

คู่มือผลิตภัณฑ์ · คู่มือแอป

คู่มือการใช้งาน

การใช้งานแอป Acemate

คู่มือฉบับเต็มสำหรับ AI Rally Partner

Acemate Thailand | AI Rally Partner
noqer.co

ตัวแทนจำหน่ายอย่างเป็นทางการในประเทศไทย noqer.

สารบัญ

ในคู่มือนี้

คู่มือเล่มนี้คือบท **Using the Acemate App** จากคู่มือในแอป ครอบคลุมการเลือกและเริ่มฝึก การดูผล การตั้งค่าและปรับเทียบเครื่อง และบัญชีผู้ใช้

1. เลือกและเริ่มการฝึก 3
1.1 เชื่อมต่อหุ่นยนต์ก่อนเริ่ม ... 3
1.2 หาแผนการฝึก ... 4
1.3 ขั้นสูง: สร้างแผนฝึกเอง ... 6

2. ดูผลหลังการฝึก 11
2.1 ประวัติการฝึก ... 11
2.2 ข้อมูลการฝึกแบบละเอียด ... 12

3. ตัวเครื่อง (Device) 14
3.1 สถานะหุ่นยนต์ ... 14
3.2 รีโมตควบคุมหุ่นยนต์ ... 14
3.3 การตั้งค่าทั่วไป ... 14
3.4 การปรับเทียบ (Calibration) ... 15
3.5 ระบบ (System) ... 16

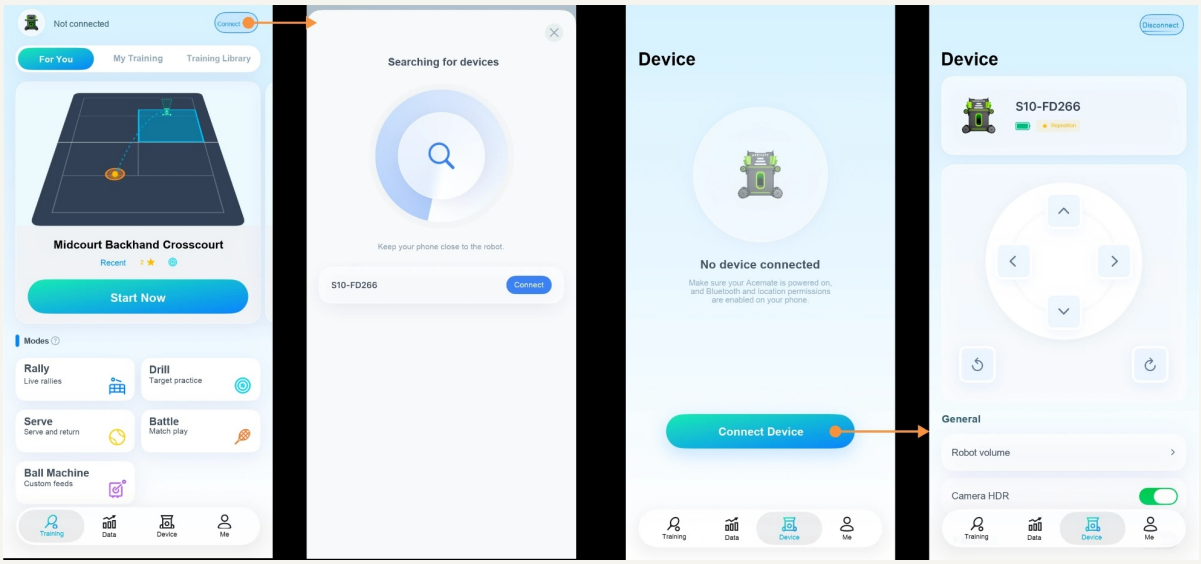
4. บัญชีและความช่วยเหลือ 17
4.1 ลงชื่อเข้าใช้ โหมด Guest และการซิงก์ ... 17
4.2 ประเมินฝีมือส่วนตัว ... 18
4.3 การตั้งค่าและอื่น ๆ ... 19

บทที่ 01

01
เลือกและเริ่มการฝึก

> หาแผนฝึกได้จาก For You, ปุ่มลัด 5 โหมด, My Training หรือ Training Library ดูรายละเอียดของแผนก่อนแล้วแตะเริ่มได้เลย

1.1 เชื่อมต่อหุ่นยนต์ก่อนเริ่ม



รูปที่ 1 · หน้า Training → ค้นหาเครื่อง → หน้า Device (ยังไม่เชื่อมต่อ / เชื่อมต่อแล้ว)

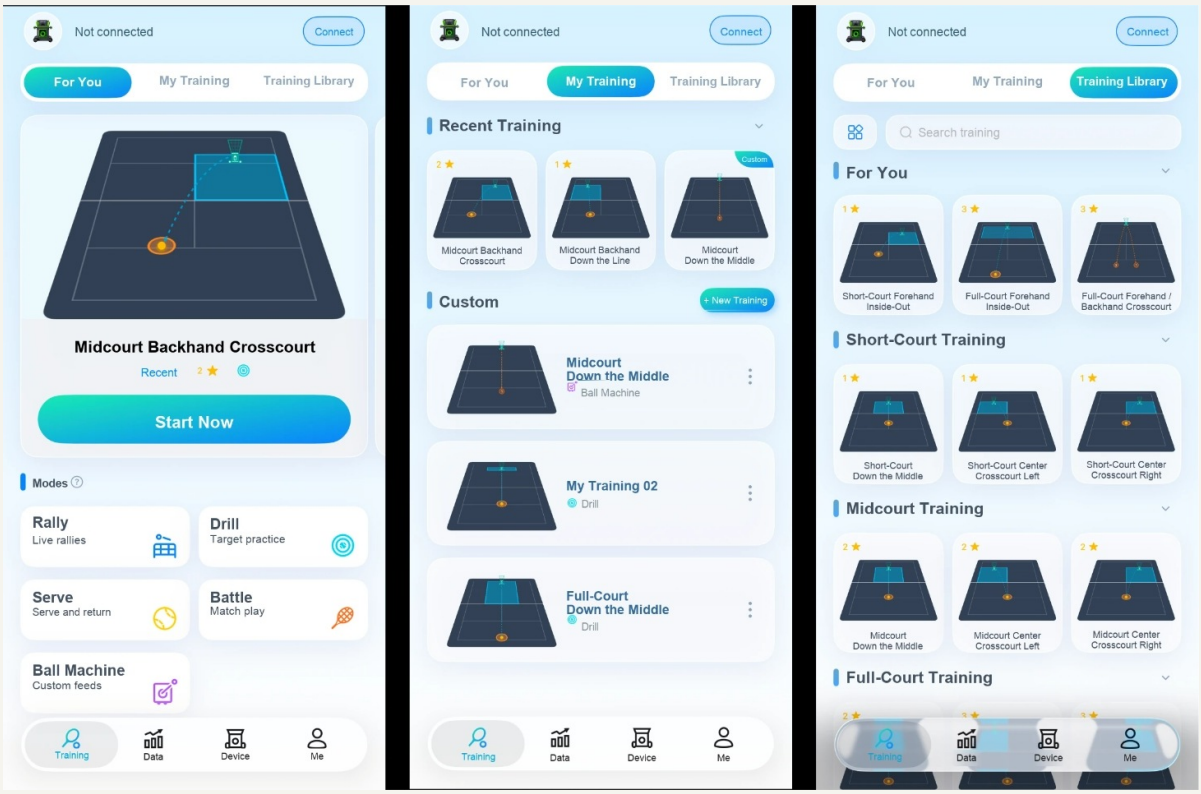
1.1.1 สถานะการเชื่อมต่อและตัวเครื่อง

- ด้านบนของหน้า Training จะแสดงสถานะการเชื่อมต่อ ระดับแบตเตอรี่ และสถานะของเครื่อง ครั้งแรกที่ใช้แอป ให้แตะอนุญาตการเข้าถึง Bluetooth
- หลังเชื่อมต่อกับ S10_XXXXX หรือ S10Pro_XXXXX แล้ว เริ่มฝึกได้เมื่อสถานะขึ้นว่า "Position Correct" และแบตเตอรี่เหลือพอ

