

HEURE LOCALE (prévision)	POINT DE MANOEUVRE	DEROULE
	*S _{-1/2} (39 km derrière et 5 km sous l'ISS)	Jules Verne attend le <i>go</i> pour approche finale
	S ₀ (30 km derrière et 5 km sous l'ISS)	<i>Pre-homing</i> : l'ATV navigue grâce à son système GPS absolu. L'ATV-CC vérifie les calculs de bord et environ 3mn avant le début du homing, le <i>Go for Homing</i> est donné
13H19	S ₁ (15.5 km derrière et 5 km sous l'ISS)	Début du <i>homing</i> – 4 poussées successives vont transférer Jules Verne du point S1 au point S2 (la première et la dernière sont les plus importantes, les deuxième et troisième servant de réajustement)
Arrivée 14H05 Départ 14H37	S ₂ (3.5 km derrière et 100 m au-dessus)	<i>Station keeping point</i> . Les lumières extérieures sont activées. Le radar russe également et l'équipage de la station peut commencer à utiliser les données qu'il transmet. L'approche continue, basée sur le système GPS relatif. L'ATV-CC vérifie les calculs de bord. Il demande à l'équipage de l'ISS de réaliser les tests <i>Hold</i> et <i>Retreat</i> . L'ATV-CC envoie la commande <i>Go</i> pour approche (4 poussées seront nécessaires pour le transfert vers S3)
	500 m derrière l'ISS	L'ISS, grâce au système vidéo de Zvezda, peut voir l'ATV sur l'écran Simvol. Cet écran permet à l'équipage de visualiser l'approche finale : ses données sont également transmises au sol.
HEURE LOCALE (prévision)	POINT DE MANOEUVRE	DEROULE
Arrivée 15h17 Départ 15h54	S ₃ (249 m derrière l'ISS)	Station keeping point. Mise en action des vidéomètres et Télégoniomètres –instruments laser qui calculent la distance entre l'ATV et l'ISS et l'orientation nécessaire de l'ATV. La cible d'approche est activée. Le Go est donné pour la première phase de l'approche finale. La vitesse de Jules verne descend d'environ 40cm/s à 7cm/S
Arrivée 16h15 Départ 16h30	S ₄ (19 m derrière)	Station keeping point. Manœuvre de pointage en direction de l'axe du port d'amarrage Le vidéomètre de proximité est actionné. Le Go est donné pour la deuxième phase d'approche finale..
Arrivée 16h33 Départ pour amarrage : 16h38	S ₄₁ (11 m derrière)	Station keeping point. L'ATV maintient sa position. L'équipage de la station attend le <i>go</i> de l'ATV-CC pour envoyer l'ordre d'amarrage à Jules Verne- puis guide Jules Verne jusqu'à 1m. A partir de cette distance, plus aucun ordre n'émane de l'ISS vers l'ATV. C'est le Crew Hands Off et l'ATV va s'amarrer automatiquement
16h41	c'est fait !	AMARRAGE au segment russe Zvezda
16h51 environ		Fermeture des crochets