

COPYRIGHT © Hangzhou EZVIZ Software Co, Ltd. 禁・無断複製。

文章、画像、図表を含むすべての情報は、Hangzhou EZVIZ Software Co., Ltd. (以下「EZVIZ」とする)の所有するものとします。本ユーザーマニュアル(以下、「本マニュアル」とする)は、EZVIZの事前の書面による許可なく、部分的または全体的にかかわらず、再生産、変更、翻訳または配布できないものとします。特に規定されていない限り、EZVIZは、明示の有無によらず、本マニュアルに関しての補償をおこないません。

## このマニュアルについて

本マニュアルには製品の使用および管理についての指示が含まれています。ここに記載されている写真、表、画像およびその他すべての情報は説明のみを目的としています。本マニュアルに含まれる情報は、ファームウェア更新やその他の理由で通知なく変更されることがあります。最新版は、EZVIZ™ Web サイトを参照してください(<http://www.ezviz.com>)。

## 改訂記録

ニューリリース - 2026 年 1 月

## 商標に関する確認

EZVIZ™, などのEZVIZの商標およびロゴは、さまざまな国や地域におけるEZVIZの所有物です。Apple および Apple ロゴは、Apple Inc. の商標であり、米国およびその他の国で登録されています。App Store は Apple Inc. のサービスマークであり米国およびその他の国で登録されています。Google Play および Google Play ロゴは Google LLC の商標です。以下に示されたその他の商標およびロゴは、各権利保有者の所有物です。

## 法的免責事項

適用法により許容される範囲内で、記載の製品とそのハードウェア、ソフトウェアおよびファームウェアは、あらゆる不具合やエラーを含め、そのままの形で提供されるものとし、EZVIZ では、明示の有無によらず、一切の保証(性能、品質、特定の目的に対する適合性および第三者の権利非侵害を含みますが、これらに限定しない)を行いません。EZVIZ およびその取締役、役員、従業員または代理人は、本製品の利用に関連する事業利益の損失や事業妨害、データや文書の損失に関する損害を含む特別、必然、偶発または間接的な損害に対して、たとえ EZVIZ がそれらについて通知を受けていたとしても、一切の責任を負いません。

適用法で認められる最大限の範囲において、いかなる場合も、すべての損害に対するEZVIZの責任総額は、本製品の当初の購入価格を超えないものとします。

EZVIZ は、以下に起因する製品の中断またはサービスの終了の結果から生じる人身傷害または財産上の損害に対して一切の責任を負わないものとします。A) 不適切なインストールまたは要求以外の使用、B) 国または公共の利益の保護、C) 不可抗力、D) ご自身または第三者(第三者の製品、ソフトウェア、アプリケーションなどの使用を含むが、これらに限定されない)に起因するもの。

インターネットアクセスを伴う製品に関して、当該製品の一切の使用は、お客様自身の責任によるものとします。EZVIZ は、異常操作、プライバシー漏えいまたはサイバー攻撃、ハッキング、ウィルス検査やその他のセキュリティリスクから生じるその他の損害に対して一切の責任を負わないものとします。ただし、必要に応じて、EZVIZ は適宜技術サポートを提供します。監視法やデータ保護法は、法域によって異なります。本製品のご使用前に、使用地の裁判管轄地域におけるすべての関連法を確認して、必ず適用法に準拠するように利用してください。本製品が不正な目的で使用された場合、EZVIZ は責任を負わないものとします。

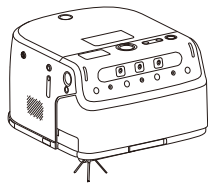
上記と適用法における矛盾がある場合については、後者が優先されます。

# 目次

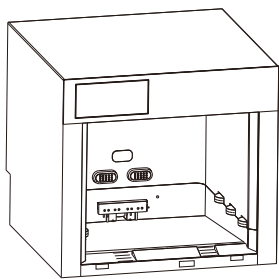
|                                      |    |
|--------------------------------------|----|
| 概要 .....                             | 1  |
| 1. パッケージ同梱物 .....                    | 1  |
| 2. きほん .....                         | 2  |
| クイックスタートガイド .....                    | 6  |
| 1. 汚れ収集トレイとランプを設置する .....            | 6  |
| 2. 設置場所を選択 .....                     | 7  |
| 3. 給水管を接続してください(モッピング版のみ) .....      | 8  |
| 4. 清掃液を追加してください(モッピング版のみ) .....      | 9  |
| 5. 基地局を電源に接続してください。 .....            | 9  |
| 6. ベースステーションをロボットとペアリングする .....      | 10 |
| 7. ナノ SIM カードを取り付ける(オプション) .....     | 10 |
| EZVIZ Robotics アプリをダウンロード .....      | 11 |
| デバイスを EZVIZ Robotics アプリに追加します ..... | 12 |
| 基本操作 .....                           | 13 |
| EZVIZ Robotics アプリの操作 .....          | 14 |
| 定期的なメンテナンス .....                     | 14 |
| 1. せいそうきちきよく .....                   | 15 |
| 2. 掃除ロボットの準備 .....                   | 16 |
| 3. メインブラシを掃除してください .....             | 16 |
| 4. 汚れた水タンクを清掃する(モッピング版のみ) .....      | 18 |
| 5. 重要な部品を清掃する .....                  | 20 |
| 6. ダストバッグを交換してください(掃除機バージョンのみ) ..... | 21 |
| 7. ロボットを基地局に戻す .....                 | 21 |
| FAQ .....                            | 23 |
| 環境に関する注意事項 .....                     | 24 |
| ビデオ製品使用イニシアチブ .....                  | 25 |

# 概要

## 1. パッケージ同梱物



ロボット (× 1)



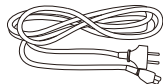
ベースステーション (× 1)



ランプ (× 1)



汚れ収集トレイ (× 1)



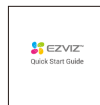
電源ケーブル (× 1)



サイドブラシ (× 1)



クリーニングツール (× 1)



クイックスタートガイド (× 3)



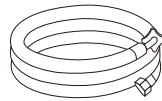
規制情報 (× 1)



洗浄液 (× 2)  
(モッピング版のみ)



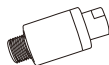
排水管 (× 1)  
(モッピング版のみ)



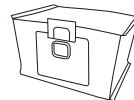
給水管 (× 1)  
(モッピング版のみ)



三方弁 (× 1)  
(モッピング版のみ)



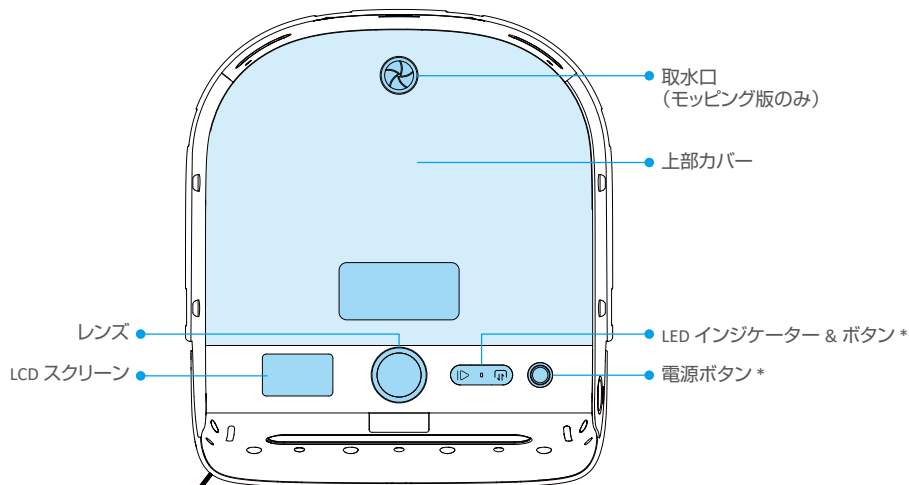
圧力解放バルブ (× 1)  
(モッピング版のみ)



ダストバッグ (× 1)  
(バキューム版のみ)

