Create a Mission

English
Italiano

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**

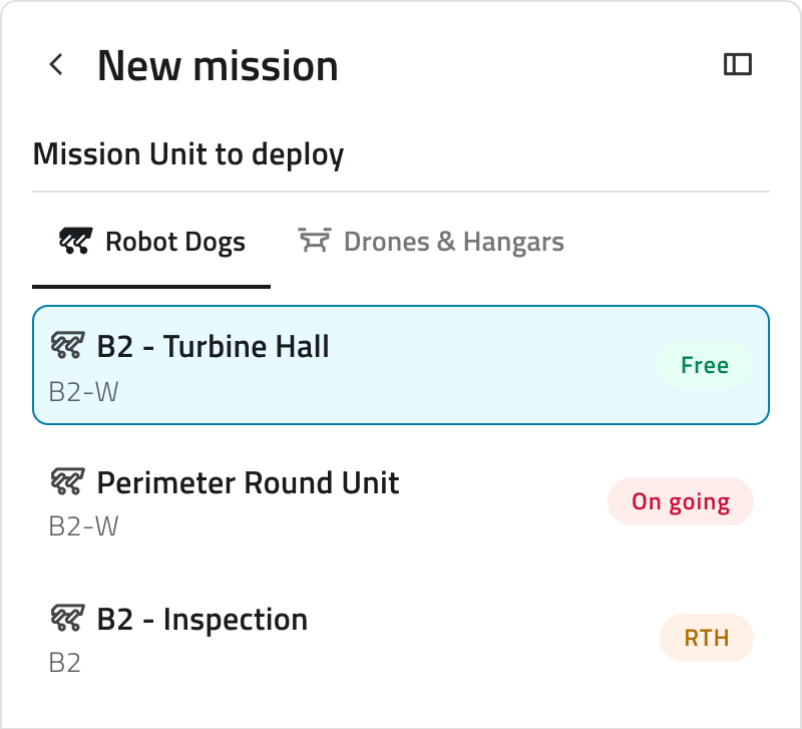
Move between the steps with **Next** and **Back**. The numbers at the bottom show where you are and how many steps are left.

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 displays its name and model.

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



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.

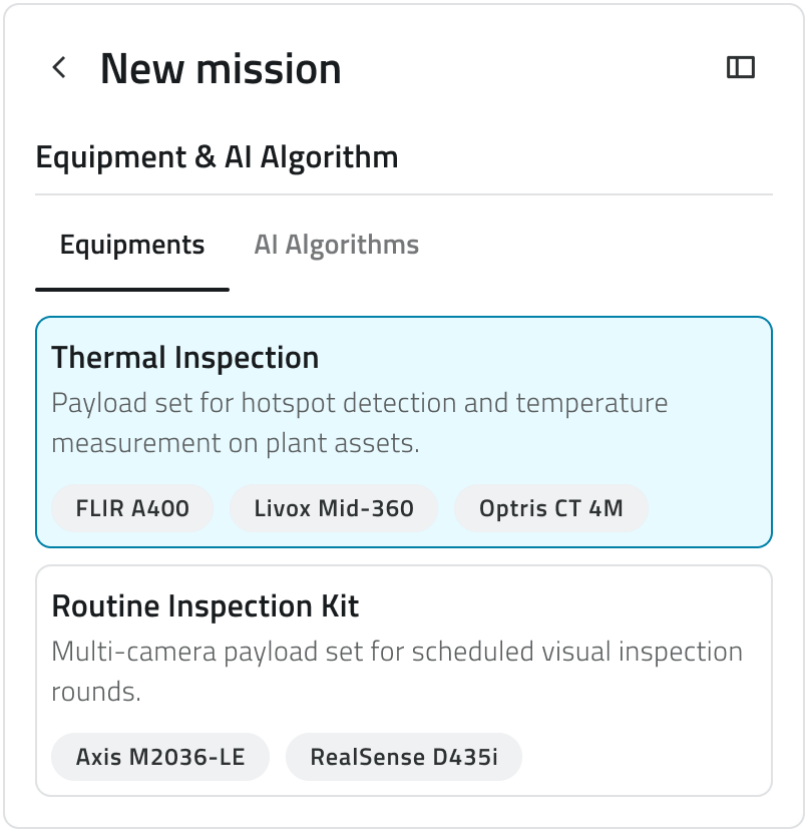
Step 2: Equipment & AI Algorithm

Here you decide how to equip the unit and what it will be able to do during the mission, through three sections: **Equipment**, **AI Algorithms** and **Continuous Actions**.

