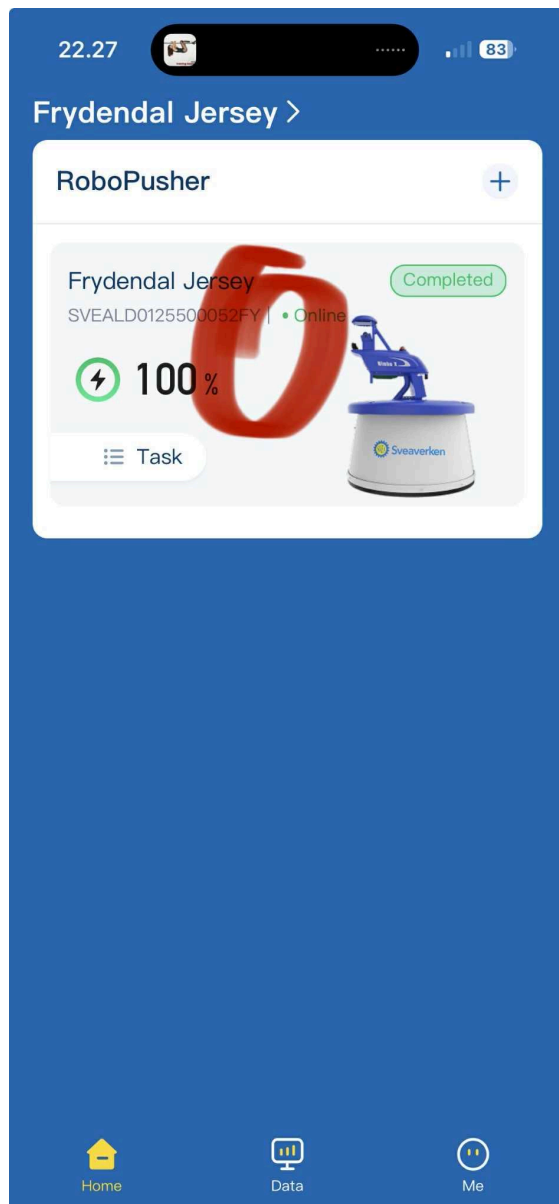
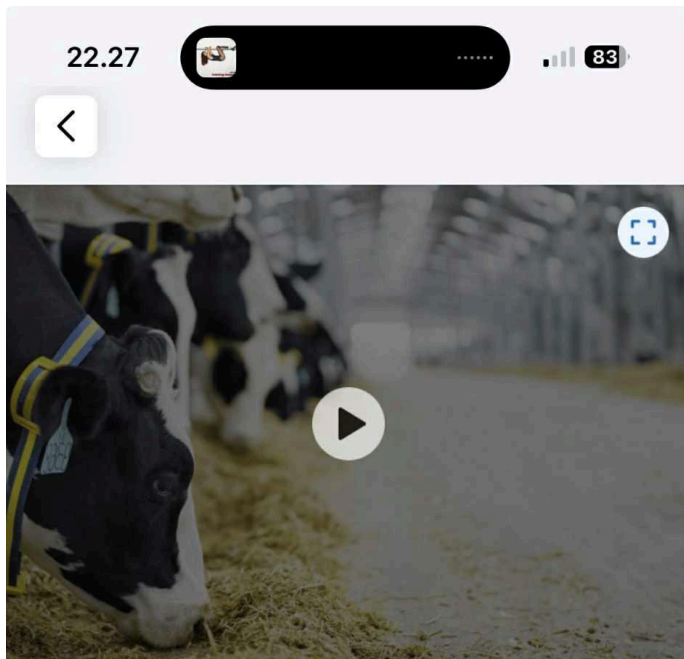


Sådan får du din **Sveaverken Nimbo** (m. LiDAR) til at returnere til ladestationen

