



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Guías prácticas · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/how-to-guides>

Guías prácticas

Instrucciones rápidas para realizar las operaciones más habituales con el J1600. Cada apartado enlaza con la guía completa, donde encontrará información de contexto y más detalles.

Cómo añadir una ubicación de depósito y crear una tarea

1. Conduzca manualmente el J1600 hasta el [punto de depósito](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup/) — se maneja como una transpaleta eléctrica convencional.
2. Pulse **Guardar ubicación** y asigne un nombre al punto, por ejemplo, **pallet1** o «Hueco de palé 1».
3. Pulse **Crear tarea** y seleccione **Drop Pallet at Location** (Depositar palé en la ubicación).
4. Seleccione qué debe hacer después de la entrega: volver al origen, dirigirse a otro punto o al estacionamiento, o [parar y esperar](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-wait/).
5. Ejecute la tarea, confirme el modo automático con el botón físico de arranque/marcha y aléjese.

Guías completas: [Gestión de ubicaciones](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/location-management/), [Gestión de tareas](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/task-management/).

Cómo enviar el robot a entregar un palé

1. [Recoja manualmente un palé compatible](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery/).
2. Seleccione o cree una tarea en la pantalla táctil y ejecútela.
3. Confirme el modo automático con el botón de arranque/reanudación y apártese.

El robot se desplaza por sí mismo, evita los obstáculos, deposita el palé a nivel del suelo y realiza la acción seleccionada para después de la entrega. Guía completa:

[Funcionamiento en modo automático](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/autonomous-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/autonomous-operation/>).

Cómo recuperar el control

- Sujete o mueva el timón — el vehículo vuelve inmediatamente al control manual.
- Utilice los [pulsadores de parada de emergencia](https://info.mobilerobot.com/es-es/safety-compliance/safety-overview/emergency-stops-and-manual-takeover/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/safety-compliance/safety-overview/emergency-stops-and-manual-takeover/>) o el pulsador antiaplastamiento para realizar una parada inmediata.
- Gire el selector con llave a la posición manual para mantener el vehículo exclusivamente en modo manual.

Guía completa: [Funcionamiento manual](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/manual-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/manual-operation/>).

Cómo cargar el robot

- **Carga manual** (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/chargers-and-accessories/manual-charger/>): conecte el cargador durante una pausa o cuando la máquina esté inactiva — por ejemplo, antes de comer.
- **Carga automática** (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/automatic-charging/>) (cargador opcional): el robot se dirige a la estación, se posiciona y el conector de carga se extiende hasta hacer contacto con las placas de carga, lo que permite realizar cargas de oportunidad mientras no está ocupado.

Guía completa: [Carga](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/charging/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/charging/>).

Cómo comprobar si una carga es compatible

Compruebe que el soporte de carga tenga una base abierta sin tablas inferiores, que no supere los 1.250 × 1.250 mm, incluida cualquier parte que sobresalga, que la altura de la carga no supere los 1.700 mm y que el peso no sea superior a 1.600 kg. Guía completa: [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/>).

Cómo obtener ayuda con un problema técnico

Abra el menú de la máquina, vaya a **Help/Support** (Ayuda/Soporte) y escanee el código QR para enviar directamente una solicitud de asistencia técnica. Las condiciones de la asistencia remota dependen de su plan de posventa — consulte el [Manual de usuario del J1600](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/j1600-user-manual/#getting-help) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/j1600-user-manual/#getting-help>).

Configuración desde cero

¿Es una máquina nueva? Empiece por la [Guía de inicio rápido del J1600](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/getting-started/j1600-quick-start-guide/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/getting-started/j1600-quick-start-guide/>) y continúe con el resto de la sección Primeros pasos.