

dedicata ai visitatori del sito e agli appassionati di modellismo

NLmm 20 del 1 Aprile 2022

e-mail: mitidelmare.it@tiscali.it - duilio.curradi@mitidelmare.it

Questa Newsletter integra le informazioni che si trovano sul sito www.mitidelmare.it. Viene pubblicata sul sito, è visualizzabile dalla home page ed è scaricabile in formato PDF. Se non desiderate ricevere questa newsletter potete chiedere di essere cancellati dalla mailing list a uno degli indirizzi sopra indicati - Grazie - Duilio Curradi

Royal Mail Steamer TITANIC Aprile 1912 Aprile 2022

110 anni



In questo numero:

Pag. 1 - RMS Titanic - 110 anni

Pag 4 - Circuiti molto interessanti per il controllo dei servi - di M. Sarti

Pag 8 - Lancia baleniera - un simpatico modello per uso didattico

Pag 9 - USS Arizona - di A. Benati

Pag 9 - Mostre e fiere in programma

Collabora a questo sito e alle sue Newsletter con le tue idee e con le foto dei tuoi modelli.

Il modello del Titanic, del sito www.mitidelmare.it, è stato esposto a MODEL EXPO ITALY - Fiera di Verona - il 12 ed il 13 marzo 2022.

Nell'occasione è stato presentato con il telo di fondo e con il sistema di illuminazione. Ciò ha messo nella dovuta evidenza il modello che ha riscosso grande successo attirando una presenza continua di visitatori.

Approfittiamo di questa ricorrenza per spendere qualche parola su questo modello e su quella sfortunata nave.



Il modello in un suggestivo fotomontaggio di Stefano Corbetta - www.grafica-corby.com

La nave e il modello

Tutti conoscono la storia di questa sfortunata nave che, partita da Southampton il 12 aprile del 1912 - per il viaggio inaugurale - con destinazione New York, entrò in collisione con un iceberg la sera del 14 aprile e affondò la mattina presto del 15 provocando la morte di oltre 1500 persone.

Oggi, a distanza di ben 110 anni, si parla ancora del Titanic e presto il nostro bravo Alberto Angela, gli dedicherà una interessantissima puntata.

Sulla storia di questa nave sono stati girati diversi film, il più famoso quello di James Cameron, e sono stati scritti libri a non finire.

Per costruire questo modello mi sono dovuto documentare molto. Oltretutto ho dovuto superare parecchie difficoltà in quanto il mio lavoro iniziò nel 1985 - anno del ritrovamento del relitto - e, all'epoca, le informazioni erano assai scarse.

Ottenni, con fatica, quattro disegni e una ventina di foto dal Cantiere costruttore Harland & Wolff, di Belfast, che non mi fornì, comunque, il piano di costruzione. Nessuna paura. Me lo sono disegnato da me sfruttando alcune sezioni che trovai su un libro e sfruttando quanto imparato all'Istituto Nautico.

Il giochino più bello è stato quando ho voluto arredare completamente i quattro ponti superiori (fino alla realizzazione dei rubinetti dei lavabi). Purtroppo ho avuto problemi con i colori in quanto tutte le immagini che ho trovato erano rigorosamente in bianco e nero. Ho commesso errori ed approssimazioni ma, nel complesso, il risultato è abbastanza accettabile.

L'ultima follia fu nel chiudere il modello che, oggi, può essere "visitato" internamente solo attraverso le foto pubblicate sul mio sito:

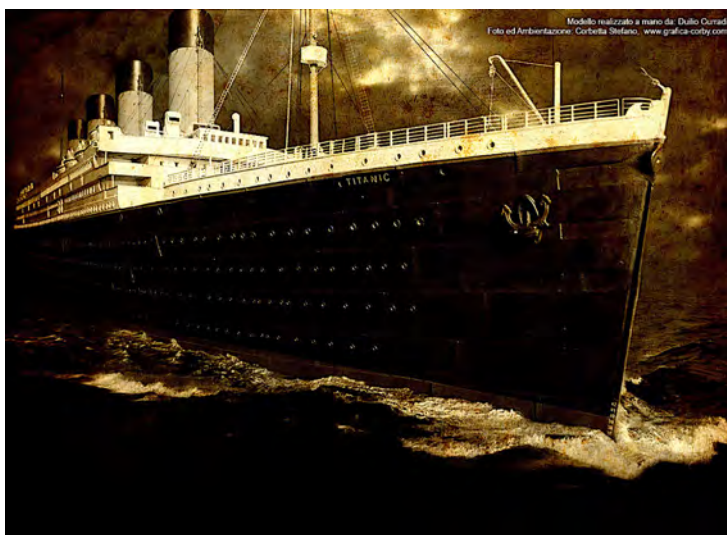
http://www.mitidelmare.it/Arredamento_interno_del_Titanic.html

