



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Création de la première tâche · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/creating-the-first-task>

Création de la première tâche

Une tâche indique au J1600 où déposer une palette et ce qu'il doit faire ensuite. Cette page décrit la première livraison, de la prise manuelle à la dépose autonome. Vous devez d'abord avoir enregistré au moins un emplacement — voir [Enregistrement du premier emplacement](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/saving-the-first-location/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/saving-the-first-location/>).

Exécution de la première livraison

1. **Prenez manuellement une palette compatible.** La prise de palette est toujours une [opération manuelle](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/manual-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/manual-operation/>) ; utilisez le timon et les commandes de levée comme sur un transpalette électrique classique.
2. **Ouvrez la création de tâche** sur l'écran tactile de 15 pouces.
3. **Choisissez le type de tâche et la destination de dépose enregistrée** — par exemple « Drop Pallet at Location » (déposer une palette à un emplacement), puis l'emplacement que vous avez enregistré.
4. **Choisissez ce qui doit se passer après la livraison :**
 - revenir au point de départ ou auprès de l'opérateur ;
 - rejoindre un autre emplacement enregistré ou une zone de stationnement ;
 - S'arrêter et attendre à destination.
5. **Lancez la tâche.**
6. **Confirmez le mode automatique.** Le J1600 demande de [passer en mode automatique](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/troubleshooting/robot-will-not-enter-autonomous-mode/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/troubleshooting/robot-will-not-enter-autonomous-mode/>) ; confirmez avec le bouton physique lumineux de démarrage/départ.
7. **Éloignez-vous.** L'interface vous demande de vous tenir à l'écart avant le déplacement du J1600.
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/>), contourne les obstacles sur son trajet, dépose la palette au niveau du sol, puis exécute l'action que vous avez sélectionnée pour la suite.

Dans la pratique, la tâche la plus courante suit exactement ce modèle : [prise manuelle, livraison autonome](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/manual-pickup-an-livraison-autonome) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/manual-pickup-an-livraison-autonome>).

[d-autonomous-delivery/](#)), dépose au niveau du sol et retour au point de départ. Le trajet peut mesurer quelques mètres ou largement dépasser 100 mètres — le principe reste le même.

Déroulement de la tâche

- Les feux blancs indiquent le mode manuel. En mode automatique, les bandes lumineuses bleues au sol matérialisent la zone protégée autour du J1600.
- Le [champ de protection s'adapte à la vitesse](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-functions/safety-field-adjustment/) et s'étend lorsque le J1600 accélère.
- Vous pouvez reprendre la main à tout moment en saisissant ou en déplaçant le timon, ou en utilisant les commandes d'arrêt. Voir [Modes manuel et autonome](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/manual-and-autonomous-modes/).

Règles à retenir pour les tâches

- [La prise de palette est toujours manuelle](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/troubleshooting/task-and-location-problems/).
- La livraison autonome s'effectue au niveau du sol. Les prises et déposes jusqu'à 1600 mm au-dessus du sol sont des opérations manuelles.
- Le déplacement autonome nécessite des [sols plans](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/floor-requirements/) (pente franchissable de 0 % en mode automatique).

Après la première tâche

Le J1600 prend en charge plusieurs modèles de tâche nommés — [Boomerang](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-return/), [Simple ABC](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/), [drop 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/), [come to me](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/come-to-me/) et [multi-point flows](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/multi-point-pallet-transport/). Voir [Gestion des tâches](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/task-management/) pour tous les découvrir.

