

Create a Mission

 Italian version ↓

English version

Configuring a mission takes **five steps**. You choose the unit to deploy, what it carries, what kind of mission it is, where it runs and when it starts. At the end the mission is created as a **Draft** and the planning screen opens, where you place the route on the map.

Start from the **Missions** tab, **Live & Planned**, with the **New Mission** button.

A **Mission Unit** and an **Equipment** must be registered before a mission can be created.

Which path you are on

The configuration adapts to what you choose. These are the main combinations, and they differ in the number of steps and in what you define along the way.

Path	Steps	Map	Home Position	On the map
Robot dog, Autonomous	5	Chosen from the Maps Library	Marked automatically	Waypoints, Geofencing, Danger Zones
Robot dog, Discovery	4	Built by the robot dog during the mission	Marked automatically	Nothing to place
Drone	5	Geographic, fixed	Drawn on the map	Waypoints

Move between the steps with **Next** and **Back**. The numbers at the bottom show where you are and how many steps are left.

Step 1: Mission Unit to deploy

Choose the unit that will carry out the mission. Two tabs separate the types: **Robot Dogs** and **Drones & Hangars**.

Each robot dog shows its name, its model, the battery level and a chip with what it is doing:

Chip	What it means
Free	The unit is available and can be assigned to this mission.
On going	The unit is already carrying out another mission.
RTH	The unit is returning to its Home Position .

Battery level and status chip are shown for a **robot dog**. In **Drones & Hangars** each unit shows its name and model.

A mission with a robot dog uses **one unit**.

< New mission

☐

Mission Unit to deploy

Robot Dogs

Drones & Hangars

B2 - Turbine Hall

B2-W

25%

Free

Perimeter Round Unit

B2-W

100%

On going

B2 - Inspection

B2

50%

RTH

A mission with a drone uses **two units**: one drone and one hangar, both required, one of each. Select both to continue. Until you do, a message reminds you.

Step 2: Equipment & AI Algorithm

Choose what the unit carries and what it can do during the mission. Three tabs: **Equipments**, **AI Algorithms** and **Continuous Actions**.

Equipments

Select the **Equipment** the unit will carry. Each card shows the name, the description and the add-on models it contains.

Only the Equipment compatible with the unit chosen at step 1 is listed. Equipment is defined in advance from the **Global Lists**: here you pick one, you do not assemble it.

<

New mission

Equipment & AI Algorithm

Equipments

AI Algorithms

Thermal Inspection

Payload set for hotspot detection and temperature measurement on plant assets.

FLIR A400

Livox Mid-360

Optris CT 4M

Routine Inspection Kit

Multi-camera payload set for scheduled visual inspection rounds.

Axis M2036-LE

RealSense D435i

AI Algorithms

Assign an algorithm that will run on one of the add-ons. Select an **Equipment** first, then choose the add-on that will carry out the algorithm and the algorithm itself: each add-on works with its own compatible algorithms.

< New mission

Equipment & AI Algorithm

Equipments

AI Algorithms

Thermal Inspection

Selected equipment

Add-on for algorithm execution

FLIR A400

Each add-on enables its own compatible AI algorithms

✦ Hotspot Detection

Identifies abnormal temperature areas on electrical...

Continuous Actions

Continuous actions run in the background for the whole mission, from the moment it starts. Turn on the ones you need with their switch.

< New mission

Equipment & Skills

Equipments

AI Algorithms

Continuous Actions

These actions run in the background for the whole mission.

🔍 LiDAR scan

Acquire a georeferenced point cloud for the entire mission.

GPS required

Outdoor only

A continuous action can be turned on when the mission satisfies the conditions on its card. For example, **LiDAR scan** needs an **Equipment** that includes GPS and an outdoor mission.

Step 3: Mission Name & Typology

Give the mission a name, up to 80 characters, then choose the typology:

< New mission

Mission Name & Typology

Mission name

Turbine Hall Patrol

19/80



Autonomous

Follow a predefined route and perform configured actions.



Discovery

Explore the environment and create a new map.

Typology	What the mission does
Autonomous	The unit follows a route you define and performs the actions you configure on each waypoint.
Discovery	The robot dog explores the environment and builds a new map of it.

Selecting **Discovery** removes the **Mission Environment** step: the map is produced by the mission itself, so there is nothing to choose. The configuration continues on **Launch Mode**.

