



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Applicazioni dei clienti · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/it-it/newsroom/stories/customer-applications>

Applicazioni dei clienti

Il **J1600** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/overview/>) è progettato per il trasporto di pallet da un punto all'altro su pavimenti interni. Questa pagina raccoglie gli schemi applicativi utilizzati da clienti e potenziali clienti, nonché le dimostrazioni che ne mostrano l'impiego pratico. Il catalogo completo è disponibile in [Applicazioni](https://info.mobilerobot.com/it-it/category/applications/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/category/applications/>).

Dove viene utilizzato il J1600

- **Ricevimento merci** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/inbound-receiving/>): scaricare manualmente un autocarro, quindi inviare il pallet al controllo o allo stoccaggio in modalità automatica.
- **Rifornimento della produzione** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/production-supply/>): un operatore prepara un pallet; il J1600 consegna i materiali alla linea di produzione su richiesta.
- **Cross-docking** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/cross-docking/>): movimentare pallet tra più punti di origine e destinazione senza creare un'attività dedicata per ogni coppia.
- **Stoccaggio temporaneo** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/temporary-storage/>): creare punti di stoccaggio temporanei quando la domanda cambia; l'aggiunta di una nuova posizione richiede pochi minuti.
- **Gestione delle aree buffer e di approntamento** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/buffer-and-staging-management/>): effettuare trasporti tra linee, aree di approntamento e zone di stoccaggio.
- **Automazione delle celle di lavoro locali** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/local-work-cell-automation/>): gestire flussi autonomi all'interno di uno stabilimento più grande, dove un progetto per un'intera flotta sarebbe eccessivo.
- **Operatività in impianti esistenti** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/brownfield-automation/>): adattarsi a variazioni del layout e agli ostacoli senza infrastrutture permanenti.

Carichi diversi dall'Europallet

I clienti movimentano [gabbie aperte](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/open-cages-and-alternative-load-carriers/), [fusti e altri supporti di carico a base aperta](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/) entro i [limiti supportati](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/) di 1.250 × 1.250 mm e con un'altezza del carico fino a 1.700 mm — «possiamo prelevare tutto ciò che ha la base aperta», come spiega il [video sulla flessibilità](https://info.mobilerobot.com/it-it/newsroom/videos/customer-and-partner-videos/) dell'azienda. Per i [carichi delicati o instabili](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/sensitive-or-unstable-loads/), l'operatore effettua il prelievo e le manovre di precisione in modalità manuale, quindi affida alla guida automatica il lungo tragitto di trasporto.

Chi è il cliente tipico

Gli ambienti di destinazione includono [produzione](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/industries/manufacturing/), [magazzini](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/industries/warehousing/), logistica conto terzi, [evasione degli ordini e-commerce](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/industries/e-commerce-and-fulfillment/) e [distribuzione alimentare e di beni di largo consumo](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/industries/e-commerce-and-fulfillment/). L' [obiettivo principale](https://info.mobilerobot.com/it-it/company/about/markets-we-serve/) sono le piccole e medie imprese che lavorano su un solo turno con da uno a cinque operatori addetti ai transpallet, oltre agli stabilimenti più grandi con numerosi piccoli flussi locali di materiali. La convenienza economica è prevista con un utilizzo di otto ore al giorno, cinque giorni alla settimana, senza richiedere un funzionamento continuo 24 ore su 24, 7 giorni su 7.

Vederlo in funzione prima dell'acquisto

Sono disponibili tre modalità di valutazione: una [dimostrazione pratica](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/buying-and-deployment/request-a-demonstration/) di 30–60 minuti presso il centro dimostrativo di un partner o la sede di un cliente; una [prova a pagamento di due settimane](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/buying-and-deployment/two-week-trial/) (prezzo di listino: 4.000 €, inclusi configurazione e assistenza, con restituzione gratuita in qualsiasi momento); e una [prova di fattibilità](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/proof-of-concept-planning/), nell'[area dimostrativa di Copenaghen](https://info.mobilerobot.com/it-it/company/locations/test-and-demonstration-facility/), oppure portando i mezzi nello stabilimento del cliente.

La prova più convincente della facilità di adozione è la [dimostrazione con un utente al primo utilizzo al TEST CAMP](https://info.mobilerobot.com/it-it/newsroom/events/test-camp/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/newsroom/events/test-camp/>): un professionista della logistica che non aveva mai utilizzato il J1600 ha salvato una posizione, creato un'attività di deposito e ritorno e avviato il robot nel giro di pochi minuti. La registrazione è disponibile in [Dimostrazioni del prodotto](https://info.mobilerobot.com/it-it/newsroom/videos/product-demonstrations/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/newsroom/videos/product-demonstrations/>).

Limiti applicativi

La guida automatica è consentita solo al chiuso e su [pavimenti in piano](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/floor-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/floor-requirements/>) (pendenza superabile in automatico: 0%), il deposito automatico avviene a pavimento, il [funzionamento è limitato a 5–40 °C](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/operating-environment-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/operating-environment-requirements/>), e i carichi devono avere una base aperta. Le situazioni che richiedono la valutazione dell'operatore, come pedane di raccordo, pallet danneggiati e traffico intenso, sono descritte nella pagina [automazione con intervento dell'operatore](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/>).