



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Cartographie et configuration des points de dépose · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup>

Cartographie et configuration des points de dépose

Le J1600 cartographie un site pendant que l'opérateur le conduit. Aucun relevé ni importation de fichier CAD n'est nécessaire et aucune infrastructure ne doit être installée. Le J1600 crée et met à jour une carte 3D pendant la conduite manuelle, puis effectue des livraisons autonomes vers les emplacements enregistrés. Cette page décrit la première cartographie, la création des points de dépose et la création de la première tâche.

Fonctionnement de la cartographie

Le J1600 utilise la technologie [3D LiDAR SLAM](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/) (localisation et cartographie simultanées), traitée par un ordinateur industriel NVIDIA Jetson dédié à l'IA. Pendant la conduite manuelle, il analyse continuellement son environnement et met à jour sa représentation de celui-ci. Il détecte les structures jusqu'à 70 m au-dessus du véhicule. Aucun rail, câble, réflecteur ni aucune modification du bâtiment n'est nécessaire. La carte continue d'être mise à jour lorsque le site évolue. Le J1600 est ainsi adapté aux [sites industriels existants](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/brownfield-automation/) dont l'implantation change régulièrement.

Les termes sont définis dans le [glossaire](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/concepts/glossary/).

Première configuration

1. Mettez le J1600 sous tension et suivez le tutoriel affiché à l'écran.
2. Utilisez le timon pour conduire manuellement le J1600 dans le site. Il cartographie l'environnement au fur et à mesure.
3. Conduisez-le jusqu'à chaque emplacement où il devra déposer des palettes de manière autonome.
4. Appuyez sur **Enregistrer l'emplacement**, nommez le point, puis répétez cette opération pour chaque destination nécessaire.

Le nombre d'emplacements enregistrés n'est pas limité par le logiciel. En pratique, il dépend de l'espace disponible dans l'entrepôt.

CONSEIL

Nommez les emplacements comme votre équipe les désigne habituellement (« Zone palettes 1 », « Entrée ligne 3 »). Les opérateurs sélectionnent les destinations sur la carte ou dans la liste. Des noms facilement reconnaissables accélèrent la [création des tâches](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/task-management/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/task-management/>).

Ajout et modification ultérieurs des points de dépose

Ajoutez les nouveaux emplacements de la même manière : conduisez le J1600 jusqu'au point souhaité, appuyez sur **Enregistrer l'emplacement**, et c'est terminé. Les opérateurs peuvent modifier eux-mêmes la configuration. L'ajout d'un point ne prend que quelques minutes et ne nécessite ni l'intervention d'un automaticien ni une demande au service informatique. Les [emplacements enregistrés](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/location-management/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/location-management/>) peuvent être combinés librement dans les tâches. Il n'est pas nécessaire de démontrer toutes les variantes possibles d'un trajet de A à B.

Création de la première tâche

1. Prenez manuellement une [palette ou un support de charge compatible](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/>).
2. Ouvrez l'écran de création de tâche sur l'écran tactile.
3. Sélectionnez le type de tâche et l'emplacement de dépose enregistré.
4. Sélectionnez l'action à effectuer après la livraison : revenir au point de départ, rejoindre un autre point ou une zone de stationnement, ou [s'arrêter et attendre](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-wait/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-wait/>).
5. Lancez la tâche. Le J1600 vous demande de passer en mode automatique. Confirmez avec le bouton physique de démarrage/départ.
6. Éloignez-vous lorsque l'interface vous le demande. Le J1600 se déplace, évite les obstacles, dépose la palette au sol, puis exécute l'action sélectionnée pour la suite de la tâche.

La prise de palette est toujours manuelle et la dépose autonome s'effectue au sol (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery/>).

La capacité de levage manuel jusqu'à 1600 mm ne s'applique pas en mode automatique. Consultez la page [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/dual-mode/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/dual-mode/>) pour comprendre le transfert de commande.

Contraintes à respecter pour le positionnement des points

- Les points de dépose doivent se trouver sur un sol horizontal : la pente admissible en mode automatique est de 0 %. Consultez les [exigences relatives au sol](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/floor-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/floor-requirements/>).
- Les trajets entre les points doivent respecter les [limites de 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/>).
- Des zones de circulation privilégiées peuvent être définies afin de sécuriser les trajets dans les zones de production.

Points de dépose inclus dans le forfait de mise en service

Si vous achetez le forfait de mise en service de cinq jours, la première journée sur site comprend la création de 25 points de dépose au maximum ainsi que la validation des tâches. Consultez la [liste de contrôle du déploiement](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/deployment-checklist/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/deployment-checklist/>). La validation de points de dépose supplémentaires est disponible en option.