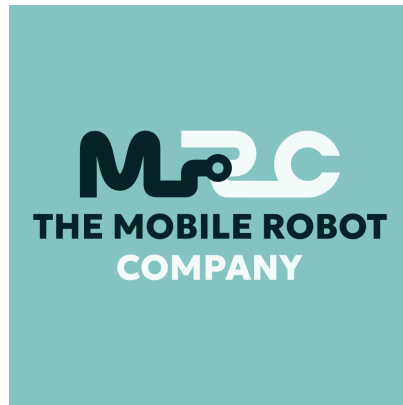




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Driftsmiljø · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/operating-environment>

Driftsmiljø

J1600 (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/overview/>) er konstrueret til indendørs transport fra gulv til gulv. Denne side angiver de miljømæssige grænseværdier, som driftsstedet skal overholde i både automatisk og manuel tilstand.

FORELØBIGE SPECIFIKATIONER

Disse specifikationer fra januar 2026 er foreløbige og kan blive ændret.

Miljømæssige grænseværdier

Parameter	Metrisk	Britisk/andet
Stigeevne, automatisk tilstand	0°	0 %
Stigeevne, manuel tilstand, uden last	2,86°	5 %
Stigeevne, manuel tilstand, med fuld last	1,72°	3 %
Maksimal højde på ujævnheder, der kan passeres	25 mm	1 in
Maksimal bredde på mellemrum, der kan passeres	20 mm	0,8 in
Minimumsdriftstemperatur	5 °C	41 °F
Maksimumsdriftstemperatur	40 °C	104 °F
Relativ luftfugtighed	20–80 %	ikke-kondenserende
Gulvets planhed/niveau	TR34 FM3	FF 25 / FL 20
Kapslingsklasse	IP21	beskyttet mod genstande over 12,5 mm og lodret dryppende vand

Hvad grænseværdierne betyder i praksis

- **Automatisk tilstand er beregnet til kørsel på plant gulv** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/planning/route-and-floor-suitability/>). Med en stigeevne på 0 % i automatisk tilstand skal skråninger, ramper og stejle læssebroer fortsat håndteres manuelt. I **manuel tilstand** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/manual-operation/>) kan J1600 køre på stigninger på op til 5 % uden last eller 3 % med fuld last.
- **Mindre ujævnheder i gulvet accepteres.** J1600 kan passere ujævnheder på op til 25 mm og mellemrum på op til 20 mm. Gulvet skal opfylde planhedskravene i TR34 FM3 (FF 25 / FL 20).
- **Kun til indendørs klima.** Kapslingsklasse IP21 og driftsområdet på 5–40 °C og 20–80 % ikke-kondenserende luftfugtighed udelukker udendørs drift, køle- og fryselagre under 5 °C samt våde områder.

Arbejdsfordelingen følger af disse grænseværdier: Operatøren håndterer læssebroer, skråninger og ujævne overflader manuelt, mens J1600 automatiserer kørslen på plant gulv. Se **Dual Mode** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/dual-mode/>) og **Anvendelsesområder** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/applications/>) for vejledning om egnethed.

Validering under realistiske forhold

The Mobile Robot Company validerer J1600 i sit **demo- og testområde i København** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/company/locations/test-and-demonstration-facility/>) under bevidst realistiske forhold, herunder ujævne gulve, vandfyldte testlaster og flere testopstillinger. Ovenstående grænseværdier gælder fortsat ved installationer i drift.

Relaterede sider

- **Tekniske specifikationer** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/technical-specifications/>) — den overordnede datatabel.
- **Kompatibilitet med paller og last** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/>) — grænserne for last, der gælder sammen med disse krav til driftsstedet.
- **Navigation og undvigelse af forhindringer** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/>) — hvordan J1600 håndterer dynamiske forhindringer på et driftssted, der overholder kravene.

