



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Réception des marchandises · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/industries/goods-receiving>

Réception des marchandises

La réception des marchandises est l'une des principales applications du J1600 et illustre clairement le principe [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/dual-mode/) et sa [répartition du travail](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/mixed-manual-and-autonomous-work/) : les opérations à quai restent du ressort de l'opérateur, tandis que le J1600 prend en charge les trajets qui suivent. Un opérateur [décharge manuellement le camion, puis envoie chaque palette en mode autonome](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery/) vers le contrôle à réception ou le stockage.

Déroulement de la réception

1. L'opérateur décharge une palette du camion en [mode manuel](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/manual-operation/) — le J1600 se conduit comme un transpalette électrique classique à conducteur accompagnant.
2. Sur l'écran tactile, l'opérateur sélectionne la destination enregistrée (zone de contrôle, zone de stockage ou point de mise en attente) et l'action à exécuter après la dépose.
3. L'opérateur [confirme le mode autonome](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/autonomous-operation/), à l'aide du bouton physique de démarrage, puis s'écarte du J1600.
4. Le J1600 se rend à destination, contourne les obstacles, dépose la palette au sol et, selon le [schéma « Boomerang »](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-return/) couramment utilisé, revient au quai pour la palette suivante.

Pendant le trajet du robot, l'opérateur poursuit le déchargement. Il n'a plus à effectuer les allers-retours répétitifs entre le quai et la zone de stockage.

Pourquoi les opérations à quai restent manuelles

La réception concentre les situations dans lesquelles le jugement humain est plus efficace que l'automatisation :

- **Plaques de quai et intérieur des remorques.** La pente franchissable en mode autonome est de 0 % et ce mode exige des [sols plans](https://info.mobilerobot.com/fr-)

[fr/applications/planning/route-and-floor-suitability/](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/route-and-floor-suitability/)). Les ressauts, les pentes et les plaques de quai mal alignées sont franchis en mode manuel (la pente admissible en mode manuel est de 5 % à vide et de 3 % à pleine charge, avec un ressaut franchissable maximal de 25 mm et une fente franchissable maximale de 20 mm).

- **Palettes et marchandises endommagées.** L'opérateur repère une planche inférieure cassée, un clou saillant, une fuite ou un angle écrasé avant que le défaut ne provoque un blocage ou un litige client.
- **Charges instables et filmées.** L'opérateur contrôle les [empilements dont le centre de gravité est élevé](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/>) et les extrémités libres du film étirable, puis corrige les problèmes lors de la prise en charge.
- **Zones de réception encombrées** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/>). L'opérateur détermine un itinéraire sûr au milieu de l'encombrement, là où un véhicule entièrement automatisé resterait bloqué.

Cette répartition illustre concrètement l'[automatisation avec intervention humaine](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/concepts/human-in-the-loop-automation/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/concepts/human-in-the-loop-automation/>).

Configuration d'un flux de réception

[Pour créer une destination, il suffit de conduire une fois le J1600 jusqu'au point voulu](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/temporary-location-setup/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/temporary-location-setup/>), puis de toucher **Enregistrer l'emplacement**. Les voies de contrôle, les allées de stockage et les [zones temporaires de stockage d'appoint](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/temporary-storage/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/temporary-storage/>) peuvent chacune devenir un emplacement nommé, sans limite logicielle quant à leur nombre. Les emplacements peuvent être combinés librement. La réception peut ainsi alimenter plusieurs zones sans devoir apprendre séparément chaque trajet entre un quai et une zone.

Compatibilité des supports de charge à quai

Les marchandises entrantes arrivent sur différents supports de charge. Le J1600 accepte les palettes Europe EPAL, EPAL 3, EPAL 6, les palettes GMA à base ouverte et tout [support de charge à base ouverte pouvant être pris par les fourches](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/pallet-and-load-suitability/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/pallet-and-load-suitability/>), dans la limite de 1250 × 1250 mm et de 1600 kg. Les supports doivent avoir une base ouverte, sans planche de plancher inférieur. Pour plus de détails, consultez les [caractéristiques techniques](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/technical-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/technical-specifications/>).

Pages associées

- [Entreposage](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/industries/warehousing/) (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/industries/warehousing/) — l'étape suivante pour les palettes
- [Expédition et sortie des marchandises](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/industries/shipping-and-dispatch/) (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/industries/shipping-and-dispatch/) — le processus inverse, côté expédition
- [Réduction des déplacements à pied](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/reduction-in-manual-walking/) (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/reduction-in-manual-walking/) — le principal gain dans la zone de réception