



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Standard software · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/software/standard-software>

Standard software

Standard software è il software di base del [transpallet a guida autonoma J1600](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/overview/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/overview/>). È stato volutamente limitato alle funzioni essenziali per offrire la massima facilità d'uso. Si basa sull'[apprendimento e ripetizione](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/concepts/teach-and-repeat/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/concepts/teach-and-repeat/>) senza necessità di configurazione ed è progettato per risultare "facile come un prodotto di consumo" a chiunque sappia già utilizzare un transpallet elettrico.

Funzioni incluse

- **Creazione delle attività** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/task-management/>) **mediante apprendimento e ripetizione** — si guida il J1600 fino a un punto, si salva la posizione e la si riutilizza nelle attività in modalità autonoma. Non sono necessarie programmazione o configurazione.
- **Avvio delle attività dal touchscreen** — le attività vengono create e avviate dal [display multi-touch da 15 pollici](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/technical-reference/interface-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/technical-reference/interface-specifications/>) del mezzo.
- **Posizioni salvate** — le posizioni vengono create [guidando il J1600 fino a un punto e toccando Salva posizione](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/getting-started/saving-the-first-location/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/getting-started/saving-the-first-location/>). Il software non pone limiti al numero di posizioni salvate.
- **Funzioni di automazione di base** — avvio delle attività automatiche dallo schermo, guida autonoma verso le posizioni salvate, deposito del pallet a terra, ritorno all'operatore e trasferimento al parcheggio.

Utilizzo di attività e posizioni

L'operatore [preleva manualmente un pallet](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/>), sceglie una destinazione salvata sul touchscreen e seleziona l'azione che il robot deve eseguire dopo il deposito: tornare al punto di partenza, raggiungere un'altra posizione o il parcheggio oppure [Fermati e attendi](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-wait/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-wait/>). Infine, [conferma la modalità autonoma](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/autonomous-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/autonomous-operation/>), con il pulsante di avvio fisico. Le posizioni possono essere combinate liberamente: non è necessario registrare ogni possibile variante da A a B.

Per informazioni su come il funzionamento manuale e quello autonomo coesistono sullo stesso mezzo, vedere [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/dual-mode/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/dual-mode/>).

Requisiti di installazione

Standard software è pensato per installazioni con una sola unità che non richiedono un progetto di integrazione dei sistemi:

- [Il Wi-Fi è facoltativo](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/network-and-wi-fi-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/network-and-wi-fi-requirements/>) per la [procedura operativa di base pronta all'uso](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/how-it-works/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/how-it-works/>).
- Non sono richiesti [un sistema di gestione del magazzino \(WMS\)](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/results/lower-integration-complexity/), [Fleet Manager](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/results/lower-integration-complexity/) o [un'integrazione IT](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/results/lower-integration-complexity/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/results/lower-integration-complexity/>).
- Non sono necessarie modifiche all'edificio, guide, cavi o riflettori: la navigazione utilizza [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/>).
- Per un operatore che sa già utilizzare 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, con l'ausilio di un tutorial disponibile sul J1600 oppure online.

Destinatari

Standard software è indicato per le aziende che desiderano rendere operativo rapidamente un solo robot: un singolo J1600 automatizza la movimentazione ripetitiva di pallet tra posizioni a terra e gli operatori possono aggiungere o modificare autonomamente le posizioni, senza rivolgersi a un esperto di automazione.

Upgrade

Quando l'applicazione si amplia, l'upgrade ad [Advanced software](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/software/advanced-software/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/software/advanced-software/>) aggiunge l'interoperabilità [VDA 5050](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/software/vda-5050/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/software/vda-5050/>), 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/products/software/fleet-manager/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/software/fleet-manager/>), la pianificazione avanzata delle attività e un'integrazione più completa dei sistemi. Per un confronto diretto,

vedere il [confronto tra i software](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/software/software-comparison/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/software/software-comparison/>).