

蜗牛洁霸 —— 清洁机器人

通过无人驾驶技术自动执行拖地任务，
凭借成熟的SLAM机器人自主定位导航技术，
激光雷达+3D摄像头+超声波+光耦防碰撞等多种防撞设计，
精准导航定位，提供更智能、更环保的保洁服务，
支持定时清洁任务设置，用机器人替代人工，提高清洁效率和质量，
4万平方超大激光面积，可以轻松胜任各种复杂的大场景，
具有操作简单、使用舒适、高效快捷等显著优势，
成为大型商业场所、医院、酒店、高铁车站等领域的新宠。



拖地、吸尘、扫地

内置拖地模块，吸附灰尘，锁水湿拖，即拖即干，拖地不留水渍

紫外线地面消毒

16W紫外线灯管照射对拖地模块和地面进行消毒

节约能源

水循环系统，可以重复利用水，无须频繁加水



蜗牛洁霸-清洁机器人

Snail Clean Master — Cleaning Robot

蜗牛洁霸-清洁机器人

产品介绍

蜗牛洁霸-清洁机器人，通过无人驾驶技术自动执行拖地任务，凭借成熟的SLAM机器人自主定位导航技术，激光雷达+3D摄像头+超声波+光耦防碰撞等多种防撞设计，精准导航定位，提供更智能、更环保的保洁服务，支持定时清洁任务设置，用机器人替代人工，提高清洁效率和质量，4万平方超大激光面积，可以轻松胜任各种复杂的大场景，具有操作简单、使用舒适、高效快捷等显著优势，成为大型商业场所、医院、酒店、高铁车站等领域的新宠。



Product Specifications

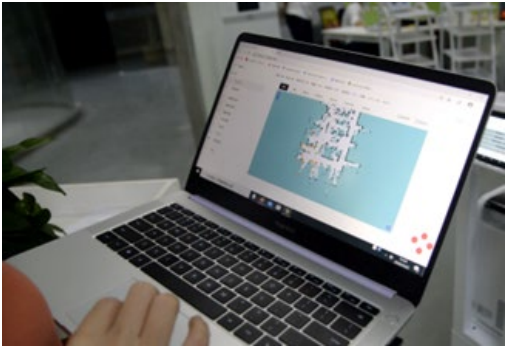
产品参数

产品型号	SS-15
水箱容积	15L
清洗路线	弓字型沿墙清扫
清洁速度	0.1~0.5m/s
电池类型	磷酸铁锂， 25Ah/38.4V
最小通过宽度	900mm
充电时间	6小时
续航时间	9小时
待机时间	30小时
吸力大小	2.3Kpa
噪音	65~67dB(A)
清洗模式	标准
工作方式	定时清洁、手动清洁
显示屏尺寸	7英寸 IPS 屏（16:9）分辨率 1024X600
整机额定功率	120W
紫外线灯功率	16W
产品重量	100.8KG（含适配器、充电桩、木箱包装）
产品尺寸(长宽高)	684mm*500mm*600mm

Product Advantages

产品优势

- **弓字形沿墙路径**
自主路径规划，弓字形沿墙拖洗，覆盖面更全
- **远程智能控制**
独有云服务平台，远程协助构建导航地图，远程查看机器运行数据
- **防跌落**
准确检测危险道路并自动绕行，以防止机器人跌落
- **智能提醒**
定时预约功能，自动清扫，不受时间限制，设备维护、故障、耗材更换智能提醒功能



应用领域 Application field



适用于大中型室内公共场所清洁

- 地铁站、高铁站、机场、海关口岸
- 政务大厅、工厂车间、银行、写字楼、商业中心
- 学校、体育馆、图书馆、博物馆、科技馆、商超、酒店、餐厅
- 会展中心、智慧展厅、汽车城、家具城、影院、医院、养老院、福利院



地面材质要求：大理石、PVC、木地板、聚氨酯、花岗岩、水磨石、水泥地、环氧树脂、瓷砖等硬质地面

产品特点

Product Features

定时清洁

提前设置清洁时间和区域
自动执行清扫任务

水消毒过滤系统

自动过滤消毒, 节能环保,
省时高效

远程导航部署

云平台远程构建导航地图
省时高效, 方便快捷

自动返回充电

电量低于最小值
自动返回充电桩充电

4万平超大激光建图

激光SLAM建图技术, 成熟的导航算法, 满足多种大场景使用

秒级智能避障

多传感器防撞、避障系统
(3D摄像头, 激光, 光耦防碰撞系统)

智能提醒

节约能源

紫外消毒

自主避障

自动充电

不伤地面

- 弓字型沿墙清洁, 不重复、全覆盖
- 独创的云服务管理平台, 远程导航部署、省时高效
- 支持多任务跨区清扫, (同一个地图, 同一楼层)
- 独有的水消毒过滤系统, 自动过滤, 节约水资源
- 定时预约功能, 自动清扫, 不受时间限制
- 激光SLAM高精度导航定位
- 激光雷达+3D摄像头+光耦防撞设计, 运行更安全
- 清洁速度 0.1~0.5m/s (速度可调节)
- 便捷抽拉式拖地模块设计, 简化工作, 方便清洗和维护
- 4万平超大激光建图, 满足大场景使用
- 25Ah/38.4V磷酸铁锂电池, 9小时持久续航
- 低电量自动返回充电, 无人操作
- 设备维护、故障、耗材更换智能提醒功能



