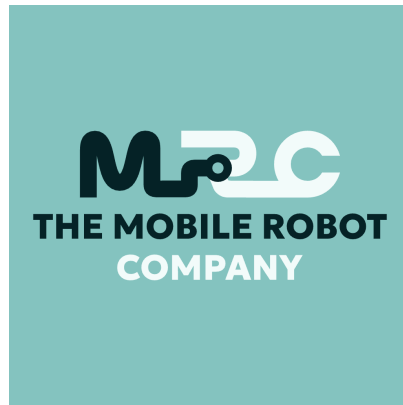




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Exigences relatives aux sols · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/floor-requirements>

Exigences relatives aux sols

Les sols déterminent où le J1600 peut circuler en mode automatique. Cette page regroupe toutes les limites relatives aux sols afin de vous permettre d'évaluer le site itinéraire par itinéraire.

SPÉCIFICATIONS PRÉLIMINAIRES

Les [spécifications](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/technical-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/technical-specifications/>) de janvier 2026 sont préliminaires et susceptibles d'être modifiées.

Planéité et horizontalité

Les itinéraires en mode automatique nécessitent une planéité et une horizontalité du sol conformes à la classe **TR34 FM3**, équivalente à **FF 25 / FL 20**. Il s'agit d'une classification standard des sols industriels en béton. La plupart des sols d'entrepôts et de sites de production existants et en bon état répondent à ces critères.

Pentes

Mode	Pente admissible
Mode automatique	0° / 0 %
Mode manuel, à vide	2,86° / 5 %
Mode manuel, à pleine charge	1,72° / 3 %

La circulation autonome nécessite un sol horizontal. Toute pente, y compris les plaques de liaison de quai et les rampes, doit être [franchie en mode manuel](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/manual-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/manual-operation/>), afin que l'opérateur puisse évaluer l'alignement et l'état du revêtement. Ne prévoyez des [points de dépose](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup/>) en mode automatique que sur un sol horizontal.

Ressauts, interstices et garde au sol

Paramètre	Métrique	Impérial
Hauteur maximale d'un ressaut franchissable	25 mm	1 in
Largeur maximale d'un interstice franchissable	20 mm	0,8 in
Garde au sol	30 mm	1,2 in

Les joints de dilatation, seuils et grilles d'évacuation situés sur les itinéraires en mode automatique doivent respecter les limites de ressaut et d'interstice.

Roues

Le J1600 est équipé de roues en polyuréthane :

- Roue motrice : 75 mm de largeur × 230 mm de diamètre (3 × 9 in).
- Galets porteurs : 70 mm de largeur × 80 mm de diamètre (2,8 × 3,1 in).

Les roues en polyuréthane conviennent aux sols intérieurs en béton, lisses et secs. L'indice IP21 et la conception prévue pour une utilisation en intérieur excluent les sols mouillés ou souillés des conditions d'utilisation prévues. Consultez les [exigences relatives à l'environnement d'utilisation](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/operating-environment-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/operating-environment-requirements/>).

Conçu pour des sols réels

Le J1600 est validé dans des conditions volontairement imparfaites, notamment sur des sols irréguliers et avec des charges d'essai remplies d'eau dans la [zone d'essai de Copenhague](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/company/locations/test-and-demonstration-facility/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/company/locations/test-and-demonstration-facility/>) de l'entreprise. Sa navigation 3D est conçue pour les [sites industriels existants](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/brownfield-automation/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/brownfield-automation/>) dont l'agencement évolue. Cette robustesse ne permet pas de dépasser les limites indiquées ci-dessus. Tout itinéraire dépassant les valeurs limites de ressaut, d'interstice, de pente ou de planéité nécessite une conduite manuelle ou un autre trajet.

Avant la livraison, parcourez à pied chaque itinéraire prévu à l'aide du [guide de préparation du site](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/site-readiness-guide/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/site-readiness-guide/>). Si vous achetez la prestation de mise en service, l'étude de faisabilité préalable à l'installation permet de valider les itinéraires retenus. Consultez la [liste de contrôle du déploiement](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/deployment-checklist/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/deployment-checklist/>).