## 2. きほん

### ロボット



#### ボタン

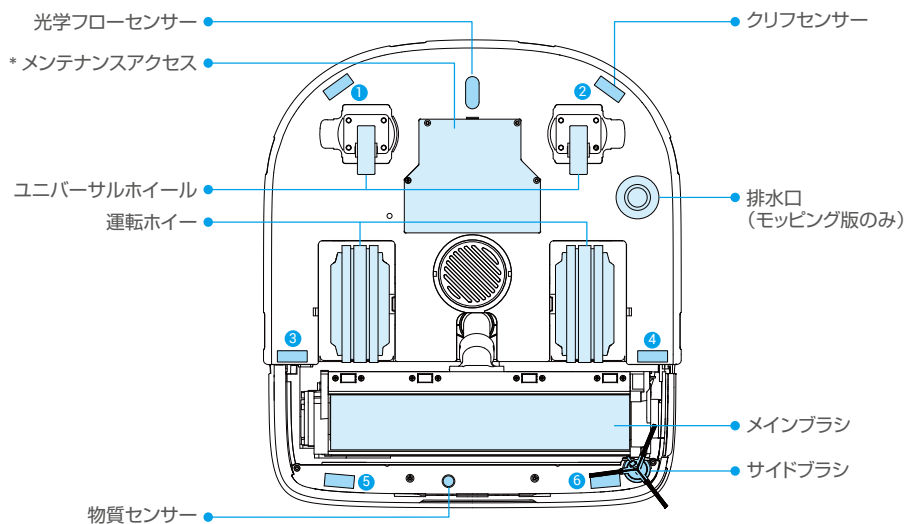
|                                                                                  |                            |                                                                                                                      |
|----------------------------------------------------------------------------------|----------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
|  | 開始 / 一時停止                  | <ul style="list-style-type: none"> <li>• 1 回押す: 開始 / 一時停止作業</li> <li>• 5 秒間長押ししてください: ネットワーク構成の準備が整ったロボット</li> </ul> |
|  | 終了 / 取り消し                  | <ul style="list-style-type: none"> <li>• 1 回押す: ロボット 基地局に戻る / 帰還する</li> <li>• 5 秒間長押ししてください: ペアリング準備完了</li> </ul>    |
|  | 5 秒間長押ししてください: 工場出荷時の設定に戻す |                                                                                                                      |

#### 電源ボタン

1 回押す: ロボットをオン / オフにしてください

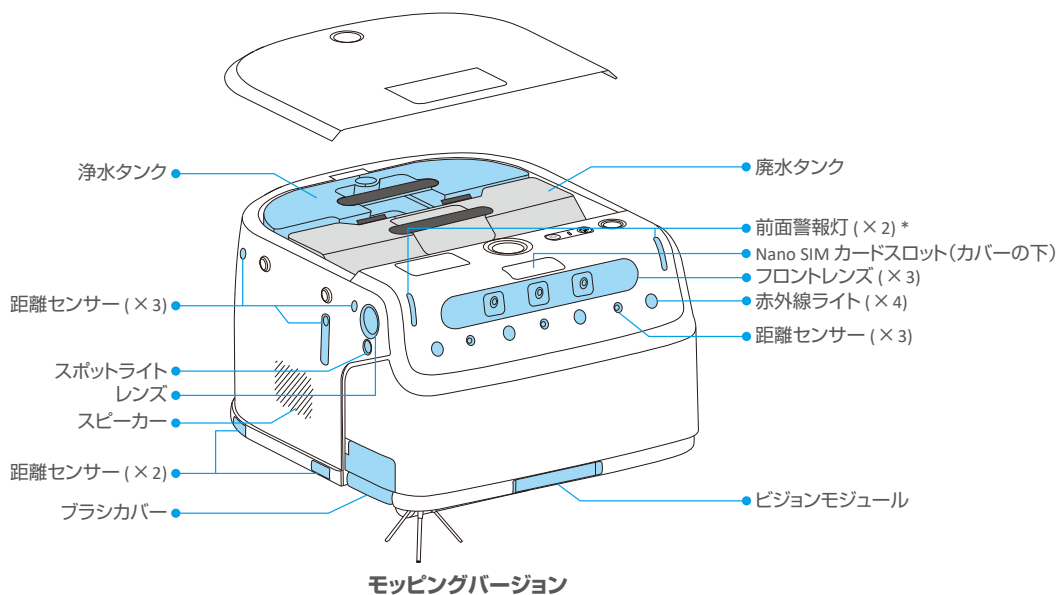
#### LED インジケータ

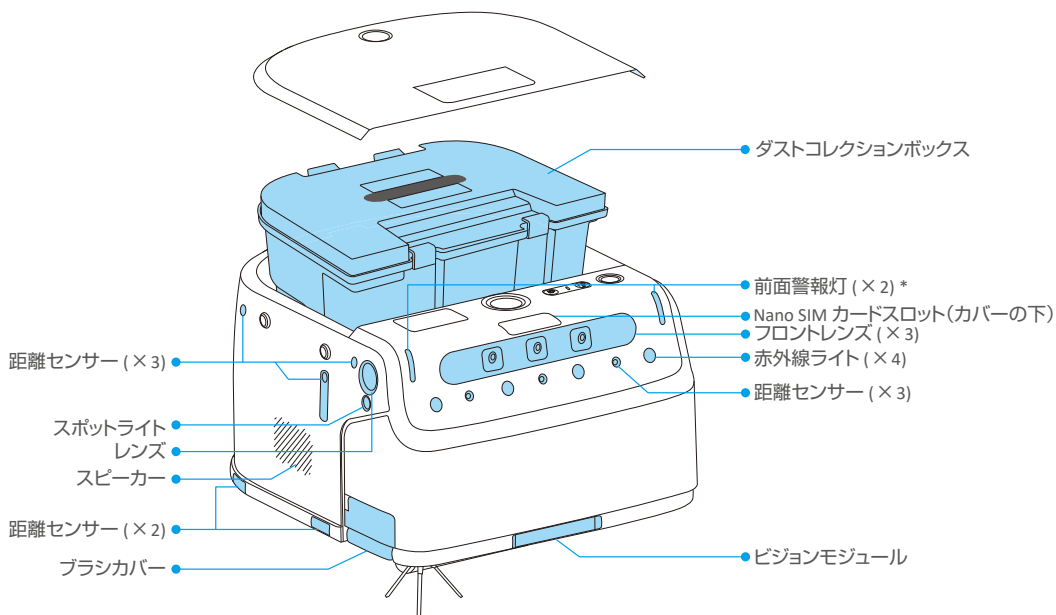
|                                                                                    |          |                    |
|------------------------------------------------------------------------------------|----------|--------------------|
|  | 青色で点灯    | 正常に動作しています         |
|  | 高速点滅ブルー  | ネットワーク構成内のロボット     |
|  | ゆっくり青で点滅 | ロボットと基地局のペアリングを進行中 |
|  | 速く点滅(赤)  | 障害や例外              |
|  | ゆっくり赤で点滅 | ネットワーク接続なし         |



