



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Come funziona · 2026-08-04

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

Come funziona

Il flusso di lavoro di base del J1600 consiste nel **creare la mappa guidando, salvare le destinazioni, prelevare manualmente e consegnare in modalità automatica**.

Questa pagina descrive la configurazione iniziale, il flusso di consegna, gli [schemi di attività](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/task-management/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/task-management/) disponibili e i vincoli applicabili in modalità automatica.

Configurazione iniziale

1. Accenda il J1600 e segua il tutorial sullo schermo.
2. Utilizzi il timone per [guidare manualmente all'interno della struttura](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/). Il robot apprende e aggiorna continuamente la propria rappresentazione dell'ambiente.
3. Raggiunga in guida manuale ogni punto di deposito a pavimento desiderato.
4. Tocchi **Salva posizione**, assegni un nome al punto e ripeta l'operazione per tutte le destinazioni necessarie.

Il software non impone alcun limite al numero di posizioni salvate; il limite pratico dipende dallo spazio disponibile a pavimento. Il robot esegue la mappatura tramite [3D LiDAR SLAM](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/): non sono necessarie guide fisse, cavi, riflettori o modifiche all'edificio.

Per un operatore che utilizza già un transpallet elettrico, la [formazione](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/getting-started/operator-training/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/getting-started/operator-training/) richiede circa 30 minuti, mentre una [configurazione tipica richiede da alcune ore a un giorno](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/results/faster-deployment/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/results/faster-deployment/), [a seconda dell'ambito dell'installazione](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/deployment-scope-examples/) (https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/deployment-scope-examples/).

Esecuzione di una consegna

1. Prelevi manualmente un pallet o un supporto di carico compatibile (vedere [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/)).
2. Apra la funzione di creazione delle attività sul touchscreen.

3. Selezioni il tipo di attività e la destinazione di deposito salvata.
4. Scegli cosa deve avvenire dopo: tornare al punto di partenza, raggiungere un'altra posizione o il parcheggio oppure fermarsi e attendere.
5. Avvia l'attività.
6. Il robot richiede il passaggio alla modalità automatica; lo confermi tramite il comando fisico di avvio/marcia.
7. L'interfaccia chiede all'operatore di allontanarsi.
8. Il J1600 si sposta in modalità automatica (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/autonomous-operation/>), evita gli ostacoli, deposita il pallet a pavimento ed esegue l'azione selezionata per il termine della consegna.

Schemi di attività

- **Boomerang** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-return/>): consegna a una destinazione e ritorno al punto di partenza o dall'operatore.
- **Simple ABC** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/>): consegna da A a B, seguita dallo spostamento verso C.
- **Come to me** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/come-to-me/>): chiamata del robot a una posizione tramite un'applicazione mobile o un'interfaccia web; è una funzione di automazione avanzata.
- **Drop and wait** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-wait/>): consegna, deposito e permanenza presso la destinazione.
- **Deliver and park** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-park/>): completamento del deposito e spostamento verso una posizione di parcheggio definita.
- **Multi-point to multi-point** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/multi-point-pallet-transport/>): combinazione di posizioni salvate per il cross-docking (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/cross-docking/>) e per flussi variabili.

L'attività eseguita più di frequente prevede prelievo manuale e consegna automatica (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery/>), deposito a pavimento e ritorno al punto di partenza. Il percorso può essere lungo pochi metri o più di 100 metri: il principio rimane invariato.

Gestione delle posizioni

Le posizioni vengono create raggiungendo un punto e toccando **Salva posizione** (<http://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/getting-started/saving-the-first-location/>). Le posizioni salvate possono essere combinate liberamente: non è necessario mostrare al robot ogni possibile variante da A a B. L'aggiunta di un nuovo **punto di deposito** (<http://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup/>), richiede pochi minuti.

Controllo e gestione delle attività

Le attività vengono sempre avviate da una persona (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/operator-manual/>) e il prelievo dei pallet è sempre manuale. È possibile riprendere immediatamente il controllo in qualsiasi momento afferrando o muovendo il timone oppure utilizzando i comandi di arresto e di ripresa del controllo. Un **selettore a chiave a tre posizioni** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/safety-compliance/safety-functions/mode-selection/>) consente di selezionare lo spegnimento, la sola modalità manuale o la modalità automatica. Le luci bianche indicano la modalità manuale; le luci blu proiettate sul pavimento mostrano il campo di protezione in modalità automatica. Il passaggio del controllo tra le modalità è descritto dettagliatamente nella pagina **Dual Mode** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/dual-mode/>).

Vincoli della modalità automatica

- Il prelievo dei pallet è sempre manuale.
- Il deposito automatico dei pallet avviene a livello del pavimento; l'altezza di sollevamento fino a 1.600 mm è una **funzionalità della modalità manuale** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/manual-operation/>).
- La modalità automatica richiede pavimenti in piano: la pendenza superabile in modalità automatica è pari allo 0%.
- I carichi devono rientrare nei limiti dimensionali indicati in **Compatibilità di pallet e carichi** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/>) e il sito deve soddisfare i **requisiti dell'ambiente operativo** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/operating-environment/>).

Dimostrazioni pratiche

Durante [TEST CAMP INTRALOGISTICS 2026](https://info.mobilerobot.com/it-it/newsroom/events/test-camp/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/newsroom/events/test-camp/>), [una persona che utilizzava il J1600 per la prima volta, ma aveva già esperienza con i transpallet elettrici](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/customer-stories/video-case-stories/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/customer-stories/video-case-stories/>), lo ha guidato manualmente, ha salvato una posizione, ha creato un'attività di deposito e ritorno, ha confermato la modalità automatica e ha osservato il robot aggirare le persone utilizzando la propria mappa 3D dell'ambiente. In un'altra dimostrazione è stata creata una posizione denominata "Pallet Bay 1" e al robot è stato impartito il comando di depositare il pallet e attendere. Durante le [dimostrazioni pratiche](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/buying-and-deployment/requirements-a-demonstration/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/buying-and-deployment/requirements-a-demonstration/>), chi prova il J1600 per la prima volta riesce generalmente ad avviare un'attività automatica entro circa 15 minuti.

Pagine correlate

- [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/dual-mode/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/dual-mode/>) — la suddivisione tra modalità manuale e automatica e il passaggio del controllo.
- [Navigazione e aggiramento 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/>) — funzionamento della mappatura e della pianificazione dei percorsi.
- [Software e integrazioni](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/software-and-integrations/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/software-and-integrations/>) — funzionalità di Standard software e Advanced software.
- [Automazione con operatore nel ciclo di controllo](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/>) — il principio alla base delle attività avviate dall'operatore.