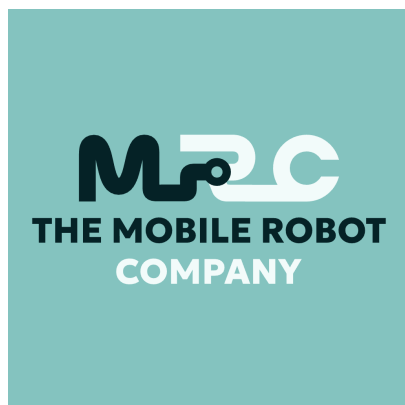




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Le robot ne passe pas en mode autonome · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/troubleshooting/robot-will-not-enter-autonomous-mode>

Le robot ne passe pas en mode autonome

Le J1600 se déplace de manière autonome uniquement lorsque l'opérateur lui a explicitement attribué une tâche et a [confirmé le changement de mode](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/manual-and-autonomous-modes/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/getting-started/manual-and-autonomous-modes/>). La plupart des échecs de passage en mode autonome sont dus à l'une des conditions préalables ci-dessous.

Vérifier la position du sélecteur à clé

Le [sélecteur à clé à trois positions](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-functions/mode-selection/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safety-functions/mode-selection/>), permet de choisir entre la mise hors tension, le mode manuel uniquement et le mode automatique. En position manuelle uniquement, le robot ne se déplace jamais de manière autonome. Tournez la clé en position automatique.

Sélectionner et confirmer une tâche

La [conduite autonome](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/autonomous-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/autonomous-operation/>) commence toujours par une tâche :

1. Créez ou sélectionnez une tâche sur l'écran tactile, avec une destination enregistrée.
2. Lancez la tâche. Le robot demande de confirmer le passage en mode automatique.
3. Confirmez avec le bouton physique à LED de démarrage/reprise. Une sélection à l'écran ne suffit pas à démarrer la conduite autonome.

Si la destination voulue ne figure pas dans la liste, elle n'a pas encore été enregistrée — consultez [Problèmes de tâches et d'emplacements](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/troubleshooting/task-and-location-problems/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/troubleshooting/task-and-location-problems/>).

S'éloigner du robot

Après confirmation, l'interface demande à l'opérateur de s'éloigner. Le champ de protection à 360 degrés du robot doit être dégagé avant tout déplacement. Si vous ou une autre personne vous trouvez dans la zone protégée — matérialisée par les éclairages bleus au sol — le robot ne démarrera pas. Consultez [Arrêts dus à un obstacle ou au champ de protection](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/troubleshooting/obstacle-or-safety-field-stops/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/troubleshooting/obstacle-or-safety-field-stops/>).

Relâcher le timon

Saisir ou déplacer le timon active le [mécanisme de reprise en main](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/>), qui remet le J1600 sous 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/>) font partie du système de sécurité. Lorsque vous confirmez le passage en mode automatique, assurez-vous que le timon est relâché et dans sa position normale.

Vérifier le sol

Le mode autonome est [réservé aux sols horizontaux](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/route-and-floor-suitability/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/planning/route-and-floor-suitability/>) : la pente admissible en mode automatique est de 0 %. Les pentes, les rampes et les ponts de liaison doivent être franchis en mode manuel. Si la tâche doit faire monter ou descendre une pente au robot, [parcourez cette partie 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/>).

Si le robot reste en mode manuel

Si toutes les conditions préalables sont remplies et que le robot refuse toujours de changer de mode, 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/>). Pour comprendre le fonctionnement prévu du passage d'un mode à l'autre, consultez [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/dual-mode/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/dual-mode/>).