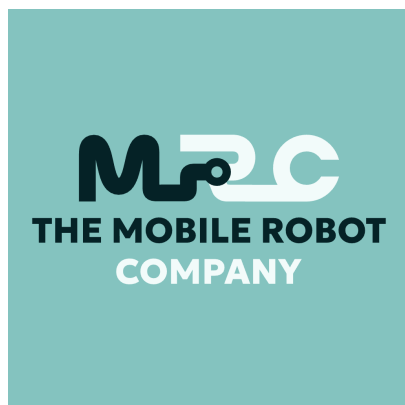




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Exigences relatives à l'environnement d'exploitation · 2026-08-04

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

Exigences relatives à l'environnement d'exploitation

Le J1600 est conçu pour le transport de palettes en intérieur, d'un emplacement au sol à un autre. Cette page indique les limites environnementales que le site doit respecter pour garantir un fonctionnement fiable, en [modes autonome et manuel](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/manual-and-autonomous-modes/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/manual-and-autonomous-modes/>).

CARACTÉRISTIQUES PRÉLIMINAIRES

Les [caractéristiques techniques](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. Vérifiez les valeurs dans la documentation produit en vigueur avant de vous engager dans un déploiement.

Limites environnementales

Paramètre	Système métrique	Système impérial / autre
Pente franchissable, mode automatique	0°	0 %
Pente franchissable, mode manuel, à vide	2,86°	5 %
Pente franchissable, mode manuel, à pleine charge	1,72°	3 %
Hauteur maximale d'une bosse franchissable	25 mm	1 in
Largeur maximale d'un interstice franchissable	20 mm	0,8 in
Température minimale de fonctionnement	5 °C	41 °F
Température maximale de fonctionnement	40 °C	104 °F
Humidité relative	20–80 %	sans condensation
Planéité/horizontalité du sol	TR34 FM3	FF 25 / FL 20
Indice de protection	IP21	protégé contre les corps solides supérieurs à 12,5 mm et les chutes verticales de gouttes d'eau

Signification pratique de ces limites

Le mode autonome est réservé aux sols horizontaux

La pente franchissable en mode automatique est de 0 %. Les rampes, les pentes et les plaques de quai doivent être franchies 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/>), ce qui permet à l'opérateur de s'adapter aux bosses, aux défauts d'alignement et à l'état du plancher du camion. Cette répartition

du travail est délibérée — voir [l'automatisation avec opérateur 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/>).

Utilisation en intérieur uniquement

L'indice de protection IP21 et la plage de températures de 5 à 40 °C font du J1600 un engin destiné à une utilisation en intérieur. Il n'est pas homologué pour une utilisation sous la pluie, dans les zones lavées à grande eau ou dans les environnements de congélation.

Les sols n'ont pas besoin d'être parfaits

Le robot tolère les bosses jusqu'à 25 mm et les interstices jusqu'à 20 mm. Sa navigation 3D est conçue pour les [contraintes des sites existants](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/brownfield-automation/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/brownfield-automation/>). La classe de planéité et les limites de franchissement indiquées dans les [Exigences relatives au sol](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/floor-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/floor-requirements/>) restent applicables sur chaque itinéraire autonome.

Vérification de votre site

Parcourez chaque itinéraire autonome prévu et vérifiez qu'il est horizontal, situé en intérieur et conforme aux limites relatives aux bosses et aux interstices. Vérifiez ensuite la température et l'humidité dans chaque zone que le robot traversera — une zone tampon réfrigérée ou une porte de quai ouverte peut placer une partie de l'itinéraire hors des limites autorisées. Le [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/>), couvre l'intégralité du contrôle avant livraison. Le contrôle de faisabilité préalable à l'installation inclus dans le [dossier de mise en service](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/deployment-checklist/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/deployment-checklist/>) vérifie que toutes les tâches et charges sélectionnées respectent ces limites.