



UNIVERSIDADE FEDERAL DE SANTA CATARINA  
CENTRO TECNOLÓGICO  
CURSO DE GRADUAÇÃO EM ENGENHARIA ELETRÔNICA

Ramon de Araujo Borba

**Plano de testes para módulos de gerenciamento de energia de CubeSats**

Florianópolis  
2024

Ramon de Araujo Borba

**Plano de testes para módulos de gerenciamento de energia de CubeSats**

Trabalho de Conclusão de Curso do Curso de Graduação em Engenharia Eletrônica do Centro Tecnológico da Universidade Federal de Santa Catarina para a obtenção do título de Bacharel em Engenharia Eletrônica.  
Orientador: Prof. Eduardo Augusto Bezerra, Dr.

Florianópolis  
2024

Ficha catalográfica gerada por meio de sistema automatizado gerenciado pela BU/UFSC.  
Dados inseridos pelo próprio autor.

Borba, Ramon de Araujo

Plano de testes para módulos de gerenciamento de energia de CubeSats / Ramon de Araujo Borba ; orientador, Eduardo Augusto Bezerra, 2024.

111 p.

Trabalho de Conclusão de Curso (graduação) -  
Universidade Federal de Santa Catarina, Centro Tecnológico,  
Graduação em Engenharia Eletrônica, Florianópolis, 2024.

Inclui referências.

1. Engenharia Eletrônica. 2. Plano de testes. 3. CubeSats. 4. Satélites de Pequeno Porte. 5. Sistemas Embarcados. I. Bezerra, Eduardo Augusto. II. Universidade Federal de Santa Catarina. Graduação em Engenharia Eletrônica. III. Título.

Ramon de Araujo Borba

**Plano de testes para módulos de gerenciamento de energia de CubeSats**

Este Trabalho de Conclusão de Curso foi julgado adequado para obtenção do Título de “Bacharel em Engenharia Eletrônica” e aprovado em sua forma final pelo Curso de Graduação em Engenharia Eletrônica.

Florianópolis, 27 de Fevereiro de 2024.

---

Prof<sup>ª</sup>. Daniela Ota Hisayasu Suzuki, Dra.  
Coordenadora do Curso

**Banca Examinadora:**

---

Prof. Eduardo Augusto Bezerra, Dr.  
Orientador

---

Kleber Reis Gouveia Junior, Msc.  
Avaliador  
Universidade Federal de Santa Catarina

---

Gabriel Mariano Marcelino, Msc.  
Avaliador  
Universidade Federal de Santa Catarina

---

João Cláudio Elsen Barcellos, Eng.  
Avaliador  
Universidade Federal de Santa Catarina

Este trabalho é dedicado aos meus queridos pais e a minha família por todo o apoio nesta caminhada.

## **AGRADECIMENTOS**

Agradeço primeiramente aos meus pais, Valeria e Regis, sempre estarem ao meu lado e pelo amor imensurável.

Agradeço à minha família por me apoiarem incondicionalmente durante toda esta jornada.

Agradeço à minha companheira Thaysi por todo amor, carinho e compreensão.

Agradeço ao meu orientador prof. Eduardo Bezerra pela confiança e pelas oportunidades proporcionadas.

Agradeço ao meu colega e amigo João Cláudio, pelo apoio, discussões e ideias compartilhadas.

Agradeço aos meus colegas de laboratório e graduação pelo companheirismo, união e por tornarem os dias difíceis mais leves.



## RESUMO

Os CubeSats, apesar de estarem se popularizando rapidamente, ainda apresentam taxas de falha significativas, especialmente em missões universitárias. Em grande quantidade dos CubeSats lançados, o módulo de gerenciamento de energia é acusado como o principal causador de falhas. Isso se dá principalmente por uma falta de atenção aos procedimentos de verificação e testes destes módulos. Em missões mais recentes, com o intuito de mitigar as altas taxas de falha, normas mais rigorosas, de instituições como ECSS, vem sendo adotadas, porém ainda não aplicadas a nível de modulo. Com isto em mente, foi proposta a elaboração de um documento contendo diretrizes e orientações acerca da preparação de planos de teste para módulos de gerenciamento de energia de CubeSats, baseado em normas da ECSS, de forma que possa ser aplicado à diferentes topologias e arquiteturas. Para este objetivo, foi conduzida uma revisão de diferentes arquiteturas e topologias destes módulos, bem como das campanhas de testes aplicadas. Também, uma análise das normas relacionadas à testes e seu principais conceitos foi conduzida, avaliando as principais considerações necessárias em relação à aplicação destas normas a um módulo de CubeSat. A partir destas análises, o documento proposto foi elaborado e nomeado *EPS Test Plan Guidelines*. Por fim, como demonstração destes conceitos, um plano de testes para o módulo de gerenciamento de energia EPS 2.0, desenvolvido pelo SpaceLab, foi proposto.

**Palavras-chave:** Plano de Testes. CubeSat. Satélites de Pequeno Porte. Sistemas Embarcados.

## ABSTRACT

CubeSats, even though quickly rising in popularity, still present significant failure rates, specially in university missions. In a great portion of launched CubeSats, the electrical power system module is accused as the main cause of failure. This is mainly caused by a lack of attention to the verification and testing processes of these modules. In more recent missions, with the intent of mitigating the high failure rates, more rigorous standards, from institutions such as ECSS, are being adopted, but still not applied at module level. With that in mind, it was proposed the elaboration of a document containing guidelines and orientations regarding the preparation of test plans for CubeSat electrical power system modules, based on the ECSS standards, intended to be applicable to different topologies and architectures. For this purpose, a review was conducted of different architectures and topologies of these modules, as well as the applied test campaigns. Also, an analysis was conducted of the relevant standards related to testing and its main concepts, evaluating the main considerations needed regarding the application of these standards to a CubeSat module. From those analysis, the proposed document was elaborated and named EPS Test Plan Guidelines. And last, as a demonstration of these concepts, a test plan for the EPS 2.0 electrical power system module, developed at SpaceLab, was proposed.

**Keywords:** Test Plan. CubeSat. Small Satellites. Embedded Systems.

## LISTA DE FIGURAS

Figura 1 – Estado atual dos nanossatélites lançados (dezembro de 2023). . . . .	15
Figura 2 – Fluxo de testes geral de um CubeSat . . . . .	20
Figura 3 – Diagrama de blocos básico de um EPS . . . . .	23
Figura 4 – Diagrama de blocos do EPS do satélite Aalto-2. . . . .	24
Figura 5 – Diagrama de blocos do EPS do satélite ESTCube-1. . . . .	25
Figura 6 – Diagrama de blocos do EPS NanoPower P31u. . . . .	27
Figura 7 – Diagrama de blocos do EPS 2.0 . . . . .	28
Figura 8 – Diagrama de blocos do RE <sup>2</sup> PS . . . . .	29

## LISTA DE TABELAS

Tabela 1 – Tipos de testes executados em campanha de testes de EPSs . . . . .	30
Tabela 2 – Matriz de testes do EPS 2.0. . . . .	34
Tabela 3 – Matriz de testes base . . . . .	45

## LISTA DE ABREVIATURAS E SIGLAS

AD	Analógico-Digital
ADC	<i>Analog-to-Digital Converter</i>
AIV	<i>Assembly, Integration and Verification</i>
BCR	<i>Battery Charge Regulator</i>
CDS	<i>Cubesat Design Specification</i>
CI	Circuito Integrado
COTS	<i>Commercial-off-the-shelf</i>
DC-DC	<i>Direct Current to Direct Current</i>
DET	<i>Direct Energy Transfer</i>
DoD	<i>Depth of Discharge</i>
ECSS	<i>European Cooperation for Space Standardization</i>
EPS	<i>Electrical Power System</i>
EPS 2.0	<i>Electrical Power System 2.0</i>
ESA	<i>European Space Agency</i>
I <sup>2</sup> C	<i>Inter Integrated Circuit</i>
MPPT	<i>Maximum Power Point Tracking</i>
OBDH	<i>On Board Data Handling</i>
P&O	<i>Perturb and Observe</i>
PPT	<i>Peak Power Transfer</i>
PWM	<i>Pulse Width Modulation</i>
RE <sup>2</sup> PS	<i>Reliability Enhanced Electrical Power System</i>
TT&C	<i>Telemetry Tracking &amp; Command</i>
UART	<i>Universal Asynchronous Receiver-Transmitter</i>
UFSC	Universidade Federal de Santa Catarina
VLDO	<i>Very Low Dropout</i>

## SUMÁRIO

<b>1</b>	<b>INTRODUÇÃO</b>	<b>14</b>
1.1	FALHAS EM CUBESATS	14
1.2	PROJETOS DO SPACELAB	16
1.3	MOTIVAÇÃO	16
1.4	OBJETIVOS	17
<b>1.4.1</b>	<b>Objetivo Geral</b>	<b>17</b>
<b>1.4.2</b>	<b>Objetivos Específicos</b>	<b>17</b>
<b>2</b>	<b>FUNDAMENTAÇÃO</b>	<b>18</b>
2.1	O PADRÃO CUBESAT	18
2.2	NORMAS E PADRÕES DE TESTES	19
<b>2.2.1</b>	<b>CubeSat Design Specification</b>	<b>19</b>
<b>2.2.2</b>	<b>European Cooperation for Space Standardization</b>	<b>19</b>
2.3	TOPOLOGIAS E ARQUITETURAS DE EPS	22
<b>2.3.1</b>	<b>Topologias</b>	<b>22</b>
<b>2.3.2</b>	<b>Arquiteturas</b>	<b>24</b>
2.3.2.1	Aalto-2 EPS	24
2.3.2.2	ESTCube-1	25
2.3.2.3	GomSpace NanoPower P31u e BP4	26
2.3.2.4	EPS 2.0	27
2.3.2.5	RE <sup>2</sup> PS	29
2.4	CAMPANHAS DE TESTE DE EPS	30
<b>2.4.1</b>	<b>Aalto-2</b>	<b>30</b>
<b>2.4.2</b>	<b>ESTCube-1</b>	<b>31</b>
<b>2.4.3</b>	<b>MIST</b>	<b>32</b>
<b>2.4.4</b>	<b>EPS 2.0</b>	<b>33</b>
<b>3</b>	<b>METODOLOGIA</b>	<b>36</b>
<b>4</b>	<b>DESENVOLVIMENTO</b>	<b>37</b>
4.1	CONSIDERAÇÕES INICIAIS	37
<b>4.1.1</b>	<b>Nível de Verificação</b>	<b>37</b>
4.2	DOCUMENTAÇÃO	38
<b>4.2.1</b>	<b>Estrutura do Plano de Testes</b>	<b>40</b>
4.3	OBJETIVOS DO PLANO DE TESTES	41
4.4	LINHA DE BASE DE TESTES	41
4.5	TESTES FUNCIONAIS, DE PERFORMANCE E DE MISSÃO	42
4.6	MATRIZ DE TESTES BASE	44
4.7	REQUISITOS GERAIS	48
<b>5</b>	<b>DOCUMENTO DE DIRETRIZES</b>	<b>49</b>

<b>6</b>	<b>ESTUDO DE CASO - EPS 2.0</b> . . . . .	<b>50</b>
6.1	DISCUSSÃO . . . . .	50
<b>7</b>	<b>CONCLUSÃO</b> . . . . .	<b>52</b>
7.1	TRABALHOS FUTUROS . . . . .	52
	<b>REFERÊNCIAS</b> . . . . .	<b>54</b>
	<b>APÊNDICE A – DOCUMENTO DE DIRETRIZES</b> . . . . .	<b>57</b>
	<b>APÊNDICE B – PLANO DE TESTES EPS 2.0</b> . . . . .	<b>81</b>

## 1 INTRODUÇÃO

Desde a criação do padrão CubeSat em 1999, nanossatélites tem sido utilizados em cada vez mais aplicações. Popularizado inicialmente no meio acadêmico, possibilitando à universidades o desenvolvimento de missões espaciais de baixo custo, atualmente estes satélites são utilizados para diversas aplicações, como mostrado em Sweeting (2018).

Inicialmente os CubeSats serviam um propósito didático, com aplicações de demonstração de tecnologia, experimentos científicos. Porém, recentemente, aplicações comerciais de nanossatélites e CubeSats tem ganhado espaço, relata Sweeting (2018) tanto que em 2014 o número de lançamentos de nanossatélites com propósito comercial ultrapassou os de propósito acadêmico.

Com o advento de conceitos como “*New Space*” e a percepção de sua utilidade comercial, os pequenos satélites estão entrando no radar de grandes empresas, com SpaceX e Boeing, planejando a utilização de grandes constelações, conforme observado por Sweeting (2018). Inclusive, CubeSats vem sendo utilizados em pesquisas e missões espaciais de alto nível, com grandes instituições como a NASA em seu programa Artemis, mostrado em NASA (2020), que utilizará de CubeSats em sua missão com o objetivo de explorar a lua.

### 1.1 FALHAS EM CUBESATS

Com a proposta de baixo custo, rápido desenvolvimento e uso de componentes *Commercial-off-the-shelf* (COTS), a confiabilidade dos CubeSats foi significativamente reduzida em relação à satélites de grande porte, que utilizam componentes robustos desenvolvidos especificamente para aplicações espaciais e passam por processos rigorosos de testes, validação e qualificação. Como consequência disso, observaram-se grandes taxas de falhas em missões de CubeSats.

Conforme Bouwmeester e Guo (2010), até 2010, cerca de 32% dos lançamentos de nanossatélites resultaram em falha, e considerando apenas os lançamentos bem sucedidos, apenas cerca de 48% das missões tiveram sucesso total.

O estudo de Swartwout (2013), similarmente aponta taxas de falha de aproximadamente 50% em missões acadêmicas de CubeSat. Também neste estudo, esta alta taxa é atribuída a uma carência de testes funcionais a nível de integração dos satélites, visto que, em missões acadêmicas, devido a cronogramas justos ou orçamentos limitados, costuma-se realizar apenas os testes ambientais requeridos para lançamento. Segundo o autor, estes testes são fundamentais para identificar possíveis falhas na operação do satélite.

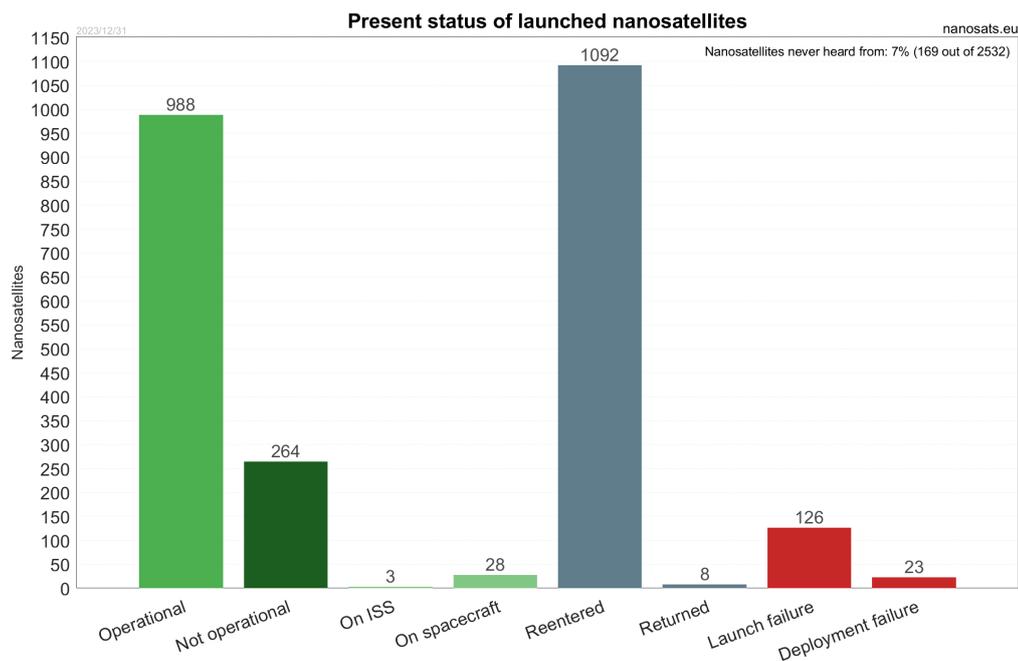
No trabalho de Langer e Bouwmeester (2016), que analisou a causa de falha de diversos CubeSats lançados até 2014, aponta-se o *Electrical Power System* (EPS) como principal módulo causador de falhas em CubeSats.

Para satélites de propósito educacional, de demonstração tecnológica, essa baixa confiabilidade é tolerável, visto que parte do objetivo destas missões inclui proporcionar

experiência e capacitação para estudantes. Porém, é inaceitável para aplicações comerciais (CHO *et al.*, 2012).

Esta taxa de falha, no entanto, vem diminuindo desde então, com com uma taxa de apenas 10% de falhas em lançamentos em 2018 segundo Monteiro *et al.* (2019). Conforme a base de dados de nanossatélites Nanosats Database, de Kulu (2023), observando a situação dos nanossatélites lançados até dezembro de 2023, mostrados na Figura 1, tem-se aproximadamente 5% dos satélites com falhas no lançamento. Ainda, satélites não-operacionais constituem apenas 21%, aproximadamente, considerando-se os satélites classificados em operacionais ou não-operacionais. O aumento no número de aplicações comerciais, desenvolvidas por equipes mais experientes e com mais recursos, é um dos fatores que tem contribuído para essa mudança. Outro fator importante, como relatado em Monteiro *et al.* (2019), missões acadêmicas tem dado maior atenção aos processos de *Assembly, Integration and Verification* (AIV).

Figura 1 – Estado atual dos nanossatélites lançados (dezembro de 2023).



Fonte: Kulu (2023).

Nota-se também que, em missões de CubeSats mais recentes, foram adotados procedimentos e padrões mais rigorosos, não só em relação à testes, mas em todo o processo de engenharia de sistemas e gerenciamento da missão. Trabalhos como Mariano *et al.* (2020) e Tiseo *et al.* (2019), por exemplo, tomaram como referência os padrões determinados pela *European Cooperation for Space Standardization* (ECSS), utilizados pela *European Space Agency* (ESA) e diversas outras agências espaciais da Europa.

