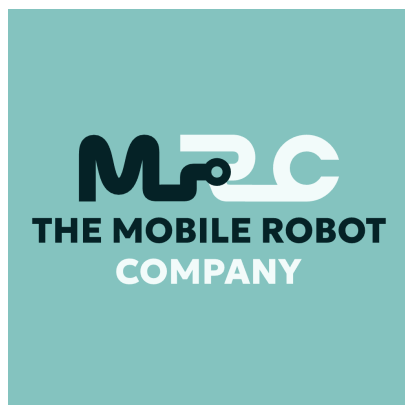




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Arrêts dus à un obstacle ou au champ de protection · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/troubleshooting/obstacle-or-safety-field-stops>

Arrêts dus à un obstacle ou au champ de protection

Lorsqu'un J1600 s'arrête pendant [une tâche en mode automatique](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/autonomous-operation/), il remplit généralement sa fonction. Le véhicule est entouré d'un champ de protection à 360 degrés, surveillé par deux scanners LiDAR de sécurité 2D et un automate de sécurité indépendant. Il s'arrête lorsqu'une personne ou un objet pénètre dans ce champ. Cette page explique ce comportement et comment reprendre le déplacement.

Comportement du champ de protection

- Le champ de protection entoure le véhicule et couvre les déplacements en mode automatique en marche avant comme en marche arrière.
- Le champ [dépend de la vitesse](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-functions/safety-field-adjustment/) : il s'étend lorsque la vitesse de déplacement augmente.
- Des bandes lumineuses bleues matérialisent au sol la zone actuellement protégée. Des voyants blancs indiquent le mode manuel.
- La [détection des personnes](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-functions/person-detection/) et le [freinage](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-functions/braking/) sont des fonctions de sécurité certifiées intégrées à l'architecture de sécurité multicouche. Pour en savoir plus sur la conception, consultez [Fonctionnement des systèmes de sécurité du J1600](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-overview/how-j1600-safety-works/).

Reprise après un arrêt

1. Dégagez le champ de protection : sortez de la zone protégée et retirez tout obstacle.
2. Appuyez sur le bouton LED de démarrage/reprise pour poursuivre la tâche.

Le robot [évite également les obstacles](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/) de manière autonome : lorsqu'un passage est possible, il contourne les objets et les personnes au lieu de s'arrêter. Un arrêt complet signifie

généralement qu'une personne ou un objet a pénétré dans le champ, ou qu'[aucun itinéraire dégagé n'était disponible](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/troubleshooting/navigation-problems/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/troubleshooting/navigation-problems/>).

Arrêts fréquents sur un trajet

Si les arrêts sont incessants sur un trajet :

- Réduisez l'encombrement du trajet ou définissez des zones de circulation préférentielles afin que le robot privilégie les passages moins fréquentés dans les zones de production.
- Dans les [zones réellement très fréquentées](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/>), par exemple une zone de réception saturée à l'arrivée des camions, reprenez la commande au timon et parcourez manuellement la partie encombrée. La reprise en main manuelle immédiate est une fonction essentielle du [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/dual-mode/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/dual-mode/>).

Autres dispositifs d'arrêt

Les arrêts peuvent également être provoqués par des dispositifs actionnés volontairement plutôt que par le champ de protection :

- les [trois boutons d'arrêt d'urgence](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-overview/emergency-stops-and-manual-takeover/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-overview/emergency-stops-and-manual-takeover/>) ;
- le bouton anti-écrasement du timon, qui arrête le véhicule et le fait reculer pour l'éloigner de l'opérateur ;
- la saisie ou le déplacement du timon, qui repasse le robot en commande manuelle ;
- les [contacteurs de position du timon](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-functions/tiller-detection/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-functions/tiller-detection/>), qui servent d'entrées pour l'arrêt d'urgence et la commande manuelle.

Vérifiez si l'un de ces dispositifs a été actionné avant de conclure à un défaut.

Lorsque l'arrêt n'est pas lié au système de sécurité

Si le robot s'arrête alors que le champ est dégagé, qu'aucun dispositif d'arrêt n'est actionné et que l'itinéraire est valide, 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/>).