

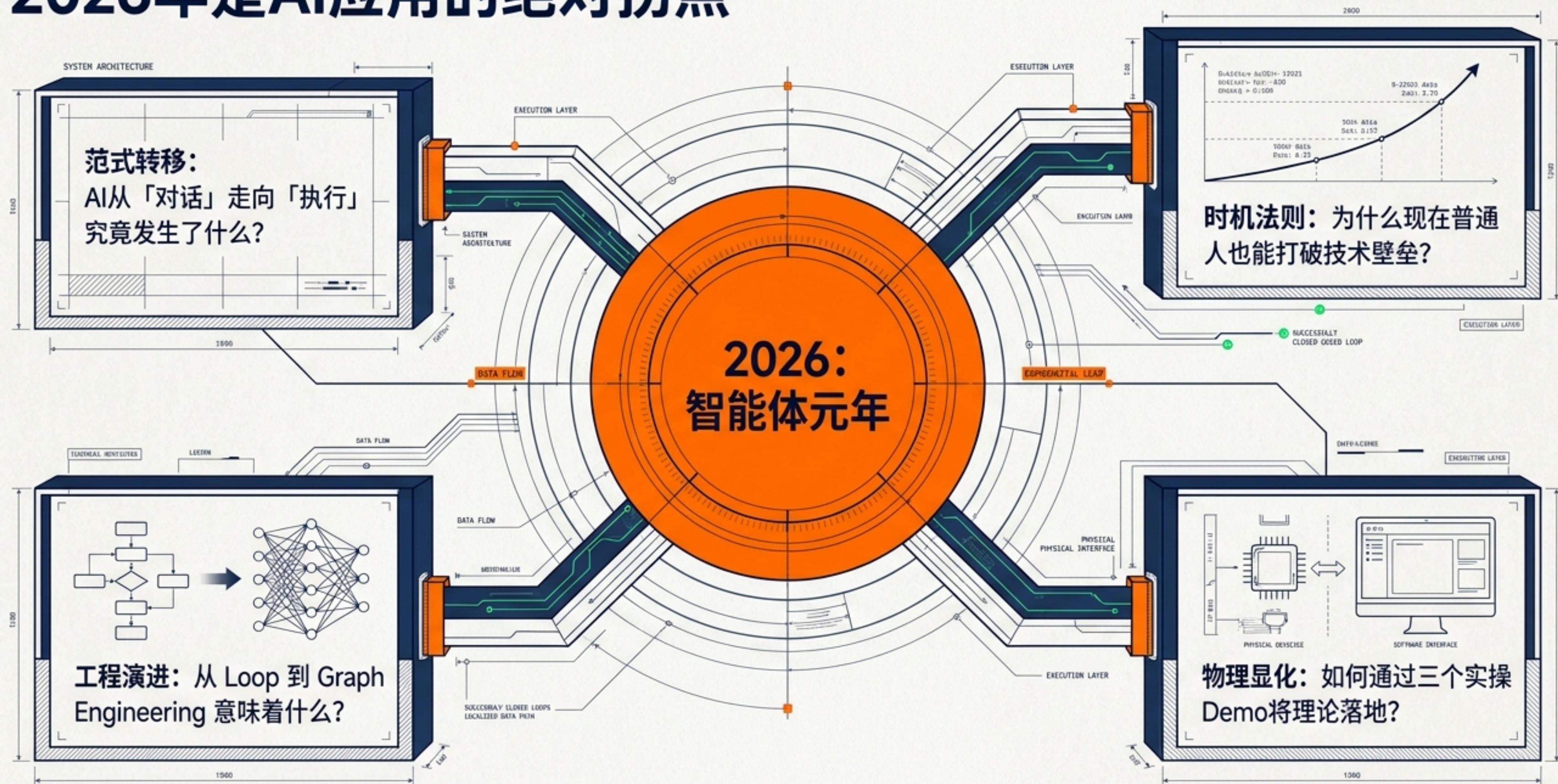
具身智能与物理AI： 从「会聊天」到「会做事」

零基础上手：以StackChan实操为例，解析从
Loop Engineering 到 Graph Engineering 的范式转移

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

2026年是AI应用的绝对拐点



范式转移:

