



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Gestion des zones tampons et de transit · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/buffer-and-staging-management>

Gestion des zones tampons et de transit

Les zones tampons et de transit absorbent les écarts de cadence entre les étapes d'un processus : entre deux lignes de production, entre la production et l'[expédition](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/industries/shipping-and-dispatch/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/industries/shipping-and-dispatch/>), ou entre la [réception](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/inbound-receiving/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/inbound-receiving/>) et la mise en stock. Leur approvisionnement et leur évacuation nécessitent des transports constants et répétitifs, précisément le travail que le J1600 est conçu pour prendre en charge.

Fonctionnement du flux

Le J1600 transporte les palettes entre les lignes, les zones de transit et les zones de stockage. L'opérateur [prend la palette en mode manuel](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/>) lorsque son appréciation est nécessaire ; le robot prend ensuite en charge le trajet :

1. Prenez la palette à la sortie de la ligne, dans la zone de stockage ou dans la zone de réception.
2. Sélectionnez l'emplacement tampon ou de transit enregistré sur l'écran tactile.
3. Choisissez le comportement après la livraison — pour les opérations de transit, **S'arrêter et attendre** maintient le robot dans la zone de transit, prêt à être redirigé, tandis que **retour au point de départ** maintient une boucle d'approvisionnement.
4. Confirmez le mode autonome et éloignez-vous.

Consultez [Deliver and Wait](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-wait/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-wait/>) et [Deliver and Return](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-return/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-return/>), les deux modèles les plus utilisés pour les opérations en zone tampon.

Objectif : un flux plus régulier

Confier au robot les transports liés aux zones tampons donne un rythme plus régulier aux opérations : les livraisons sont répétées de manière constante au lieu de dépendre de la disponibilité d'une personne pour effectuer le trajet. Un flux de matières et un débit plus réguliers, une [utilisation plus productive de la main-d'œuvre](#)

[qualifiée](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/labor-reallocation/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/labor-reallocation/>) et une réduction des [déplacements à pied répétitifs](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/application/s/results/reduction-in-manual-walking/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/application/s/results/reduction-in-manual-walking/>) sont les principaux résultats visés par le J1600 dans ce rôle. La [logistique de production](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/industries/internal-production-logistics/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/industries/internal-production-logistics/>) et la gestion des zones tampons font partie des principales applications pour lesquelles l'entreprise conçoit et présente le produit.

Les zones tampons se déplacent, les emplacements enregistrés aussi

Les zones tampons sont les emplacements les plus temporaires d'un site. Lorsqu'un couloir de transit est déplacé ou qu'une nouvelle zone tampon est ouverte pour répondre à un pic de demande :

- ajoutez l'emplacement en quelques minutes en vous y rendant avec le J1600, puis en appuyant sur **Enregistrer l'emplacement** — consultez [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/>) ;
- combinez-le librement avec des emplacements existants pour créer des [flux multipoints](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/multi-point-pallet-transport/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/multi-point-pallet-transport/>) ;
- pour les zones de débordement utilisées plus longtemps, suivez le modèle de [stockage temporaire](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/temporary-storage/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/temporary-storage/>).

Le nombre d'[emplacements enregistrés](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/location-management/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/location-management/>) n'est pas limité par le logiciel ; la surface au sol constitue la limite pratique.

Adéquation et limites

Le transport entre zones tampons et zones de transit convient au J1600 lorsque les trajets s'effectuent en intérieur sur un sol horizontal (pente franchissable en mode automatique : 0 %), que les palettes sont déposées au niveau du sol et que les charges ne dépassent pas 1600 kg sur un support de charge à base ouverte mesurant au maximum 1250 × 1250 mm, débord compris. Consultez [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/>) et les [caractéristiques techniques du J1600](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/technical-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/technical-specifications/>).

Flux adjacents : Approvisionnement de la production (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/production-supply/>) en amont, Transport de la production à l'expédition (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/production-to-shipping-transport/>), en aval.