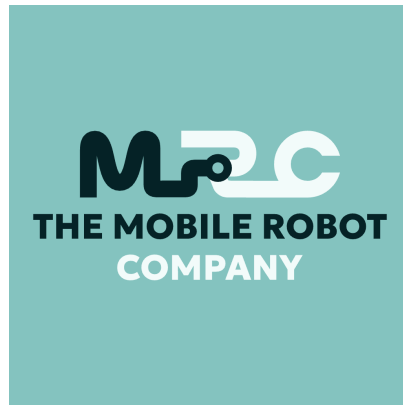




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Compatibilidad de palés y cargas · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/planning/pallet-and-load-suitability>

Compatibilidad de palés y cargas

El J1600 transporta cargas de hasta 1.600 kg sobre cualquier soporte de carga de base abierta que admita la entrada de las horquillas. Esta página define los límites de carga y dimensiones, los tipos de palé compatibles y las dimensiones de las horquillas que debe comprobar para sus propios soportes.

ESPECIFICACIONES PRELIMINARES

Las especificaciones de enero de 2026 que figuran en esta página son preliminares y están sujetas a cambios. Confirme los límites en la documentación actual del producto antes de decidir la implantación.

El único requisito ineludible: una base abierta

El soporte debe tener una **base abierta, sin una superficie inferior cerrada**, para que puedan entrar las horquillas. Los palés de base cerrada no son compatibles. Además, el soporte debe respetar los límites indicados a continuación.

Límites de carga y dimensiones

Parámetro	Límite
Peso máximo de la carga	1.600 kg (aprox. 3.500 lb)
Longitud máxima del palé y la carga, incluidos los salientes	1.250 mm (49 in)
Anchura máxima del palé y la carga, incluidos los salientes	1.250 mm (49 in)
Altura máxima de la carga desde el suelo	1.700 mm (67 in)

La carga que sobresale también cuenta: mida la carga, no solo el palé. El límite exacto es de 1.250 mm; algunos documentos generales lo redondean a 1,2 m.

Tipos de soporte compatibles

Soporte	Compatibilidad
Europalé EPAL	Compatible
EPAL 3	Compatible
EPAL 6	Compatible
Palés GMA	Todos los palés GMA de base abierta
Soportes a medida	Cualquier soporte de base abierta, manipulable con horquillas y que cumpla los límites dimensionales

Entre los soportes a medida se incluyen [jaulas abiertas, bidones sobre soportes de base abierta y otros soportes de carga distintos de los europalés](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/>). La compatibilidad depende de la geometría de la base, las dimensiones, la estabilidad y el criterio del operario. No existe 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/>) que cubra todos los soportes ni las mercancías peligrosas. Valide las cargas especiales con su empresa colaboradora, preferiblemente durante una [prueba piloto](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/planning/trial-planning/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/planning/trial-planning/>).

Dimensiones de las horquillas

Compruebe sus soportes con respecto a las dimensiones de las horquillas:

Parámetro	Sistema métrico	Sistema imperial
Longitud de las horquillas	1.150 mm	45 in
Anchura de cada horquilla	180 mm	7 in
Espesor de las horquillas	60 mm	2,4 in
Distancia exterior entre horquillas	680 mm	27 in
Distancia interior entre horquillas	320 mm	13 in
Altura de las horquillas en la posición más baja	90 mm	3,5 in
Altura de las horquillas en la posición más alta	1.600 mm	63 in

Alturas: modo manual frente a modo autónomo

El [modo manual](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/manual-operation/) (https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/manual-operation/) permite recoger y depositar palés a una altura de hasta 1.600 mm (63 in). La entrega autónoma siempre se realiza a nivel del suelo. Planifique los flujos de modo que todos los destinos autónomos permitan depositar el palé a nivel del suelo. El operario debe realizar cualquier colocación a mayor altura. Consulte [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/dual-mode/) (https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/dual-mode/).

Cargas delicadas e inestables

Las [cargas que requieren el criterio del operario](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/) —apilamientos con el centro de gravedad alto, cargas ladeadas, palés dañados, líquidos o bidones— son precisamente el tipo de carga para el que está pensado el reparto del trabajo de Dual Mode. El operario realiza manualmente la recogida y las maniobras de aproximación y, a continuación, cede el control al modo autónomo para el trayecto repetitivo. El operario debe seguir evaluando la estabilidad de la carga; un [sensor de detección de carga](https://info.mobilerobot.com/es-es/safety-compliance/safety-functions/load-detection/) (https://info.mobilerobot.com/es-es/safety-compliance/safety-functions/load-detection/) (Performance Level b) confirma la presencia de una carga. Para conocer los motivos de este reparto del trabajo, consulte [automatización con intervención del operario](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/concepts/human-in-the-loop-automation/) (https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/concepts/human-in-the-loop-automation/).

Siguiente paso

Incorpore los límites anteriores a la [lista de comprobación para validar la aplicación](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/planning/application-qualification-checklist/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/planning/application-qualification-checklist/>). y compruebe el resto de las condiciones de sus instalaciones en [Idoneidad de las instalaciones](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/planning/site-suitability/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/planning/site-suitability/>).