



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Adéquation du site · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/site-suitability>

Adéquation du site

Le J1600 est conçu pour les installations intérieures existantes et ne nécessite aucune modification du bâtiment, ni rails, câbles ou réflecteurs. Le site doit toutefois respecter un ensemble d'exigences environnementales et physiques pour permettre le fonctionnement autonome. Cette page les répertorie afin de vous permettre d'évaluer une installation avant un essai ou un déploiement.

SPÉCIFICATIONS PRÉLIMINAIRES

Les spécifications de janvier 2026 indiquées sur cette page sont préliminaires et susceptibles d'être modifiées. Confirmez les limites dans la documentation produit à jour avant toute décision de déploiement.

Environnement

Paramètre	Exigence
Lieu d'utilisation	Intérieur
Température de fonctionnement	5–40 °C (41–104 °F)
Humidité relative	20–80 %, sans condensation
Indice de protection	IP21 — protégé contre les objets de plus de 12,5 mm et contre les chutes verticales de gouttes d'eau

L'indice IP21 exclut les zones de lavage à grande eau, les projections et l'eau stagnante sur le trajet. Les espaces non chauffés dont la température descend sous 5 °C — y compris les zones de stockage à température négative — se trouvent hors de la [plage de fonctionnement](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/operating-environment-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/operating-environment-requirements/>).

Sols

Paramètre	Exigence
Pente franchissable, mode automatique	0° / 0 % — sols plans uniquement
Pente franchissable, mode manuel, à vide	2,86° / 5 %
Pente franchissable, mode manuel, à pleine charge	1,72° / 3 %
Hauteur maximale de ressaut franchissable	25 mm (1 in)
Largeur maximale d'interstice franchissable	20 mm (0,8 in)
Planéité/nivellement du sol	TR34 FM3 (FF 25 / FL 20)

Le mode autonome est réservé aux sols plans. Le franchissement des plaques de quai et des pentes reste une tâche manuelle. Pour évaluer un trajet précis, consultez la page [Adéquation du trajet et du sol](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/route-and-floor-suitability/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/route-and-floor-suitability/>).

Espace et dégagements

Dimensionnez les allées, les portes et les zones de manœuvre en fonction des [dimensions du véhicule](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/technical-reference/dimensions/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/technical-reference/dimensions/>) :

Paramètre	Système métrique	Système impérial
Longueur du véhicule	1893 mm	75 in
Largeur du véhicule	850 mm	33 in
Hauteur du véhicule, fourches abaissées	2 060 mm	81 in
Hauteur du véhicule, fourches levées au maximum	2 350 mm	93 in
Rayon de braquage	1501 mm	59 in
Garde au sol	30 mm	1,2 in

Le LiDAR de navigation 3D balaie les structures de l'environnement jusqu'à 70 m au-dessus du véhicule. Le J1600 se localise donc à partir du bâtiment lui-même, y compris dans les installations avec une grande hauteur sous plafond.

Emplacements de recharge

Prévoyez l'une des [deux configurations de recharge](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/charging/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/charging/>) :

- **Recharge manuelle** : un chargeur est branché pendant les pauses ou les périodes d'inactivité, comme pour un transpalette électrique. Réservez un [emplacement de stationnement](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-park/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-park/>), près d'une prise électrique.
- **Recharge automatique** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/automatic-charging/>) : avec le chargeur automatique en option, le robot rejoint la station et s'y positionne automatiquement pour une recharge d'opportunité. [Réservez un espace au sol pour la station](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/charger-installation/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/charger-installation/>) ; sa configuration est effectuée le premier jour de l'installation si le chargeur automatique a été acheté.

La batterie est une [batterie lithium-fer-phosphate \(LiFePO4\) de 24 V et 200 Ah](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/technical-reference/battery-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/technical-reference/battery-specifications/>) qui se recharge à raison d'environ 47 points de pourcentage par heure. Son autonomie dépasse huit heures dans un cycle d'utilisation type. Consultez les [informations détaillées sur la recharge](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/technical-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/technical-specifications/>).

Connectivité

[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 avec un système de gestion d'entrepôt, un gestionnaire de flotte ou le système informatique](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/lower-integration-complexity/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/lower-integration-complexity/>), n'est obligatoire. Les sites qui prévoient une exploitation en flotte ou une intégration logicielle nécessitent une couverture réseau pour les fonctions du [Advanced software](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/software/advanced-software/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/software/advanced-software/>) ; consultez les [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/>).

Conditions réelles sur site

Le J1600 est validé dans le [centre d'essai de Copenhague](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/company/locations/test-and-demonstration-facility/) de l'entreprise, dans des conditions volontairement imparfaites, notamment sur des sols irréguliers et avec des charges d'essai remplies d'eau. Les obstacles mobiles, les personnes et les changements d'agencement sont gérés par la [navigation 3D LiDAR SLAM avec évitement d'obstacles](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/) — mais les limites ci-dessus restent applicables. Si les conditions de votre site sont proches d'une limite, validez-les au moyen d'un [essai](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/trial-planning/) ou d'une [preuve de concept](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/proof-of-concept-planning/).