



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Creazione della prima attività · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/getting-started/creating-the-first-task>

Creazione della prima attività

Un'attività indica al J1600 dove depositare un pallet e cosa fare successivamente.

Questa pagina descrive la prima consegna, dal prelievo manuale al deposito autonomo. È necessario avere prima almeno una posizione salvata. Vedere

[Salvataggio della prima posizione](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/>).

Esecuzione della prima consegna

1. **Prelevi manualmente un pallet supportato.** Il prelievo è sempre un'[operazione manuale](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/manual-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/manual-operation/>); utilizzi il timone e i comandi di sollevamento come su un transpallet elettrico convenzionale.
2. **Apra la creazione dell'attività** sul touchscreen da 15 pollici.
3. **Scelga il tipo di attività e la destinazione di deposito salvata**, ad esempio "Drop Pallet at Location" (Deposita il pallet nella posizione) e la posizione salvata.
4. **Scelga cosa deve accadere dopo la consegna:**
 - tornare al punto di partenza o dall'operatore;
 - raggiungere un'altra posizione salvata o una posizione di parcheggio;
 - fermarsi e attendere alla destinazione.
5. **Esegua l'attività.**
6. **Confermi la modalità automatica.** Il robot chiede di [passare alla modalità automatica](https://info.mobilerobot.com/it-it/support/troubleshooting/robot-will-not-enter-a-utonomous-mode/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/support/troubleshooting/robot-will-not-enter-a-utonomous-mode/>); confermi premendo il pulsante fisico di avvio/marcia a LED.
7. **Si allontani.** L'interfaccia indica di liberare l'area prima che il robot inizi a muoversi.
8. Il J1600 [si sposta autonomamente](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/autonomous-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/autonomous-operation/>), evita gli ostacoli lungo il percorso, deposita il pallet a livello del pavimento ed esegue l'azione selezionata per il termine della consegna.

Nella pratica, l'attività più comune segue esattamente questo schema: [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/>), deposito a livello del pavimento e ritorno al punto di partenza. Il percorso può essere lungo pochi metri o ben oltre 100 metri: il principio rimane lo stesso.

Cosa aspettarsi durante l'esecuzione

- Le luci bianche indicano la modalità manuale; in modalità automatica, le strisce luminose blu proiettate sul pavimento mostrano l'area protetta attorno al robot.
- Il [campo di protezione si adatta alla velocità](https://info.mobilerobot.com/it-it/safety-compliance/safety-functions/safety-field-adjustment/) e si estende all'aumentare della velocità del robot.
- È possibile riprendere il controllo in qualsiasi momento afferrando o muovendo il timone oppure utilizzando i comandi di arresto. Vedere [Modalità manuale e autonoma](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/getting-started/manual-and-autonomous-modes/).

Regole da ricordare per le attività

- [Il prelievo dei pallet è sempre manuale](https://info.mobilerobot.com/it-it/support/troubleshooting/task-and-location-problems/).
- La consegna autonoma avviene a livello del pavimento. I prelievi e i depositi al di sopra del livello del pavimento, fino a 1.600 mm, devono essere eseguiti manualmente.
- La guida autonoma richiede [pavimenti piani](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/floor-requirements/) (pendenza superabile dello 0% in modalità automatica).

Oltre la prima attività

Il J1600 supporta diversi schemi di attività predefiniti: [Boomerang](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-return/), [Simple ABC](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/), [drop and wait](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-wait/), [deliver and park](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-park/), [come to me](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/come-to-me/) e [flussi multipunto](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/multi-point-pallet-transport/). Per consultarli tutti, vedere [Gestione delle attività](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/task-management/).