

Draw the mission on the map

 Italian version ↓

English version

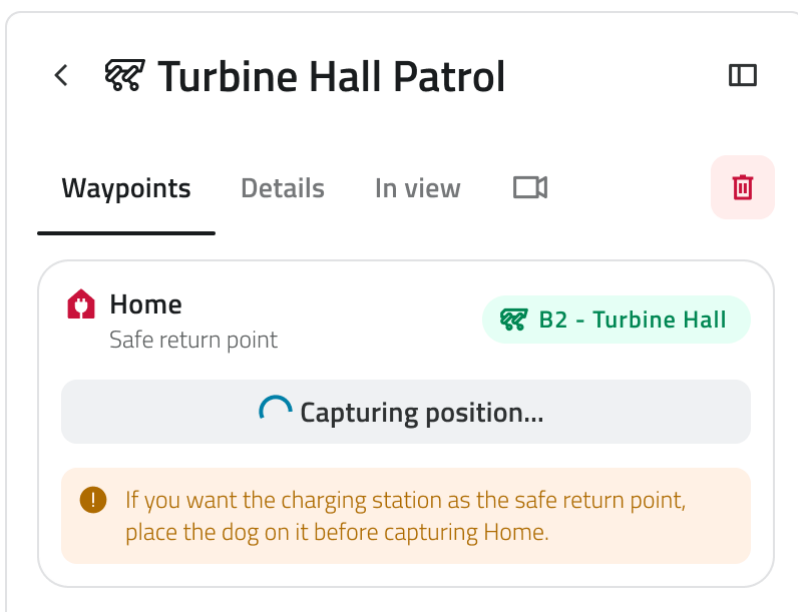
On the planning screen you place the mission on the map: the **Home Position** the unit returns to, the **Waypoints** it travels through, the actions it performs along the way, and any areas that limit where it may go.

You reach this screen in two ways: at the end of the configuration of a new mission, or by opening a **Draft** or **Planned** mission from the mission list.

The panel on the left holds four tabs (**Waypoints**, **Details**, **In view** and **Streaming**), and the map fills the rest of the screen. At the bottom, **Save as a Draft** keeps your work and **Pre Check** moves on to the checks before the start.

The connection to the Mission Unit

The planning screen works with the **Mission Unit** connected: it is the unit that reports its own position and marks the **Home Position**.



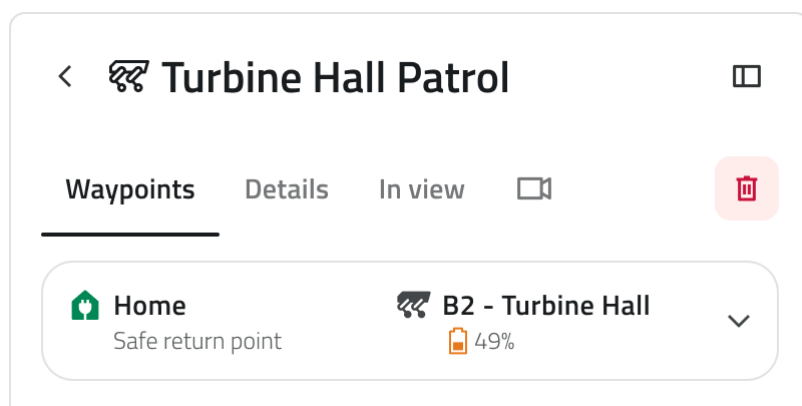
If the unit cannot be reached, check that it is switched on and within range, then retry with **Retry Mission Unit Connection**.

Both the **Home Position** and the **Pre Check** depend on what the unit reports, so neither is possible until the connection succeeds. The mission stays as it is and you can come back to it later.

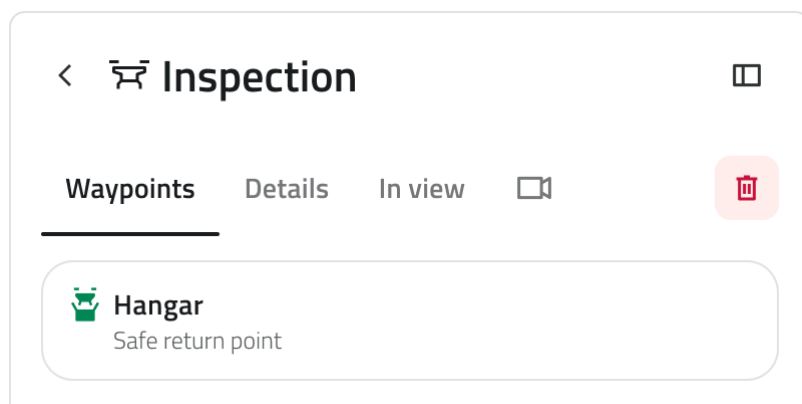
The Home Position

The **Home Position** is the point the unit starts from and returns to at the end of the mission. It appears at the top of the **Waypoints** tab, together with the unit assigned to the mission and its battery level.

