

# Kustrobotbatteri 08 (1968–1995)

## Uppdraget som Kustrobotledare 1979–1989

1. Kustrobotbatteriet finns i Kustartilleriets krigsorganisation från 1968 till 1995. Förbandet hade sina mobiliseringsförråd i västra Blekinge. Förråden var nybyggda och särskilt anpassade för förbandets behov. Den första krigsövningen som genomfördes var 1974, då jag följde förbandet som instruktör och biträdande kustrobotledare. Vid denna övning höll förbandet sig i huvudsak inom det grupperingsområde som fanns i anslutning till mobiliseringsplatsen i västra Blekinge. Endast simulering av insats gjordes. Därefter blev jag från 1975 krigsplacerad på förbandet först som ställföreträdande chef därefter som chef och från 1979 som kustrobotledare.

Nästan all information om robotförbandet var kvalificerat hemligt och kunskapen hos många officerare, även inom kustartilleriet, var därför begränsat och det var ganska få som talade positivt om det. Kustrobotledaren hade till exempel en särskild handbok som endast ett fåtal hade tillgång till. I den fanns riktlinjer och råd för hur förbandet skulle sättas in för bästa möjliga effekt vid olika förhållanden.

Sekretessen skapade således en del problem. Vid fältövningar hade vi normalt leasade personbilar och personalen var mycket sekretessmedvetna. Detta innebar att när frågor ställdes av olika markägare så kunde man inte alltid ge tillfredställande svar. Detta skapade vid några tillfällen smärre konflikter. En kvinnlig markägare i trakten av Valdemarsvik fick svaret att det var något militärt vi sysslade med. Hon kontaktade Försvarsområdesbefälhavaren som hon var personligt bekant med. Han hade ingen aning om vad vi höll på med och var tydligen mycket upprörd. Jag och Örlogsbasens representant fick åka dit för att försöka lugna henne utan att därför avslöja för mycket. Så småningom efter att hon kände sig bekväm med våra svar fick vi också en kopp kaffe. Vid ett annat tillfälle hade polisen tagit kontakt med KA2 därför att de hade fått rapporter om mystiska personer som rört sig ute i terrängen. Det var vi som hade varit där, men det var positivt att folk var observanta.

Kustrobotledarens roll var att under Militärbefälhavaren svara för insats med Kustrobotbatteriet. I Östra militärområdet delegerades dock detta till Örlogsbaschefen. När Krigsövningen i Södra Militärområdet skulle genomföras 1982 beordrade Militärområdesbefälhavaren generallöjtnant Sven-Olof Olson att alla ingående förband skulle övas och även således insats med sjö- och kustrobot. Jag blev uppkallad till stabschefen vid Blekinge kustartilleriförsvar överstelöjtnant Robert (Bob) Stephenson-Möller. Han var orolig om huruvida detta skulle kunna vara möjligt. Jag försäkrade honom då att jag ansåg att det visst var det. Kontinuerligt gjordes teknisk översyn av förbandets robotar och att jag därför inte kände någon oro för att det inte skulle fungera. Robotarna transporterades nämligen till Karlskrona och provkördes årligen. Några av de som hade ansvaret för detta var dessutom krigsplacerade på förbandet. Den tekniska kompetensen vid förbandet var mycket hög. Förbandet skulle således skjuta robot under den kommande övningen.

Efter att ha varit ansvarig övningsledare för 1. Kustrobotbatteriet under de första skedena av övningen begav jag mig till Örlogsbaschefens stabsplats (Örlogsbaschefen hade fått delegat för insats under övningen) för att där på plats vara dennes länk till förbandet vid insatsen. Två robotar sköts. Den första var en långsamtgående, rödmålad övningsrobot som dessutom flög på alldeles för hög höjd, ca 1 400 meter samt klart långsammare än stridsroboten. Den kan ha skjutits ner. Den störtade i alla fall efter passage av patrullbåtsdivisionen. Därefter sköts en konverterad stridsrobot. Den uppträdde helt enligt planerna och flög rakt mot patrullbåtsförbandet. Roboten upptäcktes tidigt av förbandets spaningsradar men när radarsiktet skulle ta över tappades radarekot vid flera tillfällen. En

begränsad insats gjordes dock med rätt stridsammunition (kulspränggranater) men roboten passerade, sannolikt oskadad. Efter övningen skickade jag in en utvärdering där jag kunde konstatera att artillerieldledningen ett antal gånger tog över målet (roboten) från spaningsradarn. Direkt efter låsning på målet tappades dock detta vilket upprepades flera gånger. Aktuella fartygseldledningar var, enligt min uppfattning, helt enkelt för noggranna för att hantera ett föremål som inte höll en helt stabil kurs. Robotens rörelsemönster samt artillerieldledningens förmåga eller oförmåga att hantera detta var min främsta slutsats till, varför bekämpningen av robotarna inte lyckades, i min rapport efter övningen.

