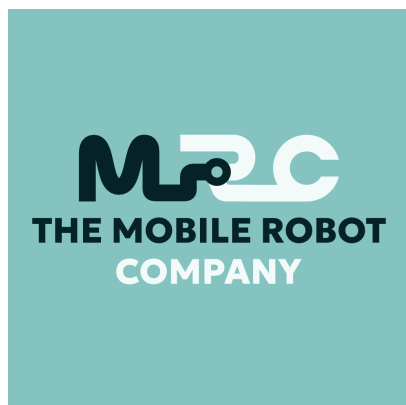




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Creación del mapa y configuración de puntos de depósito · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup>

Creación del mapa y configuración de puntos de depósito

El J1600 crea el mapa de unas instalaciones mientras se conduce por ellas. No hace falta realizar un levantamiento, importar planos CAD ni instalar infraestructura: el robot crea y actualiza un mapa 3D mientras un operador lo conduce y después entrega los palés de forma autónoma en las ubicaciones guardadas. Esta página explica cómo crear el primer mapa, configurar puntos de depósito y crear la primera tarea.

Cómo se crea el mapa

El robot utiliza [3D LiDAR SLAM](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/) (localización y mapeado simultáneos), procesado en un ordenador industrial de IA NVIDIA Jetson. Mientras lo conduce manualmente, el robot reconoce y actualiza de forma continua su entorno y escanea estructuras situadas hasta 70 m por encima del vehículo. No necesita carriles fijos, cables, reflectores ni modificaciones en el edificio. El mapa se sigue actualizando a medida que cambian las instalaciones, lo que hace que el J1600 resulte práctico en [instalaciones existentes](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/brownfield-automation/) con distribuciones cambiantes.

Los términos se definen en el [glosario](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/concepts/glossary/).

Configuración inicial

1. Encienda el J1600 y siga el tutorial que aparece en la pantalla.
2. Utilice el timón para conducirlo manualmente por las instalaciones. El robot reconoce el entorno a medida que avanza.
3. Conduzca hasta cada ubicación en la que el robot deba depositar palés de forma autónoma.
4. Pulse **Guardar ubicación**, asigne un nombre a la ubicación y repita el proceso para cada destino que necesite.

El número de ubicaciones guardadas no está limitado por el software. El único límite práctico es el espacio disponible en el almacén.

CONSEJO

Asigne a las ubicaciones los nombres que utiliza su equipo («Hueco de palé 1», «Entrada de línea 3»). Los operadores seleccionan los destinos en el mapa o en la lista, por lo que unos nombres reconocibles agilizan la [creación de tareas](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/task-management/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/task-management/>).

Cómo añadir y cambiar puntos de depósito posteriormente

Las ubicaciones nuevas se añaden del mismo modo: conduzca hasta ellas una vez, pulse **Guardar ubicación** y listo. Los propios operadores pueden modificar la configuración. Añadir un punto lleva solo unos minutos y no requiere un especialista en automatización ni abrir una incidencia con TI. Los [puntos guardados](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/location-management/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/location-management/>) se pueden combinar libremente para crear tareas. No es necesario mostrar al J1600 todas las variantes posibles entre A y B.

Creación de la primera tarea

1. Recoja manualmente un [palé o portacargas compatible](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/>).
2. Abra la pantalla de creación de tareas en la pantalla táctil.
3. Seleccione el tipo de tarea y el destino de depósito guardado.
4. Seleccione qué debe ocurrir después de la entrega: volver al origen, ir a otro punto o a la zona de estacionamiento, o [Parar y esperar](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-wait/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-wait/>).
5. Ejecute la tarea. El robot le pedirá que active el modo automático. Confírmelo con el botón físico de inicio/marcha.
6. Apártese cuando la interfaz se lo indique. El robot se desplaza, evita los obstáculos, deposita el palé a nivel del suelo y ejecuta la acción seleccionada para después de la entrega.

La recogida del palé siempre es manual y la entrega autónoma se realiza a nivel del suelo (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery/>). La capacidad de elevación manual de hasta 1.600 mm no está disponible en modo automático. Consulte Dual Mode (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/dual-mode/>), para obtener información sobre el modelo de transferencia del control.

Restricciones que deben respetarse al colocar los puntos

- Los puntos de depósito deben estar situados sobre un suelo nivelado: la capacidad de superar pendientes en modo automático es del 0 %. Consulte Requisitos del suelo (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/installation/floor-requirements/>).
- Los recorridos entre los puntos deben cumplir los límites del entorno de funcionamiento (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/installation/operating-environment-requirements/>).
- Se pueden definir zonas de circulación preferente para establecer recorridos más seguros por las áreas de producción.

Puntos de depósito incluidos en el paquete de puesta en marcha

Si adquiere el paquete de puesta en marcha de cinco días, el día 1 de trabajo in situ incluye la creación de hasta 25 puntos de depósito y la validación de las tareas. Consulte la Lista de comprobación para la implantación (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/installation/deployment-checklist/>). Se pueden contratar puntos de depósito validados adicionales como opción.