1.1.2 สถานะคอร์ตและตำแหน่งของเครื่อง

- ก่อนเริ่มโหมดที่หุ่นยนต์ต้องเคลื่อนที่ ให้ทำตามคำแนะนำบนหน้าจอเพื่อวางเครื่องในตำแหน่งที่ปลอดภัย แล้วยืนยันว่าตำแหน่งพร้อม
- ถ้าใช้คอร์ตที่ไม่ใช่ขนาดมาตรฐาน หรือเครื่องหาตำแหน่งตัวเองไม่ถูก ให้ทำ Court Setup หรือ Camera Calibration ก่อน

1.2 หาแผนการฝึก



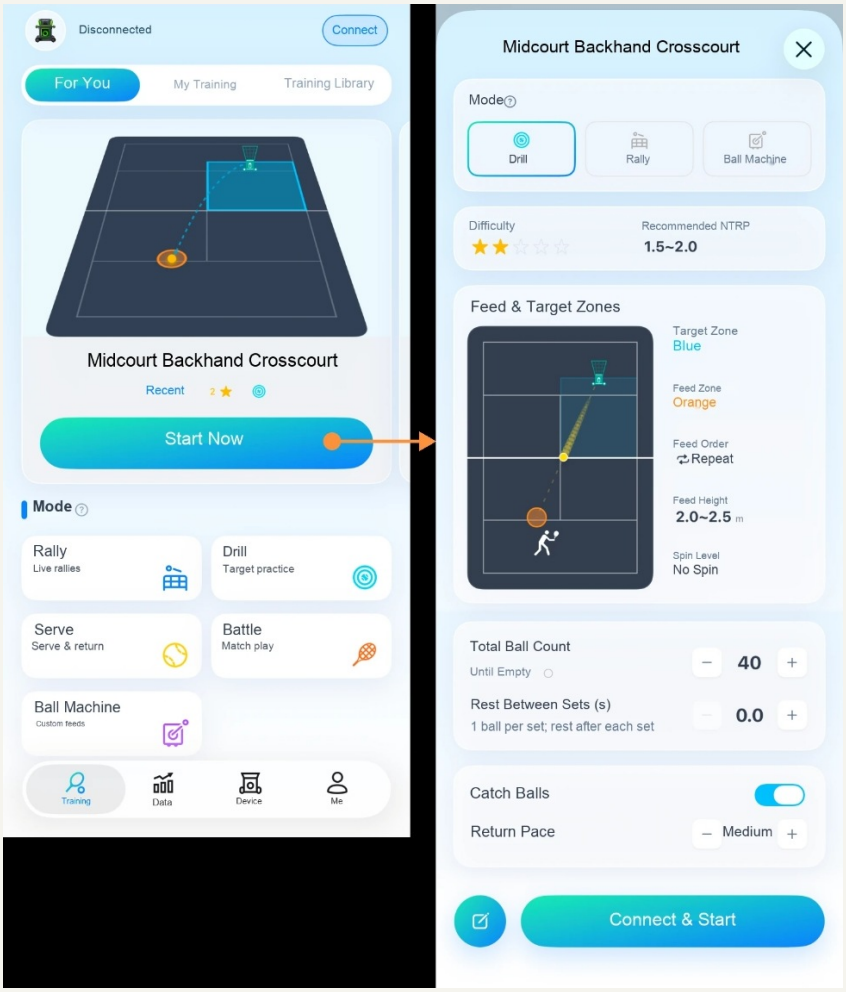
รูปที่ 2 · For You · My Training · Training Library

1.2.1 For You และ Training Library

- **For You**: แนะนำแผนฝึกที่เหมาะกับระดับฝีมือของคุณตอนนี้
- **ปุ่มลัด 5 โหมดและ Training Library**: เริ่มได้เร็วผ่านปุ่ม Drill, Rally, Ball Machine, Serve หรือ Battle
- **Training Library**: ใช้ตัวกรอง หรือพิมพ์คำค้นเพื่อหาแผนฝึก

1.2.2 5 โหมดและรายละเอียดของแผนฝึก

- แผนฝึกแต่ละแผนจะแสดง:
  - ไอคอนโหมด: บอกว่าเป็นโหมดไหนใน 5 โหมด คือ Drill, Rally, Ball Machine, Serve หรือ Battle
  - แผนภาพ: **สีส้ม**คือจุดที่ลูกจากหุ่นยนต์จะตก **สีน้ำเงิน**คือพื้นที่เป้าหมายที่คุณต้องตีกลับไป
  - ชื่อแผนฝึก
  - ความยาก: มี 1–5 ดาว ยิ่งดาวมากยิ่งยาก
- แตะที่แผนเพื่อเปิดหน้ารายละเอียด ซึ่งมีข้อมูลและปุ่มควบคุมดังนี้



รูปที่ 3 · หน้ารายละเอียดแผนฝึก

1.2.2.1 เลือกโหมด

- แตะปุ่มลัดโหมดที่หน้าแรกเพื่อเข้าโหมดนั้น บางแผนสลับไปใช้โหมดอื่นที่รองรับได้ในหน้ารายละเอียด
- แอปมี 5 โหมด:
  - **Drill**: ฝึกตีลูกกลับไปลงพื้นที่เป้าหมาย จบรอบแล้วจะได้คะแนนตามความแม่นยำและคุณภาพของลูกที่ตี
  - **Rally**: ตีโต้กับหุ่นยนต์ต่อเนื่อง จบรอบแล้วจะได้คะแนนตามผลการตีโต้และคุณภาพของลูกที่ตี
  - **Ball Machine**: หุ่นยนต์อยู่กับที่ ให้คุณโฟกัสที่ท่าตีได้เต็มที่
  - **Serve**: เลือกแผนฝึกเสิร์ฟแล้ว เปิดหรือปิด Catch Balls ได้ ถ้าเปิดไว้ จะเลือก Simulate Return เพื่อฝึกลูกถัดไปหลังเสิร์ฟได้ด้วย
  - **Battle**: เลือกสไตล์การเล่นของหุ่นยนต์ แล้วฝึกแข่งภายใต้แรงกดดัน

1.2.2.2 ความยากและระดับฝีมือที่แนะนำ

- ความยากของแผนมี 1–5 ดาว ยิ่งดาวมากยิ่งยาก
- ระดับฝีมือที่แนะนำ: เลือกแผนที่เหมาะกับระดับของคุณตอนนี้

1.2.2.3 ภาพเคลื่อนไหวและรายละเอียดการป้อนลูก

- ภาพเคลื่อนไหวด้านซ้ายแสดงลูกที่หุ่นยนต์ป้อน และลูกที่คุณตีกลับ

- ด้านขวาแสดงพื้นที่เป้าหมายของคุณ จุดตกของลูกที่หุ่นยนต์ป้อน ความสูงของลูก และระดับสปินของแผนนี้

