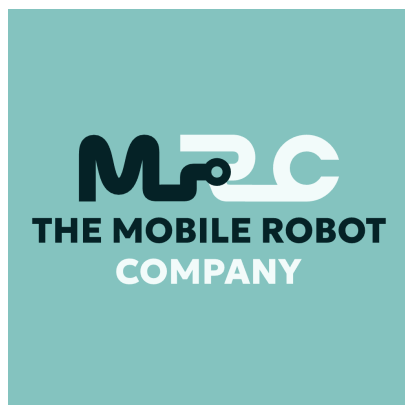




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Prise en charge manuelle et livraison autonome · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery>

Prise en charge manuelle et livraison autonome

Toutes les tâches du J1600 suivent le même principe : une personne prend en charge la palette en mode manuel, puis le robot la livre de manière autonome. La prise en charge est toujours manuelle, car cette étape exige l'appréciation de l'opérateur, et la dépose autonome s'effectue toujours au sol. Cette page détaille ce principe, sur lequel reposent tous les autres scénarios.

Déroulement

1. Prenez une palette ou un support de charge compatible en mode manuel, [à l'aide du timon](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/manual-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/manual-operation/>), comme avec un transpalette électrique classique.
2. Sur l'écran tactile de 15 pouces, ouvrez l'écran de création de tâche.
3. Sélectionnez le type de tâche et la destination de dépose enregistrée.
4. Sélectionnez l'action à effectuer après la livraison : revenir au point de départ, rejoindre un autre emplacement ou une zone de stationnement, ou S'arrêter et attendre.
5. Lancez la tâche.
6. Le robot vous demande de [passer en mode automatique](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-overview/manual-and-autonomous-mode-safety/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-overview/manual-and-autonomous-mode-safety/>) ; confirmez en appuyant sur le bouton physique de démarrage/reprise à LED.
7. L'interface vous demande de vous éloigner. Éloignez-vous de la machine.
8. Le J1600 [se déplace de manière autonome](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/autonomous-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/autonomous-operation/>), évite les obstacles, dépose la palette au sol et exécute l'action sélectionnée après la livraison.

Le trajet peut faire quelques mètres ou bien plus de 100 mètres — le principe reste identique.

Signalisation et commande des modes

- Des feux blancs signalent le mode manuel ; en mode automatique, des bandes lumineuses bleues signalent le champ de protection autour de l'engin.

- Un [sélecteur à clé à trois positions](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-functions/mode-selection/) permet de sélectionner la mise hors tension, le mode manuel uniquement ou le mode automatique.
- Saisissez ou déplacez le timon à tout moment pour reprendre immédiatement la conduite manuelle. Les boutons d'arrêt d'urgence et les contacteurs de position du timon arrêtent l'engin — consultez le [fonctionnement de la sécurité du J1600](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-overview/how-j1600-safety-works/).

Pourquoi la prise en charge reste manuelle

Le positionnement des fourches, la stabilité de la charge, l'état de la palette et les approches dans les espaces exigus exigent l'appréciation de l'opérateur. En gardant ces opérations manuelles, le J1600 peut se passer des travaux d'intégration, des infrastructures et des processus strictement encadrés qu'exige une automatisation complète. C'est le principe qui sous-tend le [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/dual-mode/) et l'[automatisation avec intervention humaine](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/concepts/human-in-the-loop-automation/). Pour les charges qui nécessitent des précautions supplémentaires, consultez [Charges sensibles ou instables](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/sensitive-or-unstable-loads/).

Temps d'apprentissage pour un nouvel opérateur

La [formation](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/operator-training/) dure environ 30 minutes pour une personne qui sait déjà utiliser un transpalette électrique. Lors d'un événement d'essai ouvert au public, [une personne qui découvrait le J1600 l'a conduit en mode manuel](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/customer-stories/video-case-stories/), a enregistré un emplacement, créé une tâche de dépose avec retour, confirmé le mode automatique et observé le robot se déplacer en évitant les personnes — dès sa première prise en main de la machine.

Variantes du principe

Le choix effectué après la livraison à l'étape 4 distingue les différents [modèles de tâche](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/task-management/) :

- [Deliver and Return](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-return/) — la tâche la plus courante

- [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/>)
- [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/>)
- [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/>).
- [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/>) — le robot vient d'abord jusqu'à vous

Les destinations sont créées selon la procédure décrite 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/>). Pour connaître toutes les capacités de la machine, consultez la [présentation du J1600](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/overview/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/overview/>).