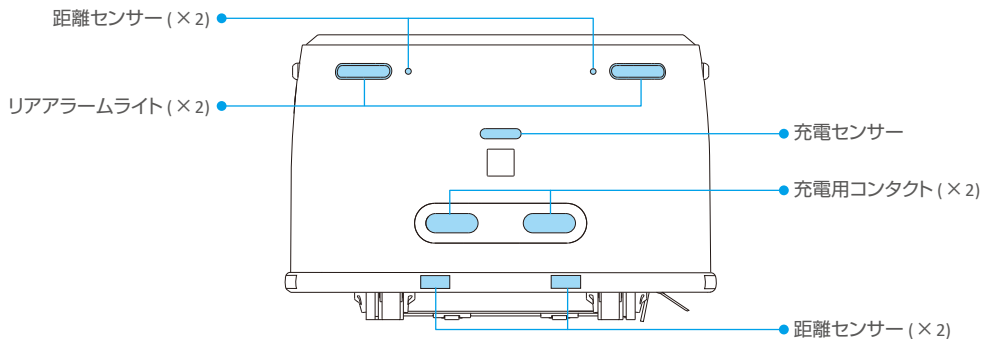
### メンテナンスアクセス

許可された担当者のみ。不正アクセスはデバイスの損傷を引き起こす可能性があります。故障が発生した場合は、アフターサービスにお問い合わせください。





掃除機バージョン



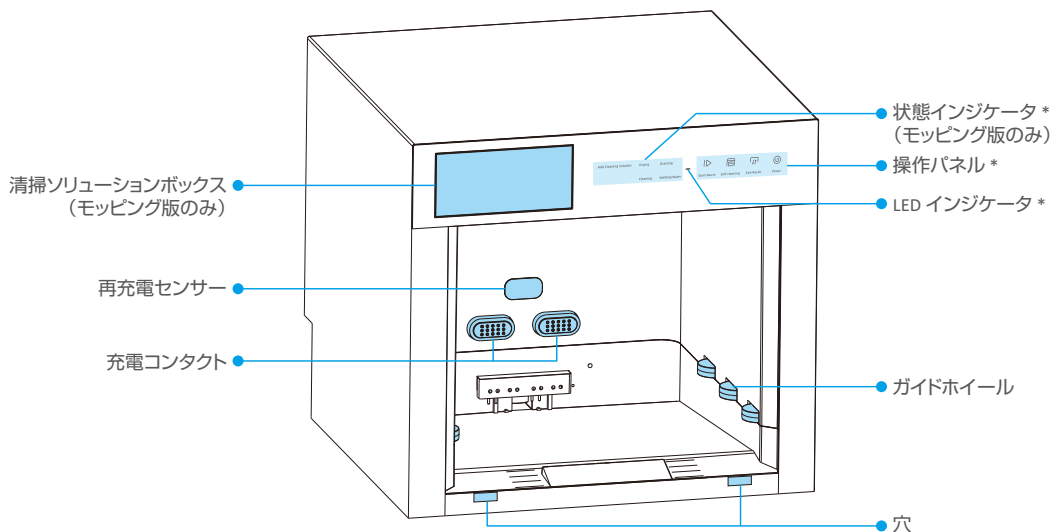
#### 前後警報灯



だいだいいろてんめつ

ロボットが作業中です

## ベースステーション



### 操作パネル

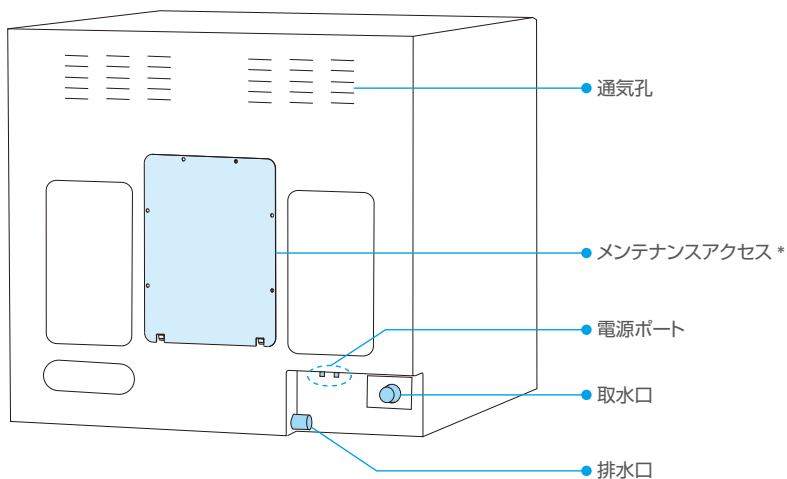
|  |           |                                                                                                                                |
|--|-----------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
|  | 開始 / 一時停止 | <ul style="list-style-type: none"> <li>1 回押す: 開始 / 一時停止作業</li> <li>3 秒間長押ししてください: チャイルドロックの有効化 / 無効化</li> </ul>                |
|  | セルフクリーニング | <ul style="list-style-type: none"> <li>基地局内のロボット 1 回押してロボットのセルフクリーニングを開始します</li> <li>基地局外のロボット一度押して基地局のセルフクリーニングを開始</li> </ul> |
|  | 終了 / 取り消し | <ul style="list-style-type: none"> <li>1 回押す: ロボット 基地局に戻る / 帰還する</li> <li>3 秒間長押ししてください: ペアリング準備完了の基地局</li> </ul>              |
|  | 電源        | <ul style="list-style-type: none"> <li>1 回押す: ロボットを起動する</li> <li>3 秒間長押ししてください: ロボットを停止してください</li> </ul>                       |

### 状態インジケータ

- テキストが点灯し続ける機能が進行中です
- テキストが点滅します機能障害または例外
- すべてのテキスト + アイコンが点滅: チャイルドロック 有効

### LED インジケータ

|  |          |              |
|--|----------|--------------|
|  | 青色で点灯    | 正常に動作しています   |
|  | 高速点滅ブルー  | ネットワーク構成の基地局 |
|  | 速く点滅(赤)  | 障害や例外        |
|  | ゆっくり赤で点滅 | ネットワーク接続なし   |



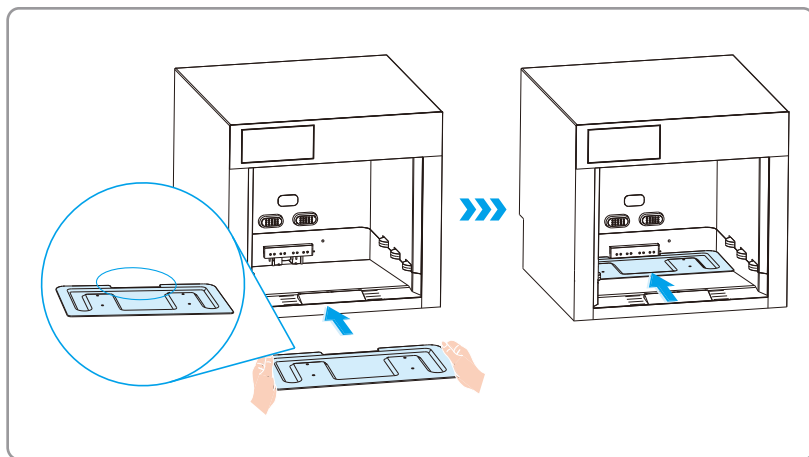
### メンテナンスアクセス

許可された担当者のみ。不正アクセスはデバイスの損傷を引き起こす可能性があります。故障が発生した場合は、アフターサービスにお問い合わせください。

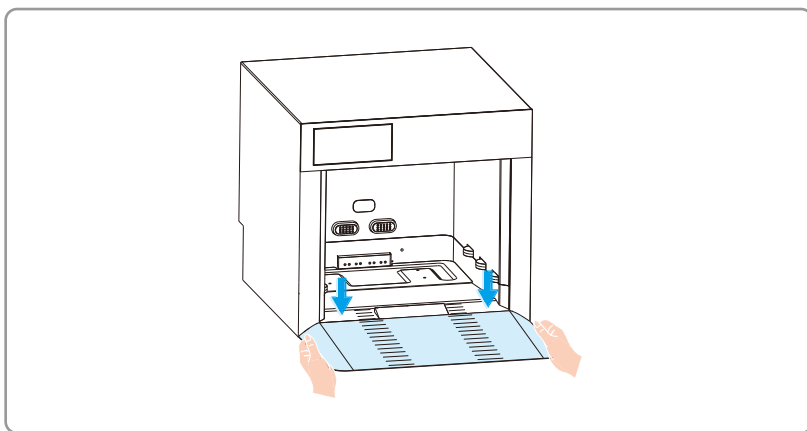
## クイックスタートガイド

### 1. 汚れ収集トレイとランプを設置する

1. 汚れ収集トレイを切り欠きが内側を向くように基地局に設置してください。



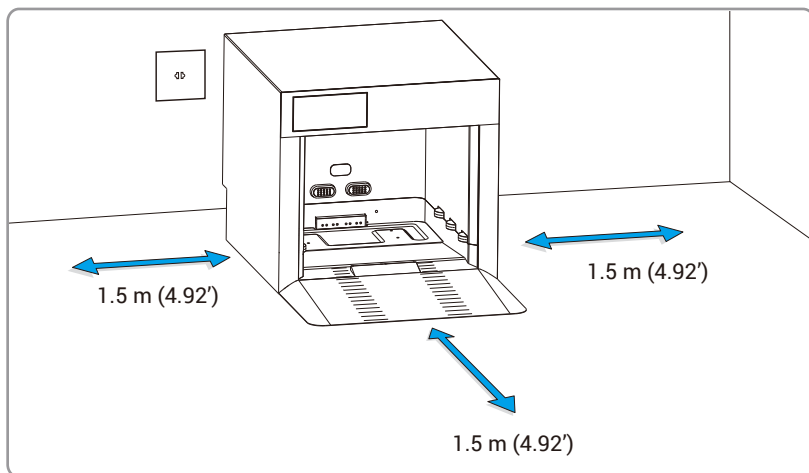
2. ランプのクリップを基地局の穴に合わせて取り付け、しっかり固定されていることを確認してください。



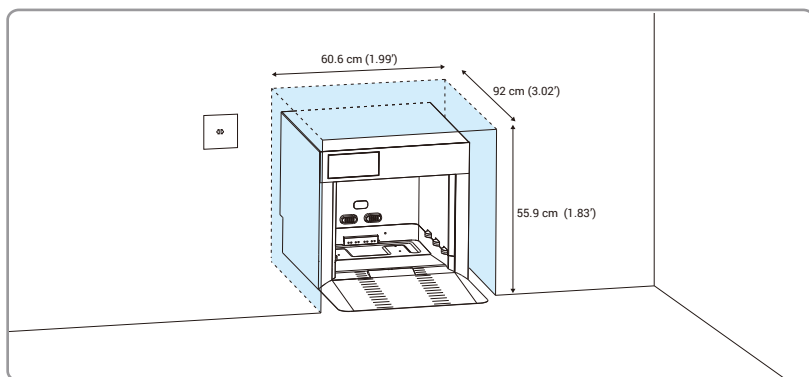
## 2. 設置場所を選択

- ① 設置場所には近くに電源コンセントがあり、モッピングバージョンの場合は給水バルブと排水口があることを確認してください。基地局の電源ポートと給排水口を妨げないようにしてください。

