



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Ricevimento merci in ingresso · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/inbound-receiving>

Ricevimento merci in ingresso

Il ricevimento merci combina in modo naturale le due modalità del [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/dual-mode/): il camion e la zona della baia richiedono la valutazione dell'operatore, mentre il tragitto dalla baia alla zona di controllo o di stoccaggio è ripetitivo. L'operatore scarica manualmente, affida ogni pallet al J1600 e rimane alla baia mentre il robot effettua il trasferimento.

Come funziona il flusso

1. Scaricare manualmente il semirimorchio usando il timone, esattamente come con un transpallet elettrico convenzionale.
2. Selezionare sul touchscreen un punto di deposito salvato: controllo merci in ingresso, zona di stoccaggio o posizione di accumulo.
3. Selezionare **ritorno al punto di partenza** come comportamento successivo alla consegna, confermare la modalità autonoma con il pulsante di avvio e allontanarsi.
4. Il J1600 viaggia fino a 5,4 km/h (1,5 m/s), evita gli ostacoli lungo il percorso, deposita il pallet a terra e torna dall'operatore alla baia per il pallet successivo.

Questo ciclo di consegna e ritorno è l'attività J1600 più comunemente presentata nelle dimostrazioni. Vedere [Consegna e ritorno](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-return/) e [Prelievo manuale e consegna autonoma](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery/).

Perché in baia si opera manualmente

Lo scarico dei camion concentra le situazioni in cui la valutazione dell'operatore è più importante:

- **Pedane di raccordo e rampe.** La modalità automatica non consente di superare pendenze (0 %) ed è prevista per l'[uso su pavimenti piani](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/route-and-floor-suitability/). In [modalità manuale](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/manual-operation/), il J1600 può affrontare pendenze fino al 5 % a vuoto e al 3 % a pieno carico. Le pedane di

raccordo, i dislivelli e il disallineamento del semirimorchio devono quindi essere gestiti dall'operatore.

- **Stato del pallet.** Una tavola inferiore rotta, un chiodo sporgente o un lembo libero del film estensibile vengono individuati e gestiti prima che causino un inceppamento o un pericolo per la sicurezza.
- **Stabilità del carico.** I [carichi in ingresso con baricentro alto, inclinati o impilati male](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/>) richiedono una valutazione dell'operatore prima del sollevamento.
- **Affollamento.** Un'[area di ricevimento affollata](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/>) con pallet in esubero richiede di adattare manualmente il percorso sul momento.

Per l'elenco completo delle attività che richiedono una valutazione e rimangono affidate all'operatore, vedere [Gestione delle eccezioni e dei carichi irregolari](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/handling-exceptions-and-irregular-loads/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/handling-exceptions-and-irregular-loads/>).

Cosa elimina il robot

[Gli spostamenti a piedi](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/results/reduction-in-manual-walking/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/results/reduction-in-manual-walking/>). Ogni consegna autonoma elimina un tragitto di andata e ritorno che l'operatore dovrebbe altrimenti percorrere a piedi, sia che il percorso misuri pochi metri sia che superi ampiamente i 100 metri. Durante un turno di ricevimento, il J1600 è progettato per eliminare [fino all'80 % del tempo che l'operatore dedica alle movimentazioni ripetitive](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/results/productivity-improvements/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/results/productivity-improvements/>), mentre l'operatore continua a scaricare alla baia.

Configurazione di un flusso di ricevimento

- Guidare una volta il J1600 fino a ciascun punto di controllo, stoccaggio o accumulo e toccare **Salva posizione**. Non è previsto alcun limite software al numero di posizioni salvate.
- Non sono necessarie guide, cavi, riflettori o modifiche all'edificio: la navigazione utilizza [3D LiDAR SLAM](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/>).
- Un operatore che sa già usare un transpallet elettrico necessita di circa 30 minuti di [formazione](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/getting-started/operator-training/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/getting-started/operator-training/>).

Se i volumi in ingresso cambiano, è possibile aggiungere o modificare i punti di deposito in pochi minuti. 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/) e [Stoccaggio temporaneo](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/temporary-storage/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/temporary-storage/).

Per i limiti relativi ai carichi alla baia, 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/).