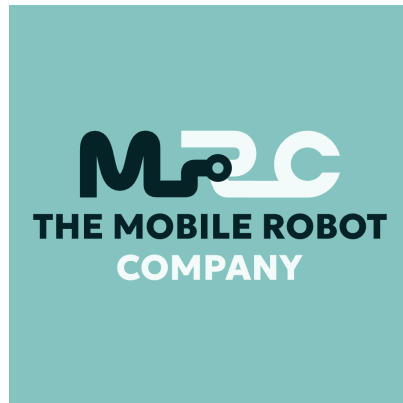




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Dépannage · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/category/troubleshooting>

Dépannage

Guide par symptôme pour diagnostiquer et résoudre les problèmes courants du J1600, du démarrage et de la recharge à la navigation et à la connectivité.



Le robot ne démarre pas

Contrôles à effectuer lorsque le J1600 ne se met pas sous tension, notamment la position du contacteur à clé, le niveau de charge de la batterie et les commandes d'arrêt d'urgence.



Le robot ne passe pas en mode autonome

Conditions préalables nécessaires pour que le J1600 passe en conduite autonome et contrôles à effectuer lorsque le changement de mode ne se produit pas.



Problèmes de navigation

Points à vérifier lorsque le J1600 hésite, fait des détours ou ne parvient pas à atteindre une destination, notamment l'actualisation de la carte, les itinéraires bloqués et l'état du sol.



Problèmes de cartographie

Comment le J1600 crée et met à jour sa carte 3D lors de la conduite manuelle, et que faire lorsque des emplacements manquent ou que la carte n'est plus à jour.



Arrêts dus à un obstacle ou au champ de protection

Pourquoi le J1600 s'arrête lorsque des personnes ou des objets pénètrent dans son champ de protection à 360 degrés, ce que signifient les voyants bleus et comment reprendre une tâche...



Problèmes de recharge

Taux attendus de charge et de décharge du J1600, comportement de la recharge manuelle et automatique, et contrôles à effectuer lorsque la batterie ne se recharge pas.



Problèmes liés aux tâches et aux emplacements

Solutions en cas de destinations manquantes, de comportement inattendu après la dépose et de confusion sur la hauteur de dépose lors de la création de tâches sur le J1600.



Problèmes de connectivité

Fonctions du J1600 disponibles sans Wi-Fi, fonctionnalités dépendant de la connectivité et diagnostic des problèmes de réseau sur site.

Le robot ne démarre pas

Effectuez ces contrôles dans l'ordre lorsque le J1600 ne se met pas sous tension ou ne réagit pas. Si le robot ne démarre toujours pas, contactez l'assistance par l'un des moyens indiqués sur la page [Envoyer une demande d'assistance](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/contact/submit-a-support-request/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/contact/submit-a-support-request/>).

Contrôler le contacteur à clé

Le J1600 dispose d'un [contacteur à clé à trois positions](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-functions/mode-selection/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-functions/mode-selection/>) : hors tension, mode manuel uniquement et mode automatique. Si le contacteur est en position hors tension, le robot n'est pas alimenté. Tournez la clé en position manuelle ou automatique avant d'attendre une réaction du J1600.

Contrôler la charge de la batterie

Le J1600 fonctionne avec une [batterie lithium-fer-phosphate \(LiFePO4\) de 24 V et 200 Ah](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/technical-reference/battery-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/technical-reference/battery-specifications/>). Même au repos, la batterie se décharge d'environ 2 % par heure en veille. Un robot laissé débranché pendant une période prolongée — un week-end ou des congés — peut donc se retrouver avec une batterie déchargée.

Pour rétablir le fonctionnement :

1. Branchez le chargeur manuel ou envoyez le robot à sa station de recharge automatique, si une telle station est installée.
2. Laissez la batterie se recharger. La vitesse de recharge est d'environ 47 points de pourcentage par heure. Une recharge complète à partir d'une batterie vide prend donc un peu plus de deux heures.

