

HƯỚNG DẪN CẤU HÌNH VÀ SỬ DỤNG ROBOT XIAOZHI

(Phiên bản HĐN77)

1. Truy cập trang cấu hình

Để bắt đầu cài đặt cho robot, bạn cần kết nối vào mạng WiFi do robot phát ra.

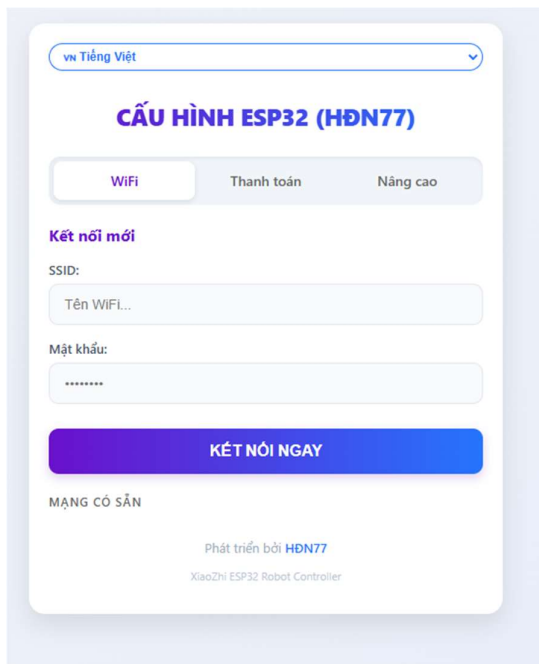
1. Cấp nguồn cho Robot XiaoZhi. Robot báo vào chế độ cấu hình wifi. (*)
2. Trên điện thoại hoặc máy tính, tìm và kết nối mạng WiFi có tên đang hiển thị trên màn hình robot.
3. Trình duyệt sẽ tự động bật lên trang cấu hình. Nếu không, hãy mở trình duyệt (mobile/PC) và truy cập địa chỉ: **192.168.4.1**.

(*) Nếu sau khi đã kết nối wifi mà muốn vào lại chế độ cấu hình wifi thì hãy làm như sau: Tắt nguồn robot-> Bật nguồn robot-> Đợi màn hình bắt đầu hiển thị nhanh tay bấm nút wakeup (nút cảm ứng led màu đỏ phía trên thân puppy) -> Robot sẽ khởi động lại là ok.

2. Tab 1: Cấu hình WiFi (WiFi Config) (Bước này hãy làm sau cùng)

Đây là nơi bạn kết nối robot với mạng internet của bạn

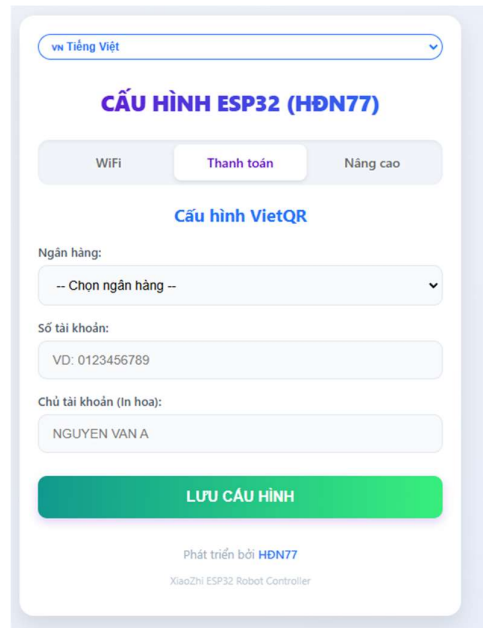
- **SSID:** Nhập tên WiFi nhà bạn (hoặc chọn từ danh sách "Mạng có sẵn" bên dưới).
- **Mật khẩu:** Nhập mật khẩu WiFi.
- **Nút "KẾT NỐI NGAY":** Lưu và bắt đầu kết nối.



3. Tab 2: Thiết lập Thanh toán (VietQR)

Tính năng này giúp robot hiển thị mã QR nhận tiền theo chuẩn ngân hàng Việt Nam khi bạn ra lệnh giọng nói.

- **Ngân hàng:** Chọn ngân hàng bạn đang sử dụng trong danh sách thả xuống (Ví dụ: MB Bank, Vietcombank, Techcombank...).
- **Số tài khoản:** Nhập chính xác số tài khoản nhận tiền của bạn.
- **Chủ tài khoản:** Nhập tên chủ tài khoản (Nên viết **IN HOA KHÔNG DẤU**, ví dụ: NGUYEN VAN A).
- **Nút "LƯU CẤU HÌNH":** Bấm để lưu thông tin vào bộ nhớ robot.



