



LIMX Oli

全尺寸通用
人形机器人
共创无限可能



产品参数

- 表示无此配置, ○ 表示可选配, ⊕ 表示版本标配

型号	<i>Oli</i> Lite	<i>Oli</i> EDU	<i>Oli</i> Super
身高	165cm	165cm	175cm
肩宽	55cm	55cm	60cm
臂长	70cm	70cm	80cm
重量 (含电池)	≤55kg	≤55kg	≤60kg
单臂最大负载 ^[1]	3kg	3kg	5kg
行走最大速度	5km/h	5km/h	5km/h
电机最大扭矩 ^[2]	150N·m	150N·m	250N·m
主动自由度 (总)	31	33	43
单腿自由度	6	6	6
单臂自由度	7	7	7
腰部自由度	3	3	3
颈部自由度	2	2	2
人形手模	⊕	⊕	⊕
平行二指夹爪(1Dof)	-	⊕	⊕
五指灵巧手 (6Dof)	-	○	⊕
自研二指夹爪(1Dof)	-	○	○
自研三指灵巧手(4Dof)	-	○	○
手持遥控器	⊕	⊕	⊕
手持急停手柄	-	○	⊕
散热系统	主控区域风冷散热	优化版 主控区域风冷散热	强化版 主控区域风冷散热
通讯接口	WiFi 6	WiFi 6	WiFi 6
	蓝牙 LE 5.4	蓝牙 LE 5.4	蓝牙 LE 5.4
	-	USB3.0/3.2*1	USB3.0/3.2*1
	-	千兆以太网 (RJ45)*1	千兆以太网 (RJ45)*2
	-	-	Type-C*1 (支持拓展坞)
供电接口	-	24V 5A*2	24V 5A*4
	-	12V 5A*2	12V 5A*4

型号	<i>Oli</i> Lite	<i>Oli</i> EDU	<i>Oli</i> Super
抽屉式电池模组	-	⊕	⊕ (2个)
感知传感器	自研 6 轴 IMU	自研 6 轴 IMU	自研 9 轴 IMU
	-	头部深度相机	头部深度相机
	-	胸部深度相机	胸部深度相机
	-	-	腕部深度相机支架
	-	-	髌部深度相机
	-	-	激光雷达
电池容量	9,500mAh	9,500mAh	9,500mAh
充电器	58.8V 10A	58.8V 10A	58.8V 10A
算力配置 (芯片/内存/硬盘)	运控 RK3588/8G/64G	运控 RK3588/8G/64G	运控 RK3588/16G/256G
-	-	感知 Orin NX (100TOPS 算力) /16G/1T	感知 Orin NX (100TOPS 算力) /16G/2T
算力背包 ^[3]	-	-	○
续航时间 ^[4]	约 2h	约 1.5h	约 1.5h
语音模组	-	⊕	⊕
灯语交互	⊕	⊕	⊕
状态监测	⊕	⊕	⊕
基础动作库 ^[5]	⊕	⊕	⊕
动作库扩容服务	○	⊕	⊕
二次开发	-	⊕	⊕
遥控器 API	-	⊕	⊕
传感器 API	-	视觉数据	视觉数据
	-	IMU 数据	IMU 数据
	-	-	雷达数据
底层运动控制 API ^[6]	-	⊕	⊕
上层运动控制 API ^[7]	-	⊕	⊕
OTA 升级	⊕	⊕	⊕
Studio 选装包 ^[8]	-	○	⊕
保修期	12 个月	12 个月	12 个月

[1] 手臂最大负载性能受伸展姿态影响, 不同姿态下数据有一定差异, 请以实际为准;
 [2] 各电机最大扭矩有差异, 此处为最大电机的最大扭矩;
 [3] 算力背包配置为: AGX Orin 芯片/64G内存/算力 275TOPS;
 [4] 数据于逐际动力实验室测得, 实际数据受环境、使用方式、设备状态与软件版本等因素影响, 请以实际为准;

[5] 包含动作: 站立、拟人行走、挥手、鞠躬、打拳、现代舞、民族舞;
 [6] 支持关节控制、末端执行器控制;
 [7] 支持拟人行走、移动操作、原地操作、遥操作;
 [8] 支持硬件状态管理、语音配置管理、数据采集管理、动作编排管理、一键仿真验证。

