



The Mobile Robot Company

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

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

Transport de l'entrepôt à la production

La chaîne qui va de la [réception des marchandises](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/industries/goods-receiving/) au stockage, puis à la production, comprend de longs trajets répétitifs. Le J1600 automatise ces trajets, et non les opérations délicates à chaque extrémité. L'opérateur prend en charge la palette dans l'entrepôt ; le robot effectue le trajet.

Répartition du travail

Opérateur	J1600
Prendre la palette dans l'entrepôt en évaluant la stabilité de la charge et l'état de la palette	Transporter jusqu'à 1600 kg sur le trajet enregistré, à une vitesse maximale de 5,4 km/h
Sélectionner la destination côté production et le comportement après la livraison	Se déplacer à l'aide du SLAM LiDAR 3D et éviter les obstacles sur le trajet
Confirmer le passage en mode autonome	Déposer la palette au sol au niveau de la ligne ou de la cellule
Gérer les exceptions et les changements urgents de priorité	Revenir, se garer, poursuivre vers un autre emplacement ou attendre

Il s'agit d'une [automatisation avec opérateur dans la boucle](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/concepts/human-in-the-loop-automation/) appliquée aux plus longs déplacements à pied dans le bâtiment.

La longueur du trajet a peu d'importance

Le principe reste le même, que le trajet mesure quelques mètres ou largement plus de 100 mètres : [prise en charge manuelle, envoi en mode autonome](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery/). Plus le trajet est long, plus il permet de [réduire les déplacements manuels à pied](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/reduction-in-manual-walking/) à chaque course. C'est pourquoi les trajets entre l'entrepôt et la production sont souvent ceux qu'il est le plus

avantageux de confier au J1600. Le J1600 est conçu pour réduire jusqu'à 80 % du temps que l'opérateur consacre à ce transport répétitif (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/productivity-improvements/>).

Configuration du flux

1. Enregistrez les zones de prise en charge côté entrepôt, les éventuels emplacements tampons intermédiaires et les points de dépose côté production en vous rendant une fois à chacun d'eux — voir Configuration d'un emplacement temporaire (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/temporary-location-setup/>).
2. Pour un approvisionnement simple, utilisez Deliver and Return (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-return/>) : le robot vous ramène les fourches à vide dans l'entrepôt.
3. Pour les transports enchaînés — de l'entrepôt à la zone tampon, puis de la zone tampon à la ligne — utilisez A-to-B-to-C Transport (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/>) ou des flux multipoints (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/multi-point-pallet-transport/>) complets.
4. Permettez aux opérateurs en bord de ligne de faire venir les matières à la demande avec Come-to-Me (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/come-to-me/>).

Vous pouvez définir des zones de circulation privilégiées afin que le trajet en mode autonome emprunte des couloirs plus sûrs dans les zones de production — voir Utilisation dans les environnements très fréquentés (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/>).

Exigences

Le trajet en mode autonome nécessite des sols intérieurs et de niveau (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/route-and-floor-suitability/>) (la pente admissible est de 0 % en mode automatique ; en mode manuel, elle atteint 5 % à vide et 3 % à pleine charge), avec une qualité de sol conforme à TR34 FM3 / FF 25–FL 20, des ressauts jusqu'à 25 mm et des interstices jusqu'à 20 mm. La température de fonctionnement est de 5–40 °C. Informations complètes : caractéristiques techniques du J1600 (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/technical-specifications/>).

Flux associés : Approvisionnement de la production (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/production-supply/>) · Gestion des zones tampons et de préparation (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/pallet-preparation/>)

[s://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/) ·

Transport de la production à l'expédition (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/production-to-shipping-transport/>).