AI从「对话」走向「执行」 究竟发生了什么？

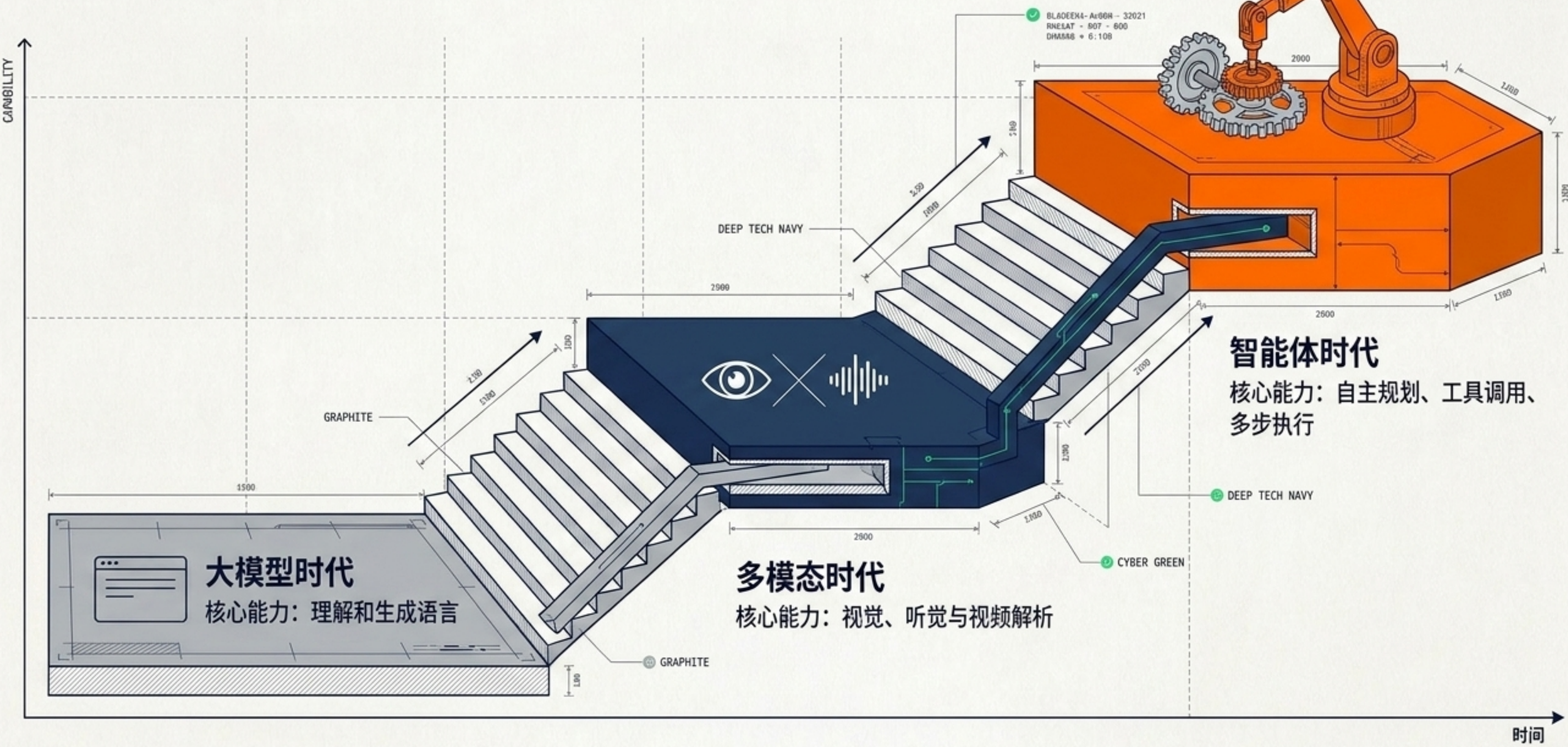
时机法则：为什么现在普通人也能打破技术壁垒？

工程演进：从 Loop 到 Graph Engineering 意味着什么？

物理显化：如何通过三个实操 Demo 将理论落地？

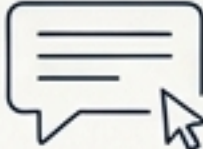
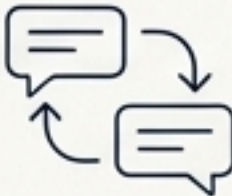
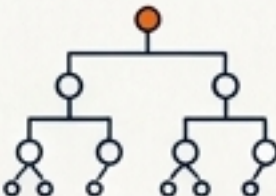
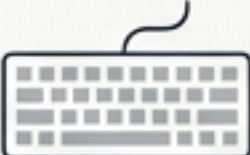
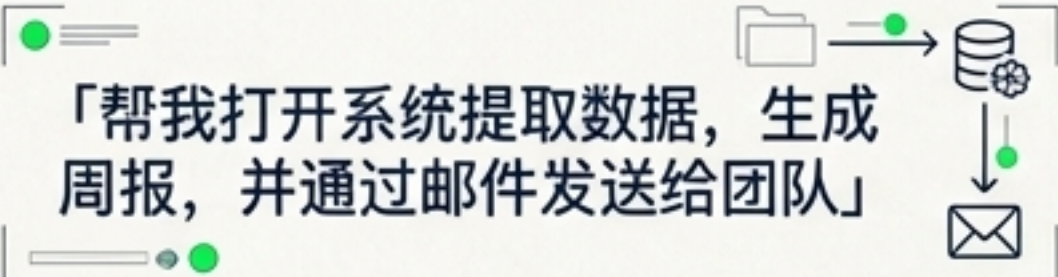
SP INDEX		DATA TYPE	SPIN 4	TIME
DEEN		NUMBER	SPINNING	

