



HIGHDRA[®] **Auterion Mission Control**

Ein umfassender Leitfaden zur Auterion Mission Control der
HIGHDRA[®] gemäß dem Betriebshandbuch v1.1

HIGHDRA[®] SYSTEM TRAINING **Part 2 of 5**





Überblick - Auterion Mission Control

- **Grundlagen der Auterion Mission Control**
Einführung, Hauptfunktionen und Benutzerschnittstelle der Steuerungssoftware
- **Die Fly View**
Hauptbildschirm für pilotengesteuerte Flugoperationen, Statusanzeigen und Echtzeitsteuerung
- **Die Plan View**
Hauptbildschirm für automatische Flugoperationen, Statusanzeigen und Planung



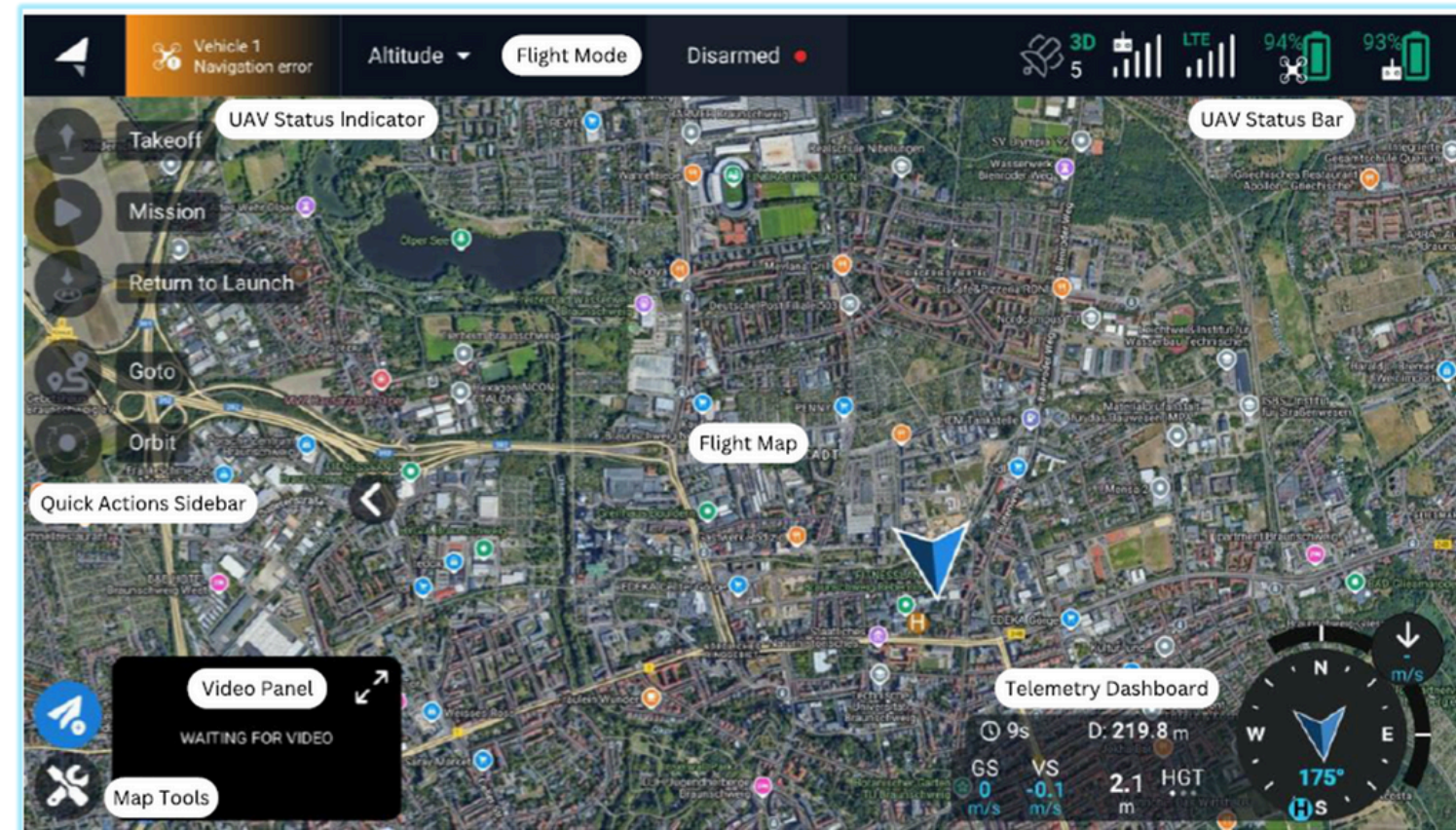
Was ist die Auterion Mission Control?

Definition und Überblick

Auterion Mission Control (AMC) ist eine fortschrittliche Bodenstation-Anwendung. Sie bietet eine umfassende Plattform für:

- Präzise Steuerung von Drohnenflügen in Echtzeit
- Planung und Ausführung automatisierter Missionen
- Umfangreiche Systemkonfiguration und -überwachung
- Compliance mit Luftraumvorschriften

AMC gewährleistet sichere, regelkonforme und effiziente Drohnenoperationen für professionelle Anwendungen.



Die AMC-Benutzeroberfläche bietet alle wichtigen Funktionen auf einen Blick und ermöglicht intuitive Kontrolle über das Fluggerät.



Hauptfunktionen der Auterion Mission Control



Vorflug Sicherheitschecks

Umfassende Checklisten stellen sicher, dass alle Systeme ordnungsgemäß funktionieren, bevor der Flug beginnt. Dies erhöht die Sicherheit und reduziert das Risiko von Zwischenfällen während des Betriebs.



Direkte Drohnensteuerung

Flexible Steuerungsmöglichkeiten mit manuellen und autonomen Modi. AMC bietet präzise Kontrolle und nahtlose Übergänge zwischen verschiedenen Flugmodi je nach Missionsbedürfnissen.



Missionsplanung

Einfache Erstellung von Flugpfaden mit Wegpunkten, automatisierten Vermessungen und Korridorflügen. Die intelligente Planung optimiert Zeit, Batterienutzung und Datenerfassung.



Echtzeit-Warnungen

Kontinuierliche Überwachung der Flugtelemetrie mit sofortigen Benachrichtigungen bei kritischen Situationen oder Annäherung an Gefahrenzonen, um schnelle Reaktionen zu ermöglichen.



Die Benutzeroberfläche

Kartenansicht

Zentrale, interaktive Karte zur Anzeige der Drohnenposition, geplanter Routen und Luftraumeinschränkungen



Telemetrie

Echtzeit-Anzeige von Geschwindigkeit, Höhe, Batteriestand und anderen wichtigen Flugdaten



Statusanzeige

Farbcodierte Anzeigen für Systemzustand, Konnektivität und Flugbereitschaft



Aktionsleiste

Schnellzugriff auf häufig verwendete Befehle wie Starten, Landen und Notfall-Funktionen



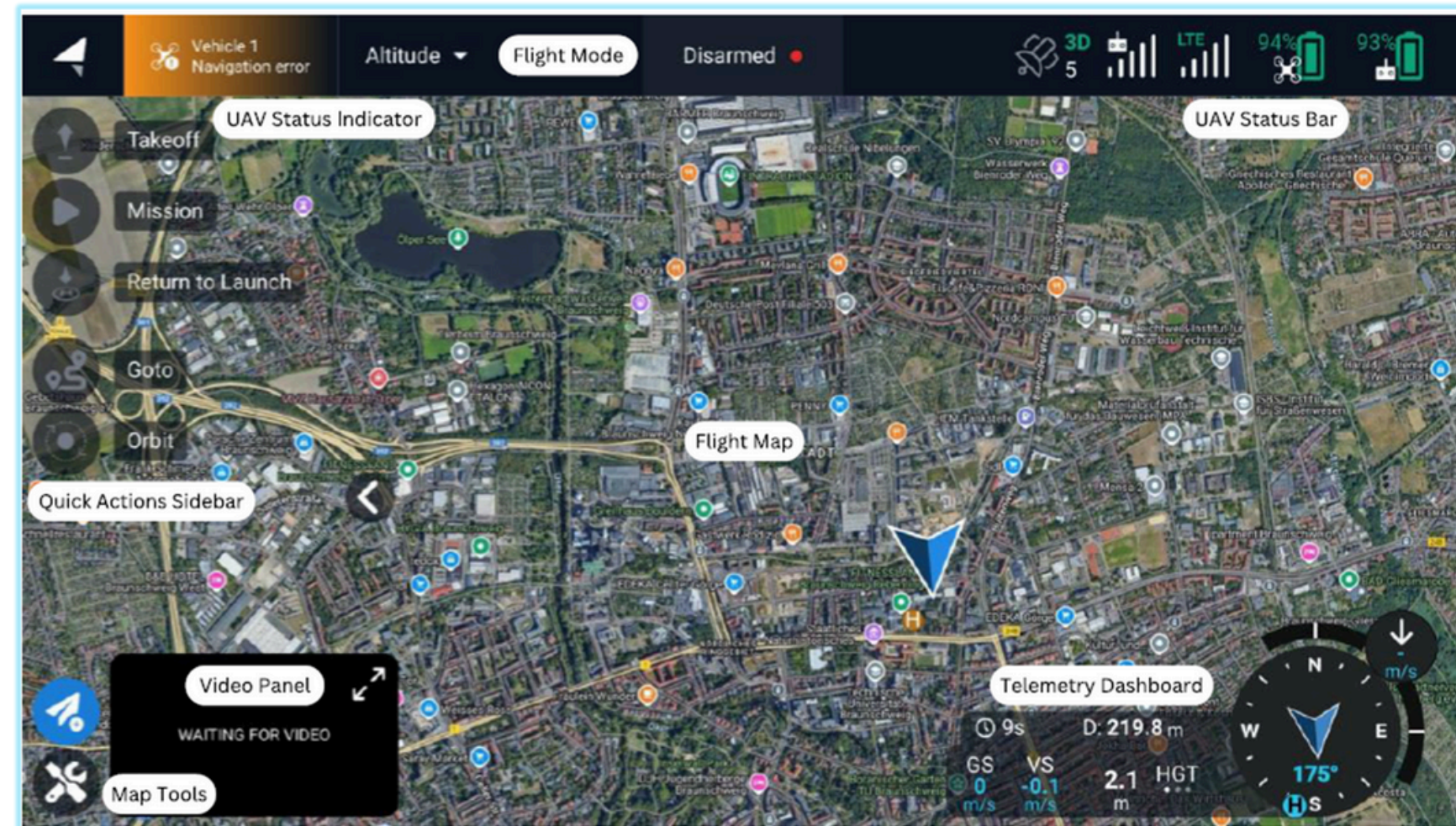
Die durchdachte Anordnung der Elemente ermöglicht intuitive Bedienung auch in stressigen Situationen während des Flugbetriebs.

