

Die Antiraketenwaffe und ihre technischen Probleme

Autor(en): **[s.n.]**

Objekttyp: **Article**

Zeitschrift: **Pionier : Zeitschrift für die Übermittlungstruppen**

Band (Jahr): **35 (1962)**

Heft 7

PDF erstellt am: **16.05.2024**

Persistenter Link: <https://doi.org/10.5169/seals-562970>

Nutzungsbedingungen

Die ETH-Bibliothek ist Anbieterin der digitalisierten Zeitschriften. Sie besitzt keine Urheberrechte an den Inhalten der Zeitschriften. Die Rechte liegen in der Regel bei den Herausgebern.

Die auf der Plattform e-periodica veröffentlichten Dokumente stehen für nicht-kommerzielle Zwecke in Lehre und Forschung sowie für die private Nutzung frei zur Verfügung. Einzelne Dateien oder Ausdrucke aus diesem Angebot können zusammen mit diesen Nutzungsbedingungen und den korrekten Herkunftsbezeichnungen weitergegeben werden.

Das Veröffentlichen von Bildern in Print- und Online-Publikationen ist nur mit vorheriger Genehmigung der Rechteinhaber erlaubt. Die systematische Speicherung von Teilen des elektronischen Angebots auf anderen Servern bedarf ebenfalls des schriftlichen Einverständnisses der Rechteinhaber.

Haftungsausschluss

Alle Angaben erfolgen ohne Gewähr für Vollständigkeit oder Richtigkeit. Es wird keine Haftung übernommen für Schäden durch die Verwendung von Informationen aus diesem Online-Angebot oder durch das Fehlen von Informationen. Dies gilt auch für Inhalte Dritter, die über dieses Angebot zugänglich sind.

Wie bereits erwähnt, sind auch die meisten Empfänger der Empfangsstation Riedern quartzesteuert und mit AFR-Systemen versehen. Um jedoch den Frequenzwechsel zu erleichtern, wurde der Typ-R6-Empfänger mit einem universellen Steueroszillator mit 11 Quarzkristallen und einer variablen 1. ZF ausgerüstet (Fig. 14), welche erlauben, das gewünschte Band von 3...27 MHz lückenlos und mit entsprechender Stabilität zu überdecken. Damit erübrigt sich die zeitraubende Notwendigkeit, bei einem Wechsel der Frequenz Oszillatorkristalle auszuwechseln.

Der *unterbrochslose Betrieb*, welcher durch die Einführung der direkten Schaltung von Kunde zu Kunde (Telex-, Mietkanaldienst) noch an Bedeutung gewinnt, wird durch solche Massnahmen, wie Dualbetrieb (gleichzeitige Ausstrahlung über 2 oder 3 Frequenzen), Raum-Diversity-Empfang, automatischer Frequenzwechsel, gesichert.

Den Belangen der *Betriebssicherheit* wird durch die Verwendung von immer besseren Aufbauelementen, von mechanisch robusten Konstruktionen entsprochen. Die Empfänger sind durchwegs mit Röhren von langer Lebensdauer bestückt, die verwendeten, besonders stabilen Filter werden periodisch nachgemessen, so dass die auf fehlerhafte Apparate zurück-



Fig. 17: Kontrollkabine (Sendestation Münchenbuchsee)

zuführenden Unterbrüche zur Seltenheit gehören. Die sorgfältige technische Überwachung der Anlagen, sowie ein ausgedehnter Prognosedienst, welcher über den günstigsten Einsatz der Frequenzen Auskunft gibt, tragen schlussendlich dazu bei, dem radiotelegraphischen Netz von Radio-Schweiz im In- und Ausland den verdienten Ruf zu sichern.