## 1.2 PROJETOS DO SPACELAB

O FloripaSat-1, descrito em Mariano *et al.* (2020), foi o primeiro CubeSat desenvolvido e lançado pelo Laboratório de Pesquisa em Sistemas Espaciais da UFSC, o SpaceLab, com uma missão de demonstração tecnológica de sua plataforma de serviço multi-missão totalmente desenvolvida por estudantes da Universidade Federal de Santa Catarina (UFSC).

A plataforma de serviço FloripaSat consiste de três módulos principais, *On Board Data Handling* (OBDH), responsável pelo controle e gerenciamento de dados, *Telemetry Tracking & Command* (TT&C), responsável pela comunicação com as estações terrestres e recepção de telecomandos, e EPS, responsável pela coleta, armazenamento e distribuição de energia.

Após o lançamento do FloripaSat-1, o SpaceLab continuou desenvolvendo e aprimorando sua plataforma de serviço para futuras missões, resultando no desenvolvimento da segunda geração de módulos, que em conjunto formam a plataforma FloripaSat-2 (MARCELINO *et al.*, 2023).

O *Electrical Power System 2.0* (EPS 2.0) é a segunda geração de módulo EPS desenvolvido para a plataforma multi-missão do laboratório, será utilizado nas missões GOLDS-UFSC e Constelação Catarina e encontra-se nos estágios finais de desenvolvimento. Este EPS é uma evolução direta do módulo utilizado no FloripaSat-1, seguindo a mesma arquitetura, porém, aplicando as lições aprendidas com o primeiro lançamento.

Visto que o EPS é o principal causador de falhas em CubeSats, iniciou-se também no laboratório a concepção do *Reliability Enhanced Electrical Power System* (RE<sup>2</sup>PS), com o objetivo de desenvolver um módulo de EPS de alta confiabilidade e robustez.

No momento da escrita deste trabalho, o primeiro modelo de engenharia do RE<sup>2</sup>PS está em processo de fabricação. Também, a terceira geração de módulos para a plataforma multi-missão está em fase inicial de desenvolvimento, o que implicará no design de ainda mais um modelo de EPS feito no SpaceLab.

Com diferentes projetos, em diferentes estágios de desenvolvimento e diferentes arquiteturas de EPS sendo utilizadas nas missões do laboratório, percebeu-se a necessidade de aprimorar os procedimentos de teste utilizados, especialmente na etapa de qualificação, assim como a necessidade de avaliar a performance dos diferentes módulos de EPS.

## 1.3 MOTIVAÇÃO

Como observado anteriormente, processos de AIV mais rigorosos, seguindo padrões como ECSS adaptados para o cenário de um nanossatélite, tem sido aplicados em missões envolvendo CubeSats, mais especificamente, na etapa de qualificação do satélite como um todo. Porém, tratando-se dos módulos individualmente, especificamente módulos de EPS, não se observam os mesmos cuidados e estruturação nos procedimentos de teste e

a adoção desses padrões, quando mencionados, como em Barra (2019), ainda é de forma bastante simplificada.

Neste contexto, propõe-se então a elaboração de um documento contendo diretrizes e orientações acerca da elaboração de planos de testes para módulos EPS, baseado nos padrões da ECSS, adaptável para diferentes topologias e arquiteturas, a ser utilizado pela equipe do SpaceLab.

Este trabalho consistira na realização de uma revisão de topologias e arquiteturas de EPSs para CubeSats, bem como de campanhas de teste executadas nestes módulos, seguida por uma análise das normas ECSS-E-ST-10-02 (ECSS SECRETARIAT, 2018) e ECSS-E-ST-10-03 (ECSS SECRETARIAT, 2022b) relacionadas ao processo de verificação e testes. A partir destas análises, será elaborado um documento contendo uma série de diretrizes e orientações para a elaboração de planos de testes voltado para EPSs de CubeSats. Por fim, como demonstração, será elaborado um plano de testes simplificado para o EPS 2.0, seguindo as orientações propostas.

## 1.4 OBJETIVOS

Nas seções abaixo estão descritos o objetivo geral e os objetivos específicos deste trabalho.

### 1.4.1 Objetivo Geral

Elaboração de um documento contendo diretrizes e orientações para preparação de planos de teste para módulos EPS, baseado nas normas e padrões da ECSS, de forma que o mesmo seja aplicável à diferentes topologias e arquiteturas.

### 1.4.2 Objetivos Específicos

- Analisar as normas da ECSS relacionadas a procedimentos de teste.
- Identificar os principais blocos de teste necessários.
- Identificar as principais funções e características de um EPS a serem testadas.
- Propor uma estrutura de documentação para os testes.
- Desenvolver um plano de testes para o EPS 2.0 baseado na proposta deste trabalho.

## 2 FUNDAMENTAÇÃO

### 2.1 O PADRÃO CUBESAT

Os CubeSats são nanossatélites padronizados, com critérios de tamanho, forma e peso específicos. Satélites neste padrão são compostos por uma ou mais unidades em formato cúbico, com aresta de  $10\text{cm}$  e massa de até  $2\text{kg}$ , conforme Cal Poly (2022). Cada unidade é chamada "1U", ou seja, um CubeSat formado por três unidades é categorizado com um CubeSat 3U.

Este padrão surgiu, em 1999, de um projeto colaborativo entre os professores Bob Twiggs (Stanford University) e Jordi Puig-Suari (California Polytechnic State University), chamado CubeSat Project, que tinha como objetivo promover o acesso ao ambiente espacial através da redução de custos e de tempo de desenvolvimento, possibilitando lançamentos mais frequentes.

Pode-se identificar um conjunto de subsistemas fundamentais presentes no projeto de boa parte dos CubeSats. Nos trabalhos de Tiseo *et al.* (2019),- Bouwmeester e Guo (2010) e Langer e Bouwmeester (2016) foram identificados os seguintes subsistemas principais:

- a) gerenciamento de energia;
- b) gerenciamento de dados (computador de bordo);
- c) comunicação;
- d) determinação e controle de atitude e orbita;
- e) estrutura mecânica;
- f) controle térmico;
- g) propulsão.

Cada subsistema é geralmente implementado em um módulo dedicado, chamado módulo de serviço, e o conjunto destes módulos forma a plataforma de serviço do satélite, responsável por todas as funções e operações fundamentais de um CubeSat. De fato, no livro de Cappelletti, Battistini e Malphrus (2020), são apresentados tais módulos e discutidos os principais aspectos a serem considerados para o projeto e implementação de cada subsistema.

Além da plataforma de serviço, os CubeSats também são equipados com cargas úteis, ou payloads, que são os módulos responsáveis por realizar os objetivos específicos de cada missão.

## 2.2 NORMAS E PADRÕES DE TESTES

A principal referência a ser seguida em uma missão envolvendo CubeSats é o CubeSat Design Specification, ou *Cubesat Design Specification* (CDS) (CAL POLY, 2022), que é o documento que define as especificações do padrão CubeSat.

Além do CDS, recentemente, tem-se exemplos de missões de CubeSat seguindo os padrões e normas da ECSS, como Mariano *et al.* (2020), Tiseo *et al.* (2019) e Barra (2019), tanto para etapa de testes quanto para desenvolvimento da missão como um todo.

Ambas estas referências introduzem conceitos e requisitos relevantes à elaboração de um plano de testes que serão apresentados a seguir.

### 2.2.1 CubeSat Design Specification

O CDS é um documento contendo as especificações e requisitos básicos e servindo como ponto de partida para o projeto de CubeSats de 1U a 12U, mantido pela California Polytechnic State University. Requisitos gerais, mecânicos, elétricos, de operação e de testes são especificados, definindo as características básicas que constituem um nanossatélite da classe CubeSat.

Os requisitos de testes descritos no CDS estão focados em testes ambientais para o CubeSat como um todo, já em estágio de qualificação para o lançamento. Como filosofia de testes, o CDS propõe as seguintes etapas: *qualification*, *acceptance* e *proto-flight*, executadas conforme o diagrama mostrado na Figura 2. Os principais testes indicados pelo CDS são:

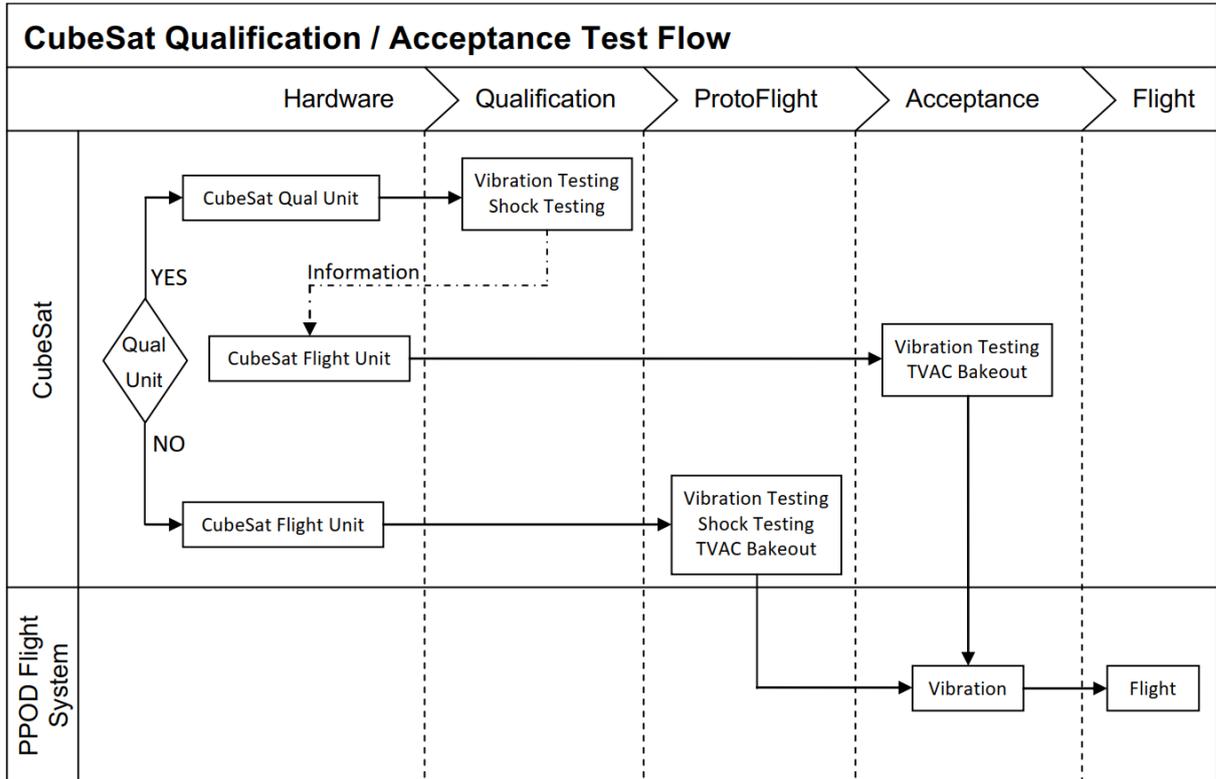
- a) Testes de vibração;
- b) Termo vácuo e bakeout;
- c) Testes de choque;
- d) Inspeção visual;

É importante ressaltar que estes requisitos de teste, bem como os parâmetros (intensidade, duração, etc...) de cada teste para cada etapa, como enfatizado no próprio documento, são apenas preliminares e servem somente como base. Os requisitos de teste oficiais para lançamento serão gerados pelo provedor do lançamento, e sempre tomarão precedência em relação aos requisitos do CDS ou a qualquer outro conjunto de requisitos.

### 2.2.2 European Cooperation for Space Standardization

A European Cooperation for Space Standardization, ou ECSS, é uma colaboração entre a ESA, a indústria espacial europeia e diversas outras agências espaciais, responsável por desenvolver e manter um conjunto de normas e padrões relacionados a atividades espaciais. Essas normas e padrões cobrem diversas disciplinas, como gerenciamento, engenharia, controle de qualidade e sustentabilidade.

Figura 2 – Fluxo de testes geral de um CubeSat



Fonte: Cal Poly (2022).

Dentro do ramo de engenharia, tem-se os documentos ECSS-E-ST-10-02 (ECSS SECRETARIAT, 2018), ECSS-E-HB-10-02 (ECSS SECRETARIAT, 2010), ECSS-E-ST-10-03 (ECSS SECRETARIAT, 2022b) e ECSS-E-HB-10-03 (ECSS SECRETARIAT, 2022a), que determinam requisitos para os processos de verificação e testes. Estes documentos são redigidos de forma abrangente, podendo assim serem aplicados tanto ao satélite completo, quanto a um módulo isoladamente, e em diferentes fases do projeto. Para cada caso, é feito um processo de *tailoring*, selecionando-se as cláusulas aplicáveis das normas para o determinado cenário. Como complemento às normas ECSS-E-ST-10-02 e ECSS-E-ST-10-03, tem-se também o documento ECSS-S-ST-00-01 (ECSS SECRETARIAT, 2023), um glossário onde diversos termos e definições utilizados nas demais normas são apresentados. Vale ressaltar também que estes documentos não são específicos para nanossatélites, mas foram pensados para satélites de médio e grande porte, onde se necessita uma rigorosidade extrema nos processos de AIV. Portanto deve-se levar em consideração o cenário de uma missão de CubeSat e fazer as adaptações necessárias ao se aplicar estas normas, especialmente em uma missão universitária, visando simplicidade, baixo custo e rápido desenvolvimento.

A própria ESA possui um documento contendo o *tailoring* destas e outras normas para projetos de CubeSats para missões de demonstração em órbita, mostrado em ESA

(2016), fazendo as adaptações necessárias pra esta aplicação. Foram consideradas as características de um projeto de CubeSat para esta aplicação, como baixo custo, menor complexidade (em relação à grandes satélites) e rápido desenvolvimento, maior aceitação para riscos e pontos únicos de falha. Porém, diferentemente da proposta deste trabalho, foram aplicadas as normas a nível de satélite e assumido o uso extensivo de modelos comerciais dos módulos de serviço, já com herança de voo.

De acordo com as normas citadas acima, testes são considerados como um dos métodos utilizados para o processo de verificação. Com isso, apesar deste trabalho ser focado em testes, alguns conceitos relacionados ao processo de verificação, introduzidos em ECSS Secretariat (2018), como *verification levels*, *verification stages* e *model philosophy*, influenciam diretamente nos objetivos e na elaboração do plano de testes.

Similarmente à filosofia de testes apresentada pelo CDS, em ECSS Secretariat (2022b) tem-se os conceitos de *qualification testing*, *acceptance testing* e *proto-flight testing*, que determinam os objetivos do plano de testes.

A seguir são apresentados estes conceitos:

a) *verification levels*:

- os níveis de verificação estão relacionados à decomposição do produto final, neste caso um CubeSat. Estes níveis podem variar de acordo com a complexidade do projeto.
- o processo de verificação é executado em cada um dos níveis definidos para um projeto ou missão.

b) *verification stages*:

- o processo de verificação é feito em estágios, com objetivos específicos. os principais estágios apresentados em ECSS Secretariat (2018) são *qualification*, *acceptance*, *pre-launch*, *in-orbit*, e *post-landing*.
- o estágio de *qualification* visa garantir que o projeto proposto para a missão é capaz de cumprir com os requisitos no ambiente esperado.
- o estágio de *acceptance* visa demonstrar que o modelo de voo está em conformidade com o projeto qualificado previamente

c) *model philosophy*:

- o conceito de *model philosophy* está relacionado ao tipo e quantidade de modelos físicos utilizados durante o desenvolvimento, verificação e testes.
- em ECSS Secretariat (2010), diversos tipos de modelos são apresentados e descritos. considerando uma missão de CubeSat, os principais modelos aplicáveis são: modelo de engenharia, modelo de qualificação, modelo de proto-flight e modelo de voo.

d) *qualification testing*:

- testes de qualificação (chamado *qualification testing* na ECSS-E-ST-10-03) tem o objetivo de verificar que o projeto do objeto sobre teste é capaz de satisfazer todos os seu requisitos. Estes testes são conduzidos em modelos de qualificação dedicados e com parâmetros de teste (intensidade, duração) específicos.
- e) *acceptance testing*:
- testes de aceitação (chamado *acceptance testing* na ECSS-E-ST-10-03) tem o objetivo de verificar que o objeto sobre teste está em conformidade com o projeto que foi qualificado previamente e se encontra livre de defeitos de fabricação. Estes testes são conduzidos em todos os modelos de voo e com parâmetros de teste (intensidade, duração) específicos para *acceptance testing*.
- f) *proto-flight testing*:
- testes proto-flight (chamado *proto-flight testing* na ECSS-E-ST-10-03) podem ser executados no primeiro modelo de voo e combinam os objetivos dos testes de qualificação e aceitação. Os parâmetros de teste (intensidade, duração) utilizam as intensidades definidas para qualificação com as durações definidas para aceitação.

## 2.3 TOPOLOGIAS E ARQUITETURAS DE EPS

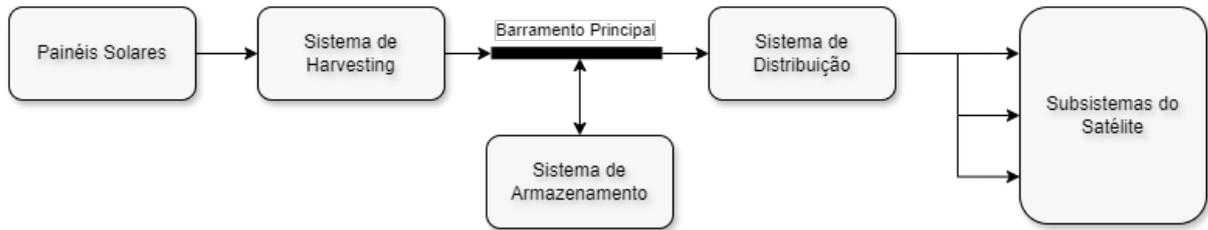
Nesta seção serão apresentadas diferentes topologias e arquiteturas de EPS para CubeSats com o intuito de identificar os principais aspectos e características relevantes para a criação de um plano de testes.

