



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Operatørmanual · 2026-08-04

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

Operatørmanual

J1600 (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/overview/>) er udviklet med operatøren i centrum. Du starter alle opgaver, udfører alle palleoptagninger og beslutter, hvornår maskinen må køre selv. Denne manual beskriver din rolle og dine arbejdsrutiner. Tekniske referencedata for maskinen findes i [brugermanualen til J1600](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user_guides/j1600-user-manual/) (https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user_guides/j1600-user-manual/).

Arbejdsdeling

Du	J1600
Vurder lastens stabilitet, pallens tilstand, trængsel, hastegrad og afvigelser	Opret og opdater et 3D-kort, og naviger til gemte lokationer
Hent paller, og udfør krævende håndtering eller håndtering i højden	Transporter op til 1.600 kg ad gentagne ruter
Vælg destinationen, og hvad der skal ske efter leveringen	Undgå forhindringer, og anvend hastighedsafhængige beskyttelsesfelter
Bekræft skift til autonom tilstand	Afsæt pallen i gulvniveau, og køр derefter tilbage, parker, fortsæt eller vent
Overtag eller genoptag den manuelle styring når som helst	Gentag gemte opgaver ensartet

Denne arbejdsdeling afspejler virksomhedens princip om menneskelig kontrol: Robotten overtager den gentagne transport, mens mennesket udfører det arbejde, der kræver vurdering. Se [Automatisering med menneskelig kontrol](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/concepts/human-in-the-loop-automation/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/concepts/human-in-the-loop-automation/>).

Start af autonomt arbejde

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 kontroller lasten.
2. Opret eller vælg opgaven på touchskærmen, og start den.

3. Når robotten beder dig om at [skifte til autonom tilstand](https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-overview/manual-and-autonomous-mode-safety/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-overview/manual-and-autonomous-mode-safety/>), skal du bekræfte med den fysiske knap til start/genoptagelse.
4. Træd væk, når brugerfladen giver besked om det. Robotten starter først, når du har bekræftet.

Overtagelse af styringen

- Tag fat i eller bevæg styrestangen for straks at skifte til manuel styring.
- [Positionskontakterne på styrestangen](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.
- [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/>) og en mavekontakt (stop og bak) kan bruges, når maskinen skal standses omgående.
- Med [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/>) kan du låse køretøjet til udelukkende manuel drift eller slukke det.

Situationer, du skal håndtere

Lagermiljøer er uoverskuelige, dynamiske og uforudsigelige. Håndter følgende manuelt:

1. **Beskadigede paller** — opdag et knækket bundbræt eller et udstikkende søm, før det medfører fare eller fastkørsel.
2. [Ustabile laster](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/sensitive-or-unstable-loads/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/sensitive-or-unstable-loads/>) — opdag en last med højt tyngdepunkt, en skæv last eller en dårligt stablet last, før du løfter den.
3. **Løse ender af strækfolie** — fastgør løs strækfolie, før den hænger fast i en reol eller dørkarm.
4. **Forkert placerede paller** — se efter paller, der ikke står præcis, hvor systemet forventer det.
5. **Beskadigede varer** — opdag lækager eller trykkede hjørner, før varerne leveres til en kunde eller produktionslinje.
6. **Læssebroer og hældninger** — [stigningsevnen ved autonom drift er 0 %](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/floor-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/floor-requirements/>). Ujævnheder, hældninger og indkørsel i lastbiler skal håndteres manuelt.

7. **Områder med tæt trafik** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/>) — find en sikker rute gennem et rodet varemottagelsesområde.
8. **Hasteopgaver** — omprioriter straks, når en produktionslinje mangler materialer.
9. **Nye ruter** — kør til en ny lokation, og tryk på **Gem lokation** i stedet for at vente på it-afdelingen.

Opmærksomhed på driftstilstand

- Hvide lys: manuel tilstand.
- Blå gulvlysstriber: autonom tilstand. De markerer beskyttelsesområdet, som udvides, når hastigheden øges.
- Robotten viser ændringer af driftstilstanden på brugerfladen og beder om bekræftelse, før den kører selv.

Daglige opgaver

- **Opgavestyring** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/task-management/>) — alle opgavemønstre og valgmuligheder efter levering.
- **Lokationsstyring** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/location-management/>) — tilføjelse og kombination af gemte lokationer.
- **Manuel betjening** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/manual-operation/>) og **autonom drift** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/autonomous-operation/>).
- **Opladning** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/charging/>). — rutiner for manuel og automatisk opladning.

Nye operatører har typisk brug for cirka 30 minutters oplæring — se **Oplæring af operatører** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/getting-started/operator-training/>).