



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — El robot no entra en modo autónomo · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/es-es/support/troubleshooting/robot-will-not-enter-autonomous-mode>

El robot no entra en modo autónomo

El J1600 solo circula de forma autónoma cuando el operador le ha asignado explícitamente una tarea y ha [confirmado el cambio de modo](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/getting-started/manual-and-autonomous-modes/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/getting-started/manual-and-autonomous-modes/>). La mayoría de los fallos al entrar en modo autónomo se deben a uno de los siguientes requisitos previos.

Confirme la posición del selector de llave

El [selector 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. En la posición exclusivamente manual, el robot nunca circula por sí solo. Gire la llave a la posición automática.

Seleccione una tarea y confírmela

La [conducción autónoma](https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/autonomous-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/documentation/user-guides/autonomous-operation/>) siempre comienza con una tarea:

1. Cree o seleccione una tarea en la pantalla táctil con una ubicación de destino guardada.
2. Ejecute la tarea. El robot solicita confirmación para entrar en modo automático.
3. Confirme mediante el botón físico de inicio/reanudación con LED. La selección en pantalla por sí sola no inicia la conducción autónoma.

Si la ubicación de destino que necesita no aparece en la lista, aún no se ha guardado. Consulte [Problemas con las tareas y las ubicaciones](https://info.mobilerobot.com/es-es/support/troubleshooting/task-and-location-problems/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/support/troubleshooting/task-and-location-problems/>).

Aléjese del robot

Tras la confirmación, la interfaz indica al operador que se aleje. El campo de protección de 360 grados del robot debe estar despejado antes de que este se mueva. Si usted o cualquier otra persona se encuentra dentro de la zona protegida, indicada por las luces azules en el suelo, el robot no iniciará la marcha. Consulte [Paradas por](#)

[obstáculos o por el campo de protección](https://info.mobilerobot.com/es-es/support/trouble-shooting/obstacle-or-safety-field-stops/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/support/trouble-shooting/obstacle-or-safety-field-stops/>).

Suelte el timón

Agarrar o mover el timón activa el [mecanismo de toma de control](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/>), que devuelve el J1600 al control manual. Los [interruptores de posición del timón](https://info.mobilerobot.com/es-es/safety-compliance/safety-functions/tiller-detection/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/safety-compliance/safety-functions/tiller-detection/>) forman parte del sistema de seguridad. Asegúrese de que el timón esté suelto y en su posición normal cuando confirme el modo automático.

Compruebe el suelo

El modo autónomo está diseñado para [suelos nivelados](https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/planning/route-and-floor-suitability/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/applications/planning/route-and-floor-suitability/>): la capacidad de superar pendientes en modo automático es del 0 %. Las pendientes, las rampas y las pasarelas de carga deben recorrerse en modo manual. Si la tarea llevara al robot por una pendiente ascendente o descendente, [recorra ese tramo 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/>).

Si continúa bloqueado en modo manual

Si se cumplen todos los requisitos previos y el robot sigue sin cambiar de modo, póngase en contacto con el servicio de asistencia. Consulte [Enviar una solicitud de asistencia](https://info.mobilerobot.com/es-es/support/contact/submit-a-support-request/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/support/contact/submit-a-support-request/>). Para saber cómo debe funcionar la transferencia de control entre modos, consulte [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/dual-mode/) (<https://info.mobilerobot.com/es-es/products/j1600/dual-mode/>).