



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Ricevimento merci · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/industries/goods-receiving>

Ricevimento merci

Il ricevimento merci è una delle principali applicazioni del J1600 e illustra chiaramente la sua [suddivisione del lavoro](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/dual-mode/) in [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/mixed-manual-and-autonomous-work/): la zona di scarico è affidata all'operatore, mentre il trasporto successivo no. L'operatore [scarica manualmente l'automezzo, quindi invia autonomamente ogni pallet](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery/) al controllo in ingresso o allo stoccaggio.

Flusso di ricevimento

1. L'operatore scarica un pallet dall'automezzo in [modalità manuale](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/manual-operation/): il J1600 si manovra come un normale transpallet elettrico con operatore a terra.
2. Sul touchscreen, l'operatore seleziona la destinazione salvata, ad esempio l'area di controllo, la zona di stoccaggio o il punto di accumulo, e il comportamento successivo alla consegna.
3. L'operatore [conferma la modalità autonoma](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/autonomous-operation/) con il pulsante di avvio fisico e si allontana.
4. Il J1600 raggiunge la destinazione, evita gli ostacoli lungo il percorso, deposita il pallet a livello del pavimento e, nel comune [schema "Boomerang"](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-return/), torna alla zona di scarico per il pallet successivo.

Mentre il robot è in movimento, l'operatore continua a scaricare. In questo modo non deve più percorrere ripetutamente a piedi il tragitto tra la zona di scarico e lo stoccaggio.

Perché la zona di scarico resta manuale

Nel ricevimento merci si concentrano le situazioni in cui la capacità di valutazione dell'operatore è superiore all'automazione:

- **Pedane di raccordo e interni dei semirimorchi.** La modalità autonoma ha una pendenza superabile dello 0% e richiede [pavimenti in piano](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-return/).

[om/it-it/applications/planning/route-and-floor-suitability/](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/route-and-floor-suitability/)); dislivelli, pendenze e pedane di raccordo non allineate devono essere affrontati manualmente (in modalità manuale, la pendenza superabile è del 5% senza carico e del 3% a pieno carico, con un ostacolo massimo superabile di 25 mm e una fessura massima di 20 mm).

- **Pallet e merci danneggiati.** L'operatore individua una tavola inferiore rotta, un chiodo sporgente, una perdita o un angolo schiacciato prima che provochino un inceppamento o un problema per il cliente.
- **Carichi instabili e avvolti.** Le [pile con baricentro alto](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/sensitive-or-unstable-loads/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/sensitive-or-unstable-loads/>) e le estremità libere del film estensibile vengono valutate e sistemate al prelievo.
- **Aree di ricevimento affollate** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/>). L'operatore individua un percorso sicuro attraverso la congestione, dove un veicolo completamente automatizzato si arresterebbe.

Questa suddivisione dimostra il valore pratico dell'[automazione con supervisione umana](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/concepts/human-in-the-loop-automation/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/concepts/human-in-the-loop-automation/>).

Configurazione di un flusso di ricevimento

[Le destinazioni vengono create raggiungendo una volta il punto](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/temporary-location-setup/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/temporary-location-setup/>) e toccando **Salva posizione**. Le corsie di controllo, le corsie di stoccaggio e le [aree di deposito temporaneo per le eccedenze](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/temporary-storage/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/temporary-storage/>) possono essere salvate come posizioni con un nome, senza alcun limite software al loro numero. Le posizioni possono essere combinate liberamente, quindi il flusso di ricevimento può alimentare più zone senza dover registrare separatamente ogni percorso tra una baia e una zona.

Compatibilità dei carichi nella zona di scarico

Le merci in ingresso arrivano su supporti di carico diversi. Il J1600 accetta europallet EPAL, EPAL 3, EPAL 6, pallet GMA a base aperta e qualsiasi [supporto di carico inforcabile a base aperta](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/pallet-and-load-suitability/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/pallet-and-load-suitability/>) con dimensioni massime di 1.250 × 1.250 mm e peso massimo di 1.600 kg. I supporti di carico devono avere una base aperta senza tavole inferiori. Per maggiori dettagli, consultare le [specifiche tecniche](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/technical-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/technical-specifications/>).

Pagine correlate

- [Stoccaggio](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/industries/warehousing/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/industries/warehousing/) — la fase successiva per i pallet
- [Spedizione e uscita merci](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/industries/shipping-and-dispatch/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/industries/shipping-and-dispatch/) — il processo speculare per le merci in uscita
- [Riduzione degli spostamenti manuali a piedi](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/results/reduction-in-manual-walking/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/results/reduction-in-manual-walking/) — il principale vantaggio nell'area di ricevimento