

Luftvärnsrobotsystem 68 – RB 68 Bloodhound Mk II

Det kalla krigets mest exklusiva vapensystem i Sverige

Luftvärnsrobotsystem 68 införande innebar att flygvapnet fick en helt ny förbandstyp – ett rörligt självständigt (autonomt) uppträdande kompani om cirka 140 personer (varav 125 vpl) skulle utvecklas och nästintill årligen utbildas. Detta medförde behov av ett nytänkande vad avsåg stridens tre element eld, rörelse och skydd (robotstrid, markstrid, fordonsmarsch, maskering och skenmål) samt utbildningsmetoder.

Av: Dag N H Malmström med text och bilder från www.skogsborg.se

Genom olika beslut i försvarsfrågan under slutet av 1950-talet och början av 1960-talet tillfördes flygvapnet Bloodhound 2 från Storbritannien, i Sverige benämnt luftvärnsrobotsystem 68 (RB 68).

De viktigaste milstolparna i systemets svenska historia var:

- Försvarsbeslutet 1958 innebar bl.a. att ”luftvärnsrobotar anskaffas som komplement till jaktflyget så snart det blir tekniskt möjligt”.
- I juni 1961 föreslår försvarsledningen anskaffning av luftvärnsrobotsystem Bloodhound 2 (RB 68) till flygvapnet bl.a. ”för att behålla och förbättra luftförsvarets möjligheter att infria målsättningen enligt gällande försvarsbeslut”.
- Bemyndigande till flygvapnet att beställa sex luftvärnsrobotdivisioner (varav tre med avbeställningsrätt) kom något senare i juni 1961.

Fredsförband

Först i samband med 1963 års försvarsbeslut fastställdes antalet fredsförband till sex, och genom riksdagsbeslut 1963 organiserades inom flygvapnet sex robotdivisioner, med ansvar för tolv luftvärnsrobotkompanier i krig (lvrbkomp 68/R). Divisionerna fördelades på:

- F 8 i Barkarby – en skoldivision och en övningsdivision, samt en robotavdelning i kärstabens som 1968 överfördes till FS. Divisionerna avvecklades 1974.
- F 13 i Norrköping och F 17 i Ronneby – en övningsdivision vardera, vilka båda organiserades om till robotbataljoner 1974 med ansvar för vardera sex lvrbkomp 68/R. Bataljonerna avvecklades 1978.
- F 10 i Ängelholm och F 12 i Kalmar – en övningsdivision vardera, vilka båda avvecklades 1974.

1968 tillfördes en robotledningsenhet vid vardera

- Lfc/S1 och Lfc/O5, vilka avvecklades 1982 när radarplut PS-44/R utgick ur krigsorganisationen och radar-komp PS-860/T fasades in.

Anm: När beslut fattades om att lägga ner RB 68 fattades det också beslut om att behålla radarfunktionen i form av STRILRADARANLÄGGNING 44 för att förstärka störfastheten hos STRIL. Eldledningsradar (brr) PE-44/R byggdes om till spaningsradar PS-44/R. STRILRRANL 44 var normalt ansluten till radargruppcentral (rrgc) och leddes därifrån.

Varje övningsdivision hade i fred tillgång till två robotgrupper, en i ständig kuppberedskap och en för utbildning. På varje flottilj fanns en fredsgupperingsplats och en utbildningsplats med förråd, samt två ensligt belägna unika robotförråd med plats för åtta stridsrobotar i varje. C:a 10 mil från flottiljen fanns också tillgång till en övningsplats, för att meningsfullt kunna öva motormarscher och övriga transporter. C:a 8 veckor per år övade man där med allt från enkla hanteringsövningar till kompletta stridsgrupperings- och tillämpningsövningar i luftförsvaret. De värnpliktiga förlades i tält, medan huvuddelen av befälen inkvarterades på annat sätt i närheten.

Robotåldern började 1963-07-01 då embryot till F 8 robotavdelning och robotdivisioner samlades i byggnad 97 på Barkarby för att påbörja planläggningen av den förestående verksamheten. På F 13 ställdes i jan 1964 en provisorisk lokal till förfogande som expedition för den nyuppsatta robotdivisionen.

