



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Glossaire · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/concepts/glossary>

Glossaire

Définitions concises, classées par ordre alphabétique, des termes utilisés dans le Centre de connaissances. Pour obtenir des explications plus détaillées sur les principaux concepts, consultez les liens.

A-C

AGV — Véhicule à guidage automatique (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/concepts/mobile-robot-terminology/>) ; catégorie classique d'automatisation à laquelle s'oppose le positionnement du J1600, entre les transpalettes à conduite manuelle et l'automatisation complète.

AMR — Robot mobile autonome ; désignation générale appliquée au J1600 et aux solutions comparables d'automatisation mobile.

API / REST API — Interface logicielle permettant d'intégrer le J1600 à d'autres logiciels et équipements ; incluse dans Advanced software (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/software/advanced-software/>). Consultez la documentation de REST API (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/technical-integration/rest-api-documentation/>).

Recharge automatique — Fonction en option permettant au robot de rejoindre une station de recharge, de se positionner et de se recharger au moyen de plaques de contact déployables ; fonction d'automatisation avancée. Consultez Recharge automatique (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/automatic-charging/>).

Boomerang — Schéma de tâche : livrer à destination et revenir (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-return/>) au point de départ ou auprès de l'opérateur. Consultez les exemples de processus (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/technical-integration/example-workflows/>).

Brownfield — Site ou processus existant qui n'a pas été conçu pour une nouvelle solution d'automatisation. Le J1600 est conçu pour les sites existants (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/brownfield-automation/>).

Marquage CE — Marquage européen de conformité ; le J1600 porte le marquage CE. Consultez la Déclaration CE de conformité (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/certificates/ce-declaration-of-conformity/>).

Come to me — Fonction d'automatisation avancée permettant de faire venir le robot à un emplacement au moyen d'une application mobile ou d'une interface Web. 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/>).

D-I

Dual Mode — Conduite manuelle d'un transpalette et déplacement autonome déclenché par l'opérateur sur un même engin. Consultez [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/concepts/dual-mode/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/concepts/dual-mode/>).

EPAL — Formats de palettes de l'European Pallet Association ; le J1600 prend en charge l'[Europalette EPAL](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/), [EPAL 3](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/) et [EPAL 6](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/>).

Centre de démonstration — Espace géré par un partenaire et équipé d'un robot, de palettes et de chargeurs dédiés aux démonstrations pratiques destinées aux clients.

Fleet Manager — Logiciel associé à chaque robot pour coordonner les déploiements de plusieurs J1600. Consultez le [guide de Fleet Manager](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/technical-integration/fleet-manager-guide/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/technical-integration/fleet-manager-guide/>).

Palette GMA — Format de palette de la Grocery Manufacturers Association ; les variantes à base ouverte sont prises en charge dans les limites dimensionnelles du J1600.

HMI — Interface homme-machine ; le J1600 utilise un [écran multipoint de 15 pouces](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/technical-reference/interface-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/technical-reference/interface-specifications/>).

Humain dans la boucle — Principe d'exploitation selon lequel l'opérateur conserve la prise de décision, le lancement des tâches, la prise des palettes et la reprise en main. Consultez [l'automatisation avec humain dans la boucle](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/>).

IFOY — Prix international de l'intralogistique et du chariot élévateur de l'année. Le J1600 a remporté le prix [Industrial Truck of the Year 2026](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/newsroom/awards/ifo-award-2026/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/newsroom/awards/ifo-award-2026/>).

IP21 — Indice de protection du J1600 : protection contre les objets de plus de 12,5 mm et contre les chutes verticales de gouttes d'eau ; utilisation en intérieur.

J–P

J1600 — [The Mobile Robot Company](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/company/about/company-overview/) (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/company/about/company-overview/)’s transpalette à conduite autonome Dual Mode d’une capacité de 1600 kg. Consultez la [présentation du J1600](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/overview/) (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/overview/).

LiDAR — Capteur de télémétrie laser. Le J1600 utilise un LiDAR 3D pour la cartographie et la navigation, ainsi que deux LiDAR de sécurité 2D pour les champs de protection.

LiFePO4 — Lithium-fer-phosphate, technologie chimique de la batterie du J1600. Consultez les [caractéristiques de la batterie](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/technical-reference/battery-specifications/) (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/technical-reference/battery-specifications/).

Lowlifter — Catégorie de chariots de manutention qui soulèvent les charges pour les transporter, et non pour les gerber ; catégorie de candidature du J1600 aux IFOY.

Emplacement de palette — [Destination enregistrée en conduisant l’engin jusqu’à un point](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/saving-the-first-location/) (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/saving-the-first-location/), puis en appuyant sur **Enregistrer l’emplacement**.

Performance Level (PL) — Niveau de fiabilité d’une fonction de sécurité selon [EN ISO 13849-1](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/standards/iso-13849-1/) (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/standards/iso-13849-1/) ; les fonctions de sécurité du J1600 vont de **PL b** à **PL d** (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-functions/performance-levels/).

POC — [Preuve de concept](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/proof-of-concept-planning/) (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/proof-of-concept-planning/) ; validation sur site réalisée avant un achat ou un déploiement à plus grande échelle.

S–Z

SLAM — Localisation et cartographie simultanées ; le J1600 exécute le [SLAM LiDAR 3D](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/) (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/) sur un ordinateur industriel NVIDIA Jetson dédié à l’IA.

Standard software — [Logiciel du J1600 nécessitant peu de configuration](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/software/standard-software/) (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/software/standard-software/), fondé sur l’apprentissage et la répétition et destiné aux déploiements comportant un seul engin.

Apprentissage et répétition — Création d'une tâche par démonstration : l'opérateur conduit le J1600 jusqu'à un point et l'enregistre ; le robot répète ensuite le trajet de manière autonome. Consultez [l'apprentissage et la répétition](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/concepts/teach-and-repeat/) (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/concepts/teach-and-repeat/).

Timon — Timon de commande manuelle du transpalette ; sur le J1600, il intègre également des [contacteurs de position](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-functions/tiller-detection/) (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-functions/tiller-detection/) pour l'arrêt d'urgence et la reprise en main manuelle.

VDA 5050 — Interface d'interopérabilité destinée aux flottes de robots mobiles multiconstructeurs ; entièrement prise en charge par le J1600 avec Advanced software. Consultez la [présentation de VDA 5050](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/concepts/vda-5050-explained/) (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/concepts/vda-5050-explained/).

WMS — Système de gestion d'entrepôt ; non requis pour l'utilisation de base du J1600, mais couramment intégré dans les projets d'automatisation complète.

Champ de protection à 360° — Couverture de protection périphérique assurée par [l'architecture de sécurité à plusieurs niveaux](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-overview/safety-architecture/) (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-overview/safety-architecture/) du J1600 ; le champ [dépend de la vitesse et s'étend lorsque celle-ci augmente](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-functions/safety-field-adjustment/) (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-functions/safety-field-adjustment/).