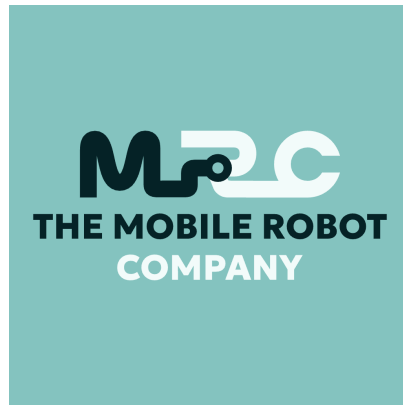




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Compatibilité des palettes et des charges · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/pallet-and-load-suitability>

Compatibilité des palettes et des charges

Le J1600 transporte jusqu'à 1600 kg sur tout support de charge à base ouverte pouvant être pris par les fourches. Cette page définit le gabarit de charge, les types de palettes compatibles et les dimensions des fourches à prendre en compte pour vérifier vos propres supports.

CARACTÉRISTIQUES PRÉLIMINAIRES

Les caractéristiques de janvier 2026 présentées sur cette page sont préliminaires et susceptibles d'être modifiées. Avant toute décision de déploiement, vérifiez les limites dans la documentation produit en vigueur.

Une seule exigence impérative : une base ouverte

Le support doit avoir une **base ouverte sans plancher inférieur** afin que les fourches puissent s'engager. Les palettes à base fermée ne sont pas compatibles. Le support doit également respecter le gabarit ci-dessous.

Gabarit de charge

Paramètre	Limite
Poids maximal de la charge	1600 kg (environ 3500 lb)
Longueur maximale de la palette ou de la charge, débords compris	1250 mm (49 in)
Largeur maximale de la palette ou de la charge, débords compris	1250 mm (49 in)
Hauteur maximale de la charge depuis le sol	1700 mm (67 in)

Les débords sont pris en compte : mesurez la charge, pas seulement la palette. La limite exacte est de 1250 mm ; certains documents de présentation l'arrondissent à 1,2 m.

Types de supports compatibles

Support de charge	Compatibilité
Europalette EPAL	Compatible
EPAL 3	Compatible
EPAL 6	Compatible
Palettes GMA	Toutes les palettes GMA à base ouverte
Supports sur mesure	Tout support à base ouverte pouvant être pris par les fourches et respectant les limites dimensionnelles

Les supports sur mesure comprennent les [cages ouvertes](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/open-cages-and-alternative-load-carriers/), les [fûts placés sur des supports à base ouverte](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/open-cages-and-alternative-load-carriers/) et les [autres supports de charge distincts des europalettes](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/>). Leur compatibilité dépend de la géométrie de la base, des dimensions, de la stabilité et de l'évaluation par l'opérateur. Il n'existe aucune [homologation générale](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safe-deployment/approved-loads-and-pallets/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safe-deployment/approved-loads-and-pallets/>) couvrant tous les supports ou les matières dangereuses. Faites valider les charges particulières avec votre partenaire, idéalement lors d'un [essai](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/trial-planning/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/trial-planning/>).

Dimensions des fourches

Vérifiez vos supports de charge par rapport aux dimensions des fourches :

Paramètre	Métrique	Impérial
Longueur des fourches	1150 mm	45 in
Largeur d'une fourche	180 mm	7 in
Épaisseur des fourches	60 mm	2,4 in
Écartement extérieur des fourches	680 mm	27 in
Écartement intérieur des fourches	320 mm	13 in
Hauteur des fourches en position basse	90 mm	3,5 in
Hauteur des fourches en position haute	1600 mm	63 in

Hauteurs : mode manuel et mode autonome

Le [mode manuel](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/manual-operation/) permet la prise et la dépose jusqu'à 1600 mm (63 in). En mode autonome, la dépose s'effectue toujours au niveau du sol. Concevez les flux de façon que chaque destination autonome permette une dépose au sol ; toute dépose en hauteur doit être effectuée par l'opérateur. Voir [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/dual-mode/).

Charges délicates et instables

Les [charges qui nécessitent une évaluation](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/sensitive-or-unstable-loads/) — piles dont le poids est concentré en hauteur, charges inclinées, palettes endommagées, liquides ou fûts — sont précisément celles pour lesquelles les opérations sont réparties entre les deux modes. L'opérateur effectue manuellement la prise de charge et les manœuvres de précision, puis confie les trajets répétitifs au mode autonome. Il appartient toujours à l'opérateur d'évaluer la stabilité de la charge ; un [capteur de détection de charge](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-functions/load-detection/) (niveau de performance b) confirme la présence d'une charge. Pour comprendre les raisons de cette répartition du travail, consultez la page sur [l'automatisation sous contrôle humain](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/concepts/human-in-the-loop-automation/).

Étape suivante

Reportez les valeurs ci-dessus dans la [liste de contrôle de 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/>), puis vérifiez le reste de votre installation à l'aide de la page [Compatibilité du site](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/site-suitability/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/site-suitability/>).