ลิขสิทธิ์ © Hangzhou EZVIZ Software Co., Ltd. สงวนลิขสิทธิ์

ข้อมูลใด ๆ ทั้งหมดรวมถึงคำ รูปภาพ กราฟ เป็นต้น เป็นทรัพย์สินของ Hangzhou EZVIZ Software Co., Ltd. (ต่อไปนี้เรียกว่า “EZVIZ”). ห้ามทำซ้ำ เปลี่ยนแปลง แปล หรือแจกจ่ายคู่มือผู้ใช้ฉบับนี้ (ต่อไปนี้เรียกว่า “คู่มือ”) ทั้งหมดหรือบางส่วน ไม่ว่าด้วยวิธีการใดก็ตาม โดยไม่แจ้งให้ EZVIZ ทราบล่วงหน้าเป็นลายลักษณ์อักษร เว้นแต่จะกำหนดเงื่อนไขไว้ EZVIZ ไม่สัญญา รับประกัน หรือรับรองโดยชัดแจ้งหรือโดยนัยเกี่ยวกับคู่มือ

เกี่ยวกับคู่มือนี้

คู่มือฉบับนี้มีคำแนะนำในการใช้งานและการจัดการผลิตภัณฑ์ รูป แผนภูมิ ภาพ และข้อมูลอื่น ๆ ทั้งหมดในคู่มือฉบับนี้ใช้สำหรับการบรรยายและการอธิบายเท่านั้น ข้อมูลที่อยู่ในคู่มือฉบับนี้อาจมีการเปลี่ยนแปลงเนื่องจากการอัปเดตเฟิร์มแวร์หรือเหตุผลอื่น ๆ โดยไม่ต้องแจ้งให้ทราบ โปรดดูข้อมูลล่าสุดที่เว็บไซต์ของ EZVIZ ™ (http://www.ezviz.com)

บันทึกการแก้ไข

การออกฉบับใหม่ – มกราคม 2026

การยอมรับเครื่องหมายการค้า

EZVIZ ™, ™, และเครื่องหมายการค้าและโลโก้อื่น ๆ ของ EZVIZ เป็นทรัพย์สินของ EZVIZ ในเขตอำนาจศาลต่าง ๆ เครื่องหมายการค้าและโลโก้อื่น ๆ ที่กล่าวถึงด้านล่างเป็นทรัพย์สินของเจ้าของที่เกี่ยวข้อง

ความรับผิดทางกฎหมาย

ภายใต้ขอบเขตที่สามารถทำได้ตามกฎหมายที่ใช้บังคับ ผลิตภัณฑ์ที่อธิบาย รวมถึงฮาร์ดแวร์ ซอฟต์แวร์ และเฟิร์มแวร์ของผลิตภัณฑ์ ได้ให้บริการ “ตามสภาพ” โดยมีข้อบกพร่องและข้อผิดพลาดทั้งหมด และ EZVIZ จะไม่รับประกันโดยชัดแจ้งหรือโดยนัย รวมถึงแต่ไม่จำกัดเพียงความสามารถทางการค้า ความพึงพอใจในคุณภาพ ความเหมาะสมตามวัตถุประสงค์เฉพาะ และการไม่ละเมิดสิทธิ์ของบุคคลภายนอก ไม่ว่ากรณีใดก็ตาม EZVIZ รวมถึงผู้บริหาร เจ้าหน้าที่ พนักงาน หรือตัวแทน จะไม่รับผิดต่อคุณสำหรับความเสียหายพิเศษ ความเสียหายที่เป็นผลตามมาทั้งหมด ความเสียหายโดยอุบัติเหตุ หรือความเสียหายโดยอ้อม รวมถึงความเสียหายต่อการสูญเสียกำไรทางธุรกิจ การหยุดชะงักของธุรกิจ หรือการสูญเสียของข้อมูล หรือการสูญเสียของเอกสาร เป็นต้น ที่เกี่ยวข้องกับการใช้งานผลิตภัณฑ์นี้ แม้ว่า EZVIZ จะได้รับแจ้งถึงความเป็นไปได้ของความเสียหายดังกล่าวแล้วก็ตาม

ภายใต้ขอบเขตที่สามารถทำได้ตามกฎหมายที่ใช้บังคับ ความรับผิดทั้งหมดของ EZVIZ สำหรับความเสียหายทั้งหมดจะต้องไม่เกินราคาซื้อเดิมของผลิตภัณฑ์

EZVIZ ไม่รับผิดต่อการบาดเจ็บส่วนบุคคลหรือความเสียหายต่อทรัพย์สินอันเป็นผลมาจากการหยุดชะงักของอุปกรณ์หรือการยุติบริการเนื่องจาก ก) การติดตั้งอย่างไม่เหมาะสมหรือการใช้งานนอกเหนือจากที่ร้องขอ ข) การปกป้องผลประโยชน์ของประเทศชาติหรือสาธารณะ ค) เหตุสุดวิสัย ง) ตัวผู้ใช้งานเองหรือบุคคลที่สาม รวมถึงแต่ไม่จำกัดเพียงการใช้ผลิตภัณฑ์ ซอฟต์แวร์ แอปพลิเคชันของบุคคลที่สาม เป็นต้น

สำหรับผลิตภัณฑ์ที่มีการเข้าถึงอินเทอร์เน็ต คุณจะเป็นผู้รับความเสี่ยงในการใช้งานผลิตภัณฑ์นี้ทั้งหมด EZVIZ จะไม่รับผิดชอบใด ๆ ต่อการใช้งานที่ผิดปกติ การรั่วไหลของความเป็นส่วนตัว หรือความเสียหายอื่น ๆ ที่เป็นผลมาจากการโจมตีทางไซเบอร์ การโจมตีจากแฮกเกอร์ การติดไวรัส หรือความเสี่ยงด้านการรักษาความปลอดภัยทางอินเทอร์เน็ตอื่น ๆ อย่างไรก็ตาม EZVIZ จะให้การสนับสนุนทางเทคนิคอย่างทันท่วงที หากจำเป็น กฎหมายการสอดส่องและกฎหมายการคุ้มครองข้อมูลแตกต่างกันไปตามเขตอำนาจศาล โปรดตรวจสอบกฎหมายที่เกี่ยวข้องทั้งหมดในเขตอำนาจศาลของคุณก่อนใช้ผลิตภัณฑ์นี้เพื่อตรวจสอบว่าการใช้งานของคุณเป็นไปตามกฎหมายที่บังคับใช้ EZVIZ จะไม่รับผิดในกรณีที่ใช้ผลิตภัณฑ์นี้เพื่อวัตถุประสงค์ที่ไม่ถูกต้องตามกฎหมาย

ในกรณีที่มีข้อขัดแย้งระหว่างข้อความข้างต้นกับกฎหมายที่บังคับใช้ ให้ยึดตามกฎหมายที่บังคับใช้เป็นสำคัญ

สารบัญ

ภาพรวม 1

1. สิ่งที่บรรจุอยู่ในบรรจุภัณฑ์ 1
2. ข้อมูลพื้นฐาน 2

คู่มือการเริ่มใช้งานอย่างรวดเร็ว 6

1. ติดตั้งแท่นเก็บสิ่งสกปรกและรั้ว 6
2. เลือกตำแหน่งที่ติดตั้ง 7
3. เชื่อมต่อท่อน้ำ (เวอร์ชันสำหรับภูพื้นเท่านั้น) 8
4. เพิ่มโซลูชันทำความสะอาด (เวอร์ชันสำหรับภูพื้นเท่านั้น) 9
5. เชื่อมต่อสถานีฐานกับแหล่งจ่ายไฟ 9
6. จับคู่เบสสเตชั่นกับหุ่นยนต์ 10
7. ติดตั้งซิมการ์ด Nano (ตัวเลือกเสริม) 10

ดาวน์โหลดแอป EZVIZ Robotics 11

เพิ่มอุปกรณ์ของคุณลงในแอป EZVIZ Robotics 12

การดำเนินการพื้นฐาน 13

การใช้งานบนแอป EZVIZ Robotics 14

การบำรุงรักษาตามปกติ 14

1. ฐานทำความสะอาด 15
2. การเตรียมการสำหรับหุ่นยนต์ทำความสะอาด 16
3. ทำความสะอาดแปรงหลัก 16
4. ทำความสะอาดถังเก็บน้ำสกปรก (เวอร์ชันสำหรับการภูพื้นเท่านั้น) 18
5. ทำความสะอาดส่วนประกอบที่สำคัญ 20
6. เปลี่ยนถุงเก็บฝุ่น (เวอร์ชันดูดฝุ่นเท่านั้น) 21
7. เรียกหุ่นยนต์กลับไปยังสถานีฐาน 21

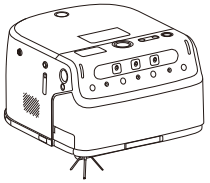
คำถามที่พบบ่อย 23

ข้อควรระวังด้านสิ่งแวดล้อม 24

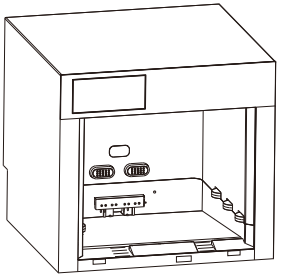
ความคิดริเริ่มเกี่ยวกับการใช้ผลิตภัณฑ์วิดีโอ 25

ภาพรวม

1. สิ่งที่บรรจุอยู่ในบรรจุภัณฑ์

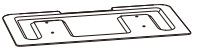


หุ่นยนต์ทำความสะอาด (×1)

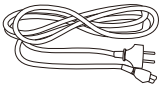


เบสสเตชั่น (×1)

แรมป์ (×1)



ถาดเก็บสิ่งสกปรก (×1)



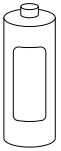
สายไฟ (×1)

แปรงปัดข้าง (×1)

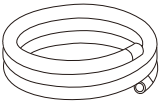
เครื่องมือทำความสะอาด (×1)

คู่มือเริ่มต้นการใช้งาน (×3)

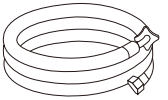
ข้อมูลการกำกับดูแล (×1)



น้ำยาทำความสะอาด (×1)
(เวอร์ชันสำหรับถูพื้นเท่านั้น)



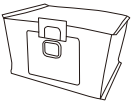
ท่อระบายน้ำ (×1)
(เวอร์ชันสำหรับถูพื้นเท่านั้น)



ท่อน้ำ (×1)
(เวอร์ชันสำหรับถูพื้นเท่านั้น)

วาล์วสามทิศทาง (×1)
(เวอร์ชันสำหรับถูพื้นเท่านั้น)

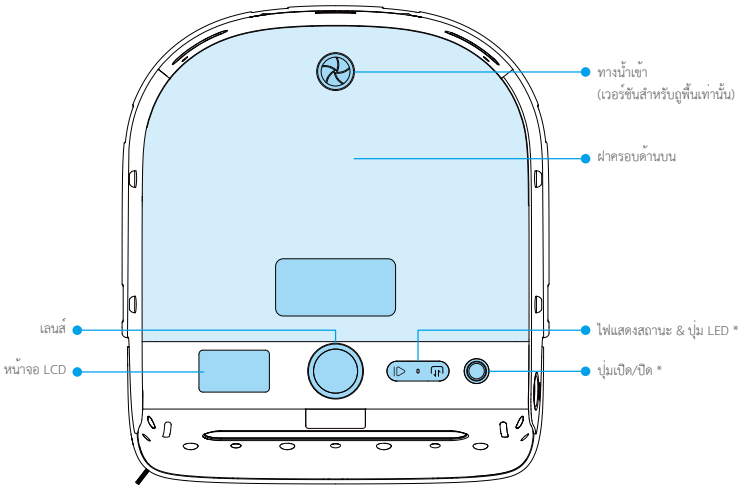
วาล์ฟช่วยลดแรงดัน (×1)
(เวอร์ชันสำหรับถูพื้นเท่านั้น)