F. de Loriol, Bern

Die Antiraketenwaffe und ihre technischen Probleme

Die Luftverteidigung durch Fliegerabwehrraketen ist heute ein viel diskutiertes Problem. Auch in der grossen Politik spielt sie eine wichtige Rolle. In Ost und West ist man bemüht, sichere Abwehrmassnahmen gegen einen möglichen Überraschungsangriff aus der Luft zu entwickeln. Wie in der bisherigen Kriegführung fast jede Waffe eine Antiwaffe auf den Plan gerufen hat, so ist man auch jetzt dabei, neben Flab- auch Antiraketen-Raketen zu entwickeln. Leider werden durch eine übertriebene und häufig zweckbedingte Propaganda diesen Abwehraketen Eigenschaften zugeschrieben, die sie gar nicht oder noch nicht besitzen. Die beste Antirakete wird nicht imstande sein, einen hundertpro-

zentigen Schutz zu garantieren, da viele Parameter ihre theoretisch hundertprozentige Treffsicherheit beeinflussen können. Aber eine einzige H-Bombenrakete, die durchkommt, genügt, um mehrere Städte auszuradieren und weite Gebiete auf lange Zeit zu verseuchen. Die Erzielung hoher Treffsicherheit hängt eng mit dem Problem der Lenkung und Steuerung der Abwehrrakete zusammen. Die hier zugrunde liegenden Lenkverfahren und Lenkgesetze basieren auf sehr komplizierten mathematischen Zusammenhängen. Zur Lösung dieser vierdimensionalen Gleichungen mit Raum- und Zeitparametern bei 3 Freiheitsgraden (Quer- und Längsbeschleunigung und Abschu-

zeit) bedient man sich entsprechend programmierter elektronischer Rechenmaschinen, welche bekanntlich in Sekundenschnelle Resultate hervorzaubern, für die ein gewiegter Mathematiker Wochen benötigen würde. Da es aber beim Einsatz von Abwehraketen stets auf Sekunden ankommt, sind elektronische Rechenmaschinen (auch Computoren genannt) für die Fliegerabwehr unentbehrlich geworden.

Verschiedene Lenk- und Steuersysteme sind derzeit in Erprobung. Je nach den Erfordernissen wird das eine oder andere System den Vorzug erhalten. In der einschlägigen Literatur fehlt hier eine gute Übersicht. Diese soll in den folgenden Ausführungen vermittelt werden.

Die Mittel zur Ortung

Die Feststellung des jeweiligen Ortes eines beweglichen Zieles kann entweder vom Boden oder vom Abwehrflugkörper aus vorgenommen werden. Man bedient sich heute grundsätzlich folgender Mittel:

1. Radargeräte

Vorteile: Wetterunabhängig und grosse Reichweite. Mit den grössten, den sogenannten Scanning-Radar-Antennen der gewaltigen amerikanischen BMEWS-Warnkette lassen sich Reichweiten bis zu 3600 km erzielen. Ist das Ziel einmal gefunden, überneh-

men es die Tracking Radars und lassen es so lange nicht «aus den Augen», bis es durch entsprechende Abwehrmassnahmen unschädlich gemacht worden ist.

Nachteile: Störbarkeit (durch Dipolstreuung, Attrappengeschosse, grössere Störsender), beschränktes Winkelauflösungsvermögen (hängt von der Wellenlänge und dem Spiegeldurchmesser ab), sowie Winkelschwankungen während der Ortung (infolge Schwankens des Reflexionspunktes am Ziel).

2. Optische Geräte

Sie werden z. B. für drahtgesteuerte Bodenabwehrraketen verwendet:

Vorteile: Grosse Auflösungsvermögen, geringe Störbarkeit.

Nachteile: Wetterabhängigkeit, geringe Reichweite.

3. Infrarot-Wärmestrahler

Vorteile: Grosse Winkelgenauigkeit und keine Winkelschwankungen.

Nachteile: Beschränkte Reichweite, störfähig durch Wärmestrahlung (Sonne als Hintergrund).

