



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Problemi relativi alle attività e alle posizioni · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/it-it/support/troubleshooting/task-and-location-problems>

Problemi relativi alle attività e alle posizioni

Le attività sul J1600 vengono create dal touchscreen utilizzando le [posizioni salvate](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/location-management/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/location-management/>), e selezionando il comportamento successivo alla consegna. La maggior parte dei problemi relativi alle attività dipende dal modo in cui sono state create, anziché da un guasto.

Una destinazione non compare nell'elenco

Solo le posizioni salvate compaiono come destinazioni. Per aggiungerne una, [guidare il robot manualmente fino al punto, toccare **Salva posizione** e assegnarle un nome](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 impone alcun limite al numero di posizioni salvate. Consultare [Problemi di mappatura](https://info.mobilerobot.com/it-it/support/troubleshooting/mapping-problems/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/support/troubleshooting/mapping-problems/>), per informazioni sulla copertura e sul nuovo salvataggio delle posizioni spostate.

Il robot non deposita il pallet in quota

Questo comportamento è previsto. La consegna autonoma dei pallet avviene a livello del pavimento. Il prelievo e il deposito in quota fino a 1.600 mm (63 in) sono operazioni manuali, eseguite dall'operatore mediante il timone. Se un'attività sembra richiedere un deposito autonomo in quota, riconfigurarla in modo che il robot consegni il pallet a livello del pavimento e che un operatore esegua l'eventuale posizionamento in quota.

Il robot non preleva autonomamente un pallet

Anche questo comportamento è previsto: il prelievo dei pallet è sempre manuale. [L'operatore valuta le condizioni del pallet, la stabilità del carico e il posizionamento delle forche](https://info.mobilerobot.com/it-it/safety-compliance/safe-deployment/operator-responsibilities/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/safety-compliance/safe-deployment/operator-responsibilities/>), quindi affida al robot la fase di trasporto. Per le motivazioni, consultare [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/dual-mode/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/dual-mode/>).

Il robot esegue l'azione sbagliata dopo la consegna

Il comportamento successivo al deposito fa parte della definizione dell'attività.

Quando si crea un'attività, è possibile scegliere tra i [comportamenti successivi alla consegna](https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/task-management/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/documentation/user-guides/task-management/>): tornare al punto di origine o dall'operatore, raggiungere un'altra posizione salvata o una posizione di parcheggio oppure fermarsi e attendere alla destinazione. Se il robot resta in attesa quando dovrebbe tornare, verificare quale opzione utilizza l'attività. Gli schemi più comuni sono:

- **Boomerang** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-return/>) — consegna e ritorno al punto di origine.
- **Simple ABC** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/>) — consegna da A a B, quindi trasferimento a C.
- **Drop and wait** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-wait/>) — consegna e permanenza alla destinazione.
- **Deliver and park** (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/deliver-and-park/>) — consegna, quindi trasferimento a una posizione di parcheggio.

La funzione Come-to-me non funziona

[Chiamare il robot alla propria posizione](https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/come-to-me/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/applications/scenarios/come-to-me/>) tramite un'app per dispositivi mobili o un'interfaccia web è una funzione di automazione avanzata. Se non è disponibile, il robot potrebbe utilizzare [Standard software](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/software/standard-software/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/software/standard-software/>); rivolgersi al proprio partner per informazioni su Advanced software. Consultare [Diritti di aggiornamento del software](https://info.mobilerobot.com/it-it/support/service-warranty/software-upgrade-entitlements/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/support/service-warranty/software-upgrade-entitlements/>).

Il problema riguarda il carico

Il J1600 richiede un [supporto di carico a base aperta, privo di tavole del piano inferiore](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/>), con un ingombro massimo di 1.250 × 1.250 mm (incluse eventuali sporgenze), un'altezza del carico fino a 1.700 mm dal pavimento e un peso massimo di 1.600 kg. Se un'attività non viene completata con un determinato tipo di pallet, potrebbe trattarsi di un problema di compatibilità anziché di un problema dell'attività — consultare le [specifiche tecniche](https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/technical-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/it-it/products/j1600/technical-specifications/>).

Problemi relativi alle attività non risolti

Se le attività non vengono completate nonostante le posizioni e le impostazioni siano corrette, contattare l'assistenza — consultare [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/>).