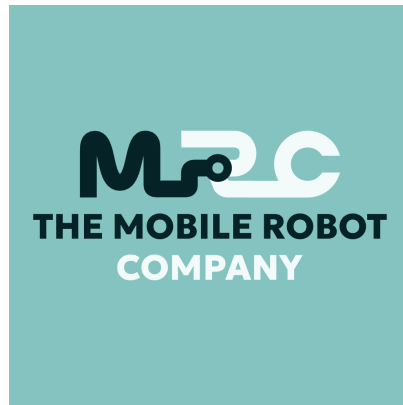




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Gestion des emplacements · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/location-management>

Gestion des emplacements

Les emplacements enregistrés sont les destinations que le J1600 peut rejoindre de manière autonome. Ils sont créés en conduisant le J1600, et non par configuration. L'ensemble des emplacements reste ainsi aussi flexible que le site lui-même.

Modèle de gestion des emplacements

- Pour créer un emplacement, [conduisez manuellement le robot](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/manual-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/manual-operation/>), jusqu'au point souhaité, puis appuyez sur **Enregistrer l'emplacement** sur l'écran tactile.
- Chaque emplacement reçoit un nom choisi par l'opérateur, par exemple `pallet1` ou « Baie de palettes 1 ».
- Le nombre d'emplacements enregistrés n'est soumis à **aucune limite logicielle**. La seule limite pratique est l'espace disponible dans l'entrepôt.
- Tout emplacement peut être associé à n'importe quel autre emplacement dans une tâche. Le robot planifie les trajets sur sa carte 3D. Il n'est donc pas nécessaire de lui apprendre chaque trajet d'un point A à un point B. 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/>).

Ajout d'un emplacement

1. Conduisez manuellement le J1600 jusqu'au point de dépose exact. La dépose autonome s'effectue au niveau du sol. Choisissez donc une zone au sol dégagée.
2. Appuyez sur **Enregistrer l'emplacement**.
3. Donnez au point un nom facilement identifiable.

Cette opération ne prend que quelques minutes et ne nécessite aucun spécialiste de l'automatisation. L'ajout d'emplacements est délibérément confié à l'opérateur.

Types d'emplacements utilisés en pratique

- **Points de dépose** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup/>) : destinations destinées à la dépose autonome de palettes au niveau du sol.
- **Emplacements de stationnement** : points auxquels le robot se rend après avoir terminé une livraison (« [deliver and park](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-park/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-park/>) »).
- **Emplacements de stockage temporaire** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/temporary-storage/>) : emplacements provisoires créés lorsque la demande évolue (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/temporary-location-setup/>), puis retirés lorsqu'ils ne sont plus nécessaires.
- **Retours au point d'origine** : point de prise en charge auquel le robot retourne dans une tâche Boomerang (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-return/>).

Emplacements dans les sites évolutifs

Comme les emplacements sont faciles à créer, le J1600 s'adapte aux changements d'agencement, au stockage temporaire, à l'évolution de la gamme de références et aux sites existants (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/brownfield-automation/>). Lorsque le flux change, conduisez le J1600 jusqu'au nouveau point et enregistrez-le. La carte 3D du robot, mise à jour en continu, prend en compte les changements environnants.

Points de dépose validés lors de la mise en service

Le forfait optionnel de cinq jours pour l'installation et la mise en service comprend la création de 25 points de dépose au maximum, avec validation des tâches et de la sécurité. Des points de dépose validés supplémentaires sont disponibles en option. Voir Configuration initiale (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/first-time-setup/#the-commissioning-package>).

Pages connexes

- Enregistrement du premier emplacement (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/saving-the-first-location/>)

- [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/)