



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Exemples de processus opérationnels · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/technical-integration/example-workflows>

Exemples de processus opérationnels

Cette page présente les modèles de tâches standard et les processus complets du J1600. Utilisez-la pour associer un flux de marchandises de votre site à un type de tâche déjà pris en charge par le robot.

Déroulement standard d'une livraison

La tâche la plus courante comprend [la prise en charge manuelle et la livraison en mode automatique](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery/>), la dépose au sol et le [retour au point de départ](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-return/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-return/>) :

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 la création de tâche sur l'écran tactile.
3. Sélectionnez le type de tâche et une destination de dépose enregistrée.
4. Sélectionnez l'action à effectuer après la livraison : revenir au point de départ, rejoindre un autre emplacement ou une zone de stationnement, ou s'arrêter et attendre.
5. Lancez la tâche.
6. Le robot demande de passer en mode automatique ; confirmez à l'aide du bouton physique de démarrage/reprise.
7. Éloignez-vous lorsque l'interface vous le demande.
8. Le J1600 [se déplace en mode automatique](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/autonomous-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/autonomous-operation/>), contourne les obstacles, dépose la palette au sol et effectue l'action sélectionnée après la livraison.

Le trajet peut mesurer quelques mètres ou largement dépasser 100 mètres : le processus reste identique. La prise en charge de la palette est toujours manuelle et la livraison en mode automatique s'effectue toujours au sol.

Modèles de tâches nommés

Modèle	Comportement	Niveau logiciel
Boomerang	Acheminer la palette jusqu'à une destination, puis revenir au point de départ ou auprès de l'opérateur	Automatisation de base
Simple ABC	Acheminer la palette de A à B, puis poursuivre jusqu'à C	Automatisation de base
Drop and wait	Acheminer et déposer la palette, puis rester à destination	Automatisation de base
Deliver and park	Déposer la palette, puis rejoindre un emplacement de stationnement défini	Automatisation de base
Multi-point to multi-point	Combiner librement des emplacements enregistrés pour le cross-docking et les flux variables	Automatisation de base
Come to me	Appeler le robot vers un emplacement depuis une application mobile ou une interface web	Automatisation avancée

Pour créer un emplacement, conduisez le J1600 jusqu'au point souhaité, puis appuyez sur **Enregistrer l'emplacement** — voir [apprentissage et répétition](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/concepts/teach-and-repeat/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/concepts/teach-and-repeat/>). Les emplacements enregistrés peuvent être combinés librement : vous n'avez pas à apprendre au J1600 chaque variante de trajet de A à B, et le nombre d'[emplacements enregistrés](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/location-management/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/location-management/>), n'est pas limité par le logiciel.

Procédure de configuration initiale

1. Mettez le J1600 sous tension et suivez le tutoriel affiché à l'écran.
2. [Parcourez manuellement le site](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/>) à l'aide du timon. Le robot enrichit et met continuellement à jour sa carte 3D.
3. Conduisez le J1600 jusqu'à chaque [emplacement de dépose au sol](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup/>) souhaité pour le mode automatique.

4. Appuyez sur **Enregistrer l'emplacement**, nommez l'emplacement et répétez l'opération pour chaque destination.

Exemple détaillé : conduisez le J1600 jusqu'à une zone, enregistrez-la sous le nom « Zone palettes 1 », créez une tâche avec **Drop Pallet at Location** (Déposer la palette à l'emplacement), sélectionnez [l'arrêt avec attente](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-wait/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-wait/>), lancez la tâche, confirmez le passage en mode automatique et reculez.

Procédures de recharge

- **Recharge manuelle** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/c-harging/>) : branchez le chargeur pendant une pause ou lorsque la machine est inutilisée, comme pour un transpalette électrique classique.
- **Recharge automatique** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/automatic-charging/>) (**automatisation avancée**) : le robot rejoint la station, se positionne et le dispositif de charge se déploie jusqu'aux plaques de contact de charge du véhicule. Cela permet d'effectuer une recharge d'opportunité chaque fois que le robot est disponible.

Exemples de flux de marchandises

- **Réception des marchandises** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/inbound-receiving/>) : déchargez manuellement le camion, puis envoyez la palette en mode automatique vers la zone de contrôle ou de stockage.
- **Approvisionnement de la production** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/production-supply/>) : un opérateur prélève ou prépare une palette ; le J1600 achemine les matières jusqu'à la ligne à la demande.
- **Cross-docking** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/cross-docking/>) : déplacez les palettes entre plusieurs points de départ et destinations en combinant des emplacements enregistrés, sans créer de tâche spécifique pour chaque paire.
- **Stockage temporaire** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/temporary-storage/>) : créez en quelques minutes des emplacements de stockage temporaires lorsque la demande évolue.
- **Gestion des zones tampons et de transit** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/buffer-and-staging-management/>) : assurez le transport entre les lignes, les zones de transit et les zones de stockage.

- **Réception-stockage-production-expédition** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/production-to-shipping-transport/>) : automatisez les longs trajets reliant les zones habituelles de l'entrepôt.

Pour connaître les environnements adaptés à ces flux, consultez la [présentation du J1600](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/overview/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/overview/>). Pour intégrer les processus au logiciel de gestion de flotte ou du site, consultez la [présentation des intégrations](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/technical-integration/integration-overview/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/technical-integration/integration-overview/>).