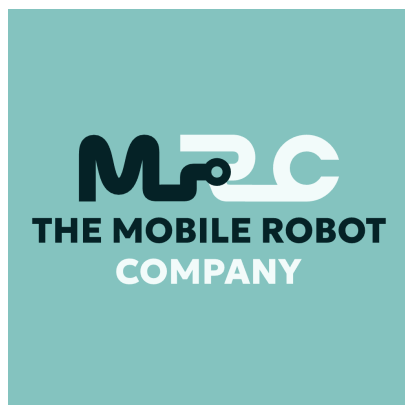




# The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Approvisionnement de la production · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/production-supply>

# Approvisionnement de la production

Pour approvisionner la production, un opérateur prépare ou prélève une palette de matières ou de composants, puis le J1600 l'achemine à la ligne de production à la demande. L'opérateur conserve les tâches qui nécessitent son jugement — prélèvement, séquençement et gestion des priorités — tandis que le robot effectue les trajets entre l'entrepôt et la ligne.

## Déroulement du flux

1. Préparez la palette dans l'entrepôt, le supermarché de production ou la zone de préparation de kits, puis prenez-la en charge manuellement.
2. Sélectionnez sur l'écran tactile le point de dépose enregistré au niveau de la ligne ou de l'îlot de production.
3. Choisissez l'action à effectuer après la livraison : [revenir vers vous pour la palette suivante](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-return/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-return/>), poursuivre vers un autre emplacement, stationner ou [S'arrêter et attendre](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-wait/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-wait/>), au niveau de la ligne.
4. Validez le mode autonome et poursuivez la préparation de la charge suivante pendant le déplacement du robot.

Le J1600 dépose les palettes au niveau du sol et transporte jusqu'à 1600 kg par trajet. Consultez [Prise en charge 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/>) pour connaître le déroulement complet de la tâche.

## Appel de matériel vers la ligne

Avec la fonction come-to-me, un opérateur en bord de ligne peut appeler le robot vers un emplacement depuis une application mobile ou une interface Web, au lieu d'attendre une tournée planifiée. Le réapprovisionnement fonctionne alors en flux tiré : la ligne lance l'appel, l'opérateur charge la palette et le robot l'achemine. Consultez [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/>).

# Circulation dans les zones de production

Des zones de circulation privilégiées peuvent être définies afin que les déplacements autonomes suivent les couloirs les plus sûrs dans les zones de production. Le champ de sécurité à 360 degrés du robot et ses zones de protection adaptées à la vitesse couvrent les déplacements en marche avant et arrière. Des bandes lumineuses bleues sur l'engin signalent la zone protégée. Consultez [Utilisation dans les environnements encombrés](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/) (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/) et [Fonctionnement de la sécurité du J1600](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-overview/how-j1600-safety-works/) (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-overview/how-j1600-safety-works/).

## Lorsque les priorités changent

Une ligne de production en manque de matière nécessite une intervention urgente ; il ne s'agit pas d'une erreur système. L'opérateur peut immédiatement modifier les priorités : dès qu'il saisit le timon, l'engin repasse sous commande manuelle. La gestion urgente des priorités est l'une des situations dans lesquelles [l'automatisation avec intervention humaine](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/concepts/human-in-the-loop-automation/) (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/concepts/human-in-the-loop-automation/) conserve toute sa valeur. 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/).

## Flux associés

- Chaînes plus longues, de la réception à la production en passant par le stockage : [Transport de l'entrepôt à la production](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/warehouse-to-production-transport/) (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/warehouse-to-production-transport/).
- Évacuation des produits finis de la ligne : [Transport de la production à l'expédition](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/production-to-shipping-transport/) (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/production-to-shipping-transport/).
- Zones tampons et zones de mise en attente en bord de ligne : [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/).
- Ligne ou îlot de production unique au sein d'un site plus vaste : [Automatisation locale d'un îlot de production](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/local-work-cell-automation/) (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/local-work-cell-automation/).