

## Inhaltsverzeichnis

1. ROS .....	14
2. Benutzer:OE1VMC .....	4
3. JT65 .....	6
4. JT6M .....	8
5. JT9 .....	10
6. QRA64 .....	12
7. WSPR .....	16

## ROS

Versionsgeschichte interaktiv durchsuchen  
 VisuellWikitext

**Version vom 28. Dezember 2016, 12:05 Uhr (Quelltext anzeigen)**  
 OE1VMC (Diskussion | Beiträge)  
 (Die Seite wurde neu angelegt: „ http://www.sigidwiki.com/wiki/ROS“)

**Aktuelle Version vom 15. Februar 2017, 22:03 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:
<input type="text"/>	<input type="text"/>
<input type="text"/>	<input type="text"/>
	+ <b>[[Kategorie:Digitale_Betriebsarten]]</b>
	+ <b>== Digitale Betriebsarten im Detail: ROS ==</b>
<input type="text"/>	<input type="text"/>
- <input type="text" value="http://www.sigidwiki.com/wiki/ROS"/>	+ <input type="text"/>
	+ <b>Der Artikel über ROS ist noch in Arbeit.</b>
	+ <input type="text"/>
	+ <b>Dieses Übertragungsverfahren wurde entwickelt von OM José Alberto Nieto Ros ([http://www.qrz.com/db/ea5hvk EA5HVK]).</b>
	+ <input type="text"/>
	+ <b>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]</b>
	+ <input type="text"/>
	+ <b>Siehe auch: [[JT65]], [[JT9]], [[JT6M]], [[QRA64]] und [[WSPR]].</b>

---

**Aktuelle Version vom 15. Februar 2017, 22:03 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](#).

## ROS: Unterschied zwischen den Versionen

Versionsgeschichte interaktiv durchsuchen  
 VisuellWikitext

**Version vom 28. Dezember 2016, 12:05 Uhr (Quelltext anzeigen)**  
 OE1VMC (Diskussion | Beiträge)  
 (Die Seite wurde neu angelegt: „ http://www.sigidwiki.com/wiki/ROS“)

**Aktuelle Version vom 15. Februar 2017, 22:03 Uhr (Quelltext anzeigen)**  
 OE1VMC (Diskussion | Beiträge)  
 K (Link zu ROS User's Guide hinzugefügt)

(3 dazwischenliegende Versionen desselben Benutzers werden nicht angezeigt)

<p><b>Zeile 1:</b></p> <div style="border: 1px solid #ccc; height: 20px; width: 100%;"></div> <div style="border: 1px solid #ccc; height: 20px; width: 100%;"></div> <div style="border: 1px solid #ccc; height: 20px; width: 100%;"></div> <p>– <span style="border: 1px solid #ccc; padding: 2px;">http://www.sigidwiki.com/wiki/ROS</span></p>	<p><b>Zeile 1:</b></p> <div style="border: 1px solid #ccc; height: 20px; width: 100%;"></div> <div style="border: 1px solid #ccc; height: 20px; width: 100%;"></div> <p>+ <span style="border: 1px solid #ccc; padding: 2px;">[[Kategorie:Digitale_Betriebsarten]]</span></p> <p>+ <span style="border: 1px solid #ccc; padding: 2px;">== Digitale Betriebsarten im Detail: ROS ==</span></p> <div style="border: 1px solid #ccc; height: 20px; width: 100%;"></div> <p>+ <span style="border: 1px solid #ccc; padding: 2px;">http://www.sigidwiki.com/wiki/ROS</span></p> <p>+ <span style="border: 1px solid #ccc; padding: 2px;">Der Artikel über ROS ist noch in Arbeit.</span></p> <div style="border: 1px solid #ccc; height: 20px; width: 100%;"></div> <p>+ <span style="border: 1px solid #ccc; padding: 2px;">Dieses Übertragungsverfahren wurde entwickelt von OM José Alberto Nieto Ros ([http://www.qrz.com/db/ea5hvk EA5HVK]).</span></p> <div style="border: 1px solid #ccc; height: 20px; width: 100%;"></div> <p>+ <span style="border: 1px solid #ccc; padding: 2px;">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]</span></p> <div style="border: 1px solid #ccc; height: 20px; width: 100%;"></div> <p>+ <span style="border: 1px solid #ccc; padding: 2px;">Siehe auch: [[JT65]], [[JT9]], [[JT6M]], [[QRA64]] und [[WSPR]].</span></p>
--	---

