



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Utilisation en mode manuel · 2026-08-04

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

Utilisation en mode manuel

En mode manuel, le J1600 se comporte comme un transpalette électrique à conducteur accompagnant classique. Le timon et le fonctionnement manuel sont volontairement familiers. Un opérateur de transpalette expérimenté peut donc utiliser la machine après environ 30 minutes de [formation](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/operator-training/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/operator-training/>).

Capacités en mode manuel

Capacité	Valeur
Hauteur de prise et de dépose des palettes	Jusqu'à 1600 mm (63 in)
Charge utile	Jusqu'à 1600 kg (environ 3500 lb)
Vitesse de levée des fourches	0,10 m/s à vide ; 0,08 m/s à pleine charge
Vitesse de descente des fourches	0,08 m/s à vide ; 0,12 m/s à pleine charge
Pente franchissable, à vide	2,86° / 5 %
Pente franchissable, à pleine charge	1,72° / 3 %
Hauteur maximale d'obstacle franchissable	25 mm (1 in)
Largeur maximale de fente franchissable	20 mm (0,8 in)

Le mode manuel est le seul mode permettant une manutention au-dessus du niveau du sol : en mode autonome, la palette est toujours déposée au sol.

Commandes

- **Timon** : permet de déplacer et de diriger le J1600, et commande la levée des fourches. Saisir ou déplacer le timon pendant un déplacement autonome [rend immédiatement la commande manuelle à l'opérateur](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-overview/emergency-stops-and-manual-takeover/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-overview/emergency-stops-and-manual-takeover/>).

- **Contacteur à clé** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-functions/mode-selection/>) : placez-le en position manuelle pour utiliser uniquement le mode manuel.
- **Contacteurs de position du timon** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-functions/tiller-detection/>) : assurent les fonctions d'arrêt d'urgence et de commande manuelle.
- **Les feux blancs** indiquent que le J1600 est en mode manuel.

Quand travailler en mode manuel

Le mode manuel est utilisé pour les opérations de manutention de palettes qui nécessitent le jugement de l'opérateur :

- **Prise d'une palette** — toujours manuelle, y compris le positionnement des fourches et le contrôle de la charge.
- **Déchargement des camions et plaques de liaison** — la [pente franchissable en mode automatique est de 0 %](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/floor-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/floor-requirements/>). Les pentes, les rampes et l'accès aux remorques doivent donc être effectués en mode manuel.
- **Charges sensibles ou instables** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/sensitive-or-unstable-loads/>) — les fûts, les piles dont le centre de gravité est élevé, les charges inclinées et les manœuvres dans des espaces restreints nécessitent l'évaluation manuelle de la détection et de la hauteur de la palette.
- **Zones encombrées** — adaptez le trajet pour traverser des [zones de réception encombrées](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/>).
- **Situations exceptionnelles** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/handling-exceptions-and-irregular-loads/>) — palettes mal placées, marchandises endommagées, film étirable détaché ou changement urgent de priorité.

Le [Manuel de l'opérateur](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/operator-manual/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/operator-manual/>) répertorie toutes ces situations.

La conduite manuelle met à jour la carte

Chaque déplacement manuel remplit deux fonctions : pendant que vous le dirigez, le robot [apprend et met à jour en continu son modèle 3D de l'environnement](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/>). La conduite

manuelle permet également de créer de nouveaux emplacements enregistrés. Voir [Gestion des emplacements](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/location-management/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/location-management/>).

Passage au fonctionnement autonome

Lorsque commence la partie répétitive du trajet, confiez la charge au robot : créez une tâche, confirmez le mode automatique et éloignez-vous. Voir [Fonctionnement autonome](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/autonomous-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/autonomous-operation/>) et [Modes manuel et autonome](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/manual-and-autonomous-modes/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/manual-and-autonomous-modes/>).