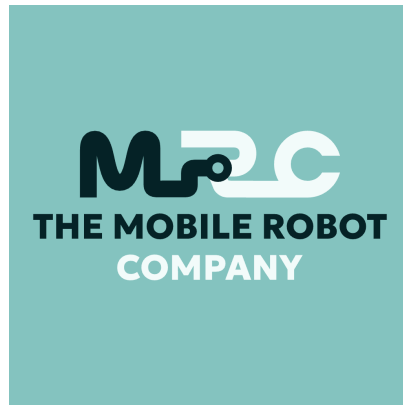




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Livraison et retour · 2026-08-04

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

Livraison et retour

La livraison avec retour, également appelée tâche **Boomerang**, envoie le J1600 vers une destination enregistrée, dépose la palette au sol, puis ramène directement le véhicule à son point de départ ou auprès de l'opérateur. C'est la tâche du J1600 la plus couramment exécutée et présentée en démonstration, car elle permet à un opérateur assisté d'un robot d'assurer une boucle continue.

Fonctionnement

1. Prenez manuellement la palette.
2. Sélectionnez la destination de dépose enregistrée sur l'écran tactile.
3. Sélectionnez **retour au point de départ/à l'opérateur** comme comportement après la livraison.
4. Confirmez le mode automatique avec le bouton de démarrage, puis éloignez-vous.
5. Le robot livre la palette, la dépose au sol, puis revient à vide à son point de départ.

Pendant le trajet du robot, l'opérateur prépare la palette suivante. Dès son retour, le cycle suivant commence immédiatement : dépose, départ, répétition. Le fonctionnement détaillé de cette tâche est décrit dans [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/>).

Applications de la boucle

La tâche Boomerang convient à tous les flux dans lesquels les palettes partent toujours du même endroit :

- **Réception des marchandises** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/inbound-receiving/>) : l'opérateur reste près de la remorque ; le robot transporte chaque palette jusqu'à la zone de contrôle ou de stockage, puis revient.
- **Approvisionnement de la production** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/production-supply/>) : l'opérateur chargé de la préparation des kits ou du supermarché de production effectue le chargement ; le robot approvisionne la ligne, puis revient.

- **Transport de la production à l'expédition** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/production-to-shipping-transport/>) : l'opérateur en bout de ligne poursuit l'emballage pendant que les palettes terminées sont acheminées vers la zone de préparation à l'expédition.
- **Approvisionnement d'une zone tampon** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/buffer-and-staging-management/>) : une boucle régulière maintient le stock tampon au niveau requis sans déplacement à pied.

Plus le trajet est long, plus chaque boucle réduit les déplacements à pied (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/reduction-in-manual-walking/>) : l'itinéraire peut mesurer quelques mètres ou largement dépasser 100 mètres.

Comportement pendant le trajet

À l'aller avec charge comme au retour à vide, le robot se déplace à l'aide du SLAM LiDAR 3D (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/>) à une vitesse pouvant atteindre 5,4 km/h. Il évite les obstacles et sécurise son environnement grâce à un champ de protection à 360 degrés adapté à la vitesse, matérialisé par des bandes lumineuses bleues. Les LiDAR de sécurité 2D et les fonctions de sécurité certifiées prennent en charge les déplacements en marche avant comme en marche arrière. Consultez Utilisation dans les environnements très fréquentés (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/>).

Autres possibilités

Si le véhicule doit rester à destination au lieu de revenir, utilisez Deliver and Wait (livraison et attente) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-wait/>). S'il doit libérer la zone après la dernière dépose, utilisez Deliver and Park (livraison et stationnement) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-park/>). Pour enchaîner un second trajet au lieu de revenir, utilisez A-to-B-to-C Transport (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/>).