---

**Aktuelle Version vom 15. Februar 2017, 22:03 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](#).

## ROS: Unterschied zwischen den Versionen

Versionsgeschichte interaktiv durchsuchen  
 VisuellWikitext

**Version vom 28. Dezember 2016, 12:05 Uhr (Quelltext anzeigen)**  
 OE1VMC (Diskussion | Beiträge)  
 (Die Seite wurde neu angelegt: „ http://www.sigidwiki.com/wiki/ROS“)

**Aktuelle Version vom 15. Februar 2017, 22:03 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:
<input type="text"/>	<input type="text"/>
<input type="text"/>	<input type="text"/>
	+ <b>[[Kategorie:Digitale_Betriebsarten]]</b>
	+ <b>== Digitale Betriebsarten im Detail: ROS ==</b>
<input type="text"/>	<input type="text"/>
- <input type="text" value="http://www.sigidwiki.com/wiki/ROS"/>	+ <input type="text"/>
	+ <b>Der Artikel über ROS ist noch in Arbeit.</b>
	+ <input type="text"/>
	+ <b>Dieses Übertragungsverfahren wurde entwickelt von OM José Alberto Nieto Ros ([http://www.qrz.com/db/ea5hvk EA5HVK]).</b>
	+ <input type="text"/>
	+ <b>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]</b>
	+ <input type="text"/>
	+ <b>Siehe auch: [[JT65]], [[JT9]], [[JT6M]], [[QRA64]] und [[WSPR]].</b>

---

**Aktuelle Version vom 15. Februar 2017, 22:03 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](#).

## ROS: Unterschied zwischen den Versionen

Versionsgeschichte interaktiv durchsuchen  
 VisuellWikitext

**Version vom 28. Dezember 2016, 12:05 Uhr (Quelltext anzeigen)**  
 OE1VMC (Diskussion | Beiträge)  
 (Die Seite wurde neu angelegt: „ http://www.sigidwiki.com/wiki/ROS“)

**Aktuelle Version vom 15. Februar 2017, 22:03 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:
<input type="text"/>	<input type="text"/>
<input type="text"/>	<input type="text"/>
	+ <b>[[Kategorie:Digitale_Betriebsarten]]</b>
	+ <b>== Digitale Betriebsarten im Detail: ROS ==</b>
<input type="text"/>	<input type="text"/>
- <input type="text" value="http://www.sigidwiki.com/wiki/ROS"/>	+ <input type="text"/>
	+ <b>Der Artikel über ROS ist noch in Arbeit.</b>
	+ <input type="text"/>
	+ <b>Dieses Übertragungsverfahren wurde entwickelt von OM José Alberto Nieto Ros ([http://www.qrz.com/db/ea5hvk EA5HVK]).</b>
	+ <input type="text"/>
	+ <b>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]</b>
	+ <input type="text"/>
	+ <b>Siehe auch: [[JT65]], [[JT9]], [[JT6M]], [[QRA64]] und [[WSPR]].</b>

---

**Aktuelle Version vom 15. Februar 2017, 22:03 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](#).

## ROS: Unterschied zwischen den Versionen

Versionsgeschichte interaktiv durchsuchen  
 VisuellWikitext

**Version vom 28. Dezember 2016, 12:05 Uhr (Quelltext anzeigen)**  
 OE1VMC (Diskussion | Beiträge)  
 (Die Seite wurde neu angelegt: „ http://www.sigidwiki.com/wiki/ROS“)

