



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Il robot non passa alla modalità autonoma · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/it-it/support/troubleshooting/robot-will-not-enter-autonomous-mode>

Il robot non passa alla modalità autonoma

Il J1600 procede autonomamente solo quando l'operatore gli ha assegnato esplicitamente un'attività e ha [confermato il cambio di modalità](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/getting-started/manual-and-autonomous-modes/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/getting-started/manual-and-autonomous-modes/>). Nella maggior parte dei casi, il mancato passaggio alla modalità autonoma dipende da uno dei prerequisiti indicati di seguito.

Verificare la posizione del selettore a chiave

Il [selettore a chiave a tre posizioni](https://info.mobilerobot.com/it-it/safety-compliance/safety-functions/mode-selection/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/safety-compliance/safety-functions/mode-selection/>) consente di selezionare alimentazione disinserita, sola modalità manuale o modalità automatica. Nella posizione di sola modalità manuale, il robot non procede mai autonomamente. Ruotare il selettore a chiave nella posizione automatica.

Selezionare e confermare un'attività

La [guida autonoma](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/autonomous-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/autonomous-operation/>) inizia sempre da un'attività:

1. Creare o selezionare un'attività sullo schermo tattile, con una destinazione salvata.
2. Avviare l'attività. Il robot chiede di confermare il passaggio alla modalità automatica.
3. Confermare con il pulsante fisico a LED di avvio/ripresa. La sola selezione sullo schermo non avvia la guida autonoma.

Se la destinazione necessaria non è presente nell'elenco, non è ancora stata salvata: vedere [Problemi relativi alle attività e alle 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/>).

Allontanarsi dal robot

Dopo la conferma, l'interfaccia indica all'operatore di allontanarsi. Il campo di protezione a 360 gradi del robot deve essere sgombro prima che il robot si muova. Se l'operatore o un'altra persona si trova all'interno della zona protetta, delimitata dalle luci blu proiettate sul pavimento, il robot non parte. Vedere [Arresti dovuti a ostacoli o al campo di protezione](https://info.mobilerobot.com/it-it/support/troubleshooting/obstacle-or-safety-field-stops/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/support/troubleshooting/obstacle-or-safety-field-stops/>).

Rilasciare il timone

Afferrare o muovere il timone attiva il [meccanismo di ripresa del controllo](https://info.mobilerobot.com/it-it/safety-compliance/safety-overview/emergency-stops-and-manual-takeover/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/safety-compliance/safety-overview/emergency-stops-and-manual-takeover/>), che riporta il J1600 sotto il controllo manuale. Gli [interruttori di posizione del timone](https://info.mobilerobot.com/it-it/safety-compliance/safety-functions/tiller-detection/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/safety-compliance/safety-functions/tiller-detection/>) fanno parte del sistema di sicurezza. Quando si conferma la modalità automatica, assicurarsi che il timone sia rilasciato e nella sua posizione normale.

Controllare il pavimento

La modalità autonoma 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/>): la pendenza superabile in modalità automatica è dello 0%. Pendenze, rampe e pedane di raccordo devono essere percorse in modalità manuale. Se l'attività prevede che il robot percorra una pendenza in salita o in discesa, [guidare manualmente il robot in quel tratto](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/manual-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/manual-operation/>).

Il robot rimane in modalità manuale

Se tutti i prerequisiti sono soddisfatti ma il robot continua a non passare alla modalità autonoma, 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/>). Per informazioni sul funzionamento previsto del passaggio di controllo tra le modalità, vedere [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/dual-mode/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/dual-mode/>).