

Minnen från skjutning med robot 08 på Ravlunda i november 1987



Lite bakgrund – som jag minns det....

Jag jobbade några år mellan 1986 och 1989 på FMV Robotbyrå tillsammans med Lennart Welander som var sektionschef. Det var en tid med mycket utveckling.

Vi höll 1987 som bäst på med att slutföra anskaffningen av kustrobotsystem 17 Hellfire och där höll jag i allt som hade med truppförsök och utrustning av förbanden att göra.

Parallellt jobbade jag med kustrobotsystem 15KA som skulle införas några år senare. Där ansvarade jag för ledningscentralen och medverkade till att vi utvecklade och anskaffade två mobila spaningsradarer till förbandet. Dessa byggde på PS 901 som var en utvecklad version av PS 90, Giraffe. Efter utveckling av sjömålsfunktion kom den att kallas PS 902. Eller populärt – Karaffen.

Det visade sig att utvecklingen av robotsystem 08 måste senareläggas p.g.a. av att robotsystem 15KA kom senare så man beslöt att livstidsförlänga systemet och samtidigt genomföra grundutbildning av viss personal och avsluta detta med repövning.

Den mesta materielen inom RBS 08 systemet behövde man inte göra så mycket åt. Man testade startraketer, stridsdelar, framdrivning, styrning, målsökare mm och fann att det mesta var ok för några år till. Kanske inte på topp men ändå.

Men det behövdes ett robotcentralinstrument som fungerade så detta utvecklades. Blev RCI 730. Så mycket mer minns jag inte om detta. Har ett minne av det räknade ut framförpunkt till målen och gav riktningsinformation till robotlavetterna så att dessa vreds i rätt riktning samt gav flygdata till roboten.

Man beslöt att genomföra verifiering av detta instrument med en skarpskjutning med förbandet. En robot skulle användas för detta ändamål. Senare skulle förbandet avfyra ytterligare tre robotar.

Jag utsågs till FMV provledare. På plats jobbade jag ihop med Gunnar Nyström som var förbandets skjutledare. När det gäller detta är mitt minne däremot glasklart!

Planering

I samband med planeringen för robotskotten undersöktes intresset för om flottan var intresserad av att få fyra skarpa luftmål att skjuta på. Varför inte merutnyttja dessa robotskott – rakt utanför örlogshamnen i Karlskrona. De nappade inte på detta – kanske mycket beroende på tidigare försök där detta inte fungerat så bra. Rb 08 hade en mycket speciell flygprofil (den slingrade sig fram och sjönk o steg baserat på sina spoilers) vilket gjorde att dåtidens eldledning hade svårt att följa och beräkna framförpunkt.

Men – då tänkte jag på flygvapnet. Kryssningsrobotar var nytt och det var stort intresse för detta i den militära världen just då. Jag kontaktade F17 i Ronneby och kollade om de var intresserade av få skjuta på ”kryssningsrobotar”.

De blev mycket intresserade och vi började planera. Det beslöts att det var automatkanon som gällde. De fick aldrig tillfälle att skjuta mot verkliga luftmål med kanon. Samtidigt gav det mindre säkerhetsproblem. Jag tror att tre JA 37 Viggen kom att delta vid de fyra robotskotten.



I samband med robotskjutningen hade det även bjudits in massor med personal från bl.a. MILO syd så det var mycket folk på plats.

Första roboten – puls 200+

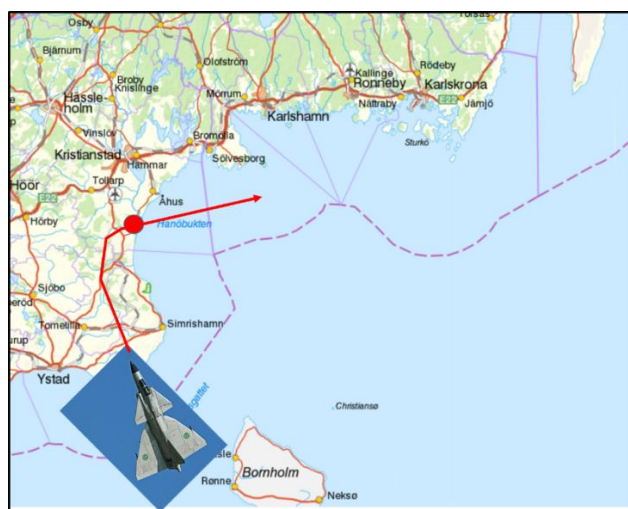
Det var tänkt enligt följande:

