



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Configuration initiale · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/first-time-setup>

Configuration initiale

La configuration d'un J1600 ne nécessite aucun code et s'effectue directement sur la machine par un opérateur. Elle prend généralement quelques heures à une journée, [selon le périmètre](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/deployment-scope-examples/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/deployment-scope-examples/>). Cette page présente la procédure de configuration par l'opérateur et le service optionnel de mise en service.

Ce que la configuration ne nécessite pas

- Aucune modification du bâtiment : aucun rail, câble, réflecteur ni repère.
- Le Wi-Fi n'est pas obligatoire. [La connectivité est optionnelle 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/>).
- [Aucun système de gestion d'entrepôt \(WMS\), gestionnaire de flotte ou intégration informatique](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/lower-integration-complexity/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/lower-integration-complexity/>).
- Aucune programmation. La [création de tâches](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/task-management/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/task-management/>) s'effectue par [apprentissage et répétition](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/concepts/teach-and-repeat/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/concepts/teach-and-repeat/>) sur l'écran tactile.

Étapes de configuration par l'opérateur

1. **Mise sous tension** : mettez le J1600 sous tension à l'aide du contacteur à clé et suivez le tutoriel à l'écran. Le tutoriel est également disponible en ligne.
2. **Parcourez le site en mode manuel** à l'aide du timon. Pendant le trajet, le robot apprend en continu et met à jour sa représentation 3D de l'environnement. Voir [Création de la première carte](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/>).
3. **Conduisez le J1600 jusqu'à chaque point de dépose** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup/>), **souhaité pour les trajets autonomes**. La dépose autonome s'effectue au sol. Choisissez donc des emplacements de dépose au sol.

4. Appuyez sur Enregistrer l'emplacement, nommez le point et répétez l'opération pour chaque destination. Le logiciel ne limite pas le nombre d'emplacements enregistrés. 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/>).

Une fois les emplacements enregistrés, le robot est prêt pour sa première tâche : prenez manuellement une palette en charge, sélectionnez une destination, puis [confirmez le passage en mode autonome](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/autonomous-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/autonomous-operation/>). Voir [Création de la première tâche](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/creating-the-first-task/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/creating-the-first-task/>).

Ajout et modification ultérieurs des emplacements

Les emplacements ne sont pas figés lors de la configuration. Les opérateurs peuvent ajouter un nouveau point en quelques minutes en s'y rendant une fois et en l'enregistrant, sans faire appel à un spécialiste de l'automatisation. Le J1600 convient ainsi aux changements d'agencement, aux [emplacements 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/>) et à [l'automatisation des sites existants](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/brownfield-automation/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/brownfield-automation/>). Voir [Gestion des emplacements](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/location-management/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/location-management/>).

Le forfait de mise en service

Un [forfait distinct d'installation et de mise en service](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/buying-and-deployment/installation-and-commissioning/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/buying-and-deployment/installation-and-commissioning/>) de cinq jours (prix catalogue client final : 10 000 €) est proposé aux clients qui souhaitent un démarrage structuré et validé. Il ne faut pas le confondre avec l'utilisation de base de la machine dès son déballage : il s'agit d'un service optionnel destiné à réduire les risques liés au démarrage opérationnel.

Phase	Périmètre
Préinstallation	Étude de faisabilité pour toutes les tâches et charges sélectionnées ; évaluation des risques ; plan de projet
Jour 1	Déballage ; connexion au Wi-Fi si souhaitée ; configuration de la recharge automatique si cette option a été achetée ; création de jusqu'à 25 points de dépose ; validation des tâches ; validation de la sécurité
Jour 2	Formation collective de tous les opérateurs ; exercices pratiques individuels pour un maximum de six opérateurs
Jours 3–4	Suivi des performances du robot ; dépannage et assistance sur site ; formation complémentaire des opérateurs si nécessaire
Jour 5	Essai de réception ; remise au client

Les options complémentaires comprennent l'[intégration avec d'autres logiciels et équipements](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/technical-integration/external-system-integration/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/technical-integration/external-system-integration/>), des points de dépose validés supplémentaires et la [configuration du Fleet Management System](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/technical-integration/fleet-manager-guide/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/technical-integration/fleet-manager-guide/>).

Essayer avant le déploiement

Un [essai payant de deux semaines](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/buying-and-deployment/two-week-trial/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/buying-and-deployment/two-week-trial/>) est proposé au prix de 4 000 €, configuration et assistance comprises. Des preuves de concept peuvent également être réalisées sur votre propre site de production ou dans l'[espace de démonstration et d'essai de l'entreprise à Copenhague](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/company/locations/test-and-demonstration-facility/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/company/locations/test-and-demonstration-facility/>). Les coordonnées sont disponibles sur [mobilerobot.com](https://www.mobilerobot.com) (<https://www.mobilerobot.com>).

Étapes suivantes

- [Formation des opérateurs](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/operator-training/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/operator-training/>).
- [Création de la première carte](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/>).

- [Modes manuel et autonome \(https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/manual-and-autonomous-modes/\)](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/manual-and-autonomous-modes/)