

从代码到现实： 具身智能与物理AI的演进

零基础上手 —— 以StackChan为例实操 +
从Loop Engineering到Graph Engineering



Michael HUO | 北卡浙大校友会创会理事副会长
北美高校联盟AI创业俱乐部主席
唯爱AI基金会 & 唯爱AI公益基金会主席

本次探索的三大核心坐标

智能体的现状解析

- 当前智能体大致有哪些形态

跨越物理边界

- 具身智能和物理AI分别指什么

定位硬件入口

- StackChan在这个谱系里处于什么位置



自主决策力

工具调用型

能搜索、写代码、调用插件



对话型

主要聊天，几乎不执行外部动作



自主执行型

能多步骤规划并真正操作系统/软件



具身型

拥有物理身体，能感知并作用于真实世界

物理交互度

跨入现实前的巅峰：纯软件智能体生态

OpenClaw (小龙虾)

- ☑ 强调「能动手」
- ☑ 事件驱动
- ☑ 可操作电脑

Hermes (爱马仕)

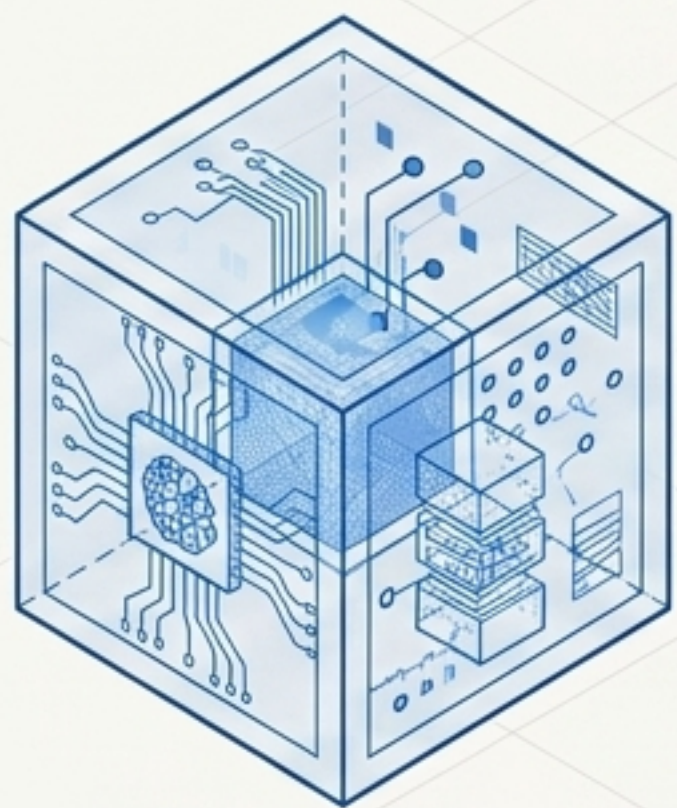
- ☑ 强调本地运行
- ☑ 持久记忆
- ☑ 技能自我进化

Underlying Frameworks

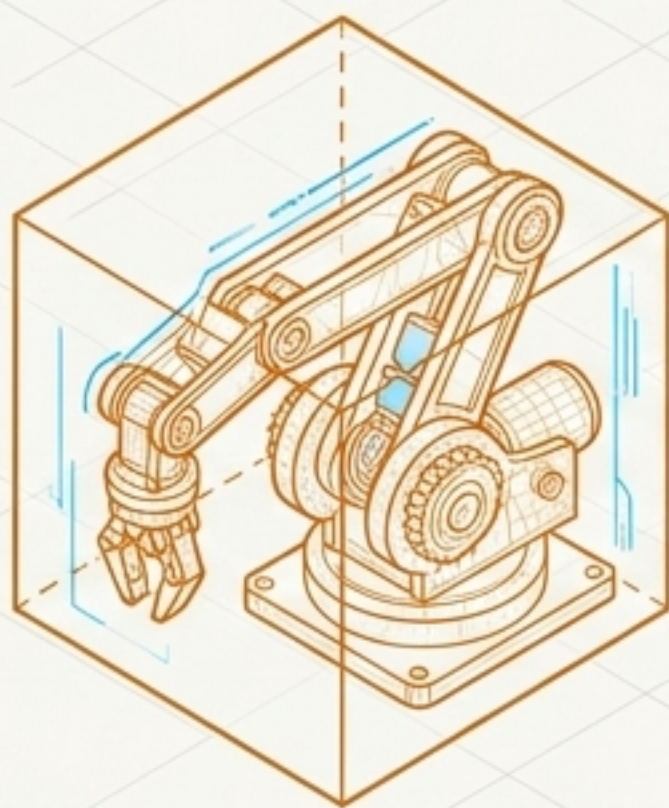
基于 LangGraph、CrewAI 等底层框架构建

具身智能：让AI拥有触碰世界的实体

AI通过物理身体与环境交互，具备感知（传感器）和行动（执行器）能力，在真实世界中完成闭环。



[数字大脑]



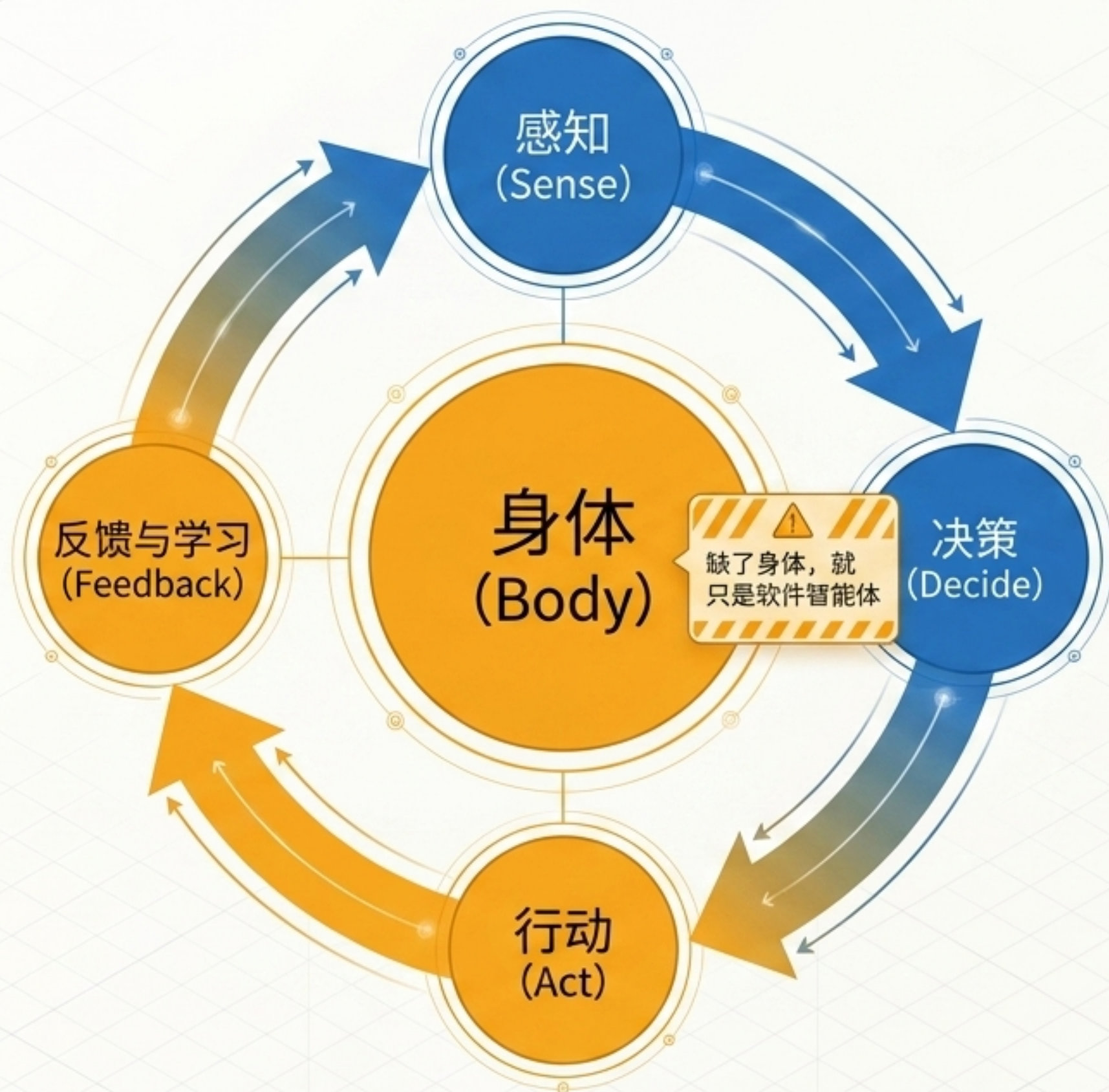
[物理身体]



