

ลิขสิทธิ์ © Hangzhou EZVIZ Software Co., Ltd. สงวนลิขสิทธิ์

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

เกี่ยวกับคู่มือนี้

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

ezviz.com)

บันทึกการแก้ไข

การออกฉบับใหม่ – มกราคม 2026

การยอมรับเครื่องหมายการค้า

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

ความรับผิดชอบกฎหมาย

ภายใต้ขอบเขตที่สามารถทำได้ตามกฎหมายที่ใช้บังคับ ผลิตภัณฑ์ที่อธิบาย รวมถึงฮาร์ดแวร์ ซอฟต์แวร์ และเฟิร์มแวร์ของผลิตภัณฑ์ได้ให้บริการ “ตามสภาพ” โดยมีข้อบกพร่องและข้อผิดพลาดทั้งหมด และ EZVIZ จะไม่รับประกันโดยชัดแจ้งหรือโดยนัย รวมถึงแต่ไม่จำกัดเพียงความสามารถทางการค้า ความพึงพอใจในคุณภาพ ความเหมาะสมตามวัตถุประสงค์เฉพาะ และการไม่ละเมิดสิทธิของบุคคลภายนอก ไม่ว่ากรณีใดก็ตาม EZVIZ รวมถึงผู้บริหาร เจ้าหน้าที่พนักงาน หรือตัวแทน จะไม่รับผิดชอบต่อคุณสำหรับความเสียหายพิเศษ ความเสียหายที่เป็นผลตามมาทั้งหมด ความเสียหายโดยอุบัติเหตุ หรือความเสียหายโดยอ้อม รวมถึงความเสียหายต่อการสูญเสียกำไรทางธุรกิจ การหยุดชะงักของธุรกิจ หรือการสูญเสียข้อมูล หรือการสูญเสียเอกสาร เป็นต้น ที่เกี่ยวข้องกับการใช้งานผลิตภัณฑ์นี้ แม้ว่า EZVIZ จะได้รับแจ้งถึงความเป็นไปได้ของความเสียหายดังกล่าวแล้วก็ตาม

ภายใต้ขอบเขตที่สามารถทำได้ตามกฎหมายที่ใช้บังคับ ความรับผิดชอบของ EZVIZ สำหรับความเสียหายทั้งหมดจะต้องไม่เกินราคาซื้อเดิมของผลิตภัณฑ์

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

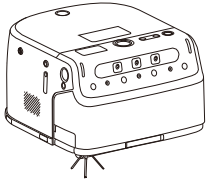
สำหรับผลิตภัณฑ์ที่มีการเข้าถึงอินเทอร์เน็ต คุณจะเป็นผู้รับผิดชอบในการใช้งานผลิตภัณฑ์นี้ทั้งหมด EZVIZ จะไม่รับผิดชอบใด ๆ ต่อการใช้งานที่ผิดปกติ การรั่วไหลของความเป็นส่วนตัวหรือความเสียหายอื่น ๆ ที่เป็นผลมาจากการโจมตีทางไซเบอร์ การโจมตีจากแอดแวร์ การติดไวรัส หรือความเสี่ยงด้านการรักษาความปลอดภัยทางอินเทอร์เน็ตอื่น ๆ อย่างไรก็ตาม EZVIZ จะให้การสนับสนุนทางเทคนิคอย่างทั่วถึงหากจำเป็น กฎหมายการส่งออกและกฎหมายการคุ้มครองข้อมูลแตกต่างกันไปตามเขตอำนาจศาล โปรดตรวจสอบกฎหมายที่เกี่ยวข้องทั้งหมดในเขตอำนาจศาลของคุณก่อนใช้ผลิตภัณฑ์นี้เพื่อตรวจสอบว่าการใช้งานของคุณเป็นไปตามกฎหมายที่บังคับใช้ EZVIZ จะไม่รับผิดชอบในกรณีที่ใช้ผลิตภัณฑ์นี้เพื่อวัตถุประสงค์ที่ไม่ถูกต้องตามกฎหมาย

ในกรณีที่มีข้อขัดแย้งระหว่างข้อความข้างต้นกับกฎหมายที่บังคับใช้ ให้ยึดตามกฎหมายที่บังคับใช้เป็นสำคัญ

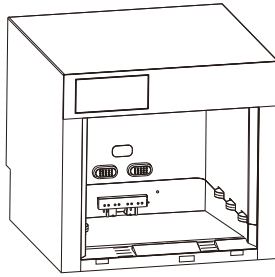
ภาพรวม	1
1. สิ่งที่บรรจุอยู่ในบรรจุภัณฑ์	1
2. ข้อมูลพื้นฐาน	2
คู่มือการเริ่มใช้งานอย่างรวดเร็ว	6
1. ติดตั้งแท่นเก็บสิ่งสกปรกและรีว	6
2. เลือกตำแหน่งที่ติดตั้ง	7
3. เชื่อมต่อท่อน้ำ (เวอร์ชันสำหรับตู้พื้นเท่านั้น)	8
4. เพิ่มโซลูชันทำความสะอาด (เวอร์ชันสำหรับตู้พื้นเท่านั้น)	9
5. เชื่อมต่อสถานีฐานกับแหล่งจ่ายไฟ	9
6. จับคู่เบสเสตชันกับหุ่นยนต์	10
7. ติดตั้งจิมการ์ด 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 (เวอร์ชันสำหรับการตู้พื้นเท่านั้น)	18
5. ทำความสะอาดส่วนประกอบที่สำคัญ	20
6. เปลี่ยนถุงเก็บฝุ่น (เวอร์ชันดูดฝุ่นเท่านั้น)	21
7. เรียกหุ่นยนต์กลับไปยังสถานีฐาน	21
คำถามที่พบบ่อย	23
ข้อควรระวังด้านสิ่งแวดล้อม	24
ความคิดริเริ่มเกี่ยวกับการใช้ผลิตภัณฑ์วิดีโอ	25

ภาพรวม

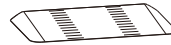
1. สิ่งที่มีบรรจุอยู่ในบรรจุภัณฑ์



หุ่นยนต์ทำความสะอาด (x1)



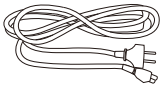
เบสเสตชัน (x1)



แรมป์ (x1)



ถาดเก็บสิ่งสกปรก (x1)



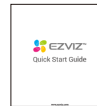
สายไฟ (x1)



แปรงขัดข้าง (x1)



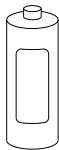
เครื่องมือทำความสะอาด (x1)



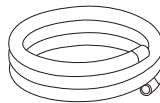
คู่มือเริ่มต้นการใช้งาน (x3)



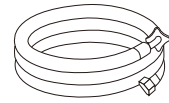
ข้อมูลการกำกับดูแล (x1)



น้ำยาทำความสะอาด (x2)
(เวอร์ชันสำหรับตู้พื้นเท่านั้น)



ท่อระบายน้ำ (x1)
(เวอร์ชันสำหรับตู้พื้นเท่านั้น)



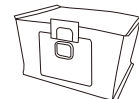
ท่อน้ำ (x1)
(เวอร์ชันสำหรับตู้พื้นเท่านั้น)



วาล์วสามทิศทาง (x1)
(เวอร์ชันสำหรับตู้พื้นเท่านั้น)



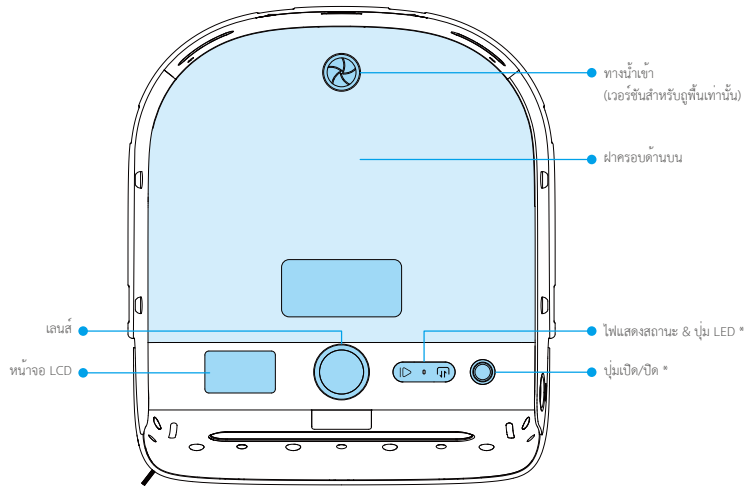
วาล์วช่วยลดแรงดัน (x1)
(เวอร์ชันสำหรับตู้พื้นเท่านั้น)



ถุงเก็บฝุ่น (x1)
(เวอร์ชันดูดฝุ่นเท่านั้น)