Materielleveranserna till förband genomfördes åren 1964–1966 och all materiel passerade F 8 för leveranskontroll. Första robotgruppen levererades till skoldivisionen på F 8 i augusti 1964. Under hösten 1965 levererades robotgrupp nr 5 och 6 till F 13. Den 1 mars 1968 var övningsdivisionen på F 13 komplett organiserad med sina två robotgrupper, fordon m.m.

RB 68 roll i luftförsvaret framgår av Flygstabens målsättning, där det bl a ingick att kunna förstärka luftförsvaret och inom jaktens verkansområde bekämpa kvalificerade mål såsom

- störande mål.
 - mål med överljudsart.
- samt att bekämpa mål över/utanför jaktens verkansområde.

Robotsystemets strid leddes normalt från centraler i strilsystemet, där insatsbesluten fattades. Härför inrättades i STRIL 60 en särskild robotledningsorganisation som samarbetade med jaktledningsorganisationen.

RB 68 kunde med vissa begränsningar genomföra robotstrid autonomt. Normalt var att från strilsystemet sändes via radiolänk måldata till robotgruppcentralen, där de bl.a. utnyttjades för inriktning av belysningsradarn. Denna sökte inom ett begränsat område, fängade och följde sedan automatiskt målet. Avstånd, bäring, elevation och radiell hastighet utnyttjades av robotgruppcentralen, för att bland annat beräkna avfyringstidpunkt samt beräkna vinklar för att styra ut lavett och målsökare. Efter avfyringen och startfasens slut övertogs styrningen av robotens målsökare.

Samarbetet med STRIL 60 utmejslades också alltmer. Från att ha varit tänkt som ett exklusivt system för "... mål över/utanför jaktens verkansområde...", blev det allt vanligare att Lfc anvisade mål till RB 68, där jaktens intercept av en eller annan orsak misslyckats, men även då jakten inte kom till start (t.ex. då vädret inte tillät start eller då spaningsupptäckten var mycket sen). Tilltron till systemet tilltog hos alla som arbetade med det. Tyvärr delades inte denna konfidens av chefer i flygvapnet på beslutande nivå.

Kuppförsvarfsförband

Samtliga övningsdivisioner hade uppgifter som kuppförsvarfsförband. Förbanden hade i fred en hög beredskap, dels genom att på varje flottilj fanns en fredsgrupperingsplats där en beredskapsgrupp alltid var eldberedd inom ett fåtal timmar, dels genom en relativt stor andel aktiv personal och två årliga inryckningsomgångar värnpliktiga. Denna grupperingsplats var ständigt uppkopplad mot Lfc, men härifrån kunde gruppen även genomföra autonom robotstrid inom på olika sätt tilldelade sektorer (eftersom IK-utrustning saknades). Tack vare en god tillgång av stamfordon fanns goda möjligheter till omgruppering till spridningsplatser vid höjd beredskap. Först sattes beredskapsgruppen i "1 min eldberedskap" och så fort resurserna medgav flyttades utbildningsgruppen till sin spridningsplats.

På F 13, som i praktiken var först med att sätta upp ett komplett fungerande kuppförsvarfsförband, gällde under 1965:

- Fredsgrupperingsplatsen "Robothöjden" blev färdigställd den 1 juni.
- Robotgrupp nr 5 grupperades på "Robothöjden" den 19 juni, med tält som provisoriska personalutrymmen, och ingick därmed som autonomt kuppförsvarfsförband.
- Tal- och dataförbindelse mellan Lfc 05 och "Robothöjden" var färdiga 1 november.

I början på januari 1966 var robotgrupp nr 5 på "Robothöjden" i operativ drift med god funktion och ingick därmed som komplett kuppförsvarfsförband anslutet till STRIL 60. Robotgruppen deltog under maj för första gången i en större tillämpningsövning inom luftförsvaret. Härmed hade den första milstolpen i luftvärnsroboteran vid F 13 uppnåtts.

