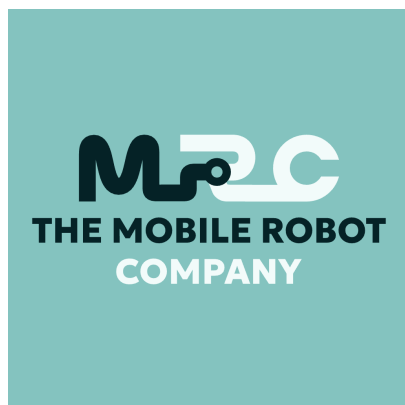




# The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Guía de preparación de las instalaciones · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/installation/site-readiness-guide>

# Guía de preparación de las instalaciones

Esta página resume lo que necesitan las instalaciones antes de la [entrega](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/overview/) de un [J1600](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/getting-started/delivery-and-unpacking/). El J1600 no requiere modificaciones en el edificio, carriles, cables ni reflectores. Por tanto, la preparación consiste principalmente en confirmar que el entorno cumple los límites de funcionamiento del equipo y decidir dónde se situarán los puntos de depósito y el cargador.

## Confirme las condiciones de funcionamiento

El J1600 está diseñado para transportar palés en interiores y a nivel del suelo. Compruebe primero los aspectos básicos:

- Temperatura ambiente entre 5 °C y 40 °C (41 °F y 104 °F).
- Humedad relativa entre el 20 % y el 80 %, sin condensación.
- El grado de protección del equipo es IP21: está protegido contra objetos de más de 12,5 mm y contra el goteo vertical de agua, pero no contra el lavado con agua ni las condiciones exteriores.
- Las rutas autónomas deben discurrir por suelos nivelados: la pendiente admisible en modo automático es del 0 %. Las pendientes y las placas de muelle deben recorrerse en modo manual.

Consulte todos los valores en [Requisitos del entorno de funcionamiento](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/installation/operating-environment-requirements/).

## Compruebe los suelos

El funcionamiento autónomo requiere una planeidad del suelo conforme a TR34 FM3 (FF 25 / FL 20). El equipo puede superar desniveles de hasta 25 mm (1 in) y huecos de hasta 20 mm (0,8 in). Consulte [Requisitos del suelo](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/installation/floor-requirements/) para ver la lista completa, incluida la pendiente admisible en modo manual.

## Compruebe el espacio disponible en las rutas

Dimensiones principales para planificar pasillos, puertas y zonas de giro:

| Dimensión                                                 | Valor            |
|-----------------------------------------------------------|------------------|
| Longitud del vehículo                                     | 1.893 mm (75 in) |
| Anchura del vehículo                                      | 850 mm (33 in)   |
| Altura del vehículo con las horquillas bajadas            | 2.060 mm (81 in) |
| Altura del vehículo con las horquillas a la altura máxima | 2.350 mm (93 in) |
| Radio de giro                                             | 1.501 mm (59 in) |

Todas las dimensiones figuran en la página de [especificaciones técnicas del J1600](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/technical-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/technical-specifications/>).

## Compruebe sus palés y soportes de carga

El J1600 requiere un [soporte de carga de base abierta y sin tablas inferiores](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/>) para que puedan entrar las horquillas. Confirme que sus soportes se ajustan a estos límites:

- Longitud máxima del palé o de la carga, incluido cualquier voladizo: 1.250 mm (49 in).
- Anchura máxima del palé o de la carga, incluido cualquier voladizo: 1.250 mm (49 in).
- Altura máxima de la carga desde el suelo: 1.700 mm (67 in).
- Carga útil máxima: 1.600 kg (aproximadamente 3.500 lb).

Los formatos compatibles incluyen el palé europeo EPAL, EPAL 3, EPAL 6, palés GMA de base abierta y cualquier otro soporte de carga de base abierta que pueda manipularse con horquillas y cumpla los límites dimensionales, como [jaulas abiertas y bidones](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/open-cages-and-alternative-load-carriers/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/open-cages-and-alternative-load-carriers/>).

## Planifique la ubicación de carga

Antes de la entrega, elija dónde se instalará el [cargador manual](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/chargers-and-accessories/manual-charger/) o la estación de carga automática opcional. Con la [carga automática](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/automatic-charging/), el equipo se desplaza por sí mismo hasta la estación entre tareas. Consulte [Instalación del cargador](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/installation/charger-installation/).

## Decida la conectividad necesaria

El funcionamiento básico no requiere Wi-Fi ni [integración informática](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/results/lower-integration-complexity/). Solo necesita planificar la red y la conexión Wi-Fi si desea utilizar funciones avanzadas como [come-to-me](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/come-to-me/), la integración de flotas mediante [VDA 5050](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/concepts/vda-5050-explained/) o la [REST API](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/technical-integration/rest-api-documentation/). Consulte [Requisitos de red y Wi-Fi](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/installation/network-and-wi-fi-requirements/).

## Planifique los puntos de depósito y las tareas

Recorra a pie las rutas previstas y anote dónde deben depositarse los palés. Las ubicaciones se crean después de la entrega conduciendo el equipo hasta cada punto y guardando la ubicación. No hay ningún límite de software para el número de ubicaciones guardadas. Consulte [Configuración del mapa y de los puntos de depósito](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup/).

## Considere el paquete de puesta en servicio

Para realizar un arranque estructurado, el [paquete de instalación y puesta en servicio](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 €) incluye una comprobación previa de viabilidad para todas las tareas y cargas seleccionadas, una [evaluación de riesgos](https://info.mobilerobot.com/es-es/safety-compliance/safe-deployment/site-risk-assessment/) y un plan del proyecto antes de comenzar los trabajos en las instalaciones. La [Lista de comprobación para la implantación](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/installation/implementation-checklist/)

[m/es-es/documentation/installation/deployment-checklist/](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/installation/deployment-checklist/)) muestra tanto el procedimiento básico como el procedimiento con este paquete.

#### **CONSEJO**

Los operarios que ya manejan transpaletas eléctricas necesitan unos 30 minutos de **formación** (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/getting-started/operator-training/>). Planifique una sesión breve para cada operario el día de la entrega, en lugar de organizar un proyecto de formación independiente.