



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Creación de la primera tarea · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/getting-started/creating-the-first-task>

Creación de la primera tarea

Una tarea indica al J1600 dónde debe entregar un palé y qué debe hacer después. Esta página explica la primera entrega, desde la recogida manual hasta el depósito autónomo. Primero debe tener al menos una ubicación guardada; consulte [Cómo guardar la primera ubicación](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/getting-started/saving-the-first-location/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/getting-started/saving-the-first-location/>).

Ejecución de la primera entrega

1. **Recoja manualmente un palé compatible.** La recogida siempre es una [operación manual](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/manual-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/manual-operation/>). Utilice el timón y los controles de elevación igual que en una transpaleta eléctrica convencional.
2. **Abra «Crear tarea»** en la pantalla táctil de 15 pulgadas.
3. **Seleccione el tipo de tarea y la ubicación de depósito guardada;** por ejemplo, "Drop Pallet at Location" («Depositar palé en ubicación») y la ubicación que ha guardado.
4. **Seleccione qué debe ocurrir después de la entrega:**
 - volver al origen o al operario;
 - dirigirse a otra ubicación guardada o a una ubicación de estacionamiento;
 - parar y esperar en el destino.
5. **Ejecute la tarea.**
6. **Confirme el modo automático.** El J1600 solicita [activar el modo automático](https://info.mobilerobot.com/es-es/support/troubleshooting/robot-will-not-enter-autonomous-mode/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/support/troubleshooting/robot-will-not-enter-autonomous-mode/>). Confírmelo con el botón físico de inicio/marcha con LED.
7. **Apártese.** La interfaz le indica que se aleje antes de que el J1600 se ponga en marcha.
8. El J1600 [se desplaza de forma autónoma](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/autonomous-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/autonomous-operation/>), evita los obstáculos durante el recorrido, deposita el palé a nivel del suelo y ejecuta la acción posterior a la entrega que ha seleccionado.

La tarea más habitual en la práctica sigue exactamente este patrón: [recogida manual y entrega autónoma](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/manual-pickup-and-delivery/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/manual-pickup-and-delivery/>).

[and-autonomous-delivery/](#)), depósito a nivel del suelo y regreso al origen. La ruta puede tener unos pocos metros o bastante más de 100 metros; el concepto es el mismo.

Qué puede esperar durante la ejecución

- Las luces blancas indican el modo manual. En modo automático, las franjas de luz azul proyectadas en el suelo muestran la zona protegida alrededor del J1600.
- El [campo de protección se ajusta en función de la velocidad](https://info.mobilerobot.com/es-es/safety-compliance/safety-functions/safety-field-adjustment/) y se amplía a medida que el J1600 se desplaza más rápido.
- Puede tomar el control en cualquier momento sujetando o moviendo el timón, o utilizando los controles de parada. Consulte [Modos manual y autónomo](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/getting-started/manual-and-autonomous-modes/).

Reglas de las tareas que debe recordar

- [La recogida de palés siempre es manual](https://info.mobilerobot.com/es-es/support/troubleshooting/task-and-location-problems/).
- La entrega autónoma se realiza a nivel del suelo. Las recogidas y los depósitos por encima del nivel del suelo, hasta 1.600 mm, solo pueden realizarse manualmente.
- La conducción autónoma requiere [suelos nivelados](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/installation/floor-requirements/) (pendiente superable del 0 % en modo automático).

Después de la primera tarea

El J1600 admite varios patrones de tarea con nombre propio: [Boomerang](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-return/), [Simple ABC](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/), [drop and wait](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-wait/), [deliver and park](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-park/), [come to me](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/come-to-me/) y [multi-point flows](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/multi-point-pallet-transport/). Consulte [Gestión de tareas](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/task-management/) para conocerlos todos.