



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Trasporto da A a B a C · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport>

Trasporto da A a B a C

L'attività **Simple ABC** consegna un pallet da A a B, quindi invia il J1600 a un terzo punto, C. È l'elemento di base dei flussi concatenati: il mezzo termina ogni attività nel punto in cui inizia quella successiva, invece di tornare al punto di partenza dell'attività precedente.

Come funziona

1. Prelevare manualmente il pallet in A.
2. Selezionare la destinazione salvata B sul touchscreen.
3. Selezionare **go to another point (vai a un altro punto)** come comportamento successivo alla consegna, quindi selezionare C.
4. Confermare la modalità automatica con il pulsante di avvio e allontanarsi.
5. Il robot consegna il pallet in B, lo deposita a terra e prosegue senza carico verso C.

C può essere qualsiasi posizione utile: l'area del prelievo successivo, una posizione di parcheggio o una stazione di ricarica. Per il flusso di lavoro di base, vedere [Prelievo manuale e consegna autonoma](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/>).

Cosa consente ABC

- **Flussi concatenati:** dal magazzino alla linea, quindi verso il prelievo successivo. Il robot si posiziona in anticipo nel punto in cui prosegue il lavoro. Vedere [Trasporto dal magazzino alla produzione](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/warehouse-to-production-transport/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/warehouse-to-production-transport/>).
- **Operazioni su due fronti:** consegna dei prodotti finiti all'area spedizioni, quindi trasferimento all'area di ricevimento merci dove sono in attesa le attività in ingresso. Un solo mezzo gestisce entrambi i flussi. Vedere [Trasporto dalla produzione alle spedizioni](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/production-to-shipping-transport/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/production-to-shipping-transport/>) e [Ricevimento merci in ingresso](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/inbound-receiving/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/inbound-receiving/>).
- **Riposizionamento senza spostamenti a piedi:** chi deve utilizzare il mezzo successivamente non deve andare a prenderlo; il mezzo arriva autonomamente.

- **Ricarica integrata nel flusso:** terminare il tragitto presso la stazione di ricarica automatica consente di usare i minuti di inattività per ricaricare la batteria. Vedere [Ricarica automatica](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/automatic-charging/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/automatic-charging/).

Punti, non percorsi

A, B e C sono [posizioni salvate](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/location-management/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/location-management/), e qualsiasi posizione salvata può svolgere qualsiasi ruolo in qualsiasi attività. Poiché il J1600 pianifica autonomamente il percorso tra i punti mediante [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/), dieci posizioni consentono già tutte le possibili combinazioni A-B-C: non occorre insegnare un percorso per ogni combinazione. Questa stessa caratteristica è alla base del [Trasporto pallet 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/) e del [cross-docking](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/cross-docking/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/cross-docking/). La creazione di ogni punto richiede pochi minuti, come descritto in [Configurazione temporanea delle posizioni](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/temporary-location-setup/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/temporary-location-setup/).

Alternative

- Il mezzo deve tornare ad A: [Consegna e ritorno](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-return/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-return/).
- Il mezzo deve rimanere in B: [Consegna e attesa](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-wait/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-wait/).
- C è la posizione di parcheggio: [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/).
- Il robot deve raggiungere una persona su richiesta: [Come-to-Me](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/come-to-me/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/come-to-me/).