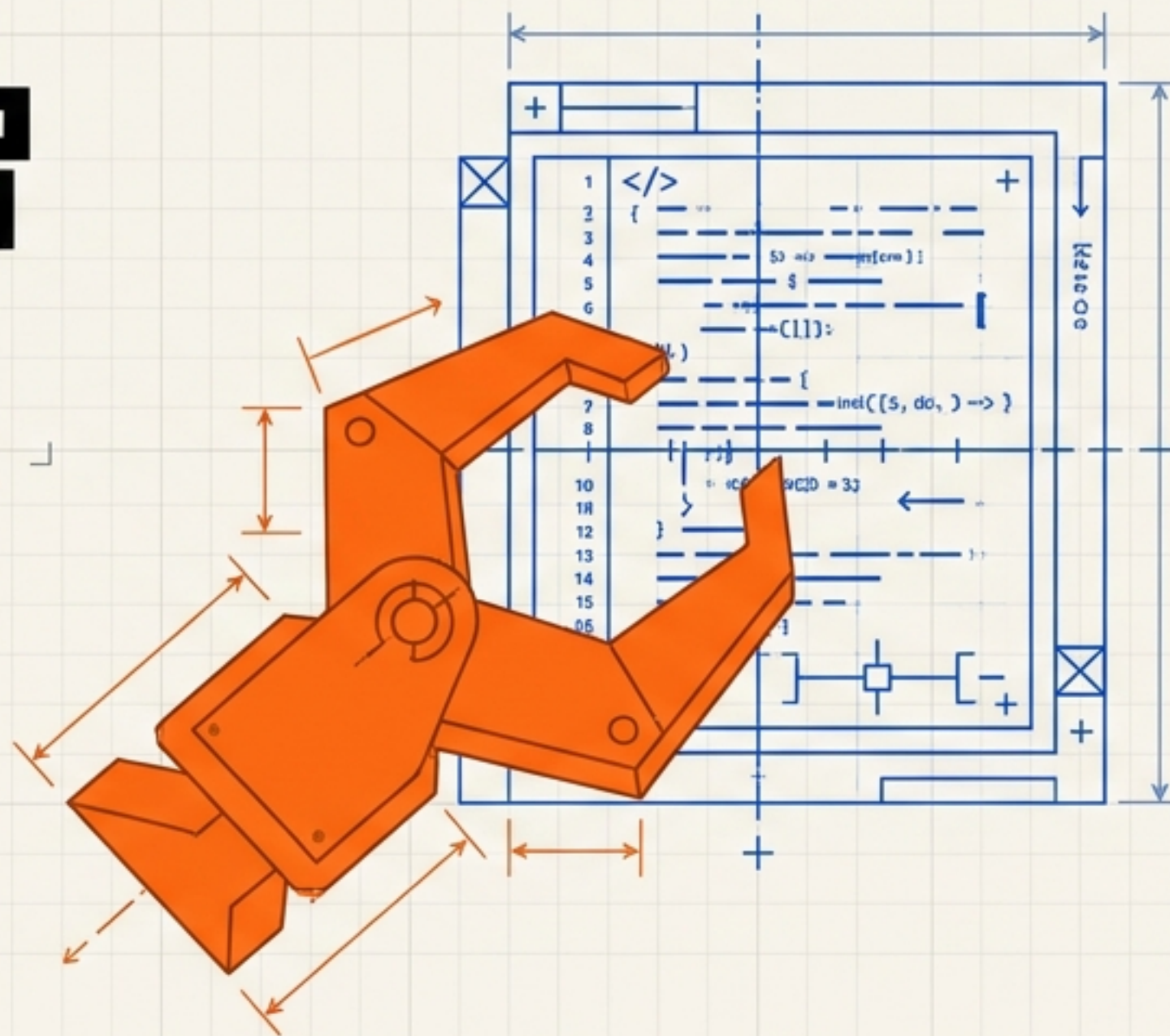


Demo 1: OpenClaw (小龙虾)