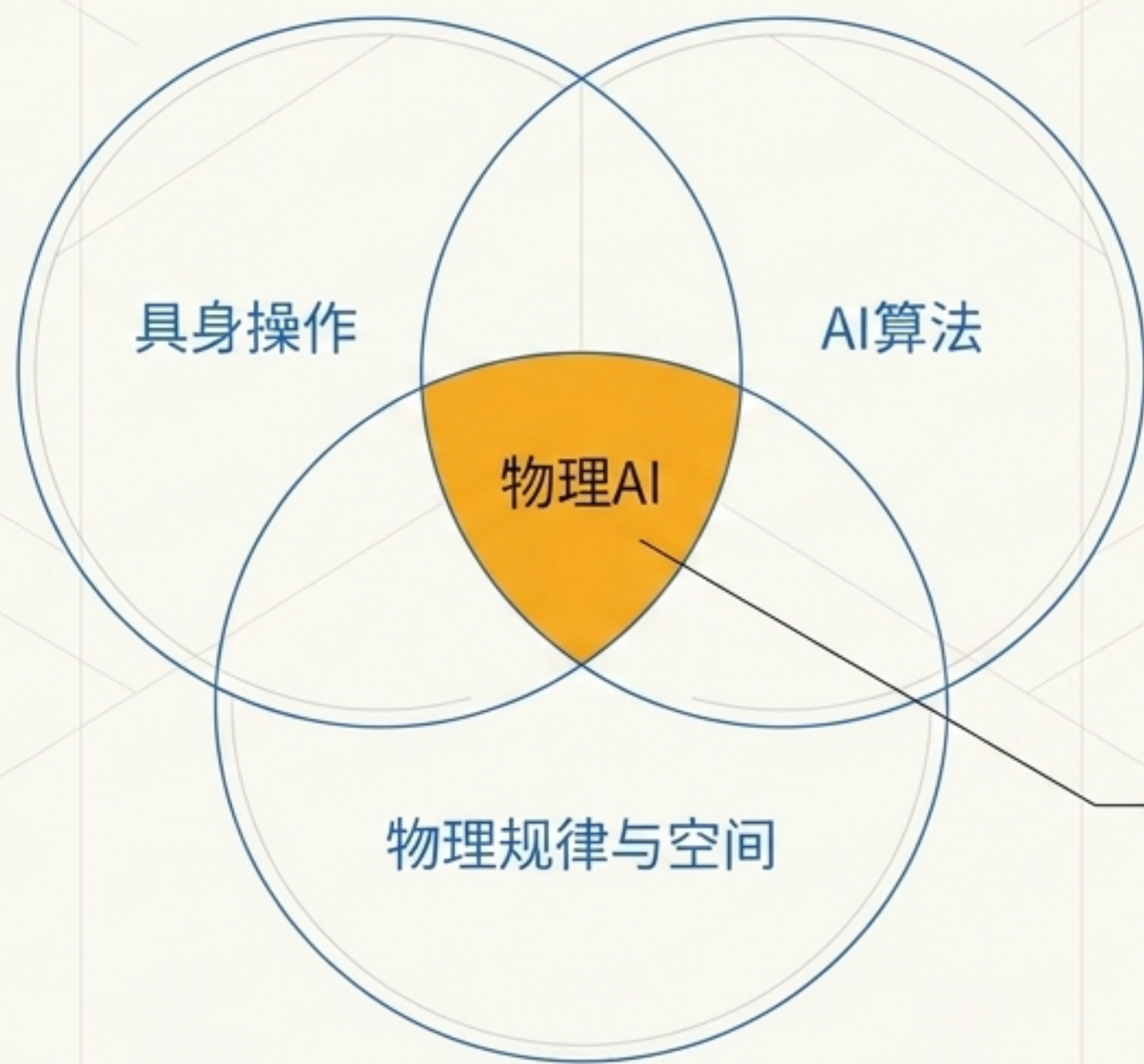
[真实环境交互]



