



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Autonom drift · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/autonomous-operation>

Autonom drift

I automatisk tilstand kører J1600 selv til [gemte destinationer](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/location-management/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/location-management/>), undgår forhindringer undervejs og afleverer paller i gulvniveau. Autonomt arbejde startes altid af en person: [Operatøren opretter opgaven, bekræfter skiftet af tilstand og kan når som helst overtage styringen](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/operator-manual/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/operator-manual/>).

Start af autonom kørsel

1. [Tag pallen op manuelt](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/>), og vælg eller opret en opgave på touchskærmen — se [Opgavestyring](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/task-management/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/task-management/>).
2. Start opgaven. J1600 beder dig om at [skifte til automatisk 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/>).
3. Bekræft med den fysiske LED-knap til start/genoptagelse. [Nøglekontakten](https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-functions/mode-selection/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-functions/mode-selection/>) skal stå i automatisk position.
4. Træd væk, når brugerfladen beder dig om det. J1600 bevæger sig først efter bekræftelsen.

Mens J1600 kører

- [Tophastigheden](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/dimensions-and-performance/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/dimensions-and-performance/>) er 5,4 km/t (1,5 m/s / 3,4 mph).
- J1600 bestemmer sin position på det 3D-kort, der blev oprettet under manuel kørsel, og planlægger selv ruten til destinationen — uden faste køreveje, ledninger eller reflektorer. 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/>).
- Den [registrerer og undgår forhindringer](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/>) i dynamiske miljøer og [kører uden om personer og genstande](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/>).

- Foretrukne kørezoner kan defineres, så ruteplanlægningen gennem produktionsområder bliver mere sikker.
- Et 360-graders sikkerhedsfelt, som overvåges af to 2D-sikkerheds-LiDAR'er og en uafhængig sikkerhedsstyring, dækker kørsel både fremad og baglæns. [Feltet ændres efter hastigheden](https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-functions/safety-field-adjustment/) og udvides ved højere hastigheder.
- Blå lysstriber på gulvet viser det sikrede område og J1600's status.

[Personregistrering](https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-functions/person-detection/) og [bremsning](https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-functions/braking/) har certificerede [Performance Levels](https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-functions/performance-levels/) — se [Sådan fungerer sikkerheden på J1600](https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-overview/how-j1600-safety-works/).

Aflevering og efterfølgende handling

J1600 sætter pallen ned i gulvniveau og udfører derefter den handling, der er angivet i opgaven: [returner til udgangspunktet eller operatøren](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-return/), fortsæt til en anden lokation eller parkering, eller [Stop og vent](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-wait/). Med [Advanced software](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/software/advanced-software/) kan den også kaldes til en lokation ("[kom til mig](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/come-to-me/)") via en mobilapp eller webgrænseflade, og den kan selv køre til en automatisk lader — se [Opladning](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/charging/).

Driftsgrænser i automatisk tilstand

- Kun [plane gulve](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/floor-requirements/): Stigningsevnen ved automatisk kørsel er 0° / 0 %. Kørsel på ramper og læssebroer skal udføres manuelt.
- [Indendørs drift](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/operating-environment-requirements/) ved 5–40 °C og 20–80 % ikke-kondenserende luftfugtighed.
- Automatisk aflevering kan kun ske i gulvniveau. Aflevering i større højde skal udføres manuelt.

Manuel overtagelse

Du kan altid overtage styringen manuelt med det samme:

- Tag fat i eller bevæg styrestangen for at overtage den manuelle styring.
- Brug en af de [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/>) eller mavekontakten, som stopper J1600 og får den til at bakke.
- [Styrestangens positionskontakter](https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-functions/tiller-detection/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-functions/tiller-detection/>) aktiverer nødstop og manuel styring.

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/>) for en fuld beskrivelse af tilstandene og [Manuel betjening](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/manual-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/manual-operation/>) for oplysninger om manuelt arbejde.