1.2.2.4 จำนวนลูกทั้งหมด

- แตะเพื่อเพิ่มหรือลดจำนวนลูกในรอบนี้ เลือกได้ 2 แบบ:
  - **Until Empty**: รอบฝึกจะจบอัตโนมัติเมื่อลูกในเครื่องหมด
  - **กำหนดจำนวนลูก**: รอบฝึกจะจบอัตโนมัติเมื่อป้อนลูกครบตามจำนวนที่ตั้งไว้

1.2.2.5 พักระหว่างเซ็ต (Drill / Rally / Ball Machine)

- ตั้งเวลาพักหลังจบแต่ละเซ็ต เหมาะกับการฝึกที่มีหลายลูกต่อเซ็ต

1.2.2.6 Catch Balls (เฉพาะโหมด Drill)

- โหมด Drill มีสวิตช์ Catch Balls ซึ่งตั้งค่าไว้ตามที่เราแนะนำแล้ว:
  - **เปิด**: หุ่นยนต์จะเคลื่อนไปรับลูกที่คุณตีกลับมาลงในพื้นที่เป้าหมาย
  - **ปิด**: หุ่นยนต์จะเคลื่อนไปยังตำแหน่งที่ต้องป้อนลูก แต่ไม่รับลูกที่คุณตีกลับ เหมาะกับ drill ที่เป้าหมายสลับซ้าย–ขวาริมเส้นข้าง ซึ่งหุ่นยนต์ต้องเคลื่อนที่ไกล การปิดไว้ช่วยให้ตำแหน่งและจังหวะการป้อนลูกสม่ำเสมอ คุณจะได้โฟกัสกับการตีลูกไปยังเป้าที่สลับกันได้เต็มที่

1.2.2.7 ความเร็วในการตีกลับ (Drill / Rally)

- ในโหมด Drill และ Rally เลือก Return Pace ได้ 5 ระดับในหน้ารายละเอียด คือ Very Fast, Fast, Medium, Slow และ Very Slow เลือกให้เข้ากับความไวในการตอบสนองของคุณและความหนักที่อยากฝึก

1.2.2.8 เริ่มและเริ่มใหม่

- แตะเพื่อเริ่มรอบฝึก เครื่องจะนับถอยหลังก่อนเริ่ม

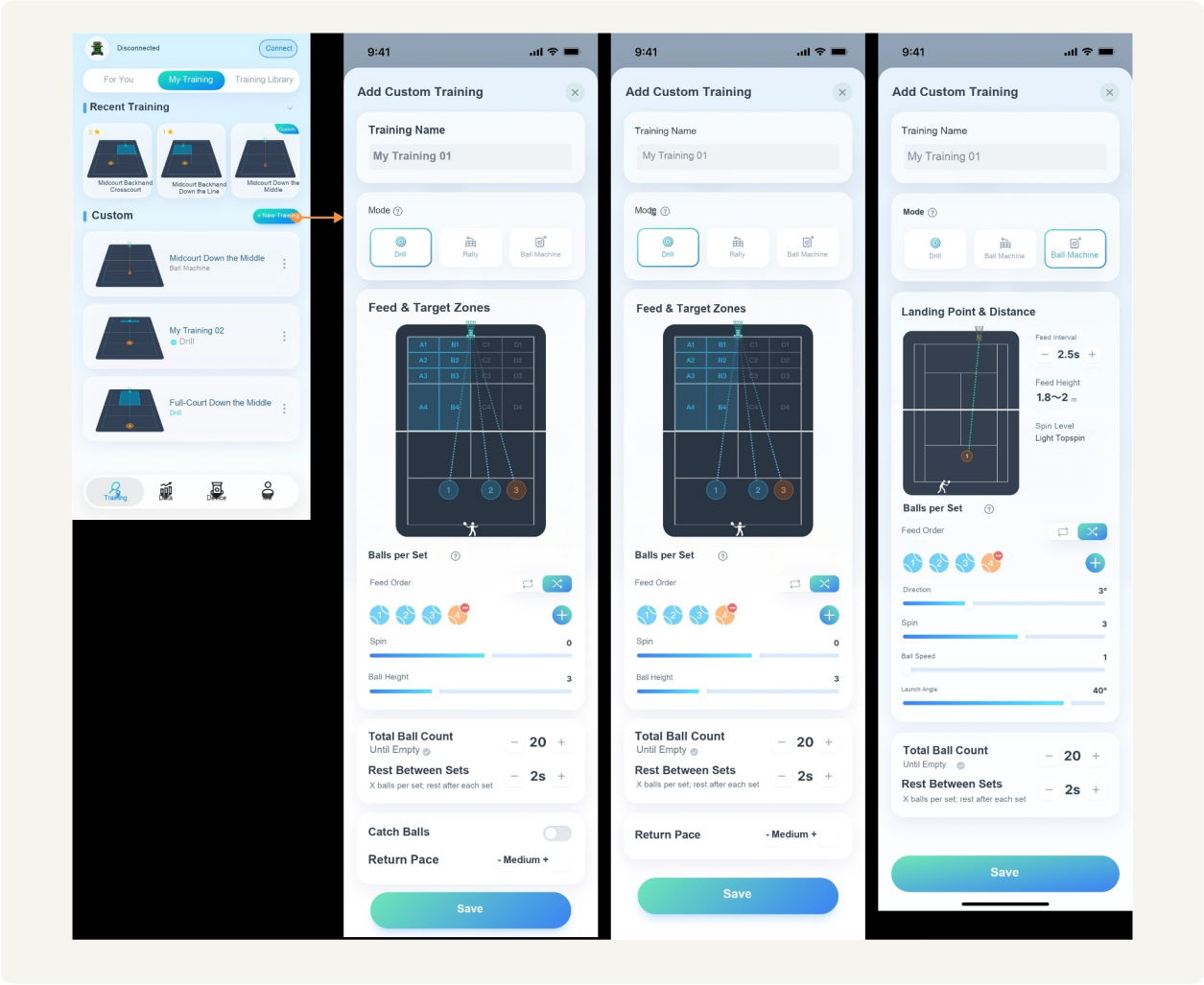
1.2.2.9 เพิ่มแผนฝึกของคุณเอง

- ในโหมด Drill, Rally และ Ball Machine จะมีปุ่ม Edit อยู่ด้านล่าง
- แตะเพื่อเปิดการตั้งค่าหุ่นยนต์แบบละเอียดของแผนนั้น ปรับเสร็จแล้วบันทึกเป็นสำเนาไว้ในส่วน Custom ในหน้า My Training โดยแผนต้นฉบับจะไม่เปลี่ยน

1.3 ขั้นสูง: สร้างแผนฝึกเอง

- แตะ My Training ตรงกลางแถบด้านบนของหน้า Training

> สร้าง ทำสำเนา แก้ไข หรือลบแผนฝึกของคุณเองได้ สำหรับโหมด Drill, Rally และ Ball Machine



รูปที่ 4 · รายการ My Training และหน้า Add Custom Training (Drill · Rally · Ball Machine)

