



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Ambiente operativo · 2026-08-04

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

Ambiente operativo

Il J1600 (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/overview/>) è progettato per il trasporto in ambienti interni su pavimentazioni allo stesso livello. Questa pagina elenca i limiti ambientali che il sito deve rispettare sia in modalità automatica sia in modalità manuale.

SPECIFICHE PRELIMINARI

Queste specifiche di gennaio 2026 sono preliminari e soggette a modifiche.

Limiti ambientali

Parametro	Sistema metrico	Sistema imperiale/altro
Pendenza superabile, modalità automatica	0°	0%
Pendenza superabile, modalità manuale, senza carico	2,86°	5%
Pendenza superabile, modalità manuale, a pieno carico	1,72°	3%
Altezza massima superabile dei dossi	25 mm	1 in
Larghezza massima superabile delle fessure	20 mm	0,8 in
Temperatura minima di esercizio	5 °C	41 °F
Temperatura massima di esercizio	40 °C	104 °F
Umidità relativa	20–80%	senza condensa
Planarità/livellamento del pavimento	TR34 FM3	FF 25 / FL 20
Grado di protezione	IP21	protezione contro oggetti di dimensioni superiori a 12,5 mm e contro la caduta verticale di gocce d'acqua

Significato pratico dei limiti

- **La modalità automatica è prevista per l'[uso su pavimenti piani](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/route-and-floor-suitability/)** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/route-and-floor-suitability/>). Poiché la pendenza superabile in modalità automatica è pari allo 0%, pendenze, rampe e piastre di raccordo ripide delle baie di carico devono essere affrontate in modalità manuale. In [modalità manuale](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guide) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guide>

[es/manual-operation/](#)), il mezzo supera pendenze fino al 5% senza carico o al 3% a pieno carico.

- **Sono tollerate piccole irregolarità del pavimento.** È possibile superare dossi fino a 25 mm e fessure fino a 20 mm; il pavimento deve rispettare la classe di planarità TR34 FM3 (FF 25 / FL 20).
- **Solo ambienti interni climatizzati.** Il grado di protezione IP21 e l'intervallo di 5–40 °C con umidità relativa del 20–80% senza condensa escludono l'uso all'aperto, nelle celle frigorifere con temperature inferiori a 5 °C e nelle aree bagnate.

La ripartizione delle operazioni deriva da questi limiti: l'operatore affronta manualmente le piastre di raccordo delle baie di carico, le pendenze e le superfici irregolari, mentre il J1600 esegue automaticamente i percorsi su pavimenti piani. Per indicazioni sull'idoneità, vedere [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/dual-mode/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/dual-mode/>) e [Applicazioni](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/applications/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/applications/>).

Validazione in condizioni reali

L'azienda convalida il J1600 presso la propria [area dimostrativa e di prova di 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/>) in condizioni volutamente realistiche, che includono pavimentazioni irregolari, carichi di prova riempiti d'acqua e diverse configurazioni di prova. I limiti sopra indicati si applicano comunque alle installazioni operative.

Pagine correlate

- [Specifiche tecniche](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/technical-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/technical-specifications/>) — la tabella principale dei dati.
- [Compatibilità con 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/>) — i limiti ammessi per il carico applicabili insieme a questi requisiti del sito.
- [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/>) — come il J1600 gestisce gli ostacoli dinamici all'interno di un sito conforme.