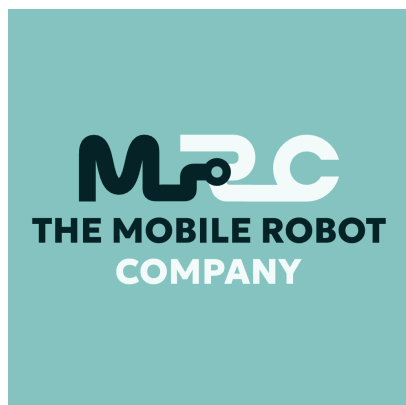




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Experiencias de clientes · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/es-es/category/customer-stories>

Experiencias de clientes

Cómo utilizan las organizaciones la J1600 en la práctica: desde las primeras demostraciones prácticas hasta proyectos con asistencia de socios y vídeos públicos de experiencias.



Proyectos de clientes gestionados por socios

Cómo gestionan los socios de The Mobile Robot Company las demostraciones, pruebas y proyectos locales del J1600, incluida la colaboración con ALCA Technologies y las...



Casos reales en vídeo

Videos públicos que muestran el J1600 en operaciones reales, incluido un usuario novel automatizando un traslado de palé en TEST CAMP INTRALOGISTICS 2026, demostraciones en...

Proyectos de clientes gestionados por socios

The Mobile Robot Company comercializa el J1600 a través de una red internacional de [distribuidores, integradores y socios de servicio](https://info.mobilerobot.com/es-es/partners/program/partner-types/). Los socios se encargan de la parte local y práctica de cada proyecto con clientes: demostraciones, pruebas, implantación, servicio y relación continuada con el cliente. Esta página explica cómo funcionan los proyectos gestionados por socios y describe la actividad del socio en Italia con [ALCA Technologies](https://info.mobilerobot.com/es-es/company/collaborations/technology-collaborations/).

Cómo se desarrolla un proyecto gestionado por un socio

El [proceso del cliente](https://info.mobilerobot.com/es-es/company/about/business-model/) consta de cuatro pasos:

1. **Demostración.** Una sesión práctica de 30–60 minutos en el centro de demostración de un socio o en las instalaciones del cliente. Por lo general, una persona que usa el equipo por primera vez puede crear e iniciar una tarea autónoma en unos 15 minutos.
2. **Prueba.** Una prueba de pago de dos semanas en las propias instalaciones del cliente, con devolución gratuita en cualquier momento y sin necesidad de dar explicaciones. Consulte [Planificación de una prueba](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/planning/trial-planning/).
3. **Compra.** Compra definitiva del robot y de las opciones seleccionadas.
4. **Servicio posventa.** Un acuerdo opcional de servicio y mantenimiento continuado, prestado localmente por el socio.

Los clientes habituales pueden omitir las etapas de demostración y prueba. Durante todo el proyecto, el socio aporta presencia local y asistencia ágil, mientras The Mobile Robot Company suministra los robots, los repuestos, el software, la asistencia técnica y la formación.

En junio de 2026, la empresa contaba con [acuerdos de distribución en ocho países](https://info.mobilerobot.com/es-es/company/history/growth-and-international-expansion/) y seguía

ampliando la red. La red de distribuidores e integradores de EMEA realiza pruebas en las instalaciones y pruebas de concepto en los centros de los clientes; consulte [Planificación de 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/>).

Colaboración con ALCA Technologies

ALCA Technologies S.r.l. es un socio colaborador de The Mobile Robot Company en Italia. La colaboración, [dada a conocer en julio de 2026](https://info.mobilerobot.com/es-es/newsroom/press-releases/partner-announcements/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/newsroom/press-releases/partner-announcements/>), se centra en las condiciones de los almacenes que pueden alterar el funcionamiento de una automatización rígida:

- palés rotos;
- flejes sueltos;
- film estirable colgante;
- polvo y otras condiciones de trabajo no ideales o cambiantes.

El J1600 aborda estas situaciones mediante [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/dual-mode/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/dual-mode/>): el operario aplica su experiencia y criterio durante la recogida del palé, y el vehículo realiza el transporte autónomo repetitivo. Entre los resultados presentados de la colaboración se incluyen menos [desplazamientos a pie sin valor añadido](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/results/reduction-in-manual-working/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/results/reduction-in-manual-working/>), una manipulación más segura de los palés, un flujo de materiales más fluido, una mayor productividad y una mejor capacidad de adaptación en entornos de almacén cambiantes.