用云端AI API让智能体真正「动手」

具身智能与物理AI第三讲

演讲者: Michael HUO

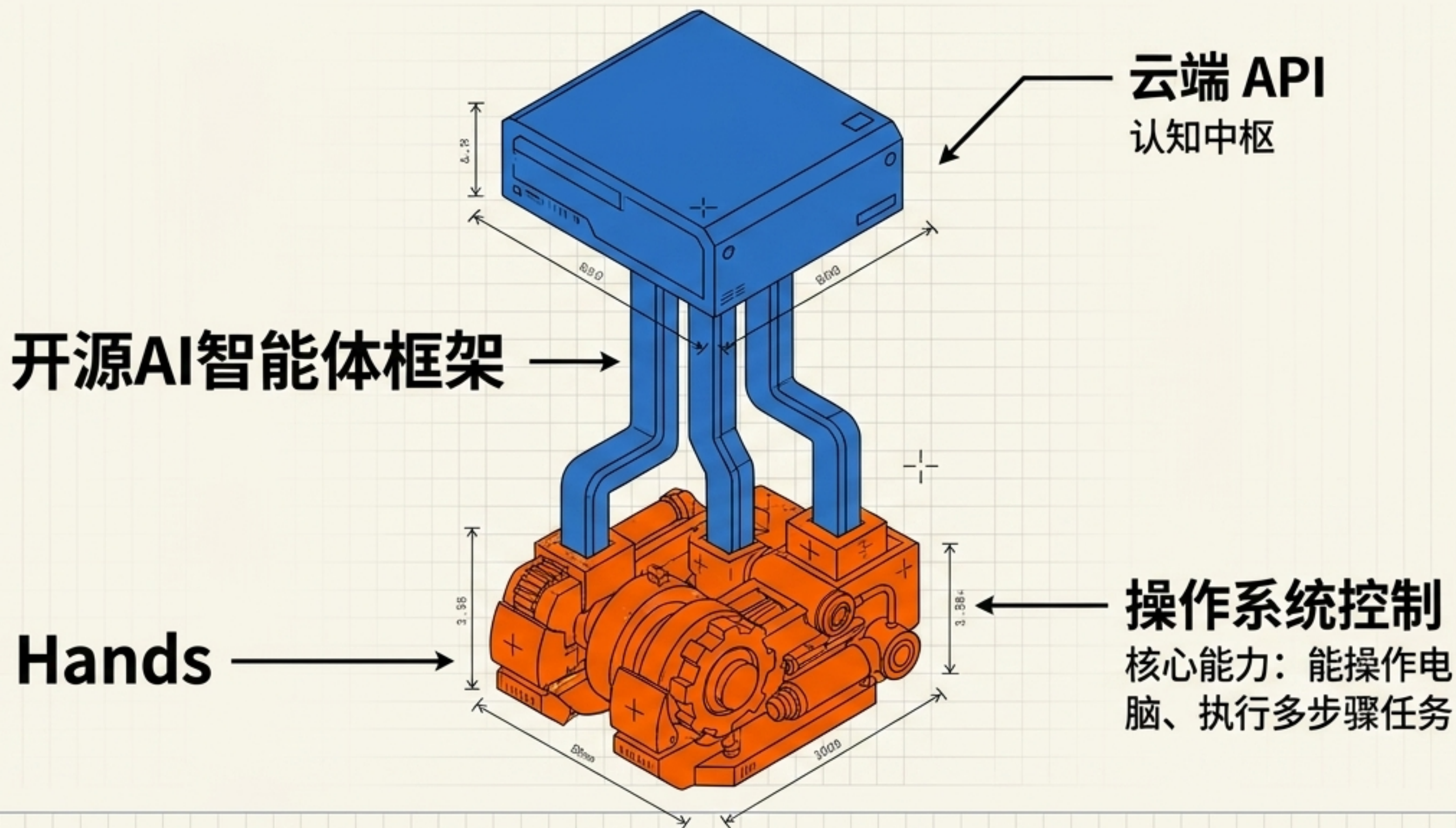


智能体 ≠ 聊天机器人

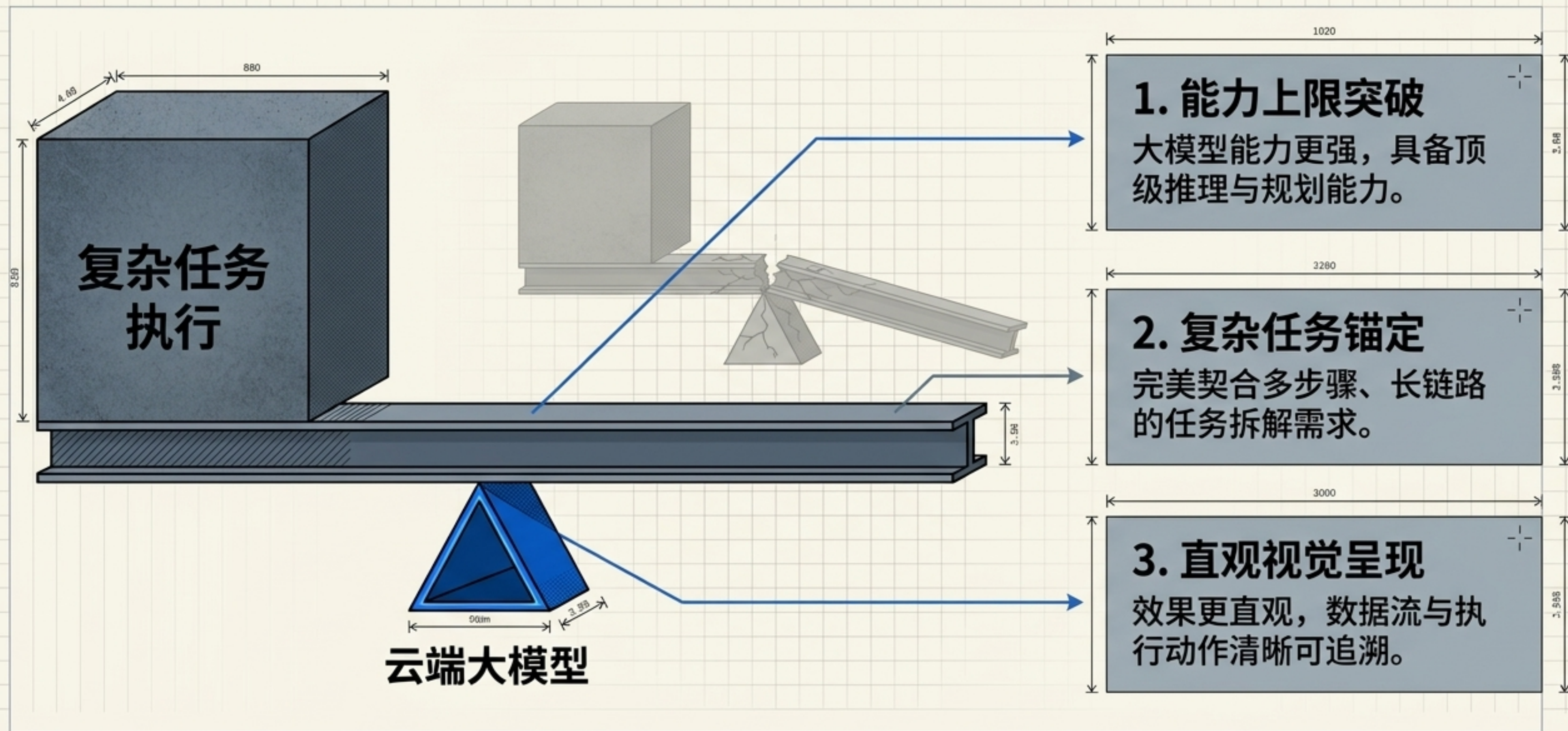
对比维度	聊天机器人	智能体（OpenClaw）
核心输出	文本与代码生成	物理或系统级动作
任务复杂度	单轮问答为主	多步骤目标导向
环境交互	被动响应	主动调用工具与浏览器
自治程度	依赖人类持续提示	自主拆解与规划

