

Les astronautes sont à bord de l'ISS – amarrage réussi du Soyouz

Après 2 jours de voyage, 34 tours autour de la Terre à une vitesse de 28.000 kms/h la capsule Soyouz s'est arrimée par en-dessous à la station spatiale internationale vers 23h, heure de Paris.

L'amarrage est une opération très précise à exécuter. Le système d'amarrage est très subtil et complexe. Le processus est totalement automatique mais laisse latitude à l'homme de reprendre la main en cas de problème informatique. Le contact et la capture ont eu lieu en même temps (le Soyouz était bien centré). L'ensemble des opérations prendra environ deux heures (1 ou 2 orbites pour ouvrir la station). En effet, une fois Soyouz amarré, il faut assurer toutes les liaisons pour joindre les deux vaisseaux (réseaux électriques, informatiques, hydrauliques, etc.) et vérifier l'étanchéité. Ensuite il a fallu enlever le système d'amarrage pour pouvoir pénétrer dans l'ISS, et ainsi fut dégagé un sas de liaison circulaire d'un diamètre d'environ 80 cm par lequel les 3 astronautes sont passés vers 1h40 pour pénétrer à bord de l'ISS où ils ont été accueillis par ses actuels habitants: l'Américain Shane Kimbrough, et les Russes Sergueï Ryjikov et Andreï Borissenko. Avec l'aide de ces derniers, les trois astronautes nouvellement arrivés devront immédiatement repasser les procédures de sauvegarde (appris pendant leur entraînement), en cas d'incendie et de dépressurisation de l'ISS. L'essentiel de la mission Proxima est de l'ordre de la physiologique humaine, dans la perspective de futures missions d'exploration de l'espace (vers Mars par exemple).



Crédit Photo : NASA

Les 3 astronautes l'Américaine Peggy Whitson, le Russe Oleg Novitsky et le Français Thomas Pesquet disent au revoir avant de monter à bord de Soyouz le 17 novembre 2016 pour s'envoler dans l'espace et passer 6 mois à bord de l'ISS et pratiquer une centaine d'expériences scientifiques.

Le vol de retour est encore plus délicat car il y a à réussir la rentrée dans l'atmosphère à 28.000 kms/heure !