**壁際に設置してください:** ベースステーションを壁際の平らな面に設置し、背面に少なくとも 2cm のスペースを確保してください。

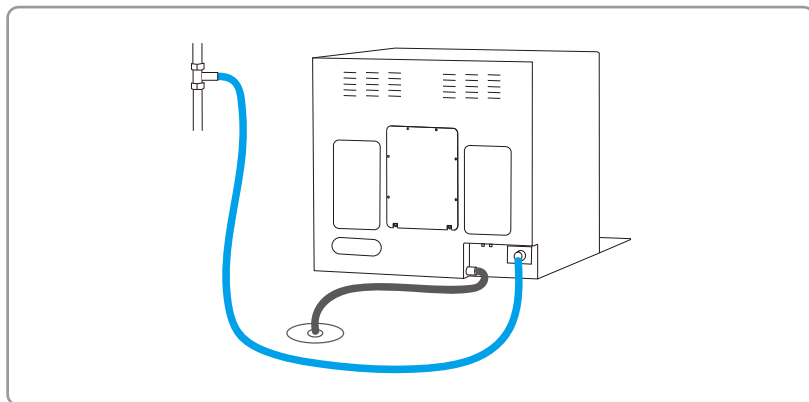


**埋め込み設置:**基地局を適切な寸法の事前に確保されたスペースにしっかりと配置してください。



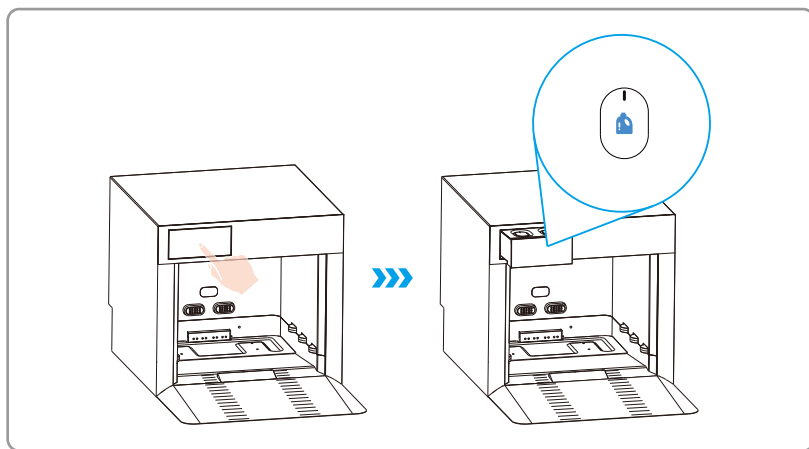
### 3. 給水管を接続してください(モッピング版のみ)

給水管の片方の端を基地局の給水口に接続し、もう片方の端を水源に接続してください。  
排水管の一端を基地局の排水口に接続し、もう一端を排水口に設置してください。



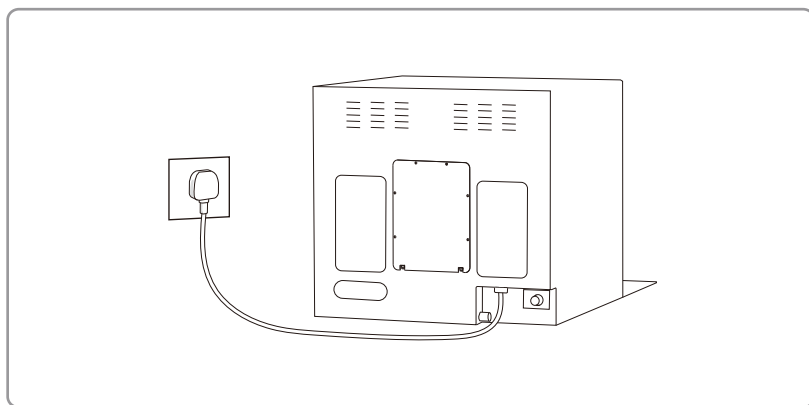
#### 4. 清掃液を追加してください(モッピング版のみ)

洗浄液ボックスを押して開け、洗浄液を追加してください。



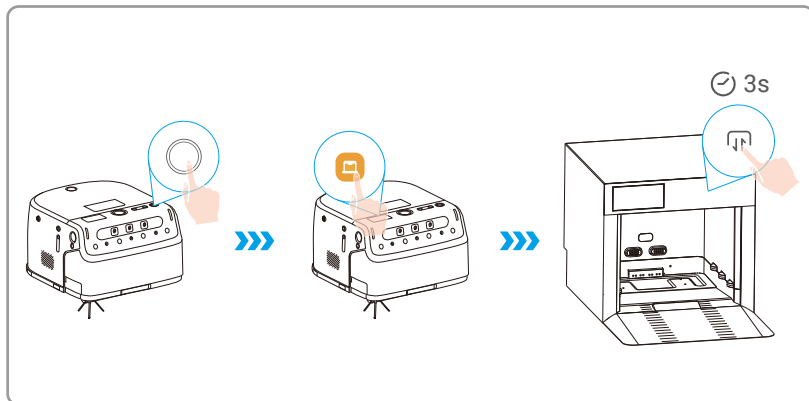
#### 5. 基地局を電源に接続してください。

パッケージに含まれている電源ケーブルを取り出し、基地局を電源コンセントに接続してください。



## 6. ベースステーションをロボットとペアリングする

1. ロボットの電源ボタンを押して電源を入れてください。
2. ロボットの LCD 画面を下にスワイプし、「ベースステーション」をタップしてください。
3. 基地局の  ボタンを 3 秒間押し続け、その後画面の指示に従ってください。画面に「基地局に接続済み」と表示されたら、ペアリングが完了です。

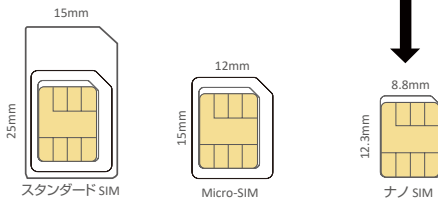


4. ペアリングが完了したら、操作パネルの  ボタンを押してください。ロボットは基地局に入り、充電を開始します。

## 7. ナノ SIM カードを取り付ける (オプション)

### Nano SIM カードとは

Nano SIM カードは 12.3mm × 8.8mm × 0.67mm のサイズで、3 つのタイプの中で最小です。



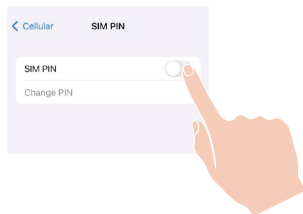
SIM カードの PIN がロックされている場合、デバイスに挿入する前にロックを解除する必要があります。

### Nano SIM カードの PIN ロックを解除する方法。

ほとんどの SIM PIN は、以下のように電話で設定して解除できません。

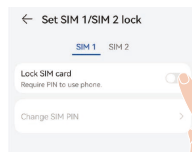
#### • iOSシステム向け

1. Nano SIMカードを挿入します。
2. EZVIZハードウェアに同梱または付属して販売される場合も含む、任意のソフトウェア；
3. 「SIM PIN」の下で、「SIM PIN」を無効にするには、PINコードを入力してタップします。



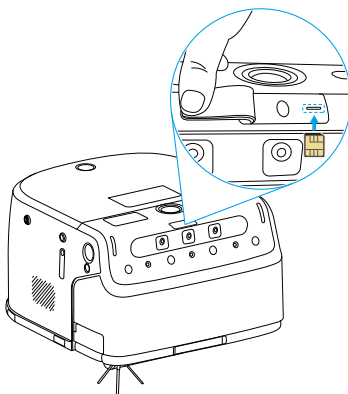
• Androidシステム向け

1. Nano SIMカードを挿入します。
2. スマートフォンで、設定 -> セキュリティ -> SIM -> SIM PINを開きます。
3. 「SIM PIN」の下で、「SIM PIN」を無効にするには、PINコードを入力してタップします。



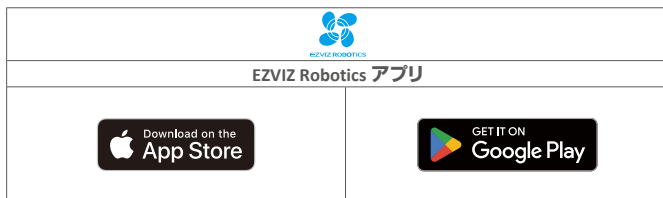
「SIM PIN のロックが解除できない、または無効な場合は、キャリアにお問い合わせください。」

下図の通り、Nano SIM カードスロットに 4G Nano SIM カード ( 別売 ) を挿入します。



## EZVIZ Robotics アプリをダウンロード

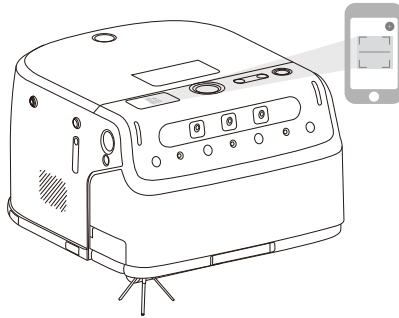
1. スマートフォンを 2.4GHz の Wi-Fi に接続します (推奨)。
2. App Store または Google Play ™ で「EZVIZ Robotics」を検索して、EZVIZ Robotics アプリをダウンロードしてインストールします。
3. アプリを起動し、EZVIZ Robotics ユーザーアカウントを登録します。



- ① 既にアプリを使用している場合、最新バージョンであることをご確認ください。アップデートが入手できるかどうか確認するには、App Store に進み、EZVIZ Robotics を検索してください。