Fly View

Primärer Betriebsbildschirm

Die Fly View ist die Hauptansicht vieler Flugoperationen in AMC:

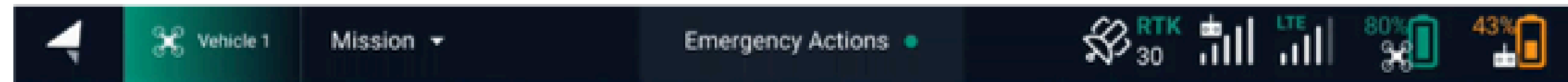
- Standardbildschirm für die aktive Flugphase
- Ausführung von Checklisten
- Steuerung von Start- und Landemanövern
- Überwachung aller Drohnensysteme
- Vollständige Kontrolle während des gesamten Fluges



Die Fly View vereint alle wichtigen Elemente auf einem Bildschirm: Missionskarte, Telemetriedaten und Videofeed der Drohnenkamera (falls verfügbar).

In dieser Ansicht haben Sie stets alle kritischen Informationen im Blick und können schnell auf Veränderungen oder Notfälle reagieren.

UAV-Statusleiste



Überblick über Systemstatus auf einem Blick

○ Überblick über Systemstatus auf einem Blick

Zeigt den aktuellen Betriebsmodus der Drohne an
(Position, Höhe, Mission, RTL)

○ GPS-Status

Signalstärke und Anzahl der verbundenen
Satelliten für präzise Navigation

○ Verbindungsqualität

Signalstärke der primären Funkverbindung und
LTE-Backup (falls vorhanden)

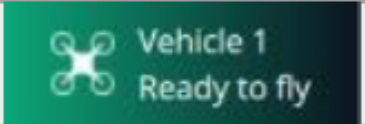
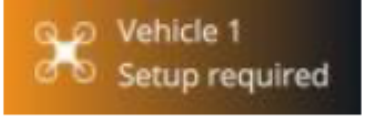
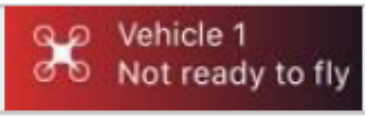
○ Batteriezustand

Aktueller Ladestand, verbleibende Flugzeit und
Warnungen bei kritischen Werten

○ Zusatzinformationen

Tippen Sie auf die einzelnen Statussymbole, um
detaillierte Informationen zu erhalten

UAV Statusindikatoren

Symbol	Description
 Vehicle 1 Ready to fly	UAV is ready to arm and takeoff.
 Vehicle 1 Setup required	UAV not ready to take off for a known reason: <ul style="list-style-type: none"> System requires setup (e.g. compass calibration). Active warning of condition preventing takeoff (e.g. no position lock).
 Vehicle 1 Not ready to fly	Unknown fault preventing takeoff.

Farbcodierte Bereitschaftsanzeigen

Die Statusindikatoren geben einen schnellen visuellen Überblick über die Einsatzbereitschaft der Drohne:

- Grün: System vollständig einsatzbereit, keine Probleme
- Gelb: Problem vorhanden, aber Flug noch möglich
- Rot: Kritischer Fehler, Flug nicht möglich oder gefährlich



Statusmeldungen

Die Textanzeige unter dem Farbindikator liefert detaillierte Beschreibungen:

- Präzise Angabe des aktuellen Flugzustands
- Spezifische Fehlermeldungen bei Problemen
- Empfehlungen zur Problemlösung

Flugmodus-Auswahl



Automatische Modusanzeige

Der aktuelle Flugmodus wird stets prominent angezeigt, um jederzeit volle Klarheit über den Betriebszustand zu haben.

Manuelle Modusauswahl

Zwei Hauptmodi stehen zur direkten Auswahl: Positionsmodus (präzises Halten der Position) und Höhenmodus (nur vertikale Stabilisierung).



Automatische Modusumschaltung

Modi können automatisch gewechselt werden, wie zum Beispiel zum Haltemodus oder RTL nach einer Mission.

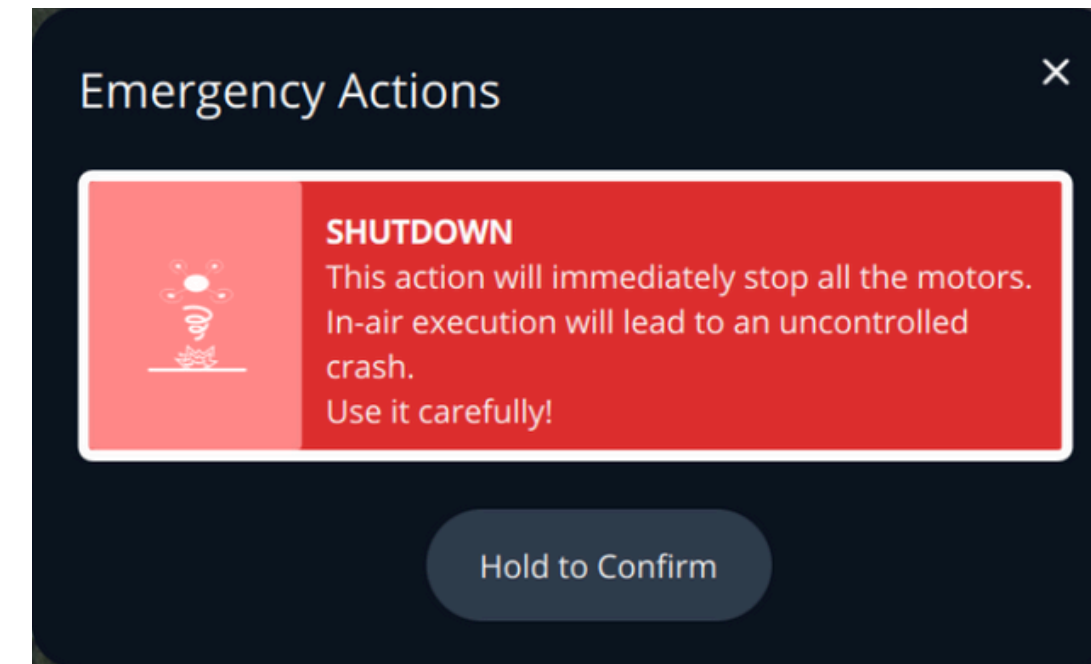
Die Auswahl des richtigen Flugmodus ist entscheidend für die Sicherheit und Effizienz des Flugbetriebs. In Trainingssituationen sollten Sie mit allen Modi vertraut werden, um in jeder Situation angemessen reagieren zu können.

Notfallmaßnahmen

Notfall-Stopp Funktion

Die Notfall-Stopp Funktion ist die drastischste Notfallmaßnahme und sollte nur in absoluten Ausnahmesituationen verwendet werden:

- Sofortiges Abschalten aller Motoren mitten im Flug
- Führt zu unkontrolliertem Absturz der Drohne
- Nur bei unmittelbarer Gefahr für Menschen einsetzen
- Kann zu schweren Schäden am Fluggerät führen