Neste trabalho, topologia se refere a uma visão de alto-nível dos principais blocos funcionais do sistema e arquitetura se refere ao modo como uma dada topologia é implementada.

### 2.3.1 Topologias

Um módulo EPS é composto por alguns elementos básicos, mostrados na Figura 3. O sistema de harvesting é responsável por extrair energia dos painéis solares, que são a fonte primária de energia dos CubeSats. O sistema de armazenamento de energia é utilizado para alimentar o satélite em períodos de eclipse ou em situações de alta demanda de energia. O sistema de distribuição é responsável por entregar a energia coletada e armazenada pelo EPS de forma adequada às cargas. Cargas típicas de um EPS envolvem os demais subsistemas do satélite, desde módulos de serviço, como OBDH e TT&C, quanto cargas úteis que variam conforme os objetivos de cada missão. O barramento que interliga estes elementos, no contexto deste trabalho, será chamado de barramento principal.

Figura 3 – Diagrama de blocos básico de um EPS



Fonte: Elaborado pelo autor.

O estudo de Edpuganti *et al.* (2022) mostra uma revisão de diferentes topologias de EPS utilizados em diversas missões e propõe uma forma de classificá-los de acordo com quatro aspectos principais em comum nas diversas topologias:

- a) Estágios de conversão;
- b) Tipo de distribuição;
- c) Tipo de sistema de harvesting;
- d) Regulação do barramento principal;

Estágios de conversão refere-se à quantidade de conversões de energia realizadas até que a energia dos painéis ou baterias seja entregue às cargas. Até o momento, conforme Edpuganti *et al.* (2022) encontram-se em publicações ou patentes apenas topologias com múltiplos estágios de conversão para EPSs de CubeSats.

Em relação à localização dos conversores dos barramentos de saída, tem-se duas topologias predominantes. As centralizadas, com os conversores localizados num mesmo local ou na mesma PCB. Ou as distribuídas, com os conversores localizados em diferentes locais ou PCB com o intuito de estarem fisicamente mais próximos às cargas.

Em relação ao tipo de sistema de harvesting, que realiza a interface com os painéis solares, tem-se também duas topologias predominantes, *Direct Energy Transfer* (DET) ou *Peak Power Transfer* (PPT). Nas topologias DET, os painéis são conectados diretamente ao sistema de armazenamento e/ou aos reguladores das cargas. Já nas topologias PPT, os painéis são conectados à conversores *Direct Current to Direct Current* (DC-DC) operados de forma a realizar *Maximum Power Point Tracking* (MPPT). Adicionalmente, no estudo de Kessler Slongo *et al.* (2020), diferenciam-se entre utilização de conversores discretos ou via circuitos integrados, e também apresenta-se a utilização de reguladores *Very Low Dropout* (VLDO) para a interface com os painéis solares.

Em relação à regulação do barramento principal, tem-se topologias com barramento principal regulado, onde há um conversor regulando o mesmo para uma tensão de referência, não-regulado, onde os terminais da bateria são conectados diretamente ao barramento,

ou parcialmente regulado, em que o barramento é regulado apenas durante o período iluminado da órbita.

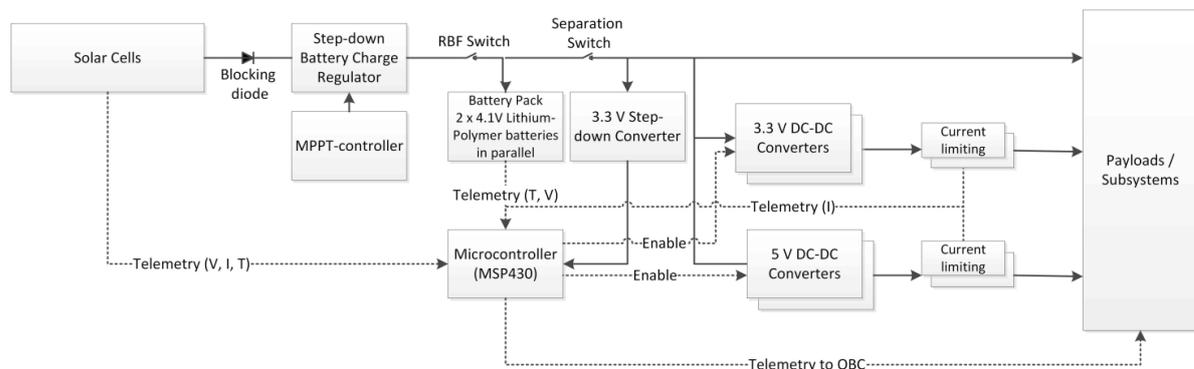
### 2.3.2 Arquiteturas

A seguir serão analisadas as arquiteturas de diferentes modelos de EPS, tanto de desenvolvimento próprio quanto modelos comerciais, a fim de identificar aspectos e características em comum relevantes para o desenvolvimento do plano de testes.

#### 2.3.2.1 Aalto-2 EPS

O EPS desenvolvido para o satélite Aalto-2, descrito em Hemmo (2013), utiliza uma topologia de distribuição centralizada, conversão multi estágio, sistema de harvesting com PPT e barramento principal não regulado. Além disso, possui um microcontrolador MSP430 para controle e monitoramento e redundâncias em hardware para as funcionalidades principais como conversores DC-DC, reguladores de carga de bateria e MPPT. A Figura 4 mostra o diagrama de blocos deste módulo.

Figura 4 – Diagrama de blocos do EPS do satélite Aalto-2.



Fonte: Hemmo (2013).

O sistema de harvesting deste EPS possui dois canais, cada um com um Circuito Integrado (CI) dedicado para a realização de MPPT. O conjunto de painéis solares de cada eixo, X e Y, é ligado ao barramento principal através de um *Battery Charge Regulator* (BCR), neste caso o LT3652.

Para armazenamento de energia o EPS do Aalto-2 utilizará duas células de baterias em paralelo (configuração 1s2p). O modelo das baterias ainda não havia sido determinado, porém a inclusão de circuitos de proteção contra over-charge e over-discharge, assim como a necessidade de um sistema de aquecimento para as baterias já estavam previstos.

O sistema de distribuição consiste em dois barramentos, de 3,3V e 5V, utilizando os reguladores LTC1875 e LTC3122 respectivamente. Cada barramento possui reguladores duplicados em redundância fria. Possui também um barramento dedicado para alimentar

o microcontrolador. Para controle dos barramentos foram utilizados MOSFETs MAX890L, que além de atuarem como chaves, possuem limitação de corrente proporcionando proteção contra over-current. Além disso, corrente e tensão nos barramentos são monitoradas pelo microcontrolador.

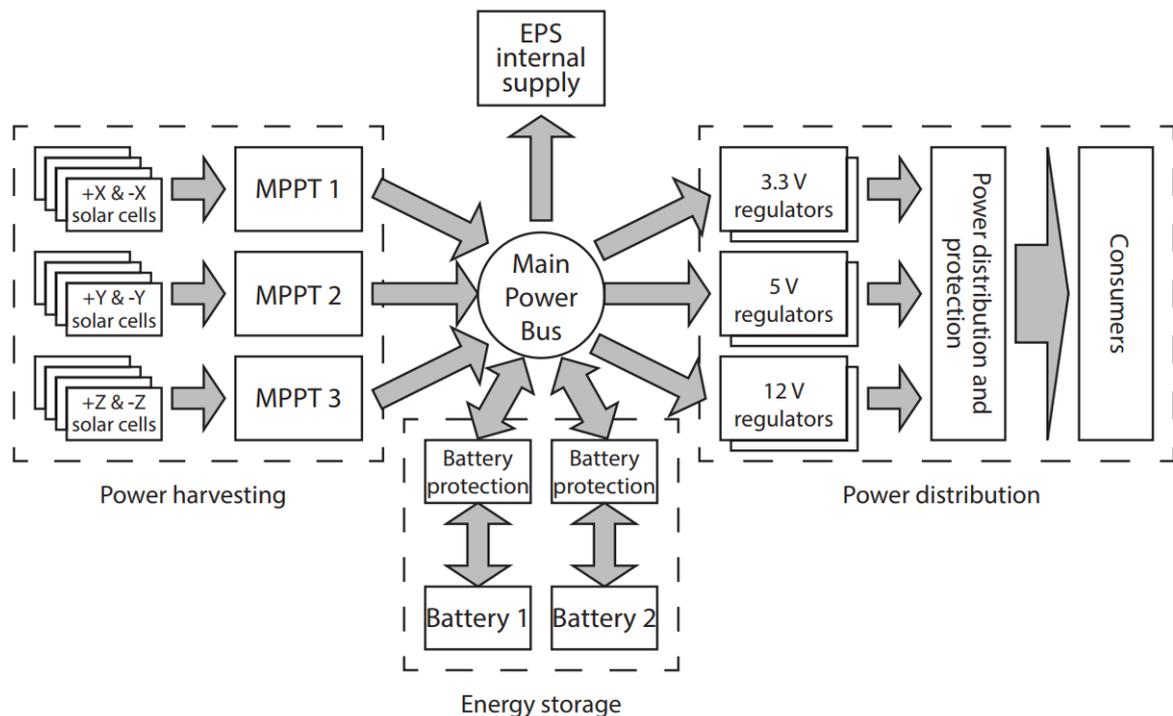
Para controle e monitoramento, foi utilizado o microcontrolador MSP430-F1611. Tensões, correntes e temperaturas são medidas através do CI LTC2991. Os seguintes dados de telemetria são monitorados e transmitidos ao computador de bordo pelo EPS:

- a) Tensões, correntes e temperaturas dos painéis solares.
- b) Tensões, correntes e temperaturas de cada célula das baterias.
- c) Status de carga das baterias.
- d) Tensões e correntes nos barramentos de saída do EPS.

### 2.3.2.2 ESTCube-1

O EPS desenvolvido para o satélite ESTCube-1, descrito em Pajusalu *et al.* (2014), utiliza uma topologia de distribuição centralizada, conversão multi estágio, sistema de harvesting com PPT e barramento principal não regulado. Possui também um microcontrolador para controle e monitoramento e inclui redundâncias em hardware. A Figura 5 mostra o diagrama de blocos deste módulo.

Figura 5 – Diagrama de blocos do EPS do satélite ESTCube-1.



Fonte: Pajusalu *et al.* (2014).

O sistema de harvesting é composto por três canais de MPPT. Cada canal utiliza um chip SPV1040 para a realizar o MPPT de um conjunto de painéis correspondente a um dos eixos do satélite.

Duas células de bateria de íon de lítio são utilizadas para armazenamento, com monitoramento de tensão, corrente e temperatura. Cada célula é conectada ao barramento principal através de duas chaves de potência TPS2557, controlando as direções de carga e descarga separadamente e servindo como proteção.

O sistema de distribuição é composto por três barramentos, 3,3V, 5V e 12V, utilizando os reguladores LTC3440 para os barramentos de 3,3V e 5V, e LM2700 para o barramento de 12V. Cada barramento possui os conversores duplicados em redundância quente. O microcontrolador e outros circuitos do EPS são alimentados por um barramento secundário dedicado. Os barramentos possuem também chaves de potência, TPS2551 ou TPS2557, com proteção contra over-current, que conectam os reguladores tanto ao barramento principal quanto aos barramentos de saída.

O controle deste EPS é realizado por um microcontrolador ATmega1280 e utiliza de memórias FRAM para armazenamento do firmware, variáveis de controle e variáveis de estado. Comunicação com os outros módulos do satélite é feita via *Universal Asynchronous Receiver-Transmitter* (UART). O monitoramento é realizado através de 44 sensores de tensão e corrente em diversos pontos do sistema e um conjunto de *Analog-to-Digital Converter* (ADC)s dedicados, além do ADC interno do microcontrolador.

Este EPS é responsável por realizar os procedimentos de inicialização do satélite pós lançamento e também por controlar o rádio de transmissão do beacon.

### 2.3.2.3 GomSpace NanoPower P31u e BP4

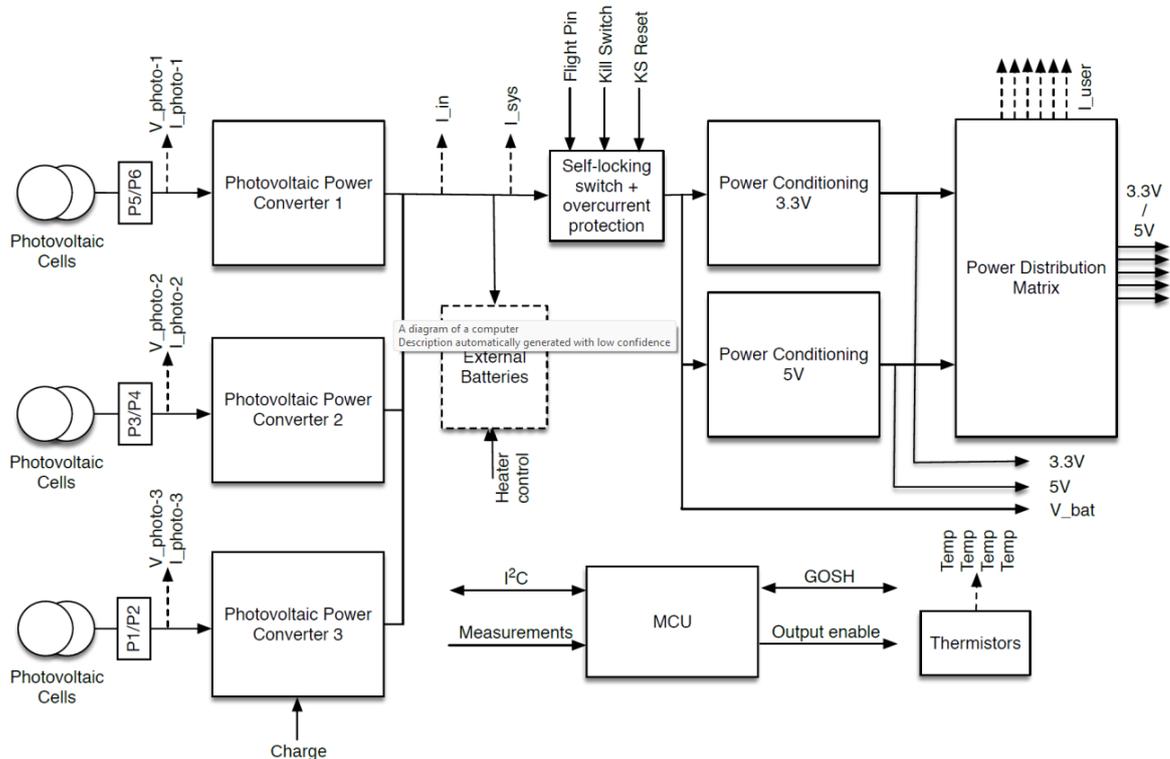
O NanoPower P31u (GOMSPACE, 2023b) é um modelo comercial de EPS fabricado pela empresa GomSpace. Utiliza uma topologia de distribuição centralizada, conversão multi estágio, sistema de harvesting com PPT e barramento principal não regulado. Possui também um microcontrolador para controle, configuração e comunicação. A Figura 6 mostra o diagrama de blocos deste módulo.

O sistema de harvesting consiste de três canais com conversores para realização de MPPT, controlados pelo microcontrolador.

O sistema de distribuição utiliza de dois barramentos regulados, de 3,3V e 5V, e seis canais de saída controlados por chaves de potência com limitação de corrente, configuráveis individualmente para 3,3V ou 5V.

Um microcontrolador é responsável pelo gerenciamento do EPS e o comportamento pode ser configurado pelo usuário via interface *Inter Integrated Circuit* (I<sup>2</sup>C). Dentre as funcionalidades tem-se: modo de operação do MPPT, acesso aos logs de tensões, correntes e temperaturas em diversos pontos do sistema, acionamento de aquecedor de baterias, controle dos canais de saída.

Figura 6 – Diagrama de blocos do EPS NanoPower P31u.



Fonte: GomSpace (2023b).

Este EPS é comumente utilizado em conjunto com o módulo de baterias NanoPower BP4 (GOMSPACE, 2023a), que é uma das opções de armazenamento oferecidas pela empresa GomSpace. Este módulo utiliza quatro células de baterias de íon de lítio configuradas em 2s-2p ou 4s-1p. Possui sensores de temperatura com interface digital e aquecedor para as baterias.

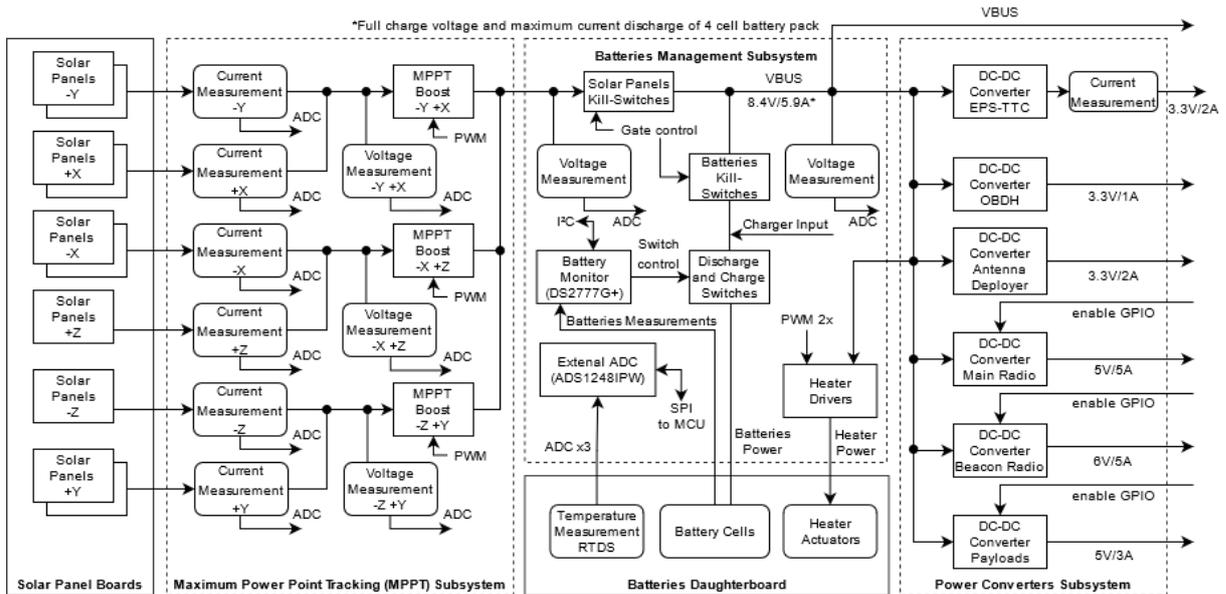
#### 2.3.2.4 EPS 2.0

Como mencionado na Seção 1.2, o EPS 2.0 é uma evolução direta do módulo EPS utilizado no FloripaSat-1 (MARIANO *et al.*, 2020) e está em estágio final de desenvolvimento. A documentação do EPS 2.0 pode ser encontrada em (SPACELAB, 2023a), a Figura 7 mostra o diagrama de blocos deste sistema.

