



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Come-to-Me · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/come-to-me>

Come-to-Me

Come-to-me inverse le sens habituel d'une tâche : au lieu d'envoyer le robot avec une palette, vous le faites venir jusqu'à vous. La demande est envoyée depuis une application mobile ou une interface Web, et le J1600 se rend jusqu'à vous de manière autonome. Personne n'a besoin de traverser le bâtiment pour aller le chercher.

Fonctionnement

1. Ouvrez l'application mobile ou l'interface Web.
2. Faites venir le robot à votre emplacement.
3. Le J1600 planifie son trajet à l'aide de la technologie [3D LiDAR SLAM](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/>), se déplace de manière autonome et arrive prêt à être utilisé.
4. Prenez le timon pour effectuer la prise de palette en mode manuel, ou créez la tâche suivante sur l'écran tactile.

Come-to-me est une fonction d'**automatisation avancée**, au même titre que la [recharge automatique](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/automatic-charging/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/automatic-charging/>), la gestion de flotte [VDA 5050](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/concepts/vda-5050-explained/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/concepts/vda-5050-explained/>) et les [intégrations via 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/>). Les fonctions d'automatisation de base — création de tâches à l'écran, emplacements enregistrés, dépose autonome au sol, retour vers l'opérateur et stationnement — sont disponibles sans cette option. Consultez la [présentation du J1600](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/overview/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/overview/>) pour connaître les différents niveaux de fonctionnalités.

Ce que cela change sur le terrain

- **Réapprovisionnement en flux tiré** : un opérateur en bord de ligne appelle le robot lorsqu'il a besoin de matériel ; le personnel de l'entrepôt le charge ; le robot livre le matériel à la ligne. Voir [Approvisionnement de la production](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/production-supply/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/production-supply/>).
- **Aucun déplacement à pied pour récupérer le robot** : lorsqu'un robot reste en attente ou stationné ailleurs — après une tâche [Deliver and Wait](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-wait/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-wait/>) ou [Deliver and Park](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-park/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-park/>)

[obilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-park/](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-park/)) —, vous le faites venir au lieu d'aller le chercher.

- **Un engin partagé par plusieurs utilisateurs** : sur un site comportant plusieurs zones de prise de palettes, l'utilisateur suivant qui a besoin d'un transport fait venir le robot. Ce fonctionnement convient au mode opératoire à engin unique décrit dans [Travail mixte manuel et autonome](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/mixed-manual-and-autonomous-work/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/mixed-manual-and-autonomous-work/>) et [Automatisation locale d'un poste de travail](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/local-work-cell-automation/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/local-work-cell-automation/>).

Pendant son trajet jusqu'à vous

Le véhicule à vide circule comme lors de [tout déplacement autonome](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/autonomous-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/autonomous-operation/>) : jusqu'à 5,4 km/h, avec évitement des obstacles et champ de protection à 360° dont l'étendue varie en fonction de la vitesse. Des bandes lumineuses bleues matérialisent la zone protégée. Voir [Utilisation dans les environnements très fréquentés](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/>) et [le fonctionnement des dispositifs de sécurité du J1600](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-overview/how-j1600-safety-works/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-overview/how-j1600-safety-works/>).

L'emplacement où vous vous trouvez doit être accessible comme destination sur des [sols intérieurs plans](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/route-and-floor-suitability/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/route-and-floor-suitability/>). En mode automatique, la pente admissible est de 0 % : le robot ne montera donc pas de rampe pour vous rejoindre.

Scénarios associés

Une fois le robot arrivé, le travail se poursuit selon le mode opératoire standard décrit dans [Prise de palette 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/>). Les points d'appel fréquemment utilisés peuvent également être enregistrés comme emplacements pour les tâches récurrentes. Voir [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/>).