解析 OpenClaw (小龙虾) 的核心架构

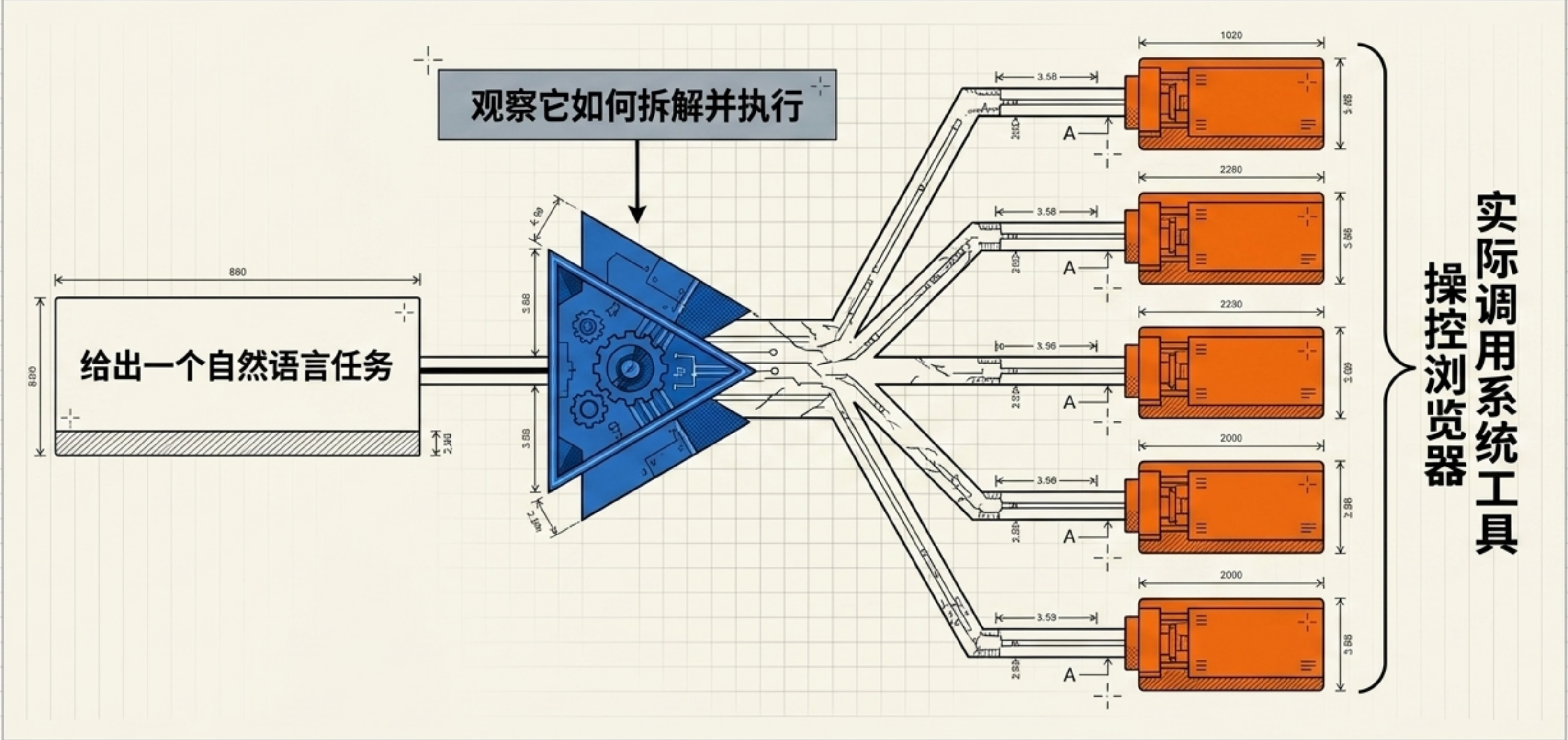
