



## DONNEES

**Mission de la navette:** STS-127  
**Numéro de vol:** 127  
**Mission à destination de l'ISS:** ISS-2J/A  
**Visite de l'ISS:** 29ème  
**Navette:** OV-105 Endeavour  
**Utilisation:** 23ème  
**Secours:** OV-103 Discovery

## FENETRE

11/07/09: de 23:34:33 à 23:44:33 pour une heure visée à 23:39:33 TU  
12/07/09: de 23:08:79 à 23:20:41 pour une heure visée à 23:13:49 TU  
13/07/09: de 22:46:19 à 22:56:19 pour une heure visée à 22:51:19 TU  
14/07/09: de 22:20:36 à 22:33:51 pour une heure visée à 22:30:36 TU

## CONFIGURATION

**SSME:** 2045, 2060, 2054  
**ET:** ET-131  
**SRB:** Bi138/RSRM 106  
**Software:** OI-33  
**OMS:** RP04/30/F4; LPO3/34/F4  
**RCS avant:** FRC5/23/F4  
**OBSS:** ?  
**RMS:** 201

## DATES

**Arrivée au bâtiment OPF:** 30/11/2008  
**Arrivée au bâtiment VAB:** 09/04/2009  
**Arrivée sur pad:** 31/05/2009  
**Pad:** LC-39A

## ORBITE

**Temps de la mission:** 15 jours 16:36  
**Coordonnées de l'orbite:** 226 km; 51,6°



## MISSION

STS-127 est la dernière des trois missions consacrées à l'assemblage du laboratoire japonais Kibo à la station spatiale internationale. Elle installera les Exposed Facility et l'Experiment Logistics Module-Exposed Section

## DETAILS

Cinq sorties extravéhiculaires seront menées au cours de la mission STS-127. Hormis l'EVA 5 qui devrait durer 05 heures 45, toutes les autres ont une durée de 06 heures 30.

### **EVA 1 (Wolf/Kopra):**

Préparer le mécanisme d'amarrage de l'EF et l'EF avant son installation sur Kibo, préparer l'ICC-VLD, procéder à des modifications au CETA, réaliser une maintenance du bras robotisé de Kibo et déployer l'UCCAS sur P3, PAS sur S3.

### **EVA 2 (Wolf/Marshburn):**

Transfert d'équipements de rechange et l'installation d'un équipement de vision sur l'EF.

### **EVA 3 (Wolf/Cassidy):**

Déplacer le WIF ainsi qu'un paquet de longes de sécurité, installer une rampe et une interface de chantier, préparer l'ELM-EF et le système de communications et débiter le remplacement de la batterie sur P6.

### **EVA 4 (Marshburn/Cassidy):**

Termineront le remplacement de la batterie sur P6, installer un équipement de vision de l'EF

### **EVA 5 (Marshburn/Cassidy):**

Reconfigurer les couvertures d'isolation sur le SPDM, reconfigurer un panneau sur Z1, déployer un PAS sur S3 et installer le WVSETA

## EXPOSED FACILITY

L'[Exposed Facility](#) est une plate-forme de 5 m de long pour 5,2 m de large et 3,8 m de haut (charge comprise) pesant au lancement 4,1 tonnes. Elle contient 12 supports pour des boîtiers dont 2 pour le système JEM et 1 de stockage temporaire.

L'[ELM-Exposed Section](#) est une plate-forme de 4,1 m de long pour 4,9 m de large et 2,2 m de haut (charge comprise) pesant 1,2 tonne à vide. Elle peut porter 3 boîtiers de taille standard (EF) ou alors 2 EF + 3 Robot essential Orbital Replacement Unit (R-ORUs) ou 2 EF + 2 Extravehicular Activity Orbital Replacement Unit (E-ORUs).

## EQUIPAGE

Mark L. POLANSKY (commandant)  
Douglas G. HURLEY (pilote)  
David A. WOLF (spécialiste de mission)  
Julie PAYETTE (spécialiste de mission)  
Christopher J. CASSIDY (spécialiste de mission)  
Thomas H. MARSHBURN (spécialiste de mission)  
Timothy L. KOPRA (ISS 20 montant)  
Koichi WAKATA (ISS 20 descendant)