



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Réaffectation de la main-d'œuvre · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/labor-reallocation>

Réaffectation de la main-d'œuvre

Le J1600 repose sur le principe que les robots doivent assister les opérateurs, et non les remplacer. Son effet sur l'activité est une réaffectation du travail : le temps des opérateurs n'est plus consacré au transport répétitif, mais aux décisions et à la gestion des [aléas](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/>), qui nécessitent une appréciation humaine de la situation.

Répartition du travail

Le [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/dual-mode/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/dual-mode/>), établit une distinction claire entre le rôle de l'opérateur et celui du robot :

Opérateur	J1600
Évaluer la stabilité de la charge, l'état de la palette, l'encombrement, l'urgence et les aléas	Créer et mettre à jour une carte 3D, puis se déplacer jusqu'aux emplacements enregistrés
Prendre les palettes et effectuer les manutentions difficiles ou en hauteur (jusqu'à 1600 mm)	Transporter jusqu'à 1600 kg sur des trajets répétitifs
Choisir la destination et l'action à exécuter après la dépose	Éviter les obstacles et activer des champs de protection adaptés à la vitesse
Confirmer le passage en mode autonome	Déposer la palette au sol, puis revenir, stationner, poursuivre ou attendre
Reprendre la commande manuelle à tout moment	Répéter les tâches enregistrées de façon reproductible

Affectation du temps dégagé

Le temps libéré en évitant d'accompagner les palettes à pied est consacré aux tâches que le robot ne peut pas effectuer : contrôler les marchandises à la réception, repérer les palettes endommagées et les charges instables avant qu'elles ne provoquent un incident, désengorger les zones encombrées, redéfinir les priorités lorsqu'une ligne de

production risque de ne plus être approvisionnée et [manutentionner les charges sensibles ou inhabituelles](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/>). Dans ces situations, l'appréciation humaine du contexte est plus efficace que l'automatisation. C'est le principe de 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/>).

Le personnel qualifié est ainsi utilisé de manière plus productive : les opérateurs de transpalette gèrent les flux de leur zone au lieu de se limiter à y transporter des palettes.

Faire face aux pénuries de main-d'œuvre

La pénurie de main-d'œuvre et la forte dépendance à celle-ci font partie des difficultés auxquelles le J1600 répond. Lorsque le recrutement est difficile, l'automatisation de la partie transport permet à l'équipe existante de gérer davantage de flux : un opérateur peut poursuivre le chargement ou la préparation de commandes pendant que le robot effectue les transports en parallèle. La [formation](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/operator-training/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/operator-training/>) d'un opérateur sachant déjà utiliser un transpalette électrique dure environ 30 minutes. De plus, aucun spécialiste de l'automatisation n'est nécessaire pour reconfigurer le système. Cette réaffectation ne crée donc pas de nouvelle dépendance à l'égard d'un personnel technique difficile à recruter.

Pas un processus sans intervention humaine

L'objectif n'est clairement pas de faire fonctionner l'entrepôt sans personnel. [Le déclenchement des tâches, la prise en charge des palettes et la confirmation du mode relèvent toujours d'une personne](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/operator-manual/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/operator-manual/>), et le timon permet une reprise immédiate de la commande manuelle. Les sites qui ont besoin de supprimer toute intervention humaine dans l'exécution des tâches doivent se tourner vers des systèmes entièrement automatisés, avec les contraintes d'intégration, d'infrastructure et de coût que cela implique. Consultez les [améliorations de la productivité](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/application/results/productivity-improvements/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/application/results/productivity-improvements/>) pour une comparaison.

Pages associées

- [Réduction des déplacements manuels à pied](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/reduction-in-manual-walking/) (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/reduction-in-manual-walking/) — comment ce temps est dégagé
- [Améliorations de la sécurité](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/safety-improvements/) (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/safety-improvements/) — la réduction des risques obtenue en retirant les personnes des transports répétitifs
- [Logistique interne de production](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/industries/internal-production-logistics/) (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/industries/internal-production-logistics/) — la réaffectation dans l'atelier de production