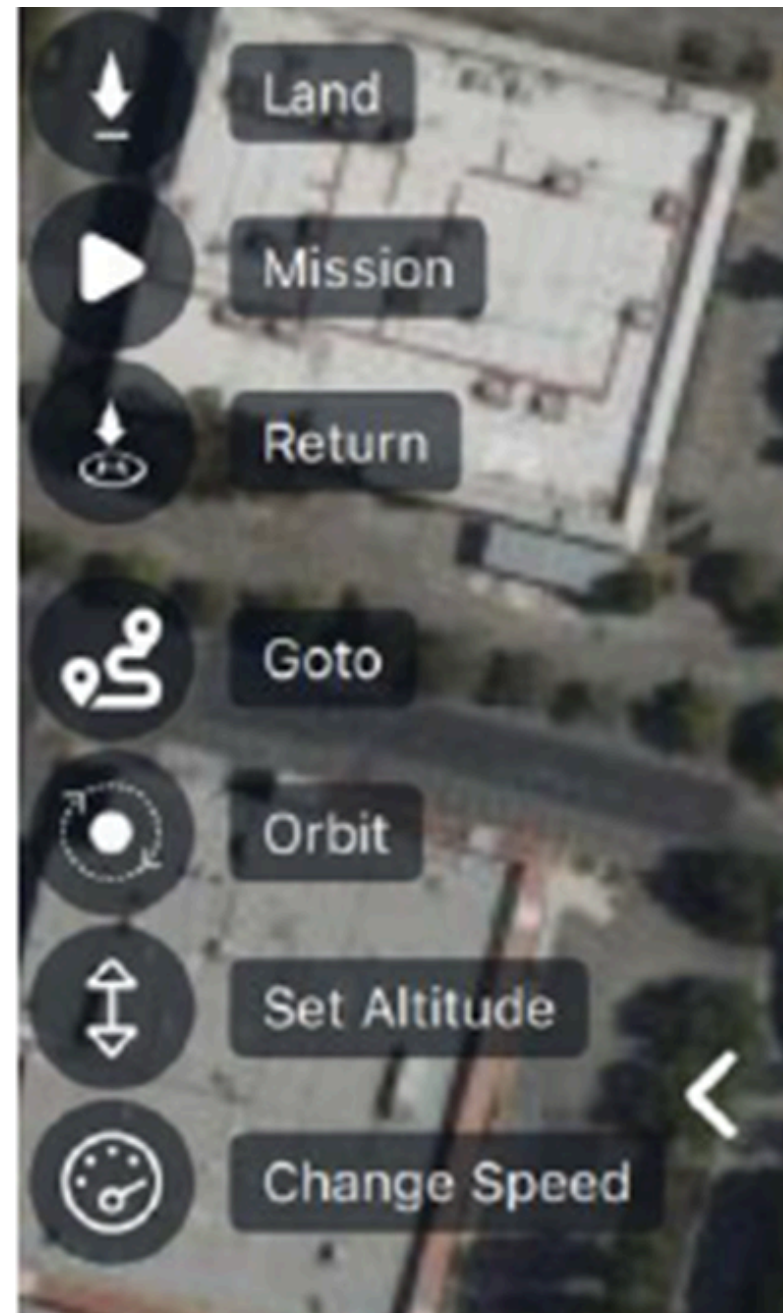


Alternative Notfallmaßnahmen

Weniger drastische Optionen in Notfällen:

- Return-to-Launch (RTL)
- Sofortige Landung
- Hold-Position

Schnellzugriff-Seitenleiste



Verfügbare Kommandos

- Takeoff: Automatischer Start auf sichere Höhe
- Land: Kontrollierte Landung am aktuellen Standort
- RTL: Return-to-Launch, Rückkehr zum Startpunkt
- Mission: Start oder Fortsetzung einer geplanten Mission
- GoTo: Direktflug zu einem ausgewählten Punkt
- Orbit: Kreisflug um einen festgelegten Punkt

Kontextsensitive Anzeige

Die Seitenleiste passt sich dynamisch dem aktuellen Zustand der Drohne an:

- Nicht verfügbare Optionen werden ausgegraut
- Nur sinnvolle Aktionen in der jeweiligen Situation werden angeboten
- Minimiert das Risiko von Bedienfehlern

Wichtige Flugbefehle auf einen Blick

Die Seitenleiste bietet Schnellzugriff auf alle häufig benötigten Befehle während des Flugbetriebs.

Grundlegende Flugoperationen

Missionsbefehle

Start einer vorprogrammierten Flugmission mit definierten Wegpunkten und Aktionen. Das System führt die Drohne automatisch durch den vordefinierten Pfad.

Landefunktionen

Kontrollierte Landung am aktuellen Standort oder an einem vordefinierten Landepunkt. Die Landung erfolgt mit reduzierter Geschwindigkeit für maximale Sicherheit.

Return-to-Launch (RTL)

Automatische Rückkehr zum Startpunkt in sicherer Höhe und kontrollierte Landung. Eine wichtige Sicherheitsfunktion bei Kommunikationsproblemen oder niedrigem Batteriestand.

Hold-Position

Anhalten und präzises Schweben an der aktuellen Position. Nützlich für kurzfristige Pausen oder um die Situation neu zu bewerten.



Flugwerkzeuge



Fokuspunkt

Setzt einen Fokuspunkt (POI) auf der Karte, um das Gimbal in diese Richtung auszurichten (nur mit Gimbal verfügbar).



Gehe Zu

Weist die Drohne an, zu einem bestimmten Ort zu navigieren (kann auch innerhalb einer Mission verwendet werden, wobei die laufende Mission pausiert wird).



Orbit

Weist die Drohne an, einen bestimmten Ort zu umkreisen.



Höhe setzen

Passt die Höhe an, in der die Drohne aktuell fliegt





Geschwindigkeit ändern

Passt die Geschwindigkeit an, mit der die Drohne aktuell fliegt.



Kartenwerkzeuge

- ✓ **Karte zentrieren**
 Fokussiert die Karte automatisch auf die aktuelle Position der Drohne oder des Piloten
- ✓ **Markierungen setzen**
 Platzieren von Orientierungspunkten, Wegpunkten und Interessenpunkten auf der Karte
- ✓ **Entfernungsmessung**
 Präzises Messen von Distanzen und Flächen für Missionsplanung und Navigation
- ✓ **KML-Dateien laden**
 Import von externen Kartendaten für spezielle Missionen oder komplexe Einsatzgebiete
- ✓ **Luftraumanzeige**
 Einblenden von Luftraumbeschränkungen und Flugverbotszonen für sichere Navigation

Icon	Action
	Center Map
	Marker
	Clear Path

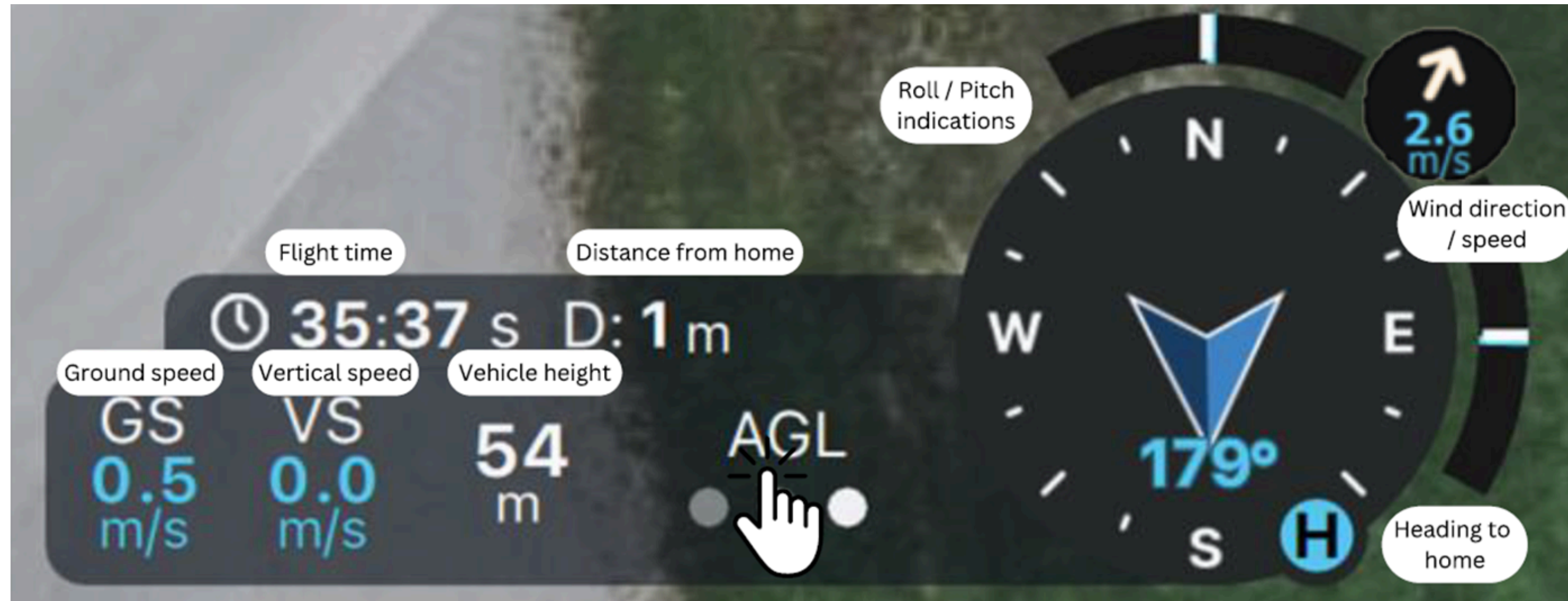
Karteninteraktion

Die Karte unterstützt Standard-Gestensteuerung:

- Ziehen zum Verschieben der Karte
- Pinch-Geste zum Zoomen
- Zwei-Finger-Drehung für Kartenausrichtung

Diese intuitiven Steuerungsmethoden ermöglichen eine schnelle und präzise Navigation auch während aktiver Flugoperationen.