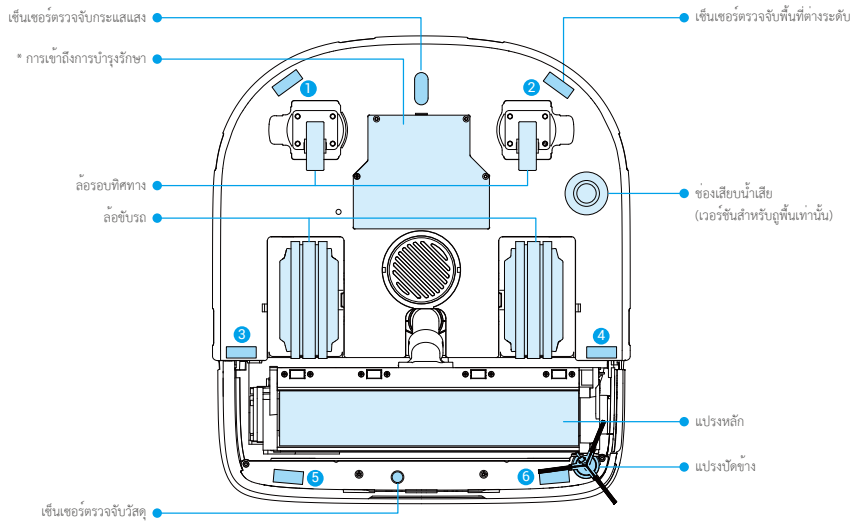
2. ข้อมูลพื้นฐาน

หุ่นยนต์



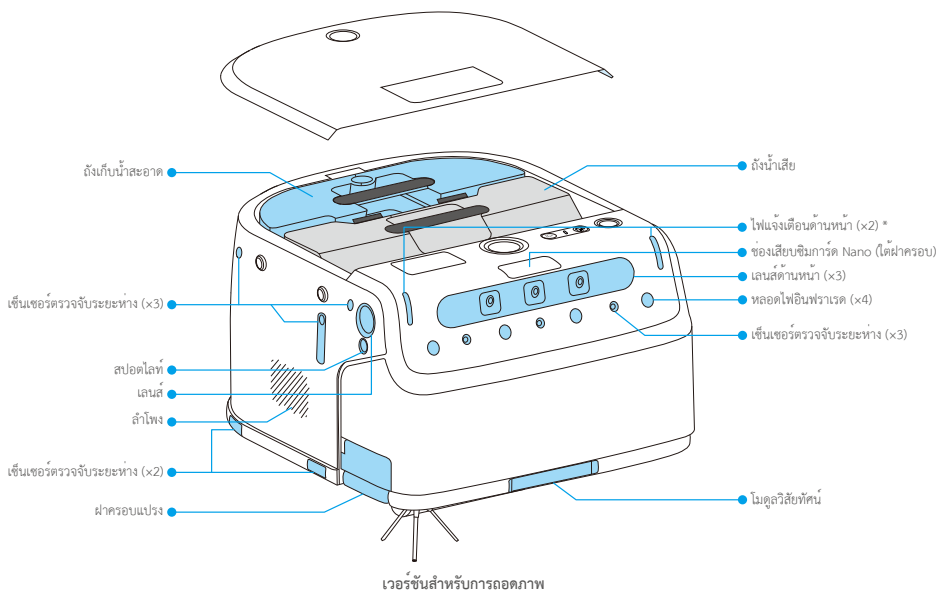
ปุ่ม		
	เริ่ม/หยุดชั่วคราว	- กดหนึ่งครั้ง: เริ่มต้น/หยุดชั่วคราวงาน - กดค้างไว้ 5 วินาที: ไรบอตพร้อมสำหรับการกำหนดค่าเครือข่าย
	ออก/เรียกคืน	- กดหนึ่งครั้ง: หุ่นยนต์ออกจาก/กลับไปที่ฐาน - กดค้างไว้ 5 วินาที: หุ่นยนต์พร้อมสำหรับการจับคู่
	กดค้างไว้ 5 วินาที: สิ้นค่าเป็นการตั้งค่าจากโรงงาน	

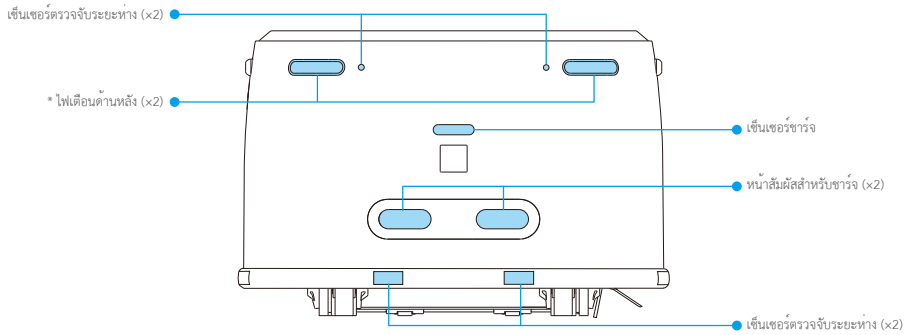
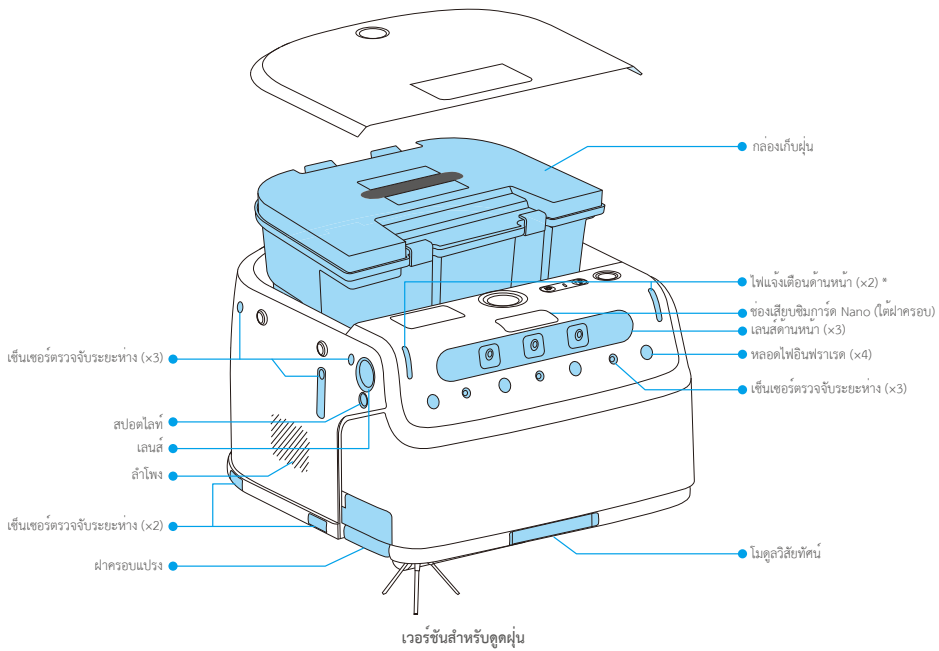
ปุ่มเปิด/ปิด		
กดหนึ่งครั้ง: เปิด/ปิดหุ่นยนต์		
ไฟแสดงสถานะ LED		
	สิ้นน้ำเงินคงที่	ทำงานปกติ
	สิ้นน้ำเงินกระพริบเร็ว	หุ่นยนต์ในการกำหนดค่าเครือข่าย
	สิ้นน้ำเงินกระพริบช้า	หุ่นยนต์และสถานีฐานกำลังจับคู่กันอยู่
	สีแดงกระพริบเร็ว	ข้อผิดพลาดหรือข้อยกเว้น
	สีแดงกระพริบช้า	ไม่มีการเชื่อมต่อเครือข่าย



การเข้าถึงสำหรับการบำรุงรักษา

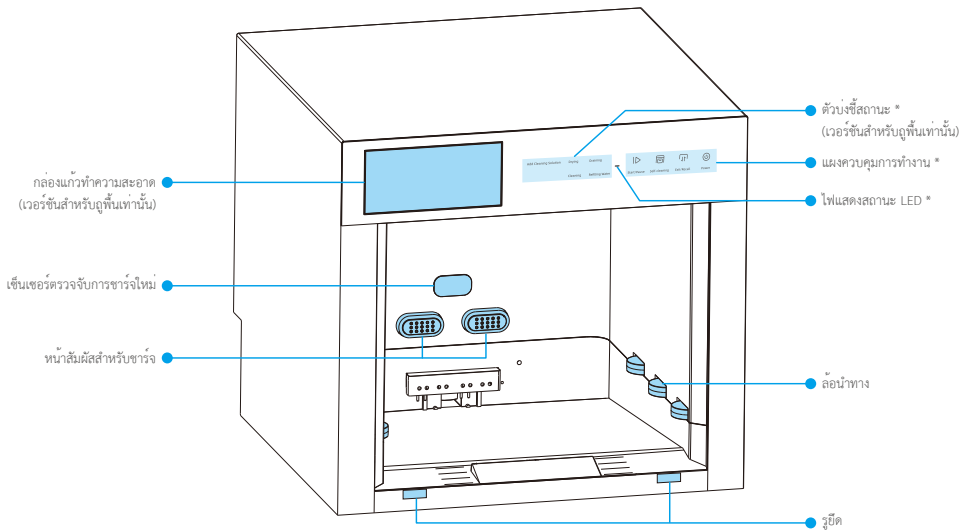
พนักงานที่ได้รับอนุญาตเท่านั้น การเข้าถึงโดยไม่ได้รับอนุญาตอาจทำให้อุปกรณ์เสียหาย หากเกิดความผิดพลาด โปรดติดต่อบริการหลังการขาย





ไฟแจ้งเตือนภัยด้านหน้า/ด้านหลัง (Front/Rear warning lights)

กะพริบสีแดง (Red flashing) หุ่นยนต์กำลังทำงาน (Robot is working)



แผงควบคุมการทำงาน

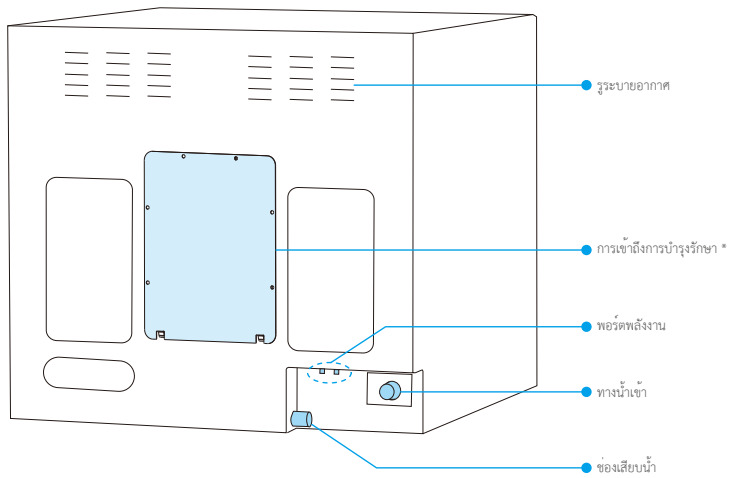
	เริ่ม/หยุดชั่วคราว	- กดหนึ่งครั้ง: เริ่มต้น/หยุดชั่วคราวงาน - กดค้างไว้ 3 วินาที: เปิด/ปิดการใช้งานล็อคเด็ก
	การทำความสะอาดตัวเอง	- หุ่นยนต์ภายในสถานีฐาน: กดหนึ่งครั้งเพื่อเริ่มการทำความสะอาดตัวเองของหุ่นยนต์ - หุ่นยนต์นอกสถานีฐาน: กดหนึ่งครั้งเพื่อเริ่มการทำความสะอาดตัวเองของเบสเสดชั่น
	ออก/เรียกคืน	- กดหนึ่งครั้ง: หุ่นยนต์ออกจาก/กลับไปที่ฐาน - กดค้างไว้ 3 วินาที: เบสเสดชั่นพร้อมสำหรับการจับคู่
	กำลังไฟฟ้า	- กดหนึ่งครั้ง: เปิดหุ่นยนต์ - กดค้างไว้ 3 วินาที: ปิดหุ่นยนต์

ตัวบ่งชี้สถานะ

- ข้อความยังคงสว่างอยู่: ฟังก์ชันกำลังดำเนินการ
- ข้อความกะพริบ: ข้อผิดพลาดหรือข้อบกพร่องของฟังก์ชัน
- ข้อความทั้งหมด + ไอคอนกะพริบ: ล็อคป้องกันเด็กเปิดใช้งาน

