

# Robot Dog – Create and launch a mission

Questa sezione descrive i passaggi per creare, configurare e avviare una missione con un Robot Dog, dalla creazione della missione fino al controllo preliminare e all'avvio.

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

## Requisiti

- Modulo attivo nel progetto: `modulo-mission-planner`
- Accesso al **Frontoffice**
- Mission Unit di tipo Robot Dog 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.

Inserisci i dati richiesti:

- **Mission Name**  
Nome identificativo della missione.
- **Mission unit**  
Selezione della Mission Unit associata.
- **Mission Type**  
Tipologia di missione.  
Selezionando **Land**, il flusso viene automaticamente configurato per missioni con Robot Dog.
- **Mission Typology**  
Definisce la modalità operativa della missione. È possibile scegliere tra:
  - **Autonomous** - il Robot Dog esegue la missione in autonomia seguendo il percorso e le azioni che verranno configurati nei passaggi successivi.
  - **Discovery** - missione esplorativa utilizzata per acquisire dati senza un percorso predefinito.

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

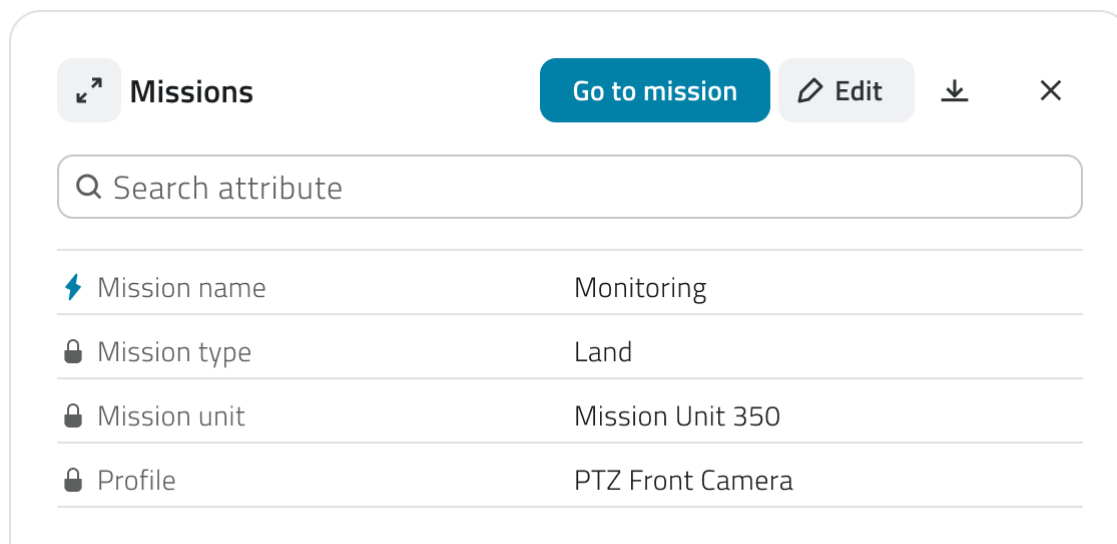
## Gestire una missione (modifica ed eliminazione)

Le operazioni di **modifica** ed **eliminazione** sono disponibili dalla lista delle 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 user interface for managing missions. At the top, there is a header with a back arrow icon, the word "Missions", a blue "Go to mission" button, a grey "Edit" button with a pencil icon, a download icon, and a close "X" icon. Below the header is a search bar with a magnifying glass icon and the placeholder text "Search attribute". Underneath the search bar is a table with four rows of mission details. Each row has a lock icon on the left, indicating that the field is read-only.

|                |                  |
|----------------|------------------|
| ⚡ Mission name | Monitoring       |
| 🔒 Mission type | Land             |
| 🔒 Mission unit | Mission Unit 350 |
| 🔒 Profile      | PTZ Front Camera |

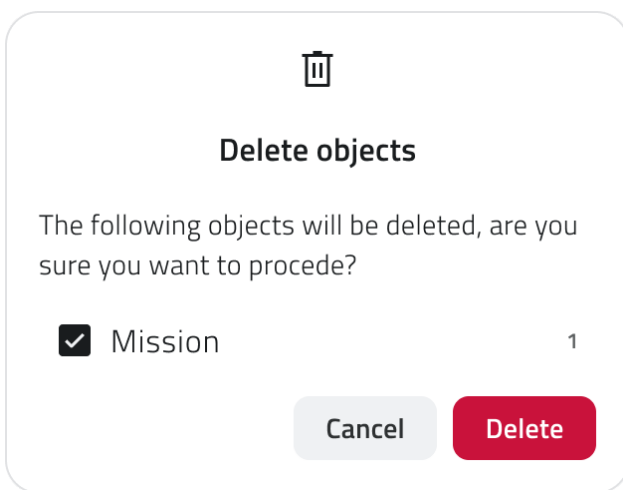
È possibile modificare:

- Nome della missione
- Mission Unit associata (se compatibile)
- Altri attributi non bloccati dallo stato della missione.

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, quindi clicca sul bottone **Elimina** e conferma l'operazione nel modale che appare.



