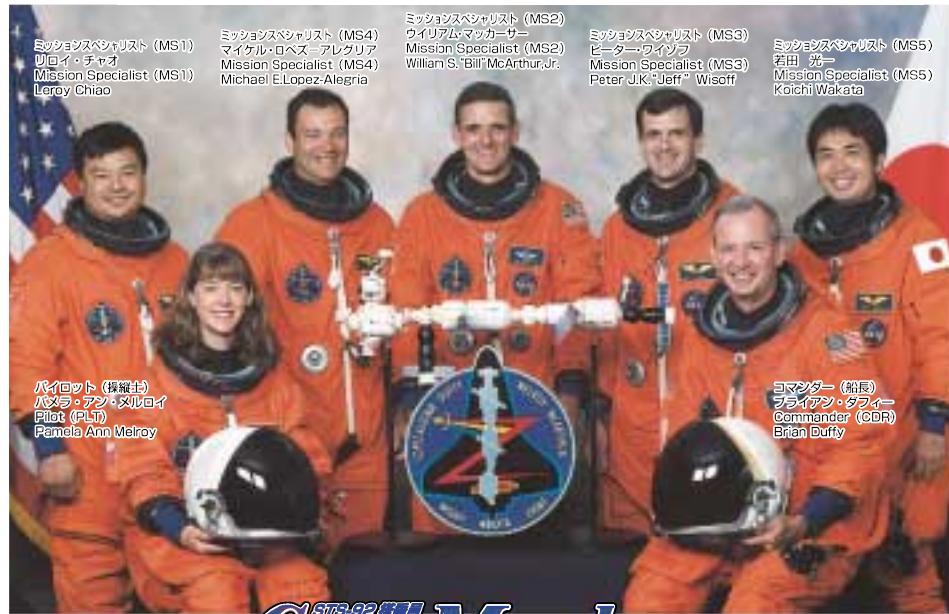


## STS-92打上げ計画

STS飛行計画番号	STS-92 (スペースシャトル通常100回目の飛行)
打上げ日	2000年9月21日 (予定)
打上げ場所	フロリダ州NASAケネディ宇宙センター
飛行期間	11日 (予定)
オービター	ディスカバリー号 (28回目の飛行)
軌道高度	投入高度: 約320km (173海里) ISSとのランデブー高度: 約379km (205海里)
軌道傾斜角	51.6度
帰還地 (予定)	フロリダ州NASAケネディ宇宙センター

## STS-92 Flight Plan

STS Mission No.	STS-92 (100th flight of the Space Shuttle)
Launch Date	September 21, 2000 (estimated)
Launch Site	NASA Kennedy Space Center
Mission Duration	11 days (estimated)
Orbiter	Discovery (28th flight)
Orbit altitude	Approx. 320km (173 nautical miles) SS Stage Rendezvous: Approx. 379km (205 nautical miles)
Orbit inclination	51.6 degrees
Landing Site (estimated)	NASA Kennedy Space Center



## Crew Members

### 若田光一宇宙飛行士の経歴

1963年8月	埼玉県大宮市生まれ
1987年3月	九州大学工学部航空工学科 卒業
1989年3月	九州大学大学院工学研究科 応用力学専攻修士課程修了
1989年4月～1992年5月	日本航空(株) 勤務
1992年6月	宇宙開発事業団入社
1992年8月	NASAのミッションスペシャリスト (MS: 搭乗連携技術者) 基礎訓練コースに参加
1993年8月	NASAからMSに認定される
1996年1月	STS-72にMSとして搭乗し、日本の人工衛星SFUの回収、NASAの人工衛星CAST FLYERの軌道上放出と回収等を担当
1997年6月	STS-92にMSとして搭乗決定

