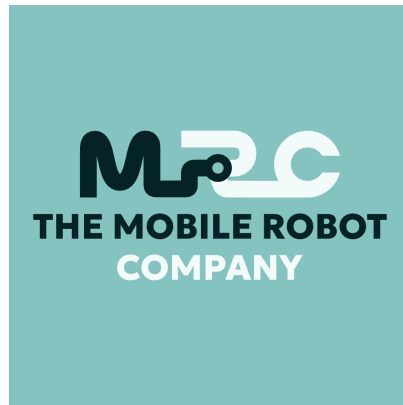




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Configurazione di una posizione temporanea · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/temporary-location-setup>

Configurazione di una posizione temporanea

Per aggiungere una destinazione al J1600 bastano pochi minuti e non servono competenze specialistiche: raggiungere il punto, toccare **Salva posizione**, assegnare un nome e il gioco è fatto. Questo meccanismo è alla base di ogni [utilizzo flessibile](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/results/operational-flexibility/) della macchina, ad esempio per aree di stoccaggio temporanee, corsie di preallestimento spostate, nuove celle di lavoro e aree stagionali. Poiché bastano pochi minuti per creare una posizione, è possibile considerarla temporanea ed eliminarla quando non serve più.

Salvataggio di una posizione

1. Utilizzare il timone per condurre manualmente il J1600 fino al punto desiderato. Si guida come un normale transpallet elettrico e, durante la marcia, il robot apprende e aggiorna continuamente la propria mappa 3D.
2. Toccare **Salva posizione** sul touchscreen.
3. Assegnare un nome al punto, ad esempio `pallet1` o "Posto pallet 1", come mostrato nel [tutorial pubblico](https://info.mobilerobot.com/it-it/newsroom/videos/how-to-videos/) dell'azienda.
4. Ripetere la procedura per tutti i punti necessari all'attività.

Non esiste **alcun limite software** al numero di [posizioni salvate](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/location-management/); l'unico limite pratico è lo spazio disponibile a pavimento.

Utilizzo della nuova posizione

Il punto è immediatamente disponibile durante la creazione delle attività: selezionarlo come destinazione di deposito, abbinarlo a qualsiasi comportamento successivo alla consegna e avviare l'attività. La procedura completa è descritta in [Prelievo manuale e consegna autonoma](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery/). Poiché il robot pianifica autonomamente i percorsi, il nuovo punto può essere utilizzato subito con tutte le posizioni esistenti; non occorre ripetere

l'apprendimento per ogni coppia di posizioni. Vedere [Modifiche dinamiche dei percorsi](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/dynamic-route-changes/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/dynamic-route-changes/>).

La configurazione iniziale segue la stessa procedura

La [messa in servizio di un J1600](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/getting-started/first-time-setup/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/getting-started/first-time-setup/>) consiste nel ripetere questa procedura: accendere la macchina, seguire il tutorial sullo schermo, [percorrere l'area affinché il robot la mappi](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/getting-started/creating-the-first-map/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/getting-started/creating-the-first-map/>) e salvare ogni destinazione. Non servono guide a pavimento, cavi, riflettori o modifiche all'edificio e [il Wi-Fi è facoltativo per l'utilizzo di base](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/network-and-wi-fi-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/network-and-wi-fi-requirements/>). [Una configurazione tipica richiede da poche ore a un giorno](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/results/faster-deployment/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/results/faster-deployment/>), [a seconda dell'ambito](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/deployment-scope-examples/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/deployment-scope-examples/>). Il pacchetto facoltativo di installazione e messa in servizio di cinque giorni comprende la creazione di un massimo di 25 [punti di deposito](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup/>) convalidati. Vedere la [panoramica del J1600](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/overview/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/overview/>).

Perché questa attività è affidata agli operatori

L'[apprendimento dei percorsi](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/concepts/teach-and-repeat/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/concepts/teach-and-repeat/>) è una delle attività che l'azienda mantiene intenzionalmente sotto il controllo umano: guidare fino a un nuovo punto e salvarlo evita di dover chiamare un esperto di automazione per riprogrammare una mappa. È questo che rende il J1600 pratico negli [stabilimenti esistenti](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/brownfield-automation/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/brownfield-automation/>), nelle [aree di stoccaggio temporanee](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/temporary-storage/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/temporary-storage/>), nelle [aree polmone soggette a modifiche](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/>) e nelle [corsie di 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 layout cambia e l'operatore presente nell'area può adeguarlo di conseguenza. Questo principio è fondamentale per l'[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/>).

Requisiti per il posizionamento

Una posizione di deposito deve trovarsi in una [zona interna e pianeggiante dello stabilimento](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/route-and-floor-suitability/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/route-and-floor-suitability/>):

la pendenza superabile in modalità automatica è dello 0%, le pavimentazioni devono essere conformi alla classe TR34 FM3, i dislivelli possono raggiungere 25 mm, le fessure 20 mm e la temperatura deve essere compresa tra 5 e 40 °C. Vedere le [specifiche tecniche del J1600](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/technical-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/technical-specifications/>).