## デバイスを EZVIZ Robotics アプリに追加します

1. ベースステーションの「↑」ボタンを押します。ロボットが基地局を出ます。
2. EZVIZ Robotics アプリのアカウントにログインし、「ダッシュボード -> デバイスを追加」をタップして QR コードスキャンページに進みます。
3. ロボットの LCD 画面を下にスワイプし、「Wi-Fi -> QR コードをスキャンしてネットワークを設定」をタップし、画面に表示される QR コードをスキャンしてください。
4. EZVIZ Robotics アプリのウィザードに従って、ロボットを EZVIZ Robotics アカウントに追加してください。

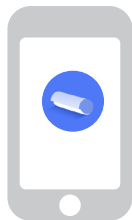


## 基本操作

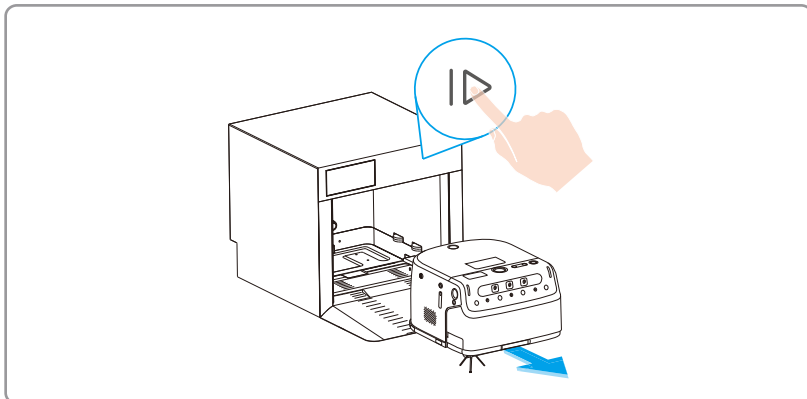
- ① 初回使用時には、ロボットを完全に充電し、ベースステーション内に設置することをお勧めします。
- 基地局の近くに反射性のある素材(例:ガラス、鏡)を置かないでください。
- ロボットはエリアをマッピングし、清掃作業を開始します。
- 基地局の前方 1.5 メートルの範囲を確保し、マッピングの問題を回避してください。

次の 3 つの方法のいずれかで作業を開始してください

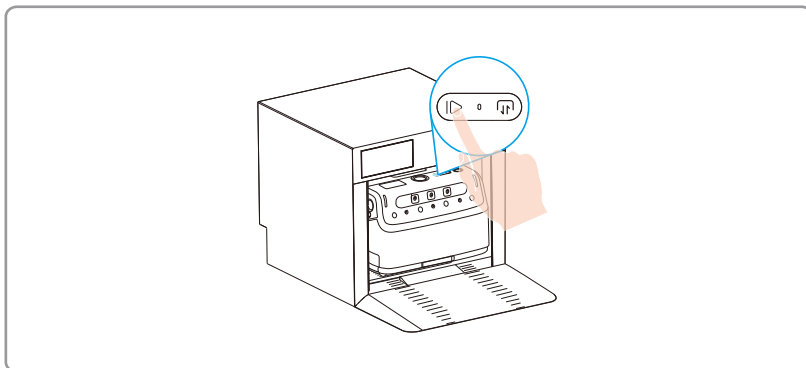
- EZVIZ Robotics アプリにログインし、 をタップします。



- ベースステーションの▶ボタンを押します。ロボットは基地局を出てマッピングを開始します。



- ロボットの▶を押してください。ロボットは基地局を出てマッピングを開始します。



# EZVIZ Robotics アプリの操作

- ① アプリケーションのインターフェイスは、バージョンアップに伴い変更される場合があります。

## ダッシュボード

清掃進捗状況、清掃時間、ロボットのグループ化状況、重要なメッセージ、消耗品およびメンテナンス情報を表示します。

## デバイス

デバイスの状態を確認し、清掃モードを選択し、清掃設定を行い、清掃作業を開始します。

## クリーニングモード

標準的なモッピング、洗浄液を使用したモッピング、静音のほごり押しを含みます。

## エリアクリーニング

特定の清掃エリアをカスタマイズして保存し、ターゲット清掃のためにエリアを選択できます。

## 清掃設定 ss

個人のニーズに基づいて清掃設定をカスタマイズでき、以下のオプションを含みます: 洗浄液の濃度、清掃強度、吸引力、ローラーブラシの速度、水量など。

## 点検

ライブビュー、ビデオ再生、リモート操作、ポイントナビゲーション、プリセットポイントナビゲーションに対応。

## メッセージ

重要なメッセージ、操作メッセージ、セキュリティメッセージ、デバイスのメンテナンス情報を含む主要な情報を表示します。

## 定期的なメンテナンス

- ①
- ロボットの掃除やメンテナンス作業を行う前に、ロボットの電源を切り、ベースステーションのプラグを抜いてください。
  - EZVIZ では、様々な交換部品や付属品を製造しています。交換部品の詳細については、[www.ezviz.com](http://www.ezviz.com) をご覧ください。
  - アクセサリは消耗品と見なされ、定期的なメンテナンスと交換が推奨されています。摩耗特性により、これらは標準の製品保証期間の対象外です。

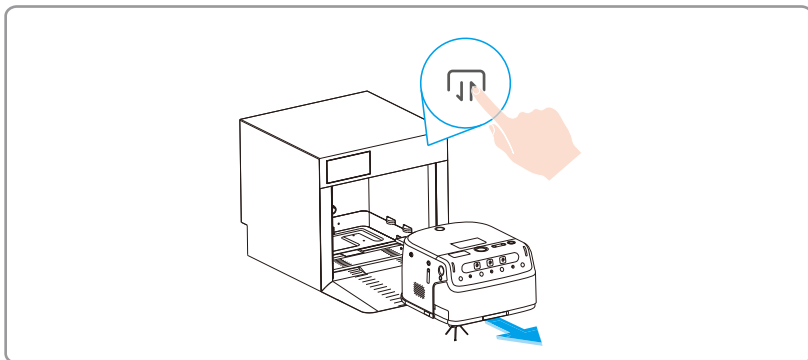
デバイスの最良の状態を維持するために、デバイスのメンテナンスと部品の交換を次の頻度で行ってください。

| 部品                                                                                                          | 寿命 / メンテナンス頻度 |
|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------|---------------|
| サイドブラシ                                                                                                      | 150 時間        |
| メインブラシ                                                                                                      | 400 時間        |
| ゴム製ストリップ                                                                                                    | 700 時間        |
| HEPA                                                                                                        | 500 時間        |
| レンズ / 距離センサー / 補助光 / 赤外線ライト / ビジョンモジュール / 素材センサー / オプティカルフローセンサー / 崖センサー / 充電センサー / 充電接点 / 全方向ホイール / 駆動ホイール | 1 週間に 1 回     |
| 浄水タンク                                                                                                       | 毎回モップかけ後      |
| 廃水タンク                                                                                                       | 毎回モップかけ後      |
| ベースステーション                                                                                                   | 2 週間に 1 回     |

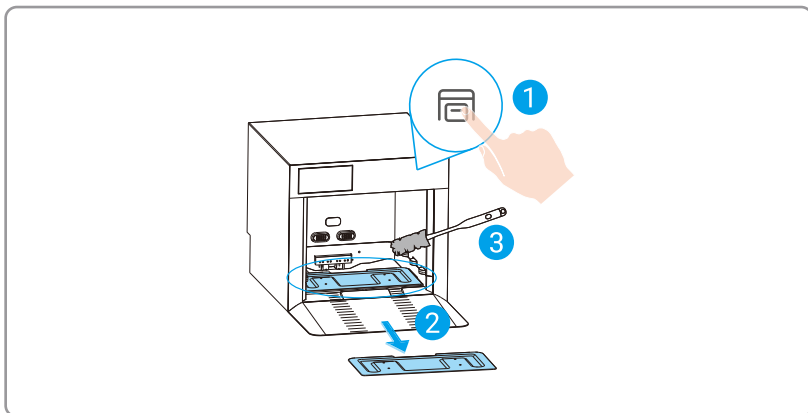
## 1. せいそうきちきょく

① 基地局の前を障害物がないようにしてください。まず、基地局内の大きなゴミを取り除いてください。

1. 冂を押すと、ロボットが基地局を退出します。

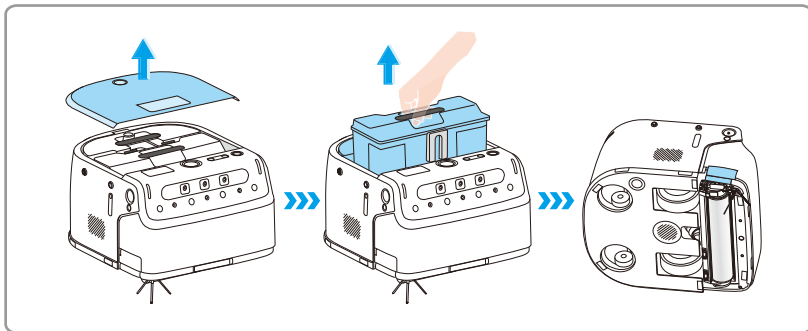


2. 冂を押し、基地局が底部に水を噴射したら、廃液トレイを取り出し、清掃ツールで内部を清掃します。



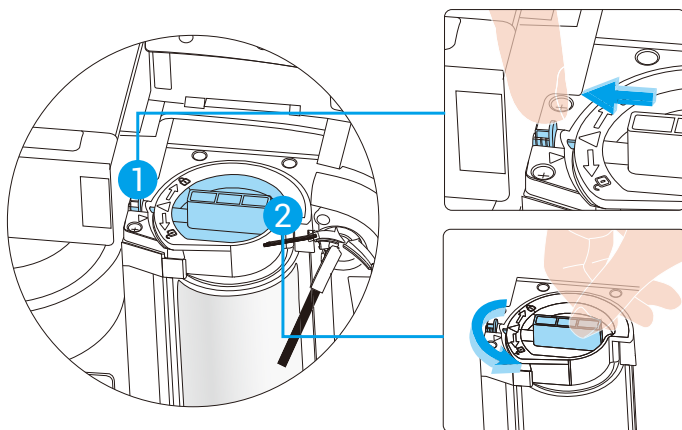
## 2. 掃除ロボットの準備

1. ロボットの上部カバーを取り外してください。
2. 給水タンク / 集塵ボックスを取り出してください。
3. ロボットを横向きに置き(逆さまにしないでください)、ブラシカバーを押し下げながら開けてください。