L'unica cosa assolutamente certa è che io non sono mai stato a bordo di quella nave come non ci sono mai stati tanti che si spacciano per esperti e che, probabilmente, non hanno mai messo piede su una nave.

Vorrei solo fare qualche considerazione a proposito di tante "verità" che molti "esperti" hanno cercato di rifilare a chi poteva essere disposto ad acquistare libri o riviste che trattassero di questa nave.

La nave non era un "baraccone" mal fatto destinato ad affondare. Tutt'altro. Era stato costruito secondo le migliori tecniche dell'epoca usando il materiale che la metallurgia dei primi anni del XX secolo metteva a disposizione.

Certamente sono stati commessi degli errori. Primo fra tutti lo scarso numero di scialuppe. Ma quelle erano, purtroppo, le normative. Le navi erano cresciute nelle dimensioni e nella velocità ma le norme non erano state aggiornate.



Un altro fotomontaggio di Stefano Corbetta

Non era previsto il "ponte delle paratie", ovvero quel ponte che chiude, superiormente, i compartimenti stagni, un po' come il coperchio delle pentole. Solo dopo la tragedia del Titanic fu adottata questa soluzione.

C'è chi sostiene che lo scafo sia stato indebolito

a causa dell'incendio in un carbonile. Anche questa, per me, è una grossa bufala. Basta guardare i disegni della nave per capire dove sono, e come sono fatti, i carbonili per capire che le lamiere dello scafo non avrebbero mai potuto raggiungere una temperatura pericolosa per la resistenza dello scafo.

E poi credete ad un vecchio ufficiale di macchina. Nei carbonili non si può sviluppare un incendio. Ci può essere un'esplosione (comunque assai difficile ai tempi del Titanic) oppure una combustione (comunque controllabile dal personale di bordo).

A questo proposito sono stato costretto a contestare un articolo di Massimo Polidoro, pubblicato su Focus Storia, che, travisando e speculando su una mia intervista, ha appoggiato quella teoria.

Provate a dare un'occhiata:

http://www.mitidelmare.it/Articolo_Focus_Storia.html

trovate spiegata la bufala e cosa si fa, effettivamente, in sala macchine in casi del genere.

C'è anche qualcuno che sostiene che se la nave avesse colpito l'iceberg dritto con la prua, senza tentare di evitare l'ostacolo, il Titanic non sarebbe affondato.

Questo è vero.

Ci sono stati precedenti di questo tipo. Io, però, mi metto nei panni di quell'ufficiale in plancia che, ricevuto l'allarme di iceberg di prua, ha fatto di tutto per cercare di evitarlo.

E devo dire che ha fatto del suo meglio.

Innanzi tutto ha accostato a sinistra. Il Titanic aveva tre eliche, una sinistrorsa e due destrorse quindi, per l'effetto evolutivo delle eliche, aveva una tendenza a spostare la poppa verso dritta riducendo il raggio di curvatura in una accostata a sinistra.



Ma una cosa che mi ha lasciato perplesso per anni è stata una foto, scattata sul relitto e molto suggestiva, che mostra il supporto in metallo della ruota del timone. Ebbene. Secondo me la freccia che indica l'accostata era in posizione "accostata a dritta". E qui ho cominciato a non capirci più nulla.

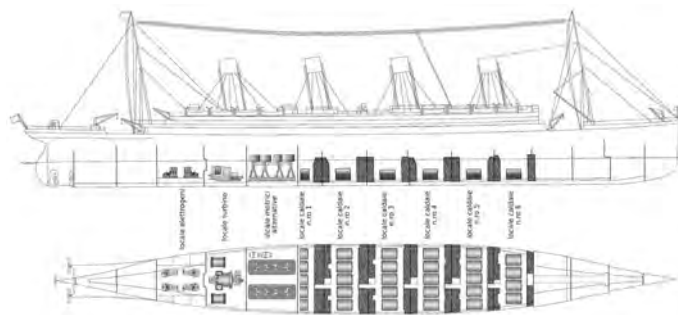
Solo recentemente, collaborando con gli Autori di Alberto Angela, sono venuto in possesso di altre informazioni.