写真提供：米国航空宇宙局 / Photo by NASA

### Biography of Astronaut Koichi Wakata

Aug. 1963	Born in Saitama, Japan
March 1987	Received B.S. in Aeronautical Engineering from Kyushu University.
March 1989	Received M.S. in Applied Mechanics from Kyushu University.
April 1989 to May 1992	Japan Airlines (JAL).
June 1992	Joined NASDA
Aug. 1992	Attended the 1992 NASA astronaut candidate training course
Aug. 1993	Qualified as a Mission Specialist (MS)
Jan. 1996	Flew on STS-72 as a MS (Japanese Space Flyer Unit retrieval/NASA CAST FLYER deployment and retrieval)
June 1997	Assigned as a MS on STS-92

**NASDA**

宇宙開発事業団  
筑波宇宙センター 宇宙環境利用推進部  
〒305-8505 筑波市千賀町1-1  
Phone: 0298-54-3999 Fax: 0298-50-2232

National Space Development Agency of Japan  
Tsukuba Space Center Space Utilization Promotion Department  
1-1, Sengen 2-chome, Tsukuba-shi Ibaraki 305-8505, Japan  
Phone: #81-298-54-3999 Fax: #81-298-50-2232

Home Page URL  
<http://www.nasda.go.jp/>  
<http://jem.tksc.nasda.go.jp/>



SED000229-607

# STS-92 若田宇宙飛行士 国際宇宙ステーション組立てへ! Astronaut Wakata to fly aboard STS-92 to assemble the International Space Station!



### 「地球人の世紀へ」

私はスペースシャトル・ディスカバリー号で2度目の宇宙飛行に出かけ、国際宇宙ステーション（ISS）の建設に参加します。

ISSで行われる様々な実験や観測から得られる成果は、私たちの暮らしを豊かにするいろいろな科学技術を生み出していくとともに、天文や地球科学などの分野でも未知であった領域における新たな知識をもたらすでしょう。

世界の人々が知恵を出し合い、かけがえのない私たちのあるさと地球の環境を守りながら、ともに宇宙での活動の場を拓けていくことによって、国境や民族をこえた「地球人」としての価値観と文化がきっと生まれるでしょう。ISSはそのための大切なステップでもあります。

### The century of "Chikyu-jin" (Citizens of the Earth)

I will set off on my second space journey aboard Space Shuttle Discovery to participate in the construction of the International Space Station (ISS).

Results obtained from various experiments and observations to be performed on the ISS will create various new technologies which will be beneficial to our life on earth, and will expand human knowledge in science fields such as astronomy and earth science.

By combining our wisdom and broadening our frontier in space, while protecting the environment of our home planet Earth, we will be able to acquire new values and culture as one people - "Chikyu-jin" - with no awareness of boundaries or race. The ISS is an important step to achieve this.



**NASDA**

# 日本人で初めて 国際宇宙ステーション組立てに参加

First Japanese to participate in the assembly of the International Space Station

若田宇宙飛行士がスペースシャトル・ディスカバリー号 (STS-92) に搭乗し、日本人として初めて、国際宇宙ステーション (ISS) の組立てに参加します。

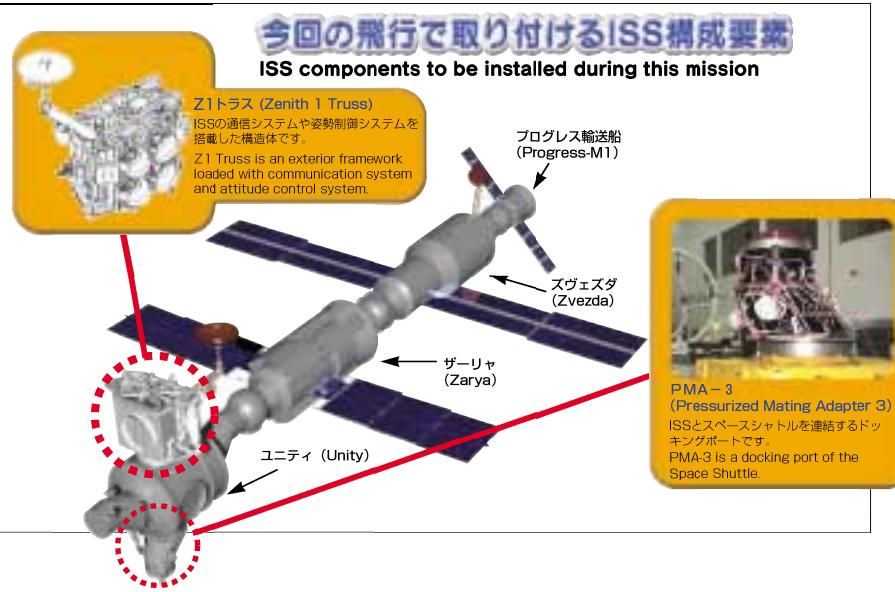
この飛行の主な目的は、宇宙で組立て中のISSに、Z1トラス、PMA-3と呼ばれる構成要素（部品）を取り付けることです。

