



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Distribution alimentaire et PGC · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/industries/grocery-and-fmcg>

Distribution alimentaire et PGC

La distribution alimentaire et celle des produits de grande consommation (PGC) constituent un [segment prioritaire](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/company/about/markets-we-serve/) pour le transpalette à conduite autonome [J1600](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/overview/). Ces activités déplacent de grands volumes de palettes selon des délais serrés. Une grande partie de ces déplacements correspond à des trajets répétitifs entre la réception, le stockage, les zones tampons et l'[expédition](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/industries/shipping-and-dispatch/) — précisément la partie que le J1600 automatise.

Pourquoi la distribution alimentaire et des PGC

Le réapprovisionnement fréquent fait des déplacements de palettes un poste de coût permanent. Les variations de la demande, les promotions et les pics saisonniers modifient l'implantation au sol et l'emplacement des zones tampons plus rapidement qu'une automatisation conventionnelle ne peut être reconfigurée. Le [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/dual-mode/) du J1600 laisse aux opérateurs la maîtrise de la prise de palette et de l'évaluation de la charge, tout en [réduisant les déplacements à pied](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/reduction-in-manual-walking/) :

- **Les trajets du quai vers le stockage et du stockage vers les zones tampons** s'effectuent en mode autonome après une prise de palette manuelle.
- **Les zones tampons temporaires** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/buffer-and-staging-management/>) utilisées pour les promotions ou les périodes de pointe sont [créées en conduisant jusqu'à un point](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/temporary-location-setup/), puis en appuyant sur **Enregistrer l'emplacement** — et supprimées tout aussi rapidement.
- **Les opérations de cross-docking** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/cross-docking/>) entre plusieurs points d'origine et de destination s'effectuent en recombinaison des emplacements enregistrés, sans créer une tâche spécifique pour chaque paire.
- **Un flux de marchandises plus régulier** résulte de trajets de livraison autonomes cohérents et répétables.

Compatibilité des palettes

Les réseaux de distribution alimentaire et de PGC utilisent des formats de palettes standard. Le J1600 est directement compatible avec les formats courants :

Support de charge	Compatibilité
Palette Europe EPAL, EPAL 3, EPAL 6	Compatible
Palettes GMA	Toutes les palettes GMA à base ouverte
Autres supports	Tout support à base ouverte pouvant être pris par les fourches et respectant les dimensions autorisées

Le [gabarit de charge](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/>) est de 1250 × 1250 mm, débord compris. La hauteur de charge peut atteindre 1700 mm depuis le sol et la charge utile 1600 kg. Les supports de charge doivent avoir une base ouverte sans plancher inférieur afin de permettre l'engagement des fourches. La compatibilité d'un support inhabituel dépend de la géométrie de sa base, de ses dimensions, de sa stabilité et de l'appréciation de l'opérateur.

Gérer les aléas du terrain

Les entrepôts de PGC doivent composer avec des palettes endommagées, des extrémités de film étirable qui pendent, des cartons qui fuient ou sont écrasés, ainsi que des [charges mixtes multiréférences 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/>). C'est dans ces situations que l'[automatisation sous contrôle humain](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/concepts/human-in-the-loop-automation/) ([https://info.mobilerobot.com/fr-fr/doc umentation/concepts/human-in-the-loop-automation/](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/concepts/human-in-the-loop-automation/)) prend tout son sens : l'opérateur repère le problème lors de la prise de palette, le traite en mode manuel et ne confie au robot que le trajet prévisible.

Limites environnementales

Le J1600 fonctionne en intérieur entre 5 et 40 °C, avec une humidité sans condensation de 20 à 80 % et un indice de protection IP21. Les zones de distribution à température ambiante respectent ces limites. Les zones réfrigérées ou surgelées à moins de 5 °C se situent en dehors de la [plage de fonctionnement](https://info.mobilerobo) (<https://info.mobilerobo>

[t.com/fr-fr/documentation/installation/operating-environment-requirements/](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/operating-environment-requirements/)) spécifiée. La conduite autonome exige des **sols plans** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/route-and-floor-suitability/>). — le franchissement des plaques de quai et des rampes reste manuel. Pour plus de détails, consultez les **caractéristiques techniques** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/technical-specifications/>).

Pages connexes

- **Entreposage** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/industries/warehousing/>). — les flux généraux d'entrepôt utilisés dans la distribution alimentaire
- **Réception des marchandises** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/industries/goods-receiving/>). — les opérations aux quais de réception
- **Gains de productivité** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/productivity-improvements/>). — les résultats en matière de débit et de fluidité des flux