



# The Mobile Robot Company

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

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

# Deliver and Wait

Deliver and Wait (consegna e attesa) — detta anche **Drop and Wait** (deposito e attesa) — porta il J1600 a una destinazione salvata, deposita il pallet a terra e lascia il mezzo fermo in quel punto finché qualcuno non gli assegna una nuova attività. Utilizzi questa attività quando il lavoro prosegue a destinazione o quando lo spostamento successivo non è ancora definito.

## Come funziona

1. Prelevi manualmente il pallet.
2. Selezioni sul touchscreen la destinazione di deposito salvata.
3. Selezioni **Fermati e attendi** come comportamento dopo la consegna.
4. Confermi la modalità automatica con il pulsante di avvio e si allontani dal mezzo.
5. Il J1600 trasporta il pallet, lo deposita e resta in attesa a destinazione.

A quel punto, chiunque si trovi a destinazione può avviare l'attività successiva dal touchscreen oppure afferrare il timone e proseguire manualmente: il trasferimento del controllo funziona in entrambe le direzioni. Per la procedura 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/). Per il cambio di modalità, vedere [Lavoro manuale e autonomo combinato](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/).

## Esempio pratico

In un [tutorial pubblico](https://info.mobilerobot.com/it-it/newsroom/videos/how-to-videos/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/newsroom/videos/how-to-videos/), è stata salvata una posizione con il nome **pallet1** («Posto pallet 1»), quindi è stata creata un'attività selezionando **Drop Pallet at Location** [Deposita il pallet nella posizione] e **Fermati e attendi**. Dopo la conferma della modalità automatica, il J1600 ha consegnato il pallet ed è rimasto sul posto. La creazione della posizione e dell'attività ha richiesto pochi minuti. 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/).

## Quando è meglio attendere anziché tornare

- **Corsie di approntamento:** quando la corsia si riempie, potrebbe essere necessario riposizionare il pallet. Lasci il mezzo dove serve. Vedere [Gestione delle aree buffer e di approntamento](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/buffer-and-staging-management/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/buffer-and-staging-management/>).
- **Passaggi tra reparti:** il team del ricevimento merci invia il pallet; il team di produzione prende in carico il mezzo in attesa una volta arrivato nella propria area.
- **Flussi a senso unico:** quando non rimane nessuno al punto di partenza, il rientro a vuoto sarebbe un viaggio inutile.
- **Fasi successive non definite:** nei flussi variabili, come il [cross-docking](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/cross-docking/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/cross-docking/>), il punto di partenza successivo viene spesso deciso dopo il deposito.

Se invece il mezzo deve tornare a prelevare il pallet successivo, utilizzi [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/>). Se deve liberare l'area dopo il deposito, utilizzi [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/>), oppure concateni una tratta con [A-to-B-to-C Transport](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/>). Un J1600 in attesa può anche essere richiamato da un altro punto con [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/>).

## Durante l'attesa

Un J1600 in attesa [consuma circa il 2% di batteria all'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/>). Lasciarlo fermo a destinazione tra un'attività e l'altra incide quindi poco sull'autonomia operativa. Per gestire la ricarica durante un turno, vedere [Ricarica automatica](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/automatic-charging/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/automatic-charging/>).