



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Lista de comprobación para evaluar la idoneidad de la aplicación · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/planning/application-qualification-checklist>

Lista de comprobación para evaluar la idoneidad de la aplicación

Utilice esta lista para evaluar la idoneidad de una aplicación del J1600 antes de una demostración, una prueba o una compra. Cada punto corresponde a un límite o requisito publicado. Si puede responder afirmativamente a cada punto aplicable, la aplicación es apta para una [prueba de dos semanas](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/planning/trial-planning/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/planning/trial-planning/>). Los puntos que no pueda confirmar son los primeros que debe validar en una [prueba de concepto](https://info.mobilerobot.com/es-es/application/s/planning/proof-of-concept-planning/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/application/s/planning/proof-of-concept-planning/>).

Carga y soporte de carga

- ☐ El peso de la carga es de 1.600 kg (aproximadamente 3.500 lb) o menos.
- ☐ El soporte de carga tiene una base abierta sin tablas inferiores, para que las horquillas puedan entrar.
- ☐ Las dimensiones en planta del palé o de la carga, incluidos los salientes, no superan 1.250 x 1.250 mm (49 x 49 in).
- ☐ La altura de la carga desde el suelo es de 1.700 mm (67 in) o menos.
- ☐ El tipo de soporte de carga es compatible: EPAL Euro Pallet, EPAL 3, EPAL 6, palés GMA con base abierta u otro soporte de carga de base abierta accesible para las horquillas que no supere los límites dimensionales.
- ☐ Las cargas son suficientemente estables para transportarlas, o un operador puede evaluar y manipular manualmente las [cargas inestables](https://info.mobilerobot.com/es-es/s/applications/use-cases/sensitive-or-unstable-loads/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/s/applications/use-cases/sensitive-or-unstable-loads/>).

Detalles: [Idoneidad de los palés y las cargas](https://info.mobilerobot.com/es-es/application/s/planning/pallet-and-load-suitability/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/application/s/planning/pallet-and-load-suitability/>).

Instalaciones y entorno

- ☐ Todas las rutas en modo automático discurren por interiores.
- ☐ La temperatura ambiente se mantiene entre 5–40 °C (41–104 °F).
- ☐ La humedad relativa se mantiene entre el 20–80 %, sin condensación.

- ☐ El entorno es compatible con el grado de protección IP21: no hay lavado con agua, pulverizaciones ni agua estancada en la ruta.
- ☐ Hay espacio suficiente para el vehículo: 1.893 mm de longitud, 850 mm de anchura y 2.060 mm de altura con las horquillas bajadas, con un radio de giro de 1.501 mm.
- ☐ [Hay disponible una ubicación de carga](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/installation/charger-installation/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/installation/charger-installation/>): una toma de corriente de pared para el cargador manual o espacio en el suelo para la estación opcional de carga automática.

Detalles: [Idoneidad de las instalaciones](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/planning/site-suitability/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/planning/site-suitability/>).

Suelos y rutas

- ☐ Las rutas en modo automático son horizontales: la pendiente admisible en modo automático es del 0 %.
- ☐ Los resaltos de la ruta tienen una altura máxima de 25 mm (1 in).
- ☐ Los huecos de la ruta tienen una anchura máxima de 20 mm (0,8 in).
- ☐ La planitud del suelo cumple TR34 FM3 (FF 25 / FL 20).
- ☐ Las planchas de muelle, las rampas y las pendientes se recorren en modo manual: la pendiente admisible en modo manual es del 5 % sin carga y del 3 % con carga máxima.
- ☐ El transporte se realiza entre posiciones a nivel de suelo: el operador recoge la carga y el J1600 la deposita de forma autónoma a nivel de suelo.

Detalles: [Idoneidad de las rutas y los suelos](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/planning/route-and-floor-suitability/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/planning/route-and-floor-suitability/>).

Procesos y tareas

- ☐ El trabajo repetitivo consiste en desplazamientos punto a punto entre ubicaciones que pueden guardarse conduciendo una sola vez hasta ellas.
- ☐ [Hay disponible un operador para recoger los palés en modo manual e iniciar las tareas](https://info.mobilerobot.com/es-es/safety-compliance/safe-deployment/operator-responsibilities/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/safety-compliance/safe-deployment/operator-responsibilities/>): la recogida se realiza siempre en modo manual.
- ☐ Los [patrones de tareas](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/task-management/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/task-management/>) previstos están cubiertos: [deliver and return](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-return/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-return/>) (Boomerang), entregar y después [continuar hasta un tercer punto](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/a-to-b-to-c-tr) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/a-to-b-to-c-tr>

[transport/](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-wait/)), [drop and wait](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-wait/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-wait/>), [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/>) o [flujos multipunto](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/multi-point-pallet-transport/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/multi-point-pallet-transport/>), como el [cross-docking](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/cross-docking/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/cross-docking/>).

☐ Se admite depositar la carga a nivel del suelo en todos los destinos en modo automático.

Conectividad e integración

☐ El uso básico [no requiere integración](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/results/lower-integration-complexity/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/results/lower-integration-complexity/>). Confirme que haya Wi-Fi disponible únicamente si desea utilizar [funciones conectadas](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/installation/network-and-wi-fi-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/installation/network-and-wi-fi-requirements/>).

☐ Si tiene previsto operar una flota, utilizar gestores de flotas de terceros o integrar sistemas, tenga en cuenta que [VDA 5050](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/software/vda-5050/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/software/vda-5050/>), [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 requieren el [paquete Advanced software](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/software/advanced-software/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/software/advanced-software/>). Consulte [Ejemplos del alcance de la implantación](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/planning/deployment-scope-examples/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/planning/deployment-scope-examples/>).

Equipo

☐ Los operadores están familiarizados con las transpaletas eléctricas. La [formación](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/getting-started/operator-training/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/getting-started/operator-training/>) para el J1600 dura aproximadamente 30 minutos.

☐ Alguien del equipo puede [añadir o cambiar destinos conduciendo hasta un punto](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/temporary-location-setup/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/temporary-location-setup/>) y pulsando **Guardar ubicación**. No se necesita ningún especialista en automatización.

Aspectos que no cubre esta lista

Los materiales peligrosos y los soportes de carga no habituales no tienen una [aprobación general](https://info.mobilerobot.com/es-es/safety-compliance/safe-deployment/approved-loads-and-pallets/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/safety-compliance/safe-deployment/approved-loads-and-pallets/>); su idoneidad depende de la geometría de la base, las

dimensiones, la estabilidad y el criterio del operador. Consulte las cargas especiales con su distribuidor o con el equipo técnico, y válidelas durante la prueba. Si no está seguro de que el J1600 sea adecuado para su aplicación, empiece por [¿Es el J1600 adecuado para mi aplicación?](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/planning/is-the-j1600-right-for-my-application/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/planning/is-the-j1600-right-for-my-application/>).