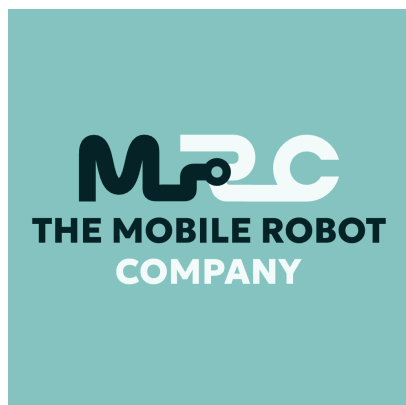




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Gestione delle eccezioni e dei carichi irregolari · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/handling-exceptions-and-irregular-loads>

Gestione delle eccezioni e dei carichi irregolari

I magazzini sono ambienti complessi, dinamici e imprevedibili. Il J1600 è progettato tenendo conto di questa realtà: anziché trattare ogni irregolarità come un errore di sistema, mantiene una persona nel ciclo operativo, pronta a gestire le eccezioni in pochi secondi. Questa pagina elenca le situazioni in cui la componente umana del [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/dual-mode/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/dual-mode/>) offre i maggiori vantaggi.

Elenco delle eccezioni

1. **Pallet danneggiati.** Una tavola inferiore rotta o un chiodo sporgente vengono individuati prima che causino un pericolo per la sicurezza o un inceppamento.
2. **Carichi instabili.** Un carico con baricentro alto, inclinato o impilato male viene valutato prima del sollevamento e, se necessario, movimentato manualmente. Vedere [Carichi delicati o instabili](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/>).
3. **Film plastico impigliato.** Un lembo libero di film termoretraibile viene individuato e ripiegato prima che si impigli in una scaffalatura o nel telaio di una porta.
4. **Pallet fuori posizione.** Se un pallet non si trova esattamente dove previsto dal sistema, l'operatore lo individua osservando l'area circostante, anziché lasciare che venga segnalato come errore e abbandonato.
5. **Merci danneggiate.** Perdite e angoli schiacciati vengono rilevati prima della consegna a un cliente o a una linea di produzione.
6. **Rampe di raccordo ripide.** Sobbalzi, pendenze e disallineamenti del semirimorchio si gestiscono manualmente: in modalità automatica la pendenza superabile è dello 0%, mentre la [modalità manuale](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/manual-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/manual-operation/>) consente di affrontare pendenze fino al 5% a vuoto e al 3% a pieno carico. Vedere [Ricevimento merci in entrata](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/inbound-receiving/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/inbound-receiving/>).
7. **Aree congestionate.** Un'area saturata o ingombra viene attraversata individuando sul momento un percorso manuale sicuro. Vedere [Funzionamento in ambienti congestionati](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/>).
8. **Riassegnazione urgente delle priorità.** Quando una linea di produzione è a corto di materiale, l'operatore reindirizza immediatamente il J1600, senza code né

ticket. 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/).

9. **Modifiche ai percorsi e al layout** (https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/dynamic-route-changes/). Per memorizzare un nuovo punto, è sufficiente raggiungerlo guidando il J1600 e toccare **Salva posizione**. Vedere [Configurazione di posizioni temporanee](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/temporary-location-setup/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/temporary-location-setup/).
10. **Riduzione degli oneri dell'automazione**. Le eccezioni sono il motivo per cui l'automazione completa diventa costosa; gestirle manualmente consente di mantenere semplice il J1600. Il progetto mira a ottenere [fino all'80% dei vantaggi del trasporto ripetitivo](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/results/productivity-improvements/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/results/productivity-improvements/) senza gli [oneri di integrazione](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/results/lower-integration-complexity/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/results/lower-integration-complexity/).

Queste sono le motivazioni progettuali dell'azienda: esempi a sostegno dell'approccio, non risultati di prove comparative. Spiegano la ripartizione dei compiti nell'[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/).

Come avviene concretamente il passaggio di controllo

La gestione delle eccezioni richiede che il passaggio di controllo sia semplice in entrambe le direzioni:

- **Passaggio al controllo manuale:** afferrare o muovere il timone per assumere immediatamente il controllo manuale del mezzo. I pulsanti di arresto di emergenza, gli interruttori di posizione del timone e il selettore a chiave (spento / solo manuale / automatico) sono sempre disponibili. Vedere [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/).
- **Ritorno alla modalità automatica:** una volta risolta l'eccezione, selezionare l'attività, confermare con il pulsante di avvio e allontanarsi. 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/) e [Attività miste manuali e autonome](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/).

Carichi irregolari conformi ai requisiti

I carichi irregolari sono ammessi, quelli incompatibili no. Indipendentemente dall'eccezione, i carichi devono rispettare rigorosamente i seguenti limiti: portata massima di 1.600 kg, supporto di carico a base aperta con dimensioni massime di 1.250 × 1.250 mm, comprese eventuali sporgenze, e altezza del carico fino a 1.700 mm. I supporti che superano questa sagoma non possono essere accettati a discrezione dell'operatore. Vedere [Gabbie aperte e supporti di carico alternativi](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/open-cages-and-alternative-load-carriers/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/open-cages-and-alternative-load-carriers/>).