

Drone – Create and start a mission

Questa sezione descrive i passaggi per creare, configurare e avviare una missione con un drone, dalla creazione della missione fino al controllo preliminare e all'avvio tramite **Mission Control**.

Disponibile solo con modulo `modulo-mission-planner` attivo nel progetto e Mission Unit di tipo drone configurata.

Requisiti

- Modulo attivo nel progetto: `modulo-mission-planner`
- Accesso al **Frontoffice**
- Mission Unit di tipo drone disponibile nel progetto
- Almeno un Profilo configurato

Creare una nuova missione

1. Apri il progetto in cui vuoi creare la missione.
2. Dalla barra laterale, apri la sezione **Inventory**.



3. Clicca sulla classe oggetto **Mission** per visualizzare la lista delle missioni.
4. Clicca su **Nuovo oggetto**

+ New object

5. Si apre il modale di creazione missione, che guida nella configurazione iniziale

Compila i campi obbligatori:

- **Mission Name**
Nome identificativo della missione.

- **Mission Type**

Tipologia di missione.

Selezionando **Air**, il flusso viene configurato automaticamente per missioni con drone.

- **Mission Unit**

Selezione della Mission Unit associata al drone.

L'elenco mostra solo le Mission Units disponibili nel progetto.

- **Takeoff Height & Speed**

Quota di sicurezza da raggiungere al decollo (m) e velocità di salita verticale (m/s).

- **Global Height & Speed**

Altezza di crociera predefinita (m) e velocità di spostamento (m/s) tra i Waypoint.

6. Clicca **Salva** per creare la missione

Gestire una missione (modifica ed eliminazione)

Le operazioni di modifica ed eliminazione sono disponibili dalla lista missioni.

1. Apri **Inventory** → **Missions**
2. Seleziona la missione desiderata

Modificare una missione

Clicca **Edit** per aggiornare i dati della missione.

The screenshot shows a 'Missions' management interface. At the top, there is a header with a 'Missions' title, a 'Go to mission' button, an 'Edit' button, a download icon, and a close icon. Below the header is a search bar labeled 'Search attribute'. The main content is a table with four rows, each representing a mission attribute. The first row has a lightning bolt icon and the text 'Mission name' with the value 'Monitoring'. The second row has a lock icon and the text 'Mission type' with the value 'Air'. The third row has a lock icon and the text 'Mission unit' with the value 'Daily supervision'. The fourth row has a lock icon and the text 'Profile' with the value 'Naked'.

Missions		Go to mission	Edit	↓	×
⚡	Mission name	Monitoring			
🔒	Mission type	Air			
🔒	Mission unit	Daily supervision			
🔒	Profile	Naked			

È possibile modificare:

- Nome della missione

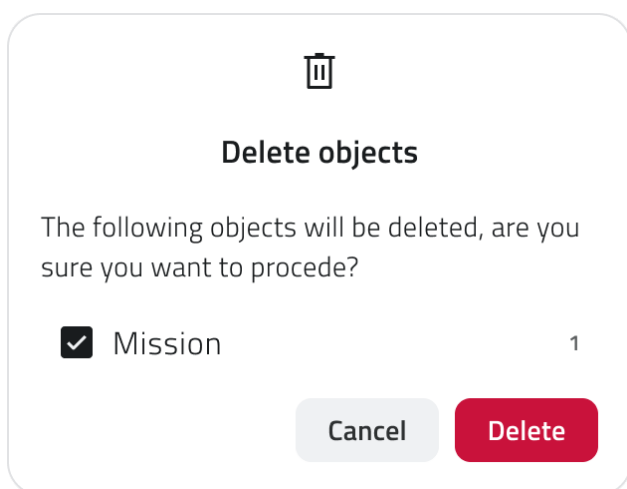
- Mission Unit associata (se compatibile)
- Parametri di decollo (**Height & Speed**)
- Parametri globali (**Height & Speed**)
- Note

Se una missione include almeno un Waypoint, dal pannello **Attributi** non è più possibile modificare Mission Type, Mission Unit o Profile.

