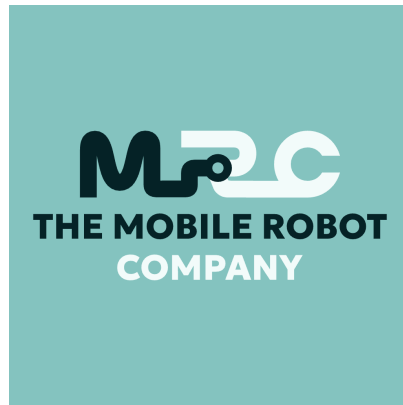




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Gestione dei buffer e delle aree di staging · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/buffer-and-staging-management>

Gestione dei buffer e delle aree di staging

I buffer e le aree di staging compensano gli sfasamenti temporali tra le fasi dei processi: tra due linee di produzione, tra produzione e [spedizione](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/industries/shipping-and-dispatch/) oppure tra [ricevimento merci](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/inbound-receiving/) e stoccaggio. Mantenerli riforniti e sgombri richiede trasporti continui e ripetitivi, il tipo di lavoro che il J1600 è progettato per svolgere.

Come funziona il flusso

Il J1600 trasporta i pallet tra linee, aree di staging e zone di stoccaggio. L'operatore [preleva manualmente](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery/) il pallet dove è necessaria la sua capacità di valutazione; il robot gestisce il tragitto:

1. Prelevare il pallet a fine linea, nella zona di stoccaggio o nell'area di ricevimento merci.
2. Selezionare sul touchscreen la posizione buffer o di staging salvata.
3. Scegliere il comportamento successivo alla consegna: per le attività di staging, **Fermati e attendi** mantiene il robot nell'area di staging, pronto per essere inviato altrove, mentre **ritorno all'origine** mantiene attivo il ciclo di rifornimento.
4. Confermare la modalità autonoma e allontanarsi.

Per i due schemi più utilizzati nella gestione dei buffer, vedere [Deliver and Wait](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-wait/) e [Deliver and Return](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-return/).

Un flusso più regolare come obiettivo

Affidare al robot i trasporti da e verso i buffer rende più regolare il ritmo operativo: le consegne si ripetono in modo costante, senza dipendere dalla disponibilità di un operatore a percorrere il tragitto. Una maggiore regolarità del flusso dei materiali e dei volumi movimentati, [un impiego più produttivo del personale qualificato](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/results/labor-reallocation/) e meno [spostamenti ripetitivi a piedi](#)

(<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/results/reduction-in-manual-walking/>) sono i principali risultati perseguiti dal J1600 in questo ruolo. La [logistica di produzione](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/industries/internal-production-logistics/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/industries/internal-production-logistics/>), e la gestione dei buffer rientrano tra le principali applicazioni per cui l'azienda progetta e propone il prodotto.

I buffer si spostano, così come le posizioni salvate

Le zone buffer sono tra le posizioni più temporanee di un impianto. Quando una corsia di staging viene spostata o viene aperto un nuovo buffer per gestire un picco di domanda:

- aggiungere la posizione in pochi minuti, guidando fino al punto desiderato e toccando **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/>);
- combinarla liberamente con le posizioni esistenti per creare [flussi multipunto](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/multi-point-pallet-transport/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/multi-point-pallet-transport/>);
- per le aree aggiuntive utilizzate più a lungo, adottare lo schema descritto in [Stoccaggio temporaneo](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/temporary-storage/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/temporary-storage/>).

Non esiste un limite software al numero di [posizioni salvate](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/location-management/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/location-management/>); il limite pratico è lo spazio disponibile a pavimento.

Applicabilità e limiti

Il J1600 è adatto al trasporto tra buffer e aree di staging quando i percorsi sono al chiuso e in piano (la pendenza superabile in modalità automatica è dello 0%), i pallet vengono depositati a livello del pavimento e i carichi non superano 1.600 kg su un supporto di carico a base aperta con un ingombro massimo, incluse eventuali sporgenze, di 1.250 × 1.250 mm. 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/>), e 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/>).

Flussi collegati: [Rifornimento della produzione](https://info.mobilerobot.com/it-it/application-s/use-cases/production-supply/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/application-s/use-cases/production-supply/>) a monte, [Trasporto dalla produzione alla spedizione](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/production-to-shipping-transport/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/production-to-shipping-transport/>) a valle.