具身智能的五大核心闭环

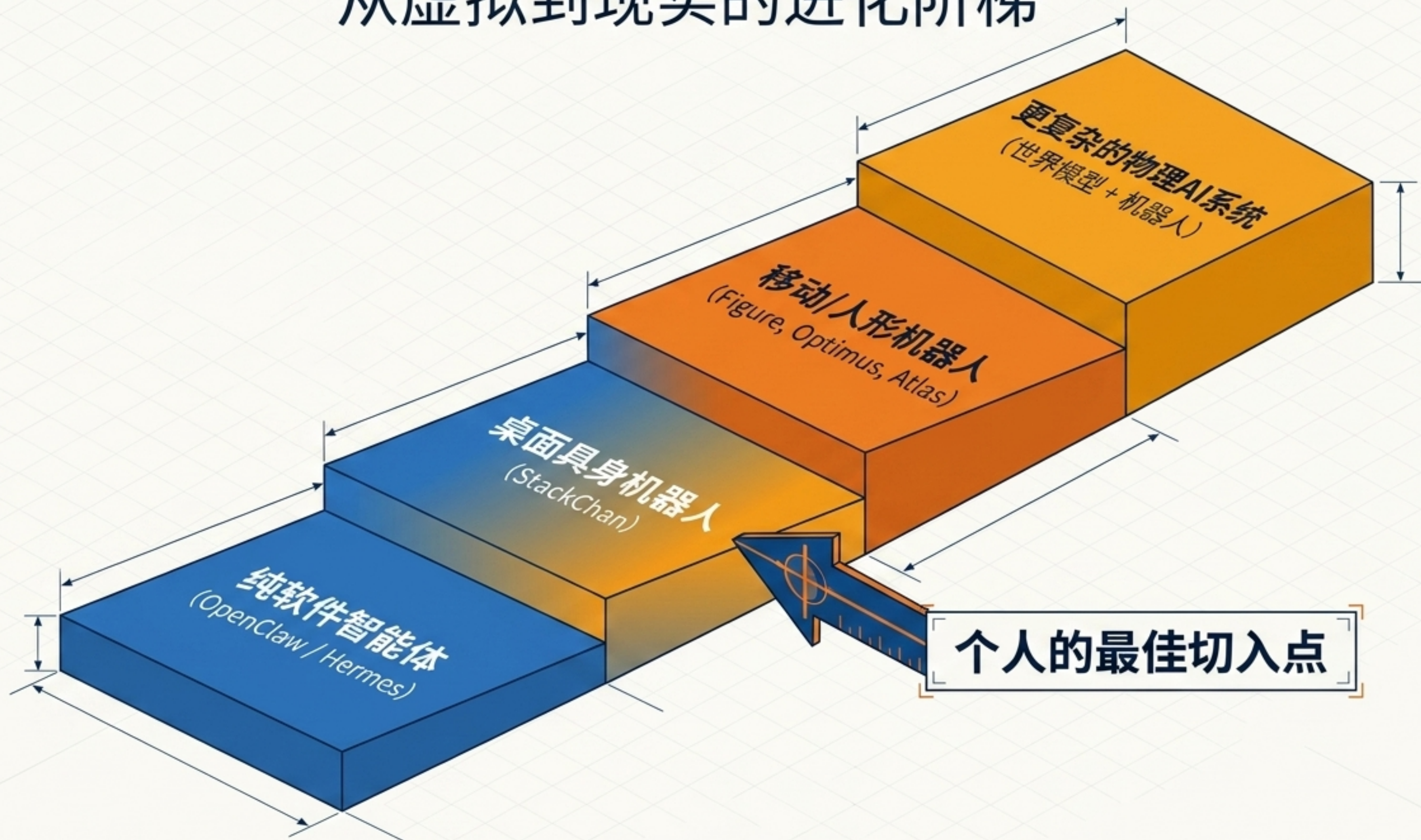


物理AI：超越躯壳，理解世界运转的法则



常见载体包括机器人与世界模型
强调AI与物理世界的深度结合

从虚拟到现实的进化阶梯



为什么桌面机器人是跨越边界的最佳起点？



极低成本

普通人买得起



极致安全

适合家庭和办公桌



直观体验

