

---

## 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](#)  
[Visuell Wikitext](#)

**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:
<input type="text"/>		<input type="text"/>
<input type="text"/>		<input type="text"/>
- <b>Dieser Artikel wurde noch nicht geschrieben.</b>	+	<b>Der Artikel über ROS ist noch in Arbeit.</b>
<input type="text"/>		<input type="text"/>
- Weitere Informationen: [http://www.sigidwiki.com/wiki/ROS_Signal_Identification_Wiki]	+	<b>Dieses Übertragungsverfahren wurde entwickelt von OM José Alberto Nieto Ros ([http://www.qrz.com/db/ea5hvk EA5HVK]).</b>
<input type="text"/>		<input type="text"/>
<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"/>		<input type="text"/>
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](#).

## ROS: Unterschied zwischen den Versionen

[Versionsgeschichte interaktiv durchsuchen](#)  
[Visuell Wikitext](#)

**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:
<input type="text"/>		<input type="text"/>
<input type="text"/>		<input type="text"/>
- <b>Dieser Artikel wurde noch nicht geschrieben.</b>	+	<b>Der Artikel über ROS ist noch in Arbeit.</b>
<input type="text"/>		<input type="text"/>
- Weitere Informationen: [http://www.sigidwiki.com/wiki/ROS_Signal_Identification_Wiki]	+	<b>Dieses Übertragungsverfahren wurde entwickelt von OM José Alberto Nieto Ros ([http://www.qrz.com/db/ea5hvk EA5HVK]).</b>
		<input type="text"/>
	+	Weitere Informationen: [ <a href="https://rosmodem.wordpress.com">https://rosmodem.wordpress.com</a> <b>ROS Software</b> ], [ <a href="http://www.aripv.it/files/ROS_User's_Guide_2.0_English-.pdf">http://www.aripv.it/files/ROS User's Guide 2.0 -English-.pdf</a> ] <b>ROS User's Guide 2.0</b> ] und [http://www.sigidwiki.com/wiki/ROS_Signal_Identification_Wiki]
<input type="text"/>		<input type="text"/>
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](#).

## ROS: Unterschied zwischen den Versionen

[Versionsgeschichte interaktiv durchsuchen](#)  
[Visuell Wikitext](#)

**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:
<input type="text"/>		<input type="text"/>
<input type="text"/>		<input type="text"/>
- <b>Dieser Artikel wurde noch nicht geschrieben.</b>	+	<b>Der Artikel über ROS ist noch in Arbeit.</b>
<input type="text"/>		<input type="text"/>
- Weitere Informationen: [http://www.sigidwiki.com/wiki/ROS_Signal_Identification_Wiki]	+	<b>Dieses Übertragungsverfahren wurde entwickelt von OM José Alberto Nieto Ros ([http://www.qrz.com/db/ea5hvk EA5HVK]).</b>
		<input type="text"/>
	+	Weitere Informationen: [ <a href="https://rosmodem.wordpress.com">https://rosmodem.wordpress.com</a> <b>ROS Software</b> ], [ <a href="http://www.aripv.it/files/ROS_User's_Guide_2.0_English-.pdf">http://www.aripv.it/files/ROS User's Guide 2.0 -English-.pdf</a> ] <b>ROS User's Guide 2.0</b> ] und [http://www.sigidwiki.com/wiki/ROS_Signal_Identification_Wiki]
<input type="text"/>		<input type="text"/>
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](#).

## ROS: Unterschied zwischen den Versionen

[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:
<input type="text"/>		<input type="text"/>
<input type="text"/>		<input type="text"/>
- <b>Dieser Artikel wurde noch nicht geschrieben.</b>	+	<b>Der Artikel über ROS ist noch in Arbeit.</b>
<input type="text"/>		<input type="text"/>
- Weitere Informationen: [http://www.sigidwiki.com/wiki/ROS_Signal_Identification_Wiki]	+	<b>Dieses Übertragungsverfahren wurde entwickelt von OM José Alberto Nieto Ros ([http://www.qrz.com/db/ea5hvk EA5HVK]).</b>
		<input type="text"/>
	+	Weitere Informationen: [ <a href="https://rosmodem.wordpress.com">https://rosmodem.wordpress.com</a> <b>ROS Software</b> ], [ <a href="http://www.aripv.it/files/ROS_User's_Guide_2.0_English-.pdf">http://www.aripv.it/files/ROS User's Guide 2.0 -English-.pdf</a> ] <b>ROS User's Guide 2.0</b> ] und [http://www.sigidwiki.com/wiki/ROS_Signal_Identification_Wiki]
<input type="text"/>		<input type="text"/>
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](#).