For a **robot dog**, the Home Position is set automatically at the point where the unit stands, with no need to place it manually. Once acquired, it can be removed or updated to the current position of the unit by selecting **Recapture Home Position**.



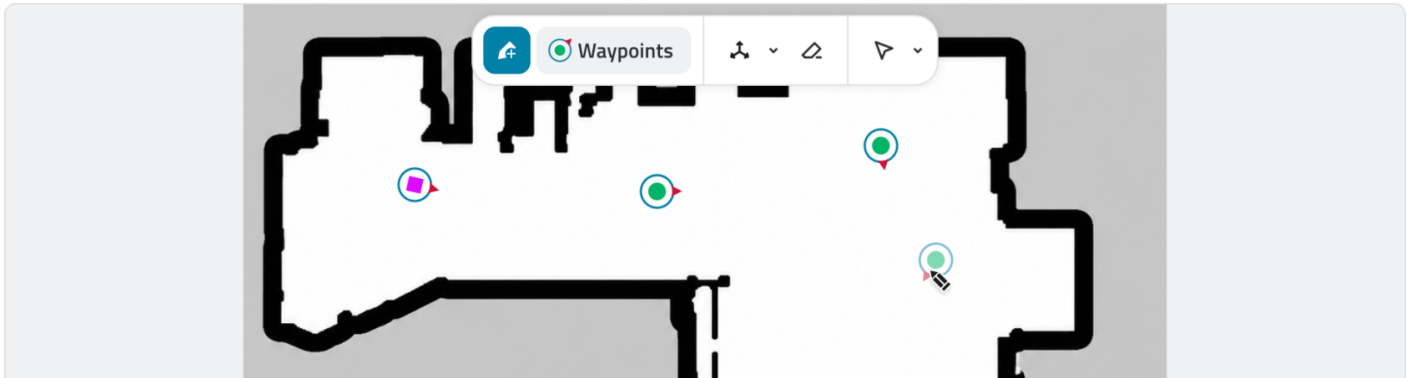
For a **drone**, the point of return is the **Hangar**: select that object class and place it on the map, in the same way a waypoint is added.



Waypoints

Waypoints are the points the unit travels through, in the order you place them. Draw the first one on the map and the route starts to take shape: each waypoint is numbered and appears both on the map and in the list on the left.

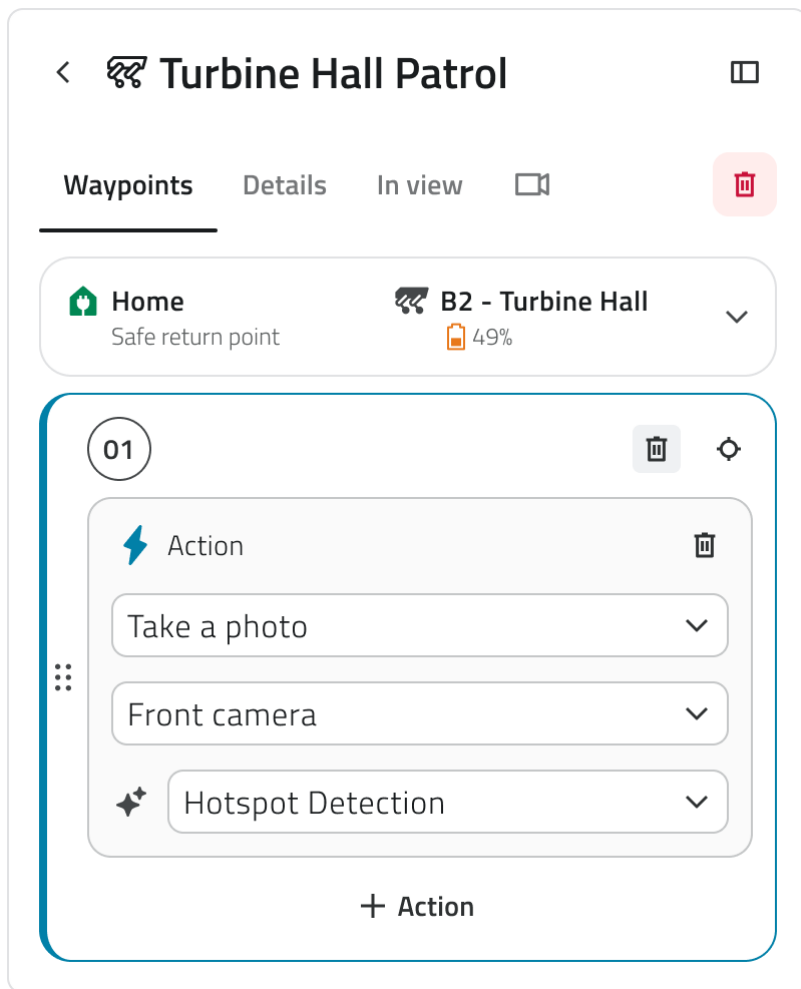
Each waypoint carries an orientation, which is the direction the unit faces when it arrives there.



