



The Mobile Robot Company

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

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

Problèmes de navigation

Le J1600 utilise la [technologie 3D LiDAR SLAM](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/) (localisation et cartographie simultanées) sur un ordinateur industriel NVIDIA Jetson dédié à l'IA. Il crée et actualise en permanence une carte tridimensionnelle du site lorsqu'un opérateur le conduit en mode manuel, puis planifie lui-même ses itinéraires vers les destinations enregistrées, sans rails, fils de guidage, réflecteurs ni autres modifications du bâtiment. En cas de problème de navigation, vérifiez les points suivants.

L'implantation a changé

Le robot actualise en permanence sa représentation de l'environnement pendant les déplacements en mode manuel. Après une [modification importante de l'implantation](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/dynamic-route-changes/) (par exemple des rayonnages déplacés, de nouveaux murs ou des îlots de production déplacés, conduisez manuellement le robot dans la zone modifiée afin qu'il puisse actualiser sa carte. Les changements courants, comme des palettes temporairement entreposées et des personnes en mouvement, sont gérés par le système d'évitement des obstacles et ne nécessitent pas de nouvelle cartographie. Voir [Problèmes de cartographie](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/troubleshooting/mapping-problems/).

L'itinéraire est bloqué

Le J1600 détecte les obstacles et adapte son itinéraire pour les contourner dans les environnements évolutifs. Si un itinéraire est entièrement bloqué, [dégagez l'obstacle](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/troubleshooting/obstacle-or-safety-field-stops/) ou reprenez la commande manuelle à l'aide du timon. Choisir un passage dans une [zone de circulation encombrée](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/) est précisément le type de décision qui, sur un véhicule [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/dual-mode/), reste du ressort de l'opérateur.

Il est possible de définir des zones de circulation privilégiées afin que le robot emprunte des itinéraires plus sûrs dans les zones de production.

Le sol n'est pas conforme aux spécifications

Le déplacement en mode automatique suppose un [sol intérieur plan](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/route-and-floor-suitability/) (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/route-and-floor-suitability/) :

Condition	Limite
Pente franchissable en mode automatique	0° / 0 %
Hauteur maximale d'une bosse franchissable	25 mm / 1 in
Largeur maximale d'un interstice franchissable	20 mm / 0,8 in
Planéité/horizontalité du sol	TR34 FM3 (FF 25 / FL 20)

Les pentes et les plaques de quai se franchissent en [mode manuel](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/manual-operation/) (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/manual-operation/), dans lequel la pente franchissable est de 5 % à vide et de 3 % à pleine charge.

Les conditions ambiantes ne sont pas conformes aux spécifications

Le J1600 présente un indice de protection IP21 et fonctionne entre 5 et 40 °C (41–104 °F), avec une humidité relative de 20 à 80 % sans condensation. Les entrepôts frigorifiques, les cours extérieures et les zones humides sortent des [conditions d'utilisation spécifiées](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/operating-environment-requirements/) (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/installation/operating-environment-requirements/). Consultez les [caractéristiques techniques complètes](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/technical-specifications/) (https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/technical-specifications/).

Le problème persiste

Si les problèmes de navigation persistent sur un sol conforme avec une carte à jour, contactez l'assistance. Voir [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/).