

Robot Dog - Tracking a live mission

Dopo l'avvio, la missione entra in **modalità live**.

In questa fase è possibile monitorare lo stato della missione in tempo reale e intervenire tramite i controlli disponibili nel pannello **Missions**.

Requisiti

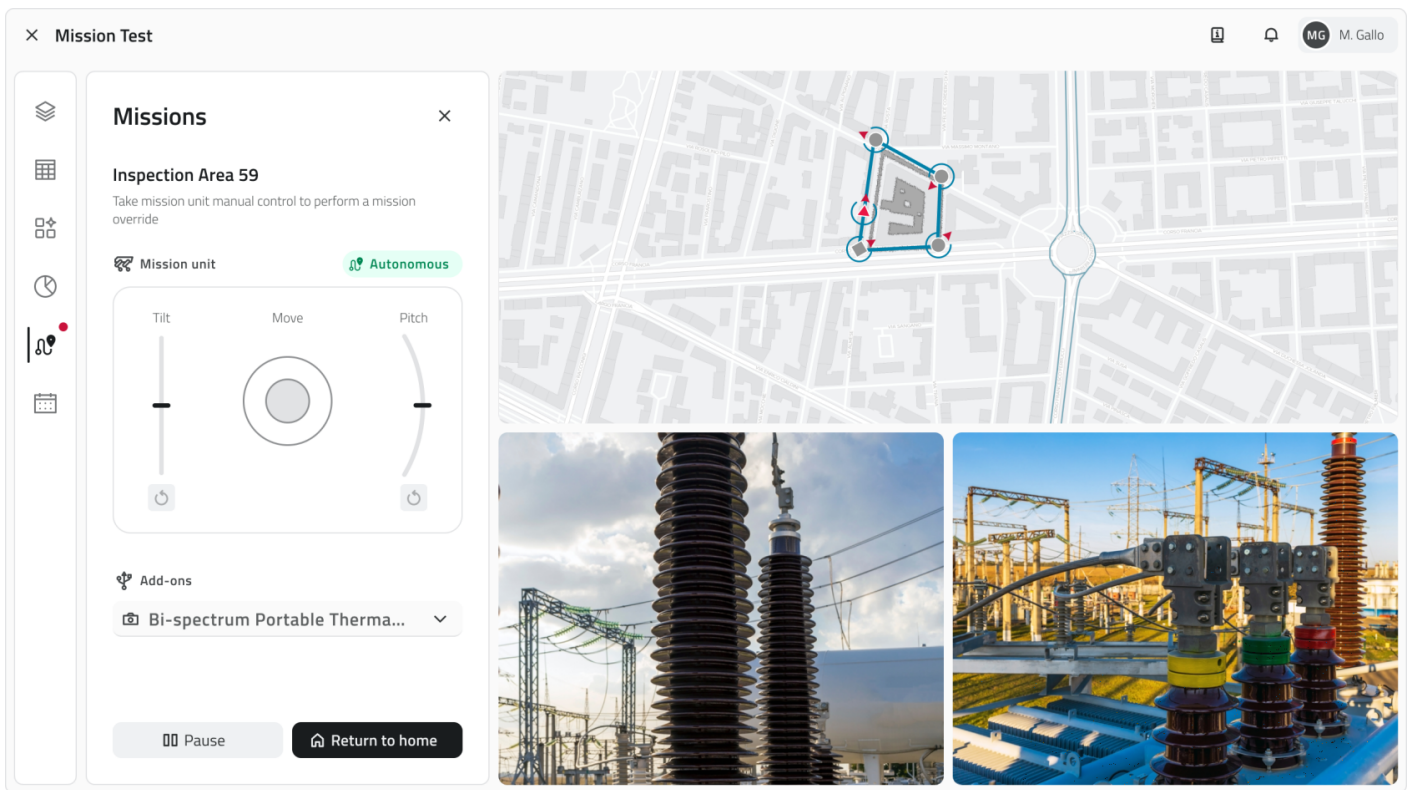
- Modulo attivo nel progetto: `modulo-mission-planner`
 - Accesso al Frontoffice
 - **Mission Type** impostato su **Land**
 - **Pre-check** della missione completato con esito positivo
-

Modalità di controllo della missione

Durante l'esecuzione viene sempre mostrato lo stato corrente della missione, è possibile operare in **modalità autonoma** o in **controllo manuale**.

