



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Lokationsstyring · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/location-management>

Lokationsstyring

Gemte lokationer er de destinationer, som J1600 kan køre til autonomt. De oprettes ved at køre til dem, ikke ved konfiguration. Det gør lokationerne lige så fleksible som selve anlægget.

Lokationsmodellen

- En lokation oprettes ved at [køre robotten manuelt](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/manual-operation/) til det ønskede punkt og trykke på **Gem lokation** på touchskærmen.
- Hver lokation får et navn, som operatøren vælger – for eksempel `pallet1` eller "Palleplads 1".
- Der er **ingen softwaremæssig begrænsning** på antallet af gemte lokationer. Den praktiske grænse er den tilgængelige plads på lageret.
- Alle lokationer kan kombineres med hinanden i en opgave. Robotten planlægger ruter på sit 3D-kort, så du behøver ikke indlære hver enkelt kombination fra A til B. Se [Oprettelse af det første kort](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/getting-started/creating-the-first-map/).

Tilføjelse af en lokation

1. Kør manuelt til det nøjagtige afleveringspunkt. Autonom palleafsætning sker i gulvniveau, så vælg en fri placering på gulvet.
2. Tryk på **Gem lokation**.
3. Giv lokationen et letgenkendeligt navn.

Det tager kun få minutter og kræver ingen automationsspecialist – systemet er udviklet, så operatøren selv kan tilføje lokationer.

Lokationstyper i praksis

- [Afleveringspunkter](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup/): destinationer til autonom palleafsætning i

gulvniveau.

- **Parkeringslokationer:** punkter, som robotten kører til efter en afsluttet levering ("[deliver and park](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-park/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-park/>)").
- **Midlertidige lagerpladser** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/temporary-storage/>): midlertidige lokationer, der oprettes, når behovet ændrer sig (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/temporary-location-setup/>), og tages ud af brug, når de ikke længere er nødvendige.
- **Retur til udgangspunktet:** det afhentningspunkt, som robotten vender tilbage til i en [Boomerang-opgave](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-return/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-return/>).

Lokationer i anlæg, der ændrer sig

Da det er nemt at oprette lokationer, passer J1600 til ændrede indretninger, midlertidig opbevaring, skiftende varesortimenter og [eksisterende anlæg](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/brownfield-automation/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/brownfield-automation/>): Når vareflowet ændrer sig, skal du køre til det nye punkt og gemme det. Robottens løbende opdaterede 3D-kort tager højde for ændringerne i omgivelserne.

Validerede afleveringspunkter ved idriftsættelse

Den valgfrie femdages pakke til installation og idriftsættelse omfatter oprettelse af op til 25 afleveringspunkter med opgave- og sikkerhedsvalidering. Yderligere validerede afleveringspunkter kan tilkøbes. Se [Første opsætning](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/getting-started/first-time-setup/#the-commissioning-package) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/getting-started/first-time-setup/#the-commissioning-package>).

Relaterede sider

- [Sådan gemmer du den første lokation](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/getting-started/saving-the-first-location/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/getting-started/saving-the-first-location/>).
- [Opgavestyring](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/task-management/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/task-management/>)