La nave, dopo la prima accostata a sinistra, ha dato contro timone (tutto a dritta) per evitare di colpire l'iceberg con la parte centro/poppiera della nave. Se non avessero fatto questa manovra la nave sarebbe affondata ancor più rapidamente.

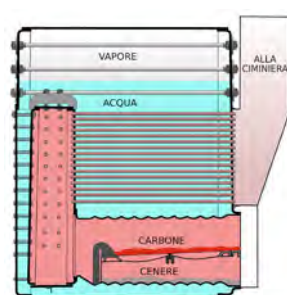
Comunque non vi voglio angustiare con inutili polemiche su cosa è successo e su cosa non avrebbe dovuto succedere. Purtroppo il tragico evento si è verificato in seguito ad una serie di sfortunate coincidenze. E succede sempre così. Quando si sviluppa questa catena di eventi avversi bisogna solo sperare che qualche anello si "rompa" e la tragedia venga evitata.

Io stesso ho vissuto una catena di eventi incredibili che, per un pelo, non ci hanno portato a schiantarci contro la banchina di un porto australiano ...con 1500 passeggeri a bordo. Ma ci è andata bene.

Come ho già accennato io, da giovane, sono stato imbarcato come ufficiale di macchina. Questo mi ha portato a documentarmi per benino proprio sulle motrici del Titanic e sugli accessori installati a bordo. Credo di essere riuscito a pubblicare, sul mio sito, una serie di informazioni abbastanza interessanti.

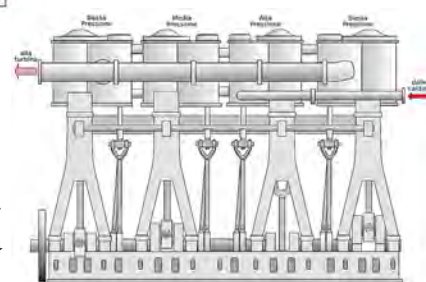


Questa è la sistemazione delle caldaie, delle due motrici alternative e della turbina centrale. Guardate un po' dove sono i carbonili. Praticamente sotto la linea di galleggiamento. Come avranno fatto a rendere "incandescente" lo scafo?

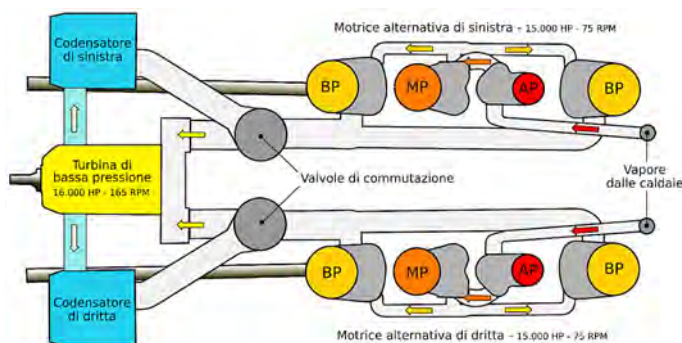


Questa è una caldaia a tubi di fiamma monofronte. Sul Titanic ce n'erano 5 monofronte e 24 bifronte per un totale di 159 forni.

E questa è una delle due motrici a quattro cilindri.



E, sotto, la sistemazione della sala macchine.



Ma se andate su http://www.mitidelmare.it/Titanic_Royal_Mail_Steamer.html trovate tutto e potete anche fare una visita ai locali interni della nave, completamente arredati.

Le tue idee per migliorare questo sito e le sue Newsletter



Se sei appassionato di modellismo, e in particolare di modellismo navale, sei certamente abituato a superare infiniti problemi, grandi e piccoli.