Eliminare una missione

Seleziona la missione desiderata dall'elenco.

Clicca sul bottone **Elimina** e conferma l'operazione nel modale che appare.



È possibile eliminare solo missioni non ancora avviate.
Le missioni archiviate non possono essere eliminate, ma solo consultate o duplicate.

Waypoint

Per rendere una missione valida e avviabile è necessario definire il piano di volo composto da almeno un **Waypoint**, per procedere con l'esecuzione di una missione è necessario inserire almeno due Waypoint.

Apri **Inventory** → **Missions**, seleziona la missione con doppio clic e, dal pannello di dettaglio, clicca **Go to Mission**.

Go to mission

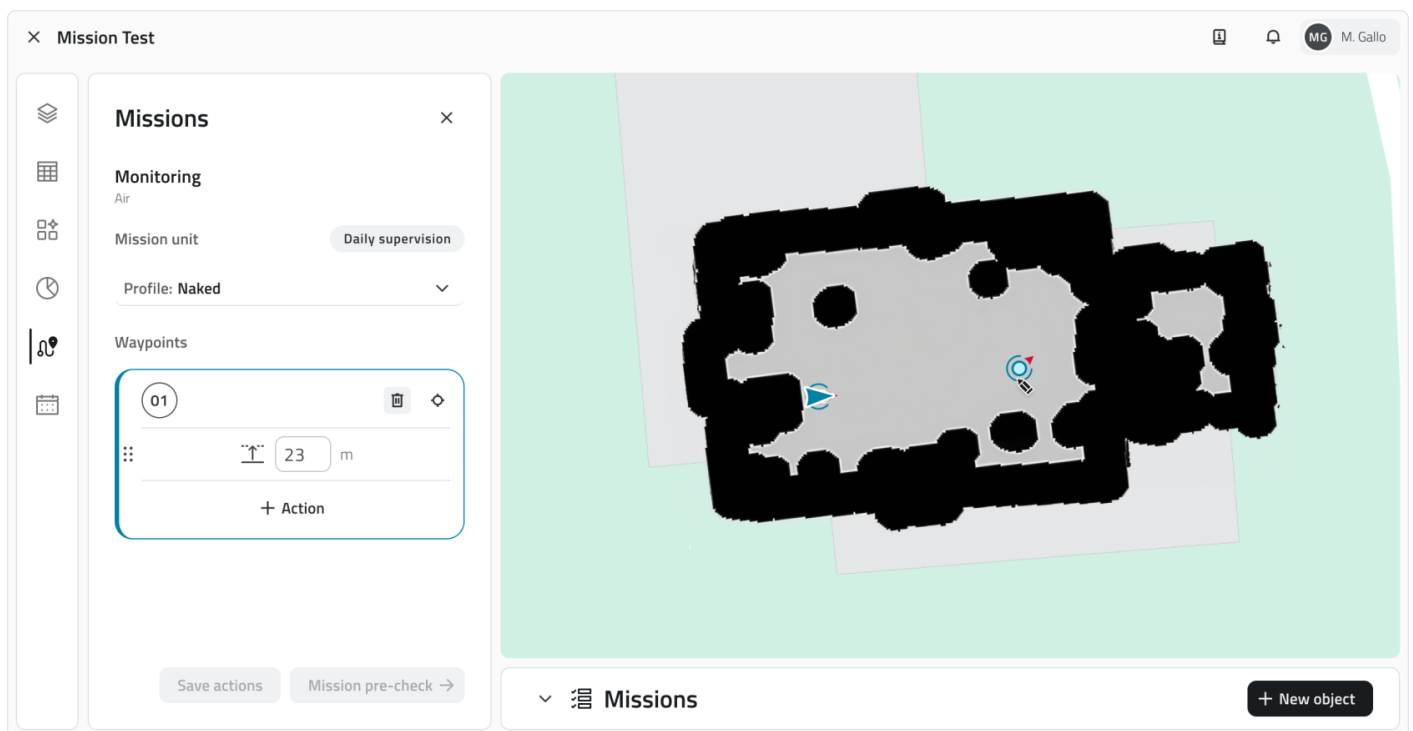
Aggiungere waypoint in mappa

I **Waypoint** definiscono il percorso operativo e la quota che il drone seguirà durante la missione.