Consultez la page [Problèmes de recharge](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/trouble-shooting/charging-problems/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/trouble-shooting/charging-problems/>) si la batterie ne se recharge pas comme prévu.

Contrôler les commandes d'arrêt d'urgence

Le J1600 dispose de trois boutons d'arrêt d'urgence (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-overview/emergency-stops-and-manual-takeover/>), et la position du timon (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-functions/tiller-detection/>) fait également fonction de commande d'arrêt d'urgence. Vérifiez qu'aucun bouton d'arrêt d'urgence n'est enfoncé et que le timon se trouve dans une position normale de fonctionnement avant d'essayer de démarrer le robot.

AVERTISSEMENT

N'ouvrez pas le châssis et n'essayez pas d'effectuer vous-même des réparations électriques. L'entretien et les réparations sont pris en charge par votre partenaire de maintenance — consultez Trouver un partenaire de maintenance (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/contact/find-a-service-partner/>).

Le robot ne démarre toujours pas

Si le contacteur à clé, la batterie et les arrêts d'urgence sont tous en état normal, mais que le robot ne se met toujours pas sous tension, envoyez une demande d'assistance. La procédure accessible depuis la machine est normalement indisponible lorsque le robot n'est pas alimenté. Utilisez donc le portail d'assistance ou contactez directement votre partenaire de maintenance.

Le robot ne passe pas en mode autonome

Le J1600 se déplace de manière autonome uniquement lorsque l'opérateur lui a explicitement attribué une tâche et a [confirmé le changement de mode](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/manual-and-autonomous-modes/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/manual-and-autonomous-modes/>). La plupart des échecs de passage en mode autonome sont dus à l'une des conditions préalables ci-dessous.

Vérifier la position du sélecteur à clé

Le [sélecteur à clé à trois positions](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-functions/mode-selection/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-functions/mode-selection/>), permet de choisir entre la mise hors tension, le mode manuel uniquement et le mode automatique. En position manuelle uniquement, le robot ne se déplace jamais de manière autonome. Tournez la clé en position automatique.

Sélectionner et confirmer une tâche

La [conduite autonome](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/autonomous-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/autonomous-operation/>) commence toujours par une tâche :

1. Créez ou sélectionnez une tâche sur l'écran tactile, avec une destination enregistrée.
2. Lancez la tâche. Le robot demande de confirmer le passage en mode automatique.
3. Confirmez avec le bouton physique à LED de démarrage/reprise. Une sélection à l'écran ne suffit pas à démarrer la conduite autonome.

Si la destination voulue ne figure pas dans la liste, elle n'a pas encore été enregistrée — consultez [Problèmes de tâches et d'emplacements](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/troubleshooting/task-and-location-problems/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/troubleshooting/task-and-location-problems/>).

S'éloigner du robot

Après confirmation, l'interface demande à l'opérateur de s'éloigner. Le champ de protection à 360 degrés du robot doit être dégagé avant tout déplacement. Si vous ou une autre personne vous trouvez dans la zone protégée — matérialisée par les éclairages bleus au sol — le robot ne démarrera pas. Consultez [Arrêts dus à un obstacle ou au champ de protection](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/troubleshooting/obstacle-or-safety-field-stops/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/troubleshooting/obstacle-or-safety-field-stops/>).

Relâcher le timon

Saisir ou déplacer le timon active le [mécanisme de reprise en main](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-overview/emergency-stops-and-manual-takeover/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-overview/emergency-stops-and-manual-takeover/>), qui remet le J1600 sous commande manuelle. Les [contacteurs de position du timon](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-functions/tiller-detection/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-functions/tiller-detection/>) font partie du système de sécurité. Lorsque vous confirmez le passage en mode automatique, assurez-vous que le timon est relâché et dans sa position normale.

Vérifier le sol

Le mode autonome est [réservé aux sols horizontaux](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/route-and-floor-suitability/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/route-and-floor-suitability/>) : la pente admissible en mode automatique est de 0 %. Les pentes, les rampes et les ponts de liaison doivent être franchis en mode manuel. Si la tâche doit faire monter ou descendre une pente au robot, [parcourez cette partie en mode manuel](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/manual-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/manual-operation/>).

