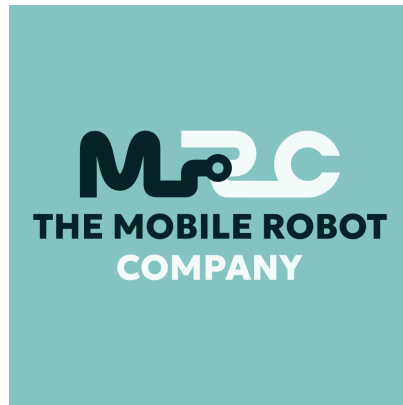




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Glosario · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/concepts/glossary>

Glosario

Definiciones breves de los términos utilizados en todo el Centro de conocimientos, por orden alfabético. Para obtener explicaciones más detalladas de los conceptos principales, siga los enlaces.

A–C

AGV — [Vehículo de guiado automático](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/concepts/mobile-robot-terminology/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/concepts/mobile-robot-terminology/>); la categoría de automatización convencional frente al segmento del J1600, situado entre las transpaletas de conducción manual y la automatización completa.

AMR — Robot móvil autónomo; denominación genérica que se aplica al J1600 y a sistemas de automatización móvil similares.

API / REST API — Interfaz de software para integrar el J1600 con otros programas y equipos; incluida en [Advanced software](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/software/advanced-software/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/software/advanced-software/>). Consulte la [documentación de 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/>).

Carga automática — Función opcional que permite al robot desplazarse hasta una estación de carga, posicionarse y cargar mediante placas de contacto extensibles; es una función de automatización avanzada. Consulte [Carga automática](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/automatic-charging/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/automatic-charging/>).

Boomerang — Patrón de tarea: [entregar en un destino y regresar](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-return/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-return/>) al punto de origen o al operador. Consulte los [flujos de trabajo de ejemplo](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/technical-integration/example-workflows/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/technical-integration/example-workflows/>).

Brownfield — Instalación o proceso existente que no se diseñó para incorporar la nueva automatización. El J1600 está diseñado para [instalaciones existentes](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/brownfield-automation/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/brownfield-automation/>).

Con marcado CE — Marcado europeo de conformidad; el J1600 dispone del marcado CE. Consulte la [Declaración CE de conformidad](https://info.mobilerobot.com/es-es/safety-compliance/certificates/ce-declaration-of-conformity/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/safety-compliance/certificates/ce-declaration-of-conformity/>).

Come to me — Función de automatización avanzada que permite llamar al robot a una ubicación mediante una aplicación móvil o una interfaz web. Consulte [Come-to-Me](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/come-to-me/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/come-to-me/>).

D-I

Dual Mode — Funcionamiento manual como transpaleta y desplazamiento autónomo iniciado por el operador, todo en un mismo vehículo. Consulte [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/concepts/dual-mode/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/concepts/dual-mode/>).

EPAL — Formatos de palé de la Asociación Europea del Palé; el J1600 admite el [europalé EPAL](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/), [EPAL 3](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/) y [EPAL 6](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/>).

Centro de demostraciones — Sala de exposición gestionada por un socio, con un robot, palés y cargadores propios para realizar demostraciones prácticas a los clientes.

Fleet Manager — Software asignado a cada robot para coordinar despliegues de varios J1600. Consulte la [guía de 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/>).

Palé GMA — Formato de palé de la Grocery Manufacturers Association; el J1600 admite las variantes de base abierta que se ajusten a sus límites dimensionales.

HMI — Interfaz hombre-máquina; el J1600 utiliza una [pantalla multitáctil de 15 pulgadas](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/technical-reference/interface-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/technical-reference/interface-specifications/>).

Intervención humana — Filosofía de funcionamiento en la que el operador conserva la capacidad de decisión y se encarga de iniciar las tareas, recoger los palés y tomar el control. Consulte [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/>).