4. Peilgeräte

5. Schallwellengeräte (heute überholt)

Die verschiedenen Methoden zur Fernlenkung von Abwehrraketen

Man muss hierbei unterscheiden zwischen Fernlenkung (Ortung des Zieles vom Boden aus) und Zielsuchlenkung (vom angreifenden Flugkörper selbst). Folgende Methoden sind vorherrschend:

1. Die Leitstrahlfernlenkung

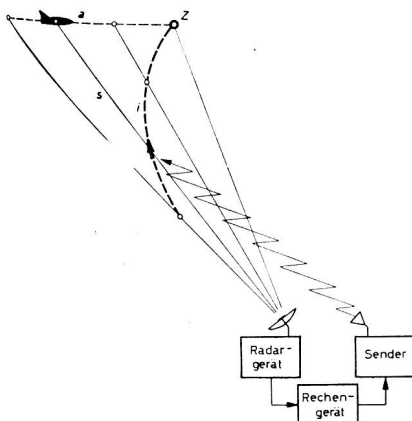


Fig. 1: Leitstrahl-Fernlenkverfahren

Dem Radargerät obliegt die Zielbeobachtung (s). Mit Hilfe des ständig auf das Ziel gerichteten Leitstrahles (r) korrigiert die Rakete selbst ihre Flugrichtung zum Ziel.

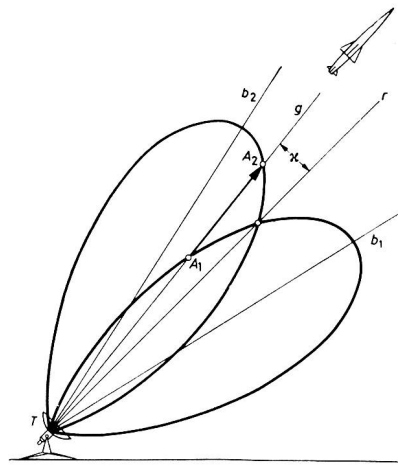


Fig. 2: Polares Strahlungsdiagramm des Contraves-Leitstrahlsenders

Das Diagramm entsteht durch Rotation eines zur Leitachse r etwas geneigten HF-Strahlenbündels mit den beiden äusseren extremen Lagen b1 b2 dieser rotierenden Keulen.

Unter den verschiedenen Möglichkeiten des Fernlenkens von Flugabwehrraketen nimmt die Leitstrahlsteuerung einen führenden Platz ein. Sie zeichnet sich durch relative Einfachheit und gute Genauigkeit aus. Im Prinzip sind hierzu ein Radargerät, ein elektronisches Recheng Gerät und ein Mikrowellen-Leitstrahlsender notwendig. Dem Radargerät obliegt die dauernde Zielbeobachtung. Mit einem in die Rakete eingebauten eigenen Navigationssystem kontrolliert und korrigiert diese selbst ihre Flugrichtung in Bezug auf das vom Leitstrahlsender ebenfalls auf das Ziel gerichtete Mikrowellen-Leitstrahlbündel.

Beim schweizerischen Leitstrahlsystem, das zur Kurssteuerung von Flüssigkeitsraketen von Contraves, Bührle und Brown Boveri entwickelt worden ist, erfolgt die Führung der Rakete mit verschiedenen Führungsmitteln in 4 Phasen:

a) Geradliniger, kreiselgesteuerter Flug

b) Flug im Grobbündel-Leitstrahl

c) Automatische Umschaltung in der Rakete zur Steuerung durch den Feinbündelstrahl und mit korrigiertem Flug entlang der Achse nach dem Prinzip der rotierenden Strahlungskeule; die Korrektur jeder Abweichung der Rakete erfolgt einerseits durch einen Modulationsvorgang, andererseits durch zusätzliche Impulse.

Die rotierende Keule eines zur Leitachse r etwas geneigten HF-Strahlenbündels stellt eine ideale Lösung des Problems dar. In Fig. 2 sind die bei-

den äussersten extremen Lagen (b_1 und b_2) dieser Keule als Polarkoordinatendiagramm eingetragen. Weicht die Rakete von der dauernd auf das Ziel gerichteten Leitachse r ab, so entstehen in ihrem Empfänger unterschiedliche Spannungsamplituden. Bei dem mit etwa 100 Hz umlaufenden Strahlenbündel schwankt dann die Amplitude des Empfangssignals zwischen den beiden Extremwerten A_1 und A_2 ; man erhält somit ein modulierte Signal. Der Modulationsgrad ist so ein Mass für die Raketenabweichung, gibt aber nur die horizontale Korrektur. Für die vertikale Korrektur ist noch eine zusätzliche Information, ein «Bezugssignal» nötig. Dieses wird durch Tastung des Senders mit einem Hilfssignal hoher Frequenz gewonnen.

d) Eigensteuerung der Rakete bis zum Ziel.

