



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Guide de préparation du site · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/site-readiness-guide>

Guide de préparation du site

Cette page résume les préparatifs nécessaires sur un site avant la [livraison](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/overview/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/overview/>), d'un [J1600](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/delivery-and-unpacking/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/delivery-and-unpacking/>). Le J1600 ne nécessite aucune modification du bâtiment, ni rails, fils de guidage ou réflecteurs. La préparation du site consiste donc principalement à vérifier que l'environnement respecte les limites d'exploitation du robot et à choisir l'emplacement des points de dépose et du chargeur.

Vérifier l'environnement d'exploitation

Le J1600 est conçu pour le transport de palettes en intérieur, entre des emplacements au sol. Vérifiez d'abord les points essentiels :

- Température ambiante comprise entre 5 °C et 40 °C (41 °F et 104 °F).
- Humidité relative comprise entre 20 % et 80 %, sans condensation.
- L'indice de protection du robot est IP21 : il est protégé contre les corps solides de plus de 12,5 mm et contre les chutes verticales de gouttes d'eau, mais pas contre le lavage à grande eau ni les conditions extérieures.
- Les itinéraires en mode automatique doivent se trouver sur des sols plans : la pente admissible en mode automatique est de 0 %. Les pentes et les ponts de quai doivent être franchis en mode manuel.

Toutes les valeurs figurent sur la page [Exigences relatives à l'environnement d'exploitation](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/operating-environment-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/operating-environment-requirements/>).

Vérifier les sols

En mode automatique, la planéité du sol doit être conforme à la classe TR34 FM3 (FF 25 / FL 20). Le robot franchit des bosses jusqu'à 25 mm (1 in) et des interstices jusqu'à 20 mm (0,8 in). Consultez les [Exigences relatives aux sols](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/floor-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/floor-requirements/>) pour obtenir la liste complète, notamment la pente admissible en mode manuel.

Vérifier l'espace le long des itinéraires

Principales dimensions à prendre en compte pour les allées, les passages de porte et les zones de manœuvre :

Dimension	Valeur
Longueur de l'engin	1893 mm (75 in)
Largeur de l'engin	850 mm (33 in)
Hauteur de l'engin, fourches en position basse	2 060 mm (81 in)
Hauteur de l'engin, fourches à hauteur maximale	2 350 mm (93 in)
Rayon de braquage	1501 mm (59 in)

L'ensemble des cotes figure sur la page des [caractéristiques techniques du J1600](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/technical-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/technical-specifications/>).

Vérifier les palettes et les supports de charge

Le J1600 nécessite un [support de charge à base ouverte, sans plancher inférieur](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/>), afin que ses fourches puissent s'y engager. Vérifiez que vos supports de charge respectent le gabarit admissible :

- Longueur maximale de la palette ou de la charge, débord compris : 1250 mm (49 in).
- Largeur maximale de la palette ou de la charge, débord compris : 1250 mm (49 in).
- Hauteur maximale de la charge depuis le sol : 1700 mm (67 in).
- Charge utile maximale : 1600 kg (environ 3500 lb).

Les formats pris en charge comprennent l'europalette EPAL, les palettes EPAL 3 et EPAL 6, les palettes GMA à base ouverte ainsi que tout autre support de charge à base ouverte pouvant être pris par les fourches et respectant les limites dimensionnelles, comme les [cages ouvertes et les fûts](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/open-cages-and-alternative-load-carriers/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/open-cages-and-alternative-load-carriers/>).

Planifier l'emplacement de recharge

Choisissez avant la livraison l'emplacement où sera installé le [chargeur manuel](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/chargers-and-accessories/manual-charger/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/chargers-and-accessories/manual-charger/>), ou la station de recharge automatique disponible en option. Avec la [recharge automatique](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/automatic-charging/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/automatic-charging/>), le robot se rend automatiquement à la station entre deux tâches. Consultez la page [Installation du chargeur](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/charger-installation/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/charger-installation/>).

Déterminer les besoins de connectivité

Le fonctionnement de base ne nécessite ni Wi-Fi ni [intégration informatique](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/lower-integration-complexity/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/lower-integration-complexity/>). La planification du Wi-Fi et du réseau n'est nécessaire que si vous souhaitez utiliser des fonctions avancées telles que [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/>), l'intégration à un système de gestion de flotte via [VDA 5050](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/concepts/vda-5050-explained/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/concepts/vda-5050-explained/>) ou la [REST API](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/technical-integration/rest-api-documentation/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/technical-integration/rest-api-documentation/>). Consultez les [Exigences relatives au réseau et au Wi-Fi](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/network-and-wi-fi-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/network-and-wi-fi-requirements/>).

Planifier les points de dépose et les tâches

Parcourez à pied les itinéraires prévus et repérez les endroits où les palettes doivent être déposées. Après la livraison, créez les emplacements en conduisant le robot jusqu'à chaque point, puis en enregistrant l'emplacement. Le nombre d'emplacements enregistrés n'est pas limité par le logiciel. Consultez la page [Cartographie et configuration 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/>).

Envisager le forfait de mise en service

Pour une mise en exploitation structurée, un [forfait d'installation et de mise en service](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/buying-and-deployment/installation-and-commissioning/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/buying-and-deployment/installation-and-commissioning/>) de cinq jours (prix catalogue utilisateur final : 10 000 €) comprend un contrôle de faisabilité avant installation pour toutes les tâches et charges sélectionnées, une [évaluation des risques du site](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safe-deplo) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safe-deplo>).

[yment/site-risk-assessment/](#)) et un plan de projet établi avant le début des travaux sur site. 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/>), présente les deux démarches : le déploiement de base et le déploiement avec forfait.

CONSEIL

Les opérateurs qui conduisent déjà des transpalettes électriques ont besoin d'environ 30 minutes de [formation](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/operator-training/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/operator-training/>). Prévoyez une courte session pour chaque opérateur le jour de la livraison plutôt qu'un projet de formation distinct.