

- ❑ Stato dello sviluppo HW/SW
 - Completato il design FPGA con supporto all'uso contemporaneo di 4 canali.
 - Completata una nuova versione del low-level software (linux driver, API) per il multi-canale.
- ❑ Stato del test
 - Test singolo canale:
 - Test slow-control verso FCM, scrittura/lettura devices.
 - Test base di acquisizione (continuità del frame_id) di 96 ore senza errori.
Risultato sensibile alla scelta dei transceiver ottici lato FCM/NaNet-3. (Sumitomo, OESolution, Avago).
 - Test di funzionamento dei segnali di timing generati dal GPS.
 - Test multicanale: O(10) errori con test base di acquisizione di 24 ore su due canali.

- ❑ Stato dell' integrazione
 - Installati e costantemente aggiornati driver/librerie NaNet-3 sui diversi testbed/macchine di produzione e test di funzionamento.
 - 4 server a LNS.
 - 2 a Roma.
 - 1 a Bologna) e test di funzionamento sui singoli canali.
 - Supporto a F. Simeone e C. Nicolau per lo sviluppo del codice dell'FCMServer che fa uso della API NaNet-3.
- ❑ Attività in corso
 - Tuning del driver linux per eliminare gli errori in acquisizione multi-canale (fine prevista Novembre 2015).
 - Supporto all'integrazione ed allo sviluppo software FCMServer.
 - Test.