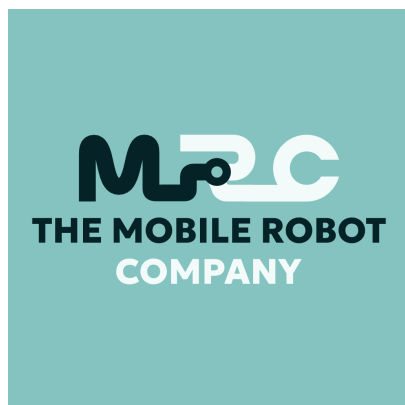




# The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Eksempler på arbejdsgange · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/technical-integration/example-workflows>

# Eksempler på arbejdsgange

Denne side samler J1600's standardopgavemønstre og komplette arbejdsgange. Brug den til at finde en opgavetype, som J1600 allerede understøtter, og som passer til materialeflowet på dit driftssted.

## Standardarbejdsgangen for levering

Den mest almindelige opgave består af [manuel palleoptagelse og 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](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-return/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-return/>):

1. Optag 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/>).
2. Åbn oprettelse af opgaver på touchskærmen.
3. Vælg opgavetypen og en gemt afsætningslokation.
4. Vælg, hvad der skal ske efter leveringen: Kør tilbage til udgangspunktet, kør til en anden lokation eller en parkeringslokation, eller stop og vent.
5. Start opgaven.
6. Robotten beder dig skifte til autonom tilstand. Bekræft med den fysiske start-/genoptag-knap.
7. Træd væk, når brugerfladen beder dig om det.
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/>), kører uden om forhindringer, afsætter pallen i gulvniveau og udfører den valgte handling efter leveringen.

Ruten kan være få meter eller langt over 100 meter – arbejdsgangen er den samme. Pallen optages altid manuelt, og ved autonom levering afsættes den altid i gulvniveau.

## Navngivne opgavemønstre

| Mønster                    | Funktionsmåde                                                                    | Softwareniveau           |
|----------------------------|----------------------------------------------------------------------------------|--------------------------|
| Boomerang                  | Lever til en destination, og vend derefter tilbage til udgangspunktet/operatøren | Basisautomatisering      |
| Simple ABC                 | Lever fra A til B, og køр derefter videre til C                                  | Basisautomatisering      |
| Drop and wait              | Lever, afsæt pallen, og bliv på destinationen                                    | Basisautomatisering      |
| Deliver and park           | Afsæt pallen, og fortsæt derefter til en defineret parkeringslokation            | Basisautomatisering      |
| Multi-point to multi-point | Kombiner frit gemte lokationer til cross-docking og skiftende materialeflow      | Basisautomatisering      |
| Come to me                 | Tilkald robotten til en lokation fra en mobilapp eller webgrænseflade            | Avanceret automatisering |

Du opretter en lokation ved at køre til stedet og trykke på **Gem lokation** – se [indlæring og gentagelse](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/concepts/teach-and-repeat/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/concepts/teach-and-repeat/>). Gemte lokationer kan kombineres frit: Du behøver ikke indlære alle variationer fra A til B, og softwaren sætter ingen grænse for antallet af [gemte lokationer](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/location-management/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/location-management/>).

## Arbejdsgang ved første opsætning

1. Tænd J1600, og følg vejledningen på skærmen.
2. [Kør manuelt rundt på driftsstedet](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/>) med styrearmen. Robotten indlærer og opdaterer løbende sit 3D-kort.
3. Køр til hver ønsket autonom [lokation til afsætning i gulvniveau](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup/>).
4. Tryk på **Gem lokation**, navngiv lokationen, og gentag dette for hver destination.

Eksempel: Køр til en palleplads, gem den som "Palleplads 1", opret en opgave med **Drop Pallet at Location**, vælg [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/>), start opgaven, bekræft autonom tilstand, og træd tilbage.

## Arbejdsgange for opladning

- **Manuel opladning** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/charging/>): Tilslut opladeren i en pause, eller når maskinen ikke er i brug, ligesom med en almindelig elektrisk palleløfter.
- **Automatisk opladning** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/automatic-charging/>) (**avanceret automatisering**): Robotten kører til stationen og placerer sig korrekt, hvorefter ladetilslutningen køres ud mod ladepladerne på køretøjet. Det muliggør mellemladning, når robotten ikke udfører en opgave.

## Eksempler på materialeflow

- **Varemodtagelse** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/inbound-receiving/>): Aflæs lastbilen manuelt, og send derefter pallen autonomt til kontrol eller lagerplacering.
- **Produktionsforsyning** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/production-supply/>): En operatør plukker eller klargør en palle. J1600 leverer materialerne til produktionslinjen efter behov.
- **Cross-docking** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/cross-docking/>): Flyt paller mellem flere udgangspunkter og destinationer ved at kombinere gemte lokationer – uden en særskilt opgave for hvert par.
- **Midlertidig opbevaring** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/temporary-storage/>): Opret midlertidige lagerlokationer på få minutter, når behovet ændrer sig.
- **Styring af buffer- og klargøringsområder** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/buffer-and-staging-management/>): Transportér mellem produktionslinjer, klargøringsområder og lagerzoner.
- **Varemodtagelse-lager-produktion-forsendelse** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/production-to-shipping-transport/>): Automatiser de lange transportstrækninger, der forbinder almindelige lagerzoner.

Se [oversigten over J1600](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/overview/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/overview/>) for de miljøer, som disse materialeflow egner sig til. Se [integrationsoversigten](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/technical-integration/integration-overview/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/technical-integration/integration-overview/>) for integration af arbejdsgange med flådestyring eller driftsstedets software.