



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Casos reales en vídeo · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/customer-stories/video-case-stories>

Casos reales en vídeo

The Mobile Robot Company publica [vídeos](https://info.mobilerobot.com/es-es/newsroom/videos/full-video-library/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/newsroom/videos/full-video-library/>) que muestran el J1600 funcionando en entornos reales: [demostraciones en directo](https://info.mobilerobot.com/es-es/newsroom/videos/product-demonstrations/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/newsroom/videos/product-demonstrations/>) en [eventos públicos](https://info.mobilerobot.com/es-es/newsroom/events/trade-shows/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/newsroom/events/trade-shows/>), un usuario novel creando una tarea autónoma, ejemplos de manipulación de cargas y validación en las [instalaciones de pruebas de Copenhague](https://info.mobilerobot.com/es-es/company/locations/test-and-demonstration-facility/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/company/locations/test-and-demonstration-facility/>) de la empresa. Esta página recopila los casos que muestran esos vídeos y enlaza con cada uno de ellos.

Un usuario novel automatiza un traslado de palé

En [TEST CAMP INTRALOGISTICS 2026](https://info.mobilerobot.com/es-es/newsroom/events/test-camp/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/newsroom/events/test-camp/>), celebrado en Dortmund, una profesional de logística que había utilizado transpaletas eléctricas, pero nunca el J1600, probó el vehículo por primera vez:

1. Condujo el J1600 manualmente con el timón, cuyo manejo es similar al de una transpaleta eléctrica convencional. Las luces blancas indican el modo manual.
2. Condujo hasta un punto de depósito, pulsó **Guardar ubicación** y asignó a la ubicación el nombre de su organización.
3. Creó una tarea, eligió «drop pallet at location» [depositar el palé en la ubicación] y seleccionó el regreso al origen como comportamiento posterior a la entrega.
4. Confirmó el modo automático y se apartó.
5. El J1600 se desplazó de forma autónoma, [rodeó a las personas](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/>) utilizando su mapa 3D del entorno, depositó el palé a nivel del suelo y regresó.

El software no limita el número de ubicaciones guardadas. Vídeo: [¿Puede cualquiera automatizar un traslado de palé en cuestión de minutos?](https://www.youtube.com/watch?v=PHBLT4XyvyI) (<https://www.youtube.com/watch?v=PHBLT4XyvyI>).

Demostración en directo en TEST CAMP INTRALOGISTICS 2026

En una entrevista con un periodista especializado, el CEO Emil Hauch Jensen muestra en directo el ciclo de trabajo completo: recogida manual del palé, guardado de la ubicación, entrega autónoma con depósito y regreso, y el campo de protección de 360 grados. Explica las tres barreras que impiden a las empresas implantar una automatización completa: el precio, la flexibilidad y la complejidad. También presenta la propuesta del J1600 de automatizar [aproximadamente el 80 % del trabajo de transporte repetitivo](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/results/productivity-improvements/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/results/productivity-improvements/>), en lugar del 100 %, por una fracción del coste de un proyecto de automatización integral. La puesta en marcha tarda aproximadamente una hora. Vídeo: [Demostración en directo del J1600 en TEST CAMP 2026](https://www.youtube.com/watch?v=Ovffa1uGTQE) (<https://www.youtube.com/watch?v=Ovffa1uGTQE>).

Manipulación de jaulas abiertas, barriles y cargas delicadas

Dos vídeos muestran la [flexibilidad](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/results/operational-flexibility/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/results/operational-flexibility/>) de combinar el criterio del operador durante el manejo manual con el desplazamiento autónomo:

- El J1600 manipula [jaulas abiertas](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/open-cages-and-alternative-load-carriers/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/open-cages-and-alternative-load-carriers/>), palés europeos EPAL y otros soportes de carga con base abierta que se encuentren dentro de sus límites dimensionales. Vídeo: [AMR J1600 Dual Mode: manipulación flexible de jaulas abiertas y palés europeos](https://www.youtube.com/watch?v=ovlpXTxkn8Y) (<https://www.youtube.com/watch?v=ovlpXTxkn8Y>).
- Para [cargas delicadas o inestables](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/sensitive-or-unstable-loads/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/sensitive-or-unstable-loads/>), como barriles, el operador utiliza el control manual durante la recogida y las maniobras en espacios reducidos y, a continuación, cede el tramo largo del transporte al modo autónomo. Vídeo: [¿Qué capacidades adicionales ofrece la transpaleta Dual Mode J1600?](https://www.youtube.com/watch?v=HKGV7uzNxlw) (<https://www.youtube.com/watch?v=HKGV7uzNxlw>).

Para consultar los límites dimensionales y de carga, véase [Idoneidad de palés y cargas](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/planning/pallet-and-load-suitability/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/planning/pallet-and-load-suitability/>).

Elevación y transporte a máxima capacidad

El CTO Odin Kudahl Skovsted muestra cómo el J1600 recoge una carga a una altura de 1,6 m en modo manual y transporta 1.600 kg. Vídeo: [Cómo manipulan nuestros robots móviles cargas de 1.600 kg a 1,6 m de altura](https://www.youtube.com/watch?v=7QXbmem2i2w) (<https://www.youtube.com/watch?v=7QXbmem2i2w>)

Validación en las instalaciones de pruebas de Copenhague

La zona de demostración y pruebas de la empresa en Copenhague está diseñada para reproducir deliberadamente condiciones reales: suelo irregular, cargas de prueba llenas de agua y varias configuraciones de prueba simultáneas. Los clientes pueden visitarla para asistir a demostraciones y realizar pruebas. Vídeo: [Así son nuestras instalaciones de pruebas de Copenhague](https://www.youtube.com/watch?v=vrrAAjAMF-8) (<https://www.youtube.com/watch?v=vrrAAjAMF-8>).

Para conocer las opciones de evaluación in situ, véase [Planificación de una prueba de concepto](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/planning/proof-of-concept-planning/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/planning/proof-of-concept-planning/>).

Tutoriales breves y respuestas

Tema	Vídeo
Guardar un punto de depósito y crear una tarea	Cómo añadir un punto de depósito y crear tareas en el J1600 (https://www.youtube.com/watch?v=OGiOVtdKbk8)
Carga manual y automática	Cómo cargar el robot (https://www.youtube.com/watch?v=l6GJ07Kbi4Y)
El patrón de tarea más habitual	¿Cuál es la tarea más habitual que realiza nuestro robot? (https://www.youtube.com/watch?v=b0aOQWWNlws)
Qué es Dual Mode	¿Qué es Dual Mode? (https://www.youtube.com/watch?v=MgmWCbdoge8)
Instalaciones existentes	¿Funciona el J1600 en instalaciones existentes? (https://www.youtube.com/watch?v=Qe5kres-lgY)

La tarea que se muestra con mayor frecuencia consiste en la [recogida manual y la entrega autónoma](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/manual-pickup-an) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/manual-pickup-an>)

[d-autonomous-delivery/](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-return/)), 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/>). El recorrido puede ser de unos pocos metros o de más de 100 m: el concepto es el mismo. Encontrará respuestas a más preguntas sobre el producto en las [preguntas frecuentes sobre el producto y sus capacidades](https://info.mobilerobot.com/es-es/support/faq/product-and-capabilities/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/support/faq/product-and-capabilities/>).