



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Casi reali in video · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/customer-stories/video-case-stories>

Casi reali in video

The Mobile Robot Company pubblica [video](https://info.mobilerobot.com/it-it/newsroom/videos/full-video-library/) che mostrano il J1600 in funzione in contesti reali: [dimostrazioni dal vivo](https://info.mobilerobot.com/it-it/newsroom/videos/product-demonstrations/), durante [eventi pubblici](https://info.mobilerobot.com/it-it/newsroom/events/trade-shows/), una nuova utente che crea un'attività autonoma, esempi di movimentazione dei carichi e collaudi presso la [struttura di prova di Copenaghen](https://info.mobilerobot.com/it-it/company/locations/test-and-demonstration-facility/) dell'azienda. Questa pagina raccoglie le storie raccontate da questi video e contiene i relativi collegamenti.

Una nuova utente automatizza la movimentazione di un pallet

Al [TEST CAMP INTRALOGISTICS 2026](https://info.mobilerobot.com/it-it/newsroom/events/test-camp/) di Dortmund, una professionista della logistica che aveva già utilizzato transpallet elettrici, ma mai il J1600, ha provato il mezzo per la prima volta:

1. Ha guidato manualmente il J1600 tramite il timone, che si manovra come un transpallet elettrico tradizionale. Le luci bianche indicano la modalità manuale.
2. Ha raggiunto un punto di deposito, ha toccato **Salva posizione** e ha assegnato alla posizione il nome della propria organizzazione.
3. Ha creato un'attività, ha selezionato "drop pallet at location" (deposita il pallet nella posizione) e ha scelto il ritorno al punto di partenza come comportamento successivo alla consegna.
4. Ha confermato la modalità automatica e si è allontanata.
5. Il J1600 si è spostato autonomamente, [aggirando le persone](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/), grazie alla propria mappa 3D dell'ambiente, ha depositato il pallet a livello del pavimento ed è tornato al punto di partenza.

Il software non impone alcun limite al numero di posizioni salvate. Guardi: [Chiunque può automatizzare la movimentazione di un pallet in pochi minuti?](https://www.youtube.com/watch?v=PHBLT4XyyvI)

Dimostrazione dal vivo al TEST CAMP INTRALOGISTICS 2026

Durante un'intervista con un giornalista di settore, il CEO Emil Hauch Jensen mostra dal vivo l'intero ciclo operativo: prelievo manuale del pallet, salvataggio della posizione, consegna autonoma con deposito e ritorno e campo di protezione a 360 gradi. Descrive i tre ostacoli che impediscono alle aziende di adottare un'automazione completa: costi, flessibilità e complessità. Illustra inoltre la proposta del J1600: automatizzare circa l'80% delle movimentazioni ripetitive (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/results/productivity-improvements/>), anziché il 100%, a una frazione del costo di un progetto di automazione completa. La messa in servizio richiede circa un'ora. Guardi: Dimostrazione dal vivo del J1600 al TEST CAMP 2026 (<https://www.youtube.com/watch?v=0vffa1uGTQE>).

Movimentazione di gabbie aperte, fusti e carichi delicati

Due video mostrano la flessibilità (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/results/operational-flexibility/>), offerta dalla combinazione tra valutazione manuale e trasporto autonomo:

- Il J1600 movimentata gabbie aperte (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/open-cages-and-alternative-load-carriers/>), europallet EPAL e altri supporti di carico con base aperta che rispettano i limiti dimensionali. Guardi: J1600 AMR Dual Mode: movimentazione flessibile di gabbie aperte ed europallet (<https://www.youtube.com/watch?v=ovlpXTxkn8Y>)
- Per carichi delicati o instabili (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/sensitive-or-unstable-loads/>), come i fusti, l'operatore usa il comando manuale per il prelievo e le manovre negli spazi ristretti, quindi affida alla modalità autonoma il tratto di trasporto più lungo. Guardi: Quali funzionalità aggiuntive offre il transpallet Dual Mode J1600? (<https://www.youtube.com/watch?v=HKGv7uzNxlw>)

Per le dimensioni e le caratteristiche dei carichi ammessi, vedere Idoneità dei pallet e dei carichi (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/pallet-and-load-suitability/>).

Sollevamento e trasporto alla portata massima

Il CTO Odin Kudahl Skovsted mostra il J1600 mentre preleva un carico a un'altezza di 1,6 m in modalità manuale e trasporta 1.600 kg. Guardi: [Come i nostri robot mobili movimentano carichi da 1.600 kg a 1,6 metri di altezza](https://www.youtube.com/watch?v=7QXbmem2i2w) (<https://www.youtube.com/watch?v=7QXbmem2i2w>)

Collaudi presso la struttura di prova di Copenhagen

L'area dimostrativa e di prova dell'azienda a Copenhagen è progettata per riprodurre condizioni reali: pavimentazione volutamente irregolare, carichi di prova riempiti d'acqua e più configurazioni di prova simultanee. I clienti possono visitarla per dimostrazioni e prove. Guardi: [All'interno della nostra struttura di prova di Copenhagen](https://www.youtube.com/watch?v=vrrAAjAMF-8) (<https://www.youtube.com/watch?v=vrrAAjAMF-8>)

Per le opzioni di valutazione presso il sito del cliente, vedere [Pianificazione della prova di fattibilità](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/proof-of-concept-planning/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/proof-of-concept-planning/>).

Brevi tutorial e risposte

Argomento	Video
Salvataggio di una posizione di deposito e creazione di un'attività	Come aggiungere una posizione di deposito e creare attività sul J1600 (https://www.youtube.com/watch?v=OGiOVtdKbk8)
Ricarica manuale e automatica	Come ricaricare il robot (https://www.youtube.com/watch?v=l6GJ07Kbi4Y)
Lo schema di attività più comune	Qual è l'attività eseguita più spesso dal nostro robot? (https://www.youtube.com/watch?v=b0a0QWWNlws)
Che cos'è Dual Mode	Che cos'è Dual Mode (https://www.youtube.com/watch?v=MgmWCbdoge8)
Siti industriali esistenti	Il J1600 funziona nei siti industriali esistenti? (https://www.youtube.com/watch?v=Qe5kres-lgY)

L'attività mostrata più frequentemente comprende [prelievo manuale e consegna autonoma](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonom) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonom>)

[ous-delivery/](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-return/)), deposito a livello del pavimento e [ritorno al punto di partenza](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-return/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-return/>). Il percorso può essere lungo pochi metri o più di 100 metri: il concetto rimane lo stesso. La sezione [Domande frequenti sul prodotto e sulle funzionalità](https://info.mobilerobot.com/it-it/support/faq/product-and-capabilities/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/support/faq/product-and-capabilities/>), fornisce risposte ad altre domande sul prodotto.