

Luftvärnsrobotsystem 68 – RB 68 Bloodhound Mk II

Det kalla krigets mest exklusiva vapensystem i Sverige

Till skillnad från Bloodhound i Storbritannien, Schweiz och Australien där förbanden hade fasta grupperingar var de i Sverige organiserade i rörliga förband som i krig kunde grupperas på förberedda och väl dolda platser med hög sekretess. I Sverige hade varje förband – luftvärnsrobotkompani 68 – egna fordon och var så utbildat att de under natten kunde omgruppera hela kompaniet till en närliggande stridsgrupperingsplats inom eget grupperingsområde.

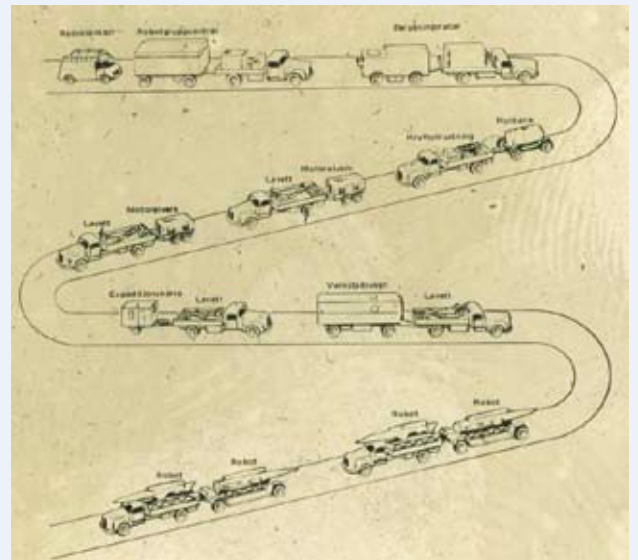
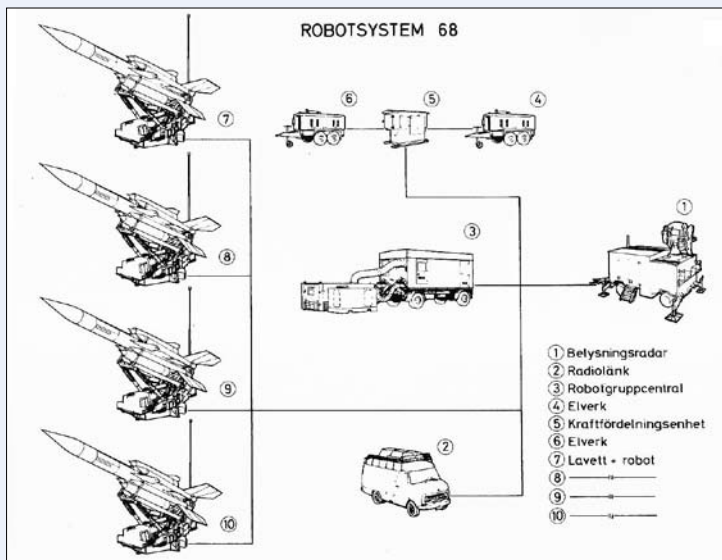
AV: Dag N H Malmström med text och bilder från www.skogborg.se



Halva kompaniet samlat, 1965 på F 8, i en fordonskolon med belysningsradar och robotgruppcentral på släp först i kolonen. I princip är det radar- och robotplutonernas materiel som är lastad inför avmarsch.



Tre robotlastbilar 809 med robotsläp. Bilarna lastade med lavetter och släpen med robotar.

