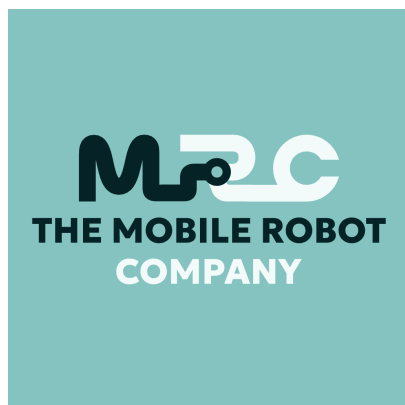




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Transporte multipunto de palés · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/multi-point-pallet-transport>

Transporte multipunto de palés

Los flujos reales de palés rara vez consisten en un único recorrido de A a B. Las mercancías se desplazan desde varios orígenes hasta varios destinos, y la combinación cambia a diario. El J1600 gestiona estos flujos como transporte entre múltiples puntos: cada ubicación guardada puede combinarse con cualquier otra, sin tener que demostrar cada combinación.

El modelo de ubicaciones

- Para crear una ubicación, conduzca manualmente el J1600 hasta el punto y pulse **Guardar ubicación**.
- No hay ningún límite de software para el número de [ubicaciones guardadas](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/location-management/); los límites prácticos dependen del espacio disponible en el suelo.
- El robot se desplaza hasta cualquier punto guardado desde cualquier lugar. No es necesario enseñar rutas entre pares de ubicaciones: se registran los puntos y la [navegación mediante 3D LiDAR SLAM](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/) planifica cada ruta por sí misma.

Esta última característica es la que diferencia los puntos de [enseñanza y repetición](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/concepts/teach-and-repeat/) de la automatización con rutas fijas: diez puntos guardados ya permiten todas las combinaciones posibles entre ellos. Consulte [Configuración de ubicaciones temporales](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/temporary-location-setup/) y [Cambios dinámicos de ruta](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/dynamic-route-changes/).

Patrones de tareas para operaciones multipunto

Patrón	Funcionamiento	Uso habitual
Deliver and return	Deposita en B y vuelve a A	Circuitos repetitivos de abastecimiento — consulte Deliver and Return (https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-return/)
A-to-B-to-C	Deposita en B y continúa vacío hasta C	Flujos encadenados y reposicionamiento — consulte A-to-B-to-C Transport (https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/)
Deliver and wait	Deposita en B y permanece allí	Carriles de preparación — consulte Deliver and Wait (https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-wait/)
Deliver and park	Deposita en B y se dirige al estacionamiento	Fin de un recorrido — consulte Deliver and Park (https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-park/)
Come-to-me	El robot acude a quien lo solicita	Recogida bajo demanda — consulte Come-to-Me (https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/come-to-me/)

Todas las tareas comienzan del mismo modo: se recoge el palé manualmente, se seleccionan en la pantalla táctil el destino y el comportamiento posterior a la entrega, y se confirma el modo autónomo con el botón físico de arranque. 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/>).

Dónde resultan rentables los flujos multipunto

- [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 traslado de palés entre varias puertas y carriles es la aplicación multipunto por excelencia.
- [Gestión de búferes y zonas 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/>): las líneas, los búferes y las zonas de almacenamiento forman una red de múltiples orígenes y destinos.
- [Almacenamiento temporal](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/temporary-storage/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/temporary-storage/>): se pueden añadir y retirar puntos temporales de la red sin

modificar nada más.

- **Operaciones cambiantes:** cuando cambian los flujos, se añaden puntos, no proyectos; una solución idónea para la [automatización de instalaciones existentes](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/brownfield-automation/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/brownfield-automation/>).

Capacidad y límites

Cada trayecto permite transportar hasta 1.600 kg a una velocidad máxima de 5,4 km/h por rutas interiores y niveladas, y depositar la carga a nivel del suelo. Los portacargas deben tener la base abierta y unas dimensiones máximas de 1.250 × 1.250 mm, incluido cualquier voladizo de la carga. 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/>).