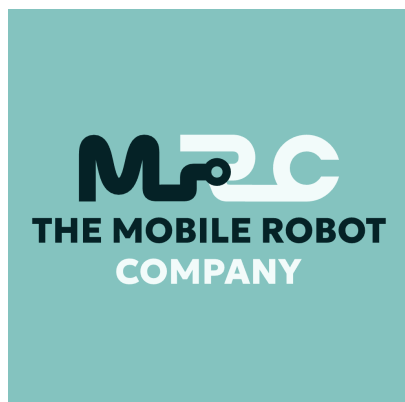




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Intégration à des systèmes externes · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/technical-integration/external-system-integration>

Intégration à des systèmes externes

Cette page traite de la connexion du J1600 à des systèmes externes : systèmes de gestion d'entrepôt (WMS), systèmes de gestion de flotte, logiciels du site et autres équipements. Elle s'adresse aux équipes qui doivent décider si, quand et comment réaliser une intégration.

L'intégration est un choix, pas une obligation

Le [fonctionnement de base](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/how-it-works/) du J1600 — cartographier en conduisant, [enregistrer des emplacements](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/saving-the-first-location/), lancer des tâches depuis l'écran tactile — ne nécessite ni WMS, ni gestionnaire de flotte, [ni Wi-Fi](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/network-and-wi-fi-requirements/), ni projet informatique. L'intégration facultative, plutôt qu'obligatoire, aux systèmes est un [principe de conception fondamental](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/company/about/our-approach-to-automation/) : une installation peut rester indépendante pendant toute sa durée de vie ou évoluer vers un système connecté à mesure que l'application se développe.

Ce choix a une incidence sur les coûts. L'automatisation complète d'un flux de palettes nécessite généralement l'intégration du WMS au gestionnaire de flotte, des données précises sur les charges et des processus rigoureusement contrôlés. En maintenant l'opérateur dans la boucle, le J1600 peut se passer de cette couche dans la plupart des installations. Voir [automatisation avec intervention humaine](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/concepts/human-in-the-loop-automation/).

Interfaces d'intégration disponibles

Interface	Utilisation	Prérequis
VDA 5050 (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/technical-integration/vda-5050-documentation/)	Coordination de flotte, y compris les flottes multiconstructeurs gérées par un même système de gestion de flotte compatible	Advanced software
REST API (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/technical-integration/rest-api-documentation/)	Intégration directe à d'autres logiciels et équipements	Advanced software
Fleet Manager (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/technical-integration/fleet-manager-guide/)	Déploiements coordonnés de plusieurs J1600 et planification avancée des tâches	Licence par J1600

La [mise à niveau Advanced software](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/software/advanced-software/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/software/advanced-software/>) (prix catalogue utilisateur final : 14 500 €) comprend VDA 5050, la REST API, la planification avancée des tâches et l'intégration avancée à d'autres logiciels et équipements. Le plus simple est de l'installer en usine lors de la commande du J1600. Un partenaire peut également l'installer ultérieurement, mais les clients ne peuvent pas effectuer eux-mêmes cette installation.

Qui réalise l'intégration

L'intégration à d'autres logiciels et équipements est proposée en option avec le [forfait d'installation et de mise en service](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/technical-integration/system-integrator-technical-guide/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/technical-integration/system-integrator-technical-guide/>) de cinq jours (prix catalogue utilisateur final : 10 000 €). Ce forfait couvre également l'étude de faisabilité, les points de dépose, la validation des tâches et de la sécurité, la formation et les essais de réception. L'assistance technique sur site est facturée au tarif catalogue de 2 400 € par jour, hors frais de déplacement. Les partenaires et The Mobile Robot Company réalisent ces travaux. Contactez votre partenaire ou hello@mobilerobot.com pour définir le périmètre du projet.

Séquence de montée en puissance type

1. **Démarrage en configuration indépendante.** Un J1600, [Standard software](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/software/standard-software/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/software/standard-software/>) et des tâches par [apprentissage et répétition](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/concepts/teach-and-repeat/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/concepts/teach-and-repeat/>). Des bénéfices dès le premier jour, [sans intégration](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/lower-integration-complexity/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/lower-integration-complexity/>).
2. **Fonctions connectées.** Ajoutez le Wi-Fi pour utiliser [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/>) (appel du J1600 depuis une application mobile ou une interface Web) et la charge automatique.
3. **Flotte et systèmes.** Passez à Advanced software pour utiliser VDA 5050, la REST API et Fleet Manager lorsque plusieurs J1600 ou des systèmes externes doivent être intégrés.

Pour consulter des modèles de tâches concrets à chaque étape, voir les [exemples de processus](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/technical-integration/example-worksflows/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/technical-integration/example-worksflows/>).