**Aktuelle Version vom 15. Februar 2017, 22:03 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:
<input type="text"/>	<input type="text"/>
<input type="text"/>	<input type="text"/>
	+ <b>[[Kategorie:Digitale_Betriebsarten]]</b>
	+ <b>== Digitale Betriebsarten im Detail: ROS ==</b>
<input type="text"/>	<input type="text"/>
- <input type="text" value="http://www.sigidwiki.com/wiki/ROS"/>	+ <input type="text"/>
	+ <b>Der Artikel über ROS ist noch in Arbeit.</b>
	+ <input type="text"/>
	+ <b>Dieses Übertragungsverfahren wurde entwickelt von OM José Alberto Nieto Ros ([http://www.qrz.com/db/ea5hvk EA5HVK]).</b>
	+ <input type="text"/>
	+ <b>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]</b>
	+ <input type="text"/>
	+ <b>Siehe auch: [[JT65]], [[JT9]], [[JT6M]], [[QRA64]] und [[WSPR]].</b>

---

**Aktuelle Version vom 15. Februar 2017, 22:03 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](#).

## ROS: Unterschied zwischen den Versionen

Versionsgeschichte interaktiv durchsuchen

VisuellWikitext

**Version vom 28. Dezember 2016, 12:05 Uhr (Quelltext anzeigen)**

OE1VMC (Diskussion | Beiträge)

(Die Seite wurde neu angelegt: „ http://www.sigidwiki.com/wiki/ROS“)

**Aktuelle Version vom 15. Februar 2017, 22:03 Uhr (Quelltext anzeigen)**

OE1VMC (Diskussion | Beiträge)

K (Link zu ROS User's Guide hinzugefügt)

(3 dazwischenliegende Versionen desselben Benutzers werden nicht angezeigt)

<p><b>Zeile 1:</b></p> <div style="border: 1px solid #ccc; height: 20px; margin-bottom: 5px;"></div> <div style="border: 1px solid #ccc; height: 20px; margin-bottom: 5px;"></div> <div style="border: 1px solid #ccc; height: 20px; margin-bottom: 5px;"></div> <p>– <span style="border: 1px solid orange; padding: 2px;">http://www.sigidwiki.com/wiki/ROS</span></p>	<p><b>Zeile 1:</b></p> <div style="border: 1px solid #ccc; height: 20px; margin-bottom: 5px;"></div> <div style="border: 1px solid #ccc; height: 20px; margin-bottom: 5px;"></div> <p>+ <span style="border: 1px solid #add8e6; padding: 2px;">[[Kategorie:Digitale_Betriebsarten]]</span></p> <p>+ <span style="border: 1px solid #add8e6; padding: 2px;">== Digitale Betriebsarten im Detail: ROS ==</span></p> <div style="border: 1px solid #ccc; height: 20px; margin-bottom: 5px;"></div> <p>+ <span style="border: 1px solid #add8e6; padding: 2px;"></span></p> <p>+ <span style="border: 1px solid #add8e6; padding: 2px;">Der Artikel über ROS ist noch in Arbeit.</span></p> <p>+ <span style="border: 1px solid #add8e6; padding: 2px;"></span></p> <p>+ <span style="border: 1px solid #add8e6; padding: 2px;">Dieses Übertragungsverfahren wurde entwickelt von OM José Alberto Nieto Ros ([http://www.qrz.com/db/ea5hvk EA5HVK]).</span></p> <p>+ <span style="border: 1px solid #add8e6; padding: 2px;"></span></p> <p>+ <span style="border: 1px solid #add8e6; padding: 2px;">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]</span></p> <p>+ <span style="border: 1px solid #add8e6; padding: 2px;"></span></p> <p>+ <span style="border: 1px solid #add8e6; padding: 2px;">Siehe auch: [[JT65]], [[JT9]], [[JT6M]], [[QRA64]] und [[WSPR]].</span></p>
---	---

---

**Aktuelle Version vom 15. Februar 2017, 22:03 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](#).

## ROS: Unterschied zwischen den Versionen

Versionsgeschichte interaktiv durchsuchen  
 VisuellWikitext

**Version vom 28. Dezember 2016, 12:05 Uhr (Quelltext anzeigen)**  
 OE1VMC (Diskussion | Beiträge)  
 (Die Seite wurde neu angelegt: „ http://www.sigidwiki.com/wiki/ROS“)