Patrullbåten fick dessutom eldavsrott under sin insats. Skälet till detta ansågs vara att man av säkerhetsskäl sköt med obemannad pjäs. Även från jagaren Halland sköts en robot men med samma resultat. För Örlogsbaschefen var det viktigaste att testa patrullbåtsförbandets luftvärnsförmåga medan det för oss var att testa kustrobotförbandets möjligheter. När den sista roboten passerade sa jag till Örlogsbaschefen: *"Den där robot 08 är nog inte så dålig trots allt!"* Han sa inte något. Jag fick bara en ilsken blick.

Några år senare ville vissa att försöket skulle göras om, men det skedde inte vad jag vet.

Däremot sköts en robot med avsikten att simulera kryssningsrobot. En rote med SF37 Viggan från F17 sattes in. Enligt rotechefen så var sikten och möjligheterna goda med det lyckades inte heller denna gång. Det var i och för sig med Viggens automatkanoner som försöket gjordes. Trots flera försök lyckades det inte. Piloten sa: *"Jag hade roboten mitt i siktet, när jag sköt, men den bara fortsatte."* Om man utnyttjat huvudbeväpningen, jaktroboten "Sidewinder" hade sannolikt resultatet blivit ett annat. Av säkerhetsskäl kunde man dock inte använda dessa.

Något år efter skjutningen av "kryssningsroboten" för flygvapnets övning så skedde en liknande skjutning med flygvapnet.

Efter den första skjutningen kom klagomål på att man såg roboten dåligt, det var en grönmålad modifierad stridsrobot.

Denna gång skulle flygförarna i roten veta om skjutningen. De var utgångsgrupperade över land innanför Ravlunda där vi skulle skjuta och följde avfyringen av roboten innan de började anfalla den. Flygarna var så övertygade om att lyckas skjuta ner roboten med sina automatkanoner att de tog med en fotoviggen som skulle filma nedskjutningen. De sade före övningen att de skulle komma och rolla över Ravlunda när de skjutit ner roboten och att vi sen skulle få se filmen.

Att man hade svårt att se roboten vid första försöket åtgärdade vi i förbandet så att vi målade den nya roboten polkagrisrandig i vitt och svart.

Eftersom det var en stridsrobot utan stridsladdning och ingen modifieringssats fanns längre så skulle roboten bara ha så mycket bränsle att den höll sig inom svenskt vatten. Om man inte fyllde tanken full inför start så skulle roboten få fel viktbalans och ej kunna starta säkert. För att råda bot mot detta så fylldes tanken med stålkulor i lim till lämplig mängd för att hålla viktbalansen.

Vi sköt roboten och flygarna kom genast och jagade den. Vi tappade snabbt optisk kontakt, men efter en stund kom flygarna tillbaka och smög längs kanten hem, och ingen film fick vi se. De hade således inte lyckats skjuta ner en kustrobot 08 denna gång heller.

1. kustrobotbatteriet genomförde också kaderövningar inom Östra Militärområdet med stabsutrustning placerad i Valdemarsviksområdet medan jag som kustrobotledare agerade från Örlogsbas ost på Muskö.

Kustrobotledarens uppgift var att med de tekniska uppgifter som fanns om robotens egenskaper, dess målsökares förtjänster och begränsningar samt hur IR-målsökaren bedömdes reagera beroende vattentemperatur, isbildning m.m. analysera möjligheterna för och hur bandet skulle kunna sättas in. Vid insats kontaktades också det egna luftförsvaret för att förhindra vådabeskjutning. Samordning med attackflyget gjordes om exakt tid för robotar i målområdet. Tanken var att kustrobotbatteriets

salva på sex robotar tillsammans med attackflygets robot 04E skulle kunna mätta fiendens luftförsvaret så att några robotar ändå skulle kunna slinka igenom.

