



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Fonctionnement · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/how-it-works>

Fonctionnement

Le fonctionnement de base du J1600 consiste à **cartographier le site en circulant, enregistrer les destinations, prendre les palettes en mode manuel et les livrer de façon autonome**. Cette page présente la première mise en service, le processus de livraison, les [schémas de tâches](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/task-management/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/task-management/>), disponibles et les contraintes applicables en mode autonome.

Première mise en service

1. Mettez le J1600 sous tension et suivez le tutoriel affiché à l'écran.
2. Utilisez le timon pour [circuler manuellement dans le site](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/>). Le robot acquiert et actualise en continu sa représentation de l'environnement.
3. Conduisez le J1600 jusqu'à chaque point de dépose au sol souhaité pour le mode autonome.
4. Appuyez sur **Enregistrer l'emplacement**, nommez le point, puis répétez l'opération pour toutes les destinations requises.

Le logiciel ne limite pas le nombre d'emplacements enregistrés ; la limite pratique dépend de l'espace au sol disponible. Le robot établit sa carte à l'aide du [SLAM LiDAR 3D](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/>) : aucune voie fixe, aucun fil de guidage, aucun réflecteur et aucune modification du bâtiment ne sont nécessaires.

La [formation](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/operator-training/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/operator-training/>) d'un opérateur sachant déjà conduire un transpalette électrique dure environ 30 minutes, et [un déploiement type prend de quelques heures à une journée](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/faster-deployment/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/faster-deployment/>) [selon son périmètre](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/deployment-scope-examples/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/deployment-scope-examples/>).

Effectuer une livraison

1. En mode manuel, prenez en charge une palette ou un support de charge compatible (voir [Compatibilité des palettes et des charges](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/>)).

2. Ouvrez l'écran de création d'une tâche sur l'écran tactile.
3. Sélectionnez le type de tâche et l'emplacement de dépose enregistré.
4. Sélectionnez l'action suivante : revenir au point de départ, rejoindre un autre point ou un emplacement de stationnement, ou S'arrêter et attendre.
5. Lancez la tâche.
6. Le robot demande l'activation du mode automatique ; confirmez à l'aide de la commande physique de démarrage.
7. L'interface vous demande de vous éloigner.
8. Le J1600 se déplace de façon autonome (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/autonomous-operation/>), évite les obstacles, dépose la palette au sol et exécute l'action sélectionnée après la livraison.

Schémas de tâches

- **Boomerang** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-return/>) : livrer à une 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 rejoindre C.
- **Come to me** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/come-to-me/>) : appeler le robot à un emplacement depuis une application mobile ou une interface Web — une fonction d'automatisation avancée.
- **Drop and wait** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-wait/>) : livrer et déposer la palette, puis rester à destination.
- **Deliver and park** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-park/>) : terminer la dépose, puis rejoindre un emplacement de stationnement défini.
- **Multi-point to multi-point** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/multi-point-pallet-transport/>) : combiner des points enregistrés pour le cross-docking (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/cross-docking/>), et l'adaptation des flux.

La tâche la plus courante associe prise manuelle de la palette et livraison autonome (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery/>), dépose au sol et retour au point de départ. Le trajet peut mesurer quelques mètres ou plus de 100 mètres : le principe reste le même.

Modèle d'emplacements

Les emplacements sont créés en conduisant jusqu'à un point, puis en appuyant sur **Enregistrer l'emplacement** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/saving-the-first-location/>). Les points enregistrés peuvent être librement recombinaés : vous n'avez pas besoin de montrer au robot toutes les variantes possibles entre A et B. L'ajout d'un nouveau point de dépose (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup/>) ne prend que quelques minutes.

Contrôle et maîtrise des tâches

Les tâches sont toujours lancées par une personne (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/operator-manual/>), et la prise des palettes s'effectue toujours en mode manuel. Vous pouvez reprendre immédiatement la main à tout moment en saisissant ou en déplaçant le timon, ou en utilisant les commandes d'arrêt et de reprise en main. Un sélecteur à clé à trois positions (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-functions/mode-selection/>) permet de sélectionner l'arrêt, le mode manuel uniquement ou le mode automatique. Les feux blancs signalent le mode manuel ; les feux bleus au sol matérialisent la zone de protection en mode automatique. Le transfert de commande entre les modes est décrit en détail sur la page Dual Mode (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/dual-mode/>).

Contraintes en mode autonome

- La prise des palettes s'effectue toujours en mode manuel.
- En mode automatique, les palettes sont déposées au sol ; la hauteur de levage pouvant atteindre 1600 mm est une fonction disponible uniquement en mode manuel (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/manual-operation/>).
- Le mode autonome exige des sols plats : la capacité de franchissement de pente en mode automatique est de 0 %.
- Les charges doivent respecter le gabarit indiqué sur la page Compatibilité des palettes et des charges (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/>), et le site doit satisfaire aux exigences relatives à l'environnement d'exploitation (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/operating-environment/>).

Démonstration pratique

Lors du [TEST CAMP INTRALOGISTICS 2026](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/newsroom/events/test-camp/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/newsroom/events/test-camp/>), [un utilisateur qui conduisait le J1600 pour la première fois, mais avait déjà utilisé des transpalettes électriques](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/customer-stories/video-case-stories/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/customer-stories/video-case-stories/>), l'a conduit en mode manuel, a enregistré un emplacement, créé une tâche de dépose avec retour, confirmé le mode automatique, puis observé le robot contourner des personnes en utilisant sa carte 3D de l'environnement. Lors d'une autre démonstration, un emplacement nommé « Pallet Bay 1 » a été créé et le robot a reçu l'ordre de déposer la palette puis d'attendre. Les [démonstrations pratiques](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/buying-and-deployment/request-a-demonstration/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/buying-and-deployment/request-a-demonstration/>), permettent généralement à un visiteur découvrant le J1600 de lancer une tâche autonome en environ 15 minutes.

Pages associées

- [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/dual-mode/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/dual-mode/>) — la répartition entre les modes manuel et autonome et le transfert de commande.
- [Navigation et évitement des 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/>) — le fonctionnement de la cartographie et du calcul d'itinéraire.
- [Logiciels et intégrations](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/software-and-integrations/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/software-and-integrations/>) — les fonctionnalités des logiciels Standard et Advanced.
- [Automatisation avec intervention humaine](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/>) — les principes qui sous-tendent les tâches lancées par l'opérateur.