IFOY — Premio internacional a la solución intralogística y la carretilla elevadora del año. El J1600 ganó el premio [Industrial Truck of the Year 2026](https://info.mobilerobot.com/es-es/newsroom/awards/ifoy-award-2026/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/newsroom/awards/ifoy-award-2026/>).

IP21 — Grado de protección del J1600 contra la penetración de objetos de más de 12,5 mm y contra la caída vertical de gotas de agua; apto para uso en interiores.

J–P

J1600 — [Transpaleta de conducción autónoma](https://info.mobilerobot.com/es-es/company/about/company-overview/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/company/about/company-overview/>) Dual Mode de 1.600 kg de The Mobile Robot Company. Consulte la [descripción general del J1600](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/overview/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/overview/>).

LiDAR — Sensor láser para medir distancias. El J1600 utiliza un LiDAR 3D para crear mapas y navegar, y dos LiDAR 2D de seguridad para los campos de protección.

LiFePO4 — Fosfato de hierro y litio, la composición química de la batería del J1600. Consulte las [especificaciones de la batería](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/technical-reference/battery-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/technical-reference/battery-specifications/>).

Carretilla de baja elevación — Clase de carretilla de almacén que eleva las cargas para transportarlas, no para apilarlas; es la categoría en la que el J1600 se presentó a IFOY.

Ubicación de palé — [Destino guardado que se crea conduciendo el vehículo hasta un punto](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/getting-started/saving-the-first-location/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/getting-started/saving-the-first-location/>) y pulsando **Guardar ubicación**.

Nivel de prestaciones (PL) — Grado de fiabilidad de una función de seguridad conforme a [EN ISO 13849-1](https://info.mobilerobot.com/es-es/safety-compliance/standards/iso-13849-1/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/safety-compliance/standards/iso-13849-1/>); las funciones de seguridad del J1600 abarcan desde **PL b** hasta **PL d** (<https://info.mobilerobot.com/es-es/safety-compliance/safety-functions/performance-levels/>).

POC — [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/>); validación realizada en las instalaciones antes de una compra o un despliegue a mayor escala.

S–Z

SLAM — Localización y mapeado simultáneos; el J1600 ejecuta [3D LiDAR SLAM](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/>) en un ordenador industrial de IA NVIDIA Jetson.

Standard software — [Software del J1600 que requiere poca configuración](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/software/standard-software/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/software/standard-software/>), basado en el método de enseñar y repetir y destinado a despliegues de una sola unidad.

Enseñar y repetir — Creación de tareas mediante demostración: el operador conduce hasta un punto y lo guarda; el robot repite el recorrido en modo autónomo. Consulte [enseñar y repetir](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/concepts/teach-and-repeat/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/concepts/teach-and-repeat/>).

Timón — Brazo de mando manual de la transpaleta; en el J1600 también incorpora [interruptores de posición](https://info.mobilerobot.com/es-es/safety-compliance/safety-functions/tiller-detection/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/safety-compliance/safety-functions/tiller-detection/>) para activar la parada de emergencia y la toma de control manual.

VDA 5050 — Interfaz de interoperabilidad para flotas de robots móviles de distintos fabricantes; el J1600 ofrece compatibilidad total mediante Advanced software. Consulte la [explicación de VDA 5050](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/concepts/vda-5050-explained/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/concepts/vda-5050-explained/>).

WMS — Sistema de gestión de almacenes; no es necesario para el uso básico del J1600, pero suele integrarse en proyectos de automatización completa.

Campo de protección de 360° — Protección perimetral proporcionada por la [arquitectura de seguridad por capas](https://info.mobilerobot.com/es-es/safety-compliance/safety-overview/safety-architecture/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/safety-compliance/safety-overview/safety-architecture/>) del J1600; el campo [varía en función de la velocidad y se amplía a velocidades más altas](https://info.mobilerobot.com/es-es/safety-compliance/safety-functions/safety-field-adjustment/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/safety-compliance/safety-functions/safety-field-adjustment/>).