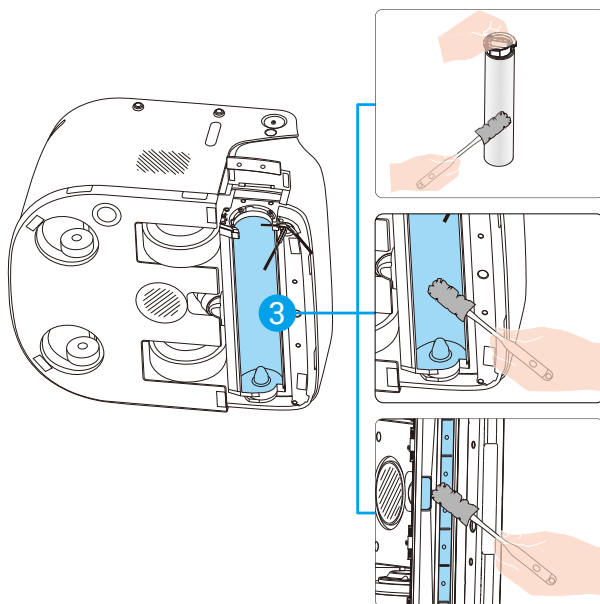


## 3. メインブラシを掃除してください

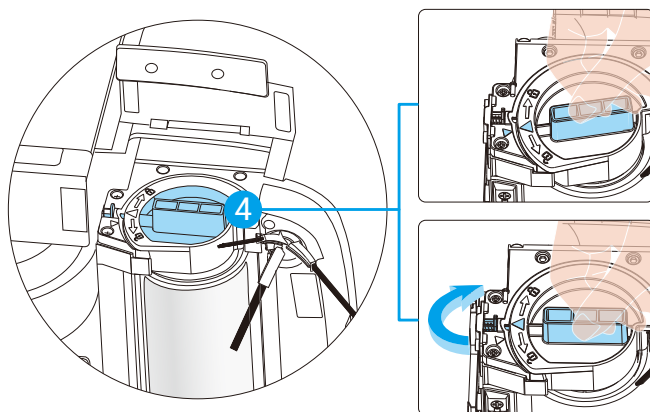
1. 指でスプリングピンを押してメインブラシのロックを解除してください。
2. ブラシノブを反時計回りに回してメインブラシを解除し、取り外してください。



3. メインブラシ、ローラーキャビティ、空気ダクト、ゴミ吸入口、水排出口から髪の毛やゴミを取り除くために清掃ツールを使用してください。ツールでワイパーストリップを清掃し、布で乾かしてください。

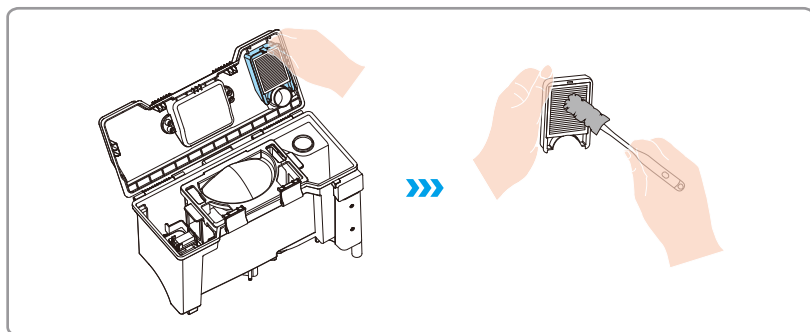


4. メインブラシを元の位置に戻し(ブラシの矢印がロボットの矢印と一致していることを確認)、時計回りに回してください。ブラシの矢印がスプリングピンと一致すると、正しく取り付けられています。

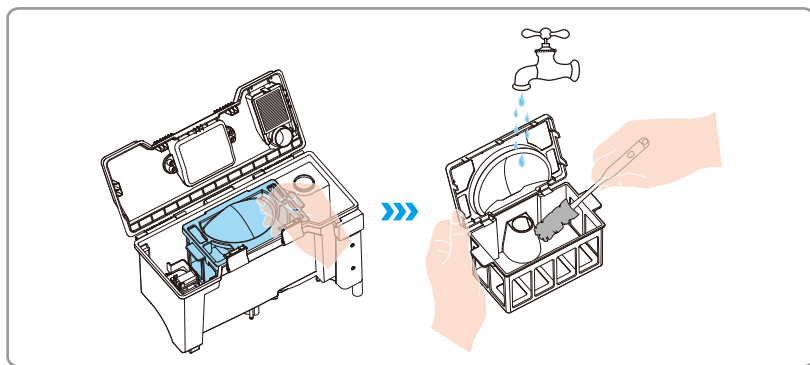


#### 4. 汚れた水タンクを清掃する(モッピング版のみ)

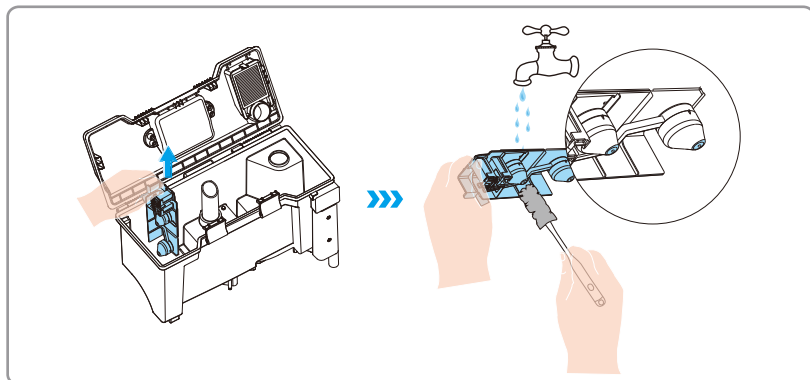
1. HEPA フィルターのせいそう污水タンクを開け、HEPA フィルターを取り外して徹底的に清掃してください。



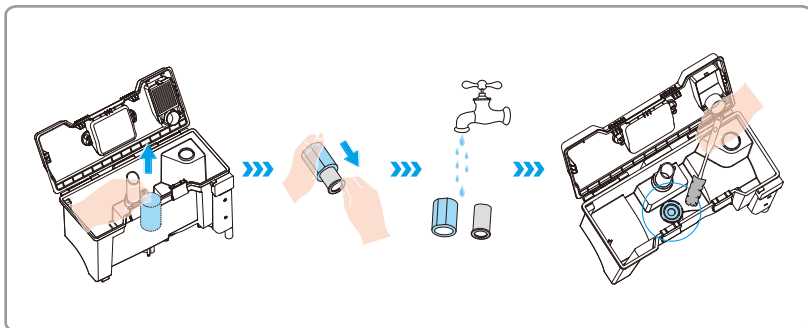
2. ゴミ箱を掃除してくださいゴミ箱を取り出して徹底的に掃除してください。



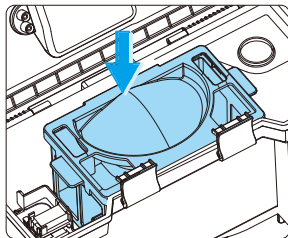
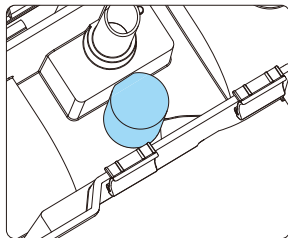
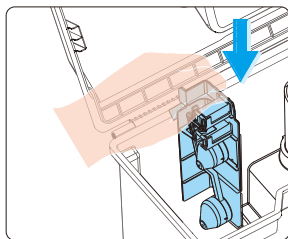
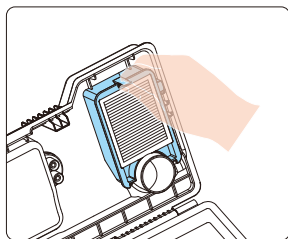
3. フLOATアセンブリを清掃してくださいフLOATアセンブリを取り外し、特にフLOATの磁石を徹底的に清掃してください。