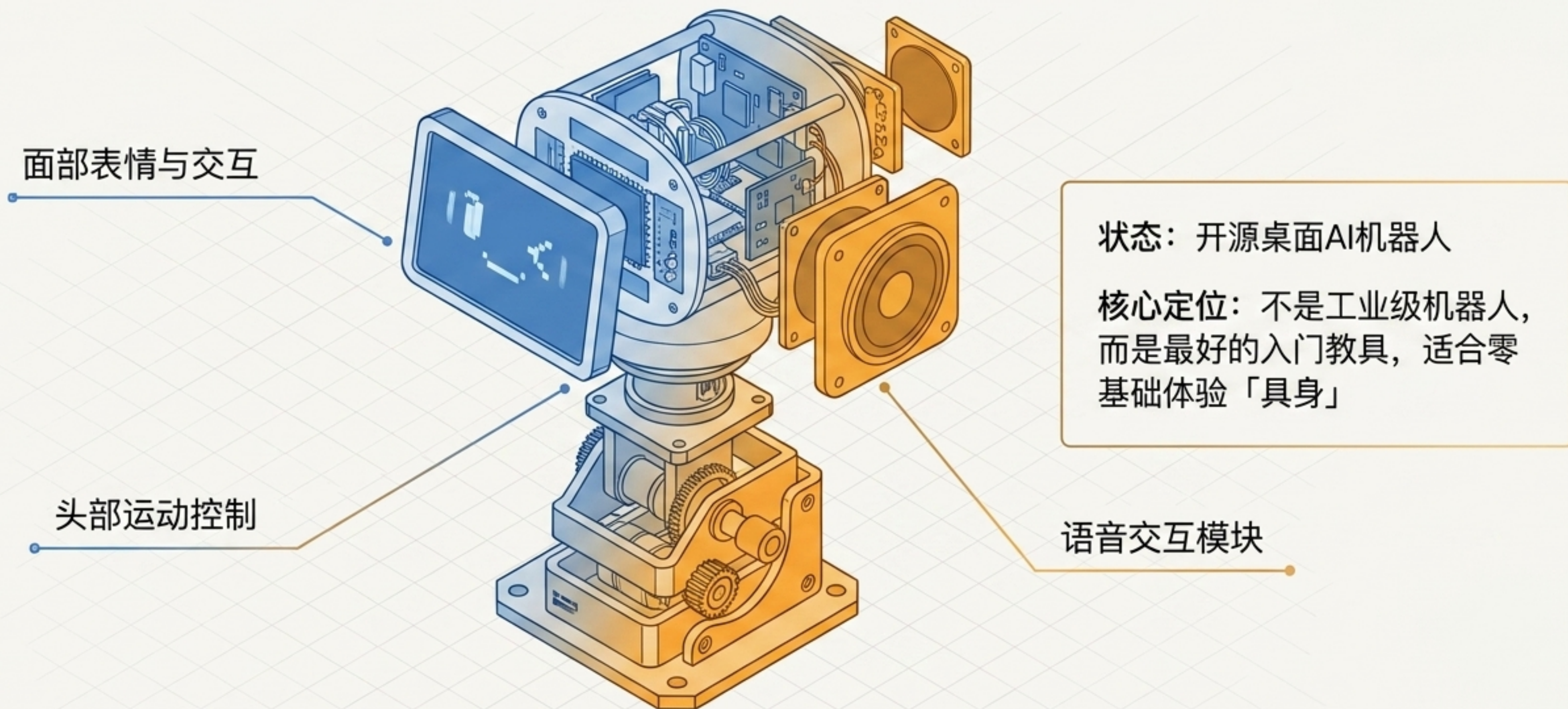
能直观展示「有身体」的感觉



最佳桥梁

是理解更复杂具身系统的最佳起点

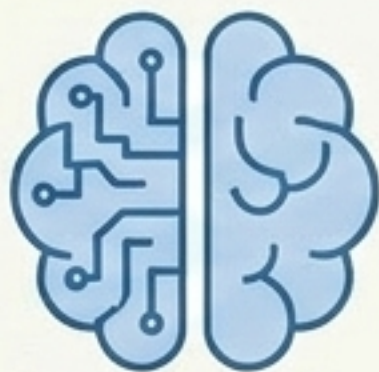
解构 StackChan：零基础的具身智能教具



战略聚焦：从宏观趋势到个人路径

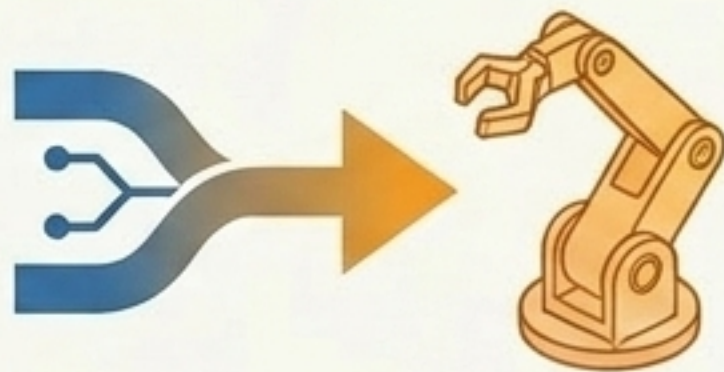
范式转移