水循环过滤、UVC紫外线+地面消毒



采用15L大水箱，独创的水循环自动过滤系统、净化污水，降低换水频率，节约水资源，16瓦紫外线灯管地面消毒，拖地与地面消毒同时进行。

支持4万平大面积建图，满足多种场合的清洁需求，可在高危环境中代替人工执行地面清洁任务。

工作原理

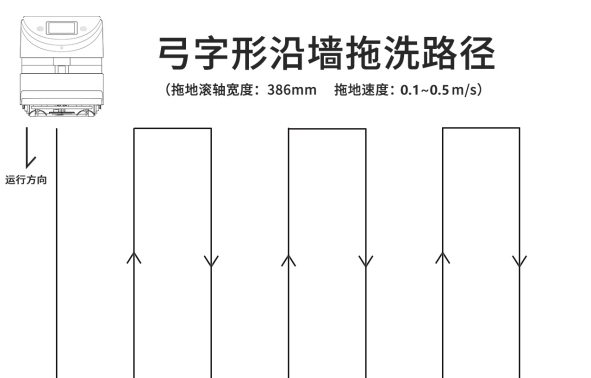
拖地、吸尘、扫地三合一设计，自主规划清洁路径，弓字形沿墙拖洗，覆盖面更全，解决了地面水渍、污渍、灰尘、纸屑等清洗难题。

386mm宽度吸水海绵滚轴，采用特殊高分子吸水材质，拖地不伤地面，即拖即干，满足多行业地面保洁需求。

内置16瓦UVC紫外线灯，可对拖地模块和地面进行消毒，无菌拖洗更卫生。

(开盖自动关灯免伤害)

工作原理：滚刷条通过物理传动有效卷起地面垃圾（如纸屑、瓜子壳），自动吸入机器人内部的吸尘盒，内置水循环过滤系统，吸水海绵滚轴对地面进行拖洗，机器人后台实时显示定位、电量及里程等数据。



产品价值

价值

降本增效，节省开支，增加效益比，提升附加值

品牌

使用清洁机器人，解放双手，提升品牌形象，增加科技感

效率

使用机器人替代人工清洁，效率高，清洁更彻底

省心

定时清洁，自动返回充电，快拆式拖地模块，清洁工作更省心

多传感器防撞、智能避障系统

(智能规划路径+自主避障+防撞系统)



3D摄像头

3D摄像头防撞设计，精准识别周围环境，自主避障，运行稳定，更安全



光耦防碰撞系统

采用光耦防碰撞系统（轻触立即后退）避免造成不必要的损失

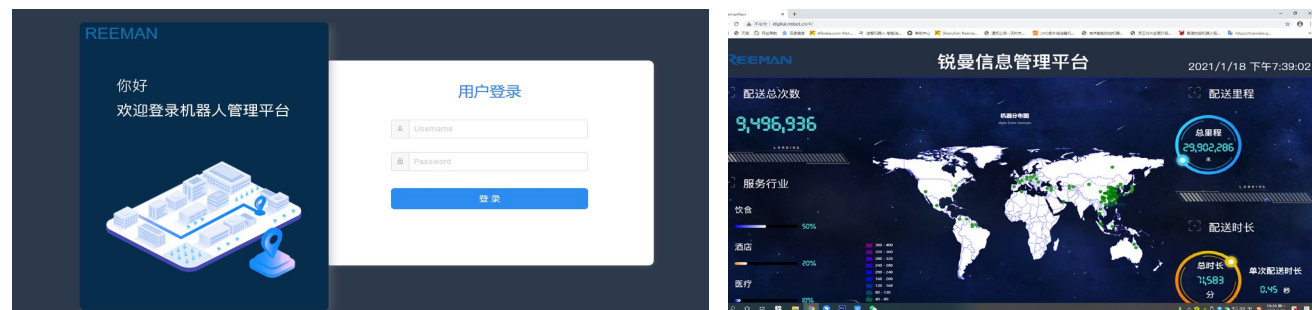
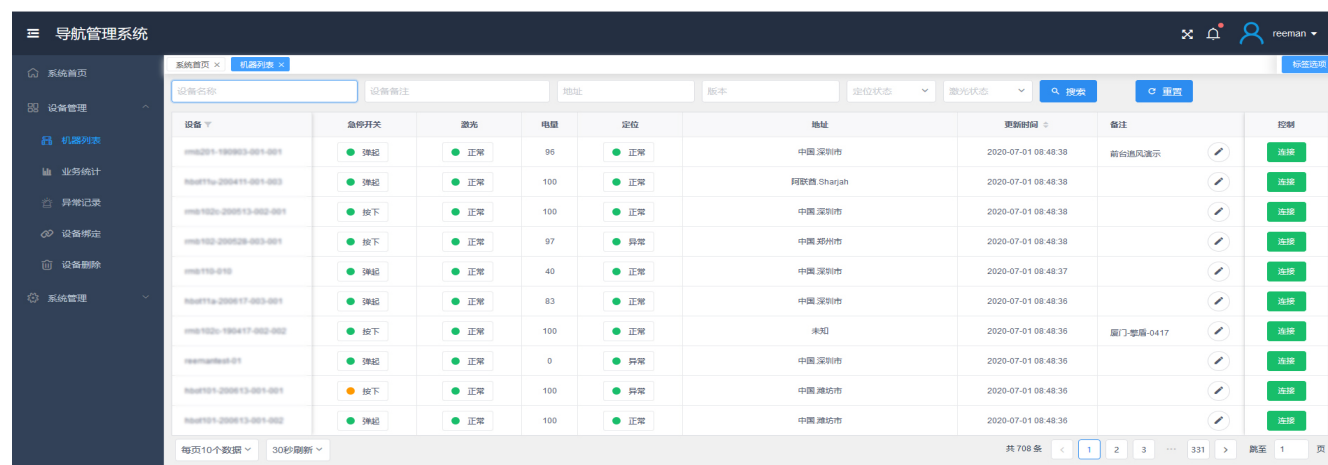


