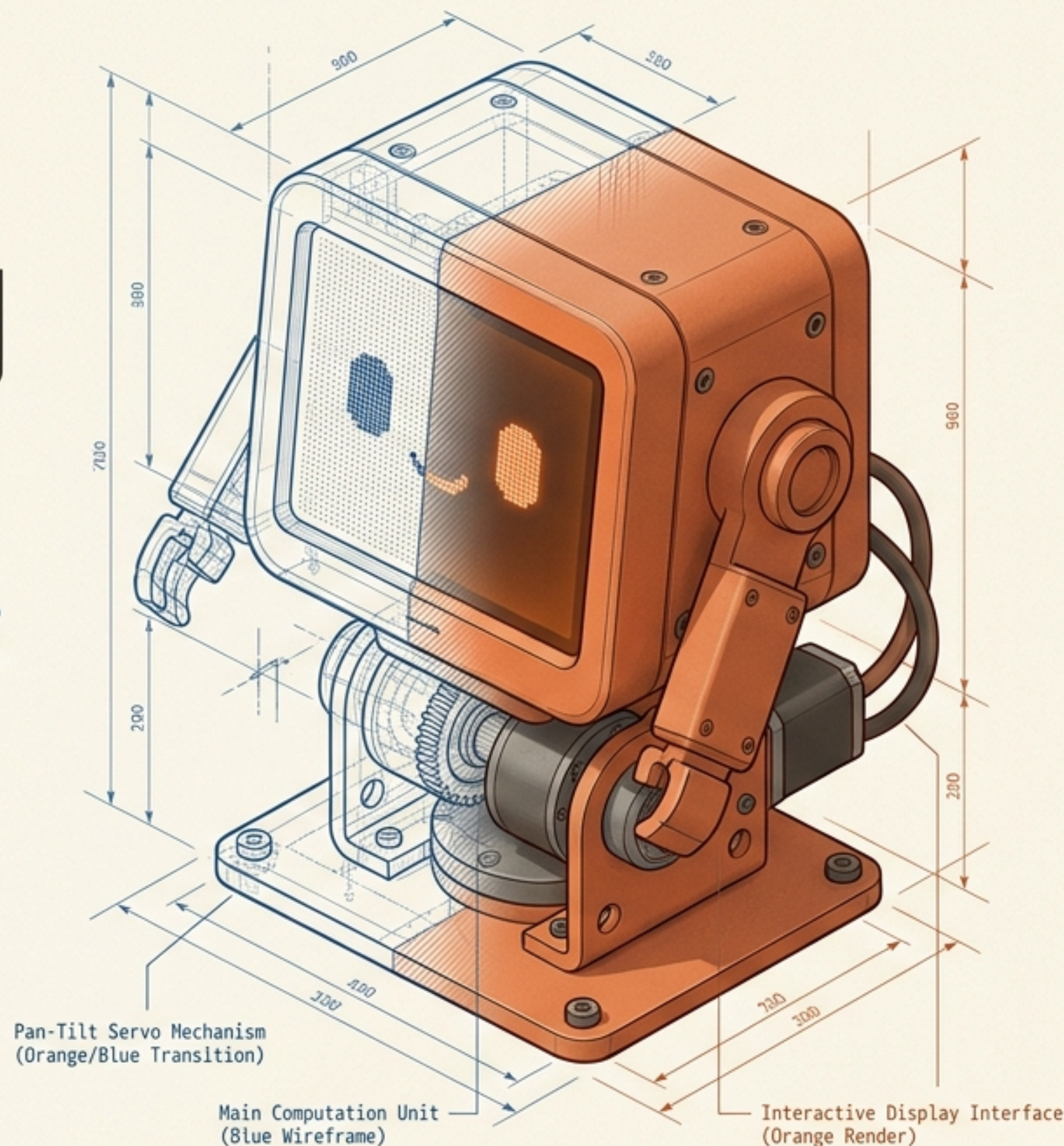
