Tag manuelt en [understøttet palle eller lastbærer](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/>), op.
2. Åbn oprettelse af opgaver på touchskærmen.
3. Vælg opgavetypen og den gemte afleveringsdestination.
4. Vælg, hvad der skal ske efter afleveringen: Kør tilbage til udgangspunktet, kør til et andet punkt eller en parkeringsplads, 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/>).
5. Start opgaven. J1600 beder dig om at skifte til automatisk tilstand. Bekræft med den fysiske startknap.
6. Træd væk, når brugerfladen beder dig om det. J1600 kører, undgår forhindringer, afsætter pallen i gulvniveau og udfører den valgte handling efter afleveringen.

[Paller tages altid op manuelt og afleveres autonomt i gulvniveau](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/>) — den manuelle løftehøjde på op til 1.600 mm gælder ikke i automatisk tilstand. Se [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/dual-mode/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/dual-mode/>) for modellen for overdragelse af styringen.

Krav til placering af punkter

- Afleveringspunkter skal være på et plant gulv: Den maksimale stigning i automatisk tilstand er 0 %. Se [Krav til gulvet](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/floor-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/floor-requirements/>).
- Ruter mellem punkter skal overholde [grænserne for driftsmiljøet](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/operating-environment-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/operating-environment-requirements/>).
- Der kan defineres foretrukne kørezoner for at opnå sikrere ruteplanlægning gennem produktionsområder.

Afleveringspunkter i idriftsættelsespakken

Hvis du køber idriftsættelsespakken på fem dage, omfatter dag 1 på stedet oprettelse af op til 25 afleveringspunkter samt validering af opgaver — se [Tjekliste for ibrugtagning](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/deployment-checklist/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/deployment-checklist/>). Yderligere validerede afleveringspunkter kan tilkøbes.