激光雷达

激光雷达传感器，25米范围
高精度距离探测

远程导航部署

通过云服务平台，远程连接并控制机器人，全程可视化构建导航地图，减少运维服务响应时间，让机器人可以在更短时间内投入使用，节省时间成本。



导航建图



编辑地图



弓字形沿墙路径

自主路径规划，弓字形沿墙拖洗，覆盖面更全



自主避障系统

3D摄像头，激光雷达，光耦防碰撞系统多重防撞设计，运行稳定安全



防跌落

准确检测危险道路并自动绕行，以防止机器人跌落



远程智能控制

独有云服务平台，远程协助构建导航地图，远程查看机器运行数据



自动返回充电

低电量自动返回充电桩充电无需人为干预



室内导航定位

通过激光雷达传感器获取环境信息，从而进行定位和导航。

工作原理

操作使用步骤

- 1.连接网络，让清洁机器人与电脑处于同一局域网，输入IP地址，登陆机器人操作后台
- 2.打开建图模式，遥控机器人行走，识别周围环境，构建导航地图
- 3.激光雷达精准测距，实时观察机器人的定位状态，检查定位坐标点是否准确
- 4.编辑地图，构建虚拟墙，自定义规划清洁区域，机器人自动执行拖地任务
- 5.执行跨区域拖地任务时，机器人需在同一地图，同一楼层
- 6.登陆机器人后台地址，可查看机器人运行数据、电量、里程、定位等信息，操作便捷

便捷维护方式



抽拉式 拖地模块设计

开盖自动关闭紫外灯，可快速取出污水箱
快速拆装的吸尘盒结构，垃圾处理更容易
抽拉式拖地模块设计，维护清洗更容易



4万平大面积导航建图

支持4万平大场景建图，满足多种复杂的场景使用需求



地面友好型拖地设计

采用特殊高分子材料，拖地吸尘不伤地面，不刮花地板



智能语音提醒

机器人运行一段时间后，自动提醒清理机器人的滚轴、污水箱、吸尘盒



远程智能控制

云服务平台远程部署，通过输入机器人IP地址进行构建地图，查看运行数据

适用于大中型室内公共场所清洁



地铁站、高铁站、机场、海关口岸
商超、酒店、餐厅、商业中心
政务大厅、工厂车间、银行、写字楼
学校、体育馆、图书馆、博物馆、科技馆
会展中心、智慧展厅、汽车城、家具城
影院、医院、养老院、福利院

地面材质要求：大理石、PVC、木地板、聚氨酯、花岗岩、水磨石、水泥地、环氧树脂、瓷砖等硬质地面

案例展示



产品参数

产品型号	SS-15
水箱容积	15L
清洗路线	弓字型沿墙清扫
清洁速度	0.1~0.5m/s
电池类型	磷酸铁锂， 25Ah/38.4V
最小通过宽度	900mm
充电时间	6小时
续航时间	9小时
待机时间	30小时
吸力大小	2.3Kpa
噪音	65~67dB(A)
清洗模式	标准
工作方式	定时清洁、手动清洁
显示屏尺寸	7英寸 IPS 屏（16:9） 分辨率 1024X600
整机额定功率	120W
紫外线灯功率	16W
产品重量	100.8KG（含适配器、充电桩、木箱包装）
产品尺寸 (长宽高)	684mm*500mm*600mm



产品结构总览图

[蜗牛洁霸清洁机器人]

Snail Clean Master — Cleaning Robot