



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Prelievo manuale e consegna autonoma · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery>

Prelievo manuale e consegna autonoma

Ogni attività del J1600 segue la stessa procedura di base: una persona preleva manualmente il pallet e il robot lo consegna in autonomia. Il prelievo è sempre manuale, perché richiede la valutazione dell'operatore, mentre la consegna autonoma avviene sempre a terra. Questa pagina descrive la procedura su cui si basano tutti gli altri scenari.

Procedura operativa

1. Prelevare manualmente un pallet o un supporto di carico compatibile, utilizzando il timone (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/manual-operation/>) come su un normale transpallet elettrico.
2. Aprire la creazione dell'attività sul touchscreen da 15 pollici.
3. Selezionare il tipo di attività e la destinazione di deposito salvata.
4. Selezionare l'azione da eseguire dopo la consegna: tornare al punto di partenza, raggiungere un'altra posizione o l'area di parcheggio oppure fermarsi e attendere.
5. Avviare l'attività.
6. Il robot chiede di passare alla modalità automatica (<https://info.mobilerobot.com/it-it/safety-compliance/safety-overview/manual-and-autonomous-mode-safety/>); confermare premendo il pulsante fisico a LED di avvio/ripresa.
7. L'interfaccia indica di allontanarsi. Allontanarsi dal veicolo.
8. Il J1600 si sposta autonomamente (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/autonomous-operation/>), evita gli ostacoli, deposita il pallet a terra e completa l'azione selezionata per il termine della consegna.

Il percorso può essere di pochi metri o superare ampiamente i 100 metri — la procedura rimane identica.

Indicazione e selezione della modalità

- Le luci bianche indicano la modalità manuale; in modalità automatica, le strisce luminose blu mostrano l'area protetta intorno al veicolo.
- Un selettore a chiave a tre posizioni (<https://info.mobilerobot.com/it-it/safety-compliance/safety-functions/mode-selection/>), consente di selezionare macchina spenta, sola

modalità manuale o modalità automatica.

- Afferrare o muovere il timone in qualsiasi momento per riprendere immediatamente il controllo manuale. I pulsanti di arresto di emergenza e gli interruttori di posizione del timone arrestano il veicolo — 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/>).

Perché il prelievo rimane manuale

Il posizionamento delle forche, la stabilità del carico, le condizioni del pallet e le manovre di accostamento in spazi ristretti richiedono la valutazione dell'operatore. L'esecuzione manuale di queste operazioni consente al J1600 di fare a meno dell'integrazione, dell'infrastruttura e dei processi controllati richiesti dall'automazione completa — il principio alla base del [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/dual-mode/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/dual-mode/>) e dell'[automazione con operatore nel ciclo di controllo](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/>). Per i carichi che richiedono maggiore attenzione, 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/>).

Tempi di apprendimento per un nuovo operatore

La [formazione](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/getting-started/operator-training/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/getting-started/operator-training/>) richiede circa 30 minuti per chi sa già utilizzare un transpallet elettrico. Durante una prova aperta al pubblico, [un operatore alla prima esperienza ha guidato manualmente il J1600](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/customer-stories/video-case-stories/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/customer-stories/video-case-stories/>), salvato una posizione, creato un'attività di deposito con ritorno, confermato la modalità automatica e osservato il robot muoversi evitando le persone — il tutto al primo utilizzo della macchina.

Varianti della procedura

L'azione successiva alla consegna selezionata al passaggio 4 distingue i diversi [schemi di attività](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/task-management/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/task-management/>):

- [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/>) — l'attività più comune
- [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/>)

- [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/>)
- [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/>)
- [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/>) — il robot raggiunge prima l'operatore

Le destinazioni vengono create come descritto in [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/>). Per conoscere tutte le funzionalità della macchina, vedere la [panoramica del J1600](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/overview/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/overview/>).