ROS

Versionsgeschichte interaktiv durchsuchen
VisuellWikitext

Version vom 28. Dezember 2016, 13:11 Uhr (Quelltext anzeigen) OE1VMC (Diskussion | Beiträge) ← Zum vorherigen Versionsunterschied	**Aktuelle Version vom 15. Februar 2017, 23:03 Uhr (Quelltext anzeigen)** OE1VMC (Diskussion | Beiträge) K (Link zu ROS User's Guide hinzugefügt)

(2 dazwischenliegende Versionen desselben Benutzers werden nicht angezeigt)

	Zeile 5:		**Zeile 5:**
−	**Dieser** Artikel **wurde** noch **nicht geschrieben**.	+	**Der** Artikel **über ROS ist** noch **in Arbeit**.
−	Weitere Informationen: [http://www.sigidwiki.com/wiki/ROS Signal Identification Wiki]	+	**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]].		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.