

AMON sezione sommergibili

testi, foto, progetto e realizzazione di Paolo Saccenti

2 novembre 2003

I - 401 SEN-TOKU

Verso la fine della seconda guerra mondiale, la Marina Imperiale Giapponese progettò e costruì un tipo di sommergibile che superava in dimensioni tutti gli altri battelli costruiti anche dagli altri paesi. Il tipo SEN-TOKU era un battello di dimensioni superiori del 60% del più grande sommergibile Americano allora in servizio. Queste dimensioni sarebbero poi state raggiunte dai sommergibili nucleari americani classe Lafayette negli anni 60. I SEN TOKU potevano ospitare nell'hangar stagno tre bombardieri tipo Aichi Seiran con le ali ripiegate, più un quarto smontato. Il motivo per cui i Sen-Toku erano stati costruiti era l'ambizioso progetto di bombardare il canale di Panama. Negli anni 1944-45 furono costruiti tre esemplari di SEN-TOKU, ma nessuno di essi riuscì ad attraversare il Pacifico a causa della imminente fine della guerra. L'I-402 fu convertito in cisterna per trasporto combustibili. Le unità I-400 e I-401 parteciparono alla battaglia di Ulithi lanciando dei kamikaze contro la flotta americana. Alla fine della guerra i battelli furono trasportati negli Stati Uniti per esaminarli, e successivamente furono affondati.

Caratteristiche:

lunghezza 131 m - baglio 12 m - dislocamento 5220 ton.

Armamento 9 mitragliatrici anti aeree - 1 cannone da 5,5/50 20 siluri

Raggio d'azione 37.500 miglia

Velocità emersione/immersione 18,7/14 nodi

Motori diesel N° 4 da 7700 hp

Motori elettrici 2 da 2400 hp

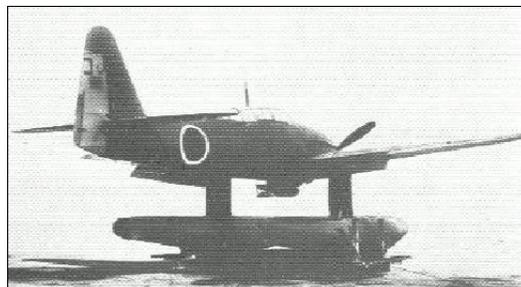
Massima profondità 100 m

Tipo M6A1 Aichi Seiran

Progettato espressamente per essere trasportato sui sommergibili in hangar stagni

del diametro non maggiore di 3,2 m, questo aereo poteva essere approntato al decollo

in meno di 30 minuti .



Modello scala 1:300 (lunghezza 43 cm)

Il modello radiocomandato è derivato dalla scatola di montaggio Doyusha.

La scatola di montaggio è un modello navigante non radiocomandato.

E' stato utilizzato il vano batterie che originariamente conteneva

2 pile da mezza torcia per installare le seguenti parti

N° 2 microservi

N° 1 regolatore di velocità Graupner micro 3

N° 4 batterie Ni Metal Hydride mini stilo da 400 mAh.

N° 1 micro ricevente Scorpio 5 canali.



Il battello è ad immersione dinamica, cioè sfrutta la spinta dell'acqua sui timoni di profondità, che si genera grazie alla velocità, per vincere la spinta al galleggiamento.

Profondità raggiungibile in acqua dolce: circa 3 m.

Canali utilizzati per il radiocomando:

timone di direzione

timoni di profondità (anteriore e posteriori comandati dallo stesso servo)

Regolazione di velocità avanti e indietro.