A mission with a drone is always **Autonomous**, so you find the typology already chosen for you.

Step 4: Mission Environment

Choose where the mission runs, then which map it runs on.

< New mission

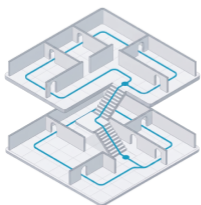


Mission Environment



Indoor (Single floor)

Run the mission within a single indoor level.



Indoor (Multi floor)

Run the mission across multiple indoor levels.



Outdoor

Run the mission in an open-air environment.

Mission map*

[Turbine Hall](#)

Maps Library

Environment	Where the mission runs
Indoor (Single floor)	Within a single indoor level.
Indoor (Multi floor)	Across several indoor levels.
Outdoor	In an open-air environment.

Once the environment is chosen, select the map under **Mission map**: open **Maps Library**, pick a map from the list and confirm with **Apply**. The list shows only the maps that suit the environment you selected, and the preview shows the map with its type and the date of its last change. You need to select a map before you can move on to the next step.

An environment you cannot select means the project has no map of that type. Associate a suitable map with the project, then start the configuration again.

Drone: Outdoor and flight parameters

A mission with a drone always runs **Outdoor**, on a geographic map. This step asks instead for the flight parameters:

Parameter	What it sets
Takeoff height	The altitude reached before the first waypoint.
Takeoff speed	The speed used during the initial ascent.
Global height	The altitude maintained from the first waypoint onward.
Global speed	The speed maintained from the first waypoint onward.

Parameters

Takeoff height*

Altitude reached before the first waypoint.

Takeoff speed*

Speed used during initial ascent.

Global height*

Altitude maintained from the first waypoint onward.

Global speed*

Speed maintained from the first waypoint onward.

Step 5: Launch Mode

Decide when the mission starts:

Launch Mode	When the mission starts
Manual	On demand, under the supervision of an operator.
Planned	Automatically, once or on a schedule.

Choosing **Planned** opens the scheduling options, where you set the date and time and, if you want, make the mission repeat.

A mission with a drone always starts in **Manual** mode, so you find it already chosen for you.

< New mission

Launch Mode



Manual
Start on demand under operator supervision.



Planned
Run automatically once or on a schedule.

What happens when you select Proceed

Proceed closes the configuration. In sequence, the mission is created as a **Draft**, the platform connects to the **Mission Unit**, and the planning screen opens.

For a robot dog the **Home Position** is marked automatically, at the point where the unit is. For a drone you draw it on the map from the planning screen.

If the **Mission Unit** cannot be reached, nothing of your work is lost: the mission is created as a **Draft** and you can retry with **Retry Mission Unit Connection**. The **Home Position** and the **Pre Check** stay out of reach until the connection succeeds, because both depend on what the unit reports.

Leaving the configuration

Leaving the configuration before **Proceed** asks for a confirmation: **Leave mission configuration?** Choose **Cancel** to stay, or **Leave** to return to the mission list.

Leave mission configuration?

All mission parameters will be lost, and you'll return to the mission list.

Cancel

Leave

Leaving discards all the mission parameters: nothing is kept, because the mission has not been created yet.

Links

- [Draw the mission on the map](#): where you land after **Proceed**.
- [Schedule a mission](#): the options behind **Planned**.
- [Edit a mission's configuration](#): change these choices later.

Italian version

La configurazione di una missione si svolge in **cinque step**: scegli l'unità da impiegare, la sua strumentazione, il tipo di missione, l'ambiente in cui si svolge e il momento in cui parte. Al termine la missione viene creata come **Bozza** e si apre la schermata di pianificazione, dove disegni il percorso sulla mappa.

Si parte dalla sezione **Missioni**, in **Live & Planned**, con il pulsante **Nuova missione**.

Per creare una missione servono almeno una **Mission Unit** e un **Equipment** già censiti.

Quale percorso stai seguendo

La configurazione si adatta alle tue scelte. Queste sono le combinazioni principali, che cambiano il numero di step e gli elementi da definire.