Equipments

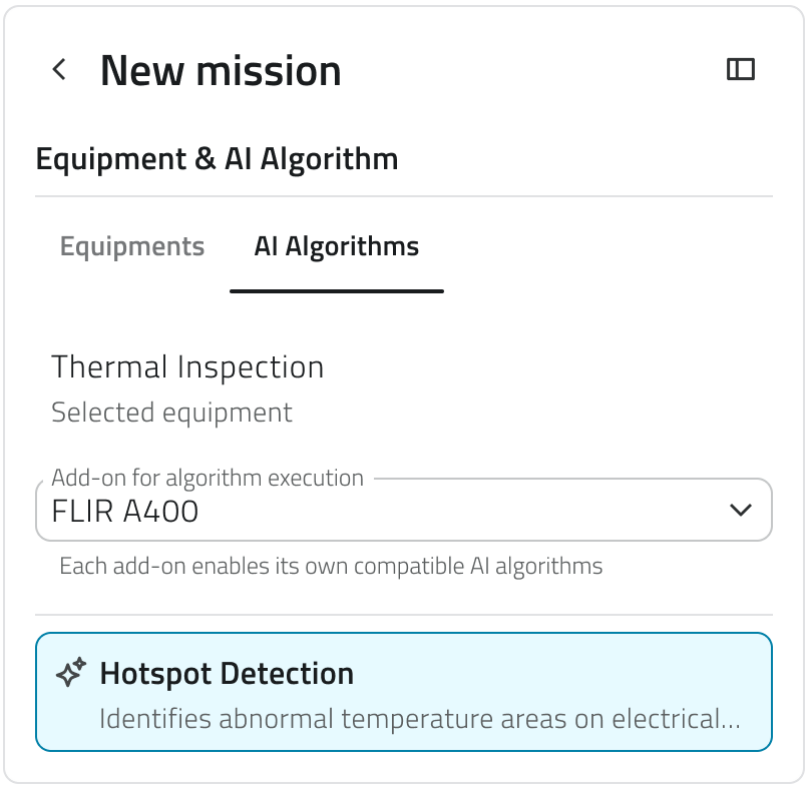
Select the **Equipment** the unit will carry. Each card shows the name, the description and the add-on models it contains.

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.



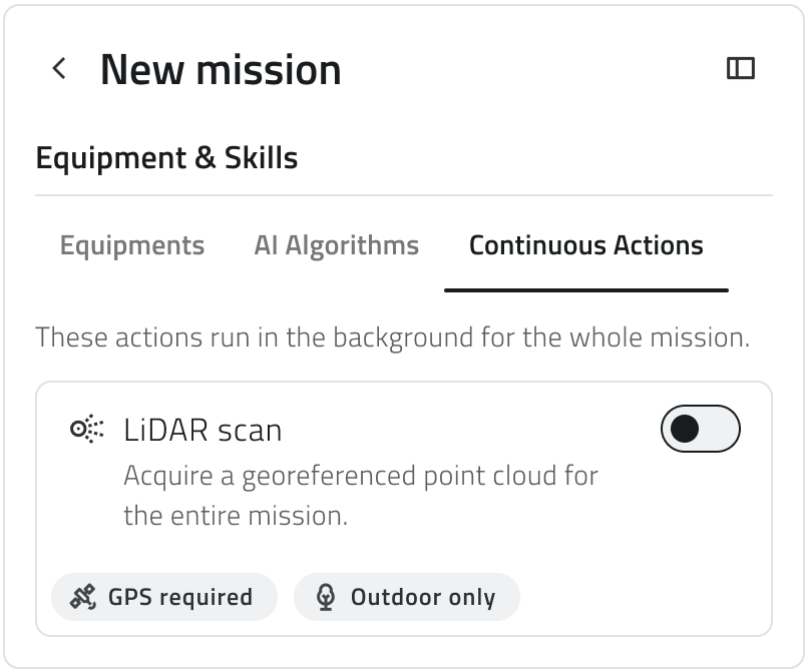
AI Algorithms

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.



Continuous Actions

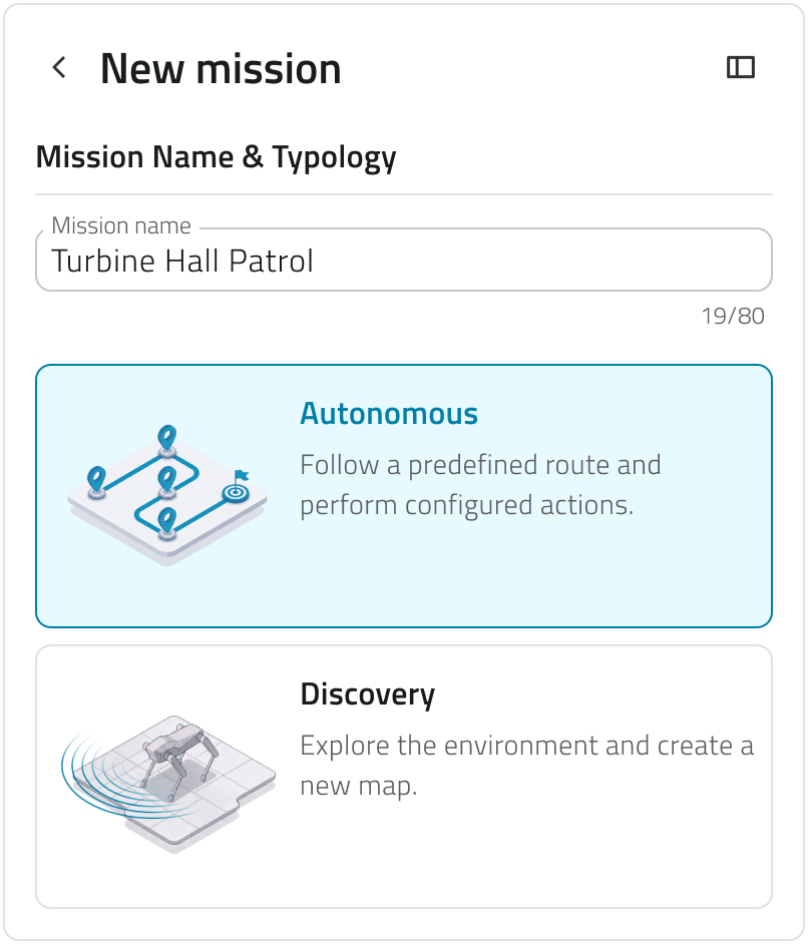
Continuous actions run in the background for the whole mission, from the moment it starts. Turn on the ones you need with their switch.