AI能力的三次历史性跃迁

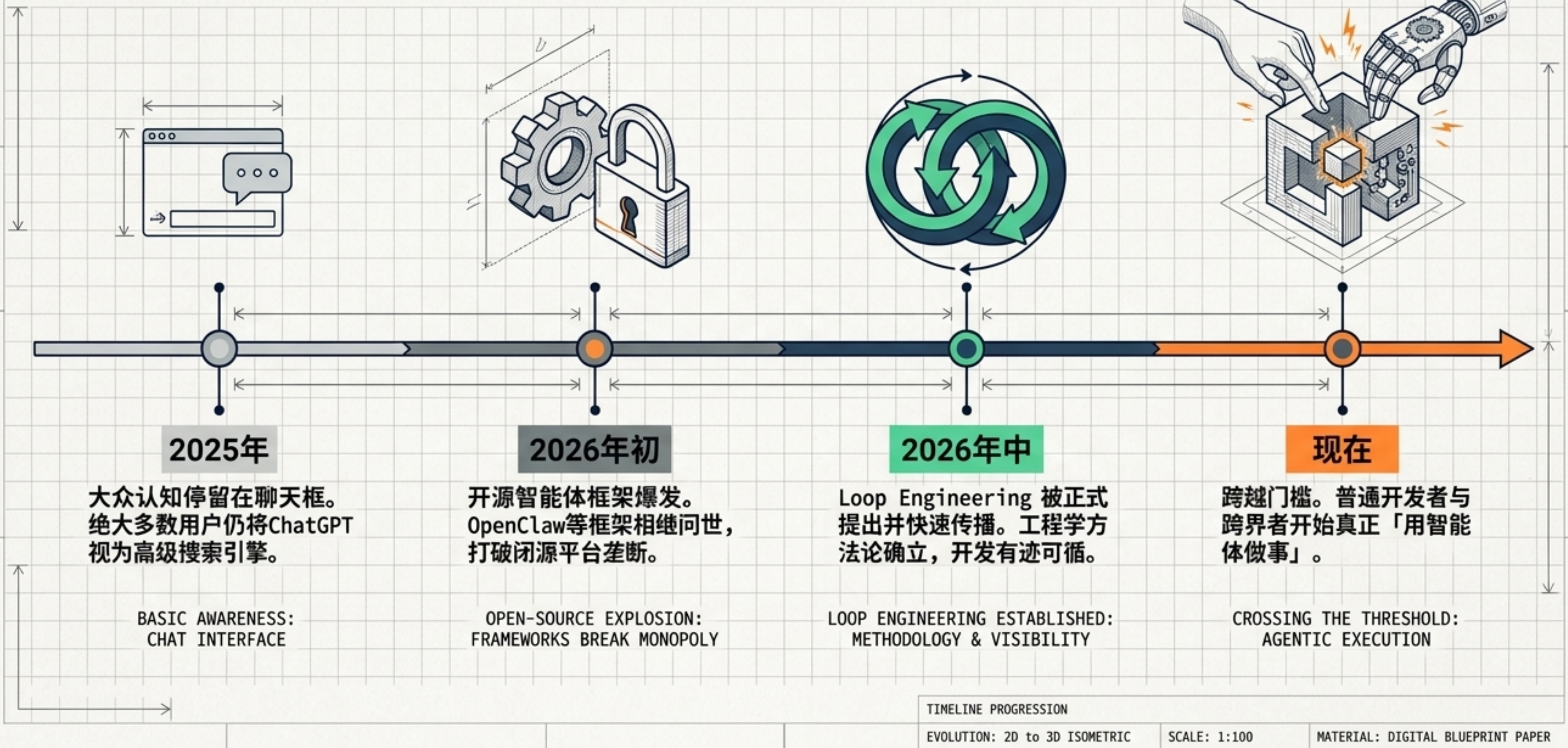


2024	2025	2026	2027
2028	2029	2030	2031

核心分水岭：被动响应与主动执行的区别

	聊天机器人	智能体
触发机制	提示词 (Prompt) 	目标导向 (Goal) 
处理模式	回合制对话 	自主拆解与规划 
行动边界	仅输出文本 	多工具联动调用 
典型场景	 「帮我写一份周报草稿」	 「帮我打开系统提取数据，生成周报，并通过邮件发送给团队」

