



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Idoneità del sito · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/site-suitability>

Idoneità del sito

Il J1600 è progettato per l'impiego in strutture al coperto esistenti e non richiede interventi edilizi, binari, cavi o riflettori. Per il funzionamento autonomo, il sito deve comunque soddisfare determinati requisiti ambientali e fisici. Questa pagina li elenca per consentire di valutare una struttura prima di una prova o dell'installazione.

SPECIFICHE PRELIMINARI

Le specifiche di gennaio 2026 riportate in questa pagina sono preliminari e soggette a modifiche. Prima di decidere l'installazione, verificare i limiti nella documentazione aggiornata del prodotto.

Ambiente

Parametro	Requisito
Luogo di utilizzo	Al coperto
Temperatura di esercizio	5–40 °C (41–104 °F)
Umidità relativa	20–80%, senza condensa
Grado di protezione	IP21 — protezione contro oggetti di dimensioni superiori a 12,5 mm e contro la caduta verticale di gocce d'acqua

Il grado IP21 esclude le aree soggette a lavaggio, spruzzi e ristagni d'acqua lungo il percorso. Gli ambienti non riscaldati in cui la temperatura scende sotto 5 °C, compresi i magazzini frigoriferi, non rientrano nell'[intervallo operativo](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/operating-environment-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/operating-environment-requirements/>).

Pavimenti

Parametro	Requisito
Pendenza superabile, modalità automatica	0° / 0% — solo pavimenti in piano
Pendenza superabile, modalità manuale, senza carico	2,86° / 5%
Pendenza superabile, modalità manuale, a pieno carico	1,72° / 3%
Altezza massima del dosso superabile	25 mm (1 in)
Larghezza massima della fessura superabile	20 mm (0,8 in)
Planarità/livellamento del pavimento	TR34 FM3 (FF 25 / FL 20)

La modalità autonoma richiede pavimenti in piano. Le pedane di raccordo e le rampe devono essere percorse in modalità manuale. Per valutare l'intero percorso, vedere [Idoneità del percorso e del pavimento](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/route-and-floor-suitability/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/route-and-floor-suitability/>).

Spazi e distanze libere

Dimensionare corsie, varchi e aree di manovra in base alle [dimensioni del veicolo](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/technical-reference/dimensions/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/technical-reference/dimensions/>):

Parametro	Sistema metrico	Sistema imperiale
Lunghezza del veicolo	1.893 mm	75 in
Larghezza del veicolo	850 mm	33 in
Altezza del veicolo, forche abbassate	2.060 mm	81 in
Altezza del veicolo, forche alla massima elevazione	2.350 mm	93 in
Raggio di sterzata	1.501 mm	59 in
Altezza libera da terra	30 mm	1,2 in

Il LiDAR 3D di navigazione rileva le strutture dell'ambiente fino a un'altezza di 70 m sopra il veicolo. Il robot determina quindi la propria posizione usando l'edificio stesso, anche nelle strutture con soffitti alti.

Punti di ricarica

Prevedere una delle [due configurazioni di ricarica](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/charging/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/charging/>):

- **Ricarica manuale:** durante le pause o i periodi di inattività si collega un caricabatterie, come per un normale transpallet elettrico. Riservare un [posto di stazionamento](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-park/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-park/>) vicino a una presa elettrica.
- **Ricarica automatica** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/automatic-charging/>): con il caricabatterie automatico opzionale, il robot raggiunge la stazione e si aggancia autonomamente per effettuare ricariche di opportunità. [Riservare lo spazio a pavimento necessario per la stazione](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/charger-installation/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/charger-installation/>); la configurazione viene eseguita durante il primo giorno di installazione se si acquista il caricabatterie automatico.

La batteria è un'unità [al litio-ferro-fosfato \(LiFePO4\) da 24 V e 200 Ah](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/technical-reference/battery-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/technical-reference/battery-specifications/>), con una velocità di ricarica di circa 47 punti percentuali all'ora. L'autonomia supera le otto ore con un ciclo operativo tipico. Vedere [Dettagli sulla ricarica](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/technical-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/technical-specifications/>).

Connettività

La connessione Wi-Fi è facoltativa per l'uso di base (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/network-and-wi-fi-requirements/>) e **non è obbligatoria alcuna integrazione con un sistema di gestione del magazzino, un sistema di gestione della flotta o i sistemi IT** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/results/lower-integration-complexity/>). I siti che prevedono l'impiego di una flotta o l'integrazione software richiedono copertura di rete per le funzioni di **Advanced software** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/software/advanced-software/>); vedere gli **Esempi di ambito dell'installazione** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/deployment-scope-examples/>).

Condizioni reali del sito

Il J1600 viene collaudato presso il **centro prove dell'azienda a Copenaghen** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/company/locations/test-and-demonstration-facility/>) in condizioni volutamente non ideali, tra cui pavimentazioni irregolari e carichi di prova riempiti d'acqua. Gli ostacoli dinamici, le persone e le variazioni della disposizione vengono gestiti dalla **navigazione 3D LiDAR SLAM con aggiramento degli ostacoli** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/>), ma i limiti indicati sopra restano applicabili. Se il sito è prossimo a uno di questi limiti, verificarne l'idoneità con una **prova** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/trial-planning/>) o una **proof of concept** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/proof-of-concept-planning/>).