ถุงเก็บฝุ่น (×1)
(เวอร์ชันดูดฝุ่นเท่านั้น)

2. ข้อมูลพื้นฐาน

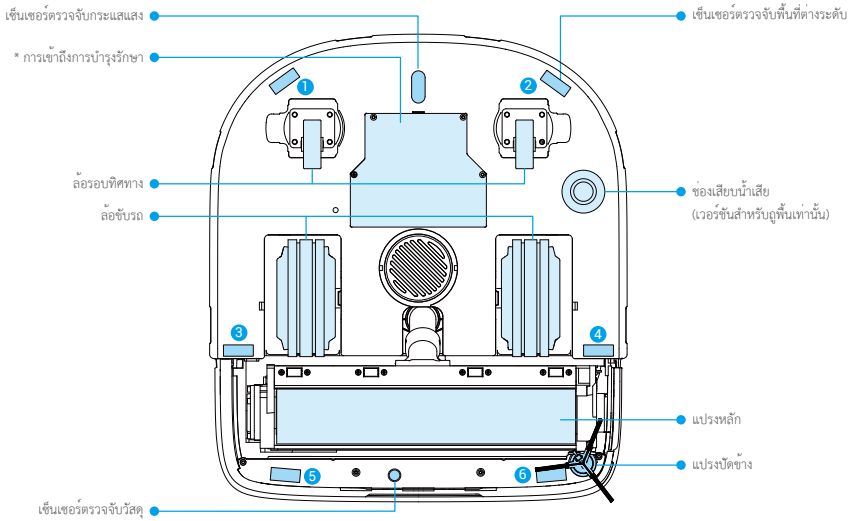
หุ่นยนต์



ปุ่ม		
	เริ่ม/หยุดชั่วคราว	• กดหนึ่งครั้ง: เริ่มต้น/หยุดชั่วคราวงาน • กดค้างไว้ 5 วินาที: โรบอตพร้อมสำหรับการกำหนดค่าเครือข่าย
	ออก/เรียกคืน	• กดหนึ่งครั้ง: หุ่นยนต์ออกจาก/กลับไปที่ฐาน • กดค้างไว้ 5 วินาที: หุ่นยนต์พร้อมสำหรับการจับคู่
+	กดค้างไว้ 5 วินาที: คืนค่าเป็นการตั้งค่าจากโรงงาน	

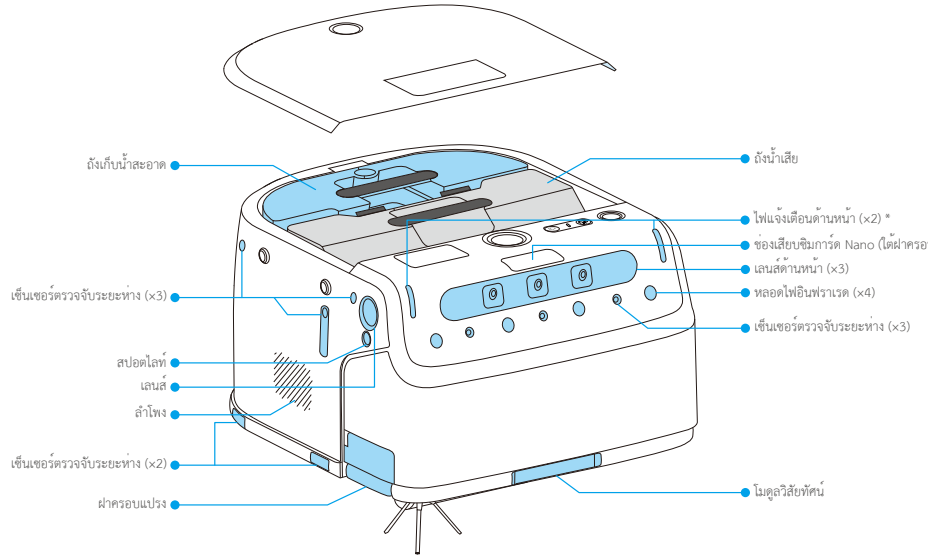
ปุ่มเปิด/ปิด
กดหนึ่งครั้ง: เปิด/ปิดหุ่นยนต์

ไฟแสดงสถานะ LED		
	สีน้ำเงินคงที่	ทำงานปกติ
	สีน้ำเงินกระพริบเร็ว	หุ่นยนต์ในการกำหนดค่าเครือข่าย
	สีน้ำเงินกระพริบช้า	หุ่นยนต์และสถานีฐานกำลังจับคู่กันอยู่
	สีแดงกระพริบเร็ว	ข้อผิดพลาดหรือข้อยกเว้น
	สีแดงกระพริบช้า	ไม่มีการเชื่อมต่อเครือข่าย

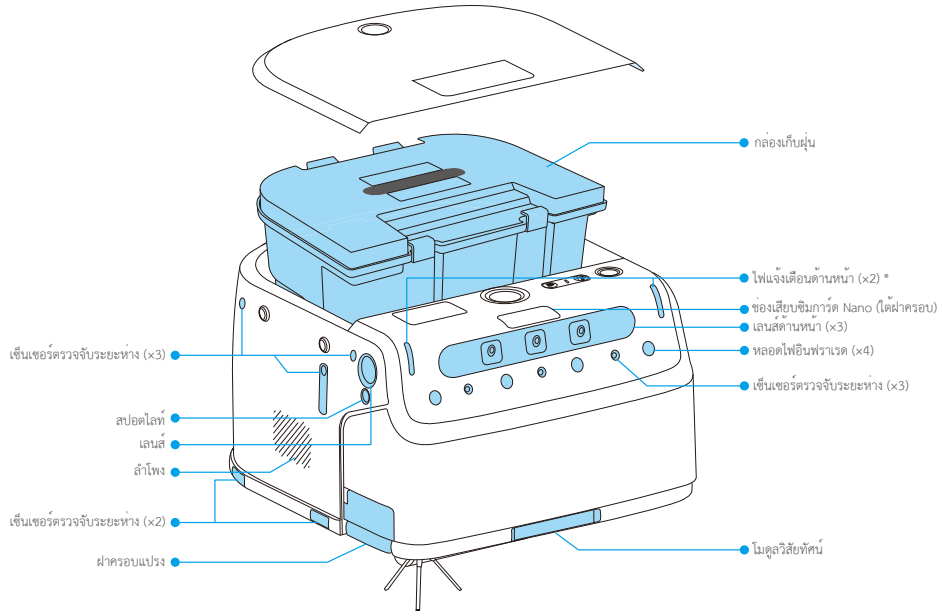


การเข้าถึงสำหรับการบำรุงรักษา

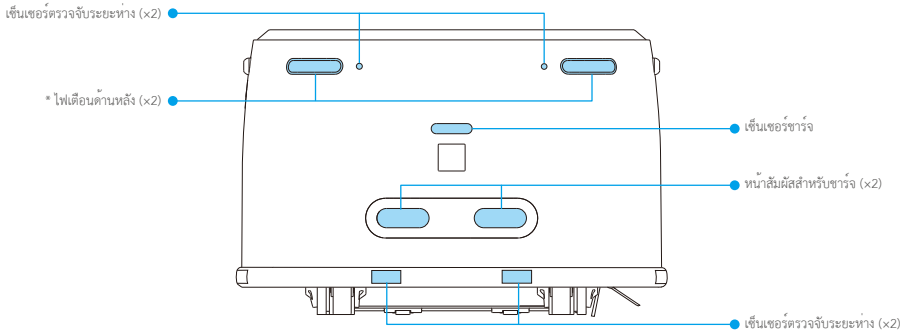
พนักงานที่ได้รับอนุญาตเท่านั้น การเข้าถึงโดยไม่ได้รับอนุญาตอาจทำให้อุปกรณ์เสียหาย หากเกิดความผิดพลาด โปรดติดต่อบริการหลังการขาย



เวอร์ชันสำหรับการถอดภาพ

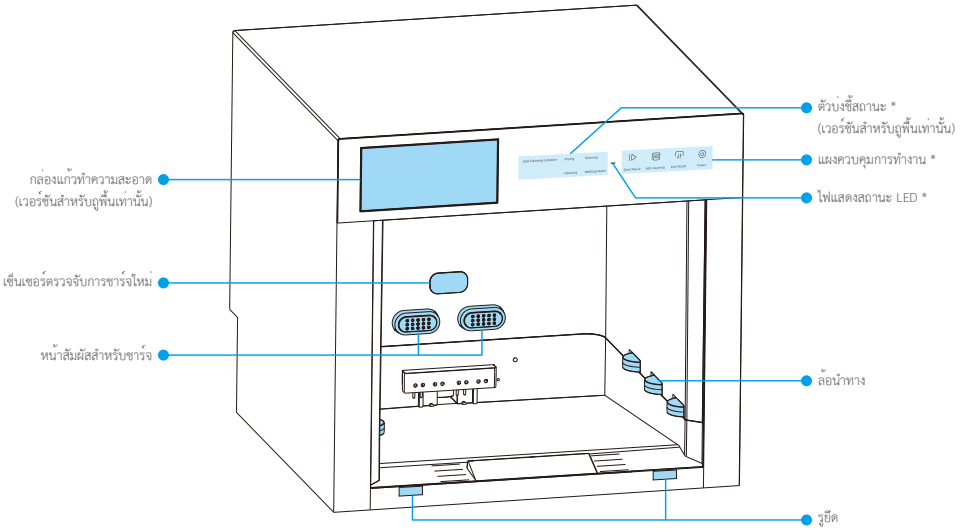


เวอร์ชันสำหรับดูดฝุ่น



ไฟแจ้งเตือนภัยด้านหน้า/ด้านหลัง		
●●●●	กะพริบสีส้ม	หุ่นยนต์กำลังทำงาน

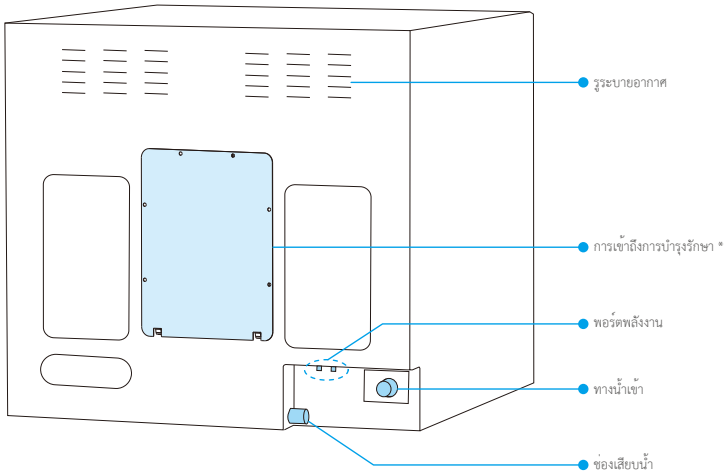
เบสสเตชั่น



แผงควบคุมการทำงาน		
	เริ่ม/หยุดชั่วคราว	• กดหนึ่งครั้ง: เริ่มต้น/หยุดชั่วคราวงาน • กดค้างไว้ 3 วินาที: เปิด/ปิดการใช้งานล็อคเด็ก
	การทำความสะอาดตัวเอง	• หุ่นยนต์ภายในสถานีฐาน: กดหนึ่งครั้งเพื่อเริ่มการทำความสะอาดตัวเองของหุ่นยนต์ • หุ่นยนต์นอกสถานีฐาน: กดหนึ่งครั้งเพื่อเริ่มการทำความสะอาดตัวเองของเบสสเตชั่น
	ออก/เรียกคืน	• กดหนึ่งครั้ง: หุ่นยนต์ออกจาก/กลับไปที่ฐาน • กดค้างไว้ 3 วินาที: เบสสเตชั่นพร้อมสำหรับการจับคู่
	กำลังไฟฟ้า	• กดหนึ่งครั้ง: เปิดหุ่นยนต์ • กดค้างไว้ 3 วินาที: ปิดหุ่นยนต์