L'eliminazione è consentita solo per le missioni non avviate.  
Le missioni archiviate non possono essere eliminate, ma solo consultate o duplicate.

## Inserire Home e Waypoint in mappa

Per rendere una missione valida e avviabile, è necessario definire:

- una Mission Home
- almeno un Waypoint

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

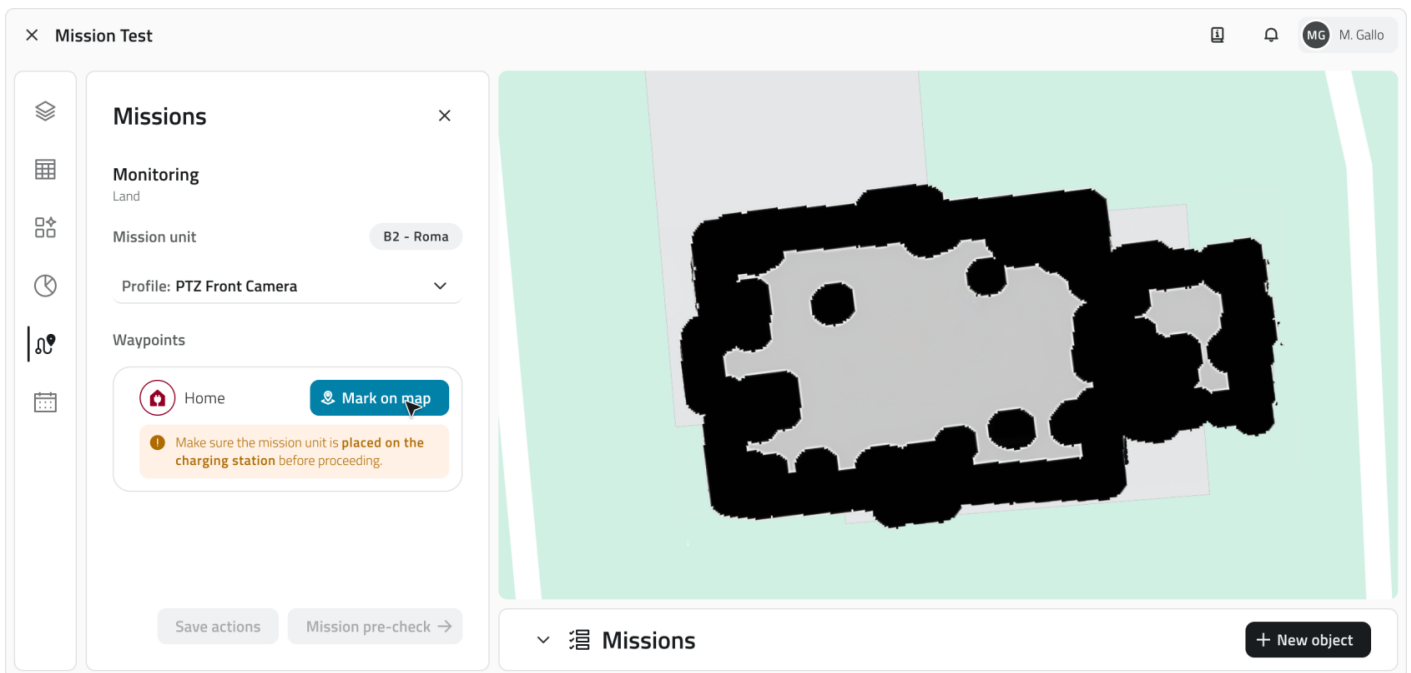
# Impostare la Mission Home

La **Mission Home** rappresenta il punto di partenza e di rientro del Robot Dog.

Non viene disegnata manualmente sulla mappa, ma viene rilevata automaticamente dal sistema in base alla posizione del robot.

Per impostare la Home:

1. Assicurati che il Robot Dog sia acceso e posizionato sulla charging station.
2. Dal pannello laterale, clicca **Mark on map**.



3. Il sistema registra la posizione corrente del robot e la salva come Mission Home.

Per modificare la Home, elimina quella esistente e clicca nuovamente **Mark on map**.

# Aggiungere Waypoint in mappa

I Waypoint definiscono il percorso operativo che il Robot Dog seguirà durante la missione.

Per aggiungere un Waypoint:

1. Seleziona lo strumento **Disegna** dalla toolbar.
2. Clicca sulla mappa per posizionare il punto.
3. Muovi il mouse per definire l'orientamento del Waypoint.

4. Clicca con il tasto destro del mouse per confermare l'inserimento.



Ogni Waypoint:

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

È inoltre possibile:

- Modificare l'orientamento selezionando il Waypoint e usando lo strumento **Rotate**
- 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 Robot Dog esegue dopo aver raggiunto il punto.

Le azioni definiscono quale operazione deve eseguire il robot, 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** che appare. La lista delle azioni disponibili può variare in base alla Mission Unit selezionata e al profilo configurato, poiché dipende dagli Add-on in uso.