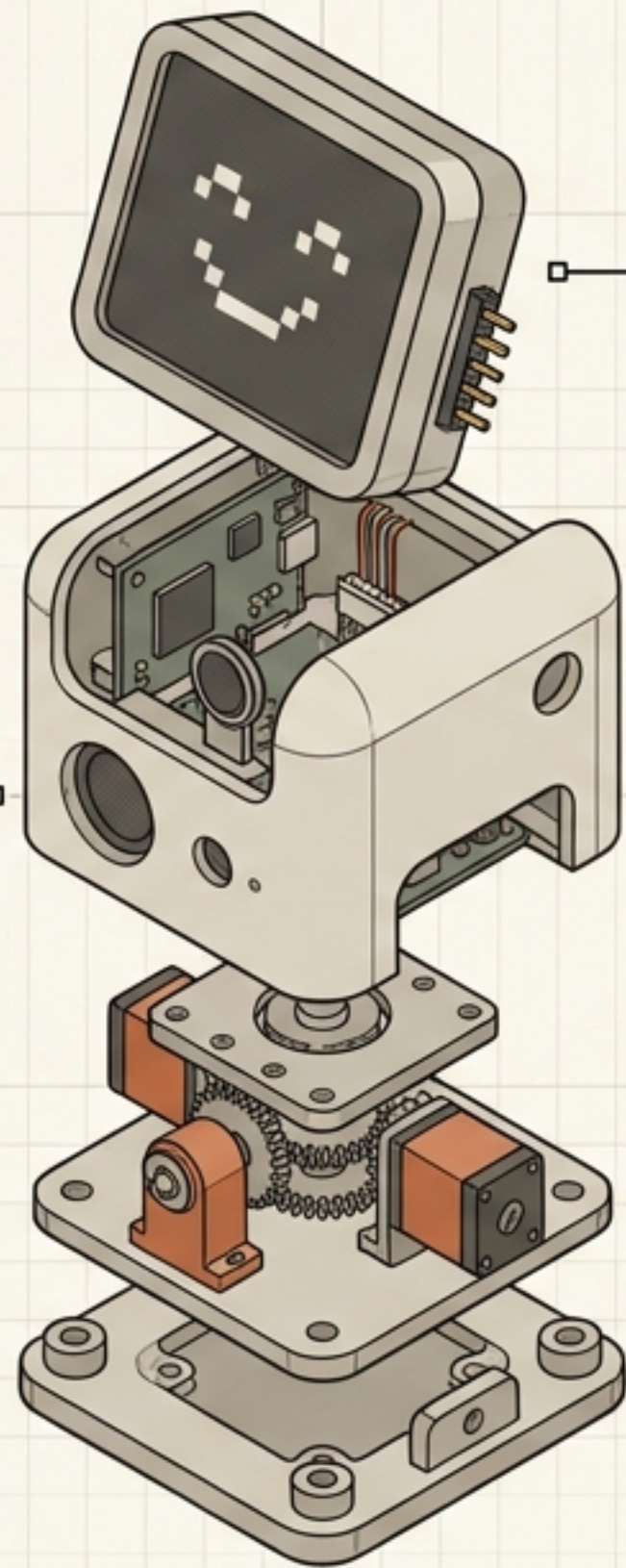


