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



Автономный поломоечный робот Bennett L4, 1944 м²/ч, 450 мм, LiFePO4, с рабочей станцией

Артикул: BENNETT-L4

3 082 440 руб.

Купить на сайте →

Цена на 28.11.2026.
Актуальные условия — в карточке товара.

Описание и особенности

Bennett L4 — профессиональный автономный поломоечный робот, предназначенный для регулярной влажной уборки твёрдых напольных покрытий на крупных коммерческих и промышленных объектах. Машина оснащена двумя дисковыми щётками с прижимом 25 кг, интеллектуальной системой навигации на основе 32-лучевого 3D LiDAR и рабочей станцией для автоматического обслуживания.

Благодаря рабочей ширине 450 мм, водосборной балке 740 мм и максимальной теоретической производительности 1944 м²/ч робот подходит для торговых центров, складов, производственных помещений, медицинских учреждений и бизнес-центров. Минимальная ширина прохода составляет 810 мм, что позволяет использовать оборудование в коридорах и проходах между стеллажами.

Аккумулятор LiFePO4 ёмкостью 80 А·ч и напряжением 24 В обеспечивает до 4,5 часа автономной работы. После завершения задания Bennett L4 самостоятельно возвращается на рабочую станцию для зарядки, пополнения чистой воды и дозирования моющего средства, сокращая количество ручных операций между циклами уборки.

Основные преимущества

Производительность до 1944 м²/ч — автономная влажная уборка больших помещений.

Две дисковые щётки — механическая очистка твёрдых напольных покрытий.

Прижим щёток 25 кг — эффективная обработка устойчивых загрязнений.

Скорость вращения 270 об/мин — интенсивное механическое воздействие на поверхность.

Ширина мойки 450 мм — обработка пола за один проход.

Водосборная балка 740 мм — сбор грязной воды после мойки.

Рабочая станция — автоматическая зарядка, пополнение воды и дозирование моющего средства.

До 4,5 часа работы — продолжительная автономная уборка.

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

Вычислительная платформа NVIDIA AI 32 TOPS — обработка данных датчиков и планирование маршрутов.

Проходы от 810 мм — работа в коридорах и между стеллажами.

Уборка у стены до 30 мм — минимизация необработанных участков вдоль вертикальных поверхностей.

Баки 38 и 36 литров — отдельные ёмкости для чистой и грязной воды.

Сенсорный экран 10,1″ — удобное управление настройками и заданиями.

Мобильное приложение — дополнительный интерфейс управления роботом.

Быстросъёмные рабочие элементы — удобная замена щёток и резинок водосборной балки.

Технические характеристики

Параметр

Значение

Бренд

Bennett

Модель
L4
Тип оборудования
Автономный поломоечный робот
Тип уборки
Влажная мойка твёрдых полов
Максимальная теоретическая производительность
1944 м²/ч
Ширина мойки
450 мм
Ширина водосборной балки
740 мм
Количество щёток
2
Тип щёток
Дисковые
Прижим щёток
25 кг
Скорость вращения щёток
270 об/мин
Объём бака чистой воды
38 л
Объём бака грязной воды
36 л
Тип аккумулятора
LiFePO4
Напряжение аккумулятора
24 В
Ёмкость аккумулятора
80 А·ч
Время автономной работы
До 4,5 ч
Время зарядки
Около 2,7 ч
Навигация
32-лучевой 3D LiDAR, камеры глубины
Дальность LiDAR
До 150 м
Дополнительные датчики
Бампер, IMU, контроль края
Вычислительная платформа
NVIDIA AI, 32 TOPS
Максимальная скорость
1,2 м/с
Минимальная ширина прохода
810 мм
Минимальное пространство для разворота
1100 мм
Минимальное расстояние от стены
До 30 мм
Преодолеваемый уклон
До 8%
Дисплей
Сенсорный, 10,1″
Управление
Сенсорный экран, мобильное приложение

Габариты (Д × Ш × В)

810 × 615 × 1075 мм

Масса

150 кг

Рабочая станция

Зарядка, пополнение воды, дозирование моющего средства

Автономная влажная уборка

Bennett L4 специализируется на механической мойке твёрдых напольных покрытий и сборе грязной воды.

