8 (960) 053-55-53
director@89600535553.ru



Автономный поломоечный робот Bennett L3, 2016 м²/ч, 400 мм, LiFePO4

Артикул: BENNETT-L3

2 080 800 руб.

Купить на сайте →

Цена на 28.11.2026.
Актуальные условия — в карточке товара.

Описание и особенности

Bennett L3 — профессиональный автономный поломоечный робот, предназначенный для регулярной влажной уборки твёрдых напольных покрытий в коммерческих и общественных помещениях. Машина оснащена двумя дисковыми щётками с прижимом 18 кг, системой сбора грязной воды и интеллектуальной навигацией на основе 96-лучевого 3D LiDAR.

Благодаря компактным габаритам 765 × 572 × 1000 мм робот подходит для коридоров, торговых залов, офисов и помещений со сложной планировкой. Минимальная ширина прохода составляет 700 мм, ширина мойки — 400 мм, а максимальная теоретическая производительность достигает 2016 м²/ч.

Аккумулятор LiFePO4 ёмкостью 60 А·ч и напряжением 25,6 В обеспечивает до 4 часов автономной работы в режиме ECO. Робот выполняет предварительно настроенные маршруты, обнаруживает препятствия и адаптируется к изменениям окружающей обстановки.

Основные преимущества

Производительность до 2016 м²/ч — эффективная влажная уборка коммерческих помещений.

Две дисковые щётки — механическая очистка твёрдых напольных покрытий.

Прижим щёток 18 кг — помогает удалять устойчивые загрязнения.

Рабочая ширина 400 мм — удобная уборка коридоров и проходов.

Проходы от 700 мм — возможность эксплуатации в ограниченном пространстве.

Режим Deep Clean — двухэтапная мойка для более тщательного удаления загрязнений.

96-лучевой 3D LiDAR — пространственная навигация и обнаружение препятствий.

Вычислительная платформа NVIDIA 100 TOPS — обработка данных датчиков и планирование движения.

Автономное выполнение маршрутов — уборка по предварительно настроенным заданиям.

Режим Follow-me — робот следует за оператором при подготовке к работе.

Баки по 25 литров — отдельные ёмкости для чистой и грязной воды.

До 4 часов работы — автономная уборка в режиме ECO.

Быстрая зарядка — полная зарядка за 1,5–2 часа.

Сенсорный экран 10,1″ — удобное управление оборудованием.

Магнитное крепление рабочих инструментов — упрощает замену щёток и падов.

Быстросъёмная водосборная балка — удобство обслуживания.

Технические характеристики

Параметр

Значение

Бренд

Bennett

Модель
L3
Тип оборудования
Автономный поломоечный робот
Тип уборки
Влажная мойка твёрдых полов
Максимальная теоретическая производительность
2016 м²/ч
Ширина мойки
400 мм
Количество щёток
2
Тип рабочих инструментов
Дисковые щётки или пады
Прижим щёток
18 кг
Объём бака чистой воды
25 л
Объём бака грязной воды
25 л
Тип аккумулятора
LiFePO4
Напряжение аккумулятора
25,6 В
Ёмкость аккумулятора
60 А·ч
Время автономной работы
До 4 ч в режиме ECO
Время полной зарядки
1,5–2 ч
Навигация
96-лучевой 3D LiDAR, камеры глубины, обзорная камера
Дополнительные датчики
Датчик столкновения, IMU
Вычислительная платформа
NVIDIA, 100 TOPS
Максимальная скорость
1,4 м/с
Минимальная ширина прохода
700 мм
Преодолеваемый уклон
До 8%
Дисплей
Сенсорный, 10,1″
Габариты (Д × Ш × В)
765 × 572 × 1000 мм
Особенности измерения габаритов
Без водосборной балки
Режим глубокой очистки
Deep Clean
Режим следования за оператором
Follow-me
Демонстрационный режим
Quick Demo
Интенсивная влажная уборка
Bennett L3 специализируется на механической мойке твёрдых полов и сборе грязной воды. В отличие от

многофункциональных роботов, объединяющих подметание, пылесос и влажную уборку, модель оснащена рабочей системой, ориентированной именно на мытьё напольных покрытий.

Две дисковые щётки с прижимом 18 кг обеспечивают механическое воздействие на загрязнения. В зависимости от типа покрытия и характера уборки вместо щёток могут использоваться подходящие пады.

Режим Deep Clean

Для удаления более стойких загрязнений предусмотрена двухэтапная очистка:

Первый проход — робот наносит воду и размягчает загрязнения.

Второй проход — выполняет механическую мойку и собирает грязную воду.

Такой режим позволяет уделить дополнительное внимание участкам, требующим более тщательной очистки.

Интеллектуальная навигация и безопасность

Bennett L3 использует 96-лучевой 3D LiDAR, камеры глубины, обзорную камеру, датчик столкновения и инерциальный измерительный блок IMU.

Система помогает:

распознавать препятствия на разной высоте;

обнаруживать выступающие объекты и предметы на полу;

учитывать временные коврики и кабели;

распознавать ковровые участки;

планировать движение по заданному маршруту;

адаптироваться к изменениям обстановки;

выполнять уборку в помещениях с интенсивным движением людей.

Вычислительная платформа NVIDIA с производительностью 100 TOPS обрабатывает информацию от датчиков для навигации и объезда препятствий.

Для первоначальной локализации не требуется установка QR-меток.

Настройка и автономная работа

Перед началом эксплуатации специалист создаёт карту помещения, проводя робот по объекту или используя режим Follow-me, при котором машина следует за оператором.

После настройки карты и маршрутов Bennett L3 самостоятельно выполняет сохранённые задания.

При обнаружении загрязнённого участка робот может снизить скорость движения и увеличить подачу воды. Для быстрого знакомства с возможностями оборудования предусмотрен режим Quick Demo.

Применение

Автономный поломоечный робот Bennett L3 подходит для:

торговых центров и магазинов;

супермаркетов и проходов между стеллажами;

бизнес-центров и офисных помещений;

гостиниц и административных зданий;

коридоров медицинских учреждений;

школ, колледжей и университетов;

столовых, холлов и зон общего пользования;

коммерческих объектов с регулярными маршрутами влажной уборки.

Особенности эксплуатации

Bennett L3 предназначен для регулярной влажной уборки твёрдых напольных покрытий. Робот не выполняет подметание или отдельную сухую вакуумную уборку, поэтому крупный сухой мусор необходимо удалить перед запуском.

Продолжительность автономной работы составляет до 4 часов в режиме ECO, а полная зарядка аккумулятора занимает 1,5–2 часа.

Для обслуживания предусмотрены магнитное крепление щёток и падов, быстросъёмная водосборная балка и отдельные баки для чистой и грязной воды.

Важно: минимальная ширина прохода составляет 700 мм. Перед внедрением рекомендуется обследовать объект, проверить дверные проёмы, маршруты движения, типы покрытий и условия эксплуатации.

Фактическая производительность зависит от планировки, состояния пола, выбранного режима уборки и количества препятствий.

Совместимость и комплектация

Bennett L3 предназначен для влажной уборки твёрдых напольных покрытий с использованием совместимых дисковых щёток или падов.

Основное оборудование: автономный поломоечный робот Bennett L3.

Наличие конкретных щёток, падов, зарядного устройства и дополнительных принадлежностей в комплекте поставки необходимо уточнять при заказе.

Для подбора оборудования рекомендуется учитывать площадь помещения, тип напольного покрытия, ширину проходов, интенсивность загрязнений и график уборки.

Автокосметика
г. Казань, ул. Дементьева, 20
8 (960) 053-55-53
director@89600535553.ru