Kustrobot 08 var tänkt att sättas in mot grupp av fartyg (landstigningstonnage) på avstånd upp till 150 km. För sjörobot 08 angavs däremot 70 km därför att jagarna förutsatte att man utnyttjade egen radarspaning. Tekniskt sett hade roboten sannolikt en räckvidd på bra mycket mer än så.

Mätdata för kustrobotförbandet kunde erhållas från signalspaning, spaningsflyg, spaningsradar eller motsvarande. En skillnad mellan sjöroboten och kustroboten var att sjöroboten kunde användas i självförsvaret (duellsituation) mot fientligt stridsfartyg medan kustroboten var avsedd att skjutas i salva om sex robotar mot en gruppering av landstigningsfartyg.

Det viktiga var att fastställa målets läge samt dess kurs och fart. Insatsen skedde mot framräknad framförpunkt. De sex robotarna startade vid olika tidpunkter och hade lite olika hastighet, för att komma fram till målområdet samtidigt trots att de kunde avfyra från helt olika platser med flera kilometers mellanrum. Efter start steg roboten till cirka 500 meters höjd med riktning mot framförpunkten. Robotarna var försedda med radarmålsökare (X-band). Robotarna hade olika startvinklar på målsökaren, så att inte alla skulle låsa på samma mål. De var därför märkta med olika bokstäver. Med beräknat avstånd till målet på 15 km startade målsökarna sin sökning. Efter låsning följde roboten målet med bibehållen marschhöjd. När 1 500 återstod började robotens dykning ner mot målet för att när 500 meter återstod stänga radarn samtidigt som utplaning skedde på ca 15–20 meters höjd över havet. IR (infraröd)-zonröret startade för att utlösa robotens laddning med riktad splitterverkan vid passage av målet. Om roboten flög in i målet så var robotens vingar försedda med kontaktdon som i detta fall utlöste laddningen. Laddningen var av den storleken att de beräknades sänka ett fartyg av jagares storlek.

Kunskapen om förbandet utanför den "inre kretsen" var som jag nämnt tidigare begränsat. När jag deltog på en stabsövning inom Södra militärområdet för direkt underställda chefer kom en försvarsområdesbefälhavare bort till mig och frågade: "Hur är det egentligen? Varför grupperar ett kustartilleriförband så är långt inne i landet? Ja, sa jag. Det kan ju bero på att vi har följande täckningsområde. Jag visade upp en karta där vi från vår ställning "mitt i Skåne" kunde bekämpa mål ända bort till den tyska halvön Rügen." *"Oj! Svarade han. Det hade jag inte en aning om."*

Förbandet hade ett antal förberedda grupperingsplatser. Från början endast i södra Sverige. En plats var i västra Blekinge i anslutning till förbandets mobiliseringsplats. En var i trakterna av Kristianstad och ytterligare en i Hässleholmsområdet. Telefonsambandet var utbyggt till reservstabsplatsen och kunde enkelt kopplas in via en förberedd automatstation där det fanns en eller flera omkopplare.

Mellan stabsplatsen och reservstabsplatsen placerad 500 till 1 000 meter därifrån var en sambandskabel nergrävt för bästa skydd. Robotplatserna (tre robottroppar med två pjäser vardera) var rekognoserade i anslutning till öppna fält men tillbakadragna så långt möjligt.

Från 1976 rekognoserades också platser inom östra Sverige på fyra olika platser nära Valdemarsvik, Trosa, Österåker och Hallstavik. Samma förberedelser gjordes här avseende utbyggt samband med undantaget att telefonkabel mellan stabsplats och reservstabsplats inte var nergrävd utan drogs ovanför marken av kostnadsskäl men samtidigt var avståndet ibland något större mellan stabsplats och reservstabsplats än i syd.

Varje förberedd grupperingsplats hade dessutom en rekognoserad reservställning i området där den förberedda ställningen låg. Den hade dock inte sambandet förberett.

Under sent 70-tal så gjordes även, på uppdrag av militärbefälhavaren i södra militärområdet, en rekognosering för en alternativ ställning i trakterna av Ljungbyhed. Tanken var att förbandet skulle vara berett även för en insats i Kattegatt.

Särskilda befälsövningar genomfördes från 1976 i princip var fjärde år i form av fältövningar i de aktuella grupperingsområdena i Södra och Östra militärområdena.