1.3.1 สร้างแผนใหม่

1.3.1.1 ชื่อแผน

- ตั้งชื่อแผนฝึกของคุณ

1.3.1.2 โหมดการฝึก

- แตะเพื่อสลับแผนระหว่างโหมด Drill, Rally และ Ball Machine
- แต่ละโหมดตั้งค่าหุ่นยนต์ได้ไม่เหมือนกัน เมื่อสลับโหมด การตั้งค่าการป้อนลูกด้านล่างจะเปลี่ยนตาม

a. ตั้งค่าโหมด Drill

- เลือกจุดตกของลูกป้อนและพื้นที่เป้าหมาย
  - กรอบสีน้ำเงิน คือพื้นที่เป้าหมายของลูกที่คุณตีกลับ
  - กรอบสีส้ม คือจุดที่ลูกจากหุ่นยนต์จะตก
- จำนวนลูกต่อเซ็ต
  - แตะ + เพื่อเพิ่มลูก แตะ – ที่มุมขวาบนของลูกเพื่อลบออก

- แตะที่ลูกเพื่อปรับการป้อนของลูกนั้น
  - พื้นที่เป้าหมาย (น้ำเงิน): แตะครึ่งบนของแผนผังคอร์ตเพื่อเลือกพื้นที่ ถ้าแตะ 2 ช่องต่อกัน ระบบจะรวมเป็นพื้นที่สี่เหลี่ยมที่ใหญ่ขึ้นให้เอง
  - จุดตกของลูกป้อน (ส้ม): แตะครึ่งล่างของแผนผังคอร์ตเพื่อเปลี่ยนจุด
  - สปิน: ปรับได้ในช่วงที่รุ่นของคุณรองรับ
  - ความสูงของลูก: ปรับได้ในช่วงที่รุ่นของคุณรองรับ
    - หมายเหตุ: ช่วงความสูงที่ปรับได้จะเปลี่ยนเองตามระยะที่ลูกตกและสปิน
- จำนวนลูกทั้งหมด
  - แตะเพื่อเพิ่มหรือลดจำนวนลูกทั้งหมดของแผน เลือกได้ 2 แบบ:
    - **Until Empty**: รอบฝึกจะจบอัตโนมัติเมื่อลูกในเครื่องหมด
    - **กำหนดจำนวนลูก**: รอบฝึกจะจบอัตโนมัติเมื่อป้อนลูกครบตามจำนวนที่ตั้งไว้
- พักระหว่างเซ็ต (Drill / Rally / Ball Machine)
  - ตั้งเวลาพักหลังจบแต่ละเซ็ต เหมาะกับการฝึกที่มีหลายลูกต่อเซ็ต
- Catch Balls (เฉพาะโหมด Drill)
  - โหมด Drill มีสวิตช์ Catch Balls ซึ่งตั้งค่าไว้ตามที่เราแนะนำแล้ว:
    - **เปิด**: หุ่นยนต์จะเคลื่อนไปรับลูกที่คุณตีกลับมาลงในพื้นที่เป้าหมาย
    - **ปิด**: หุ่นยนต์จะเคลื่อนไปยังตำแหน่งที่ต้องป้อนลูก แต่ไม่รับลูกที่คุณตีกลับ เหมาะกับ drill ที่เป้าหมายสลับซ้าย–ขวาริมเส้นข้าง ซึ่งหุ่นยนต์ต้องเคลื่อนที่ไกล การปิดไว้ช่วยให้ตำแหน่งและจังหวะการป้อนลูกสม่ำเสมอ คุณจะได้โฟกัสกับการตีลูกไปยังเป้าที่สลับกันได้เต็มที่
- Return Pace (Drill / Rally)
  - ในโหมด Drill และ Rally เลือก Return Pace ได้ 5 ระดับในหน้ารายละเอียด คือ Very Fast, Fast, Medium, Slow และ Very Slow เลือกให้เข้ากับความไวในการตอบสนองของคุณและความหนักที่อยากฝึก

b. ตั้งค่าโหมด Rally

- แผนภาพตำแหน่งหุ่นยนต์และจุดตกของลูกป้อน
- จำนวนลูกต่อเซ็ต
  - แตะ **+** เพื่อเพิ่มลูก แตะ **–** ที่มุมขวาบนของลูกเพื่อลบออก
  - แตะที่ลูกเพื่อปรับการป้อนของลูกนั้น
    - จุดตกของลูกป้อน: แตะจุดตกในแผนผังคอร์ตเพื่อเปลี่ยน
    - สปิน: ปรับได้ในช่วงที่รุ่นของคุณรองรับ
    - ความสูงของลูก: ปรับได้ในช่วงที่รุ่นของคุณรองรับ
      - หมายเหตุ: ช่วงความสูงที่ปรับได้จะเปลี่ยนเองตามระยะที่ลูกตกและสปิน
- ตำแหน่งที่หุ่นยนต์กลับไปรอ
  - หน้า–หลัง: ปรับตำแหน่งที่หุ่นยนต์กลับไปรอระหว่างลูก ให้เข้ากับคอร์ตและเป้าหมายการฝึกของคุณ
  - ซ้าย–ขวา: ปรับตำแหน่งที่หุ่นยนต์กลับไปรอระหว่างลูก ให้เข้ากับคอร์ตและเป้าหมายการฝึกของคุณ
- จำนวนลูกทั้งหมด
  - แตะเพื่อเพิ่มหรือลดจำนวนลูกทั้งหมดของแผน เลือกได้ 2 แบบ:
    - **Until Empty**: รอบฝึกจะจบอัตโนมัติเมื่อลูกในเครื่องหมด

        - **กำหนดจำนวนลูก**: รอบฝึกจะจบอัตโนมัติเมื่อป้อนลูกครบตามจำนวนที่ตั้งไว้
- พักระหว่างเซ็ต (Drill / Rally / Ball Machine)
    - ตั้งเวลาพักหลังจบแต่ละเซ็ต เหมาะกับการฝึกที่มีหลายลูกต่อเซ็ต
- Return Pace (Drill / Rally)
    - ในโหมด Drill และ Rally เลือก Return Pace ได้ 5 ระดับในหน้ารายละเอียด คือ Very Fast, Fast, Medium, Slow และ Very Slow เลือกให้เข้ากับความไวในการตอบสนองของคุณและความหนักที่อยากฝึก

c. ตั้งค่าโหมด Ball Machine

- แผนภาพจุดตกและระยะ
    - แผนภาพ: แสดงระยะและทิศทางของลูกแต่ละลูก โดยสมมติว่าหุ่นยนต์ตั้งอยู่กลางเส้นหลังของคอร์ตมาตรฐาน
        - (ใช้งานจริง โหมด Ball Machine ไม่ต้องให้หุ่นยนต์ตรวจจับคอร์ต จะวางเครื่องตรงไหนก็ได้ตามต้องการ)
    - ช่วงห่างการป้อนลูก: ปรับเวลาระหว่างลูกแต่ละลูก
    - ความสูงของลูก: แสดงช่วงความสูงของลูกที่เลือก ใช้ดูคร่าว ๆ เท่านั้น เพราะความสูงจริงอาจต่างกันไปในแต่ละเครื่อง
    - ระดับสปิน: แสดงระดับสปินของลูกที่เลือก
- ลำดับการป้อนและการตั้งค่าแต่ละลูก
    - แตะ **+** เพื่อเพิ่มลูก แตะ **–** ที่มุมขวาบนของลูกเพื่อลบออก
    - แตะที่ลูกเพื่อแก้การตั้งค่า:
        - ทิศทาง: ปรับด้วยปุ่มทิศทางที่รุ่นของคุณมี
        - สปิน: ปรับได้ในช่วงที่รุ่นของคุณรองรับ
        - ความเร็วลูก: ค่ายิ่งสูง ลูกยิ่งเร็ว
        - ความสูงของลูก: มุมยิงยิ่งสูง ลูกยิ่งโด่ง
- จำนวนลูกทั้งหมด
    - แตะเพื่อเพิ่มหรือลดจำนวนลูกทั้งหมดของแผน เลือกได้ 2 แบบ:
        - **Until Empty**: รอบฝึกจะจบอัตโนมัติเมื่อลูกในเครื่องหมด
        - **กำหนดจำนวนลูก**: รอบฝึกจะจบอัตโนมัติเมื่อป้อนลูกครบตามจำนวนที่ตั้งไว้
- พักระหว่างเซ็ต (Drill / Rally / Ball Machine)
    - ตั้งเวลาพักหลังจบแต่ละเซ็ต เหมาะกับการฝึกที่มีหลายลูกต่อเซ็ต