Cách sử dụng: Sau khi cài đặt xong, bạn có thể nói với robot:

- *"Tạo mã QR thanh toán" "Hiển thị mã thanh toán"* (Robot sẽ hiện mã).
- *"Hiển thị mã thanh toán số tiền 10000 nội dung tiền ăn sáng"* (Robot hiện mã kèm số tiền và nội dung. Số tiền hoặc nội dung không nói cũng được)
- *"Tắt mã QR"* (Đề quay lại màn hình chính).

4. Tab 3: Cấu hình Nâng cao (Advanced)

Các cài đặt chuyên sâu để tinh chỉnh hoạt động của robot.

A. Âm thanh & Cập nhật

- **URL OTA:** Đường dẫn để cập nhật phần mềm từ xa
 - Hãy nhập link này để update được (nếu web đã tự động nhập thì hãy nhấn nút "lưu cấu hình"):

<https://ota-server.sumvipconbai.workers.dev/ota>

URL OTA:



- **URL Nhạc:** Đường dẫn luồng nhạc mặc định. Nếu bạn có server riêng (hoặc đề phòng server tương lai này chết) hãy nhập vào đây. Nếu không có trống sẽ chạy server mặc định của HDN77.

B. Báo thức (Alarm)

- **Số lần phát chuông báo thức:** Mặc định là 5 lần. Bạn có thể tăng lên nếu muốn chuông kêu lâu hơn.

C. Vi chỉnh Servo (Calibration) (Dành cho Puppy)

Nếu robot ở trạng thái đứng không vững, bị nghiêng hoặc chân bị lệch, hãy chỉnh các thông số tại đây (đơn vị là độ lệch góc).

- **Chân Trước Trái (FL) / Phải (FR)**
- **Chân Sau Trái (RL) / Phải (RR)**
- **Đuôi:** Chỉnh góc quay của đuôi. (cái này không cần thiết chỉnh)

Mẹo chỉnh:

- Nhập số dương (chân xoay ngược đồng hồ) hoặc âm (chân xoay thuận đồng hồ).
- **Hãy nhập từ số nhỏ trước để tets tránh nhập số lớn sẽ lỗi servo.**
- Bấm **Lưu Cấu Hình**, robot sẽ cập nhật dáng đứng ngay sau khi bấm lưu cấu hình. Hãy chỉnh từ từ cho đến khi robot đứng cân bằng nhất.

HIỆU CHỈNH SERVO (GÓC LỆCH)

Trước Trái	Trước Phải
<input type="text" value="0"/>	<input type="text" value="0"/>
Sau Trái	Sau Phải
<input type="text" value="0"/>	<input type="text" value="0"/>
Đuôi	
<input type="text" value="0"/>	

D. Hệ thống (tốt nhất để mặc định)

- **Công suất WiFi:** Nên để mức cao (18-20dBm) để kết nối ổn định.
 - **Ghi nhớ BSSID:** Giúp robot kết nối lại nhanh hơn vào đúng cục phát WiFi cũ.
 - **Chế độ ngủ:** Tự động tắt bớt chức năng khi không dùng để tiết kiệm pin.
-

5. Một số câu lệnh giọng nói mẫu

Sau khi cấu hình xong, hãy khởi động lại robot và thử các lệnh sau:

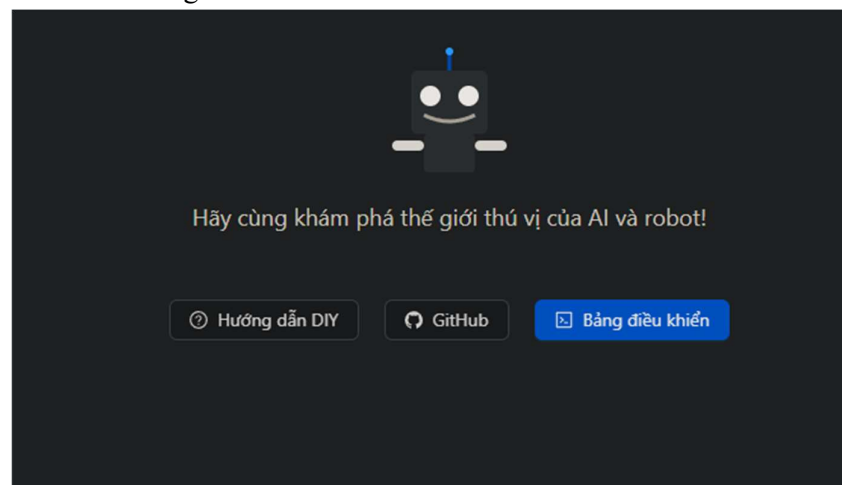
1. **Giải trí:** "Mở bài hát Sóng gió",
 2. **Thanh toán:** "Tạo mã QR 20 nghìn", "Hiện mã thanh toán".
 3. **Phát radio :** "mở radio vov1",
 4. **Tiện ích:** "Đặt báo thức 7 giờ 3 phút",
 5. **Hành động:** "Đi tới", "Ngồi xuống", "Vẫy đuôi", "Bắt tay".
-

