



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Transport de la production à l'expédition · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/production-to-shipping-transport>

Transport de la production à l'expédition

En bout de ligne, les palettes de produits finis doivent rejoindre la zone d'expédition (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/industries/shipping-and-dispatch/>) ou une voie de pré-expédition. Ce trajet répétitif éloigne chaque fois les opérateurs de la ligne. Avec le J1600, l'opérateur en bout de ligne prend la palette et lance la tâche ; le robot effectue le trajet.

Fonctionnement du flux

1. Prenez manuellement la palette de produits finis (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery/>) en bout de ligne.
2. Sélectionnez sur l'écran tactile le point de dépose enregistré dans la zone d'expédition ou de pré-expédition.
3. Choisissez le comportement après la livraison :
 - **Return to origin** (retour au point de départ) pour revenir directement chercher la palette suivante — voir Livrer et revenir (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-return/>) ;
 - **S'arrêter et attendre** pour rester dans la voie de pré-expédition jusqu'à recevoir une nouvelle destination — voir Livrer et attendre (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-wait/>) ;
 - **Go to parking** (aller au stationnement) à la fin du trajet afin de ne pas laisser le véhicule dans le passage — voir Livrer et stationner (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-park/>).
4. Confirmez le mode autonome (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/autonomous-operation/>), avec le bouton de démarrage, puis éloignez-vous.

Le robot dépose la palette au sol dans la voie de pré-expédition, ce qui convient aux zones de départ organisées en emplacements au sol. Le chargement de la remorque elle-même reste manuel : les ponts de liaison et l'intérieur des remorques dépassent la pente admissible de 0 % en mode automatique, tandis que le mode manuel accepte jusqu'à 5 % à vide et 3 % à pleine charge.

Maintien de la productivité de la ligne

Chaque trajet autonome permet à une personne de rester au poste à valeur ajoutée du processus au lieu de [déplacer les palettes 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/>) dans tout le bâtiment. Ce flux vise à obtenir des départs plus réguliers, à réduire les manutentions sans valeur ajoutée et à [mieux utiliser le personnel qualifié](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/labor-reallocation/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/labor-reallocation/>). Il permet de supprimer [jusqu'à 80 % du temps de l'opérateur](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/productivity-improvements/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/productivity-improvements/>), consacré au trajet répétitif.

Lors des pics d'expédition, les marchandises en attente de départ encombrant l'espace au sol. Le champ de sécurité à 360° et les zones de protection adaptées à la vitesse du J1600 prennent en compte la circulation pendant le trajet — voir [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/>). L'opérateur reprend manuellement les commandes dans les situations imprévues, conformément à la section [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/>).

Combinaison avec les flux en amont

Un J1600 peut assurer les flux dans les deux sens de la ligne en [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/dual-mode/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/dual-mode/>) : acheminement des matières avec [l'Approvisionnement de la production](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/production-supply/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/production-supply/>), puis évacuation des produits finis avec le flux décrit ici, les [tâches 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/>), enchaînant les étapes. Les voies de pré-expédition sont des emplacements enregistrés comme les autres. Elles peuvent donc être ajoutées ou déplacées en quelques minutes lorsque le planning d'expédition change — voir [Configuration d'un emplacement temporaire](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/temporary-location-setup/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/temporary-location-setup/>) et [Gestion des zones tampons et de pré-expédition](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/>).

Exigences relatives à la charge et au parcours

Jusqu'à 1600 kg par trajet, sur un support de charge à base ouverte, dans un gabarit maximal de 1250 × 1250 mm, dépassement compris, avec une hauteur de charge maximale de 1700 mm depuis le sol, sur des [parcours intérieurs plats](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/route-and-floor-suitability/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/route-and-floor-suitability/>) à une température de 5–40

°C. Détails : [Cages ouvertes et autres supports de charge](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/>) · [Caractéristiques techniques du J1600](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/technical-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/technical-specifications/>).