



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Reasignación de la mano de obra · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/results/labor-reallocation>

Reasignación de la mano de obra

El J1600 parte del principio de que los robots deben ayudar a los operarios, no sustituirlos. En la práctica, esto se traduce en una reasignación: las horas de trabajo de los operarios dejan de dedicarse al transporte repetitivo y se destinan a las decisiones y [excepciones](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/handling-exceptions-and-irregular-loads/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/handling-exceptions-and-irregular-loads/>), que requieren el criterio de una persona.

División del trabajo

El [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/dual-mode/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/dual-mode/>), establece una separación clara entre lo que hacen las personas y lo que hace el robot:

Operario	J1600
Evaluar la estabilidad de la carga, el estado del palé, la congestión, la urgencia y las excepciones	Crear y actualizar un mapa 3D y desplazarse hasta ubicaciones guardadas
Recoger palés y realizar manipulaciones difíciles o en altura (hasta 1.600 mm)	Transportar hasta 1.600 kg por rutas repetitivas
Seleccionar el destino y lo que debe ocurrir después de la entrega	Evitar obstáculos y aplicar campos de protección adaptados a la velocidad
Confirmar la activación del modo autónomo	Depositar el palé a nivel del suelo y después regresar, estacionarse, continuar o esperar
Tomar o retomar el control manual en cualquier momento	Repetir de forma sistemática las tareas guardadas

A qué se dedican las horas recuperadas

El tiempo que se deja de dedicar al traslado de palés a pie se destina a trabajos que el robot no puede realizar: inspeccionar la mercancía entrante, detectar palés dañados y cargas inestables antes de que provoquen incidentes, resolver situaciones de congestión, cambiar las prioridades cuando una línea de producción está

desabastecida y [manipular cargas delicadas o inusuales](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/>). Estas son precisamente las situaciones en las que el criterio humano supera a la automatización, el principio en el que se basa la [automatización con intervención humana](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/>).

El resultado es un uso más productivo de la mano de obra cualificada: los operarios de transpaletas pasan a gestionar el flujo de su zona en lugar de limitarse a transportar mercancías dentro de ella.

Respuesta a la escasez de mano de obra

La escasez de mano de obra y la elevada dependencia de esta son algunos de los problemas de los clientes que el J1600 ayuda a resolver. Cuando resulta difícil contratar personal, automatizar la parte correspondiente al transporte permite que el equipo existente gestione un mayor flujo de materiales: un operario puede seguir realizando tareas de carga o preparación de pedidos mientras el robot efectúa entregas en paralelo. Puesto que la [formación](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/getting-started/operator-training/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/getting-started/operator-training/>) de un operario con experiencia en transpaletas eléctricas dura unos 30 minutos y no se necesita un especialista en automatización para reconfigurar el sistema, esta reasignación no crea una nueva dependencia de personal técnico difícil de encontrar.

No es un proceso sin personas

El objetivo no es, de forma expresa, crear un almacén sin personas. [El inicio de las tareas, la recogida y la confirmación del modo siempre están a cargo de una persona](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/operator-manual/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/operator-manual/>), y el operario puede tomar de inmediato el control manual mediante el timón. Los centros que necesiten eliminar por completo la intervención humana en las tareas requieren sistemas totalmente automatizados, con la integración, la infraestructura y los costes que esto conlleva. Consulte la comparación en [mejoras de la productividad](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/results/productivity-improvements/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/results/productivity-improvements/>).

Páginas relacionadas

- [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/>) — cómo se libera ese tiempo

- Mejoras de seguridad (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/results/safety-improvements/>) — la reducción de riesgos al apartar a las personas del transporte repetitivo
- Logística interna de producción (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/industries/internal-production-logistics/>) — reasignación en la planta de producción