Diese Methode der Leitstrahlfernlenkung bietet den Vorteil, auch mehrere Raketen hintereinander gleichzeitig leiten zu können, so dass eine hohe Treffsicherheit gewährleistet ist. Nachteilig ist, dass bei kleinen Antennenwinkeln störende Bodenreflexionen auftreten.

2. Das Kommando-Fernlenksystem

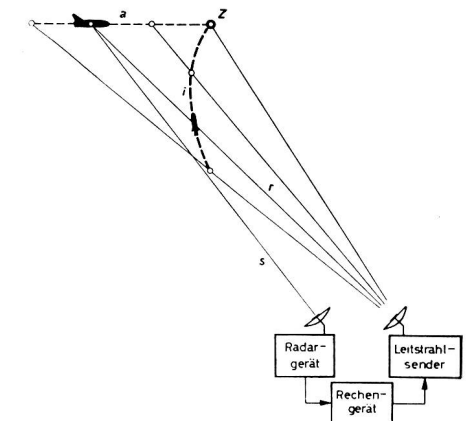


Fig. 3: Kommandosystem

Fernlenkung der Rakete auf einem stets zum Ziel (Z) gerichteten Strahl (s) des Radargerätes; a = Flugbahn des Zieles, zum Beispiel eines Flugzeuges, i = gelenkte Flugbahn der Abwehrrakete, Z = Treffpunkt von Flugzeug und Rakete, s = Achse des Radargerätes.

Bei dieser Methode tritt anstelle des Leitstrahlsenders irgendein Kommandosystem (z. B. ein Mikrowellen-sender), das das Geschoss durch Signale dem Ziel zusteuert. Das Radargerät dient hier gleichzeitig zur Beobachtung von Ziel und Rakete.

Vorteile: Flugweg kann frei gewählt werden, geringe Störbarkeit, da man mit stark gebündelten Energien arbeiten kann.

Nachteile: Fehlweisungen werden mit grösserer Entfernung grösser. Es kann nur eine Rakete pro Radargerät ins Ziel gelenkt werden.

3. Zielsuchlenkung

Das Ziel wird von der Rakete selbst geortet. Es wird für grosse Reichweiten oder von einem angreifenden Flugzeug aus angewendet, wobei vom angreifenden Jäger auch mehrere Raketen abgeschossen werden können. Man unterscheidet dabei prinzipiell 3 Verfahren (Fig. 4):

a) *Das passive Verfahren:* Hier strahlt das Ziel selbst (z. B. die Infrarotstrahlung eines Strahltriebwerkes). In der Lenkwaffe befindet sich nur der betreffende Infrarot-Wärmeempfänger und die Steuerung. Kein Bodensender ist notwendig. Vornehmlich für Luft-Lufttraketen angewendet. Wurde erstmals von den Amerikanern beim chinesischen Angriff auf Formosa erfolgreich eingesetzt.

b) *Das aktive Verfahren:* Das Ziel wird vom angreifenden Flugkörper (mit Radar-, Wärme- oder Lichtstrahl-

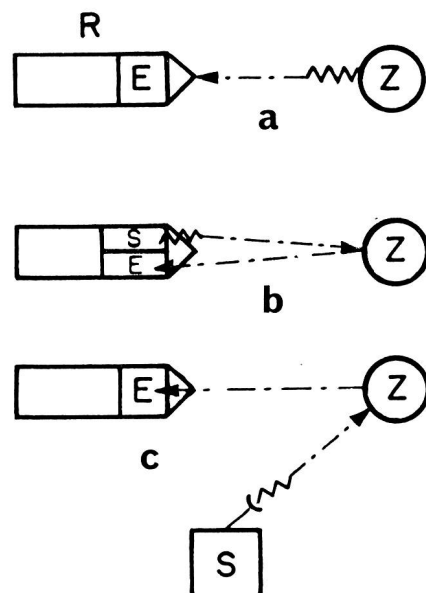


Fig. 4: Zielsuchsystem mit den dabei gegebenen 3 Möglichkeiten

a = passives System, b = aktives System, c = halbaktives System, Z = Ziel, R = angreifende, ferngelenkte Rakete, E = Zielsuchempfänger, S = Zielsuchsender.

lung) angestrahlt. Sender, Rechengert und Empfänger müssen im Flugkörper eingebaut werden.

