



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Fonctionnement automatique · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/autonomous-operation>

Fonctionnement automatique

En mode automatique, le J1600 se déplace seul jusqu'aux [destinations enregistrées](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/location-management/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/location-management/>), évite les obstacles sur son trajet et dépose les palettes au sol. Le fonctionnement automatique commence toujours par l'intervention d'une personne : [l'opérateur crée la tâche, confirme le changement de mode et peut reprendre la main à tout moment](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/operator-manual/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/operator-manual/>).

Démarrage d'un déplacement automatique

1. [Prenez manuellement la palette](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/>), puis sélectionnez ou créez une tâche sur l'écran tactile — voir [Gestion des tâches](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/task-management/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/task-management/>).
2. Exécutez la tâche. Le J1600 demande de [passer en mode automatique](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/troubleshooting/robot-will-not-enter-autonomous-mode/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/troubleshooting/robot-will-not-enter-autonomous-mode/>).
3. Confirmez à l'aide du bouton physique à LED de démarrage/reprise. Le [sélecteur à clé](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-functions/mode-selection/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-functions/mode-selection/>) doit être en position automatique.
4. Éloignez-vous lorsque l'interface vous l'indique. Le J1600 ne démarre qu'après confirmation.

Pendant le déplacement du J1600

- La [vitesse maximale](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/dimensions-and-performance/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/dimensions-and-performance/>), est de 5,4 km/h (1,5 m/s / 3,4 mph).
- Le J1600 se localise sur la carte 3D créée pendant la conduite manuelle et calcule lui-même son itinéraire jusqu'à la destination — sans trajectoires fixes, fils de guidage ni réflecteurs. 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/>).
- Il [détecte et évite les obstacles](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/>) dans les environnements dynamiques en [contournant les personnes et les objets](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/>).

- Des zones de circulation privilégiées peuvent être définies afin de sécuriser les itinéraires dans les zones de production.
- Un champ de protection à 360°, surveillé par deux LiDAR de sécurité 2D et un contrôleur de sécurité indépendant, couvre les déplacements en marche avant et en marche arrière. Le [champ varie en fonction de la vitesse](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-functions/safety-field-adjustment/) et s'étend lorsque la vitesse augmente.
- Des bandes lumineuses bleues au sol matérialisent la zone protégée et indiquent l'état du véhicule.

La [détection des personnes](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-functions/person-detection/) et le [freinage](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-functions/braking/) présentent des [niveaux de performance](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-functions/performance-levels/) de sécurité certifiés — voir [Fonctionnement de la sécurité du J1600](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-overview/how-j1600-safety-works/).

Dépose et opérations suivantes

Le J1600 dépose la palette au sol, puis exécute l'action définie dans la tâche pour la suite : [retour au point de départ ou auprès de l'opérateur](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-return/), déplacement vers un autre point ou une zone de stationnement, ou [S'arrêter et attendre](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-wait/). Avec [Advanced software](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/software/advanced-software/), il peut également être appelé vers un emplacement (« [come to me](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/come-to-me/) ») depuis une application mobile ou une interface Web. Il peut aussi rejoindre seul une station de recharge automatique — voir [Recharge](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/charging/).

Limites d'utilisation en mode automatique

- Uniquement sur des [sols plans](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/floor-requirements/) : l'aptitude en pente en mode automatique est de 0° / 0 %. Les pentes et les plaques de liaison de quai doivent être franchies en mode manuel.
- [Utilisation en intérieur](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/operating-environment-requirements/), entre 5 et 40 °C et avec une humidité sans condensation de 20 à 80 %.

- La dépose automatique est uniquement possible au sol. Toute dépose en hauteur doit être effectuée en mode manuel.

Reprise en main

La commande manuelle est immédiatement disponible à tout moment :

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

Voir [Modes manuel et automatique](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/manual-and-autonomous-modes/) pour une description complète des modes et [Fonctionnement manuel](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/manual-operation/) pour les opérations manuelles.