Telemetrie Dashboard

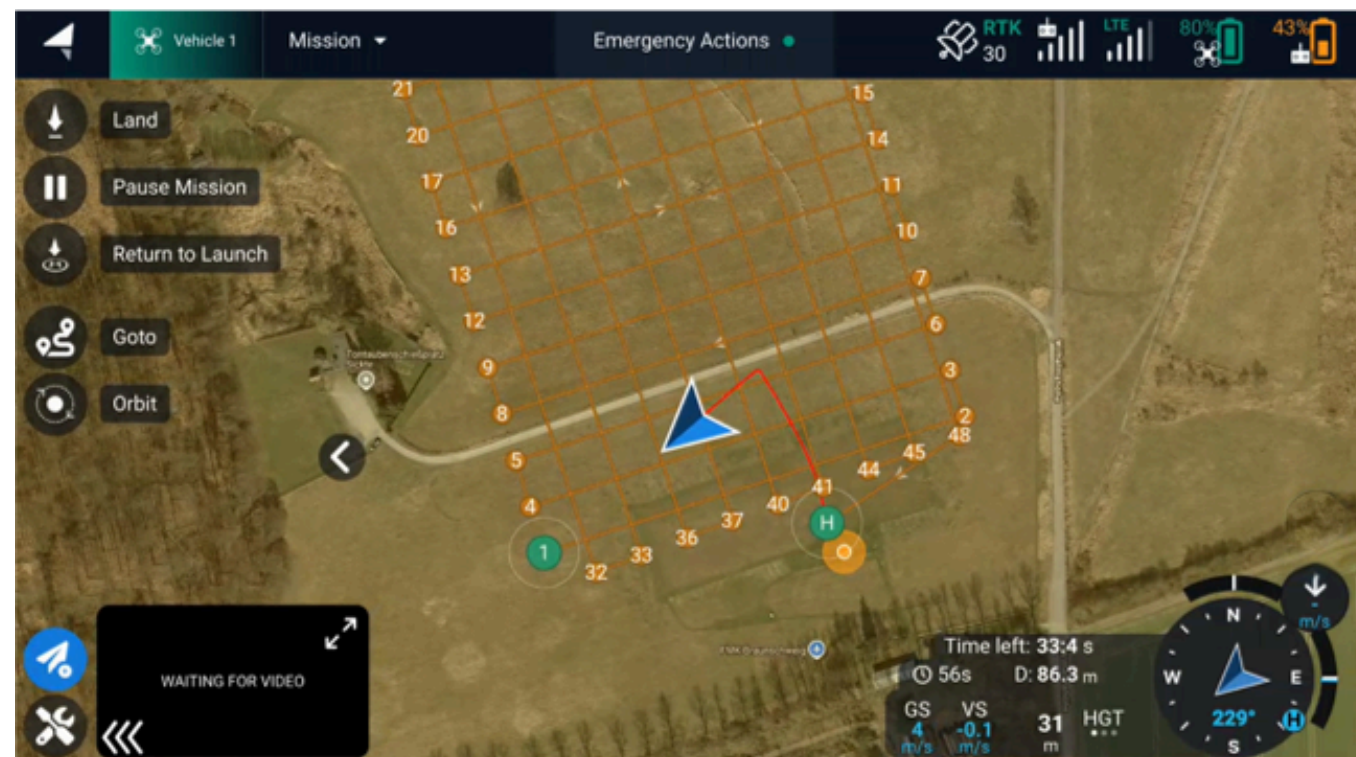


Das Telemetrie Dashboard zeigt die Geschwindigkeit, Flugzeit, Flughöhe und mehr. Per Click lässt sich das Referenzsystem für die Höhe ändern.

Flugkarten-Elemente

Wichtige Kartenelemente

- UAV-Symbol: Zeigt Position und Ausrichtung der Drohne
- Piloten-Standort: Markiert Ihre Position als Referenzpunkt
- Wegpunkte: Geplante Flugroute für automatisierte Missionen
- POIs: Markierte Interessenpunkte für Navigation oder Dokumentation
- Orbit-Kreise: Visualisierung geplanter Kreisflüge
- Flugpfad: Tatsächlich geflogene Route (historisch)



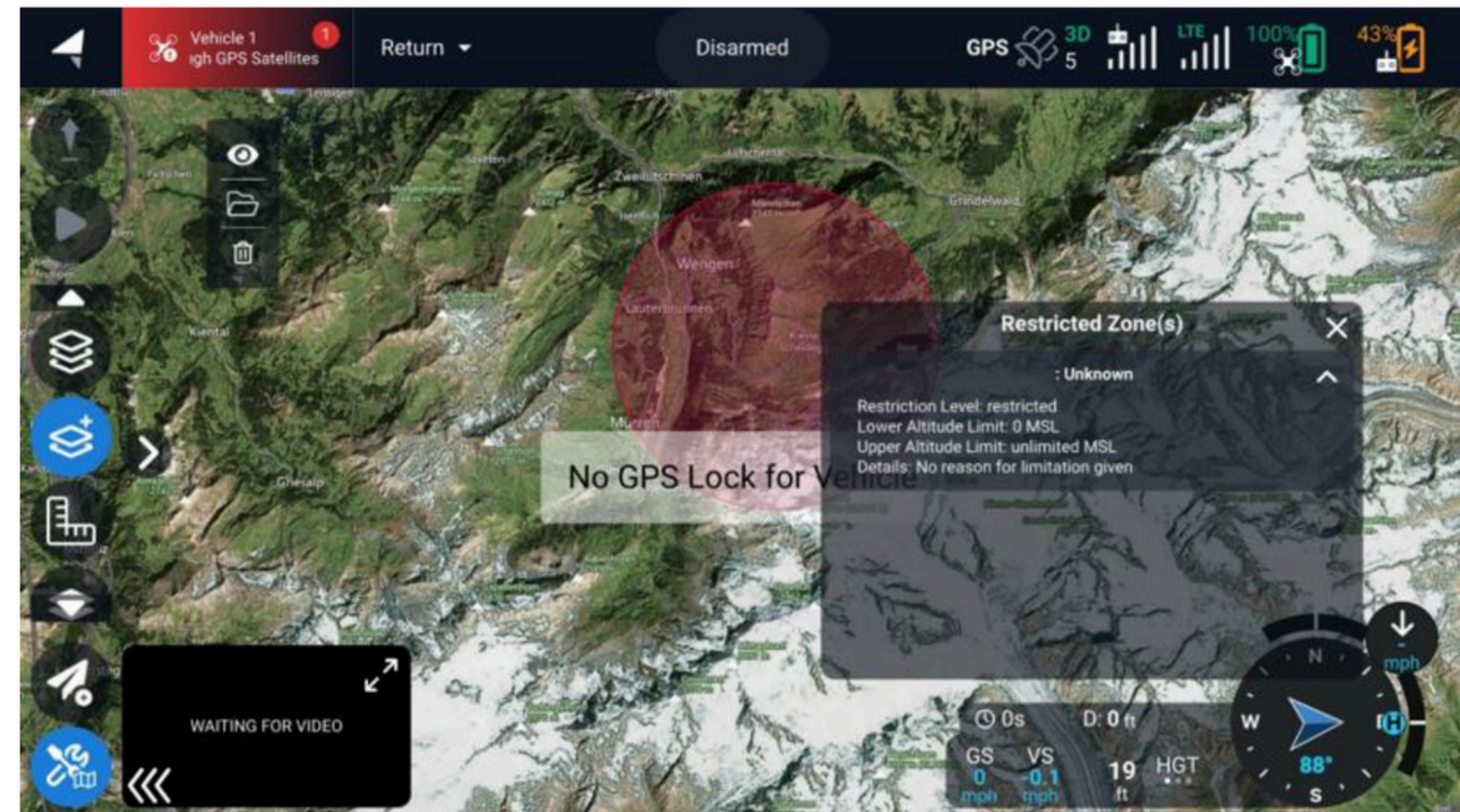
Geo-Sensibilisierung

Luftraumüberwachung

Die Geo-Awareness-Funktion bietet eine wichtige Sicherheitsebene für den professionellen Drohnenbetrieb:

- Warnt vor Annäherung an eingeschränkten Luftraum
- Zeigt verschiedene Zonen mit unterschiedlichen Einschränkungen
- Bietet visuelle und akustische Warnungen
- Pilot behält die volle Kontrolle - keine automatische Intervention

Wichtig: Die Luftraumdaten müssen vor jedem Flug aktualisiert werden, um die neuesten Einschränkungen zu berücksichtigen.



Geo-Sensibilisierung Einrichten



Daten beschaffen

Laden Sie Luftraumdaten im ED-318 Format von EASA-Mitgliedsstaaten herunter. Diese Daten enthalten die aktuellsten Informationen zu Flugbeschränkungen und Luftraumklassifizierungen.



Daten konvertieren

Nutzen Sie den Online-Konverter von starcopier, um die Daten in das von AMC benötigte geoJSON-Format umzuwandeln. Dieser Schritt ist notwendig für die Kompatibilität mit der Software.



Auf Herelink übertragen

Übertragen Sie die konvertierte Datei über USB auf Ihr Herelink-Gerät. Stellen Sie sicher, dass die Datei im richtigen Verzeichnis abgelegt wird, damit AMC sie finden kann.



In AMC laden

Laden Sie die geoJSON-Datei über den Menüpunkt "Kartenwerkzeuge > Kartenüberlagerungen". Die Luftraumdaten werden dann auf der Karte angezeigt und in die Warnfunktionen integriert.

Nach erfolgreichem Hochladen werden visuelle Warnungen angezeigt, wenn Sie sich einer Gefahrenzone nähern oder in eine eingeschränkte Zone einfliegen. Das System bietet sowohl Vorwarnungen als auch Echtzeitwarnungen beim Eintreten in eine Zone.

Warnungen und Benachrichtigungen

Warning	Instruction
Preflight Fail: Kill Switch engaged	Disengage the kill switch.
Preflight Fail: No connection to the ground control	The UAV is not connected to ground control. Please perform a restart of the UAV.
Preflight Fail: GPS PDOP too high	Wait for improved satellite geometry for better GPS accuracy. Relocate the UAV to a more open area if needed.
Preflight Fail: Compass 1 uncalibrated	Recalibrate Compass.
Preflight: Strong magnetic interference detected	Relocate the UAV to an open area, away from magnetic interference sources such as power lines or metal structures.
Failure: Manual control lost	The drone will automatically enter RC Loss Failsafe.
Switching to mode “Position control” is currently not possible	Remain in Altitude Mode and switch to Position Mode once GPS fix is restored.
Please check orientations and recalibrate	Recalibrate Compass.
ERROR: invalid orientation	This occurs during compass calibration. Please place the UAV in one of the shown orientations.
Operation timeout, aborting transfer	Retry uploading the mission to the UAV.
Mission rejected: previous mission is uploaded	The UAV will not execute the mission if it is outside its range. Please upload the mission within the UAV's range.