4. 汚れた水タンクのフィルターと排水口を清掃してください。汚水タンクからフィルターを取り外し、水で十分にすすぎ、清掃ツールで排水口を清掃してください。



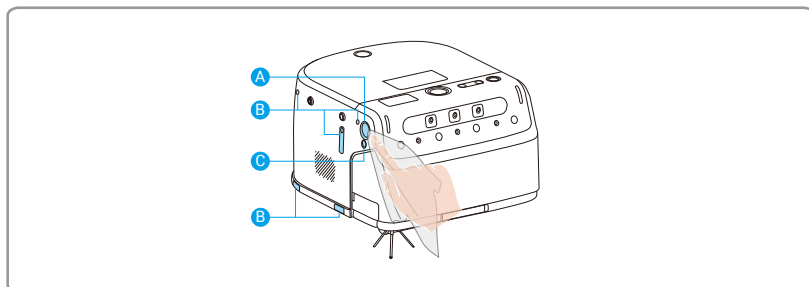
5. すべての部品を再組み立てしてください。HEPA、フロートアセンブリ、フロートを下向きに、汚水タンクフィルター、ダストビンを汚水タンクに戻してください。



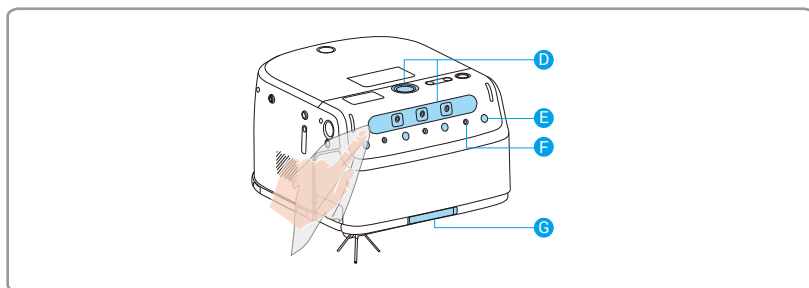
## 5. 重要な部品を清掃する

i 重要な部品を清掃する際は、柔らかく清潔で乾いた布をご使用ください。

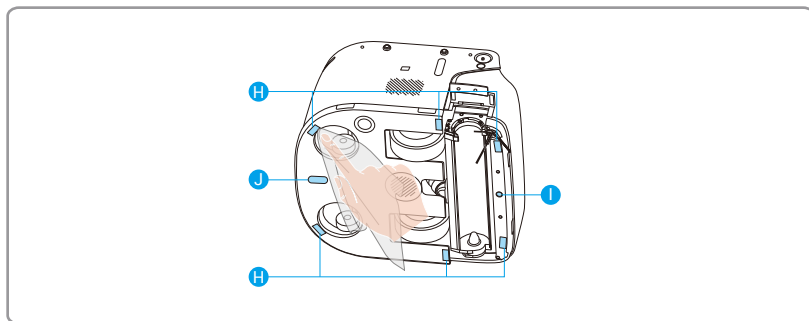
A レンズ、B 距離センサー、C 補助光を清掃してください。



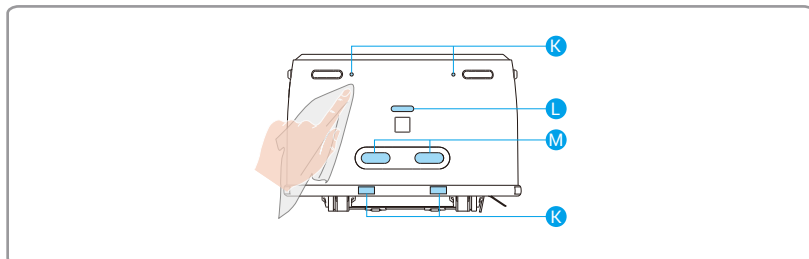
D レンズ、E IR ライト、F 距離センサー、G ビジョンモジュールを清掃してください。



H クリフセンサー、I マテリアルセンサー、J オプティカルフローセンサーを清掃してください。



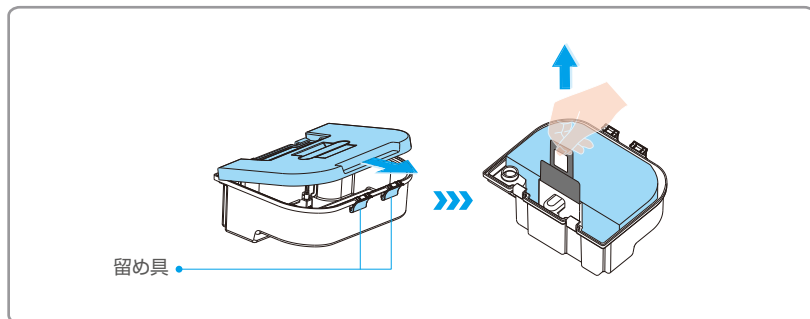
K 距離センサー、L 充電センサー、M 充電接点を清掃してください。



## 6. ダストバッグを交換してください(掃除機バージョンのみ)

**i** 重要な部品を清掃する際は、柔らかく清潔で乾いた布をご使用ください。

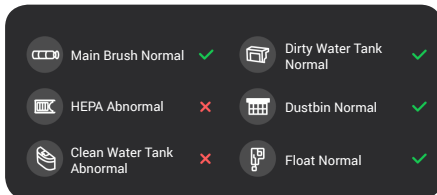
1. 図に示すように、集塵ボックスのラッチを開けて、カバーを引き抜いて取り外してください。
2. ハンドルを使ってダストバッグを持ち上げて取り外してください。新しいダストバッグを取り付け、ダスト収集ボックスをロボットに再挿入し、上部カバーを閉じてください。



## 7. ロボットを基地局に戻す

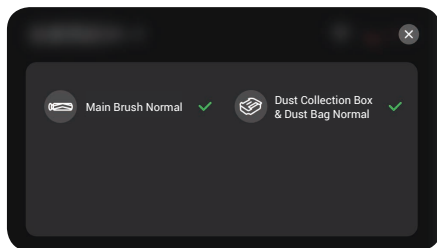
### モッピングバージョン

⏮を押すと、ロボットが基地局に戻ります。失敗した場合は、画面の指示に従って適切にコンポーネントをインストールし、再試行してください。



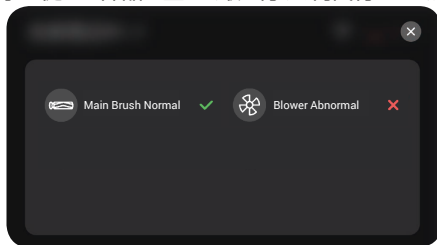
### 掃除機バージョン

⏮を押すと、ロボットが基地局に戻ります。



- i** ロボットは基地局に戻る前に自己チェックを可能にします。画面に部品が「**×**」と表示される場合、ロボットは基地局に戻ることができません。画面の指示に従ってコンポーネントを正しくインストールし、再試行してください。

基地局はロボットが戻った後に自己点検を可能にします。画面に部品が「**×**」と表示された場合は、画面の指示に従って部品を正しく取り付け、再試行してください。



- 表示画面に送風機異常が示された場合は、ダストバッグが正しく取り付けられているか、送風機の吸気口が塞がれていないかを確認してください。
- 問題が解決しない場合は、「EZVIZ Robotics」クライアントを通じてサービスリクエストを提出してください。インターフェースは定期的に更新される場合がありますので、正確な詳細については実際の画面を参照してください。

