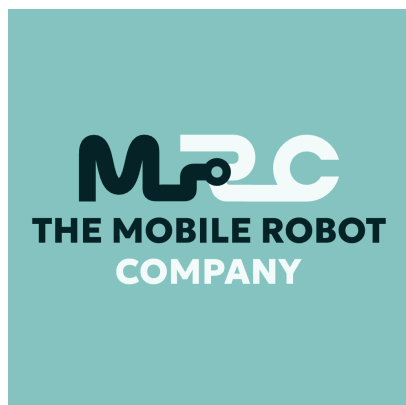




The Mobile Robot Company

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

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

Gestión de tareas

Una tarea define dónde entrega el J1600 un palé y qué hace después. Las tareas se crean desde la pantalla táctil sin necesidad de programar, y una persona inicia y confirma cada tarea.

Patrones de tareas con nombre

- **Boomerang** (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-return/>): entrega el palé en un destino y vuelve al origen o al operario.
- **Simple ABC** (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/a-to-b-to-c-tranSPORT/>): entrega el palé de A a B y después se desplaza hasta C.
- **Drop and wait** (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-wait/>): entrega y deposita el palé, y permanece en el destino.
- **Deliver and park** (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-park/>): completa el depósito y se dirige a una ubicación de estacionamiento definida.
- **Come to me** (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/come-to-me/>): solicita que el robot acuda a una ubicación mediante una aplicación móvil o una interfaz web. Es una función de automatización avanzada.
- **Multi-point to multi-point** (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/multi-point-pallet-transport/>): combina libremente ubicaciones guardadas; resulta útil para el cross-docking y los flujos cambiantes.

La tarea más habitual en la práctica es 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/>), con depósito a ras del suelo y retorno al origen. La ruta puede ser de unos pocos metros o de más de 100 metros; el concepto es el mismo.

Creación de una tarea

1. Recoja manualmente un palé compatible.
2. Abra la creación de tareas en la pantalla táctil.
3. Seleccione el tipo de tarea y un destino de depósito guardado en el mapa o la lista.

4. Seleccione qué debe hacer después de la entrega: volver al origen o al operario, dirigirse a otra ubicación o a una zona de estacionamiento, o seleccionar Parar y esperar.
5. Ejecute la tarea, confirme el modo automático (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/autonomous-operation/>), con el botón físico de inicio/reanudación y aléjese cuando se le indique.

Los destinos proceden de las ubicaciones guardadas; consulte Gestión de ubicaciones (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/location-management/>). Como el robot planifica sus propias rutas en el mapa 3D, puede volver a combinar las ubicaciones sin tener que enseñarle todas las variantes posibles entre A y B.

Restricciones de las tareas

- La recogida de palés siempre es manual.
- La entrega automática de palés se realiza a ras del suelo. La manipulación por encima del nivel del suelo, hasta 1.600 mm, es manual (<https://info.mobilerobot.com/es-es/support/troubleshooting/task-and-location-problems/>).
- El modo autónomo requiere suelos nivelados (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/installation/floor-requirements/>) (capacidad de superar pendientes del 0 % en modo automático).
- Las cargas deben ajustarse a los límites dimensionales de los soportes de carga con base abierta indicados en Palés y cargas compatibles (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/supported-pallets-and-loads/>).

Patrones de tareas en los flujos diarios

- Recepción de mercancías (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/inbound-receiving/>): descargue el camión manualmente y después envíe cada palé a inspección o almacenamiento.
- Abastecimiento de producción (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/production-supply/>): recoja un palé de materiales y entréguelo en la línea cuando se solicite.
- Cross-docking (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/cross-docking/>): traslade palés entre varios orígenes y destinos mediante tareas multipunto.
- Gestión de zonas de acumulación y preparación (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/buffer-and-staging-management/>): traslade palés entre

líneas, zonas de preparación y zonas de almacenamiento mientras los operarios se dedican a tareas de valor añadido.

Funciones avanzadas para tareas

Con [Advanced software](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/software/advanced-software/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/software/advanced-software/>), la ejecución de tareas puede ampliarse hasta la coordinación de flotas mediante [VDA 5050](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/concepts/vda-5050-explained/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/concepts/vda-5050-explained/>), una [REST API](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/technical-integration/rest-api-documentation/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/technical-integration/rest-api-documentation/>), [Fleet Manager](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/technical-integration/fleet-manager-guide/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/technical-integration/fleet-manager-guide/>) y la planificación avanzada de tareas; consulte el [Manual de usuario del J1600](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/j1600-user-manual/#software-versions) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/j1600-user-manual/#software-versions>).