> 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:



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.

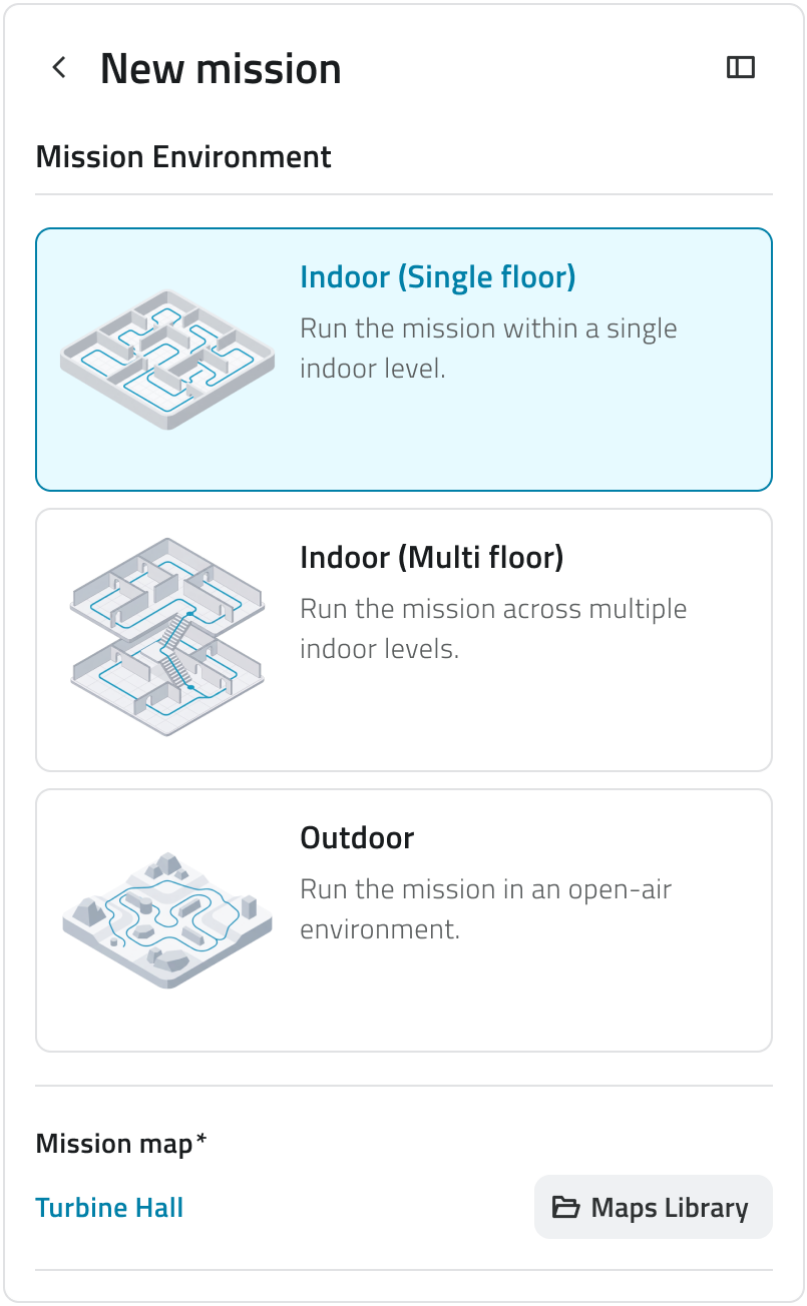
> Selecting **Discovery** removes the **Mission Environment** step: the map is produced by the mission itself, so there is nothing to choose. The configuration continues on **Launch Mode**.

> Discovery missions don't support AI algorithms: **any algorithm you had already selected is cleared**.

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.



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.