2025至2026：从对话窗口到生产力引擎的剧变

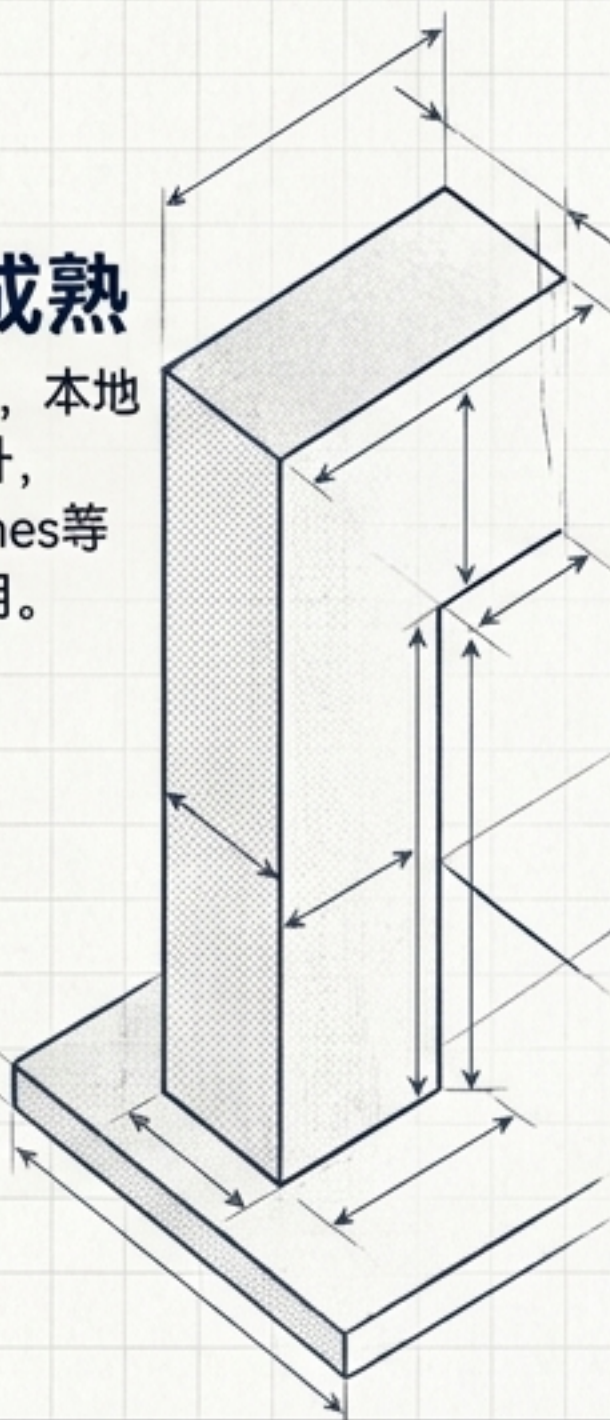


为什么今天是入局的最佳时机？

三大要素的历史性交汇

工具基建成熟

云端API稳定易用，本地模型能力显著提升，OpenClaw/Hermes等开源框架随时可用。

