



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Il J1600 è adatto alla mia applicazione? · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/is-the-j1600-right-for-my-application>

Il J1600 è adatto alla mia applicazione?

Il J1600 è un [transpallet a guida autonoma](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/overview/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/overview/). Dual Mode per il trasporto interno di pallet con prelievo e deposito a pavimento. Questa pagina consente di stabilire rapidamente se è adatto alle esigenze operative prima di investire tempo in una dimostrazione o una prova. Per le specifiche complete, vedere le [specifiche tecniche](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/technical-specifications/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/technical-specifications/).

L'applicazione per cui è progettato il J1600

Il J1600 automatizza il tratto ripetitivo del trasporto di pallet. L'operatore [preleva manualmente il pallet](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery/) — utilizzando un timone che si manovra come quello di un transpallet elettrico tradizionale — seleziona una destinazione salvata sul touchscreen, [conferma la modalità autonoma](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/autonomous-operation/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/autonomous-operation/) e si allontana. Il robot raggiunge la destinazione, deposita il pallet a pavimento e quindi ritorna, si parcheggia, attende oppure prosegue verso un altro punto. Vedere [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/dual-mode/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/dual-mode/) e [automazione con operatore nel ciclo](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/).

Il modello operativo prevede circa l'80% di automazione, anziché il 100%: le valutazioni rimangono affidate all'operatore, gli spostamenti vengono affidati al robot e l'investimento iniziale rimane molto inferiore a quello di un progetto di automazione completa.

Indicatori di idoneità

Il J1600 è adatto all'applicazione se ricorrono più condizioni tra le seguenti:

- **Flussi orizzontali di pallet in ambienti interni** nelle aree di [ricevimento merci](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/industries/goods-receiving/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/industries/goods-receiving/), [stoccaggio, approvvigionamento della produzione](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/production-supply/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/production-supply/), [approntamento](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/buffer-and-staging-management/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/buffer-and-staging-management/), [cross-docking](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/cross-docking/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/cross-docking/).

[-it/applications/use-cases/cross-docking/](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/cross-docking/)) o [spedizione \(https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/industries/shipping-and-dispatch/\)](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/industries/shipping-and-dispatch/).

- **Da uno a cinque operatori di transpallet** in un singolo turno: il [segmento di riferimento principale \(https://info.mobilerobot.com/it-it/company/about/markets-we-serve/\)](https://info.mobilerobot.com/it-it/company/about/markets-we-serve/). La convenienza economica è pensata anche per una PMI che opera otto ore al giorno, cinque giorni alla settimana, su un solo turno.
- **Trasporto ripetitivo da punto a punto** in cui gli operatori trascorrono molto tempo [spostandosi 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/). I percorsi possono essere lunghi pochi metri o superare i 100 metri.
- **Aree operative locali all'interno di un sito più grande** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/local-work-cell-automation/>) troppo piccole o troppo variabili per un progetto tradizionale di gestione di una flotta.
- **Strutture esistenti** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/brownfield-automation/>) con configurazioni variabili, [stoccaggio temporaneo \(https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/temporary-storage/\)](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/temporary-storage/) e assortimenti di SKU variabili. La [navigazione 3D LiDAR SLAM \(https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/\)](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/) non richiede guide, cavi, riflettori o modifiche all'edificio.
- **Esigenza di una messa in servizio rapida** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/results/faster-deployment/>): la configurazione richiede normalmente da alcune ore a un giorno e la [formazione degli operatori \(https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/getting-started/operator-training/\)](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/getting-started/operator-training/) richiede circa 30 minuti.
- **Nessuna necessità di avviare un progetto IT: il Wi-Fi è facoltativo per l'uso di base** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/network-and-wi-fi-requirements/>) e **non è richiesta alcuna integrazione con il sistema di gestione del magazzino o della flotta** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/results/lower-integration-complexity/>).

Requisiti in sintesi

Requisito	Limite
Peso del carico	Fino a 1.600 kg (circa 3.500 lb)
Supporto di carico	Base aperta, senza tavola inferiore
Ingombro del pallet/carico, comprese le sporgenze	Fino a 1.250 × 1.250 mm (49 × 49 in)
Altezza del carico da terra	Fino a 1.700 mm (67 in)
Ambiente	Interno, 5–40 °C (41–104 °F), umidità relativa del 20–80% senza condensa
Pavimenti in modalità autonoma	In piano (pendenza superabile 0%), dislivelli fino a 25 mm, fessure fino a 20 mm
Deposito in modalità autonoma	Solo a pavimento
Prelievo del pallet	Sempre manuale

Compilare la [lista di controllo per l'idoneità dell'applicazione](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/application-qualification-checklist/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/application-qualification-checklist/>), per l'elenco completo e consultare [idoneità del sito](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/site-suitability/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/site-suitability/>), [idoneità di pallet e carichi](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/pallet-and-load-suitability/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/pallet-and-load-suitability/>) e [idoneità di percorsi e pavimenti](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/route-and-floor-suitability/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/route-and-floor-suitability/>) per i dettagli.

Operazioni che rimangono manuali

Il Dual Mode presuppone che [un operatore rimanga disponibile per le operazioni con pallet che richiedono valutazione](https://info.mobilerobot.com/it-it/safety-compliance/safe-deployment/operator-responsibilities/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/safety-compliance/safe-deployment/operator-responsibilities/>):

- prelievo del pallet e posizionamento delle forche;
- sollevamento e deposito a quote superiori al pavimento, fino a 1.600 mm, in [modalità manuale](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/manual-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/manual-operation/>);
- transito su pedane di raccordo, rampe e pendenze: la pendenza superabile in modalità autonoma è 0%;

- carichi instabili, danneggiati o sensibili (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/sensitive-or-unstable-loads/>);
- aree affollate o ingombre (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/>) che richiedono interventi non pianificati;
- modifiche urgenti delle priorità e gestione delle eccezioni (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/handling-exceptions-and-irregular-loads/>).

Se il processo richiede di eliminare completamente l'intervento dell'operatore, incluso il prelievo automatico, il J1600 non è progettato per tale utilizzo. Si colloca nella fascia intermedia tra i transpallet condotti dall'operatore e i sistemi completamente automatizzati.

Applicazioni non idonee

- trasporto all'aperto o in aree non riscaldate con temperature inferiori a 5 °C, incluse celle frigorifere a temperature di congelamento;
- pallet con piano inferiore chiuso o supporti nei quali le forche non possono entrare;
- carichi superiori a 1.600 kg o più grandi dell'ingombro massimo di 1.250 × 1.250 mm;
- deposito autonomo in scaffalature, su trasportatori o a qualsiasi quota superiore al pavimento;
- percorsi che, in modalità autonoma, devono superare pendenze o pedane di raccordo;
- ambienti bagnati o soggetti a lavaggio: il grado di protezione è IP21 (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/operating-environment-requirements/>).

Alcune di queste applicazioni possono comunque essere gestite parzialmente: il robot copre il tratto di trasporto interno in piano, mentre gli operatori gestiscono manualmente il resto.

Passaggi successivi

1. Compilare la lista di controllo per l'idoneità dell'applicazione (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/application-qualification-checklist/>).
2. Prenotare una dimostrazione pratica di 30–60 minuti tramite un partner (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/buying-and-deployment/find-a-local-partner/>).

3. Pianificare una prova di due settimane (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/trial-planning/>) o una prova di fattibilità (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/proof-of-concept-planning/>), presso il proprio sito.