



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Transporte de A a B y de B a C · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport>

Transporte de A a B y de B a C

La tarea **Simple ABC** transporta un palé de A a B y después envía el J1600 a un tercer punto, C. Es la base de los flujos encadenados: el vehículo termina cada tarea donde empieza la siguiente, en vez de volver al punto donde comenzó la anterior.

Cómo funciona

1. Recoja manualmente el palé en A.
2. Seleccione la ubicación guardada B como destino en la pantalla táctil.
3. Seleccione **go to another point** (ir a otro punto) como acción posterior a la entrega y elija C.
4. Confirme el modo automático con el botón de arranque y retírese.
5. El robot entrega el palé en B, lo deposita a nivel del suelo y continúa sin carga hasta C.

C puede ser cualquier ubicación útil: la siguiente zona de recogida, una ubicación de estacionamiento o una estación de carga. Consulte [Recogida manual y entrega autónoma](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery/>) para conocer el flujo de trabajo básico.

Qué permite ABC

- **Flujos encadenados:** del almacén a la línea y, a continuación, hasta la siguiente recogida; el robot se posiciona con antelación allí donde continúa el trabajo. Consulte [Transporte del almacén a producción](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/warehouse-to-production-transport/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/warehouse-to-production-transport/>).
- **Operaciones en ambos extremos:** el vehículo entrega los productos terminados en expediciones y, a continuación, se dirige a la zona de recepción, donde hay trabajo de entrada pendiente; un solo vehículo atiende ambos flujos. Consulte [Transporte de producción a expediciones](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/production-to-shipping-transport/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/production-to-shipping-transport/>) y [Recepción de mercancías](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/inbound-receiving/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/inbound-receiving/>).
- **Reposicionamiento sin desplazamientos a pie:** quien necesite el vehículo a continuación no tiene que ir a buscarlo; el vehículo llega hasta esa persona.

- **Carga integrada en el flujo:** termine un recorrido en la estación de carga automática para convertir los minutos de inactividad en tiempo de carga. Consulte [Carga automática](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/automatic-charging/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/automatic-charging/>).

Puntos, no rutas

A, B y C son [ubicaciones guardadas](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/location-management/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/location-management/>), y cualquier ubicación guardada puede desempeñar cualquier función en cualquier tarea. Como el J1600 planifica su propia ruta entre los puntos mediante [3D LiDAR SLAM](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/>), diez ubicaciones permiten realizar todas las combinaciones A-B-C posibles entre ellas, sin tener que enseñar cada combinación por separado. Esta misma capacidad es la base del [Transporte de palés multipunto](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/multi-point-pallet-transport/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/multi-point-pallet-transport/>) y del [cross-docking](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/cross-docking/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/cross-docking/>). Crear cada punto solo lleva unos minutos, como se explica en [Configuración de ubicaciones temporales](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/temporary-location-setup/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/temporary-location-setup/>).

Alternativas

- Si el vehículo debe volver a A: [Deliver and Return](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-return/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-return/>).
- Si el vehículo debe permanecer en B: [Deliver and Wait](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-wait/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-wait/>).
- Si C es específicamente la ubicación de estacionamiento: [Deliver and Park](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-park/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-park/>).
- Si el robot debe acudir hasta una persona cuando esta lo solicite: [Come-to-Me](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/come-to-me/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/come-to-me/>).