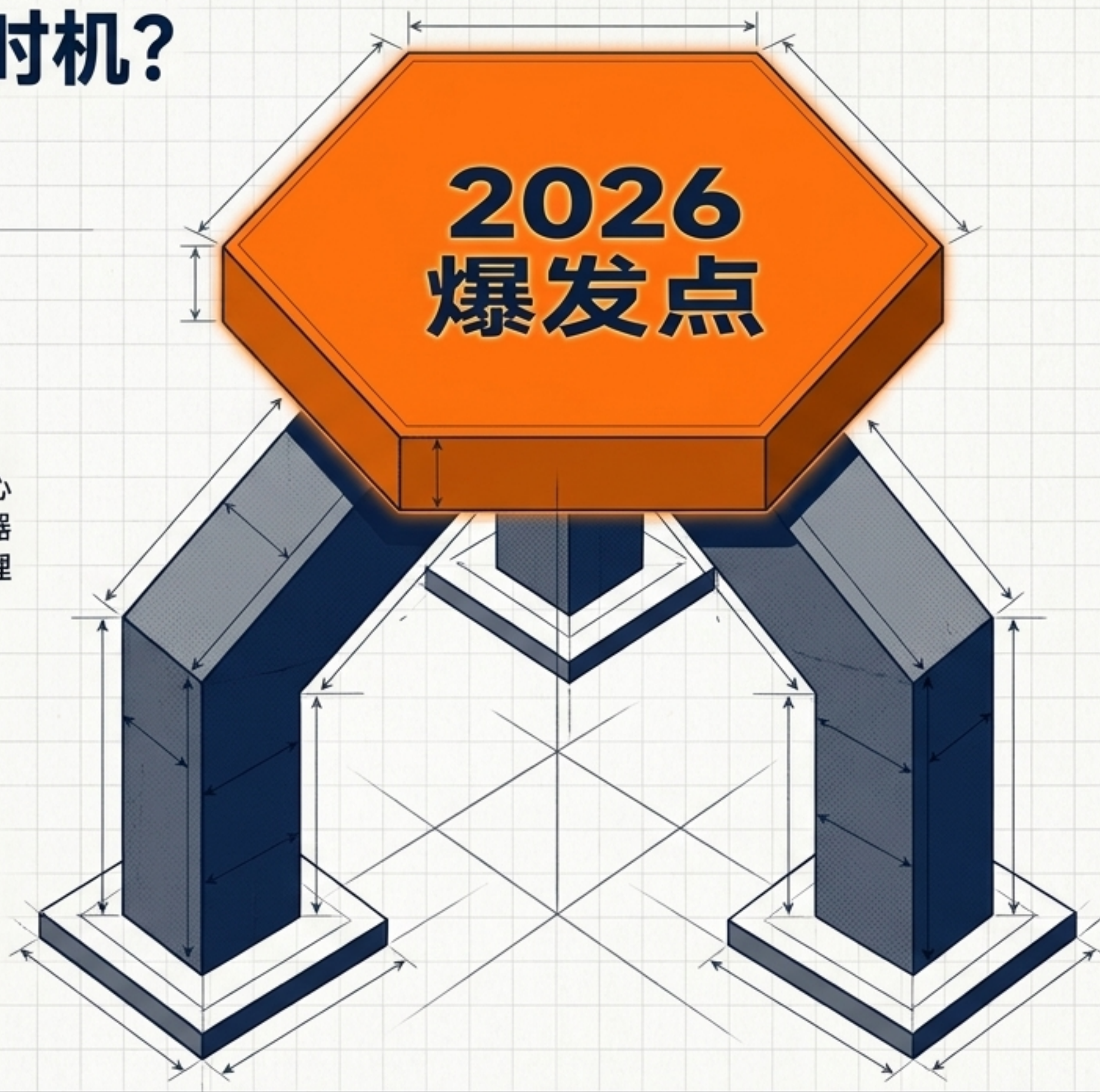


准入门槛骤降

无需从零训练模型，核心能力一键调用，桌面机器人人让「具身」变得物理可触。

工程方法清晰

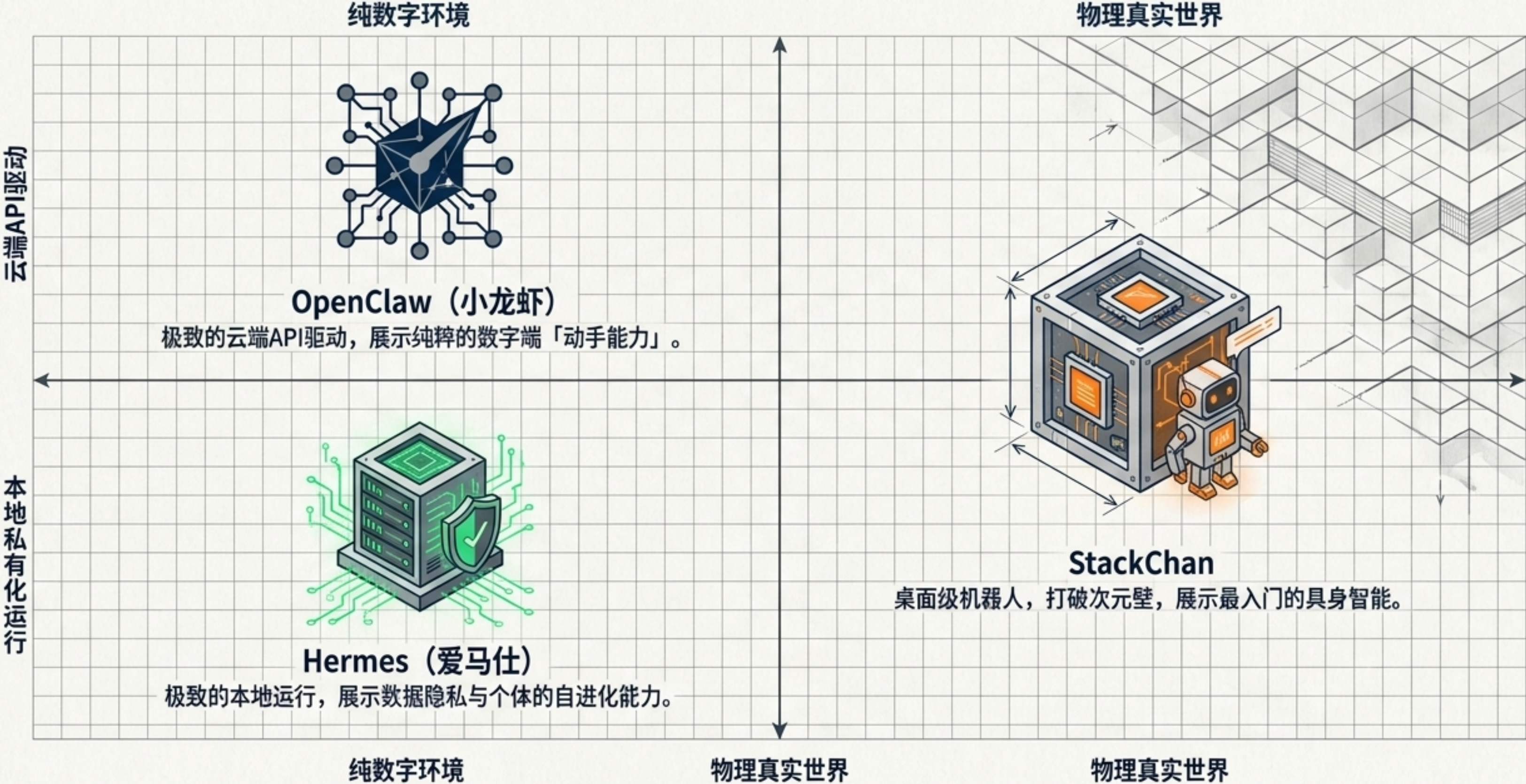
告别盲目的Prompt试错，迎来系统化的架构设计。



智能体的决策解剖学：Graph Engineering 运作机制