Vi hade radarstationer på Listerlandet och Ölands södra udde igång för säkerhetsändamål med av (ö)känd kvalitet vad gäller hörbarhet ☺ (det var före marinens telenät och digitaliseringen)¹

Avfyringsögonblicket var bestämt på sekunden när och känt av piloterna. Dessa låg och väntade i närheten av Bornholm. Vi läste ut nedräkning över radio vad jag minns.

Några sekunder efter avfyringen skulle första flygplanet komma in över Ravlunda för att följa roboten på väg mot Ölands södra udde och försöka skjuta ner den.

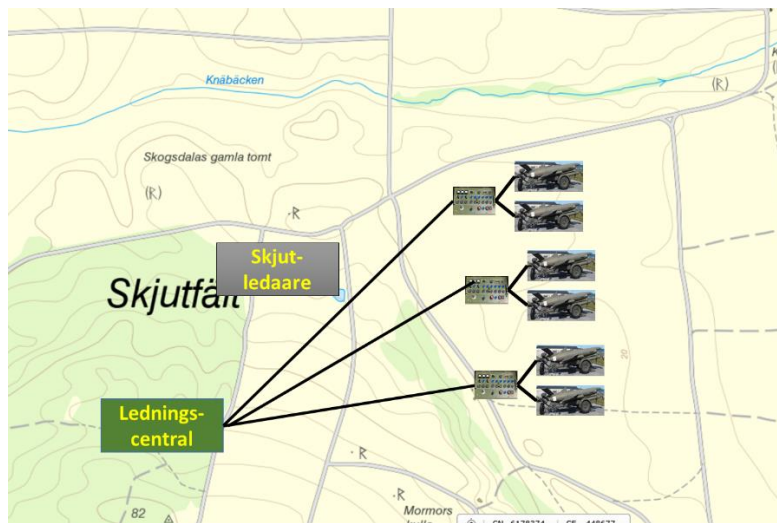
För att dom skulle hitta rätt avfyringsplats hade vi placerat en blyxfyr på skjutledarkärrans tak som Gunnar och jag satt i. "Smart idé".



¹ Det senare kommer jag att skriva om i andra sammanhang. Titta gärna på

http://www.fht.nu/marinen_index.html

Vi satt i hytten något hundratal meter bakom uppställningsplatserna för de sex robotlavetter som förbandet hade. På alla lavetter satt robotar som alla startades och varvades upp stegvis under några minuter, till tror jag – 22 000 varv, strax innan avfyring. Detta gav ett oerhört oväsen i vår hytt.



3-2-1-fyr!!

Där drog roboten iväg med ett dån. Resten av robotarna började sin nervarvning till stopp.

Men – roboten rollade som jag upplevde det 45 – 90 grader åt vänster. Den vänstra startraketen var nog i sämre skick och styrsystemet kunde nog inte hålla emot när den högra drog extra mycket. I samband med rollen tappade roboten lyftkraft och dök snett vänster och försvann bakom sanddynerna framför oss.

Krasch hann man tänka.

Men så kom den – full fart uppåt – framåt.

Då kom tanken!!!.

Gick den som den skulle eller var den på väg snett framåt vänster – mot Karlshamn????! Den hade ju gått vänster i starten!

Måste kolla med radarn på Listerlandet. Hur göra – hörbarhet etta på sin höjd och fem robot 08 med turbinerna fortfarande snurrande hundra meter framför oss. Och på toppen av detta kom JA 37 an i rakt över oss – på något hundratal meter med ett ytterligare dånande.

I ett annat sammanhang – mycket imponerande.

Vad hade vi för optioner om det var så att roboten gick snett?

