

Minnen från Robot 08, Från Marinmuseets årsbok 2002 av Torsten Ericsson och Lennart Lindquist

När roboten kom till KA 2

Av Torsten Ericsson

Åren 1945-1949

Omedelbart efter andra världskrigets slut, organiserades inom Flygförvaltningen en robotvapenbyrå, med uppgift att undersöka möjligheterna till inhemsk projektering och utveckling av robotar för det svenska försvaret.

Ett av de första resultaten av byråns verksamhet, var upprättandet av en robotskjutningsplats norr om Karlsborg med skjutområde över Vättern. (Försöksplats Karlsborg, FPK)

Utvecklingsarbetets huvudsakliga inriktning skedde mot konstruktion av robotsystem liknande de som användes i Tyskland under senare delen av andra världskriget. Tekniken i denna konstruktion var delvis känd.

Åren 1950-1952

Utvecklingsarbetet med en försöksrobot med beteckningen 310 hade avancerat så långt, att det ansågs befogat med en kortare utbildning av militär personal. Våren 1950 anordnades en kurs med ett femtontal deltagare från alla försvarsgrenarna, varvid kustartilleriet representerades av en elev från vardera KA 1, KA 2 och KA 4, där författaren till detta kapitel representerade KA 2. Kuren var förlagd till Karlsborg under två månader våren 1950, varefter jag kom att tjänstgöra 9 månader vid FPK. Målsättningen var att utveckla robot 310 till en stridsrobot för armén och marinen.

Förbandsprov

Under tiden juli-oktober 1951 organiserades vid KA 2 ett försöksförband med uppgift att utföra skjutningar med robot 310 samt utföra fältprov med nylevererad markutrustning avsedd för trupp. Chef för detta förband var löjtnant Stig Kassmyr. Klargöringsarbete och skjutning var starkt sekretessbelagt, varför allt arbete fick ske på undangömda och bevakade platser under allmänt dåliga förhållanden.

Skjutningarna skedde rån Torhamns udde och om flygförloppet gick normalt kunde roboten bärgas av en minutläggare. Tyvärr förlorades många robotar på grund av onormala landningsförlopp.

Förbandet upplöstes i oktober, men fick en fortsättning sommaren 1952, nu med löjtnant Allan Arnström som förbandschef.

Försök med förbandsutrustning av mindre omfattning utfördes under höst och vinter, dels på väskusten (Åsa) och dels på kalfjället i Jämtland. Efter detta upphörde fältmässiga prov med robotsystem 310.

Luftvärnsskjutning mot robot 310

Våren 1956 undersöktes möjligheterna att klargöra ett antal robot 310 för att använda dessa som mål vid luftvärnsskjutning med ny zonerörsammuniton. Gruppen, som arbetade med projektet, kunde ta fram 6-8 robotar för enklare programmerad flygning utan styrning.

Skjutningarna ägde rum under augusti månad med skjutande förband ur KA 1 (7,5 cm luftvärnskanon) och ur arméns luftvärnsskjutskola (40 mm automatkanon) Under veckan fullföljde 5 av 6 robotar programmerad bana och besköts först av 7,5 cm kanon och därefter av 40 mm automatkanon. Ingen robot sköts ned.

Efter skjutningarnas slut besöktes skjutplatsen av dåvarande chefen för robotbyrån, kommandör Oxenstierna, som uttryckte sin tillfredsställelse över robotskjutningarna. Skjutningarna med zonerör hade dock inte gett väntat resultat, varför önskemål framfördes om nya försök under 1957 under förutsättning, att detta var möjligt med

bärgad och kvarvarande 310-materiel. Det blev inga fortsatta försök på grund av brist på startraketer för roboten. Därmed var epoken kust, sjö- och armérobot 310 slut.

1958. Inköp av robotsystem från utlandet

Marinförvaltningen hade under 1957 undersökt möjligheterna att anskaffa ett komplett robotsystem från utlandet, eftersom de svenska försöken ej givit önskat resultat. Avtal tecknades med Nord Aviation i Frankrike om köp av tio robotar med beteckningen CT 10 med komplett markutrustning samt utbildning av svensk personal i Frankrike. Leverans skulle ske sommaren 1958 till ett pris av cirka en miljon kronor. Avsikten var att genom skjutningar verifiera kvalitet, flygtid, flygsträcka och teknisk tillförlitlighet.

