



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Cas d'usage en vidéo · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/customer-stories/video-case-stories>

Cas d'usage en vidéo

The Mobile Robot Company publie des [vidéos](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/newsroom/videos/full-video-library/) montrant le J1600 en conditions réelles : des [démonstrations en direct](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/newsroom/videos/product-demonstrations/) lors d'[événements publics](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/newsroom/events/trade-shows/), la création d'une tâche autonome par une utilisatrice découvrant l'engin, des exemples de manutention de charges et des essais de validation sur le [site d'essai de Copenhague](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/company/locations/test-and-demonstration-facility/) de l'entreprise. Cette page rassemble les cas présentés dans ces vidéos et fournit un lien vers chacune d'elles.

Une utilisatrice automatise pour la première fois un déplacement de palette

Lors du [TEST CAMP INTRALOGISTICS 2026](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/newsroom/events/test-camp/) à Dortmund, une professionnelle de la logistique qui avait déjà utilisé des transpalettes électriques, mais jamais le J1600, a essayé l'engin pour la première fois :

1. Elle a conduit le J1600 manuellement à l'aide du timon, comme un transpalette électrique classique. Des voyants blancs indiquent le mode manuel.
2. Elle s'est rendue à un point de dépose, a appuyé sur **Enregistrer l'emplacement**, puis a donné à l'emplacement le nom de son organisation.
3. Elle a créé une tâche, choisi "drop pallet at location" (« déposer la palette à l'emplacement »), puis sélectionné le retour au point de départ comme action après la dépose.
4. Elle a confirmé le passage en mode automatique et s'est éloignée.
5. Le J1600 s'est déplacé en mode autonome, a [contourné les personnes](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/) grâce à sa carte 3D de l'environnement, a déposé la palette au sol, puis est revenu au point de départ.

Le logiciel ne limite pas le nombre d'emplacements enregistrés. Voir : [Tout le monde peut-il automatiser un déplacement de palette en quelques minutes ?](https://www.youtube.com/watch?v=PHBLT4XyvyI)

Démonstration en direct au TEST CAMP INTRALOGISTICS 2026

Lors d'un entretien avec un journaliste spécialisé, le PDG Emil Hauch Jensen présente en direct le cycle complet : prise manuelle d'une palette, enregistrement d'un emplacement, acheminement autonome avec dépose puis retour, et champ de protection à 360°. Il décrit les trois obstacles qui empêchent les entreprises de passer à l'automatisation intégrale : le prix, la flexibilité et la complexité. Il explique également l'approche du J1600, qui consiste à automatiser [environ 80 % des opérations de transport répétitives](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/productivity-improvements/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/productivity-improvements/>), plutôt que 100 %, pour une fraction du coût d'un projet d'automatisation intégrale. La mise en service prend environ une heure. Voir : [Démonstration en direct du J1600 au TEST CAMP 2026](https://www.youtube.com/watch?v=0vffa1uGTQE) (<https://www.youtube.com/watch?v=0vffa1uGTQE>).

Manutention de cages ouvertes, de fûts et de charges sensibles

Deux vidéos montrent la [flexibilité](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/operational-flexibility/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/operational-flexibility/>) qu'offre l'association de l'intervention manuelle de l'opérateur et du déplacement autonome :

- Le J1600 manutentionne des [cages ouvertes](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/open-cages-and-alternative-load-carriers/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/open-cages-and-alternative-load-carriers/>), des palettes Europe EPAL et d'autres supports de charge ouverts à la base, dans la limite des dimensions admises. Voir : [J1600 AMR Dual Mode : manutention flexible de cages ouvertes et de palettes Europe](https://www.youtube.com/watch?v=ovlpXTxkn8Y) (<https://www.youtube.com/watch?v=ovlpXTxkn8Y>).
- Pour les [charges sensibles ou instables](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/sensitive-or-unstable-loads/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/sensitive-or-unstable-loads/>), telles que des fûts, l'opérateur utilise la commande manuelle pour prendre la charge et manœuvrer dans les espaces restreints, puis confie le long trajet au mode autonome. Voir : [Quelles capacités supplémentaires le transpalette J1600 Dual Mode offre-t-il ?](https://www.youtube.com/watch?v=HKGv7uzNxlw) (<https://www.youtube.com/watch?v=HKGv7uzNxlw>).

Pour connaître les limites applicables aux charges, voir [Compatibilité des palettes et des charges](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/pallet-and-load-suitability/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/pallet-and-load-suitability/>).

Levage et transport à charge maximale

Le directeur technique Odin Kudahl Skovsted montre le J1600 prenant une charge à 1,6 m de hauteur en mode manuel et transportant 1600 kg. Voir : [Comment nos robots mobiles manutentionnent des charges de 1600 kg à 1,6 m de hauteur](https://www.youtube.com/watch?v=7QXbmem2i2w) (https://www.youtube.com/watch?v=7QXbmem2i2w)

Essais de validation sur le site de Copenhague

La zone de démonstration et d'essai de l'entreprise à Copenhague est spécialement conçue pour reproduire des conditions réelles : sol volontairement irrégulier, charges d'essai remplies d'eau et plusieurs configurations d'essai utilisées simultanément. Les clients peuvent s'y rendre pour assister à des démonstrations et effectuer des essais. Voir : [Dans les coulisses de notre site d'essai de Copenhague](https://www.youtube.com/watch?v=vrrAAjAMF-8) (https://www.youtube.com/watch?v=vrrAAjAMF-8)

Pour connaître les possibilités d'évaluation sur site, voir [Planification d'une preuve de concept](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/proof-of-concept-planning/) (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/proof-of-concept-planning/).

Tutoriels courts et réponses

Sujet	Vidéo
Enregistrement d'un point de dépose et création d'une tâche	Comment ajouter un point de dépose et créer des tâches sur le J1600 (https://www.youtube.com/watch?v=OGiOVtdKbk8)
Recharge manuelle et automatique	Comment recharger votre robot (https://www.youtube.com/watch?v=l6GJ07Kbi4Y)
Modèle de tâche le plus courant	Quelle est la tâche que notre robot exécute le plus souvent ? (https://www.youtube.com/watch?v=b0aOQWWNIws)
Présentation de Dual Mode	Qu'est-ce que Dual Mode ? (https://www.youtube.com/watch?v=MgmWCbdoge8)
Sites existants	Le J1600 fonctionne-t-il sur les sites existants ? (https://www.youtube.com/watch?v=Qe5kres-lgY)

La tâche la plus souvent présentée comprend [la prise manuelle de la palette et son acheminement autonome](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery/>), sa dépose au sol et le [retour au point de départ](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-return/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-return/>). Le trajet peut faire quelques mètres ou plus de 100 mètres : le principe reste le même. Vous trouverez les réponses à d'autres questions sur le produit dans la [FAQ sur le produit et ses capacités](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/faq/product-and-capabilities/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/faq/product-and-capabilities/>).