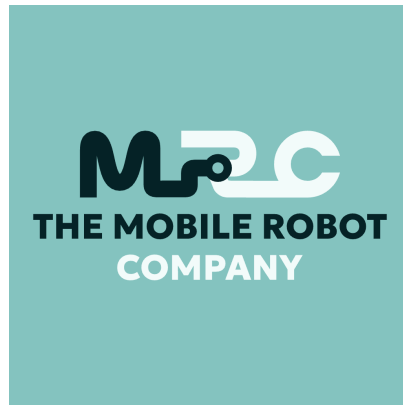




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Liste de contrôle pour la qualification d'une application · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/application-qualification-checklist>

Liste de contrôle pour la qualification d'une application

Utilisez cette liste pour qualifier une application J1600 avant une démonstration, un essai ou un achat. Chaque point correspond à une limite ou à une exigence publiée. Si vous pouvez répondre oui à chaque point applicable, l'application peut être retenue pour un [essai de deux semaines](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/trial-planning/) ; les points que vous ne pouvez pas confirmer sont à valider en priorité lors d'une [preuve de concept](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/proof-of-concept-planning/).

Charge et support de charge

- ☐ Le poids de la charge est inférieur ou égal à 1600 kg (environ 3 500 lb).
- ☐ La base du support de charge est ouverte, sans plancher inférieur bloquant l'entrée des fourches.
- ☐ L'encombrement au sol de la palette ou de la charge, débord compris, ne dépasse pas 1250 × 1250 mm (49 × 49 in).
- ☐ La hauteur de la charge mesurée depuis le sol est inférieure ou égale à 1700 mm (67 in).
- ☐ Le support de charge est d'un type compatible : palette Europe EPAL, EPAL 3, EPAL 6, palette GMA à base ouverte ou tout autre support de charge à base ouverte permettant l'entrée des fourches et respectant les limites dimensionnelles.
- ☐ Les charges sont suffisamment stables pour être transportées, ou un opérateur peut évaluer leur stabilité et manutentionner manuellement les [charges instables](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/sensitive-or-unstable-loads/).

Détails : [Compatibilité des palettes et des charges](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/pallet-and-load-suitability/).

Site et environnement

- ☐ Tous les trajets en mode automatique sont effectués en intérieur.
- ☐ La température ambiante reste comprise entre 5 et 40 °C (41 à 104 °F).
- ☐ L'humidité relative reste comprise entre 20 et 80 %, sans condensation.

- ☐ L'environnement est compatible avec l'indice de protection IP21 : aucun lavage à grande eau, aucune projection et aucune eau stagnante sur le trajet.
- ☐ L'espace disponible est suffisant pour l'engin : 1893 mm de long, 850 mm de large et 2060 mm de haut avec les fourches abaissées, avec un rayon de braquage de 1501 mm.
- ☐ Un emplacement de recharge est disponible (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/charger-installation/>) — une prise électrique murale pour le chargeur utilisé en mode manuel, ou une surface au sol pour la station de recharge automatique proposée en option.

Détails : Adéquation du site (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/site-suitability/>).

Sols et trajets

- ☐ Les trajets en mode automatique sont de niveau — la pente franchissable en mode automatique est de 0 %.
- ☐ Les bosses sur le trajet ne dépassent pas 25 mm (1 in).
- ☐ Les interstices sur le trajet ne dépassent pas 20 mm (0,8 in) de largeur.
- ☐ La planéité du sol est conforme à TR34 FM3 (FF 25 / FL 20).
- ☐ Les ponts de liaison, rampes et pentes sont franchis en mode manuel — la pente franchissable en mode manuel est de 5 % à vide et de 3 % en pleine charge.
- ☐ Le transport s'effectue entre des emplacements au sol : prise de la palette par l'opérateur, puis dépose au sol en mode automatique.

Détails : Adéquation des trajets et du sol (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/route-and-floor-suitability/>).

Processus et tâches

- ☐ Le travail répétitif consiste en des déplacements de point à point entre des emplacements qu'il suffit d'atteindre une fois avec le J1600 pour les enregistrer.
- ☐ Un opérateur est disponible pour prendre les palettes manuellement et lancer les tâches (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safe-deployment/operator-responsibilities/>) — la prise de palette se fait toujours en mode manuel.
- ☐ Les modèles de tâches (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/task-management/>) prévus sont pris en charge : livrer et revenir (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/r/applications/scenarios/deliver-and-return/>), (Boomerang), livrer puis continuer vers un

[troisième point](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/>), [déposer et attendre](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-wait/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-wait/>), [deliver and park](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-park/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-park/>), ou des [flux multipoints](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/multi-point-pallet-transport/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/multi-point-pallet-transport/>), tels que le [cross-docking](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/cross-docking/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/cross-docking/>).

☐ La dépose au sol est acceptable à toutes les destinations desservies en mode automatique.

Connectivité et intégration

☐ L'utilisation de base [ne nécessite aucune intégration](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/lower-integration-complexity/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/lower-integration-complexity/>) — la disponibilité du Wi-Fi n'est à confirmer que si vous souhaitez utiliser des [fonctions connectées](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/network-and-wi-fi-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/network-and-wi-fi-requirements/>).

☐ Si vous prévoyez une exploitation en flotte, des gestionnaires de flotte tiers ou une intégration de systèmes, sachez que [VDA 5050](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/software/vda-5050/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/software/vda-5050/>), [REST API](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/technical-integration/rest-api-documentation/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/technical-integration/rest-api-documentation/>), [Fleet Manager](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/technical-integration/fleet-manager-guide/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/technical-integration/fleet-manager-guide/>) et la planification avancée des tâches nécessitent le [pack Advanced software](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/software/advanced-software/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/software/advanced-software/>). Voir [Exemples de périmètres de déploiement](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/deployment-scope-examples/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/deployment-scope-examples/>).

Équipe

☐ Les opérateurs connaissent l'utilisation des transpalettes électriques — la [formation](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/operator-training/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/operator-training/>) au J1600 dure environ 30 minutes.

☐ Un membre de l'équipe sait [ajouter ou modifier des destinations en conduisant le J1600 jusqu'à un point](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/temporary-location-setup/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/temporary-location-setup/>) puis en appuyant sur **Enregistrer l'emplacement** — aucun spécialiste de l'automatisation n'est nécessaire.

Ce que la liste de contrôle ne couvre pas

Les matières dangereuses et les supports de charge inhabituels ne bénéficient d'aucune [approbation générale](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safe-deployment/approved-loads-and-pallets/) ; leur compatibilité dépend de la géométrie de la base, des dimensions, de la stabilité et de l'appréciation de l'opérateur. Discutez des charges particulières avec votre partenaire ou l'équipe technique, puis validez-les pendant l'essai. Si vous n'êtes pas certain que le J1600 convienne à votre application, commencez par [Le J1600 convient-il à mon application ?](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/is-the-j1600-right-for-my-application/)