



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Gestione delle posizioni · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/location-management>

Gestione delle posizioni

Le posizioni salvate sono le destinazioni che il J1600 può raggiungere in modalità automatica. Vengono create guidando il mezzo, non tramite configurazione. L'insieme delle posizioni si adatta quindi con la stessa flessibilità dell'impianto.

Il modello delle posizioni

- Per creare una posizione, [guidare manualmente il robot](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/manual-operation/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/manual-operation/), fino al punto desiderato e toccare **Salva posizione** sul touchscreen.
- L'operatore assegna un nome a ogni posizione, ad esempio `pallet1` o "Postazione pallet 1".
- Il numero di posizioni salvate **non è limitato dal software**. L'unico limite pratico è lo spazio disponibile in magazzino.
- In un'attività è possibile combinare qualsiasi posizione con qualsiasi altra. Il robot pianifica i percorsi sulla propria mappa 3D, quindi non è mai necessario insegnargli ogni singola tratta da A a B. 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/).

Aggiunta di una posizione

1. Guidare manualmente il mezzo fino al punto di deposito esatto. Il deposito automatico avviene a livello del pavimento, quindi scegliere una posizione libera sul pavimento.
2. Toccare **Salva posizione**.
3. Assegnare al punto un nome facilmente riconoscibile.

L'operazione richiede pochi minuti e non necessita dell'intervento di un esperto di automazione: per scelta progettuale, l'aggiunta delle posizioni è affidata all'operatore.

Tipi di posizione nell'uso pratico

- **Punti di deposito** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup/>): destinazioni per il deposito automatico dei pallet a livello del pavimento.
- **Posizioni di parcheggio**: punti verso i quali il robot si dirige dopo aver completato una consegna ("[deliver and park](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-park/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-park/>)").
- **Punti di stoccaggio temporaneo** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/temporary-storage/>): posizioni temporanee create al variare della domanda (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/temporary-location-setup/>) e non più utilizzate quando non sono più necessarie.
- **Posizioni di ritorno all'origine**: punti di prelievo ai quali il robot torna durante un'attività Boomerang (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-return/>).

Posizioni negli impianti soggetti a modifiche

Poiché creare nuove posizioni è semplice, il J1600 si adatta a modifiche del layout, stoccaggio temporaneo, variazioni nell'assortimento degli SKU e siti esistenti (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/brownfield-automation/>): quando il flusso cambia, è sufficiente guidare il mezzo fino al nuovo punto e salvarlo. La mappa 3D del robot, aggiornata continuamente, tiene conto delle modifiche nell'area circostante.

Punti di deposito convalidati durante la messa in servizio

Il pacchetto opzionale di installazione e messa in servizio della durata di cinque giorni comprende la creazione di un massimo di 25 punti di deposito, con convalida delle attività e della sicurezza. È inoltre possibile richiedere altri punti di deposito convalidati come servizio aggiuntivo. Vedere Configurazione iniziale (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/getting-started/first-time-setup/#the-commissioning-package>).

Pagine correlate

- [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/>).
- [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/>)