

ROS

Versionsgeschichte interaktiv durchsuchen
VisuellWikitext

Version vom 28. Dezember 2016, 13:05
Uhr (Quelltext anzeigen)
OE1VMC (Diskussion | Beiträge)
(Die Seite wurde neu angelegt: „ http://www.sigidwiki.com/wiki/ROS“)

Aktuelle Version vom 15. Februar 2017,
23:03 Uhr (Quelltext anzeigen)
OE1VMC (Diskussion | Beiträge)
K (Link zu ROS User's Guide hinzugefügt)

(3 dazwischenliegende Versionen desselben Benutzers werden nicht angezeigt)

Zeile 1:	Zeile 1:
	+ [[Kategorie:Digitale_Betriebsarten]]
	+ == Digitale Betriebsarten im Detail: ROS ==
- http://www.sigidwiki.com/wiki/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], [http://www.aripv.it/files/ROS User-s Guide 2.0 -English-.pdf ROS User's Guide 2.0] und [http://www.sigidwiki.com/wiki/ROS Signal Identification Wiki]
	+
	+ Siehe auch: [[JT65]], [[JT9]], [[JT6M]], [[QRA64]] und [[WSPR]].

Aktuelle Version vom 15. Februar 2017, 23:03 Uhr

Digitale Betriebsarten im Detail\: ROS

Der Artikel über ROS ist noch in Arbeit.

Dieses Übertragungsverfahren wurde entwickelt von OM José Alberto Nieto Ros ([EA5HVK](#)).

Weitere Informationen: [ROS Software](#), [ROS User's Guide 2.0](#) und [Signal Identification Wiki](#)

Siehe auch: [JT65](#), [JT9](#), [JT6M](#), [QRA64](#) und [WSPR](#).