内部昵称: 「小龙虾」



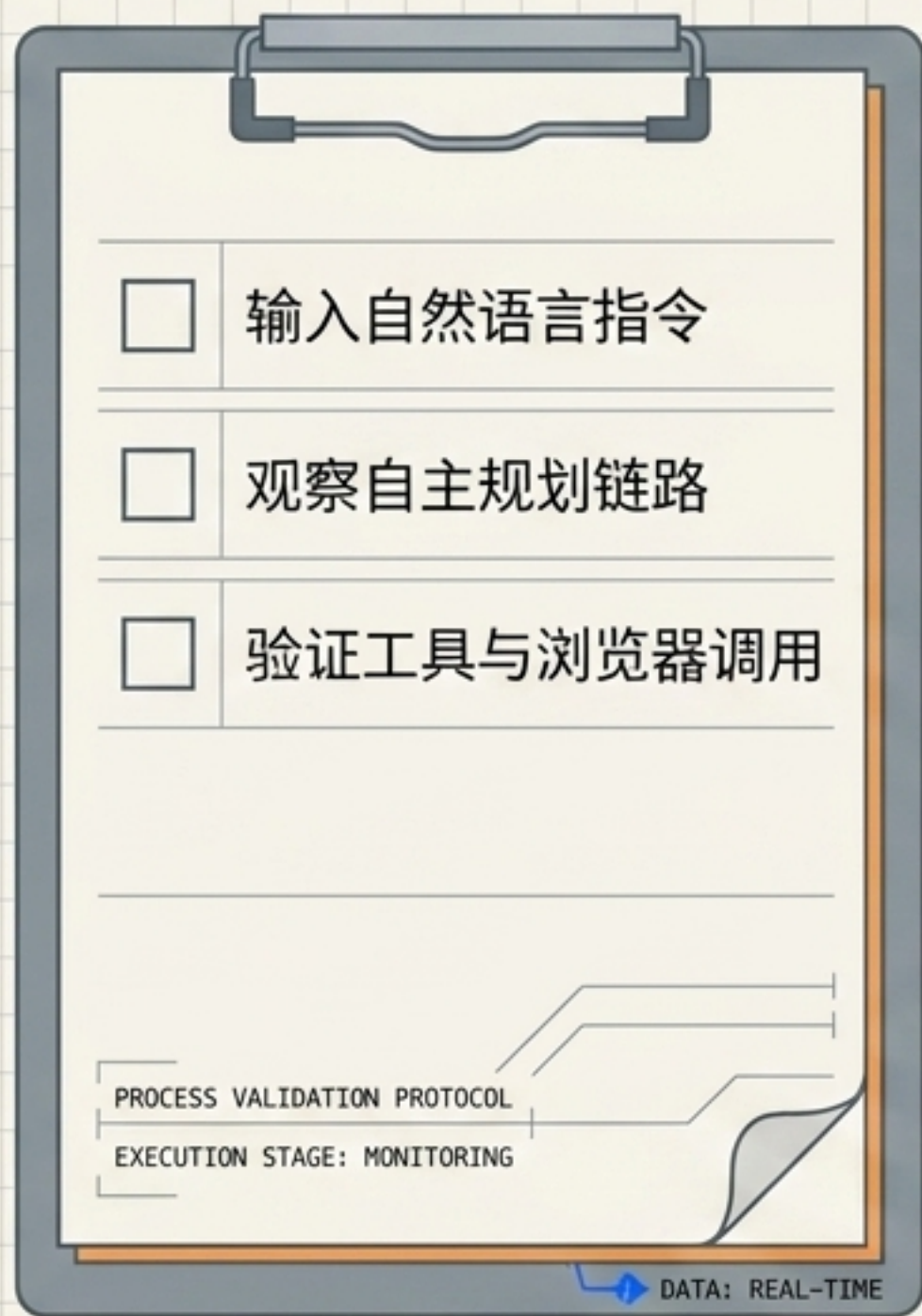
为什么选择云端API进行演示?



