

Robot Dog - Tracking a live mission

 Italian version ↓

 English version

After the mission is started, it enters **live mode** and you'll be able to see the **Robot Dog's location** on the map.

The Robot's **location** and **orientation** are updated automatically.

From this moment, it is possible to monitor the mission status in real time and interact through the controls available in the **Missions** panel.

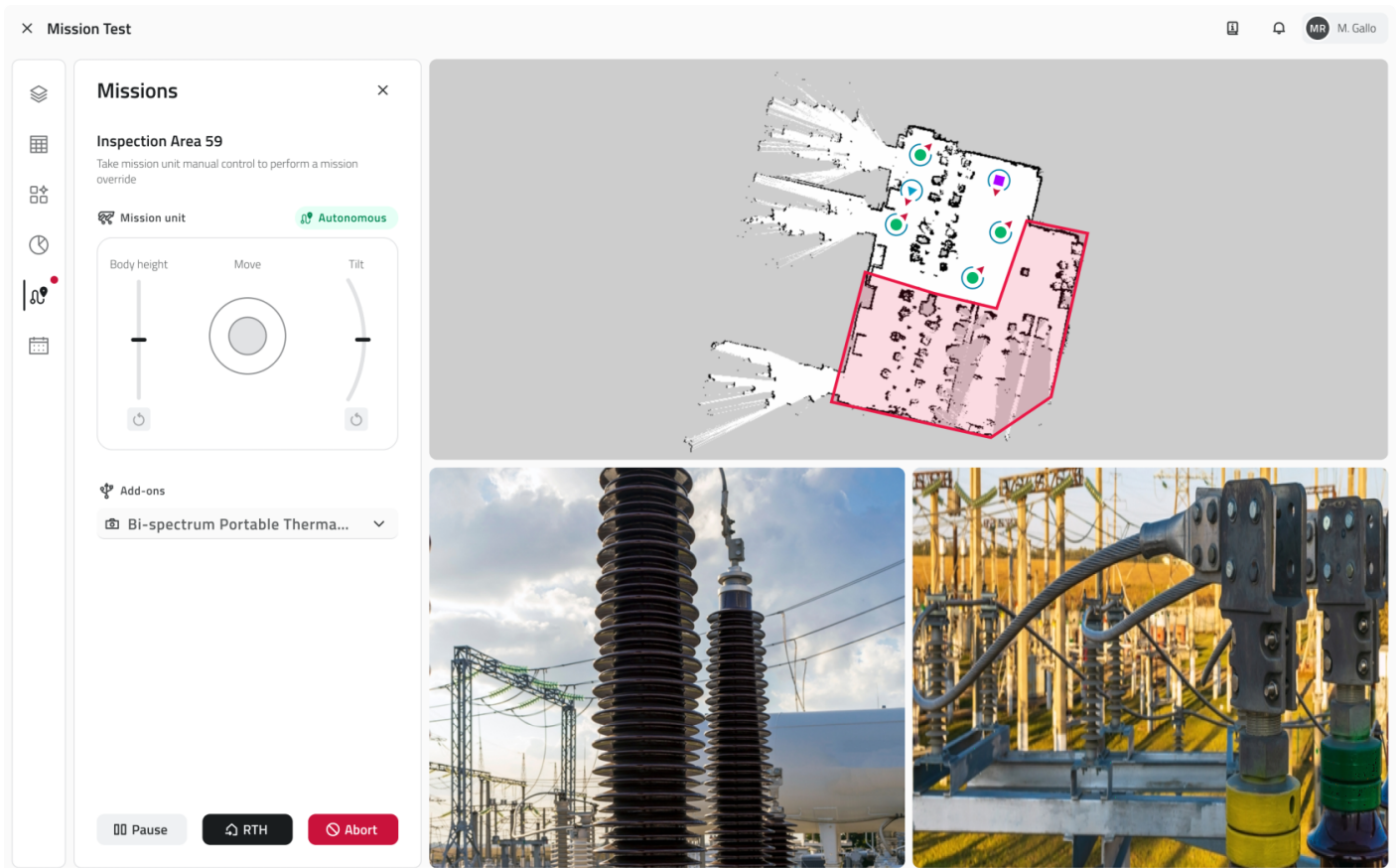
Available with access to the **App** and a successfully completed **mission pre-check**.