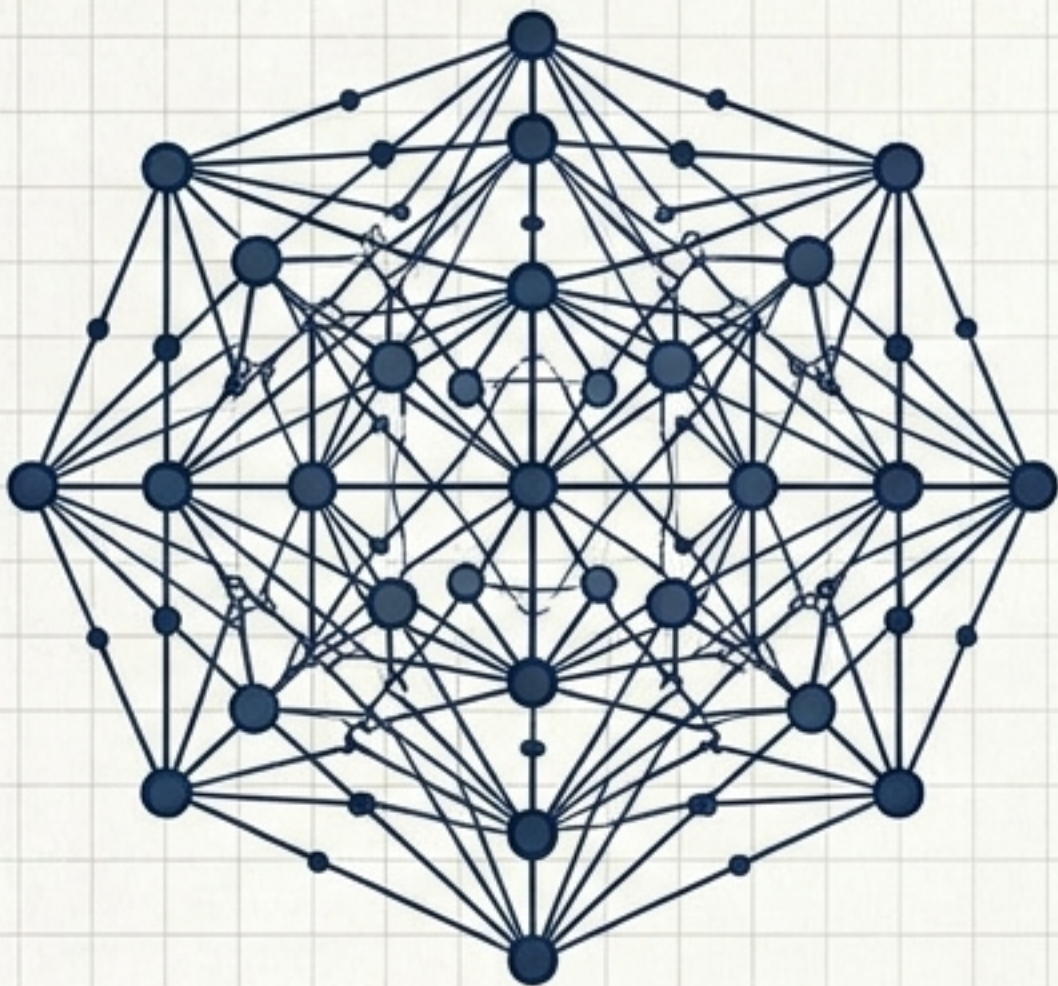
全息生态位映射：三大实操主角的战略站位



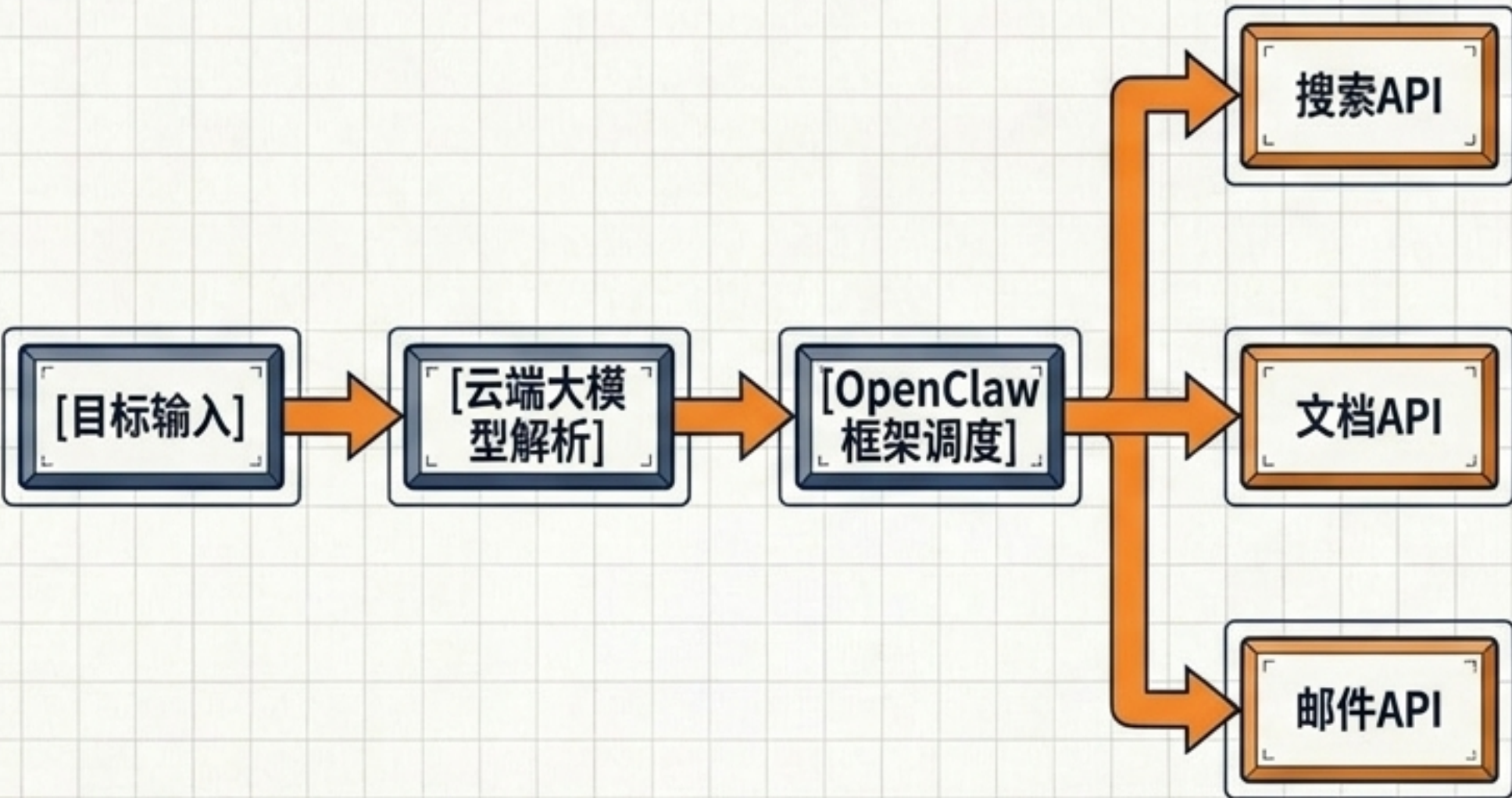
主角一：OpenClaw（小龙虾）—— 云端驱动的数字执行器

抽象概念

核心定位：纯云端API驱动的智能体框架。
解决痛点：跨平台多工具的无缝调用。
核心看点：在纯数字世界中，展示从「给出建议」到「直接完成工作」的闭环。



应用流程



主角二：Hermes（爱马仕）——绝对私有的自进化中枢

核心定位：
完全本地运行的智能体。

解决痛点：
企业机密：企业机密与个人数据的
绝对隐私。



[0云端依赖]

[本地算力优化]