Demo 2 — 跨越理论与物理硬件的基石

演讲者: Michael HUO



开源桌面AI机器人—— 零基础体验「具身」 的最佳系统入口



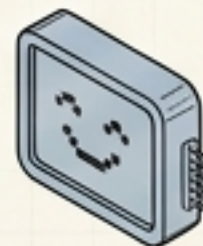
感知 (Perception & Voice)

环境音量与指令采集，
实现「能听能说」的双
向交互



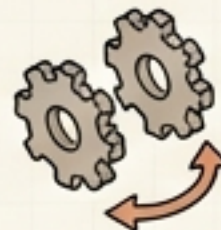
表达 (Expression & Persona)

屏幕渲染，提供拟人化
的情绪与状态反馈

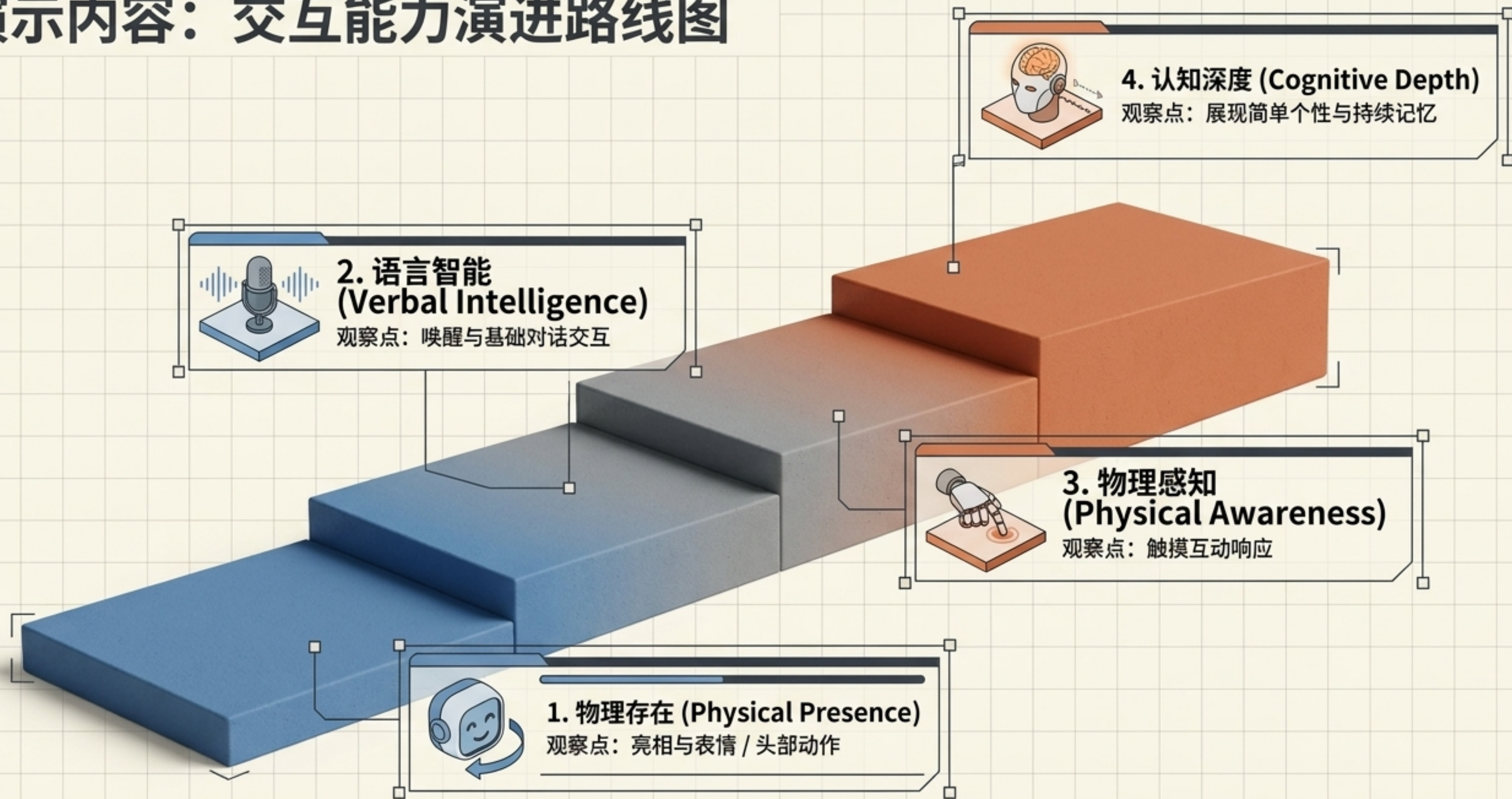


动作 (Action & Movement)