Actions on a waypoint

A waypoint can carry one or more actions, performed when the unit reaches it. Open the waypoint and add an action, then choose what it does, which add-on performs it and, where it applies, the algorithm that runs on it.

In the list, each waypoint shows how many actions it carries, so you can read the whole route at a glance.



Danger Zones and Geofencing

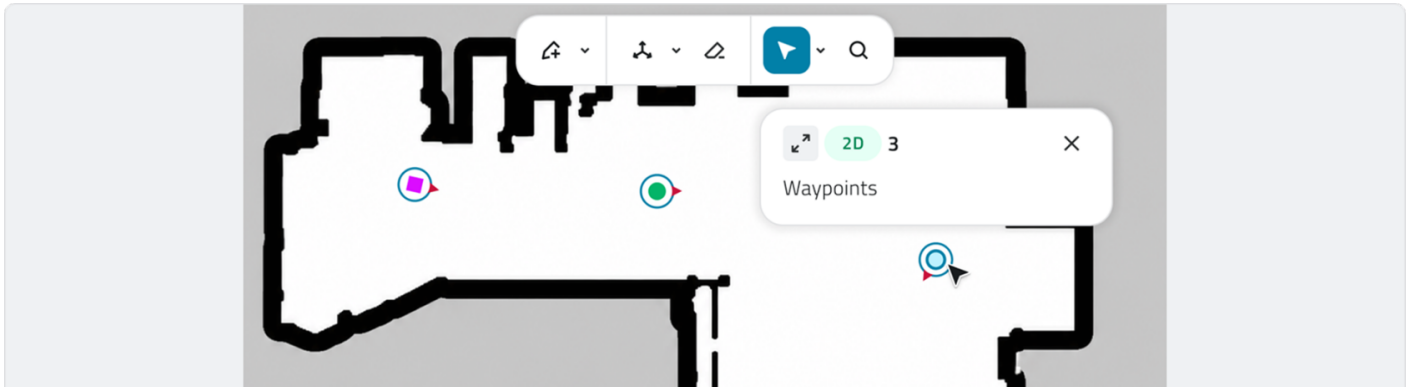
Besides the route, you can draw two kinds of area on the map:

Area	What it does
Danger Zones	Marks an area the unit must keep out of.
Geofencing	Bounds the area the mission may take place in.

Both are drawn on the map as areas. They appear among the elements of the **In view** tab, where you can show or hide them while you work.

Looking up an element on the map

Selecting an element on the map opens a card with its essentials. Expanding the card shows its full attributes: for a waypoint, its identifier, the date of its last change, its orientation and the mission it belongs to.