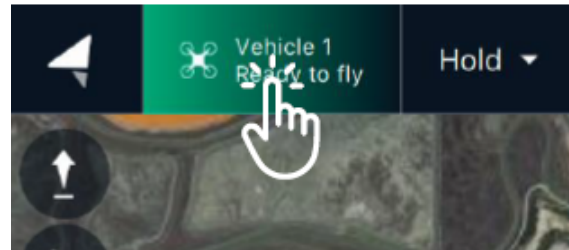
Intelligentes Warnsystem

AMC bietet ein umfassendes Warnsystem, das weit über einfache Alarme hinausgeht:

- Zeigt die Grundursache des Problems an, nicht nur Symptome
- Bietet konkrete Handlungsvorschläge zur Lösung
- Priorisiert Warnungen nach Dringlichkeit



Fahrzeugübersicht



Fahrzeugübersichtsmenü

Das Übersichtsmenü bietet Zugriff auf:

- Sensoren: Detaillierte Diagnose aller Sensoren
- Konnektivität: Status aller Kommunikationsverbindungen
- Aufgaben: Laufende und geplante Missionen
- Cloud: Verbindungsstatus zu Auterion Cloud



Vorflug-Checkliste

Preflight checklist

Ground control station checks

- ☐ Joystick control: Check joystick movements and buttons.
- ☐ Sound output: AMC audio not muted. Check that system volume is enabled too.
- ☐ Battery: Warning - controller battery level is not available

Aircraft checks

- ☐ Motors: Propellers tightened & free to move?
- ☐ Battery: Secured?
- ☐ Camera Storage: plugged in and with adequate free space?

Flight Area & Weather checks

- ☐ Wind & Precipitations: Within aircraft limits?
- ☐ Failsafes: Low Battery and Data Link Loss failsafes are set as desired?
- ☐ Airspace: Cleared for flight?

Last Takeoff checks

- ☐ Mission: Valid mission for current flight area (waypoints valid, no terrain collision)?
- ☐ RTL: Return altitude is above highest obstacle on the flight area?
- ☒ Sensors: Passed
- ☒ GPS: Passed

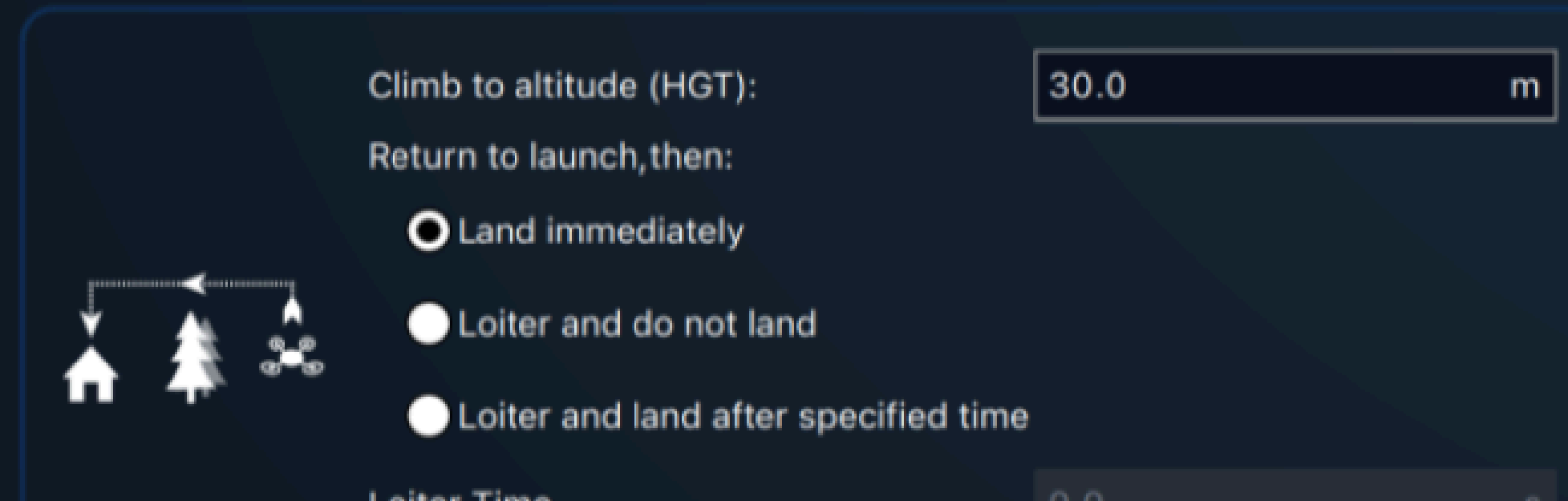
[Preflight checklist](#)[Overview](#)[Safety](#)[Cloud](#)[More](#)

Entscheidende Sicherheitsmaßnahme

Die Vorflugs-Checkliste sollte vor jedem Flug durchgeführt und verifiziert die Einsatzbereitschaft des Systems.

- Kombiniert automatische und manuelle Überprüfungen
- Dokumentiert jeden Vorflug für Compliance-Tracking
- Steigert die Sicherheit durch standardisierte Abläufe





The image shows a screenshot of the 'Return To Launch Settings' interface. At the top, it says 'Return To Launch Settings'. Below this, there is a section for 'Climb to altitude (HGT):' with a text input field containing '30.0' and a unit 'm'. Underneath, it says 'Return to launch, then:' followed by three radio button options: 'Land immediately', 'Loiter and do not land', and 'Loiter and land after specified time'. To the left of these options is a diagram showing a drone's path: it starts at a house icon, goes up to a tree icon, and then returns to the house icon. Below the radio buttons, there is a 'Loiter Time' label and a text input field containing '0.0'.

Sicherheitseinstellungen: Return-to-Launch

Rückkehrhöhe

Definieren Sie eine sichere Flughöhe für die automatische Rückkehr, um Hindernisse zu vermeiden.

Schwebeflug-Verhalten

Konfigurieren Sie, wie lange die Drohne vor der Landung über dem Landepunkt schweben soll.

Landesequenz

Passen Sie die Landegeschwindigkeit je nach Missionsprofil an.

Sicherheitseinstellungen: Akku-Failsafe

Warnung

Akustisches und visuelles Signal bei Erreichen des ersten Schwellenwerts

Rückkehr

Automatische Heimkehr beim zweiten Schwellenwert

Notlandung

Sofortige Landung am aktuellen Standort bei kritischem Batteriestand



Battery Failsafe Trigger

Failsafe Action:	Return at critical level, land at emergency level ▾
Battery Warning Level:	30.00 %
Battery Critical Level:	25.00 %
Battery Emergency Level:	10.00 %




Sicherheitseinstellungen: Verbindungsverlust & Geofence

Verbindungsverlust

Zeitlimit für Verbindungsverlust festlegen, nach dem ein Failsafe ausgelöst wird:

- Warnton am Controller
- Position halten
- Automatische Rückkehr

Data Link Loss Failsafe Trigger



Failsafe Action: Return mode

Data Link Loss Timeout: 10 s

Geofence-Einstellungen

Definieren Sie einen sicheren Flugbereich:

- Maximaler Radius vom Startpunkt
- Höhenlimit
- Auswahl der Failsafe-Reaktion bei Grenzüberschreitung