Mentre procedi con la tua realizzazione ti devi inventare, certamente, tante soluzioni che possono tornare utili anche a tanti altri appassionati. Pubblicale su questo sito e sulle sue Newsletter. La tua soddisfazione sarà almeno doppia.

spediscile a:

mitidelmare.it@tiscali.it o duilio.curradi@mitidelmare.it



Circuiti molto interessanti per il controllo dei servi

I segnali di comando per i servi, come probabilmente è già noto a chi legge, consistono in una serie di impulsi di livello TTL, aventi cioè un'ampiezza in tensione di circa 5 V. Gli impulsi devono susseguirsi con una frequenza di 50 Hz, che significa a 20 msec l'uno dall'altro; ciò che

determina il movimento del servo è la durata temporale, o larghezza, del livello "High" di ogni impulso. Con impulsi di durata pari a 1,5 msec il servo si dispone in una posizione di rotazione intermedia; con impulsi di 1 msec il servo ruota completamente da un lato, mentre con impulsi lunghi 2 msec il servo ruota dalla parte opposta.

Normalmente questi segnali sono generati dal ricevitore del telecomando residente sul nostro modello e trasmessi ai servi con dei cavetti tripolari, sono segnali che ricalcano i comandi, proporzionali e non, esercitati con gli stick del trasmettitore e da questo inviati al nostro ricevitore; quattro comandi proporzionali e poi qualche on/off a seconda dei vari modelli di TX.

I guai cominciano quando il modello che stiamo costruendo richiede ulteriori canali proporzionali; per una marca di radiocomandi c'è la possibilità di aggiunta di interruttori e potenziometri (sul TX) ma ovviamente con problematiche di costo e di reperibilità.

Ho affrontato il problema quando per alcune manovre di un mio modello ho avuto la necessità di utilizzare dei servi e quindi ulteriori comandi proporzionali; per prima cosa ho aggiunto dei canali on/off al mio TX ed ho affiancato al RX sul modello altro ricevitore che potesse ripetere i comandi del TX, ovviamente sempre on/off in uscita da relè.

Poi tra i relè e gli utilizzatori, motori e/o servi, ho interposto dei circuiti che di seguito illustrerò e che ho trovato sul mercato a bassissimo costo, che in modo ridondante rispondevano alle mie necessità; ridondante perché tramite questi piccole PCB oltre che movimentare un servo se ne può variare angolo di apertura e velocità di movimento.

Nella mia ricerca in rete ho impattato in un costruttore di elettronica che nei suoi prodotti aveva quanto da me cercato, e cosa ottima, ad un prezzo accettabilissimo e di dimensioni molto limitate, 42 mm x 28mm.

Per cui di seguito intendo illustrare i circuiti da me utilizzati; per chi fosse interessato i circuiti sono venduti al prezzo di 5,00 euro ciascuno direttamente presso il sito della Vasile Elettronica.

<https://www.vasileelettronica.com/controllo-per-servocomando>

Controllo per servocomando con attivazione tramite pulsante

Introduzione:

Il controllo per servocomando in oggetto è un comando elettronico per la gestione di servocomandi tramite l'utilizzo di un pulsante o interruttore. La semplicità circuitale abbinata alle dimensioni ridotte permette l'utilizzo di tale modulo nelle più svariate applicazioni in cui è necessario un controllo meccanico.

Caratteristiche tecniche:

- Tensione alimentazione: 4 – 7Vcc;
- Assorbimento: 100mA(Max) a 7Vcc;
- Regolazione velocità: trimmer lineare monogiro;
- Regolazione angolo apertura: trimmer lineare monogiro;
- Servocomandi supportati: Analogici e digitali;
- Connettore a sei pin per la connessione in parallelo di due servocomandi;
- Morsettiera a 2 pin per la connessione del pulsante o interruttore;
- Funzionamento con pulsante o interruttore selezionabile direttamente dalla scheda.

Funzionamento:

Il "controllo per servocomando" permette di gestire servocomandi di tipo analogico e digitale in modo semplice ed economico. Il controllo è affidato ad un microprocessore Microchip, esso:

- monitora lo stato dell'ingresso per il pulsante;
- preleva dai due trimmer la posizione angolare e la velocità di spostamento;
- genera un segnale PWM per il controllo del motore.

L'angolo di apertura è regolabile agendo sul trimmer "ANGOLO", ruotando verso sinistra, l'angolo di apertura del servo aumenta, ruotando verso destra, l'angolo di apertura diminuisce.