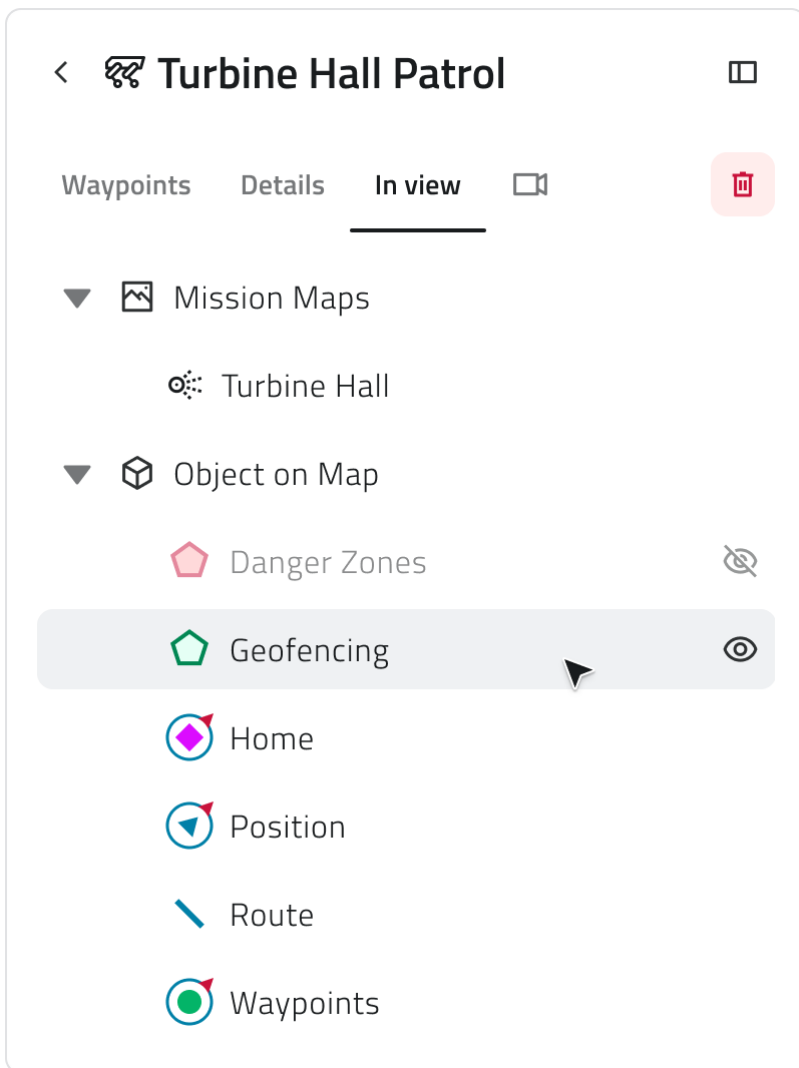


In view: what you see on the map

The **In view** tab governs what the map shows while you work. It holds two groups:

Group	What it contains
Mission Maps	The map the mission runs on. In a multi-floor mission it lists the floors and the stairs between them.
Object on Map	The elements of the mission: Danger Zones, Geofencing , Home, Position, Route and Waypoints .

Show or hide any entry with the eye next to it, and collapse a group with the arrow next to its name when you need more room for the rest.



In a mission with a drone the elements are the **Hangar** and the **Drone Waypoints**.

Expanding the map entry reveals **Map Opacity**: lower it to see what lies beneath the mission map, raise it to bring the map back to the front.

Details of the mission

The **Details** tab gathers what the mission is made of: its identifier, the date of its last change, the **Mission Unit**, the **Equipment** with the add-ons it contains and the algorithm assigned to them, the **Mission Environment**, the map, the typology and, for a planned mission, when it will start. Any continuous action you turned on is listed here too, under the Equipment.

From this tab, the **Edit Mission Details** button takes you back to the configuration to change any of these choices.

<

 Turbine Hall Patrol



Waypoints

Details

In view





ID

A3F8M2LP

Last update

21/08/2026 - 17:38

Mission Unit

B2 - Turbine Hall

Equipment

Thermal Inspection



 Thermal Camera

FLIR A400

 Hotspot Detection

 LiDAR Scanner

Livox Mid-360

 IR Thermometer

Optris CT 4M

Mission Environment

Indoor (Single floor)

Map

Turbine Hall

Mission Typology

Autonomous

Start

22/08/2026 - 09:15

 Edit Mission Details

Saving and deleting

Save as a Draft keeps the mission with everything you have placed so far, and you find it again under **Draft** in the mission list. You can save whenever there is something new to keep.

Deleting the mission removes it from the project together with the route, the areas and the actions defined on it. A confirmation is asked before it happens.

Deletion is permanent and cannot be undone.

Discovery missions

In a **Discovery** mission the robot dog explores the environment and builds the map itself, so there is no route to place. The screen shows the **Home Position** and the map as it is being built, and you move on to the **Pre Check** from here.

Links

- [Run the pre-check and start a mission](#): the checks before the start.
 - [Create a mission](#): the configuration that comes before this screen.
 - [Find and manage your missions](#): where drafts and planned missions live.
-