Mission control modes

During execution, the **current mission status** is always displayed. It is possible to follow the mission in **autonomous mode** or manage it in **manual control mode**.

Autonomous mode

In **autonomous mode**, the Robot Dog executes the mission automatically, following the sequence of **waypoints** and **actions** [*configured during planning*](#).



Manual control mode

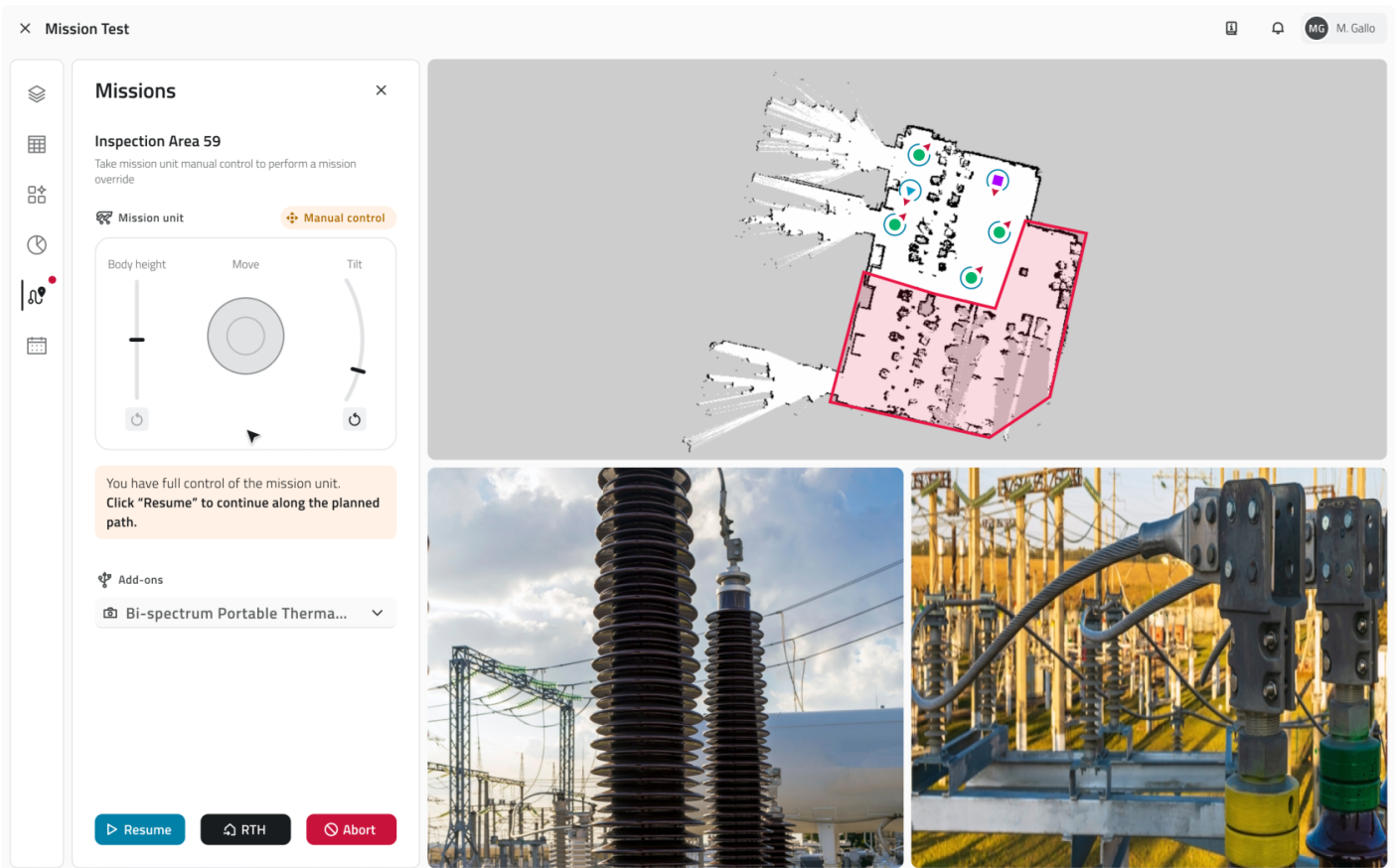
There are two ways to switch to manual control mode:

- Click the **Pause** button, located at the bottom of the side panel.
- Directly use **the manual controls** at the top of the side panel.