Percorso	Step	Mappa	Home Position	In mappa
Robot dog, Autonoma	5	Scelta dalla Libreria mappe	Marcata in automatico	Waypoints, Geofencing, Zone di pericolo
Robot dog, Esplorativa	4	Costruita dal robot dog durante la missione	Marcata in automatico	Niente da collocare
Drone	5	Geografica, fissa	Disegnata in mappa	Waypoints

Per muoverti tra gli step usa **Avanti** e **Indietro**. I numeri in basso indicano a che punto sei e quanti step restano.

Step 1: Mission Unit da schierare

Scegli l'unità che eseguirà la missione: due sezioni separano i tipi, **Robot Dog** e **Droni & Hangar**.

Ogni robot dog mostra il nome, il modello, il livello di batteria e un chip che indica cosa sta facendo:

Chip	Cosa significa
Libera	L'unità è disponibile e può essere assegnata a questa missione.
In corso	L'unità sta già eseguendo un'altra missione.
RTH	L'unità sta rientrando alla propria Home Position .

Livello di batteria e chip di stato compaiono solo per il **robot dog**: in **Droni & Hangar** ogni unità riporta soltanto nome e modello.

Una missione con robot dog usa **una sola unità**.

<

New mission

Mission Unit to deploy

Robot Dogs

Drones & Hangars

B2 - Turbine Hall

B2-W

25%

Free

Perimeter Round Unit

B2-W

100%

On going

B2 - Inspection

B2

50%

RTH

Una missione con drone usa **due unità**: un drone e un hangar, entrambi obbligatori, uno per tipo. Selezionalili per proseguire; finché non lo fai, un messaggio te lo ricorda.

Step 2: Equipment & AI Algorithm

Qui decidi come equipaggiare l'unità e cosa sarà in grado di fare durante la missione, attraverso tre sezioni: **Equipment**, **Algoritmi AI** e **Azioni continuative**.

Equipment

Seleziona l'**Equipment** con cui l'unità eseguirà la missione. Ogni card riporta nome, descrizione e i modelli di Add-on che contiene.

L'elenco mostra solo gli Equipment compatibili con l'unità scelta allo step 1. Gli Equipment vengono definiti in precedenza dalle **Liste Globali**: qui si sceglie tra quelli esistenti.

< New mission

Equipment & AI Algorithm

Equipments

AI Algorithms

Thermal Inspection

Payload set for hotspot detection and temperature measurement on plant assets.

FLIR A400

Livox Mid-360

Optris CT 4M

Routine Inspection Kit

Multi-camera payload set for scheduled visual inspection rounds.

Axis M2036-LE

RealSense D435i

Algoritmi AI

Assegna un algoritmo a uno degli add-on. Scegli prima un **Equipment**, poi l'add-on che eseguirà l'algoritmo e infine l'algoritmo stesso: ogni add-on funziona con i propri algoritmi compatibili.

< New mission

Equipment & AI Algorithm

Equipments

AI Algorithms

Thermal Inspection

Selected equipment

Add-on for algorithm execution

FLIR A400

▼

Each add-on enables its own compatible AI algorithms

🌟 Hotspot Detection

Identifies abnormal temperature areas on electrical...

Azioni continuative

Le azioni continuative restano attive dall'avvio e per tutta la durata della missione. Attiva quelle che ti servono con l'interruttore sulla card.

< New mission

Equipment & Skills

Equipments

AI Algorithms

Continuous Actions

These actions run in the background for the whole mission.

 LiDAR scan

Acquire a georeferenced point cloud for the entire mission.

 GPS required

 Outdoor only

☒

Puoi attivare un'azione continuativa solo se la missione soddisfa le condizioni riportate sulla sua card. **LiDAR scan**, per esempio, richiede un **Equipment** con GPS e una missione all'aperto.

Step 3: Nome Missione & Tipologia

Dai un nome alla missione, fino a 80 caratteri, poi scegli la tipologia:

Mission Name & Typology

Mission name

Turbine Hall Patrol

19/80



Autonomous

Follow a predefined route and perform configured actions.



Discovery

Explore the environment and create a new map.

Tipologia	Cosa fa la missione
Autonoma	L'unità segue un percorso che definisci tu ed esegue le azioni configurate su ciascun waypoint.
Esplorativa	Il robot dog esplora l'ambiente e ne costruisce una nuova mappa.

Scegliendo **Esplorativa**, lo step **Ambiente della missione** non compare: la mappa viene prodotta dalla missione stessa, quindi non c'è nulla da scegliere. La configurazione prosegue con **Modalità di avvio**.

