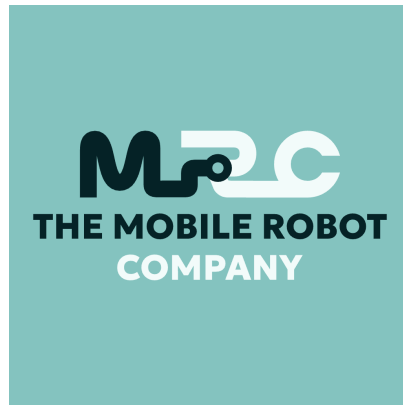




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Cómo funciona · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/how-it-works>

Cómo funciona

El flujo de trabajo básico del J1600 consiste en **crear el mapa conduciendo, guardar los destinos, recoger manualmente y realizar la entrega de forma autónoma**. Esta página explica la configuración inicial, el flujo de trabajo de entrega, los [patrones de tareas](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/task-management/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/task-management/>) disponibles y las restricciones aplicables en modo autónomo.

Configuración inicial

1. Encienda el J1600 y siga el tutorial que aparece en pantalla.
2. Utilice el timón para [conducir manualmente por las instalaciones](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/getting-started/creating-the-first-map/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/getting-started/creating-the-first-map/>). El robot aprende de forma continua y actualiza su representación del entorno.
3. Conduzca hasta cada punto de descarga en suelo que quiera utilizar de forma autónoma.
4. Pulse **Guardar ubicación**, asigne un nombre al punto y repita el proceso para todos los destinos necesarios.

No existe ningún límite de software para el número de ubicaciones guardadas; los límites prácticos dependen del espacio disponible en el suelo. El robot crea el mapa 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/>), por lo que no se necesitan guías fijas, cables, reflectores ni modificaciones del edificio.

[La formación](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/getting-started/operator-training/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/getting-started/operator-training/>) de un operador con experiencia en transpaletas eléctricas dura unos 30 minutos, y [una configuración habitual tarda entre unas horas y un día](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/results/faster-deployment/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/results/faster-deployment/>) [según el alcance](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/planning/deployment-scope-examples/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/planning/deployment-scope-examples/>).

Realización de una entrega

1. Recoja manualmente un palé o portacargas compatible (consulte [Compatibilidad de palés y cargas](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/>)).

2. Abra la creación de tareas en la pantalla táctil.
3. Elija el tipo de tarea y el destino de descarga guardado.
4. Elija qué debe ocurrir después: volver al origen, ir a otro punto o a una ubicación de estacionamiento, o pararse y esperar.
5. Ejecute la tarea.
6. El robot le pide que active el modo automático; confírmelo mediante el mando físico de inicio/marcha.
7. La interfaz le indica que se aleje.
8. El J1600 se desplaza de forma autónoma (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/autonomous-operation/>), evita obstáculos, deposita el palé a nivel del suelo y realiza la acción seleccionada para después de la entrega.

Patrones de tareas

- **Boomerang** (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-return/>): entrega en un destino y retorno al origen o al operador.
- **Simple ABC** (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/>): entrega de A a B y desplazamiento posterior a C.
- **Come to me** (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/come-to-me/>): solicitud para que el robot acuda a una ubicación desde una aplicación móvil o una interfaz web; es una función de automatización avanzada.
- **Drop and wait** (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-wait/>): entrega, depósito del palé y permanencia en el destino.
- **Deliver and park** (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-park/>): finalización de la descarga y desplazamiento a una ubicación de estacionamiento definida.
- **Multi-point to multi-point** (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/multi-point-pallet-transport/>): combinación de puntos guardados para operaciones de cross-docking (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/cross-docking/>) y flujos variables.

La tarea más habitual consiste en la recogida manual y entrega autónoma (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery/>), el depósito a nivel del suelo y el retorno al origen. El trayecto puede ser de unos pocos metros o de más de 100 metros; el concepto es el mismo.

Modelo de ubicaciones

Las ubicaciones se [crean conduciendo hasta un punto y pulsando **Guardar ubicación**](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/>). Los puntos guardados pueden combinarse libremente: no es necesario enseñar todas las variaciones posibles entre A y B. Añadir un nuevo [punto de descarga](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/>), lleva solo unos minutos.

Control y responsabilidad de las tareas

[Las tareas siempre las inicia una persona](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/operator-manual/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/operator-manual/>), y la recogida del palé siempre es manual. Puede retomar el control de inmediato en cualquier momento agarrando o moviendo el timón, o utilizando los mandos de parada y anulación. Un [interruptor de llave de tres posiciones](https://info.mobilerobot.com/es-es/safety-compliance/safety-functions/mode-selection/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/safety-compliance/safety-functions/mode-selection/>) permite seleccionar apagado, modo exclusivamente manual o modo automático. Las luces blancas indican el modo manual; las luces azules proyectadas sobre el suelo muestran la zona protegida en modo automático. La transferencia de control entre modos se describe en detalle en [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/dual-mode/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/dual-mode/>).

Restricciones del modo autónomo

- La recogida del palé siempre es manual.
- La entrega automática de palés se realiza a nivel del suelo; la altura de elevación de hasta 1.600 mm es una [función manual](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/manual-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/manual-operation/>).
- El modo autónomo requiere suelos nivelados; la capacidad para superar pendientes de forma automática es del 0 %.
- Las cargas deben ajustarse a los límites indicados en [Compatibilidad de palés y cargas](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/>), y las instalaciones deben cumplir los [requisitos del entorno de funcionamiento](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/operating-environment/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/operating-environment/>).

Demostración práctica

En [TEST CAMP INTRALOGISTICS 2026](https://info.mobilerobot.com/es-es/newsroom/events/test-camp/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/newsroom/events/test-camp/>), un usuario que utilizaba el equipo por primera vez y tenía experiencia con transpaletas eléctricas, pero nunca había usado el J1600 (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/customer-stories/video-case-stories/>), lo condujo manualmente, guardó una ubicación, creó una tarea de depósito y retorno, confirmó el modo automático y observó cómo el robot rodeaba a las personas utilizando su mapa 3D del entorno. En otra demostración, se creó una ubicación llamada "Pallet Bay 1" y se indicó al robot que depositara el palé y esperara. En las [demostraciones prácticas](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/buying-and-deployment/request-a-demonstration/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/buying-and-deployment/request-a-demonstration/>), un visitante sin experiencia previa suele poder iniciar una tarea autónoma en unos 15 minutos.

Páginas relacionadas

- [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/dual-mode/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/dual-mode/>) — la división entre el modo manual y el autónomo, y la transferencia de control.
- [Navegación y prevención de obstáculos](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/>) — cómo funcionan la creación de mapas y el cálculo de rutas.
- [Software e integraciones](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/software-and-integrations/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/software-and-integrations/>) — funciones de Standard software y Advanced software.
- [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/>) — el enfoque en el que se basan las tareas iniciadas por el operador.