Vorteile: Rakete bewegt sich selbsttätig auf das Ziel.

Nachteile: Reichweite relativ gering, da aus räumlichen Gründen nur Sender begrenzter Leistung im Flugkörper untergebracht werden können. Wird daher vornehmlich in Jagdflugzeuge eingebaut.

c) *Das halbaktive Verfahren:* Hier befindet sich der umfangreiche Sender nicht im Flugkörper, sondern am Boden. Das Geschoss besitzt nur den Empfänger mit dem Rechen- und Steuergerät.

Vorteile: Es können am Boden Sender grosser Leistung installiert werden.

Nachteile: Der Empfänger muss selektiv nur auf das reflektierte Signal ansprechen, er kann durch Flugzeug-Störsender gestört werden. Das System findet Anwendung im britischen Lenkwaffensystem Bloodhound.

a) *Vorhalteverfahren:* Mit einem komplizierten Berechnungsfahren muss genau kalkuliert werden, wann die Rakete im Vorhalte mit dem feindlichen Flugkörper zusammentreffen wird.

Vorteile: Falls das Ziel keine Weichbewegung macht, kann der der Abwehrrakete geradlinig sein

Nachteile: Hohe erforderliche Geschwindigkeit (Radargeräte mit 0,2 % Genauigkeit). Der Vorhalteverfahren kann sowohl für Leitstrahl- als auch für Kommandoverfahren angewendet werden. Ist beispielsweise der Fall für die bereits in grosser Anzahl im amerikanischen Truppendienst stehenden Geschosse, die auch mit atomaren Sprengköpfen ausgerüstet werden können.)

Die Lenkinematik beim Zielsuchverfahren (Fig. 5)

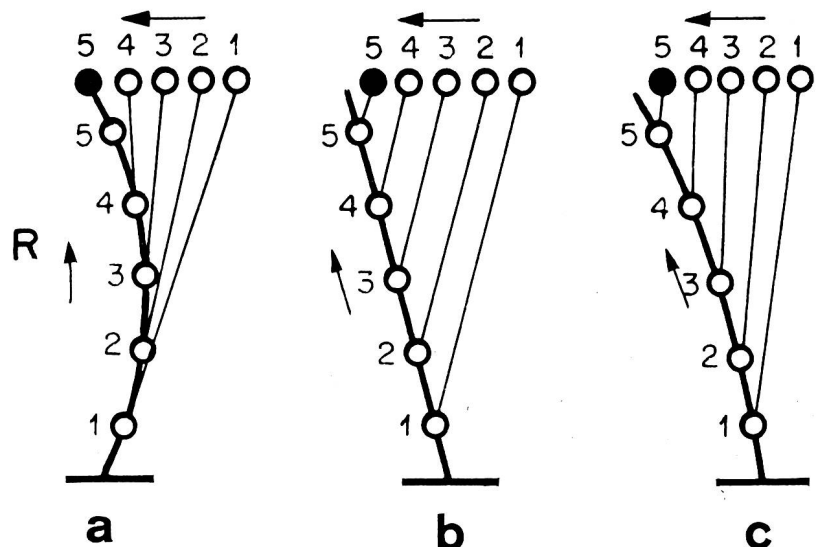


Fig. 5: Die 3 wichtigsten Arten von Zielsuchsystemen

a) Reiner Verfolgungsweg

b) Konstanter Sichtwinkel (konstanter Peilwinkel)