Astronaut Wakata will fly on board the Space Shuttle Discovery on STS-92 and will be the first Japanese to participate in the assembly of the International Space Station (ISS).



The main objective of this mission is to install ISS components, the Z1 Truss and PMA-3, on the ISS, which is being assembled in space.

PMA-3の確認試験に参加するクルー  
Crew members conducting a test of PMA-3



# 組立てが進む国際宇宙ステーション!

International Space Station is steadily taking shape

国際宇宙ステーション (ISS) は、アメリカ、日本、カナダ、ヨーロッパ各国そしてロシアが協力して計画を進め、様々な実験、研究、観測を利用していくという国際協力プロジェクトです。

ISSは40数回に分けて打ち上げられ、宇宙空間で段階的に組み立てていきます。

The International Space Station (ISS) is a joint international project in which the United States, Japan, Canada, European nations, and Russia are cooperating in its development, construction, and utilization to conduct various experiments, research, and observation.

The ISS components will be assembled in increments by more than 40 missions.

## ISS組立て開始

Construction of ISS has started!

1998年11月20日  
ザーリヤ打上げ  
Launch of Zarya  
(November 20, 1998)



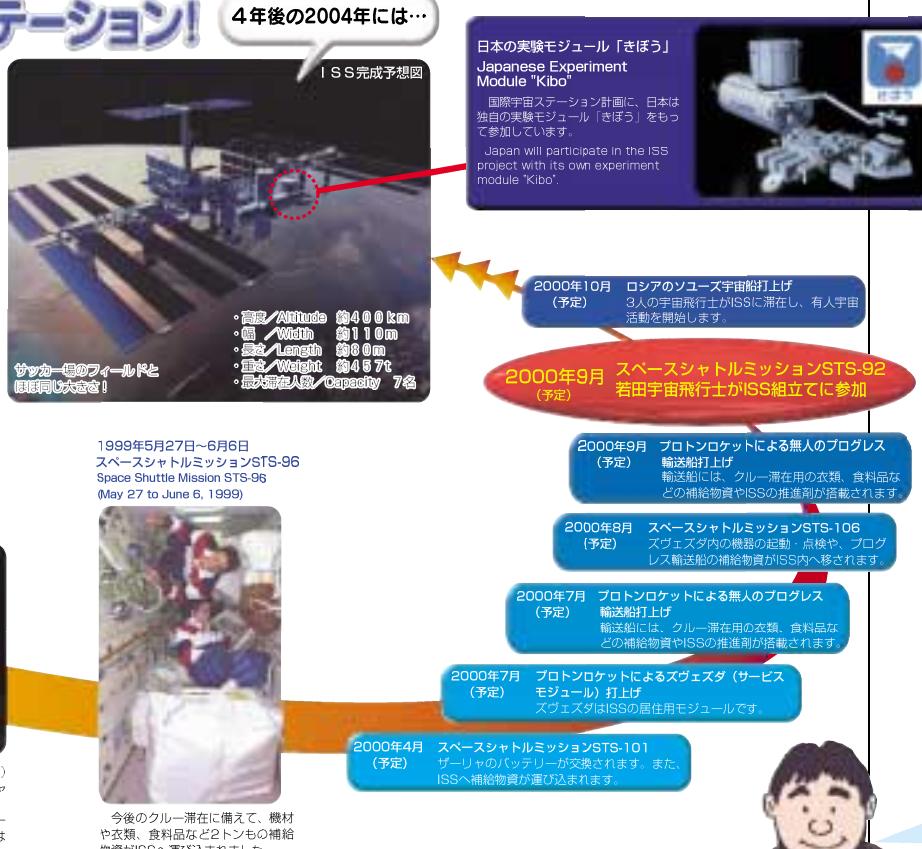
1998年12月4月～16日  
スペースシャトルミッションSTS-88  
Space Shuttle Mission STS-88  
(December 4 to 16, 1998)