Este módulo implementa uma topologia de distribuição centralizada, com múltiplos estágios de conversão, sistema de harvesting com PPT e barramento principal não regulado. Possui também um microcontrolador para operação, leitura de sensores e comunicação com os demais módulos do satélite.

O sistema de harvesting consiste em três canais com conversores boost discretos e sensores de tensão e corrente, controlados individualmente pelo microcontrolador para

Figura 7 – Diagrama de blocos do EPS 2.0



Fonte: SpaceLab (2023a).

realizar MPPT, utilizando o algoritmo de *Perturb and Observe* (P&O).

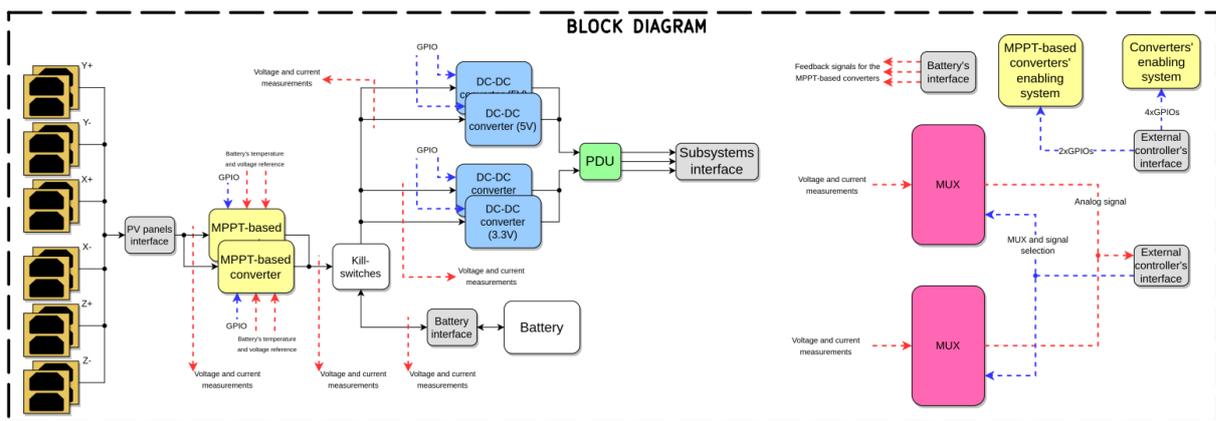
O sistema de distribuição consiste em seis barramentos com conversores dedicados, de 3,3V, 5V ou 6V, para cada um dos módulos do satélite, que podem ser ativados ou desativados individualmente.

O sistema de armazenamento consiste de um sistema de monitoramento (chamado *Batteries Management Subsystem* na Figura 7) e de um módulo de baterias separado (chamado *Batteries Daughterboard* no diagrama da Figura 7), que pode ser acoplado ao EPS 2.0. O módulo de baterias contém 4 células de baterias de íon de lítio em configuração 2s-2p, bem como sensores de temperatura e aquecedores que podem ser lidos e controlados pelo microcontrolador do EPS. Há também uma versão deste módulo com duas células de bateria em configuração 2s-1p. O sistema de monitoramento é realizado pelo CI DS2777G+, que realiza leituras de tensão e corrente das baterias, proteção contra over-charge e over-discharge, estimativas de vida útil e monitoramento do estado de carga das baterias. Os sensores de temperatura são lidos por um conversor Analógico-Digital (AD) dedicado ADS1248 e utilizados para controle dos aquecedores de bateria, os drivers para acionamento dos aquecedores, assim como o conversor AD, ficam no próprio EPS e são controlados pelo microcontrolador.

O microcontrolador utilizado é um MSP430F6659 de 16 bits e de baixo consumo. Suas principais funções são: leitura de sensores, comunicação com os demais módulos, monitoramento das baterias, controle dos aquecedores de bateria e execução do algoritmo para MPPT.

2.3.2.5 RE<sup>2</sup>PS

O RE<sup>2</sup>PS é um módulo de EPS que está sendo desenvolvido pelo SpaceLab com o objetivo de atingir alta confiabilidade e robustez, tanto em termos de resistência à radiação quanto resistência a falhas. No momento da escrita deste trabalho, o primeiro modelo de engenharia do RE<sup>2</sup>PS está em processo de fabricação. Na Figura 8 observa-se o diagrama de blocos deste sistema.

Figura 8 – Diagrama de blocos do RE<sup>2</sup>PS

Fonte: SpaceLab (2023c).

Este módulo possui sistema de distribuição centralizado, sistema de harvesting com PPT, múltiplos estágios de conversão e barramento principal não regulado. Possui redundâncias em hardware nos principais subsistemas e não utiliza microcontrolador, visando aumentar a robustez à radiação.

O sistema de harvesting consiste em um barramento com dois BCRs BQ24650, configurados em redundância fria, para realização de MPPT e sensores de corrente e tensão na entrada e saída dos reguladores.

O sistema de armazenamento, similarmente ao EPS 2.0, utilizará um módulo de baterias dedicado, atualmente em estágio inicial de desenvolvimento.

O sistema de distribuição é composto por dois barramentos regulados, de 3,3V e 5V, seis canais de saída controlados individualmente e sensores de tensão e corrente em diversos pontos. Cada barramento utiliza dois reguladores LTC3833 configurados em redundância fria e sensor de tensão à saída do regulador. Os canais de saída possui também sensores de corrente individuais para monitoramento.

Os sinais de todos os sensores podem ser acessados e lidos através de um multiplexador analógico presente no EPS.

## 2.4 CAMPANHAS DE TESTE DE EPS

Além da arquitetura dos módulos, alguns dos trabalhos analisados apresentaram também os testes realizados em seus EPSs, a Tabela 1 mostra uma visão geral dos tipos de testes executados.

Tabela 1 – Tipos de testes executados em campanha de testes de EPSs

EPS	Testes					
	Inspeções	Funcionais	Eficiência	Missão	Estresse	Ambiente
Aalto-2	-	X	X	-	-	-
ESTCube-1	-	X	X	-	X	X
MIST	-	X	X	X	-	-
EPS 2.0	X	X	-	-	-	-

Fonte: Elaborada pelo autor.

Aqui, inspeções referem-se principalmente em inspecionar visualmente as condições de fabricação e transporte dos módulos, físicos utilizados. Testes de ambiente referem-se aos testes de vibração, termo vácuo, choque mecânico, entre outros, ou seja, testes relacionados às condições do ambiente espacial e do lançamento. Testes de estresse referem-se a submeter os componentes aos seus limites máximos e também testes como o burn-in. Os testes de eficiência referem-se principalmente à eficiência dos diversos conversores presentes nos módulos. Testes classificados como funcionais envolvem teste dos conversores com as cargas esperadas, testes de comunicação, leitura de sensores, funções do microcontrolador, funcionamento de algoritmos, entre outros. Testes de missão envolvem a simulação de cenários esperados durante a execução da missão.

Como pode ser visto, dentre os módulos analisado, um grande foco é dado para testes funcionais, principalmente para o funcionamento dos conversores e circuitos de proteção, porém, apenas no EPS 2.0 foram relatados testes funcionais além destes. Nota-se também que em nenhuma campanha foram realizados testes de todos os tipos listados.

Nas seções a seguir são apresentadas as campanhas de teste analisadas de forma mais detalhada.

### 2.4.1 Aalto-2

No trabalho de Hemmo (2013), é descrito o planejamento de testes para o EPS do satélite Aalto-2, assim como são relatados os resultados de testes executados em um modelo protótipo do mesmo.

O planejamento de testes descrito referenciou-se nas orientações do CDS e suas filosofias de teste. No momento da escrita do trabalho de Hemmo (2013), estavam previstos a fabricação de um modelo de engenharia para realização de testes funcionais e, posteriormente, a fabricação de um modelo de qualificação ou proto-flight para os testes de qualificação.

Os testes relatados no trabalho foram executados em um modelo protótipo nos estágios iniciais de desenvolvimento, sem o microcontrolador integrado ao módulo. Foram relatados os seguintes testes:

- a) Funcionamento dos conversores DC-DC;
- b) Eficiência do sistema de harvesting (conversores BCR);
- c) Testes dos circuitos de proteção;
- d) Testes de burn-in;

O funcionamento dos conversores DC-DC foi testado aplicando-se diferentes cargas (incrementalmente até atingirem-se os valores descritos nos requisitos do módulo) à saída e medindo-se tensões e correntes de entrada e saída a fim de obter-se a eficiência. Como os conversores possuem redundância, foram testados tanto individualmente quanto em funcionamento paralelo (redundância quente). Os resultados foram então comparados com os requisitos e também com as informações disponíveis nos datasheets dos conversores, visto que são componentes COTS.

O sistema de harvesting foi testado simulando-se o ponto de operação dos painéis solares com fontes de bancada e aplicando-se um reostato ao barramento das baterias. Foram medidas tensões e correntes à entrada e saída dos conversores BCR utilizados para realizar MPPT a fim de obter-se a eficiência. Os resultados foram então comparados com os requisitos.

Para proteção contra over-current é utilizado o componente MAX890L. Sua operação foi testada aplicando-se passagem de corrente ao componente de forma incremental até que o limite imposto fosse atingido.

O teste de burn-in consistiu em aplicar uma alta demanda de potência ao EPS por um longo período de tempo. Foram aplicadas cargas de 4,5W e 2,5W aos conversores de 5V e 3,3V, respectivamente, por um período de 7 dias. Após o teste, as características da placa foram medidas e comparadas com resultados anteriores.

#### 2.4.2 ESTCube-1

No artigo de Pajusalu *et al.* (2014) são relatados os testes realizados para qualificação do EPS do satélite ESTCube-1. A filosofia de testes adotada foi de *proto-flight testing*, ou seja, o mesmo módulo utilizado nos testes de qualificação foi utilizado como modelo de voo. Um modelo de engenharia testes funcionais e de desenvolvimento, porém estes não foram descritos detalhadamente no artigo.

Foram relatados os seguintes testes:

- a) Vibração senoidal e aleatória;
- b) Choque mecânico;
- c) Ciclagem térmica;

d) Termo vácuo;

Além disso, foram realizados testes de estresse dos principais componentes do módulo antes da montagem do EPS, incluindo testes de ciclagem térmica, ciclagem de carga e em vácuo das baterias utilizadas.

Foram medidas também a eficiência dos conversores utilizados, para diferentes tensões de entrada e diferentes cargas.

### 2.4.3 MIST

O trabalho de Barra (2019) descreve em detalhe os procedimentos de testes funcionais realizados no EPS do satélite MIST. Neste CubeSat, foram empregados módulos comerciais para toda a plataforma de serviço, inclusive para o EPS, utilizando o modelo NanoPower P31u (GOMSPACE, 2023b) em conjunto com a placa de baterias BP4 (GOMSPACE, 2023a), ambos fabricados pela GomSpace.

Os principais objetivos destes testes funcionais eram: verificar a análise de *power budget*, medir o *Depth of Discharge* (DoD) das baterias e verificar que a demanda de potência das cargas úteis não interfere no funcionamento do EPS.

Para a execução dos testes, foi desenvolvida uma plataforma de testes constituída por uma plataforma flat-sat, simuladores de painéis solares e simuladores de consumo das cargas úteis, todos estes desenvolvidos por estudantes que haviam participado do projeto anteriormente.

O planejamento dos testes foi feito seguindo as orientações da ECSS para testes (ECSS SECRETARIAT, 2022b). Os testes foram divididos em blocos, sendo o primeiro bloco com testes funcionais e os outros cinco blocos com testes de missão, simulando o consumo e tempo de acionamento de diferentes cargas úteis do satélite de acordo com a operação esperada.

A seguir estão listados, resumidamente, os principais testes executados no EPS do satélite MIST, assim como as medidas realizadas em cada teste:

a) Funcionais:

- Proteção de overcurrent dos barramentos;
- Proteção contra overcharge e over discharge das baterias;

b) Nenhuma payload ligada:

- Cenários de melhor e pior caso;
- Medidas de consumo do sistema, potência dos painéis, tensão e temperatura da bateria em cada cenário;

c) Combinações de payloads ligadas:

- Cenários de melhor e pior caso;
- Medida de tensão e temperatura da bateria;

- Medida da potência de saída dos barramentos;
- d) Fast Charge/Discharge da bateria:
  - Usado como referência do carregamento e descarregamento da bateria com as condições máximas suportadas pelo EPS;
  - Não é um cenário esperado durante a operação;

#### 2.4.4 EPS 2.0

Encontra-se na documentação do EPS 2.0 (SPACELAB, 2023a) um capítulo descrevendo os procedimentos de teste a serem executados no módulo. Tem-se também documentados relatórios de testes feitos em modelos de engenharia deste EPS.

A documentação para a missão GOLDS-UFSC (SPACELAB, 2023b), na qual será utilizado este EPS, apresenta-se uma matriz de testes base a ser adaptada e executada para cada um dos módulos que compõem o satélite. Para cada módulo, testes mais específicos poderão ser acrescentados à matriz base, que é mostrada na Tabela 2. Os testes foram organizados em blocos, envolvendo uma série de inspeções, testes elétricos, funcionais.

As inspeções e testes descritos acima foram executados no modelo de engenharia do EPS 2.0, além disso, testes funcionais adicionais foram acrescentados e executados. Os resultados detalhados encontram-se no relatório presente nos Apêndices A e B da documentação do EPS 2.0 (SPACELAB, 2023a). Observando-se estes relatórios, identificam-se os seguintes testes:

- a) Inspeções:
  - Visual;
  - Mecânica;
  - Elétrica;
  - De integração;
- b) Testes elétricos:
  - Teste dos conversores;
- c) Testes funcionais:
  - Gravação do firmware;
  - Barramentos de comunicação;
  - Leitura dos sensores;
  - Funcionamento do monitor de baterias (DS2777G+);
  - Controle dos aquecedores de bateria;
  - Funcionamento do algoritmo de MPPT;

Para todos os testes, o EPS foi alimentado por uma fonte de bancada, através de uma flatsat.

Tabela 2 – Matriz de testes do EPS 2.0.

Tipo de Teste	Sub Testes	ID
A. Inspeção Visual	1. Verificação da qualidade da embalagem	TA1
	2. Qualidade da fabricação e montagem da placa	TA2
	3. Comparação com modelo 3D	TA3
	4. Marcadores de camada	TA4
	5. Rótulos (comparação com esquemático)	TA5
	6. Fotos de alta resolução para documentação	TA6
B. Inspeção Mecânica	1. Dimensões da placa e posição das furações	TB1
	2. Pesagem da placa	TB2
C. Inspeção de Integração	1. Verificar pinagem dos conectores	TC1
	2. Verificar posicionamento dos conectores	TC2
D. Inspeção Elétrica	1. Curtos nas soldas	TD1
	2. Componentes faltantes	TD2
	3. Pinos levantados	TD3
	4. Qualidade das soldas	TD4
	5. Componentes trocados	TD5
	6. <i>Partnumber</i> dos componentes	TD6
E. Testes Elétricos	1. Teste de continuidade	TE1
	2. Procedimentos de alimentação	TE2
	3. Medida de potência média de entrada consumida	TE3
	4. Medida de potência média à saída	TE4
	5. Temperatura das trilhas de potência	TE5
	6. Integridade dos sinais	TE6
F. Testes Funcionais	1. Executar código de teste simples	TF1
	2. Executar código do sistema	TF2
	3. Verificar <i>flags</i> de auto-teste de hardware do sistema	TF3
	4. Monitorar comportamento dos LEDs	TF4
	5. Monitorar os <i>logs</i> da porta serial de <i>debug</i>	TF5
G. Testes de Módulo	1. Revisar comportamento operacional	TG1
	2. Revisar cumprimento de requisitos e funcionalidades	TG2
	3. Revisar configuração e protocolo dos barramentos de comunicação	TG3
	4. Revisar pacotes de dados, barramentos de potência e sinais de controle	TG4
	5. Revisar casos críticos e avaliar danos	TG5
	6. Executar testes de código automatizados	TG6
	7. Rodar códigos de teste do sistema	TG7
	8. Executar o código estável mais recente e revisar o comportamento	TG8

Fonte: Adaptado de SpaceLab (2023b).

As inspeções visam verificar a qualidade do processo de fabricação, conformidade com os arquivos de projeto e integridade mecânica e elétrica do módulo.

Os testes dos conversores foram realizados aplicando-se diferentes cargas à saída de cada barramento do EPS, avaliando-se a ocorrência de quedas de tensão ou outras anomalias.

A versão mais recente do firmware foi gravada ao MSP430 e o funcionamento foi aferido através dos logs enviados ao computador via UART.

Os principais barramentos de comunicação, com o OBDH via I<sup>2</sup>C e com o TT&C via UART, foram testados utilizando-se um analisador lógico e verificando a integridade dos pacotes enviados.

A leitura dos sensores foi verificada comparando-se as medidas reportadas nos logs do EPS com medidas realizadas por instrumentos de medição externos.