1. Gå ind i **Mooconnect** appen og tryk på din robot



2. Tryk derefter på **“Remote Control”**

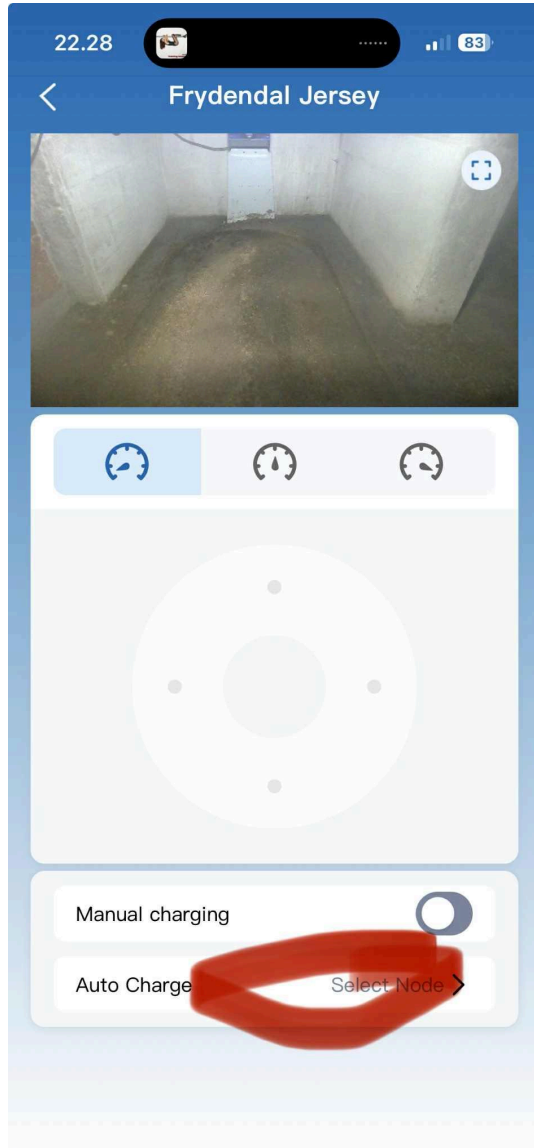


 **Frydendal Jersey**
SVEALD0125500052FY

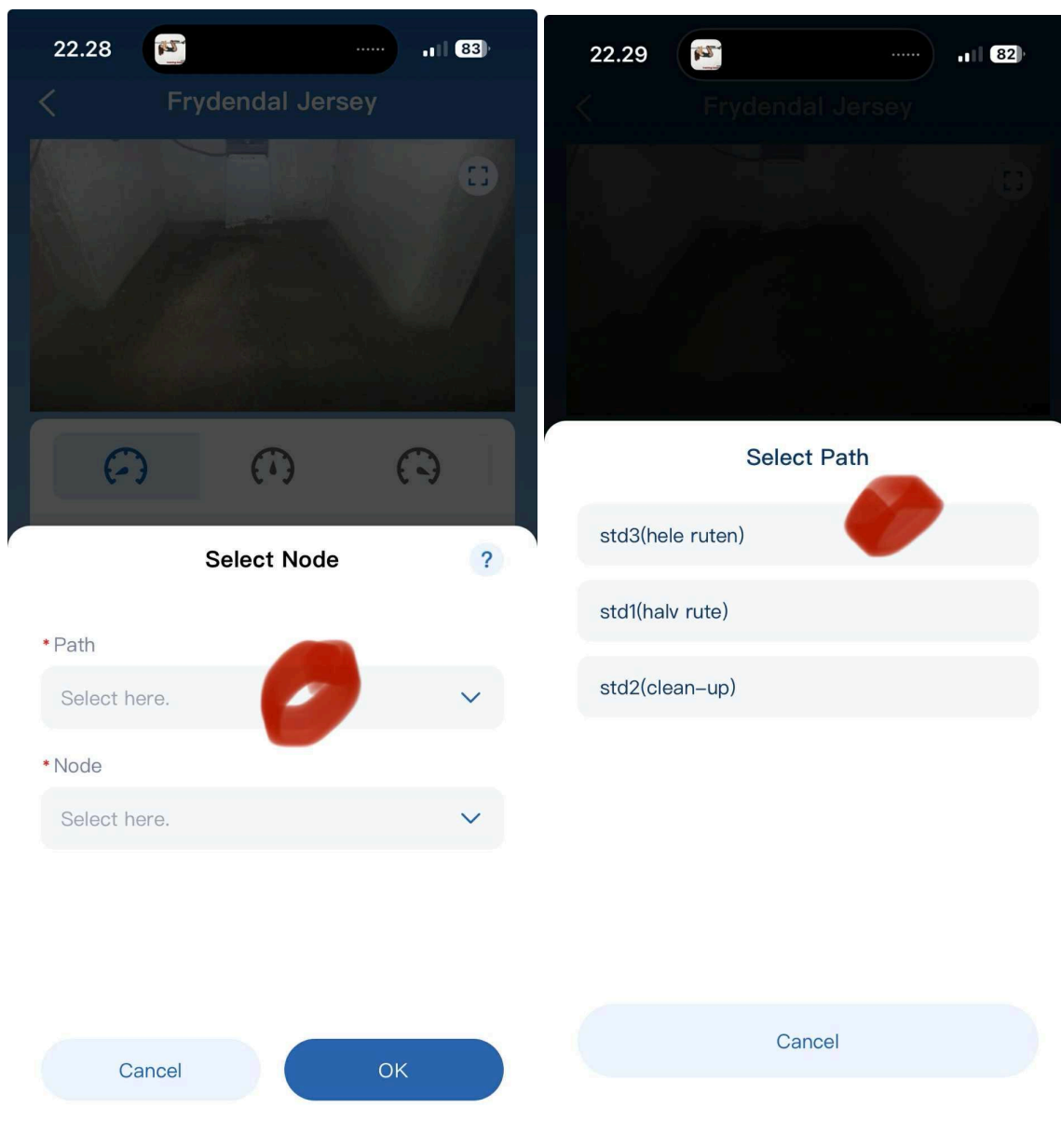
Completed Status	Nimbo X Product Model
Normal Camera Status	2.0.1.24 Smart Module
 One-click Return	 Remote Control
 Restart Device	 Restart Battery

