

Inhaltsverzeichnis

1. ROS	2
2. Hauptseite	3

ROS

Das Inhaltsformat pdf wird vom Inhaltsmodell Wikitext nicht unterstützt.

Zurück zur Seite [Hauptseite](#).

Quelltext der Seite Hauptseite

Sie sind nicht berechtigt, die Seite zu bearbeiten. Gründe:

- Die Aktion, welche Sie beantragt haben, ist auf Benutzer beschränkt, welche einer der Gruppen „**Administratoren**, **Sichter**, **Prüfer**“ angehören.
- Die Aktion, welche Sie beantragt haben, ist auf Benutzer beschränkt, welche der Gruppe „editor“ angehören.
- Diese Seite wurde geschützt, um Bearbeitungen sowie andere Aktionen zu verhindern.

Sie können den Quelltext dieser Seite betrachten und kopieren.

[[Kategorie:Digitale_Betriebsarten]] == Digitale Betriebsarten im Detail: ROS == Der Artikel über ROS ist noch in Arbeit. Dieses Übertragungsverfahren wurde entwickelt von OM José Alberto Nieto Ros ([http://www.qrz.com/db/ea5hvk EA5HVK]). Weitere Informationen: [https://rosmodem.wordpress.com ROS Software] und [http://www.sigidwiki.com/wiki/ROS Signal Identification Wiki] Siehe auch: [[JT65]], [[JT9]], [[JT6M]], [[QRA64]] und [[WSPR]].

Die folgende Vorlage wird auf dieser Seite verwendet:

- **Vorlage:Box Note** ([Quelltext anzeigen](#)) (schreibgeschützt)

Zurück zur Seite [Hauptseite](#).