底座与舵机驱动，赋予
系统物理空间内的头部
转动能力



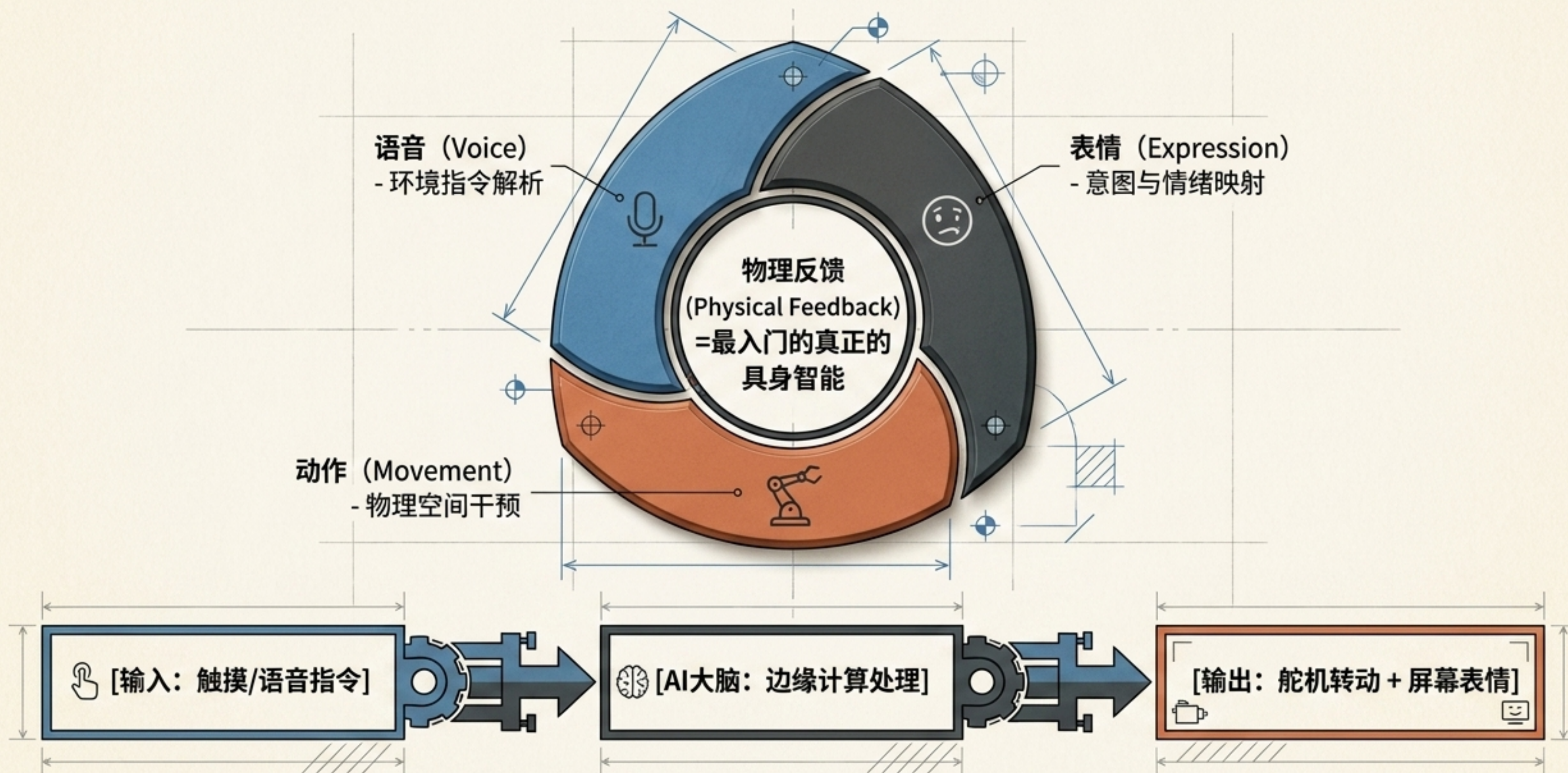
演示内容：交互能力演进路线图



现场演示 (Live Demonstration)