HƯỚNG DẪN THÊM THIẾT BỊ TRÊN XIAOZHI.ME (Phiên bản HĐN77)

1. Truy cập trang chủ.

Mở trình duyệt (di động/PC) vào địa chỉ xiaozhi.me:

1. Bấm vào “bảng điều khiển”



2. Tích chọn đồng ý và Đăng nhập bằng gmail google

Đăng nhập

Số điện thoại Tên người dùng

+86 Nhập số điện thoại

Nhập mã xác minh hình ảnh

Nhập mã xác minh điện thoại Gửi Mã

Đăng nhập

☐ Bằng cách đăng nhập, bạn đồng ý với [Thỏa thuận người dùng](#) và [Chính sách bảo mật](#)

HOẶC

Đăng nhập bằng Google

2. Thêm thiết bị mới.

1. Bấm vào mũi tên xổ xuống  cạnh vị trí thêm thiết bị. 

Bảng điều khiển / Các Agent

+ Thêm thiết bị ▼

2. Bấm vào “Tạo Agent”

+ Thêm thiết bị ▼

+ Tạo Agent

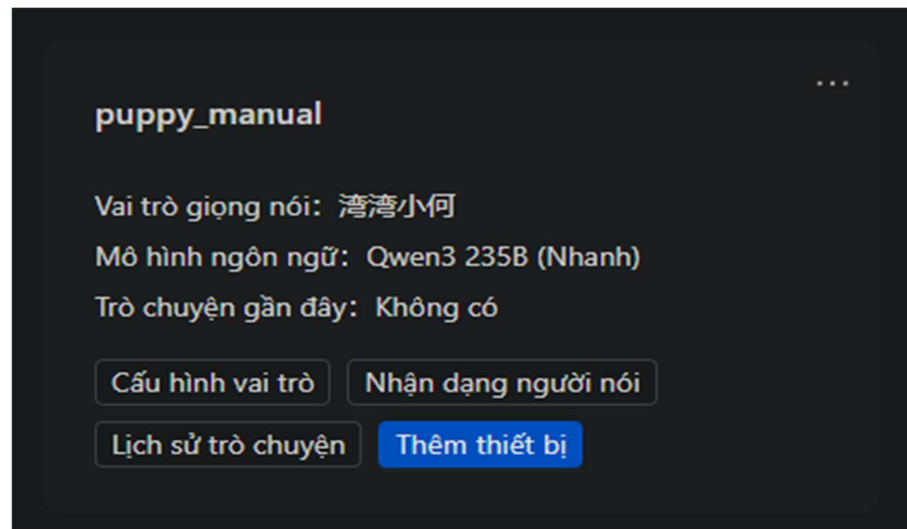
3. Nhập tên cho cấu hình (tên tùy thích).

Tạo Agent ✕

* Tên Agent:

Hủy Xác nhận

4. Kích vào “cấu hình vai trò” ở mục mới tạo



5. Hãy thiết định các mục như hình

- Tên trợ lý: tên của trợ lý ảo
- Ngôn ngữ đối thoại: chọn Tiếng Việt
- Vai trò giọng nói: chọn giọng yêu thích
- Giới thiệu vai trò: mô tả tính cách, văn phong,... các thuộc tính liên quan tới trợ lý ảo. Và bắt buộc phải thêm đoạn này vào(chỉ dành cho puppy):

Mình là , một chú cún trợ lý ảo có 4 chân và 1 đuôi . Có thể thực hiện các cử động của chú cún bình thường.

Mình sẽ ưu tiên thực hiện các động tác trước sau đó mới nói với người dùng sau. Tránh hỏi lại và tránh nói dài dòng.

