



The Mobile Robot Company

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

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

Problemi di navigazione

Il J1600 utilizza la tecnologia [3D LiDAR SLAM](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/) (localizzazione e mappatura simultanee) su un computer industriale per IA NVIDIA Jetson. Crea e aggiorna continuamente una mappa tridimensionale dello stabilimento mentre un operatore lo guida manualmente, quindi calcola autonomamente i percorsi verso le destinazioni salvate, senza guide, cavi, riflettori o altre modifiche all'edificio. In caso di problemi di navigazione, verificare i punti seguenti.

La disposizione è cambiata

Durante la guida manuale, il robot aggiorna continuamente la propria rappresentazione dell'ambiente. Dopo una [modifica significativa della disposizione](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/dynamic-route-changes/) (ad esempio lo spostamento delle scaffalature, nuove pareti o celle di lavoro ricollocate, guidare manualmente il robot nell'area modificata affinché possa aggiornare la mappa. Le variazioni quotidiane, come pallet parcheggiati e persone in movimento, vengono gestite dal sistema di aggiramento degli ostacoli e non richiedono una nuova mappatura. Vedere [Problemi di mappatura](https://info.mobilerobot.com/it-it/support/troubleshooting/mapping-problems/)).

Il percorso è bloccato

Il J1600 rileva gli ostacoli e li aggira negli ambienti dinamici. Se un percorso è completamente bloccato, [rimuovere l'ostacolo](https://info.mobilerobot.com/it-it/support/troubleshooting/obstacle-or-safety-field-stops/) oppure riprendere manualmente il controllo tramite il timone: trovare un percorso alternativo in un'[area operativa affollata](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/), richiede proprio il tipo di valutazione che, in un veicolo [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/dual-mode/), rimane affidato all'operatore.

È possibile definire zone di transito preferenziali affinché il robot privilegi percorsi più sicuri attraverso le aree di produzione.

Il pavimento non è conforme alle specifiche

La guida in modalità automatica richiede un [pavimento interno e piano](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/route-and-floor-suitability/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/planning/route-and-floor-suitability/>):

Condizione	Limite
Pendenza superabile, modalità automatica	0° / 0%
Altezza massima superabile degli ostacoli a terra	25 mm / 1 in
Larghezza massima superabile delle discontinuità	20 mm / 0,8 in
Planarità/livellamento del pavimento	TR34 FM3 (FF 25 / FL 20)

Le pendenze e le pedane di raccordo delle baie di carico devono essere affrontate in [modalità manuale](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/manual-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/manual-operation/>), in cui la pendenza superabile è del 5% a vuoto e del 3% a pieno carico.

Le condizioni ambientali non sono conformi alle specifiche

Il J1600 ha un grado di protezione IP21 e funziona a 5–40 °C (41–104 °F), con un'umidità relativa del 20–80% senza condensa. Celle frigorifere, piazzali esterni e aree bagnate non rientrano nelle [condizioni operative consentite](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/operating-environment-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/installation/operating-environment-requirements/>). Consultare le [specifiche tecniche](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/technical-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/technical-specifications/>) complete.

Il problema persiste

Se i problemi di navigazione persistono nonostante il pavimento sia conforme e la mappa aggiornata, contattare 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/>).