**Aktuelle Version vom 15. Februar 2017, 22:03 Uhr (Quelltext anzeigen)**  
 OE1VMC (Diskussion | Beiträge)  
 K (Link zu ROS User's Guide hinzugefügt)

(3 dazwischenliegende Versionen desselben Benutzers werden nicht angezeigt)

<p><b>Zeile 1:</b></p> <div style="border: 1px solid #ccc; height: 20px; width: 100%;"></div> <div style="border: 1px solid #ccc; height: 20px; width: 100%;"></div> <div style="border: 1px solid #ccc; height: 20px; width: 100%;"></div> <p>– <span style="border: 1px solid #ccc; padding: 2px;">http://www.sigidwiki.com/wiki/ROS</span></p>	<p><b>Zeile 1:</b></p> <div style="border: 1px solid #ccc; height: 20px; width: 100%;"></div> <div style="border: 1px solid #ccc; height: 20px; width: 100%;"></div> <p>+ <span style="border: 1px solid #ccc; padding: 2px;">[[Kategorie:Digitale_Betriebsarten]]</span></p> <p>+ <span style="border: 1px solid #ccc; padding: 2px;">== Digitale Betriebsarten im Detail: ROS ==</span></p> <div style="border: 1px solid #ccc; height: 20px; width: 100%;"></div> <p>+ <span style="border: 1px solid #ccc; padding: 2px;">http://www.sigidwiki.com/wiki/ROS</span></p> <p>+ <span style="border: 1px solid #ccc; padding: 2px;">Der Artikel über ROS ist noch in Arbeit.</span></p> <div style="border: 1px solid #ccc; height: 20px; width: 100%;"></div> <p>+ <span style="border: 1px solid #ccc; padding: 2px;">Dieses Übertragungsverfahren wurde entwickelt von OM José Alberto Nieto Ros ([http://www.qrz.com/db/ea5hvk EA5HVK]).</span></p> <div style="border: 1px solid #ccc; height: 20px; width: 100%;"></div> <p>+ <span style="border: 1px solid #ccc; padding: 2px;">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]</span></p> <div style="border: 1px solid #ccc; height: 20px; width: 100%;"></div> <p>+ <span style="border: 1px solid #ccc; padding: 2px;">Siehe auch: [[JT65]], [[JT9]], [[JT6M]], [[QRA64]] und [[WSPR]].</span></p>
--	---

---

**Aktuelle Version vom 15. Februar 2017, 22:03 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](#).

## ROS: Unterschied zwischen den Versionen

Versionsgeschichte interaktiv durchsuchen  
 VisuellWikitext

**Version vom 28. Dezember 2016, 12:05 Uhr (Quelltext anzeigen)**  
 OE1VMC (Diskussion | Beiträge)  
 (Die Seite wurde neu angelegt: „ http://www.sigidwiki.com/wiki/ROS“)

**Aktuelle Version vom 15. Februar 2017, 22:03 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:
<input type="text"/>	<input type="text"/>
<input type="text"/>	<input type="text"/>
	+ <b>[[Kategorie:Digitale_Betriebsarten]]</b>
	+ <b>== Digitale Betriebsarten im Detail: ROS ==</b>
<input type="text"/>	<input type="text"/>
- <input type="text" value="http://www.sigidwiki.com/wiki/ROS"/>	+ <input type="text"/>
	+ <b>Der Artikel über ROS ist noch in Arbeit.</b>
	+ <input type="text"/>
	+ <b>Dieses Übertragungsverfahren wurde entwickelt von OM José Alberto Nieto Ros ([http://www.qrz.com/db/ea5hvk EA5HVK]).</b>
	+ <input type="text"/>
	+ <b>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]</b>
	+ <input type="text"/>
	+ <b>Siehe auch: [[JT65]], [[JT9]], [[JT6M]], [[QRA64]] und [[WSPR]].</b>

---

**Aktuelle Version vom 15. Februar 2017, 22:03 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](#).