



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Ejemplos de flujos de trabajo · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/technical-integration/example-workflows>

Ejemplos de flujos de trabajo

Esta página reúne los patrones de tarea estándar y los flujos de trabajo completos del J1600. Úsela para asociar un flujo de materiales de sus instalaciones con un tipo de tarea que el robot ya admite.

Flujo de trabajo estándar de entrega

La tarea más habitual consiste en la [recogida manual y entrega autónoma](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/>), el depósito a nivel del suelo y el [regreso al origen](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-return/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-return/>):

1. Recoja manualmente un [palé o soporte de carga 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 creación de tareas en la pantalla táctil.
3. Seleccione el tipo de tarea y un destino de depósito guardado.
4. Seleccione qué debe ocurrir después de la entrega: regresar al origen, dirigirse a otro punto o a una ubicación de estacionamiento, o parar y esperar.
5. Ejecute la tarea.
6. El robot solicita que active el modo automático; confírmelo con el botón físico de inicio/reanudación.
7. Aléjese cuando se lo indique la interfaz.
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 obstáculos, deposita el palé a nivel del suelo y realiza la acción seleccionada para después de la entrega.

La ruta puede ser de unos pocos metros o de bastante más de 100 metros; el flujo de trabajo es el mismo. La recogida del palé siempre se realiza manualmente y, en la entrega autónoma, el palé siempre se deposita a nivel del suelo.

Patrones de tarea disponibles

Patrón	Funcionamiento	Nivel de software
Boomerang	Entrega en un destino y después regresa al origen o al operario	Automatización básica
Simple ABC	Entrega desde A hasta B y después continúa hasta C	Automatización básica
Drop and wait	Entrega, deposita la carga y permanece en el destino	Automatización básica
Deliver and park	Completa el depósito y después se dirige a una ubicación de estacionamiento definida	Automatización básica
Multi-point to multi-point	Combina libremente ubicaciones guardadas para operaciones de cross-docking y flujos variables	Automatización básica
Come to me	Solicita que el robot acuda a una ubicación desde una aplicación móvil o una interfaz web	Automatización avanzada

Las ubicaciones se crean conduciendo hasta un punto y pulsando **Guardar ubicación**; consulte [aprendizaje y repetición](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/concepts/teach-and-repeat/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/concepts/teach-and-repeat/>). Las ubicaciones guardadas se pueden combinar libremente: no es necesario enseñar cada variante entre A y B, y el software no limita el número de [ubicaciones guardadas](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/location-management/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/location-management/>).

Flujo de configuración inicial

1. Encienda el J1600 y siga el tutorial que aparece en pantalla.
2. [Conduzca manualmente por las instalaciones](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/>) mediante el timón. El robot aprende y actualiza continuamente su mapa 3D.
3. Conduzca hasta cada [punto de depósito a nivel del suelo deseado para el funcionamiento autónomo](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup/>).
4. Pulse **Guardar ubicación**, asigne un nombre al punto y repita el proceso para cada destino.

Ejemplo práctico: conduzca hasta una zona, guarde la ubicación como «Zona de palés 1», cree una tarea con **Drop Pallet at Location** (Depositar palé en ubicación), seleccione Parar y esperar (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-wait/>), ejecútela, confirme el modo automático y aléjese.

Flujos de trabajo de carga

- **Carga manual** (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/charging/>): conecte el cargador durante una pausa o cuando el equipo esté inactivo, igual que con una transpaleta eléctrica convencional.
- **Carga automática** (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/automatic-charging/>) (**automatización avanzada**): el robot se dirige a la estación, se posiciona y el conector de carga se extiende hasta las placas de carga del vehículo. Esto permite realizar cargas de oportunidad siempre que el robot no esté ejecutando tareas.

Ejemplos de flujos de materiales

- **Recepción de mercancías** (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/inbound-receiving/>): descargue manualmente el camión y después envíe el palé de forma autónoma a la zona de control o de almacenamiento.
- **Abastecimiento de producción** (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/production-supply/>): un operario recoge o prepara un palé; el J1600 entrega los materiales a la línea cuando se solicitan.
- **Cross-docking** (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/cross-docking/>): transfiera palés entre varios orígenes y destinos combinando ubicaciones guardadas, sin crear una tarea específica para cada combinación.
- **Almacenamiento temporal** (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/temporary-storage/>): cree en pocos minutos ubicaciones de almacenamiento temporales cuando cambie la demanda.
- **Gestión de zonas pulmón y de preparación** (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/buffer-and-staging-management/>): transporte entre líneas, zonas de preparación y zonas de almacenamiento.
- **Recepción–almacenamiento–producción–expedición** (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/production-to-shipping-transport/>): automatice los largos recorridos que conectan las zonas habituales del almacén.

Para consultar los entornos adecuados para estos flujos, consulte la [descripción general del J1600](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/overview/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/overview/>); para integrar los flujos de trabajo con software de gestión de flotas o de planta, consulte la [descripción general de la integración](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/technical-integration/integration-overview/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/technical-integration/integration-overview/>).