O funcionamento do monitor de baterias foi verificado através da leitura dos registradores internos do CI, comparando-se com os valores e configurações esperados.

Para o teste do controle dos aquecedores de bateria, seus limiares máximo e mínimo de temperatura foram alterados para valores acima da temperatura ambiente (32°C e 26°C, respectivamente), e as leituras dos sensores de temperatura foram monitoradas durante um período de tempo.

O algoritmo de P&O para o MPPT foi testado com testes unitários no firmware. O sinal de *Pulse Width Modulation* (PWM) gerado pelo microcontrolador e utilizado para controle dos conversores boost que realizam o MPPT foi avaliado utilizando-se um osciloscópio.

### 3 METODOLOGIA

O documento de diretrizes proposto neste trabalho terá como principal base as normas da ECSS, especialmente nos documentos referentes a testes (ECSS SECRETARIAT, 2022b) e verificação (ECSS SECRETARIAT, 2018), adaptadas ao cenário de um módulo de serviço de um CubeSat.

Uma análise mais detalhada destes documentos será realizada, de forma a identificar os principais aspectos e considerações relevantes ao adotar-se estas normas em uma missão universitária.

A partir desta análise e dos conceitos apresentados na Seção 2.2.2, as diretrizes acerca da estrutura e organização do plano de testes, bem como da documentação relacionada, poderão ser definidas. Também, as linhas de base de testes apresentadas nas normas poderão ser adequadas ao módulo EPS.

Para que, no documento de diretrizes, possa-se propor uma matriz de testes base direcionada a módulos EPS, serão realizadas análises das topologias, arquiteturas e campanhas de testes apresentadas nas Seções 2.3.1, 2.3.2 e 2.4.

Destas análises, serão identificadas as principais características e funcionalidades destes módulos, assim como os principais testes executados nas campanhas de missões anteriores. Estas informações servirão de referência para a definição das atividades de teste a serem incluídas na matriz. Assim, será possível levantar uma linha de base de testes direcionada a EPSs, mas ainda de forma a abranger diferentes topologias e arquiteturas.

A participação em projetos como FloripaSat-1, GOLDS-UFSC e Constelação Catarina, os anos de experiência no desenvolvimento e testes de módulos EPS, bem como o convívio diário com professores e colegas de laboratório no ambiente do SpaceLab agregam um conhecimento prévio significativo acerca dos aspectos e do cenário do desenvolvimento de missões espaciais universitárias. As considerações e adaptações adotadas acerca da aplicabilidade de certos aspectos das normas são resultado destas experiências.

## 4 DESENVOLVIMENTO

Conforme ECSS Secretariat (2022b), o plano de testes é desenvolvido de acordo com o plano de verificação, que define quais dos requisitos relacionados ao produto serão testados. O termo produto se refere ao item para o qual a norma está sendo aplicada. A partir do plano de testes, documentos complementares são gerados, relacionados à especificação dos testes, procedimentos de teste e por fim relatórios de teste.

Além dos conceitos apresentados na Seção 2.2.2, estas normas contem uma série de definições e requisitos relacionados aos testes, além de linhas de base de testes a serem adotadas. Para sua utilização é feito um processo de adequação, também chamado de tailoring, para cada produto, no caso deste trabalho, o EPS.

Este processo de adequação inicia-se a partir de definições iniciais acerca do tipo de produto a qual o plano se aplicará e do tipo de modelos a serem utilizados, para então adaptarem-se as linha de base de testes e elaborar o plano de testes.

O documento de diretrizes proposto neste trabalho consistirá de um documento contendo um conjunto de orientações e direcionamentos, detalhando os principais aspectos e considerações relevantes acerca da adaptação destas normas para módulos EPS de forma que, a partir dele, possa-se elaborar planos de teste para diferentes topologias e arquiteturas de EPS.

### 4.1 CONSIDERAÇÕES INICIAIS

De acordo com ECSS Secretariat (2018), o processo de verificação é dividido em níveis de decomposição do sistema (*verification levels*). Para cada nível, a verificação é feita múltiplos estágios (*verification stages*), com objetivos específicos. Testes se enquadram como um dos métodos utilizados dentro deste processo, inclusive sendo considerado o método que traz maior confiabilidade (ECSS SECRETARIAT, 2018).

Desta forma, um plano de testes deve considerar o nível e estágio do processo de verificação no qual ele será executado. Além disso, devem ser definidos os tipos de modelos físicos *model philosophy* a serem utilizados nos testes. O estágio de verificação, bem como o tipo de modelo adotado, definirão o objetivo principal do plano de testes elaborado.

A partir destas considerações, uma análise deve ser feita de modo que estes conceitos possam ser adaptados e aplicados a um módulo EPS para CubeSats.

#### 4.1.1 Nível de Verificação

O nível de verificação (*verification level*) está relacionado com a decomposição do sistema em diferentes níveis nos quais o processo de verificação é executado. Na tabela do apêndice B.1 de ECSS-S-ST-00-01 (ECSS SECRETARIAT, 2023) mostra as divisões típicas, com exemplos.

Em ECSS-E-ST-10-03 (ECSS SECRETARIAT, 2022b), tratam-se dos testes para os níveis de *space segment element* e *space segment equipment*. O nível de *space segment subsystem*, intermediário à estes, não é coberto nesta norma, de fato, é mencionado que para este nível, normalmente executam-se apenas testes funcionais.

Num primeiro momento, devido às nomenclaturas utilizadas e aos exemplos da tabela menciona, parece intuitivo atribuir os subsistemas de um CubeSat, e portanto o EPS, ao nível de *space segment subsystem*, porém uma análise mais minuciosa é necessária.

Primeiramente, visto que a plataforma de serviço é o principal foco de desenvolvimento do SpaceLab, é de grande interesse que sejam aplicados testes mais completos aos seus módulos, além de apenas testes funcionais básicos. Além disso, analisando as definições presentes nas próprias normas da ECSS, pode-se fazer argumento para a aplicação dos testes voltados para *space segment element* aos módulos de serviço de CubeSat, mais especificamente, neste trabalho, ao EPS.

Como visto na Seção 2.1, os módulos de serviço são responsáveis pelas funções fundamentais do nanossatélite, e estão diretamente relacionados com o cumprimento de seus objetivos. Observando a definição para o termo *element*, nota-se que este está relacionado justamente com o cumprimento de um subconjunto dos objetivos do satélite.

element: combination of integrated equipment, components and parts. An element fulfils a major, self-contained, subset of a segment's objectives. (ECSS SECRETARIAT, 2023, p. 9).

Além disso, nas próprias normas o termo *service module* (módulo de serviço) é mencionado com *element*. De fato, é mencionado tanto em ECSS Secretariat (2023) quanto em ECSS Secretariat (2022b) que um elemento pode ser dividido em dois ou mais elementos.

A space segment element can be composed of several space segment elements, e.g. a spacecraft is composed of instruments, a payload module and a service module. (ECSS SECRETARIAT, 2023, p. 10)

Outro ponto importante, esta divisão proposta nas normas está no contexto de um satélite de médio ou grande porte, com sistemas de complexidade muito maiores que um CubeSat, portanto, uma decomposição mais granulada dos sistemas é adequada neste aspecto. Mesmo neste cenário, em ECSS Secretariat (2010), é mencionado a possibilidade de não se utilizar o nível de subsistema como forma de redução de custos.

Com isto, neste trabalho serão consideradas as recomendações da norma ECSS-E-ST-10-03 (ECSS SECRETARIAT, 2022b) relacionadas à *space segment element*.

## 4.2 DOCUMENTAÇÃO

Em relação à documentação relacionada ao processo de testes, a norma ECSS-E-ST-10-03 (ECSS SECRETARIAT, 2022b) define quatro tipos de documentos a serem gerados, sendo eles: plano de teste (*AIT Plan*), especificação de teste (*Test Specification*),

procedimento de teste (*Test Procedure*) e relatório de teste (*Test Report*). As especificações detalhadas e requisitos acerca do conteúdo esperado de cada um destes documentos podem ser encontrados nos apêndices das normas ECSS-E-ST-10-03 (ECSS SECRETARIAT, 2022b) e ECSS-E-ST-10-02 (ECSS SECRETARIAT, 2018), a seguir será apresentada uma breve contextualização acerca do propósito de cada documento e por fim, considerações acerca da aplicação desta estrutura de documentação ao contexto deste trabalho.

O plano de teste (*AIT plan*) descreve todo o processo de testes, relacionando os testes planejados com os requisitos sendo verificados. Ele contém o planejamento de atividades, matrizes de teste conectando os requisitos aos testes que os verificam, descrição dos equipamentos e instalações necessárias, documentação a ser produzida, bem como organização e cronograma.

O documento de especificação de teste (*Test Specification*) descreve em detalhes os requisitos e especificações do teste. Ele define o propósito do teste, a abordagem utilizada, o item testado, os equipamentos utilizados, instrumentação e incertezas, condições do teste e tolerâncias, critérios de avaliação (sucesso e falha), documentação relacionada e cronograma.

O documento de procedimentos de teste (*Test Procedure*) descreve os direcionamentos necessários para a execução do teste. Neste documento são descritos os objetivos do teste, referência ao documento de especificação de teste correspondente, configuração do item testado, equipamentos necessários e instruções passo a passo para a execução do teste.

Em casos de testes mais simples, os documentos de especificação e procedimento de teste podem ser combinados em um único documento. Em testes mais complexos, múltiplos documentos de procedimento de teste podem originar de um único documento de especificação. Ainda, sobreposições de informação entre estes documentos devem ser minimizados, o foco do documento de especificação está na definição e requisitos do teste, enquanto que o documento de procedimentos tem foco operacional, com instruções passo a passo.

O relatório de teste (*Test Report*) descreve a execução do teste, os resultados, bem como avaliação e conclusões acerca dos requisitos do teste e critérios de avaliação.

Em relação à aplicabilidade deste tipo de documentação, algumas considerações podem ser feitas. Primeiramente, ressalta-se que as definições destes documentos visam abranger testes altamente complexos para satélites de grande porte. Outro ponto é que, seguindo à risca estas definições, uma grande quantidade de documentos é gerada, especialmente documentos de especificação e procedimentos de teste, visto que, a princípio, seriam gerados ao menos um conjunto destes documentos para cada teste.

Em uma missão de CubeSat, devido a simplicidade de projeto e também dos testes executados em relação à satélites de grande porte, bem como a proposta de baixo custo e rápido desenvolvimento, e especialmente considerando que neste trabalho o foco está

em apenas um dos módulos do satélite, é possível simplificar e agrupar boa parte destes documentos.

Com isto em mente, é proposto que estes documentos sejam unificados e adaptados ao estilo de documentação de cada projeto. No caso do SpaceLab, por exemplo, cada módulo possui um único documento descrevendo todas as características do mesmo, e incluindo também um planejamento de testes e relatórios de testes neste mesmo documento. Portanto, neste caso uma opção seria agrupar os quatro documentos em um único exemplar, e possivelmente anexa-lo ao documento principal do módulo. Outra opção, para projetos que utilizam múltiplos documentos, seria adotar um exemplar para cada tipo de documento, ou seja, um documento contendo o plano de testes, um documento contendo todas as especificações de teste, outro contendo todos os procedimentos e, por fim, um quarto contendo todos os relatórios.

#### 4.2.1 Estrutura do Plano de Testes

As definições das normas com relação ao documento de plano de teste (*AIT Plan*) referem-se ao conteúdo esperado para o documento, mas não especifica diretamente a estrutura e organização deste documento. Além disso, como mencionado acima, estas definições são passíveis de adaptação para o contexto de um módulo de CubeSat. Sendo assim, a seguinte organização é proposta como ponto de partida para a elaboração do plano de testes:

- a) introdução:
  - contendo uma descrição dos objetivos e conteúdo do documento;
- b) apresentação do produto:
  - contendo a descrição dos modelos físicos a serem utilizados e seu estado de desenvolvimento;
- c) requisitos em verificação:
  - contendo a listagem dos requisitos do módulo que serão verificados com a execução do plano de testes;
- d) programa de testes:
  - contendo o planejamento e matriz de testes, referenciando cada teste com suas especificações, procedimentos e modelo utilizado;
  - descrição dos blocos e atividades de teste;
  - descrição do sequenciamento das atividades;
- e) equipamentos e instalações:
  - contendo uma relação dos equipamentos necessários e instalações a serem utilizadas;

f) documentação:

- contendo uma descrição dos documentos a serem gerados e seus conteúdos;

g) cronograma:

- caso o plano de testes tenha o intuito de ser recorrente, o cronograma não é necessário;

Vale ressaltar que a estrutura acima é proposta como sugestão ou ponto de partida, e deve ser adaptada às necessidades e ao estilo de documentação de cada projeto.

### 4.3 OBJETIVOS DO PLANO DE TESTES

Considerando o estágio de verificação e tipo de modelo adotado, o plano de testes é definido com um dos três objetivos principais: *qualification testing*, *acceptance testing*, *proto-flight testing*. A descrição e finalidade de cada objetivo foi apresentada na Seção 2.2.2.

A principal consequência de um determinado objetivo está na seleção dos testes a serem executados a partir das matrizes de teste base, e principalmente na intensidade e duração dos testes.

De fato, no documento ECSS-E-ST-10-03 (ECSS SECRETARIAT, 2022b), são apresentadas matrizes ou linhas de base de teste para cada objetivo, sendo que a diferença entre cada uma está na definição de quais testes são considerados como requeridos ou opcionais. Em relação à intensidade e duração dos testes, são apresentadas tabelas com os dados específicos para cada objetivo.

Em relação às intensidades e durações, serão referenciadas estas tabelas diretamente no documento de diretrizes quando necessário.

### 4.4 LINHA DE BASE DE TESTES

As linhas de base de testes apresentadas em ECSS Secretariat (2022b), assim como o restante da norma, foram elaboradas de forma bastante abrangente e direcionadas à satélites de grande porte. Sendo assim, considerando a simplicidade de projeto de um CubeSat e o contexto de uma missão universitária, uma versão adaptada destas matrizes de base será adotada.

No documento de diretrizes, será proposta uma única matriz para os três diferentes objetivos, porém esta será elaborada de forma a abranger diferentes topologias e arquiteturas. Ainda, visto que o documento de diretrizes é voltado diretamente para módulos EPS, é possível propor testes mais específicos, especialmente no caso de testes funcionais e de missão, proporcionando um maior direcionamento em relação as matrizes base.

Com isso, a partir das linhas de base de testes apresentadas na norma ECSS-E-ST-10-03 (ECSS SECRETARIAT, 2022b), considerou-se que a matriz de testes a ser proposta deve conter os seguintes testes:

- a) testes funcionais;
- b) testes de performance;
- c) testes de missão;
- d) propriedades físicas;
- e) vibração;
- f) termo vácuo.

Para os testes de propriedades físicas, vibração e termo vácuo (testes mecânicos), os requisitos de intensidade e duração, bem como detalhes acerca da especificação destes testes podem ser referenciados diretamente das seções 6.5.2 e 6.5.4, e das tabelas 6-2, 6-4 e 6-6 da norma ECSS-E-ST-10-03 (ECSS SECRETARIAT, 2022b).

Em relação aos testes funcionais, de performance e de missão, apenas uma visão geral da finalidade de cada um destes testes é apresentada, visto que estes tipos de teste são bastante específicos ao produto sendo testado e à própria missão, e devem ser especificados caso a caso.

O documento de diretrizes tem o intuito de ser aplicável às diferentes implementações de módulos, sendo assim, os testes funcionais, de performance e de missão devem levar em consideração as diferentes possibilidades. No Capítulo 2, foram apresentadas diversas topologias e arquiteturas de EPSs, bem como campanhas de testes destes módulos, que serão analisadas a fim de propor uma matriz de testes mais abrangente.

#### 4.5 TESTES FUNCIONAIS, DE PERFORMANCE E DE MISSÃO

Conforme apresentados na norma ECSS-E-ST-10-03 (ECSS SECRETARIAT, 2022b), os testes funcionais, de performance e de missão tem as seguintes finalidades:

- a) testes funcionais tem a finalidade de verificar que o produto apresenta o funcionamento adequado de acordo com as suas especificações e requisitos em todos os seus modos de operação:
  - pode-se ainda dividir-se em testes funcionais mecânicos e elétricos;
- b) testes de performance tem a finalidade de verificar que o produto apresenta a performance adequada na execução de suas funções de acordo com as suas especificações e requisitos;
- c) testes de missão tem a finalidade de simular casos de missão esperados, em cenários nominais e críticos, durante a operação da missão, dentro do que se pode simular em terra:
  - casos de missão referem-se a situações e eventos esperados durante a missão, bem como a operação nominal de acordo com o planejamento da missão.

Com isso em mente, analisando as topologias e arquiteturas de diferentes projetos, apresentadas na Seção 2.3, identificou-se um conjunto de características presentes nos diferentes designs relacionadas à funcionalidades de um módulo EPS:

- a) múltiplos estágios de conversão:
  - os módulos possuem reguladores em diversos pontos da distribuição de energia: nas interfaces com os painéis solares, para regulagem de carga da bateria e para os barramentos de saída;
- b) controle dos barramentos:
  - os barramentos de saída costumam ter chaves de potência possibilitando controle individual;
  - pode-se ter também o controle via pinos de *enable* dos próprios reguladores;
- c) circuitos de proteção;
  - estas mesmas chaves de potência costumam possuir limitação de corrente como proteção;
  - os módulos podem possuir também circuitos de proteção para as baterias, utilizando chaves para controle das direções de carga e descarga;
- d) aquecimento de baterias;
  - o sistema de aquecimento normalmente é feito através de resistores de potência;
- e) monitoramento;
  - sensores de tensão e corrente são empregados nos barramentos principais e em diversos pontos de interesse;
  - sensores de temperatura também são utilizados, especialmente nas baterias;
- f) presença de microcontrolador;
  - microcontroladores são utilizados para comunicação, leitura dos sensores e gerenciamento de dados;
  - em alguns casos, são utilizados também para execução de algoritmos, como P&O para controle do MPPT;
  - podem executar também funções operacionais da missão, como inicialização do satélite e controle dos modos de operação.

