



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Riallocazione della manodopera · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/results/labor-reallocation>

Riallocazione della manodopera

Il J1600 si basa sul principio che i robot debbano assistere gli operatori, non sostituirli. Per l'azienda, l'effetto è una riallocazione: le ore di lavoro degli operatori passano dai trasporti ripetitivi alle decisioni e alla gestione delle [eccezioni](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/handling-exceptions-and-irregular-loads/) che richiedono la comprensione del contesto da parte di una persona.

Ripartizione del lavoro

La modalità [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/dual-mode/) separa chiaramente le attività svolte dalle persone da quelle svolte dal robot:

Operatore	J1600
Valutare la stabilità del carico, le condizioni del pallet, la congestione, l'urgenza e le eccezioni	Creare e aggiornare una mappa 3D e raggiungere le posizioni salvate
Prelevare i pallet ed eseguire movimentazioni complesse o in quota, fino a 1.600 mm	Trasportare fino a 1.600 kg lungo percorsi ripetitivi
Selezionare la destinazione e l'operazione da eseguire dopo la consegna	Evitare gli ostacoli e applicare campi di protezione in funzione della velocità
Confermare il passaggio alla modalità autonoma	Depositare il pallet a livello del pavimento, quindi tornare, parcheggiarsi, proseguire o attendere
Riprendere il controllo manuale o cederlo nuovamente in qualsiasi momento	Ripetere in modo uniforme le attività memorizzate

Come viene impiegato il tempo recuperato

Il tempo liberato dal trasporto a piedi dei pallet viene dedicato ad attività che il robot non può svolgere: ispezionare le merci in ingresso, individuare pallet danneggiati e carichi instabili prima che causino incidenti, risolvere situazioni di congestione,

ridefinire le priorità quando una linea di produzione rischia di fermarsi per mancanza di materiali e [gestire carichi delicati o insoliti](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/>). Sono proprio queste le situazioni in cui la capacità umana di comprendere il contesto supera l'automazione. È il principio alla base dell'[automazione con supervisione umana](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 risultato è un impiego più produttivo della manodopera qualificata: gli operatori dei transpallet gestiscono il flusso nella propria area anziché limitarsi a trasportare materiali al suo interno.

Rispondere alla carenza di manodopera

La carenza di manodopera e l'elevata dipendenza dal lavoro manuale sono tra i problemi dei clienti a cui risponde il J1600. Quando è difficile assumere personale, automatizzare la parte relativa al trasporto consente alla squadra esistente di gestire un flusso maggiore: un operatore può continuare a caricare o prelevare mentre il robot esegue in parallelo le consegne. Poiché la [formazione](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 per un operatore che sa già utilizzare un transpallet elettrico e la riconfigurazione non richiede uno specialista dell'automazione, questa riallocazione non crea una nuova dipendenza da personale tecnico difficile da reperire.

Non è un processo senza persone

L'obiettivo dichiarato non è un magazzino privo di persone. [L'avvio dell'attività, il prelievo e la conferma della modalità spettano sempre a una persona](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/operator-manual/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/operator-manual/>), mentre il controllo manuale può essere ripreso immediatamente tramite il timone. Gli stabilimenti che devono eliminare completamente l'intervento umano dalle attività richiedono sistemi interamente automatizzati, con i relativi costi di integrazione e infrastruttura. Per un confronto, vedere [incrementi di produttività](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/results/productivity-improvements/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/results/productivity-improvements/>).

Pagine correlate

- [Riduzione degli spostamenti manuali 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/>) — come viene liberato il tempo degli

operatori

- Miglioramenti della sicurezza (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/results/safety-improvements/>) — riduzione dei rischi grazie all'esclusione delle persone dai trasporti ripetitivi
- Logistica interna di produzione (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/industries/internal-production-logistics/>) — riallocazione della manodopera nello stabilimento