



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Transport multipoint de palettes · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/multi-point-pallet-transport>

Transport multipoint de palettes

Les flux réels de palettes se limitent rarement à une simple navette d'un point A à un point B. Les marchandises partent de plusieurs origines vers plusieurs destinations, et cette combinaison change chaque jour. Le J1600 gère ces flux comme un transport multipoint à multipoint : chaque emplacement enregistré peut être associé à n'importe quel autre, sans effectuer l'apprentissage de chaque combinaison.

Modèle des emplacements

- Pour créer un emplacement, conduisez manuellement le J1600 jusqu'au point voulu, puis appuyez sur **Enregistrer l'emplacement**.
- Le logiciel ne limite pas le nombre d'[emplacements enregistrés](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/location-management/) — les limites pratiques dépendent de la surface au sol disponible.
- Le J1600 se rend à n'importe quel point enregistré, quelle que soit sa position de départ. Vous n'effectuez pas l'apprentissage des trajets entre chaque paire d'emplacements ; vous enregistrez les points, puis la [navigation 3D LiDAR SLAM](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/) planifie elle-même chaque trajet.

Cette dernière capacité distingue les points utilisés pour l'[apprentissage et la répétition](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/concepts/teach-and-repeat/) de l'automatisation à trajets fixes : dix points enregistrés permettent déjà toutes les liaisons possibles entre eux. Consultez [Configuration d'un emplacement temporaire](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/temporary-location-setup/) et [Modification dynamique des trajets](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/dynamic-route-changes/).

Modèles de tâche pour les opérations multipoints

Modèle	Fonctionnement	Utilisation type
Deliver and return	Déposer la palette en B, puis revenir en A	Boucles répétitives d'approvisionnement — voir Deliver and Return (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-return/)
A-to-B-to-C	Déposer la palette en B, puis continuer à vide vers C	Flux en chaîne, repositionnement — voir A-to-B-to-C Transport (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/)
Deliver and wait	Déposer la palette en B et y rester	Voies de mise en attente — voir Deliver and Wait (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-wait/)
Deliver and park	Déposer la palette en B, puis rejoindre la zone de stationnement	Fin de cycle — voir Deliver and Park (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-park/)
Come-to-me	Le robot rejoint l'opérateur qui l'appelle	Enlèvement à la demande — voir Come-to-Me (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/come-to-me/)

Chaque tâche commence de la même manière : prise de la palette en mode manuel, sélection sur l'écran tactile de la destination et du comportement après la dépose, puis validation du mode automatique à l'aide du bouton physique de démarrage. Consultez [Prise 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/>).

Applications adaptées aux flux multipoints

- [Cross-docking](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/cross-docking/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/cross-docking/>) : le déplacement de palettes entre plusieurs portes de quai et plusieurs voies est l'application multipoint par excellence.
- [Gestion des zones tampons et de mise en attente](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/>) : les lignes, les zones tampons et les zones de stockage forment un réseau multipoint.
- [Stockage temporaire](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/temporary-storage/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/temporary-storage/>) : des emplacements temporaires peuvent être ajoutés au réseau ou en être retirés sans aucune autre modification.

- **Évolution des opérations** : lorsque les flux changent, vous ajoutez des emplacements, pas des projets — une approche décrite dans [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/>).

Capacité et limites

Chaque trajet permet de transporter jusqu'à 1600 kg à une vitesse maximale de 5,4 km/h, sur des parcours intérieurs de niveau, avec dépose au sol. Les supports de charge doivent être à base ouverte et ne pas dépasser 1250 × 1250 mm, débord de charge compris — consultez [Cages ouvertes et supports de charge alternatifs](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/>).