Todo conjunto de características servirá de base para os testes funcionais propostos na matriz do documento de diretrizes, de forma que, ao ser elaborado um plano de testes específico, possam ser selecionados os testes funcionais relevantes para uma dada arquitetura.

Como base para os testes de performance e de missão, convém analisar-se as campanhas de testes de módulos EPS apresentadas na Seção 2.4. Na Tabela 1, tem-se

uma visão geral dos principais tipos de testes executados nos módulos em cada campanha de testes apresentada. Uma descrição mais detalhada sobre os testes em cada módulo encontra-se na seção mencionada acima.

Nota-se que os testes de eficiência dos conversores são o principal interesse relacionado à performance nos EPSs. Em alguns casos, tem-se inclusive requisitos específicos relacionados à eficiência, como em Hemmo (2013) em que foi dado um grande foco em testes de eficiência de conversores. O consumo de potência do módulo também pode ser considerado um parâmetro relacionado à performance, e pode ter requisitos associados, além de ser um dado importante para análises de *power-budget* das missões.

Em relação aos testes de missão, apenas em Barra (2019) foram relatados simulações de diferentes cenários esperados. Neste caso, foram simulados o funcionamento das diferentes cargas úteis do satélite, em termos de tempo de acionamento e consumo, conforme a operação planejada e em diferentes cenários. Este tipo de teste é bastante específico para cada projeto, tendo uma forte dependência de diversos fatores e características de cada missão, como conceito de operações e cargas úteis utilizadas por exemplo. Isto torna inviável a proposta de testes desta categoria de forma abrangente.

#### 4.6 MATRIZ DE TESTES BASE

Com base nas análises das diferentes topologias e arquiteturas, bem como das campanhas de testes e também das normas da ECSS, é proposta a matriz de testes mostrada na Tabela 3 com linha de base.

A matriz está organizada em blocos teste, sendo estes: integração, testes funcionais, testes de performance, testes de missão e testes ambientais. Cada bloco é composto por um conjunto de atividades de testes relacionadas, por fim, cada atividade é composta por um conjunto de testes individuais. Ainda, a matriz deve relacionar cada teste individual com suas respectivas especificações, procedimentos, modelo físico utilizado e requisitos sendo verificados, de forma que, no plano de testes específico, esta matriz apresentaria colunas adicionais relacionadas a estes pontos, podendo inclusive ser dividida em múltiplas matrizes para melhor organização. Desta forma, testes relacionados podem ser agrupados e executados de maneira organizada.

A nível de testes individuais, a dependência da arquitetura específica do módulo alvo dos testes aumenta significativamente, tornando inviável a proposta de testes individuais que possam abranger diferentes arquiteturas. Com isso, limitou-se ao nível de atividades de teste para a matriz proposta.

Ressalta-se também que esta matriz é proposta como uma linha de base, e testes adicionais específicos a uma determinada arquitetura, não cobertos na matriz base, podem ser adicionados conforme necessário.

O bloco de inspeção tem como finalidade verificar a integridade do processo de fabricação e conformidade do modelo físico em relação aos arquivos de projeto, garantindo

Tabela 3 – Matriz de testes base

Blocos de Teste	Atividades de Teste
Inspeções	Inspeção de Fabricação Inspeção Elétrica Inspeção Mecânica Inspeção de Integração
Funcionais	Sistema de <i>harvesting</i> Reguladores dos canais de saída Gerenciamento das baterias Controle dos canais de saída Circuitos de proteção Leitura de sensores Barramentos de comunicação
Performance	Consumo de potência do módulo Eficiência do regulador do sistema de <i>harvesting</i> Eficiência dos reguladores dos canais de saída Eficiência do regulador de carga das baterias Eficiência do sistema
Missão	Casos de missão
Ambientais	Vibração Termo vácuo Ciclagem térmica Bake-out

Fonte: Elaborado pelo autor.

que não hajam defeitos de fabricação nos modelos testados. Este bloco é composto pelas seguintes atividades:

- a) inspeção de fabricação:
  - tem a finalidade de verificar a integridade do processo de fabricação e transporte;
  - consiste de inspeções visuais das condições de embalagem e transporte, bem como conformidade com requisitos do processo de fabricação;
- b) inspeção elétrica:
  - tem a finalidade de verificar a integridade elétrica do módulo;
  - consiste de verificar conformidade em relação aos esquemáticos, qualidade das soldas, ausência de curto circuitos e alimentar o módulo pela primeira vez;
- c) inspeção mecânica:
  - tem a finalidade de verificar as propriedades físicas em relação aos arquivos de projeto;
  - consiste na medição das dimensões da placa, massa, posição e tamanho das furações (*mounting holes*);

d) inspeção de integração:

- tem a finalidade de verificar que o módulo pode ser fisicamente integrado ao satélite;
- consiste em verificar a pinagem e posição de conectores em relação aos esquemáticos;

O bloco de testes funcionais tem como finalidade verificar que o módulo é capaz de executar todas as suas funções requeridas. Este bloco é composto pelas seguintes atividades:

a) sistema de harvesting:

- tem a finalidade de verificar o funcionamento do sistema de harvesting do módulo;
- consiste em teste dos conversores utilizados, bem como o funcionamento de sistemas de MPPT e algoritmos relacionados;

b) canais de saída:

- tem a finalidade de verificar o funcionamento dos conversores dos barramentos de saída do módulo;
- consiste na aplicação de cargas aos conversores, conforme os limites esperados durante a operação da missão;

c) gerenciamento das baterias:

- tem a finalidade de verificar o funcionamento do sistema de gerenciamento e monitoramento da bateria;
- consiste no teste de reguladores de carga, funcionamento de sistemas de monitoramento, testes do sistema de aquecimento e algoritmos de controle relacionados;

d) controle dos canais de saída:

- tem a finalidade de verificar o funcionamento do sistema de controle dos barramentos de saída;
- consiste em testes das chaves de potências dos barramentos e funcionamento dos pinos de *enable* dos conversores;

e) circuitos de proteção:

- tem a finalidade de verificar o funcionamento dos circuitos de proteção presentes no módulo;
- consiste no teste da limitação de corrente de chaves de potência, controle de carga e descarga das baterias e algoritmos relacionados;

f) leitura de sensores:

- tem a finalidade de verificar o funcionamento e a leitura correta dos sensores presentes no módulo;
  - consiste no testes e comparação das leituras dos sensores do módulo com instrumentos de medição;
- g) barramentos de comunicação:
- tem a finalidade de verificar a integridade e correta operação dos barramentos de comunicação do módulo;
  - consiste em testes dos sistemas de comunicação tanto com outros módulos do satélite quanto com periféricos do próprio módulo, verificar a integridade dos sinais e da informação transmitida.

O bloco de testes de performance tem como finalidade de verificar que a performance do módulo na execução de suas funções está de acordo com os requisitos. O grande foco deste bloco está em verificar a eficiência dos diversos estágios de conversão presentes no EPS, o que costuma ser feito aplicando-se cargas incrementais aos reguladores, obtendo-se a eficiência para diversos pontos de operação. Este bloco é composto pelas seguintes atividades:

- a) consumo de potência:
- tem a finalidade de verificar o consumo de potência do módulo isoladamente;
  - consiste na medição do consumo do módulo em condições normais de operação, sem cargas conectadas.
- b) eficiência do sistema de harvesting:
- tem a finalidade de verificar a eficiência dos reguladores utilizados no sistema de harvesting;
- c) eficiência dos conversores de saída:
- tem a finalidade de verificar a eficiência dos reguladores utilizados nos barramentos de saída do módulo;
- d) eficiência dos reguladores de carga das baterias:
- tem a finalidade de verificar a eficiência dos reguladores utilizados na interface com as baterias;
- e) eficiência do sistema:
- tem a finalidade de verificar a eficiência do sistema como um todo;

O bloco de testes de missão tem como finalidade verificar a operação correta do módulo em relação ao conceito de operação da missão. As atividades de teste deste envolverão a simulação, dentro do que é factível em terra, de cenários esperados durante a operação do módulo, em concordância com o conceito de operações da missão. Incluem-se também simulações cenários críticos e situações adversas, bem como casos com requisitos

de tempo críticos (*time critical*). No caso deste bloco, mesmo a nível de atividades de teste, há uma grande dependência em relação à missão e aos objetivos específicos de cada implementação, portanto não serão propostas atividades ou casos específicos neste momento.

O bloco de testes ambientais tem a finalidade de verificar que o módulo é capaz de sobreviver e operar nas condições ambientais em que será submetido. As atividades envolvem testes de vibração, que remetem às condições durante o lançamento, e termo vácuo, que remete ao ambiente espacial.

#### 4.7 REQUISITOS GERAIS

As normas da ECSS apresentam também requisitos relacionados à testes de forma geral, que independem do produto para qual está sendo realizado o tailoring. Estes requisitos abordam condições de teste, tolerâncias, incertezas de medição, retestagem, bem como revisões. Nestes casos, quando necessário, serão referenciadas as normas no documento de diretrizes diretamente, visto que não há considerações específicas a serem feitas em relação ao EPS.

Em relação as revisões, são definidas uma série de revisões formais a serem feitas antes e após cada teste. No contexto de uma missão de CubeSat, a realização de tantas revisões acarretaria num grande aumento no tempo de cumprimento da missão e também ao custo do projeto, especialmente se aplicadas ao nível de testes de um único módulo. Sendo assim, neste momento, estas revisões não foram consideradas aplicáveis.

## 5 DOCUMENTO DE DIRETRIZES

Com base nos estudos e análises realizadas, foi elaborado um documento, nomeado *EPS Test Plan Guidelines* contendo diretrizes e recomendações acerca da elaboração de planos de teste para módulos EPS no contexto de missões de CubeSats.

Visto que a utilização primária será para os módulos desenvolvidos no SpaceLab, e também motivação da realização do trabalho veio das experiências adquiridas na participação dos projetos do laboratório, foi utilizado o modelo e estilo de documentação utilizados no SpaceLab, no idioma Inglês. No Apêndice A pode ser encontrada a primeira versão deste documento.

O documento cobre os tópicos discutidos no Capítulo 4, e está organizado da seguinte maneira:

- a) introdução:
  - contendo uma descrição do propósito do documento;
- b) documentação:
  - contendo uma estrutura base para o plano de testes, bem como uma descrição da documentação associada ao plano;
- c) objetivos de teste:
  - contendo uma descrição dos principais objetivos de um plano de testes.
- d) requisitos gerais:
  - contendo referência aos requisitos gerais de teste definidos nas normas;
- e) matriz de testes base:
  - contendo a matriz de testes base proposta, bem como uma descrição dos principais blocos e atividades de teste.

Apesar de que a aplicação primária será aos módulos EPS do SpaceLab, o documento foi elaborado de forma que possa ser utilizado por outros grupos, e para diferentes módulos EPS, e estará em constante desenvolvimento e aprimoramento.

## 6 ESTUDO DE CASO - EPS 2.0

A partir das diretrizes e orientações do documento *EPS Test Plan Guidelines*, um plano de testes para o módulo EPS 2.0, desenvolvido no SpaceLab, foi elaborado. No Apêndice B pode ser encontrada a primeira versão deste documento.

O testes foram selecionados considerando a execução nas instalações do SpaceLab, levando em conta os equipamentos e infraestrutura disponíveis no mesmo. Por este motivo, testes ambientais não foram incluídos.

Ainda, visto que um dos interesses do laboratório é de viabilizar a comparação de performance entre os diferentes módulos de EPS desenvolvidos, um requisito adicional representando este propósito, foi adicionado ao plano, além dos requisitos da missão deste módulo.

O documento foi estruturado da seguinte maneira:

- a) introdução:
  - contendo uma descrição do propósito do plano de testes, bem como considerações acerca de sua elaboração;
- b) modelos de hardware:
  - contendo uma descrição dos modelos físicos a serem utilizados para os testes e seu estado de construção;
- c) requisitos a serem verificados:
  - contendo uma listagem dos requisitos da missão verificados por este plano de testes.
- d) programa de testes:
  - contendo a matriz de testes proposta, descrição dos principais blocos e atividades de teste e fluxo de execução.
- e) instalações de teste:
  - contendo uma descrição das instalações a serem utilizadas e listagem dos equipamentos disponíveis;
- f) documentação:
  - contendo uma descrição dos documentos a serem elaborados a partir deste plano de testes;

### 6.1 DISCUSSÃO

O planejamento de testes inicial do EPS 2.0, apresentado na Seção 2.3, apesar de apresentar uma organização dos testes similar à proposta neste trabalho, com uma matriz de teste e um divisão em tipos de teste, possuía diversos pontos passíveis de melhoria.

Em relação à estrutura e documentação, o planejamento apresentava apenas uma breve descrição dos testes, sem menção aos requisitos ou enquadramento em um dos objetivos de teste apresentados na Seção 2.2.2.

Em relação aos testes propostos, este foi o único planejamento à apresentar inspeções dentre as campanhas de teste analisada, porém além destas, limitou-se a testes funcionais. Ainda, os testes funcionais propostos focam quase exclusivamente em funcionamento do firmware do módulo.

Com a aplicação das diretrizes e recomendações desenvolvidas neste trabalho, o novo plano de testes proposto apresenta uma melhor organização em relação aos objetivos de teste, documentação e relação com os requisitos verificados.

Além disso, os testes e inspeções já existentes foram reorganizados e testes funcionais, de performance e de missão foram propostos, tornando o plano mais completo.

## 7 CONCLUSÃO

Neste trabalho, foram realizadas análises acerca de diferentes topologias e arquiteturas de módulos de gerenciamento de energia de CubeSats, bem como de suas respectivas campanhas de testes. Foram analisadas também as normas da ECSS relacionadas à testes e verificação, considerando o contexto de um módulo de CubeSat. Com isto foram identificadas as principais funcionalidades presentes nas diferentes arquiteturas, bem como os principais tipos de teste executados. Ainda, foram identificados os principais aspectos das normas em relação à elaboração de planos de teste, bem como discutidas as principais considerações a serem feitas ao aplicar-se estas normas a um módulo de CubeSat.

A partir destas análises, foi elaborado o documento *EPS Test Plan Guidelines* contendo diretrizes e orientações acerca da elaboração de planos de testes para módulos EPS de CubeSats, baseado nas normas da ECSS, de forma que seja aplicável à diferentes topologias e arquiteturas.

Por fim, como forma de demonstração, um plano de testes, de forma simplificada, para a qualificação do módulo de gerenciamento de energia EPS 2.0, desenvolvido no SpaceLab, foi proposto, baseado nas diretrizes e orientações desenvolvidas neste trabalho.

O documento de diretrizes desenvolvido possibilitará a elaboração de planos de teste melhor estruturados, organizados e completos para os módulos EPS desenvolvidos no SpaceLab. Contribuindo de forma direta para o aumento da confiabilidade destes módulos e, por consequência, das missões do laboratório. Espera-se também que outros grupos possam ser auxiliados por este trabalho, visto que o documento estará disponível de forma aberta.

Outro aspecto positivo deste trabalho é que, apesar do direcionamento para módulos EPS, as discussões e considerações levantadas acerca da aplicação das normas e das adaptações para o contexto de um CubeSat podem facilmente ser estendidas aos outros módulos de serviço. Ainda, a partir das análises realizadas, foi possível identificar diversos pontos passíveis de melhoria nos processos de verificação e testes adotados no SpaceLab, que podem vir a ser o foco de próximos trabalhos.

### 7.1 TRABALHOS FUTUROS

Como sugestão para trabalhos futuros, a análise de um número maior de arquiteturas, bem como de campanhas de teste, poderá resultar na identificação de funcionalidades ainda não contempladas, contribuindo para a elaboração de uma matriz de testes base ainda mais abrangente.

Considerando as aplicações dentro do SpaceLab, o plano de testes completo para a qualificação do EPS 2.0, baseado nas diretrizes propostas, pode ser elaborado e executado, como forma de aplicação prática deste trabalho. A elaboração de planos de teste de aceitação e *proto-flight* também para este módulo poderá evidenciar as diferenças entre

os objetivos de teste.

A extensão deste trabalho para os outros módulos de serviço de CubeSats seria de grande interesse, especialmente considerando que grande parte das discussões apresentadas poderão ser aplicadas diretamente para estes trabalhos. Caberiam então, análises de topologias e arquiteturas dos respectivos módulos, aproveitando-se as considerações aqui apresentadas acerca das normas e a estrutura proposta para os planos de teste.

Sugere-se também a realização de estudos similares a este, com foco no processo de verificação, voltados à definição de requisitos e a elaboração de planos de verificação. Apenas recentemente os processos de verificação e testes tem recebido mais atenção em missões de CubeSats, e trabalhos nesses tópicos contribuirão fortemente para o aumento da confiabilidade tanto dos módulos, quanto dos CubeSats como um todo.

## REFERÊNCIAS

BARRA, Stefano. **Functional Testing of the Electrical Power System of the MIST Satellite**. [*S.l.*: *s.n.*], 2019.

BOUWMEESTER, J.; GUO, J. Survey of worldwide pico- and nanosatellite missions, distributions and subsystem technology. **Acta Astronautica**, v. 67, n. 7, p. 854–862, 2010. ISSN 0094-5765. DOI: <https://doi.org/10.1016/j.actaastro.2010.06.004>. Disponível em: <https://www.sciencedirect.com/science/article/pii/S0094576510001955>.

CAPPELLETTI, Chantal; BATTISTINI, Simone; MALPHRUS, Benjamin. **CubeSat Handbook: From Mission Design to Operations**. [*S.l.*]: Academic Press, set. 2020. ISBN 0128178841.

CHO, M. *et al.* Overview of Nano-satellite Environmental Tests Standardization Project: Test Campaign and Standard Draft. **Nanosatellite Symposium**, out. 2012.

CALIFORNIA POLYTECHNIC STATE UNIVERSITY. **CubeSat Design Specification**. San Luis Obispo, fev. 2022.