1.3.1.3 บันทึก

- แตะ Save เพื่อบันทึกโหมดและการตั้งค่าลูกเป็นแผนฝึกของคุณ แผนจะไปอยู่ในส่วน Custom ในหน้า My Training

1.3.2 เริ่มฝึกด้วยแผนของคุณ

- แตะแผนในส่วน Custom ในหน้า My Training เพื่อเปิดหน้ารายละเอียด แล้วแตะ Start Training เพื่อเริ่มฝึก

1.3.3 แก้ไขและทำสำเนา

- แตะแผนในส่วน Custom ในหน้า My Training เพื่อเปิดหน้ารายละเอียด แก้ชื่อหรือการตั้งค่าการป้อนลูกได้ทันที หรือแตะ Duplicate เพื่อทำสำเนา แล้วปรับและบันทึกตามต้องการ

1.3.4 ลบแผน

- ปัดแผนในรายการไปทางซ้าย แล้วแตะ Delete Plan

บทที่ 02

02

ดูผลหลังการฝึก

> หลังฝึกเสร็จ ดูผลได้ที่หน้า Data ข้อมูลที่ได้ขึ้นกับโหมด โดย Drill และ Rally มีข้อมูลละเอียด Serve และ Battle แสดงผลของโหมดนั้น ๆ ส่วน Ball Machine ไม่มีข้อมูลการติดตามลูกในคอร์ต

2.1 ประวัติการฝึก



รูปที่ 5 · หน้า Data — ประวัติการฝึก

2.1.1 ภาพรวมการฝึก

- แสดงจำนวนรอบการฝึกทั้งหมด (Total Sessions) และเวลาฝึกรวม

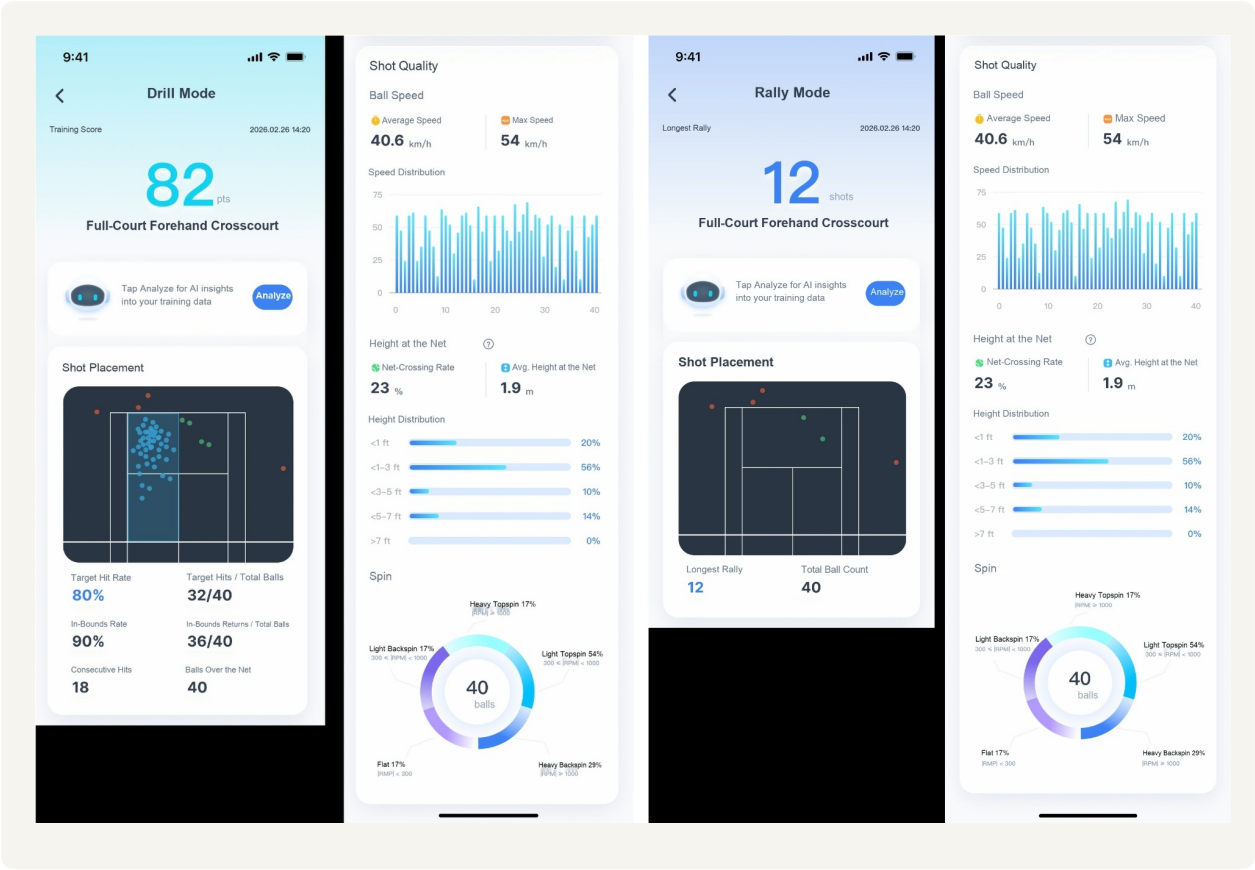
2.1.2 เลือกช่วงเวลา

- แตะ All เพื่อเปิดหน้าต่างเลือกช่วงเวลาที่ด้านล่าง
  - กรองข้อมูลได้เร็ว ๆ ด้วย 30 วันล่าสุด 90 วันล่าสุด หรือทั้งหมด
  - หรือแตะวันที่ในปฏิทินเพื่อดูข้อมูลการฝึกของวันนั้น

2.1.3 การ์ดประวัติการฝึก

- ประวัติทั้งหมดเรียงจากใหม่ไปเก่า การ์ดหนึ่งใบคือการฝึกหนึ่งรอบ
- แตะการ์ด Drill หรือ Rally เพื่อดูข้อมูลละเอียดของรอบนั้น ฝึก Serve หรือ Battle เสร็จแล้วก็ดูประวัติและผลได้ที่หน้า Data เช่นกัน (โหมด Ball Machine ไม่ได้ตรวจจับคอร์ตหรือติดตามลูก จึงยังไม่มีข้อมูลละเอียด)

2.2 ข้อมูลการฝึกแบบละเอียด



รูปที่ 6 · ข้อมูลละเอียดของโหมด Drill และ Rally (คะแนน จุดตก คุณภาพลูก)

