



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Trasporto dal magazzino alla produzione · 2026-08-04

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

Trasporto dal magazzino alla produzione

Il flusso che va dal [ricevimento merci](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/industries/goods-receiving/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/industries/goods-receiving/>), allo stoccaggio e quindi alla produzione comprende lunghi tratti ripetitivi. Il J1600 automatizza questi tratti, non le operazioni complesse alle due estremità. L'operatore effettua il prelievo in magazzino; il robot percorre il lungo tragitto.

Suddivisione del lavoro

Operatore	J1600
Prelevare il pallet in magazzino, valutando la stabilità del carico e le condizioni del pallet	Trasportare fino a 1.600 kg lungo il percorso salvato, a una velocità massima di 5,4 km/h
Selezionare la destinazione nell'area di produzione e il comportamento successivo alla consegna	Spostarsi utilizzando 3D LiDAR SLAM ed evitare gli ostacoli lungo il percorso
Confermare il passaggio alla modalità automatica	Depositare il pallet a pavimento presso la linea o la cella produttiva
Gestire le eccezioni e le variazioni urgenti delle priorità	Rientrare, parcheggiarsi, proseguire verso un'altra posizione o attendere

Questa è l'[automazione con operatore nel processo](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/>) applicata ai tragitti a piedi più lunghi all'interno dello stabilimento.

La lunghezza del percorso incide pochissimo

Il principio è lo stesso, sia che il percorso misuri pochi metri sia che superi ampiamente i 100 metri: [prelievo manuale e invio automatico](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/>). I percorsi più lunghi consentono semplicemente un maggiore [risparmio di tragitti 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/>) per ogni trasporto. Per questo motivo, i collegamenti tra magazzino e produzione sono spesso i percorsi più vantaggiosi da

affidare al J1600. Il J1600 è progettato per eliminare [fino all'80% del tempo impiegato dall'operatore per questi trasporti ripetitivi](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/results/productivity-improvements/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/results/productivity-improvements/>).

Configurazione del flusso

1. Salvi le aree di prelievo lato magazzino, gli eventuali punti buffer intermedi e i punti di deposito lato produzione, raggiungendo ciascuna posizione una volta con il J1600 in modalità manuale. Vedere [Configurazione delle posizioni temporanee](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/temporary-location-setup/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/temporary-location-setup/>).
2. Per un rifornimento semplice, utilizzi [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/>): il robot riporta le forche vuote all'operatore in magazzino.
3. Per trasporti concatenati, ad esempio dal magazzino al buffer e dal buffer alla linea, utilizzi il [trasporto 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/>) o [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/>), completi.
4. Consenta agli addetti a bordo linea di richiamare il materiale in base alle necessità con [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/>).

È possibile definire zone di transito preferenziali affinché il tratto in modalità automatica segua corridoi più sicuri nelle aree di produzione. 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/>).

Requisiti

Il tratto in modalità automatica richiede [pavimenti interni e piani](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/route-and-floor-suitability/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/route-and-floor-suitability/>). La pendenza superabile in modalità automatica è dello 0%; in modalità manuale è fino al 5% senza carico e fino al 3% a pieno carico. La qualità della pavimentazione deve essere conforme a TR34 FM3 / FF 25–FL 20. Sono ammessi dossi fino a 25 mm e fessure fino a 20 mm. La temperatura di esercizio deve essere compresa tra 5 e 40 °C. Per tutti i dettagli, vedere 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/>).

Flussi correlati: [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/>) · [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/>) · [Trasporto](#)

dalla produzione alla spedizione (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/production-to-shipping-transport/>)