Una missione con drone è sempre **Autonoma**, quindi trovi la tipologia già scelta per te.

Step 4: Ambiente della missione

Scegli dove si svolge la missione, poi su quale mappa.

< New mission

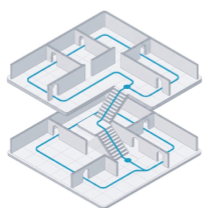


Mission Environment



Indoor (Single floor)

Run the mission within a single indoor level.



Indoor (Multi floor)

Run the mission across multiple indoor levels.



Outdoor

Run the mission in an open-air environment.

Mission map*

[Turbine Hall](#)

Maps Library

Ambiente	Dove si svolge la missione
Interno (piano unico)	Su un solo livello al chiuso.
Interno (multipiano)	Su più livelli al chiuso.
All'aperto	In un ambiente all'aperto.

Per la mappa apri **Libreria mappe**, seleziona una voce dall'elenco e conferma con **Applica**. L'elenco mostra solo le mappe adatte all'ambiente scelto, mentre l'anteprima ne riporta il tipo e la data dell'ultima modifica. Per passare allo step successivo devi aver scelto una mappa.

Se non riesci a selezionare un ambiente, significa che il progetto non ha mappe di quel tipo. Associa al progetto una mappa adatta, poi riavvia la configurazione.

Drone: All'aperto e parametri di volo

Una missione con drone si svolge sempre **All'aperto**, su mappa geografica: in questo step imposti quindi i parametri di volo.

Parametro	Cosa imposta
Altezza di decollo	La quota raggiunta prima del primo waypoint.
Velocità di decollo	La velocità usata durante la salita iniziale.
Altezza globale	La quota mantenuta dal primo waypoint in poi.
Velocità globale	La velocità mantenuta dal primo waypoint in poi.

Parameters

Takeoff height*

m

Altitude reached before the first waypoint.

Takeoff speed*

m/s

Speed used during initial ascent.

Global height*

m

Altitude maintained from the first waypoint onward.

Global speed*

m/s

Speed maintained from the first waypoint onward.

Step 5: Modalità di avvio

Decidi quando parte la missione:

Modalità di avvio	Quando parte la missione
Manuale	Su richiesta, sotto la supervisione di un operatore.
Pianificata	In automatico, una volta sola o secondo una pianificazione.

Scegliendo **Pianificata** si aprono le opzioni di pianificazione, dove imposti data e ora e, se necessario, la ripetizione della missione.

Una missione con drone parte sempre in modalità **Manuale**, quindi la trovi già scelta per te.

< New mission



Launch Mode



Manual

Start on demand under operator supervision.



Planned

Run automatically once or on a schedule.

Cosa succede quando selezioni Procedi

Procedi chiude la configurazione. Nell'ordine: la missione viene creata come **Bozza**, la piattaforma si collega alla **Mission Unit** e si apre la schermata di pianificazione.

Per il robot dog la **Home Position** viene marcata in automatico, nel punto in cui si trova l'unità. Per il drone la disegni in mappa dalla schermata di pianificazione.

Se la **Mission Unit** non è raggiungibile il lavoro non va perso: la missione viene creata come **Bozza** e puoi ritentare con **Riprova la connessione alla Mission Unit**. **Home Position** e **Pre Check** restano fuori portata finché il collegamento non riesce, perché dipendono dai dati dell'unità.

Uscire dalla configurazione

Se esci dalla configurazione prima di **Procedi** ti viene chiesta una conferma: **Esci dalla configurazione della missione?** Scegli **Annulla** per restare, oppure **Esci** per tornare all'elenco delle missioni.

Leave mission configuration?

All mission parameters will be lost, and you'll return to the mission list.

Cancel

Leave

Uscendo perdi tutti i parametri impostati, perché la missione non è ancora stata creata.

Collegamenti

- [Disegnare la missione in mappa](#): dove arrivi dopo il **Procedi**.
- [Pianificare una missione](#): le opzioni dietro **Pianificata**.
- [Modificare la configurazione di una missione](#): cambiare queste scelte in un secondo momento.

Last update: 31 July 2026

Revision #20

Created 7 August 2026 10:51:05 by EagleArca Wiki

Updated 25 August 2026 10:39:36 by EagleArca Wiki