Un jumper permette di selezionare la modalità di funzionamento:

- chiuso: funzionamento con pulsante;
- aperto: funzionamento con interruttore;

La chiusura del jumper deve essere eseguita con una saldatura.

La velocità di spostamento è regolabile agendo sul trimmer "VELOCITA'", ruotando verso destra, la velocità diminuisce, ruotando verso sinistra, la velocità del servo aumenta.

Regolazione:

Dopo aver eseguito tutti i collegamenti si procede alla regolazione:

- ruotare i trimmer (ANGOLO e VELOCITA') nella posizione centrale;
- fornire alimentazione al circuito (il servocomando si porta nella posizione iniziale, ovvero quella di riposo);
- premere il pulsante o interruttore cablatto sull'ingresso SWITCH (il servocomando inizia la rotazione fino alla posizione di apertura regolata tramite trimmer);
- agire sul trimmer ANGOLO per regolare l'angolo di apertura desiderato ed agire sul trimmer VELOCITA' per regolare la velocità di esecuzione.

indirizzo video <https://youtu.be/RnJ-galGj4g>

Controllo per doppio servocomando con attivazione tramite pulsante e spostamento in controfase

Introduzione:

Il controllo per servocomando, fratello del controllo (cod. VE001-15) è un comando elettronico per la gestione, tramite l'utilizzo di un pulsante o interruttore, di due servocomandi con spostamento in controfase; la semplicità circuitale abbinata alle dimensioni ridotte permette l'utilizzo di tale modulo nelle più varie applicazioni in cui è necessario un controllo meccanico

Caratteristiche tecniche:

- Tensione alimentazione: 4 – 7Vcc;
- Assorbimento: 100mA(Max) a 7Vcc;
- Regolazione velocità: trimmer lineare monogiro;
- Regolazione angolo apertura: trimmer lineare monogiro;
- Servocomandi supportati: Analogici e digitali;
- Connettore a sei pin per la connessione in parallelo di due servocomandi;
- Connettore a tre pin per la connessione del servo con rotazione in controfase;
- Morsetti a 2 pin per la connessione del pulsante o interruttore;
- Funzionamento con pulsante o interruttore selezionabile direttamente dalla scheda.

Funzionamento:

Il "controllo per doppio servocomando" permette di gestire servocomandi di tipo analogico e digitale in modo semplice ed economico. Il controllo è affidato ad un microprocessore Microchip, esso:

- monitora lo stato dell'ingresso per il pulsante;
- preleva dai due trimmer la posizione angolare e la velocità di spostamento;
- genera un segnale PWM per i controlli dei motori.



L'angolo di apertura è regolabile agendo sul trimmer "ANGOLO", ruotando verso sinistra, l'angolo di apertura del servo aumenta, ruotando verso destra, l'angolo di apertura diminuisce.

La velocità di spostamento è regolabile agendo sul trimmer "VELOCITA'", ruotando verso destra, la velocità diminuisce, ruotando verso sinistra, la velocità del servo aumenta.

Un jumper permette di selezionare la modalità di funzionamento:

- chiuso: funzionamento con pulsante;
- aperto: funzionamento con interruttore;

La chiusura del jumper deve essere eseguita con una saldatura.



Funzionamento del sistema in controfase

Attribuiamo il nome SERVO2 al servo cablato sul connettore singolo, e SERVO1 a quello cablato sul connettore doppio; non appena viene fornita alimentazione al circuito, il SERVO1 si porta nella posizione di riposo con un angolo di 0°, mentre il SERVO2 si porta nella posizione di riposo con un angolo di 180°. Pigiando il tasto che ne attiva il movimento, i due servo iniziano a muoversi con la velocità settata dal trimmer "VELOCITA'" e proseguono la corsa fino a raggiungere l'angolo settato con il trimmer "ANGOLO".

Esempio:

- angolo di spostamento settato a 40°, il SERVO1 si porterà a 40° mentre il SERVO2 si porterà a 140°;
- angolo di spostamento settato a 170°, il SERVO1 si porterà a 170° mentre il SERVO2 si porterà a 10°.