ECSS SECRETARIAT. **ECSS-E-HB-10-02 - Verification guidelines**. [*S.l.*], dez. 2010.

ECSS SECRETARIAT. **ECSS-E-HB-10-03 - Testing guidelines**. [*S.l.*], mai. 2022.

ECSS SECRETARIAT. **ECSS-E-ST-10-02 - Verification**. [*S.l.*], fev. 2018.

ECSS SECRETARIAT. **ECSS-E-ST-10-03 - Testing**. [*S.l.*], mai. 2022.

ECSS SECRETARIAT. **ECSS-S-ST-00-01 - Glossary of terms**. [*S.l.*], out. 2023.

EDPUGANTI, Amarendra *et al.* A Comprehensive Review on CubeSat Electrical Power System Architectures. **IEEE Transactions on Power Electronics**, v. 37, n. 3, p. 3161–3177, mar. 2022. ISSN 1941-0107. DOI: 10.1109/TPEL.2021.3110002.

ESA. **Tailored ECSS Engineering Standards for In-Orbit Demonstration CubeSat Projects**. [*S.l.*], nov. 2016.

GOMSPACE. **NanoPower BP4**: Datasheet - High Capacity battery pack for nano-satellites featuring four Li-Ion cells. [*S.l.*], set. 2023.

GOMSPACE. **NanoPower P31u**: Datasheet - Electrical Power System for mission critical space applications with limited resources. [*S.l.*], set. 2023.

HEMMO, Jussi. **Electrical Power Systems for Finnish Nanosatellites**. 2013. Diss. (Mestrado) – Aalto University.

KESSLER SLONGO, Leonardo *et al.* Nanosatellite electrical power system architectures: Models, simulations, and tests. **International Journal of Circuit Theory and Applications**, v. 48, n. 12, p. 2153–2189, 2020. DOI: <https://doi.org/10.1002/cta.2872>. Disponível em: <https://onlinelibrary.wiley.com/doi/abs/10.1002/cta.2872>.

KULU, Erik. **Nanosats Database**. [*S.l.: s.n.*], dez. 2023. Disponível em: [www.nanosats.eu](http://www.nanosats.eu).

LANGER, M.; BOUWMEESTER, J. Reliability of CubeSats – Statistical Data, Developers’ Beliefs and the Way Forward. **30th Annual AIAA/USU Conference**, mar. 2016.

MARCELINO, Gabriel Mariano *et al.* FloripaSat-2: An Open-Source Platform for CubeSats. **IEEE Embedded Systems Letters**, p. 1–1, mar. 2023. ISSN 1943-0671. DOI: 10.1109/LES.2023.3260066.

MARIANO, Marcelino Gabriel *et al.* Qualification and validation test methodology of the open-source CubeSat FloripaSat-I. **Journal of Systems Engineering and Electronics**, v. 31, n. 6, p. 1230–1244, dez. 2020. ISSN 1004-4132. DOI: 10.23919/JSEE.2020.000103.

MONTEIRO, João P. *et al.* Integration and Verification Approach of ISTSat-1 CubeSat. **Aerospace**, v. 6, p. 131, 2019. ISSN 2226-4310. DOI: <https://doi.org/10.3390/aerospace6120131>.

NASA. **The Artemis Plan - NASA’s Lunar Exploration Program Overview**. [*S.l.*], set. 2020.

PAJUSALU, Mihkel *et al.* Design and pre-flight testing of the electrical power system for the ESTCube-1 nanosatellite. **Proceedings of the Estonian Academy of Sciences**, Teaduste Akadeemia Kirjastus (Estonian Academy Publishers), v. 63, n. 2, p. 232, 2014.

SPACELAB UFSC – SPACE TECHNOLOGY RESEARCH LABORATORY. **EPS 2.0 Documentation**. [*S.l.*], abr. 2023. Disponível em: <https://github.com/spacelab-ufsc/eps2>.

SPACELAB UFSC – SPACE TECHNOLOGY RESEARCH LABORATORY. **GOLDS-UFSC Design and Mission Overview**. [*S.l.*], jun. 2023. Disponível em: <https://github.com/spacelab-ufsc/floripasat2-doc>.

SPACELAB UFSC – SPACE TECHNOLOGY RESEARCH LABORATORY. **RE<sup>2</sup>PS GitHub Repository**. [S.l.: s.n.], 2023. Disponível em: <https://github.com/spacelab-ufsc/eps-re>.

SWARTWOUT, Michael. The first one hundred cubesats: A statistical look. **Journal of small Satellites**, v. 2, n. 2, p. 213–233, 2013.

SWEETING, Martin N. Modern Small Satellites-Changing the Economics of Space. **Proceedings of the IEEE**, v. 106, n. 3, p. 343–361, 2018. ISSN 1558-2256. DOI: 10.1109/JPROC.2018.2806218.

TISEO, B *et al.* Tailoring of ECSS standard for space qualification test of CubeSat nano-satellite. **International Journal of Aerospace and Mechanical Engineering**, v. 13, n. 4, p. 295–302, 2019.

## **APÊNDICE A – DOCUMENTO DE DIRETRIZES**

A seguir é apresentada a primeira versão do documento de diretrizes desenvolvido neste trabalho.

SLB-EPS-TPLAN-GUIDELINES-v0.1



# EPS Test Plan Guidelines

---

*EPS Test Plan Guidelines*

*SpaceLab, Universidade Federal de Santa Catarina, Florianópolis - Brazil*

February 2024



---

**EPS Test Plan Guidelines**  
*February, 2024*

**Project Chief:**  
Eduardo Augusto Bezerra

**Authors:**  
Ramon de Araujo Borba

**Contributing Authors:**

**Revision Control:**

---

Version	Author	Changes	Date
0.1	R.A. Borba	Document creation	2024/02/14

---



© 2024 by SpaceLab. EPS Test Plan Guidelines. This work is licensed under the Creative Commons Attribution-ShareAlike 4.0 International License. To view a copy of this license, visit <http://creativecommons.org/licenses/by-sa/4.0/>.



---

## List of Tables

---

5.1	Baseline test matrix . . . . .	9
-----	--------------------------------	---



---

## Contents

---

<b>List of Tables</b>	<b>v</b>
<b>1 Introduction</b>	<b>1</b>
<b>2 Documentation</b>	<b>3</b>
2.1 Test Plan Structure . . . . .	4
<b>3 Test Objectives</b>	<b>5</b>
3.1 Qualification Testing . . . . .	5
3.2 Acceptance Testing . . . . .	5
3.3 Proto-flight Testing . . . . .	5
<b>4 General Requirements</b>	<b>7</b>
<b>5 Baseline Test Matrix</b>	<b>9</b>
5.1 Inspection . . . . .	10
5.2 Functional . . . . .	11
5.3 Performance . . . . .	12
5.4 Mission . . . . .	12
5.5 Environmental . . . . .	13
<b>References</b>	<b>15</b>



# CHAPTER 1

---

## Introduction

---

This document contains a series of guidelines and recommendations regarding the preparation of test plans for CubeSat Electrical Power Systems.

This guidelines are based on the ECSS Standards ECSS-E-ST-10-02 [1] and ECSS-E-ST-10-03 [2] and are intended to be applicable to different EPS topologies and architectures.

An important consideration regarding the ECSS standards is that they were designed with for large scale missions and satellites of large sizes, and many of the requirements defined are not feasible for small scale CubeSat missions, with limited resources and development time, and especially when applying for a single module. The guidelines in this documents are an adaptation of the requirements defined in the standards, considering the scenario of a CubeSat mission.

Testing is considered part of the verification process outlined in the standards, this means that many of the concepts and considerations presented in this guidelines are derived from concepts related to this process. With this in mind, a basic review of the verification process main concepts is advised before implementing the test plan.

This document will cover: test plan structure, test objectives, associated documentation, general requirements and provide a baseline test matrix.



## CHAPTER 2

---

### Documentation

---

Regarding the documentation associated with testing, the standards define four types of documents: AIT (Assembly, Integration and Test) Plan, Test Specification, Test Procedure and Test Report. The expected content for each of these documents are defined in the appendices of the ECSS-E-ST-10-02 [1] and ECSS-E-ST-10-03 [2] documents. A description of the main purpose of these documents, as defined in the standards, is presented in the following paragraphs.

The AIT Plan document, which may also be named Test Plan, describes the entire testing process, linking each test with the requirement it verifies. It contains a planning and description of test activities, description of the selected models, test matrices linking tests with the corresponding test specification, procedure, report and model to be used, description of required equipment and facilities, documentation to be produced and schedule.

The Test Specification document describes the detailed specifications and requirements for the test. It contains a description of the purpose of the test, test approach, the item under test, the requirements being verified, required equipment, instrumentation and uncertainties, test conditions and tolerances, pass/fail criteria, related documentation and schedule.

The Test Procedure document describes the detailed procedures for execution of the test. It contains the objective of the test, reference to corresponding TSPE document, description of the item under test configuration, required equipment and detailed step-by-step instructions for the test execution.

The Test Report document describes the execution of the test, the test results, data analysis and assessments, as well as considerations and conclusions regarding the requirements being verified.

Regarding the applicability of this documentation structure, it is worth reminding that these definitions are meant to encompass testing for large sized satellites and large scale missions, and that, by following this structure, a great quantity documents would be generated, especially test specifications and procedures documents, considering at least one of each for each and every test.

In CubeSat missions, with simpler designs and simpler tests when compared to large sized satellites, where lower cost and rapid development are a focus, and especially considering that this is currently being applied to a single module, it is proposed for these documents to be combined and adapted to the documentation style of each project.

## 2.1 Test Plan Structure

As the purpose of this document is to provide guidance regarding the elaboration of test plans, based on the ECSS standards definitions, the following structure for the Test Plan document is proposed as a starting point:

- Introduction:
  - containing a description of the main objective, purpose and content of the document;
- Product presentation:
  - containing a description of the selected models for testing and their built status;
- Test program:
  - containing the main test matrix, linking each test with the corresponding specification, procedures, physical model used and reference to the requirements they verify;
  - description of each test block and test activity;
  - test flow and sequencing when necessary;
- Test facilities:
  - containing a description of the test facilities to be used, or requirements for selecting a test facility;
- Documentation:
  - containing a description of the documents to be produced;
- Schedule:
  - when test are to be executed in a specific time frame;
  - a schedule may not be needed for test plans meant to be recurrent.

## CHAPTER 3

---

### Test Objectives

---

The ECSS standards [2] define three main objectives for the testing process, qualification testing, acceptance testing and proto-flight testing. These objectives are directly related to the verification stages and model philosophy concepts of the verification process.

For each of these objectives, different margins regarding test levels and durations are defined and, when applicable, should be adopted directly from the standards document [2].

Regarding the test margins and required environmental tests, the launch provider may have its specific requirements. These take priority over the requirements defined in the ECSS standards.

In addition to these main objectives, a test plan may fulfill other purposes, such as to provide data for comparing different modules, or evaluate performance in research scenarios, for example. These additional objectives are not covered in the ECSS standards and are mainly relevant when the test plan is prepared for different purposes, outside of the verification process.

### 3.1 Qualification Testing

Qualification testing has the objective of verifying that the design of the item under test meets its applicable requirements, providing evidence that it performs in accordance to its specifications, considering the intended environment and qualification margins.

The qualification test plan is executed on dedicated qualification model units, manufactured specifically for the qualification tests.

### 3.2 Acceptance Testing

Acceptance testing has the objective of verifying that the item under test is in conformance with the verified design and is free from manufacturing defects or flaws, providing evidence that it performs in accordance to its specifications, considering the intended environment and acceptance margins.

The acceptance test plan is executed on every flight model unit.

### 3.3 Proto-flight Testing

Proto-flight testing combines the objectives of both qualification and acceptance testing. The proto-flight test plan may be executed on the first flight model unit and usually

combines qualification test levels with acceptance test durations for its margins.

## CHAPTER 4

---

### General Requirements

---

The ECSS-E-ST-10-03 [2] also defines testing requirements regarding test conditions, test input tolerances, measurement uncertainties and retesting, which are independent of the product (the item for which the standards are being applied), and no specific considerations were deemed necessary considering the EPS module.

These requirements are mostly relevant to environmental tests and, may be referenced directly from the standards document [2] when applicable.

The standards also define a series of reviews to be held before and after each test. In the context of a CubeSat mission, holding this many reviews would greatly lengthen mission time, especially if applied at module level testing. So, at this time, those reviews were not considered applicable.



## CHAPTER 5

### Baseline Test Matrix

The test matrix is where all the selected test for the test plan are presented and organized, it should contain or reference all the relevant information regarding each test.

Regarding the test program, the test matrix, presented in Table 5.1 is proposed as a baseline. It is intended to be applicable to different EPS architectures and cover most of the necessary tests. When writing a specific test plan, the relevant test activities applicable to the architecture as well as to the requirements of the EPS being tested should be selected. Also, any additional tests, specific to a given architecture, not covered in the baseline matrix, may be added as necessary.

Test Block	Test Activity
Inspection	Manufacturing Inspection Electrical Inspection Mechanical Inspection Integration Inspection
Functional	Harvesting System Output Channels Regulators Battery Management Output Channels Control Protection Circuits Sensor Readings Communication Buses
Performance	Module Power Consumption Harvesting Regulator Efficiency Output Channels Regulators Efficiency Battery Charging Regulator Efficiency Overall/System Efficiency
Mission	Mission Cases
Environmental	Vibration Thermal Vacuum Thermal Cycling Bake-out

Table 5.1: Baseline test matrix

The baseline test matrix is organized in five test blocks: inspection, functional, performance, mission and environmental. Each block is composed of related test activities, and each activity is composed of one or more individual tests. Each individual test should be referenced to its specifications, procedures, model used and requirement being verified.

At individual test level, the dependencies on the specifics of each EPS architecture and implementation are greatly increased, so proposing individual tests at this moment is unfeasible considering this matrix, and the entire guidelines document, is intended to be adaptable to different topologies and architectures.

In the specific test plan, this matrix would need additional columns to include all the necessary information, and, for better organization, may be divided into multiple tables, as long as the tests are properly referenced.

In the next sections, a description of each block and activity will be presented.

## 5.1 Inspection

The Inspection test block has the objective of verifying the integrity of the manufacturing process and conformance of the physical model with the design files, ensuring there are no workmanship defects or flaws in the model.

This block is composed of the following activities:

- Manufacturing Inspection:
  - has the purpose of verifying the integrity of the manufacturing and transportation processes;
  - consists of visual inspection of the packaging conditions and conformance to the fabrication standards requirements;
- Electrical Inspection:
  - has the purpose of verifying the electrical integrity of the module;
  - consists of verifying conformance with the electrical schematics, checking solder quality and integrity, checking for absence of short circuits and performing first power up of the module;
- Mechanical Inspection:
  - has the purpose of verifying the physical properties of the board in relation to the design files;
  - consists of measurements of board dimensions, mass, size and position of mounting holes;
- Integration Inspection:
  - has the purpose of verifying that the module can be physically integrated with the satellite;
  - consists of checking the connectors pinout and positioning in relation to the design files.

## 5.2 Functional

The Functional test block has the objective of verifying that the module is capable of executing all of its required functions according to its designed specifications.

This block is composed of the following activities:

- Harvesting System:
  - has the purpose of verifying the correct operation and functioning of the module's harvesting system
  - consists of testing the relevant power converters as well as associated MPPT systems and algorithms;
- Output Channel Regulators:
  - has the purpose of verifying the correct operation and functioning of the output channels regulators;
  - consists of applying varying loads to the voltage regulators, according to the expected limits during mission operation;
- Battery Management:
  - has the purpose of verifying the correct operation end functioning of the battery management system;
  - consists of testing the associated regulators, verifying the operation of the monitoring systems, testing of the heating systems and associated algorithms;
- Output Channels Control:
  - has the purpose of verifying the correct operation and functioning of the output channels control system;
  - consists of testing the operation of the channel's power switches and correct functioning of regulator's enable pins;
- Protection Circuits:
  - has the purpose of verifying the correct operation and functioning of the modules protection circuits;
  - consists of the current limiting capabilities of power switches, integrated protections of regulators, batteries charging and discharging protections and associated algorithms;
- Sensor Readings:
  - has the purpose of verifying the correct operation and functioning of the sensors and the correctness of the readings;
  - consists of testing and comparison of the module's sensor readings against external measurement instruments;
- Communication Buses:

- has the purpose of verifying the correct operation and functioning of the communication buses and integrity of information;
- consists of checking the communication buses' configuration and protocols, verifying the integrity of the messages, including both external (for other modules) and internal (for peripherals) communication buses.

### 5.3 Performance

The Performance test block has the objective of verifying and evaluating the performance aspects of the module in relation to its requirements. The main focus of this block, considering an EPS module, is on evaluating the efficiency of the multiple conversion stages present in the module, as well as of the module as a whole. This usually consists of applying varying loads to the regulators and measuring input and output power consumptions in order to calculate the efficiency, resulting in an efficiency curve, providing data for different points of operation.

This test block is composed of the following activities:

- Module Power Consumption:
  - has the purpose of evaluating the power consumption of the isolated module, in normal operating conditions, with no loads connected;
- Harvesting System Efficiency:
  - has the purpose of evaluating the efficiency of the converters associated with the harvesting system;
- Output Regulators Efficiency:
  - has the purpose of evaluating the efficiency of the converters associated with the output channels;
- Battery Charge Regulators Efficiency:
  - has the purpose of evaluating the efficiency of the converters associated with the batteries;
- System Efficiency:
  - has the purpose of evaluating the efficiency of the system as a whole, considering all conversion stages;

### 5.4 Mission

The Mission test block has the objective of verifying the correct operation of the module in relation to the mission concept of operations. The activities of this block will involve simulations of expected scenarios during mission operation, considering what is feasible to simulate on ground. These may include, for example, system initialization, payload activation schedule, eclipse situations and other relevant scenarios. It is also included simulations of contingency situations, and time critical scenarios. Due to the nature of

this block, the test activities will be highly dependent on the specifics of each mission, and so no specific activities or scenarios are proposed at this moment.