ตัวบ่งชี้สถานะ
• ข้อความยังคงสว่างอยู่: ฟังก์ชันกำลังดำเนินการ • ข้อความกระพริบ: ข้อผิดพลาดหรือข้อยกเว้นของฟังก์ชัน • ข้อความทั้งหมด + ไอคอนกระพริบ: ล็อคป้องกันเด็กเปิดใช้งาน

ไฟแสดงสถานะ LED		
	สีน้ำเงินคงที่	ทำงานปกติ
	สีน้ำเงินกระพริบเร็ว	เบสสเตชั่นในการกำหนดค่าเครือข่าย
	สีแดงกระพริบเร็ว	ข้อผิดพลาดหรือข้อยกเว้น
	สีแดงกระพริบช้า	ไม่มีการเชื่อมต่อเครือข่าย

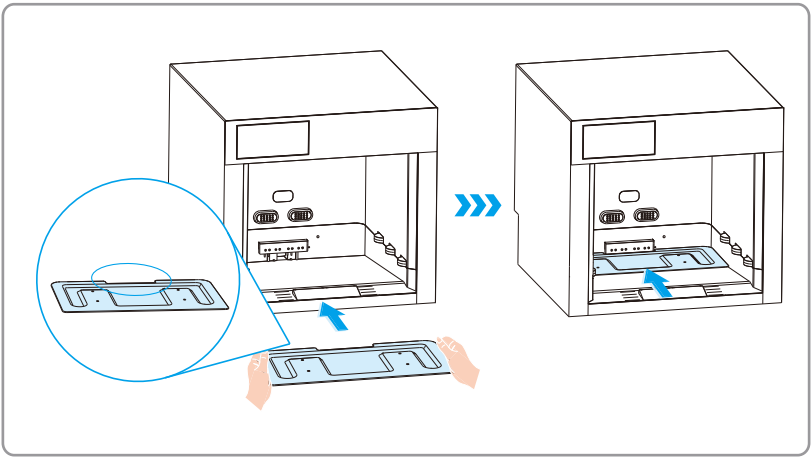


การเข้าถึงสำหรับการบำรุงรักษา
พนักงานที่ได้รับอนุญาตเท่านั้น การเข้าถึงโดยไม่ได้รับอนุญาตอาจทำให้อุปกรณ์เสียหาย หากเกิดความผิดพลาด โปรดติดต่อบริการหลังการขาย

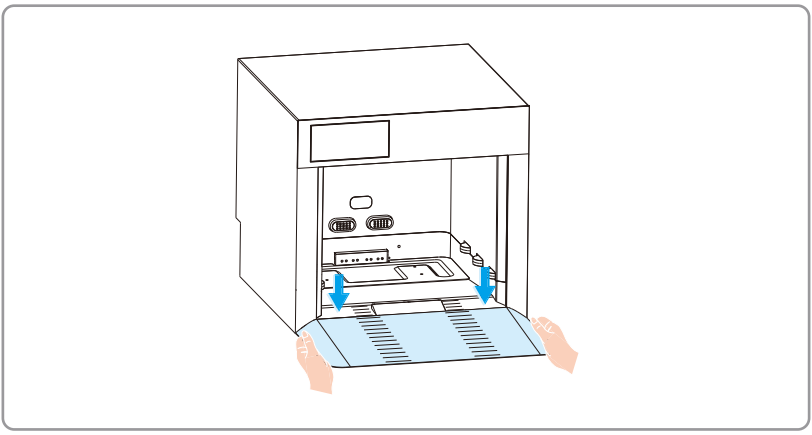
คู่มือการเริ่มใช้งานอย่างรวดเร็ว

1. ติดตั้งแท่นเก็บสิ่งสกปรกและรั้ว

1. วางแผ่นเก็บฝุ่นในเบสสเตชั่นโดยให้ช่องรุกหันเข้าด้านใน



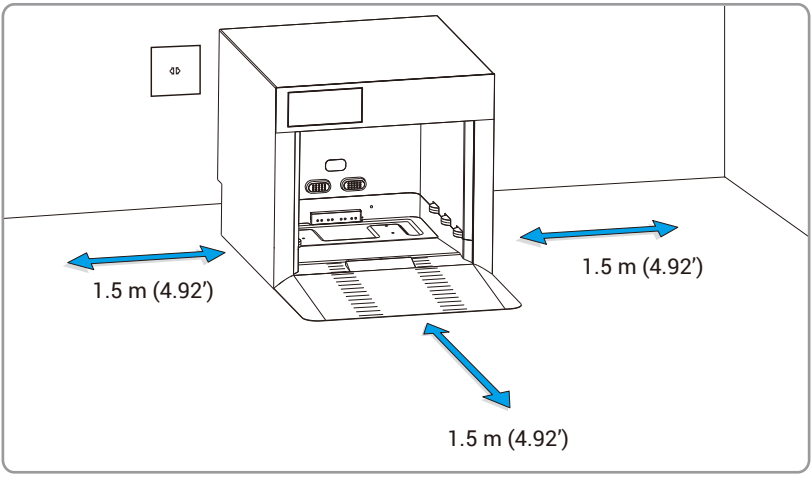
2. ติดตั้งคลิปของขาขึ้นกับรูบนแท่นฐานแล้วติดตั้งให้มั่นใจว่าติดแน่นอย่างมั่นคง



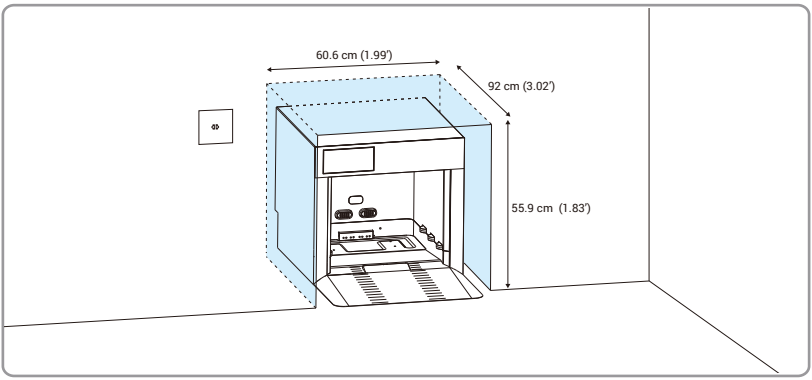
2. เลือกตำแหน่งที่ติดตั้ง

ตรวจสอบให้แน่ใจว่าตำแหน่งติดตั้งมีเต้าเสียบไฟฟ้าใกล้เคียง และสำหรับเวอร์ชันสำหรับดูพื้นดินแล้วให้แน่ใจว่ามีวาล์วจ่ายน้ำและช่องระบายน้ำ ป้องกันไม่ให้ช่องเสียบ/ช่องเสียบน้ำและช่องเสียบปลั๊กไฟของสถานีฐานมีสิ่งกีดขวาง

วางเข้ากับผนัง: วางเบสสเตชั่นบนพื้นผิวที่ราบเข้ากับผนัง โดยให้พื้นที่ว่างไว้อย่างน้อย 2 ซม.

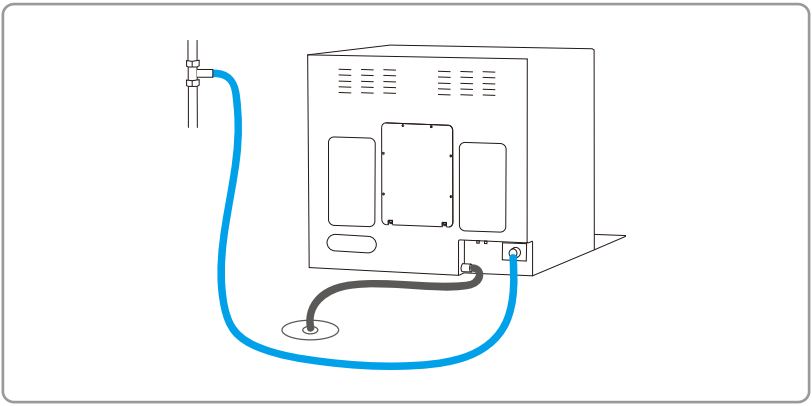


การติดตั้งแบบฝัง: วางเบสสเตชั่นไว้อย่างปลอดภัยในพื้นที่ที่มีขนาดที่เหมาะสมที่จองไว้ล่วงหน้า



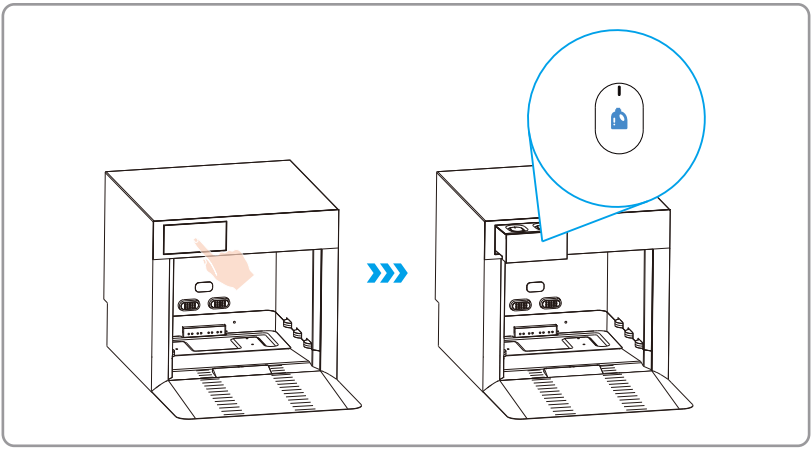
3. เชื่อมต่อท่อน้ำ (เวอร์ชันสำหรับถูพื้นเท่านั้น)

เชื่อมต่อปลายทางหนึ่งของท่อน้ำเข้ากับช่องรับน้ำของสถานีฐานและปลายทางอีกด้านเข้ากับแหล่งน้ำ
เชื่อมต่อปลายทางหนึ่งของท่อระบายน้ำเข้ากับช่องเสียบน้ำของเบสสเตชั่นแล้ววางปลายทางอีกด้านเข้ากับช่องเสียบน้ำ