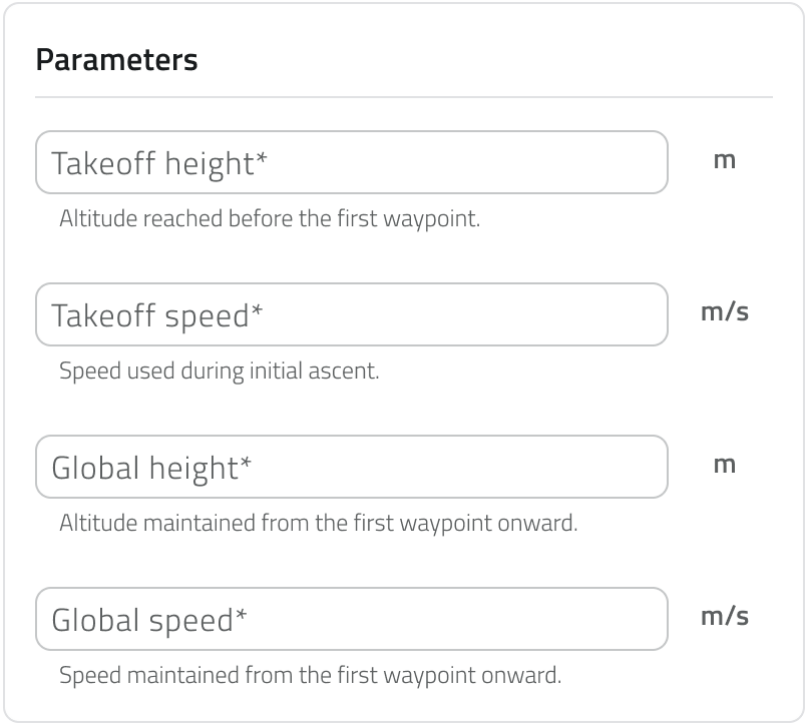
Once the environment is chosen, select the map under **Mission map**: open **Maps Library**, pick a map from the list and confirm with **Apply**. The list shows only the maps that suit the environment you selected, and the preview shows the map with its type and the date of its last change. You need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



Step 5: Launch Mode

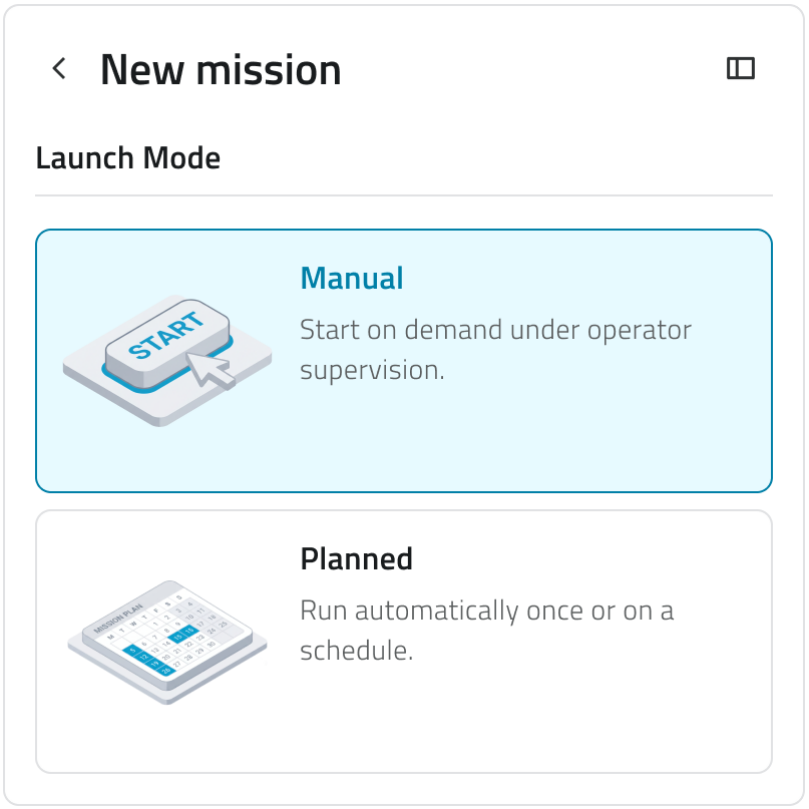
Decide when the mission starts:

Launch Mode	When the mission starts
Manual	On demand, under the supervision of an operator.
Planned	Automatically, at the date and time you set. It can be a one-time event or a recurring one: daily or only on the days of the week you choose.

Selecting **Planned** opens the scheduling options, where you can set the start date and time. From here you can also enable recurrence, choosing between a daily rhythm and custom days of the

week. In all cases, the **Preview in calendar** button shows a preview of the slots on the calendar.

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



What happens when you select Proceed

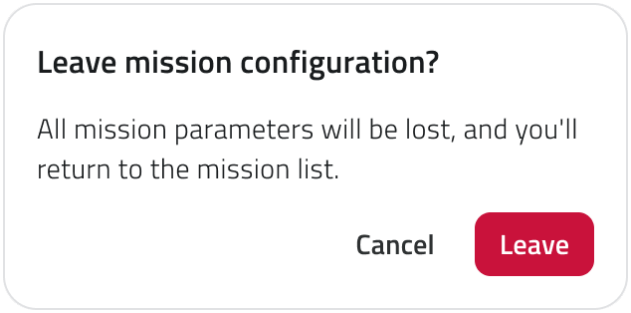
Proceed closes the configuration. In sequence, the mission is created as a **Draft**, the platform connects to the **Mission Unit**, and the planning screen opens.

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.



> 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.