Regolazione:

Dopo aver eseguito tutti i collegamenti riportati precedentemente, si procede come segue per la regolazione:

- ruotare i trimmer (ANGOLO e VELOCITA') nella posizione centrale;
- fornire alimentazione al circuito (i servocomandi si portano nella posizione iniziale, ovvero quella di riposo);
- premere il pulsante o interruttore cablato sull'ingresso SWITCH (i servocomandi iniziano la rotazione fino alla posizione di apertura regolata tramite trimmer);
- agire sul trimmer ANGOLO per regolare l'angolo di apertura desiderato ed agire sul trimmer VELOCITA' per regolare la velocità di esecuzione.

indirizzo video https://youtu.be/rZNs_LMOcaQ

Modifica per il movimento delle torrette corazzata ROMA

Il mio collega che sta costruendo la corazzata ROMA necessita di poter far effettuare alle torrette, alla gru per l'aereo ed altro di ben oltre 20 comandi proporzionali aggiuntivi, che permettano rotazioni di almeno 180°

Ho interessato il proprietario della Vasile Elettronica che gentilmente ed a costo limitato ha rivisto la programmazione delle PCB di cui sopra ottenendo la possibilità, due comandi on/off di ottenere quanto necessario.

Per cui da una posizione centrale la torretta può ruotare a destra o a sinistra per tutto il tempo in cui il pulsante relativo viene tenuto premuto, la rotazione può essere interrotta più volte sino al raggiungimento dei 90°. Per tornare indietro si userà l'altro pulsante; la torretta si ferma al raggiungimento della posizione di riposo (0°) salvo proseguire se si ripreme ancora il pulsante.

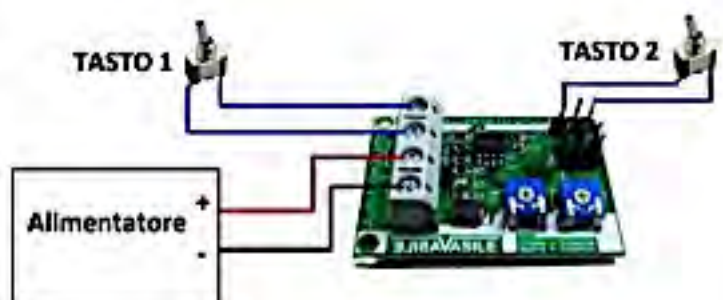
La modifica apportata non annulla l'azione dei due trimmer con cui variare l'angolo e la velocità di rotazione; i due video seguenti sono esplicativi di quanto sopra.

Il circuito adotta lo stesso hardware del controllo per servocomando (cod. VE015-008), ma integra un software che permette di gestire due pulsanti per ruotare verso DX o verso SX il servo partendo da una posizione neutra centrale; i due video mostrano in maniera eloquente i tutto.

Queste nuove PCB costano € 10,00 e si possono richiedere alla Vasile Elettronica

indirizzo video <https://youtu.be/quk0DupDvNI>

indirizzo video <https://youtu.be/to4nWR684EU>

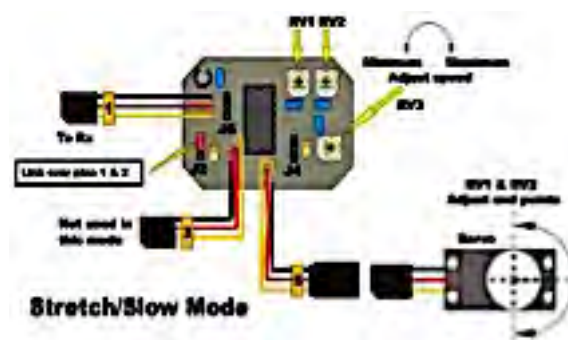
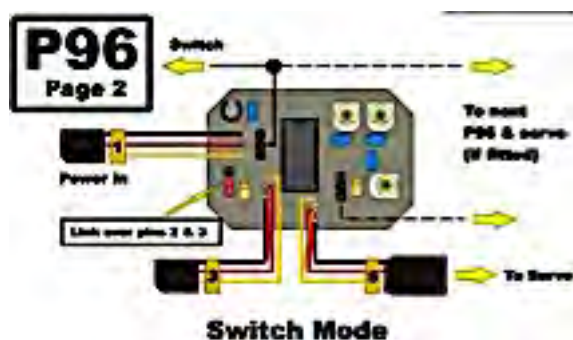


P96 SERVOMORPH

Un prodotto analogo l'ho rintracciato presso la Action Electronics, l'ho acquistato per un mio modello e devo dire che funziona e da ciò che promette, difatti collegando il P96 Servomorph tra il ricevitore e un servo puoi regolarne la corsa fino a circa 160 ° e la velocità end-to-end fino a 30 secondi.

