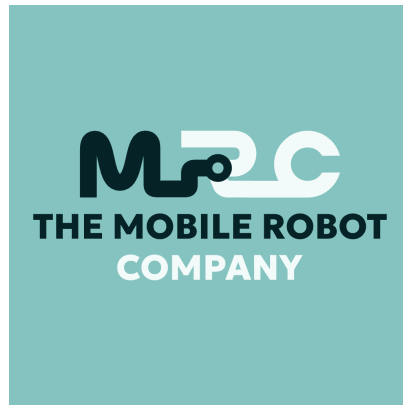




The Mobile Robot Company

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

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

Gestion des tâches

Une tâche définit où le J1600 dépose une palette et ce qu'il fait ensuite. Les tâches sont créées sur l'écran tactile sans programmation. Chaque tâche est déclenchée et confirmée par une personne.

Modèles de tâche nommés

- **Boomerang** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-return/>) : livrer à destination, puis revenir au point de départ ou auprès de l'opérateur.
- **Simple ABC** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/>) : livrer de A à B, puis se rendre à C.
- **Drop and wait** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-wait/>) : livrer, déposer la palette et rester à destination.
- **Deliver and park** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-park/>) : déposer la palette, puis rejoindre un emplacement de stationnement défini.
- **Come to me** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/come-to-me/>) : appeler le robot à un emplacement à l'aide d'une application mobile ou d'une interface Web. Il s'agit d'une fonction d'automatisation avancée.
- **Multi-point to multi-point** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/multi-point-pallet-transport/>) : combiner librement des emplacements enregistrés, ce qui est utile pour le cross-docking et les flux variables.

En pratique, la tâche la plus courante consiste à effectuer une [prise en charge manuelle et une livraison autonome](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/>), à déposer la palette au sol, puis à revenir au point de départ. Le trajet peut mesurer quelques mètres ou plus de 100 mètres ; le principe reste le même.

Création d'une tâche

1. Prenez manuellement en charge une palette compatible.
2. Ouvrez la fonction de création de tâche sur l'écran tactile.

3. Sélectionnez le type de tâche et une destination de dépose enregistrée sur la carte ou dans la liste.
4. Sélectionnez le comportement après la livraison : revenir au point de départ ou auprès de l'opérateur, rejoindre un autre emplacement ou un emplacement de stationnement, ou s'arrêter et attendre.
5. Lancez la tâche, **confirmez le mode automatique** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/autonomous-operation/>) à l'aide du bouton physique de démarrage/reprise, puis éloignez-vous lorsque l'instruction s'affiche.

Les destinations correspondent aux emplacements enregistrés. Consultez la section **Gestion des emplacements** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/location-management/>). Comme le robot calcule lui-même ses trajets sur sa carte 3D, vous pouvez recombinaison les emplacements sans lui montrer toutes les variantes possibles d'un trajet de A à B.

Contraintes des tâches

- La prise en charge des palettes s'effectue toujours manuellement.
- La dépose automatique des palettes s'effectue au sol. **La manutention au-dessus du sol, jusqu'à 1600 mm, s'effectue manuellement** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/troubleshooting/task-and-location-problems/>).
- Le mode autonome nécessite des **sols plans** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/floor-requirements/>) (aptitude au franchissement de pente de 0 % en mode automatique).
- Les charges doivent respecter le gabarit des supports à base ouverte indiqué dans la section **Palettes et charges compatibles** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/supported-pallets-and-loads/>).

Modèles de tâche dans les flux quotidiens

- **Réception des marchandises** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/inbound-receiving/>) : décharger manuellement le camion, puis envoyer chaque palette vers le contrôle ou le stockage.
- **Approvisionnement de la production** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/production-supply/>) : prendre en charge une palette de matières et la livrer à la ligne selon les besoins.
- **Cross-docking** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/cross-docking/>) : déplacer des palettes entre plusieurs points de départ et destinations à

l'aide de tâches multipoints.

- **Gestion des zones tampons et de préparation** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/buffer-and-staging-management/>) : déplacer les palettes entre les lignes, les zones de préparation et les zones de stockage, afin que les opérateurs puissent se consacrer aux tâches à valeur ajoutée.

Fonctions avancées de gestion des tâches

Avec [Advanced software](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/software/advanced-software/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/software/advanced-software/>), l'exécution des tâches peut évoluer jusqu'à l'orchestration d'une flotte au moyen de [VDA 5050](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/concepts/vda-5050-explained/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/concepts/vda-5050-explained/>), d'une [REST API](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/technical-integration/rest-api-documentation/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/technical-integration/rest-api-documentation/>), de [Fleet Manager](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/technical-integration/fleet-manager-guide/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/technical-integration/fleet-manager-guide/>) et de fonctions avancées de planification des tâches. Consultez le [manuel d'utilisation du J1600](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/j1600-user-manual/#software-versions) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/j1600-user-manual/#software-versions>).