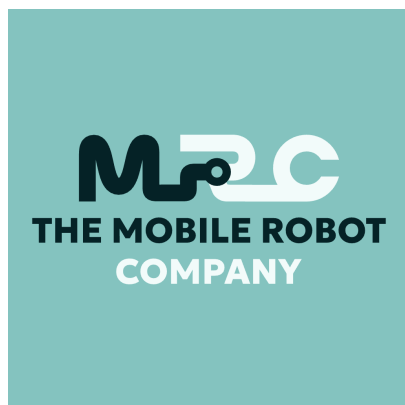




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Arresti dovuti a ostacoli o alla violazione del campo protetto · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/it-it/support/troubleshooting/obstacle-or-safety-field-stops>

Arresti dovuti a ostacoli o alla violazione del campo protetto

Quando il J1600 si arresta durante [un'attività in modalità automatica](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/autonomous-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/autonomous-operation/>), di solito sta svolgendo correttamente il proprio lavoro. Il veicolo dispone di un campo protetto a 360°, monitorato da due scanner LiDAR di sicurezza 2D e da un controllore di sicurezza indipendente, e si arresta quando una persona o un oggetto entra nel campo. Questa pagina descrive tale comportamento e spiega come ripartire.

Comportamento del campo protetto

- Il campo protetto circonda il veicolo e consente la marcia automatica sia in avanti sia in retromarcia.
- Il campo [dipende dalla velocità](https://info.mobilerobot.com/it-it/safety-compliance/safety-functions/safety-field-adjustment/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/safety-compliance/safety-functions/safety-field-adjustment/>): si estende all'aumentare della velocità di marcia.
- Le strisce luminose blu proiettano sul pavimento l'area protetta attiva. Le luci bianche indicano la modalità manuale.
- Il [rilevamento delle persone](https://info.mobilerobot.com/it-it/safety-compliance/safety-functions/person-detection/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/safety-compliance/safety-functions/person-detection/>) e la [frenata](https://info.mobilerobot.com/it-it/safety-compliance/safety-functions/braking/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/safety-compliance/safety-functions/braking/>), sono funzioni di sicurezza certificate integrate nell'architettura di sicurezza a più livelli. Per informazioni sulla progettazione, vedere [Come funziona la sicurezza del J1600](https://info.mobilerobot.com/it-it/safety-compliance/safety-overview/how-j1600-safety-works/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/safety-compliance/safety-overview/how-j1600-safety-works/>).

Ripresa dopo un arresto

1. Liberare il campo protetto: uscire dall'area protetta e rimuovere qualsiasi ostacolo.
2. Premere il pulsante a LED di avvio/ripresa per continuare l'attività.

Il robot [evita autonomamente gli 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/>): quando esiste un percorso libero, aggira oggetti e persone invece di arrestarsi. Un arresto completo indica in genere un'intrusione nel campo protetto oppure che [non è rimasto alcun percorso libero](https://info.mobilerobot.com/it-it/support/troubleshooting/navigation-problems/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/support/troubleshooting/navigation-problems/>).

Arresti frequenti lungo un percorso

Se lungo un percorso si verificano arresti continui:

- Ridurre la congestione lungo il percorso oppure definire zone di transito preferenziali, in modo che il robot privilegi i percorsi meno trafficati nelle aree di produzione.
- Nelle aree effettivamente affollate (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/>), ad esempio un'area di ricevimento merci sovraffollata all'arrivo degli autocarri, assumere il controllo tramite il timone e percorrere manualmente il tratto congestionato. La presa di controllo manuale immediata è una funzione fondamentale del Dual Mode (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/dual-mode/>).

Altri comandi di arresto

Gli arresti possono anche essere causati dall'azionamento intenzionale di comandi anziché dal campo protetto:

- tre pulsanti di arresto di emergenza (<https://info.mobilerobot.com/it-it/safety-compliance/safety-overview/emergency-stops-and-manual-takeover/>);
- il pulsante antischiacciamento sul timone, che arresta il veicolo e lo fa retrocedere allontanandolo dall'operatore;
- afferrare o spostare il timone, operazione che restituisce all'operatore il controllo manuale del robot;
- gli interuttori di posizione del timone (<https://info.mobilerobot.com/it-it/safety-compliance/safety-functions/tiller-detection/>), che fungono da ingressi per l'arresto di emergenza e il comando manuale.

Prima di presumere che si sia verificato un guasto, verificare se è stato azionato uno di questi comandi.

Quando l'arresto non è dovuto al sistema di sicurezza

Se il robot si arresta con il campo libero, senza comandi di arresto attivati e con un percorso valido, contattare l'assistenza; vedere Inviare una richiesta di assistenza (<https://info.mobilerobot.com/it-it/support/contact/submit-a-support-request/>).

