



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Conditions d'exploitation · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/operating-environment>

Conditions d'exploitation

Le J1600 (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/overview/>) est conçu pour le transport au sol en intérieur. Cette page indique les limites environnementales que le site doit respecter, aussi bien en mode automatique qu'en mode manuel.

SPÉCIFICATIONS PRÉLIMINAIRES

Ces spécifications de janvier 2026 sont préliminaires et susceptibles d'être modifiées.

Limites environnementales

Paramètre	Métrique	Système impérial/autre
Pente maximale franchissable en mode automatique	0°	0 %
Pente maximale franchissable en mode manuel, à vide	2,86°	5 %
Pente maximale franchissable en mode manuel, à pleine charge	1,72°	3 %
Hauteur maximale de ressaut franchissable	25 mm	1 in
Largeur maximale d'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 de plus de 12,5 mm et les chutes verticales de gouttes d'eau

Signification pratique de ces limites

- Le **mode automatique est réservé aux sols horizontaux** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/route-and-floor-suitability/>). Avec une pente franchissable de 0 % en mode automatique, les pentes, les rampes et les plaques de quai fortement inclinées doivent être franchies en mode manuel. En **mode manuel** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/manual-operation/>), le chariot peut gravir une pente maximale de 5 % à vide ou de 3 % à pleine charge.

- **Les petits défauts du sol sont tolérés.** Le J1600 peut franchir des ressauts jusqu'à 25 mm et des interstices jusqu'à 20 mm. Le sol doit respecter la classe de planéité TR34 FM3 (FF 25 / FL 20).
- **Utilisation en intérieur uniquement.** L'indice de protection IP21 et la plage de fonctionnement de 5 à 40 °C et de 20 à 80 % d'humidité sans condensation excluent l'utilisation en extérieur, dans les entrepôts frigorifiques à moins de 5 °C et dans les zones mouillées.

La répartition des tâches découle de ces limites : l'opérateur franchit manuellement les plaques de quai, les pentes et les surfaces irrégulières, tandis que le robot prend en charge automatiquement les trajets sur sol horizontal. Consultez [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/dual-mode/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/dual-mode/>) et [Applications](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/applications/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/applications/>) pour déterminer l'adéquation à votre application.

Validation en conditions réelles

L'entreprise valide le J1600 dans sa [zone de démonstration et d'essais 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/>), dans des conditions volontairement représentatives de la réalité, notamment avec des sols irréguliers, des charges d'essai remplies d'eau et plusieurs configurations d'essai. Les limites ci-dessus restent applicables aux installations en exploitation.

Pages connexes

- [Caractéristiques techniques](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/technical-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/technical-specifications/>) — le tableau de données de référence.
- [Compatibilité avec les palettes et les charges](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/>) — les limites admissibles de la charge, à respecter en plus de ces limites applicables au site.
- [Navigation et évitement des obstacles](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/>) — la manière dont le robot gère les obstacles dynamiques sur un site conforme à ces exigences.