In modalità Switch puoi far funzionare il servo da un'estremità all'altra semplicemente usando un semplice interruttore manuale o RC; se ne possono accoppiare due o più in serie per avere il driver perfetto per gru, torrette di cannoni, portelloni e portelli di carico, gru per barche - infatti le sue applicazioni si estendono quasi quanto la vostra immaginazione!

Prezzo 14,00 sterline inglesi



Ancora uno "scatolino" utile; oggi molti ma non tutti i servi possono ruotare fino a 180° in particolare quelli recuperati nel cassetto ed acquistati qualche tempo addietro. Il funzionamento è dei più semplici: interposto tra il ricevitore ed un servo ne estende l'angolo fino a 180°.

90 a 180 Gradi Servo Expander

<https://it.aliexpress.com/item/1005001402317329.html?spm=a2g0y.12010614.8148356.20.36186360xBN6Xa>

Prezzo € 2,28

Vorrei segnalare ancora una piccola "breakout board" in grado di trasformare il segnale proporzionale di un telecomando in un segnale on/off.

Questa piccola scheda permette di convertire gli impulsi di un radiocomando RC (quello per modellismo) in segnali on/off; sarà possibile controllare LED, relè o dispositivi montati ad esempio su un modello.

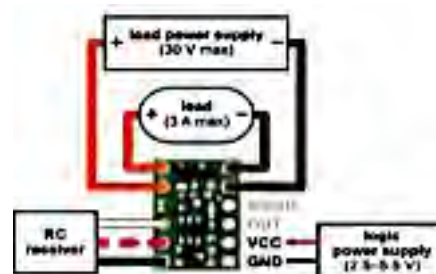
La scheda misura la larghezza degli impulsi RC in arrivo e li confronta con una soglia configurabile dall'utente (con $\pm 64 \mu s$ di isteresi) per decidere se attivare il MOSFET. L'impostazione predefinita della soglia è di circa 1700 μs . Dispone di un MOSFET che può essere utilizzato per pilotare carichi fino a circa 3 A con VCC a 5 V, un'uscita che indica la presenza di un segnale RC valido (con frequenza da 10 a 330 Hz e larghezza di impulso da 0,5 a 2,5 ms) e una che indica lo stato del MOSFET. Alimentazione logica di controllo: da 2,5 Vdc a 5,5 Vdc, alimentazione carico: max. 30 Vdc, dimensioni (mm): circa 15x10x3.

Prezzo presso Futura Elettronica di Gallarate € 7,90



2-in-1 Interruttore Elettronico RM Modulo Relè

Per RC, 1pcs € 2,52, 2pcs € 4,21 funziona con uno stick proporzionale ed attiva due relè



per informazioni e delucidazioni puoi rivolgerti a Mario.
msarti41@gmail.com

https://it.aliexpress.com/item/33045484480.html?spm=a2g0o.detail.1000013.1.7c996a80BXCAOD&gps-id=pcDetailBottomMoreThisSeller&scm=1007.13339.169870.0&scm-url=1007.13339.169870.0&pvid=58c188fb-f2b5-49ee-8c8c-07ca97aab8c2&_t=gps-id:pcDetailBottomMoreThisSeller,scm-url:1007.13339.169870.0,pvid:58c188fb-f2b5-49ee-8c8c-07ca97aab8c2,tpp_buckets:668%230%23131923%2366_668%23808%233772%23876_668%23888%233325%237_668%232846%238114%23705_668%232717%237558%23138_668%231000022185%231000066059%230_668%233468%2315608%23148

Interruttore Elettronico RM Modulo Relè

Per RC, 1pcs € 2,10 , 2pcs € 3,37 funziona con uno stick proporzionale ed attiva un relè

https://it.aliexpress.com/item/1005001350790976.html?spm=a2g0o.detail.0.0.144f1e5ehk0rmE&gps-id=pcDetailBottomMoreThisSeller&scm=1007.13339.169870.0&scm-url=1007.13339.169870.0&pvid=50801e87-3e76-414b-b467-2d5ce6b755d8&_t=gps-id:pcDetailBottomMoreThisSeller,scm-url:1007.13339.169870.0,pvid:50801e87-3e76-414b-b467-2d5ce6b755d8,tpp_buckets:53_668%23808%234094%23276_668%23888%233325%2318_668%232846%238108%23148_668%232717%237563%23515_668%231000022185%231000066059%230_668%233468%2315615%23688

Queste mie note non possono assolutamente considerarsi esaustive di un settore "immenso" però mi auguro che siano di stimolo a cercare, provare e mettere in essere nei nostri modelli idee sempre nuove.