Tjänsten vid beredskapsgruppen innebar bland annat att

- dagligen klargöra robotgruppen så att minst en robot alltid gick att avfyra inom anbefalld tid dygnet runt.
- vid byte av robot på lavett kontrollera denna enligt STI, och för varje robot t.ex. mäta upp andra lokaloscilatorns avdrift i målsökaren, vilket var nödvändigt för robotstridsledaren att känna till vid vissa störfall.
- ge de krigsplacerade robotstridsledarna de veckovisa övningarna.
- utföra löpande arbete enligt en speciell tillsynsinstruktion (STI), så att alla bruksenheters (rbgc, brr, lav osv.) olika funktioner blev kontrollerade och trimmade en gång om året.
- stödja utbildningsgruppen vid behov i utbildning och underhåll av materielen, som hos denna grupp lätt kunde bli eftersatt.

Utbildningsförband

Samtliga övningsdivisioner hade också uppgifter som utbildningsförband för att tillgodose de tolv krigsförbanden med personal och rätta kunskaper. För att såväl fredsförbanden som krigsförbanden skulle kunna en hålla en hög beredskap utbildades två värnpliktsomgångar varje år. En omgång ryckte in i januari och den andra i juli.

>>>



Maskerad brr "Maskerad och eldberedd belysningsradar på radarhöjden på övningsplats Småland".



Avmaskerad brr: "Belysningsradarn klargörs för snabbutgång till skyddad plats. Antennstativet med antennen körs ner i nedsänkt läge. Då kan radarvagnen dras med max 5 km/h".



Antennlyft: "På skyddad plats lyfts radarantennen från stativet till antennburen på lastbilen".

Övriga kategorier av vpl, som behövdes till krigsförbandet, fick fyllas på av pliktverket



Eldberedd robot.



Roboten körs ner i laddläge (vågrätt) och lyft från lavetten till robotlastbilen med en speciellt för ändamålet monterad kran.



Lavetten skruvas loss från sina fyra fästen lyfts till lastbilen.



Detta innebar att det alltid fanns en vplomgång som hade sex månaders utbildning när nästa omgång ryckte in. De självständigt uppträdande luftvärnsrobotkompanierna krävde flera olika utbildningar för att klara sin roll i krig. Kompanierna var indelade i en radar- och en robotpluton samt en stabs- och en trosstropp.

De kategorier av värnpliktiga, som grundutbildades vid flottiljerna var radarman, robotman och bilförare. Vpl systemövervakare (sövak) utbildades vid skoldivisionen F 8. Dessa tilldelades sedan ett förband där de gjorde ett praktiskskede innan de krigsplacerades. Övriga kategorier av vpl, som behövdes till krigsförbandet, fick fyllas på av pliktverket. Hela krigsförbandet träffades första gången när det kallades in till krigsförbandsövning (KFÖ). Efter samtrimning under KFÖ fungerade krigsförbanden mycket bra.

Varje vplomgång skulle enligt utbildningsplanen genomföra tre kompaniövningar på grupperingsplats utanför flottiljen. Tre övningar genomfördes varje halvår och eftersom de vpl hade en tjänstgöringstid om 330 dagar så blev det sex övningar för de flesta. Kompanierna deltog också i andra övningar utanför flottiljen, vilket innebar att många vpl vid sin utryckning hade genomfört 30–35 dygn i fält. Detta var unikt för flygvapnet vid den tiden.

De vpl radar- och robotmännen utbildades enligt en speciell klargöringsinstruktion (SKI) så att de under krig, under vpl gruppchefers ledning, kunde klargöra respektive bruksenhet fram till och med kontroll efter start. Under vpl systemövervakares ledning skulle de också kunna klargöra robotgruppen i sin helhet inför skott. I klargöring ingick, tillsammans med bilförare, flera precisionslyft med hjälp av lastbilskran, t.ex. att lyfta:

- lavetten och sätta ner den på betongplattan för avvägning.
- roboten vid klargöring och omladdning.

- radarantennen på plats. Detta krävde ännu större precision.

