



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Navigationsproblemer · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/troubleshooting/navigation-problems>

Navigationsproblemer

J1600 navigerer ved hjælp af [3D LiDAR SLAM](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/) (samtidig lokalisering og kortlægning) på en industriel NVIDIA Jetson AI-computer. Den opbygger og opdaterer løbende et tredimensionelt kort over anlægget, mens en operatør kører den manuelt, og planlægger derefter selv ruter til gemte destinationer — uden spor, ledninger, reflektorer eller andre bygningsændringer. Hvis navigationen ikke fungerer korrekt, skal du kontrollere punkterne nedenfor.

Indretningen er ændret

J1600 opdaterer løbende sin registrering af omgivelserne under manuel kørsel. Efter en større [ændring af indretningen](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/dynamic-route-changes/) — flyttede reoler, nye vægge eller flyttede arbejdsstationer — skal du køre J1600 manuelt gennem det ændrede område, så den kan opdatere sit kort. Almindelige ændringer såsom parkerede paller og personer i bevægelse håndteres af forhindringsregistreringen og kræver ikke ny kortlægning. Se [Problemer med kortlægning](https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/troubleshooting/mapping-problems/).

Ruten er blokeret

J1600 registrerer forhindringer og kører uden om dem i dynamiske miljøer. Hvis en rute er helt blokeret, skal du [fjerne forhindringen](https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/troubleshooting/obstacle-or-safety-field-stops/) eller overtage manuelt med styrestangen — at finde en farbar vej gennem et [område med tæt trafik](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/) er netop den type vurdering, som operatøren fortsat foretager på et køretøj med [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/dual-mode/).

Der kan defineres foretrukne kørezoner, så J1600 prioriterer sikrere ruter gennem produktionsområder.

Gulvet opfylder ikke specifikationerne

Autonom kørsel forudsætter et [plant indendørs gulv](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/planning/route-and-floor-suitability/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/planning/route-and-floor-suitability/>):

Forhold	Grænse
Stigeevne, automatisk tilstand	0° / 0%
Maksimal højde på en overkørbar ujævnhed	25 mm / 1 in
Maksimal bredde på en overkørbar fuge	20 mm / 0,8 in
Gulvets planhed/niveau	TR34 FM3 (FF 25 / FL 20)

Ramper og læssebroer skal passeres i [manuel tilstand](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/manual-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/manual-operation/>), hvor stigeevnen er 5% uden last og 3% med fuld last.

Omgivelserne opfylder ikke specifikationerne

J1600 har kapslingsklasse IP21 og kan anvendes ved 5–40 °C (41–104 °F) og 20–80% relativ luftfugtighed uden kondensering. Køle- og fryselagre, udendørsarealer og vådområder ligger uden for de tilladte [driftsbetingelser](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/operating-environment-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/installation/operating-environment-requirements/>). Se de fulde [tekniske specifikationer](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/technical-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/technical-specifications/>).

Problemet fortsætter

Hvis navigationsproblemerne fortsætter på et gulv, der opfylder specifikationerne, og kortet er opdateret, skal du kontakte support — se [Indsend en supportanmodning](https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/contact/submit-a-support-request/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/contact/submit-a-support-request/>).