



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Guida alla preparazione del sito · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/site-readiness-guide>

Guida alla preparazione del sito

Questa pagina riepiloga i requisiti che una struttura deve soddisfare prima che venga [consegnato](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/overview/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/overview/>), un [J1600](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/getting-started/delivery-and-unpacking/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/getting-started/delivery-and-unpacking/>). Il J1600 non richiede modifiche all'edificio, guide, cavi o riflettori. La preparazione del sito consiste quindi principalmente nel verificare che l'ambiente rientri nei limiti operativi del J1600 e nello stabilire dove collocare i punti di deposito e il caricabatterie.

Verificare l'ambiente operativo

Il J1600 è progettato per il trasporto di pallet in ambienti interni, tra posizioni a pavimento. Verifichi innanzitutto i seguenti requisiti:

- Temperatura ambiente compresa tra 5 °C e 40 °C (41 °F e 104 °F).
- Umidità relativa compresa tra il 20% e l'80%, senza condensa.
- Il grado di protezione del J1600 è IP21: è protetto da oggetti di dimensioni superiori a 12,5 mm e dalla caduta verticale di gocce d'acqua, ma non dai lavaggi con getti d'acqua né dalle condizioni esterne.
- I percorsi in modalità automatica devono svilupparsi su pavimenti piani: la pendenza superabile in modalità automatica è dello 0%. Le pendenze e le pedane di raccordo delle baie di carico devono essere percorse in modalità manuale.

Tutti i valori sono riportati nei [Requisiti 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/>).

Verificare le pavimentazioni

Per il funzionamento in modalità automatica è richiesta una planarità della pavimentazione conforme a TR34 FM3 (FF 25 / FL 20). Il J1600 supera irregolarità in rilievo fino a 25 mm (1 in) e fessure fino a 20 mm (0,8 in). Consultare i [Requisiti delle pavimentazioni](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/floor-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/floor-requirements/>) per l'elenco completo, inclusa la pendenza superabile in modalità manuale.

Verificare gli spazi lungo i percorsi

Dimensioni principali per pianificare corsie, varchi e aree di manovra:

Dimensione	Valore
Lunghezza del mezzo	1.893 mm (75 in)
Larghezza del mezzo	850 mm (33 in)
Altezza del mezzo, forche abbassate	2.060 mm (81 in)
Altezza del mezzo, forche alla massima altezza	2.350 mm (93 in)
Raggio di sterzata	1.501 mm (59 in)

La serie completa delle dimensioni è riportata nella pagina delle [specifiche tecniche del J1600](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/technical-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/technical-specifications/>).

Verificare i pallet e i supporti di carico

Il J1600 richiede un [supporto di carico a base aperta, senza tavola inferiore](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/>), in modo che le forche possano inserirsi. Verifichi che i supporti di carico rientrino nei seguenti limiti:

- Lunghezza massima del pallet o del carico, incluse le sporgenze: 1.250 mm (49 in).
- Larghezza massima del pallet o del carico, incluse le sporgenze: 1.250 mm (49 in).
- Altezza massima del carico da terra: 1.700 mm (67 in).
- Portata massima: 1.600 kg (circa 3.500 lb).

I formati compatibili includono l'Europallet EPAL, EPAL 3, EPAL 6, i pallet GMA a base aperta e qualsiasi altro supporto di carico inforcabile a base aperta che rientri nei limiti dimensionali, come [gabbie aperte e fusti](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/open-cages-and-alternative-load-carriers/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/open-cages-and-alternative-load-carriers/>).

Pianificare l'area di ricarica

Prima della consegna, scelga dove installare il [caricabatterie manuale](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/chargers-and-accessories/manual-charger/) oppure la stazione di ricarica automatica opzionale. Con la [ricarica automatica](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/automatic-charging/), il J1600 raggiunge autonomamente la stazione tra un'attività e l'altra. Consultare [Installazione del caricabatterie](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/charger-installation/).

Definire la connettività necessaria

Il funzionamento di base non richiede il Wi-Fi né [alcuna integrazione IT](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/results/lower-integration-complexity/). La pianificazione del Wi-Fi e della rete è necessaria solo per utilizzare funzioni avanzate come [come-to-me](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/come-to-me/), l'integrazione con sistemi di gestione flotte tramite [VDA 5050](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/concepts/vda-5050-explained/) o la [REST API](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/technical-integration/rest-api-documentation/). Consultare [Requisiti di rete e Wi-Fi](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/network-and-wi-fi-requirements/).

Pianificare i punti di deposito e le attività

Percorra a piedi i tragitti previsti e annoti dove devono essere depositati i pallet. Le posizioni vengono create dopo la consegna: si conduce manualmente il J1600 in ciascun punto e si salva la posizione. Il numero di posizioni salvate non è soggetto ad alcun limite software. Consultare [Mappatura e configurazione dei punti di deposito](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup/).

Valutare il pacchetto di messa in servizio

Per una messa in servizio strutturata, il [pacchetto di installazione e messa in servizio](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/buying-and-deployment/installation-and-commissioning/) della durata di cinque giorni (prezzo di listino per l'utente finale: 10.000 €) comprende, prima dell'inizio delle attività in sito, una verifica preliminare della fattibilità di tutte le attività e di tutti i carichi selezionati, una [valutazione dei rischi](https://info.mobilerobot.com/it-it/safety-compliance/safe-deployment/site-risk-assessment/) e un piano di progetto. La [Lista di controllo per la messa in servizio](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup/)

[m/it-it/documentation/installation/deployment-checklist/](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/deployment-checklist/)) illustra sia la procedura di base sia quella prevista con il pacchetto.



SUGGERIMENTO

Gli operatori che guidano già transpallet elettrici necessitano di circa 30 minuti di **addestramento** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/getting-started/operator-training/>). Preveda una breve sessione per ciascun operatore il giorno della consegna, anziché organizzare un percorso formativo separato.