预订及了解 更多信息

产品持续迭代优化, 外观与配置可能会进行调整, 购买前可与销售人员确认。页面展示参数可能受环境、使用方式、设备状态与软件版本等因素影响, 请以实际为准。

🌐 www.limxdynamics.com
 ✉ bd@limxdynamics.com

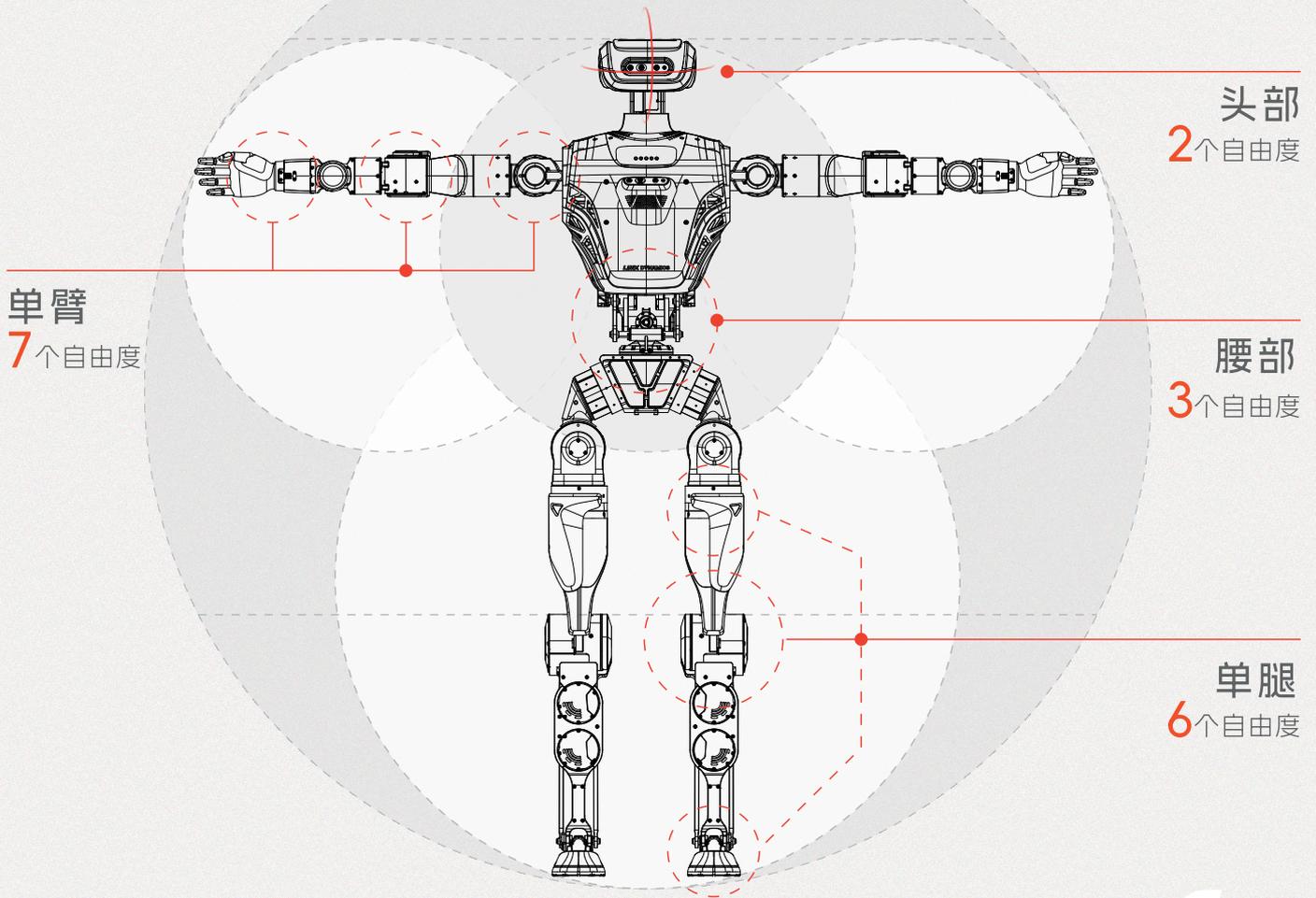
☎ (+86)180 2538 4639
 (+86)755 2359 6107



联系销售团队

全尺寸 全自由

作为一款全尺寸人形机器人，LimX Oli 拥有 165cm 身高，机身自由度多达 31 个，加之出众的 **运动性能**，让动作构想轻松具现。



全尺寸
更人形



身高
165cm
重量
55kg

末端
执行器



多款可选

模块化
设计



快速拆装

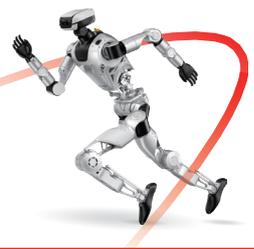
多传感器
融合

自研6轴 IMU
头部深度相机
胸前深度相机
充足外部接口



灵活动作
新境界

31个
机身自由度



 创新者加速器

| 模块化SDK | 开放上层接口 | 开放底层接口 | 支持Python全流程开发

全能感知 探索未知

内置 IMU 与深度相机，提供丰富电气接口，可自由拓展激光雷达、相机等外部传感器，轻松构建全方位感知能力，实现复杂环境运动控制，拓展多元化应用场景。

自研 IMU
6轴

IMU

头部
深度相机

Intel®
RealSense™
D435i

胸前
深度相机

Intel®
RealSense™
D435i

以太网
接口

1,000Mbps
RJ45

USB 接口

3.0/3.2

供电接口

24V 5A
12V 5A



降低强化学习门槛 推动具身智能浪潮



支持 Python
全流程开发



提供模块化
SDK



开放上层与
底层接口



运动库支持 OTA 升级



URDF 完整清晰提升 Sim2Real 效果



提供专业的使用手册、二次开发指南、
用户案例



支持主流仿真平台 NVIDIA Isaac Sim、
MuJoCo、Gazebo 等