ไฟแสดงสถานะ LED

	สีน้ำเงินคงที่	ทำงานปกติ
	สีน้ำเงินกะพริบเร็ว	เบสเสดชั่นในการกำหนดค่าเครือข่าย
	สีแดงกะพริบเร็ว	ข้อผิดพลาดหรือข้อบกพร่อง
	สีแดงกะพริบช้า	ไม่มีการเชื่อมต่อเครือข่าย



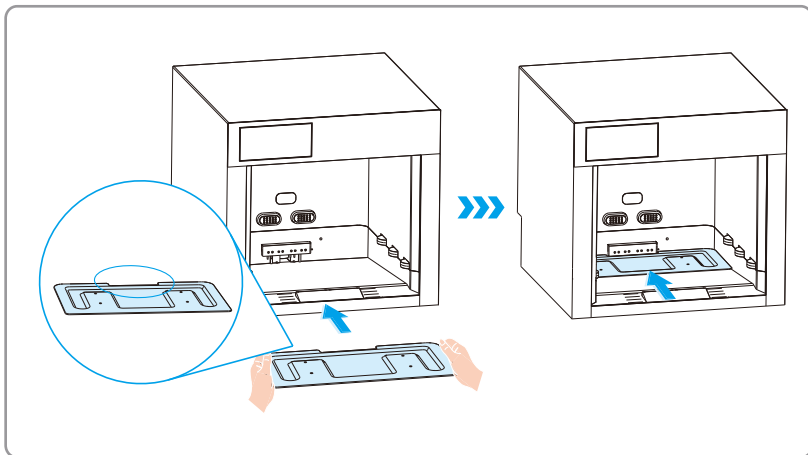
การเข้าถึงสำหรับการบำรุงรักษา

พนักงานที่ได้รับอนุญาตเท่านั้น การเข้าถึงโดยไม่ได้รับอนุญาตอาจทำให้อุปกรณ์เสียหาย หากเกิดความผิดพลาด โปรดติดต่อบริการหลังการขาย

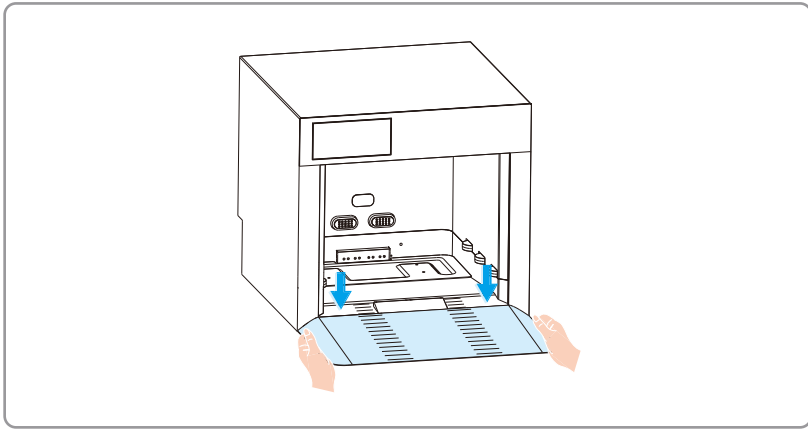
คู่มือการเริ่มใช้งานอย่างรวดเร็ว

1. ติดตั้งแท่งเก็บสิ่งสกปรกและรื้อ

1. วางแผ่นเก็บฝุ่นในเบสเสตชันโดยให้ช่องรูกหันเข้าด้านใน



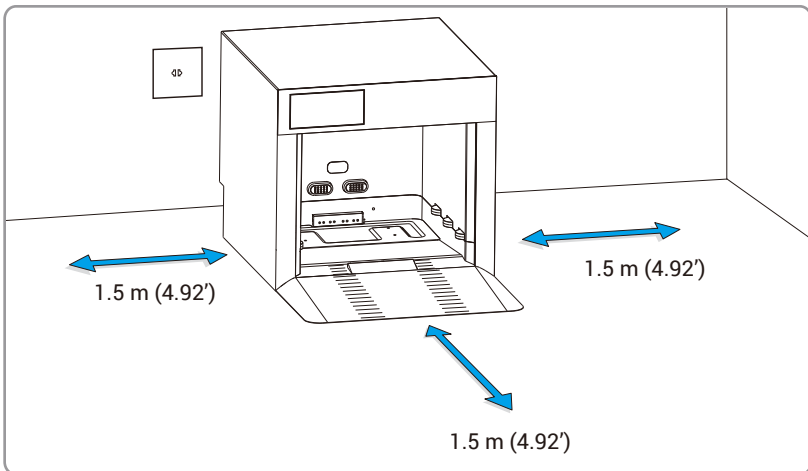
2. ติดตั้งคลิปของขาขึ้นกับรูบนแท่นฐานแล้วติดตั้งใหม่ให้แน่นอย่างมั่นคง



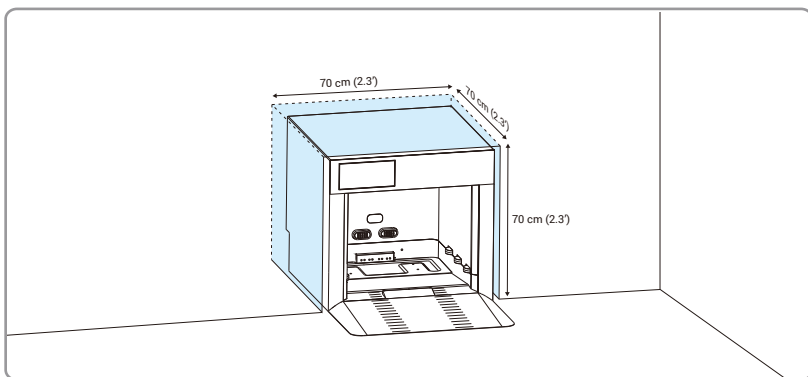
2. เลือกตำแหน่งที่ติดตั้ง

- 1 ตรวจสอบให้แน่ใจว่าตำแหน่งติดตั้งมีเต้าเสียบไฟฟ้าใกล้เคียง และสำหรับเวอร์ชันสำหรับตู้เย็นให้แน่ใจว่ามีวาล์วจ่ายน้ำและช่องระบายน้ำ บ่อน้ำทิ้งหรือท่อระบายน้ำ และช่องเสียบปลั๊กไฟของสถานีมีลักษณะวาง

วางเข้ากับผนัง: วางเบสเสดขึ้นบนพื้นผิวที่ราบเข้ากับผนัง โดยให้พื้นที่ว่างไว้อย่างน้อย 2 ซม.



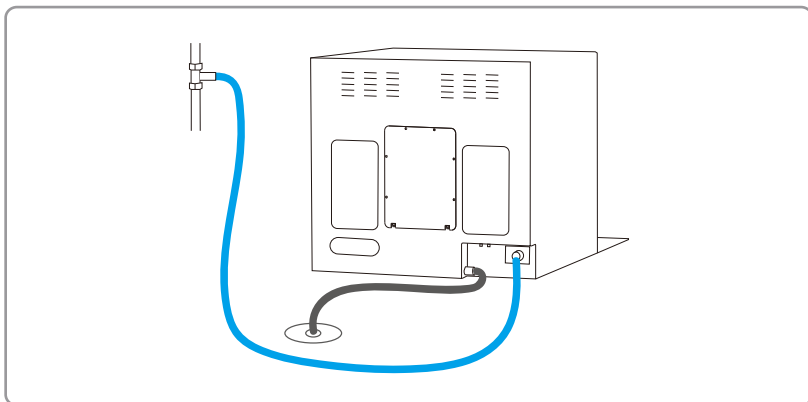
การติดตั้งแบบฝัง: วางเบสเดซันไว้อย่างปลอดภัยในพื้นที่ที่มีขนาดที่เหมาะสมที่จ้องไว้วงหน้า



3. เชื่อมต่อท่อน้ำ (เวอร์ชันสำหรับถูพื้นเท่านั้น)

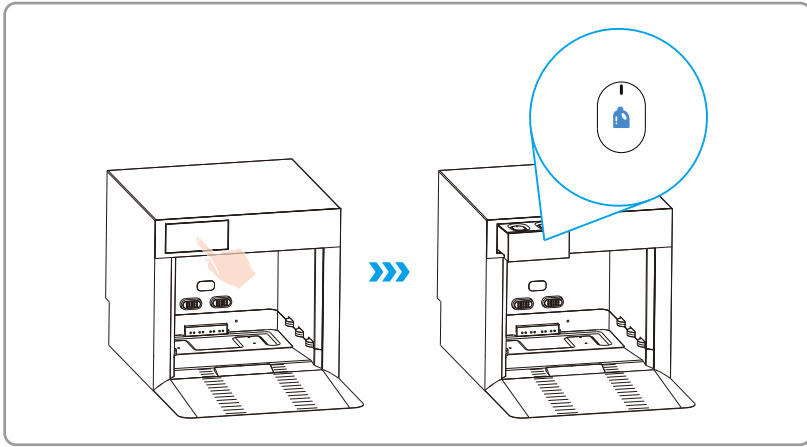
เชื่อมต่อปลายทางหนึ่งของท่อน้ำเข้ากับช่องรับน้ำของสถานีฐานและปลายทางอีกด้านเข้ากับแหล่งน้ำ

เชื่อมต่อปลายทางหนึ่งของท่อบายน้ำเข้ากับช่องเสียบน้ำของเบสเดซันแล้ววางปลายทางอีกด้านเข้ากับช่องเสียบน้ำ



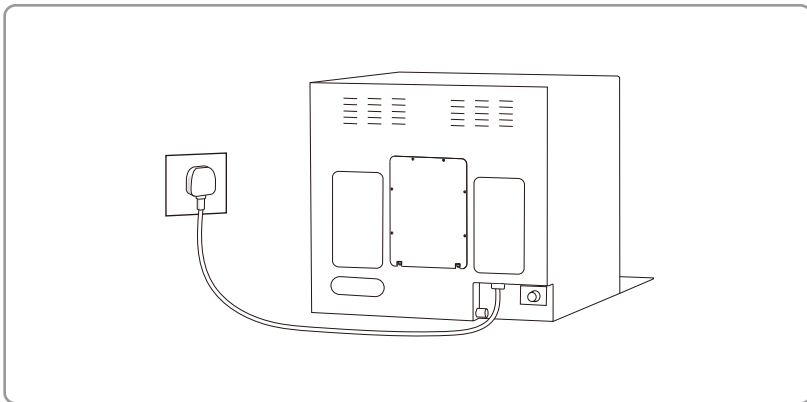
4. เพิ่มโซลูชันทำความสะอาด (เวอร์ชันสำหรับตู้พื้นเท่านั้น)