Modalità autonoma

In **modalità autonoma** il Cane Robot esegue la missione automaticamente, seguendo la sequenza di **waypoint** e **azioni** configurate durante la pianificazione.

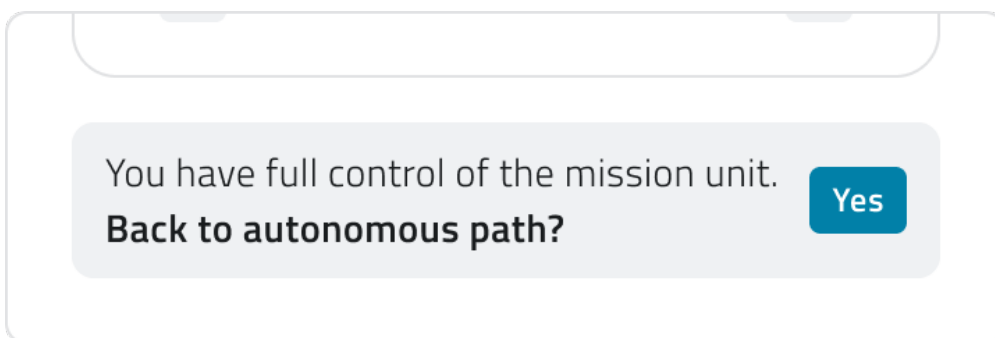


Durante l'esecuzione è disponibile il comando **Pausa**, se attivato:

- la missione passa alla **modalità controllo manuale**
- la **Mission Unit** si arresta e rimane in attesa di nuovi comandi

La piattaforma mostra un avviso che segnala il cambio di modalità.

Per riprendere l'esecuzione automatica della missione, clicca il bottone **Sì** (azzurro) visualizzato accanto al messaggio.



Modalità controllo manuale

In **modalità controllo manuale** l'esecuzione autonoma viene sospesa, la **Mission Unit** risponde esclusivamente ai comandi impartiti in tempo reale.

Nel **pannello laterale** sono disponibili i controlli di movimento:

Dog Movement

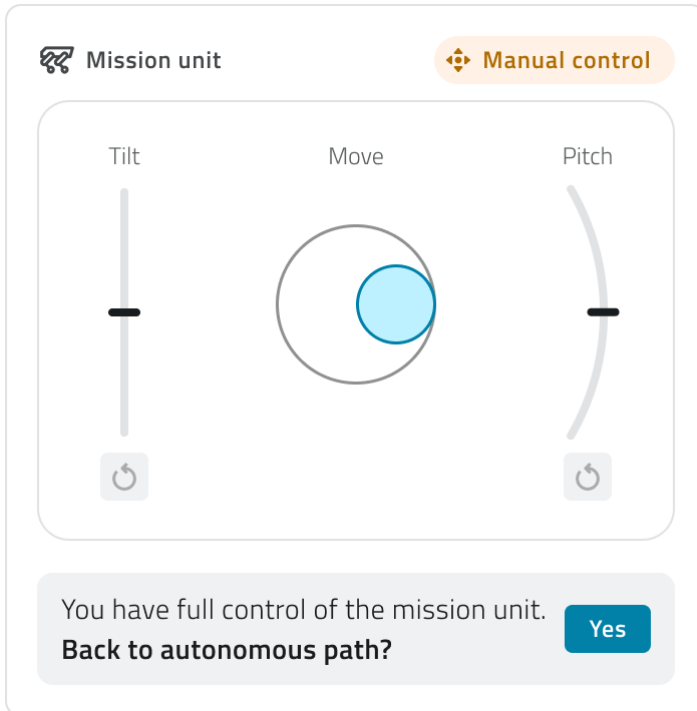
Direziona lo spostamento del Robot Dog.

Tilt

Regola l'inclinazione laterale del corpo.

Pitch

Regola l'inclinazione anteriore-posteriore del corpo.



In entrambe le modalità è sempre disponibile il comando **Return to Home**, che interrompe la missione e fa rientrare automaticamente il Cane Robot alla **Mission Home**.

