

# System "Bloodhound"

- en ny luftförsvarsrobot av intresse för CVA



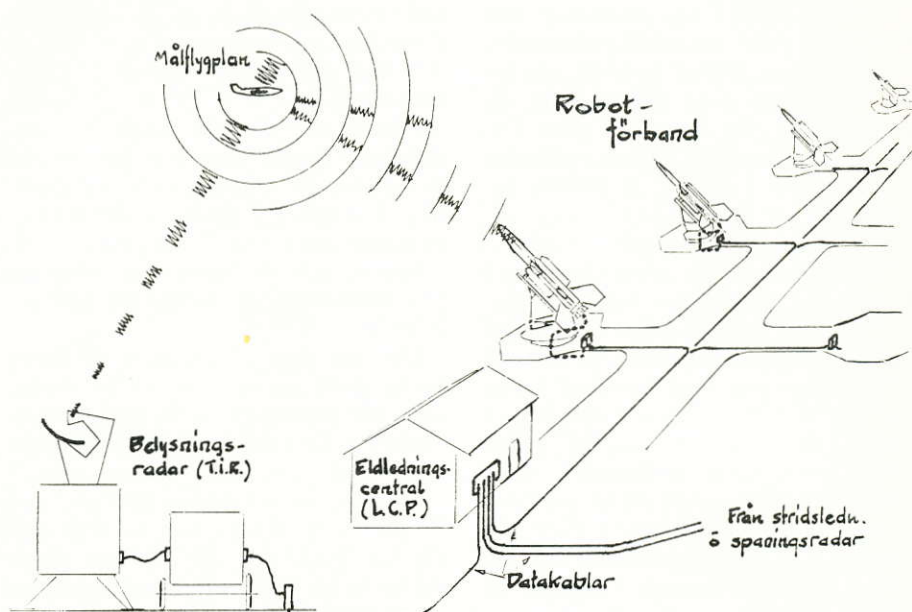
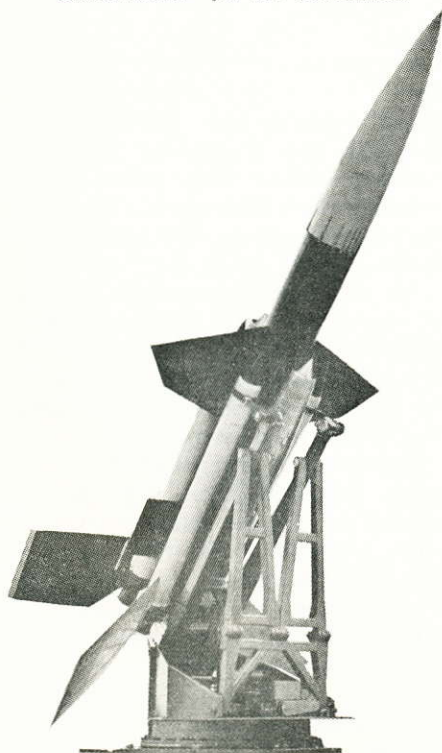
Som många nog observerade i dagspressen, träffade Flygvapnet i slutet av förra året avtal om leverans av materiel till ett försöksförband luftförsvarsrobotar av typen Bloodhound från England. Detta system har tekniskt utvecklats av firmorna Bristol Aircraft och Ferranti Ltd, som också står som huvudtillverkare. En stor del av materielen kommer emellertid från sammanlagt ett 60-tal underleverantörer, av vilka kanske främst märks British Thomson-Houston, som gör belyningsradarn, och dotterföretaget Bristol Aero Engines, som tillverkar rammotorerna.

## Systemets funktion

Bloodhound är en rammotordriven luftförsvarsrobot med halvaktiv radar-målsökare. För starten från sin lavett är den utrustad med fyra startraketor, som dessutom ger ekipaget tillräcklig fart för att de bägge rammotorerna skall börja fungera innan startraketerna tappas.

Bekämpning av ett fientligt luftmål med hjälp av Bloodhound-systemet skulle grovt kunna beskrivas på följande sätt. Vi förutsätter att luftbevakningen har sett målet på spaningsstationens radarskärm och rapporterat det till en luftförsvarscentral, där stridsledaren bestämt att det skall "tas om hand" av vårt Bloodhound-förband.

"Bloodhound" på sin startlavett.



"Bloodhound" - Funktionsprinsip.

Han "delar då ut" målet till förbandet genom att operera ett antal signalknappar. Härigenom sätts robotförbandet i förbindelse med spaningsradarn, från vilken då de data, som behövs för att bestämma målets läge, automatiskt överföres till förbandet. Vid förbandet gå dessa data via elektronikutrustningen i eldledningscentralen genom datakablar ut både till belyningsradarn och till startlavetterna (se fig ovan). När startlavetterna känner dessa signaler grovriktas de automatiskt mot målet, och på samma sätt använder belyningsradarn denna information för grovinställning av sin antenn, som med sin smala koncentrerade stråle börjar av söka luftrummet i den angivna riktningen. Då belyningsradarn funnit sitt mål "hakar den på" detsamma och följer och belyser det med sin stråle ända till dess företaget är över. Då belyningsradarn en gång kopplat på sitt mål behöver den inte längre någon assistans från spaningsradarn, utan förbandet arbetar nu helt självständigt. Startlavetter och robotar får nu i stället noggranna måldata från sin belyningsradar, och inriktas allt noggrannare mot målet.

När målet kommit tillräckligt nära och roboten är rätt inriktad blir den från belyningsradarn utsända, och av målflygplanet reflekterade strålningen (se fig), så kraftig att även robotens egen målsökare kan "haka på" och följa målets rörelser. Avfyras roboten kan man emellertid inte göra förrän

den av målsökaren mottagna signalen är tillräckligt stark för att kunna användas för robotens styrning. Då manövrerar robotoperatören en strömställare på sin manöverpanel inne i eldledningscentralen, startraketerna tänds och roboten skjuter iväg. Under flygbanan styrs sedan roboten av sin målsökare, som hela tiden känner de reflekterande signalerna från målet, hur detta än försöker undanmanövrera.

## Bloodhound — CVA intresse?

Hur CVA kommer att engageras när det gäller detta robotsystem är väl ännu inte helt klart i detalj.

Huvuddelen av den inköpta utrustningen kommer att placeras vid Lv3 i Norrtälje, och militärt kommer den således att skötas företrädesvis av armépersonal.

Det underhållsmässiga handhavandet av materielen åvilar emellertid FF, som avser att använda CVA som ett av sina huvudorgan för detta. Det medför att vi nu måste rusta oss för den uppgiften; materiellt genom att skaffa den erforderliga utrustningen, och personellt genom att utbilda experter. Sistnämnda verksamhet har redan tagit sin början, och det kan kanske förklara varför en del personer inte varit synliga på CVA sedan någon tid.

Det torde dock dröja innan vi får tillfälle att se någon "Bloodhound"-materiel här, men det kanske inom kort blir möjligt att få visa en film om systemet - vi skall återkomma härom.