



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Notre approche de l'automatisation · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/company/about/our-approach-to-automation>

Notre approche de l'automatisation

The Mobile Robot Company conçoit une automatisation qui s'adapte aux personnes et non l'inverse. Cette page présente les principes de conception qui façonnent le [J1600](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/overview/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/overview/>) et la vision de l'entreprise sur les domaines où l'automatisation apporte le plus de valeur.

Un nouveau palier entre manutention manuelle et automatisation complète

Aujourd'hui, la plupart des transports de palettes sont effectués manuellement (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/concepts/pallet-automation-fundamentals/>) : cette méthode est flexible, mais impose de nombreux déplacements à pied répétitifs (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/reduction-in-manual-walking/>) et de longs temps de trajet. L'automatisation complète élimine les tâches manuelles, mais nécessite souvent une configuration par des experts, une intégration des systèmes (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/lower-integration-complexity/>), des infrastructures et des processus stables. Avec son approche **Dual Mode** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/dual-mode/>), l'entreprise se positionne entre les deux : le pilotage manuel est conservé, les trajets sont automatisés et l'objectif est d'obtenir jusqu'à 80 % du gain de productivité (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/productivity-improvements/>), pour une fraction du coût et de la complexité d'une automatisation complète.

Modèle	Mise en place	Flexibilité	Économie de main-d'œuvre
Transpalette manuel	Aucune	Flexibilité totale de la manutention manuelle	Aucune
J1600 Dual Mode	Quelques heures	Pilotage manuel et acheminement autonome vers des emplacements enregistrés	Jusqu'à 80 % du temps de l'opérateur consacré aux trajets ciblés
Système entièrement automatisé	Plusieurs semaines, voire un projet plus long	Préprogrammé et configuré par des experts	Jusqu'à 100 % du temps de main-d'œuvre consacré à la tâche, si celle-ci est entièrement automatisée

Principes de conception

- L'opérateur garde la main.** Une personne lance le travail et décide quand l'engin peut passer en mode autonome (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safe-deployment/operator-responsibilities/>).
- Automatiser les déplacements à pied.** La cible principale est le transport répétitif, et non chaque subtilité de la manutention des palettes.
- Un outil familier.** La conduite au timon et le comportement en mode manuel doivent être similaires à ceux d'un transpalette électrique classique.
- Prise en main rapide.** La formation (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/operator-training/>) dure environ 30 minutes. L'utilisation standard ne nécessite ni Wi-Fi obligatoire ni projet d'intégration de systèmes.
- Adaptation flexible.** Les opérateurs ajoutent des emplacements en s'y rendant avec le J1600 et en les enregistrant, au lieu de faire appel à un spécialiste de l'automatisation.
- Évolutivité progressive.** Advanced software (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/software/advanced-software/>), VDA 5050 (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/concepts/vda-5050-explained/>), les API, la recharge automatique et la gestion de flotte (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/technical-integration/fleet-manager-guide/>) restent disponibles en cas de besoin.
- Un modèle économique adapté aux petites structures.** L'entreprise cible clairement les PME fonctionnant avec une seule équipe et un à cinq opérateurs de

[transpalette](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/company/about/markets-we-serve/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/company/about/markets-we-serve/>).

Pourquoi 80 % et non 100 %

La dernière partie de la manutention des palettes — contrôler une palette, engager les fourches, évaluer une charge instable, choisir un emplacement de dépose improvisé, redéfinir la priorité d'un besoin de production — est particulièrement difficile à automatiser. Supprimer entièrement l'intervention de l'opérateur peut nécessiter l'intégration d'un système de gestion d'entrepôt et d'un système de gestion de flotte, des infrastructures, une configuration par des experts et des processus strictement contrôlés. En laissant ces décisions à une personne et en automatisant les longs trajets, le Dual Mode apporte l'essentiel des gains, avec davantage de flexibilité et un coût d'entrée inférieur. L'analyse complète est présentée dans la [philosophie du maintien de l'opérateur aux commandes](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/company/about/human-in-the-loop-philosophy/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/company/about/human-in-the-loop-philosophy/>).

Enseignements tirés de sites fortement automatisés

[Une visite menée par l'entreprise dans une grande plateforme de cross-docking d'un acteur majeur du e-commerce](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/newsroom/stories/behind-the-scenes/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/newsroom/stories/behind-the-scenes/>) a conforté cette approche. Même sur un site fortement robotisé, tous les processus n'étaient pas automatisés, certains systèmes robotisés étaient progressivement retirés au profit de convoyeurs et de trieurs fiables, de courts arrêts d'origine mécanique de moins de 10 minutes pouvaient survenir plusieurs fois par jour, et l'implantation, les flux, les zones tampons et l'assortiment de références pouvaient être modifiés plusieurs fois par semaine. Conclusion : [la flexibilité et la robustesse](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/operational-flexibility/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/operational-flexibility/>) sont indispensables à l'activité, même dans les installations fortement automatisées — le mode autonome est utilisé pour les trajets répétitifs, avec une reprise en main immédiate lorsque les conditions changent.