English
Italiano

Creare una Missione

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**

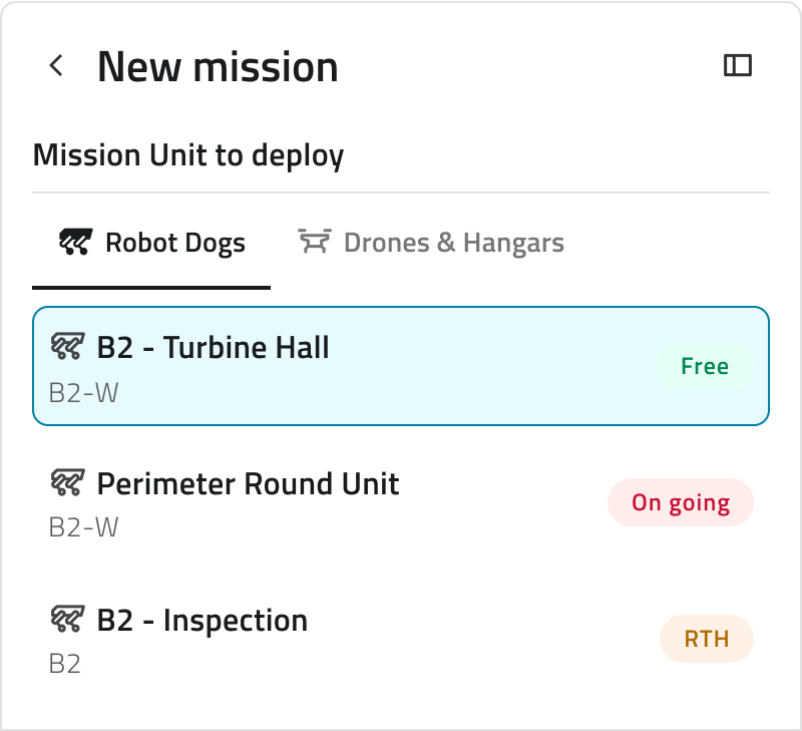
Per muoverti tra gli step usa **Avanti** e **Indietro**. I numeri in basso indicano a che punto sei e quanti step restano.

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 e il suo modello.

