



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Transporte de producción a expediciones · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/production-to-shipping-transport>

Transporte de producción a expediciones

Al final de la línea, los palés de producto terminado deben llegar a [expediciones](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/industries/shipping-and-dispatch/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/industries/shipping-and-dispatch/>) o a un carril de preexpedición. Este trayecto repetitivo obliga a los operarios a abandonar la línea cada vez. Con el J1600, el operario de final de línea carga y envía el palé; el robot realiza el trayecto.

Cómo funciona el flujo

1. [Recoja manualmente el palé de producto terminado](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/>) al final de la línea.
2. Seleccione en la pantalla táctil el punto de descarga guardado de expediciones o preexpedición.
3. Elija el comportamiento posterior a la entrega:
 - **Return to origin** para volver directamente a por el siguiente palé; consulte [Entrega y regreso](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-return/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-return/>);
 - **Parar y esperar** para permanecer en el carril de preexpedición hasta que se asigne otro destino; 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/>);
 - **Go to parking** cuando termine el trayecto, para que el vehículo quede apartado; consulte [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/>).
4. [Confirme el modo autónomo](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/autonomous-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/autonomous-operation/>), con el botón de inicio y apártese.

El robot deposita el palé a nivel del suelo en el carril de preexpedición, lo que resulta adecuado para zonas de salida organizadas en posiciones sobre el suelo. La carga del remolque debe realizarse manualmente: las pasarelas de muelle y el interior de los remolques superan la pendiente máxima admisible del 0 % en modo automático. En modo manual, el J1600 admite pendientes de hasta el 5 % en vacío y el 3 % con carga máxima.

Mantener la productividad de la línea

Cada trayecto autónomo mantiene al operario en la fase del proceso que aporta valor, en lugar de obligarlo a [trasladar palés a pie](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/results/reduction-in-manual-walking/) por las instalaciones. Este flujo tiene como objetivos mantener un ritmo de salida más estable, reducir los transportes que no aportan valor y [aprovechar de forma más productiva al personal cualificado](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/results/labor-reallocation/). Está diseñado para eliminar [hasta el 80 % del tiempo del operario](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/results/productivity-improvements/) dedicado al tramo repetitivo.

Cuando aumenta el volumen de expediciones, la mercancía de salida preparada satura el espacio disponible. El campo de protección de 360 grados y las zonas de protección del J1600 adaptadas a la velocidad permiten gestionar el tráfico durante el trayecto; consulte [Funcionamiento en entornos congestionados](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/). En las situaciones imprevistas, el operario retoma el control manual según se explica en [Gestión de excepciones y cargas irregulares](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/handling-exceptions-and-irregular-loads/).

Combinación con flujos anteriores

Un J1600 puede trabajar en ambos sentidos de la línea en [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/dual-mode/): los materiales entran mediante el [Abastecimiento de producción](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/production-supply/) y los productos terminados salen mediante este flujo, mientras que las [tareas de A a B y a C](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/) enlazan ambos trayectos. Los carriles de preexpedición son ubicaciones guardadas como cualquier otra, por lo que pueden añadirse o trasladarse en cuestión de minutos cuando cambie la programación de expediciones. Consulte [Configuración de ubicaciones temporales](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/temporary-location-setup/) y [Gestión de zonas pulmón y preexpedición](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/buffer-and-staging-management/).

Requisitos de carga y recorrido

Hasta 1.600 kg por trayecto sobre un portacargas de base abierta de un máximo de 1.250 × 1.250 mm, incluidos los salientes de la carga, con una altura de carga de hasta 1.700 mm desde el suelo, en [recorridos interiores sin pendiente](https://info.mobilerobot.com).

[m/es-es/applications/planning/route-and-floor-suitability/](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/planning/route-and-floor-suitability/)) a una temperatura de 5–40 °C.

Más información: [Jaulas abiertas y portacargas alternativos](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/open-cages-and-alternative-load-carriers/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/open-cages-and-alternative-load-carriers/>) · [Especificaciones técnicas del J1600](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/technical-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/technical-specifications/>).