



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Deliver and Park · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-park>

Deliver and Park

Deliver and Park termine la dépose, puis envoie le J1600 vers un emplacement de stationnement défini. Utilisez cette tâche à la fin d'un cycle, entre deux postes ou chaque fois que l'engin doit dégager la zone de travail au lieu de rester à destination ou de revenir à vide.

Fonctionnement

1. Prenez manuellement la palette.
2. Sélectionnez la destination de dépose enregistrée sur l'écran tactile.
3. Sélectionnez **go to parking (aller au stationnement)** comme action après la livraison.
4. Confirmez le mode automatique à l'aide du bouton de démarrage et éloignez-vous.
5. Le J1600 achemine la palette, la dépose au sol, puis rejoint de manière autonome l'emplacement de stationnement.

L'emplacement de stationnement est un [emplacement enregistré](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/location-management/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/location-management/>) comme les autres. Créez-le une seule fois en y conduisant le J1600, puis en appuyant sur **Enregistrer l'emplacement**. Consultez [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/>) et la procédure de base dans [Prise en charge 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/>).

Pourquoi stationner le J1600

- **Zones dégagées** : les voies de stockage temporaire, les zones de quai et les espaces en bord de ligne restent libres de tout engin à l'arrêt. Cette fonction est utile dans les conditions de forte affluence décrites dans [Utilisation dans les environnements encombrés](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/>).
- **Point de prise en charge prévisible** : l'opérateur suivant sait toujours où se trouve l'engin.

- **Rangement en fin de poste** : la dernière tâche de la journée se termine avec l'engin stationné, et non laissé au milieu de la zone de travail.
- **Recharge** : stationnez le J1600 près du chargeur pour le brancher manuellement pendant les pauses, ou associez le stationnement à une station de recharge automatique afin de profiter des temps d'arrêt 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/>).

Lorsqu'il est stationné, le J1600 consomme [environ 2 % de batterie par heure en veille](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/technical-reference/battery-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/technical-reference/battery-specifications/>).

Faire revenir le J1600

Il n'est pas nécessaire d'aller chercher à pied un J1600 stationné. La fonction Come-to-Me permet de le faire venir jusqu'à votre emplacement depuis une application mobile ou une interface Web. Consultez [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/>). Sinon, n'importe quel opérateur peut rejoindre l'engin, saisir le timon et démarrer la tâche suivante.

Alternatives

Pour maintenir un cycle continu, utilisez [Deliver and Return](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-return/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-return/>). Pour laisser l'engin à destination, utilisez [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/>). Le trajet jusqu'au stationnement peut également constituer la dernière étape d'une tâche enchaînée. Consultez [A-to-B-to-C Transport](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/>).