



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Enregistrement du premier emplacement · 2026-08-04

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

Enregistrement du premier emplacement

Un emplacement est une destination enregistrée que le J1600 peut rejoindre de manière autonome. Sa création ne prend que quelques minutes et ne nécessite ni programmation ni assistance spécialisée : rendez-vous une fois à l'emplacement voulu et enregistrez-le.

Création d'un emplacement

1. Utilisez le timon pour conduire manuellement le J1600 jusqu'au point exact où vous souhaitez déposer les palettes en mode autonome. En mode automatique, le robot dépose les palettes au niveau du sol. Choisissez donc une zone au sol dégagée.
2. Appuyez sur **Enregistrer l'emplacement** sur l'écran tactile.
3. Donnez au point un nom facilement reconnaissable, par exemple `pallet1` ou « Emplacement palette 1 ».
4. Répétez cette procédure pour chaque destination nécessaire.

Fonctionnement des emplacements

- **Aucune limite logicielle.** Vous pouvez enregistrer autant d'emplacements que vous le souhaitez. La seule limite pratique est l'espace disponible dans votre entrepôt.
- **Librement combinables.** Chaque point enregistré peut servir de destination dans n'importe quelle tâche. Il n'est pas nécessaire de montrer au robot chaque trajet possible d'un point A à un point B : il calcule lui-même son itinéraire entre les points enregistrés sur la carte créée pendant vos déplacements. 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/>).
- **Faciles à modifier.** [Ajoutez un nouveau point en quelques minutes lorsque vos besoins évoluent](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/temporary-location-setup/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/temporary-location-setup/>) : une [zone 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/>), une nouvelle voie de préstockage ou un autre point de dépose sur une ligne de production. Dans ce type de situation, l'intervention humaine est plus efficace qu'une installation automatisée fixe : il

suffit de conduire le J1600 et d'enregistrer l'emplacement, au lieu de demander au service informatique de reprogrammer une carte.

- **Stationnement inclus.** Les emplacements peuvent également servir de [points de stationnement](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-park/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-park/>) que le robot rejoint après une livraison.

Utilisation du premier emplacement

Dès qu'au moins un emplacement est enregistré, vous pouvez créer la première tâche : prenez en charge une palette en mode manuel, sélectionnez l'emplacement comme destination de dépose, puis [validez le mode autonome](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/autonomous-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/autonomous-operation/>). Continuez avec [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/>).

Pour gérer au quotidien un nombre croissant d'emplacements, consultez [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/>).