Geofence Failsafe Trigger



Action on breach: Hold mode

☐ Max Radius: 0 m

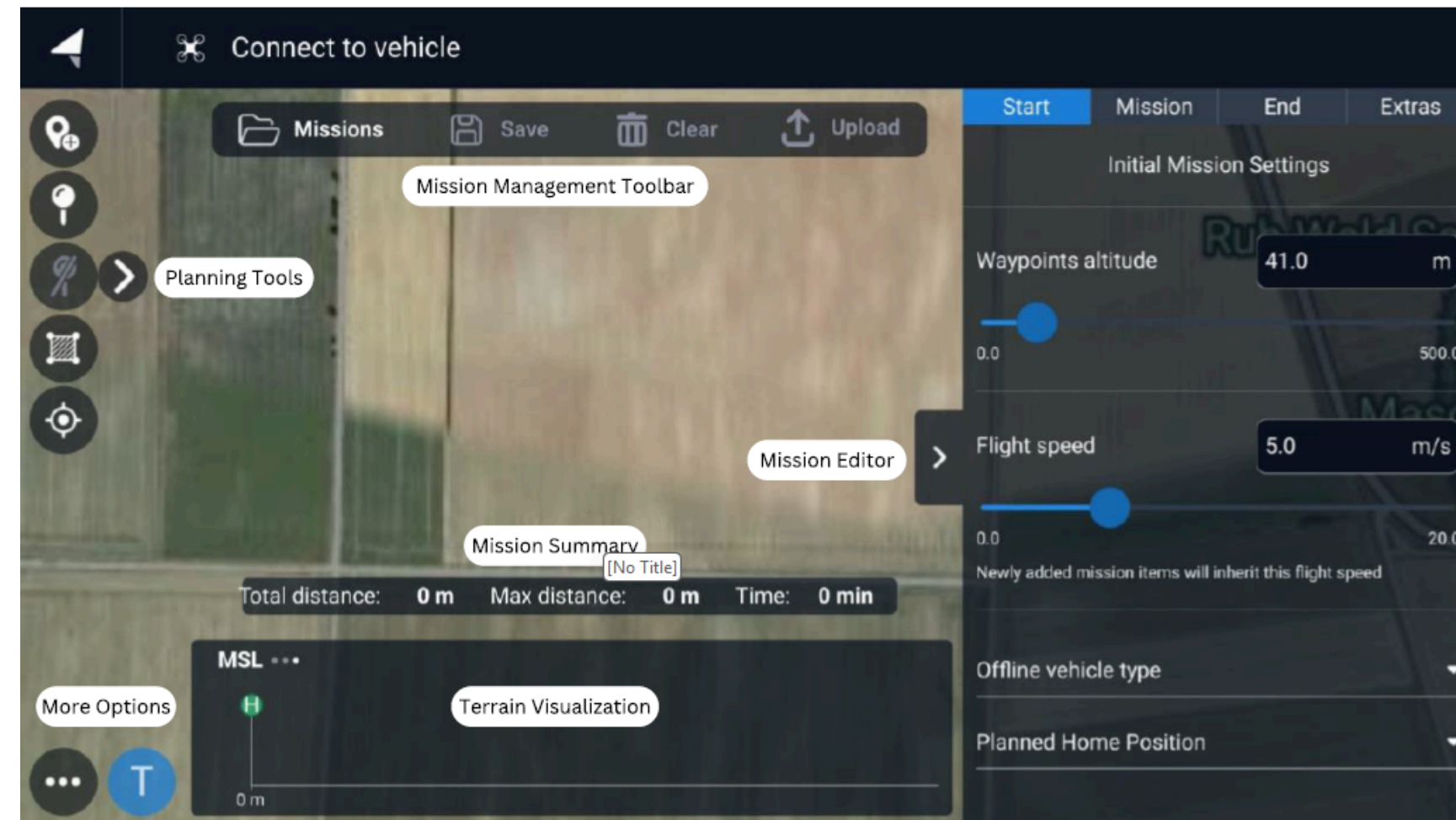
☒ Max Altitude (HGT): 120 m

Einführung in die Plan-Ansicht

Leistungsstarke Planungsfunktionen

Die Plan-Ansicht dient der Erstellung automatischer Flugmissionen mit umfassenden Funktionen:

- Wegpunkte für präzise Flugwege
- Interessenpunkte (POIs) für Kamerafokus
- Vermessungsmuster für Flächenerfassung
- Korridorscans für lineare Strukturen
- Rallyepunkte als alternative Landeplätze



Die intuitive Oberfläche visualisiert Flugpfade, Distanzen und Geländeprofile in Echtzeit.

Missions-Management-Toolbar



Öffnen/Laden

Verwenden Sie vorgefertigte Missionsvorlagen oder laden Sie gespeicherte Pläne, um Zeit zu sparen und bewährte Missionsstrukturen wiederzuverwenden.



Löschen

Entfernen Sie die aktuelle Mission von der Karte, um mit einer neuen Planung zu beginnen, ohne die Anwendung neu starten zu müssen.



Speichern

Sichern Sie Ihre aktuelle Missionsplanung für spätere Verwendung oder als Vorlage für ähnliche Einsätze in der Zukunft.

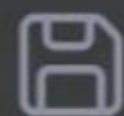


Hochladen

Übertragen Sie die fertige Missionsplanung mit allen Parametern direkt auf die Drohne für die Ausführung.



Missions



Save



Clear



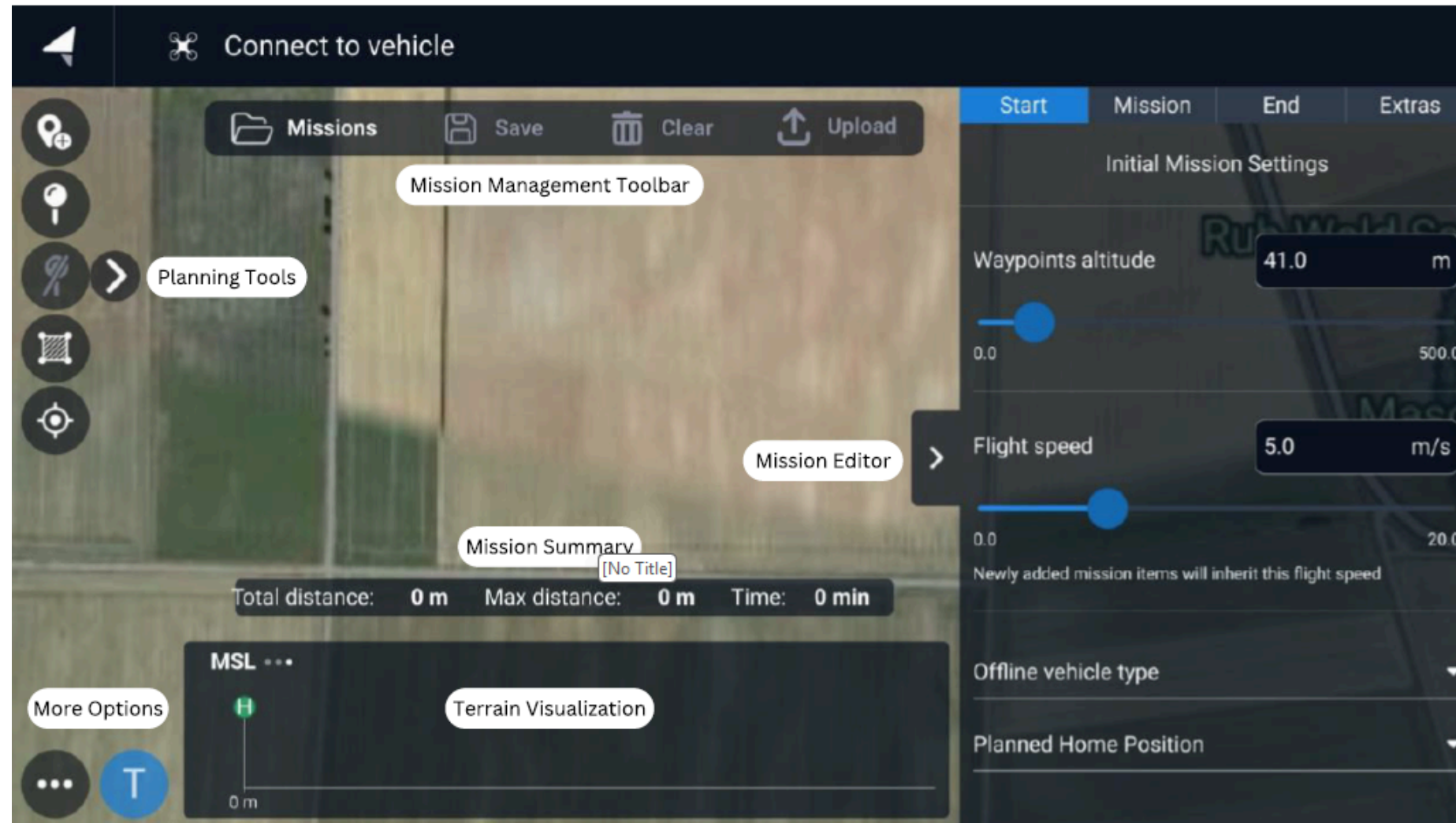
Upload

Planungs-Werkzeuge Seitenleiste

- ① **Wegpunkte & POIs**
Definieren Sie präzise Flugwege und Kamerafokuspunkte für dynamische Aufnahmen.
- ② **Vermessungs- und Korridormuster**
Erstellen Sie automatisierte Flugmuster für Flächenaufnahmen und lineare Strukturen.
- ③ **Karten-Zentrierung**
Fokussieren Sie die Karte auf die Drohne oder ausgewählte Wegpunkte mit einem Klick.
- ④ **Messwerkzeuge & Luftraumüberlagerungen**
Überprüfen Sie Distanzen und aktivieren Sie Luftraumsperrzonen-Anzeigen.



Missionszusammenfassung



Umfassende Missionsstatistiken

Das Zusammenfassungspanel bietet einen schnellen Überblick über wichtige Missionsparameter:

- Gesamtstrecke der geplanten Mission
- Geschätzte Flugdauer basierend auf eingestellter Fluggeschwindigkeit



Gelände-Visualisierung



Farbcodierte Linien

Grün zeigt das Gelände, Orange den Flugpfad und Rot markiert potenzielle Kollisionsrisiken.



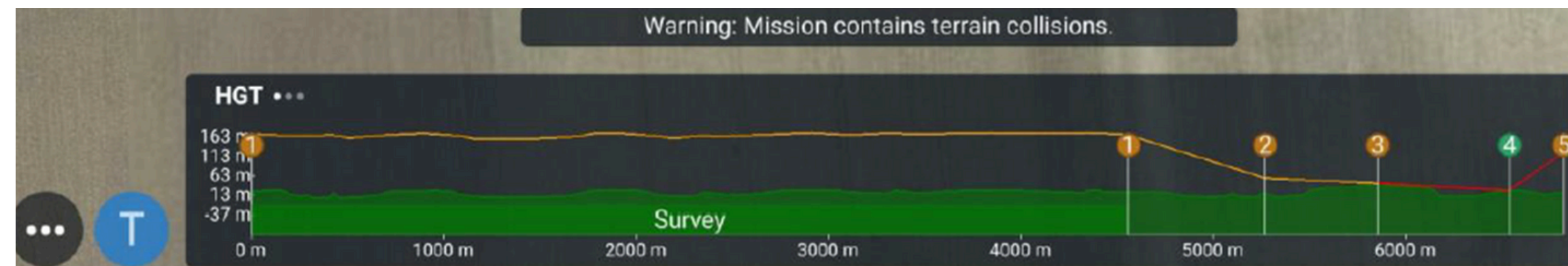
Sicherheitsüberprüfung

Bestätigt, dass alle Wegpunkte ausreichenden Abstand zum Boden haben und identifiziert gefährliche Abschnitte.



