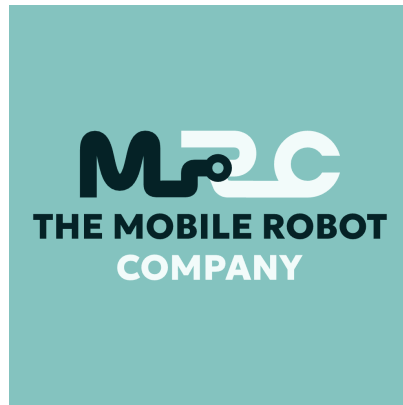




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Idoneidad de las instalaciones · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/planning/site-suitability>

Idoneidad de las instalaciones

El J1600 está diseñado para instalaciones interiores existentes y no requiere modificar el edificio ni instalar carriles, cables o reflectores. Aun así, las instalaciones deben cumplir determinados requisitos ambientales y físicos para el funcionamiento automático. Esta página los detalla para que pueda evaluar las instalaciones antes de una prueba piloto o una implantación.

ESPECIFICACIONES PRELIMINARES

Las especificaciones de enero de 2026 que figuran en esta página son preliminares y están sujetas a cambios. Antes de tomar una decisión sobre la implantación, confirme los límites en la documentación vigente del producto.

Entorno

Parámetro	Requisito
Lugar de uso	Interiores
Temperatura de funcionamiento	5–40 °C (41–104 °F)
Humedad relativa	20–80 %, sin condensación
Grado de protección	IP21 — protegido contra objetos sólidos de más de 12,5 mm y contra el goteo vertical de agua

El grado IP21 descarta las zonas de lavado, las zonas sometidas a pulverización y la presencia de agua estancada en la ruta. Los espacios sin calefacción cuya temperatura descienda por debajo de 5 °C, incluidos los almacenes de congelados, quedan fuera del [intervalo de funcionamiento](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/installation/operating-environment-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/installation/operating-environment-requirements/>).

Suelos

Parámetro	Requisito
Pendiente superable, modo automático	0° / 0 % — solo suelos nivelados
Pendiente superable, modo manual, sin carga	2,86° / 5 %
Pendiente superable, modo manual, a plena carga	1,72° / 3 %
Altura máxima de resalto superable	25 mm (1 in)
Anchura máxima de hueco superable	20 mm (0,8 in)
Planicidad/nivelación del suelo	TR34 FM3 (FF 25 / FL 20)

El modo automático solo puede utilizarse sobre suelos nivelados. Las pasarelas de muelle y las pendientes siguen requiriendo conducción manual. Para evaluar toda la ruta, consulte [Idoneidad de la ruta y del suelo](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/planning/route-and-floor-suitability/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/planning/route-and-floor-suitability/>).

Espacio y distancias libres

Planifique los pasillos, las puertas y las zonas de giro teniendo en cuenta [las dimensiones del vehículo](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/technical-reference/dimensions/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/technical-reference/dimensions/>):

Parámetro	Sistema métrico	Sistema imperial
Longitud del vehículo	1.893 mm	75 in
Anchura del vehículo	850 mm	33 in
Altura del vehículo con las horquillas bajadas	2.060 mm	81 in
Altura del vehículo con las horquillas a la altura máxima	2.350 mm	93 in
Radio de giro	1.501 mm	59 in
Altura libre al suelo	30 mm	1,2 in

El LiDAR 3D de navegación detecta estructuras del entorno situadas hasta 70 m por encima del vehículo, por lo que el robot determina su posición a partir del propio edificio, incluso en instalaciones con techos altos.

Puntos de carga

Planifique una de las [dos modalidades de carga](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/charging/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/charging/>):

- **Carga manual:** se conecta un cargador durante las pausas o los periodos de inactividad, igual que se carga una transpaleta eléctrica. Reserve una [plaza de estacionamiento](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-park/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-park/>), cerca de una toma de corriente.
- **Carga automática** (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/automatic-charging/>): con el cargador automático opcional, el J1600 se desplaza hasta la estación y se acopla automáticamente para realizar cargas de oportunidad. [Reserve espacio en el suelo para la estación](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/installation/charger-installation/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/installation/charger-installation/>); si se adquiere el cargador automático, su configuración forma parte del primer día de instalación.

La batería es una [unidad de fosfato de hierro y litio \(LiFePO4\) de 24 V y 200 Ah](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/technical-reference/battery-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/technical-reference/battery-specifications/>) que se carga a un ritmo aproximado de 47 puntos porcentuales por hora. La autonomía supera las ocho horas en un ciclo de trabajo típico. Consulte los [detalles de carga](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/technical-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/technical-specifications/>).

Conectividad

[La conexión Wi-Fi es opcional para el uso básico](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/>), y [no es obligatorio disponer de un sistema de gestión de almacenes, un gestor de flotas ni una integración informática](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/results/lower-integration-complexity/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/results/lower-integration-complexity/>). Las instalaciones que prevean utilizar una flota o integrar software necesitan cobertura de red para las funciones de [Advanced software](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/software/advanced-software/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/software/advanced-software/>); consulte los [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/>).

Condiciones reales de las instalaciones

El J1600 se valida en el [centro de pruebas de la empresa en 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/>), en condiciones no ideales creadas deliberadamente, como suelos irregulares y cargas de prueba llenas de agua. El sistema de [navegación 3D LiDAR SLAM con evitación de obstáculos](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/>), gestiona los obstáculos dinámicos, las personas y los cambios de distribución, pero los límites anteriores siguen siendo aplicables. Si alguna condición de sus instalaciones está cerca de un límite, compruébela mediante una [prueba piloto](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/planning/trial-planning/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/planning/trial-planning/>) o 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/>).