



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Problemi di mappatura · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/it-it/support/troubleshooting/mapping-problems>

Problemi di mappatura

Il J1600 [crea la mappa durante la guida](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/>): un operatore lo guida manualmente con il timone attraverso l'impianto, mentre il sistema apprende e aggiorna continuamente un modello tridimensionale dell'ambiente mediante la tecnologia [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 servono guide, cavi, riflettori o modifiche all'edificio. La maggior parte dei problemi di mappatura è dovuta a una copertura incompleta.

Il J1600 non conosce un'area

Il J1600 conosce solo le aree in cui è stato guidato. Per estendere la copertura, lo guidi manualmente lungo ogni corsia e in ogni zona in cui dovrà successivamente spostarsi in modalità autonoma. Il LiDAR 3D rileva le strutture dell'ambiente fino a 70 m sopra il veicolo, consentendo di mappare grandi capannoni dal livello del pavimento senza apparecchiature aggiuntive.

Manca una destinazione

Le destinazioni sono [posizioni salvate](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/location-management/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/location-management/>), non annotazioni aggiunte alla mappa da una postazione di lavoro:

1. Guidi manualmente il J1600 fino al punto di deposito esatto.
2. Tocchi **Salva posizione** sul touchscreen.
3. Assegni un nome al punto, ad esempio "Postazione pallet 1".

Non esiste alcun limite software al numero di posizioni salvate; il limite pratico dipende dallo spazio disponibile. Le posizioni salvate possono essere combinate liberamente nelle attività senza dover acquisire ogni coppia origine-destinazione. Vedere [Problemi relativi ad attività e posizioni](https://info.mobilerobot.com/it-it/support/troubleshooting/task-and-location-problems/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/support/troubleshooting/task-and-location-problems/>).

La mappa non è aggiornata

Dopo una [modifica significativa del layout](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/dynamic-route-changes/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/dynamic-route-changes/>), guidi manualmente il J1600 nell'area modificata per aggiornare la mappa. Gli ostacoli presenti nelle normali attività quotidiane non richiedono questa operazione: il sistema di elusione degli ostacoli gestisce gli oggetti temporanei. Questa caratteristica rende il J1600 adatto agli [impianti esistenti](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/brownfield-automation/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/use-cases/brownfield-automation/>) e ai layout soggetti a modifiche.

Una posizione è stata spostata fisicamente

Se viene spostato un [punto di deposito](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup/>), ad esempio perché viene ricollocata un'area di approntamento o spostata una zona di accumulo, raggiunga la nuova posizione e la salvi nuovamente. Per aggiungere o spostare una posizione bastano pochi minuti e non serve un esperto di automazione.

Il problema persiste

Se il J1600 non riesce a localizzarsi o [perde ripetutamente l'orientamento in un'area mappata](https://info.mobilerobot.com/it-it/support/troubleshooting/navigation-problems/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/support/troubleshooting/navigation-problems/>), contatti l'assistenza. Vedere [Inviare una richiesta di assistenza](https://info.mobilerobot.com/it-it/support/contact/submit-a-support-request/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/support/contact/submit-a-support-request/>).