2.2.1 คะแนนการฝึกและการวิเคราะห์ด้วย AI

- โหมด Drill แสดงคะแนนของรอบฝึก ส่วนโหมด Battle แสดงสกอร์และผลการแข่ง ข้อมูลที่เห็นจะขึ้นกับโหมดที่ฝึก
- แตะ Analyze ให้ AI ประเมินและแนะนำสิ่งที่ควรฝึกต่อ จากข้อมูลการฝึกของคุณ

2.2.2 ความแม่นยำ

- Shot Placement: แสดงตำแหน่งที่ลูกซึ่งคุณตีกลับไปตกในรอบฝึกนั้น

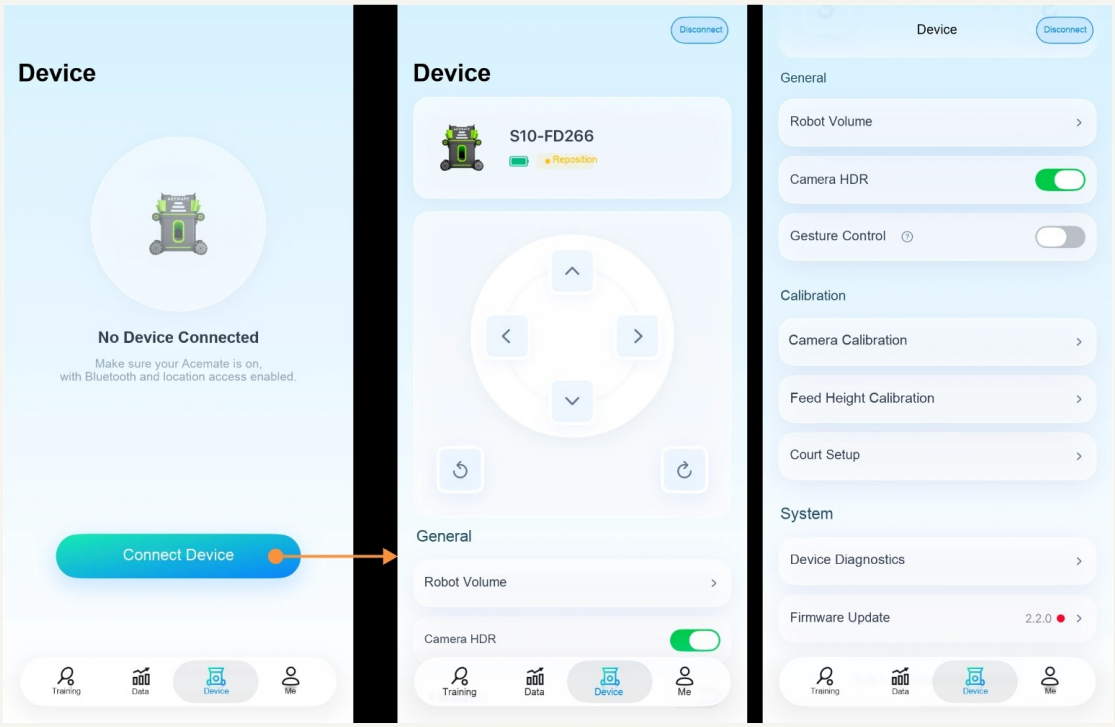
- ข้อมูลที่เกี่ยวข้อง:
  - Drill: แสดงว่าลูกลงพื้นที่เป้าหมายหรือไม่ อยู่ในหรือนอกคอร์ต และข้ามเน็ตหรือไม่
  - Rally: จำนวนลูกที่ตีโต้ต่อเนื่องได้มากที่สุด (Longest Rally) และจำนวนลูกที่ตี

2.2.3 คุณภาพของลูกที่ตี

- ข้อมูลความเร็วลูกและความสูงของลูกที่เน็ตในรอบนั้น:
  - ความเร็วลูก: ความเร็วเฉลี่ย ความเร็วสูงสุด และการกระจายของความเร็ว
  - ความสูงของลูกที่แนวเน็ต: ความสูงเฉลี่ย สัดส่วนลูกที่ข้ามเน็ต และการกระจายของความสูง (วัดจากพื้นคอร์ต ตอนที่ลูกที่คุณตีไปถึงแนวเน็ต)
  - สปิน: สัดส่วนของลูกในแต่ละประเภทสปิน
    - Flat: $|rpm| < 300$
    - Heavy topspin / heavy backspin: $|rpm| \geq 1000$
    - Light topspin / light backspin: $300 \leq |rpm| < 1000$

บทที่ 03

03
ตัวเครื่อง (Device)



รูปที่ 7 · หน้า Device — ยังไม่เชื่อมต่อ · เชื่อมต่อแล้ว (รีโมต) · การตั้งค่า

3.1 สถานะหุ่นยนต์

- สถานะการเชื่อมต่อ
- ระดับแบตเตอรี่ (แสดงหลังเชื่อมต่อแล้ว)
- สถานะการระบุตำแหน่งของหุ่นยนต์

3.2 รีโมตควบคุมหุ่นยนต์

- สั่งให้หุ่นยนต์เดินหน้า ถอยหลัง ไปทางซ้าย ไปทางขวา และหมุนตัวได้

3.3 การตั้งค่าทั่วไป

3.3.1 ระดับเสียง (Robot Volume)

- ปรับเสียงพูดแจ้งเตือนของหุ่นยนต์

3.3.2 Camera HDR

- การย้อนแสงอาจทำให้กล้องมองเห็นได้ไม่ดี ถ้าเล่นในที่ย้อนแสง ให้เปิด Camera HDR หุ่นยนต์จะรับลูกได้ดีขึ้น

3.3.3 สั่งงานด้วยท่าทาง (Gesture Control)

- เปิด Gesture Control แล้วเริ่มฝึกในแอปอย่างน้อยหนึ่งรอบก่อน จากนั้นยืนหันหน้าเข้าหาหุ่นยนต์ แล้วยกมือค้างไว้เกิน 2 วินาที เครื่องจะเริ่มรอบฝึกล่าสุดให้ใหม่อัตโนมัติ

3.4 การปรับเทียบ (Calibration)

3.4.1 ปรับเทียบกล้อง (Camera Calibration)

