



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Configuración inicial · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/getting-started/first-time-setup>

Configuración inicial

La configuración de un J1600 no requiere programación y la realiza un operario directamente en la máquina. La configuración habitual lleva entre unas horas y un día, [según el alcance](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/planning/deployment-scope-examples/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/planning/deployment-scope-examples/>). Esta página explica el proceso de configuración por cuenta propia y el servicio opcional de puesta en servicio.

Qué no requiere la configuración

- No es necesario modificar el edificio: no se requieren guías, cables, reflectores ni marcadores.
- No se requiere Wi-Fi. [La conectividad 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/>).
- [No se requiere un sistema de gestión de almacenes \(SGA\), un sistema de gestión de flotas ni integración con sistemas informáticos](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/results/lower-integration-complexity/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/results/lower-integration-complexity/>).
- No se requiere programación. La [creación de tareas](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/task-management/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/task-management/>) utiliza el método de [enseñanza y repetición](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/concepts/teach-and-repeat/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/concepts/teach-and-repeat/>) en la pantalla táctil.

Pasos para la configuración por cuenta propia

1. **Encienda** el J1600 con el interruptor de llave y siga el tutorial que aparece en pantalla. El tutorial también está disponible en línea.
2. **Recorra manualmente las instalaciones** con el timón. Mientras conduce, el robot aprende y actualiza continuamente su representación 3D del entorno. Consulte [Creación del primer mapa](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/getting-started/creating-the-first-map/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/getting-started/creating-the-first-map/>).
3. **Conduzca hasta cada punto de descarga** (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup/>) **que desee utilizar en modo autónomo**. La entrega autónoma se realiza a ras de suelo; por tanto, elija posiciones de descarga a ras de suelo.

4. Pulse Guardar ubicación, asigne un nombre a la ubicación y repita el proceso para cada destino. No hay ningún límite de software para el número de ubicaciones guardadas. Consulte [Guardado de la primera ubicación](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/>).

Una vez guardadas las ubicaciones, el robot estará listo para su primera tarea: recoja manualmente un palé, seleccione un destino y [confirme el modo autónomo](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/autonomous-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/autonomous-operation/>). Consulte [Creación de la primera tarea](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/getting-started/creating-the-first-task/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/getting-started/creating-the-first-task/>).

Adición y modificación posterior de ubicaciones

Las ubicaciones no quedan fijadas durante la configuración. Los operarios pueden añadir una ubicación nueva en pocos minutos: solo tienen que conducir hasta ella una vez y guardarla, sin necesidad de recurrir a un especialista en automatización. Esto hace que el J1600 sea adecuado para cambios en la distribución, [puntos de almacenamiento temporal](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/temporary-storage/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/temporary-storage/>) e [instalaciones existentes](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/brownfield-automation/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/brownfield-automation/>). Consulte [Gestión de ubicaciones](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/location-management/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/location-management/>).

Paquete de puesta en servicio

Los clientes que deseen una puesta en funcionamiento estructurada y validada pueden contratar por separado un [paquete de instalación y puesta en servicio](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/buying-and-deployment/installation-and-commissioning/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/buying-and-deployment/installation-and-commissioning/>) de cinco días (precio de tarifa para el usuario final: 10.000 €). No debe confundirse con la facilidad de uso básica de la máquina nada más desembalarla: es un servicio opcional destinado a reducir los riesgos de la puesta en funcionamiento.

Fase	Alcance
Preinstalación	Comprobación de la viabilidad de todas las tareas y cargas seleccionadas; evaluación de riesgos; plan del proyecto
Día 1	Desembalaje; conexión Wi-Fi si se desea; configuración de la carga automática si se ha adquirido; creación de hasta 25 puntos de descarga; validación de las tareas; validación de la seguridad
Día 2	Formación en grupo para todos los operarios; prácticas individuales con la máquina para un máximo de seis operarios
Días 3–4	Supervisión del rendimiento del robot; diagnóstico y resolución de problemas in situ; asistencia; formación adicional de los operarios cuando sea necesario
Día 5	Prueba de aceptación; entrega

Los servicios adicionales incluyen la [integración con otros equipos y sistemas de software](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/technical-integration/external-system-integration/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/technical-integration/external-system-integration/>), puntos de descarga validados adicionales y la [configuración del sistema de gestión de flotas](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/technical-integration/fleet-manager-guide/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/technical-integration/fleet-manager-guide/>).

Prueba antes de la implantación

Está disponible una [prueba de pago de dos semanas](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/buying-and-deployment/two-week-trial/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/buying-and-deployment/two-week-trial/>) (4.000 €, incluida la configuración y la asistencia). También se pueden realizar pruebas de concepto en las propias instalaciones del cliente o en la [zona de demostraciones y 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. Los datos de contacto están disponibles en [mobilerobot.com](https://www.mobilerobot.com) (<https://www.mobilerobot.com>).

Siguientes pasos

- [Formación de operarios](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/getting-started/operator-training/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/getting-started/operator-training/>)
- [Creación del primer mapa](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/getting-started/creating-the-first-map/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/getting-started/creating-the-first-map/>)

- [Modos manual y autónomo](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/getting-started/manual-and-autonomous-modes/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/getting-started/manual-and-autonomous-modes/>)