



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Gestión de ubicaciones · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/location-management>

Gestión de ubicaciones

Las ubicaciones guardadas son los destinos a los que el J1600 puede desplazarse en modo automático. Se crean conduciendo hasta ellas, no mediante configuración, por lo que el conjunto de ubicaciones es tan flexible como la propia instalación.

El modelo de ubicaciones

- Para crear una ubicación, [conduzca manualmente el robot](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/manual-operation/) hasta el punto deseado y pulse **Guardar ubicación** en la pantalla táctil.
- El operador asigna un nombre a cada ubicación, por ejemplo, `pallet1` o «Zona de palés 1».
- El software **no limita** el número de ubicaciones guardadas. El límite práctico es el espacio disponible en el almacén.
- Cualquier ubicación puede combinarse con cualquier otra dentro de una tarea. El robot planifica las rutas en su mapa 3D, por lo que no es necesario programar cada trayecto de A a B. Consulte [Creación del primer mapa](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/getting-started/creating-the-first-map/).

Añadir una ubicación

1. Conduzca manualmente hasta el punto de depósito exacto. El depósito automático se realiza a nivel del suelo, por lo que debe elegir una posición despejada.
2. Pulse **Guardar ubicación**.
3. Asigne al punto un nombre fácil de identificar.

Este proceso solo lleva unos minutos y no requiere un experto en automatización. Por diseño, añadir ubicaciones es una tarea del operador.

Tipos de ubicaciones en la práctica

- **Puntos de depósito** (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup/>): destinos para depositar palés automáticamente a nivel del suelo.
- **Ubicaciones de estacionamiento:** puntos a los que se dirige el robot después de completar una entrega («[deliver and park](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-park/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-park/>)»).
- **Puntos de almacenamiento temporal** (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/temporary-storage/>): ubicaciones temporales que se crean cuando cambia la demanda (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/temporary-location-setup/>), y dejan de utilizarse cuando ya no son necesarias.
- **Retornos al origen:** el punto de recogida al que vuelve el robot en una tarea Boomerang (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-return/>).

Ubicaciones en instalaciones cambiantes

Como crear ubicaciones requiere poco esfuerzo, el J1600 se adapta a cambios de distribución, almacenamiento temporal, variaciones en el surtido de SKU e instalaciones existentes (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/brownfield-automation/>). Cuando cambie el flujo, conduzca hasta el nuevo punto y guárdelo. El mapa 3D del robot, que se actualiza continuamente, se adapta a los cambios del entorno.

Puntos de depósito validados durante la puesta en servicio

El paquete opcional de instalación y puesta en servicio de cinco días incluye la creación de hasta 25 puntos de depósito, junto con la validación de las tareas y la seguridad. También pueden añadirse más puntos de depósito validados como opción adicional. Consulte Configuración inicial (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/getting-started/first-time-setup/#the-commissioning-package>).

Páginas relacionadas

- [Guardado de 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/>).
- [Gestión de tareas](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/task-management/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/task-management/>)