The platform displays a notification signalling the mode change. Autonomous execution is suspended and the Mission Unit responds exclusively to commands issued in real time.

The available movement controls are:

- **Dog Movement**
Directs the Robot Dog's movement.
- **Body height**
Adjusts the height of the robot's body.
- **Tilt**
Adjusts the forward-backward tilt of the body.



Adjusting the **Tilt** disables the movement control. It is still possible to modify the **Body height**, but the Robot Dog cannot move until the Tilt is reset to its default value.

To return to autonomous mode, click the **Resume** button, which replaces the **Pause** button at the bottom of the side panel.

In both modes, next to the Pause/Resume button, two essential commands are always available:

- **RTH (Return to Home)**
Concludes the mission and automatically brings the Robot Dog back to the **Mission Home**.

Return to home



This action will trigger the mission unit to compute an autonomous return path to its charging station.

- The unit will navigate back to its home position.
- All finalized media will be preserved.
- Any non-finalized media (e.g. active recordings) will be discarded upon return.

This action is irreversible.

Cancel

Continue

• Abort

Interrupts the mission, leaving the robot in its current position.

Abort mission



Pause state

The unit mission has been paused awaiting your decision.

This action will **disconnect the mission unit** from the planned route and set it to **standby**.

- The unit will **remain idle** until manual control is engaged or a new mission is started.
- All finalized media will be **preserved**.
- Any non-finalized media (e.g. active recordings) will be **discarded** upon abort.

This action cannot be undone.

Cancel

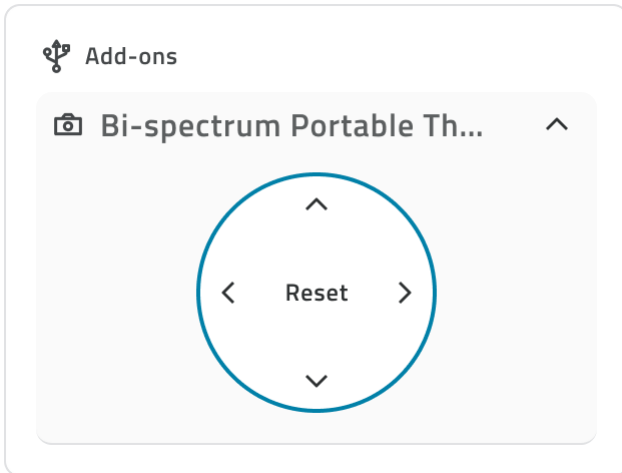
Abort

PTZ camera controls and standalone actions

If the PTZ camera is installed, during the live mission it is possible to manually control it on three axes:

- **Pan**
Horizontal rotation of the camera.
- **Tilt**
Vertical tilt.
- **Zoom**
Image magnification or reduction.

To access the PTZ controls, select the desired add-on from the **side panel**. The **dedicated component** will be displayed automatically.



Using the **directional arrows** you can orient the camera in the desired direction. The **Reset** button, visible only after a change from the initial position, restores the camera to its default values:

- **Pan/Tilt:** 0°
- **Zoom:** 1x

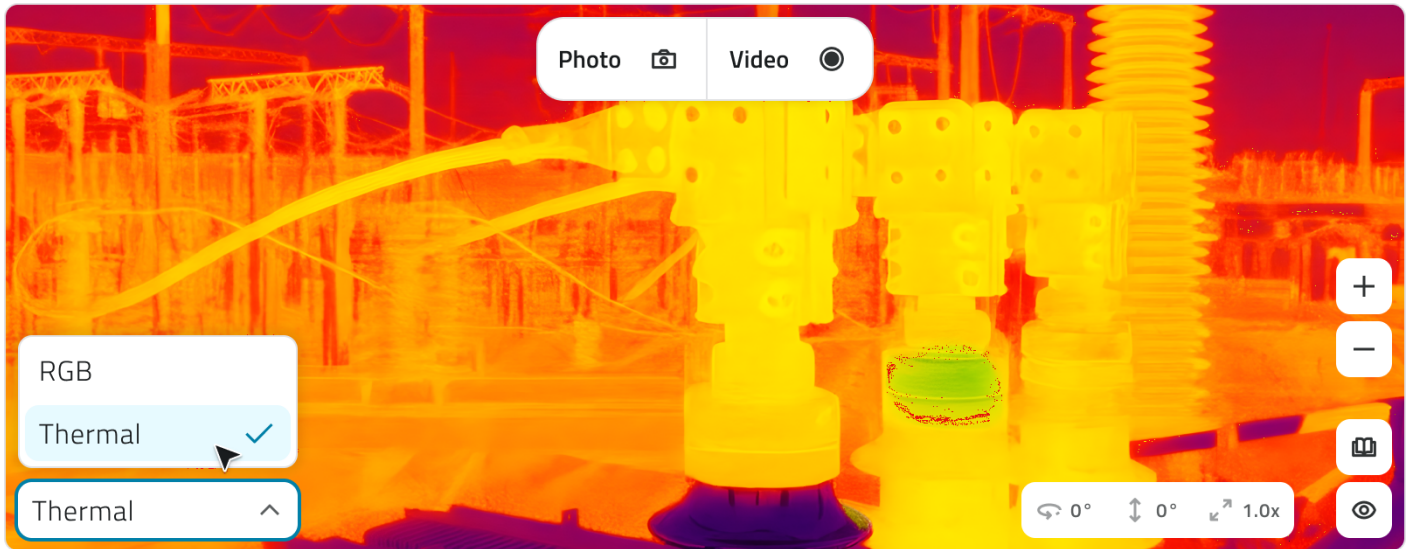
The current Pan, Tilt and Zoom values can be viewed **on hover** over the camera view.



PTZ controls are available in both **autonomous mode** and **manual control mode**.

During mission execution it is also possible to perform **independent camera actions** from those configured on the **Waypoints**. To execute an action, hover over the **camera view**. A **contextual toolbar** will appear at the top of the page with the available actions:

- **Photo**
Captures an image.
- **Video**
Starts or stops a video recording.



Standalone camera actions do not modify the mission configuration and do not affect the planned Waypoints.

Media management

During live execution, all acquired media is **saved automatically**.

← Missions (Archived) Restore ↓ ×

Q Search attribute


🔒 End 12 Apr 2025 - 12:56

Note

🔒 Force start ✖

🔒 ID 124135013267


Mission's Media



Monitoring_12.10.25-15:32_Image_1
12 october 2024 - 15:32

↓

Mission's Media



Monitoring_12.10.25-15:38_Image_2
12 october 2024 - 15:38

↓

Media captured during the execution of a **Waypoint** can be found in the corresponding **Waypoint (Archived)** after the mission ends.

Media captured outside of Waypoints, via **standalone camera actions** (photo or video), is saved in the **Mission (Archived)** section.

Links

- [Initial Setup](#)
 - [Archived Missions](#)
-

Dopo l'avvio, la missione entra in **modalità live** e sarai in grado di vedere la **posizione del Robot Dog** in mappa.

La **posizione** e l'**orientamento** del Robot si aggiornano automaticamente.

Da questo momento è possibile monitorare lo stato della missione in tempo reale e intervenire tramite i controlli disponibili nel pannello **Missions**.

Disponibile solo con permessi di accesso all'**App** e il **pre-check** della missione completato con esito positivo.

