



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Requisitos de red y Wi-Fi · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/installation/network-and-wi-fi-requirements>

Requisitos de red y Wi-Fi

El J1600 no necesita una red para realizar su función principal. Esta página explica qué funciones se ejecutan sin conectividad, cuáles la utilizan y qué debe preparar si desea usarlas.

Funcionamiento básico: no requiere red

El [flujo de trabajo estándar listo para usar](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/how-it-works/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/how-it-works/>), que incluye la conducción manual, el [guardado de ubicaciones](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/>), la creación de tareas en la pantalla táctil y el transporte autónomo, funciona sin Wi-Fi y sin ninguna integración informática:

- No se requiere Wi-Fi para el uso básico.
- No se requiere ningún sistema de gestión de almacenes (SGA), gestor de flotas ni otra integración de sistemas.
- La creación de mapas y la navegación se ejecutan en el propio J1600 mediante [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/>), sin depender de infraestructura ni de una red.

Es posible implantar un único robot para realizar transportes mediante [enseñanza y repetición](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup/>) en unas instalaciones sin ninguna red Wi-Fi utilizable.

Funciones que utilizan conectividad

La conectividad cobra importancia cuando se amplía el uso más allá del flujo de trabajo básico:

Función	Por qué necesita una red
Come-to-me	Se solicita al robot que acuda a una ubicación desde una aplicación móvil o una interfaz web.
VDA 5050	Permite la interoperabilidad de la flota con una capa compatible de gestión de flotas.
REST API	Permite la integración con otros programas y equipos.
Fleet Manager	Coordina varios robots.
Asistencia remota	El portal de asistencia permite enviar solicitudes y cargar registros del equipo.

[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/>), la coordinación de la carga automática, la gestión de flotas mediante [VDA 5050](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/concepts/vda-5050-explained/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/concepts/vda-5050-explained/>) y las integraciones mediante API son funciones de automatización avanzada. VDA 5050, la [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/>), [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/>) y la planificación avanzada de tareas requieren el [paquete Advanced software](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/software/advanced-software/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/software/advanced-software/>). Consulte [Actualizaciones de software](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/service-maintenance/software-updates/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/service-maintenance/software-updates/>) y [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/dual-mode/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/dual-mode/>) para saber cómo se combinan los distintos niveles de funcionalidad.

Cuándo conectar el Wi-Fi

Si desea conectar el robot a la red, la conexión Wi-Fi forma parte del día 1 del [paquete de puesta en servicio](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/installation/deployment-checklist/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/installation/deployment-checklist/>), pero es completamente opcional. También puede empezar sin red y añadir conectividad más adelante, cuando la aplicación requiera [una flota o integraciones](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/technical-integration/integration-overview/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/technical-integration/integration-overview/>).

Consideraciones de planificación

- Decida antes de la entrega si está prevista alguna función avanzada, para poder comprobar con suficiente antelación la cobertura Wi-Fi a lo largo de las rutas del robot.

- Para obtener ayuda, el robot no tiene que estar conectado a la red. El menú Help/Support del J1600 muestra un código QR que permite enviar directamente solicitudes de asistencia técnica. Consulte [Diagnóstico y recopilación de registros](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/service-maintenance/diagnostics-and-log-collection/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/service-maintenance/diagnostics-and-log-collection/>).
- Para obtener especificaciones detalladas de la red, consulte a su distribuidor o escriba a hello@mobilerobot.com cuando esté [planificando un proyecto de flota o integración](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/technical-integration/system-integrator-technical-guide/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/technical-integration/system-integrator-technical-guide/>).