



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Especificaciones de la batería · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/technical-reference/battery-specifications>

Especificaciones de la batería

Datos de referencia del sistema de batería del J1600: composición química, consumo, carga, autonomía y conformidad normativa. Para consultar los equipos de carga y sus precios, véanse las [especificaciones eléctricas](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/technical-reference/electrical-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/technical-reference/electrical-specifications/>).



ESPECIFICACIONES PRELIMINARES

Las especificaciones de enero de 2026 son preliminares y están sujetas a cambios.

Datos de la batería

Parámetro	Valor
Tensión nominal	24 V
Capacidad	200 Ah
Composición química	Fosfato de hierro y litio (LiFePO4)

La composición química LiFePO4 permite la [carga de oportunidad](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/automatic-charging/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/automatic-charging/>): recargar parcialmente la batería durante las pausas o los periodos de inactividad, en lugar de esperar a que se complete un ciclo de descarga.

Tasas de consumo y carga

Estado operativo	Tasa
Circulación con carga máxima	Aproximadamente el 13 % de la capacidad por hora
Circulación sin carga	Aproximadamente el 12 % por hora
En espera	Aproximadamente el 2 % por hora
Carga	Aproximadamente 47 puntos porcentuales por hora

Autonomía

La autonomía supera las ocho horas en un ciclo de trabajo habitual. Las tasas de consumo anteriores equivalen aproximadamente a 7,7 horas de circulación continua con carga máxima o a 8,3 horas sin carga, sin tener en cuenta el tiempo de espera, la elevación, el ciclo de trabajo, la reserva de la batería ni las condiciones de funcionamiento.

VALORES CALCULADOS

Los valores de 7,7 y 8,3 horas se calculan a partir de las tasas de consumo y no constituyen autonomías garantizadas. Los ciclos de trabajo reales combinan circulación, elevación y espera, por lo que la autonomía obtenida varía según la aplicación.

Opciones de carga

- **Carga manual** (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/chargers-and-accessories/manual-charger/>): conecte el cargador durante una pausa o mientras la máquina esté inactiva.
- **Carga automática:** con el [cargador automático](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/chargers-and-accessories/automatic-charger/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/chargers-and-accessories/automatic-charger/>), opcional, el robot se desplaza hasta la estación, se posiciona y la interfaz de carga se extiende hasta las placas de carga del vehículo, lo que permite la carga de oportunidad sin intervención del operador. Esta es una función de automatización avanzada.

Ensayos de transporte y normativa

Referencia	Alcance
Manual de Pruebas y Criterios de las Naciones Unidas, subsección 38.3 (UN 38.3)	Ensayos para el transporte de baterías de litio
Reglamento (UE) 2023/1542 — Reglamento de pilas y baterías	Normativa de la UE sobre pilas y baterías, incluida en la lista de conformidad del J1600

Referencias relacionadas

- [Especificaciones eléctricas](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/technical-reference/electrical-specifications/) (https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/technical-reference/electrical-specifications/) — motores, cargadores y funciones de seguridad eléctrica.
- [Fichas técnicas del producto](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/technical-reference/product-data-sheets/) (https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/technical-reference/product-data-sheets/) — resumen unificado de las especificaciones.
- [Documentación UN 38.3 de la batería](https://info.mobilerobot.com/es-es/safety-compliance/certificates/battery-un-38-3-documentation/) (https://info.mobilerobot.com/es-es/safety-compliance/certificates/battery-un-38-3-documentation/) — alcance del régimen de ensayos de transporte y procedimiento para solicitar la documentación.