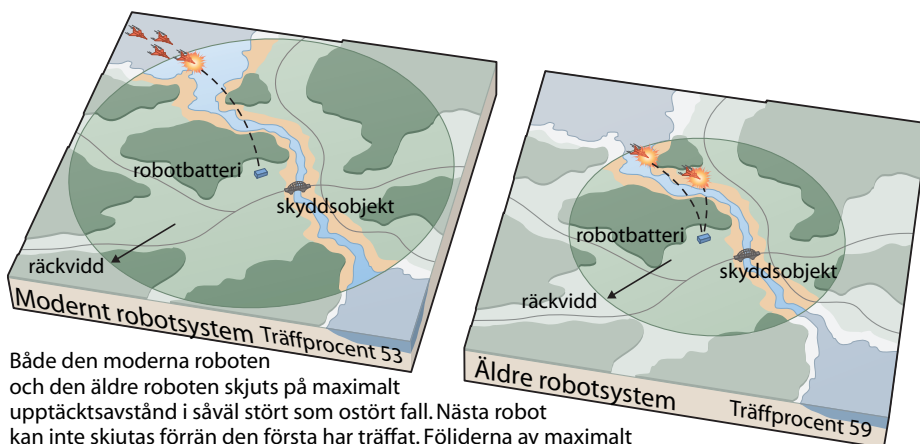


Gammal var bäst – med fel scenario

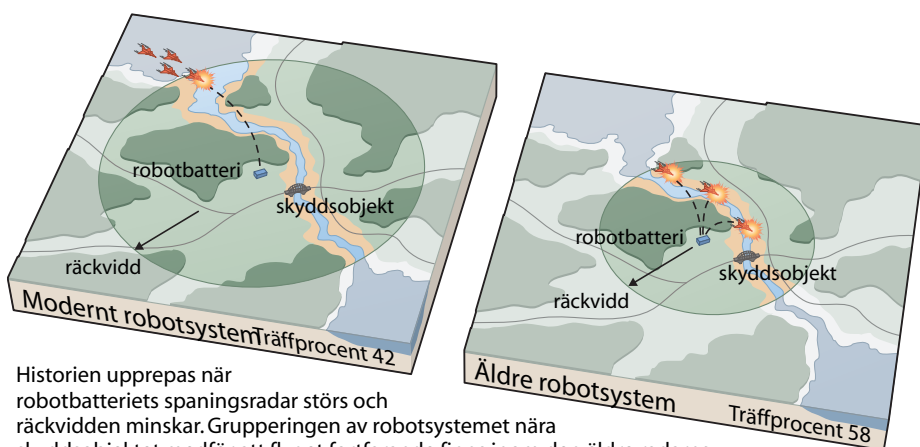
Väljer man fel scenario kan allt bli fel. För att rätt kunna använda en värderingsmodell måste man känna till de bakomliggande modellerna och veta hur representativa de är för det problem som ska bedömas. Här visas historien om hur den moderna roboten träffade sämst och förklaringen till hur det kunde gå så snett.

Utan störning av spaningsradar



Både den moderna roboten och den äldre roboten skjuts på maximalt upptäcktsavstånd i såväl stort som ostört fall. Nästa robot kan inte skjutas förrän den första har träffat. Följderna av maximalt upptäcktsavstånd blir däremot olika. För det moderna robotsystemet betyder maximalt upptäcktsavstånd en så lång skjuttid att man inte hinner mer än ett robotskott, medan det kortare upptäcktsavståndet för det äldre robotsystemet betyder att man hinner med två robotskott mot en målgrupp.

Med störning av spaningsradar



Historien upprepas när robotbatteriets spaningsradar störs och räckvidden minskar. Grupperingen av robotsystemet nära skyddsobjektet medför att flyget fortfarande finns inom den äldre radarns räckvidd trots att den är störd. Om flygbanorna hade hamnat utanför den störda radarns räckvidd så hade inga plan träffats, dvs ett resultat tvärt emot det vi fick. Istället för att kunna uttala oss om skillnader mellan robotsystemen så fick vi svaret att man inte alltid ska bekämpa på maximalt upptäcktsavstånd. Vi råkade helt enkelt få svar på en annan fråga än den vi ställde.

Vådans av att mäta luftvärnets effektivitet i träffar

Luftvärnets effekt betyder att en angripare måste räkna med att luftvärnet finns. Ett anfall blir alltså dyrare mot ett objekt som har luftvärn. Finessen är att en angripare aldrig riktigt kan veta om det finns luftvärn eller inte utan ofta måste räkna med det dyrare alternativet. Luftvärnets uppgift är att skydda – inte bara att skjuta ned flygplan. Det är bättre att tre plan skräms bort än att två plan skjuts ned och det tredje förstör objektet.