任务拆解引擎：从自然语言到系统操作

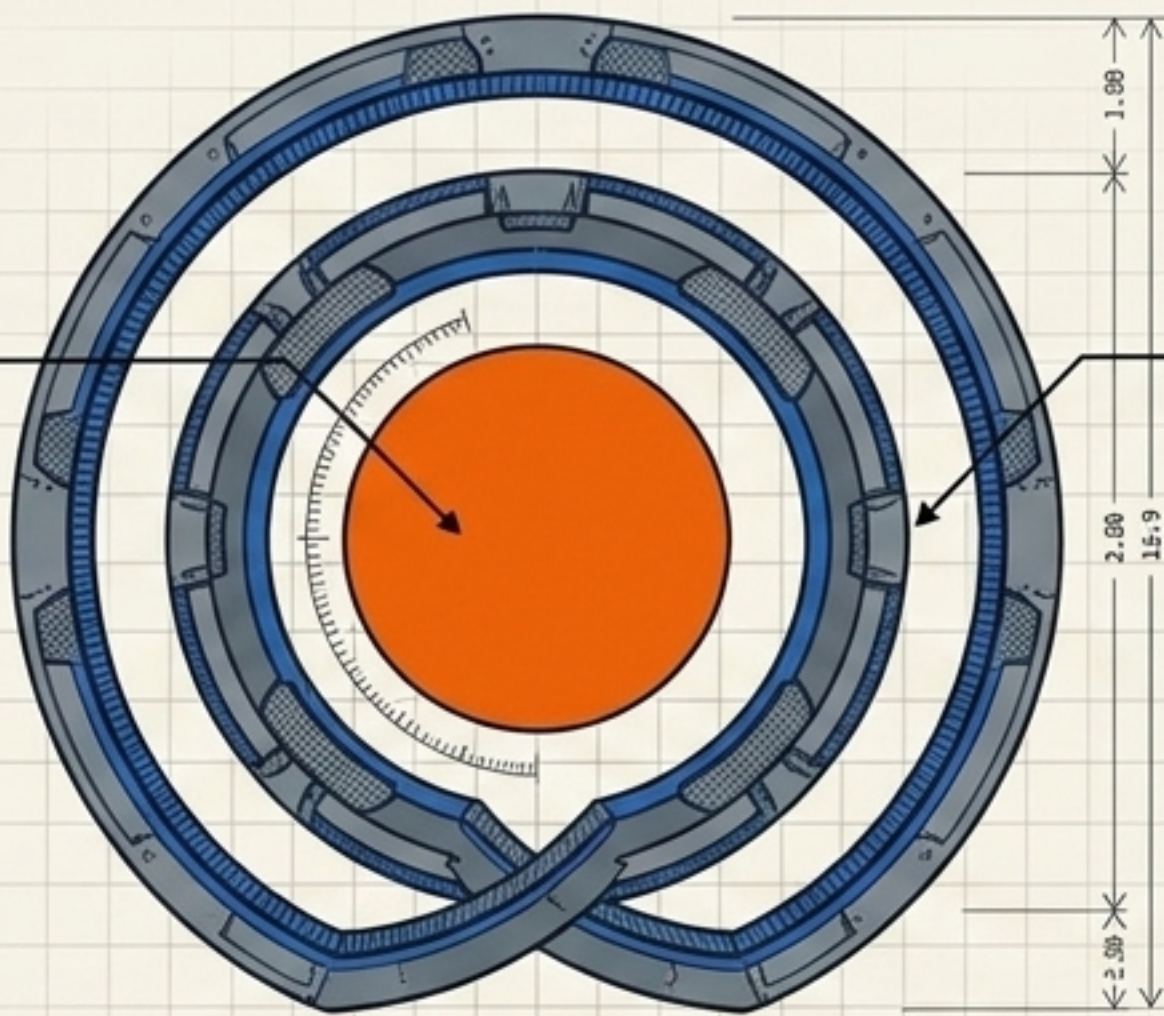


现场演示：OpenClaw 任务执行实况



