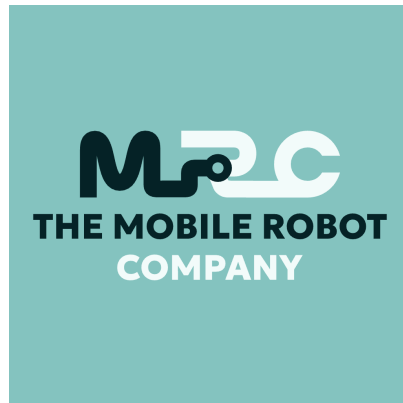




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Stockage temporaire · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/temporary-storage>

Stockage temporaire

Les pics de demande, les stocks saisonniers et les stocks liés à des projets créent tous le même besoin : des emplacements de stockage au sol utilisés ce mois-ci et supprimés le mois suivant. Pour le J1600, un emplacement de stockage n'est rien d'autre qu'un [emplacement enregistré](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/location-management/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/location-management/>). Les zones de stockage temporaire peuvent donc être créées, utilisées et désaffectées sans aucune étude d'automatisation.

Création d'un emplacement de stockage temporaire

1. Conduisez manuellement le J1600 jusqu'à l'endroit souhaité.
2. Appuyez sur **Enregistrer l'emplacement** et nommez-le.
3. Commencez à y acheminer des palettes en mode automatique.

La configuration s'arrête là. La création d'un nouvel emplacement ne prend que quelques minutes. Le nombre d'emplacements enregistrés n'est pas limité par le logiciel, et aucun rail de guidage, fil, réflecteur ou modification du bâtiment n'est nécessaire. Pour connaître la procédure détaillée, consultez [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/>).

Exploitation de la zone temporaire

- **Mise en stock** : prenez chaque palette en charge en mode manuel, sélectionnez l'emplacement temporaire et laissez le robot la déposer au sol. Sélectionnez **retour au point de départ** pour maintenir un cycle régulier — consultez [Livraison avec retour](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-return/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-return/>).
- **Déstockage** : lorsque le stock doit être déplacé, les mêmes emplacements peuvent servir de points de départ pour une [livraison vers 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/>), une expédition ou un stockage permanent.
- **Combinaison** : les emplacements temporaires peuvent être librement combinés avec tous les autres emplacements enregistrés. Ils s'intègrent ainsi aux [flux multipoints](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/multi-point-pallet-transport/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/multi-point-pallet-transport/>) et au [cross-docking](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/cross-docking/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/cross-docking/>).

[s-docking/](#)) sans devoir créer une nouvelle tâche pour chaque paire d'emplacements.

Pourquoi cette solution s'adapte aux changements d'exploitation

Les agencements variables, le stockage temporaire et l'évolution de l'assortiment de références sont précisément les conditions dans lesquelles les projets d'automatisation rigides s'adaptent difficilement. Comme le J1600 cartographie son environnement avec le [3D LiDAR SLAM](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/) et actualise en permanence sa représentation de celui-ci, le réagencement d'une zone ne nécessite aucune reconfiguration par un spécialiste de l'automatisation : un opérateur conduit le J1600, enregistre l'emplacement et poursuit le travail. Consultez [Automatisation d'un site existant](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/brownfield-automation/) et [Modification dynamique des itinéraires](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/dynamic-route-changes/).

Les zones tampons situées entre les étapes de production fonctionnent selon le même principe, mais sur des cycles plus courts — consultez [Gestion des zones tampons et de transit](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/buffer-and-staging-management/).

Limites pratiques

Les emplacements de stockage temporaire doivent se trouver sur des [sols intérieurs plans le long de l'itinéraire en mode automatique](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/route-and-floor-suitability/) (franchissement de pente en mode automatique : 0 %) et respecter les [conditions ambiantes de service](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/operating-environment-requirements/) du J1600, soit une température de 5 à 40 °C. La capacité réelle est limitée par l'espace disponible dans l'entrepôt, et non par le logiciel. Consultez les [caractéristiques techniques du J1600](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/technical-specifications/).