



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Standard Software · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/software/standard-software>

Standard Software

Standard software est le logiciel de base du [transpalette à conduite autonome J1600](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/overview/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/overview/>). Il est volontairement limité aux fonctions essentielles pour offrir une simplicité d'utilisation maximale. Il repose sur la fonction [Apprentissage et répétition](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/concepts/teach-and-repeat/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/concepts/teach-and-repeat/>), qui ne nécessite aucune configuration, et est conçu pour être aussi simple à utiliser qu'un produit grand public pour toute personne sachant déjà conduire un transpalette électrique.

Fonctions incluses

- **Création de tâches** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/task-management/>) **par apprentissage et répétition** — conduisez le J1600 jusqu'à un point, enregistrez-le, puis réutilisez-le dans des tâches autonomes. Aucune programmation ni configuration n'est requise.
- **Lancement des tâches sur l'écran tactile** — les tâches sont créées et lancées depuis l'[écran tactile multipoint de 15 pouces](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/technical-reference/interface-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/technical-reference/interface-specifications/>) du véhicule.
- **Emplacements enregistrés** — les emplacements sont créés en [conduisant le J1600 jusqu'à un point, puis en appuyant sur Enregistrer l'emplacement](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/saving-the-first-location/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/saving-the-first-location/>). Le logiciel ne limite pas le nombre d'emplacements enregistrés.
- **Fonctions d'automatisation de base** — lancement de tâches automatiques à l'écran, déplacement autonome vers des emplacements enregistrés, dépôt de palettes au sol, retour vers l'opérateur et déplacement vers la zone de stationnement.

Utilisation des tâches et des emplacements

L'opérateur [prend manuellement une palette](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/>), choisit une destination enregistrée sur l'écran tactile, puis sélectionne l'action que le robot doit effectuer après le dépôt : revenir au point de départ, se rendre à un autre point ou à la zone de stationnement, ou [S'arrêter et attendre](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-wait/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-wait/>). Il [confirme ensuite le mode autonome](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/u) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/u>

[ser-guides/autonomous-operation/](#)) à l'aide du bouton de démarrage physique. Les emplacements peuvent être combinés librement : il n'est pas nécessaire d'apprendre chaque trajet possible d'un point A à un point B. Consultez [Dual Mode](#) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/dual-mode/>) pour découvrir comment un même véhicule associe conduite manuelle et fonctionnement autonome.

Conditions de déploiement

Standard software est conçu pour le déploiement d'une seule machine sans projet d'intégration de systèmes :

- [Le Wi-Fi est facultatif](#) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/network-and-wi-fi-requirements/>), pour le [fonctionnement de base dès la mise en service](#) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/how-it-works/>).
- [Aucun système de gestion d'entrepôt \(WMS\), Fleet Manager ni aucune intégration informatique](#) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/results/lower-integration-complexity/>) n'est requis.
- Aucune modification du bâtiment, aucun rail, aucun fil de guidage et aucun réflecteur ne sont nécessaires : la navigation utilise le [3D LiDAR SLAM](#) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/>).
- La [formation](#) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/operator-training/>) d'un opérateur sachant déjà conduire un transpalette électrique dure environ 30 minutes, avec un tutoriel disponible sur le J1600 ou en ligne.

À qui il s'adresse

Standard software convient aux exploitations qui souhaitent mettre rapidement un robot en service : un seul J1600 automatise les transports répétitifs de palettes d'un emplacement au sol à un autre, tandis que les opérateurs ajoutent ou modifient eux-mêmes les emplacements sans faire appel à un spécialiste de l'automatisation.

Mise à niveau

Lorsque les besoins augmentent, la mise à niveau vers [Advanced software](#) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/software/advanced-software/>) ajoute l'interopérabilité [VDA 5050](#) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/software/vda-5050/>), une [REST API](#) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/technical-integration/rest-api-documentation/>), [Fleet](#)

Manager (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/software/fleet-manager/>), la planification avancée des tâches et une intégration plus poussée aux systèmes. Consultez le comparatif des logiciels (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/software/software-comparison/>) pour comparer leurs fonctions côte à côte.