Per aggiungere un Waypoint:

1. Seleziona lo strumento **Disegna** della toolbar.
2. Clicca sulla mappa per posizionare il waypoint.
3. Muovi il mouse per definire la direzione del drone.
4. Clicca con il tasto destro del mouse per confermare l'inserimento.
5. Nella card **Action**, nel pannello laterale sinistro, è possibile impostare un valore di **Height** specifico per il **Waypoint**.

Se non viene personalizzato, l'altitudine farà riferimento alla **Global Height** della missione o, se presente, a quella del Waypoint precedente.



Ogni Waypoint:

- Viene numerato automaticamente
- Appare sia in mappa che nel pannello laterale
- Può essere riordinato tramite drag & drop dal pannello laterale

È possibile:

- Modificare l'orientamento selezionando il Waypoint e usando lo strumento **Ruota**

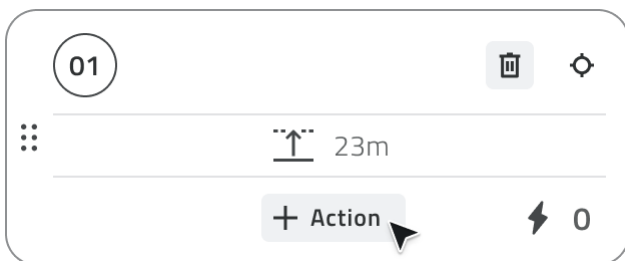
- Spostare un waypoint selezionandolo e usando lo strumento **Sposta**
 - Eliminare un Waypoint dal pannello laterale o direttamente dalla mappa
-

Impostare azioni sui Waypoint

Per ogni Waypoint è possibile configurare una o più azioni che il drone esegue dopo aver raggiunto il punto.

Le azioni definiscono quale operazione deve eseguire il drone, utilizzando uno specifico **Add-on** oppure per una durata definita.

Per aggiungere un'azione a un Waypoint, porta il cursore sopra una delle card azione nel pannello laterale sinistro e clicca sul bottone **Action**.



Logica delle azioni

Le azioni:

- sono associate a un singolo Waypoint
- vengono eseguite in sequenza nell'ordine configurato
- un Waypoint può non avere azioni associate

Le modifiche diventano effettive solo dopo aver cliccato **Salva**.

