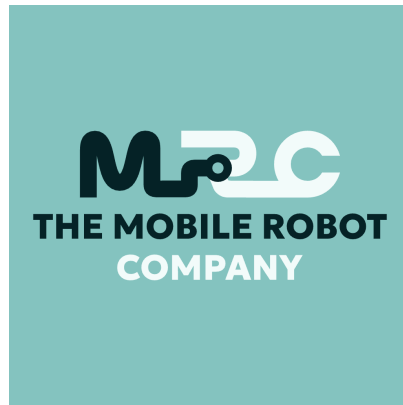




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Magazzinaggio · 2026-08-04

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

Magazzinaggio

I magazzini sono l'ambiente ideale per il J1600: movimentazione orizzontale di pallet in ambienti interni, tra posizioni a pavimento nelle aree di ricevimento, stoccaggio, approntamento e spedizione. Il [J1600](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/overview/) automatizza i tragitti ripetitivi di questi flussi, mentre gli operatori mantengono il controllo manuale della presa dei pallet e della [gestione delle eccezioni](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/handling-exceptions-and-irregular-loads/), secondo la ripartizione delle attività del [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/dual-mode/), che lo distingue sia dai transpallet a guida manuale sia dagli [AGV](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/concepts/mobile-robot-terminology/) convenzionali.

A chi si rivolge

Il [segmento prioritario](https://info.mobilerobot.com/it-it/company/about/markets-we-serve/) comprende i magazzini che impiegano all'incirca da uno a cinque operatori di transpallet su un singolo turno: siti che non possono giustificare un grande progetto di automazione, ma che ogni giorno perdono ore negli spostamenti a piedi e nei tempi di percorrenza. I magazzini più grandi lo utilizzano per [automatizzare aree di lavoro circoscritte](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/local-work-cell-automation/) e per flussi troppo ridotti o variabili per l'impiego di una flotta convenzionale.

Flussi di magazzino supportati

- **Trasporto tra zone.** Automatizza i lunghi tragitti che collegano ricevimento, stoccaggio, produzione e spedizione.
- **Stoccaggio temporaneo** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/temporary-storage/>). [Creare posizioni di stoccaggio temporanee quando cambia la domanda](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/temporary-location-setup/): è sufficiente guidare il J1600 fino al punto una volta, toccare **Salva posizione** e quel punto diventa una destinazione.
- **Cross-docking** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/cross-docking/>). Smista i pallet tra più origini e destinazioni senza dover insegnare ogni possibile collegamento da A a B; le posizioni salvate possono essere ricombinate liberamente.

- **Aree buffer e di approntamento** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/buffer-and-staging-management/>). Sposta i pallet tra le aree di approntamento e le zone di stoccaggio in base alle esigenze del flusso.

Il software non impone limiti al numero di **posizioni salvate** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/location-management/>); i limiti pratici dipendono dalla superficie disponibile a pavimento.

Nessuna modifica all'infrastruttura

Il J1600 mappa il magazzino mediante **3D LiDAR SLAM** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/>) mentre un operatore lo guida. Non richiede binari, cavi, riflettori o modifiche all'edificio e aggiorna continuamente la propria mappa al variare dell'ambiente: scaffalature spostate, pallet collocati in nuove posizioni e persone nelle corsie. L'uso di base non richiede **Wi-Fi** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/network-and-wi-fi-requirements/>) né l'**integrazione con un sistema di gestione del magazzino** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/results/low-r-integration-complexity/>). Se in seguito il sito necessita di un coordinamento centralizzato, **Advanced software** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/software/advanced-software/>), aggiunge **VDA 5050** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/software/vda-5050/>), una **REST API** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/technical-integration/rest-api-documentation/>) e la gestione della flotta.

Condizioni operative

- Portata fino a 1.600 kg; presa e deposito manuali fino a un'altezza di 1.600 mm; trasporto in modalità automatica a livello del pavimento.
- Velocità massima di 5,4 km/h.
- **Pavimenti interni e piani** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/route-and-floor-suitability/>) per la modalità automatica; 5–40 °C; umidità del 20–80 % senza condensa; planarità del pavimento conforme a TR34 FM3 (FF 25 / FL 20).
- **Pallet e supporti di carico a base aperta** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/pallet-and-load-suitability/>) entro 1.250 × 1.250 mm, con altezza del carico fino a 1.700 mm: EPAL Euro Pallet, EPAL 3, EPAL 6, pallet GMA a base aperta e altri supporti di carico a base aperta inforcabili.

I dettagli completi sono riportati nelle **specifiche tecniche** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/technical-specifications/>).

Pagine correlate

- [Ricevimento merci](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/industries/goods-receiving/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/industries/goods-receiving/) — il punto di ingresso del flusso di magazzino
- [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 punto di uscita
- [Logistica conto terzi](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/industries/third-party-logistics/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/industries/third-party-logistics/) — gestione del magazzino per conto dei clienti
- [Riduzione degli spostamenti 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/) e [Flessibilità operativa](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/results/operational-flexibility/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/results/operational-flexibility/) — i risultati a cui puntano i magazzini