Roboten var tankad för ca 150 km flygning – för att inte av misstag hamna i Sovjetunionen, vilket ändå innebar en hel del jetbränsle. Den var utrustad med en stridsdel av betong – flera hundra kilo och i övrig vägde den en del – runt ett ton, en liten flygmaskin.

Den var i övrigt specialutrustad. Den hade en lite bromsskärm. Den kunde stänga av bränsletillförseln. Den kunde fås att störtdyka till marken. Alla dessa tre sakerna inträffade samtidigt om man bröt en radiosignal till roboten – tanken var att förhindra en olycka om något gick snett.

Mycket bra funktioner – om det inte råkar ligga en JA 37 i 1000 km/h bakom roboten och på väg att öppna eld med sin automatkanon när man gör det. Ingen option alltså.

Puls 200+ kan jag säga.

Men – jag vet inte efter hur länge – så fick vi kontakt med radarbemanningen och efter att dessa spanat länge och väl kunde de se ett lite svagt radareko där JA 37 befann sig.

Roboten gick på spåret enligt plan. Puhh!

En av mina häftigaste upplevelser.

Och ja – RCI 730 fick sitt godkännande.

Hur gick det för flygarna?

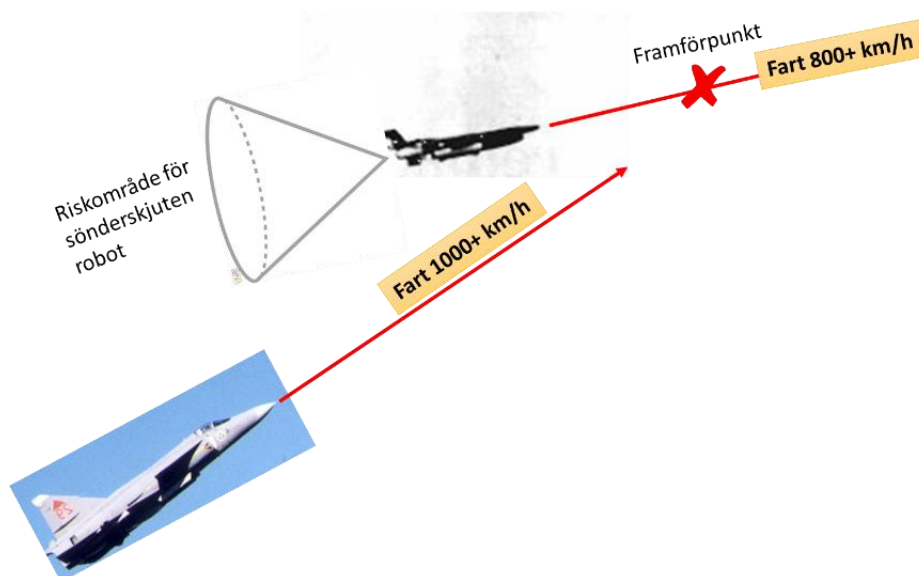
Det var inte enkelt – det gick inte helt enkelt.

Alla robotarna flögs till en punkt strax söder om Öland där vi störtade dom. Under varje flygning gjordes ett tvåsiffrigt antal löpor med eldöppnande från JA 37.

Det var flera saker som spelade in.

Den första erfarenheten var robotens litenhet – flygförarna var vana att öva mot varandra och vid de första anloppen kom de så nära roboten att de närmast kolliderade, detta p.g.a. sina optiska riktmedel och vanan att öppna eld när målet har en viss utbredning i siktet.

Det andra var fredssäkerhet. Bakom målet får man tänka sig en kon. Denna kon beskriver riskområdet för rester från sönderskjutet flygföremål. I fredstid är denna kon bredare än i krigsfallet vilket gör det svårare.



Roboten rör sig med 800+ km/h och flygplanet kommer in med fartöverskott i förhållande till roboten – kanske 200 km/h. Ju närmare flygplanet kommer målet ju närmare kommer framförpunkten målets nos. Vandrande framförpunkt, små avstånd, brant vinkel mot målet, hög fart, kort tid och inga zoner – det gick inte.

Men man hade mållåsning med sina sidewinderrobotar, Rb 24J, så i ett annat läge hade det inte gått så bra (för min robot 😊).

Ronny Andersson

PA Övlt mst