

具身智能与物理AI

零基础上手：从Loop Engineering到Graph Engineering，以StackChan为例实操

演讲者：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

探索2026智能体元年的 四大核心命题

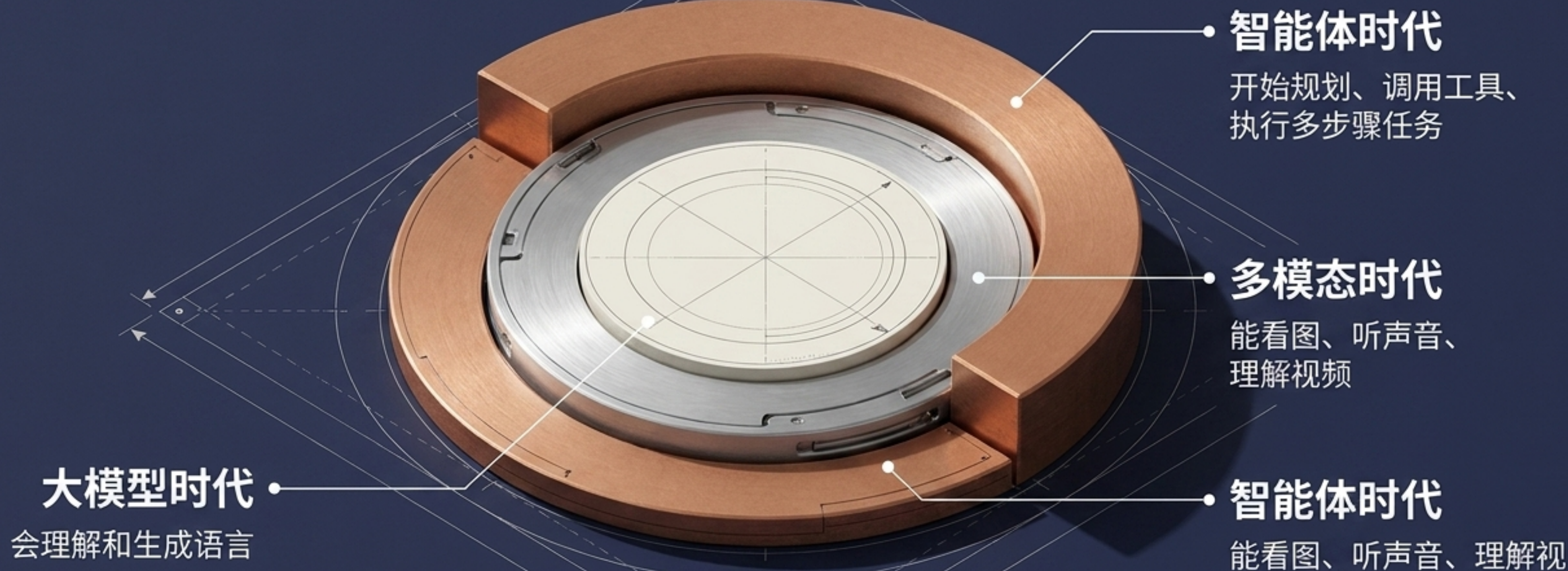
为什么2026年被称为
「智能体元年」？

AI从「会聊天」到「会做事」
究竟发生了什么本质变化？

作为普通人，现在为什么
也能轻松上手？

今天的三个核心Demo分
别解决什么问题？

AI能力的三次认知跃迁



从「被动回应」到「主动规划」 的范式转移

聊天机器人

响应式

你问一句，它答一句

「帮我写周报」

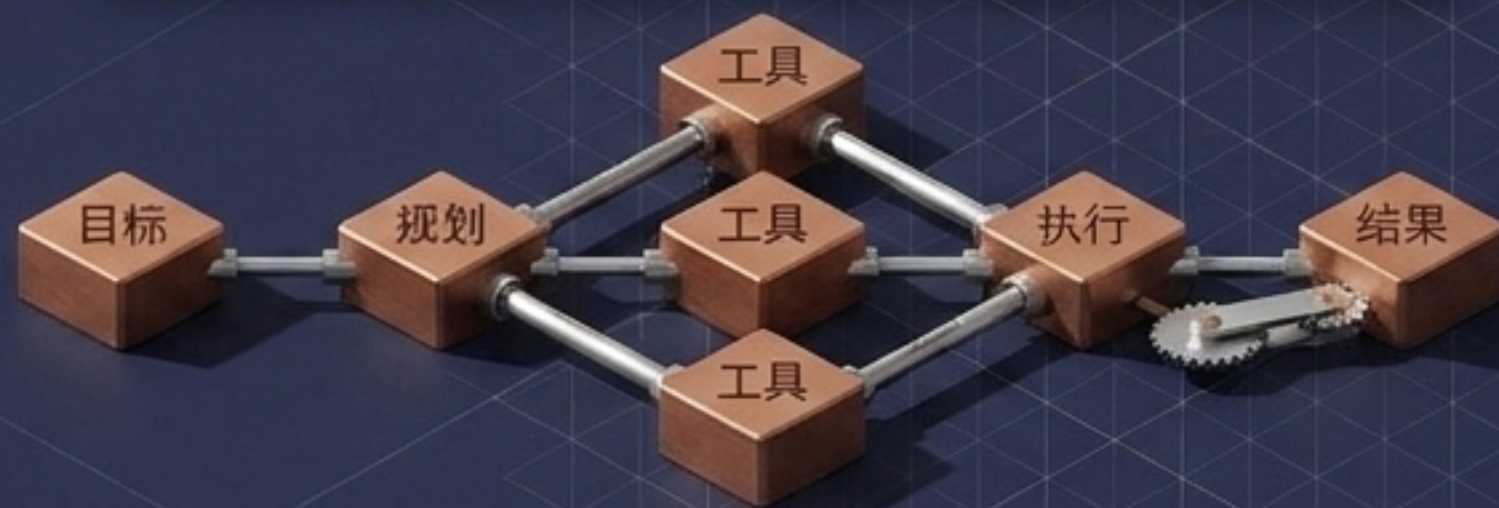


智能体

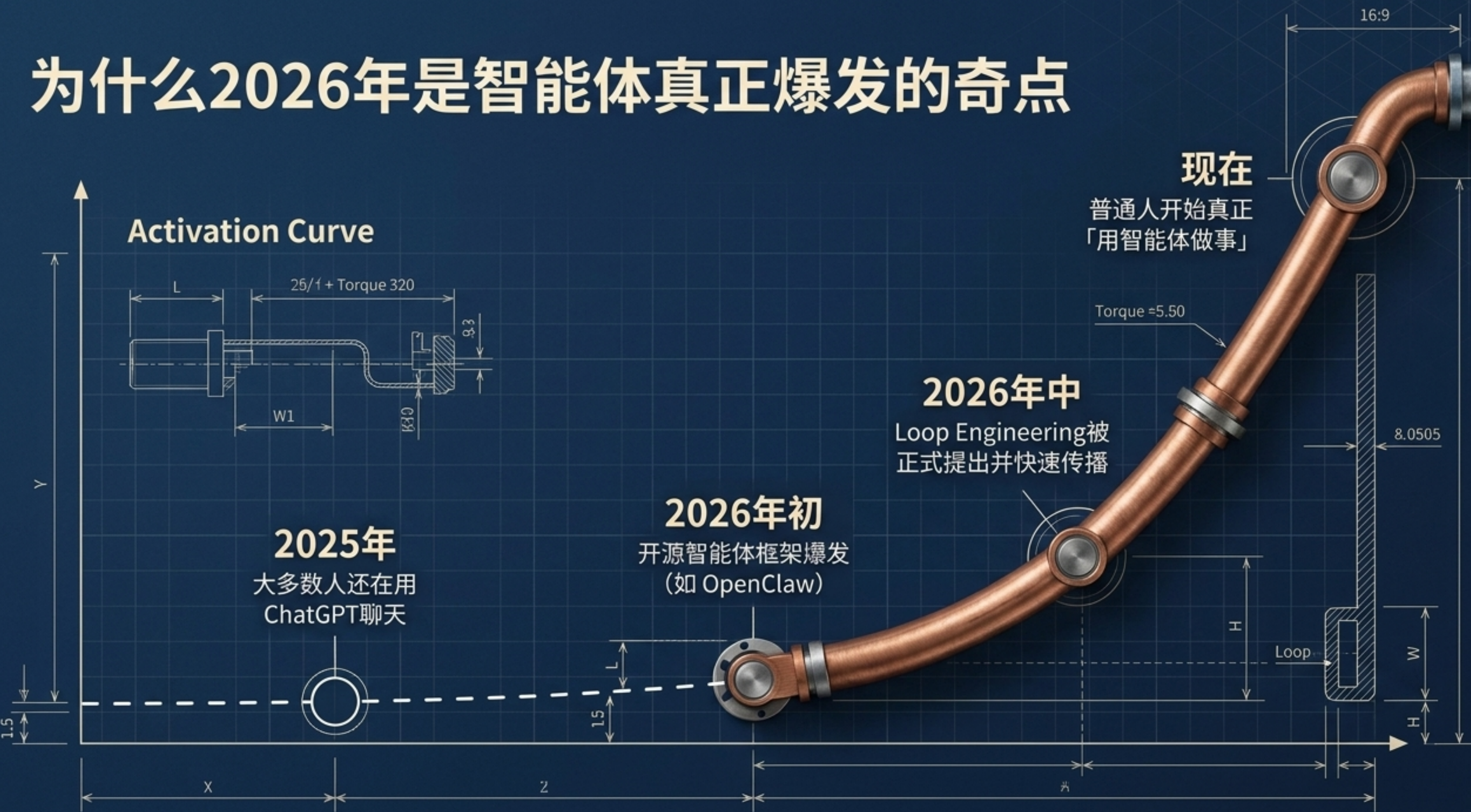
主动式

你给目标，它自己拆解步骤并执行

「帮我打开文档、填数据、生成周报并发送」



为什么2026年是智能体真正爆发的奇点



打破技术壁垒的三大工程基石

工具成熟

- ☑ 开源框架可用 (OpenClaw、Hermes等)
- ☑ 云端API稳定且易用
- ☑ 本地模型能力显著提升

工程方法

- ☑ 从只会写Prompt, 进化到设计Loop
- ☑ 进一步跃升至Graph Engineering
- ☑ 拥有系统方法论, 不再依靠直觉试错

门槛下降

- ☑ 不需要从零训练模型
- ☑ 通过API或现成框架直接调用核心能力
- ☑ 桌面机器人让「具身」变得可触摸



认知重塑

2026年最大的变化不是模型
又大了一点，而是AI开始从
「回答问题」转向「完成任务」。

这让普通人第一次有机会把AI当成真正的助手来用。

具身智能生态象限与 三大实操演示

OpenClaw (小龙虾)

云端API驱动，展示「能动手」



纯数字 <<

Hermes (爱马仕)

本地运行，展示隐私与自进化



云端驱动

本地运行

>> 物理实体

StackChan

桌面机器人，展示最入门的具身智能



见证智能体真正「动手」的时刻



Demo 01: OpenClaw
用云端API驱动，直击智能体的执行力。

准备切换演示环境...