



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Trasporto dalla produzione alla spedizione · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/production-to-shipping-transport>

Trasporto dalla produzione alla spedizione

Alla fine della linea, i pallet di prodotti finiti devono raggiungere la [spedizione](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/industries/shipping-and-dispatch/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/industries/shipping-and-dispatch/>), o una corsia di approntamento in uscita. Questo tragitto ripetitivo allontana ogni volta gli operatori dalla linea. Con il J1600, l'operatore di fine linea carica il pallet e avvia l'attività; il robot percorre il tragitto.

Funzionamento del flusso

1. [Prelevare manualmente il pallet finito](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/>), alla fine della linea.
2. Selezionare sul touchscreen il punto di deposito salvato per la spedizione o l'approntamento.
3. Scegliere il comportamento successivo alla consegna:
 - **Return to origin** (ritorno all'origine) per tornare direttamente al punto di partenza e prelevare il pallet successivo; vedere [Deliver and Return](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-return/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-return/>);
 - **Fermati e attendi** per restare nella corsia di approntamento fino a quando viene assegnata una nuova destinazione; vedere [Deliver and Wait](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-wait/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-wait/>);
 - **Go to parking** (vai al parcheggio) al termine del tragitto, per lasciare libero il passaggio; vedere [Deliver and Park](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-park/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-park/>).
4. [Confermare la modalità autonoma](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/autonomous-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/autonomous-operation/>) con il pulsante di avvio e allontanarsi.

Il robot deposita il pallet a pavimento nella corsia di approntamento. Questa modalità è adatta alle corsie di uscita organizzate in postazioni a pavimento. Il carico nel semirimorchio resta manuale: le pedane di raccordo alla baia e i piani di carico dei semirimorchi superano la pendenza massima dello 0% ammessa in modalità automatica, mentre in modalità manuale il J1600 supera pendenze fino al 5% a vuoto e al 3% a pieno carico.

Mantenere produttiva la linea

Ogni tragitto autonomo consente a una persona di restare nella fase a valore aggiunto del processo, anziché [movimentare i pallet 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/>), attraverso lo stabilimento. Questo flusso punta a rendere più regolare l'uscita delle merci, ridurre i trasporti senza valore aggiunto e garantire un [impiego più produttivo del personale qualificato](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/results/labor-reallocation/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/results/labor-reallocation/>), eliminando [fino all'80% del tempo dell'operatore](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/results/productivity-improvements/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/results/productivity-improvements/>) dedicato alla tratta ripetitiva.

Quando i volumi di spedizione aumentano rapidamente, le merci in uscita nelle aree di approntamento riducono lo spazio disponibile. Il campo di sicurezza a 360° e le zone di protezione dipendenti dalla velocità del J1600 gestiscono il traffico lungo il percorso; vedere [Funzionamento in ambienti congestionati](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/>). Nelle situazioni non pianificate, l'operatore riprende il controllo in modalità manuale, come descritto in [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/>).

Combinazione con i flussi a monte

Un solo J1600 può servire entrambi i flussi della linea in [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/dual-mode/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/dual-mode/>): i materiali entrano tramite il [Rifornimento della produzione](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/production-supply/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/production-supply/>), mentre i prodotti finiti escono tramite questo flusso, con [attività da A a B a C](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/>), che concatenano le tratte. Le corsie di approntamento in uscita sono posizioni salvate come tutte le altre. Possono quindi essere aggiunte o spostate in pochi minuti quando cambia il programma delle spedizioni; 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 [Gestione delle aree buffer e 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/>).

Requisiti di carico e percorso

Fino a 1.600 kg per viaggio su un supporto di carico a base aperta, con ingombro massimo di 1.250 × 1.250 mm comprese eventuali sporgenze e altezza del carico fino a 1.700 mm dal pavimento, lungo [percorsi interni in piano](https://info.mobilerobot.com/it-it/a) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/a>

[pplications/planning/route-and-floor-suitability/](#)) a 5–40 °C. Dettagli: [Gabbie aperte e supporti di carico alternativi](#) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/open-cages-and-alternative-load-carriers/>) · [Specifiche tecniche del J1600](#) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/technical-specifications/>).