Si le robot reste en mode manuel

Si toutes les conditions préalables sont remplies et que le robot refuse toujours de changer de mode, contactez l'assistance — consultez [Envoyer une demande d'assistance](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/contact/submit-a-support-request/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/contact/submit-a-support-request/>). Pour comprendre le fonctionnement prévu du passage d'un mode à l'autre, consultez [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/dual-mode/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/dual-mode/>).

Problèmes de navigation

Le J1600 utilise la [technologie 3D LiDAR SLAM](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/) (localisation et cartographie simultanées) sur un ordinateur industriel NVIDIA Jetson dédié à l'IA. Il crée et actualise en permanence une carte tridimensionnelle du site lorsqu'un opérateur le conduit en mode manuel, puis planifie lui-même ses itinéraires vers les destinations enregistrées, sans rails, fils de guidage, réflecteurs ni autres modifications du bâtiment. En cas de problème de navigation, vérifiez les points suivants.

L'implantation a changé

Le robot actualise en permanence sa représentation de l'environnement pendant les déplacements en mode manuel. Après une [modification importante de l'implantation](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/dynamic-route-changes/) (par exemple des rayonnages déplacés, de nouveaux murs ou des îlots de production déplacés, conduisez manuellement le robot dans la zone modifiée afin qu'il puisse actualiser sa carte. Les changements courants, comme des palettes temporairement entreposées et des personnes en mouvement, sont gérés par le système d'évitement des obstacles et ne nécessitent pas de nouvelle cartographie. Voir [Problèmes de cartographie](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/troubleshooting/mapping-problems/).

L'itinéraire est bloqué

Le J1600 détecte les obstacles et adapte son itinéraire pour les contourner dans les environnements évolutifs. Si un itinéraire est entièrement bloqué, [dégagez l'obstacle](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/troubleshooting/obstacle-or-safety-field-stops/) ou reprenez la commande manuelle à l'aide du timon. Choisir un passage dans une [zone de circulation encombrée](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/) est précisément le type de décision qui, sur un véhicule [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/dual-mode/), reste du ressort de l'opérateur.

Il est possible de définir des zones de circulation privilégiées afin que le robot emprunte des itinéraires plus sûrs dans les zones de production.

Le sol n'est pas conforme aux spécifications

Le déplacement en mode automatique suppose un [sol intérieur plan](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/route-and-floor-suitability/) (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/route-and-floor-suitability/) :

Condition	Limite
Pente franchissable en mode automatique	0° / 0 %
Hauteur maximale d'une bosse franchissable	25 mm / 1 in
Largeur maximale d'un interstice franchissable	20 mm / 0,8 in
Planéité/horizontalité du sol	TR34 FM3 (FF 25 / FL 20)

Les pentes et les plaques de quai se franchissent en [mode manuel](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/manual-operation/) (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/manual-operation/), dans lequel la pente franchissable est de 5 % à vide et de 3 % à pleine charge.

Les conditions ambiantes ne sont pas conformes aux spécifications

Le J1600 présente un indice de protection IP21 et fonctionne entre 5 et 40 °C (41–104 °F), avec une humidité relative de 20 à 80 % sans condensation. Les entrepôts frigorifiques, les cours extérieures et les zones humides sortent des [conditions d'utilisation spécifiées](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/operating-environment-requirements/) (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/operating-environment-requirements/). Consultez les [caractéristiques techniques complètes](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/technical-specifications/) (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/technical-specifications/).

Le problème persiste

Si les problèmes de navigation persistent sur un sol conforme avec une carte à jour, contactez l'assistance. Voir [Envoyer une demande d'assistance](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/contact/submit-a-support-request/) (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/contact/submit-a-support-request/).

Problèmes de cartographie

Le J1600 établit la carte pendant la conduite (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/creating-the-first-map/>) : un opérateur le conduit manuellement dans le site à l'aide du timon, tandis que le système apprend et met à jour en continu un modèle tridimensionnel de son environnement grâce au SLAM LiDAR 3D (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/>). Aucun rail, fil, réflecteur ni aucune modification du bâtiment n'est nécessaire. La plupart des problèmes de cartographie sont dus à une couverture insuffisante.

