



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Problèmes liés aux tâches et aux emplacements · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/troubleshooting/task-and-location-problems>

Problèmes liés aux tâches et aux emplacements

Les tâches du J1600 sont créées sur l'écran tactile à partir des [emplacements enregistrés](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/location-management/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/location-management/>) et du comportement choisi après la dépose. La plupart des problèmes de tâche sont liés à la façon dont la tâche a été créée plutôt qu'à une panne.

Une destination ne figure pas dans la liste

Seuls les emplacements enregistrés figurent dans la liste des destinations. Pour en ajouter un, [conduisez le robot manuellement jusqu'au point voulu, appuyez sur Enregistrer l'emplacement, puis nommez-le](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. Consultez [Problèmes de cartographie](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/troubleshooting/mapping-problems/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/troubleshooting/mapping-problems/>) pour les problèmes de couverture cartographique et le réenregistrement des emplacements déplacés.

Le robot ne dépose pas la palette en hauteur

Ce comportement est prévu. En mode automatique, les palettes sont déposées au niveau du sol. La prise et la dépose à une hauteur maximale de 1600 mm (63 in) sont des opérations manuelles, effectuées par l'opérateur à l'aide du timon. Si une tâche semble nécessiter une dépose automatique en hauteur, réorganisez-la afin que le robot dépose la palette au niveau du sol et qu'un opérateur effectue toute mise en place en hauteur.

Le robot ne prend pas une palette tout seul

Ce comportement est également prévu : la prise d'une palette s'effectue toujours manuellement. [L'opérateur vérifie l'état de la palette, la stabilité de la charge et le positionnement des fourches](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safe-deployment/operator-responsibilities/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/safety-compliance/safe-deployment/operator-responsibilities/>), puis confie au robot la phase de transport. Consultez

[Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/dual-mode/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/dual-mode/>) pour en comprendre les raisons.

Le robot n'effectue pas l'action prévue après la dépose

Le comportement après la dépose fait partie de la définition de la tâche. Lors de la création d'une tâche, vous choisissez l'un des [comportements après la dépose](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/task-management/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/documentation/user-guides/task-management/>) : retourner au point de départ ou auprès de l'opérateur, rejoindre un autre emplacement enregistré ou un emplacement de stationnement, ou S'arrêter et attendre à destination. Si le robot attend alors que vous attendiez son retour, vérifiez l'option utilisée par la tâche. Les schémas courants sont les suivants :

- **Boomerang** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-return/>) — dépose, puis retour au point de départ.
- **Simple ABC** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/>) — dépose de A à B, puis déplacement vers C.
- **Drop and wait** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-wait/>) — dépose, puis attente à destination.
- **Deliver and park** (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/deliver-and-park/>) — dépose, puis déplacement vers un emplacement de stationnement.

Come-to-me ne fonctionne pas

[Appeler le robot jusqu'à vous](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/come-to-me/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/applications/scenarios/come-to-me/>) depuis une application mobile ou une interface Web est une fonction d'automatisation avancée. Si elle n'est pas disponible, votre robot utilise peut-être [Standard software](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/software/standard-software/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/software/standard-software/>) ; renseignez-vous auprès de votre partenaire au sujet d'Advanced software. Consultez [Droits de mise à niveau logicielle](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/service-warranty/software-upgrade-entitlements/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/support/service-warranty/software-upgrade-entitlements/>).

Le problème vient de la charge

Le J1600 nécessite un [support de charge à base ouverte, sans plancher inférieur](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/>), dont

l'encombrement ne dépasse pas 1250 × 1250 mm (débord compris), avec une hauteur de charge maximale de 1700 mm depuis le sol et une charge maximale de 1600 kg. Une tâche qui échoue avec un type de palette donné peut révéler un problème de compatibilité plutôt qu'un problème de tâche. Consultez les [caractéristiques techniques](https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/technical-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/fr-fr/products/j1600/technical-specifications/>).

Problèmes de tâche non résolus

Si les tâches échouent malgré des emplacements et des réglages corrects, 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/>).