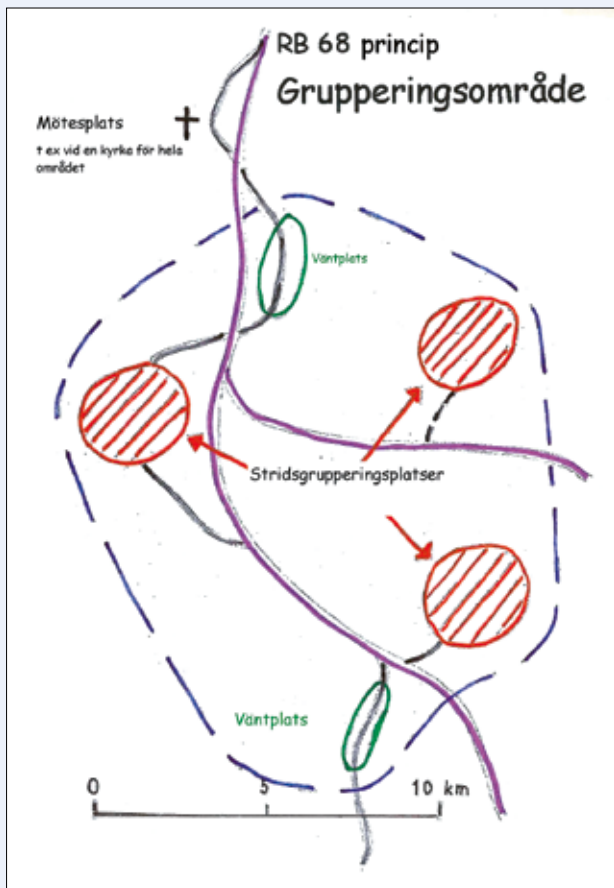


Översta till vänster finns radiolänkbil 381 MT (2), ett tungt lastad Opelskåp, med RL 23. Robotgruppcentral (3) på släp efter en lastterrängbil 941 D (Volvo N86) med motorgenerator och luftkonditioneringsenhet på flaket. Belysningsradar PE-44/R (1) på släp efter en ltgb 941 D med radarantennen i sin transportbur på flaket. En robotlastbil 809 (Scania L76) med kraftutrustning (5) och kablar samt med rulltank (bränsle) på släp. Sedan fyra robotlastbilar 809 med lavett på flaket och två motorelverk, expeditionsskärpa och verkstadsvagn på släp. Två rblb 810 med robotsläp och 4 robotar. Detta var i princip robogruppmaterielen sånär som på 4 robotar. Den andra tpmg bestod av stabs- och trosstropparnas materiel samt övrig materiel inklusive skenmålsmaterielen och omfattade ungefär lika många fordonsenheter. Totalt ca 20 fordon med släp när kompaniet rullade på väg.



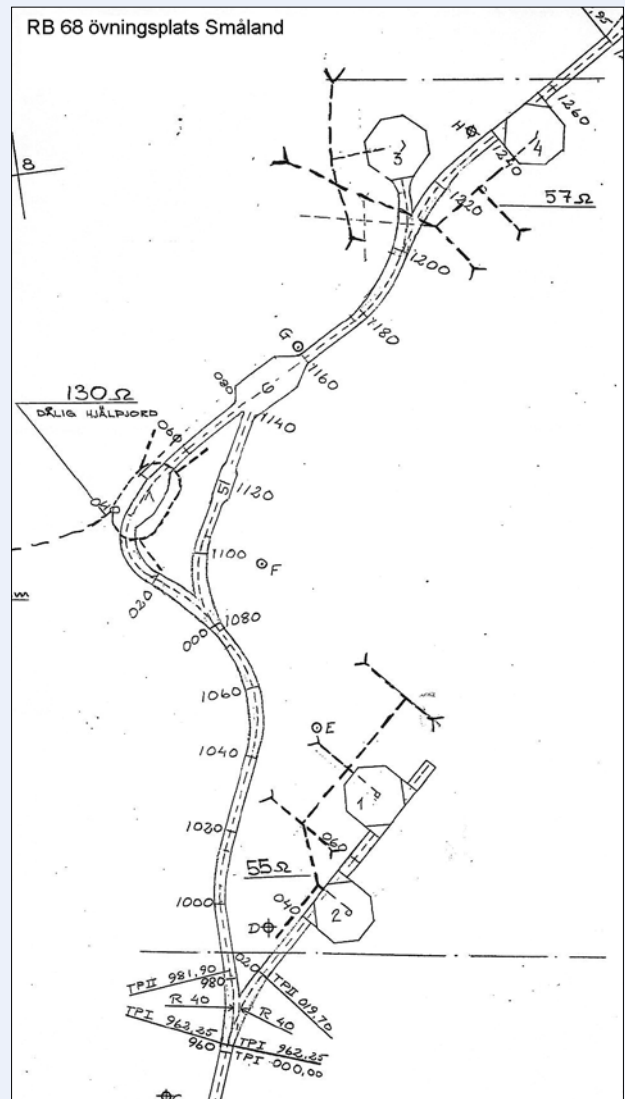
Ursprungligen rekognoserades det 15 grupperingsområden för de tolv kompanierna (Hälsingland 2, Gästrikland 1, Uppland 3, Södermanland 2, Småland 3, Blekinge 1 och Skåne 3). Principen var den att varje grupperingsområde skulle innehålla 3 stridsgrupperingsplatser, så blev det inte, men vissa förberedande arbeten utfördes inom samtliga områden och platser. Det fanns 33 (eventuellt 34) stridsgrupperingsplatser med betonggjorda lavettplattor 1974. Någon/några platser färdigställdes med AMS-medel och vissa byggdes om något fram till 1980 för att bättre passa förband som Rrplut PS-44/R och Rrkomp PS-860/T samt vissa andra förband inom armén och marinen. Dessa stridsgrupperingsplatser besöktes aldrig i fred av något förband utan endast av 2-3 personer per år för att kontrollera att stridsplanerna stämde med verkligheten. Tal- och datasambandet i krig sköttes med kompaniets medförda radiolänk. Den kunde ta emot tal och data (även måldata) passivt och robotstridsledaren behövde bara sända mindre än 5 sekunder med radiolänken under ett helt engagemang. Normalt sändes med radiolänken under den tid belysningsradarn sände.

