



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Trasporto pallet multipunto · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/multi-point-pallet-transport>

Trasporto pallet multipunto

I flussi reali di pallet raramente consistono in un semplice collegamento da A a B. Le merci si spostano da più origini a più destinazioni e le combinazioni cambiano ogni giorno. Il J1600 gestisce questi flussi come trasporti da più punti a più punti: ogni posizione salvata può essere abbinata a qualsiasi altra, senza dover memorizzare singolarmente ogni combinazione.

Il modello delle posizioni

- Per creare una posizione, portare manualmente il J1600 nel punto desiderato e toccare **Salva posizione**.
- Il software non pone limiti al numero di [posizioni salvate](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/location-management/): i limiti pratici dipendono dallo spazio disponibile a pavimento.
- Il robot raggiunge qualsiasi punto salvato, indipendentemente dalla posizione di partenza. Non si memorizzano percorsi tra coppie di punti, ma solo i punti; la [navigazione 3D LiDAR SLAM](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/) calcola autonomamente ogni percorso.

Quest'ultima caratteristica distingue i punti basati sull'[apprendimento e ripetizione](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/concepts/teach-and-repeat/) dall'automazione su percorsi fissi: dieci punti salvati consentono già tutte le combinazioni possibili. Vedere [Configurazione di una posizione temporanea](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/temporary-location-setup/) e [Modifiche dinamiche dei percorsi](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/dynamic-route-changes/).

Modelli di attività per il trasporto multipunto

Modello	Funzionamento	Utilizzo tipico
Deliver and return	Deposita il pallet in B e torna in A	Cicli ripetitivi di rifornimento — vedere Deliver and Return (https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-return/)
A-to-B-to-C	Deposita il pallet in B e prosegue senza carico verso C	Flussi concatenati e riposizionamento — vedere Trasporto da A a B a C (https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/)
Deliver and wait	Deposita il pallet in B e rimane lì	Corsie di approntamento — vedere Deliver and Wait (https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-wait/)
Deliver and park	Deposita il pallet in B e raggiunge il parcheggio	Fine ciclo — vedere Deliver and Park (https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-park/)
Come-to-me	Il robot raggiunge chi lo ha chiamato	Prelievo su richiesta — vedere Come-to-Me (https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/come-to-me/)

Ogni attività inizia nello stesso modo: prelievo manuale, selezione della destinazione e del comportamento dopo la consegna sul touchscreen, quindi conferma della modalità autonoma mediante il pulsante fisico di avvio. 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/>).

Dove convergono i flussi multipunto

- **[Cross-docking](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/cross-docking/)** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/cross-docking/>): la movimentazione di pallet tra più baie e corsie è l'applicazione multipunto per eccellenza.
- **[Gestione dei buffer e delle aree di approntamento](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/>): linee, buffer e aree di stoccaggio formano una rete con molte origini e molte destinazioni.
- **[Stoccaggio temporaneo](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/temporary-storage/)** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/temporary-storage/>): le posizioni temporanee possono essere aggiunte e rimosse

dalla rete senza modificare il resto.

- **Operazioni variabili:** quando i flussi cambiano, si aggiungono posizioni, non si avviano nuovi progetti: un approccio illustrato in [Automazione negli impianti esistenti](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/brownfield-automation/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/brownfield-automation/>).

Capacità e limiti

Ogni trasferimento movimentata fino a 1.600 kg a una velocità massima di 5,4 km/h su percorsi interni e in piano, con deposito a pavimento. I supporti di carico devono avere una base aperta e misurare al massimo 1.250 × 1.250 mm, incluso l'eventuale sbordo del carico. 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/>).