กดเพื่อเปิดช่องน้ำยาทำความสะอาดและเติมน้ำยาทำความสะอาด



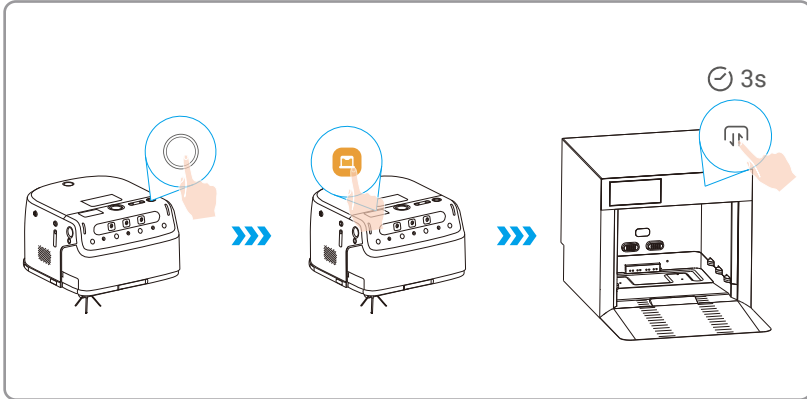
5. เชื่อมต่อสถานีฐานกับแหล่งจ่ายไฟ

นำสายไฟที่ใหม่ในบรรจุภัณฑ์ออกและเชื่อมต่อเบสเสตชันเข้ากับเต้ารับไฟ



6. จับคู่เบสเสตชันกับหุ่นยนต์

1. กดปุ่มเปิดบนหุ่นยนต์เพื่อเปิดเครื่อง
2. กวาดลงไปหน้าจอ LCD ของหุ่นยนต์แล้วแตะที่ "เบสเสตชัน"
3. กดปุ่ม  บนเบสเสตชันค้างไว้ 3 วินาที จากนั้นทำตามคำแนะนำบนหน้าจอ เมื่อหน้าจอแสดงคำว่า "เชื่อมต่อสถานีฐาน" การจับคู่เสร็จสมบูรณ์แล้ว

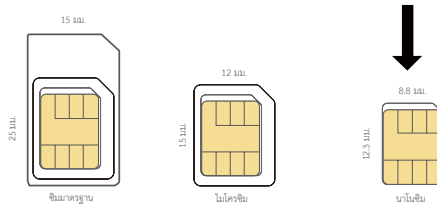


4. หลังจากการจับคู่เสร็จสมบูรณ์ ให้กดปุ่ม  บนแผงการทำงาน หุ่นยนต์จะเข้าสู่ฐานและเริ่มชาร์จ

7. ติดตั้งซิมการ์ด Nano (ตัวเล็กเสริม)

ซิมการ์ด Nano คืออะไร

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

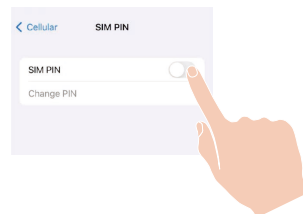


เมื่อรหัส PIN ของซิมการ์ดล็อกอยู่ จำเป็นจะต้องปลดล็อกก่อนที่จะเสียบซิมเข้ากับอุปกรณ์

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. ภายได้ รหัส PIN ของซิม ให้แตะเพื่อปิดใช้งาน "รหัส PIN ของซิม" โดยป้อนรหัส PIN



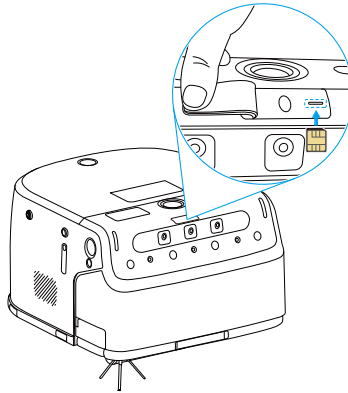
• สำหรับระบบ Android:

1. ใส่ซิมการ์ด Nano
2. บนโทรศัพท์ของคุณ ไปที่ การตั้งค่า -> ความปลอดภัย -> การตั้งค่าเพิ่มเติม -> รหัส PIN ของซิม
3. ภายได้ รหัสพินของซิม ให้แตะเพื่อเปิดใช้งาน “รหัสพินของซิม” โดยป้อนรหัสพิน

หากรหัสพินของซิมไม่สามารถปลดล็อกได้หรือใช้ไม่ได้ โปรดติดต่อผู้ให้บริการของคุณ

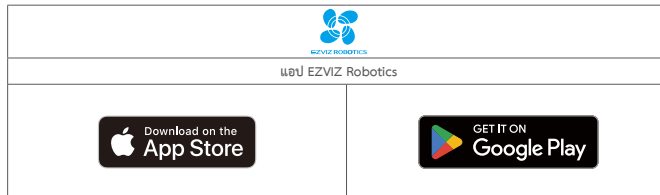


ใส่ซิมการ์ด Nano 4G (ชื่อแยกต่างหาก) เข้าไปในช่องเสียบซิมการ์ด Nano ตามที่แสดงในรูปด้านล่าง



ดาวน์โหลดแอป EZVIZ Robotics

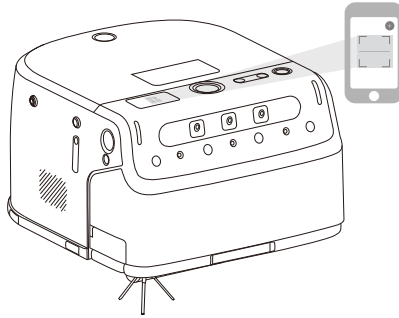
1. เชื่อมต่อโทรศัพท์มือถือของคุณเข้ากับ Wi-Fi 2.4GHz (แนะนำ)
2. ดาวน์โหลดและติดตั้งแอป EZVIZ Robotics โดยค้นหา “EZVIZ Robotics” ใน App Store หรือ Google Play™.
3. เปิดใช้แอปและลงทะเบียนบัญชีผู้ใช้ EZVIZ Robotics



i หากคุณใช้แอปอยู่แล้ว ตรวจสอบให้แน่ใจว่าแอปเป็นเวอร์ชันล่าสุด หากต้องการดูว่ามีการอัปเดตหรือไม่ ให้ไปที่ App Store แล้วค้นหา EZVIZ Robotics

เพิ่มอุปกรณ์ของคุณลงในแอป EZVIZ Robotics

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



การดำเนินการพื้นฐาน

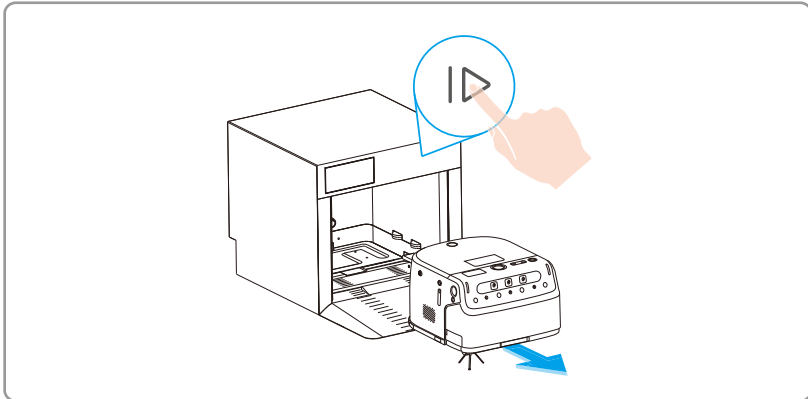
- สำหรับการใช้งานครั้งแรก ขอแนะนำให้ชาร์จหุ่นยนต์ให้เต็มและตรวจสอบให้แน่ใจว่าวางไว้ภายในเบสเดสก์
- หลีกเลี่ยงการวางวัสดุที่สะท้อนแสง (เช่น แก้ว กระดาษ) ใกล้กับสถานีฐาน
- หุ่นยนต์จะทำแผนที่พื้นที่และเริ่มงานทำความสะอาด
- ป้องกันพื้นที่ 1.5 เมตรหน้าสถานีฐานไว้ว่างเพื่อหลีกเลี่ยงปัญหาในการทำแผนที่

เริ่มทำงานด้วยวิธีการใดสามวิธีต่อไปนี้:

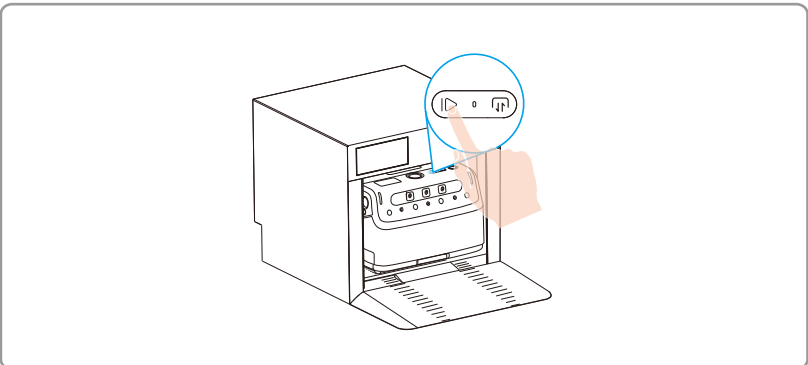
- เข้าสู่ระบบแอป EZVIZ Robotics แล้วแตะ 



- กดปุ่ม  บนฐาน หุ่นยนต์จะออกจากเบสเดสก์และเริ่มการทำแผนที่



- กด  บนหุ่นยนต์ หุ่นยนต์จะออกจากเบสเดสก์และเริ่มการทำแผนที่



การใช้งานบนแอป EZVIZ Robotics

1 อินเทอร์เน็ตของแอปอาจมีการเปลี่ยนแปลงได้เนื่องจากการอัปเดตเวอร์ชัน

ดัชนีบอร์ด

แสดงความถี่บนหน้าจอในการทำความสะอาด ระยะเวลาในการทำความสะอาด สถานะการจัดกลุ่มหุ่นยนต์ ข้อความที่สำคัญ และวัสดุใช้งานและข้อมูลการบำรุงรักษา

อุปกรณ์

ตรวจสอบสถานะของอุปกรณ์ เลือกโหมดทำความสะอาด ตั้งค่าความต้องการในการทำความสะอาด และเริ่มงานทำความสะอาด

โหมดการทำความสะอาด

รวมการอยู่พื้นฐาน การผูกพันด้วยสารทำความสะอาด และการกดปุ่มแบบเวียน

การทำทำความสะอาดพื้นที่

คุณสามารถกำหนดค่าและบันทึกพื้นที่ทำความสะอาดเฉพาะตัว จากนั้นเลือกพื้นที่สำหรับการทำความสะอาดโดยกำหนดเป้าหมายได้