Le J1600 ne connaît pas une zone

Le J1600 ne connaît que les zones dans lesquelles il a déjà circulé. Pour étendre la couverture, conduisez-le manuellement dans chaque allée et chaque zone où il devra ensuite circuler de façon autonome. Le LiDAR 3D analyse les structures environnantes jusqu'à une hauteur de 70 m au-dessus du véhicule. Il peut ainsi cartographier de grands halls depuis le sol, sans équipement supplémentaire.

Une destination est manquante

Les destinations sont des emplacements enregistrés (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/location-management/>), et non des annotations ajoutées à la carte depuis un poste de travail :

1. Conduisez manuellement le J1600 jusqu'au point de dépose exact.
2. Appuyez sur **Enregistrer l'emplacement** sur l'écran tactile.
3. Nommez l'emplacement, par exemple « Emplacement palette 1 ».

Le nombre d'emplacements enregistrés n'est soumis à aucune limite logicielle ; la seule limite pratique est la surface disponible. Les emplacements enregistrés peuvent être librement combinés dans des tâches sans devoir enregistrer chaque paire origine-destination. Consultez Problèmes de tâches et d'emplacements (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/troubleshooting/task-and-location-problems/>).

La carte n'est plus à jour

Après une [modification importante de l'implantation](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/dynamic-route-changes/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/dynamic-route-changes/>), conduisez manuellement le J1600 dans la zone modifiée afin d'actualiser la carte. Cette opération n'est pas nécessaire pour l'encombrement quotidien : le système d'évitement d'obstacles gère les objets temporaires. C'est ce qui rend le J1600 adapté aux [sites industriels existants](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/brownfield-automation/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/brownfield-automation/>) et aux implantations évolutives.

Un emplacement a été déplacé

Si un [point 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/>) est déplacé — par exemple après le déplacement d'une zone de préparation ou d'une zone tampon — conduisez le J1600 jusqu'à la nouvelle position et enregistrez de nouveau l'emplacement. L'ajout ou le déplacement d'un emplacement ne prend que quelques minutes et ne nécessite aucun spécialiste de l'automatisation.

Si le problème persiste

Si le J1600 ne parvient pas à se localiser ou [se perd à plusieurs reprises dans une zone cartographiée](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/troubleshooting/navigation-problems/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/troubleshooting/navigation-problems/>), contactez l'assistance ; consultez [Envoyer une demande d'assistance](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/contact/submit-a-support-request/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/contact/submit-a-support-request/>).

Arrêts dus à un obstacle ou au champ de protection

Lorsqu'un J1600 s'arrête pendant [une tâche en mode automatique](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/autonomous-operation/), il remplit généralement sa fonction. Le véhicule est entouré d'un champ de protection à 360 degrés, surveillé par deux scanners LiDAR de sécurité 2D et un automate de sécurité indépendant. Il s'arrête lorsqu'une personne ou un objet pénètre dans ce champ. Cette page explique ce comportement et comment reprendre le déplacement.

Comportement du champ de protection

- Le champ de protection entoure le véhicule et couvre les déplacements en mode automatique en marche avant comme en marche arrière.
- Le champ [dépend de la vitesse](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-functions/safety-field-adjustment/) : il s'étend lorsque la vitesse de déplacement augmente.
- Des bandes lumineuses bleues matérialisent au sol la zone actuellement protégée. Des voyants blancs indiquent le mode manuel.
- La [détection des personnes](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-functions/person-detection/) et le [freinage](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-functions/braking/) sont des fonctions de sécurité certifiées intégrées à l'architecture de sécurité multicouche. Pour en savoir plus sur la conception, consultez [Fonctionnement des systèmes de sécurité du J1600](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-overview/how-j1600-safety-works/).

Reprise après un arrêt

1. Dégagez le champ de protection : sortez de la zone protégée et retirez tout obstacle.
2. Appuyez sur le bouton LED de démarrage/reprise pour poursuivre la tâche.