Förutom dessa precisionslyft skulle mycket materiel lyftas av och på, både i mörker, blåst, regn, snö och kyla.

Stor vikt måste läggas vid utbildning i maskering av förbandet och att upprätta skenanläggningar. Inom robotplutonen i varje kompani ingick två grupper om vardera 12 vpl, som enbart skulle syssla med skenanläggningar i krig. De hade lastbilar, robotattrapper m.m. till hjälp, men framför allt hade de sin egen finurlighet för att klara uppgiften. När vi anlitate flygspaningen för att kontrollera maskering och skenmål vid övningar, kunde dess fototolkar inte vid något tillfälle peka ut annat än skenmålet. Skenmålsgrupperna skulle också vid behov kunna organisera en katastrofstyrka för att röja efter attack mot förbandet. Inom robotplutonen fanns även utbildade ammunitionsröjare bland de fast anställda befälen (robotteknikerna).

Förbandens krav på rörlighet krävde en omfattande fordonsutbildning. I varje inryckningsomgång ingick ett antal värnpliktiga för utbildning till bilförare. Dessa fick utbildning i att köra tung lastbil med släp. Sedan robotkompanierna, utöver robotlastbil 809 och 810, hade tillförts terrängbilar av typ ltgb 941D, fick bilförarna även lära sig att köra i terräng. Mycket god färdighet i att använda kran samt viss utbildning i att röja snö ingick också. Genom att alltid ha bilförare med bra utbildning fick robotkompanierna en hög beredskap för omgruppering vid beredskapshöjning.

Främst för att säkerställa att omgruppering kunde ske under radiotystnad, med kompaniets ca 20 fordon, tillfördes krigsförbandet MC-ordonnanser. Två motorcyklar av typ Husqvarna 256 tilldelades varje robotkompani. Det var meningen att MC-ordonnanser skulle överföras till robotkompanierna ur överskott från armén. Det blev

dock vanligt att uttagna bilförare med erfarenhet av motorcykel fick utbildning till MC-ordonnans. Denna utbildning ägde då rum i egen regi vid robotbataljonen. Fordonsbefälen fick MC-utbildning vid Arméns motor-skola för att kunna tjänstgöra som instruktörer.

Varje robotkompani hade en sjukvårdsgrupp med tre sjukvårdare. I varje robot- och radargrupp fanns också en man med tilläggsutbildning till sjukvårdsman. Dessa radar- och robotmän fick 80 timmars extra sjukvårdsutbildning utöver vad alla värnpliktiga fick. Denna utbildning ägde också rum i egen regi vid bataljonen, oftast med inlånade sjukvårdsinstruktörer. Detta system var unikt inom Flygvapnet vid den här tiden.

Robotkompanierna svarade för sin egen bevakning och vid behov även försvar av grupperingsplatsen. Särskild markstridskurs för befäl krigsplacerade vid lvrbkomp 68/R anordnades vid Flygvapnets Markstrids-skola (FMS) vid F 14 i Halmstad, med början i augusti 1968. Personlig beväpning för all personal var kpist m/45 B, med undantag för sjukvårdarna, som tilldelades pistol m/40. Som understödsvapen användes kulspruta m/36 (sex st.) samt så småningom även pansarskott 68. Särskilda markstridsövningar infördes i utbildningsplanen. Då övades bevakning och försvar av grupperingsplats. Fältarbeten och skydd mot kemiska stridsmedel övades ofta.

Slutord

Efter vissa initialsvårigheter av främst personell art utvecklades robotkompanierna till väl fungerande fältmässiga rörliga förband, som flitigt deltog i flygvapnets och/eller militärbefälhavarnas tillämpningsövningar. Avslutningsvis ett tack till Åke Janneryd (f.d. robotstridsledare, kompani- och bataljonschef, på den tiden det begav sig), för granskning av texten.



Robotlastbil med robotsläp.
Det krävdes skickligt av bilförarna att köra in på de tre meter breda skogsvägarna. Baktill på släpet kan man koppla en styrstång för att hjälpa till med styrningen i skärskilda fall.

