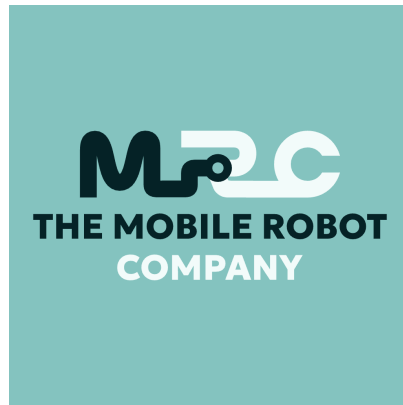




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Almacenamiento temporal · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/temporary-storage>

Almacenamiento temporal

Los picos de demanda, el inventario estacional y las existencias para proyectos generan la misma necesidad: disponer de almacenamiento en suelo este mes y retirarlo al siguiente. Para el J1600, una ubicación de almacenamiento no es más que una [ubicación guardada](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/location-management/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/location-management/>), por lo que las zonas de almacenamiento temporal se pueden crear, utilizar y dejar de usar sin trabajos de ingeniería de automatización.

Creación de una ubicación de almacenamiento temporal

1. Conduzca manualmente el J1600 hasta el lugar que desee utilizar.
2. Toque **Guardar ubicación** y asigne un nombre a la ubicación.
3. Empiece a enviar palés allí en modo automático.

Eso es todo lo necesario. Crear una ubicación nueva lleva solo unos minutos, no hay ningún límite de software para el número de ubicaciones guardadas y no se requieren raíles, cables, reflectores ni modificaciones del edificio. Consulte [Configuración de una ubicación temporal](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/temporary-location-setup/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/temporary-location-setup/>), para ver el procedimiento detallado.

Operación de la zona temporal

- **Llenado:** recoja manualmente cada palé, seleccione la ubicación temporal y deje que el robot lo transporte y lo deposite a nivel del suelo. Seleccione **volver al origen** para mantener un ciclo continuo; consulte [Entrega y retorno](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-return/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-return/>).
- **Vaciado:** cuando se retiren las existencias, las mismas ubicaciones pueden utilizarse a la inversa como puntos de origen para el [traslado 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/>), expediciones o almacenamiento permanente.
- **Combinación:** las ubicaciones temporales se pueden combinar libremente con cualquier otra ubicación guardada, por lo que se integran en [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/>). y

operaciones 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/>) sin crear tareas nuevas para cada par de ubicaciones.

Por qué resulta adecuado para operaciones cambiantes

Las distribuciones variables, el almacenamiento temporal y los cambios en la combinación de referencias (SKU) son precisamente las condiciones que dificultan la adaptación rápida de los sistemas de automatización rígidos. Como el J1600 crea mapas mediante [3D LiDAR SLAM](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/>) y actualiza continuamente su representación del entorno, un cambio en la distribución de la planta no requiere que un especialista en automatización vuelva a configurar el sistema: el operador conduce, guarda la ubicación y sigue trabajando. Consulte [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/>) y [Cambios dinámicos de ruta](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/dynamic-route-changes/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/dynamic-route-changes/>).

Las zonas de almacenamiento intermedio entre etapas de producción siguen el mismo patrón, pero durante periodos más cortos; consulte [Gestión de zonas de almacenamiento intermedio y 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/>).

Límites prácticos

Las ubicaciones de almacenamiento temporal deben situarse sobre [suelos interiores nivelados a lo largo de la ruta en modo automático](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 superable en modo automático es del 0 %) y dentro del [entorno operativo](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/installation/operating-environment-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/installation/operating-environment-requirements/>) del J1600, de 5–40 °C. La capacidad real está limitada por el espacio del almacén, no por el software. 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/>).