United Symbol Open House 2026

El J1600 se presentó mediante demostraciones en directo durante el [United Symbol Open House](https://info.mobilerobot.com/es-es/newsroom/events/past-events/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/newsroom/events/past-events/>) en Sassuolo, Módena, Italia, durante tres días hasta el 29 de junio de 2026. United Symbol organizó el evento y ALCA Technologies prestó asistencia local. Los visitantes —responsables y clientes finales de distintos sectores— vieron el funcionamiento manual y autónomo, y hablaron con el equipo sobre la eficiencia de los almacenes, la reducción de la manipulación manual, la automatización escalable y los problemas intralogísticos cotidianos.

Cómo iniciar un proyecto con un socio

Las consultas de clientes enviadas a través de [mobilerobot.com](https://www.mobilerobot.com) (<https://www.mobilerobot.com>) se remiten a [la red de socios](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/buying-and-deployment/find-a-local-partner/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/buying-and-deployment/find-a-local-partner/>). Para preparar una primera conversación, complete la [lista de comprobación para evaluar la idoneidad de 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 lea [¿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/>). Para obtener información sobre el propio programa de socios, consulte [Socios](https://info.mobilerobot.com/es-es/category/partners/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/category/partners/>).

Casos reales en vídeo

The Mobile Robot Company publica [vídeos](https://info.mobilerobot.com/es-es/newsroom/videos/full-video-library/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/newsroom/videos/full-video-library/>) que muestran el J1600 funcionando en entornos reales: [demostraciones en directo](https://info.mobilerobot.com/es-es/newsroom/videos/product-demonstrations/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/newsroom/videos/product-demonstrations/>) en [eventos públicos](https://info.mobilerobot.com/es-es/newsroom/events/trade-shows/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/newsroom/events/trade-shows/>), un usuario novel creando una tarea autónoma, ejemplos de manipulación de cargas y validación en las [instalaciones de pruebas de 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/>) de la empresa. Esta página recopila los casos que muestran esos vídeos y enlaza con cada uno de ellos.

Un usuario novel automatiza un traslado de palé

En [TEST CAMP INTRALOGISTICS 2026](https://info.mobilerobot.com/es-es/newsroom/events/test-camp/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/newsroom/events/test-camp/>), celebrado en Dortmund, una profesional de logística que había utilizado transpaletas eléctricas, pero nunca el J1600, probó el vehículo por primera vez:

1. Condujo el J1600 manualmente con el timón, cuyo manejo es similar al de una transpaleta eléctrica convencional. Las luces blancas indican el modo manual.
2. Condujo hasta un punto de depósito, pulsó **Guardar ubicación** y asignó a la ubicación el nombre de su organización.
3. Creó una tarea, eligió «drop pallet at location» [depositar el palé en la ubicación] y seleccionó el regreso al origen como comportamiento posterior a la entrega.
4. Confirmó el modo automático y se apartó.
5. El J1600 se desplazó de forma autónoma, [rodeó a las personas](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/>) utilizando su mapa 3D del entorno, depositó el palé a nivel del suelo y regresó.

El software no limita el número de ubicaciones guardadas. Vídeo: [¿Puede cualquiera automatizar un traslado de palé en cuestión de minutos?](https://www.youtube.com/watch?v=PHBLT4XyvyI) (<https://www.youtube.com/watch?v=PHBLT4XyvyI>).

Demostración en directo en TEST CAMP INTRALOGISTICS 2026

En una entrevista con un periodista especializado, el CEO Emil Hauch Jensen muestra en directo el ciclo de trabajo completo: recogida manual del palé, guardado de la ubicación, entrega autónoma con depósito y regreso, y el campo de protección de 360 grados. Explica las tres barreras que impiden a las empresas implantar una automatización completa: el precio, la flexibilidad y la complejidad. También presenta la propuesta del J1600 de automatizar [aproximadamente el 80 % del trabajo de transporte repetitivo](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/results/productivity-improvements/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/results/productivity-improvements/>), en lugar del 100 %, por una fracción del coste de un proyecto de automatización integral. La puesta en marcha tarda aproximadamente una hora. Vídeo: [Demostración en directo del J1600 en TEST CAMP 2026](https://www.youtube.com/watch?v=Ovffa1uGTQE) (<https://www.youtube.com/watch?v=Ovffa1uGTQE>).