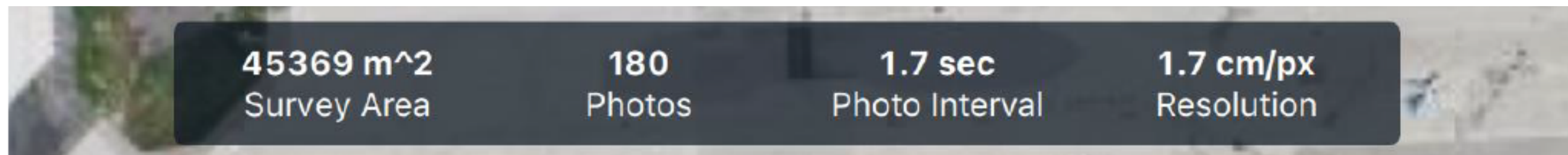
Einfache Aktivierung

Wechseln Sie mit der 'T'-Taste zwischen normaler und Terrain-Ansicht, um die Missionsplanung zu optimieren.



Statistik-Panel

- ✓ **Flächenabdeckung**
Berechnet die effektive Erfassung des definierten Vermessungsgebiets bei aktuellen Einstellungen
- ✓ **Bildanzahl**
Schätzt die Gesamtzahl der aufgenommenen Bilder basierend auf Flugpfad und Aufnahmeintervall
- ✓ **Auflösung**
Bewertet die erreichte Bildauflösung in Zentimetern pro Pixel



Erstellen einer Wegpunkt-Mission

Wegpunkte platzieren

Verwenden Sie das Wegpunkt-Werkzeug und klicken Sie auf die Karte, um Flugpunkte zu definieren.

Parameter konfigurieren

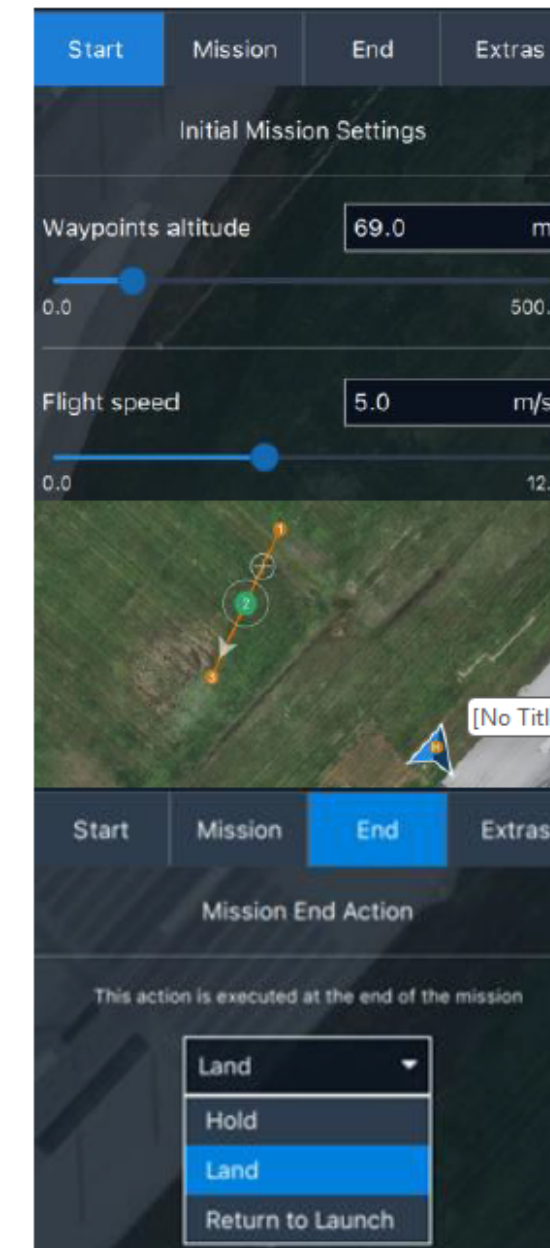
Stellen Sie Flughöhe, Geschwindigkeit und Kameraeinstellungen im Missions-Editor ein.

Missionsende festlegen

Wählen Sie zwischen Schwebezustand, Landung oder Rückkehr am Ende der Mission.

Hochladen und ausführen

Übertragen Sie die Mission auf die Drohne und wechseln Sie zur Flug-Ansicht für die Ausführung.



Erstellen eines Interessenpunkts (POI)



Optimale Kameraführung

- Aktivieren Sie das POI-Werkzeug und klicken Sie auf die Karte, um einen Fokuspunkt zu setzen
- Definieren Sie die Höhe des POI und passen Sie seine Position durch Ziehen an
- Die Gimbal-Kamera wird während des Flugs automatisch auf diesen Punkt ausgerichtet
- Fügen Sie bei Bedarf einen "Cancel POI"-Missionspunkt hinzu, um die Ausrichtung zu beenden
- Ideal für Inspektionen und dynamische Videoaufnahmen von Objekten

Missions-Editor Übersicht

○ Start-Mission

Definieren Sie globale Einstellungen wie Starthöhe, Startgeschwindigkeit und Startposition

○ Missions-Hauptteil

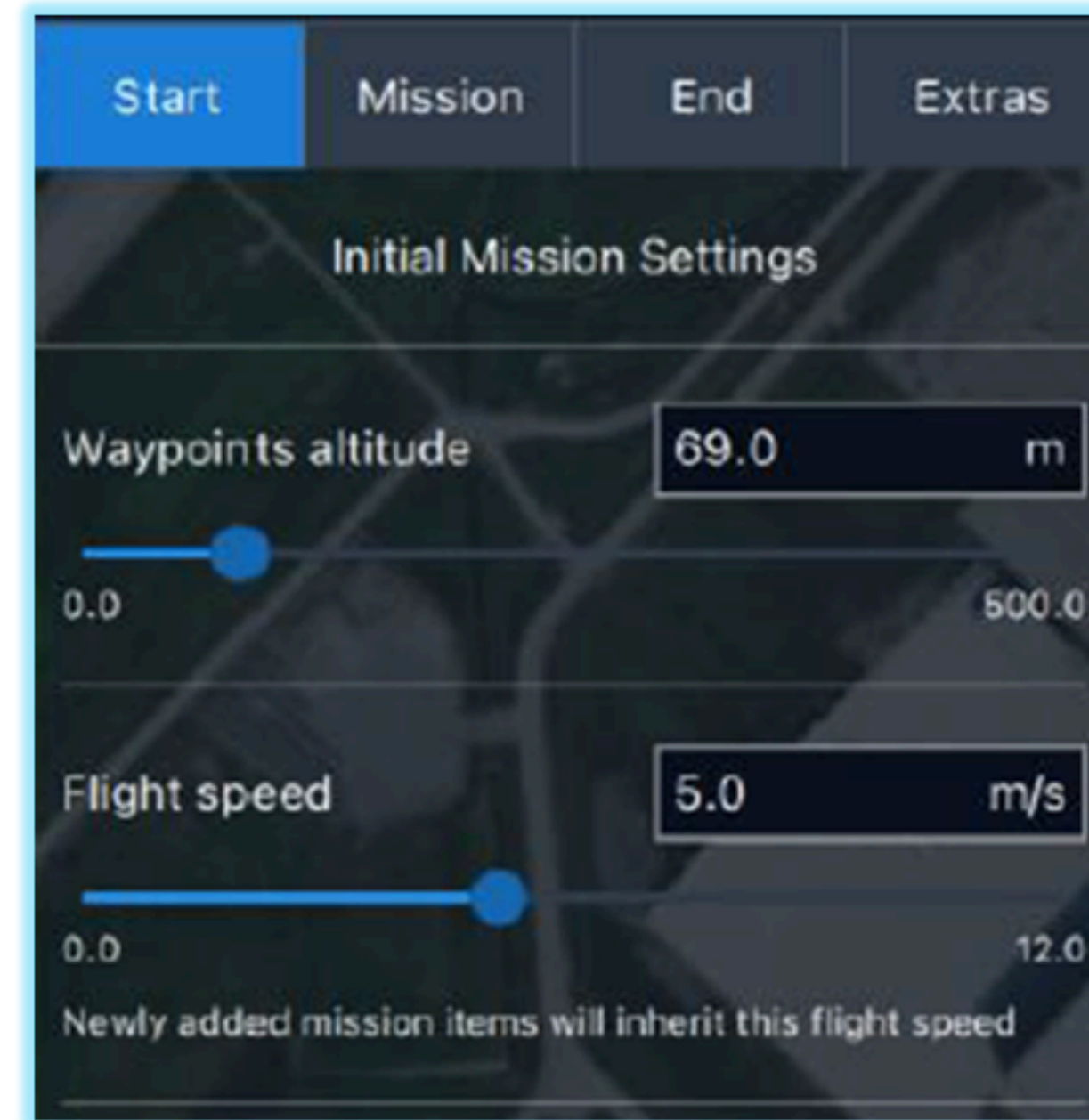
Konfigurieren Sie jeden Wegpunkt individuell mit Höhen-, Geschwindigkeits- und Kameraparametern.

○ Missionsende

Wählen Sie zwischen Schweben, Landen oder Rückkehr zum Startpunkt als Abschlussverhalten.

○ Extras

Fügen Sie Einschlusszonen, Rallyepunkte und andere spezielle Elemente zur Mission hinzu.



