



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Guida rapida J1600 · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/getting-started/j1600-quick-start-guide>

Guida rapida J1600

Questa guida illustra il percorso dalla consegna di un nuovo J1600 alla prima consegna di un pallet in modalità automatica. [Il J1600](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/overview/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/overview/>) è pronto all'uso al momento della consegna: non richiede guide, cavi, riflettori o modifiche all'edificio e [il Wi-Fi è opzionale per l'uso di base](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/network-and-wi-fi-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/network-and-wi-fi-requirements/>). La configurazione richiede in genere da alcune ore a una giornata, [a seconda dell'ambito dell'installazione](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/deployment-scope-examples/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/deployment-scope-examples/>), mentre un operatore che sa già guidare un transpallet elettrico necessita di circa 30 minuti di formazione.

Il flusso di lavoro di base è: **creare la mappa guidando, salvare le destinazioni, prelevare manualmente e consegnare in modalità automatica** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery/>).

Prima di iniziare

Verificare che la struttura e i carichi [rientrino nei limiti operativi del J1600](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/is-the-j1600-right-for-my-application/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/is-the-j1600-right-for-my-application/>):

- Trasporto orizzontale interno tra posizioni a pavimento, su [pavimentazioni piane](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/floor-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/floor-requirements/>). In modalità automatica, la pendenza superabile è pari allo 0%; rampe e piastre di raccordo delle baie di carico devono essere percorse in modalità manuale.
- [Temperatura di esercizio](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/operating-environment-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/operating-environment-requirements/>) 5–40 °C (41–104 °F), umidità relativa 20–80% senza condensa.
- I pallet e i supporti di carico devono avere una base aperta, senza tavole inferiori, e non devono superare 1.250 × 1.250 mm (49 × 49 in), includendo qualsiasi sporgenza. L'altezza massima del carico è di 1.700 mm (67 in). Vedere [Pallet e carichi compatibili](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/supported-pallets-and-loads/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/supported-pallets-and-loads/>).
- La portata massima è di 1.600 kg (circa 3.500 lb).

Per il ricevimento e il disimballaggio, vedere [Consegna e disimballaggio](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/getting-started/delivery-and-unpacking/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/getting-started/delivery-and-unpacking/>).

Passaggio 1 — Accendere e seguire il tutorial

Ruotare l'interruttore a chiave per accendere il robot e seguire il tutorial visualizzato sul [touchscreen 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/>). Il tutorial è disponibile sul dispositivo e online.

Passaggio 2 — Creare la mappa della struttura guidando

Utilizzare il timone per guidare manualmente il J1600 all'interno della struttura, esattamente come un transpallet elettrico tradizionale. Durante la guida, il robot crea e aggiorna continuamente una mappa tridimensionale dell'ambiente mediante [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/>) (localizzazione e mappatura simultanee). Non sono necessarie modifiche all'infrastruttura. Vedere [Creazione della prima mappa](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/getting-started/creating-the-first-map/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/getting-started/creating-the-first-map/>).

Passaggio 3 — Salvare le destinazioni

Guidare fino a ogni posizione in cui si desidera che il robot consegni i pallet in modalità automatica, toccare **Salva posizione** sul touchscreen e assegnare un nome alla posizione. Ripetere l'operazione per ogni destinazione necessaria: il software non impone alcun limite al numero di posizioni salvate. 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/>).

Passaggio 4 — Prelevare manualmente un pallet

[Il prelievo del pallet avviene sempre in modalità manuale](https://info.mobilerobot.com/it-it/support/troubleshooting/task-and-location-problems/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/support/troubleshooting/task-and-location-problems/>). Utilizzare il timone e i comandi di sollevamento per prelevare un pallet o un supporto di carico compatibile. In [modalità manuale](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/manual-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/manual-operation/>) è possibile prelevare e depositare carichi fino a un'altezza di 1.600 mm (63 in).

Passaggio 5 — Creare e avviare la prima attività

1. Aprire la funzione di creazione delle attività sul touchscreen.
2. Scegliere il tipo di attività e una destinazione di deposito salvata.
3. Scegliere cosa deve accadere dopo la consegna: tornare al punto di partenza, recarsi in un altro punto o in un'area di parcheggio oppure [fermarsi e attendere](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-wait/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-wait/>).
4. Avviare l'attività.
5. Il robot chiede di [passare alla modalità automatica](https://info.mobilerobot.com/it-it/support/troubleshooting/robot-will-not-enter-autonomous-mode/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/support/troubleshooting/robot-will-not-enter-autonomous-mode/>). Confermare con il pulsante fisico di avvio/marcia.
6. Allontanarsi quando indicato dall'interfaccia.

Il J1600 [procede in modalità automatica](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/autonomous-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/autonomous-operation/>) a una velocità massima di 5,4 km/h, evita gli ostacoli lungo il percorso, deposita il pallet a pavimento ed esegue l'azione selezionata per il termine della consegna. Vedere [Creazione della prima attività](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/getting-started/creating-the-first-task/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/getting-started/creating-the-first-task/>).

Riprendere il controllo

È possibile riprendere il controllo manuale in qualsiasi momento afferrando o muovendo il timone oppure utilizzando i comandi di arresto e di ripresa del controllo. [L'operatore avvia sempre le attività e decide quando il mezzo può passare alla modalità automatica](https://info.mobilerobot.com/it-it/safety-compliance/safety-overview/human-responsibilities/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/safety-compliance/safety-overview/human-responsibilities/>). Vedere [Modalità manuale e automatica](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/getting-started/manual-and-autonomous-modes/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/getting-started/manual-and-autonomous-modes/>).

SPECIFICHE PRELIMINARI

Le specifiche del J1600 di gennaio 2026 citate in questa guida sono preliminari e soggette a modifiche. Per i dati aggiornati, vedere le [specifiche tecniche](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/technical-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/technical-specifications/>).

Come proseguire

- [Prima configurazione](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/getting-started/first-time-setup/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/getting-started/first-time-setup/) — la procedura di configurazione più dettagliata, incluso il pacchetto opzionale di messa in servizio.
- [Formazione degli operatori](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/getting-started/operator-training/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/getting-started/operator-training/) — ciò che gli operatori devono imparare e il tempo necessario.
- [Gestione delle attività](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/task-management/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/task-management/) — tutti gli schemi di attività successivi alla prima consegna.
- [Ricarica](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/charging/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/charging/) — opzioni di ricarica manuale e automatica.