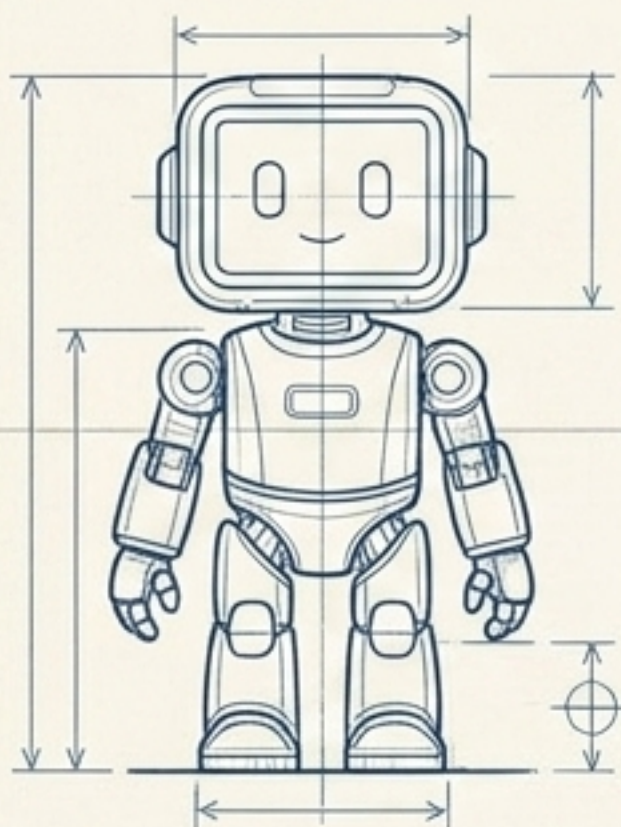
```
> System.Execute(StackChan_Live_Demo);
```

重点观察：具身智能的本质反馈闭环



下一步：跨越工程鸿沟

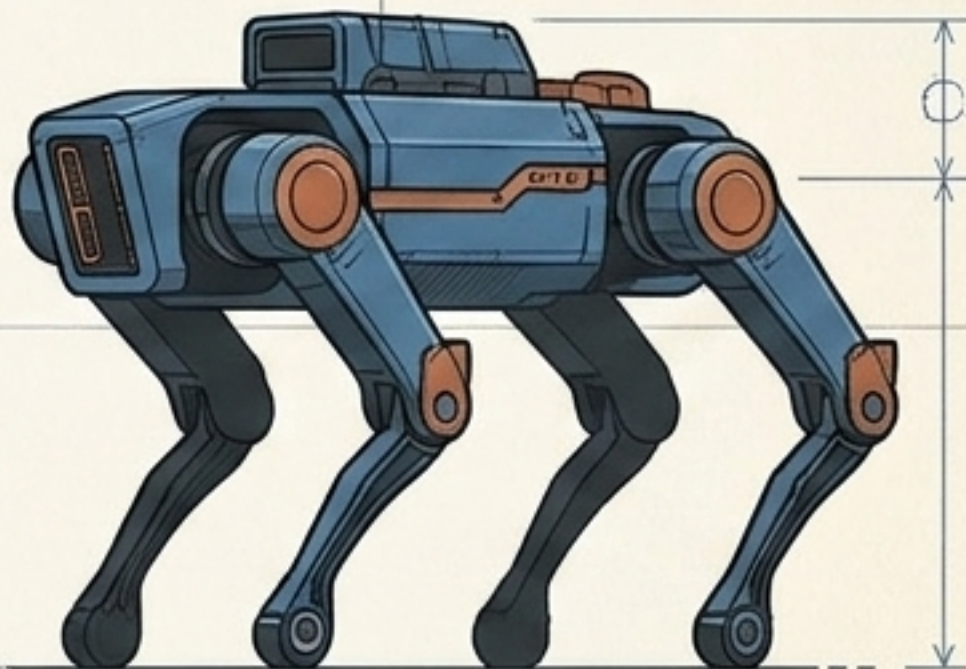
StackChan



- 定位：桌面级入门平台
- 特征：教育与体验导向、轻量级物理反馈
- 状态：已经拥有了「身体」

核心挑战：有了身体之后，
如何让智能体更加可靠？

Hermes



- 定位：工业级高级智能体
- 特征：高可靠性系统、复杂环境与物理交互
- 状态：进入工程范式与本地演示

即将进入：Hermes 本地演示...