- ถ้าหุ่นยนต์รับลูกไม่ค่อยได้ หรือป้อนลูกพลาดเป้าไปมาก ให้ปรับเทียบกล้องตามขั้นตอนนี้ (ถ้าเครื่องทำงานปกติบนคอร์ตเดิม ไม่ต้องปรับใหม่ทุกครั้งก่อนเล่น)
  - **ขั้นที่ 1 วางเครื่องให้ถูกตำแหน่ง:** ขั้นนี้สำคัญมาก ถ้าวางผิดตำแหน่ง การปรับเทียบจะไม่ผ่าน
  - **ขั้นที่ 2 ถ่ายภาพ:** แตะ Capture Images เพื่อถ่ายภาพจากกล้องซ้ายและกล้องขวา
  - **ขั้นที่ 3 เช็กเส้นคอร์ตที่เครื่องมาร์กให้:** เปิดภาพจากกล้องแต่ละตัว แล้วเช็กและปรับเส้นที่เครื่องมาร์กไว้ให้ตรงกับเส้นคอร์ตจริง โดยมาร์กจุดตามลำดับนี้เท่านั้น
    - **1-2:** เส้นข้างประเภทเดี่ยวฝั่งซ้าย
    - **3-4:** เส้นแบ่งกลางคอร์ตเสิร์ฟ (center service line)
    - **5-6:** เส้นข้างประเภทเดี่ยวฝั่งขวา
    - **7-8:** เส้นเสิร์ฟ (service line)
    - **9-10:** เส้นขอบบนของเน็ต (เส้นที่ลากจากหัวเสาเน็ตฝั่งซ้ายไปฝั่งขวา)
    - เคล็ดลับ: ใช้สองนิ้วถ่างหน้าจอเพื่อซูมดูรายละเอียด แตะจุดเพื่อเลือก แล้วลากเพื่อย้ายตำแหน่ง วางจุดให้ตรงกับเส้นคอร์ตจริงให้มากที่สุด
  - **ขั้นที่ 4 ส่งข้อมูล:** เมื่อปรับครบทั้ง 10 จุด ในภาพจาก**กล้องซ้ายและกล้องขวา**แล้ว ให้แตะปุ่มสีเขียว **"Submit Markings"** เพื่อส่งข้อมูล
  - **ขั้นที่ 5 ลองเล่นในคอร์ต:** ส่งข้อมูลสำเร็จแปลว่าปรับเทียบเสร็จแล้ว ลองเล่นในคอร์ตดู เครื่องจะติดตามลูกได้แม่นขึ้นและ AI ทำงานได้ดีขึ้น

3.4.2 ปรับเทียบความสูงการป้อนลูก (Feed Height Calibration)

- ถ้าหุ่นยนต์ป้อนลูกสูงหรือต่ำเกินไปจนเห็นได้ชัด ให้ลองทำ Feed Height Calibration

3.4.3 ตั้งค่าคอร์ต (Court Setup)

> ข้อกำหนดคอร์ตของแต่ละโหมด:
>
> - โหมด Ball Machine: ไม่จำเป็นต้องเป็นคอร์ตเทนนิสมาตรฐาน ใช้พื้นที่ไหนก็ได้ที่เรียบ โล่ง และปลอดภัย
> - **โหมด Drill, Rally, Serve และ Battle หุ่นยนต์ต้องตรวจจับคอร์ตและระบุตำแหน่งได้:**
>   - แนะนำให้ใช้คอร์ตเทนนิสมาตรฐาน ซึ่งยาว **23.77 ม.** กว้าง **10.97 ม.** สำหรับประเภทคู่ หรือ **8.23 ม.** สำหรับประเภทเดี่ยว

- **ถ้าจะใช้คอร์ตที่ไม่ใช่ขนาดมาตรฐานกับโหมด Drill, Rally, Serve หรือ Battle ให้สร้างคอร์ตใหม่ใน Court Setup แล้วใส่ขนาดจริงของคอร์ต โดยคอร์ตต้องมี:**
  - เส้นคอร์ตที่มองเห็นได้ชัด
  - เน็ตที่มีสายรั้งตรงกลาง (center strap)
- สร้างคอร์ตเสร็จแล้ว หุ่นยนต์ต้องระบุตำแหน่งตัวเองได้ถูกต้องก่อน จึงจะเริ่ม Rally หรือโหมดอื่นที่เกี่ยวข้องได้
- เพื่อการใช้งานที่ดีที่สุด เรายังแนะนำให้ใช้คอร์ตมาตรฐานทุกครั้งที่ทำได้

3.5 ระบบ (System)

3.5.1 ตรวจสอบเครื่อง (Device Diagnostics)

- ถ้าเจอปัญหาที่แก้เองไม่ได้ ให้เปิด Device Diagnostics เพื่อเล่าปัญหา แล้วอัปโหลดล็อกของเครื่อง ข้อมูล และช่องทางติดต่อของคุณ ทีมงานจะช่วยตรวจสอบและแก้ไขให้

3.5.2 อัปเดตเฟิร์มแวร์ (Firmware Update)

- เราจะปล่อยอัปเดตเฟิร์มแวร์เป็นระยะ เพื่อให้ใช้งานได้ดีขึ้น เพิ่มฟีเจอร์ใหม่ และแก้ปัญหาซอฟต์แวร์ที่อาจเจอระหว่างใช้งาน
- เมื่อมีเฟิร์มแวร์ใหม่ แอปจะแจ้งให้คุณอัปเดต
- ระหว่างอัปเดต ให้เปิดเครื่องไว้และมีแบตเตอรี่เหลือพอ และวางโทรศัพท์ไว้ใกล้เครื่องเพื่อไม่ให้การเชื่อมต่อหลุด

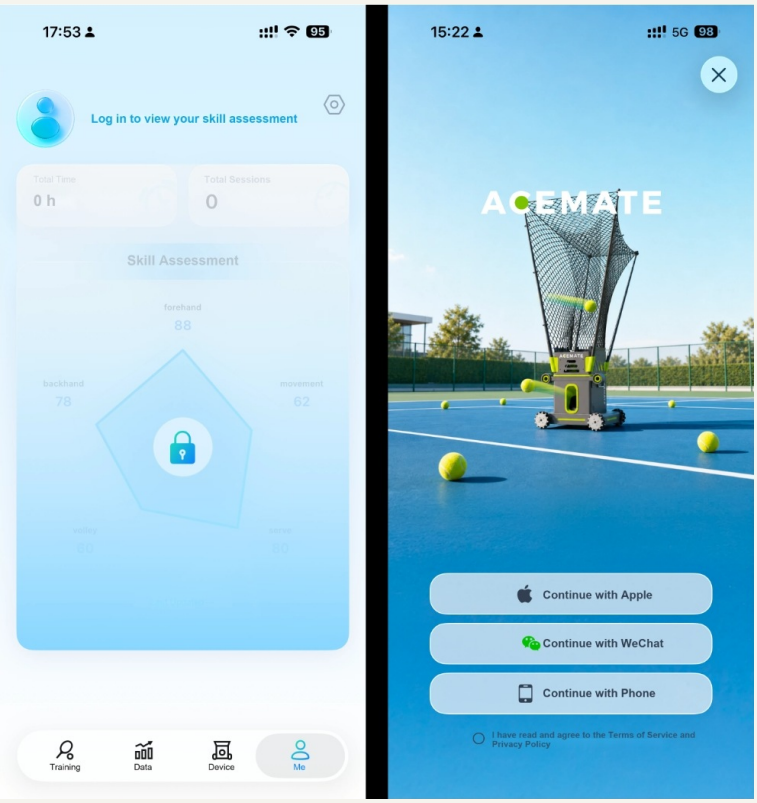
บทที่ 04

04

บัญชีและความช่วยเหลือ

หน้านี้ใช้ลงชื่อเข้าใช้ ดูคะแนนฝีมือภาพรวม เปิดคู่มือและคำถามที่พบบ่อย ติดต่อฝ่ายบริการ ส่งความเห็น และเปลี่ยนหน่วย ภาษา และการตั้งค่าอื่น ๆ

