



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Compatibilidad de palés y cargas · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/pallet-and-load-compatibility>

Compatibilidad de palés y cargas

El J1600 requiere un **soporte de carga de base abierta y sin tablas inferiores** para que puedan entrar las horquillas. Si se cumple este requisito, puede manipular una amplia variedad de palés y soportes de carga, siempre que respeten los límites dimensionales indicados a continuación.

Dimensiones máximas de la carga

Parámetro	Límite/compatibilidad
Longitud máxima del palé o la carga, incluido cualquier saliente	1.250 mm / 49 in
Anchura máxima del palé o la carga, incluido cualquier saliente	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
Palés EPAL compatibles	EPAL Euro Pallet, EPAL 3, EPAL 6
Palés GMA compatibles	Todos los palés GMA de base abierta
Soportes de carga personalizados	Cualquier soporte de carga de base abierta que permita introducir las horquillas y respete los límites dimensionales

La dimensión máxima exacta es de 1.250 mm / 49 in por lado. Algunos resúmenes más breves la redondean a 1,2 m / 48 in; utilice la cifra exacta al comprobar una carga.

Tipos de soportes de carga compatibles

Además de los europalés EPAL estándar, algunos ejemplos compatibles son las [jaulas abiertas, los barriles sobre soportes de carga de base abierta](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/>), las cargas delicadas y otros soportes de carga personalizados. La regla práctica es la siguiente: si la base está abierta, permite introducir las horquillas y el soporte de carga respeta los límites dimensionales, el J1600 puede recogerlo.

La compatibilidad depende en última instancia de la geometría de la base, las dimensiones, la estabilidad y el criterio del operador. No existe una [aprobación general](https://info.mobilerobot.com/es-es/safety-compliance/safe-deployment/approved-loads-and-pallets/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/safety-compliance/safe-deployment/approved-loads-and-pallets/>) que cubra todos los soportes de carga ni las mercancías peligrosas; evalúe cada caso de carga por separado.

Función del operador con cargas difíciles

La recogida del palé siempre se realiza manualmente, por lo que la evaluación de la carga queda en manos del operador. En el caso de [cargas delicadas o inestables](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/sensitive-or-unstable-loads/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/sensitive-or-unstable-loads/>) —barriles, pilas con el centro de gravedad alto o cargas inclinadas—, el operador realiza manualmente la recogida y las maniobras de aproximación y, después, transfiere el tramo largo del transporte al modo autónomo. Consulte [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/dual-mode/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/dual-mode/>) para obtener información sobre la transferencia de control y [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/>) para conocer sus fundamentos.

Geometría de las horquillas

Para comprobar si un palé es compatible con las horquillas: longitud de las horquillas 1.150 mm, anchura 180 mm, grosor 60 mm, distancia entre caras exteriores 680 mm, distancia entre caras interiores 320 mm y altura mínima de las horquillas 90 mm. La tabla completa se encuentra en [Dimensiones y rendimiento](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/dimensions-and-performance/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/dimensions-and-performance/>).

Páginas relacionadas

- [Aplicaciones](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/applications/) (https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/applications/) — casos de uso, incluidas las jaulas abiertas y las cargas inestables.
- [Entorno operativo](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/operating-environment/) (https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/operating-environment/) — requisitos del suelo y límites de pendiente y condiciones climáticas que se aplican junto con las dimensiones máximas de la carga.
- [Glosario](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/concepts/glossary/) (https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/concepts/glossary/) — EPAL, GMA y otros términos relacionados con los soportes de carga.