การกำหนดค่าการทำทำความสะอาด

คุณสามารถปรับแต่งการตั้งค่าการทำทำความสะอาดตามความต้องการส่วนบุคคลได้ ซึ่งมีตัวเลือกดังต่อไปนี้: ความเข้มข้นของสารทำความสะอาด ความแรงในการดูด แรงตึง ความเร็วของแปรงกลิ้ง ปริมาณน้ำ และอื่น ๆ อีกมากมาย

การตรวจสอบ

รองรับมุมมองแบบสด การเล่นวิดีโอ รีโมทคอนโทรล การเดินท่องจุด และการเดินท่องจุดที่ตั้งค่าไว้ล่วงหน้า

ข้อความ

แสดงข้อมูลสำคัญรวมถึงข้อความที่สำคัญ ข้อความการดำเนินการ ข้อความความปลอดภัย และข้อมูลการบำรุงรักษาอุปกรณ์

การบำรุงรักษาตามปกติ

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

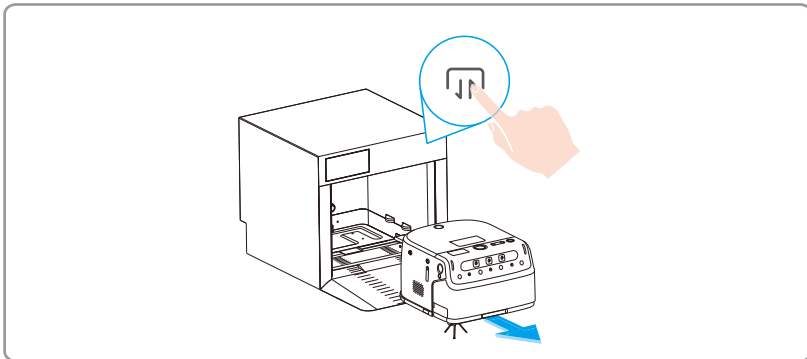
เพื่อรักษาอุปกรณ์ให้อยู่ในสภาพที่ดีที่สุด โปรดบำรุงรักษาอุปกรณ์และเปลี่ยนชิ้นส่วนตามความถี่ต่อไปนี้:

ส่วน	อายุการใช้งาน/ความถี่ในการบำรุงรักษา
แปรงปัดข้าง	150 ชั่วโมง
แปรงหลัก	400 ชั่วโมง
แถบยาง	700 ชั่วโมง
HEPA	500 ชั่วโมง
เลนส์/เซ็นเซอร์ตรวจจับระยะ/ไฟเลิร์ม/ไฟอินฟราเรด/ไมโครโฟน/เซ็นเซอร์วัดอุณหภูมิ/เซ็นเซอร์ตรวจจับกระแสแสง/เซ็นเซอร์ตรวจจับคลิฟ/เซ็นเซอร์ตรวจจับการชน/ชาร์จสัมผัส/ล้อจักรยานทั่วโลก/ล้อขับเคลื่อน	หนึ่งครั้งต่อสัปดาห์
ถังเก็บน้ำสะอาด	หลังจากการผูกพันแต่ละครั้ง
ถังน้ำเสีย	หลังจากการผูกพันแต่ละครั้ง
เบสเด็คชั่น	หนึ่งครั้งทุก ๆ 2 สัปดาห์

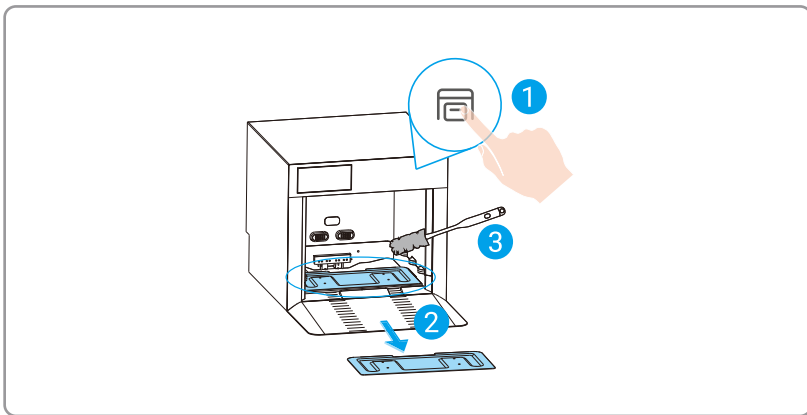
1. ฐานทำความสะอาด

1. ป้องกันไม่ให้สิ่งกีดขวางด้านหน้าของเบสเด็คขึ้น เริ่มโดยกำจัดฝุ่นใหญ่ออกจากตัวเบสเด็คขึ้นก่อน

1. กด  แล้วหุ่นยนต์จะออกจากเบสเด็คขึ้น

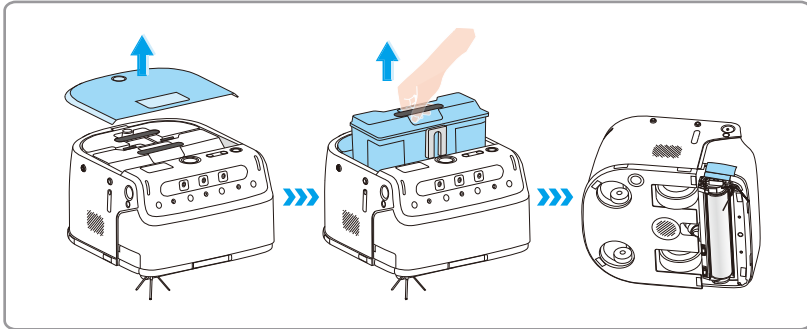


2. กด  เมื่อเบสเด็คขึ้นอีตัน้ำลงด้านล่าง นำถังเก็บขยะออกมาทำความสะอาดด้านในด้วยเครื่องมือทำความสะอาด



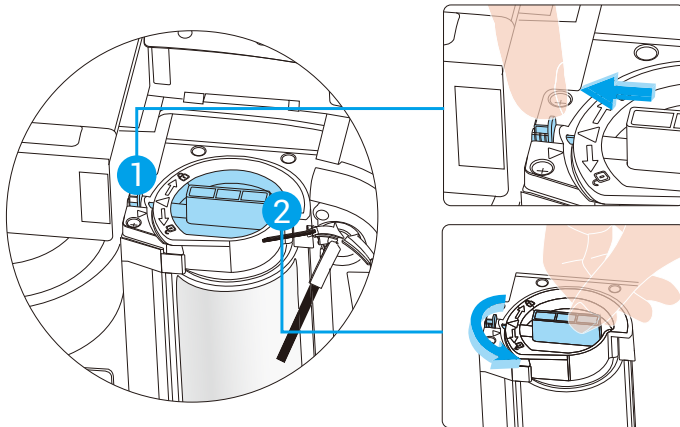
2. การเตรียมการสำหรับหุ่นยนต์ทำความสะอาด

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

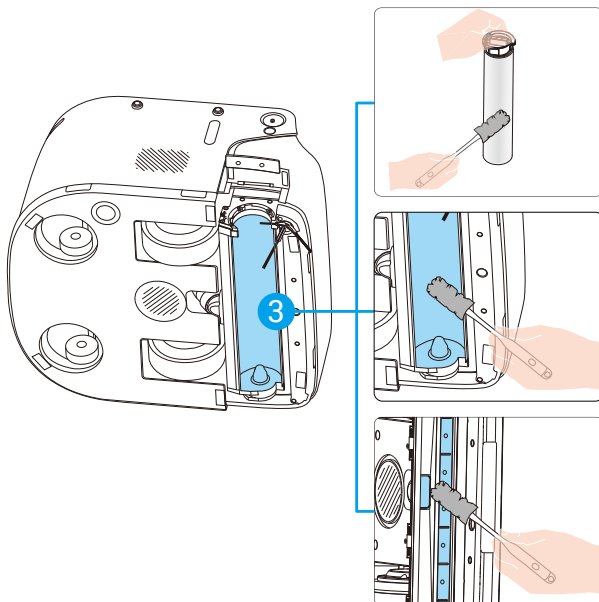


3. ทำความสะอาดแปรงหลัก

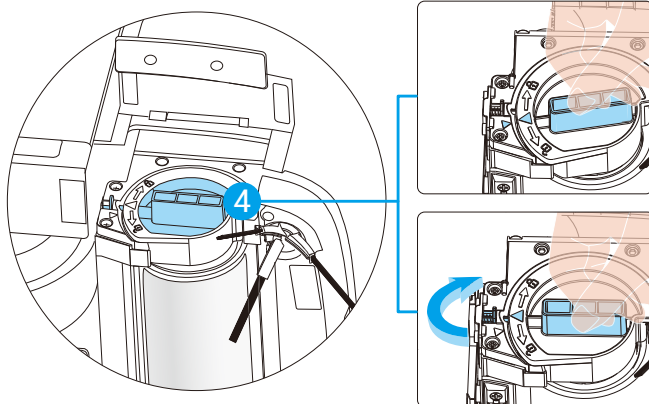
1. ใช้นิ้วมือของคุณเพื่อกดหมุดสปริงเพื่อปลดล็อกแปรงหลัก
2. หมุนแปรงไปทางซ้ายเพื่อถอดแปรงหลักและนำแปรงออก



3. ใช้เครื่องมือทำความสะอาดเพื่อกำจัดขนและสิ่งสกปรกออกจากแปรงหลัก รูเลอร์ ช่องลม ช่องรับอากาศ ช่องรับสิ่งสกปรก และช่องปล่อยน้ำ ทำความสะอาดแผ่นเชื่อมต่อด้วยเครื่องมือและแห้งด้วยผ้า

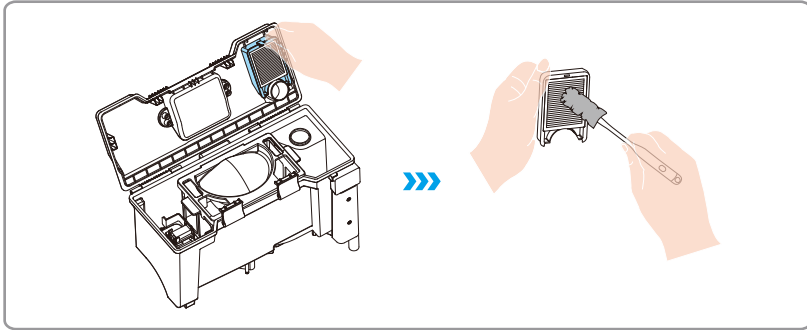


4. ใส่แปรงหลักกลับไปที่ตำแหน่ง (ตรวจสอบให้แน่ใจว่าลูกศรบนแปรงตรงกับลูกศรบนหุ่นยนต์) จากนั้นหมุนตามเข็มนาฬิกา เมื่อลูกศรบนแปรงตรงกับหมุดสปริง แสดงว่าติดตั้งอย่างถูกต้องแล้ว