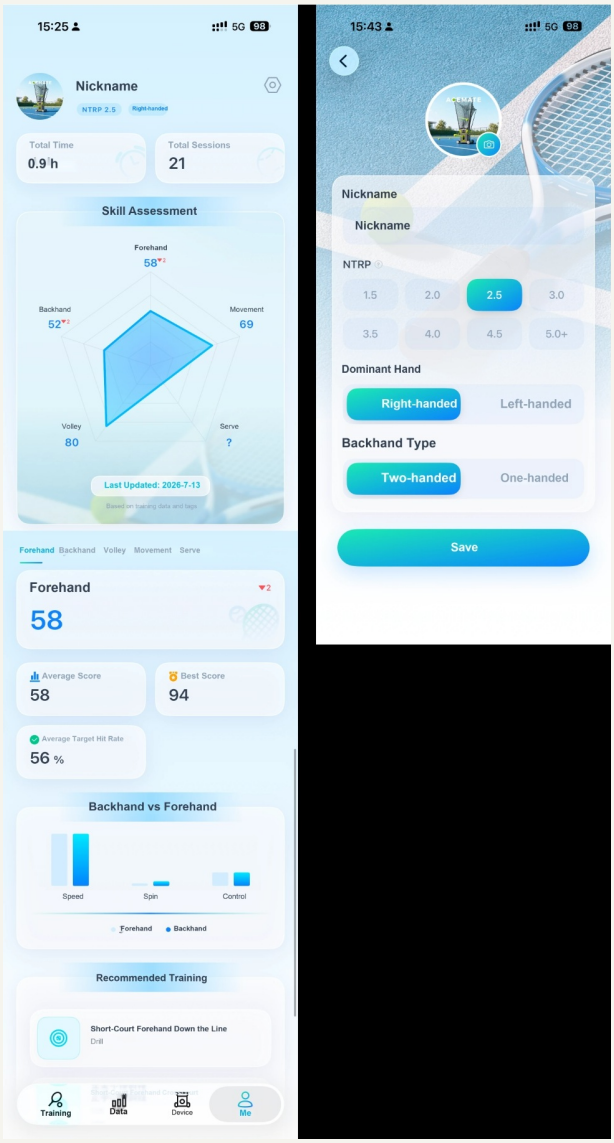
4.1 ลงชื่อเข้าใช้ โหมด Guest และการซิงก์



รูปที่ 8 · หน้า Me (โหมด Guest) และหน้าลงชื่อเข้าใช้

- ฝึกในโหมด Guest ได้โดยไม่ต้องลงชื่อเข้าใช้ ถ้าจะเข้าบัญชี ให้ลงชื่อเข้าใช้ด้วย Apple, WeChat หรือเบอร์โทรศัพท์
  - หลังลงชื่อเข้าใช้ ประวัติการฝึกและแผนที่คุณสร้างเองจะผูกกับบัญชีนั้น และซิงก์ข้ามอุปกรณ์ได้
  - ก่อนสลับบัญชี ตรวจให้แน่ใจว่าข้อมูลที่อยากเก็บไว้ซิงก์เข้าบัญชีที่ถูกต้องแล้ว

4.2 ประเมินฝีมือส่วนตัว



รูปที่ 9 · ผลประเมินฝีมือและหน้าแก้ไขโปรไฟล์

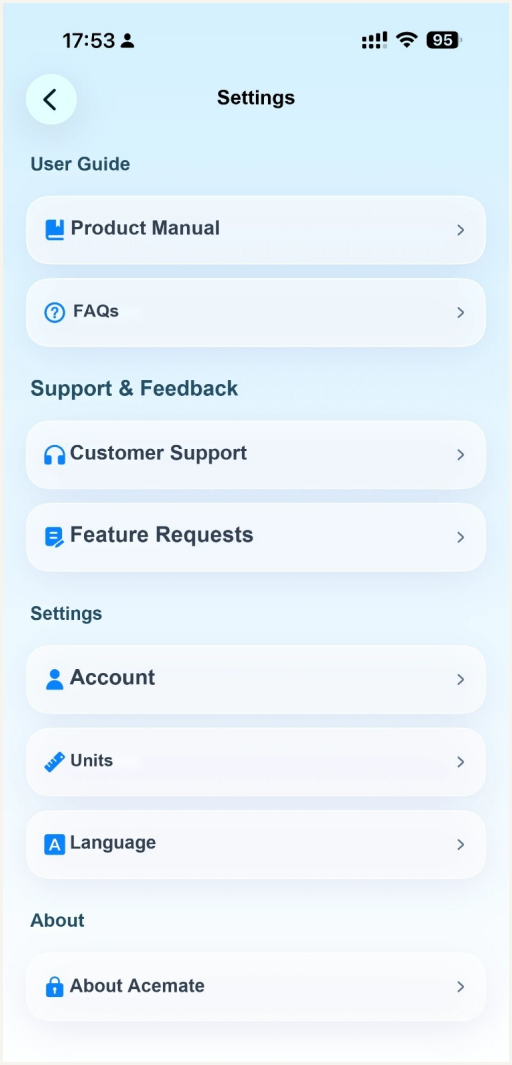
4.2.1 โปรไฟล์

- หลังลงชื่อเข้าใช้ ตั้งรูปโปรไฟล์ ชื่อเล่น ระดับ NTRP มือที่ถนัด แบ็กแฮนด์มือเดียวหรือสองมือ และข้อมูลอื่น ๆ ได้
  - ถ้าเลือกถนัดซ้าย (Left-handed) แผนฝึกสำเร็จรูปทั้งหมดจะกลับด้านให้อัตโนมัติ ยกเว้นแผนในโหมด Serve และ Battle

4.2.2 ผลประเมินฝีมือ

- เมื่อมีข้อมูลการฝึกมากพอ จะดูผลประเมินได้ 5 ด้าน คือ โฟร์แฮนด์ แบ็กแฮนด์ วอลเลย์ (Volley) การเคลื่อนที่ และเสิร์ฟ ไว้ติดตามพัฒนาการของตัวเอง
  - แต่ละด้านมีข้อมูลละเอียดให้ดูเพิ่ม
  - ข้อมูลการฝึกเสิร์ฟจะถูกนับในผลประเมินด้านเสิร์ฟ เมื่อมีข้อมูลถึงเกณฑ์

4.3 การตั้งค่าและอื่น ๆ



รูปที่ 10 · หน้า Settings

4.3.1 คู่มือและคำถามที่พบบ่อย

4.3.1.1 Product Manual

- แตะเพื่อเปิดคู่มือการใช้งานฉบับเต็ม

4.3.1.2 FAQs

- แตะเพื่อดูคำถามที่พบบ่อยเกี่ยวกับการใช้งาน

4.3.2 บริการลูกค้าและข้อเสนอแนะ

4.3.2.1 Customer Support

- แสดงเบอร์โทรฝ่ายบริการลูกค้าและเวลาทำการ

4.3.2.2 Feature Requests

- บอกเราได้ว่าอยากให้เพิ่มหรือปรับปรุงฟีเจอร์อะไร

4.3.3 การตั้งค่า

4.3.3.1 Account

- หลังลงชื่อเข้าใช้ ซิงก์ข้อมูลบัญชี ออกจากระบบ ดู ID บัญชี หรือลบบัญชีได้

4.3.3.2 Units

- สลับหน่วยวัดระหว่างระบบเมตริกกับอิมพีเรียล

4.3.3.3 Language

- เลือกภาษาของแอปได้ ได้แก่ จีนตัวย่อ จีนตัวเต็ม อังกฤษ ฝรั่งเศส เยอรมัน ญี่ปุ่น เกาหลี โปแลนด์ สเปน และโปรตุเกส

4.3.3.4 Appearance

- สลับธีมสว่างหรือธีมมืด

4.3.4 เกี่ยวกับแอป

4.3.4.1 About Acemate

- แตะเพื่อดูเวอร์ชันแอป นโยบายความเป็นส่วนตัว และข้อตกลงการใช้งาน