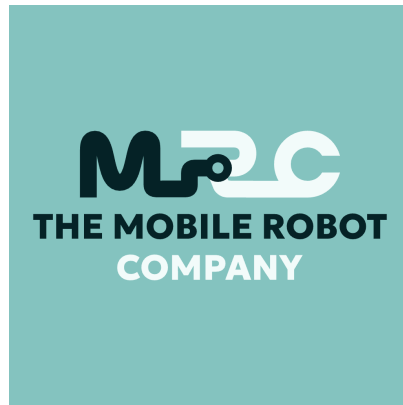




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Opgavestyring · 2026-08-04

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

Opgavestyring

En opgave definerer, hvor J1600 afleverer en palle, og hvad den gør bagefter. Opgaver oprettes på touchskærmen uden programmering, og hver opgave igangsættes og bekræftes af en person.

Navngivne opgavemønstre

- **Boomerang** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-return/>): Aflever på en destination, og køр tilbage til udgangspunktet eller operatøren.
- **Simple ABC** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/>): Aflever fra A til B, og køр derefter til C.
- **Drop and wait** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-wait/>): Aflever og sæt pallen ned, og bliv på destinationen.
- **Deliver and park** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-park/>): Sæt pallen ned, og fortsæt til en angivet parkeringslokation.
- **Come to me** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/come-to-me/>): Kald J1600 til en lokation via en mobilapp eller webgrænseflade. Dette er en avanceret automatiseringsfunktion.
- **Multi-point to multi-point** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/multi-point-pallet-transport/>): Kombiner gemte lokationer frit. Det er nyttigt til cross-docking og skiftende materialeflow.

Den mest almindelige opgave i praksis er [manuel optagning 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/>), hvor pallen sættes ned i gulvhøjde, hvorefter J1600 køр tilbage til udgangspunktet. Ruten kan være få meter eller over 100 meter. Konceptet er det samme.

Oprettelse af en opgave

1. Tag en understøttet palle op manuelt.
2. Åbn oprettelse af opgaver på touchskærmen.
3. Vælg opgavetypen og en gemt afleveringslokation på kortet eller listen.

4. Vælg, hvad J1600 skal gøre efter leveringen: Køre tilbage til udgangspunktet eller operatøren, køre til en anden lokation eller parkeringslokation eller vælge "Stop og vent".
5. Start opgaven, [bekræft automatisk tilstand](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/autonomous-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/autonomous-operation/>), med den fysiske start-/fortsæt-knap, og træd væk, når du får besked på det.

Destinationerne hentes fra 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/>). Da J1600 selv planlægger sine ruter på sit 3D-kort, kan du kombinere lokationerne på nye måder uden at demonstrere alle mulige variationer fra A til B.

Begrænsninger for opgaver

- Paller skal altid tages op manuelt.
- Automatisk levering af paller foregår i gulvhøjde. [Håndtering over gulvhøjde, op til 1.600 mm, foregår manuelt](https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/troubleshooting/ask-and-location-problems/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/troubleshooting/ask-and-location-problems/>).
- Autonom tilstand kræver [plane gulve](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/floor-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/floor-requirements/>) (0 % stigningsevne i automatisk tilstand).
- Lasten skal overholde målene for paller med åben bund i [Understøttede paller og laster](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/supported-pallets-and-loads/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/supported-pallets-and-loads/>).

Opgavemønstre i daglige arbejdsgange

- **Varemodtagelse** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/inbound-receiving/>): Aflæs lastbilen manuelt, og send derefter hver palle til kontrol eller lagerplacering.
- **Produktionsforsyning** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/production-supply/>): Tag en palle med materialer op, og lever den til produktionslinjen efter behov.
- **Cross-docking** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/cross-docking/>): Flyt paller mellem flere afhentnings- og afleveringslokationer med flerpunktopgaver.
- **Buffer- og klargøringsområder** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/buffer-and-staging-management/>): Flyt paller mellem produktionslinjer,

klargøringsområder og lagerzoner, mens operatørerne kan fokusere på værdiskabende arbejde.

Avancerede opgavefunktioner

Med [Advanced software](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/software/advanced-software/) kan opgaveudførelsen skaleres op til flådestyring via [VDA 5050](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/concepts/vda-5050-explained/), et [REST API](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/technical-integration/rest-api-documentation/), [Fleet Manager](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/technical-integration/fleet-manager-guide/) og avanceret opgaveplanlægning — se [Brugervejledning til J1600](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/j1600-user-manual/#software-versions).