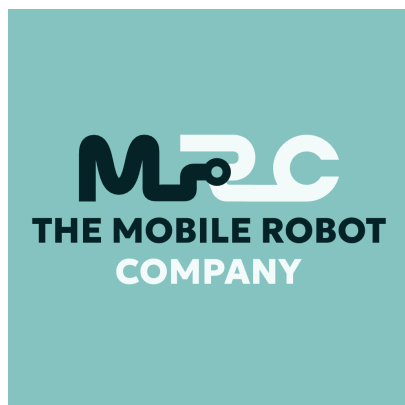




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Problemas con las tareas y las ubicaciones · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/es-es/support/troubleshooting/task-and-location-problems>

Problemas con las tareas y las ubicaciones

Las tareas del J1600 se crean en la pantalla táctil a partir 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/>) y del comportamiento posterior a la entrega seleccionado. La mayoría de los problemas con las tareas se deben a cómo se creó la tarea y no a una avería.

Un destino no aparece en la lista

Solo las ubicaciones guardadas aparecen como destinos. Para añadir una, [conduzca el robot manualmente hasta el punto, pulse **Guardar ubicación** y asígnele un nombre](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/>). El software no limita el número de ubicaciones guardadas. Consulte [Problemas con el mapa](https://info.mobilerobot.com/es-es/support/troubleshooting/mapping-problems/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/support/troubleshooting/mapping-problems/>) para obtener información sobre la cobertura y cómo volver a guardar ubicaciones que hayan cambiado de sitio.

El robot no deposita palés en altura

Esto es intencionado. La entrega autónoma de palés solo se realiza a nivel del suelo. La recogida y el depósito a alturas de hasta 1.600 mm (63 in) son operaciones manuales, realizadas por el operador mediante el timón. Si una tarea parece requerir el depósito autónomo en altura, modifíquela para que el robot entregue el palé a nivel del suelo y un operador se encargue de colocarlo en altura.

El robot no recoge un palé por sí solo

Esto también es intencionado: la recogida de palés siempre es manual. [El operador evalúa el estado del palé, la estabilidad de la carga y la colocación de las horquillas](https://info.mobilerobot.com/es-es/safety-compliance/safe-deployment/operator-responsibilities/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/safety-compliance/safe-deployment/operator-responsibilities/>), y después cede al robot el control durante el transporte. Consulte [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/dual-mode/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/dual-mode/>) para conocer el motivo.

El robot no hace lo esperado después de la entrega

Lo que sucede después de depositar el palé forma parte de la definición de la tarea. Al crear una tarea, se selecciona uno de los [comportamientos posteriores a la entrega](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/task-management/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/task-management/>): volver al origen o al operador, ir a otra ubicación guardada o a una ubicación de estacionamiento, o Parar y esperar en el destino. Si el robot se queda esperando cuando esperaba que volviera, compruebe qué opción utiliza la tarea. Los patrones habituales son:

- **Boomerang** (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-return/>) — entrega y vuelve al origen.
- **Simple ABC** (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/>) — entrega 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 permanece en el destino.
- **Deliver and park** (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-park/>) — entrega y después se dirige a una ubicación de estacionamiento.

Come-to-me no funciona

[Llamar al robot para que acuda hasta usted](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/come-to-me/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/come-to-me/>) mediante una aplicación móvil o una interfaz web es una función avanzada de automatización. Si no está disponible, es posible que el robot ejecute [Standard software](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/software/standard-software/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/software/standard-software/>); consulte a su distribuidor sobre Advanced software. Consulte [Derechos de actualización de software](https://info.mobilerobot.com/es-es/support/service-warranty/software-re-upgrade-entitlements/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/support/service-warranty/software-re-upgrade-entitlements/>).

El problema está en la propia carga

El J1600 requiere un [soporte de carga de base abierta sin tabla inferior](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/>), con unas dimensiones en planta máximas de 1.250 x 1.250 mm (incluida la parte de la carga que sobresalga), una altura de carga de hasta 1.700 mm desde el suelo y un peso máximo de 1.600 kg. Si una tarea falla con un tipo de palé concreto, puede tratarse de un problema de compatibilidad y no de la tarea — consulte las [especificaciones técnicas](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/technical-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/technical-specifications/>).

Problemas con las tareas que persisten

Si las tareas fallan aunque las ubicaciones y los ajustes sean correctos, póngase en contacto con soporte técnico. Consulte [Enviar una solicitud de soporte](https://info.mobilerobot.com/es-es/support/contact/submit-a-support-request/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/support/contact/submit-a-support-request/>).