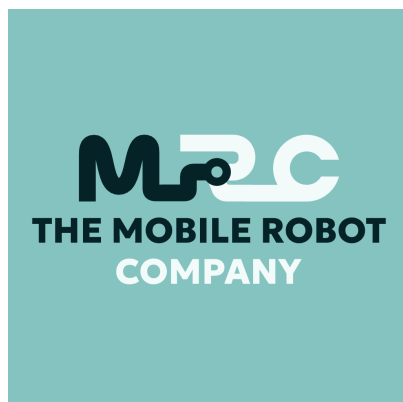




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Réduction des déplacements à pied des opérateurs · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/reduction-in-manual-walking>

Réduction des déplacements à pied des opérateurs

« Automatiser les déplacements à pied » est l'un des principaux [principes de conception](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/company/about/our-approach-to-automation/) du J1600. Le produit ne cherche pas à automatiser toutes les subtilités de la manutention des palettes. Il élimine les déplacements répétitifs qui occupent la journée d'un opérateur sans créer de valeur.

L'ampleur du problème des déplacements à pied

Le transport de palettes est [une activité de grande ampleur encore peu automatisée](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/concepts/pallet-automation-fundamentals/) : plus d'un million de transpalettes sont vendus chaque année dans le monde, dont plus de 300 000 rien qu'en Europe, et plus de six millions de personnes utilisent des transpalettes dans leur travail quotidien. Seul environ 1 % de la manutention des palettes est automatisé. Pour la plupart de ces six millions de personnes, chaque déplacement de palette implique de parcourir l'itinéraire à pied avec elle, puis de revenir à pied.

Ce qui change avec le J1600

Avec le [J1600](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/overview/), l'opérateur n'a plus à effectuer la partie répétitive du trajet :

1. L'opérateur [prend manuellement la palette](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery/), une opération qui exige discernement et précision.
2. L'opérateur sélectionne une destination enregistrée sur l'écran tactile, confirme le mode autonome, puis s'éloigne.
3. Le robot parcourt alors l'itinéraire à sa place : il se déplace de manière autonome, évite les obstacles, dépose la palette au sol, puis revient, stationne, attend ou poursuit sa tâche selon la configuration.

Que l'itinéraire mesure quelques mètres ou plus de 100 mètres, l'opérateur n'a désormais plus à le parcourir. Dans le [modèle « Boomerang »](https://info.mobilerobot.com),

[m/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-return/](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-return/)) courant, le robot revient auprès de l'opérateur pour prendre la palette suivante, tandis que celui-ci continue à travailler au point de prise en charge : il peut décharger un camion, préparer la charge suivante ou effectuer une tout autre tâche.

Les effets sur les salariés

La suppression des déplacements répétitifs améliore la satisfaction des salariés et ne constitue pas seulement une source d'économies : elle réduit les mouvements répétitifs et fatigants et libère du temps pour des tâches qui exigent discernement et savoir-faire. Notre position est que les robots doivent assister les opérateurs plutôt que les remplacer. La personne conserve la maîtrise de la tâche et prend en charge la palette ainsi que 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/>), tandis que le transport fastidieux est délégué. Voir [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/>).

Les déplacements à pied qui doivent subsister

Tous les déplacements ne doivent pas être confiés au robot. Les ponts de liaison et les pentes — la capacité de franchissement en mode autonome est de 0 % —, les zones encombrées, les palettes mal positionnées et les changements urgents de priorité sont des situations dans lesquelles le déplacement d'un opérateur jusqu'au J1600 et la reprise du timon constituent la solution la plus rapide et la plus sûre. Le J1600 permet une reprise en main manuelle immédiate afin que ces déplacements à pied restent rares et justifiés.

Pages connexes

- [Gains de productivité](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/productivity-improvements/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/productivity-improvements/>) — le même effet mesuré en temps opérateur
- [Amélioration de la sécurité](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/safety-improvements/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/safety-improvements/>) — fatigue et risques liés à la manutention
- [Réception des marchandises](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/industries/goods-receiving/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/industries/goods-receiving/>) — un flux dans lequel les trajets à pied entre le quai et la zone de stockage prédominent