



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Gestion des exceptions et des charges atypiques · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/handling-exceptions-and-irregular-loads>

Gestion des exceptions et des charges atypiques

Le travail en entrepôt est complexe, dynamique et imprévisible. Le J1600 est conçu en tenant compte de cette réalité : au lieu de traiter chaque irrégularité comme une erreur système, il permet à l'opérateur d'intervenir et de gérer les exceptions en quelques secondes. Cette page répertorie les situations dans lesquelles l'intervention humaine, au cœur du [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/dual-mode/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/dual-mode/>), est la plus efficace.

Liste des exceptions

1. **Palettes endommagées.** Une planche inférieure cassée ou un clou qui dépasse est repéré avant de provoquer un risque pour la sécurité ou un blocage.
2. **Charges instables.** Une charge lourde en partie haute, inclinée ou mal empilée est évaluée avant le levage, puis prise en charge manuellement si nécessaire. Voir [Charges fragiles ou instables](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/>).
3. **Film plastique accroché.** Une extrémité de film mal fixée est repérée et rabattue avant de s'accrocher à un rayonnage ou à un encadrement de porte.
4. **Palettes mal positionnées.** Une palette qui ne se trouve pas exactement à l'emplacement attendu par le système est retrouvée en regardant autour de soi, au lieu d'être signalée comme une erreur puis abandonnée.
5. **Marchandises endommagées.** Les fuites et les coins écrasés sont repérés avant la livraison à un client ou à une ligne de production.
6. **Ponts de liaison à forte pente.** Les bosses, les pentes et le mauvais alignement des remorques relèvent de la conduite manuelle : la pente admissible en mode automatique est de 0 %, tandis que le [mode manuel](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/manual-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/manual-operation/>) permet de franchir jusqu'à 5 % à vide et 3 % à pleine charge. Voir [Réception des marchandises](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/inbound-receiving/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/inbound-receiving/>).
7. **Zones de circulation encombrées.** L'opérateur traverse manuellement une zone saturée ou encombrée en choisissant un itinéraire sûr. Voir [Utilisation dans les environnements encombrés](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/>).

8. **Modification urgente des priorités.** Lorsqu'une ligne de production risque une rupture d'approvisionnement, l'opérateur redirige immédiatement le J1600, sans file d'attente ni ticket. Voir [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/>).
9. **Modifications des itinéraires et de l'agencement** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/dynamic-route-changes/>). Un nouvel emplacement est enregistré en conduisant le J1600 jusqu'à celui-ci, puis en appuyant sur **Enregistrer l'emplacement**. Voir [Configuration d'un emplacement temporaire](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/temporary-location-setup/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/temporary-location-setup/>).
10. **Réduction des contraintes liées à l'automatisation.** Les exceptions rendent l'automatisation complète coûteuse. Leur traitement manuel permet au J1600 de rester simple. La conception vise [jusqu'à 80 % des gains liés aux transports répétitifs](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/productivity-improvements/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/productivity-improvements/>), sans les [contraintes d'intégration](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/lower-integration-complexity/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/lower-integration-complexity/>).

Il s'agit des arguments de conception avancés par l'entreprise — des exemples illustrant son approche plutôt que des résultats d'essais comparatifs — qui expliquent la répartition du travail dans une [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/>).

Fonctionnement concret du transfert de commande

La gestion des exceptions repose sur un transfert de commande simple dans les deux sens :

- **Passage en mode manuel :** saisissez ou déplacez le timon pour prendre immédiatement le contrôle manuel du J1600. Les boutons d'arrêt d'urgence, les interrupteurs de position du timon et le contacteur à clé (arrêt / manuel uniquement / automatique) restent toujours accessibles. Voir [le fonctionnement des dispositifs de sécurité du J1600](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-overview/how-j1600-safety-works/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-overview/how-j1600-safety-works/>).
- **Retour en mode automatique :** une fois l'exception résolue, sélectionnez la tâche, confirmez avec le bouton de démarrage, puis éloignez-vous. Voir [Prise de palette manuelle et livraison automatique](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/>) et [Travail combiné en modes manuel et automatique](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/mixed-manual-and-autonomous-work/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/mixed-manual-and-autonomous-work/>).

Charges atypiques admises

Une charge peut être atypique, mais elle ne doit pas être incompatible. Quelle que soit l'exception, les charges doivent respecter les limites impératives : charge utile maximale de 1600 kg, support de charge à base ouverte dont l'encombrement, débord compris, ne dépasse pas 1250 × 1250 mm, et hauteur de charge maximale de 1700 mm. L'acceptation des supports de charge hors gabarit ne relève pas de l'appréciation de l'opérateur. Voir [Cages ouvertes et autres supports de charge](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/>).