



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Le J1600 est-il adapté à mon application ? · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/is-the-j1600-right-for-my-application>

Le J1600 est-il adapté à mon application ?

Le J1600 est un [transpalette à conduite autonome](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/overview/) (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/overview/), à double mode, conçu pour le transport intérieur de palettes entre emplacements au sol. Cette page vous aide à déterminer rapidement s'il convient à votre activité avant de consacrer du temps à une démonstration ou à un essai. Pour les caractéristiques complètes, consultez les [caractéristiques techniques](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/technical-specifications/) (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/technical-specifications/).

L'application pour laquelle le J1600 est conçu

Le J1600 automatise la partie répétitive des déplacements de palettes. L'opérateur [prend manuellement la palette](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/) — à l'aide d'un timon qui se manœuvre comme celui d'un transpalette électrique classique — sélectionne une destination enregistrée sur l'écran tactile, [confirme le mode autonome](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/autonomous-operation/) (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/autonomous-operation/), puis s'écarte. Le robot se rend à destination, dépose la palette au sol, puis revient, se stationne, attend ou poursuit vers un autre emplacement. Consultez le [double mode](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/dual-mode/) (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/dual-mode/) et [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/).

L'équilibre visé est d'environ 80 % d'automatisation plutôt que 100 % : les décisions restent du ressort de l'opérateur, les déplacements sont confiés au robot et l'investissement initial reste bien inférieur à celui d'un projet d'automatisation complète.

Indicateurs d'une bonne adéquation

Le J1600 convient à votre application si plusieurs des critères suivants s'appliquent :

- **Flux horizontaux de palettes en intérieur** pour la [réception des marchandises](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/industries/goods-receiving/) (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/industries/goods-receiving/), le stockage, [l'approvisionnement de la production](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/production-supply/) (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/production-supply/), la [mise en zone tampon](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/ap) (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/ap

[plications/use-cases/buffer-and-staging-management/](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/buffer-and-staging-management/)), 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/>) ou [l'expédition](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/industries/shipping-and-dispatch/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/industries/shipping-and-dispatch/>).

- **Un à cinq opérateurs de transpalette** sur un même poste — le [segment cible principal](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/company/about/markets-we-serve/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/company/about/markets-we-serve/>). Le modèle économique est conçu pour être rentable dans une PME fonctionnant en une seule équipe, huit heures par jour et cinq jours par semaine.
- **Transports répétitifs d'un point à un autre** pour lesquels les opérateurs passent beaucoup de temps à [marcher](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/reduction-in-manual-walking/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/reduction-in-manual-walking/>). Les trajets peuvent mesurer quelques mètres ou plus de 100 mètres.
- **Îlots de travail locaux au sein d'un site plus vaste** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/local-work-cell-automation/>), trop petits ou trop évolutifs pour un projet de flotte classique.
- **Sites existants** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/brownfield-automation/>) avec des implantations changeantes, du [stockage temporaire](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/temporary-storage/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/temporary-storage/>) et un assortiment variable de références. La [navigation 3D LiDAR SLAM](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/>) ne nécessite aucun rail, fil de guidage, réflecteur ni aucune modification du bâtiment.
- **Un besoin de déploiement rapide** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/faster-deployment/>) — la mise en service prend généralement de quelques heures à une journée, et la [formation des opérateurs](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/operator-training/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/operator-training/>) dure environ 30 minutes.
- **Aucune volonté de lancer un projet informatique** — le [Wi-Fi est facultatif pour une utilisation de base](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/>), et [aucune intégration à un système de gestion d'entrepôt ou à un gestionnaire de flotte](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/lower-integration-complexity/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/lower-integration-complexity/>) n'est requise.

Vue d'ensemble des exigences

Exigence	Limite
Poids de la charge	Jusqu'à 1600 kg (environ 3500 lb)
Support de charge	Base ouverte, sans plancher inférieur
Emprise au sol de la palette/charge, débord compris	Jusqu'à 1250 × 1250 mm (49 × 49 in)
Hauteur de la charge depuis le sol	Jusqu'à 1700 mm (67 in)
Environnement	Intérieur, 5–40 °C (41–104 °F), 20–80 % d'humidité relative sans condensation
Sols en mode autonome	Horizontaux (pente admissible de 0 %), ressauts jusqu'à 25 mm, interstices jusqu'à 20 mm
Dépose autonome	Au sol uniquement
Prise de palette	Toujours manuelle

Passez en revue la [liste de contrôle pour la qualification de l'application](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/application-qualification-checklist/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/application-qualification-checklist/>), pour obtenir la liste complète, et consultez [l'adéquation du site](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/site-suitability/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/site-suitability/>), [la 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/>) et [l'adéquation des trajets et des sols](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/route-and-floor-suitability/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/route-and-floor-suitability/>) pour plus de détails.

Ce qui reste manuel

Le double mode suppose qu'[un opérateur reste disponible pour les opérations sur palettes qui exigent une appréciation humaine](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safe-deployment/operator-responsibilities/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safe-deployment/operator-responsibilities/>) :

- la prise de palette et le positionnement des fourches ;
- le levage et la dépose au-dessus du niveau du sol, jusqu'à 1600 mm, en [mode manuel](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/manual-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/manual-operation/>) ;
- les plaques de quai, rampes et pentes — la pente admissible en mode autonome est de 0 % ;

- les [charges instables, endommagées ou sensibles](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/>) ;
- les [zones encombrées ou à forte circulation](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/>) qui exigent une adaptation immédiate ;
- les changements urgents de priorité et la gestion des [exceptions](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/handling-exceptions-and-irregular-loads/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/handling-exceptions-and-irregular-loads/>).

Si votre processus exige de supprimer entièrement l'intervention de l'opérateur — y compris pour la prise automatisée des palettes — le J1600 n'est pas conçu pour cela. Il se situe entre les transpalettes manuels et les systèmes entièrement automatisés.

Applications peu adaptées

- le transport en extérieur ou dans des zones non chauffées à moins de 5 °C, y compris les zones frigorifiques à température de congélation ;
- les palettes à plancher inférieur fermé ou les supports dans lesquels les fourches ne peuvent pas entrer ;
- les charges de plus de 1600 kg ou dépassant le gabarit de 1250 × 1250 mm ;
- la dépose autonome dans un rayonnage, sur un convoyeur ou à toute hauteur au-dessus du sol ;
- les trajets qui doivent emprunter des pentes ou franchir des plaques de quai en mode autonome ;
- les zones mouillées ou nettoyées à grande eau — [l'indice de protection est IP21](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/operating-environment-requirement) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/operating-environment-requirement>).

Certaines de ces applications peuvent néanmoins être partiellement prises en charge : le robot effectue la partie du trajet en intérieur sur sol horizontal, tandis que les opérateurs réalisent manuellement le reste.

Étapes suivantes

1. Remplissez la [liste de contrôle pour la qualification de l'application](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/application-qualification-checklist/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/application-qualification-checklist/>).
2. Réservez une démonstration pratique de 30 à 60 minutes [auprès d'un partenaire](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/buying-and-deployment/find-a-local-partner/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/buying-and-deployment/find-a-local-partner/>).

3. Planifiez un essai de deux semaines (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/trial-planning/>) ou une preuve de concept (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/proof-of-concept-planning/>), sur votre propre site.