智能体已经从纯软件全面走向具身。



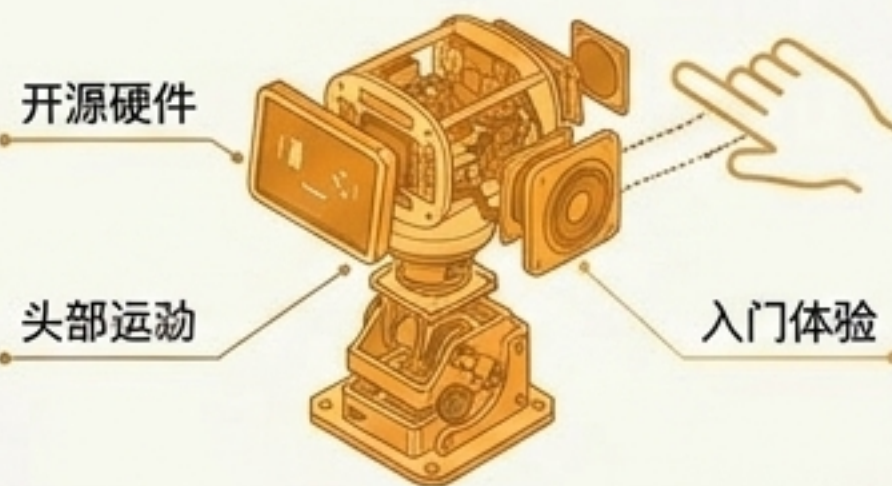
终极形态

物理AI是更大、更深远的发展方向。



现实路径

对个人而言，从StackChan这样的桌面机器人开始，是最现实、最高效的路径。



理论终点，现实起点



接入物理世界：过渡到 Demo 2

> 接下来我们用 StackChan 做现场演示，直接感受「AI 有了身体」是什么体验...