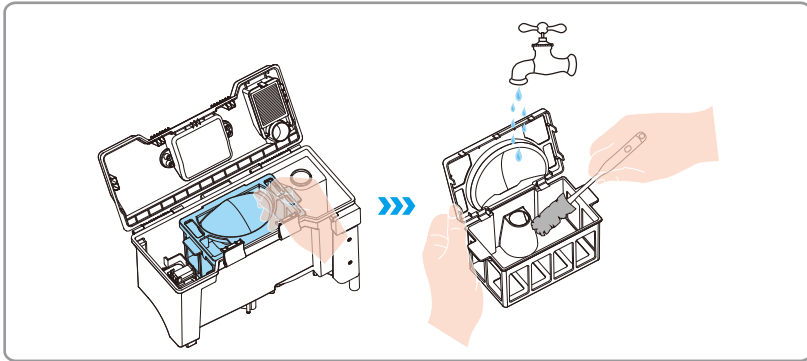


4. ทำความสะอาดถึงเก็บน้ำสกปรก (เวอร์ชันสำหรับการรู้พื้นเท่านั้น)

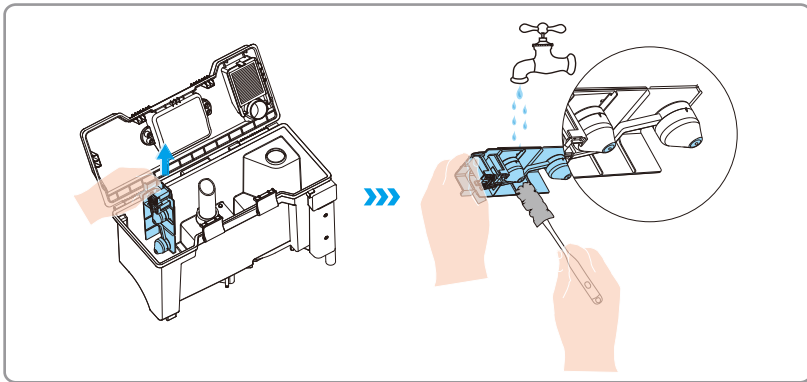
1. ทำความสะอาดแผ่นกรอง HEPA เปิดถึงเก็บน้ำสกปรก ดึง HEPA ออกแล้วทำความสะอาดอย่างละเอียด



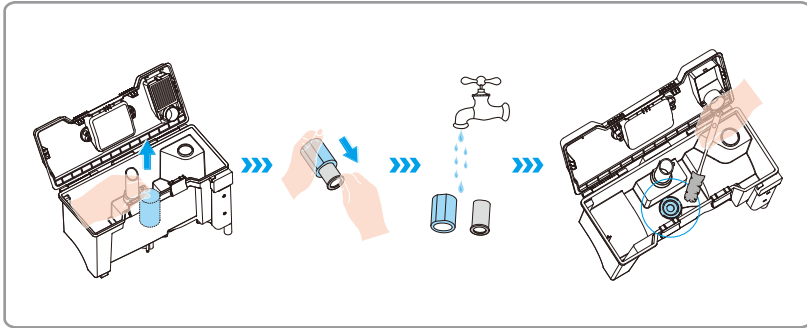
2. ทำความสะอาดถึงเก็บฝุ่น: นำถึงเก็บฝุ่นออกและทำความสะอาดอย่างละเอียด



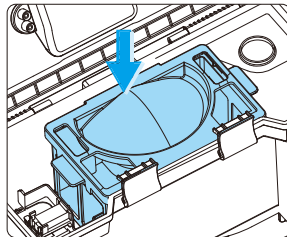
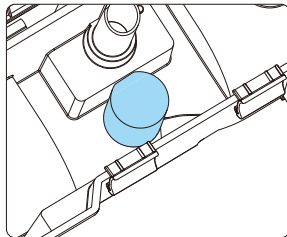
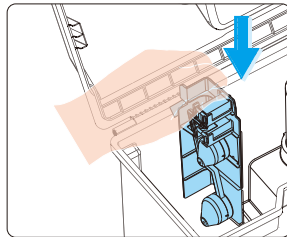
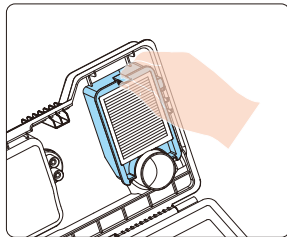
3. ทำความสะอาดชุดปั๊ม: ถอดชุดฟลोटออกและทำความสะอาดอย่างละเอียด โดยเฉพาะแม่เหล็กบนฟลोट



4. ทำความสะอาดตัวกรองถึงเก็บน้ำสกปรกและช่องเสียบบน้ำ: ถอดตัวกรองออกจากถังเก็บน้ำสกปรก ล้างให้สะอาดด้วยน้ำอย่างละเอียด และทำความสะอาดช่องระบายน้ำด้วยเครื่องมือทำความสะอาด



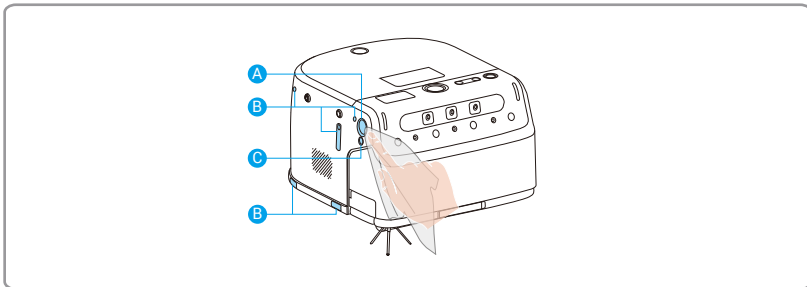
5. ประกอบชิ้นส่วนทั้งหมดอีกครั้ง: ใส่ HEPA, ชุดฟลोट (โดยให้ฟลोटหันลงด้านล่าง), ตัวกรองถึงเก็บน้ำสกปรก และถังเก็บน้ำกลับเข้าไปในถังเก็บน้ำสกปรก



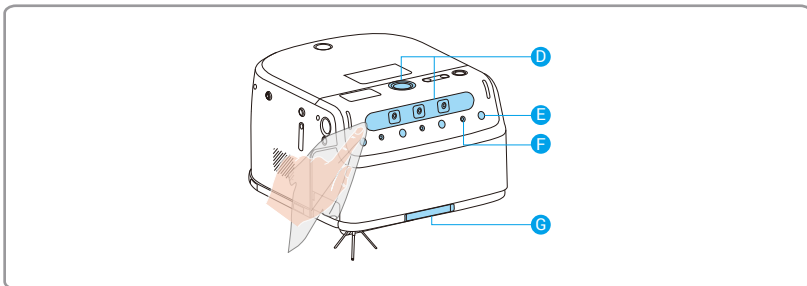
5. ทำความสะอาดส่วนประกอบที่สำคัญ

i โปรดใช้ผ้าที่นุ่ม สะอาด และแห้งเพื่อทำความสะอาดส่วนประกอบที่สำคัญของหุ่นยนต์

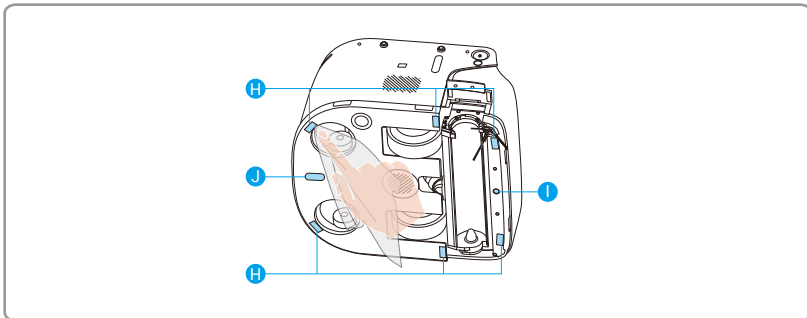
ทำความสะอาด **A** เลนส์, **B** เซ็นเซอร์ระยะทาง และ **C** ไฟเสริม



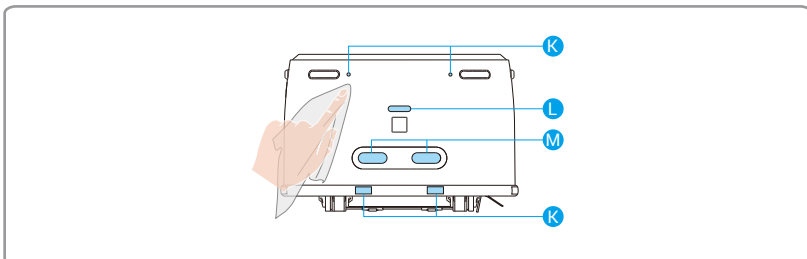
ทำความสะอาด **D** เลนส์, **E** แสงอินฟราเรด, **F** เซ็นเซอร์ระยะไกล, และ **G** ไมโครโฟน



ทำความสะอาดเซ็นเซอร์ป้องกันการตก **H**, เซ็นเซอร์ตรวจจับวัตถุ **I** และเซ็นเซอร์วัดการไหลของแสง **J**



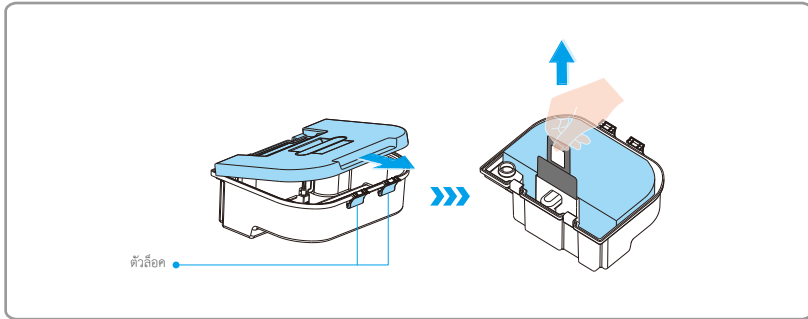
ทำความสะอาด **K** เซ็นเซอร์ระยะทาง, **L** เซ็นเซอร์ชาร์จไฟ, และ **M** สัมผัสชาร์จไฟ



6. เปลี่ยนถุงเก็บฝุ่น (เวอร์ชันดูดฝุ่นเท่านั้น)