c) Proportional-Navigation

Z = bewegtes Ziel

R = ferngesteuerte Rakete

Bei den meisten heute benutzten Zielsuchraketen wird auf ein entdecktes Ziel direkt zugesteuert. In vielen Fällen lässt sich dieser Weg zum Ziel, besonders dann, wenn es seine Bewegungsgeschwindigkeit und Richtung wechselt, nicht durch direkten Zielflug erhalten. Der gesteuerte Weg des Flugkörpers verläuft dann mehr oder weniger gekrümmt. Fliegt das Geschoss schneller als das Ziel, so wird ein bestimmtes Drehungsverhältnis nötig. Da die Manövrierfähigkeit eines Geschosses aber beschränkt ist, war es nötig, eine besondere Lenkinematik zu entwickeln, deren meistverwendetsten Methoden die folgenden sind:

b) *Zieldeckungsverfahren:* Auch punkt-Verfahren genannt, da sich im Bodenlenkstand, die Rakete und das Ziel auf einer Geraden befinden. Der Raketenweg ist gekrümmt. Vorteile: Grosse Treffsicherheit, mit Leitstrahlverfahren kombiniert die erwähnte Contraves-Flüssigkeitsrakete). Eine Kombination mit Kommandoverfahren wird bei Moskito-Panzerabwehrrakete angewandt.

c) *Reines Verfolgungsverfahren:* Es stellt den einfachsten Fall dar, in welchem die Rakete immer in der Richtung auf das Ziel fliegt (Hundek

Diese Kurve lässt sich berechnen. Dabei spielt das Geschwindigkeitsverhältnis der Rakete zum Ziel eine Rolle. Es muss kleiner als 2 sein, sonst fliegt die Rakete am Ziel vorbei. Man muss dabei weit von hinten angreifen. Wird zur Zeit weniger angewandt.

d) *Festes Vorhaltewinkelverfahren und verbessertes, unveränderliches Sichtwinkelverfahren* (auch mit konstantem Peilkurs bezeichnet): Dabei wird verlangt, dass die Visiergerade auf das Ziel immer zu sich selbst parallel ist.

e) *Die Proportional-Navigation*: Sie stellt das zur Zeit meist angewandte Verfahren dar. Bei ihr ist das Drehungsverhältnis proportional zur absoluten Winkelgeschwindigkeit der Sichtlinie (gewöhnlich durch Kreisel gemessen). Sie ergibt sich aus dem Zwischenschritt zwischen Verfolgungs- und Peilkurs und hängt von der verwendeten Proportionalitätskonstanten (K) ab. $K = 1$ ergibt wieder die Handkurve, $K = 10$ ist fast eine Gerade. Beispiel: Bloodhound mit halbaktiver Zielsuchlenkung kombiniert.

Das *Zielsuchverfahren* hat ganz allgemein den Vorteil, die Signale in der Nähe des Zieles, wo es am nötigsten ist, am grössten zu verstärken. Die Reichweite ist aber auf einige km beschränkt. Dadurch, dass gewisse Schwankungen des Reflexionssignals auftreten können und dass das Ziel Ausweichbewegungen unternimmt oder einen Störsender an Bord mitführen kann, ist auch hier die Erzielung einer hundertprozentigen Treffsicherheit eine Illusion. Dies trifft auch für die in Entwicklung begriffenen

Antiraketen-Raketen

zu, denen ein Lenkverfahren mit Vorhaltkurs zugrunde liegt. Amerika ist durch die jüngsten sowjetischen Versuchstests, die offenbar der Schaffung eines Verteidigungssystems gegen ferngesteuerte Langstreckenraketen dienen, alarmiert worden. Die Antiraketen-Rakete würde das gesamte Konzept des Verteidigungssystems und das «Gleichgewicht des Schreckens» stören. Daher wird nunmehr das Antiraketen-Raketenprogramm in USA mit besonderer Eile vorwärtsgetrieben. Während für die Flugzeugabwehr die beschriebenen, bereits gut durchkonstruierten Systeme zur Verfügung stehen, gibt die Abwehr r a s c h fliegen-

