



# The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Producto y prestaciones · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/es-es/support/faq/product-and-capabilities>

# Producto y prestaciones

Respuestas a las preguntas más frecuentes sobre qué es el J1600 y [qué puede hacer](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/features-and-benefits/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/features-and-benefits/>). Para obtener una visión completa, consulte la [descripción general del J1600](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/overview/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/overview/>) y las [especificaciones técnicas](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/technical-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/technical-specifications/>).

## ¿Qué es el J1600?

El J1600 es una transpaleta eléctrica compacta con Dual Mode y conducción autónoma para transportar palés en interiores entre posiciones a nivel del suelo. Puede manejarse con el timón como una transpaleta eléctrica convencional de conductor acompañante, o enviarse de forma autónoma a ubicaciones guardadas. Es el primer producto de [The Mobile Robot Company ApS](https://info.mobilerobot.com/es-es/company/about/company-overview/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/company/about/company-overview/>), una empresa danesa de robótica fundada en noviembre de 2024 y con [sede en Hvidovre, Dinamarca](https://info.mobilerobot.com/es-es/company/locations/headquarters/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/company/locations/headquarters/>). El J1600 se fabrica en Dinamarca.

## ¿Qué significa Dual Mode?

Dual Mode combina dos modos de funcionamiento en una misma máquina:

- **Modo manual** — una persona controla el timón y las funciones de elevación exactamente igual que en una transpaleta eléctrica convencional. Esto incluye maniobras de recogida que requieren precisión, la manipulación a alturas de hasta 1,6 m, aproximaciones difíciles y [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/>).
- **Modo automático** — después de que el operario seleccione un destino guardado y confirme el cambio de modo, la máquina [se desplaza de forma autónoma](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/autonomous-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/autonomous-operation/>), deposita el palé a nivel del suelo y ejecuta la rutina configurada de regreso, estacionamiento o espera.

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 una explicación completa.

## ¿Cuánto puede transportar el J1600?

La capacidad nominal de carga es de 1.600 kg (aproximadamente 3.500 lb).

## ¿Hasta qué altura puede elevar?

En [modo manual](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/manual-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/manual-operation/>), el J1600 recoge y deposita palés a alturas de hasta 1.600 mm (63 in). La entrega autónoma de palés se realiza a nivel del suelo. La elevación hasta 1,6 m es una función manual: [el robot no realiza entregas en altura en modo automático](https://info.mobilerobot.com/es-es/support/troubleshooting/task-and-location-problems/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/support/troubleshooting/task-and-location-problems/>).

## ¿A qué velocidad se desplaza?

La [velocidad máxima](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/dimensions-and-performance/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/dimensions-and-performance/>) es de 5,4 km/h (1,5 m/s / 3,4 mph).

## ¿Cuánto tiempo de trabajo del operario ahorra?

[Hasta un 80 % del trabajo manual y del tiempo del operario dedicados al transporte repetitivo](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/results/productivity-improvements/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/results/productivity-improvements/>). Este dato se refiere a la parte de desplazamiento repetitivo del transporte de palés, no a todos los procesos del almacén. El objetivo del diseño es alcanzar aproximadamente un 80 % de automatización en lugar del 100 %: el operario conserva las tareas de recogida que exigen criterio y la [gestión de excepciones](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/handling-exceptions-and-irregular-loads/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/handling-exceptions-and-irregular-loads/>), mientras que el robot [elimina los desplazamientos repetitivos a pie](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/results/reduction-in-manual-walking/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/results/reduction-in-manual-walking/>). Consulte [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/>).

## ¿Qué hace el robot después de entregar un palé?

Al crear la tarea, usted elige el comportamiento posterior a la entrega: regresar al origen o junto al operario, ir a otra ubicación guardada o a la zona de estacionamiento, o [Parar y esperar en el destino](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deli) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deli>).

[ver-and-wait/](#)). La tarea más habitual consiste en [recogida manual](#), [entrega autónoma](#) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-deliver-y/>), depósito a nivel del suelo y [regreso al origen](#) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/scenarios/deliver-and-return/>).