## 5.5 Environmental

The Environmental test block has the objective of verifying that the module is capable of surviving and operating on the conditions of the environment it is exposed to.

The activities involve vibration tests, which relates to the launch conditions, and thermal vacuum, thermal cycling and bake-out tests, which relate to the space and orbit conditions; Specific details for these tests, including test levels and durations, are defined directly in the ECSS-E-ST-10-03 standard [2]. The requirements of the launch provider, when known, must also be taken into account and take precedence over the standards.



---

## Bibliography

---

- [1] ECSS Secretariat. ECSS-E-ST-10-02 - Verification. Technical Report Rev.1, ECSS-ESTEC, 2 2018.
- [2] ECSS Secretariat. ECSS-E-ST-10-03 - Testing. Technical Report Rev.1, ECSS-ESTEC, 5 2022.

## **APÊNDICE B – PLANO DE TESTES EPS 2.0**

A seguir é apresentada a primeira versão do plano de testes desenvolvido para o módulo EPS 2.0 desenvolvido pelo SpaceLab.

SLB-EPS2-QL-TPLAN-v0.1



# EPS 2.0 Qualification Test Plan

---

*EPS 2.0 Qualification Test Plan*  
*SpaceLab, Universidade Federal de Santa Catarina, Florianópolis - Brazil*

February 2024



**EPS 2.0 Qualification Test Plan**  
*February, 2024*

**Project Chief:**  
Eduardo Augusto Bezerra

**Authors:**  
Ramon de Araujo Borba

**Contributing Authors:**

**Revision Control:**

Version	Author	Changes	Date
0.1	R.A. Borba	Document creation	2024/02/14



© 2024 by SpaceLab. EPS 2.0 Qualification Test Plan. This work is licensed under the Creative Commons Attribution-ShareAlike 4.0 International License. To view a copy of this license, visit <http://creativecommons.org/licenses/by-sa/4.0/>.



---

## List of Figures

---

2.1	EPS 2.0 v0.3 top view. . . . .	3
2.2	EPS 2.0 v0.3 bottom view. . . . .	3



---

## List of Tables

---

3.1	Requirements to be verified. . . . .	5
4.1	Test matrix . . . . .	7
4.2	Inspection tests. . . . .	8
4.3	Functional tests. . . . .	9
4.4	Performance tests. . . . .	11
4.5	Mission tests. . . . .	12
4.6	Requirements mapping. . . . .	13



---

## Contents

---

List of Figures	v
List of Tables	vii
Nomenclature	vii
<b>1 Introduction</b>	<b>1</b>
1.1 Objectives . . . . .	1
<b>2 Hardware Models</b>	<b>3</b>
<b>3 Requirements to Verify</b>	<b>5</b>
<b>4 Test Programme</b>	<b>7</b>
4.1 Inspection . . . . .	7
4.2 Functional . . . . .	9
4.3 Performance . . . . .	10
4.4 Mission . . . . .	11
4.5 Requirements Mapping . . . . .	12
<b>5 Test Facilities</b>	<b>15</b>
<b>6 Documentation</b>	<b>17</b>
References	19



# CHAPTER 1

---

## Introduction

---

This document presents a test plan for the qualification of the design of the EPS 2.0 module, developed for the FloripaSat-2 service platform, according to the requirements defined for the GOLDS-UFSC satellite.

The development of this document follow the guidelines and recommendations outlined in the EPS Test Plan Guidelines [1] document, which is based on the ECSS-E-ST-10-03 [2] standard for testing.

The test plan was prepared considering SpaceLab's laboratory and equipment as the test facility, and tests were selected based on that premise. For this reason, environmental tests were not included.

Multiple EPS designs are being developed at SpaceLab and there is an interest in performing performance comparisons between the different modules. With that in mind, this test plan will also include tests aimed at fulfilling the purpose of providing data for future performance comparisons.

## 1.1 Objectives

The objectives of this test plan are:

- The qualification of the design of the EPS 2.0 module, ensuring that the design of the module is capable of performing in accordance with its specifications.
- To generate data regarding the performance of this module for later comparison with different designs developed at SpaceLab.



## CHAPTER 2

### Hardware Models

For the execution of this test plan, dedicated qualification models of the EPS 2.0 were manufactured. Figure 2.1 and Figure 2.2 show the models as they were delivered to SpaceLab.

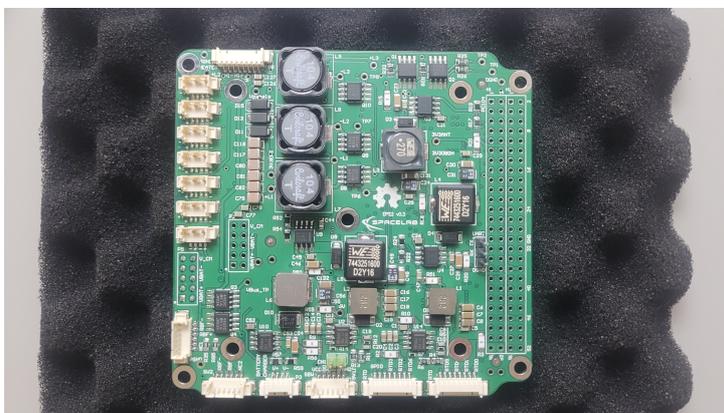


Figure 2.1: EPS 2.0 v0.3 top view.



Figure 2.2: EPS 2.0 v0.3 bottom view.

The models were manufactured with the version v0.3 of the hardware design, found in the EPS 2.0 GitHub repository [3]. The manufacturer used was PCBWay, and the models were delivered in February, 2024.



## CHAPTER 3

### Requirements to Verify

This test plan is intended to verify the requirements from the GOLDS-UFSC mission, associated the EPS 2.0 module. Those requirements are listed in Table 3.1. Along with its primary purpose, this test plan also aims to generate data for future performance comparison of the different EPS modules designed at SpaceLab, for this purpose an additional requirement was created (identified as REQ-PERF in Table 3.1) to represent this objective.

ID	Requirement
REQ-1	The power system must be able to harvest solar energy.
REQ-2	The power system must be able to store energy for use when GOLDS-UFSC is eclipsed.
REQ-3	The power system must supply energy to all other modules.
REQ-PERF	Generate data for future performance comparisons.

Table 3.1: Requirements to be verified.

An important note, since the mission requirement are few and broad, and considering that the EPS 2.0 module is developed for a multi-mission platform, some of it's functionalities do not have requirement directly related to it in this mission. So, in order to not leave any functionality untested, not all tests in the programme will have an specific associated requirement.



## CHAPTER 4

### Test Programme

The test programme will follow the test matrix presented in Table 4.1, based on the baseline matrix provided in the EPS Test Plan Guidelines [1].

Test Block	Test Activity
Inspection	Manufacturing Inspection Electrical Inspection Mechanical Inspection Integration Inspection
Functional	Harvesting System Output Regulators Output Control Communication Buses Sensor Readings Battery Management Protection Circuits
Performance	Module Power Consumption Harvesting System Efficiency Output Regulators Efficiency Overall/System Efficiency
Mission	System Initialization Basic Execution Flow Payload Activation Schedule

Table 4.1: Test matrix

The baseline test matrix is organized in four test blocks: inspection, functional, performance and mission tests. In the next sections, a description of each block's objective and a list of the test activities and individual tests associated, will be presented.

Test specifications, procedures and reports will be identified through each test's ID in the respective documents.

### 4.1 Inspection

The Inspection test block has the objective of verifying the integrity of the manufacturing process and conformance of the physical model with the design files, ensuring there are

no workmanship defects or flaws in the model.

Table 4.2 lists the test activities and individual tests associated with this block, and explanation of each activity is presented below.

Activity	Test	ID
Manufacturing Inspection	Packaging quality and integrity assessment	INS-MAN-1
	Manufacturing standards assessment	INS-MAN-2
Mechanical Inspection	Board dimensions measurements	INS-MEC-1
	Board mass measurements	INS-MEC-2
	Mounting holes size and positioning	INS-MEC-3
Electrical Inspection	Components assessments	INS-ELE-1
	Solder quality and integrity assessment	INS-ELE-2
	Power bus continuity test	INS-ELE-3
	First power up procedure	INS-ELE-4
Integration Inspection	Connector pinout assessment	INS-INT-1
	Connector positioning assessment	INS-INT-2

Table 4.2: Inspection tests.

- Manufacturing Inspection:

- has the purpose of verifying the integrity of the manufacturing and transportation processes;
- consists of visual inspection of the packaging conditions and conformance to the fabrication standards requirements;

- Electrical Inspection:

- has the purpose of verifying the electrical integrity of the module;
- consists of verifying conformance with the electrical schematics, checking solder quality and integrity, checking for absence of short circuits and performing first power up of the module;

- Mechanical Inspection:

- has the purpose of verifying the physical properties of the board in relation to the design files;
- consists of measurements of board dimensions, mass, size and position of mounting holes;

- Integration Inspection:

- has the purpose of verifying that the module can be physically integrated with the satellite;
- consists of checking the connectors pinout and positioning in relation to the design files.

## 4.2 Functional

The Functional test block has the objective of verifying that the module is capable of executing all of its required functions according to its designed specifications.

Table 4.3 lists the test activities and individual tests associated with this block, and explanation of each activity is presented below.

Activity	Test	ID
Harvesting System	Boost converters test	FUN-HSYS-1
	MPPT algorithm test	FUN-HSYS-2
Output Regulators	EPS/TTC regulator test	FUN-OREG-1
	OBDAH regulator test	FUN-OREG-2
	Antenna regulator test	FUN-OREG-3
	Radio 0 regulator test	FUN-OREG-4
	Radio 1 regulator test	FUN-OREG-5
	Payloads regulator test	FUN-OREG-6
Output Control	Output regulators enable pins test	FUN-OCON-1
Communication Buses	Internal module peripherals comm test	FUN-COMM-1
	OBDAH communication test	FUN-COMM-2
	TT&C communication test	FUN-COMM-3
Sensor Readings	Voltage sensors readings test	FUN-SENS-1
	Current sensors readings test	FUN-SENS-2
	Temperature sensors readings test	FUN-SENS-3
Battery Management	Battery monitor IC configuration test	FUN-BATM-1
	Battery monitor IC data readings test	FUN-BATM-2
	Battery heater hardware test	FUN-BATM-3
	Battery heater control algorithm test	FUN-BATM-4
Protection Circuits	Battery monitor IC protection functions test	FUN-PROT-1

Table 4.3: Functional tests.

- Harvesting System:
  - has the purpose of verifying the correct operation and functioning of the module's harvesting system
  - consists of testing the three boost converter channels as well as the MPPT perturb and observe algorithm;
- Output Channel Regulators:
  - has the purpose of verifying the correct operation and functioning of the output channels regulators;
  - the test consist of applying incremental loads to the six output voltage regulators, according to the expected limits during mission operation;
- Output Channels Control:

- has the purpose of verifying the correct operation and functioning of the output channels control system;
- consists of testing the operation of the controllable channels regulator's enable pins;
- Communication Buses:
  - has the purpose of verifying the correct operation and functioning of the communication buses and integrity of information;
  - consists of verifying the communication buses' configuration and protocols and verifying the integrity of the messages, for internal module peripherals communication buses as well as communication with OBDH and TT&C modules.
- Sensor Readings:
  - has the purpose of verifying the correct operation and functioning of the sensors and the correctness of the readings;
  - consists of testing and comparison of the module's voltage, current and temperature sensors readings against external measurement instruments;
- Battery Management:
  - has the purpose of verifying the correct operation and functioning of the battery management system;
  - consists of testing the DS2777G+ battery monitoring IC, verifying the correct configuration and data readings, as well as testing of the battery heater resistors and its control algorithms;
- Protection Circuits:
  - has the purpose of verifying the correct operation and functioning of the modules protection circuits;
  - consists of testing the protection functions of the DS2777G+ battery monitoring IC.

### 4.3 Performance

The Performance test block has the objective of verifying and evaluating the performance aspects of the module in relation to its requirements. The main focus of this block is on evaluating the efficiency of the multiple conversion stages present in the module, as well as of the module as a whole.

Table 4.4 lists the test activities and individual tests associated with this block, and explanation of each activity is presented below.

- Power Consumption:
  - has the purpose of evaluating the power consumption of the EPS 2.0 in isolation, in normal operating conditions, with no loads connected;

Activity	Test	ID
Power Consumption	Isolated EPS power consumption measurement	PERF-MCON-1
Harvesting System Eff.	MPPT boost regulators efficiency measurement	PERF-HARV-1
Output Regulators Eff.	EPS/TTC regulator efficiency	PERF-OREG-1
	OBDH regulator efficiency measurement	PERF-OREG-2
	Antenna regulator efficiency measurement	PERF-OREG-3
	Radio 0 regulator efficiency measurement	PERF-OREG-4
	Radio 1 regulator efficiency measurement	PERF-OREG-5
	Payloads regulator efficiency measurement	PERF-OREG-6
System Efficiency	Overall system efficiency measurement	PERF-SYS-1

Table 4.4: Performance tests.

- the test consist of measuring the power consumption of the module when powered through a bench power supply and no loads connected;
- Harvesting System Efficiency:
  - has the purpose of evaluating the efficiency of the harvesting system;
  - the test consist of simulating different operating points of the solar panels at the input of the boost converters and measuring output power;
- Output Regulators Efficiency:
  - has the purpose of evaluating the efficiency of the converters of the six output channels;
  - the tests consists of applying incremental loads to the regulator's output and measuring input and output power consumptions;
- System Efficiency:
  - has the purpose of evaluating the efficiency of the system as a hole, considering all conversion stages;
  - an analysis of the previous performance tests results may be used to evaluate system efficiency;

## 4.4 Mission

The Mission test block has the objective of verifying the correct operation of the module in relation to the mission concept of operations.

Table 4.5 lists the test activities and individual tests associated with this block, and explanation of each activity is presented below.

- System Initialization:
  - has the purpose of evaluating the correct operation of the module during initialization;

---

Activity	Test	ID
System Initialization	Execute system initialization procedure	MISS-INIT-1
Normal Execution Flow	Execute normal execution flow	MISS-FLOW-1
Payload Activation	Simulate payload activation schedule	MISS-PYLD-1

---

Table 4.5: Mission tests.

- Normal Execution Flow:
  - has the purpose of evaluating the correct operation of the module during the normal execution flow defined in the documentation;
- Payload Activation:
  - has the purpose of evaluating the behavior of the module considering the payload activation schedule;

## 4.5 Requirements Mapping

The Table 4.6 relates the tests with the associated requirements. As stated before, not all tests have an direct associated requirement, and only the ones that have are listed.

Test ID	Associated Requirement
FUN-HSYS-1	REQ-1
FUN-HSYS-2	REQ-1
FUN-OREG-1	REQ-3
FUN-OREG-2	REQ-3
FUN-OREG-3	REQ-3
FUN-OREG-4	REQ-3
FUN-OREG-5	REQ-3
FUN-OREG-6	REQ-3
FUN-OCON-1	REQ-3
FUN-COMM-1	REQ-3
FUN-COMM-2	REQ-3
FUN-COMM-3	REQ-3
FUN-SENS-1	REQ-1
FUN-SENS-2	REQ-1
FUN-BATM-1	REQ-2
FUN-BATM-2	REQ-2
FUN-BATM-3	REQ-2
FUN-BATM-4	REQ-2
PERF-MCON-1	REQ-PERF
PERF-HARV-1	REQ-PERF
PERF-OREG-1	REQ-PERF
PERF-OREG-2	REQ-PERF
PERF-OREG-3	REQ-PERF
PERF-OREG-4	REQ-PERF
PERF-OREG-5	REQ-PERF
PERF-OREG-6	REQ-PERF
PERF-SYS-1	REQ-PERF

Table 4.6: Requirements mapping.



## CHAPTER 5

---

### Test Facilities

---

The test facility selected for the execution of this test plan is the SpaceLab's laboratory, located at Universidade Federal de Santa Catarina's campus in Florianópolis, and the tests were selected considering its infrastructure and available equipment.

Below is a list of equipment available at SpaceLab's laboratory:

- SpaceLab FlatSat Platform;
- Desk Power Supplies;
- Computers;
- SpaceLAB Interstage Interface Panel boards;
- Logic Analyzer;
- MSP-FET Flash Emulation Tools;
- USB-UART converters;
- General purpose measurement instruments:
  - Oscilloscope;
  - Digital multimeters;
  - Pachymeter;
- Protoboards;
- Electronic components;



## CHAPTER 6

---

### Documentation

---

The documentation for this testing process will follow an adapted version of the documentation structure defined in the ECSS-E-ST-10-02 [4] and ECSS-E-ST-10-03 [2], as recommended in the EPS Test Plan Guidelines.

Three documents are to be generated based on this test plan, and later annexed to this document, resulting in a single instance at the end of the testing process. These documents are: Test Specifications document, Test Procedures document and Test Reports document.

The Test Specification document describes the detailed specifications and requirements for the tests. It contains, for each test a description of the purpose of the test, test approach, model to be used, the requirements being verified, required equipment, instrumentation and uncertainties, test conditions and tolerances, pass/fail criteria and related documentation.

The Test Procedures document describes the detailed procedures for execution the tests. It contains for each test, reference to corresponding TSPE document, description of the item under test configuration, and detailed step-by-step instructions for the test execution.

The Test Reports document contains the reports for each test. Each report describes the execution of the test, the test results, data analysis and assessments, as well as considerations and conclusions regarding the requirements being verified.

At the end of the testing process, when combining and annexing these documents, it may be of interest to group each test's specification section with the respective procedures and report, for easier reading.



---

## Bibliography

---

- [1] Ramon de Araujo Borba. *EPS Test Plan Guidelines*. SpaceLab, February 2024.
- [2] ECSS Secretariat. ECSS-E-ST-10-03 - Testing. Technical Report Rev.1, ECSS-ESTEC, 5 2022.
- [3] SpaceLab. Eps 2.0 github repository.
- [4] ECSS Secretariat. ECSS-E-ST-10-02 - Verification. Technical Report Rev.1, ECSS-ESTEC, 2 2018.