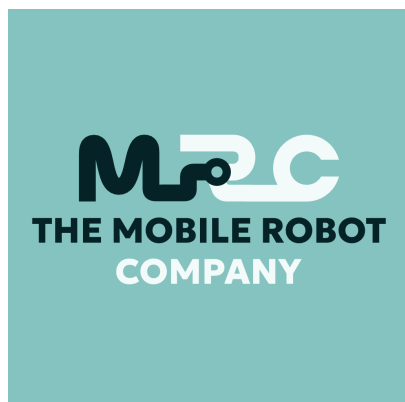




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Liste de contrôle du déploiement · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/deployment-checklist>

Liste de contrôle du déploiement

Cette liste de contrôle couvre toutes les étapes du déploiement d'un J1600, depuis la vérification du site jusqu'à l'exploitation quotidienne. Deux parcours sont possibles : le [déploiement de base dès le déballage](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/first-time-setup/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/first-time-setup/>), qui prend généralement de 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/>), et la prestation structurée de mise en service sur cinq jours.

Avant la livraison

- ☐ Environnement conforme aux limites : intérieur, 5–40 °C, 20–80 % d'humidité relative sans condensation — voir [Exigences relatives à l'environnement d'exploitation](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/operating-environment-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/operating-environment-requirements/>).
- ☐ Sols contrôlés sur chaque itinéraire automatique prévu : niveau horizontal (pente admissible de 0 % en mode automatique), planéité TR34 FM3, bosses ≤ 25 mm, interstices ≤ 20 mm — voir [Exigences relatives aux sols](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/floor-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/floor-requirements/>).
- ☐ Allées, passages de portes et zones de giration contrôlés en fonction des dimensions du véhicule et du rayon de giration de 1501 mm — voir les [caractéristiques techniques](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/technical-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/technical-specifications/>).
- ☐ [Palettes et supports de charge](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/>) confirmés comme étant à base ouverte et ne dépassant pas un encombrement de 1250 × 1250 mm, une hauteur de charge de 1700 mm et une charge utile de 1600 kg.
- ☐ Chargeur commandé (3600 € au tarif catalogue pour la recharge manuelle ou 8400 € pour la recharge automatique) et emplacement réservé — voir [Installation du chargeur](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/charger-installation/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/charger-installation/>).
- ☐ Connectivité définie : aucune pour une utilisation de base, Wi-Fi si des fonctions avancées sont prévues — voir [Exigences relatives au réseau et au Wi-Fi](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/>).
- ☐ Points de dépose et [modèles de tâches](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/task-management/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/task-management/>), prévus définis avec les opérateurs qui les utiliseront.

Le [Guide de préparation du site](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/site-readiness-guide/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/site-readiness-guide/>) décrit ces vérifications en détail.

Parcours 1 : déploiement de base dès le déballage

Le J1600 standard est prêt à l'emploi dès la livraison (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/delivery-and-unpacking/>) : aucune modification du bâtiment, aucun rail, câble ou réflecteur, et aucune intégration obligatoire à un WMS, à un gestionnaire de flotte ou au système informatique (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/lower-integration-complexity/>).

- ☐ Mettre sous tension et suivre le tutoriel à l'écran (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/j1600-quick-start-guide/>).
- ☐ Parcourir manuellement le site pour permettre au robot de le cartographier, puis enregistrer chaque point de dépose — voir Cartographie et configuration des points de dépose (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup/>).
- ☐ Créer et exécuter la première tâche (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/creating-the-first-task/>), puis confirmer le mode automatique à l'aide du bouton de démarrage physique.
- ☐ Former les opérateurs (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/operator-training/>) — environ 30 minutes chacun pour les personnes sachant déjà conduire un transpalette électrique, à l'aide du tutoriel disponible sur la machine ou en ligne.
- ☐ Définir la procédure de recharge (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/charging/>) (branchement pendant les pauses ou recharge d'opportunité automatique).

La configuration prend généralement de quelques heures à une journée, selon le périmètre.

Parcours 2 : prestation de mise en service sur cinq jours

La prestation d'installation et de mise en service (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/buying-and-deployment/installation-and-commissioning/>) (prix catalogue utilisateur final de 10 000 €) est un service facultatif qui réduit les risques liés à la mise en exploitation grâce à une préparation, une validation, une formation et une remise au client structurées. Elle ne doit pas être confondue avec la mise en service de base de la machine dès son déballage.

Avant l'installation

- ☐ Vérification de la faisabilité de toutes les tâches et charges sélectionnées.
- ☐ Évaluation des risques (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safe-deployment/site-risk-assessment/>).
- ☐ Plan de projet.

Jour 1 sur site

- ☐ Déballage.
- ☐ Connexion au Wi-Fi, si souhaitée.
- ☐ Configuration de la recharge automatique, si cette option a été achetée.
- ☐ Création de 25 points de dépose maximum.
- ☐ Validation des tâches.
- ☐ Validation de la sécurité.

Jour 2 sur site

- ☐ Formation collective de tous les opérateurs.
- ☐ Exercices pratiques individuels pour six opérateurs maximum.

Jours 3 et 4 sur site

- ☐ Suivi des performances du robot en exploitation réelle.
- ☐ Dépannage et assistance sur site.
- ☐ Formation complémentaire des opérateurs selon les besoins.

Jour 5 sur site

- ☐ Essai de réception.
- ☐ Remise au client.

Options disponibles

- Intégration à d'autres logiciels ou équipements.
- Points de dépose validés supplémentaires.

- [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/>).

Après la mise en exploitation

- ☐ Choisir une formule de support après-vente lors de l'achat — Free, Basic Care ou Full Care — voir la [rubrique Assistance](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/category/support/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/category/support/>).
- ☐ Connaître la procédure d'assistance : le menu Help/Support (Aide/Assistance) de la machine affiche un code QR permettant d'envoyer directement les demandes d'assistance technique — voir [Diagnostics et collecte des journaux](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/service-maintenance/diagnostics-and-log-collection/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/service-maintenance/diagnostics-and-log-collection/>).
- ☐ Maintenir le logiciel à jour dans le cadre de votre formule de support — voir [Mises à jour logicielles](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/service-maintenance/software-updates/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/service-maintenance/software-updates/>).
- ☐ Ajouter de nouveaux points de dépose lorsque les flux évoluent : conduire la machine jusqu'au point voulu, appuyer sur **Enregistrer l'emplacement**, puis terminer.