



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Configuración de una ubicación temporal · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/temporary-location-setup>

Configuración de una ubicación temporal

Añadir un destino al J1600 lleva solo unos minutos y no requiere conocimientos especializados: conduzca hasta allí, pulse **Guardar ubicación**, asígnele un nombre y listo. Este es el mecanismo que permite todos los [usos flexibles](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/results/operational-flexibility/) de la máquina —almacenamiento temporal, zonas de preparación reubicadas, nuevas células de trabajo o áreas estacionales—, ya que una ubicación que se crea en minutos también puede descartarse según convenga.

Guardar una ubicación

1. Utilice el timón de mando para conducir manualmente el J1600 hasta el punto deseado. Se maneja igual que una transpaleta eléctrica convencional, y el robot aprende y actualiza continuamente su mapa 3D mientras conduce.
2. Pulse **Guardar ubicación** en la pantalla táctil.
3. Asigne un nombre al punto, por ejemplo, `pallet1` o «Bahía de palés 1», como se muestra en el [tutorial público](https://info.mobilerobot.com/es-es/newsroom/videos/how-to-videos/) de la empresa.
4. Repita el proceso para tantos puntos como requiera la operativa.

No hay ningún límite de software para el número de [ubicaciones guardadas](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/location-management/); el límite práctico es el espacio disponible en el suelo.

Usar la nueva ubicación

El punto está disponible de inmediato al crear una tarea: selecciónelo como destino de descarga, combínelo con cualquier acción posterior a la entrega y ejecute la tarea. El flujo de trabajo completo se explica en [Recogida manual y entrega autónoma](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery/). Como el robot planifica las rutas por sí mismo, el nuevo punto funciona de inmediato con todas las ubicaciones existentes; no es necesario volver a enseñar cada par de ubicaciones. Consulte [Cambios dinámicos de ruta](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/dynamic-route-changes/).

La configuración inicial consiste en la misma operación

La [puesta en servicio de un J1600](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/getting-started/first-time-setup/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/getting-started/first-time-setup/>) consiste en repetir este procedimiento: encienda la máquina, siga el tutorial de la pantalla, [recorra las instalaciones para que el robot cree el mapa](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/getting-started/creating-the-first-map/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/getting-started/creating-the-first-map/>) y guarde cada destino. No se requieren guías, cables, reflectores ni modificaciones del edificio, y [la conexión Wi-Fi es opcional para el uso básico](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/installation/network-and-wi-fi-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/installation/network-and-wi-fi-requirements/>). [La configuración suele llevar desde unas horas hasta un día](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/results/faster-deployment/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/results/faster-deployment/>), [según el alcance](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/planning/deployment-scope-examples/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/planning/deployment-scope-examples/>). El paquete opcional de instalación y puesta en servicio de cinco días incluye la creación de hasta 25 [puntos de descarga](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup/>) validados. Consulte la [descripción general del J1600](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/overview/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/overview/>).

Por qué esta tarea está en manos de los operarios

La [enseñanza de rutas](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/concepts/teach-and-repeat/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/concepts/teach-and-repeat/>) es una de las tareas que la empresa mantiene deliberadamente en manos de las personas: conducir hasta un punto nuevo y guardarlo evita tener que llamar a un especialista en automatización para que re programe el mapa. Esto hace que el J1600 resulte práctico en [instalaciones existentes](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/brownfield-automation/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/brownfield-automation/>), [almacenes temporales](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/temporary-storage/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/temporary-storage/>), [zonas de acumulación variables](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/>) y [calles de cross-docking](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/cross-docking/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/cross-docking/>): la distribución cambia y el personal operativo puede adaptarla. Este principio es fundamental para la [automatización con intervención humana](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/>).

Requisitos de ubicación

Una ubicación de descarga debe encontrarse en una [zona interior y nivelada de las instalaciones](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/planning/route-and-floor-suitability/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/planning/route-and-floor-suitability/>): la pendiente máxima en modo automático es del 0 %, los suelos deben cumplir la clase TR34 FM3, los resaltes pueden medir hasta 25 mm, las juntas pueden tener

hasta 20 mm de ancho y la temperatura debe estar entre 5 y 40 °C. Consulte las [especificaciones técnicas del J1600](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/technical-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/technical-specifications/>).