ロシアのプロトンロケットでISS最初の構成要素であるザーリヤが打ち上げられ、宇宙での組立てが開始されました。

ザーリヤは基本機能モジュールといい、通信、電力、姿勢制御など、ISS初期段階に必要となる機能を有しています。

ユニティはISSのモジュールとモジュールの間をつなぐ、接合部としての役割を果すモジュールです。



# 若田宇宙飛行士の主な任務

Main duty of Astronaut Wakata

若田宇宙飛行士は主にロボットアームの操作を担当し、スペースシャトルがISSにドッキングした後、ロボットアームを使ってカーゴベイ（貨物室）からZ1トラスやPMA-3を取り出してISS本体へ取り付けます。また、4日間にわたる船外活動をロボットアームで支援します。

ロボットアームの操作以外にも、スペースシャトルとISSがドッキングしている間に、若田宇宙飛行士は他のクルーたちと共に、ISS内へ補給物資を運び込みます。

その他、フライテック（操縦室）における打上げ時のスペースシャトル各システム操作の支援や、軌道上での様々なスペースシャトルシステムの操作を担当します。

The primary duty of Astronaut Wakata will be to operate the Space Shuttle's robotic arm. After the Space Shuttle has docked with the ISS, he will use the robotic arm to remove the Z1 Truss and PMA-3 from the Space Shuttle's cargo bay and install them on the ISS. He will also use the robotic arm to provide support for the Extravehicular Activity (EVA) crew members who will work outside the Space Shuttle for four days during the mission.

In addition, while the Space Shuttle is docked with the ISS, Astronaut Wakata will carry supplies into the ISS together with the other crew members.

He will assist in the ascent operation on the flight deck as well as be involved in the operation of the Space Shuttle's systems on orbit.



# 若田宇宙飛行士が操作する スペースシャトルのロボットアーム!

Space Shuttle's robotic arm

スペースシャトルのロボットアームは、全長15m、直径38cm、重さ約410kgあり、約30トンまでのものを動かすことができます。

今回のフライトでは、主にテレビモニター上の映像や、スペースシャトルのフライテックにある窓越しにロボットアームを見ながら、フライテックから遠隔操作でロボットアームを操作します。

The Space Shuttle's robotic arm has an overall length of 15 m and a diameter of 38 cm. It weighs 410 kg and can move payload weighing up to 30 metric tons.

Astronaut Wakata will operate the robotic arm from the flight deck by primarily viewing the operation on TV monitors as well as through the flight deck windows.



前回の飛行（1996年1月）でロボットアームを操作する若田宇宙飛行士

## 若田さん、ロボットアームの操作って難しいですか？

構成要素の取り付け作業をする時に、取り付ける場所が直接目視またはテレビカメラでもよく見えないため、コンピュータによる画像解析で取り付ける物の位置や姿勢を測定しながらロボットアームの操作を行ったり、毎回約6時間という長い時間にわたる4回の船外活動を支援するためのロボットアームの操作など、気の抜けない作業が続きます。

そのため、ロボットアームの実寸大シミュレーター、グラフィック・シミュレーターや船外活動訓練用ブールにあるシミュレーター、バーチャルリアリティを用いた訓練施設などで様々なロボットアームの訓練を行っています。



ロボットアームの実寸大シミュレーター（模擬訓練設備）を使って訓練を行う若田宇宙飛行士（右）