



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Guía de inicio rápido del J1600 · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/getting-started/j1600-quick-start-guide>

Guía de inicio rápido del J1600

Esta guía explica todos los pasos, desde la recepción de un J1600 nuevo hasta su primera entrega autónoma de un palé. [El J1600](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/overview/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/overview/>), se entrega listo para usar: no necesita carriles, cables, reflectores ni modificaciones en el edificio, y [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/>). La configuración habitual requiere 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/>), y un operario que ya sepa manejar una transpaleta eléctrica necesita unos 30 minutos de formación.

El flujo de trabajo básico es: **crear el mapa mientras conduce, guardar los destinos, [recoger el palé manualmente y entregarlo de forma autónoma](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery/)** (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery/>).

Antes de empezar

Compruebe que sus instalaciones y cargas [cumplen los requisitos operativos del J1600](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/>):

- Transporte en interiores entre puntos a nivel del suelo y sobre [suelos nivelados](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/installation/floor-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/installation/floor-requirements/>). El modo autónomo no admite pendientes: su capacidad de superar pendientes es del 0 %. Las pendientes y las planchas puente de muelle deben recorrerse en modo manual.
- [Temperatura de funcionamiento](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/installation/operating-environment-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/installation/operating-environment-requirements/>) de 5–40 °C (41–104 °F) y humedad relativa de 20–80 %, sin condensación.
- Los palés y los soportes de carga deben tener una base abierta, sin tablas inferiores. Sus dimensiones, incluido cualquier saliente, no deben superar 1.250 × 1.250 mm (49 × 49 in), y la altura de la carga no debe superar 1.700 mm (67 in). Consulte [Palés y cargas compatibles](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/supported-pallets-and-loads/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/supported-pallets-and-loads/>).
- La carga útil máxima es de 1.600 kg (unos 3.500 lb).

Para obtener información sobre la recepción y el desembalaje, consulte [Entrega y desembalaje](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/getting-started/delivery-and-unpacking/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/getting-started/delivery-and-unpacking/>).

Paso 1 — Encienda el J1600 y siga el tutorial

Gire la llave de contacto para encender el robot y siga el tutorial que aparece en la [pantalla táctil 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/>). El tutorial está disponible en el propio equipo y en línea.

Paso 2 — Cree el mapa de las instalaciones mientras conduce

Utilice el timón para conducir manualmente el J1600 por sus instalaciones, igual que conduciría una transpaleta eléctrica convencional. Mientras conduce, el robot crea y actualiza continuamente un mapa tridimensional del entorno mediante [SLAM con LiDAR 3D](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/>) (localización y cartografiado simultáneos). No es necesario modificar la infraestructura. 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/>).

Paso 3 — Guarde los destinos

Conduzca hasta cada punto en el que quiera que el robot entregue palés de forma autónoma, pulse **Guardar ubicación** en la pantalla táctil y asigne un nombre al punto. Repita este proceso para cada destino que necesite; no existe un límite de software para el número de ubicaciones guardadas. Consulte [Guardar 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/>).

Paso 4 — Recoja manualmente un palé

[La recogida de palés siempre se realiza manualmente](https://info.mobilerobot.com/es-es/support/troubleshooting/task-and-location-problems/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/support/troubleshooting/task-and-location-problems/>). Utilice el timón y los mandos de elevación para recoger un palé o soporte de carga compatible. En [modo manual](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/manual-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/manual-operation/>), puede recoger y depositar cargas a alturas de hasta 1.600 mm (63 in).

Paso 5 — Cree y ejecute la primera tarea

1. Abra la pantalla de creación de tareas en la pantalla táctil.
2. Seleccione el tipo de tarea y un destino de depósito guardado.
3. Elija qué ocurrirá después de la entrega: volver al origen, ir a otro punto o a una zona de estacionamiento, o [Parar y esperar](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-wait/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-wait/>).
4. Ejecute la tarea.
5. El robot le pide que [pase al modo autónomo](https://info.mobilerobot.com/es-es/support/troubleshooting/robot-will-not-enter-autonomous-mode/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/support/troubleshooting/robot-will-not-enter-autonomous-mode/>). Confirme mediante el botón físico de inicio/marcha.
6. Apártese cuando la interfaz se lo indique.

El J1600 [circula de forma autónoma](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/autonomous-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/autonomous-operation/>) a una velocidad de hasta 5,4 km/h, evita los obstáculos durante el trayecto, deposita el palé a nivel del suelo y ejecuta la acción posterior a la entrega que haya seleccionado. 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/>).

Recuperar el control

Puede recuperar el control manual en cualquier momento sujetando o moviendo el timón, o utilizando los mandos de parada y toma de control. [El operario siempre inicia las tareas y decide cuándo puede la máquina pasar al modo autónomo](https://info.mobilerobot.com/es-es/safety-compliance/safety-overview/human-responsibilities/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/safety-compliance/safety-overview/human-responsibilities/>). Consulte [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/>).

ESPECIFICACIONES PRELIMINARES

Las especificaciones del J1600 de enero de 2026 citadas en esta guía son preliminares y pueden cambiar. Consulte las [especificaciones técnicas](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/technical-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/technical-specifications/>) para conocer los valores vigentes.

Siguientes pasos

- [Configuración inicial](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/getting-started/first-time-setup/) (https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/getting-started/first-time-setup/) — el proceso de configuración con más detalle, incluido el paquete opcional de puesta en servicio.
- [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/) — qué deben aprender los operarios y cuánto dura la formación.
- [Gestión de tareas](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/task-management/) (https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/task-management/) — todos los patrones de tarea disponibles, no solo el de la primera entrega.
- [Carga](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/charging/) (https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/charging/) — opciones de carga manual y automática.