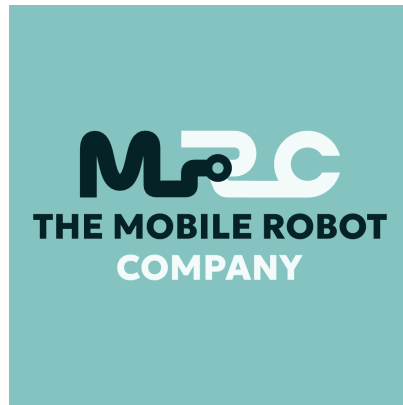




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Idoneità di pallet e carichi · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/pallet-and-load-suitability>

Idoneità di pallet e carichi

Il J1600 trasporta fino a 1.600 kg su qualsiasi supporto di carico inforcabile a base aperta. Questa pagina definisce i limiti del carico, i tipi di pallet compatibili e la geometria delle forche rispetto alla quale verificare i propri supporti.

SPECIFICHE PRELIMINARI

Le specifiche di gennaio 2026 riportate in questa pagina sono preliminari e soggette a modifiche. Verificare i limiti nella documentazione aggiornata del prodotto prima di decidere la messa in servizio.

L'unico requisito imprescindibile: una base aperta

Il supporto deve avere una **base aperta e senza tavole del pianale inferiore**, in modo che le forche possano inserirsi. I pallet con pianale inferiore chiuso non sono compatibili. Inoltre, il supporto deve rientrare nei limiti indicati di seguito.

Limiti del carico

Parametro	Limite
Peso massimo del carico	1.600 kg (circa 3.500 lb)
Lunghezza massima del pallet/carico, incluse le sporgenze	1.250 mm (49 in)
Larghezza massima del pallet/carico, incluse le sporgenze	1.250 mm (49 in)
Altezza massima del carico dal pavimento	1.700 mm (67 in)

Le sporgenze vanno incluse: misurare il carico, non soltanto il pallet. Il limite esatto è 1.250 mm; alcuni materiali di panoramica lo arrotondano a 1,2 m.

Tipi di supporto compatibili

Supporto	Compatibilità
Europallet EPAL	Compatibile
EPAL 3	Compatibile
EPAL 6	Compatibile
Pallet GMA	Tutti i pallet GMA a base aperta
Supporti personalizzati	Qualsiasi supporto inforcabile a base aperta che rientri nei limiti dimensionali

I supporti personalizzati includono [gabbie aperte, fusti su supporti a base aperta e altri supporti di carico diversi dagli europallet](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/open-cages-and-alternative-load-carriers/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/open-cages-and-alternative-load-carriers/>). La compatibilità dipende dalla geometria della base, dalle dimensioni, dalla stabilità e dalla valutazione dell'operatore. Non esiste 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/>), per tutti i supporti o per i materiali pericolosi: convalidare i carichi speciali con il proprio partner, preferibilmente durante una [prova](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/trial-planning/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/trial-planning/>).

Geometria delle forche

Verificare i propri supporti rispetto alle dimensioni delle forche:

Parametro	Sistema metrico	Sistema imperiale
Lunghezza delle forche	1.150 mm	45 in
Larghezza delle forche	180 mm	7 in
Spessore delle forche	60 mm	2,4 in
Distanza esterna tra le forche	680 mm	27 in
Distanza interna tra le forche	320 mm	13 in
Altezza delle forche, posizione più bassa	90 mm	3,5 in
Altezza delle forche, posizione più alta	1.600 mm	63 in

Altezze: modalità manuale e autonoma

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/>), il prelievo e il deposito possono avvenire fino a 1.600 mm (63 in). Il deposito in modalità autonoma avviene sempre a livello del pavimento. Pianificare i flussi in modo che ogni destinazione autonoma consenta il deposito a livello del pavimento; qualsiasi posizionamento più in alto è un'attività dell'operatore. Vedere [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/dual-mode/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/dual-mode/>).

Carichi delicati e instabili

I [carichi che richiedono una valutazione](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/>) — pile con baricentro alto, carichi inclinati, pallet danneggiati, liquidi o fusti — sono esattamente il motivo della ripartizione del lavoro prevista dal Dual Mode. L'operatore gestisce manualmente il prelievo e le manovre di precisione, quindi affida alla modalità autonoma i tragitti ripetitivi. La valutazione della stabilità del carico resta affidata all'operatore; un [sensore di rilevamento del carico](https://info.mobilerobot.com/it-it/safety-compliance/safety-functions/load-detection/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/safety-compliance/safety-functions/load-detection/>) (Performance Level b) conferma la presenza di un carico. Per i motivi alla base di questa suddivisione del lavoro, vedere [automazione con operatore nel ciclo di controllo](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/>).

Passo successivo

Inserire i valori sopra indicati nella [checklist di qualificazione dell'applicazione](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/application-qualification-checklist/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/application-qualification-checklist/>) e verificare il resto della struttura consultando [l'adeguatezza del sito](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/site-suitability/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/site-suitability/>).