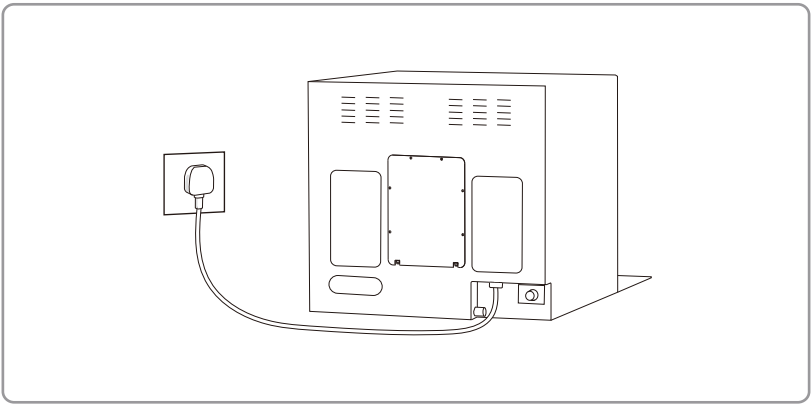
4. **เพิ่มโซลูชันทำความสะอาด (เวอร์ชันสำหรับถูพื้นเท่านั้น)**

กดเพื่อเปิดกล่องน้ำยาทำความสะอาดและเติมน้ำยาทำความสะอาด



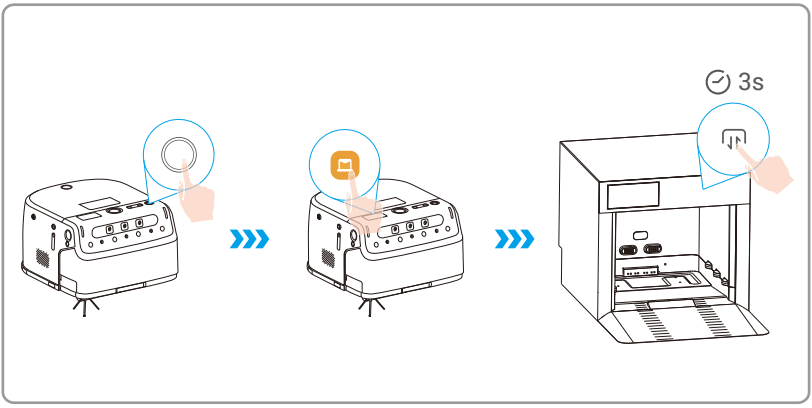
5. **เชื่อมต่อสถานีฐานกับแหล่งจ่ายไฟ**

นำสายไฟที่ให้มาในบรรจุภัณฑ์ออกและเชื่อมต่อเบสสเตชั่นเข้ากับเต้ารับไฟ



6. จับคู่เบสสเตชั่นกับหุ่นยนต์

1. กดปุ่มเปิดบนหุ่นยนต์เพื่อเปิดเครื่อง
2. กวาดลงไปที่หน้าจอ LCD ของหุ่นยนต์แล้วแตะที่ "เบสสเตชั่น"
3. กดปุ่ม บนเบสสเตชั่นค้างไว้ 3 วินาที จากนั้นทำตามคำแนะนำบนหน้าจอ เมื่อหน้าจอแสดงคำว่า "เชื่อมต่อสถานีฐาน" การจับคู่เสร็จสมบูรณ์แล้ว

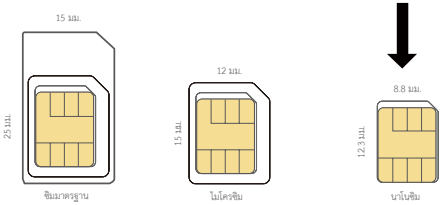


4. หลังจากการจับคู่เสร็จสมบูรณ์ ให้กดปุ่ม บนแผงการทำงาน หุ่นยนต์จะเข้าสู่ฐานและเริ่มชาร์จ

7. ติดตั้งซิมการ์ด Nano (ตัวเลือกเสริม)

ซิมการ์ด Nano คืออะไร

การ์ดซิม Nano มีขนาด 12.3 มม. × 8.8 มม. × 0.67 มม. จึงถือเป็นการ์ดเล็กที่สุดในสามประเภท

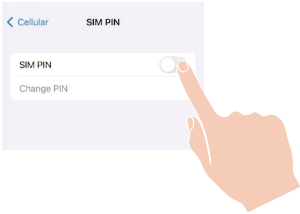


เมื่อรหัสพินของซิมการ์ดล็อกอยู่ จำเป็นจะต้องปลดล็อกก่อนที่จะเสียบซิมเข้ากับอุปกรณ์

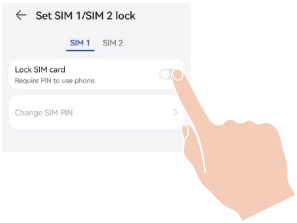
วิธีปลดล็อก PIN ของการ์ด Nano SIM

รหัส PIN ของ SIM ส่วนใหญ่สามารถตั้งค่าเพื่อปลดล็อกได้บนโทรศัพท์ ดังนี้

- สำหรับระบบ iOS:
  1. ใส่ซิมการ์ด Nano
  2. บนโทรศัพท์ของคุณ ไปที่ การตั้งค่า -> เครือข่ายโทรศัพท์มือถือ -> ซิม -> รหัส PIN ของซิม
  3. ภายใต้ รหัสพินของซิม ให้แตะเพื่อเปิดใช้งาน “รหัสพินของซิม” โดยป้อนรหัสพิน

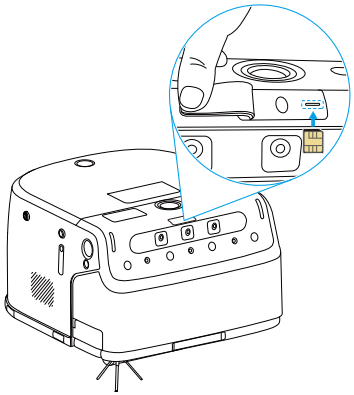


- สำหรับระบบ Android:
    1. ใส่ซิมการ์ด Nano
    2. บนโทรศัพท์ของคุณ ไปที่ การตั้งค่า -> ความปลอดภัย -> การตั้งค่าเพิ่มเติม -> รหัส PIN ของซิม
    3. ภายใต้ รหัสพินของซิม ให้แตะเพื่อปิดใช้งาน “รหัสพินของซิม” โดยป้อนรหัสพิน



หากรหัสพินของซิมไม่สามารถปลดล็อกได้หรือใช้ไม่ได้ โปรดติดต่อผู้ให้บริการของคุณ

ใส่ซิมการ์ด Nano 4G (ซื้อแยกต่างหาก) เข้าไปในช่องเสียบซิมการ์ด Nano ตามที่แสดงในรูปด้านล่าง



ดาวน์โหลดแอป EZVIZ Robotics

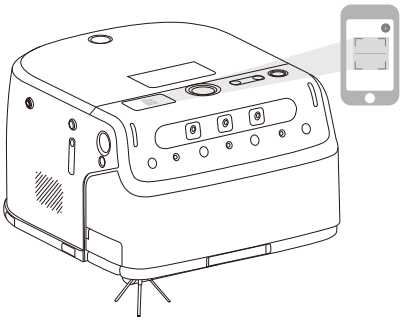
1. เชื่อมต่อโทรศัพท์มือถือของคุณเข้ากับ Wi-Fi 2.4GHz (แนะนำ)
2. ดาวน์โหลดและติดตั้งแอป EZVIZ Robotics โดยค้นหา “EZVIZ Robotics” ใน App Store หรือ Google Play™.
3. เปิดใช้แอปและลงทะเบียนบัญชีผู้ใช้ EZVIZ Robotics

แอป EZVIZ Robotics	
Download on the App Store	GET IT ON Google Play

หากคุณใช้แอปอยู่แล้ว ตรวจสอบให้แน่ใจว่าแอปเป็นเวอร์ชันล่าสุด หากต้องการดูว่ามีการอัพเดทหรือไม่ ให้ไปที่ App Store แล้วค้นหา EZVIZ Robotics

เพิ่มอุปกรณ์ของคุณลงในแอป EZVIZ Robotics

1. กดปุ่ม บนฐาน หุ่นยนต์จะออกจากเบสสเตชั่น
2. เข้าสู่ระบบบัญชีแอป EZVIZ Robotics ของคุณ แตะที่ "Dashboard -> Add Device (ดัชบอร์ด -> เพิ่มอุปกรณ์)" เพื่อไปยังหน้าสแกนรหัสคิวอาร์
3. กวาดลงจากหน้าจอ LCD ของหุ่นยนต์ จากนั้นแตะที่ "Wi-Fi -> สแกนรหัส QR เพื่อกำหนดค่าเครือข่าย" จากนั้นสแกนรหัส QR ที่แสดงบนหน้าจอ
4. ทำตามตัวช่วยของแอป EZVIZ Robotics เพื่อเพิ่มหุ่นยนต์ไปยังบัญชี EZVIZ Robotics ของคุณ



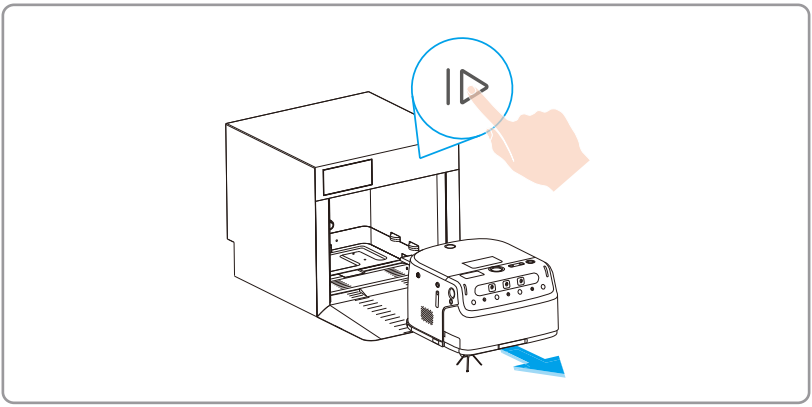
การดำเนินการพื้นฐาน

- สำหรับการใช้งานครั้งแรก ขอแนะนำให้ชาร์จหุ่นยนต์ให้เต็มและตรวจสอบให้แน่ใจว่าวางไว้ภายในเบสสเตชั่น
- หลีกเลี่ยงการวางวัสดุที่สะท้อนแสง (เช่น แก้ว กระจก) ใกล้กับสถานีฐาน
- หุ่นยนต์จะทำแผนที่พื้นที่และเริ่มงานทำความสะอาด
- ป้องกันพื้นที่ 1.5 เมตรหน้าสถานีฐานให้ว่างเพื่อหลีกเลี่ยงปัญหาในการทำแผนที่

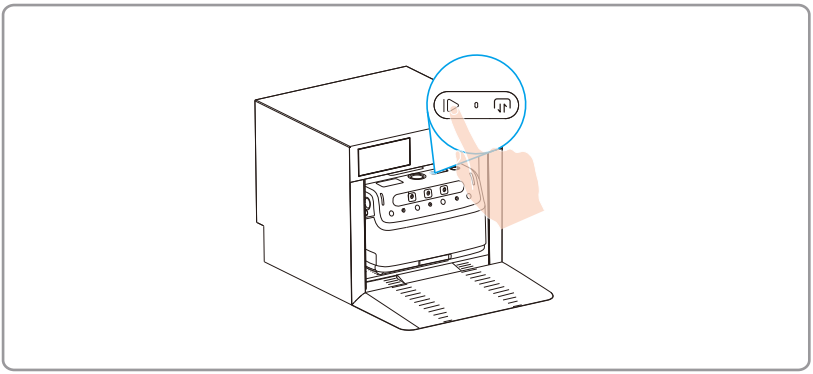
เริ่มทำงานด้วยวิธีการใดสามวิธีต่อไปนี้:

- เข้าสู่ระบบแอป EZVIZ Robotics แล้วแตะ

- กดปุ่ม บนฐาน หุ่นยนต์จะออกจากเบสสเตชั่นและเริ่มการทำแผนที่



- กด บนหุ่นยนต์ หุ่นยนต์จะออกจากเบสสเตชั่นและเริ่มการทำแผนที่



การใช้งานบนแอป EZVIZ Robotics

อินเทอร์เฟซของแอปอาจมีการเปลี่ยนแปลงได้เนื่องจากการอัปเดตเวอร์ชั่น

ดัชบอร์ด

แสดงความคืบหน้าในการทำความสะอาด ระยะเวลาในการทำความสะอาด สถานะการจัดกลุ่มหุ่นยนต์ ข้อความที่สำคัญ และวัสดุใช้งานและข้อมูลการบำรุงรักษา

อุปกรณ์

ตรวจสอบสถานะของอุปกรณ์ เลือกโหมดทำความสะอาด ตั้งค่าความต้องการในการทำความสะอาด และเริ่มงานทำความสะอาด

โหมดการทำความสะอาด

รวมการถูพื้นฐาน การถูพื้นด้วยสารทำความสะอาด และการกดฝุ่นแบบเงียบ

การทำความสะอาดพื้นที่

คุณสามารถกำหนดค่าและบันทึกพื้นที่ทำความสะอาดเฉพาะตัว จากนั้นเลือกพื้นที่สำหรับการทำความสะอาดโดยกำหนดเป้าหมายได้

การกำหนดค่าการทำความสะอาด

คุณสามารถปรับแต่งการตั้งค่าการทำความสะอาดตามความต้องการส่วนบุคคลได้ ซึ่งมีตัวเลือกดังต่อไปนี้: ความเข้มข้นของสารทำความสะอาด ความแรงในการดูด แรงดึง ความเร็วของแปรงกลิ้ง ปริมาณน้ำ และอื่น ๆ อีกมากมาย

การตรวจสอบ

รองรับมุมมองแบบสด การเล่นวิดีโอ รีโมทคอนโทรล การเดินท่องจุด และการเดินท่องจุดที่ตั้งค่าไว้ล่วงหน้า

ข้อความ

แสดงข้อมูลสำคัญรวมถึงข้อความที่สำคัญ ข้อความการดำเนินการ ข้อความความความปลอดภัย และข้อมูลการบำรุงรักษาอุปกรณ์

การบำรุงรักษาตามปกติ

- ก่อนทำงานทำความสะอาดและบำรุงรักษา Robot ให้ปิด Robot และถอดปลั๊ก Base Station ออก
- EZVIZ เป็นผู้ผลิตชิ้นส่วนอะไหล่และอุปกรณ์ต่าง ๆ โปรดไปที่ www.ezviz.com สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับชิ้นส่วนอะไหล่
- อุปกรณ์เสริมถือว่าเป็นวัสดุที่ใช้ได้จนกว่าจะสิ้นสุด และแนะนำให้ทำการบำรุงรักษาและเปลี่ยนอุปกรณ์เสริมอย่างสม่ำเสมอ เนื่องจากลักษณะการสวมใส่ของพวกเขา สินค้าเหล่านี้ไม่อยู่ในระยะเวลารับประกันมาตรฐานของผลิตภัณฑ์

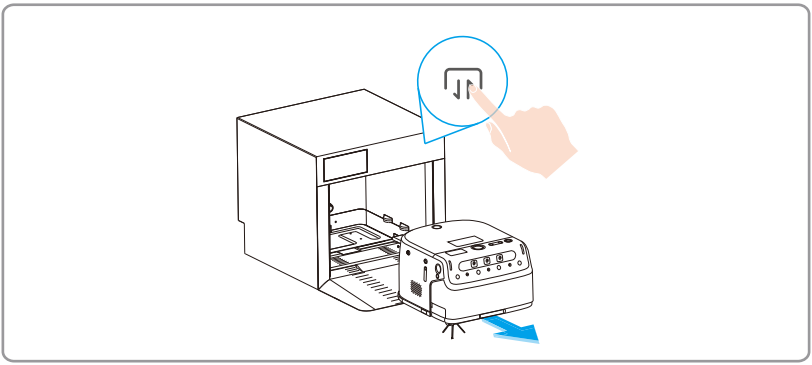
เพื่อรักษาอุปกรณ์ให้อยู่ในสภาพที่ดีที่สุด โปรดบำรุงรักษาอุปกรณ์และเปลี่ยนชิ้นส่วนตามความถี่ต่อไปนี้:

ส่วน	อายุการใช้งาน/ความถี่ในการบำรุงรักษา
แปรงปัดข้าง	150 ชั่วโมง
แปรงหลัก	400 ชั่วโมง
แถบยาง	700 ชั่วโมง
HEPA	500 ชั่วโมง
เลนส์/เซ็นเซอร์ตรวจจับระยะ/ไฟเสริม/ไฟอินฟราเรด/ไมค์โครโฟน/เซ็นเซอร์วัสดุ/เซ็นเซอร์ตรวจจับกระแสแสง/เซ็นเซอร์ตรวจจับคลิฟ/ เซ็นเซอร์ตรวจจับการชาร์จ/ชาร์จสัมผัส/ล้อจักรยานทั่วโลก/ล้อขับรถ	หนึ่งครั้งต่อสัปดาห์
ถังเก็บน้ำสะอาด	หลังจากการถูพื้นแต่ละครั้ง
ถังน้ำเสีย	หลังจากการถูพื้นแต่ละครั้ง
เบสสเตชั่น	หนึ่งครั้งทุก ๆ 2 สัปดาห์

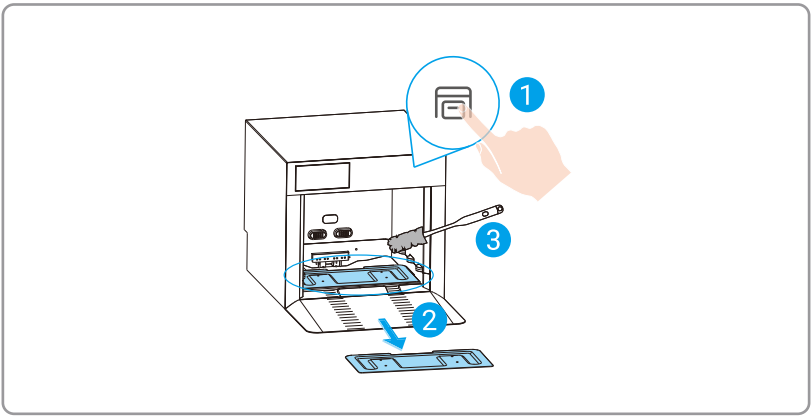
1. ฐานทำความสะอาด

ป้องกันไม่ให้มีสิ่งกีดขวางด้านหน้าของเบสสเตชั่น เริ่มโดยกำจัดฝุ่นใหญ่ออกจากตัวเบสสเตชั่นก่อน

1. กด แล้วหุ่นยนต์จะออกจากเบสสเตชั่น

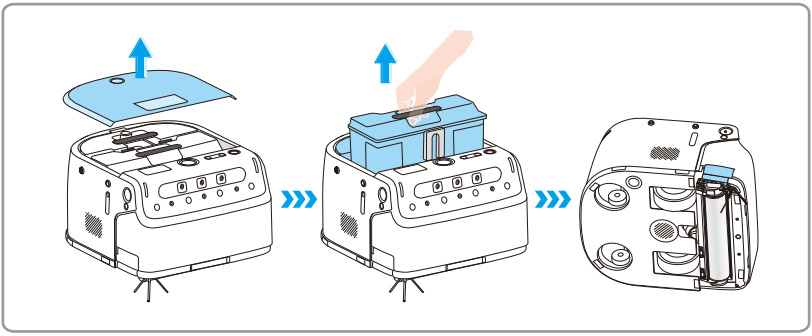


2. กด เมื่อเบสสเตชั่นฉีดน้ำลงด้านล่าง นำถังเก็บขยะออกมาทำความสะอาดด้านในด้วยเครื่องมือทำความสะอาด



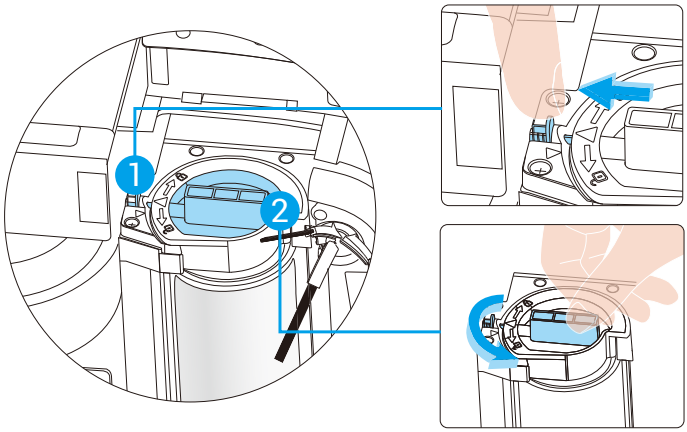
2. การเตรียมการสำหรับหุ่นยนต์ทำความสะอาด

1. ถอดฝาครอบด้านบนของหุ่นยนต์ออก
2. นำถังเก็บน้ำ/กล่องเก็บฝุ่นออก
3. วางหุ่นยนต์ลงด้านข้าง (อย่าหมุน) กดฝาครอบแปรง แล้วเปิด

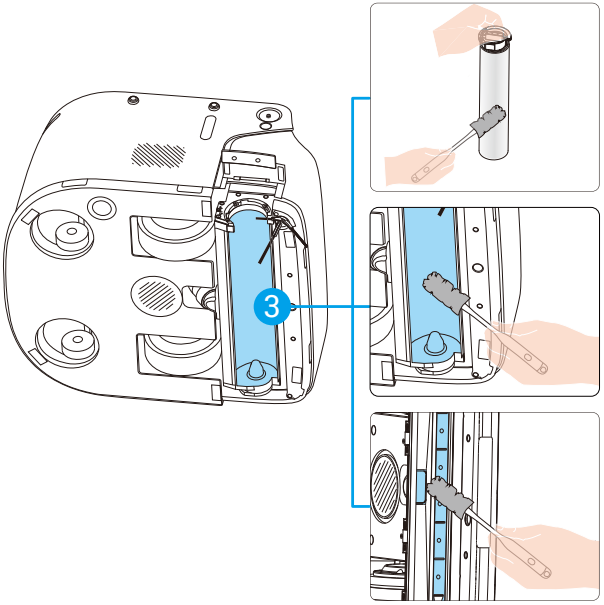


3. ทำความสะอาดแปรงหลัก

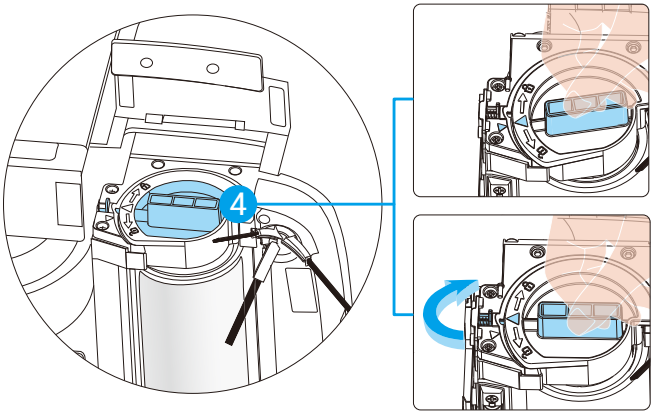
1. ใช้นิ้วมือของคุณเพื่อกดหมุดสปริงเพื่อปลดล็อกแปรงหลัก
2. หมุนปุ่มแปรงไปทางขัดเข็มนาฬิกาเพื่อปลดล็อกแปรงหลักและนำแปรงออก



