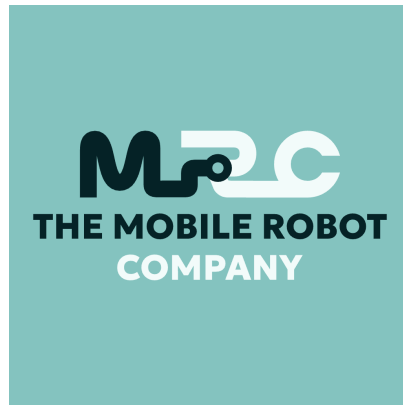




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Guide de démarrage rapide du J1600 · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/j1600-quick-start-guide>

Guide de démarrage rapide du J1600

Ce guide vous accompagne de la réception d'un nouveau J1600 jusqu'à son premier transport autonome de palette. [Le J1600](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/overview/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/overview/>), est prêt à l'emploi dès sa livraison : il ne nécessite ni rails, ni câbles, ni réflecteurs, ni modifications du bâtiment, et [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/>). La mise en service prend généralement quelques heures ou 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/>). Un opérateur sachant déjà conduire un transpalette électrique a besoin d'environ 30 minutes de formation.

Le processus de base est le suivant : **cartographier en circulant, enregistrer les destinations, prendre la palette manuellement et l'acheminer en mode autonome** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery/>).

Avant de commencer

Vérifiez que votre site et vos charges [respectent les conditions d'utilisation du J1600](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/is-the-j1600-right-for-my-application/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/is-the-j1600-right-for-my-application/>) :

- Transport intérieur d'un emplacement au sol à un autre, sur des [sols plans](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/floor-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/floor-requirements/>). En mode autonome, la pente admissible est de 0 %. Les pentes et les plaques de quai doivent être franchies en mode manuel.
- [Température de fonctionnement](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/operating-environment-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/operating-environment-requirements/>) de 5 à 40 °C (41 à 104 °F), avec une humidité relative de 20 à 80 %, sans condensation.
- Les palettes et les supports de charge doivent être à base ouverte et dépourvus de planche inférieure. Leurs dimensions hors tout, débord compris, ne doivent pas dépasser 1250 × 1250 mm (49 × 49 in), et la hauteur de la charge ne doit pas dépasser 1700 mm (67 in). Consultez la page [Palettes et charges prises en charge](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/supported-pallets-and-loads/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/supported-pallets-and-loads/>).
- La charge utile maximale est de 1600 kg (environ 3 500 lb).

Pour la réception et le déballage, consultez la page [Livraison et déballage](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/delivery-and-unpacking/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/delivery-and-unpacking/>).

Étape 1 — Mettre sous tension et suivre le tutoriel

Tournez l'interrupteur à clé pour mettre le J1600 sous tension, puis suivez le tutoriel affiché sur [l'écran tactile de 15 pouces](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/technical-reference/interface-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/technical-reference/interface-specifications/>). Le tutoriel est disponible sur la machine et en ligne.

Étape 2 — Cartographier le site en circulant

Utilisez le timon pour conduire manuellement le J1600 dans votre site, exactement comme un transpalette électrique classique. Pendant que vous conduisez, le J1600 crée et met à jour en continu une carte tridimensionnelle de l'environnement à l'aide du [SLAM LiDAR 3D](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/>) (localisation et cartographie simultanées). Aucune modification de l'infrastructure n'est nécessaire. Consultez la page [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/>).

Étape 3 — Enregistrer vos destinations

Conduisez le J1600 jusqu'à chaque emplacement où vous souhaitez qu'il dépose des palettes en mode autonome, appuyez sur **Enregistrer l'emplacement** sur l'écran tactile, puis donnez un nom à l'emplacement. Répétez cette opération pour chaque destination nécessaire : le nombre d'emplacements enregistrés n'est soumis à aucune limite logicielle. Consultez la page [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/>).

Étape 4 — Prendre une palette manuellement

[La prise d'une palette s'effectue toujours manuellement](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/troubleshooting/task-and-location-problems/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/troubleshooting/task-and-location-problems/>). Utilisez le timon et les commandes de levage pour prendre une palette ou un support de charge compatible. Le [mode manuel](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/manual-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/manual-operation/>) permet de prendre et de déposer des charges jusqu'à une hauteur de 1600 mm (63 in).

Étape 5 — Créer et exécuter la première tâche

1. Ouvrez la création de tâche sur l'écran tactile.
2. Sélectionnez le type de tâche et une destination de dépose enregistrée.
3. Sélectionnez l'action à effectuer après la dépose : revenir au point de départ, rejoindre un autre emplacement ou une zone de stationnement, ou S'arrêter et attendre (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-wait/>).
4. Lancez la tâche.
5. Le J1600 vous demande de passer en mode automatique (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/troubleshooting/robot-will-not-enter-autonomous-mode/>). Confirmez à l'aide du bouton physique de marche.
6. Éloignez-vous lorsque l'interface vous le demande.

Le J1600 circule en mode autonome (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/autonomous-operation/>) jusqu'à 5,4 km/h, évite les obstacles sur son trajet, dépose la palette au sol et exécute l'action après dépose que vous avez sélectionnée.

Consultez la page Création de la première tâche (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/creating-the-first-task/>).

Reprendre la commande

Vous pouvez reprendre la commande manuelle à tout moment en saisissant ou en déplaçant le timon, ou en utilisant les commandes d'arrêt et de reprise en main.

L'opérateur lance toujours les tâches et décide du moment où la machine peut passer en mode autonome (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-overview/human-responsibilities/>). Consultez la page Modes manuel et autonome (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/manual-and-autonomous-modes/>).

SPÉCIFICATIONS PRÉLIMINAIRES

Les spécifications préliminaires du J1600 de janvier 2026 mentionnées dans ce guide sont susceptibles d'être modifiées. Consultez les spécifications techniques (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/technical-specifications/>) pour connaître les valeurs actuelles.

Pour aller plus loin

- [Première mise en service](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/first-time-setup/) (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/first-time-setup/) — la procédure de mise en service plus détaillée, y compris la prestation facultative de mise en service.
- [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/) — les connaissances que les opérateurs doivent acquérir et la durée nécessaire.
- [Gestion des tâches](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/task-management/) (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/task-management/) — tous les modèles de tâches disponibles au-delà du premier transport.
- [Recharge](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/charging/) (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/charging/) — les options de recharge manuelle et automatique.