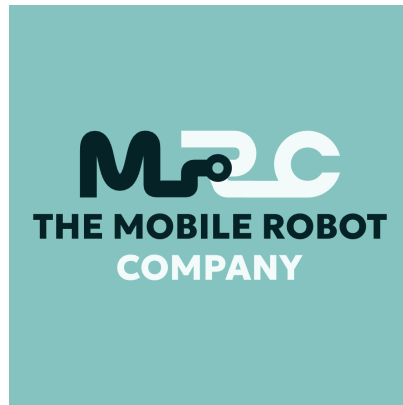




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Guardar la primera ubicación · 2026-08-04

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

Guardar la primera ubicación

Una ubicación es un destino guardado al que el J1600 puede desplazarse de forma autónoma. Crear una solo lleva unos minutos y no requiere programación ni asistencia especializada: conduzca hasta allí una vez y guarde la ubicación.

Crear una ubicación

1. Utilice el timón para conducir manualmente el J1600 hasta el punto exacto donde quiera depositar palés de forma autónoma. En modo automático, el J1600 deposita los palés a nivel del suelo, por lo que debe elegir una posición despejada.
2. Pulse **Guardar ubicación** en la pantalla táctil.
3. Asigne al punto un nombre que pueda reconocer fácilmente, por ejemplo, `pallet1` o «Zona de palés 1».
4. Repita estos pasos para cada destino que necesite.

Cómo funcionan las ubicaciones

- **Sin límite de software.** Puede guardar tantas ubicaciones como quiera; el límite práctico es el espacio disponible en el almacén.
- **Combinables libremente.** Cualquier punto guardado puede utilizarse como destino en cualquier tarea. No es necesario enseñar al J1600 todas las combinaciones posibles entre A y B: el J1600 calcula su propia ruta entre los puntos guardados utilizando el mapa que creó mientras usted conducía. Consulte [Crear el primer mapa](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/getting-started/creating-the-first-map/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/getting-started/creating-the-first-map/>).
- **Fáciles de cambiar.** [Añada un punto nuevo en cuestión de minutos cuando cambien las necesidades](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/temporary-location-setup/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/temporary-location-setup/>): una [zona de almacenamiento temporal](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/temporary-storage/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/temporary-storage/>), un nuevo carril de preparación o un punto de descarga distinto en la línea de producción. Esta es una de las situaciones en las que una persona resulta más eficaz que un proyecto de automatización fija: basta con conducir y guardar la ubicación, en lugar de llamar al departamento de TI para que re programe el mapa.

- **Estacionamiento incluido.** Las ubicaciones también pueden utilizarse como [puntos de estacionamiento](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-park/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-park/>), a los que el J1600 se dirige después de una entrega.

Utilizar la primera ubicación

Cuando haya guardado al menos una ubicación, podrá crear la primera tarea: recoja manualmente un palé, seleccione la ubicación como destino de descarga y [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/>). Continúe con [Crear la primera tarea](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/getting-started/creating-the-first-task/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/getting-started/creating-the-first-task/>).

Para gestionar un número creciente de ubicaciones, consulte [Gestión de ubicaciones](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/location-management/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/location-management/>).