



The Mobile Robot Company

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

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

Deliver and Wait

Deliver and Wait (« livrer et attendre »), également appelé **drop and wait** (« déposer et attendre »), envoie le J1600 vers une destination enregistrée, y dépose la palette au sol, puis immobilise le transpalette à cet emplacement jusqu'à ce qu'un opérateur lui attribue une nouvelle tâche. Utilisez cette tâche lorsque le travail se poursuit à destination ou lorsque le prochain déplacement n'est pas encore défini.

Fonctionnement

1. Prenez la palette en charge en mode manuel.
2. Sélectionnez la destination de dépose enregistrée sur l'écran tactile.
3. Sélectionnez **S'arrêter et attendre** comme action après la dépose.
4. Validez le mode automatique avec le bouton de démarrage, puis éloignez-vous du J1600.
5. Le robot achemine la palette, la dépose, puis attend à destination.

Sur place, tout opérateur peut lancer la tâche suivante depuis l'écran tactile ou simplement reprendre le timon et continuer en mode manuel — le transfert de commande fonctionne dans les deux sens. Consultez [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/>), pour connaître le processus de base et [Alternance entre fonctionnement 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/>) pour le changement de mode.

Exemple de démonstration

Dans un [tutoriel public](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/newsroom/videos/how-to-videos/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/newsroom/videos/how-to-videos/>), un emplacement a été enregistré sous le nom **pallet1** (« Emplacement palette 1 »), puis une tâche a été créée avec **Drop Pallet at Location** (« Déposer la palette à l'emplacement ») et l'option d'arrêt et d'attente. Le mode automatique a ensuite été validé, et le robot a livré la palette avant de rester sur place. La création de l'emplacement et de la tâche n'a pris que quelques minutes — 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/>).

Quand l'attente est préférable au retour

- **Voies de préstockage** : il peut être nécessaire de repositionner la palette une fois la voie remplie — laissez le transpalette sur place. Consultez [Gestion des zones tampons et de préstockage](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/buffer-and-staging-management/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/buffer-and-staging-management/>).
- **Transferts entre équipes** : l'équipe de réception envoie la palette ; l'équipe de production reprend le transpalette en attente à l'arrivée.
- **Flux à sens unique** : lorsque plus personne ne se trouve au point de départ, un retour à vide constituerait un trajet inutile.
- **Étape suivante incertaine** : dans les flux variables tels que 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/>), le prochain point de départ est souvent décidé après la dépose.

Si le transpalette doit plutôt revenir chercher la palette suivante, 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/>). S'il doit dégager la zone après la dépose, utilisez [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/>) ou enchaînez une étape avec [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/>). Un robot en attente peut également être appelé depuis un autre emplacement avec [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/>).

Pendant l'attente

Un J1600 en attente 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/>). Le laisser immobilisé à destination entre deux tâches n'entame donc que peu son autonomie. Pour gérer la recharge pendant toute la durée d'un poste, consultez [Recharge automatique](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/automatic-charging/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/automatic-charging/>).