3. ใช้เครื่องมือทำความสะอาดเพื่อกำจัดขนและสิ่งสกปรกออกจากแปรงหลัก รูเลอร์ ช่องลม ช่องรับอากาศ ช่องรับสิ่งสกปรก และช่องปล่อยน้ำ ทำความสะอาดแผ่นเช็ดฝุ่นด้วยเครื่องมือและแห้งด้วยผ้า

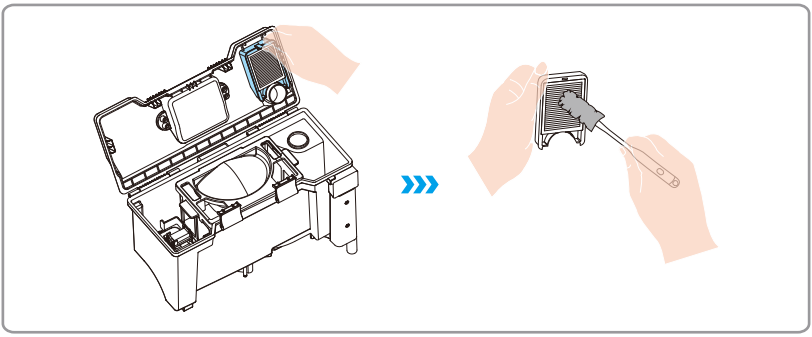


4. ใส่แปรงหลักกลับไปที่ตำแหน่ง (ตรวจสอบให้แน่ใจว่าลูกศรบนแปรงตรงกับลูกศรบนหุ่นยนต์) จากนั้นหมุนตามเข็มนาฬิกา เมื่อลูกศรบนแปรงตรงกับหมุดสปริง แสดงว่าติดตั้งอย่างถูกต้องแล้ว

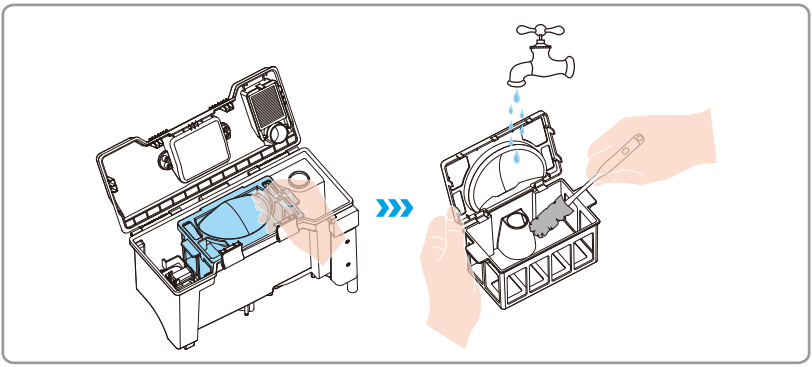


4. ทำความสะอาดถังเก็บน้ำสกปรก (เวอร์ชันสำหรับการถูพื้นเท่านั้น)

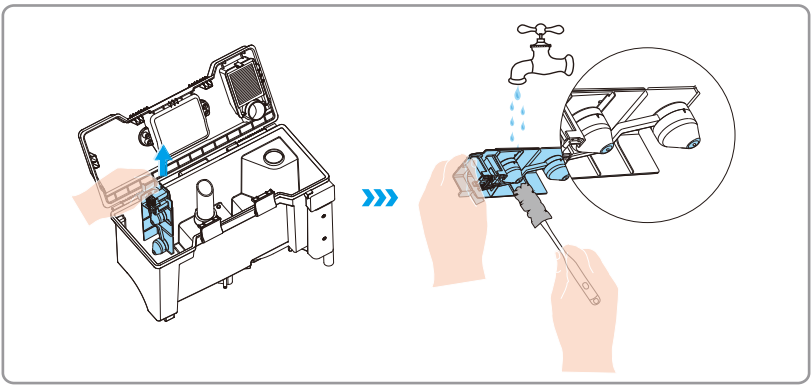
1. ทำความสะอาดแผ่นกรอง HEPA เปิดถังเก็บน้ำสกปรก ดึง HEPA ออกแล้วทำความสะอาดอย่างละเอียด



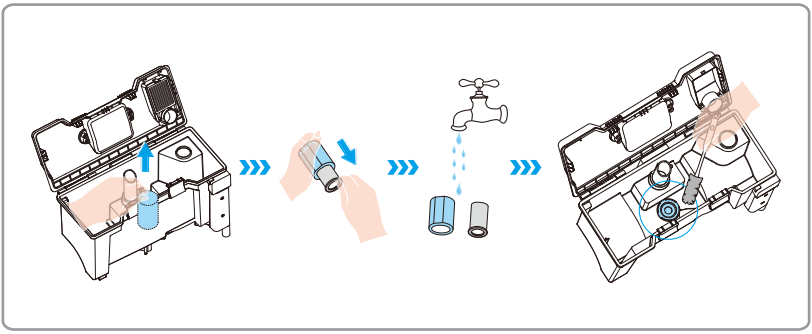
2. ทำความสะอาดถังเก็บฝุ่น: นำถังเก็บฝุ่นออกและทำความสะอาดอย่างละเอียด



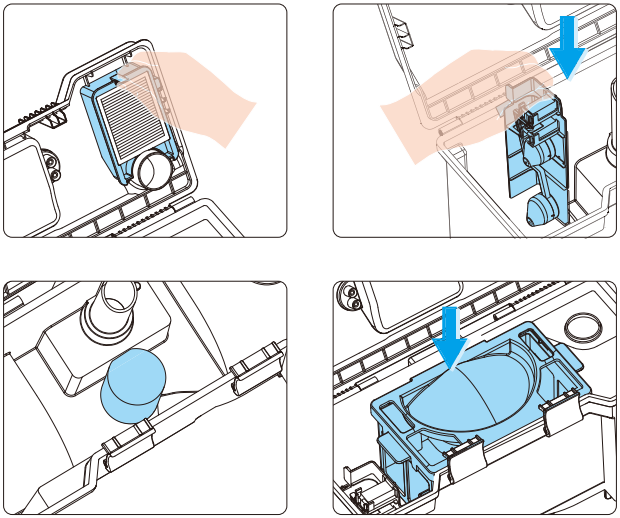
3. ทำความสะอาดชุดทับน้ำ: ถอดชุดฟลอตออกและทำความสะอาดอย่างละเอียด โดยเฉพาะแม่เหล็กบนฟลอต



4. ทำความสะอาดตัวกรองถังเก็บน้ำสกปรกและช่องเสียบน้ำ: ถอดตัวกรองออกจากถังเก็บน้ำสกปรก ล้างให้สะอาดด้วยน้ำอย่างละเอียด และทำความสะอาดช่องระบายน้ำด้วยเครื่องมือทำความสะอาด



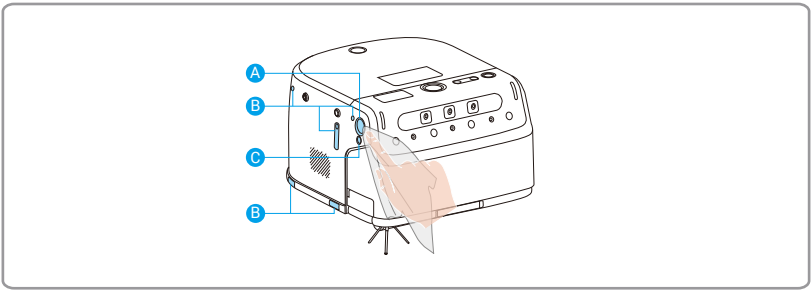
5. ประกอบชิ้นส่วนทั้งหมดอีกครั้ง: ใส่ HEPA, ชุดฟลอต (โดยให้ฟลอตหันลงด้านล่าง), ตัวกรองถังเก็บน้ำสกปรก และถังเก็บฝุ่นกลับเข้าไปในถังเก็บน้ำสกปรก



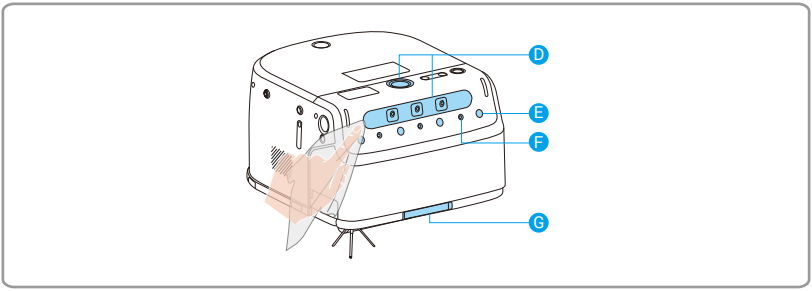
5. ทำความสะอาดส่วนประกอบที่สำคัญ

โปรดใช้ผ้าที่นุ่ม สะอาด และแห้งเพื่อทำความสะอาดส่วนประกอบที่สำคัญของหุ่นยนต์

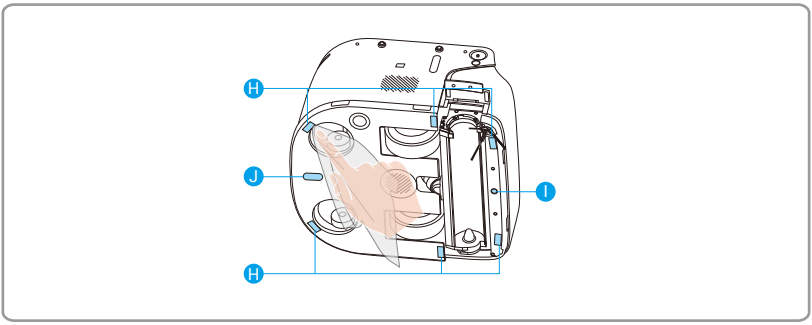
ทำความสะอาด A เลนส์, B เซ็นเซอร์ระยะห่าง และ C ไฟเสริม



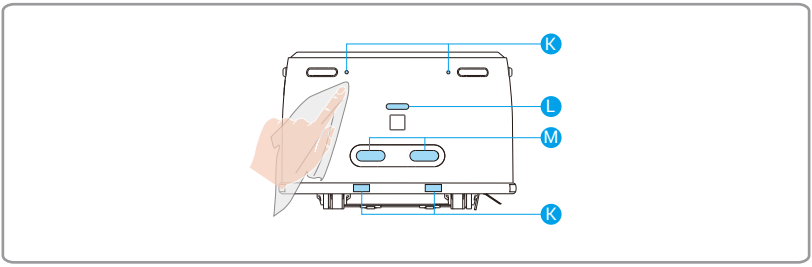
ทำความสะอาด D เลนส์, E แสงอินฟราเรด, F เซ็นเซอร์ระยะไกล, และ G โมดูลวิชั่น



ทำความสะอาดเซ็นเซอร์ป้องกันการตก H, เซ็นเซอร์ตรวจจับวัสดุ I และเซ็นเซอร์วัดการไหลของแสง J