核心洞察：能力释放与安全边界

云端模型是复杂任务的最优解



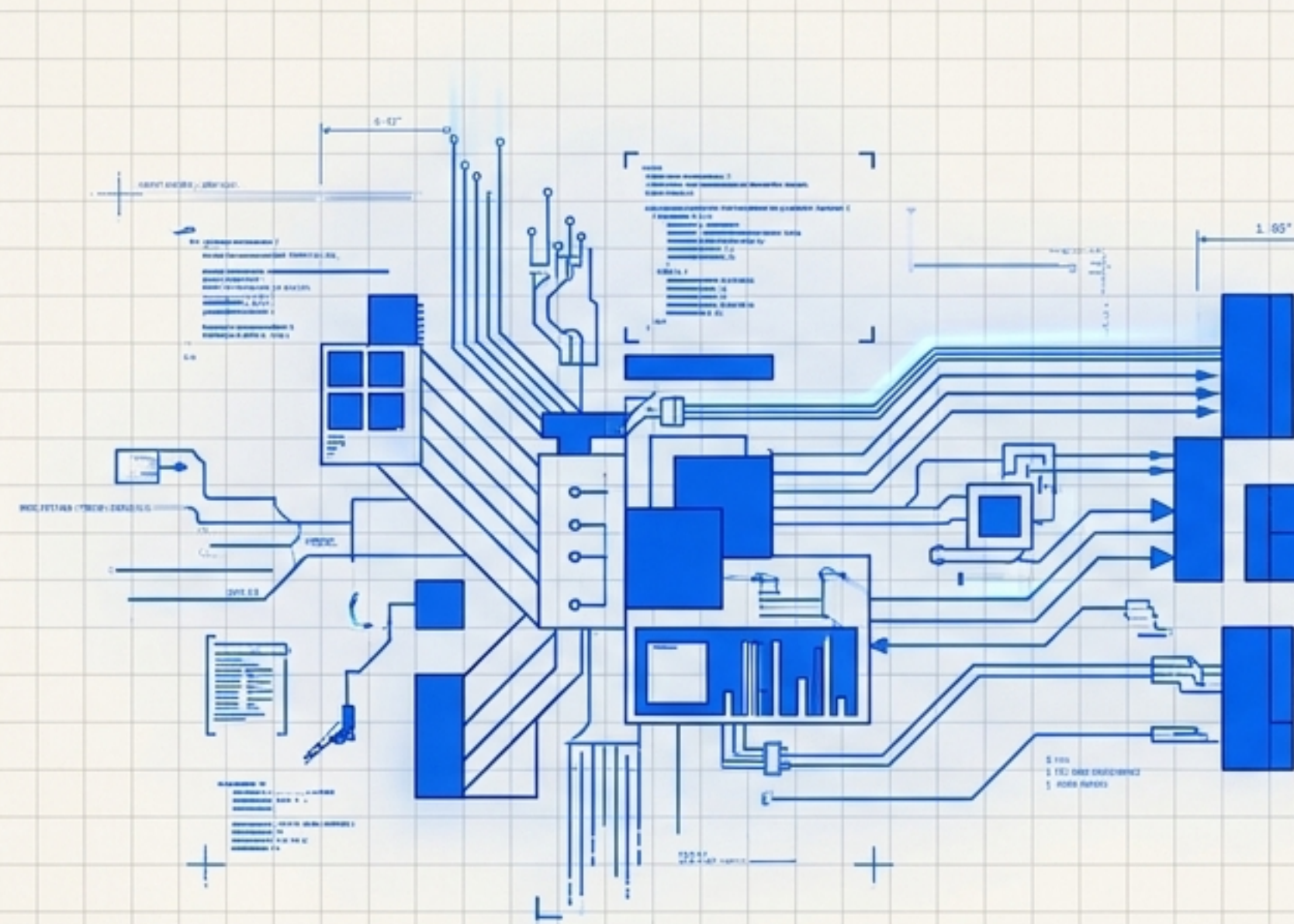
权限管理很重要

SYNTHESIS:

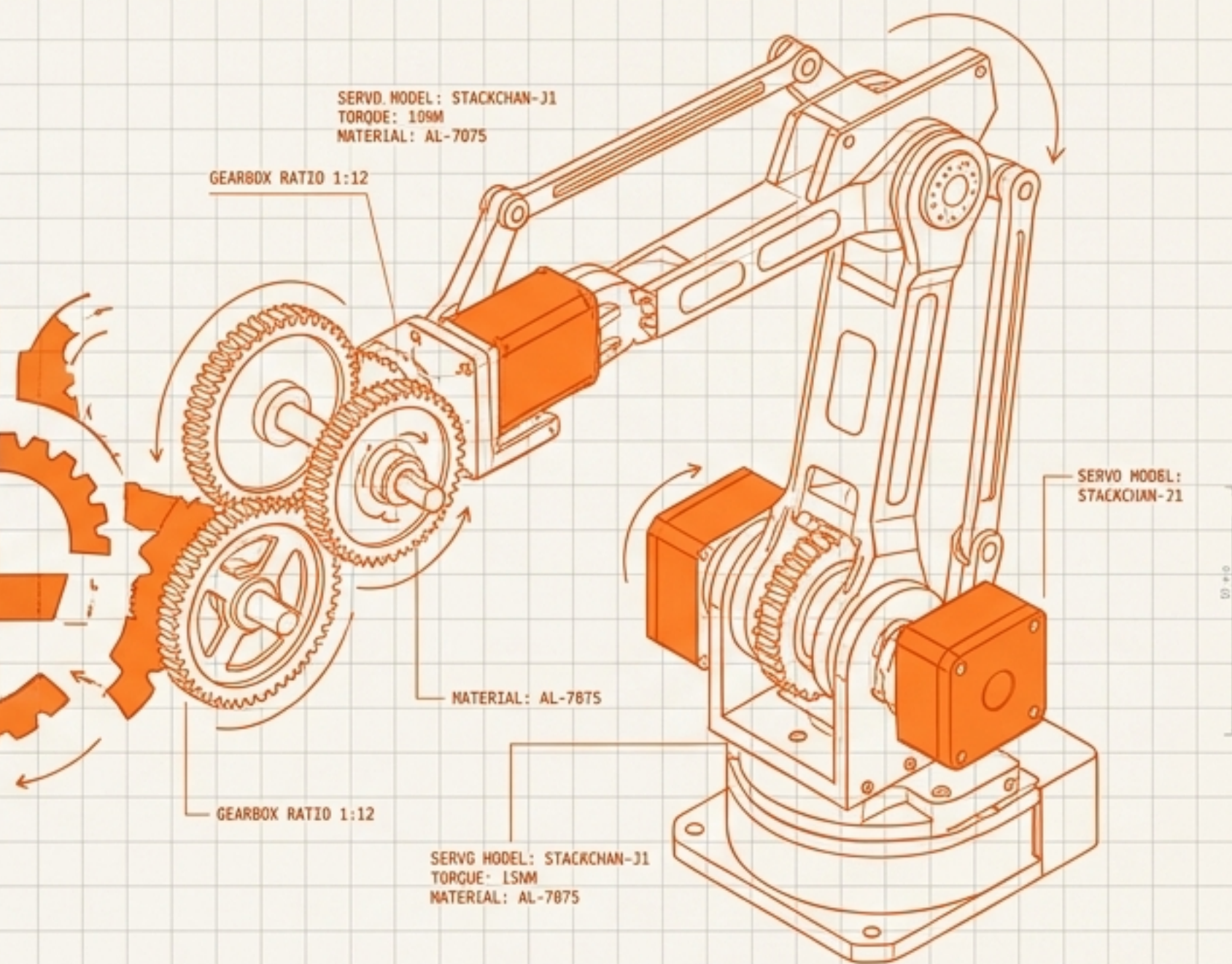
SAFETY SHIELD X-SECTION VIEW
DIM: 450x300mm SCALE: 1:10

当智能体真正拥有了「动手」的能力，
系统的安全边界必须从被动防御转向主动的权限控制。

从数字空间，走向物理世界



当前坐标：
云端智能体已经能真正在数字世界中做事。



下一步：
让智能体拥有物理躯壳，进入真实的具身智能。

接下来看具身智能：StackChan 演示。▶