Efter krigsövningen 1982 då IR (infraröd)-fotografering gjordes av flygvapnet konstaterades att det fanns anledning att se över hur vi valde att gruppera robotenheterna för att försvåra upptäckt. Stabsplatserna var med anledning av gjorda förberedelser fasta men robotenheterna kunde söka platser vid gårdar där det helst fanns ladugårdar av sten och anslutning till lämpliga fält. Öppet fält eller i vissa fall en insjö krävdes framför robotpjäsen eftersom stigvinkeln var så låg att risken fanns att robotarna annars inte skulle komma över trädtopparna. Tanken var att alla möjliga förberedelser skulle göras men att robotpjäserna skulle kunna dras fram så sent som möjligt och stridsplanerna reviderades därefter.

1986 deltog förbandet bemannat med en stabsdel i Valdemarsvikområdet och med mig som kustrobotledare hos Örlogsbasen i Muskö.

Den ursprungliga roboteldledningen som hette Roboteldledning 718 var tillverkad av ASEA och var placerad vid förbandets stabsplats. Vid reservstabsplatsen fanns en enklare manuell utrustning (Roboteldledning 721). Under 80-talet föreslog förbandets dåvarande eldledningstekniker, Leif Nivebro, att roboteldledningen borde uppdateras. TELUB, där Leif arbetade, fick uppdraget och den nya eldledningen (Robotcentralinstrument 730) placerades på både stab och reservstab. Likaledes fick TELUB uppdrag att ta fram nya robotbatterier. I varje robot satt två rejäla 24 Volts lådor med batterier för att försörja roboten med elektricitet under drift. De började bli dåliga efter alla års upp- och urladdningar och förbandets robottekniker Bengt Bengtsson jobbade också på Telub med just batterier.

Vid robotinsats räknade man parallellt med båda eldledningarna för att få bästa möjliga kvalitet på det underlag som låg till grund till insatsen. Robotarna låg på en släde som sköts iväg med startraketer. Efter ca 1 500 meter släppte släden och roboten fortsatte med sin jetmotor mot målet. Robotens marschhastighet var ca 850 km i timmen. Höjdrodret var av kryssmodell och hade ingen fininställning vid höjddkorrektion. Höjdållaren som bestod av en barometer innebar att när höjden justerades rörde sig roboten i höjddled. Det var sannolikt anledningen att dåtidens moderna eldledning fick problem att låsa på roboten, vilket var en fördel för oss. På 80-talet var dessutom de flesta andra sjömålsrobotar försedda med målsökare på KU-bandet. Även detta kunde räknas som fördel för det äldre systemet.

Vissa personer som var knutna vid 1. kustrobotbatteriet under bl. a. min tid vid förbandet var, om jag kommer ihåg rätt:

<b>Befattning</b>	<b>KFÖ 1974</b>	<b>KFÖ 1982</b>	<b>1988/89</b>
Kustrobotledare	Sobeus	Netterström	Gustavsson
Batterichef	Hertzberg	Gustavsson	Lindqvist
Batterichefs ställföreträdare		Lindqvist	Magnusson
Systemingenjör	Smedman	Caesar	Caesar
Sambandsofficer		Hellström	Hellström
Chef Batteriledningspluton		Lindqvist	Karlsson
Chef Eldledningsgrupp 1	Hamne	Hane	Hylén
Instrumenttekniker	Olsson (N Edv)	Olsson (N Edv)	Nivebro
Chef Eldledningsgrupp 2	Danielsson	Danielsson	Ling
Chef Robotpluton	Nilsson	Magnusson	Olin
Chefs ställföreträdare Robotpluton	Lindkvist	Karlsson	
Chef 1. Robottropp	Hjertsson	Olin	Johansson
Chef 2. Robottropp	Sjöholm	Sjöholm	Hjalmarsson
Chef 3. Robottropp	Lundqvist	Lundqvist	Freij
Chef Markstridspluton	Fanns inte	Bojesson	Hansson
Chef Trosspluton		Karlberg	Karlberg
Chef Reparationstropp	Ljungholm	Rubin	Rubin
Chefs ställföreträdare Reparationstropp		Nivebro	Kalnins
Chef Robotreparationsgrupp		Johansson	Johansson
Chefs ställföreträdare Robotreparationsgrupp		Nivebro	Bengtsson
Robottekniker		Kalnins	
Chef Telereparationsgrupp		Rubin	

Christer Caesar har i dialog med Kenneth Netterström bidragit med fakta och synpunkter.