Le robot [évite également les obstacles](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/) de manière autonome : lorsqu'un passage est possible, il contourne les objets et les personnes au lieu de s'arrêter. Un arrêt complet signifie

généralement qu'une personne ou un objet a pénétré dans le champ, ou qu'aucun itinéraire dégagé n'était disponible (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/troubleshooting/navigation-problems/>).

Arrêts fréquents sur un trajet

Si les arrêts sont incessants sur un trajet :

- Réduisez l'encombrement du trajet ou définissez des zones de circulation préférentielles afin que le robot privilégie les passages moins fréquentés dans les zones de production.
- Dans les zones réellement très fréquentées (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/>), par exemple une zone de réception saturée à l'arrivée des camions, reprenez la commande au timon et parcourez manuellement la partie encombrée. La reprise en main manuelle immédiate est une fonction essentielle du Dual Mode (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/dual-mode/>).

Autres dispositifs d'arrêt

Les arrêts peuvent également être provoqués par des dispositifs actionnés volontairement plutôt que par le champ de protection :

- les trois boutons d'arrêt d'urgence (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-overview/emergency-stops-and-manual-takeover/>) ;
- le bouton anti-écrasement du timon, qui arrête le véhicule et le fait reculer pour l'éloigner de l'opérateur ;
- la saisie ou le déplacement du timon, qui repasse le robot en commande manuelle ;
- les contacteurs de position du timon (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-functions/tiller-detection/>), qui servent d'entrées pour l'arrêt d'urgence et la commande manuelle.

Vérifiez si l'un de ces dispositifs a été actionné avant de conclure à un défaut.

Lorsque l'arrêt n'est pas lié au système de sécurité

Si le robot s'arrête alors que le champ est dégagé, qu'aucun dispositif d'arrêt n'est actionné et que l'itinéraire est valide, contactez l'assistance. Consultez [Envoyer une demande d'assistance](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/contact/submit-a-support-request/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/contact/submit-a-support-request/>).

Problèmes de recharge

Le J1600 utilise une [batterie lithium-fer-phosphate \(LiFePO4\) de 24 V, 200 Ah](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/technical-reference/battery-specifications/) et prend en charge [deux méthodes de recharge](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/charging/) : la recharge manuelle par branchement et une station de recharge automatique en option. Avant de considérer le comportement de recharge comme une panne, comparez-le aux taux attendus ci-dessous.

Taux attendus

Comportement	Taux
Recharge	environ 47 points de pourcentage par heure
Décharge, déplacement à pleine charge	environ 13 % par heure
Décharge, déplacement à vide	environ 12 % par heure
Décharge, veille	environ 2 % par heure

L'autonomie dépasse huit heures lors d'un cycle d'utilisation type. Les taux de décharge correspondent à environ 7,7 heures de déplacement continu à pleine charge ou 8,3 heures à vide. Il s'agit toutefois de valeurs calculées, et non d'autonomies garanties : le temps de veille, le levage, le cycle d'utilisation, la réserve de la batterie et les conditions d'exploitation influent tous sur le résultat.

Une batterie qui perd environ 2 % par heure lorsque le robot est à l'arrêt fonctionne normalement ; il ne s'agit pas d'une décharge anormale. Un robot stationné sans être branché pendant un week-end peut tout à fait se retrouver avec un niveau de batterie faible. Voir [Le robot ne démarre pas](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/troubleshooting/robot-will-not-start/).

Recharge manuelle

La [recharge manuelle](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/chargers-and-accessories/manual-charger/) fonctionne comme sur un transpalette électrique classique : branchez le

chargeur pendant une pause ou chaque fois que la machine est à l'arrêt. Si le robot ne se recharge pas, vérifiez que le chargeur est raccordé aux deux extrémités et qu'il est sous tension.

