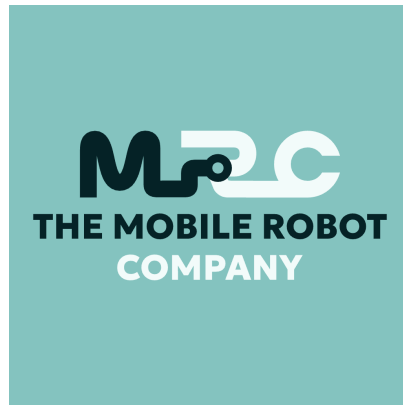




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Stoccaggio temporaneo · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/temporary-storage>

Stoccaggio temporaneo

I picchi di domanda, le scorte stagionali e le scorte di progetto creano la stessa esigenza: uno spazio di stoccaggio a terra disponibile questo mese e non più necessario quello successivo. Per il J1600, una posizione di stoccaggio non è altro che una [posizione salvata](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/location-management/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/location-management/>). È quindi possibile creare, utilizzare e dismettere aree di stoccaggio temporaneo senza alcun intervento di progettazione dell'automazione.

Creazione di una posizione di stoccaggio temporaneo

1. Guidare manualmente il J1600 fino al punto da utilizzare.
2. Toccare **Salva posizione** e assegnare un nome alla posizione.
3. Iniziare a inviarvi i pallet in modalità automatica.

Questa è l'intera configurazione. La creazione di una nuova posizione richiede pochi minuti, il software non impone alcun limite al numero di posizioni salvate e non servono guide, cavi, riflettori né modifiche all'edificio. Per la procedura dettagliata, 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/>).

Gestione dell'area temporanea

- **Riempimento:** prelevare manualmente ogni pallet, selezionare la posizione temporanea e lasciare che il robot lo depositi a terra. Selezionare **return to origin** (ritorno all'origine) per mantenere un ciclo continuo. Vedere [Consegna e ritorno](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-return/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-return/>).
- **Svuotamento:** quando le scorte devono essere trasferite, le stesse posizioni possono essere utilizzate al contrario come punti di origine per il [trasporto 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/>), la spedizione o lo stoccaggio permanente.
- **Combinazione:** le posizioni temporanee possono essere combinate liberamente con qualsiasi altra posizione salvata. Possono quindi essere inserite nei [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/>) e nelle operazioni di [cross-docking](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/cross-docking/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/cross-docking/>), senza creare nuove attività per ogni coppia di posizioni.

Perché è adatto alle operazioni in evoluzione

Layout variabili, stoccaggio temporaneo e assortimenti SKU in continua evoluzione sono esattamente le condizioni in cui i sistemi di automazione rigidi faticano ad adattarsi rapidamente. Poiché il J1600 esegue la mappatura con [3D LiDAR SLAM](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/) e aggiorna continuamente il proprio modello dell'ambiente, una riorganizzazione del layout non richiede la riconfigurazione da parte di un esperto di automazione: l'operatore guida il J1600, salva la nuova posizione e prosegue il lavoro. Vedere [Automazione di impianti esistenti](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/brownfield-automation/) e [Modifiche dinamiche dei percorsi](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/dynamic-route-changes/).

Le zone buffer tra le fasi di produzione seguono lo stesso schema, ma con tempi più brevi. Vedere [Gestione delle aree buffer e di staging](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/buffer-and-staging-management/).

Limiti pratici

Le posizioni di stoccaggio temporaneo devono trovarsi su [pavimentazioni interne piane lungo il percorso in modalità automatica](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/route-and-floor-suitability/) (pendenza superabile in modalità automatica: 0%) e rispettare l'[ambiente operativo](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/operating-environment-requirements/) del J1600, con una temperatura compresa tra 5–40 °C. La capacità effettiva è limitata dallo spazio disponibile nel magazzino, non dal software. Vedere le [specifiche tecniche del J1600](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/technical-specifications/).