



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Come-to-Me · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/come-to-me>

Come-to-Me

Come-to-Me inverte la direzione abituale di un'attività: invece di inviare il robot con un pallet, lo richiama nella posizione in cui si trova. La richiesta viene inviata da un'app mobile o da un'interfaccia web e il J1600 raggiunge la posizione in autonomia, senza che nessuno debba attraversare lo stabilimento a piedi per recuperarlo.

Come funziona

1. Apra l'app mobile o l'interfaccia web.
2. Richiami il robot nella propria posizione.
3. Il J1600 pianifica il percorso 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/>), raggiunge la posizione in autonomia e arriva pronto per l'uso.
4. Prenda il timone per effettuare il prelievo manualmente oppure crei l'attività successiva sul touchscreen.

Come-to-Me è una funzione di **automazione avanzata**, insieme alla [ricarica automatica](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/automatic-charging/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/automatic-charging/>), alla gestione flotte tramite [VDA 5050](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/concepts/vda-5050-explained/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/concepts/vda-5050-explained/>) e alle [integrazioni API](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/technical-integration/rest-api-documentation/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/technical-integration/rest-api-documentation/>). L'automazione di base — attività create sullo schermo, posizioni salvate, deposito automatico a terra, return-to-me e parcheggio — funziona senza questa funzione. Per i livelli di funzionalità, vedere la [panoramica del J1600](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/overview/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/overview/>).

Cosa cambia nell'operatività

- **Rifornimento su richiesta:** quando serve materiale, un addetto a bordo linea richiama il robot; il personale di magazzino lo carica e il materiale viene consegnato alla linea. Vedere [Rifornimento della produzione](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/production-supply/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/production-supply/>).
- **Nessun tragitto a vuoto a piedi:** un robot lasciato in attesa o parcheggiato altrove, dopo un'attività [Deliver and Wait](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-wait/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-wait/>) o [Deliver and Park](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-park/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-park/>), viene richiamato anziché recuperato a piedi.

- **Un mezzo condiviso da più utenti:** in uno stabilimento con diverse aree di prelievo, chi necessita del trasporto successivo richiama il robot. Questa modalità è adatta all'impiego di un unico mezzo descritto in [Lavoro misto manuale e automatico](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/mixed-manual-and-autonomous-work/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/mixed-manual-and-autonomous-work/) e [Automazione locale delle celle di lavoro](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/local-work-cell-automation/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/local-work-cell-automation/).

Durante il tragitto verso la posizione richiesta

Il mezzo vuoto si sposta come durante [qualsiasi tragitto in modalità automatica](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/autonomous-operation/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/autonomous-operation/): velocità massima di 5,4 km/h, elusione degli ostacoli e campo di protezione a 360 gradi adattato alla velocità, con strisce luminose blu che indicano l'area protetta. Vedere [Funzionamento in ambienti affollati](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/) e [come funziona la sicurezza del J1600](https://info.mobilerobot.com/it-it/safety-compliance/safety-overview/how-j1600-safety-works/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/safety-compliance/safety-overview/how-j1600-safety-works/).

La posizione in cui si trova deve essere raggiungibile come destinazione su [pavimentazioni interne piane](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/route-and-floor-suitability/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/route-and-floor-suitability/). In modalità automatica, la capacità di superare pendenze è pari allo 0%, quindi il robot non salirà su una rampa per raggiungerla.

Scenari correlati

Una volta arrivato il robot, il lavoro prosegue secondo la procedura standard descritta in [Prelievo manuale e consegna automatica](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/). Anche i punti di chiamata utilizzati di frequente possono essere salvati come posizioni per le attività ricorrenti. Vedere [Configurazione di una posizione temporanea](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/temporary-location-setup/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/temporary-location-setup/).