| 問題                                       | 対策                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                      |
|------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| 充電に失敗する                                  | <ul style="list-style-type: none"> <li>・基地局の電源ケーブルが正しく接続されているか確認してください。</li> <li>・基地局がロボットとペアリングされているか確認してください。</li> <li>・基地局とロボットが整列していません。 ボタンを押して再試行してください。</li> </ul>                                                                                                                                              |
| 再充電に失敗する                                 | <ul style="list-style-type: none"> <li>・ドッキングステーションの前にある障害物を取り除いてください。</li> <li>・各清掃作業の前に、ロボットを基地局に戻し、ロボットが基地局から作業を開始することを確認することをお勧めします。</li> <li>・基地局を直射日光の当たる場所に置かないでください。</li> <li>・基地局とロボットの充電接点に汚れがないか確認してください。その場合は、きれいに拭いてください。</li> <li>・ネットワーク異常です。「EZVIZ Robotics」アプリにログインし、デバイス設定ページに入り、「ベースステーション情報 -&gt; ベースステーションネットワークを構成」をタップして、指示に従ってベースステーションを Wi-Fi ネットワークに接続し、再試行してください。</li> </ul> |
| 異常障害物回避                                  | <p>レンズのガラスを清掃するには、エアブローツールを使用するか、柔らかいティッシュや乾いたパッドでレンズのガラスを拭いてください。</p>                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                  |
| 掃除中に異音がある                                | <ul style="list-style-type: none"> <li>・車輪、サイドブラシ、またはメインブラシに異物が絡まっている場合は、ロボットの電源を切ってから清掃し、その後起動してください。</li> <li>・集塵口のゴムストリップが床を擦っていますが、これは正常な現象です。</li> </ul>                                                                                                                                                                                                                                           |
| ロボットの LCD 画面に「基地局のペアリングに失敗しました」と表示されません。 | <p> ボタンを長押しして基地局を再起動し、その後ロボットを再起動してください。接続がまだ失敗する場合は、LCD 画面で基地局を削除し、基地局を再度ロボットとペアリングしてください。</p>                                                                                                                                                                                                                        |
| Wi-Fi に接続できない                            | <ul style="list-style-type: none"> <li>・Wi-Fi 信号が弱いです。ロボットが Wi-Fi 信号の良好なエリアにいることを確認してください。</li> <li>・ネットワークを再構成してください。</li> </ul>                                                                                                                                                                                                                                                                       |
| クリーニング中にサイドブラシが外れた。                      | <p>ロボットを裏返し、サイドブラシを再度取り付けてください。「カチッ」という音が聞こえるまで完全に取り付けられていることを確認してください。</p>                                                                                                                                                                                                                                                                                                                             |
| 床に過剰な水染みが残っています                          | <ul style="list-style-type: none"> <li>・清水タンクと汚水タンクを取り外し、ロボットを横向きに置いて(逆さまにしないでください)、ゴムストリップが異物で詰まっていないか確認してください。</li> <li>・異常な吸引ポート。メインブラシを清掃してください。</li> <li>・「EZVIZ Robotics」アプリがメインブラシの使用寿命が尽きたことや、ブロワーのメンテナンスが必要であることを通知しているか確認してください。</li> </ul>                                                                                                                                                   |
| 基地局が異常な給水を促しています                         | <ul style="list-style-type: none"> <li>・清水タンク内のフロートが詰まっているか確認してください。その場合は、タンクを優しく揺らして解放してください。</li> <li>・ロボットの給水口に溜まった水がないか確認してください。その場合は、ティッシュで乾拭きしてください。</li> </ul>                                                                                                                                                                                                                                   |
| 汚水タンク異常                                  | <p>汚水タンクを開けて、浮きが異物によって詰まっていないか確認してください。</p>                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                             |
| ロボット排水異常                                 | <p>汚れた水タンクを清掃し、フィルターを交換してください。</p>                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                      |
| 基地局が繰り返し排水を開始します                         | <ul style="list-style-type: none"> <li>・基地局の内壁から水が漏れているか確認してください。</li> <li>・基地局内に水が溜まっているか確認してください。その場合は、掃除してください。</li> </ul>                                                                                                                                                                                                                                                                           |
| 基地局が排出できない                               | <ul style="list-style-type: none"> <li>・ステンレス製フィルターを基地局から取り外し、ブラシで給水タンクのくぼみを清掃してください。</li> <li>・基地局の  ボタンを押して排水が正常に戻るか確認してください。</li> </ul>                                                                                                                                                                           |

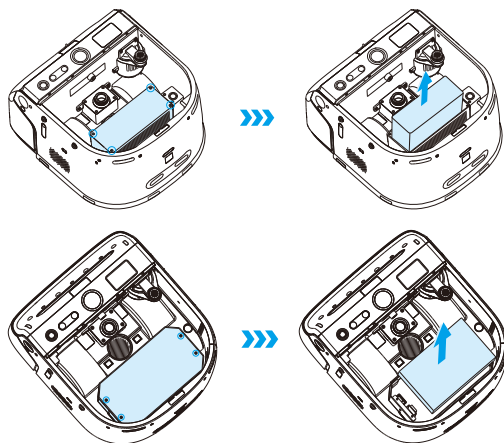
 ロボットの詳細については、[www.ezviz.com/jp](http://www.ezviz.com/jp) を参照してください。

## 環境に関する注意事項

本製品の内蔵リチウムイオンバッテリーに含まれる化学物質は、環境汚染の原因となることがあります。廃棄の際は取り外して、専用のバッテリーリサイクルステーションにお送りいただき、集中廃棄してください。

バッテリーを取り外す手順(以下の情報は本機を廃棄するときのみ適用され、日常的な操作方法には適用されません):

1. ロボットをバッテリー残量が低くて動作できない状態にして、この期間中はベースステーションに戻させないでください。
2. ロボットの電源を切り、サイドブラシとモップブラケットを取り外します。
3. ロボットをひっくり返し、底部にあるネジを外します。
4. バッテリーカバーを取り外します。
5. 電池を取り外します。



- ① バッテリーを分解する際は、電力が尽きていることを確認し、ベースステーションが切断されている状態で操作してください。
- バッテリーパック全体をまとめて分解し、ショートや有害物質の漏出を防ぐため、バッテリーパックの外被を傷つけないようにしてください。
- バッテリーから滲出液があり、誤って触れてしまった場合は、多量の水で洗い流し、速やかに医師の診察を受けてください。
- 本製品は、有効期限後または修理が正常に機能しなくなった後は廃棄しないでください。WEEE を廃棄する資格を持つ企業に引き渡してください。正しい方法については、WEEE の廃棄に関する国または地域の規制を参照してください。

# ビデオ製品使用イニシアチブ

## 親愛なる EZVIZ ユーザーたち

テクノロジーは私たちの生活全般に影響を与えています。将来を見据えたテクノロジー企業として、私たちは技術が効率と生活の質を向上させる役割をますます認識しています。同時に、その不適切な使用がもたらす潜在的な害についても認識しています。例えば、映像製品は現実的で完全かつ明確な画像を記録できるため、事実を表現する上で大きな価値を持ちます。しかしながら、映像記録の不適切な配布、使用、および／または処理は、他人のプライバシーや正当な権利・利益を侵害する可能性があります。

EZVIZ は善意を目的とした技術の革新を目指し、本書では、すべてのユーザーがビデオ製品を適切かつ責任を持って使用することを強く推奨し、これによって、関連する慣行や使用が、適用法規に準拠し、個人の利益や権利を尊重し、社会的道徳性を促進する積極的な環境を共同で創造することを目指します。

以下に、EZVIZ のイニシアチブをご確認ください。

- 各個人は合理的なプライバシーの期待を有しており、映像製品の使用はそのような合理的な期待と矛盾すべきではありません。したがって、公共の場にビデオ製品を設置する際には、監視範囲を明確にする警告通知を適切かつ効果的な方法で表示する必要があります。非パブリックエリアについては、利害関係者の同意を得た上でのみ映像製品を設置すること、他者の知らないうちに非常に見えにくい映像製品を設置しないことを含め、関係者の権利利益を慎重に評価するものとする。
- ビデオ製品は、特定の時間と空間内での実際の活動を客観的に記録します。ユーザーは、自身をビデオ製品で保護する際に、他人の肖像権、プライバシー、その他の法的権利を侵害しないよう、あらかじめこの範囲に関わる人物と権利を合理的に特定する必要があります。お使いのカメラで音声録画機能を有効にすると、会話を含む音声監視範囲内でキャプチャーされます。音声録画機能をオンにする前に、必要性和合理性を十分に理解するために、監視範囲内の潜在的な音源に関する包括的な評価を強く推奨します。
- ビデオ製品は、使用中にユーザーの選択した製品機能に基づき、実際のシーンから音声や視覚データ（顔画像などの生体情報を含む可能性あり）を継続的に生成します。このようなデータは、利用または処理して使用することが可能です。ビデオ製品はあくまで技術的なツールであり、データの合法的かつ適切な使用を導く法的・道徳的基準を人間的に実践することはできません。重要なのは、生成されたデータを管理使用する人々の方法と目的です。したがって、データ管理者は適用される法令を厳守するだけでなく、国際条約、道徳基準、文化的規範、公序良俗などの非強制ルールも十分に尊重する必要があります。また、プライバシーや肖像権等の合理的な利益を保護することを常に優先すべきである。
- ビデオ製品によって継続的に生成される映像データには、さまざまな関係者の権利や価値その他の要求が含まれています。したがって、データセキュリティを確保し、製品を悪意のある侵入から守ることが非常に重要です。すべてのユーザーおよびデータ管理者は、製品とデータのセキュリティを最大限に高め、データ漏洩、不適切な開示または誤用を避けるため、アクセス制御の設定、ビデオ製品が接続される適切なネットワーク環境の選択、ネットワークセキュリティの確立と継続的な最適化を含むただしこれらに限定されないすべての合理的かつ必要な措置を講じるものとします。
- ビデオ製品は社会の安全性向上に大きく貢献しており、日常生活のさまざまな面で引き続き積極的な役割を果たすと信じています。これらの製品を悪用して人権を侵害したり違法な活動を行ったりするいかなる試みも技術革新と製品開発の価値の本質に反します。すべてのユーザーがビデオ製品の使用を評価および監視するための方法や規則を確立するようお勧めし、これらの製品が常に正しく、慎重に、善意をもって使用されることを保証します。