โปรดใช้ผ้าที่นุ่ม สะอาด และแห้งเพื่อทำความสะอาดส่วนประกอบที่สำคัญของหุ่นยนต์

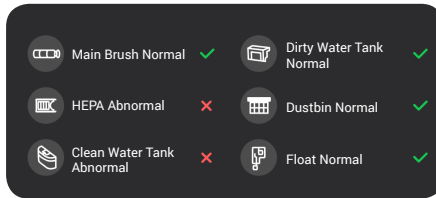
1. เปิดกลอนปิดกล่องเก็บฝุ่น จากนั้นดึงและถอดฝาครอบออกตามที่แสดงในรูป
2. ยกถุงเก็บฝุ่นขึ้นโดยจับมือเพื่อถอดออก ดัดตั้งถุงเก็บฝุ่นใหม่ ใส่กล่องเก็บฝุ่นกลับเข้าไปในหุ่นยนต์ แล้วปิดฝาปิดด้านบน



7. เรียกหุ่นยนต์กลับไปยังสถานีฐาน

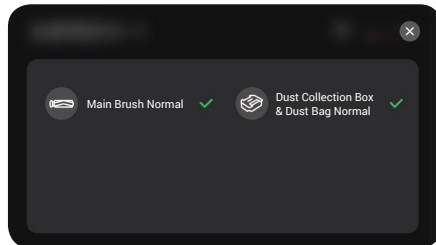
เวอร์ชันสำหรับการถอดภาพ

กด แล้วหุ่นยนต์จะกลับไปเพื่อเบสเดเซ็น หากไม่สำเร็จ โปรดทำตามคำแนะนำบนหน้าจอเพื่อติดตั้งส่วนประกอบอย่างถูกต้องแล้วลองอีกครั้ง



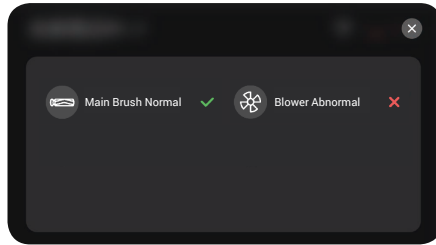
เวอร์ชันสำหรับดูดฝุ่น

กด แล้วหุ่นยนต์จะกลับไปเพื่อเบสเดเซ็น



- 1 หุ่นยนต์จะเปิดใช้งานการตรวจสอบตัวเองก่อนกลับไปยังสถานีฐาน หากมีส่วนประกอบใด ๆ แสดง บนหน้าจอ ไรบอตจะไม่สามารถกลับไปเพื่อสถานีฐานได้ โปรดทำตามคำแนะนำบนหน้าจอเพื่อติดตั้งส่วนประกอบอย่างถูกต้องแล้วลองอีกครั้ง

เบสสเตชันจะเปิดใช้งานการตรวจสอบตัวเองหลังจากหุ่นยนต์กลับมา หากมีส่วนประกอบใด ๆ แสดง ❌ บนหน้าจอโปรดทำตามคำแนะนำบนหน้าจอเพื่อติดตั้งส่วนประกอบอย่างถูกต้องแล้วลองอีกครั้ง



- หากหน้าจอแสดงผลแสดงว่ามีข้อผิดพลาดของพัดลม โปรดตรวจสอบว่าถูกกับฝุ่นติดตั้งถูกต้องหรือไม่ และว่าช่องรับอากาศของพัดลมถูกปิดกั้นหรือไม่
- หากปัญหายังคงเกิดขึ้น ให้ส่งคำขอบริการผ่านไคลเอนต์ "EZVIZ Robotics" อินเทอร์เน็ตอาจมีการอัปเดตเป็นประจำ ดังนั้นเพื่อรายละเอียดที่แม่นยำโปรดดูหน้าจอจริง

คำถามที่พบบ่อย

ปัญหา	วิธีแก้ไข
ความผิดพลาดในการชาร์จ	• ตรวจสอบว่าสายไฟของเบสเสตชันเชื่อมต่อได้ดีหรือไม่ • ตรวจสอบว่าเบสเสตชันได้จับคู่กับหุ่นยนต์หรือไม่ • เบสเสตชันและหุ่นยนต์ไม่ได้เข้าแถวกัน กดปุ่ม  เพื่อลองอีกครั้ง
ความผิดพลาดในการชาร์จใหม่	• โปรดเคลื่อนย้ายสิ่งกีดขวางที่อยู่หน้าแท่นวาง • แนะนำให้นำหุ่นยนต์กลับไปยังพื้นฐานชาร์จก่อนเริ่มงานทำความสะอาดทุกครั้ง และตรวจสอบให้แน่ใจว่าหุ่นยนต์เริ่มทำงานจากพื้นฐานชาร์จ • ห้ามวางฐานชาร์จในที่ที่มีแสงแดดส่องโดยตรง • ตรวจสอบว่ามีฝุ่นบนตัวสัมผัสชาร์จของเบสเสตชันและหุ่นยนต์หรือไม่ หากใช่ ให้เช็ดให้สะอาด • ขอยกเว้นของเครือข่าย เจ้าของระบบแอป "EZVIZ Robotics" เข้าสู่นำการตั้งค่าอุปกรณ์ และที่ "ข้อมูลสถานีฐาน -> กำหนดค่าเครือข่ายสถานีฐาน" และทำตามคำแนะนำเพื่อเชื่อมต่อสถานีฐานกับเครือข่าย Wi-Fi จากนั้นลองอีกครั้ง
การหลบหลีกสิ่งกีดขวางผิดปกติ	ใช้เครื่องเป่าลมทำความสะอาดกระบะเลนส์ หรือคุณสามารถใช้ทิชชูเนื้อนุ่มหรือแผ่นแห้งเช็ดกระจกบนเลนส์
เสียงรบกวนที่ผิดปกติระหว่างการทำงานสะอาด	• มีสิ่งแปลกปลอมพันติดอยู่ที่ล้อ แปร่งด้านข้าง หรือแปร่งหลัก กรุณาปิดเครื่องหุ่นยนต์และทำความสะอาดก่อนเริ่มการทำงาน • แสวงหางบของรับฝุ่นกำลังจัดพื้น ซึ่งเป็นปรากฏการณ์ปกติ
หน้าจอ LCD ของหุ่นยนต์แจ้งว่า "การจับคู่สถานีฐานไม่สำเร็จ"	กดปุ่ม  ค้างไว้เพื่อรีเซ็ตพื้นฐานชาร์จ จากนั้นรีเซ็ตหุ่นยนต์ หากการเชื่อมต่อยังคงล้มเหลวอยู่ ขอลบเบสเสตชันบนหน้าจอ LCD และจับคู่เบสเสตชันกับหุ่นยนต์อีกครั้ง
เชื่อมต่อกับ Wi-Fi ไม่ได้	• สัญญาณ Wi-Fi อ่อน โปรดตรวจสอบให้แน่ใจว่าหุ่นยนต์อยู่ในพื้นที่ที่มีสัญญาณ Wi-Fi ดี • กำหนดค่าเครือข่ายใหม่
แปร่งขัดขวางระหว่างการทำงานสะอาด	พลิกหุ่นยนต์คว่ำแล้วติดตั้งแปร่งด้านข้างอีกครั้ง ตรวจสอบให้แน่ใจว่าติดตั้งจนสุดจนได้ยินเสียง "คลิก"
สกปรกน้ำที่มักเก็บไปยังคองยูบนพื้น	• ถอดถังเก็บน้ำสะอาดและถังเก็บน้ำสกปรก ออก วางหุ่นยนต์ลงด้านข้าง (อย่าหันกลับ) และตรวจสอบว่าเส้นยางดูดสิ่งแปลกปลอมปิดกั้นหรือไม่ • หอรัศูดูดผิดปกติ ทำความสะอาดแปร่งหลัก • ตรวจสอบว่าแอป "EZVIZ Robotics" ส่งสัญญาณว่าแปร่งหลักหมดอายุการใช้งานแล้วหรือไม่ หรือว่าเครื่องปัดต้องการการบำรุงรักษาหรือไม่
เบสเสตชันแจ้งการเติมน้ำผิดปกติ	• ตรวจสอบว่าฟลอคในถังเก็บน้ำสะอาดติดอยู่หรือไม่ หากเป็นเช่นนั้น ให้สั่นถังเบาๆ เพื่อปล่อยพื้นที่ไว้ว่าง • ตรวจสอบว่ามีน้ำสะสมอยู่ในช่องรับน้ำของหุ่นยนต์หรือไม่ หากใช่ นำ ดัดเช็ดให้แห้งด้วยผ้าเช็ดมือ
ถังเก็บน้ำสกปรกผิดปกติ	เปิดถังเก็บน้ำสกปรกและตรวจสอบว่าน้ำลอยติดกับวัตถุแปลกปลอมหรือไม่
การระบายน้ำของหุ่นยนต์ผิดปกติ	ทำความสะอาดถังเก็บน้ำสกปรกและเปลี่ยนตัวกรอง
เบสเสตชันจะเริ่มการระบายน้ำช้า ๆ	• ตรวจสอบว่ามีน้ำรั่วไหลมาจากผนังภายในของเบสเสตชันหรือไม่ • ตรวจสอบว่ามีน้ำสะสมอยู่ในสถานีฐานหรือไม่ หากใช่ ให้ทำความสะอาด
เบสเสตชันไม่สามารถระบายน้ำ	• ถอดตัวกรองสแตนเลสออกจากเบสเสตชันแล้วทำความสะอาดช่องเก็บน้ำด้วยแปรง • กดปุ่ม  ของสถานีฐานเพื่อตรวจสอบว่าระบายน้ำกลับปกติหรือไม่

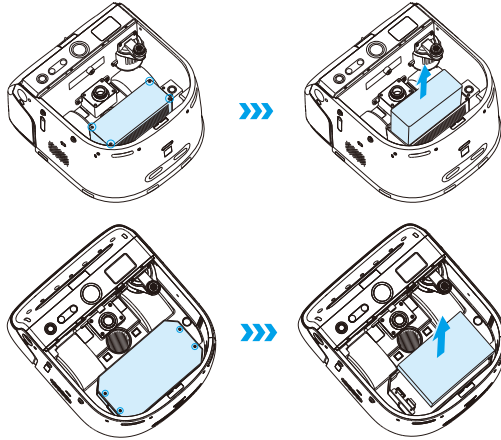
 สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับหุ่นยนต์ กรุณาดูที่ www.ezviz.com/th

ข้อควรระวังด้านสิ่งแวดล้อม

สารเคมีที่มีอยู่ในแบตเตอรี่ลิเทียมไอออนภายในตัวของผลิตภัณฑ์นี้อาจก่อให้เกิดมลภาวะต่อสิ่งแวดล้อมได้

โปรดถอดแบตเตอรี่ออกก่อนที่จะทิ้งผลิตภัณฑ์และส่งไปยังสถานีรีไซเคิลแบตเตอรี่ระดับมืออาชีพเพื่อกำจัดแบบรวมศูนย์
ขั้นตอนในการถอดแบตเตอรี่ (ขอแนะนำให้ทำตามขั้นตอนการทิ้งอุปกรณ์ ไม่ใช่คำแนะนำสำหรับการใช้งานประจำวัน):