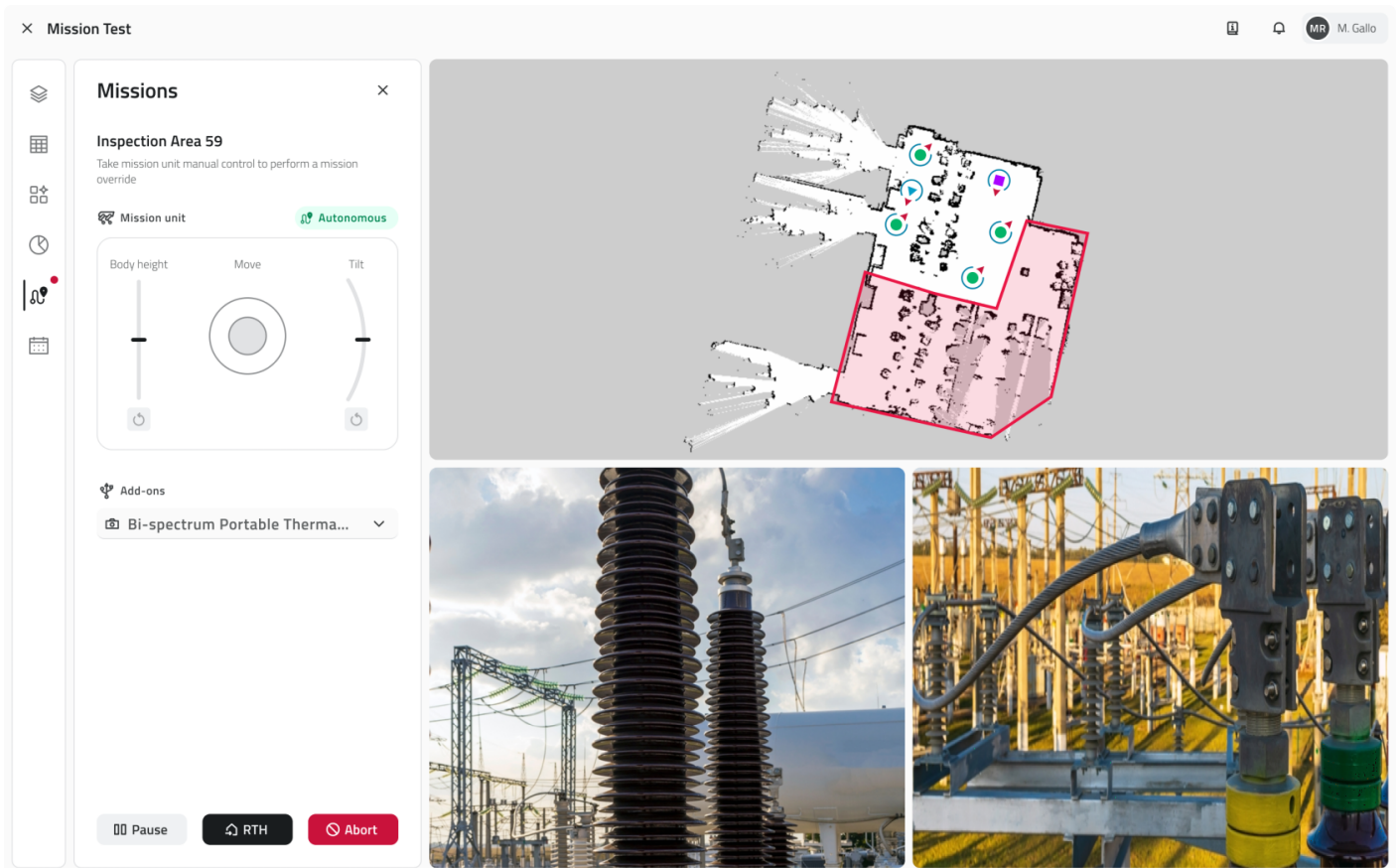
Modalità di controllo della missione

Durante l'esecuzione viene sempre mostrato lo **stato corrente della missione**.

È possibile seguire la missione in **modalità autonoma** o gestirla in **modalità controllo manuale**.

Modalità autonoma

In **modalità autonoma** il Robot Dog esegue la missione automaticamente, seguendo la sequenza di **waypoint** e **azioni** [*configurate durante la pianificazione*](#).



