



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Rifornimento della produzione · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/production-supply>

Rifornimento della produzione

Nel rifornimento della produzione, un operatore prepara o preleva un pallet di materiali o componenti e il J1600 lo consegna alla linea di produzione su richiesta. L'operatore mantiene le attività che richiedono capacità decisionale — prelievo, sequenziamento e definizione delle priorità — mentre il robot percorre la distanza tra il magazzino e la linea.

Come funziona il flusso

1. Prepari il pallet nel magazzino, nel supermarket o nell'area di kitting e lo prelevi manualmente.
2. Selezioni sul touchscreen il punto di deposito salvato presso la linea o la cella di lavoro.
3. Scegli cosa deve accadere dopo la consegna: [ritorno dall'operatore per il pallet successivo](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-return/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-return/>), proseguimento verso un altro punto, parcheggio oppure [Fermati e attendi](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-wait/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-wait/>) presso la linea.
4. Confermi la modalità autonoma e continui a preparare il carico successivo mentre il robot è in movimento.

Il J1600 deposita il pallet a pavimento e trasporta fino a 1.600 kg per viaggio. Per il flusso completo dell'attività, 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/>).

Richiesta del materiale dalla linea

Con la funzione come-to-me, un addetto a bordo linea può richiamare il robot in una posizione tramite un'app mobile o un'interfaccia web, senza attendere un giro programmato. In questo modo, il rifornimento diventa un processo pull: la linea invia la richiesta, l'operatore carica il pallet e il robot lo consegna. Vedere [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/>).

Percorsi nelle aree di produzione

È possibile definire zone di transito preferenziali affinché il traffico autonomo segua corridoi più sicuri nelle aree di produzione. Il campo di sicurezza a 360 gradi del robot e le zone di protezione dipendenti dalla velocità coprono gli spostamenti in avanti e in retromarcia; le strisce luminose blu sul veicolo indicano l'area protetta. Vedere [Utilizzo in ambienti affollati](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/>) e [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/>).

Quando cambiano le priorità

Una linea di produzione senza materiale richiede un intervento urgente, non indica un errore di sistema. L'operatore può modificare immediatamente le priorità: impugnare il timone per riportare il veicolo sotto il controllo manuale. La modifica urgente delle priorità è una delle situazioni in cui [l'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/>) mantiene il proprio valore — 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/>).

Flussi correlati

- Catene più lunghe dal ricevimento alla produzione passando per lo stoccaggio: [Trasporto dal magazzino alla produzione](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/warehouse-to-production-transport/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/warehouse-to-production-transport/>)
- Trasporto dei prodotti finiti dalla linea all'area spedizioni: [Trasporto dalla produzione alle spedizioni](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/>)
- Buffer a bordo linea e aree di approntamento: [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/>)
- Una singola linea o cella all'interno di uno stabilimento più grande: [Automazione locale della cella di lavoro](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/local-work-cell-automation/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/local-work-cell-automation/>)