Italian version

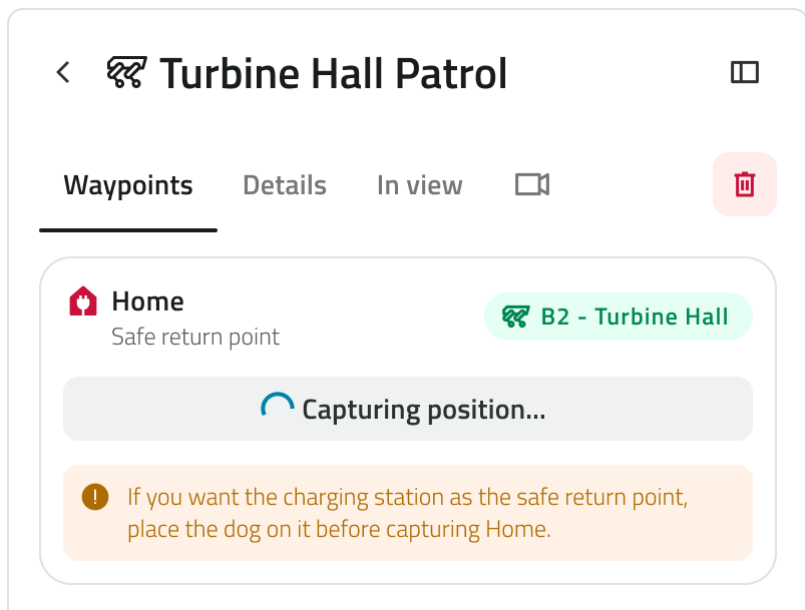
Nella schermata di pianificazione disegni la missione sulla mappa: la **Home Position** a cui l'unità rientra, i **Waypoints** che attraversa, le azioni che esegue lungo il percorso ed eventuali aree che ne limitano il movimento.

A questa schermata si arriva in due modi: al termine della configurazione di una nuova missione, oppure aprendo una missione **Bozza** o **Pianificata** dall'elenco delle missioni.

Il pannello a sinistra contiene quattro sezioni (**Waypoints**, **Dettagli**, **In vista** e **Streaming**), e la mappa occupa il resto della schermata. In basso, **Salva come bozza** conserva il lavoro e **Pre Check** porta ai controlli che precedono l'avvio.

Il collegamento alla Mission Unit

La schermata di pianificazione richiede la **Mission Unit** collegata: è l'unità a comunicare la propria posizione e a impostare la **Home Position**.



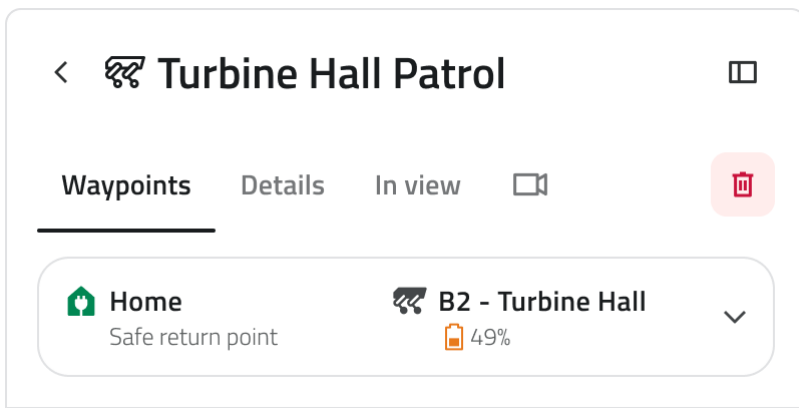
Se l'unità non è raggiungibile, verifica che sia accesa e a portata, poi ritenta con **Riprova la connessione alla Mission Unit**.

Home Position e **Pre Check** dipendono entrambi dai dati che l'unità comunica, quindi nessuno dei due è possibile prima che il collegamento riesca. La missione resta come l'avevi lasciata e puoi riprenderla più tardi.

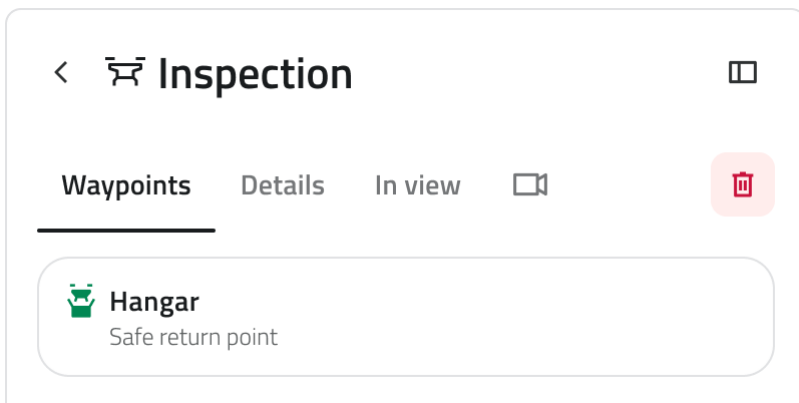
La Home Position

La **Home Position** è il punto da cui l'unità parte e a cui rientra a fine missione. Compare in cima alla sezione **Waypoints**, insieme all'unità assegnata alla missione e al suo livello di batteria.

Per il **robot dog**, la Home Position viene impostata automaticamente nel punto in cui si trova l'unità, senza bisogno di posizionarla manualmente. Una volta acquisita, è possibile rimuoverla oppure aggiornarla in base alla posizione corrente dell'unità selezionando **Recapture Home Position**.