Modalità controllo manuale

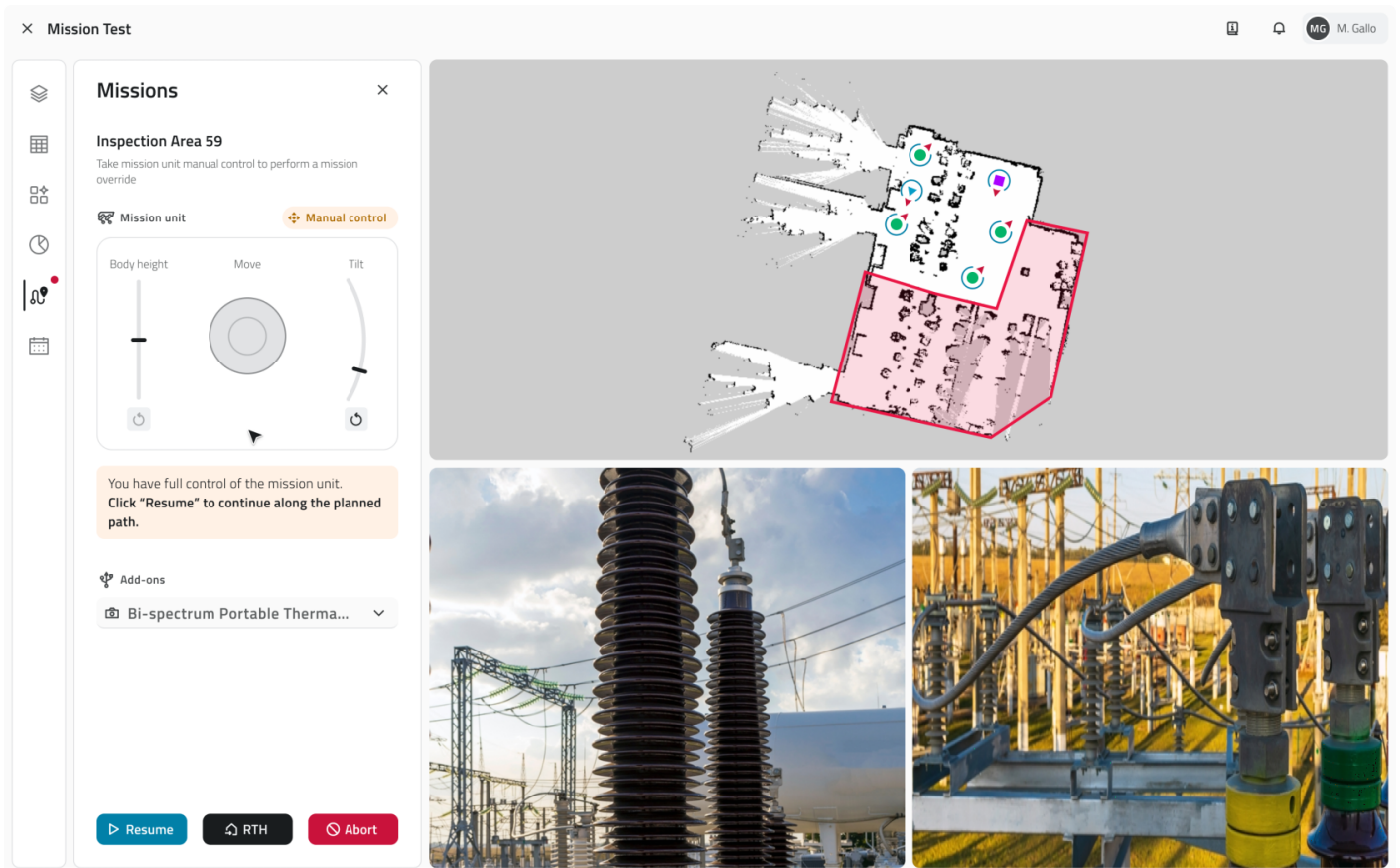
Per passare alla modalità di controllo manuale sono disponibili due opzioni:

- Cliccare il pulsante **Pausa**, situato nella parte bassa del pannello laterale.
- Utilizzare direttamente **i comandi manuali** nella parte alta del pannello laterale.