Lancia baleniera un simpatico modello per uso didattico

Il progetto è nato da un'idea di Massimo Galletti. Massimo mi ha chiesto di preparare un progetto da sottoporre all'Università della Terza Età per avvicinare neo pensionati alla nobile arte del modellismo navale.

Sul momento mi sono "difeso" dicendo che io, ormai, sono nella quarta età ma, poi, l'idea mi è piaciuta tanto e mi sono messo subito all'opera.

In sei settimane ho progettato e costruito un prototipo di 40 cm di lunghezza adottando tutte le possibili soluzioni che lo rendano facile da costruire impiegando poco materiale ed una attrezzatura limitata.



Ho preparato una monografia dettagliata che serve come "istruzioni per la costruzione". Adesso sto preparando una presentazione in PPT e, poi, diffonderò questa bellissima idea anche attraverso il sito mitidelmare.it

Duilio Curradi



E' entrato nella flotta dei mitidelmare.it il modello, in scala 1:90, della Nave da battaglia **USS Arizona** - di *Andrea Benati* Periodo: 1916 - Scala 1:200



La USS Arizona apparteneva alla classe Pennsylvania della Marina Militare degli Stati Uniti d'America.

Era una nave da battaglia che, seppure entrata in servizio a fine 1916, non prese parte alla prima guerra mondiale.

Nel 1919, all'inizio della guerra Greco-Turca, fu inviata nell'area a difesa degli interessi americani.

Successivamente fu integrata nella flotta del Pacifico.



Il modello è realizzato su kit Trumpeter.

E' stato arricchito con l'applicazione di ponti in legno e con l'inserimento di centinaia di dettagli in ottone tratti dal set specifico di Eduard "Big Ed".

Lo stesso è stato poi completato con l'inserimento di alcuni componenti dell'equipaggio immaginati il giorno 7 dicembre 1941, poco prima dell'attacco giapponese. Sul ponte di prua si vedono alcuni marinai in divisa da "libera uscita" pronti a sbarcare per il giorno di festa, unitamente ad alcuni ufficiali, mentre sul ponte di poppa i marinai destinati a restare a bordo indossano la divisa da lavoro. ➡

Scheda modello: http://www.mitidelmare.it/Arizona_ab.html



Contribuisci ad arricchire il sito [mitidelmare.it](http://www.mitidelmare.it) con i tuoi modelli

Altri miti costruiti da amici navimodellisti

Se costruisci modelli di navi puoi vedere le tue opere pubblicate sul sito.

Basta che segui le semplici istruzioni che trovi a questo link:

http://www.mitidelmare.it/Pubblica_i_tuoi_modelli_sul_sito_mitidelmare.it.html ➡ oppure le puoi raggiungere dalla home page.

Mostre e fiere in programma

HOBBY MODEL EXPO - 2/3 aprile 2022 - Concorso di modellismo statico

Modellismo ferroviario, militare, navale, aereo, auto, meccanico

Il più importante appuntamento fieristico italiano dedicato al mondo del modellismo.

Parco Esposizioni Novegro - Via Novegro - 20090 Segrate (MI)

Tel. 02 70200022 - Fax. 02 7561050

<https://parcoesposizioninovegro.it/hobby-model-expo/>

info@parcoesposizioninovegro.it

G! Come Giocare - Da domenica 8 a lunedì 9 Maggio 2022

Giochi educativi, Modellismo, Attrezzature ufficio, Video Games, Scuola, Giochi per bambini, Giochi, Libri

Centro fieristico: Fiera Milano City - Milano

Più info: gcomegiocare.it

Verificate sempre le informazioni sui siti ufficiali delle fiere