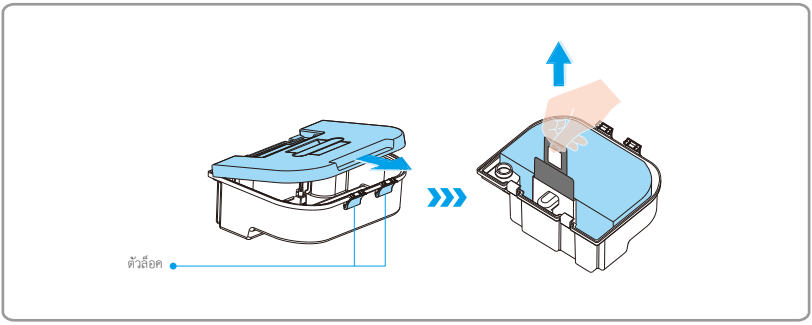
ทำความสะอาด K เซ็นเซอร์ระยะทาง, L เซ็นเซอร์ชาร์จไฟ, และ M สัมผัสชาร์จไฟ



6. เปลี่ยนถุงเก็บฝุ่น (เวอร์ชันดูดฝุ่นเท่านั้น)

โปรดใช้ผ้าที่นุ่ม สะอาด และแห้งเพื่อทำความสะอาดส่วนประกอบที่สำคัญของหุ่นยนต์

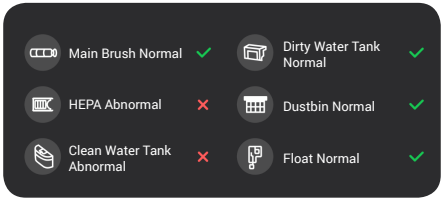
1. เปิดกลอนปิดกล่องเก็บฝุ่น จากนั้นดึงและถอดฝาครอบออกตามที่แสดงในรูป
2. ยกถุงเก็บฝุ่นขึ้นโดยจับมือเพื่อถอดออก ติดตั้งถุงเก็บฝุ่นใหม่ ใส่กล่องเก็บฝุ่นกลับเข้าไปในหุ่นยนต์ แล้วปิดฝาปิดด้านบน



7. เรียกหุ่นยนต์กลับไปยังสถานีฐาน

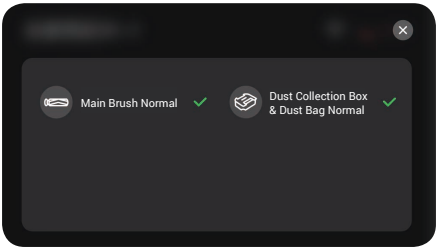
เวอร์ชันสำหรับการถอดภาพ

กด แล้วหุ่นยนต์จะกลับไปที่เบสสเตชั่น หากไม่สำเร็จ โปรดทำตามคำแนะนำบนหน้าจอเพื่อติดตั้งส่วนประกอบอย่างถูกต้องแล้วลองอีกครั้ง



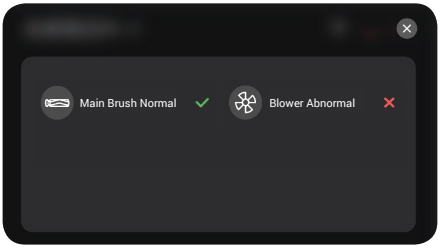
เวอร์ชันสำหรับดูดฝุ่น

กด แล้วหุ่นยนต์จะกลับไปที่เบสสเตชั่น



หุ่นยนต์จะเปิดใช้งานการตรวจสอบตัวเองก่อนจะกลับไปยังสถานีฐาน หากมีส่วนประกอบใด ๆ แสดง บนหน้าจอ โรบอตจะไม่สามารถกลับไปที่สถานีฐานได้ โปรดทำตามคำแนะนำบนหน้าจอเพื่อติดตั้งส่วนประกอบอย่างถูกต้องแล้วลองอีกครั้ง

เบสสเตชั่นจะเปิดใช้งานการตรวจสอบตัวเองหลังจากหุ่นยนต์กลับมา หากมีส่วนประกอบใด ๆ แสดง ✕ บนหน้าจอ โปรดทำตามคำแนะนำบนหน้าจอเพื่อติดตั้งส่วนประกอบอย่างถูกต้องแล้วลองอีกครั้ง



- หากหน้าจอแสดงผลแสดงว่ามีข้อผิดปกติของพัดลม โปรดตรวจสอบว่าถุงเก็บฝุ่นติดตั้งถูกต้องหรือไม่ และว่าช่องรับอากาศของพัดลมถูกปิดกั้นหรือไม่
- หากปัญหายังคงเกิดขึ้น ให้ส่งคำขอบริการผ่านไคลเอ็นต์ "EZVIZ Robotics" อินเตอร์เฟซอาจมีการอัปเดตเป็นประจำ ดังนั้นเพื่อรายละเอียดที่แม่นยำ โปรดดูหน้าจอจริง

คำถามที่พบบ่อย

ปัญหา	วิธีแก้ไข
ความผิดพลาดในการชาร์จ	• ตรวจสอบว่าสายไฟของเบสสเตชั่นเชื่อมต่อได้ดีหรือไม่ • ตรวจสอบว่าเบสสเตชั่นได้จับคู่กับหุ่นยนต์หรือไม่ • เบสสเตชั่นและหุ่นยนต์ไม่ได้เข้าแถวกัน กดปุ่ม เพื่อลองอีกครั้ง
ความผิดพลาดในการชาร์จใหม่	• โปรดเคลื่อนย้ายสิ่งกีดขวางที่อยู่หน้าแท่นวาง • แนะนำให้นำหุ่นยนต์กลับไปวางที่ฐานชาร์จก่อนเริ่มงานทำความสะอาดทุกครั้ง และตรวจสอบให้แน่ใจว่าหุ่นยนต์เริ่มทำงานจากฐานชาร์จ • ห้ามวางฐานชาร์จในที่ที่มีแสงแดดส่องโดยตรง • ตรวจสอบว่ามีฝุ่นบนตัวสัมผัสชาร์จของเบสสเตชั่นและหุ่นยนต์หรือไม่ หากใช่ ให้เช็ดให้สะอาด • ข้อยกเว้นของเครือข่าย เข้าสู่ระบบแอป "EZVIZ Robotics" เข้าสู่หน้าการตั้งค่าอุปกรณ์ แตะที่ "ข้อมูลสถานีฐาน -> กำหนดค่าเครือข่ายสถานีฐาน" และทำตามคำแนะนำเพื่อเชื่อมต่อสถานีฐานกับเครือข่าย Wi-Fi จากนั้นลองอีกครั้ง
การหลบหลีกสิ่งกีดขวางผิดปกติ	ใช้เครื่องเป่าลมทำความสะอาดกระจกบนเลนส์ หรือคุณสามารถใช้ทิชชูเนื้อนุ่มหรือแผ่นแห้งเช็ดกระจกบนเลนส์
เสียงรบกวนที่ผิดปกติระหว่างการทำความสะอาด	• มีสิ่งแปลกปลอมพันติดอยู่ที่ล้อ แปรงด้านข้าง หรือแปรงหลัก กรุณาปิดเครื่องหุ่นยนต์และทำความสะอาดก่อนเริ่มการทำงาน • แผ่นยางบนช่องรับฝุ่นกำลังชัดพื้น ซึ่งเป็นปรากฏการณ์ปกติ
หน้าจอ LCD ของหุ่นยนต์แจ้งว่า "การจับคู่สถานีฐานไม่สำเร็จ"	กดปุ่ม ค้างไว้เพื่อรีสตาร์ทฐานชาร์จ จากนั้นรีสตาร์ทหุ่นยนต์ หากการเชื่อมต่อยังคงล้มเหลวอยู่ ขอลบเบสสเตชั่นบนหน้าจอ LCD และจับคู่เบสสเตชั่นกับหุ่นยนต์อีกครั้ง
เชื่อมต่อกับ Wi-Fi ไม่ได้	• สัญญาณ Wi-Fi อ่อน โปรดตรวจสอบให้แน่ใจว่าหุ่นยนต์อยู่ในพื้นที่ที่มีสัญญาณ Wi-Fi ดี • กำหนดค่าเครือข่ายใหม่
แปรงปัดข้างหลุดระหว่างการทำความสะอาด	พลิกหุ่นยนต์คว่ำลงแล้วติดตั้งแปรงด้านข้างอีกครั้ง ตรวจสอบให้แน่ใจว่าติดตั้งจนสุดจนได้ยินเสียง "คลิก"
สกปรกน้ำที่มากเกินไปยังคงอยู่บนพื้น	• ถอดถังเก็บน้ำสะอาดและถังเก็บน้ำสกปรก ออก วางหุ่นยนต์ลงด้านข้าง (อย่าหันกลับ) และตรวจสอบว่าเส้นยางถูกสิ่งแปลกปลอมปิดกั้นหรือไม่ • พอร์ตดูดผิดปกติ ทำความสะอาดแปรงหลัก • ตรวจสอบว่าแอป "EZVIZ Robotics" ส่งสัญญาณว่าแปรงหลักหมดอายุการใช้งานแล้วหรือไม่ หรือว่าเครื่องเป่าต้องการการบำรุงรักษาหรือไม่
เบสสเตชั่นแจ้งการเติมน้ำผิดปกติ	• ตรวจสอบว่าฟองในถังเก็บน้ำสะอาดติดอยู่หรือไม่ หากเป็นเช่นนั้น ให้สั่นถังเบาๆ เพื่อปล่อยพื้นที่ให้ว่าง • ตรวจสอบว่ามีน้ำสะสมอยู่ในช่องรับน้ำของหุ่นยนต์หรือไม่ หากใช่ น้ำ ตัดเช็ดให้แห้งด้วยผ้าเช็ดมือ
ถังเก็บน้ำสกปรกผิดปกติ	เปิดถังเก็บน้ำสกปรกและตรวจสอบว่าน้ำลอยติดกับวัตถุแปลกปลอมหรือไม่
การระบายน้ำของหุ่นยนต์ผิดปกติ	ทำความสะอาดถังเก็บน้ำสกปรกและเปลี่ยนตัวกรอง
เบสสเตชั่นจะเริ่มการระบายน้ำซ้ำ ๆ	• ตรวจสอบว่ามีน้ำรั่วไหลมาจากผนังภายในของเบสสเตชั่นหรือไม่ • ตรวจสอบว่ามีน้ำสะสมอยู่ภายในสถานีฐานหรือไม่ หากใช่ ให้ทำความสะอาด
เบสสเตชั่นไม่สามารถระบายน้ำ	• ถอดตัวกรองสแตนเลสออกจากเบสสเตชั่นแล้วทำความสะอาดช่องเก็บน้ำด้วยแปรง • กดปุ่ม ของสถานีฐานเพื่อตรวจสอบว่าระบายน้ำกลับมาปกติหรือไม่

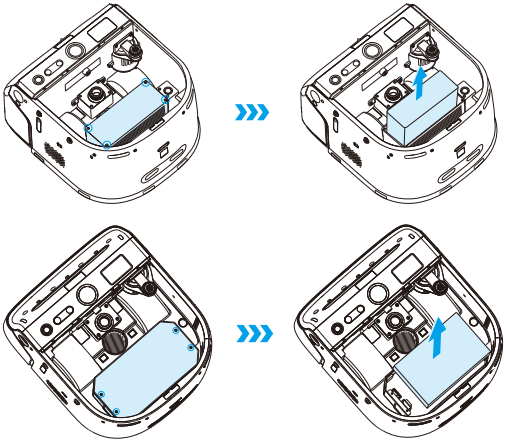
สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับหุ่นยนต์ กรุณาดูที่ www.ezviz.com/th

