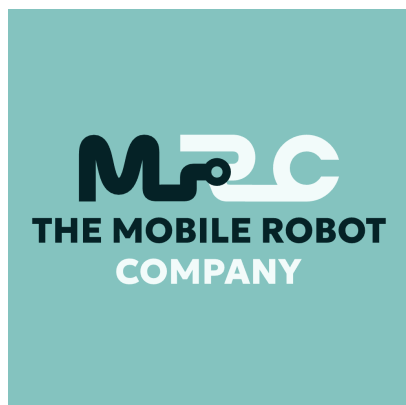




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Gestión de zonas pulmón y áreas de preparación · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/buffer-and-staging-management>

Gestión de zonas pulmón y áreas de preparación

Las zonas pulmón y las áreas de preparación compensan los desfases entre las distintas etapas del proceso: entre dos líneas de producción, entre producción y [expedición](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/industries/shipping-and-dispatch/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/industries/shipping-and-dispatch/>), o entre la [recepción](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/inbound-receiving/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/inbound-receiving/>) y la ubicación en almacén. Mantenerlas abastecidas y despejadas exige un transporte continuo y repetitivo, justo el trabajo que el J1600 está diseñado para asumir.

Cómo funciona el flujo

El J1600 transporta palés entre líneas, áreas de preparación y zonas de almacenamiento. El operador [recoge el palé manualmente](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/>), cuando se requiere criterio humano; el robot se encarga del recorrido:

1. Recoja el palé al final de la línea, en la zona de almacenamiento o en el área de recepción.
2. Seleccione en la pantalla táctil la ubicación guardada correspondiente a la zona pulmón o al área de preparación.
3. Elija el comportamiento posterior a la entrega: para las operaciones de preparación, **Parar y esperar** mantiene el robot en el área de preparación, listo para asignarle otro destino, mientras que **return to origin** mantiene en funcionamiento un circuito de abastecimiento.
4. Confirme el modo autónomo y apártese.

Consulte [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/>), y [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 conocer los dos patrones más utilizados en las operaciones con zonas pulmón.

El objetivo: un flujo más estable

Asignar al robot el transporte entre zonas pulmón aporta un ritmo más estable a la operativa: las entregas se repiten de forma constante en lugar de depender de que haya alguien disponible para realizar el trayecto a pie. Los principales resultados que el J1600 busca en esta función son un flujo de materiales y un rendimiento más estables, un [uso más productivo del personal cualificado](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/results/labor-reallocation/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/results/labor-reallocation/>) y menos [desplazamientos repetitivos a pie](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/results/reduction-in-manual-walking/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/results/reduction-in-manual-walking/>). La [logística de producción](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/industries/internal-production-logistics/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/industries/internal-production-logistics/>) y la gestión de zonas pulmón se encuentran entre las principales aplicaciones para las que la empresa diseña y presenta el producto.

Las zonas pulmón cambian, y también las ubicaciones guardadas

Las zonas pulmón son las ubicaciones menos permanentes de una instalación. Cuando se desplaza una calle de preparación o se habilita una nueva zona pulmón para responder a un pico de demanda:

- añade la ubicación en cuestión de minutos conduciendo hasta ella y pulsando **Guardar ubicación**; 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/>);
- combínala libremente con ubicaciones existentes para crear [flujos multipunto](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/multi-point-pallet-transport/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/multi-point-pallet-transport/>);
- para áreas de desbordamiento de mayor duración, siga el patrón de [Almacenamiento temporal](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/temporary-storage/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/temporary-storage/>).

El software no limita el número de [ubicaciones guardadas](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/location-management/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/location-management/>); el límite práctico es el espacio disponible en el suelo.

Idoneidad y límites

El transporte entre zonas pulmón y áreas de preparación es adecuado para el J1600 cuando las rutas están en interiores y sobre superficies niveladas (la capacidad de superar pendientes en modo automático es del 0 %), los palés se depositan a nivel del

suelo y las cargas no superan los 1.600 kg sobre un portacargas de base abierta de hasta 1.250 × 1.250 mm, incluido cualquier voladizo. Consulte [Jaulas abiertas y portacargas alternativos](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/open-cage-s-and-alternative-load-carriers/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/open-cage-s-and-alternative-load-carriers/>) y 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/>).

Flujos adyacentes: [Abastecimiento de producción](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/production-supply/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/production-supply/>) en la etapa anterior y [Transporte de producción a expedición](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/production-to-shipping-transport/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/production-to-shipping-transport/>) en la etapa posterior.