



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Glossario · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/concepts/glossary>

Glossario

Definizioni sintetiche dei termini utilizzati nel Knowledge Center, in ordine alfabetico. Per spiegazioni più approfondite dei concetti principali, consultare i link.

A-C

AGV — **Veicolo a guida automatica** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/concepts/mobile-robot-terminology/>); la categoria convenzionale di automazione rispetto alla quale il J1600 si colloca in una fascia intermedia tra i transpallet a conduzione manuale e l'automazione completa.

AMR — Robot mobile autonomo; denominazione generica usata per il J1600 e per sistemi mobili automatizzati analoghi.

API / REST API — Interfaccia software per integrare il J1600 con altri software e attrezzature; inclusa in **Advanced software** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/software/advanced-software/>). Vedere la **documentazione REST API** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/technical-integration/rest-api-documentation/>).

Ricarica automatica — Funzione opzionale con cui il robot raggiunge una stazione di ricarica, si posiziona e si ricarica tramite piastre di contatto estensibili; è una funzione di automazione avanzata. Vedere **Ricarica automatica** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/automatic-charging/>).

Boomerang — Schema di attività: **consegna a una destinazione e ritorno** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-return/>), al punto di partenza o all'operatore. Vedere gli **esempi di flussi di lavoro** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/technical-integration/example-workflows/>).

Brownfield — Impianto o processo esistente non progettato per nuovi sistemi di automazione. Il J1600 è progettato per i **siti brownfield** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/brownfield-automation/>).

Marcatura CE — Marcatura europea di conformità; il J1600 dispone della marcatura CE. Vedere la **Dichiarazione CE di conformità** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/safety-compliance/certificates/ce-declaration-of-conformity/>).

Come to me — Funzione di automazione avanzata che richiama il robot in una posizione tramite un'app mobile o un'interfaccia web. 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/).

D-I

Dual Mode — Uso manuale del transpallet e marcia autonoma avviata dall'operatore in un unico veicolo. Vedere [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/concepts/dual-mode/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/concepts/dual-mode/).

EPAL — Formati di pallet della European Pallet Association; il J1600 supporta [Euro Pallet EPAL](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/), [EPAL 3](#) ed [EPAL 6](#) (https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/).

Centro dimostrativo — Showroom gestito da un partner, dotato di un robot dedicato, pallet e unità di ricarica per dimostrazioni pratiche ai clienti.

Fleet Manager — Software per il coordinamento di installazioni con più J1600. Vedere la [guida di Fleet Manager](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/technical-integration/fleet-manager-guide/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/technical-integration/fleet-manager-guide/).

Pallet GMA — Formato di pallet della Grocery Manufacturers Association; sono supportate le varianti a base aperta che rispettano i limiti dimensionali del J1600.

HMI — Interfaccia uomo-macchina; il J1600 utilizza un [pannello multi-touch da 15 pollici](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/technical-reference/interface-specifications/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/technical-reference/interface-specifications/).

Operatore nel ciclo decisionale — Filosofia operativa in cui il processo decisionale, l'avvio delle attività, il prelievo del pallet e la ripresa del controllo restano affidati all'operatore. Vedere l'[automazione con operatore nel ciclo decisionale](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/).

IFOY — Premio International Intralogistics and Forklift Truck of the Year. Il J1600 ha vinto il premio [Industrial Truck of the Year 2026](https://info.mobilerobot.com/it-it/newsroom/awards/ifo-award-2026/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/newsroom/awards/ifo-award-2026/).

IP21 — Grado di protezione del J1600 contro l'ingresso di corpi solidi di dimensioni superiori a 12,5 mm e contro la caduta verticale di gocce d'acqua; solo per uso interno.

J–P

J1600 — Transpallet a guida autonoma Dual Mode di [The Mobile Robot Company](https://info.mobilerobot.com/it-it/company/about/company-overview/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/company/about/company-overview/>), con portata di 1.600 kg.

Vedere la [panoramica del J1600](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/overview/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/overview/>).

LiDAR — Sensore laser per la misurazione delle distanze. Il J1600 utilizza un LiDAR 3D per la mappatura e la navigazione e due LiDAR di sicurezza 2D per i campi protetti.

LiFePO4 — Fosfato di ferro e litio, la composizione chimica della batteria del J1600.

Vedere le [specifiche della batteria](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/technical-reference/battery-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/technical-reference/battery-specifications/>).

Lowlifter — Classe di carrelli da magazzino che sollevano i carichi per il trasporto anziché per l'impilamento; è la categoria IFOY in cui è stato candidato il J1600.

Posizione pallet — [Destinazione salvata conducendo il veicolo fino a un punto](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/getting-started/saving-the-first-location/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/getting-started/saving-the-first-location/>) e toccando **Salva posizione**.

Livello di prestazione (PL) — Grado di affidabilità delle funzioni di sicurezza secondo [EN ISO 13849-1](https://info.mobilerobot.com/it-it/safety-compliance/standards/iso-13849-1/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/safety-compliance/standards/iso-13849-1/>); le funzioni di sicurezza del J1600 vanno da **PL b** a **PL d** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/safety-compliance/safety-functions/performance-levels/>).

POC — [Proof of concept](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/proof-of-concept-planning/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/proof-of-concept-planning/>), o prova di fattibilità; una validazione in loco eseguita prima di un acquisto o di un'installazione su scala più ampia.

S–Z

SLAM — Simultaneous localization and mapping, ovvero localizzazione e mappatura simultanee; il J1600 esegue il [3D LiDAR SLAM](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/>) su un computer industriale NVIDIA Jetson per l'IA.

Standard software — [Software J1600 che richiede una configurazione minima](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/software/standard-software/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/software/standard-software/>), basato sulla memorizzazione e ripetizione dei percorsi e destinato alle installazioni con una sola unità.

Memorizzazione e ripetizione del percorso — Creazione di un'attività mediante dimostrazione: l'operatore conduce il veicolo fino a un punto e salva la posizione; il robot ripete autonomamente il tragitto. Vedere [memorizzazione e ripetizione del percorso](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/concepts/teach-and-repeat/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/concepts/teach-and-repeat/).

Timone — Organo di comando manuale del transpallet; sul J1600 integra anche [interruttori di posizione](https://info.mobilerobot.com/it-it/safety-compliance/safety-functions/tiller-detection/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/safety-compliance/safety-functions/tiller-detection/) per l'arresto di emergenza e la ripresa manuale del controllo.

VDA 5050 — Interfaccia di interoperabilità per flotte di robot mobili di più fornitori; il J1600 la supporta integralmente con Advanced software. Vedere la [spiegazione di VDA 5050](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/concepts/vda-5050-explained/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/concepts/vda-5050-explained/).

WMS — Warehouse Management System, ovvero sistema di gestione del magazzino; non è necessario per l'uso di base del J1600, ma viene comunemente integrato nei progetti di automazione completa.

Campo protetto a 360 gradi — Copertura protettiva completa attorno al J1600, realizzata dalla sua [architettura di sicurezza multilivello](https://info.mobilerobot.com/it-it/safety-compliance/safety-overview/safety-architecture/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/safety-compliance/safety-overview/safety-architecture/); il campo [varia in base alla velocità e si estende alle velocità più elevate](https://info.mobilerobot.com/it-it/safety-compliance/safety-functions/safety-field-adjustment/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/safety-compliance/safety-functions/safety-field-adjustment/).