



The Mobile Robot Company

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

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

Gestione delle attività

Un'attività definisce dove il J1600 deposita un pallet e cosa fa successivamente. Le attività vengono create sul touchscreen senza programmazione e ogni attività viene avviata e confermata da una persona.

Modelli di attività predefiniti

- **Boomerang** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-return/>): consegna a una destinazione e ritorno al punto di origine o all'operatore.
- **Simple ABC** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/>): consegna da A a B, quindi trasferimento a C.
- **Drop and wait** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-wait/>): consegna, deposito e attesa alla destinazione.
- **Deliver and park** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-park/>): completamento del deposito e trasferimento a una posizione di parcheggio definita.
- **Come to me** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/come-to-me/>): chiamata del robot a una posizione tramite un'app mobile o un'interfaccia web. È una funzione di automazione avanzata.
- **Multi-point to multi-point** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/multi-point-pallet-transport/>): combinazione libera delle posizioni salvate, utile per il cross-docking e per flussi variabili.

Nella pratica, l'attività più comune prevede il [prelievo manuale e la consegna autonoma](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/>), il deposito a pavimento e il ritorno al punto di origine. Il percorso può essere di pochi metri o superare i 100 metri; il principio rimane lo stesso.

Creazione di un'attività

1. Prelevare manualmente un pallet supportato.
2. Aprire la funzione di creazione delle attività sul touchscreen.
3. Selezionare il tipo di attività e una destinazione di deposito salvata dalla mappa o dall'elenco.

4. Selezionare il comportamento successivo alla consegna: ritorno al punto di origine o all'operatore, trasferimento a un'altra posizione o al parcheggio oppure arresto e attesa.
5. Eseguire l'attività, confermare la modalità automatica (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/autonomous-operation/>) con il pulsante fisico di avvio/ripresa e allontanarsi quando richiesto.

Le destinazioni provengono dalle posizioni salvate. Vedere Gestione delle posizioni (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/location-management/>). Poiché il robot pianifica autonomamente i percorsi sulla propria mappa 3D, è possibile ricombinare le posizioni senza dover mostrare ogni possibile variante da A a B.

Vincoli delle attività

- Il prelievo dei pallet è sempre manuale.
- La consegna automatica dei pallet avviene a pavimento. La movimentazione oltre il livello del pavimento, fino a 1.600 mm, è manuale (<https://info.mobilerobot.com/it-it/support/troubleshooting/task-and-location-problems/>).
- La modalità autonoma richiede pavimenti piani (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/floor-requirements/>) (capacità di superamento delle pendenze in modalità automatica: 0%).
- I carichi devono rispettare la sagoma prevista per i supporti a base aperta indicata in Pallet e carichi supportati (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/supported-pallets-and-loads/>).

Modelli di attività nei flussi quotidiani

- **Ricevimento merci in entrata** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/inbound-receiving/>): scarico manuale dell'autocarro, seguito dall'invio di ogni pallet all'area di controllo o di stoccaggio.
- **Rifornimento della produzione** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/production-supply/>): prelievo di un pallet di materiali e consegna alla linea secondo necessità.
- **Cross-docking** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/cross-docking/>): trasferimento dei pallet tra più punti di origine e destinazioni mediante attività multipunto.
- **Gestione delle aree buffer e di approntamento** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/buffer-and-staging-management/>): trasferimento dei pallet

tra linee, aree di approntamento e zone di stoccaggio, lasciando gli operatori liberi di svolgere attività a valore aggiunto.

Funzionalità avanzate per le attività

Con [Advanced software](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/software/advanced-software/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/software/advanced-software/>), l'esecuzione delle attività può essere estesa fino al coordinamento di una flotta tramite [VDA 5050](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/concepts/vda-5050-explained/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/concepts/vda-5050-explained/>), una [REST API](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/technical-integration/rest-api-documentation/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/technical-integration/rest-api-documentation/>), [Fleet Manager](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/technical-integration/fleet-manager-guide/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/technical-integration/fleet-manager-guide/>) e la pianificazione avanzata delle attività. Vedere il [Manuale utente del J1600](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/j1600-user-manual/#software-versions) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/j1600-user-manual/#software-versions>).