



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Automatisation locale d'une cellule de production · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/local-work-cell-automation>

Automatisation locale d'une cellule de production

Les grands sites comportent de nombreux petits flux de manutention : une cellule qui alimente une ligne, un poste d'emballage avec sa propre boucle ou une zone de sous-assemblage desservie par une navette dédiée. Chacun de ces flux est trop limité — ou change trop souvent — pour justifier un projet de flotte conventionnel. Le J1600 prend en charge ces flux indépendants, une cellule à la fois.

Le problème des flux locaux

Le chiffrage et la planification d'un projet d'automatisation complet couvrent l'ensemble du site : gestion de flotte, intégration des systèmes, infrastructure et configuration par des spécialistes. Un flux local de quelques mouvements de palettes par heure ne peut pas absorber ces coûts supplémentaires et reste donc manuel par défaut. Le J1600 inverse cette logique économique :

- un seul véhicule, déployé en quelques heures ou en une journée (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/faster-deployment/>), selon le périmètre (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/deployment-scope-examples/>) ;
- aucune intégration obligatoire avec un système de gestion d'entrepôt, un gestionnaire de flotte ou le système informatique (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/lower-integration-complexity/>) ;
- Wi-Fi facultatif pour une utilisation de base (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/network-and-wi-fi-requirements/>) ;
- aucun rail, fil de guidage ou réflecteur, et aucune modification du bâtiment ;
- environ 30 minutes de formation (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/operator-training/>) pour un opérateur qui utilise déjà un transpalette électrique.

L'opérateur de la cellule s'en charge lui-même : il prend la palette en mode manuel, envoie le J1600 en mode automatique et peut reprendre la main à tout moment. Voir Prise en charge manuelle et livraison automatique (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery/>) et Travail mixte en modes manuel et automatique (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/mixed-manual-and-autonomous-work/>).

Configurations courantes des cellules

- Une boucle entre la cellule et son supermarché logistique ou sa zone de stockage — [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/>).
- L'approvisionnement à la demande de la cellule au moyen d'un appel depuis un appareil mobile ou une interface web — [Come-to-Me](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/come-to-me/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/come-to-me/>).
- L'évacuation des produits finis vers l'étape suivante — [Transport de A à B puis à C](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/>).
- Des zones tampon attenantes à la cellule — [Gestion des zones tampon et de transit](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/buffer-and-staging-management/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/buffer-and-staging-management/>).

Lorsque la cellule est déplacée ou que [l'implantation change](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/dynamic-route-changes/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/dynamic-route-changes/>), l'opérateur réapprend les emplacements au J1600 en s'y rendant et en les enregistrant. Aucun spécialiste de l'automatisation n'est nécessaire. Voir [Configuration d'emplacements temporaires](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/temporary-location-setup/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/temporary-location-setup/>).

Extension au-delà d'une seule cellule

L'automatisation locale ne limite pas les possibilités d'évolution du site. Lorsque d'autres cellules adoptent le J1600, des fonctions d'automatisation avancées permettent d'ajouter la recharge automatique, Come-to-Me, la gestion de flotte avec [VDA 5050](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/software/vda-5050/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/software/vda-5050/>) et des [intégrations API](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/technical-integration/rest-api-documentation/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/technical-integration/rest-api-documentation/>). Les déploiements limités à une seule cellule peuvent ainsi rejoindre ultérieurement une flotte coordonnée composée de véhicules de plusieurs fabricants. Voir [Recharge automatique](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/automatic-charging/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/automatic-charging/>) et la [présentation du J1600](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/overview/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/overview/>).

À qui cette solution convient-elle ?

Elle convient aussi bien aux grands sites comportant de nombreux petits flux locaux qu'aux petites structures qui emploient un à cinq opérateurs de transpalette au cours d'une même équipe — [les segments pour lesquels le J1600 est principalement conçu](#)

(<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/company/about/markets-we-serve/>). Pour les sites où l'ensemble des installations est susceptible de changer, voir [Automatisation d'un site existant](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/brownfield-automation/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/brownfield-automation/>).