La recharge automatique ne se déclenche pas

La [recharge automatique](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/automatic-charging/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/automatic-charging/>) est une fonctionnalité avancée d'automatisation proposée en option, qui nécessite le chargeur automatique. Lorsqu'elle fonctionne, le robot se rend à la station, se positionne devant le chargeur, puis une interface de recharge se déploie jusqu'aux plaques de contact de recharge du véhicule. Cela permet une recharge d'opportunité chaque fois que le robot n'est pas occupé.

Si le robot ne se recharge jamais automatiquement, vérifiez que :

- un [chargeur automatique](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/chargers-and-accessories/automatic-charger/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/chargers-and-accessories/automatic-charger/>) a bien été acheté ; le chargeur manuel ne permet pas au robot de se connecter automatiquement à une station ;
- [la station a été installée](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/charger-installation/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/charger-installation/>) et mise en service. Si elle a été achetée avec la prestation d'installation et de mise en service, la configuration de la recharge automatique est effectuée le premier jour sur site.

Pannes de recharge non résolues

Si le chargeur reste hors tension, si la batterie ne se recharge pas ou si le robot ne parvient pas à se connecter à une station pourtant mise en service, contactez l'assistance technique. Voir [Envoyer une demande d'assistance](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/contact/submit-a-support-request/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/contact/submit-a-support-request/>).

AVERTISSEMENT

N'ouvrez pas le compartiment de la batterie et n'intervenez pas vous-même sur le chargeur. Toute intervention sur la batterie ou le chargeur doit être effectuée par [votre partenaire de maintenance](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/contact/find-a-service-partner/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/contact/find-a-service-partner/>).

Problèmes liés aux tâches et aux emplacements

Les tâches du J1600 sont créées sur l'écran tactile à partir des [emplacements enregistrés](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/location-management/) et du comportement choisi après la dépose. La plupart des problèmes de tâche sont liés à la façon dont la tâche a été créée plutôt qu'à une panne.

Une destination ne figure pas dans la liste

Seuls les emplacements enregistrés figurent dans la liste des destinations. Pour en ajouter un, [conduisez le robot manuellement jusqu'au point voulu, appuyez sur Enregistrer l'emplacement, puis nommez-le](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/saving-the-first-location/). Le logiciel ne limite pas le nombre d'emplacements enregistrés. Consultez [Problèmes de cartographie](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/troubleshooting/mapping-problems/) pour les problèmes de couverture cartographique et le réenregistrement des emplacements déplacés.

Le robot ne dépose pas la palette en hauteur

Ce comportement est prévu. En mode automatique, les palettes sont déposées au niveau du sol. La prise et la dépose à une hauteur maximale de 1600 mm (63 in) sont des opérations manuelles, effectuées par l'opérateur à l'aide du timon. Si une tâche semble nécessiter une dépose automatique en hauteur, réorganisez-la afin que le robot dépose la palette au niveau du sol et qu'un opérateur effectue toute mise en place en hauteur.

Le robot ne prend pas une palette tout seul

Ce comportement est également prévu : la prise d'une palette s'effectue toujours manuellement. [L'opérateur vérifie l'état de la palette, la stabilité de la charge et le positionnement des fourches](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safe-deployment/operator-responsibilities/), puis confie au robot la phase de transport. Consultez

[Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/dual-mode/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/dual-mode/>) pour en comprendre les raisons.

Le robot n'effectue pas l'action prévue après la dépose

Le comportement après la dépose fait partie de la définition de la tâche. Lors de la création d'une tâche, vous choisissez l'un des [comportements après la dépose](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/task-management/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/task-management/>) : retourner au point de départ ou auprès de l'opérateur, rejoindre un autre emplacement enregistré ou un emplacement de stationnement, ou S'arrêter et attendre à destination. Si le robot attend alors que vous attendiez son retour, vérifiez l'option utilisée par la tâche. Les schémas courants sont les suivants :

- **Boomerang** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-return/>) — dépose, puis retour au point de départ.
- **Simple ABC** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/>) — dépose de A à B, puis déplacement vers C.
- **Drop and wait** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-wait/>) — dépose, puis attente à destination.
- **Deliver and park** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-park/>) — dépose, puis déplacement vers un emplacement de stationnement.

