



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Salvataggio della prima posizione · 2026-08-04

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

Salvataggio della prima posizione

Una posizione è una destinazione salvata che il J1600 può raggiungere in autonomia. Per crearne una bastano pochi minuti e non servono codice o assistenza specialistica: raggiunga la posizione una volta e la salvi.

Creazione di una posizione

1. Utilizzi il timone per guidare manualmente il J1600 fino al punto esatto in cui desidera depositare autonomamente i pallet. In modalità automatica, il robot deposita i pallet a livello del pavimento; scelga quindi una posizione libera.
2. Tocchi **Salva posizione** sul touchscreen.
3. Assegni al punto un nome riconoscibile, ad esempio `pallet1` o "Postazione pallet 1".
4. Ripeta la procedura per ogni destinazione necessaria.

Funzionamento delle posizioni

- **Nessun limite software.** Può salvare tutte le posizioni desiderate; il limite pratico è lo spazio disponibile nel magazzino.
- **Liberamente combinabili.** Qualsiasi punto salvato può essere utilizzato come destinazione in qualsiasi attività. Non è necessario mostrare al robot ogni combinazione da A a B: il robot calcola autonomamente il percorso tra i punti salvati sulla mappa creata durante la guida manuale. 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/>).
- **Facili da modificare.** [Aggiunga un nuovo punto in pochi minuti quando cambiano le esigenze](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/temporary-location-set-up/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/temporary-location-set-up/>): un'[area di stoccaggio temporaneo](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/temporary-storage/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/temporary-storage/>), una nuova corsia di approntamento o un diverso punto di deposito sulla linea di produzione. Questa è una delle situazioni in cui l'intervento umano è più efficace di un impianto di automazione fisso: basta raggiungere il punto e salvarlo, anziché chiedere all'IT di riprogrammare la mappa.
- **Parcheggio incluso.** Le posizioni possono essere utilizzate anche come [punti di parcheggio](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-park/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-park/>), che

il robot raggiunge dopo una consegna.

Utilizzo della prima posizione

Dopo aver salvato almeno una posizione, può creare la prima attività: prelevi manualmente un pallet, selezioni la posizione come destinazione di deposito e [confermi la modalità autonoma](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/autonomous-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/autonomous-operation/>). Prosegua con [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/>).

Per gestire nel tempo un insieme crescente di posizioni, vedere [Gestione delle posizioni](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/location-management/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/location-management/>).