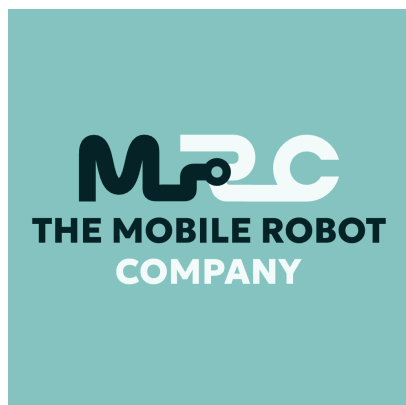




# The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Mappatura e configurazione dei punti di deposito · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup>

# Mappatura e configurazione dei punti di deposito

Il J1600 mappa uno stabilimento mentre viene guidato al suo interno. Non sono necessari rilievi, importazioni CAD o infrastrutture da installare: mentre l'operatore lo guida, il J1600 crea e aggiorna una mappa 3D, quindi effettua consegne in autonomia nelle posizioni salvate. Questa pagina descrive la mappatura iniziale, la creazione dei punti di deposito e la prima attività.

## Come funziona la mappatura

Il J1600 utilizza la tecnologia [3D LiDAR SLAM](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/) (localizzazione e mappatura simultanee), elaborata da un computer industriale per IA NVIDIA Jetson. Durante la guida manuale, apprende continuamente le caratteristiche dell'ambiente e aggiorna la mappa, rilevando strutture fino a 70 m sopra il veicolo. Non richiede guide fisse, cavi, riflettori o modifiche all'edificio. La mappa continua ad aggiornarsi quando lo stabilimento cambia: per questo il J1600 è adatto agli [stabilimenti esistenti](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/brownfield-automation/) con layout variabili.

I termini sono definiti nel [glossario](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/concepts/glossary/).

## Configurazione iniziale

1. Accenda il J1600 e segua la procedura guidata sullo schermo.
2. Utilizzi il timone per guidare manualmente il J1600 nello stabilimento. Il J1600 apprende le caratteristiche dell'ambiente durante il percorso.
3. Raggiunga ogni punto in cui il J1600 dovrà depositare autonomamente i pallet.
4. Tocchi **Salva posizione**, assegni un nome al punto e ripeta l'operazione per ogni destinazione necessaria.

Il software non limita il numero di posizioni salvate. L'unico limite pratico è lo spazio disponibile nel magazzino.

## SUGGERIMENTO

Assegna alle posizioni i nomi utilizzati dal team, ad esempio "Baia pallet 1" o "Alimentazione linea 3". Gli operatori selezionano le destinazioni dalla mappa o dall'elenco. Nomi facilmente riconoscibili velocizzano la [creazione delle attività](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/task-management/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/task-management/>).

## Aggiunta e modifica successive dei punti di deposito

Per aggiungere una nuova posizione, la raggiunga una volta e tocchi **Salva posizione**. Gli operatori possono modificare autonomamente la configurazione: l'aggiunta di un punto richiede pochi minuti e non necessita dell'intervento di un esperto di automazione né dell'apertura di una richiesta all'IT. I [punti salvati](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/location-management/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/location-management/>) possono essere combinati liberamente nelle attività. Non è necessario eseguire una dimostrazione per ogni possibile variante di percorso da A a B.

## Creazione della prima attività

1. Prelevi manualmente un [pallet o supporto di carico compatibile](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/>).
2. Apra la schermata di creazione delle attività sul touchscreen.
3. Selezioni il tipo di attività e la destinazione di deposito salvata.
4. Selezioni l'azione da eseguire dopo il deposito: ritorno all'origine, spostamento verso un altro punto o il parcheggio oppure [Fermati e attendi](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-wait/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-wait/>).
5. Avvii l'attività. Il J1600 chiede di passare alla modalità automatica; confermi con il pulsante fisico di avvio/marcia.
6. Si allontani quando indicato dall'interfaccia. Il J1600 procede, evita gli ostacoli, deposita il pallet a livello del pavimento ed esegue l'azione selezionata per il termine della consegna.

[Il prelievo del pallet è sempre manuale e il deposito autonomo avviene a livello del pavimento](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/>): la capacità di sollevamento manuale fino a 1.600 mm non è disponibile in modalità automatica. Per il passaggio del controllo, vedere [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/dual-mode/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/dual-mode/>).

## Vincoli da rispettare durante il posizionamento dei punti

- I punti di deposito devono trovarsi su una superficie piana: la capacità di superare pendenze in modalità automatica è pari allo 0%. Vedere [Requisiti della pavimentazione](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/floor-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/floor-requirements/>).
- I percorsi tra i punti devono rispettare i [limiti dell'ambiente operativo](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/operating-environment-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/operating-environment-requirements/>).
- È possibile definire zone di transito preferenziali per creare percorsi più sicuri attraverso le aree di produzione.

## Punti di deposito inclusi nel pacchetto di messa in servizio

Se acquista il pacchetto di messa in servizio di cinque giorni, il primo giorno in sede comprende la creazione di un massimo di 25 punti di deposito e la convalida delle attività. Vedere la [Checklist di implementazione](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/deployment-checklist/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/deployment-checklist/>). È possibile acquistare come opzione ulteriori punti di deposito convalidati.