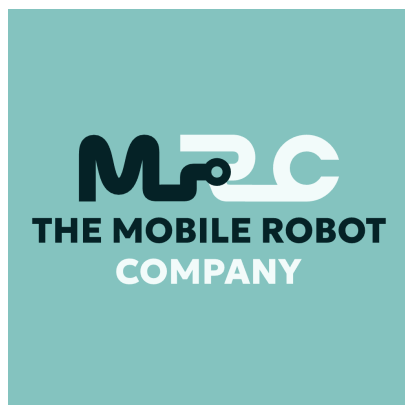




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Requisiti dell'ambiente operativo · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/operating-environment-requirements>

Requisiti dell'ambiente operativo

Il J1600 è progettato per il trasporto di pallet tra postazioni a pavimento in ambienti interni. Questa pagina riporta i limiti ambientali che il sito deve rispettare per garantire un funzionamento affidabile, sia in [modalità autonoma](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/getting-started/manual-and-autonomous-modes/) sia in [modalità manuale](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](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/technical-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/technical-specifications/>) di gennaio 2026 sono preliminari e soggette a modifiche. Prima di confermare un'installazione, verifichi i valori nella documentazione aggiornata del prodotto.

Limiti ambientali

Parametro	Sistema metrico	Sistema imperiale / altro
Pendenza superabile, modalità automatica	0°	0%
Pendenza superabile, modalità manuale, senza carico	2,86°	5%
Pendenza superabile, modalità manuale, a pieno carico	1,72°	3%
Altezza massima dei dislivelli superabili	25 mm	1 in
Larghezza massima delle fessure superabili	20 mm	0,8 in
Temperatura minima di esercizio	5 °C	41 °F
Temperatura massima di esercizio	40 °C	104 °F
Umidità relativa	20–80%	senza condensa
Planarità/livellamento della pavimentazione	TR34 FM3	FF 25 / FL 20
Grado di protezione	IP21	protetto contro oggetti di dimensioni superiori a 12,5 mm e contro la caduta verticale di gocce d'acqua

Significato pratico dei limiti

La modalità autonoma richiede una pavimentazione in piano

La pendenza superabile in modalità automatica è pari allo 0%. Rampe, pendenze e pedane di raccordo devono essere affrontate 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/>), nella quale l'operatore può

adattarsi a dislivelli, disallineamenti e condizioni del pianale del camion. Questa suddivisione del lavoro è intenzionale; vedere [automazione con supervisione umana](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/>).

Solo per uso interno

Il grado di protezione IP21 e l'intervallo di temperatura compreso tra 5 e 40 °C rendono il J1600 un mezzo destinato all'uso interno. Non è omologato per l'uso sotto la pioggia, in aree soggette a lavaggio o in ambienti di congelamento.

Le pavimentazioni non devono essere perfette

Il robot tollera dislivelli fino a 25 mm e fessure fino a 20 mm. Il suo sistema di navigazione 3D è progettato per le reali [condizioni degli impianti esistenti](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/brownfield-automation/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/brownfield-automation/>). La classe di planarità e i limiti di superamento indicati nei [Requisiti della pavimentazione](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/floor-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/floor-requirements/>) si applicano comunque a ogni percorso autonomo.

Verifica del sito

Percorra a piedi ogni percorso autonomo previsto e verifichi che sia in piano, al chiuso e conforme ai limiti relativi a dislivelli e fessure. Verifichi quindi la temperatura e l'umidità in ogni zona attraversata dal robot: un'area di accumulo refrigerata o una porta di carico aperta possono portare una parte del percorso al di fuori dei limiti. La [Guida alla preparazione del sito](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/site-readiness-guide/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/site-readiness-guide/>) descrive l'intera verifica precedente alla consegna, mentre la verifica preliminare di fattibilità inclusa nel [pacchetto di messa in servizio](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/deployment-checklist/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/deployment-checklist/>) convalida tutte le attività e i carichi selezionati rispetto a questi limiti.