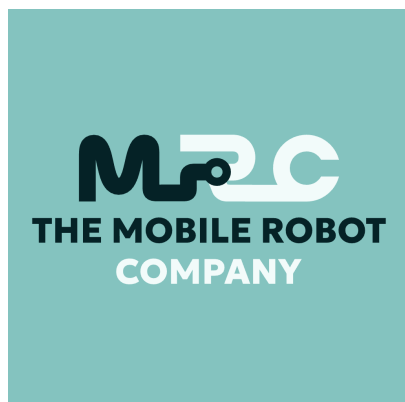




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Manuel de l'opérateur · 2026-08-04

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

Manuel de l'opérateur

Le J1600 (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/overview/>) est conçu autour de l'opérateur. Vous lancez chaque tâche, effectuez chaque prise de palette et décidez quand la machine peut se déplacer en mode automatique. Ce manuel décrit votre rôle et vos pratiques de travail. Les caractéristiques et informations de référence de la machine figurent dans le [manuel d'utilisation du J1600](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/j1600-user-manual/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/j1600-user-manual/>).

Répartition du travail

Vous	Le J1600
Évaluer la stabilité de la charge, l'état de la palette, l'encombrement, l'urgence et les situations exceptionnelles	Créer et mettre à jour une carte 3D, puis se déplacer jusqu'aux emplacements enregistrés
Prendre les palettes et effectuer les manutentions difficiles ou exigeant une grande précision	Transporter jusqu'à 1600 kg sur des trajets répétitifs
Sélectionner la destination et l'action à effectuer après la livraison	Éviter les obstacles et appliquer des champs de protection adaptés à la vitesse
Confirmer le passage en mode automatique	Déposer la palette au niveau du sol, puis revenir, stationner, continuer ou attendre
Reprendre la commande manuelle à tout moment	Répéter les tâches enregistrées de manière constante

Cette répartition reflète la philosophie de l'entreprise, fondée sur le maintien de l'opérateur dans la boucle : le robot prend en charge les trajets répétitifs et l'opérateur conserve les tâches qui nécessitent son appréciation. Voir [Automatisation avec opérateur dans la boucle](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/concepts/human-in-the-loop-automation/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/concepts/human-in-the-loop-automation/>).

Lancement d'une tâche en mode automatique

1. [Prenez la palette manuellement](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/>) et vérifiez la charge.
2. Créez ou sélectionnez la tâche sur l'écran tactile, puis lancez-la.
3. Lorsque le robot vous demande de [passer en mode automatique](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-overview/manual-and-autonomous-mode-safety/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-overview/manual-and-autonomous-mode-safety/>), confirmez avec le bouton physique de démarrage/reprise.
4. Éloignez-vous lorsque l'interface vous le demande. Le robot ne démarre qu'après votre confirmation.

Reprise de commande

- Saisissez ou déplacez le timon pour reprendre immédiatement la commande manuelle.
- Les [contacteurs de position du timon](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-functions/tiller-detection/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-functions/tiller-detection/>) assurent l'arrêt d'urgence et la reprise de commande manuelle.
- [Trois boutons d'arrêt d'urgence](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/>) et un bouton anti-écrasement assurant l'arrêt et l'inversion du sens de marche permettent d'immobiliser immédiatement la machine.
- 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/>) permet de verrouiller le véhicule en mode manuel uniquement ou de le mettre hors tension.

Situations qui restent sous votre responsabilité

Les entrepôts sont des environnements encombrés, dynamiques et imprévisibles. Gérez manuellement les situations suivantes :

1. **Palettes endommagées** — repérez une semelle cassée ou un clou saillant avant qu'il ne provoque un danger ou un blocage.
2. **Charges instables** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/sensitive-or-unstable-loads/>) — repérez avant le levage toute charge dont le centre de gravité est trop haut, qui penche ou qui est mal empilée.

3. **Extrémités de film plastique** — rentrez les parties libres du film étirable avant qu'elles ne s'accrochent à un rayonnage ou à un encadrement de porte.
4. **Palettes mal positionnées** — examinez les alentours pour repérer une palette qui ne se trouve pas exactement à l'endroit prévu par le système.
5. **Marchandises endommagées** — détectez toute fuite ou tout angle écrasé avant la livraison à un client ou à une ligne de production.
6. **Ponts de quai et pentes** — [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/>) ; le franchissement des irrégularités, des pentes et l'entrée dans les camions s'effectuent en mode manuel.
7. **Zones encombrées** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/>) — trouvez un itinéraire sûr dans une zone de réception encombrée.
8. **Urgence** — redéfinissez immédiatement les priorités lorsqu'une ligne de production n'est plus alimentée.
9. **Nouveaux itinéraires** — conduisez le J1600 jusqu'à un nouvel emplacement et appuyez sur **Enregistrer l'emplacement** au lieu d'attendre le service informatique.

Identification du mode de fonctionnement

- Voyants blancs : mode manuel.
- Bandes lumineuses bleues au sol : mode automatique ; elles matérialisent le champ de protection, qui s'agrandit lorsque la vitesse augmente.
- L'interface du robot signale les changements de mode et demande une confirmation avant tout déplacement en mode automatique.

Opérations courantes

- [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/>) — tous les modèles de tâche et toutes les options après la dépose.
- [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/>) — ajout et combinaison d'emplacements enregistrés.
- [Fonctionnement manuel](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/manual-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/manual-operation/>) et [fonctionnement automatique](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/autonomous-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/autonomous-operation/>).

- [Recharge](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/charging/) (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/charging/) — procédures de recharge manuelle par branchement et de recharge automatique.

Les nouveaux opérateurs ont généralement besoin d'environ 30 minutes de formation — voir [Formation des opérateurs](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/operator-training/) (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/operator-training/).