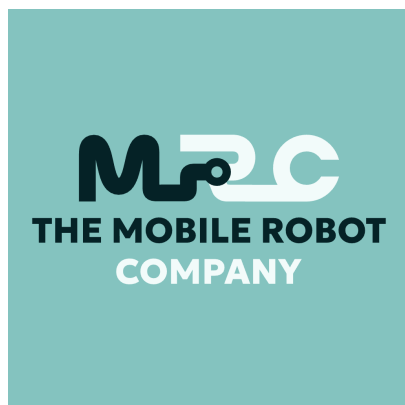




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Problemer med opgaver og lokationer · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/troubleshooting/task-and-location-problems>

Problemer med opgaver og lokationer

Opgaver på J1600 opbygges via touchskærmen ud fra [gemte lokationer](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/location-management/) og en valgt handling efter levering. De fleste opgaveproblemer skyldes den måde, opgaven blev oprettet på, og ikke en fejl.

En destination mangler på listen

Kun gemte lokationer vises som destinationer. Du tilføjer en ved at [køre robotten manuelt til stedet, trykke på **Gem lokation** og navngive den](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/getting-started/saving-the-first-location/). Der er ingen softwaremæssig grænse for antallet af gemte lokationer. Se [Problemer med kortlægning](https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/troubleshooting/mapping-problems/) vedrørende kortdækning og ny lagring af lokationer, der er blevet flyttet.

Robotten afsætter ikke pallen i højden

Det er tilsigtet. Ved autonom palletransport afleveres pallen i gulvniveau. Optagning og afsætning i højder på op til 1.600 mm (63 in) er en manuel funktion, som operatøren udfører med styrestangen. Hvis en opgave ser ud til at kræve autonom afsætning i højden, skal den ændres, så robotten afleverer i gulvniveau, og en operatør håndterer placeringen i højden.

Robotten samler ikke selv en palle op

Det er også tilsigtet: Paller skal altid samles op manuelt. [Operatøren vurderer pallens tilstand, lastens stabilitet og gaflernes placering](https://info.mobilerobot.com/da-dk/safety-compliance/safe-deployment/operator-responsibilities/) og overdrager derefter transporten til robotten. Se begrundelsen under [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/dual-mode/).

Robotten gør noget andet end forventet efter leveringen

Handlingen efter afsætning er en del af opgavens definition. Når du opretter en opgave, vælger du mellem [handlingerne efter levering](https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/task-management/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/documentation/user-guides/task-management/>): Kør tilbage til startstedet eller operatøren, kør til en anden gemt lokation eller en parkeringsplads, eller stop og vent på destinationen. Hvis robotten venter, selvom du forventede, at den kom tilbage, skal du kontrollere, hvilken indstilling opgaven bruger. De almindelige opgavemønstre er:

- **Boomerang** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-re-turn/>) — aflever, og kør tilbage til startstedet.
- **Simple ABC** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/>) — aflever fra A til B, og kør derefter til C.
- **Drop and wait** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-wait/>) — aflever, og bliv på destinationen.
- **Deliver and park** (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/deliver-and-park/>) — aflever, og fortsæt derefter til en parkeringslokation.

Come-to-me virker ikke

[At kalde robotten hen til dig](https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/come-to-me/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/applications/scenarios/come-to-me/>) via en mobilapp eller webgrænseflade er en avanceret automatiseringsfunktion. Hvis funktionen ikke er tilgængelig, kører din robot muligvis med [Standard software](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/software/standard-software/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/software/standard-software/>). Spørg din partner om Advanced software. Se [Rettigheder til softwareopgraderinger](https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/service-warranty/software-upgrade-entitlements/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/support/service-warranty/software-upgrade-entitlements/>).

Problemet ligger i selve lasten

J1600 kræver en [lastbærer med åben bund uden bundbræt](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/>), med et grundmål på højst 1.250 x 1.250 mm (inklusive udhæng), en lasthøjde på op til 1.700 mm fra gulvet og en last på op til 1.600 kg. Hvis en opgave ikke kan udføres med en bestemt palletype, kan det skyldes et kompatibilitetsproblem og ikke et opgaveproblem — se de [tekniske specifikationer](https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/technical-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/da-dk/products/j1600/technical-specifications/>).

Uløste opgaveproblemer

Hvis opgaver mislykkes, selvom lokationerne og indstillingerne er korrekte, 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/>).