

Inhalt

Vorwort	7
1. Auswahl des Modells.....	8
Vorbilder.....	8
Fahrgewässer	16
2. Konzeption	19
Masse, Auftrieb.....	19
Statisches und dynamisches Tauchen.....	24
Massenverteilung, Stabilität.....	26
Vortrieb, Propeller	31
3. Rumpfbau	35
Druckkörperfestigkeit.....	35
Bauverfahren.....	40
4. Zugang und Abdichtung	45
Deckel von oben	45
Äquatortrennung	46
Verschlußring	46
5. Durchführungen	51
Wellendichtung	51
Abdichtung der Rudergestänge.....	54
Sonstige Durchführungen	55
6. Tauchtanks.....	58
Luftatmender, pumpengelenzter Tank	58
Flexible Tanks	60
Kolbentank	62
Proportionale Steuerung.....	69
Druckluft	75
7. Trimmvorrichtung	82
Mehrere Tauchtanks.....	82
Ballastverschiebung.....	82

8.	Austrimmen	85
9.	Lageregelung.....	86
	Prinzip	87
	Mechanischer Regler	90
	Inclinometer	91
	Drucksensoren.....	96
	Direkt angeschlossenes Inclinometer.....	98
	Einfacher Lageregler.....	99
	Tiefenregler.....	102
	Weitere Möglichkeiten.....	106
10.	Sicherheit	110
	Funkkontakt	110
	Sicherheitseinrichtungen.....	110
	Test der Dichtigkeit	111
	Elektrische Sicherungen	112
	Senderausfallkontrolle	113
	Akkuüberwachung.....	113
	Auftriebsboje	113
	Wassermelder	114
	Notauftauchsysteme	115
	Farbe.....	115
11.	Sonderfunktionen.....	116
	Beleuchtung	116
	Periskop, Schnorchel	117
	Kamera	119
	Torpedos	122
	Manipulator.....	122
	Sonderantriebe.....	122
	Flossenschlag	123
12.	Literatur	125
13.	Anhang	126
	13.1 Berichte über U-Boote in Modellbauzeitschriften	126
	13.2 Regelmäßige Modell-U-Boot-Treffen.....	130
	13.3 Bezugsquellen	131
	13.4 Platinenlayouts, Stücklisten.....	132
	13.5 Nutmaße für O-Ringe; Tabelle 3.3.....	138
14.	Register	139