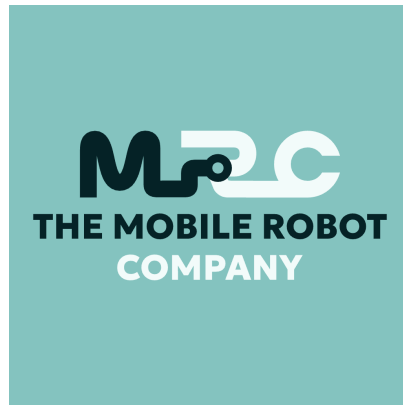




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Almacenes · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/industries/warehousing>

Almacenes

Los almacenes son el entorno natural de la J1600: flujos horizontales de palés en interiores y a nivel del suelo entre las zonas de recepción, almacenamiento, preparación y expedición. La [J1600](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/overview/) automatiza los trayectos repetitivos de estos flujos, mientras los operarios mantienen el control manual de la recogida y de las [incidencias](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/handling-exceptions-and-irregular-loads/). Este reparto de funciones del [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/dual-mode/) la diferencia tanto de las transpaletas manuales como de los [AGV](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/concepts/mobile-robot-terminology/) convencionales.

A quién va dirigida

El [segmento prioritario](https://info.mobilerobot.com/es-es/company/about/markets-we-serve/) son las operaciones de almacén que cuentan con entre uno y cinco operarios de transpaleta en un único turno. Son instalaciones que no pueden justificar un gran proyecto de automatización, pero que pierden horas cada día en desplazamientos a pie y tiempos de trayecto. Los almacenes de mayor tamaño la utilizan para [células de trabajo locales](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/local-work-cell-automation/) y flujos demasiado pequeños o variables para implantar una flota convencional.

Flujos de almacén en los que se utiliza

- **Transporte entre zonas.** Automatice los trayectos largos que conectan las zonas de recepción, almacenamiento, producción y expedición.
- **Almacenamiento temporal** (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/temporary-storage/>). [Cree ubicaciones de almacenamiento temporales cuando cambie la demanda](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/temporary-location-setup/): conduzca una vez hasta el punto, pulse **Guardar ubicación** y quedará guardado como destino.
- **Cross-docking** (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/cross-docking/>). Traslade palés entre varios orígenes y destinos sin tener que enseñar todas las combinaciones posibles entre A y B. Las ubicaciones guardadas se pueden combinar libremente.

- **Búfer y preparación** (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/buffer-and-staging-management/>). Traslade palés entre las áreas de preparación y las zonas de almacenamiento según las necesidades del flujo.

El software no limita el número de **ubicaciones guardadas** (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/location-management/>). El límite práctico depende del espacio disponible en el suelo.

Sin cambios en la infraestructura

La J1600 crea el mapa del almacén mediante **3D LiDAR SLAM** (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/>) mientras un operario la conduce. No necesita carriles, cables, reflectores ni modificaciones del edificio. Además, actualiza continuamente el mapa a medida que cambia el entorno: estanterías reubicadas, palés colocados en nuevos puntos o personas en los pasillos. El uso básico **no requiere Wi-Fi** (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/installation/network-and-wi-fi-requirements/>) ni **integración con el sistema de gestión de almacenes** (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/results/lower-integration-complexity/>). Si más adelante la instalación necesita coordinar las operaciones, **Advanced software** (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/software/advanced-software/>) incorpora **VDA 5050** (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/software/vda-5050/>), una **REST API** (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/technical-integration/rest-api-documentation/>) y gestión de flotas.

Condiciones de funcionamiento

- Capacidad de carga de hasta 1.600 kg; recogidas y depósitos manuales a alturas de hasta 1.600 mm; entrega autónoma a nivel del suelo.
- Velocidad máxima de 5,4 km/h.
- **Suelos interiores y nivelados** (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/planning/route-and-floor-suitability/>) para el modo autónomo; de 5 a 40 °C; humedad sin condensación del 20 al 80 %; planicidad del suelo conforme a TR34 FM3 (FF 25 / FL 20).
- **Palés y portacargas de base abierta** (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/planning/pallet-and-load-suitability/>) de hasta 1.250 × 1.250 mm, con una altura de carga máxima de 1.700 mm: europalé EPAL, EPAL 3, EPAL 6, palés GMA de base abierta y otros portacargas de base abierta aptos para horquillas.

Encontrará todos los detalles en las [especificaciones técnicas](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/technical-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/technical-specifications/>).

Páginas relacionadas

- [Recepción de mercancías](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/industries/goods-receiving/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/industries/goods-receiving/>), — la parte de entrada del flujo de mercancías del almacén
- [Envío y expedición](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/industries/shipping-and-dispatch/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/industries/shipping-and-dispatch/>), — la parte de salida
- [Logística de terceros](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/industries/third-party-logistics/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/industries/third-party-logistics/>), — almacenamiento por cuenta de clientes
- [Reducción de los desplazamientos manuales](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/results/reduction-in-manual-walking/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/results/reduction-in-manual-walking/>) y [Flexibilidad operativa](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/results/operational-flexibility/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/results/operational-flexibility/>), — los resultados que buscan los almacenes