



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Applicazioni · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/applications>

Applicazioni

Il J1600 (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/overview/>) è progettato per la movimentazione orizzontale di pallet al coperto: **ricevimento merci** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/industries/goods-receiving/>), stoccaggio, rifornimento della produzione, approntamento, **cross-docking** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/cross-docking/>) e **spedizione** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/industries/shipping-and-dispatch/>). Questa pagina elenca i casi d'uso comprovati, gli ambienti target e le situazioni in cui il prodotto non è adatto o lo è solo a determinate condizioni.

Casi d'uso per i flussi di materiali

- **Ricevimento merci in entrata** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/inbound-receiving/>): scaricare manualmente un camion, quindi inviare il pallet in modalità autonoma all'area di controllo in ingresso o di stoccaggio.
- **Rifornimento della produzione** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/production-supply/>): un operatore prepara o preleva un pallet; il J1600 consegna materiali o componenti alla linea di produzione su richiesta.
- **Cross-docking**: movimentare pallet tra più punti di origine e destinazione senza creare un'attività dedicata per ogni coppia; le posizioni salvate possono essere combinate liberamente.
- **Stoccaggio temporaneo** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/temporary-storage/>): creare e utilizzare posizioni di stoccaggio temporanee quando cambia la domanda.
- **Nuove posizioni pallet**: aggiungere una posizione in pochi minuti, raggiungendola una sola volta in modalità manuale e salvandola.
- **Dal ricevimento allo stoccaggio, alla produzione e alla spedizione** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/production-to-shipping-transport/>): automatizzare i lunghi tratti di trasferimento che collegano le normali zone del magazzino.
- **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 locale delle celle di lavoro** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/local-work-cell-automation/>): gestire flussi indipendenti all'interno

di uno stabilimento più grande, dove un progetto completo di flotta sarebbe eccessivo.

- **Operazioni in impianti esistenti** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/brownfield-automation/>): adattarsi a layout e ostacoli variabili senza infrastrutture permanenti; vedere [Navigazione ed evitamento degli ostacoli](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/>).
- **Carichi delicati o instabili** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/sensitive-or-unstable-loads/>): affidarsi alla valutazione dell'operatore per il prelievo e le manovre di precisione, quindi utilizzare la modalità autonoma per il lungo tragitto.
- **Gabbie aperte e supporti di carico a base aperta** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/open-cages-and-alternative-load-carriers/>): movimentare supporti compatibili diversi dai pallet EUR EPAL, entro i limiti indicati in [Compatibilità di pallet e carichi](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/>).

Ambienti target

[Produzione](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/industries/manufacturing/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/industries/manufacturing/>) e [logistica interna di produzione](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/industries/internal-production-logistics/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/industries/internal-production-logistics/>), [magazzinaggio](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/industries/s/warehousing/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/industries/s/warehousing/>), e ricevimento merci, [logistica conto terzi](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/industries/third-party-logistics/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/industries/third-party-logistics/>), [evasione degli ordini e-commerce](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/industries/e-commerce-and-fulfillment/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/industries/e-commerce-and-fulfillment/>) e [distribuzione alimentare e di beni di largo consumo \(FMCG\)](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/industries/grocery-and-fmcg/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/industries/grocery-and-fmcg/>).

Il [mercato principale](https://info.mobilerobot.com/it-it/company/about/markets-we-serve/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/company/about/markets-we-serve/>) comprende piccole e medie imprese che lavorano su un unico turno con un numero di addetti ai transpallet compreso tra uno e cinque, ossia strutture in cui non è giustificabile un grande progetto di automazione. Comprende inoltre siti più grandi con numerosi piccoli flussi locali di materiali o celle di lavoro troppo variabili per un progetto convenzionale di flotta automatizzata.

Problemi dei clienti risolti

- [Spostamenti a piedi ripetitivi degli operatori](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/results/reduction-in-manual-walking/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/results/reduction-in-manual-walking/>) e trasporti senza valore aggiunto.

- [Carenza di personale ed elevata dipendenza dalla manodopera](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/results/labor-reallocation/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/results/labor-reallocation/>).
- Movimentazione manuale poco sicura o faticosa.
- Costi elevati e difficoltà di integrazione dell'automazione completa.
- Processi rigidi e riconfigurazione lenta.
- Layout variabili, stoccaggio temporaneo e assortimento SKU in continua evoluzione.
- Esigenza di un ritorno sull'investimento rapido e misurabile, senza dover rinnovare l'infrastruttura.

Applicazioni non adatte o soggette a condizioni

Il J1600 presenta limiti applicativi precisi:

- La guida automatica è consentita solo al coperto e su pavimenti piani; la pendenza superabile in modalità automatica è dello 0%.
- Il deposito automatico dei pallet avviene a livello del pavimento; il sollevamento fino a 1,6 m è disponibile solo in modalità manuale.
- Il funzionamento è limitato a temperature comprese tra 5–40 °C e al grado di protezione IP21.
- I carichi devono avere una base aperta e rientrare nell'ingombro di 1.250 x 1.250 mm.

Le rampe di raccordo delle baie di carico con forte pendenza, le pendenze, i tratti all'aperto e il deposito autonomo in quota devono essere gestiti manualmente oppure non rientrano nell'ambito di impiego. Prima di pianificare un'installazione, consultare [Ambiente operativo](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/operating-environment/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/operating-environment/>) e [Compatibilità di pallet e carichi](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/>). Per indicazioni specifiche per settore, vedere anche la sezione [Applicazioni](https://info.mobilerobot.com/it-it/category/applications/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/category/applications/>).

Valutazione dell'idoneità

I potenziali clienti possono richiedere una [dimostrazione pratica di 30–60 minuti](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/buying-and-deployment/request-a-demonstration/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/buying-and-deployment/request-a-demonstration/>), una [prova a pagamento di due settimane](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/buying-and-deployment/two-week-trial/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/buying-and-deployment/two-week-trial/>) o un [proof of concept](https://info.mobilerobot.com/it-it/application-s/planning/proof-of-concept-planning/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/application-s/planning/proof-of-concept-planning/>), presso il proprio stabilimento. È possibile eseguire

le prove anche presso l'[area dimostrativa e di prova dell'azienda a Copenaghen](https://info.mobilerobot.com/it-it/company/locations/test-and-demonstration-facility/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/company/locations/test-and-demonstration-facility/>). Consultare [Prezzi e ritorno sull'investimento](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/pricing-and-roi/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/pricing-and-roi/>) per i prezzi della prova e la [sezione Assistenza](https://info.mobilerobot.com/it-it/category/support/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/category/support/>) per le opzioni di valutazione.