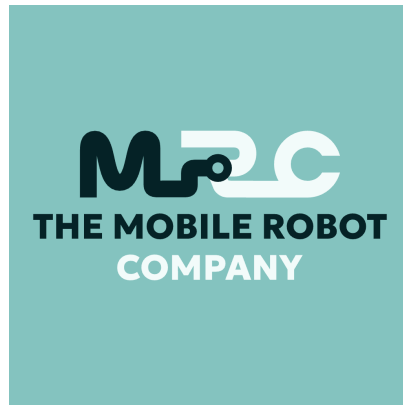




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Funzionamento manuale · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/manual-operation>

Funzionamento manuale

In modalità manuale, il J1600 si comporta come un transpallet elettrico tradizionale con operatore a terra. Il timone e il comportamento in guida manuale sono stati concepiti per risultare familiari, in modo che un operatore esperto nell'uso dei transpallet possa utilizzare il mezzo dopo circa 30 minuti di [formazione](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/getting-started/operator-training/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/getting-started/operator-training/>).

Funzionalità manuali

Caratteristica	Valore
Altezza di prelievo e deposito dei pallet	Fino a 1.600 mm (63 in)
Portata	Fino a 1.600 kg (circa 3.500 lb)
Velocità di sollevamento delle forche	0,10 m/s a vuoto; 0,08 m/s a pieno carico
Velocità di abbassamento delle forche	0,08 m/s a vuoto; 0,12 m/s a pieno carico
Pendenza superabile a vuoto	2,86° / 5%
Pendenza superabile a pieno carico	1,72° / 3%
Altezza massima dell'ostacolo superabile	25 mm (1 in)
Larghezza massima della fessura superabile	20 mm (0,8 in)

La modalità manuale è l'unica disponibile per la movimentazione a quote superiori al livello del pavimento: in modalità autonoma, il deposito avviene sempre a livello del pavimento.

Comandi

- **Timone:** consente di guidare e sterzare il mezzo e comanda il sollevamento. Se si afferra o si muove il timone durante la marcia autonoma, [il mezzo torna immediatamente sotto il controllo manuale](https://info.mobilerobot.com/it-it/safety-compliance/safety-overview/emergency-stops-and-manual-takeover/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/safety-compliance/safety-overview/emergency-stops-and-manual-takeover/>).

- **Selettore a chiave** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/safety-compliance/safety-functions/mode-selection/>): deve essere impostato sulla posizione manuale per il funzionamento esclusivamente manuale.
- **Interruttori di posizione del timone** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/safety-compliance/safety-functions/tiller-detection/>): svolgono le funzioni di arresto di emergenza e comando manuale.
- **Le luci bianche** indicano che il mezzo è in modalità manuale.

Quando lavorare manualmente

La modalità manuale copre la parte della movimentazione dei pallet che richiede la valutazione dell'operatore:

- **Prelievo dei pallet** — sempre manuale, compresi il posizionamento delle forche e i controlli del carico.
- **Scarico degli autocarri e pedane di raccordo** — la [pendenza superabile in modalità automatica è pari allo 0%](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/floor-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/floor-requirements/>), quindi pendenze, rampe e accesso ai semirimorchi devono essere gestiti manualmente.
- **Carichi delicati o instabili** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/sensitive-or-unstable-loads/>) — fusti, pile con baricentro alto, carichi inclinati e manovre in spazi ristretti sono gestiti meglio grazie alla valutazione manuale del rilevamento del pallet e dell'altezza.
- **Aree congestionate** — consente di individuare sul momento un percorso attraverso [aree di ricevimento affollate](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/>).
- **Eccezioni** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/handling-exceptions-and-irregular-loads/>) — pallet fuori posto, merci danneggiate, film estensibile allentato e ridefinizione urgente delle priorità.

Il [Manuale dell'operatore](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/operator-manual/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/operator-manual/>), descrive tutte queste situazioni.

La guida manuale crea la mappa

Ogni spostamento in modalità manuale svolge una doppia funzione: mentre l'operatore lo guida, il robot [acquisisce e aggiorna continuamente il proprio modello 3D dell'ambiente](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-](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/getting-started/creating-the-first-map/)

[map/](#)). Durante la guida manuale è inoltre possibile creare nuove posizioni salvate; 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/>).

Passaggio al funzionamento autonomo

Quando inizia il tratto di percorrenza ripetitivo, affidi il carico al robot: crei un'attività, confermi la modalità automatica e si allontani. Vedere [Funzionamento autonomo](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/autonomous-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/autonomous-operation/>) e [Modalità manuale e autonoma](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/>).