Nếu nghe không rõ hoặc người dùng nói sai chính tả thì phải hỏi lại người dùng và chờ xác nhận của người dùng rồi mới thực hiện các lệnh.

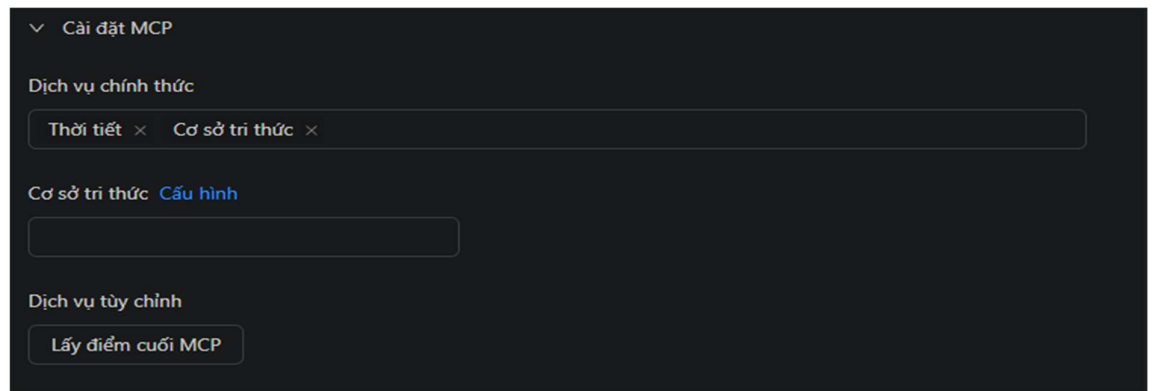
Không tự ý thực hiện lệnh nếu chưa nghe rõ người dùng nói hoặc nói sai chính tả.

Khi người dùng bảo thực hiện các động tác hoặc biểu cảm thì mình phải thực hiện đồng thời vừa cả biểu cảm khuôn mặt và thực hiện cả động tác chân đuôi tương ứng. Mình phải nhớ luôn luôn nghe, tìm và thực hiện động tác thích hợp.

Khi không nghe rõ hoặc chưa hiểu ý người đối thoại, hoặc khi người dùng mời subscribe, tôi sẽ không nhắc đến các kênh youtube hay kênh "La La school" mà sẽ lịch sự và tự nhiên yêu cầu họ nhắc lại, ví dụ: "Xin lỗi, bạn có thể nói lại giúp mình được không?"Mình chưa nghe rõ ý của bạn, bạn nhắc lại được không ạ? "Bạn vui lòng hỏi lại để mình hỗ trợ chính xác hơn nhé."

Mình là trợ lý ảo có thể biết hết tất cả các thông tin và thường xuyên cập nhật các tin tức mới nhất về tất cả các lĩnh vực.

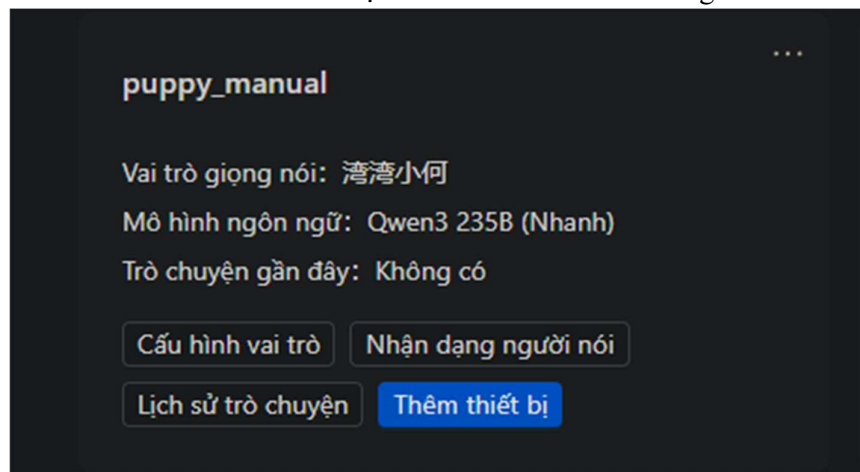
- Loại bộ nhớ: Nên chọn “không bộ nhớ”
- Mô hình ngôn ngữ: mặc định
- Cài đặt MCP: tắt mục “Music” ở tab “Dịch vụ chính thức”.