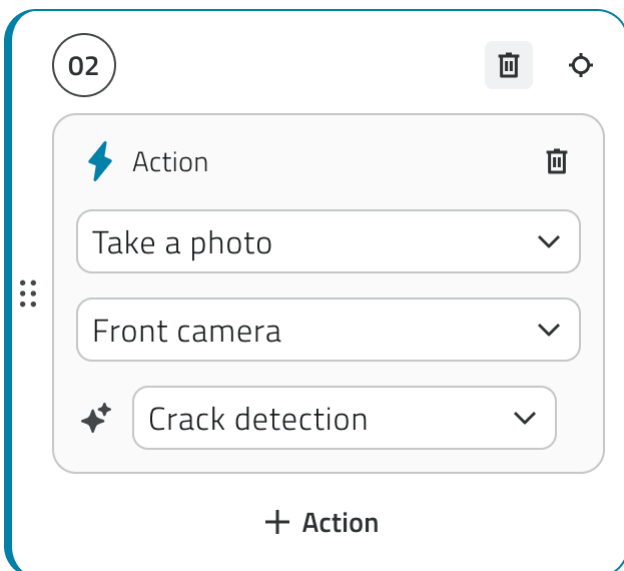
## Logica delle azioni

- 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 **Save**.

## Tipologie di azioni disponibili

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

Per le azioni di acquisizione media è possibile associare uno o più modelli AI, che vengono eseguiti automaticamente dopo la raccolta del contenuto.



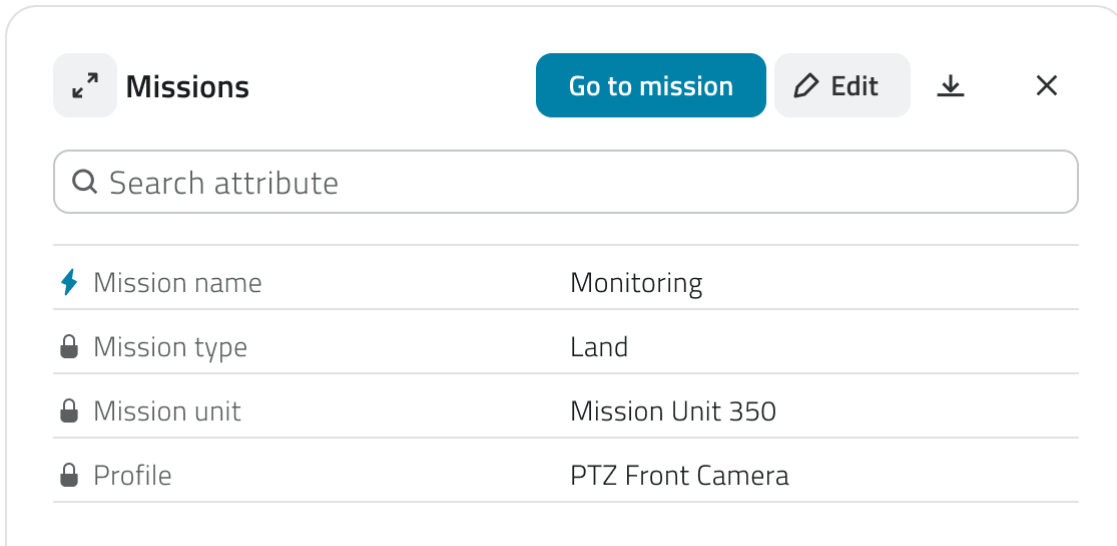
Al termine della missione vengono visualizzati:

- **Media originale**
  - **Media elaborato** dai modelli AI selezionati
-

# Mission Control e avvio della missione

Dopo aver configurato Mission Home, 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 user interface for managing missions. At the top, there is a header with a left arrow icon, the word "Missions", a blue "Go to mission" button, an "Edit" button with a pencil icon, a download icon, and a close "X" icon. Below the header is a search bar with the placeholder text "Search attribute". Underneath the search bar is a table with four rows of mission details.

|                |                  |
|----------------|------------------|
| ⚡ Mission name | Monitoring       |
| 🔒 Mission type | Land             |
| 🔒 Mission unit | Mission Unit 350 |
| 🔒 Profile      | PTZ Front Camera |

## Mission Control

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

- Mission Unit (disponibilità e raggiungibilità)
- Mission Home
- Waypoint
- Add-on

## Esito del Pre-check

Il sistema può rilevare due tipologie di errori:

### **Errori bloccanti**

Riguardano Mission Unit o Home.

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

### **Errori non bloccanti**

Riguardano Add-on o singoli Waypoint.

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



### Add-ons

Some add-ons are not responding. The related actions will not be executed.

### 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

Cliccando **Start Mission**, la missione viene avviata.



All'avvio:

- Il Cane Robot entra in modalità autonoma.
- L'esecuzione procede in autonomia seguendo Home, Waypoint e azioni configurate.

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

---

## Collegamenti

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

**Ultimo aggiornamento:** 15 dicembre 2025

---

Revision #1

Created 12 May 2026 08:14:10 by EagleArca Wiki

Updated 12 May 2026 08:14:10 by EagleArca Wiki