



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Deliver and Park · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-park>

Deliver and Park

Deliver and Park completa la descarga y, a continuación, envía el J1600 a una ubicación de estacionamiento definida. Úselo al final de un recorrido, entre turnos o siempre que el vehículo deba dejar libre la zona de trabajo en lugar de quedarse en el destino o regresar de vacío.

Cómo funciona

1. Recoja el palé manualmente.
2. Seleccione en la pantalla táctil el destino de descarga guardado.
3. Seleccione **go to parking** (ir al estacionamiento) como comportamiento posterior a la entrega.
4. Confirme el modo automático con el botón de inicio y aléjese.
5. El robot entrega el palé, lo deposita a nivel del suelo y se dirige por sí solo a la ubicación de estacionamiento.

La ubicación de estacionamiento es una [ubicación guardada](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/location-management/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/location-management/>), como cualquier otra. Se crea una vez conduciendo hasta ella y pulsando **Guardar ubicación**. Consulte [Configuración de una ubicación temporal](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/temporary-location-setup/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/temporary-location-setup/>) y el flujo de trabajo básico 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/>).

Por qué estacionar el vehículo

- **Zonas despejadas:** las calles de preparación, las zonas de muelle y los espacios junto a la línea quedan libres de vehículos inactivos. Esto resulta útil en las condiciones descritas en [Operación en entornos congestionados](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/>).
- **Punto de recogida previsible:** el siguiente operario siempre sabe dónde está la máquina.
- **Orden al final del turno:** la última tarea del día termina con el vehículo estacionado, no abandonado en medio de la zona de trabajo.

- **Carga:** estacione el vehículo cerca del cargador para conectarlo manualmente durante las pausas, o combine el estacionamiento con una estación de carga automática para aprovechar el tiempo de inactividad como 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/).

Un J1600 estacionado consume [aproximadamente un 2 % de batería por hora en modo de espera \(https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/technical-reference/battery-specifications/\)](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/technical-reference/battery-specifications/).

Cómo hacerlo volver

No es necesario ir a buscar a pie un robot estacionado. Con la función Come-to-Me, puede llamarlo a su ubicación desde una aplicación móvil o una interfaz web. Consulte [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/). También puede acercarse cualquier operario, tomar el timón y comenzar la siguiente tarea.

Alternativas

Para mantener un ciclo en funcionamiento, use [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/). Para que el vehículo permanezca en el destino, use [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/). El estacionamiento también puede ser el último tramo de una tarea encadenada. Consulte [A-to-B-to-C Transport \(https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/\)](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/).