## ¿Necesito Wi-Fi o una integración informática para utilizarlo?

No. [La conexión Wi-Fi es opcional para el uso básico](#) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/installation/network-and-wi-fi-requirements/>), y no se requiere ningún sistema de gestión de almacenes, gestor de flotas ni [ninguna otra integración informática](#) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/results/lower-integration-complexity/>). Las opciones de conectividad avanzada — [VDA 5050](#) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/software/vda-5050/>), una [REST API](#) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/technical-integration/rest-api-documentation/>) y la gestión de flotas — están disponibles como una actualización de software opcional cuando aumentan las necesidades de la aplicación. Consulte [Software e integraciones](#) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/support/faq/software-and-integrations/>).

## ¿Cuánto se tarda en aprender a utilizarlo?

Unos 30 minutos para un operario que ya utilice una transpaleta eléctrica. El timón y el funcionamiento en modo manual están diseñados para resultar tan familiares como los de una transpaleta eléctrica convencional, y las tareas se crean en la pantalla táctil sin necesidad de programar.

## ¿Qué mandos tiene el operario?

Una [pantalla multitáctil de 15 pulgadas](#) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/technical-reference/interface-specifications/>), para las tareas y ubicaciones, un botón físico LED de inicio/reanudación para la ejecución automática, un [selector de llave de tres posiciones](#) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/safety-compliance/safety-functions/mode-selection/>) (apagado, solo modo manual y modo automático) y el propio timón. Al agarrar o mover el timón, la máquina vuelve inmediatamente al control manual.

## ¿Para quién está diseñado el J1600?

El [segmento principal](https://info.mobilerobot.com/es-es/company/about/markets-we-serve/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/company/about/markets-we-serve/>) está formado por pequeñas y medianas empresas que trabajan en un solo turno y cuentan, por lo general, con entre uno y cinco operarios de transpaletas: operaciones para las que no resulta viable un proyecto de automatización de gran envergadura. También es adecuado para instalaciones más grandes con [células de trabajo locales](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/local-work-cell-automation/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/local-work-cell-automation/>) o flujos demasiado pequeños o variables para un proyecto convencional de automatización con flota, así como para [instalaciones existentes](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/brownfield-automation/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/brownfield-automation/>) que buscan una automatización progresiva.

## ¿Qué tipos de trabajo automatiza?

Flujos interiores de palés entre posiciones a nivel del suelo: [recepción de mercancías](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/industries/goods-receiving/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/industries/goods-receiving/>), almacenamiento, abastecimiento de producción, [gestión de áreas de preparación y zonas pulmón](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/buffer-and-staging-management/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/buffer-and-staging-management/>), [CROSS-docking](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/cross-docking/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/cross-docking/>), [almacenamiento temporal](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/temporary-storage/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/use-cases/temporary-storage/>) y [expedición](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/industries/shipping-and-dispatch/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/industries/shipping-and-dispatch/>). La recogida del palé siempre es manual; el robot automatiza el desplazamiento y el depósito a nivel del suelo. Consulte [Palés y cargas](https://info.mobilerobot.com/es-es/support/faq/pallets-and-loads/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/support/faq/pallets-and-loads/>) para conocer qué puede transportar.

## ¿Ha recibido el J1600 algún premio?

Sí. El J1600 ganó el [IFOY AWARD 2026](https://info.mobilerobot.com/es-es/newsroom/awards/ifo-award-2026/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/newsroom/awards/ifo-award-2026/>) en la categoría de Carretilla industrial del año. El premio se anunció el 26 de junio de 2026 tras la ceremonia celebrada en Stuttgart. Compitió con productos de fabricantes consolidados de carretillas industriales, superó las tres fases del IFOY Audit y recibió el [certificado Best in Intralogistics](https://info.mobilerobot.com/es-es/newsroom/awards/best-in-intralogistics/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/newsroom/awards/best-in-intralogistics/>) el 16 de abril de 2026. The Mobile Robot Company también fue incluida en una [lista de 100 startups de robótica a seguir](https://info.mobilerobot.com/es-es/newsroom/awards/startup-recognition/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/newsroom/awards/startup-recognition/>) en noviembre de 2025 y se incorporó al programa [NVIDIA Inception](https://info.mobilerobot.com/es-es/company/collaborations/nvidia-inception/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/company/collaborations/nvidia-inception/>) ese mismo mes.

## ¿Dónde puedo consultar todas las especificaciones?

La página de [especificaciones técnicas del J1600](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/technical-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/technical-specifications/>) incluye las dimensiones, las prestaciones, la batería, los límites de las condiciones ambientales y los datos de seguridad.

### **ESPECIFICACIONES PRELIMINARES**

Las especificaciones del J1600 de enero de 2026 son preliminares y están sujetas a cambios.