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



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

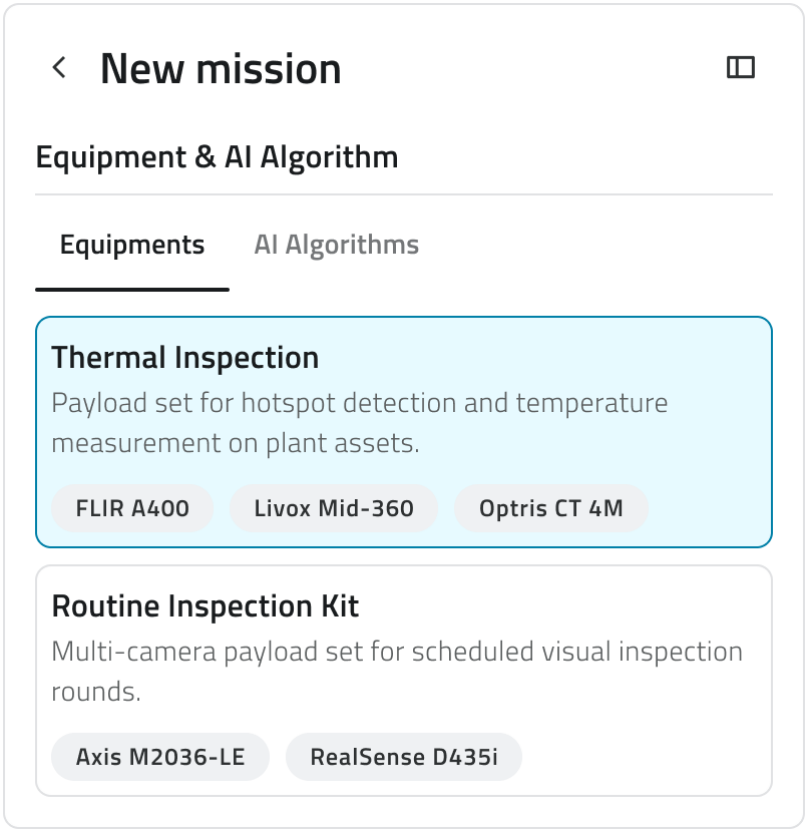
Step 2: Equipment & AI Algorithm

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

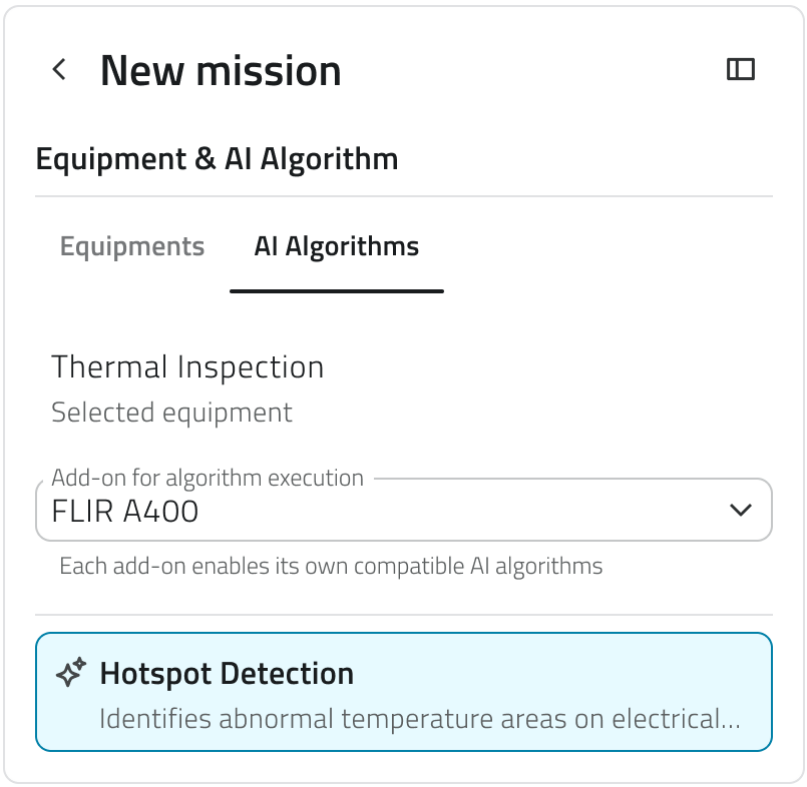
Seleziona l'**Equipment** con cui l'unità eseguirà la missione. Ogni card riporta nome, descrizione e i modelli di Add-on che contiene.

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.



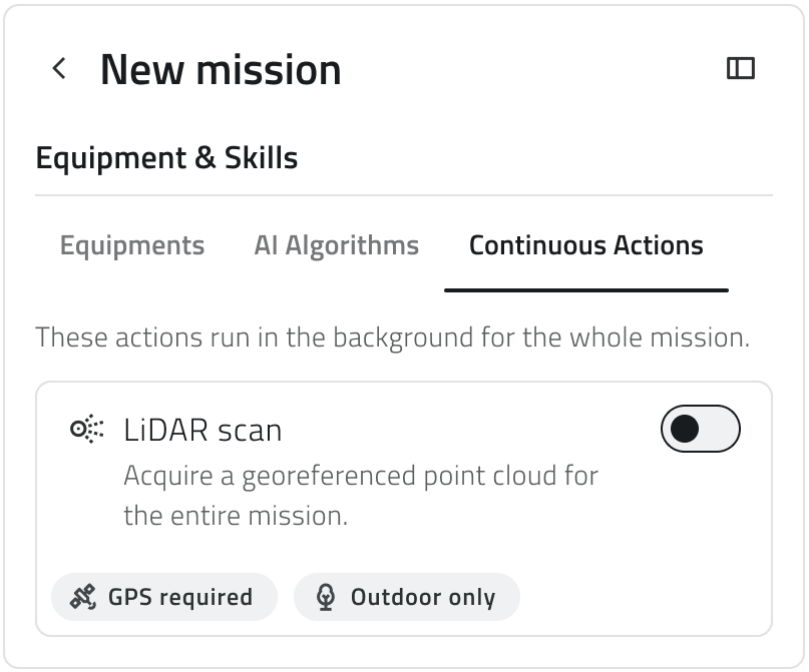
Algoritmi AI

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.



Azioni continuative

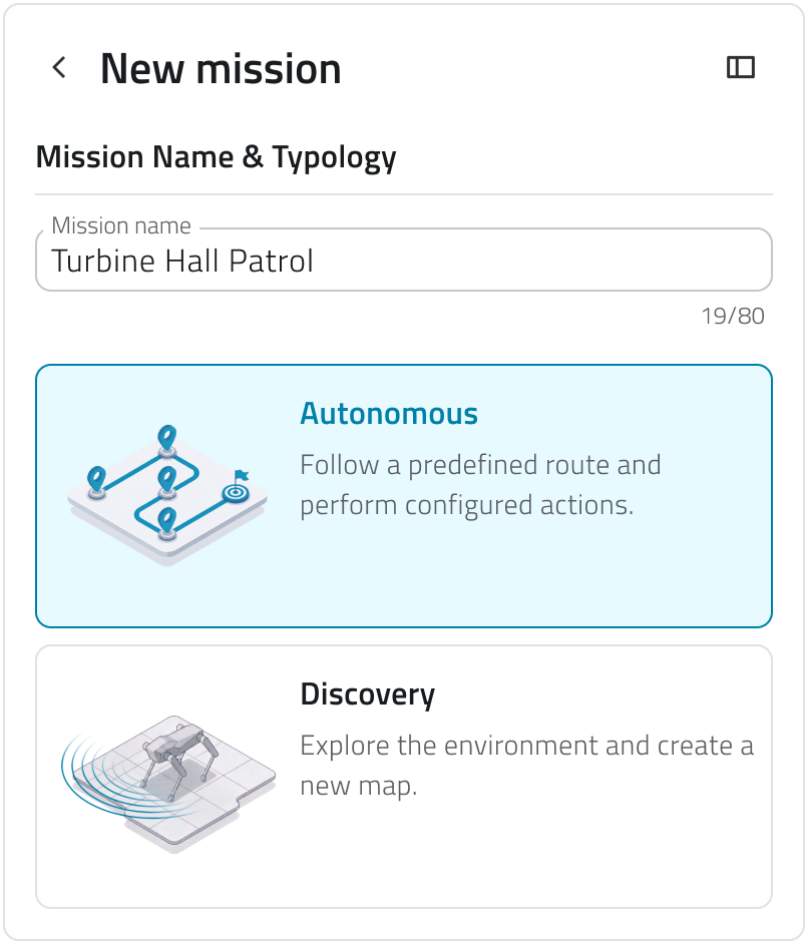
Le azioni continuative restano attive dall'avvio e per tutta la durata della missione. Attiva quelle che ti servono con l'interruttore sulla card.