La piattaforma mostra un avviso che segnala il cambio di modalità. L'esecuzione autonoma viene sospesa e la Mission Unit risponde esclusivamente ai comandi impartiti in tempo reale.

I controlli di movimento disponibili sono:

- **Dog Movement**
Direziona lo spostamento del Robot Dog.
- **Body height**
Regola l'altezza del corpo del robot.
- **Tilt**
Regola l'inclinazione anteriore-posteriore del corpo.



Modificando il **Tilt**, il controllo di movimento si disabilita. È ancora possibile modificare la **Body height**, ma il Robot Dog non può spostarsi finché il Tilt non viene riportato al valore di default.

Per tornare alla modalità autonoma, clicca il pulsante **Riprendi**, che sostituisce il pulsante **Pausa** nella parte bassa del pannello laterale.

In entrambe le modalità, accanto al pulsante Pausa/Riprendi, sono sempre disponibili due comandi essenziali:

- **RTH (Return to Home)**
Conclude la missione e fa rientrare automaticamente il Robot Dog alla **Mission Home**.

Return to home



This action will trigger the mission unit to compute an autonomous return path to its charging station.

- The unit will navigate back to its home position.
- All finalized media will be preserved.
- Any non-finalized media (e.g. active recordings) will be discarded upon return.

This action is irreversible.

Cancel

Continue

• Abort

Interrompe la missione lasciando il robot nella posizione in cui si trova.

Abort mission



Pause state

The unit mission has been paused awaiting your decision.

This action will **disconnect the mission unit** from the planned route and set it to **standby**.

- The unit will **remain idle** until manual control is engaged or a new mission is started.
- All finalized media will be **preserved**.
- Any non-finalized media (e.g. active recordings) will be **discarded** upon abort.

This action cannot be undone.

Cancel

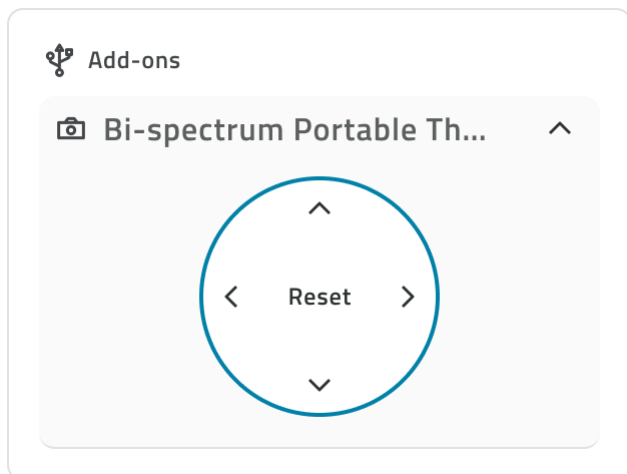
Abort

Controlli camera PTZ e azioni standalone

Se la camera PTZ è installata, durante la missione live è possibile controllarla manualmente sui tre assi:

- **Pan**
Rotazione orizzontale della camera.
- **Tilt**
Inclinazione verticale.
- **Zoom**
Ingrandimento o riduzione dell'immagine.

Per accedere ai controlli PTZ, seleziona l'add-on desiderato dal **pannello laterale**. Il **componente dedicato** verrà visualizzato automaticamente.



Utilizzando le **frecche direzionali** puoi orientare la camera nella direzione desiderata. Il pulsante **Reset**, visibile solo dopo una modifica rispetto alla posizione iniziale, riporta la camera ai valori di default:

- **Pan/Tilt:** 0°
- **Zoom:** 1x

I valori correnti di Pan, Tilt e Zoom sono visualizzabili **in hover** sulla vista della camera.

