



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Deliver and Park · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-park>

Deliver and Park

Deliver and Park completa il deposito e invia il J1600 a una posizione di parcheggio definita. Utilizzarla al termine di un ciclo di trasporto, tra un turno e l'altro o quando il veicolo deve lasciare libera l'area di lavoro anziché restare fermo a destinazione o tornare a vuoto.

Come funziona

1. Prelevare manualmente il pallet.
2. Selezionare sul touchscreen la destinazione di deposito salvata.
3. Selezionare **go to parking** (vai al parcheggio) come comportamento dopo la consegna.
4. Confermare la modalità automatica con il pulsante di avvio e allontanarsi.
5. Il veicolo consegna il pallet, lo deposita a pavimento e raggiunge autonomamente la posizione di parcheggio.

Il punto di parcheggio è una [posizione salvata](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/location-management/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/location-management/), come qualsiasi altra. È sufficiente raggiungerlo una volta in modalità manuale e toccare **Salva posizione**. 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/) e il flusso di base descritto in [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/).

Perché parcheggiare

- **Aree sgombre:** le corsie di accumulo, le aree delle baie di carico e gli spazi a bordo linea restano liberi dai veicoli inattivi. Questo è utile nelle condizioni di affollamento descritte in [Utilizzo 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/).
- **Posizione prevedibile:** l'operatore successivo sa sempre dove si trova il veicolo.
- **Fine turno ordinato:** l'ultima attività della giornata termina con il veicolo parcheggiato, non lasciato in mezzo all'area operativa.
- **Ricarica:** parcheggiare vicino al caricabatterie per collegarlo manualmente durante le pause oppure abbinare il parcheggio a una stazione di ricarica

automatica, in modo da sfruttare i tempi di inattività per la ricarica. Vedere [Ricarica automatica](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/automatic-charging/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/automatic-charging/).

Un J1600 parcheggiato consuma [circa il 2% della carica della batteria ogni ora in standby](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/technical-reference/battery-specifications/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/technical-reference/battery-specifications/).

Richiamo dal parcheggio

Non è necessario andare a recuperare a piedi un J1600 parcheggiato. Con la funzione Come-to-Me, è possibile richiamarlo alla propria posizione da un'app mobile o da un'interfaccia web. Vedere [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/). In alternativa, qualsiasi operatore può raggiungerlo, impugnare il timone e avviare l'attività successiva.

Alternative

Per mantenere attivo un ciclo continuo, utilizzare [Deliver and Return](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-return/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-return/). Per lasciare il veicolo a destinazione, utilizzare [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/). Il parcheggio può anche costituire l'ultima tratta di un'attività concatenata. Vedere [Trasporto da A a B a C](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/).