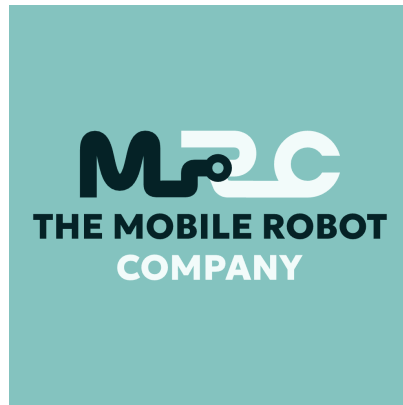




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Checklist per la verifica dell'idoneità dell'applicazione · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/application-qualification-checklist>

Checklist per la verifica dell'idoneità dell'applicazione

Utilizzare questa checklist per verificare l'idoneità di un'applicazione J1600 prima di una dimostrazione, una prova o un acquisto. Ogni voce corrisponde a un limite o requisito pubblicato. Se è possibile rispondere sì a ogni punto applicabile, l'applicazione è candidata a una [prova di due settimane](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/trial-planning/); le voci che non è possibile confermare sono i primi aspetti da verificare in una [proof of concept](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/proof-of-concept-planning/).

Carico e supporto

- ☐ Il peso del carico è pari o inferiore a 1.600 kg (circa 3.500 lb).
- ☐ Il supporto ha una base aperta priva di tavole inferiori, che consente l'inserimento delle forche.
- ☐ L'ingombro in pianta del pallet o del carico, comprese eventuali sporgenze, non supera 1.250 × 1.250 mm (49 × 49 in).
- ☐ L'altezza del carico dal pavimento è pari o inferiore a 1.700 mm (67 in).
- ☐ Il tipo di supporto è compatibile: Europallet EPAL, EPAL 3, EPAL 6, pallet GMA a base aperta o un altro supporto inforcabile a base aperta che rispetti i limiti dimensionali.
- ☐ I carichi sono sufficientemente stabili per il trasporto oppure un operatore è in grado di valutare e movimentare manualmente i [carichi instabili](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/sensitive-or-unstable-loads/).

Dettagli: [Idoneità di pallet e carichi](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/pallet-and-load-suitability/).

Sito e ambiente

- ☐ Tutti i percorsi in modalità automatica sono al chiuso.
- ☐ La temperatura ambiente rimane compresa tra 5 e 40 °C (41–104 °F).
- ☐ L'umidità relativa rimane compresa tra il 20 e l'80 %, senza condensa.

- ☐ L'ambiente è compatibile con il grado di protezione IP21: lungo il percorso non devono essere presenti lavaggi con getti d'acqua, spruzzi o acqua stagnante.
- ☐ Lo spazio è sufficiente per il mezzo: 1.893 mm di lunghezza, 850 mm di larghezza e 2.060 mm di altezza con le forche abbassate, con un raggio di sterzata di 1.501 mm.
- ☐ È disponibile una posizione di ricarica (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/charger-installation/>): una presa elettrica a parete per il caricabatterie manuale oppure spazio a pavimento per la stazione di ricarica automatica opzionale.

Dettagli: Idoneità del sito (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/site-suitability/>).

Pavimentazioni e percorsi

- ☐ I percorsi in modalità automatica sono in piano: la pendenza superabile in modalità automatica è dello 0 %.
- ☐ I dossi lungo il percorso non superano 25 mm (1 in).
- ☐ Le fessure lungo il percorso non superano 20 mm (0,8 in) di larghezza.
- ☐ La planarità della pavimentazione è conforme a TR34 FM3 (FF 25 / FL 20).
- ☐ Le piastre di raccordo delle baie di carico, le rampe e le pendenze vengono affrontate manualmente: la pendenza superabile in modalità manuale è del 5 % senza carico e del 3 % a pieno carico.
- ☐ Il trasporto avviene da pavimento a pavimento: prelievo da parte dell'operatore e deposito in modalità automatica a livello del pavimento.

Dettagli: Idoneità dei percorsi e delle pavimentazioni (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/route-and-floor-suitability/>).

Processi e attività

- ☐ Il lavoro ripetitivo consiste in spostamenti da un punto all'altro tra posizioni che possono essere salvate raggiungendole una sola volta.
- ☐ È disponibile un operatore per prelevare manualmente i pallet e avviare le attività (<https://info.mobilerobot.com/it-it/safety-compliance/safe-deployment/operator-responsibilities/>): il prelievo è sempre manuale.
- ☐ Gli scemi di attività (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/task-management/>) previsti sono inclusi: deliver and return (consegna e ritorno) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-return/>) (Boomerang), consegna con proseguimento verso un terzo punto (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/>).

[a-to-b-to-c-transport/](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-wait/)), [drop and wait \(deposita e attendi\)](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-wait/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-wait/>), [deliver and park \(consegna e parcheggio\)](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-park/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-park/>), oppure [flussi multipunto](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/multi-point-pallet-transport/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/multi-point-pallet-transport/>), come il [cross-docking](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/cross-docking/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/cross-docking/>).

☐ Il deposito a livello del pavimento è accettabile in ogni destinazione raggiunta in modalità automatica.

Connettività e integrazione

☐ L'uso di base [non richiede alcuna integrazione](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/results/lower-integration-complexity/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/results/lower-integration-complexity/>): la disponibilità del Wi-Fi deve essere confermata solo se si desiderano le [funzionalità connesse](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/network-and-wi-fi-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/network-and-wi-fi-requirements/>).

☐ Se si prevede l'impiego di una flotta, di gestori di flotte di terze parti o di un'integrazione di sistema, tenere presente che [VDA 5050](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/software/vda-5050/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/software/vda-5050/>), [REST API](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/technical-integration/rest-api-documentation/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/technical-integration/rest-api-documentation/>), [Fleet Manager](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/technical-integration/fleet-manager-guide/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/technical-integration/fleet-manager-guide/>) e la pianificazione avanzata delle attività richiedono il [pacchetto Advanced software](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/software/advanced-software/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/software/advanced-software/>). Vedere [Esempi di ambito di implementazione](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/deployment-scope-examples/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/deployment-scope-examples/>).

Team

☐ Gli operatori hanno familiarità con i transpallet elettrici: la [formazione](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/getting-started/operator-training/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/getting-started/operator-training/>) per il J1600 richiede circa 30 minuti.

☐ Un membro del team è in grado di [aggiungere o modificare le destinazioni raggiungendo un 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**: non serve un esperto di automazione.

Aspetti non coperti dalla checklist

I materiali pericolosi e i supporti non standard non dispongono di un'[approvazione generale](https://info.mobilerobot.com/it-it/safety-compliance/safe-deployment/approved-loads-and-pallets/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/safety-compliance/safe-deployment/approved-loads-and-pallets/>); l'idoneità dipende dalla geometria della base, dalle dimensioni, dalla

stabilità e dalla valutazione dell'operatore. Discutere i carichi speciali con il proprio partner o con il team tecnico e verificarli durante la prova. In caso di dubbi sull'idoneità generale del J1600 all'applicazione, iniziare da [Il J1600 è adatto alla mia applicazione?](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/is-the-j1600-right-for-my-application/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/is-the-j1600-right-for-my-application/>).