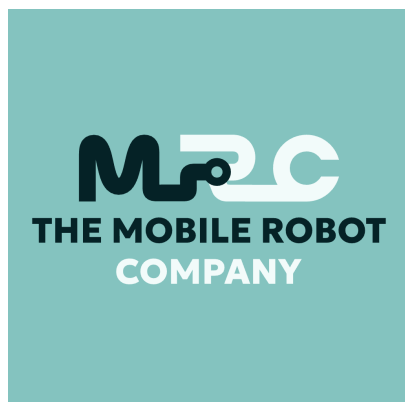




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Modes manuel et autonome · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/manual-and-autonomous-modes>

Modes manuel et autonome

Le J1600 est un engin Dual Mode : une seule machine qui fonctionne à la fois comme un transpalette électrique conventionnel à conducteur accompagnant et comme un robot mobile autonome. La compréhension des deux modes et du transfert de commande entre ceux-ci est essentielle à son utilisation. Pour comprendre le concept à l'origine de cette conception, consultez [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/dual-mode/) et [Automatisation avec intervention humaine](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/concepts/human-in-the-loop-automation/).

Mode manuel

En mode manuel, une personne commande le timon et les fonctions de levage comme sur un transpalette électrique conventionnel :

- prise et dépose des palettes à une hauteur maximale de 1600 mm (63 in) ;
- capacité de charge nominale de 1600 kg ;
- prises nécessitant de la précision, approches difficiles, [charges sensibles ou instables](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/sensitive-or-unstable-loads/), encombrement et [situations exceptionnelles](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/handling-exceptions-and-irregular-loads/) ;
- pente franchissable de 5 % à vide et de 3 % à pleine charge — les pentes et les ponts de liaison de quai doivent être franchis en mode manuel.

Les feux blancs indiquent le mode manuel. Consultez [Utilisation en mode manuel](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/manual-operation/) pour obtenir le guide complet.

Mode autonome

En mode automatique, le J1600 se déplace seul jusqu'à une destination enregistrée à une vitesse maximale de 5,4 km/h, évite les obstacles, dépose la palette au sol, puis revient, se stationne, poursuit sa tâche ou attend, selon la tâche :

- le déplacement autonome est réservé aux espaces intérieurs et aux [sols de niveau](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/floor-requirements/)

uniquement (pente franchissable de 0 %) ;

- des bandes lumineuses bleues au sol matérialisent la zone de protection, dont les dimensions augmentent avec la vitesse (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-functions/safety-field-adjustment/>) ;
- un champ de protection à 360° couvre les déplacements en marche avant et arrière.

Consultez Utilisation en mode autonome (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/autonomous-operation/>), pour obtenir le guide complet.

Le sélecteur à clé

Un sélecteur à clé à trois positions (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-functions/mode-selection/>) permet de sélectionner l'état de fonctionnement :

Position	Signification
Hors tension	Engin hors tension
Manuel	Fonctionnement en mode manuel uniquement
Automatique	Exécution de tâches en mode autonome autorisée

Transfert de commande : passage en mode autonome

L'opérateur — jamais le robot — lance le fonctionnement autonome (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/operator-manual/>) :

1. Créez ou sélectionnez une tâche sur l'écran tactile, puis lancez-la.
2. Le robot demande confirmation pour passer en mode automatique (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-overview/manual-and-autonomous-mode-safety/>).
3. Confirmez à l'aide du bouton physique à LED de démarrage/reprise.
4. L'interface vous demande de vous écarter ; le robot ne démarre qu'après confirmation.

Reprise en main : retour à la commande manuelle

La commande manuelle peut toujours être reprise immédiatement :

- la saisie ou le déplacement du timon rétablit la commande manuelle de l'engin ;
- les [contacteurs de position du timon](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-functions/tiller-detection/) assurent l'arrêt d'urgence et la reprise de commande manuelle ;
- [trois boutons d'arrêt d'urgence](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-overview/emergency-stops-and-manual-takeover/) et un bouton anti-écrasement (arrêt et inversion du sens de marche) permettent un arrêt immédiat.

La reprise en main immédiate par une personne est au cœur du concept du produit : le discernement humain est considéré comme une composante du système, et non comme un mode de défaillance.

Niveaux fonctionnels

Niveau	Fonctionnalités
Fonctions manuelles	Prise et dépose des palettes jusqu'à 1,6 m ; commande manuelle complète au timon
Automatisation de base	Démarrage de tâches automatiques à l'écran ; enregistrement d'emplacements ; dépose des palettes au sol ; déplacement autonome vers des emplacements enregistrés ; retour vers l'opérateur ; déplacement vers une zone de stationnement
Automatisation avancée	Come-to-me ; recharge automatique ; Fleet Manager VDA 5050 ; intégrations via API

Ces niveaux décrivent les capacités de la machine ; ils sont distincts des offres Standard software et Advanced software décrites dans le [manuel d'utilisation du J1600](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/j1600-user-manual/#software-versions).