Procedura FailSafe jest aktywowana w momencie utraty sygnału zdalnego sterowania. Sposób zachowania drona w takiej sytuacji powinien być dopasowany do miejsca planowanego lotu i ustawiony przed rozpoczęciem lotem w tzw. procesie przygotowania operacyjnego do lotu, zgodnie z procedurami normalnymi. Np.: w dronach DJI pilot ma do dyspozycji 3 opcje:

1. zawis w miejscu utraty sygnału zdalnego sterowania (ang. *Hover*)
2. automatyczne lądowanie w miejscu utraty sygnału zdalnego sterowania (ang. *Landing*)
3. powrót do miejsca startu RTH (ang. *Return To Home*) na zaprogramowanej wysokości lotu

Jeśli wybranym zachowaniem drona na zanik sygnału zdalnego sterowania jest powrót do miejsca startu RTH, pilot powinien zaprogramować odpowiednią wysokość na której będzie wracał dron. Wysokość powrotu do punktu startu (RTH) powinna być każdorazowo dostosowana do miejsca w którym wykonywany jest lot. A pilot przed jej ustawieniem pownien wziąć pod uwagę:

- ogólne ograniczenie wysokości lotu do 120m AGL wynikające z przepisów europejskich
- dozwolone wysokości stref geograficznych w których będzie realizowany lot
- aktualne warunki atmosferyczne

Zmiana miejsca lotu powinna spowodować co najmniej sprawdzenie aktualnych ustawień FailSafe przez pilota BSP i jeśli jest to konieczne świadomą ich zmianę!