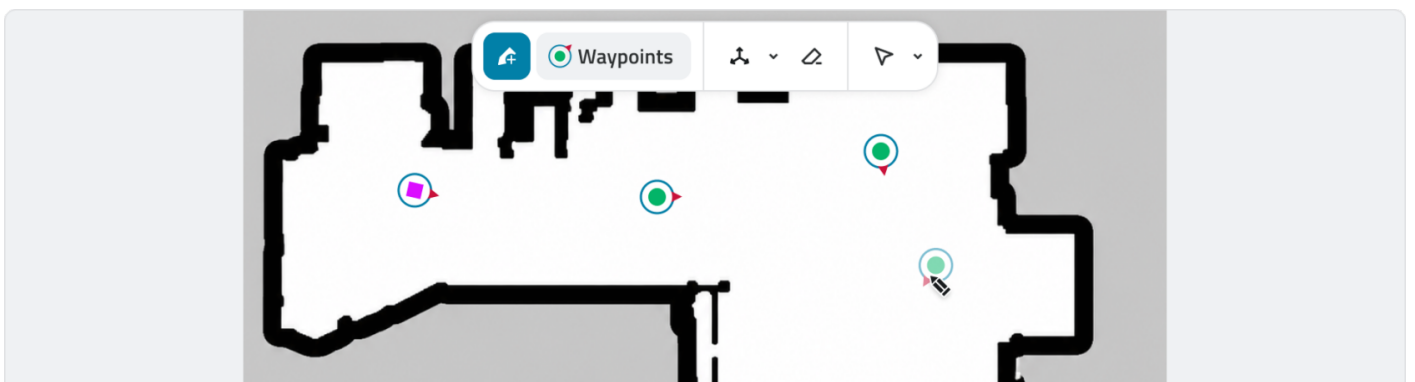
Per il **drone**, invece, il punto di rientro è l'**Hangar**: seleziona quella classe di oggetto e posizionala sulla mappa, con la stessa modalità utilizzata per aggiungere un waypoint.



Waypoints

I waypoint sono i punti che l'unità attraversa, nell'ordine in cui li disegni. Il percorso prende forma dal primo waypoint che disegni sulla mappa: ciascuno viene numerato e compare sia sulla mappa sia nell'elenco a sinistra.

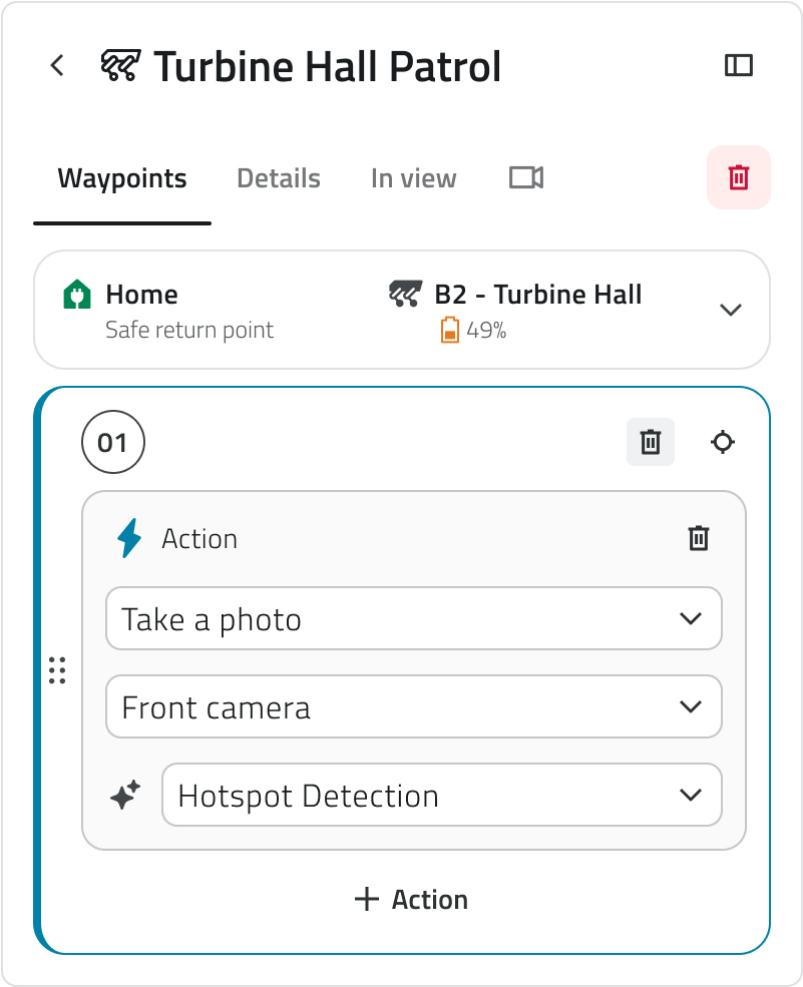
Ogni waypoint ha un orientamento, cioè la direzione verso cui l'unità è rivolta quando lo raggiunge.



