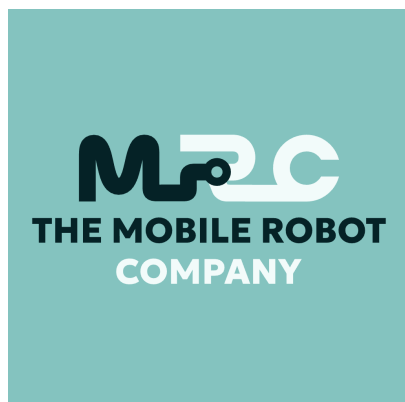




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Cages ouvertes et autres supports de charge · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/open-cages-and-alternative-load-carriers>

Cages ouvertes et autres supports de charge

Le J1600 n'est pas limité aux palettes Europe. Il peut transporter tout support de charge pouvant être pris par les fourches, doté d'une **base ouverte — sans plancher inférieur** — et respectant son gabarit dimensionnel : cages ouvertes, fûts sur supports à base ouverte et formats sur mesure. La règle pratique issue des démonstrations de l'entreprise est simple : tout support dégagé par dessous peut être pris en charge.

Limites de compatibilité

Paramètre	Limite / compatibilité
Exigence relative à la base	Base ouverte sans plancher inférieur, permettant l'entrée des fourches
Longueur maximale de la charge, dépassement compris	1250 mm (49 in)
Largeur maximale de la charge, dépassement compris	1250 mm (49 in)
Hauteur maximale de la charge depuis le sol	1700 mm (67 in)
Charge utile maximale	1600 kg (environ 3 500 lb)
Compatibilité EPAL	Palette Europe EPAL, EPAL 3, EPAL 6
Compatibilité GMA	Toutes les palettes GMA à base ouverte
Supports sur mesure	Tout support à base ouverte pouvant être pris par les fourches et respectant les limites dimensionnelles

Le gabarit exact est de 1250 mm. Certaines présentations produit plus courtes l'arrondissent à 1,2 m. Utilisez 1250 mm pour vérifier un support.

Géométrie des fourches

La possibilité de prendre un support sur mesure avec les fourches dépend de la compatibilité entre les ouvertures de sa base et les dimensions des fourches :

Paramètre des fourches	Valeur
Longueur des fourches	1150 mm (45 in)
Largeur de chaque fourche	180 mm (7 in)
Épaisseur des fourches	60 mm (2,4 in)
Largeur hors tout des fourches	680 mm (27 in)
Écartement intérieur entre les fourches	320 mm (13 in)
Hauteur minimale des fourches	90 mm (3,5 in)
Position la plus haute des fourches (mode manuel)	1600 mm (63 in)

Dimensions complètes : [caractéristiques techniques du J1600](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/technical-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/technical-specifications/>).

L'évaluation reste indispensable

La compatibilité dépend de la géométrie de la base, des dimensions, de la stabilité et de l'évaluation de l'opérateur. Aucune [autorisation générale](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safe-deployment/approved-loads-and-pallets/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safe-deployment/approved-loads-and-pallets/>) ne couvre tous les supports ni les matières dangereuses. L'opérateur évalue chaque support et chaque charge avant la prise, ce qui explique notamment pourquoi la prise d'une palette s'effectue toujours manuellement avec le J1600. Pour les supports instables ou difficiles à manutentionner, suivez les instructions de la page [Charges sensibles 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/>).

LA DÉPOSE AUTOMATIQUE S'EFFECTUE AU NIVEAU DU SOL

Quel que soit le support, la dépose automatique s'effectue au niveau du sol. La prise et la dépose à une hauteur de 1600 mm ne sont possibles qu'en mode manuel.

Utilisation des autres supports

Les cages ouvertes et les supports non standard sont couramment utilisés pour l'[approvisionnement de la production](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/production-supply/) (acheminement de cages de composants jusqu'à la ligne), la [réception des marchandises](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/inbound-receiving/) (différents formats à la réception) et la [distribution alimentaire et de produits de grande consommation](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/industries/grocery-and-fmcg/) utilisant des palettes au format GMA. Comme il suffit de vérifier une seule fois qu'un support respecte le gabarit, les autres formats peuvent être intégrés aux tâches de [transport multipoint](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/multi-point-pallet-transport/) et de [cross-docking](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/cross-docking/) comme n'importe quelle palette Europe.

Pour toute question sur un support particulier, consultez la [FAQ sur le produit et ses capacités](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/faq/product-and-capabilities/).