



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Transport de A à B puis à C · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport>

Transport de A à B puis à C

La tâche **Simple ABC** transporte une palette de A à B, puis envoie le J1600 vers un troisième emplacement, C. Elle sert de base aux flux enchaînés : le chariot termine chaque tâche là où commence la suivante, au lieu de revenir au point de départ de la tâche précédente.

Fonctionnement

1. Prenez la palette à A en mode manuel.
2. Sur l'écran tactile, sélectionnez l'emplacement enregistré B comme destination.
3. Sélectionnez **go to another point** (« aller à un autre point ») comme comportement après la livraison, puis choisissez C.
4. Confirmez le mode automatique avec le bouton de démarrage, puis éloignez-vous.
5. Le J1600 transporte la palette jusqu'à B, la dépose au sol, puis poursuit à vide jusqu'à C.

C peut être tout emplacement utile : la prochaine zone de prise en charge, un emplacement de stationnement ou une station de recharge. Consultez [Prise manuelle et livraison autonome](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery/>) pour connaître le flux de travail de base.

Possibilités offertes par ABC

- **Flux enchaînés** : de l'entrepôt à la ligne de production, puis jusqu'à la prochaine prise en charge. Le J1600 se positionne à l'avance là où le travail se poursuit. Consultez [Transport de l'entrepôt à la production](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/warehouse-to-production-transport/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/warehouse-to-production-transport/>).
- **Opérations entre deux zones** : livrez les produits finis à la zone d'expédition, puis poursuivez jusqu'à la zone de réception où des marchandises entrantes attendent d'être traitées. Un seul chariot dessert les deux flux. Consultez [Transport de la production à l'expédition](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/production-to-shipping-transport/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/production-to-shipping-transport/>) et [Réception des marchandises](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/inbound-receiving/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/inbound-receiving/>).
- **Repositionnement sans déplacement à pied** : la prochaine personne qui a besoin du chariot n'a pas à aller le chercher ; il vient jusqu'à elle.

- **Recharge intégrée au flux** : terminez un trajet à la station de recharge automatique afin de mettre à profit les périodes d'inactivité pour recharger la batterie. Consultez [Recharge automatique](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/automatic-charging/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/automatic-charging/>).

Des emplacements, pas des itinéraires

A, B et C sont des [emplacements enregistrés](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/location-management/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/location-management/>), et chaque emplacement enregistré peut remplir n'importe quel rôle dans n'importe quelle tâche. Comme le J1600 calcule lui-même son itinéraire entre les emplacements grâce au [SLAM LiDAR 3D](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/>), dix emplacements permettent déjà toutes les combinaisons A-B-C possibles. Il n'est pas nécessaire d'apprendre un itinéraire pour chaque combinaison. Ce même principe permet le [transport de palettes multipoint](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/multi-point-pallet-transport/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/multi-point-pallet-transport/>) et le [cross-docking](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/cross-docking/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/cross-docking/>). La création de chaque emplacement ne prend que quelques minutes, comme décrit dans [Configuration d'un emplacement temporaire](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/temporary-location-setup/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/temporary-location-setup/>).

Alternatives

- Si le véhicule doit revenir à A : [Livrer et revenir](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-return/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-return/>)
- Si le véhicule doit rester à B : [Livrer et attendre](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-wait/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-wait/>)
- Si C correspond précisément à l'emplacement de stationnement : [Livrer et stationner](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-park/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-park/>)
- Si le chariot doit rejoindre une personne sur demande : [Venir jusqu'à moi](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/come-to-me/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/come-to-me/>).