

Absender:

**Fraktion Bündnis 90 - DIE GRÜNEN im
Rat der Stadt**

25-26857
Anfrage (öffentlich)

Betreff:

Reinigungsroboter in Sporthallen

Empfänger:

Stadt Braunschweig
Der Oberbürgermeister

Datum:

06.11.2025

Beratungsfolge:

Sportausschuss (zur Beantwortung)

19.11.2025

Status

Ö

Sachverhalt:

Der Landkreis Kassel hat in einer Pilotphase autonome Reinigungsroboter in Sport- und Schulhallen erprobt, gezielt dort, wo beim Handball Griffwachs/Harz zum Einsatz kommt. Die zentralen Ergebnisse des Versuchs legen nahe, dass ein Einsatz sinnvoll ist:

In den durchgeführten Tests konnten die Reinigungsroboter etwa 600–800 m² Hallenfläche in rund 1,5 Stunden bearbeiten. Dabei zeigten die Geräte in der Praxis, dass Harzrückstände zuverlässig entfernt werden konnten, ohne dass sichtbare Probleme am Boden auftraten; der erste Testlauf wurde folglich als erfolgreich bewertet. Organisatorisch erwies sich der Einsatz der Roboter als entlastend für das Reinigungspersonal und ermöglicht zudem, die Hallen schneller wieder für den Sportbetrieb nutzbar zu machen. Hinsichtlich der Kosten zeigte sich eine deutliche Einsparung: Pro Halle konnte die jährliche Reinigungsaufwendung um etwa 60 % reduziert werden, was einer Ersparnis von rund 10.000–15.000 € entspricht.

Diese Erfahrungen legen nahe, dass der Einsatz autonomer Scheuer-/Saug-/Wischroboter auch für entsprechende Sporthallen in Braunschweig eine ernsthafte Option ist – insbesondere dort, wo Griffwachs/Harz regelmäßig Reinigungserfordernisse schafft.

Daher fragen wir die Verwaltung:

1. Wird aktuell der Einsatz autonomer Reinigungsroboter (Scheuer/Saug/Wisch) in städtischen Sporthallen von Braunschweig geplant?
2. Wie bewertet die Verwaltung die Vorteile (Personalentlastung, Schnellere Wiederverfügbarkeit der Hallen, Reinigungsqualität) gegenüber den Investitions- und Betriebskosten (Anschaffung/Leasing, Serviceverträge, Verbrauchsmittel, Amortisationsannahmen)?
3. Inwiefern wird bei Neubau- oder größeren Sanierungsprojekten bereits berücksichtigt, dass Hallen robotergerecht geplant werden (z. B. schwellenlose Übergänge, feste Nischen/Raumbuchten für Abstell-/Ladeflächen der Roboter, Bluetooth-Betätigung von Innentüren)?

Anlagen:

keine