ข้อควรระวังด้านสิ่งแวดล้อม

สารเคมีที่มีอยู่ในแบตเตอรี่ลิเธียมไอออนภายในตัวของผลิตภัณฑ์นี้อาจก่อให้เกิดมลภาวะต่อสิ่งแวดล้อมได้ โปรดถอดแบตเตอรี่ออกก่อนที่จะทิ้งผลิตภัณฑ์และส่งไปยังสถานีรีไซเคิลแบตเตอรี่ระดับมืออาชีพเพื่อกำจัดแบบรวมศูนย์

ขั้นตอนในการถอดแบตเตอรี่ (ข้อมูลต่อไปนี้ใช้เฉพาะเมื่อต้องการทิ้งอุปกรณ์ ไม่ใช่คำแนะนำสำหรับการใช้งานประจำวัน):

1. ให้รันหุ่นยนต์จนถึงสถานะแบตเตอรี่ต่ำและไม่สามารถทำงานได้ และในช่วงเวลานี้ อย่าอนุญาตให้มันกลับไปที่สถานีฐาน
2. ปิดหุ่นยนต์และถอดแปรงปัดข้างและชุดถูพื้นออก
3. พลิกหุ่นยนต์กลับด้านแล้วถอดสกรูที่ด้านล่างออก
4. ถอดฝาครอบแบตเตอรี่ออก
5. ถอดแบตเตอรี่ออก



- เมื่อต้องการแยกปลายของแบตเตอรี่ โปรดตรวจสอบให้แน่ใจว่าพลังงานได้หมดลงและดำเนินการโดยการตัดการเชื่อมต่อกับเบสสเตชั่น
- โปรดถอดแพ็คแบตเตอรี่ทั้งหมดออกแบบยกชุดและอย่าทำให้แพ็คแบตเตอรี่เสียหายเพื่อหลีกเลี่ยงการสัดวงจรหรือการรั่วไหลของสารอันตราย
- หากแบตเตอรี่มีของเหลวไหลออกมาและสัมผัสถูกโดยบังเอิญ โปรดล้างด้วยน้ำปริมาณมากและไปพบแพทย์โดยทันที
- ไม่ควรปล่อยผลิตภัณฑ์นี้เอาไว้หลังจากที่หมดอายุแล้วหรือหลังจากที่ไม่สามารถซ่อมแซมได้ โปรดส่งต่อให้กับองค์กรที่มีคุณสมบัติเหมาะสมในการกำจัดเศษเหลือทิ้งของผลิตภัณฑ์ไฟฟ้าและอิเล็กทรอนิกส์ (WEEE) โปรดดูระเบียบข้อบังคับระดับประเทศหรือระดับท้องถิ่นเกี่ยวกับวิธีการที่ถูกต้องในการกำจัดเศษเหลือทิ้งของผลิตภัณฑ์ไฟฟ้าและอิเล็กทรอนิกส์ (WEEE)

ความคิดริเริ่มเกี่ยวกับการใช้ผลิตภัณฑ์วิดีโอ

เรียนผู้ใช้ EZVIZ คุณค่า,

เทคโนโลยีส่งผลต่อชีวิตของเราในทุกรูปแบบ ในฐานะบริษัทเทคโนโลยีที่มองไปข้างหน้า เราจึงตระหนักถึงบทบาทที่เทคโนโลยีมีต่อการปรับปรุงประสิทธิภาพและคุณภาพชีวิตของเรามากขึ้น ในขณะเดียวกัน เรายังทราบถึงความเสียหายที่อาจเกิดขึ้นจากการใช้งานที่ไม่เหมาะสม ยกตัวอย่างเช่น ผลิตภัณฑ์วิดีโอสามารถบันทึกภาพที่แท้จริง เต็มรูปแบบ และชัดเจน ดังนั้นผลิตภัณฑ์วิดีโอจึงมีคุณค่าอย่างยิ่งในการแสดงให้เห็นถึงความจริง อย่างไรก็ตามการแจกจ่าย การใช้ และ/หรือการประมวลผลของบันทึกวิดีโออย่างไม่เหมาะสมอาจจะละเมิดความเป็นส่วนตัว สิทธิ์และผลประโยชน์ที่ถูกต้องของผู้อื่น

มุ่งมั่นที่จะสร้างนวัตกรรมใหม่เพื่อการสร้างประโยชน์ เราใน EZVIZ ขอให้ผู้ใช้ทุกคนใช้ผลิตภัณฑ์วิดีโออย่างเหมาะสมและมีความรับผิดชอบ เพื่อสร้างสภาพแวดล้อมที่ดีโดยที่การปฏิบัติและการใช้งานที่เกี่ยวข้องทั้งหมดจะสอดคล้องกับกฎหมายและระเบียบที่ใช้งาน รองรับผลประโยชน์และสิทธิของบุคคล และส่งเสริมคุณธรรมทางสังคม

นี่คือความร่วมมือของ EZVIZ ที่เราขอให้ความสนใจของคุณ:

1. แต่ละบุคคลมีความคาดหวังที่สมเหตุสมผลในการเป็นส่วนตัว และการใช้ผลิตภัณฑ์วิดีโอไม่ควรขัดแย้งกับความคาดหวังที่สมเหตุสมผลดังกล่าว ดังนั้น ควรจะแสดงป้ายเตือนที่ชัดเจนเกี่ยวกับขอบเขตการตรวจสอบในลักษณะที่เหมาะสมและมีประสิทธิภาพ เมื่อคิดตั้งผลิตภัณฑ์วิดีโอในพื้นที่สาธารณะ สำหรับพื้นที่ที่ไม่เป็นสาธารณะ ต้องประเมินสิทธิและผลประโยชน์ของผู้เกี่ยวข้องอย่างรอบคอบ รวมถึงแต่ไม่จำกัดเพียงการติดตั้งผลิตภัณฑ์วิดีโอหลังจากได้รับความยินยอมจากผู้เกี่ยวข้องเท่านั้น และไม่ติดตั้งผลิตภัณฑ์วิดีโอที่มองไม่เห็นได้สูงโดยไม่มีผู้อื่นรู้
2. ผลิตภัณฑ์วิดีโอบันทึกภาพเหตุการณ์จริงในช่วงเวลาและพื้นที่ที่เฉพาะเจาะจง ผู้ใช้จะต้องระบุบุคคลและสิทธิที่เกี่ยวข้องกับขอบเขตนี้อย่างสมเหตุสมผลล่วงหน้า เพื่อหลีกเลี่ยงการละเมิดภาพบุคคล ความเป็นส่วนตัวหรือสิทธิทางกฎหมายอื่น ๆ ของผู้อื่นในขณะที่ปกป้องตัวเองผ่านผลิตภัณฑ์วิดีโอ โดยเฉพาะถ้าคุณเลือกเปิดใช้งานฟังก์ชันบันทึกเสียงบนกล้องของคุณ มันจะจับเสียง รวมถึงการสนทนาภายในระยะการตรวจสอบ เราขอแนะนำให้ทำการประเมินอย่างละเอียดเกี่ยวกับแหล่งเสียงที่อาจเกิดขึ้นในระยะการตรวจสอบ เพื่อเข้าใจความจำเป็นและความเหมาะสมอย่างเต็มที่ก่อนที่คุณจะเปิดฟังก์ชันการบันทึกเสียง.
3. ผลิตภัณฑ์วิดีโอที่ใช้งานจะสร้างข้อมูลเสียงหรือภาพจากฉากจริงอย่างต่อเนื่อง - อาจรวมถึงข้อมูลชีพจรเช่นภาพใบหน้า - ตามการเลือกคุณสมบัติของผู้ใช้. ข้อมูลเช่นนี้สามารถใช้หรือประมวลผลเพื่อใช้งานได้ ผลิตภัณฑ์วิดีโอเป็นเครื่องมือเทคโนโลยีเท่านั้น ซึ่งไม่สามารถปฏิบัติตามมาตรฐานทางกฎหมายและจริยธรรมได้เหมือนมนุษย์ในการนำข้อมูลไปใช้ตามกฎหมายและถูกต้อง วิธีและวัตถุประสงค์ของผู้ควบคุมและใช้ข้อมูลที่สร้างขึ้นเป็นสิ่งที่สำคัญ ดังนั้น ผู้ควบคุมข้อมูลจะต้องไม่เพียงเชื่อฟังกฎหมายและระเบียบที่ใช้บังคับอย่างเคร่งครัดเท่านั้น แต่ยังต้องเคารพถึงกฎระเบียบที่ไม่บังคับอย่างรวมถึงสนธิสัญญาระหว่างประเทศ มาตรฐานทางจริยธรรม ประเพณีวัฒนธรรม ความเรียบร้อยของสาธารณะ และประเพณีท้องถิ่น นอกจากนี้เราควรมีความสำคัญในการคุ้มครองความเป็นส่วนตัวและสิทธิในการถ่ายภาพ และสิทธิอื่น ๆ ที่เป็นสมควร
4. ข้อมูลวิดีโอที่สร้างขึ้นอย่างต่อเนื่องโดยผลิตภัณฑ์วิดีโอนำพาสิทธิ์ ค่าความสำคัญและความต้องการอื่น ๆ ของผู้มีส่วนได้ส่วนเสียต่าง ๆ ดังนั้น มันสำคัญมากที่จะรักษาความปลอดภัยของข้อมูลและป้องกันผลิตภัณฑ์จากการบุกรุกที่เชิงชั่วร้าย ทุกผู้ใช้และผู้ควบคุมข้อมูลควรดำเนินมาตรการที่เหมาะสมและจำเป็นทั้งหมดเพื่อเพิ่มประสิทธิภาพในด้านความปลอดภัยของผลิตภัณฑ์และข้อมูล โดยหลีกเลี่ยงการรั่วไหลข้อมูล การเปิดเผยข้อมูลอย่างไม่ถูกต้องหรือการใช้ข้อมูลอย่างไม่เหมาะสม ซึ่งรวมถึงการตั้งค่าควบคุมการเข้าถึง การเลือกเลือกสร้างสภาพแวดล้อมเครือข่ายที่เหมาะสมที่สุดสำหรับผลิตภัณฑ์วิดีโอที่เชื่อมต่อการสร้างและปรับปรุงความปลอดภัยของเครือข่ายอย่างต่อเนื่อง
5. ผลิตภัณฑ์วิดีโอมีส่วนสำคัญในการเสริมสร้างความปลอดภัยในสังคมของเรา และเราเชื่อว่าพวกเขาจะยังคงมีบทบาทที่ดีในด้านต่าง ๆ ของชีวิตประจำวันของเราต่อไป การพยายามใด ๆ ในการใช้งานผลิตภัณฑ์เหล่านี้เพื่อละเมิดสิทธิมนุษยชนหรือมีส่วนร่วมในกิจกรรมที่ผิดกฎหมายเป็นการขัดข้องกับความสำคัญของคุณค่าในนวัตกรรมเทคโนโลยีและการพัฒนาผลิตภัณฑ์ เราขอเสนอให้ผู้ใช้ทุกคนสร้างวิธีและกฎเกณฑ์ของตัวเองในการประเมินและตรวจสอบการใช้ผลิตภัณฑ์วิดีโอ เพื่อให้แน่ใจว่าผลิตภัณฑ์เหล่านี้ถูกใช้อย่างถูกต้อง อย่างมีความตั้งใจและด้วยความดีใจ