[记忆连续性]

本地敏感数据解析 → 交互学习 → 图谱自我更新（绝不触碰公网）

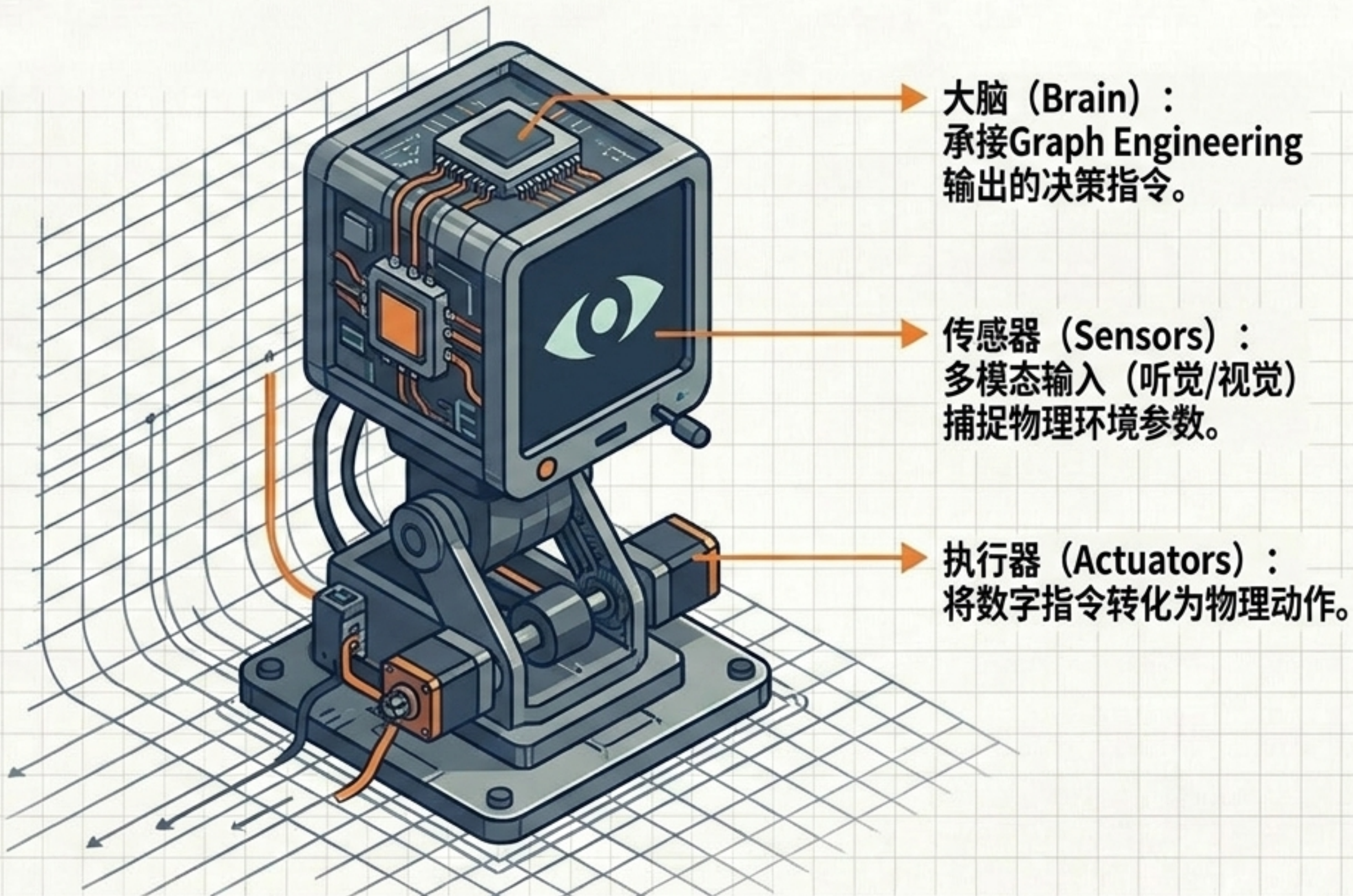
主角三：StackChan —— 打破次元壁的具身智能先锋

核心定位：
零基础入门级的物理桌面机器人。

解决痛点：
将抽象的代码逻辑转化为
物理世界的可触碰反馈。

核心看点：
AI不仅能「想」和「写」，
现在它有了真实的物理躯体。

核心看点：
AI不仅能「想」和「写」，
现在它有了真实的物理躯体。



终局视野：从「解答者」到「执行者」

2026年最大的变化，
不是模型参数又多了几百亿，
而是AI正式从『回答问题』
跨越到了『完成任务』。

普通人第一次拥有了组建全天候数字与物理超级团队的权力。
技术门槛已降至冰点，唯一的限制只剩你的目标。