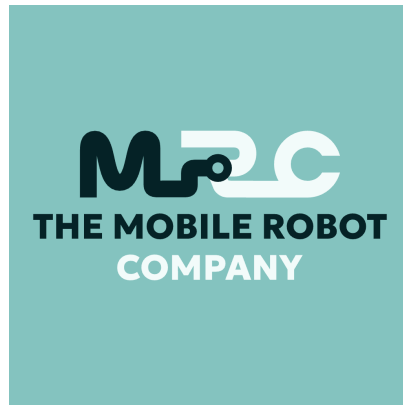




# The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Manuel betjening · 2026-08-04

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

# Manuel betjening

I manuel tilstand fungerer J1600 som en almindelig elektrisk gående palleløfter. Styrestangen og den manuelle betjening er bevidst udformet, så de virker velkendte. Derfor kan en erfaren palleløfteroperatør bruge maskinen efter cirka 30 minutters [oplæring](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/getting-started/operator-training/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/getting-started/operator-training/>).

## Funktioner ved manuel betjening

| Funktion                                          | Værdi                                      |
|---------------------------------------------------|--------------------------------------------|
| Højde ved optagning og afsætning af paller        | Op til 1.600 mm (63 in)                    |
| Nyttelast                                         | Op til 1.600 kg (cirka 3.500 lb)           |
| Gaflernes løftehastighed                          | 0,10 m/s uden last; 0,08 m/s med fuld last |
| Gaflernes sænkehastighed                          | 0,08 m/s uden last; 0,12 m/s med fuld last |
| Stigeevne uden last                               | 2,86° / 5 %                                |
| Stigeevne med fuld last                           | 1,72° / 3 %                                |
| Maksimal højde på forhindringer, der kan passeres | 25 mm (1 in)                               |
| Maksimal bredde på mellemrum, der kan passeres    | 20 mm (0,8 in)                             |

Manuel tilstand er den eneste tilstand til håndtering over gulvniveau. Ved autonom transport afsættes pallen altid i gulvniveau.

## Betjeningselementer

- **Styrestang:** bruges til at køre og styre palleløfteren samt til at betjene løftefunktionen. Hvis du griber fat i eller bevæger styrestangen under autonom

kørsel, [skifter palleløfteren straks til manuel betjening](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/>).

- **Nøglekontakt** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-functions/mode-selection/>): Sæt den i manuel position, hvis palleløfteren kun skal betjenes manuelt.
- **Styrestangens positionskontakter** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-functions/tiller-detection/>): bruges til nødstop og manuel betjening.
- **Hvide lys** angiver, at palleløfteren er i manuel tilstand.

## Hvornår arbejdet skal udføres manuelt

Den del af pallehåndteringen, der kræver operatørens vurdering, udføres i manuel tilstand:

- **Optagning af paller** — skal altid udføres manuelt, herunder placering af gaflerne og kontrol af lasten.
- **Aflæsning af lastbiler og læssebroer** — [stigeevnen i automatisk tilstand er 0 %](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/floor-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/floor-requirements/>), så kørsel på hældninger og ramper samt ind i trailere skal foregå manuelt.
- **Følsom eller ustabil last** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/sensitive-or-unstable-loads/>) — tønder, stakke med højt tyngdepunkt, skæve laster og manøvrering på lidt plads kræver operatørens vurdering af pallens placering og løftehøjden.
- **Områder med tæt trafik** — tilpas ruten gennem [travle varemottagelsesområder](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/>).
- **Undtagelsessituationer** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/handling-exceptions-and-irregular-loads/>) — forkert placerede paller, beskadigede varer, løs strækfolie og hasteændringer i prioriteringen.

[Operatørmanualen](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/operator-manual/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/operator-manual/>) indeholder en komplet liste over disse situationer.

## Manuel kørsel opbygger kortet

Hver manuel kørsel har to formål: J1600 [indlærer og opdaterer løbende sin 3D-model af omgivelserne](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/>), mens du styrer den. Det er også under manuel kørsel, du opretter nye

gemte lokationer — se [Administration af lokationer](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/location-management/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/location-management/>).

## Skift til autonomt arbejde

Når den gentagne transport begynder, skal du overdrage lasten til J1600: Opret en opgave, bekræft automatisk tilstand, og træd væk. Se [Autonom betjening](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/autonomous-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/autonomous-operation/>) og [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/>).