Две дисковые щётки с прижимом 25 кг и скоростью вращения 270 об/мин обеспечивают механическое воздействие на загрязнения. Рабочая ширина мойки составляет 450 мм, а водосборная балка шириной 740 мм собирает грязную воду после обработки поверхности.

Робот способен выполнять уборку на расстоянии до 30 мм от стены, что помогает уменьшить количество участков, требующих дополнительной ручной обработки.

Интеллектуальная навигация и безопасность

Bennett L4 оснащён системой пространственного ориентирования на основе 32-лучевого 3D LiDAR, камер глубины, датчиков столкновения, IMU и контроля края.

Система позволяет:

создавать карту помещения при первоначальной настройке;

определять положение робота на объекте;

планировать маршруты уборки;

обнаруживать препятствия на пути движения;

адаптироваться к изменениям обстановки;

контролировать края и потенциально опасные участки;

выполнять сохранённые задания без постоянного сопровождения оператора.

Вычислительная платформа NVIDIA AI с производительностью 32 TOPS обрабатывает данные датчиков для навигации и принятия решений во время движения.

Рабочая станция и автономный цикл

Одно из ключевых преимуществ Bennett L4 — возможность автоматического обслуживания между циклами уборки.

Рабочая станция выполняет три основные функции:

1. Автоматическая зарядка

После завершения задания робот возвращается на станцию для зарядки аккумулятора. Расчётное время зарядки составляет около 2,7 часа.

2. Пополнение чистой воды

Станция пополняет запас чистой воды, сокращая необходимость ручного обслуживания между уборочными циклами.

3. Дозирование моющего средства

Рабочая станция подаёт моющее средство для подготовки робота к следующему циклу уборки.

Автоматизация этих операций позволяет организовать регулярную уборку крупных объектов с меньшим участием персонала.

Настройка и управление

Перед началом эксплуатации специалист проводит робот по объекту, создаёт карту помещения и определяет зоны уборки.

После первоначальной настройки Bennett L4 самостоятельно:

Определяет своё положение на карте.

Рассчитывает маршрут в выбранной зоне.

Выполняет влажную уборку.

Обнаруживает и объезжает препятствия.

Возвращается на рабочую станцию.

Проходит зарядку и подготовку к следующему циклу.

Управление осуществляется через сенсорный экран 10,1″ и мобильное приложение.

Применение

Автономный поломоечный робот Bennett L4 подходит для:

торговых центров и супермаркетов;

складских и логистических комплексов;

производственных предприятий;

бизнес-центров и офисных зданий;

медицинских учреждений;

школ, колледжей и университетов;

гостиниц и административных объектов;

длинных коридоров и проходов между стеллажами;

коммерческих помещений с регулярными маршрутами влажной уборки.

Особенности эксплуатации

Bennett L4 предназначен для регулярной автономной влажной уборки твёрдых полов. Робот выполняет сохранённые задания после первоначального картографирования объекта.

Продолжительность работы составляет до 4,5 часа, а зарядка занимает около 2,7 часа. Фактическое время зависит от режима уборки, состояния покрытия, интенсивности загрязнений и условий эксплуатации.

Для обслуживания предусмотрены магнитное крепление щёток, быстросъёмные элементы водосборной балки и увеличенный сервисный проём для доступа к баку.

Замена резинок водосборной балки занимает ориентировочно 30 секунд, а снятие и установка магнитных щёток выполняются без сложных операций.

Важно: минимальная ширина прохода составляет 810 мм, а пространство для разворота — не менее 1100 мм. Перед внедрением рекомендуется обследовать объект, проверить ширину дверных проёмов, тип напольных покрытий, наличие уклонов и условия подключения рабочей станции.

Совместимость и комплектация

Bennett L4 предназначен для влажной уборки твёрдых напольных покрытий с использованием совместимых дисковых щёток, падов и расходных материалов.

Основное оборудование: автономный поломоечный робот Bennett L4.

Для автоматического обслуживания предусмотрена рабочая станция с функциями зарядки, пополнения чистой воды и дозирования моющего средства.

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