



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Come-to-Me · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/come-to-me>

Come-to-Me

Come-to-Me invierte la dirección habitual de una tarea: en lugar de enviar el robot con un palé, usted solicita que acuda a su ubicación. La solicitud se realiza desde una aplicación móvil o una interfaz web, y el J1600 se desplaza de forma autónoma hasta usted. Nadie tiene que cruzar las instalaciones a pie para ir a buscarlo.

Cómo funciona

1. Abra la aplicación móvil o la interfaz web.
2. Solicite que el robot acuda a su ubicación.
3. El J1600 planifica su ruta mediante **3D LiDAR SLAM** (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/>), se desplaza de forma autónoma hasta allí y llega listo para trabajar.
4. Tome el timón para realizar la recogida manual o cree la siguiente tarea en la pantalla táctil.

Come-to-Me es una función de **automatización avanzada**, al igual que la **carga automática** (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/automatic-charging/>), la gestión de flotas mediante **VDA 5050** (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/concepts/vda-5050-explained/>) y las **integraciones mediante API** (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/technical-integration/rest-api-documentation/>). La automatización básica —tareas creadas desde la pantalla, ubicaciones guardadas, depósito autónomo de palés en el suelo, Return-to-Me y estacionamiento— funciona sin esta función. Consulte la **descripción general del J1600** (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/overview/>) para conocer los niveles de funcionalidad.

Qué cambia en las instalaciones

- **Reposición bajo demanda:** un operario al pie de línea solicita el robot cuando necesita material; el personal de almacén lo carga y la línea recibe el material. Consulte **Abastecimiento de producción** (<https://info.mobilerobot.com/es-es/application-s/use-cases/production-supply/>).
- **Sin desplazamientos improductivos a pie:** si un robot queda esperando o estacionado en otro lugar después de una tarea **Deliver and Wait** (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-wait/>) o **Deliver and Park** (<https://info.m>

[obilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-park/](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-park/)), se solicita que acuda en lugar de ir a recogerlo.

- **Vehículo compartido entre varios usuarios:** en unas instalaciones con varias zonas de recogida, la siguiente persona que necesite un transporte solicita que el robot acuda. Esto se adapta al modelo de un solo equipo descrito en [Trabajo combinado en modo manual y autónomo](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/mixed-manual-and-autonomous-work/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/mixed-manual-and-autonomous-work/>) y [Automatización local de células de trabajo](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/local-work-cell-automation/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/local-work-cell-automation/>).

Mientras se dirige a su ubicación

El vehículo sin carga se desplaza como en [cualquier trayecto autónomo](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/autonomous-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/autonomous-operation/>): hasta 5,4 km/h, con evitación de obstáculos y un campo de protección de 360° que se adapta a la velocidad, con tiras luminosas azules que indican la zona protegida. Consulte [Funcionamiento en entornos concurridos](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/>) y [cómo funciona la seguridad del J1600](https://info.mobilerobot.com/es-es/safety-compliance/safety-overview/how-j1600-safety-works/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/safety-compliance/safety-overview/how-j1600-safety-works/>).

Su posición debe ser accesible como destino sobre [suelos interiores y nivelados](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/planning/route-and-floor-suitability/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/planning/route-and-floor-suitability/>). En modo automático, la pendiente superable es del 0 %, por lo que el robot no subirá una rampa para llegar hasta usted.

Escenarios relacionados

Cuando llegue el robot, el trabajo continúa con el procedimiento estándar descrito en [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/>). Los puntos de llamada de uso frecuente también pueden guardarse como ubicaciones para tareas habituales. Consulte [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/>).