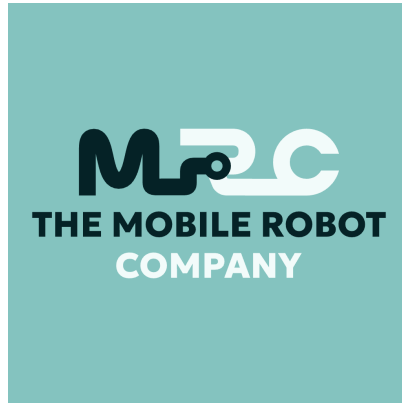




The Mobile Robot Company

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

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

Deliver and Wait

Deliver and Wait («entregar y esperar»), también denominada **Drop and Wait** («depositar y esperar»), envía el J1600 a un destino guardado, deposita el palé a ras de suelo y mantiene el vehículo detenido allí hasta que alguien le asigna una nueva tarea. Utilícela cuando el trabajo continúe en el destino o cuando aún no se sepa cuál será el siguiente desplazamiento.

Cómo funciona

1. Recoja manualmente el palé.
2. Seleccione en la pantalla táctil el destino guardado donde depositar el palé.
3. Seleccione **Parar y esperar** como comportamiento posterior a la entrega.
4. Confirme el modo automático con el botón de arranque y apártese.
5. El robot lleva el palé al destino, lo deposita y espera allí.

A partir de ese momento, cualquier persona que se encuentre en el destino puede iniciar la siguiente tarea desde la pantalla táctil o simplemente tomar el timón y continuar en modo manual. La transferencia de control funciona en ambos sentidos. 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 y [Trabajo combinado 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/>) para obtener información sobre el cambio de modo.

Ejemplo práctico

En un [tutorial público](https://info.mobilerobot.com/es-es/newsroom/videos/how-to-videos/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/newsroom/videos/how-to-videos/>), se guardó una ubicación con el nombre `pallet1` («Ubicación de palé 1»), se creó una tarea con **Drop Pallet at Location** y la opción de parar y esperar, se confirmó el modo automático y el robot entregó el palé y permaneció allí. Crear la ubicación y la tarea solo llevó unos minutos. 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/>).

Cuándo conviene esperar en lugar de volver

- **Calles de preparación:** es posible que haya que cambiar de posición el palé cuando se llene la calle. Mantenga el vehículo donde se desarrolla la actividad. Consulte [Gestión de zonas pulmón y de preparación](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/buffer-and-staging-management/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/buffer-and-staging-management/>).
- **Transferencias entre equipos:** el equipo de recepción realiza el envío y el equipo de producción toma el control del vehículo en espera cuando llega a su zona.
- **Flujos en un solo sentido:** cuando ya no queda nadie en el origen, volver de vacío supondría un desplazamiento innecesario.
- **Siguientes pasos sin determinar:** en flujos cambiantes como el [cross-docking](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/cross-docking/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/cross-docking/>), el siguiente origen suele decidirse después de depositar el palé.

Si el vehículo debe volver para recoger el siguiente palé, utilice [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 debe abandonar la zona después de depositar el palé, utilice [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/>), o encadene otro tramo con [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/>). También puede llamar desde otro lugar a un robot en espera mediante [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/>).

Mientras espera

Un J1600 en espera 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/>), por lo que mantenerlo estacionado en un destino entre tareas apenas reduce su autonomía. Para gestionar la carga durante un turno, consulte [Carga automática](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/automatic-charging/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/automatic-charging/>).