



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Configuration d'un emplacement temporaire · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/temporary-location-setup>

Configuration d'un emplacement temporaire

L'ajout d'une destination au J1600 ne prend que quelques minutes et ne nécessite aucune compétence particulière : conduisez-le jusqu'au point souhaité, appuyez sur **Enregistrer l'emplacement**, nommez-le, et c'est terminé. Ce mécanisme permet toutes les utilisations flexibles (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/operational-flexibility/>) de la machine — stockage temporaire, déplacement des zones de transit, nouveaux postes de travail, zones saisonnières — car un emplacement créé en quelques minutes peut être supprimé lorsqu'il n'est plus nécessaire.

Enregistrement d'un emplacement

1. Utilisez le timon pour conduire manuellement le J1600 jusqu'au point souhaité. Il se conduit comme un transpalette électrique classique, et le robot apprend et met à jour en continu sa carte 3D pendant le trajet.
2. Appuyez sur **Enregistrer l'emplacement** sur l'écran tactile.
3. Nommez le point — par exemple `pallet1` ou « Emplacement palette 1 », comme dans le tutoriel public (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/newsroom/videos/how-to-videos/>) de l'entreprise.
4. Répétez l'opération pour autant de points que nécessaire.

Le nombre d'emplacements enregistrés (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/location-management/>), n'est soumis à **aucune limite logicielle**. La seule limite pratique est la surface au sol disponible.

Utilisation du nouvel emplacement

Le point est immédiatement disponible lors de la création d'une tâche : sélectionnez-le comme destination de dépose, associez-lui le comportement souhaité après la livraison, puis lancez la tâche. La procédure complète est décrite dans Enlèvement manuel et livraison autonome (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery/>). Comme le robot calcule lui-même ses trajets, le nouveau point fonctionne immédiatement avec tous les emplacements existants. Il n'est pas nécessaire de réapprendre chaque trajet entre deux emplacements.

Consultez [Modification dynamique des trajets](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/dynamic-route-changes/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/dynamic-route-changes/>).

La configuration initiale suit la même procédure

La [mise en service d'un J1600](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/first-time-setup/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/first-time-setup/>) consiste à répéter cette procédure : mettez-le sous tension, suivez le tutoriel à l'écran, [parcourez le site pour permettre au robot de le cartographier](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/creating-the-first-map/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/creating-the-first-map/>), puis enregistrez chaque destination. Aucun rail, câble, réflecteur ni aucune modification du bâtiment n'est nécessaire. De plus, [le Wi-Fi est facultatif pour une utilisation de base](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/network-and-wi-fi-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/network-and-wi-fi-requirements/>). [Une installation type prend de quelques heures à une journée](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/faster-deployment/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/faster-deployment/>), [selon son périmètre](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/deployment-scope-examples/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/deployment-scope-examples/>). Le forfait facultatif d'installation et de mise en service sur cinq jours comprend la création de jusqu'à 25 [points de dépose](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup/>) validés — consultez la [présentation du J1600](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/overview/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/overview/>).

Pourquoi les opérateurs gardent la main

L'[apprentissage des trajets](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/concepts/teach-and-repeat/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/concepts/teach-and-repeat/>) fait partie des opérations que l'entreprise confie délibérément à l'humain : conduire jusqu'à un nouveau point et l'enregistrer évite de faire appel à un spécialiste de l'automatisation pour reprogrammer une carte. C'est ce qui rend le J1600 pratique dans les [sites existants](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/brownfield-automation/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/brownfield-automation/>), les [zones de stockage temporaire](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/temporary-storage/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/temporary-storage/>), les [zones tampons évolutives](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/>) et les [couloirs de cross-docking](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/cross-docking/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/cross-docking/>) : lorsque l'implantation change, l'opérateur sur le terrain peut l'adapter. Ce principe est au cœur de l'[automatisation avec intervention humaine](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/concepts/human-in-the-loop-automation/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/concepts/human-in-the-loop-automation/>).

Exigences d'implantation

Un emplacement de dépose doit se trouver dans une partie intérieure et plane du site (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/route-and-floor-suitability/>) : pente franchissable en mode automatique de 0 %, sols conformes à TR34 FM3, ressauts jusqu'à 25 mm, joints jusqu'à 20 mm et température de 5–40 °C. Consultez les caractéristiques techniques du J1600 (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/technical-specifications/>).