Utbildning

Utbildningen genomfördes i januari och februari 1958 och deltagare från KA 2 var kapten Benkt Dahlberg, löjtnant Arne Lundell, flaggjunkarna Folke Ljungholm, Torsten Ericsson, Per-Erik Bäckman, telemästare Gustav Karlsson och maskinist Egon Thörnblad. Utbildningen skedde på franska och engelska och gick i stort bra mycket beroende på att Arne Lundell behärskade franska språket utmärkt och var övriga behjälplig, när problem uppstod.

Leverans av robot CT 10

I maj-juni 1958 levererades robotarna med tilläggsutrustning till Fårösund. Med kapten Dahlberg som chef tjänstgjorde den i Frankrike utbildade personalen på Gotland perioden maj till oktober. Fram till mitten av juli koncentrerades arbetet på att iordningställa och utrusta en skjutplats på Vialms udde vid Fårösund samt mottagning och kontroll av levererad robotmateriel. Allt arbete var förenad med sträng sekretess.

Skjutperioden började i slutet av juli och i samband med detta skedde en markant personalförstärkning av såväl tekniker som operatörer. Första robotskottet var ett så kallat garantiskott för att kontrollera att inga fel begicks vid klargöring och skjutning

Klargöring för skjutning

Ett totalprov före skjutning omfattade

- kontroll av autopilot (kurs, höjd, roll)
- styrmottagare (stigning, dykning, vänster, höger och landning)
- svarsändare
- bränsle, mikropump och tändstift

Skjutning

Förberedelserna för ett robotskott och tog en timme att genomföra och omfattade:

K – 60 minuter Montering av batterier, låsning av luckor, klargöring av startramp

K – 30 minuter Montering av tre krutladdningar i vardera startrakethylsan samt anpassningsladdningar efter rådande väderleksförhållanden

K – 15 minuter Montering av tändare till startraket och anslutning till markkontroll. Utrymning av all personal inom startområdet. Högsta brandberedskap.

K – 10 minuter Från startlåda på kommandoplatsen fjärrkontroll av ackumulatorspänning, kursgyrots stabilisering samt höjdroderinställning.

K – 2 minuter Start av reamotor. Stabilisering av tomgång.

K Upplåsning av startraketskrets och tändning av startraketer.

Flygprogram CT 10

Avsikten med varje robot som startade var, att denna skulle genomföra ett på förhand uppgjort flygprogram, som avsåg att kontrollera tillförlitligheten i systemet.

Robotskjutningarna genomfördes i regel under relativt gynnsamma väderleksförhållanden, dels för att underlätta visuella observationer, när roboten befann sig i närheten av skjutplatsen och dels för att möjliggöra bärgning av robotarna i oskadat skick.

När roboten utfört sitt flygprogram, styrdes den till en beräknad landningsplats, där minutläggare från KA 3 var beredd att bärga.

Publikt intresse

Besöksfrekvensen vid skjutplatsen var omfattande. Militära chefer, riksdagsmän, folk från näringslivet och många andra fick beskåda skjutningarna på behörigt avstånd och utanför avspärrat område. Besökarna hade

möjlighet att som minne köpa ett vykort med roboten på startbanan. Inkomstens från denna försäljning användes på hösten till en kompaniafton på Vialms med helstekt lamm och gotländska lekar under den genuine gotlänningen, kaptenen Lasse Sundahl.

Epoken CT 10 avslutas 1962

Skjutningarna med CT 10 fortsatte till och med 1960 och från 1959 parallellt med försöken med robot CT 20. Nya skjutningar med luftvärn och ny zonrörsammunition genomfördes utan att man lyckades skjuta ner någon robot. Varje robot av de 10 som inköptes 1958 sköts mellan 5 och 9 gånger och 1962 var det dags att skrota systemet.

Målrobot CT 20

1959 levererades två nya robotar med beteckningen CT 20. Med dåtidens mått som norm var denna robot toppmodern med avancerad teknik. Ny utbildningsomgång av befäl skedde i Frankrike. I augusti sköts det första garantiskottet och i september det andra.

