



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Réception des marchandises · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/inbound-receiving>

Réception des marchandises

La réception des marchandises associe naturellement les deux aspects du [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/dual-mode/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/dual-mode/>) : les opérations dans le camion et sur le quai nécessitent le jugement de l'opérateur, tandis que les trajets entre le quai et la zone de contrôle ou de stockage sont répétitifs. L'opérateur décharge manuellement le camion, confie chaque palette au J1600 et reste sur le quai pendant que le robot effectue la livraison.

Fonctionnement du flux

1. Déchargez manuellement la remorque à l'aide du timon, exactement comme avec un transpalette électrique classique.
2. Sélectionnez sur l'écran tactile un point de dépose enregistré : contrôle à réception, zone de stockage ou emplacement tampon.
3. Choisissez **return to origin (retour au point de départ)** comme comportement après la livraison, confirmez le mode automatique avec le bouton de démarrage, puis éloignez-vous.
4. Le J1600 se déplace jusqu'à 5,4 km/h (1,5 m/s), contourne les obstacles sur son trajet, dépose la palette au sol et revient jusqu'à vous sur le quai pour prendre la palette suivante.

Ce cycle de livraison avec retour est la tâche J1600 la plus souvent présentée en démonstration. Consultez [Livraison avec retour](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-return/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-return/>) et [Prise manuelle et livraison autonome](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/>).

Pourquoi les opérations à quai restent manuelles

Le déchargement des camions concentre les situations dans lesquelles l'appréciation de l'opérateur est la plus importante :

- **Plaques de liaison et rampes.** Le mode automatique ne peut franchir aucune pente (0 %) : il est destiné à une [utilisation sur sol plan](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/route-and-floor-suitability/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/route-and-floor-suitability/>). 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 des

pentent jusqu'à 5 % à vide et 3 % à pleine charge. Les plaques de liaison, les ressauts et les défauts d'alignement de la remorque doivent donc être gérés par l'opérateur.

- **État des palettes.** Une semelle cassée, un clou saillant ou une extrémité de film étirable détachée sont repérés et traités avant de provoquer un blocage ou un risque pour la sécurité.
- **Stabilité de la charge.** Les [charges réceptionnées dont le centre de gravité est trop haut, qui penchent ou qui sont mal empilées](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/>) sont contrôlées par l'opérateur avant le levage.
- **Encombrement.** Une [zone de réception encombrée](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/>) par des palettes en attente nécessite un trajet manuel adapté aux circonstances.

Consultez [Gestion des exceptions et des charges irrégulières](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/>) pour connaître la liste complète des tâches qui nécessitent toujours l'appréciation de l'opérateur.

Ce que le robot élimine

[Les déplacements 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/>). Chaque livraison autonome élimine un aller-retour que l'opérateur devrait autrement effectuer à pied, que le trajet mesure quelques mètres ou largement plus de 100 mètres. Sur l'ensemble d'une équipe de réception, le J1600 est conçu pour éliminer [jusqu'à 80 % du temps que l'opérateur consacre aux transports répétitifs](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/productivity-improvements/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/productivity-improvements/>), tandis que celui-ci poursuit le déchargement sur le quai.

Configuration d'un flux de réception

- Conduisez une première fois le J1600 jusqu'à chaque point de contrôle, de stockage ou tampon, puis appuyez sur **Enregistrer l'emplacement**. Le nombre d'emplacements enregistrés n'est soumis à aucune limite logicielle.
- Aucun rail, fil de guidage, réflecteur ni aucune modification du bâtiment ne sont nécessaires : la navigation utilise la technologie [3D LiDAR SLAM](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/>).
- Un opérateur qui utilise déjà un transpalette électrique a besoin d'environ 30 minutes de [formation](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/op) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/op>

[erator-training/](#)).

Si les volumes à réception évoluent, ajoutez ou modifiez des points de dépose en quelques minutes. Consultez [Configuration d'un emplacement temporaire](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/temporary-location-setup/) et [Stockage temporaire](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/temporary-storage/).

Pour connaître les limites de charge sur le quai, consultez [Cages ouvertes et autres supports de charge](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/open-cages-and-alternative-load-carriers/), ainsi que les [caractéristiques techniques du J1600](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/technical-specifications/).