 Return to home

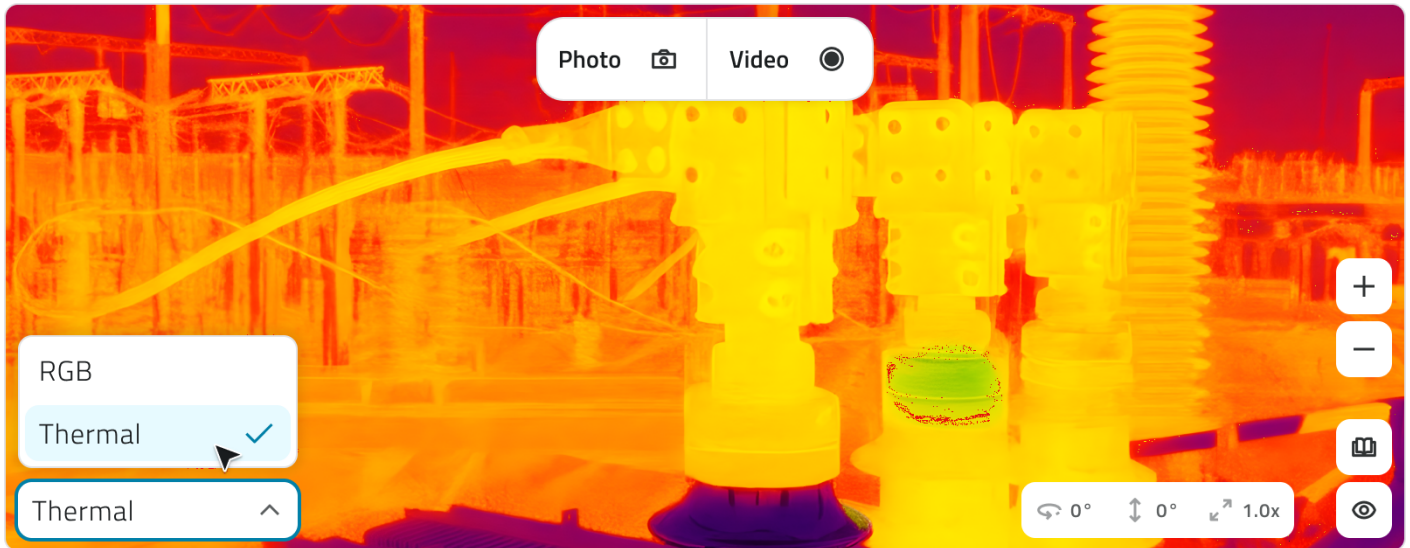
Azioni camera standalone

Durante l'esecuzione della missione è 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.

Se l'Add-on installato lo supporta, dalla stessa vista è possibile selezionare anche il **Video Channel**.



Le azioni camera standalone:

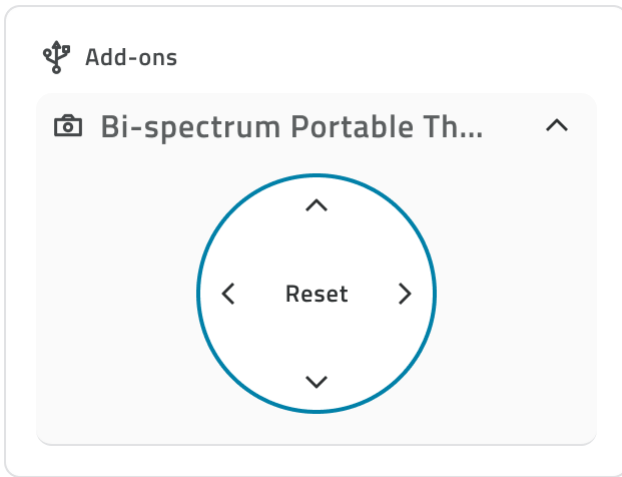
- non modificano la configurazione della missione
- non influiscono sui Waypoint pianificati

Controlli PTZ

Se l'Add-on installato lo consente, durante la missione live è possibile controllare manualmente una camera **PTZ** 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 bottone **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**.

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 raccolti durante l'esecuzione di un **Waypoint** vengono associati al Waypoint corrispondente.
- I media acquisiti al di fuori dei Waypoint, tramite **azioni camera standalone** (foto o video), vengono salvati nella sezione **Mission (Archived)**.

Collegamenti

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

Ultimo aggiornamento: 15 dicembre 2025

Revision #1

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

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