Perioden 1960 – 1963

1960 blev ett intensivt år. Nya robotar inköptes och detta medförde ökat personalbehov med åtföljande utbildning och dels pågick fortfarande skjutningarna med CT 10 och proven med luftvärn. Utvärderingen efter 1960-års skjutningar innebar beslut om anskaffning av stridsrobot 1961. Projektering, tillverkning och försök med ny materiel för ett tung kustrobotförband för kustartilleriet genomfördes under åren 1961 – 1963. Den nya roboten hade radarmålsökare och i och med detta upphörde kommandostyrning från ledningscentralen. Detta innebar att skjutfältet på norra Gotland var olämpligt framförallt på grund av mycket sjötrafik.

En speciell episod från skjutningarna dessa år var en distansflygning till max räckvidd. Roboten flög in i en kraftig moln- och åskfront och skjutledaren förlorade kontrollen över roboten. Skjutledaren övergick till blindstyrning och gav landningsorder. Trots efterspaningar med såväl flyg som fartyg återfanns inte roboten. Efter cirka två veckor kontaktades förbandet av en kapten på ett finskt lastfartyg som bärgat roboten i närheten av Almagrundet. Varje robot var nämligen märkt med telefonnummer till förbandet. Bärgarersättning utbetalades och roboten skars upp och användes därefter som undervisningsobjekt under många år.

1965

Efter en paus i skjutningarna under 1964, men med prov och försök med ny tillkommen utrustning, skedde under våren och försommaren 1965 rekognosering av ny försöksplats i Härnösandsområdet med skjutplats på södra delen av Åstön och ledningscentral på Hemsö.

1966 – 1967

Nu närmade man sig målet från försöksrobotar till stridsrobot och det var SAAB i Linköping som fick uppdraget att utrusta roboten med bland annat stridsdel och zonrör, samt att vara systemansvariga för de sista utprovningarna som ägde rum i Härnösandsområdet åren 1966 och 1967.

SAAB svarade för klargöring och skjutning och KA 2 ställde upp med biträde till skjutledare, radarpersonal och biträdde vid klargöringen och skjutningen. De sista provskjutningarna skedde mot fjärrmanövrerad motortorpedbåt utrustad med radarreflektorer.

Efter detta var systemet klart att ingå i krigsorganisationen med Blekinge kustartilleriförsvaret som mobiliseringsmyndighet och med KA 2 som utbildningsregemente.

Några data om målrobot CT 20

<i>Längd</i>	<i>5,3 meter</i>
<i>Bredd</i>	<i>3,6 meter</i>
<i>Framdrivning</i>	<i>Turbojetmotor max 23000 varv/minut</i>
<i>Elsystem</i>	<i>24 Volt och 36 volt och 220 Volt via omformare</i>
<i>Styrsystem</i>	<i>Kursgyro, roll och tippstabiliseringsgyro, girindikator samt styrsignaler</i>
<i>Starthjälp</i>	<i>Dubbla startraketer, brinntid 3,6 sekunder, acceleration 9-10 G</i>
<i>Bärgningsutrustning</i>	<i>Hjälpfask, huvudfask och flytkropp</i>
<i>Startvikt</i>	<i>Cirka 1200 kilo beroende på utrustning</i>
<i>Flygtid</i>	<i>20-30 minuter beroende på flyghöjd och hastighet</i>

Hastighet
Räckvidd

200-230 meter/sekund (0,7-0,8 M)
30-40 mil

Robot 08

Av Lennart Lindquist

Efter de avslutande skjutningarna i Härnösand 1966-67 grundutbildades det tunga kustrobotbatteriet 1967 – 68 och ingick i krigsorganisationen från hösten 1968.

Någon ny grundutbildning av värnpliktiga genomfördes sedan inte förrän 1988. Hela förbandet deltog i en KFÖ 1974, samt som kaderförband vid ett flertal tillfällen.

Under 1980-talet sköts ca 10 robotar från Lörbyskog och Ravlunda varav flottan och flyget i övningssyfte försökte skjuta ner ett antal, men lyckades aldrig.

Flottan sköt sin sista robot 08 1982 och den ersattes 1985 av robot 15. Det var en svensk sjömålsrobot, som tillverkades av SAAB i Linköping och som flygvapnet och kustartilleriet också kom att utrustas med.