

Archived Missions

 Italian version ↓

 English version

Archived Missions allow you to review previously executed missions and, if needed, reuse their configuration to create a new mission.

This feature makes it possible to resume **already established operational workflows**, avoiding the need to manually reconfigure **Mission Home, Waypoints and actions**.

Available only for missions **executed with the Robot Dog**.

View an archived mission

To review a previously completed mission, open the **Inventory** section from the left-side menu.



Then, from the list of object classes, select **Mission Archived**.

The list of all completed missions will be displayed.

Open the **mission details** by clicking the blue button that appears when hovering over an item. From here you can view:

- The **Mission Unit** used
- Associated **Profiles**
- **Mission Home** and **Waypoints**
- The **Path** followed by the dog
- **Standalone media** captured during the mission
- Other mission information

⏪ Missions (Archived) Create a copy ↓ 🗑️ ×

🔍 Search attribute

⚡ Name	Surveillance
🔒 ID	124135013267
Last edit	12/05/2026 - 11:38
Mission unit type	Robot dog
Start mode	Manual
Start	
Mission typology	Autonomous
Ignore pre-check warnings	✖
Photos	
Videos	
Human supervision recommended	✖
Scheduled start responsibilities	✖
Route may exceed geofence	✖
Manual control ignores any limits	✔
↔ Profile	Surveillance
↔ Routes	69bacc85bcdb354fec9fb3a
↔ Waypoints (Archived)	9baad0f6422439e32fdc3cd 9baad0f6422439e32fdc33k 9baad0f6422439egvsgse77 9baad0f6422439e326eiro9

Archived missions are **read-only and cannot be edited**.

To reuse their configuration, you must **create a new mission through duplication**.

Restore an archived mission

Restoring allows you to create a **new mission** based on the configuration of an archived one.

To restore a mission, click the **Create a copy** button at the top of the mission details.

Create a copy

The system creates a new mission with the same configuration as the archived mission, including:

- **Mission Home**
- **Waypoints**
- **Configured actions**
- **Operational settings**

Once the operation is complete, the duplicated mission is added to the **Mission** object class list. From there it can be **edited, verified and started** following the standard planning workflow.

Restoring **does not alter the original archived mission**, which remains available for consultation only.

Links

- [Initial Setup](#)
- [Robot Dog - Create and start a mission](#)

Italian version

Le **Missioni Archivate** consentono di consultare le missioni eseguite in precedenza e, se necessario, riutilizzarne la configurazione per creare una nuova missione.

Questa funzionalità permette di riprendere **flussi operativi già utilizzati**, evitando di riconfigurare manualmente **Mission Home, Waypoint e azioni**.

Disponibile solo per Missioni **effettuate con Robot Dog**.

Visualizzare una missione archiviata

Per consultare una missione svolta in precedenza, dal menu laterale sinistro apri la sezione **Inventory**.



In seguito, dall'elenco delle classi oggetto, seleziona **Mission Archived**

Viene mostrato l'elenco di tutte le missioni concluse.

Apri il **dettaglio della missione** cliccando il bottone blu, visibile passando con il mouse sopra un elemento. Da qui è possibile consultare:

- **Mission Unit** utilizzata
- **Profili** associati
- **Mission Home** e **Waypoint**
- Il **Percorso** che ha seguito il cane
- I **media standalone** acquisiti durante il tragitto
- Altre informazioni della missione

↳ Missions (Archived) Create a copy ↓ 🗑️ ×

🔍 Search attribute

⚡ Name	Surveillance
🔒 ID	124135013267
Last edit	12/05/2026 - 11:38
Mission unit type	Robot dog
Start mode	Manual
Start	
Mission typology	Autonomous
Ignore pre-check warnings	⊗
Photos	
Videos	
Human supervision recommended	⊗
Scheduled start responsibilities	⊗
Route may exceed geofence	⊗
Manual control ignores any limits	✅
↔ Profile	Surveillance
↔ Routes	69bacc85bcdb354fec9fb3a
↔ Waypoints (Archived)	9baad0f6422439e32fdc3cd 9baad0f6422439e32fdc33k 9baad0f6422439egvsgse77 9baad0f6422439e326eiro9

Le missioni archiviate sono **consultabili ma non modificabili**.
Per utilizzarne la configurazione è necessario **creare una nuova missione tramite duplicazione**.

Ripristinare una missione archiviata

Il ripristino consente di creare una **nuova missione** partendo dalla configurazione di una missione archiviata.

Per ripristinare una missione clicca il bottone **Crea una copia**, in alto nei dettagli della missione.

 Create a copy

Il sistema crea una nuova missione con la stessa configurazione della missione archiviata, includendo:

- **Mission Home**
- **Waypoint**
- **Azioni configurate**
- **Impostazioni operative**

Al termine dell'operazione, la missione duplicata viene aggiunta all'elenco della classe oggetto **Mission**. Da qui può essere **modificata, verificata e avviata** seguendo il normale flusso di pianificazione.

Il ripristino **non altera la missione archiviata originale**, che rimane disponibile esclusivamente in consultazione.

Collegamenti

- [Configurazione iniziale](#)
- [Robot Dog - Creare e avviare una missione](#)

Last update: 15 May 2026

Revision #6

Created 13 May 2026 15:00:38 by EagleArca Wiki

Updated 15 May 2026 13:13:12 by EagleArca Wiki