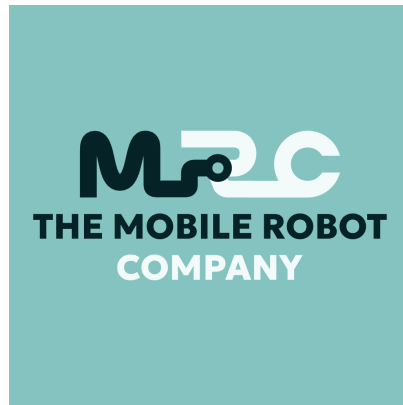




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Spedizione e uscita merci · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/industries/shipping-and-dispatch>

Spedizione e uscita merci

L'area spedizioni è uno degli ambienti operativi previsti per il [J1600](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/overview/): è la zona di uscita del magazzino o dello stabilimento, dove i pallet vengono trasferiti dal magazzino, dalla [produzione](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/production-to-shipping-transport/) o dall'area di approntamento verso le baie di carico. Come nel [ricevimento merci](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/industries/goods-receiving/), il J1600 automatizza le tratte lunghe e lascia all'operatore le operazioni in baia.

Flusso di lavoro in uscita

1. L'operatore [preleva manualmente il pallet in uscita](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery/) dal magazzino, da una linea di produzione o da una corsia di approntamento.
2. Sul touchscreen, l'operatore seleziona la destinazione salvata nell'area spedizioni e l'azione successiva del robot.
3. Dopo la conferma tramite il pulsante fisico di avvio, il J1600 procede autonomamente, evita gli ostacoli e deposita il pallet a livello del pavimento nella zona di uscita.
4. La movimentazione finale all'interno dell'autocarro o del rimorchio è manuale: le pedane di raccordo e le pendenze non rientrano nelle condizioni operative della modalità autonoma, che richiede una pendenza dello 0%, e [le decisioni sul carico restano affidate all'operatore](https://info.mobilerobot.com/it-it/safety-compliance/safe-deployment/operator-responsibilities/).

Per i flussi di spedizione sono utili i seguenti [comportamenti dopo la consegna](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/task-management/):

- **[Drop and wait](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-wait/)** — consegna il pallet nella corsia di approntamento e rimane in posizione fino all'arrivo dell'operatore.
- **[Deliver and park](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-park/)** — completa il deposito e prosegue verso una posizione di parcheggio definita, lontana dal traffico della baia.
- **[Boomerang](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-return/)** — torna al punto di origine o dall'operatore per il pallet successivo.

- **Simple ABC** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/>) — consegna da A a B, quindi prosegue verso C, concatenando i trasferimenti nell'area di approntamento.

Approntamento in linea con il programma

L'[approntamento in uscita](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/buffer-and-staging-management/) è per sua natura temporaneo: le corsie si riempiono e si svuotano a ogni partenza e, nei giorni di picco, serve ulteriore spazio di accumulo. Per salvare [nuove posizioni di approntamento](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/temporary-location-setup/), è sufficiente raggiungerle una volta e toccare **Salva posizione**; il software non impone alcun limite al numero di posizioni. Le [combinazioni da più punti a più punti](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/multi-point-pallet-transport/) supportano [flussi di tipo cross-docking](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/cross-docking/), nei quali i pallet in ingresso vengono trasferiti direttamente verso le corsie in uscita.

Mantenere operativa la baia

Mentre il J1600 trasferisce i pallet nell'area di approntamento, l'operatore rimane alla baia per caricare, controllare e stabilire la sequenza. La congestione nelle aree di baia, le modifiche dell'ultimo minuto agli ordini e le variazioni urgenti delle priorità restano decisioni affidate all'operatore, che può riprendere immediatamente il controllo manuale tramite il timone di guida: è la ripartizione dei compiti dell'[automazione con operatore nel ciclo](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/concepts/human-in-the-loop-automation/) applicata al flusso in uscita. I percorsi di pochi metri o di oltre 100 metri seguono lo stesso flusso di lavoro.

Limiti pratici

Il funzionamento autonomo è previsto [al chiuso e su pavimenti in piano](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/route-and-floor-suitability/); la consegna automatica avviene a livello del pavimento; la portata utile massima è di 1.600 kg su [supporti di carico a base aperta](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/pallet-and-load-suitability/) entro una sagoma di 1.250 × 1.250 mm. I dati completi sono riportati nelle [specifiche tecniche](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/technical-specifications/).

Pagine correlate

- [Magazzinaggio](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/industries/warehousing/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/industries/warehousing/) — i flussi da zona a zona che alimentano l'area spedizioni
- [Ricevimento merci](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/industries/goods-receiving/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/industries/goods-receiving/) — l'equivalente in ingresso
- [Incrementi di produttività](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/results/productivity-improvements/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/results/productivity-improvements/) — i vantaggi in termini di capacità operativa dell'automazione dei tragitti in uscita