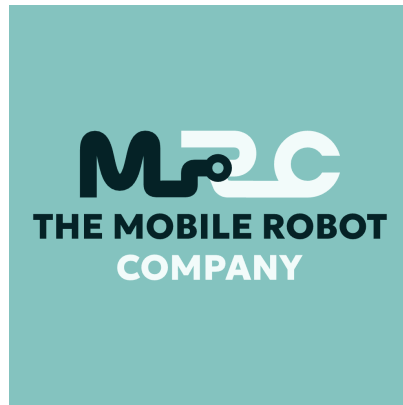




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Problèmes de cartographie · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/troubleshooting/mapping-problems>

Problèmes de cartographie

Le J1600 établit la carte pendant la conduite (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/creating-the-first-map/>) : un opérateur le conduit manuellement dans le site à l'aide du timon, tandis que le système apprend et met à jour en continu un modèle tridimensionnel de son environnement grâce au SLAM LiDAR 3D (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/>). Aucun rail, fil, réflecteur ni aucune modification du bâtiment n'est nécessaire. La plupart des problèmes de cartographie sont dus à une couverture insuffisante.

Le J1600 ne connaît pas une zone

Le J1600 ne connaît que les zones dans lesquelles il a déjà circulé. Pour étendre la couverture, conduisez-le manuellement dans chaque allée et chaque zone où il devra ensuite circuler de façon autonome. Le LiDAR 3D analyse les structures environnantes jusqu'à une hauteur de 70 m au-dessus du véhicule. Il peut ainsi cartographier de grands halls depuis le sol, sans équipement supplémentaire.

Une destination est manquante

Les destinations sont des emplacements enregistrés (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/location-management/>), et non des annotations ajoutées à la carte depuis un poste de travail :

1. Conduisez manuellement le J1600 jusqu'au point de dépose exact.
2. Appuyez sur **Enregistrer l'emplacement** sur l'écran tactile.
3. Nommez l'emplacement, par exemple « Emplacement palette 1 ».

Le nombre d'emplacements enregistrés n'est soumis à aucune limite logicielle ; la seule limite pratique est la surface disponible. Les emplacements enregistrés peuvent être librement combinés dans des tâches sans devoir enregistrer chaque paire origine-destination. Consultez Problèmes de tâches et d'emplacements (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/troubleshooting/task-and-location-problems/>).

La carte n'est plus à jour

Après une [modification importante de l'implantation](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/dynamic-route-changes/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/dynamic-route-changes/>), conduisez manuellement le J1600 dans la zone modifiée afin d'actualiser la carte. Cette opération n'est pas nécessaire pour l'encombrement quotidien : le système d'évitement d'obstacles gère les objets temporaires. C'est ce qui rend le J1600 adapté aux [sites industriels existants](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/brownfield-automation/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/use-cases/brownfield-automation/>) et aux implantations évolutives.

Un emplacement a été déplacé

Si un [point de dépose](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup/>) est déplacé — par exemple après le déplacement d'une zone de préparation ou d'une zone tampon — conduisez le J1600 jusqu'à la nouvelle position et enregistrez de nouveau l'emplacement. L'ajout ou le déplacement d'un emplacement ne prend que quelques minutes et ne nécessite aucun spécialiste de l'automatisation.

Si le problème persiste

Si le J1600 ne parvient pas à se localiser ou [se perd à plusieurs reprises dans une zone cartographiée](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/troubleshooting/navigation-problems/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/troubleshooting/navigation-problems/>), contactez l'assistance ; consultez [Envoyer une demande d'assistance](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/contact/submit-a-support-request/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/contact/submit-a-support-request/>).