



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Abastecimiento a producción · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/production-supply>

Abastecimiento a producción

En el abastecimiento a producción, un operario prepara o recoge un palé de materiales o componentes, y el J1600 lo entrega a la línea de producción bajo demanda. La persona se encarga de las tareas que requieren criterio —preparación, secuenciación y priorización—, mientras que el robot recorre el trayecto entre el almacén y la línea.

Funcionamiento del flujo

1. Prepare el palé en el almacén, supermercado o zona de preparación de kits y recójalo en modo manual.
2. Seleccione en la pantalla táctil el punto de descarga guardado de la línea o célula de trabajo.
3. Elija qué debe ocurrir después de la entrega: [volver hasta usted para recoger el siguiente palé](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-return/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-return/>), continuar hasta otro punto, estacionar o [Parar y esperar](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-wait/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-wait/>) en la línea.
4. Confirme el modo autónomo y continúe preparando la siguiente carga mientras el robot realiza el trayecto.

El J1600 deposita los palés a nivel del suelo y transporta hasta 1.600 kg por trayecto. 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 ver el flujo de trabajo completo de la tarea.

Solicitud de material desde la línea

Con la función Come-to-Me, un trabajador de la línea puede solicitar que el robot acuda a una ubicación desde una aplicación móvil o una interfaz web, en lugar de esperar a una ronda programada. De este modo, la reposición funciona mediante una señal de arrastre: la línea solicita, el operario carga y el robot entrega. Consulte [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/>).

Circulación por las zonas de producción

Se pueden definir zonas de circulación preferente para que el tráfico en modo autónomo se mantenga en pasillos más seguros al atravesar las zonas de producción. El campo de protección de 360 grados del robot y las zonas de protección adaptadas a la velocidad cubren la marcha adelante y la marcha atrás; las bandas luminosas azules del vehículo muestran la zona protegida. Consulte [Funcionamiento en entornos con mucho tránsito](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/>) y [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/>).

Cuando cambian las prioridades

Si una línea de producción está a punto de quedarse sin material, se trata de una solicitud urgente, no de un error del sistema. El operario puede cambiar la prioridad de inmediato: al tomar el timón, el vehículo vuelve a quedar bajo control manual. Los cambios urgentes de prioridad son una de las situaciones en las que 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/>) demuestra su valor. Consulte [Gestión de excepciones y cargas irregulares](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/handling-exceptions-and-irregular-loads/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/handling-exceptions-and-irregular-loads/>).

Flujos relacionados

- Flujos más largos desde la recepción, pasando por el almacenamiento, hasta la producción: [Transporte del almacén a producción](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/warehouse-to-production-transport/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/warehouse-to-production-transport/>).
- Traslado de productos terminados desde la línea: [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/>).
- Zonas pulmón junto a la línea y zonas de espera: [Gestión de zonas pulmón y zonas de espera](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/>).
- Una sola línea o célula dentro de una instalación más grande: [Automatización local de células de trabajo](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/local-work-cell-automation/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/local-work-cell-automation/>).