



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Sådan fungerer det · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/how-it-works>

Sådan fungerer det

J1600's grundlæggende arbejdsgang er **kortlæg ved at køre, gem destinationer, optag paller manuelt og aflever dem autonomt**. Denne side gennemgår den første opsætning, arbejdsgangen ved aflevering, de tilgængelige [opgavemønstre](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/task-management/) og de begrænsninger, der gælder i autonom tilstand.

Første opsætning

1. Tænd J1600, og følg vejledningen på skærmen.
2. Brug styrehåndtaget til at [køre manuelt gennem bygningen](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/getting-started/creating-the-first-map/). Robotten registrerer løbende omgivelserne og opdaterer kortet.
3. Kør til hver ønsket lokation til autonom afsætning i gulvniveau.
4. Tryk på **Gem lokation**, angiv et navn til lokationen, og gentag for alle nødvendige destinationer.

Softwareen begrænser ikke antallet af gemte lokationer. I praksis afhænger antallet af den tilgængelige gulvplads. Robotten kortlægger med [3D LiDAR SLAM](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/) — der kræves ingen faste spor, kabler, reflektorer eller bygningsændringer.

[Oplæring](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/getting-started/operator-training/) af en operatør, der allerede har erfaring med elektriske palleløftere, tager cirka 30 minutter, og [en typisk opsætning tager fra nogle timer til én dag](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/results/faster-deployment/) [afhængigt af omfanget](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/planning/deployment-scope-examples/).

Udførelse af en aflevering

1. Optag manuelt en kompatibel palle eller lastbærer (se [Palle- og lastkompatibilitet](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/)).
2. Åbn oprettelse af opgaver på touchskærmen.
3. Vælg opgavetype og den gemte afleveringslokation.

4. Vælg, hvad der derefter skal ske: retur til udgangspunktet, kørsel til en anden lokation eller parkering eller stop og vent.
5. Start opgaven.
6. Robotten beder om at skifte til automatisk tilstand. Bekræft med den fysiske start-/køreknop.
7. Brugerskærmen beder dig om at træde væk.
8. J1600 **kører autonomt** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/autonomous-operation/>), undgår forhindringer, sætter pallen af i gulvniveau og udfører den valgte handling efter afleveringen.

Opgavemønstre

- **Boomerang** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-return/>): Aflever ved en destination, og kørsel tilbage til udgangspunktet/operatøren.
- **Simple ABC** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/a-to-b-to-c-tranport/>): Aflever fra A til B, og kørsel derefter til C.
- **Come to me** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/come-to-me/>): Tilkald robotten til en lokation fra en mobilapp eller webbrugerflade — en avanceret automatiseringsfunktion.
- **Drop and wait** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-wait/>): Aflever, sæt pallen af, og bliv ved destinationen.
- **Deliver and park** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-park/>): Fuldfør afsætningen, og kørsel videre til en defineret parkeringslokation.
- **Multi-point to multi-point** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/multi-point-pallet-transport/>): Kombiner gemte lokationer til [cross-docking](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/cross-docking/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/use-cases/cross-docking/>) og skiftende materialeflow.

Den mest almindelige opgave er [manuel palleoptagelse og autonom aflevering](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/>), afsætning i gulvniveau og retur til udgangspunktet. Ruten kan være få meter eller mere end 100 meter — princippet er det samme.

Lokationsmodel

Lokationer [oprettes ved at kørsel til et punkt og trykke på **Gem 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/>). Gemte lokationer kan frit kombineres på nye måder. Du behøver ikke at indlære alle mulige varianter fra

A til B. Det tager kun få minutter at tilføje et nyt [afleveringssted](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup/>).

Styring og ansvar for opgaver

[Opgaver startes altid af en person](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/operator-manual/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/operator-manual/>), og palleoptagelse foregår altid manuelt. Du kan til enhver tid straks overtage styringen ved at tage fat i eller bevæge styrehåndtaget eller bruge stop- og overstyringsfunktionerne. En [nøglekontakt med tre stillinger](https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-functions/mode-selection/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safety-functions/mode-selection/>) vælger mellem slukket, kun manuel tilstand og automatisk tilstand. Hvidt lys angiver manuel tilstand. Blåt lys på gulvet markerer beskyttelsesfeltet i automatisk tilstand. Overdragelsen af styringen mellem tilstandene beskrives nærmere under [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/dual-mode/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/dual-mode/>).

Begrænsninger i autonom tilstand

- Palleoptagelse foregår altid manuelt.
- Automatisk palleaflevering sker i gulvniveau. Løftehøjden på op til 1.600 mm er en [manuel funktion](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/manual-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/manual-operation/>).
- Autonom tilstand kræver plane gulve — stigningsevnen ved automatisk drift er 0 %.
- Laster skal være inden for de mål, der er angivet under [Palle- og lastkompatibilitet](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/>), og driftsstedet skal opfylde [kravene til driftsmiljøet](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/operating-environment/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/operating-environment/>).

Demonstreret i praksis

Ved [TEST CAMP INTRALOGISTICS 2026](https://info.mobilerobot.com/da-dk/newsroom/events/test-camp/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/newsroom/events/test-camp/>), [kørte en førstegangsbuget, som havde erfaring med elektriske palleløftere — men aldrig havde brugt J1600](https://info.mobilerobot.com/da-dk/application/customer-stories/video-case-stories/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/application/customer-stories/video-case-stories/>), manuelt med den, gemte en lokation, oprettede en afleverings- og returopgave, bekræftede automatisk tilstand og så robotten køre uden om personer ved hjælp af sit 3D-kort over omgivelserne. I en separat demonstration blev der oprettet en lokation med navnet "Pallet Bay 1", og robotten fik besked på at

sætte pallen af og vente. Ved [praktiske demonstrationer](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/buying-and-deployment/request-a-demonstration/) kan en førstegangsbruger typisk starte en autonom opgave inden for cirka 15 minutter.

Relaterede sider

- [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/dual-mode/) — opdelingen mellem manuel og autonom drift samt overdragelsen af styringen.
- [Navigation og undvigelse af forhindringer](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/) — sådan fungerer kortlægning og ruteplanlægning.
- [Software og integrationer](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/software-and-integrations/) — funktionerne i Standard software og Advanced software.
- [Operatørstyret automatisering](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/concepts/human-in-the-loop-automation/) — tankegangen bag opgaver, som startes af operatøren.