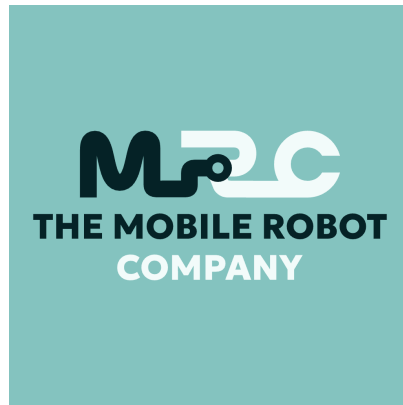




# The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Palettes et charges · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/faq/pallets-and-loads>

# Palettes et charges

Questions fréquentes sur les charges que le J1600 peut prendre et transporter. En bref : tout support de charge à base ouverte permettant l'insertion des fourches, dans les limites de dimensions et de poids indiquées ci-dessous.

## Quelles palettes sont compatibles avec le J1600 ?

Le J1600 nécessite un **support de charge à base ouverte, sans plancher inférieur** pour que ses fourches puissent s'y engager. Les supports compatibles comprennent :

- les palettes Europe EPAL, EPAL 3 et EPAL 6 ;
- toutes les palettes GMA (Grocery Manufacturers Association) à base ouverte ;
- tout autre support de charge à base ouverte permettant l'insertion des fourches et respectant les limites de dimensions.

## Quelles sont les dimensions et le poids maximaux de la charge ?

| Paramètre                                                        | Limite                    |
|------------------------------------------------------------------|---------------------------|
| Longueur maximale hors tout de la palette/charge, débord compris | 1250 mm / 49 in           |
| Largeur maximale hors tout de la palette/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 |

Le gabarit maximal exact est de 1250 mm ; certaines présentations succinctes l'arrondissent à 1,2 m. Utilisez la valeur exacte pour contrôler une charge.

## Peut-il transporter des cages ouvertes, des fûts et des supports non standard ?

Oui. Les [cages ouvertes, fûts et supports autres que les palettes Europe](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/>) sont compatibles à condition que leur base soit ouverte, permette l'insertion des fourches et respecte les limites de dimensions. La compatibilité dépend de la géométrie de la base, des dimensions, de la stabilité et du jugement de l'opérateur. Il n'existe aucune [homologation générale](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safe-deployment/approved-loads-and-pallets/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safe-deployment/approved-loads-and-pallets/>) applicable à tous les supports de charge ni aux matières dangereuses.

## Quelles sont les dimensions des fourches ?

| Paramètre                              | Métrique | Impérial |
|----------------------------------------|----------|----------|
| Longueur des fourches                  | 1150 mm  | 45 in    |
| Largeur d'une fourche                  | 180 mm   | 7 in     |
| Épaisseur des fourches                 | 60 mm    | 2,4 in   |
| Écartement extérieur des fourches      | 680 mm   | 27 in    |
| Écartement intérieur des fourches      | 320 mm   | 13 in    |
| Hauteur des fourches en position basse | 90 mm    | 3,5 in   |
| Hauteur des fourches en position haute | 1600 mm  | 63 in    |

## À quelle vitesse les fourches montent-elles et descendent-elles ?

| Mouvement                | Vitesse              |
|--------------------------|----------------------|
| Levage à vide            | 0,10 m/s (0,33 ft/s) |
| Levage à pleine charge   | 0,08 m/s (0,26 ft/s) |
| Descente à vide          | 0,08 m/s (0,26 ft/s) |
| Descente à pleine charge | 0,12 m/s (0,39 ft/s) |

## Peut-il manutentionner des charges instables ou sensibles ?

Oui — c'est l'un des principaux avantages du Dual Mode. L'opérateur utilise la conduite manuelle et son jugement pour la prise et les manœuvres de précision avec des charges sensibles ou instables (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/sensitive-or-unstable-loads/>) (les fûts en sont un exemple courant), puis confie au mode autonome le transport long et répétitif. La détection de palette et les limites de hauteur restent sous le contrôle de l'opérateur pendant la manutention manuelle. Voir Dual Mode (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/dual-mode/>).

## Le robot effectue-t-il lui-même la prise des palettes ?

Non. La prise des palettes s'effectue toujours manuellement. L'opérateur prend la palette, crée ou sélectionne une tâche sur l'écran tactile, puis confirme le passage en mode autonome. Le robot se déplace ensuite, évite les obstacles et dépose la palette au sol.

## Peut-il déposer une palette dans un rayonnage ou en hauteur ?

Non. La dépose de palettes en mode autonome s'effectue au sol. La dépose d'une palette en hauteur — jusqu'à 1600 mm — est une fonction disponible en mode manuel

(<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/manual-operation/>). Voir [Produit et fonctionnalités](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/faq/product-and-capabilities/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/faq/product-and-capabilities/>).

## Le robot détecte-t-il la présence d'une charge ?

Oui. Un détecteur de charge fait partie de l'[architecture de sécurité](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-overview/safety-architecture/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-overview/safety-architecture/>), et la [fonction de sécurité de détection de charge](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-functions/load-detection/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-functions/load-detection/>) est classée au niveau de performance b. Voir [Sécurité](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/faq/safety/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/faq/safety/>).