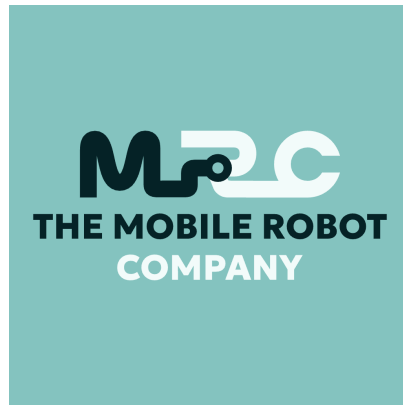




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Requisitos del entorno de funcionamiento · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/installation/operating-environment-requirements>

Requisitos del entorno de funcionamiento

El J1600 está diseñado para transportar palés entre posiciones en el suelo dentro de edificios. Esta página indica los límites ambientales que debe cumplir una instalación para garantizar un funcionamiento fiable, tanto en [modo autónomo como manual](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](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/technical-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/technical-specifications/>) de enero de 2026 son preliminares y pueden cambiar. Confirme los valores en la documentación vigente del producto antes de comprometerse con una implantación.

Límites ambientales

Parámetro	Métrico	Imperial / otros
Pendiente superable, modo automático	0°	0 %
Pendiente superable, modo manual, sin carga	2,86°	5 %
Pendiente superable, modo manual, con carga máxima	1,72°	3 %
Altura máxima de resalto superable	25 mm	1 in
Anchura máxima de hueco superable	20 mm	0,8 in
Temperatura mínima de funcionamiento	5 °C	41 °F
Temperatura máxima de funcionamiento	40 °C	104 °F
Humedad relativa	20–80 %	sin condensación
Planeidad/nivelación del suelo	TR34 FM3	FF 25 / FL 20
Grado de protección	IP21	protegido contra objetos de más de 12,5 mm y contra el goteo vertical de agua

Aplicación práctica de los límites

El modo autónomo requiere un suelo nivelado

La pendiente superable en modo automático es del 0 %. Las rampas, las pendientes y las placas puente de los muelles deben recorrerse 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/>), ya que el operador puede adaptarse a los resaltos, las desalineaciones y las condiciones de la caja del camión.

Esta división del trabajo es intencionada; consulte la [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/>).

Solo para uso en interiores

El grado de protección IP21 y el intervalo de temperatura de 5–40 °C hacen que el J1600 sea un vehículo para interiores. No está homologado para utilizarse bajo la lluvia, en zonas de lavado ni en cámaras de congelación.

Los suelos no tienen que ser perfectos

El robot puede superar resaltos de hasta 25 mm y huecos de hasta 20 mm. Su navegación 3D está diseñada para las condiciones reales de las [instalaciones existentes](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/brownfield-automation/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/brownfield-automation/>). La clase de planeidad y los límites de paso indicados en [Requisitos del suelo](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/installation/floor-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/installation/floor-requirements/>) siguen siendo aplicables en todas las rutas autónomas.

Comprobación de la instalación

Recorra a pie cada ruta autónoma prevista y confirme que está nivelada, se encuentra en interiores y cumple los límites de resaltos y huecos. A continuación, compruebe la temperatura y la humedad en todas las zonas que atravesará el robot. Una zona de espera refrigerada o una puerta de muelle abierta pueden hacer que parte de la ruta quede fuera de los límites. La [Guía de preparación de la instalación](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/installation/site-readiness-guide/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/installation/site-readiness-guide/>) incluye toda la comprobación previa a la entrega, y la comprobación de viabilidad previa a la instalación incluida en el [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/>) valida todas las tareas y cargas seleccionadas con respecto a estos límites.