Manipulación de jaulas abiertas, barriles y cargas delicadas

Dos vídeos muestran la [flexibilidad](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/results/operational-flexibility/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/results/operational-flexibility/>) de combinar el criterio del operador durante el manejo manual con el desplazamiento autónomo:

- El J1600 manipula [jaulas abiertas](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/>), palés europeos EPAL y otros soportes de carga con base abierta que se encuentren dentro de sus límites dimensionales. Vídeo: [AMR J1600 Dual Mode: manipulación flexible de jaulas abiertas y palés europeos](https://www.youtube.com/watch?v=ovlpXTxkn8Y) (<https://www.youtube.com/watch?v=ovlpXTxkn8Y>).
- Para [cargas delicadas o inestables](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/>), como barriles, el operador utiliza el control manual durante la recogida y las maniobras en espacios reducidos y, a continuación, cede el tramo largo del transporte al modo autónomo. Vídeo: [¿Qué capacidades adicionales ofrece la transpaleta Dual Mode J1600?](https://www.youtube.com/watch?v=HKGV7uzNxlw) (<https://www.youtube.com/watch?v=HKGV7uzNxlw>).

Para consultar los límites dimensionales y de carga, véase [Idoneidad de palés y cargas](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/planning/pallet-and-load-suitability/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/planning/pallet-and-load-suitability/>).

Elevación y transporte a máxima capacidad

El CTO Odin Kudahl Skovsted muestra cómo el J1600 recoge una carga a una altura de 1,6 m en modo manual y transporta 1.600 kg. Vídeo: [Cómo manipulan nuestros robots móviles cargas de 1.600 kg a 1,6 m de altura](https://www.youtube.com/watch?v=7QXbmem2i2w) (<https://www.youtube.com/watch?v=7QXbmem2i2w>)

Validación en las instalaciones de pruebas de Copenhague

La zona de demostración y pruebas de la empresa en Copenhague está diseñada para reproducir deliberadamente condiciones reales: suelo irregular, cargas de prueba llenas de agua y varias configuraciones de prueba simultáneas. Los clientes pueden visitarla para asistir a demostraciones y realizar pruebas. Vídeo: [Así son nuestras instalaciones de pruebas de Copenhague](https://www.youtube.com/watch?v=vrrAAjAMF-8) (<https://www.youtube.com/watch?v=vrrAAjAMF-8>)

Para conocer las opciones de evaluación in situ, véase [Planificación de 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/>).

Tutoriales breves y respuestas

Tema	Vídeo
Guardar un punto de depósito y crear una tarea	Cómo añadir un punto de depósito y crear tareas en el J1600 (https://www.youtube.com/watch?v=OGiOVtdKbk8)
Carga manual y automática	Cómo cargar el robot (https://www.youtube.com/watch?v=l6GJ07Kbi4Y)
El patrón de tarea más habitual	¿Cuál es la tarea más habitual que realiza nuestro robot? (https://www.youtube.com/watch?v=b0aOQWWNlws)
Qué es Dual Mode	¿Qué es Dual Mode? (https://www.youtube.com/watch?v=MgmWCbdoge8)
Instalaciones existentes	¿Funciona el J1600 en instalaciones existentes? (https://www.youtube.com/watch?v=Qe5kres-lgY)

La tarea que se muestra con mayor frecuencia consiste en la [recogida manual y la entrega autónoma](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/manual-pickup-an) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/manual-pickup-an>)

[d-autonomous-delivery/](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-return/)), el depósito a nivel del suelo y el [regreso al origen](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-return/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-return/>). El recorrido puede ser de unos pocos metros o de más de 100 m: el concepto es el mismo. Encontrará respuestas a más preguntas sobre el producto en las [preguntas frecuentes sobre el producto y sus capacidades](https://info.mobilerobot.com/es-es/support/faq/product-and-capabilities/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/support/faq/product-and-capabilities/>).