> 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:



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.

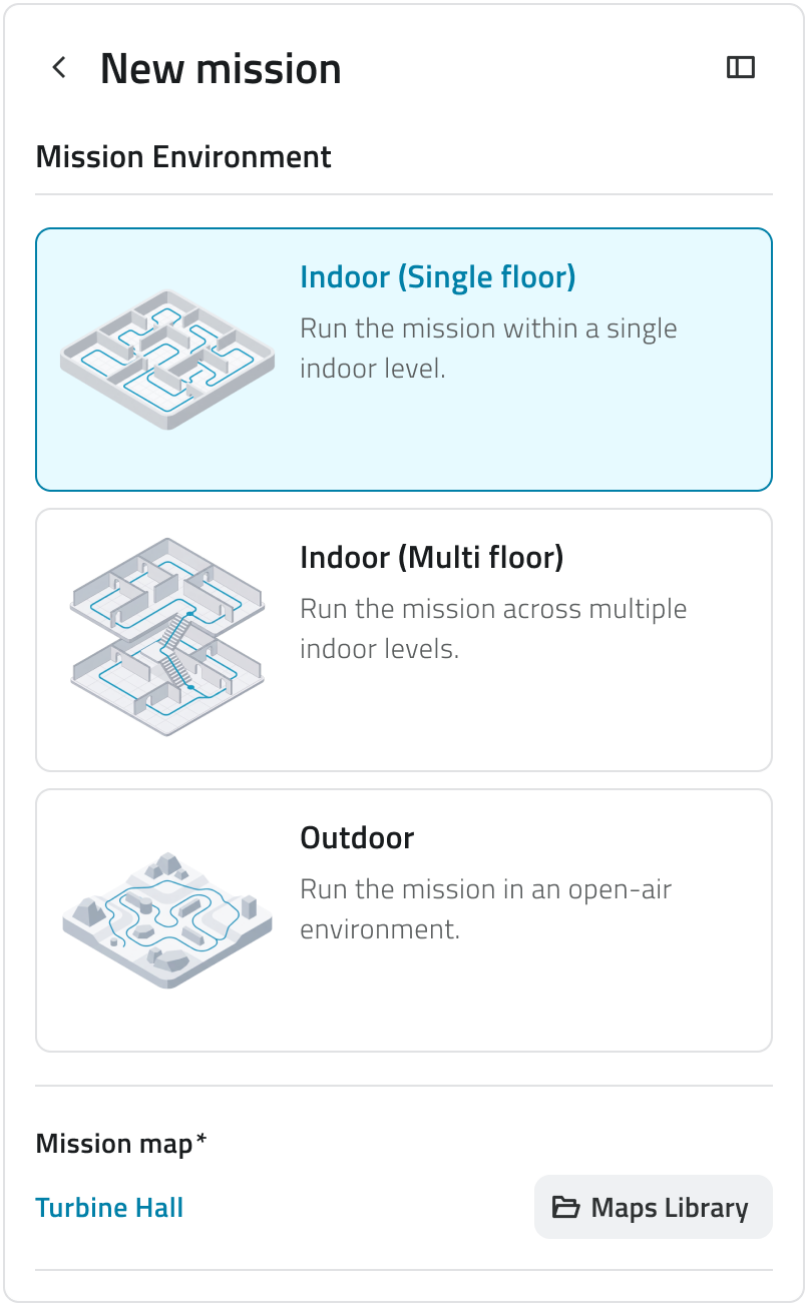
> Scegliendo **Esplorativa**, lo step **Ambiente della missione** non compare: la mappa viene prodotta dalla missione stessa, quindi non c'è nulla da scegliere. La configurazione prosegue con **Modalità di avvio**.

> Le missioni esplorative non supportano gli algoritmi AI: **quelli già selezionati vengono rimossi**.

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.



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.