der Interkontinental-Raketen besondere Probleme auf. Eine solche Rakete benötigt für eine Entfernung von 8000 km nur etwa 30 Min. und stürzt aus dem Weltraum mit der enormen Geschwindigkeit von 20—30 000 km/h auf ihr Ziel herab, zudem ist sie wesentlich kleiner als ein Bombenflugzeug und daher schwieriger auf dem Radarschirm auszumachen. Als eine der noch vielen Möglichkeiten neuester Lösungen wird gegenwärtig eine sog. *Laserabwehrrakete* erprobt. Der Laser ist für seine Fähigkeit bekannt, kohärentes Licht (z. B. in einem Rubinkristall) enger Spektralbreite zu erzeugen, mit äusserst geringer Divergenz und extrem hoher Dichte. Experimente haben gezeigt, dass bereits einfache Laser-Infrarotlinsen Löcher in Stahlplatten zu brennen vermögen. Laserstrahlen können Temperaturen von über 8000 °C in Bruchteilen von ms erzeugen, wenn sie in einer Carbonplatte fokussiert werden. Man denkt an umlaufende Satelliten, die mit «Laserskanonen» winzigen Ausmasses ausgestattet sind, die mittels Suchradar und Mikrowellenverfolgungsradar ge-

steuert werden. Man könnte Laser aber auch in Abwehrstationen auf hohen Bergen aufstellen oder in Antiraketen-Raketen einbauen. Der Abschuss einer angreifenden Atomrakete geht dann so vonstatten, dass Löcher in ihre Wand gebrannt werden, wodurch sie schliesslich abtrudelt. Vielleicht sind diese *Laser-Todesstrahlen* geeignet, eine wirksame Lösung des Abwehrproblems zu bringen.

Es bleibt zu hoffen, dass der Menschheit ein Anti-Antiluftkrieg erspart bleibt.

R. H.

Literatur:

Dr. H. R. Voellmy: Die Lenkung von Flugabwehrraketen, Vortrag Baden, GEP, März 1962.

G. Guanella: Das Grob-, Fein-, Leitstrahl- und Steuerungssystem. Raketen-techn. Raumfahrtforsch. Bd. 2 (1958) Nr. 4.

M. Schönsleben: Leitstrahlsteuerung von Raketen mit gebündelten Mikrowellen. BBC Sonderdruck 2586 D.

Neue Bücher:

H. M. Christiansen: Raketen-Elektronik.

F. Müller: Leitfaden der Fernlenkung.

E. W. Meisner: Die elektrische Steuerung von Raketen.



Die Funkhilfe berichtet

Lawinenunglück Muottas-Muragl vom 18. Februar 1962

Am 18. Februar 1962, 2110 (Sonntag) wurden beim Chef der Gruppe Oberengadin 2 Kameraden durch die SAC-Gruppe Pontresina angefordert für eine Suchaktion. Dieser alarmierte sofort Kam. Wieland und einen weiteren Kameraden aus Samaden. Kam. Wieland setzte sich sofort mit dem Zeughaus in Bevers in Verbindung für die Bereitstellung der nötigen Funkgeräte und setzte sich alsdann per Auto nach Bevers in Bewegung. Von dort ging es im Eiltempo nach Punt Muragl, wo sie eine halbe Stunde nach Alarmdurchgabe mit den ersten Leuten des SAC zusammentrafen. Mit der Drahtseilbahn begab man sich sofort nach Muottas Muragl. Ein Mann der Gruppe fuhr hier mit der ersten Kolonne samt einem Lawinenhund nach dem Val Muragl wo die Lawine niedergegangen war, während Kam. Wieland die Funksta. auf Muottas Muragl be-

diente. Der grossen Lawinengefahr wegen wurden die nachrückenden Rettungsleute per Funk auf die Unfallstelle geleitet, ohne weitere Gefährdung der bereits in Aktion stehenden Mannschaften. Um 2350 konnte der erste der Verunfallten, wenn auch tot, geborgen werden. Um 0200 wurden per Funk weitere Lawinenhunde angefordert, die Aktion bis 0800 weitergeführt. Erst am Dienstag, nachdem die Aktionen wiederum aufgenommen worden waren, konnte kurz nach 1300 der zweite Verschüttete geborgen werden und die Rettungsaktion zum Abschluss gebracht werden.

Der Einsatz von Funkgeräten hat auch diesmal wieder vorzügliche Arbeit geleistet und die dort stationierte SAC-Gruppe vom Wert der Funkverbindungen voll überzeugt.

Fk-Hilfegruppe Oberengadin:
Wieland, Samaden