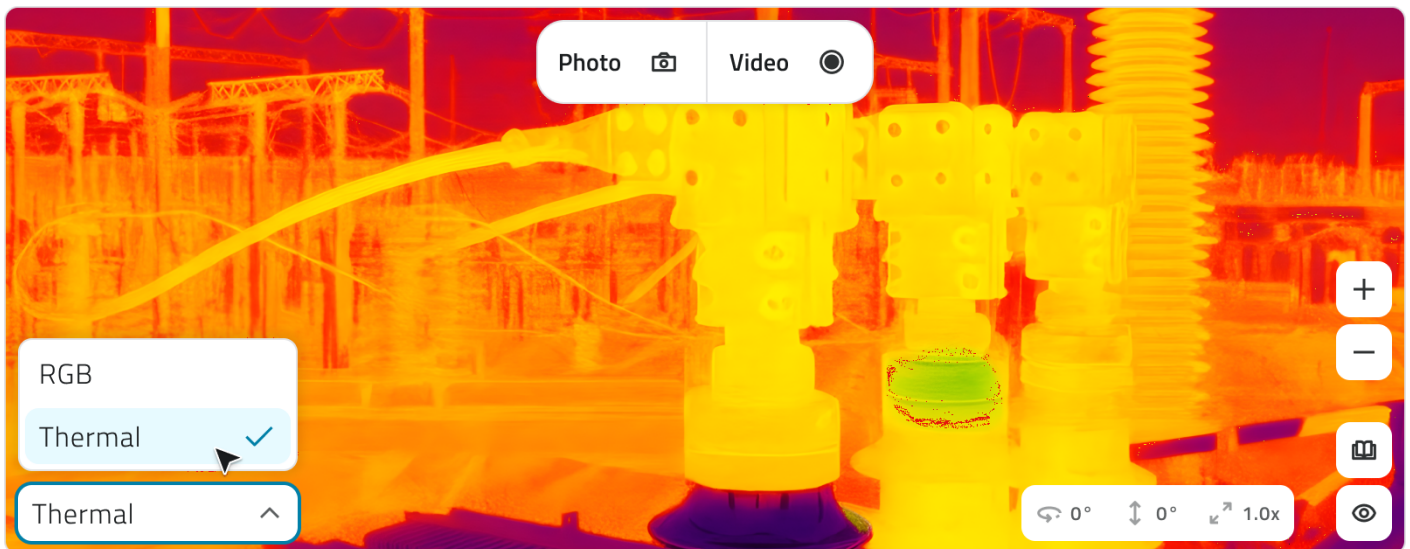


I controlli PTZ sono disponibili sia in **modalità autonoma** sia in **modalità controllo manuale**.

Durante l'esecuzione della missione è inoltre possibile eseguire **azioni camera indipendenti** da quelle configurate sui **Waypoint**.

Per eseguire un'azione, porta il cursore sopra la **vista della camera**. In alto nella pagina compare una **toolbar contestuale** con le azioni disponibili:

- **Photo**
Acquisisce un'immagine.
- **Video**
Avvia o interrompe una registrazione video.



Le azioni camera standalone non modificano la configurazione della missione e non influiscono sui Waypoint pianificati.

Gestione dei media

Durante l'esecuzione live, tutti i media acquisiti vengono **salvati automaticamente**.

↳ Missions (Archived) Restore ↓ ×

🔍 Search attribute


🔒 End 12 Apr 2025 - 12:56

Note


🔒 Force start ✖

🔒 ID 124135013267

Mission's Media

 Monitoring_12.10.25-15:32_Image_1 ↓
12 october 2024 - 15:32

Mission's Media

 Monitoring_12.10.25-15:38_Image_2 ↓
12 october 2024 - 15:38

I media acquisiti durante l'esecuzione di un **Waypoint** sono consultabili nel corrispondente **Waypoint (Archiviato)** al termine della missione.

I media acquisiti al di fuori dei Waypoint, tramite **azioni camera standalone** (foto o video), vengono salvati nella sezione **Mission (Archived)**.

Collegamenti

- [Configurazione iniziale](#)
- [Missioni Archivate](#)

Last update: 15 May 2026

Revision #12

Created 13 May 2026 10:47:55 by EagleArca Wiki

Updated 5 June 2026 14:34:02 by EagleArca Wiki