



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Transporte del almacén a producción · 2026-08-04

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

Transporte del almacén a producción

La cadena que va desde la [recepción de mercancías](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/industries/goods-receiving/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/industries/goods-receiving/>), pasando por el almacenamiento, hasta producción está conectada por trayectos largos y repetitivos. El J1600 automatiza esos trayectos, no las operaciones que requieren precisión y criterio en cada extremo. El operario recoge el palé en el almacén; el robot recorre el trayecto.

Reparto del trabajo

Operario	J1600
Recoger el palé en el almacén, evaluando la estabilidad de la carga y el estado del palé	Transportar hasta 1.600 kg por la ruta guardada a una velocidad máxima de 5,4 km/h
Seleccionar el destino en producción y el comportamiento posterior a la entrega	Desplazarse mediante 3D LiDAR SLAM y evitar obstáculos durante el trayecto
Confirmar la activación del modo autónomo	Depositar el palé a nivel del suelo junto a la línea o célula
Gestionar las incidencias y los cambios urgentes de prioridad	Regresar, estacionarse, continuar hasta otro punto o esperar

Esto es [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/>), aplicada a los trayectos a pie más largos de las instalaciones.

La longitud de la ruta apenas importa

El concepto es el mismo tanto si la ruta mide unos pocos metros como si supera ampliamente los 100 metros: [recogida manual y envío autónomo](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/>). Las rutas más largas simplemente ahorran más [desplazamientos 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/>), por viaje. Por eso, los trayectos entre el almacén y producción suelen ser los que más ventajas ofrecen al transferirlos al

J1600. El J1600 está diseñado para eliminar [hasta el 80 % del tiempo que el operario dedica a este transporte repetitivo](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/results/productivity-improvements/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/results/productivity-improvements/>).

Configuración de la cadena

1. Guarde las zonas de recogida del almacén, los puntos intermedios de almacenamiento temporal y los puntos de descarga de producción conduciendo una vez hasta cada uno de ellos; 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/>).
2. Para un suministro sencillo, utilice [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/>): el robot regresa hasta usted en el almacén con las horquillas vacías.
3. Para movimientos encadenados —del almacén al almacenamiento temporal y de este a la línea—, utilice [Transporte de A a B y a C](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/>) o [flujos completos con varios puntos](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/>).
4. Permita que los trabajadores junto a la línea soliciten material cuando lo necesiten mediante [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/>).

Se pueden definir zonas de circulación preferentes para que el tramo autónomo discorra por pasillos más seguros dentro de las áreas de producción; consulte [Funcionamiento en entornos congestionados](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/>).

Requisitos

El tramo autónomo requiere [suelos interiores y nivelados](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 superable es del 0 % en modo automático; en modo manual, admite hasta un 5 % sin carga y un 3 % con carga máxima), una calidad del suelo conforme a TR34 FM3 / FF 25–FL 20, desniveles de hasta 25 mm y juntas de hasta 20 mm. La temperatura de funcionamiento es de 5–40 °C. Información completa: [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 relacionados: [Suministro a producción](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/production-supply/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/production-supply/>) · [Gestión de zonas de almacenamiento temporal y](#)

preparación (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/buffer-and-staging-management/>) · Transporte de producción a expedición (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/production-to-shipping-transport/>).