Azioni su un waypoint

A un waypoint puoi assegnare una o più azioni, che l'unità esegue quando lo raggiunge. Apri il waypoint, aggiungi un'azione e indica in cosa consiste, quale add-on la esegue e, se serve, con quale algoritmo.

Nell'elenco ogni waypoint riporta il numero di azioni che contiene, così vedi subito com'è composto il percorso.



Danger Zones e Geofencing

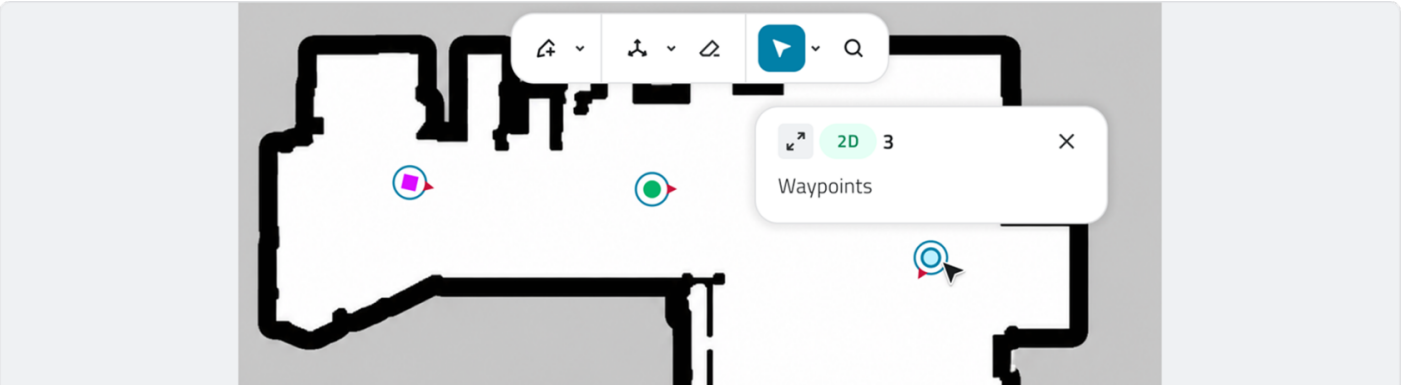
Oltre al percorso, in mappa puoi disegnare due tipi di area:

Area	Cosa fa
Zone di pericolo	Segnala un'area in cui l'unità non deve entrare.
Geofencing	Delimita l'area entro cui la missione può svolgersi.

Entrambe si disegnano come aree e compaiono tra gli elementi della sezione **In vista**, dove puoi mostrarle o nasconderle mentre lavori.

Consultare un elemento in mappa

Selezionando un elemento sulla mappa si apre una card con le informazioni essenziali. Espandendola vedi tutti gli attributi: per un waypoint l'identificativo, la data dell'ultima modifica, l'orientamento e la missione a cui appartiene.