1. ให้รีนูนย่นคจนถึงสถานะแบตเตอรี่ต่ำและไม่สามารถทำงานได้ และในช่วงเวลานี้ อย่าอนุญาตให้มันกลับไปสู่สถานะพื้นฐาน
2. ปิดหุ่ยยนต์และถอดแปรงขัดข้างและชุดลูฟฟ์ออก
3. พลิกหุ่ยยนต์กลับด้านแล้วถอดสกรูที่ด้านล่างออก
4. ถอดฝาครอบแบตเตอรี่ออก
5. ถอดแบตเตอรี่ออก



- เมื่อต้องการแยกปลายของแบตเตอรี่ โปรดตรวจสอบให้แน่ใจว่าพลังงานได้หมดลงและดำเนินการโดยการตัดการเชื่อมต่อกับเบสเคชั่น
- โปรดถอดแบตเตอรี่ทั้งหมดออกแบบยกชุดและอย่าทำให้แบตเตอรี่เสียหายเพื่อหลีกเลี่ยงการลัดวงจรหรือการรั่วไหลของสารอันตราย
- หากแบตเตอรี่มีของเหลวไหลออกมาและสัมผัสถูกโดยบังเอิญ โปรดล้างด้วยน้ำปริมาณมากและไปพบแพทย์โดยทันที
- ไม่ควรปล่อยผลิตภัณฑ์นี้เอาไว้หลังจากที่หมดอายุแล้วหรือหลังจากที่ไม่สามารถซ่อมแซมได้ โปรดส่งต่อไปยังองค์กรที่มีคุณสมบัติเหมาะสมในการกำจัดเศษเหลือทิ้งของผลิตภัณฑ์ไฟฟ้าและอิเล็กทรอนิกส์ (WEEE) โปรดระบุเป็นข้อบังคับระดับประเทศหรือระดับท้องถิ่นเกี่ยวกับวิธีการที่ถูกต้องในการกำจัดเศษเหลือทิ้งของผลิตภัณฑ์ไฟฟ้าและอิเล็กทรอนิกส์ (WEEE)

ความคิดริเริ่มเกี่ยวกับการใช้ผลิตภัณฑ์วีดีโอ

เรียนผู้ใช้ EZVIZ คุณค่า,

เทคโนโลยีส่งผลต่อชีวิตของเราในทุกรูปแบบ ในฐานะบริษัทเทคโนโลยีที่มุ่งไปข้างหน้า เราจึงตระหนักถึงบทบาทที่เทคโนโลยีมีต่อการปรับปรุงประสิทธิภาพและคุณภาพชีวิตของเรามากขึ้น ในขณะที่พวกเราให้ความสำคัญที่อาจเกิดขึ้นจากการใช้งานที่ไม่เหมาะสม ยกตัวอย่างเช่น ผลิตภัณฑ์วีดีโอสามารถบันทึกภาพที่แท้จริง เดิมรูปแบบ และชัดเจน ดังนั้นผลิตภัณฑ์วีดีโอจึงมีคุณค่าอย่างยิ่งในการแสดงให้เห็นถึงความจริงอย่างไว้ที่ความกระจ่าง การใช้ และ/หรือการประมวลผลของบันทึกวีดีโออย่างไม่เหมาะสมอาจจะละเมิดความเป็นส่วนตัวเป็นส่วนตัว สิทธิและผลประโยชน์ที่ถูกต้องของผู้อื่น

มุ่งมั่นที่จะสร้างนวัตกรรมใหม่ เพื่อการสร้างประโยชน์ เราใน EZVIZ ขอให้ผู้ทุกคนใช้ผลิตภัณฑ์วีดีโออย่างเหมาะสมและมี ความรับผิดชอบ เพื่อสร้างสภาพแวดล้อมที่ดีขึ้นที่การปฏิบัติและการใช้งานที่เกี่ยวข้องทั้งหมดจะต้องปฏิบัติตามและระเบียบที่ใช้งาน รองรับผลประโยชน์และสิทธิของบุคคล และส่งเสริมคุณธรรมทางสังคม

นี่คือความร่วมมือของ EZVIZ ที่เราขอให้ความสนใจของคุณ:

1. แต่ละบุคคลมีความคาดหวังที่สมเหตุสมผลในการเป็นส่วนตัว และการใช้ผลิตภัณฑ์วีดีโอไม่ควรขัดแย้งกับความคาดหวังที่สมเหตุสมผลดังกล่าว ดังนั้น ควรจะแสดงป้ายเตือนที่ชัดเจนเกี่ยวกับขอบเขตการตรวจสอบในลักษณะที่เหมาะสมและมีประสิทธิภาพ เมื่อติดตั้งผลิตภัณฑ์วีดีโอในพื้นที่สาธารณะ สำหรับพื้นที่ที่ไม่เป็นสาธารณะ ต้องประเมินสิทธิและผลประโยชน์ของผู้เกี่ยวข้องอย่างรอบคอบ รวมถึงแต่ไม่จำกัดเพียงการติดตั้งผลิตภัณฑ์วีดีโอหลังจากได้รับความยินยอมจากผู้เกี่ยวข้องเท่านั้น และไม่ติดตั้งผลิตภัณฑ์วีดีโอที่มองเห็นได้สูงโดยไม่มีผู้อื่นรู้
2. ผลิตภัณฑ์วีดีโอบันทึกภาพเหตุการณ์จริงในช่วงเวลาและพื้นที่ที่เฉพาะเจาะจง ผู้ใช้จะต้องระบุบุคคลและสิทธิที่เกี่ยวข้องกับขอบเขตนี้อย่างสมเหตุสมผลล่วงหน้า เพื่อหลีกเลี่ยงการละเมิดภาพบุคคล ความเป็นส่วนตัวหรือสิทธิทางกฎหมายอื่น ๆ ของผู้อื่นในขณะที่ปกป้องตัวเองผ่านผลิตภัณฑ์วีดีโอ โดยเฉพาะถ้าคุณเลือกเปิดใช้งานฟังก์ชันบันทึกเสียงบนกล้องของคุณ มันจะจับเสียง รวมถึงการสนทนาภายในระหว่างการตรวจสอบ เราขอแนะนำให้ทำการประเมินอย่างละเอียดเกี่ยวกับแหล่งเสียงที่อาจเกิดขึ้นในระหว่างการตรวจสอบ เพื่อเข้าใจความจำเป็นและความเหมาะสมอย่างเต็มที่ก่อนที่ คุณจะเปิดฟังก์ชันการบันทึกเสียง
3. ผลิตภัณฑ์วีดีโอที่ใช้งานจะสร้างข้อมูลเสียงหรือภาพจากฉากจริงอย่าง ต่อเนื่อง - อาจรวมถึงข้อมูลชีพจรจนภาพใบหน้า - ตามการเลือกคุณสมบัติของผู้ใช้ ข้อมูลเช่นนี้สามารถให้หรือประมวลผลเพื่อใช้งานได้ ผลิตภัณฑ์วีดีโอเป็นเครื่องมือเทคโนโลยีเท่านั้น ซึ่งไม่สามารถปฏิบัติตามมาตรฐานทางกฎหมายและจริยธรรมได้เหมือนมนุษย์ในการนำข้อมูลไปใช้ตามกฎหมายและถูกต้อง วิธีและวัตถุประสงค์ของผู้ควบคุมและใช้ข้อมูลที่สร้างขึ้นเป็นสิ่งที่สำคัญ ดังนั้น ผู้ควบคุมข้อมูลจะต้องไม่เพียงเชื่อฟังกฎหมายและระเบียบที่ใช้บังคับอย่างเคร่งครัดเท่านั้น แต่ยังต้องเคารพถึงกฎระเบียบที่บังคับอย่างรวมถึงสิทธิสัญญาระหว่างประเทศ มาตรฐานทางจริยธรรม ประเพณีวัฒนธรรม ความเรียบร้อยของสาธารณะ และประเพณีท้องถิ่น นอกจากนี้เรายังมีความสำคัญในการคุ้มครองความเป็นส่วนตัวและสิทธิในการถ่ายภาพ และสิทธิอื่น ๆ ที่เป็นสมควร
4. ข้อมูลวีดีโอที่สร้างขึ้นอย่างต่อเนื่องโดยผลิตภัณฑ์วีดีโอพาสิทธิ ค่าความสำคัญและความต้องการอื่น ๆ ของผู้มีส่วนได้ส่วนเสียต่าง ๆ ดังนั้น มันสำคัญมากที่จะรักษาความปลอดภัยของข้อมูลและป้องกันผลิตภัณฑ์จากการบุกรุกที่เชิงชั่วร้าย ทุกผู้ใช้และผู้ควบคุมข้อมูลควรดำเนินการตามมาตรการที่เหมาะสมและจำเป็นทั้งหมดเพื่อเพิ่มประสิทธิภาพในด้านความปลอดภัยของผลิตภัณฑ์และข้อมูล โดยหลีกเลี่ยงการรั่วไหลข้อมูล การเปิดเผยข้อมูลอย่างไม่ถูกต้องหรือการใช้ข้อมูลอย่างไม่เหมาะสม ซึ่งรวมถึงการตั้งค่าควบคุมการเข้าถึง การเลือกเลือกรวบรวมข้อมูลเครือข่ายที่เหมาะสมที่สุดสำหรับผลิตภัณฑ์วีดีโอที่เชื่อมต่อ การสร้างและปรับปรุงความปลอดภัยของเครือข่ายอย่างต่อเนื่อง
5. ผลิตภัณฑ์วีดีโอมีส่วนสำคัญในการเสริมสร้างความปลอดภัยในสังคมของเรา และเราเชื่อว่าพวกเขายังคงมีบทบาทที่ดีในด้านต่าง ๆ ของชีวิตประจำวันของเราต่อไป การพยายามใด ๆ ในการใช้งานผลิตภัณฑ์เหล่านี้เพื่อละเมิดสิทธิมนุษยชนหรือมีส่วนร่วมในกิจกรรมที่ผิดกฎหมายเป็นการขัดข้องกับคุณค่าสำคัญของคุณค่าในวัฒนธรรมเทคโนโลยีและการพัฒนาผลิตภัณฑ์ เราขอเสนอให้ผู้ทุกคนสร้างวิธีและกฎเกณฑ์ของตัวเองในการประเมินและตรวจสอบการใช้ผลิตภัณฑ์วีดีโอ เพื่อให้แน่ใจว่าผลิตภัณฑ์เหล่านี้ถูกใช้อย่างถูกต้อง อย่างมีความตั้งใจและด้วยความดีใจ