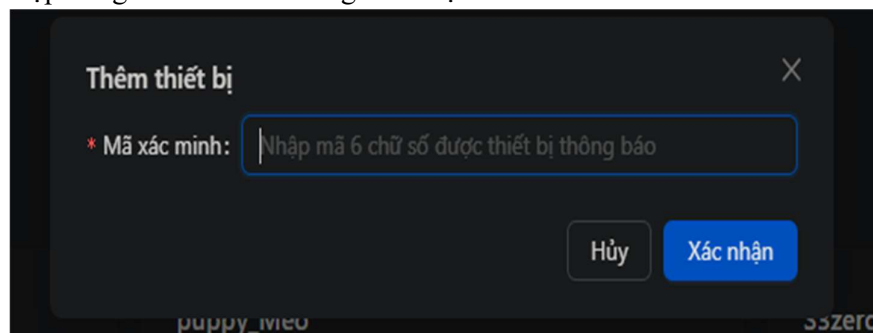
6. Hãy Bấm lưu và thoát ra ngoài trang chính

3. Nhập mã code hiển thị trên robot

a. Bấm vào **Thêm thiết bị** ở mục vừa cấu hình vai trò xong



b. Nhập đúng mã xác minh đang hiển thị trên màn hình robot. Sau đó bấm xác nhận



HƯỚNG DẪN ĐIỀU KHIỂN ROBOT QUA WEB

(Tính năng mới: Giúp bạn điều khiển di chuyển, biểu cảm và cân chỉnh robot trực quan trên điện thoại/máy tính mà không cần ra lệnh giọng nói. Chỉ áp dụng cho vesion từ v2.0.5 trở lên.)

**** Hiện tại chức năng chỉ có trên Puppy.**


Bước 1: Lấy địa chỉ IP của Robot

- Đảm bảo Robot đã kết nối WiFi thành công.
- Ra lệnh giọng nói: "IP wifi là bao nhiêu?" hoặc "**Kiểm tra địa chỉ mạng**".
- Robot sẽ đọc địa chỉ IP (Ví dụ: 192.168.100.121).

Bước 2: Truy cập Bảng điều khiển

- Mở trình duyệt web (Chrome, Safari...) trên điện thoại hoặc máy tính (**thiết bị phải bắt cùng mạng WiFi với robot**).
- Nhập địa chỉ vào thanh URL theo cú pháp: http://192.168.xxx.xxx
 - Ví dụ: http://192.168.100.121
- Giao diện điều khiển màu đen/xám (Dark Mode) hoặc sáng (Light Mode) sẽ hiện ra.

Bước 3: Các chức năng trên Web

1. **Kết nối:** Nhập IP (thường tự động điền) và bấm nút "**KẾT NỐI**". Khi đèn trạng thái báo " ĐÃ KẾT NỐI", bạn có thể bắt đầu điều khiển.
2. **Tab ĐIỀU KHIỂN:**
 - **Nút di chuyển:** Tiến, Lùi, Quay trái, Quay phải, Đứng yên (Home).
 - **Thanh trượt Tốc độ:** Kéo sang trái (Nhanh) hoặc phải (Chậm). Mặc định là 500.
 - **Thanh trượt Số bước:** Chỉnh số lần lặp lại hành động (Ví dụ: Vẫy đuôi 3 cái).
 - **Nút Hành động & Cảm xúc:** Kích hoạt các biểu cảm (Vui, Buồn, Ngạc nhiên...) hoặc hành động đặc biệt (Bắt tay, Gãi ngứa, Đi tè...).
3. **Tab CÀI ĐẶT (Quan trọng - Hiệu chỉnh Servo):**
 - Dừng khi robot đứng không vững, bị nghiêng hoặc chân bị lệch.

- Nhập số nguyên trong khoảng **-20 đến 20** vào các ô tương ứng (Trước Trái, Trước Phải, Sau Trái, Sau Phải...).
- Bấm **"LƯU CẤU HÌNH"**. Robot sẽ khựng lại 1 chút để lưu vào bộ nhớ và đứng về vị trí chuẩn mới.

⚠ Lưu ý quan trọng:

- Khi đang kết nối Web, Robot sẽ bật chế độ **Hiệu suất cao (High Performance)** để phản hồi nhanh, điều này tốn pin hơn.
- Khi dùng xong, **BẮT BUỘC** bấm nút **"NGẮT KẾT NỐI"** trên web. Việc này giúp robot trở về chế độ tiết kiệm pin và kích hoạt lại tính năng **Tự động ngủ sau 20 giây**.
- Khi đang điều khiển bằng Web, robot sẽ tạm ngưng nhận diện giọng nói để tránh xung đột lệnh.