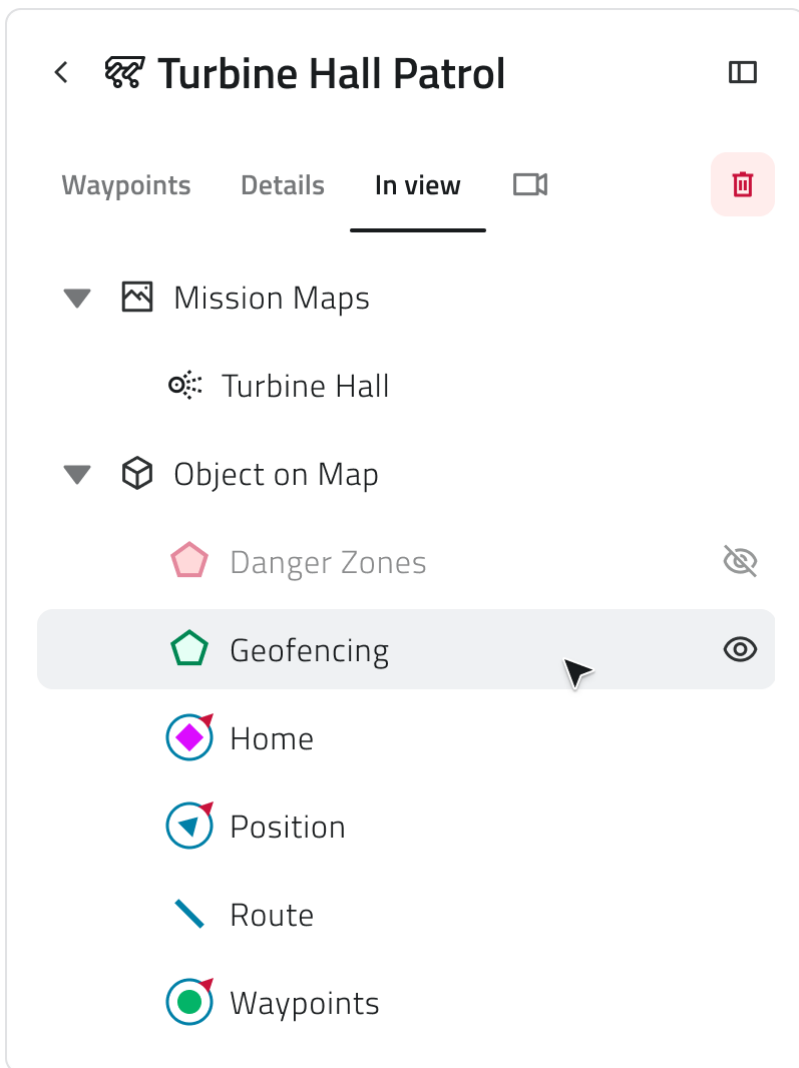


In vista: cosa si vede in mappa

Dalla sezione **In vista** decidi cosa mostrare sulla mappa mentre lavori. Contiene due gruppi:

Gruppo	Cosa contiene
Mappe della missione	La mappa su cui si svolge la missione. In una missione multipiano elenca i piani e le scale che li collegano.
Oggetti sulla mappa	Gli elementi della missione: Zone di pericolo, Geofencing, Home, Posizione, Percorso e Waypoints.

L'occhio accanto a una voce la mostra o la nasconde, mentre la freccia accanto al nome di un gruppo lo comprime quando ti serve più spazio.



In una missione con drone gli elementi sono l'**Hangar** e i **Waypoints del drone**.

Espandendo la voce della mappa compare **Opacità della mappa**: abbassala per vedere cosa c'è sotto la mappa della missione, alzala per riportarla in primo piano.

I dettagli della missione

La sezione **Dettagli** raccoglie tutte le informazioni della missione: l'identificativo, la data dell'ultima modifica, la **Mission Unit**, l'**Equipment** con gli add-on che contiene e l'algoritmo assegnato a ciascuno, l'**Ambiente della missione**, la mappa, la tipologia e, per una missione pianificata, la data di avvio. Sotto l'Equipment sono elencate anche le azioni continuative attivate.

Da questa sezione, il pulsante **Modifica i dettagli della missione** riporta alla configurazione, dove puoi modificare ognuna di queste scelte.

<



Turbine Hall Patrol

Waypoints

Details

In view



ID

A3F8M2LP

Last update

21/08/2026 - 17:38

Mission Unit

B2 - Turbine Hall

Equipment

Thermal Inspection

^



Thermal Camera

FLIR A400



Hotspot Detection



LiDAR Scanner

Livox Mid-360



IR Thermometer

Optris CT 4M

Mission Environment

Indoor (Single floor)

Map

Turbine Hall

Mission Typology

Autonomous

Start

22/08/2026 - 09:15



Edit Mission Details

Salvare ed eliminare

Salva come bozza conserva la missione con tutto ciò che hai disegnato fino a quel momento, e la ritrovi sotto **Bozza** nell'elenco delle missioni. Puoi salvare ogni volta che c'è qualcosa di nuovo.

Eliminando la missione, dal progetto vengono rimossi anche il percorso, le aree e le azioni che hai definito. L'operazione richiede una conferma.

L'eliminazione è permanente e non può essere annullata.

Missioni Esplorative

In una missione **Esplorativa** il robot dog esplora l'ambiente e ne costruisce la mappa, quindi non c'è un percorso da disegnare. La schermata mostra la **Home Position** e la mappa mentre viene costruita; da qui passi al **Pre Check**.

Collegamenti

- [Eseguire il pre-check e avviare una missione](#): i controlli che precedono l'avvio.
 - [Creare una missione](#): la configurazione che precede questa schermata.
 - [Trovare e gestire le missioni](#): dove trovi le bozze e le missioni pianificate.
-

Last update: 31 July 2026

Revision #10

Created 7 August 2026 10:55:12 by EagleArca Wiki

Updated 25 August 2026 10:39:35 by EagleArca Wiki