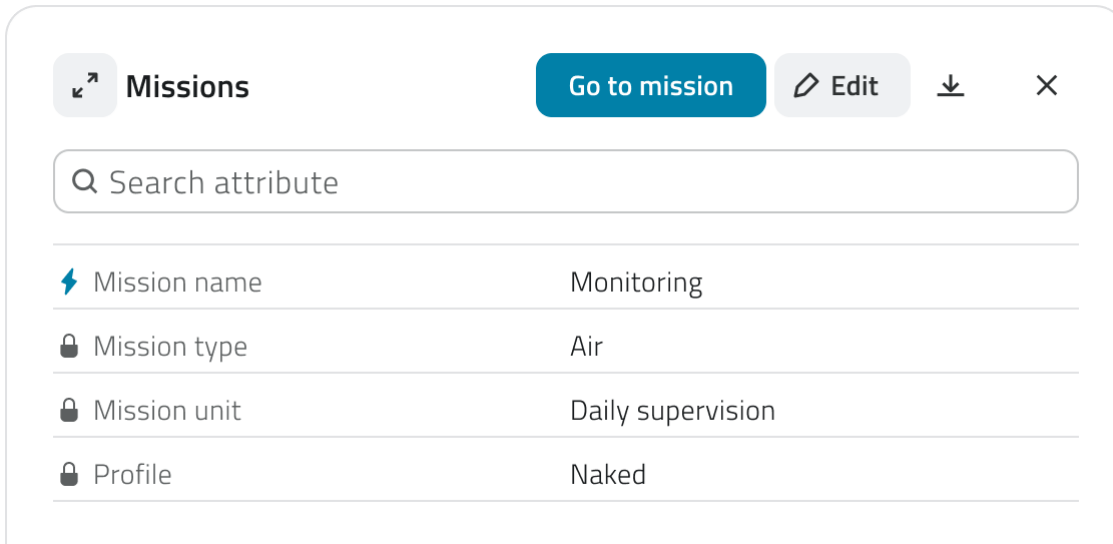
Tipologie di azioni disponibili

- **Take Photo**
Acquisisce un'immagine.
 - **Start Video / Stop Video**
Avvia o interrompe una registrazione video.
 - **Wait**
Mantiene il drone in attesa per un intervallo di tempo definito.
-

Mission Control e avvio della missione

Dopo aver configurato **Waypoint** e **azioni**, la missione può essere verificata e avviata.

Apri **Inventory** → **Missions**, seleziona la missione con doppio clic e clicca **Go to Mission**.



The screenshot shows a 'Missions' window with a search bar and a table of mission details. The window title is 'Missions' and it contains buttons for 'Go to mission', 'Edit', a download icon, and a close icon. The search bar is labeled 'Search attribute'. The table lists the following mission details:

⚡ Mission name	Monitoring
🔒 Mission type	Air
🔒 Mission unit	Daily supervision
🔒 Profile	Naked

Mission Control (Pre-check)

All'apertura il sistema esegue il **Mission Control**, che verifica:

- **Mission Unit** (disponibilità e raggiungibilità del drone)
- **Waypoint** (correttezza della sequenza e dei parametri di volo)

Esito del Pre-check

Il sistema può rilevare due tipologie di errori:

Errori bloccanti

Riguardano la **Mission Unit**.

In questo caso non sarà possibile avviare la missione finché il problema non viene risolto.

Errori non bloccanti (warning)

Riguardano singoli **Waypoint**.

In questo caso è comunque possibile avviare la missione, ma il sistema richiede una conferma prima di procedere.



Waypoints

Some waypoints are not placed on cartesian references and will therefore not be reached by the mission unit.

Ignore Warning & Proceed

By continuing, you acknowledge the risks and accept full responsibility. The provider is not liable for any resulting consequences.

[Terms & Condition](#)

Cancel

▶ Start mission

Avvio della missione

Clicca **Start Mission** per avviare la missione.

The screenshot shows the 'Mission Test' interface. On the left, a sidebar contains a 'Missions' panel with a search bar and a 'Pre-checks' button. Below the search bar, the following items are listed: 'Monitoring', 'Mission unit', 'Waypoints', and a green checkmark with the text 'Checklist completed!'. At the bottom of the sidebar are 'Cancel' and '▶ Start mission' buttons. The main area displays a top-down map of a building with several green circular waypoints and a blue arrow indicating the mission unit's path. The bottom of the interface features a 'Missions' dropdown menu and a '+ New object' button.

All'avvio:

- Il Cane Robot entra in modalità operativa
- la missione viene eseguita automaticamente seguendo **Waypoint** e **azioni configurate**

Da questo momento è possibile monitorare la missione in tempo reale e intervenire tramite i controlli disponibili.

Collegamenti

- [Configurazione iniziale](#)
 - [Missioni Archivate](#)
 - [Drone - Monitorare una missione live](#)
-

Ultimo aggiornamento: 15 dicembre 2025

Revision #1

Created 13 May 2026 15:25:51 by EagleArca Wiki

Updated 13 May 2026 15:25:51 by EagleArca Wiki