Wegpunkt-Editor Einstellungen

Höhenreferenz

Wählen Sie zwischen HGT (relativ zum Start), AGL (über Grund) oder MSL (absolut über Meeresspiegel)

Geschwindigkeitssteuerung

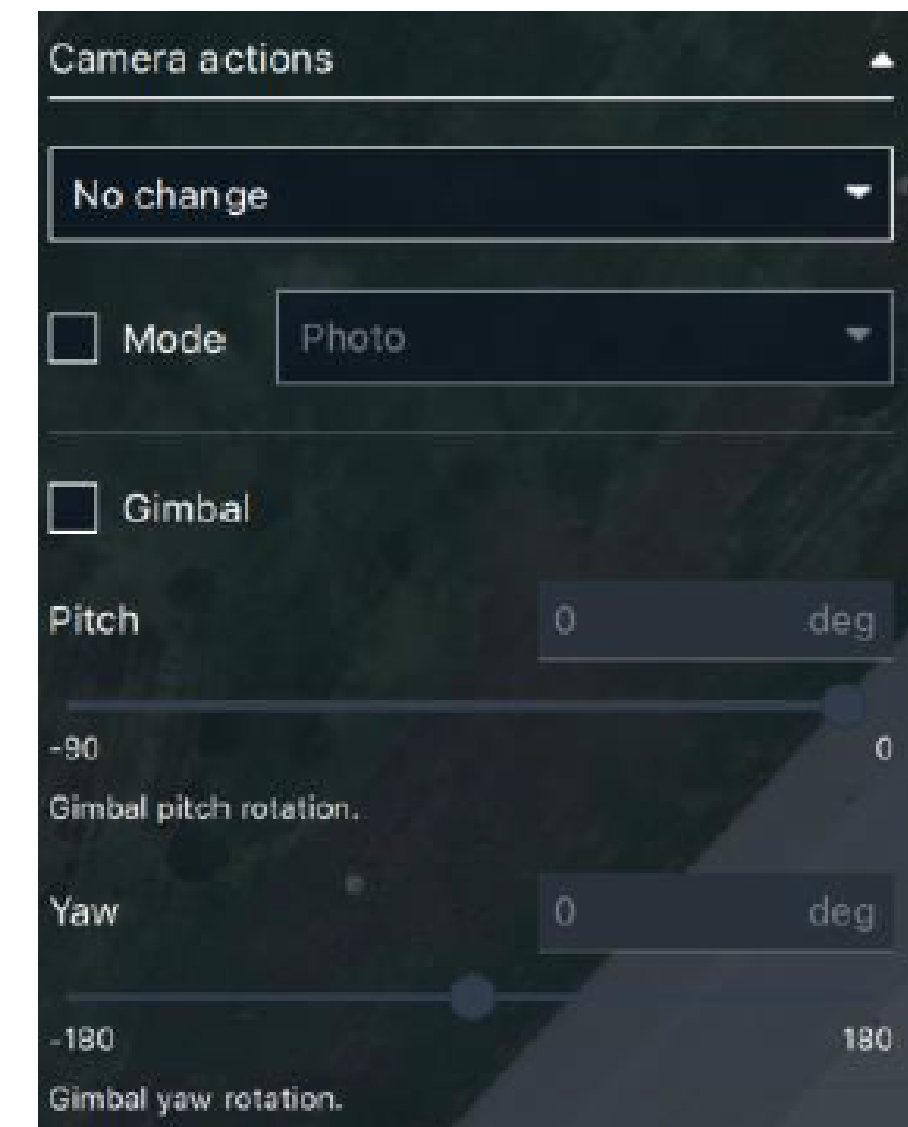
Individuelle Anpassung der Fluggeschwindigkeit für jeden Wegpunkt separat

Kameraeinstellungen

Integration von Foto-, Video- und Vermessungsmodi mit Gimbal-Steuerung

Aufnahme-Trigger

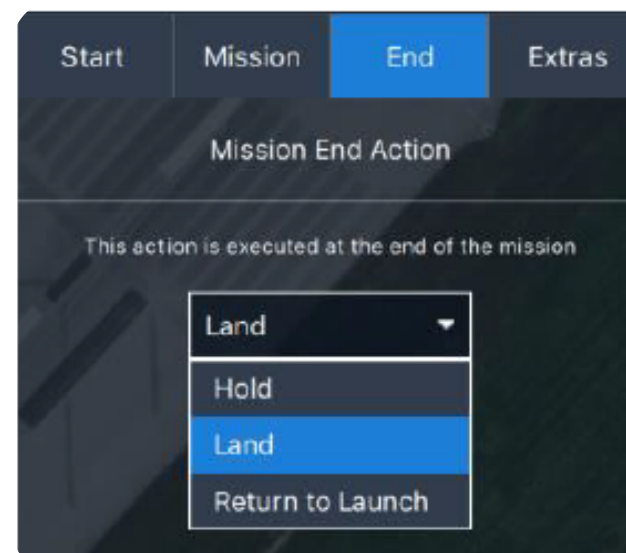
Automatische Kameraauslösung nach Zeit oder Distanz, Start/Stopp von Videoaufnahmen



Missionsende-Einstellungen & Zusatzfunktionen

Optionen für das Missionsende

- **Halten**
Drohne verbleibt in Schwebeposition am letzten Wegpunkt
- **Landen**
Automatische Landung an aktueller Position
- **Rückkehr**
Flug zurück zum Startpunkt und Landung



Einschlusszonen & Rallyepunkte

Einschlusszonen definieren Fluggebietsgrenzen für zusätzliche Sicherheit.

Rallyepunkte dienen als alternative Lande- oder Haltepositionen und werden mit 'R'-Symbol auf der Karte angezeigt.

Beide Funktionen sind über die Seitenleiste leicht konfigurierbar und bieten erweiterte Sicherheits- und Flexibilitätsoptionen.



Erstellen von Vermessungsmissionen

Flächenvermessung

Definieren Sie polygonale Grenzen für vollständige Gebietsabdeckung

Korridorscan

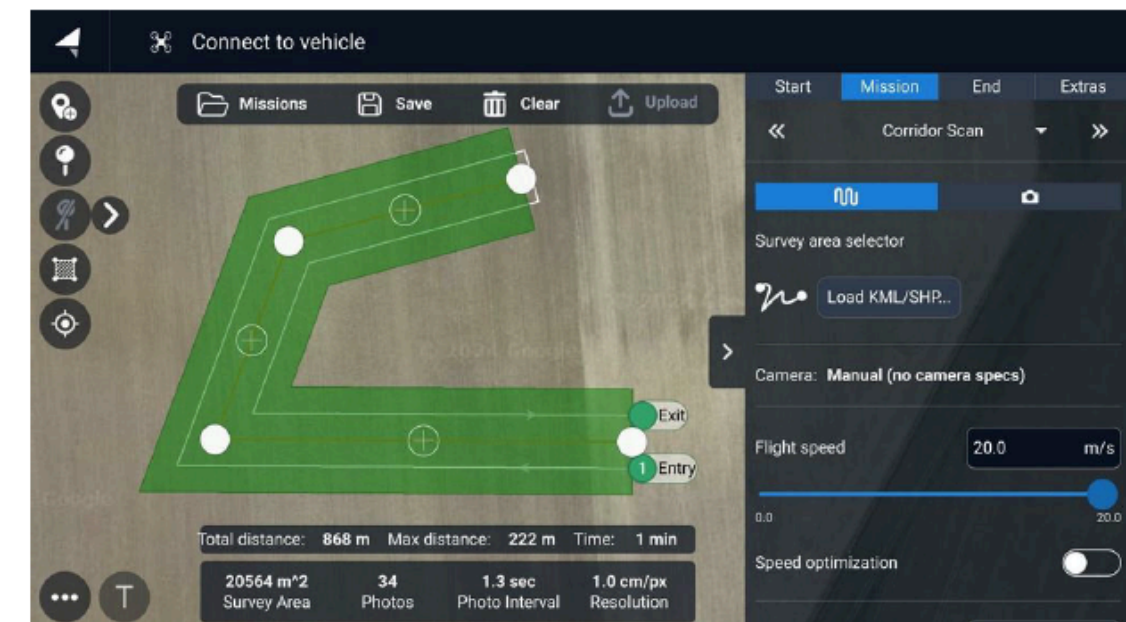
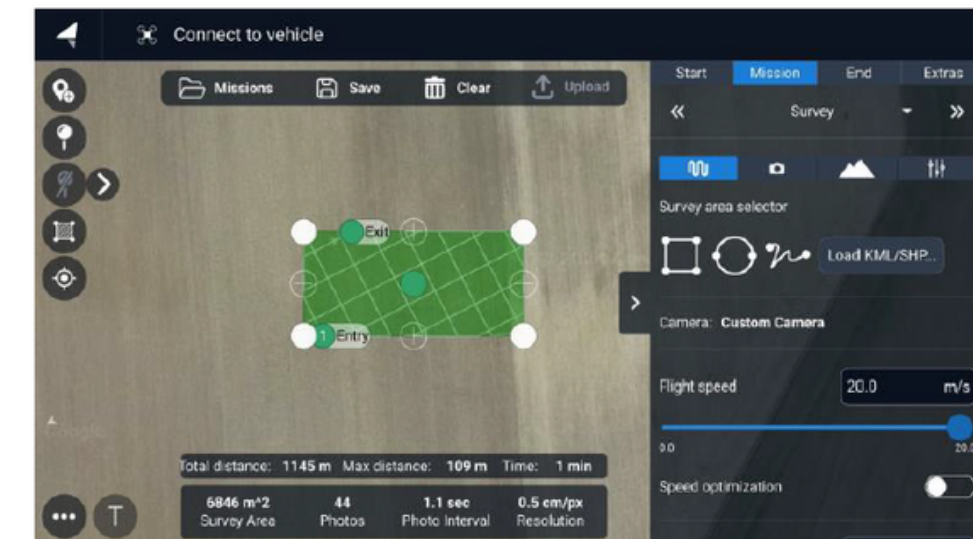
Erstellen Sie Flugrouten entlang linearer Strukturen wie Straßen, Pipelines oder Stromleitungen für präzise Inspektionen.

Vermessungs-Editor

Passen Sie Form, Abstand zwischen Fluglinien und Flugrichtung an, um optimale Bilderfassung zu gewährleisten.

Kamera-Konfiguration

Definieren Sie Überlappungswerte, Bildabstände und Auflösungsparameter für professionelle Photogrammetrie-Ergebnisse.





Herzlichen Glückwunsch zum Abschluss von
HIGHDRA[®] Auterion Mission Control



starc✦pter