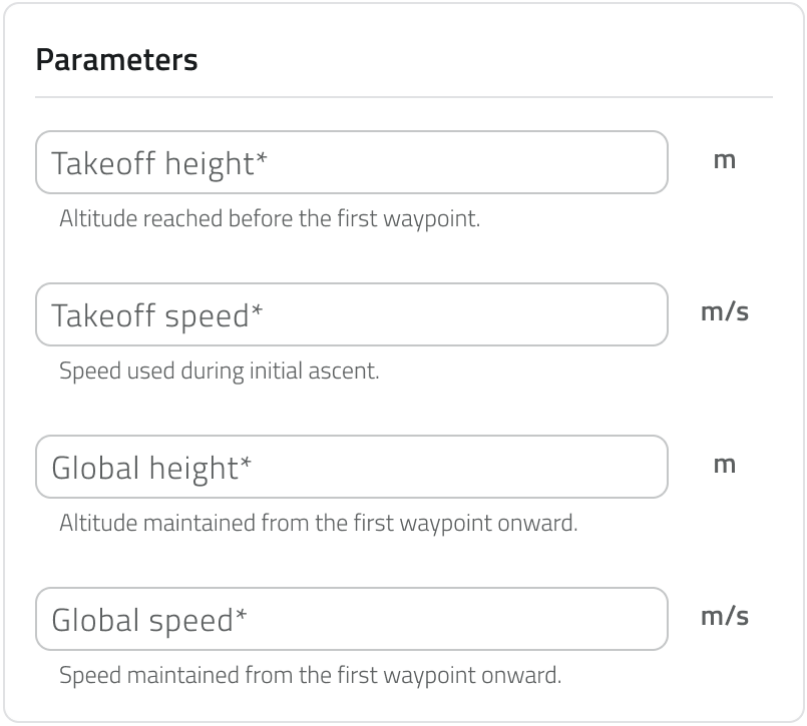
Per la mappa apri **Libreria mappe**, seleziona una voce dall'elenco e conferma con **Applica**. L'elenco mostra solo le mappe adatte all'ambiente scelto, mentre l'anteprima ne riporta il tipo e la data dell'ultima modifica. Per passare allo step successivo devi aver scelto una mappa.

> 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.



Step 5: Modalità di avvio

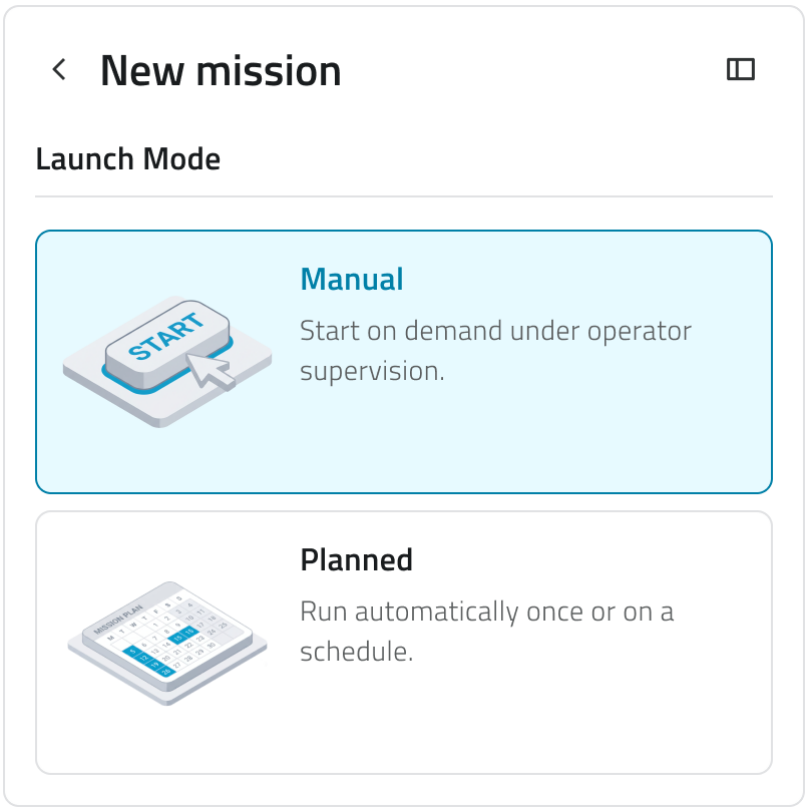
Decidi quando parte la missione:

Modalità di avvio	Quando parte la missione
Manuale	Su richiesta, sotto la supervisione di un operatore.
Pianificata	In automatico, alla data e all'ora che imposti. Può essere singola oppure in serie: giornaliera o solo nei giorni della settimana che scegli.

Scegliendo **Pianificata** si aprono le opzioni di pianificazione, dove imposti data e ora dell'avvio. Da qui puoi anche attivare la ripetizione, scegliendo tra cadenza giornaliera e giorni della settimana

personalizzati. In tutti i casi, il pulsante **Anteprima nel calendario** mostra l'anteprima degli slot sul calendario.

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



Cosa succede quando selezioni Procedi

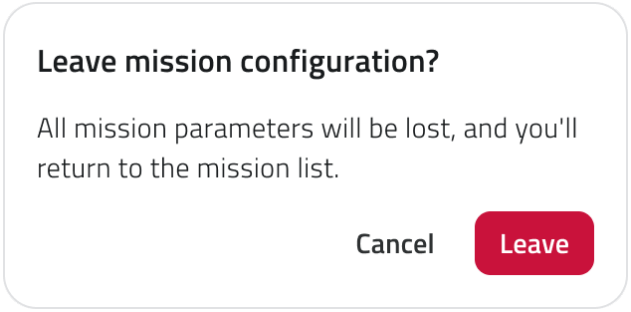
Procedi chiude la configurazione. Nell'ordine: la missione viene creata come **Bozza**, la piattaforma si collega alla **Mission Unit** e si apre la schermata di pianificazione.

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.



> 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: *14 September 2026*

Revision #38
Created 2026-08-07 10:51:05 UTC by EagleArca Wiki
Updated 2026-09-14 10:20:36 UTC by EagleArca Wiki