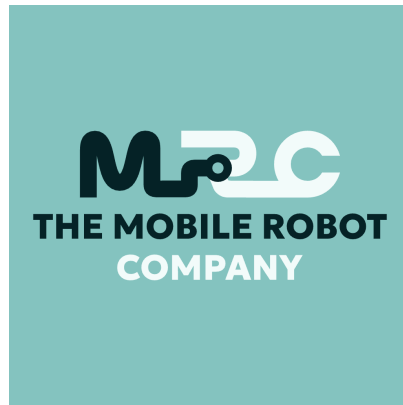




# The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Palés y cargas · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/es-es/support/faq/pallets-and-loads>

# Palés y cargas

Preguntas frecuentes sobre los tipos de carga que el J1600 puede recoger y transportar. En resumen: cualquier soporte de carga de base abierta que pueda manipularse con horquillas y que cumpla los límites de dimensiones y peso indicados a continuación.

## ¿Qué palés admite el J1600?

El J1600 requiere un **soporte de carga de base abierta y sin tablas inferiores** para que puedan entrar las horquillas. Los soportes admitidos incluyen:

- palés europeos EPAL, EPAL 3 y EPAL 6;
- todos los palés GMA (Grocery Manufacturers Association) de base abierta;
- cualquier otro soporte de carga de base abierta que pueda manipularse con horquillas y cumpla los límites dimensionales.

## ¿Cuáles son las dimensiones y el peso máximos de la carga?

| Parámetro                                                        | Límite                              |
|------------------------------------------------------------------|-------------------------------------|
| 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 |

El gálbo máximo exacto es de 1.250 mm; algunos resúmenes lo redondean a 1,2 m. Utilice la cifra exacta al comprobar una carga.

## ¿Puede transportar jaulas abiertas, bidones y soportes no estándar?

Sí. Se admiten [jaulas abiertas, bidones y otros soportes además de los palés europeos](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/>), siempre que la base sea abierta, permita la entrada de las horquillas y el soporte cumpla los límites dimensionales. La compatibilidad depende de la geometría de la base, las dimensiones, la estabilidad y el criterio del operario. 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/>) para todos los soportes ni para materiales peligrosos.

## ¿Cuáles son las dimensiones de las horquillas?

| Parámetro                                              | Sistema métrico | Sistema imperial |
|--------------------------------------------------------|-----------------|------------------|
| Longitud de las horquillas                             | 1.150 mm        | 45 in            |
| Anchura de cada horquilla                              | 180 mm          | 7 in             |
| Grosor de las horquillas                               | 60 mm           | 2,4 in           |
| Distancia entre las caras exteriores de las horquillas | 680 mm          | 27 in            |
| Distancia entre las caras interiores de las horquillas | 320 mm          | 13 in            |
| Altura de las horquillas en la posición más baja       | 90 mm           | 3,5 in           |
| Altura de las horquillas en la posición más alta       | 1.600 mm        | 63 in            |

## ¿A qué velocidad suben y bajan las horquillas?

| Movimiento                 | Velocidad            |
|----------------------------|----------------------|
| Elevación sin carga        | 0,10 m/s (0,33 ft/s) |
| Elevación con carga máxima | 0,08 m/s (0,26 ft/s) |
| Descenso sin carga         | 0,08 m/s (0,26 ft/s) |
| Descenso con carga máxima  | 0,12 m/s (0,39 ft/s) |

## ¿Puede manipular cargas inestables o delicadas?

Sí. Esta es una de las principales razones de ser del Dual Mode. El operario utiliza el control manual y su criterio para recoger y realizar maniobras de precisión con cargas delicadas o inestables (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/sensitive-or-unstable-loads/>) —los bidones son un ejemplo habitual— y después delega en el modo autónomo el transporte largo y repetitivo. Durante el manejo en modo manual, la detección del palé y los límites de altura permanecen bajo el control del operario. Consulte Dual Mode (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/dual-mode/>).

## ¿El robot recoge los palés por sí solo?

No. La recogida de palés siempre se realiza en modo manual. El operario recoge el palé, crea o selecciona una tarea en la pantalla táctil y confirma el modo autónomo. A continuación, el robot se desplaza, evita obstáculos y deposita el palé a nivel del suelo.

## ¿Puede depositar un palé en una estantería o en altura?

No. El depósito autónomo de palés se realiza a nivel del suelo. La colocación de un palé en altura —hasta 1.600 mm— es una función disponible en modo manual (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/manual-operation/>). Consulte Producto y prestaciones (<https://info.mobilerobot.com/es-es/support/faq/product-and-capabilities/>).

## ¿Sabe el robot si transporta una carga?

Sí. La [arquitectura de seguridad](https://info.mobilerobot.com/es-es/safety-compliance/safety-overview/safety-architecture/) incluye un sensor de detección de carga, y su [función de seguridad de detección de carga](https://info.mobilerobot.com/es-es/safety-compliance/safety-functions/load-detection/) tiene asignado el nivel de prestaciones b. Consulte [Seguridad](https://info.mobilerobot.com/es-es/support/faq/safety/).