3. Kør robotten hen foran laderen, så den peger kameraet mod laderen og står cirka 1,5 til 2 meter fra laderen. Tryk derefter på **"Auto charge"**

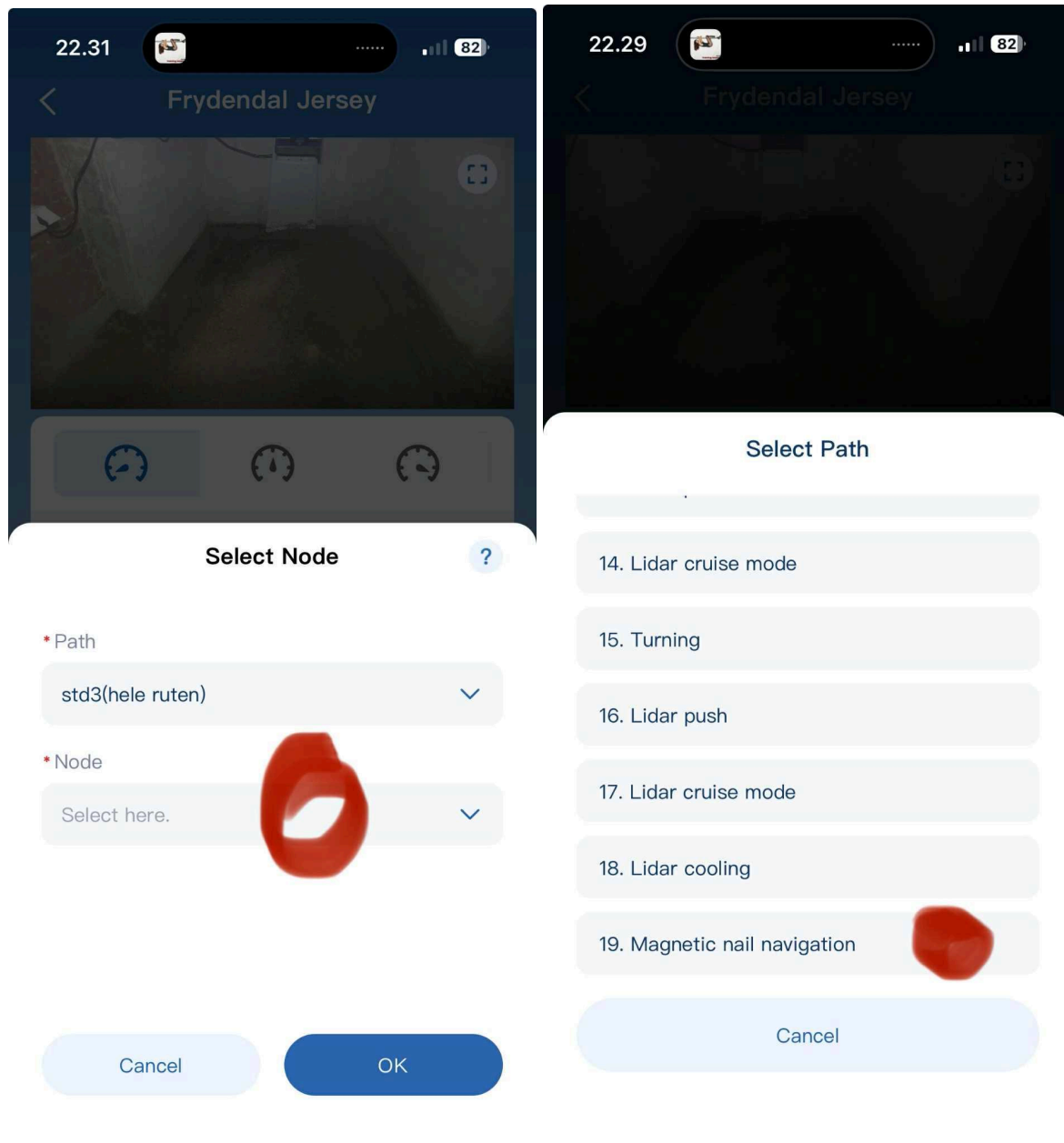
OBS: Det er vigtigt, at du aldrig selv kører robotten manuelt ind i laderen. - følg i stedet de næste trin.



4. Vælg den øverste "Path" på listen.



5. Vælg "Node" og scroll helt ned i bunden, hvor du kan vælge den sidste mulighed der hedder "Magnetic nail navigation"



6. Tryk på **OK**, hvorefter robotten kører tilbage i laderen.

