
	Integration & Final Test		60-16-082-016 MES2		
	FLOAT ARVOR I NAOS		Rev	5	PAGE 1/2

Numéro de série du flotteur <i>Float Serial Number</i> : AI2632-23EU024					
OPERATION		Control Result			Expected result
FERMETURE					
Vérifications avant fermeture	<i>Control before closing</i>	OK			OK
Serrage du bouchon de fermeture	<i>End-Cap Torque</i>	OK			10 Nm
Jeu tape supérieure/tube - Jeu tape inférieure/tube		OK			< 0,5 mm
TEST					
vérification fonction réveil mise à l'heure					
Numéro de série	<i>Serial Number</i>	23024			OK
N° Carte et Adresse bluetooth	<i>Card Code And Bluetooth Address</i>	70-10-676-003 C211025-0298-AC			N/A
Version logicielle carte vecteur	<i>Float Board firmware revision</i>	5900A05			N/A
Version logicielle carte vecteur	<i>Measure Board firmware revision</i>				N/A
Check CPU	<i>CPU Check</i>	OK			OK
Checksum	<i>Checksum</i>	2C97			
Essai aimant	<i>Magnet test</i>	OK			OK
Mesure de la dérive de l'horloge	<i>RTC Drift control</i>	OK			< 3s / day
mise en vide					
Vide interne + température + heure - Réglage initial	<i>Internal Vacuum + temperature + hour – Initial</i>	604	18832	14/09/2023 07:01:25	600 +/- 30 mBars
Vide interne + température + heure - après 24h minimum	<i>Internal Vacuum + temperature + hour – final</i>	605	19234	18/09/2023 06:39:32	600 +/- 30 mBars
Coefficient A	<i>A Coefficient</i>	1,275			NA
Coefficient B	<i>B Coefficient</i>	10,950			NA
vérifications générales					
Check général	<i>General Check</i>	OK			OK
Pression	<i>Pressure</i>	-1			< 10 dbars
Température	<i>Temperature</i>	23702			°mC
Conductivité	<i>Conductivity</i>	0			N/A
Mise en route et arrêt pompe Seabird	<i>SBE Pump</i>	OK			OK
N° IMEI	<i>IMEI Number</i>	300534064990270			N/A
Carte SIM	<i>SIM Number</i>				N/A
Tension piles à vide	<i>Battery Voltage</i>	10700			> 10400 mV
Tension pile pendant activation Pompe	<i>battery voltage (hydraulic pump ON)</i>	10400			> 10000 mV
vérification fonction émission Argos					
Période					OK
Emission ARGOS (niveau)					> 80
Adresse 411C7AB					411c7(ab)
Reset					OK
vérification fonction émission IRIDIUM					
Temps d'acquisition GPS	<i>GPS Time Acquisition</i>	26			<72 s
Reprogrammation RTC flotteur	<i>RTC Float programming</i>	OK			OK
Réception télécommande	<i>Telecommand reception</i>	OK			OK
Emission paquet technique	<i>Technical packet transmission</i>	OK			OK
Réception par mail des données	<i>Data Mail reception</i>	OK			OK
Réception sur serveur Rudics	<i>Rudics server reception</i>				OK

	<b>Integration &amp; Final Test</b>		<b>60-16-082-016 MES2</b>		
	<b>FLOAT ARVOR I NAOS</b>		Rev	5	PAGE 2/2

<b>vérification fonction hydraulique</b>			
Fonctionnement hydraulique	<i>Hydraulic test</i>	<b>OK</b>	OK
<b>vérification satellite</b>			
Critères Testsat OK		<b>OK</b>	OK
<b>vérification finale</b>			
Masse totale	<i>Total Weight</i>	<b>18420 g</b>	N/A
Lest ajouté	<i>Lest Weight</i>	<b>380 g</b>	N/A
Conformité à la commande (Paramètres mission, techniques, vecteur, Iridium, capteur )	<i>Parameter Check</i>	<b>OK</b>	N/A
réveil-heure -autotest CPU-départ mission (AR OFF)			OK
Amorçage pompe	<i>Hydraulic pump preparation</i>	<b>OK</b>	OK
étiquette-stockage	<i>Sticker - Storage</i>	<b>OK</b>	OK

Date	Révision	Evolutions du document	Auteur
15/10/12	0	Création	JS
29/09/14	1	Ajout amorçage pompe	JS
28/06/17	2	Internal vacuum range modification	JS
25/10/17	3	Conversion en « docx » avec lien « MES2.xlsx »	DN
03/06/19	4	Changement du format de numéro de série des cartes	SL
15/07/19	5	Basculement en base de données	DN

Opérateur I\_jmaudreno\_I    Date I\_03/10/2023\_I    Visa I \_\_\_\_\_I