Come-to-me ne fonctionne pas

[Appeler le robot jusqu'à vous](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/come-to-me/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/come-to-me/>) depuis une application mobile ou une interface Web est une fonction d'automatisation avancée. Si elle n'est pas disponible, votre robot utilise peut-être [Standard software](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/software/standard-software/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/software/standard-software/>) ; renseignez-vous auprès de votre partenaire au sujet d'Advanced software. Consultez [Droits de mise à niveau logicielle](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/service-warranty/software-upgrade-entitlements/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/service-warranty/software-upgrade-entitlements/>).

Le problème vient de la charge

Le J1600 nécessite un [support de charge à base ouverte, sans plancher inférieur](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/>), dont

l'encombrement ne dépasse pas 1250 × 1250 mm (débord compris), avec une hauteur de charge maximale de 1700 mm depuis le sol et une charge maximale de 1600 kg. Une tâche qui échoue avec un type de palette donné peut révéler un problème de compatibilité plutôt qu'un problème de tâche. Consultez les [caractéristiques techniques](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/technical-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/technical-specifications/>).

Problèmes de tâche non résolus

Si les tâches échouent malgré des emplacements et des réglages corrects, contactez l'assistance. Consultez [Envoyer une demande d'assistance](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/contact/submit-a-support-request/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/contact/submit-a-support-request/>).

Problèmes de connectivité

Le J1600 est conçu pour que son fonctionnement de base ne dépende pas d'un réseau. Lors du diagnostic d'un problème de réseau, vérifiez d'abord si la fonction concernée nécessite réellement une connexion.

Fonctions disponibles sans Wi-Fi

Le Wi-Fi est facultatif pour l'utilisation de base (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/network-and-wi-fi-requirements/>). Le processus standard prêt à l'emploi — conduite manuelle, cartographie par conduite, enregistrement d'emplacements, création et exécution de tâches depuis l'écran tactile, transport autonome — ne nécessite ni Wi-Fi ni intégration obligatoire avec un système de gestion d'entrepôt (WMS), un gestionnaire de flotte ou le système informatique (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/lower-integration-complexity/>). Une panne de réseau n'interrompt pas l'exécution par un robot de tâches standard d'apprentissage et de répétition (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/concepts/teach-and-repeat/>).

Fonctions dépendant de la connectivité

La connectivité est nécessaire pour les fonctionnalités avancées suivantes :

- **Come-to-me** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/come-to-me/>) — commande du robot depuis une application mobile ou une interface Web.
- **Gestion de flotte VDA 5050** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/concepts/vda-5050-explained/>) — utilisation du J1600 avec un système compatible de gestion de flotte multiconstructeur.
- **Intégrations REST API** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/technical-integration/rest-api-documentation/>) — connexion du robot à d'autres logiciels ou équipements.
- **Fleet Manager** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/software/fleet-manager/>) — coordination de plusieurs robots.

Ces fonctionnalités font partie d'Advanced software (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/software/advanced-software/>). Voir Droits de mise à niveau du logiciel (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/service-warranty/software-upgrade-entitlements/>). Si la coordination

de la flotte ou les appels depuis une application cessent de fonctionner alors que les tâches lancées à l'écran s'exécutent normalement, vérifiez le réseau du site ainsi que le système de gestion de flotte ou l'intégration, plutôt que les fonctions de base du robot.

Wi-Fi pendant la mise en service

La connexion du robot au Wi-Fi est facultative. Si elle est souhaitée, elle fait partie du jour 1 de la prestation d'installation et de mise en service.

Obtenir de l'aide

L'assistance à distance est plus facile lorsque le robot est joignable, mais il n'est jamais nécessaire que le robot soit en ligne pour envoyer une demande d'assistance. Le portail d'assistance et [votre partenaire de maintenance](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/contact/find-a-service-partner/) (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/contact/find-a-service-partner/) restent toujours disponibles. Voir [Envoyer une demande d'assistance](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/contact/submit-a-support-request/) (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/contact/submit-a-support-request/).