



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Recogida manual y entrega autónoma · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery>

Recogida manual y entrega autónoma

Todas las tareas del J1600 siguen el mismo patrón básico: una persona recoge el palé manualmente y el robot lo entrega de forma autónoma. La recogida siempre es manual, porque es la fase que requiere el criterio del operario, y la entrega autónoma siempre se realiza a nivel del suelo. Esta página explica el patrón en el que se basan todos los demás escenarios.

Flujo de trabajo

1. Recoja manualmente un palé o portacargas compatible [utilizando el timón](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/manual-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/manual-operation/>), como con una transpaleta eléctrica convencional.
2. Abra la creación de tareas en la pantalla táctil de 15 pulgadas.
3. Seleccione el tipo de tarea y el destino guardado donde se depositará el palé.
4. Seleccione qué debe ocurrir después de la entrega: volver al origen, ir a otro punto o a la zona de estacionamiento, o Parar y esperar.
5. Ejecute la tarea.
6. El robot le solicita que [cambie al modo automático](https://info.mobilerobot.com/es-es/safety-compliance/safety-overview/manual-and-autonomous-mode-safety/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/safety-compliance/safety-overview/manual-and-autonomous-mode-safety/>). Confírmelo con el botón físico de inicio/reanudación con LED.
7. La interfaz le indica que se aleje. Hágalo.
8. El J1600 [se desplaza de forma autónoma](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/autonomous-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/autonomous-operation/>), evita obstáculos, deposita el palé a nivel del suelo y ejecuta la acción seleccionada para después de la entrega.

El recorrido puede ser de unos pocos metros o superar ampliamente los 100 metros. El funcionamiento es el mismo.

Indicación y control del modo

- Las luces blancas indican el modo manual. En el modo automático, las bandas luminosas azules muestran el campo de protección alrededor del vehículo.
- Un [selector con llave de tres posiciones](https://info.mobilerobot.com/es-es/safety-compliance/safety-functions/mode-selection/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/safety-compliance/safety-functions/mode-selection/>) permite seleccionar el apagado, solo el

modo manual o el modo automático.

- Sujete o mueva el timón en cualquier momento para recuperar inmediatamente el control manual. Los pulsadores de parada de emergencia y los interruptores de posición del timón detienen el vehículo. Consulte [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/>).

Por qué la recogida sigue siendo manual

El posicionamiento de las horquillas, la estabilidad de la carga, el estado del palé y las maniobras de aproximación en espacios reducidos exigen el criterio del operario.

Mantener manuales estas operaciones permite al J1600 prescindir de la integración, la infraestructura y los procesos controlados que exige la automatización completa.

Este es el fundamento de [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/dual-mode/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/dual-mode/>) y de la [automatización con intervención del operario](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/concepts/human-in-the-loop-automation/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/concepts/human-in-the-loop-automation/>). Para las cargas que requieren más cuidado, consulte [Cargas delicadas o inestables](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/sensitive-or-unstable-loads/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/sensitive-or-unstable-loads/>).

Cuánto tarda un nuevo operario en aprender el proceso

La [formación](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/getting-started/operator-training/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/getting-started/operator-training/>) dura unos 30 minutos para una persona que ya maneja una transpaleta eléctrica. En una prueba abierta al público, [una persona condujo manualmente el J1600 por primera vez](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/customer-stories/video-case-stories/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/customer-stories/video-case-stories/>), guardó una ubicación, creó una tarea de entrega y retorno, confirmó el modo automático y vio cómo el robot circulaba entre personas. Todo ello en su primer contacto con la máquina.

Variantes del patrón

La opción seleccionada en el paso 4 para después de la entrega es lo que diferencia los [patrones de tarea](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/task-management/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/task-management/>):

- [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/>) — la tarea más habitual
- [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/>)
- [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/>)
- [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/>)
- [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/>) — el robot acude primero a su ubicación

Los destinos se crean como se describe en [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/>). Para conocer todas las funciones del equipo, consulte la [descripción general del J1600](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/overview/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/overview/>).