>>>



Ett grupperingsområde innehöll mestadels 3 stridsgrupperingsplatser, väntplats(-er) och mötesplats. Inom varje stridsgrupperingsplats fanns en robotplats, omlastningslast främst för robotar, väntplats, radiolänkplats, fordon- och förlägningsplats samt skenmålsplats.

Vidare fanns det 5 fredsgrupperingsplatser (en vardera på F 8, 10, 12, 13 och F 17) varifrån kuppförsvaret sköttes. De hade också betonggjorda lavettplatser precis som stridsgrupperingsplatserna men till skillnad från dessa fanns här också trådbundet tal- och datasamband.



Dessutom fanns det 4 övningsplatser, en i vardera Uppland, Småland, Blekinge och Skåne. Dessa var utrustade med betongplattor och utformade på samma sätt som stridsgrupperingsplatserna men också med fast anslutning till telenätet för dubbelriktat tal- och dataförbindelse på samma sätt som fredsgrupperingsplatserna. Övningsplatserna användes för utbildning och övning ca 10 veckor per år och plats om man förutom den årliga utbildningen av värnpliktiga även räknar med KFÖ och SÖ. Siffrorna L1-L4 är de fyra lavettplattorna, 5 belyningsradar, 6 robotgruppcentral, 7 motorelverk m.m. och 8 simulatormast.



Fyra stridsberedda robotar på fredsgrupperingsplatsen, F 13.



På bilden en maskerad belysningsradar på övningsplatsen i Småland. Maskeringstekniken utvecklades med åren till maskeringskonst.



Efterhand som upplösningen ökade från främst fotospannande satelliter så räknade vi med att stridsgrupperingsplatserna skulle komma att röjas efter en 5–10 år även om platserna inte besöktes av något förband. Därför startades ett utvecklingsarbete med alternativa stridsgrupperingsplatser med flyttbara stålplattor som skulle ersätta betongplattorna. Plattorna förbereddes genom utsättning av en inmått punkt och grusning av vissa ytor. Plattorna valdes oftast i utkanten av flygfält, grustag och soptippar där det redan fanns färdiga vägar med tillräcklig bärighet samt en lämplig radarhöjd. Krigskompaniet tillfördes en kompassvinkelmätare. Radartekniker och systemövervakare skulle utföra övriga inmätningar. Varje sådan plats skulle kunna föras med max två lavetter.



Del av 132. lvrbkomp 68/R uppställd på gul platta på F 13 inför avfärd till sista övningen.

Förutom stålplattor gjordes andra försök för att öka rörligheten och skyddet. Till exempel undersöktes om robotsläp kunde modifieras så att en lavett kunde monteras på och från denna avfyra en robot. Likaså studerade vi om de 9 km kablar mellan robotgruppcentralen och lavetterna kunde ersättas med en trådlänk för dataöverföring så att avståndet mellan robotgruppcentralen och lavetterna kunde ökas till två km.

Här har 8 robotlastbilar vid F 13 ställts upp för försäljning 1978.