## ROS: Unterschied zwischen den Versionen

[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:
<input type="text"/>		<input type="text"/>
<input type="text"/>		<input type="text"/>
- <b>Dieser Artikel wurde noch nicht geschrieben.</b>	+	<b>Der Artikel über ROS ist noch in Arbeit.</b>
<input type="text"/>		<input type="text"/>
- Weitere Informationen: [http://www.sigidwiki.com/wiki/ROS_Signal_Identification_Wiki]	+	<b>Dieses Übertragungsverfahren wurde entwickelt von OM José Alberto Nieto Ros ([http://www.qrz.com/db/ea5hvk EA5HVK]).</b>
		<input type="text"/>
	+	Weitere Informationen: [ <a href="https://rosmodem.wordpress.com">https://rosmodem.wordpress.com</a> <b>ROS Software</b> ], [ <a href="http://www.aripv.it/files/ROS_User's_Guide_2.0_English-.pdf">http://www.aripv.it/files/ROS User's Guide 2.0 -English-.pdf</a> ] <b>ROS User's Guide 2.0</b> ] und [http://www.sigidwiki.com/wiki/ROS_Signal_Identification_Wiki]
<input type="text"/>		<input type="text"/>
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](#).

## ROS: Unterschied zwischen den Versionen

[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:
<input type="text"/>		<input type="text"/>
<input type="text"/>		<input type="text"/>
- <b>Dieser Artikel wurde noch nicht geschrieben.</b>	+	<b>Der Artikel über ROS ist noch in Arbeit.</b>
<input type="text"/>		<input type="text"/>
- Weitere Informationen: [http://www.sigidwiki.com/wiki/ROS_Signal_Identification_Wiki]	+	<b>Dieses Übertragungsverfahren wurde entwickelt von OM José Alberto Nieto Ros ([http://www.qrz.com/db/ea5hvk EA5HVK]).</b>
		<input type="text"/>
	+	Weitere Informationen: [ <a href="https://rosmodem.wordpress.com">https://rosmodem.wordpress.com</a> <b>ROS Software</b> ], [ <a href="http://www.aripv.it/files/ROS_User's_Guide_2.0_English-.pdf">http://www.aripv.it/files/ROS User's Guide 2.0 -English-.pdf</a> ] <b>ROS User's Guide 2.0</b> ] und [http://www.sigidwiki.com/wiki/ROS_Signal_Identification_Wiki]
<input type="text"/>		<input type="text"/>
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](#).

## ROS: Unterschied zwischen den Versionen

[Versionsgeschichte interaktiv durchsuchen](#)  
[Visuell Wikitext](#)

**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:
<input type="text"/>		<input type="text"/>
<input type="text"/>		<input type="text"/>
- <b>Dieser Artikel wurde noch nicht geschrieben.</b>	+	<b>Der Artikel über ROS ist noch in Arbeit.</b>
<input type="text"/>		<input type="text"/>
- Weitere Informationen: [http://www.sigidwiki.com/wiki/ROS_Signal_Identification_Wiki]	+	<b>Dieses Übertragungsverfahren wurde entwickelt von OM José Alberto Nieto Ros ([http://www.qrz.com/db/ea5hvk EA5HVK]).</b>
		<input type="text"/>
	+	Weitere Informationen: [ <a href="https://rosmodem.wordpress.com">https://rosmodem.wordpress.com</a> <b>ROS Software</b> ], [ <a href="http://www.aripv.it/files/ROS_User's_Guide_2.0_English-.pdf">http://www.aripv.it/files/ROS User's Guide 2.0 -English-.pdf</a> ] <b>ROS User's Guide 2.0</b> ] und [http://www.sigidwiki.com/wiki/ROS_Signal_Identification_Wiki]
<input type="text"/>		<input type="text"/>
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](#).

## ROS: Unterschied zwischen den Versionen

[Versionsgeschichte interaktiv durchsuchen](#)  
[Visuell Wikitext](#)

**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:
<input type="text"/>		<input type="text"/>
<input type="text"/>		<input type="text"/>
- <b>Dieser Artikel wurde noch nicht geschrieben.</b>	+	<b>Der Artikel über ROS ist noch in Arbeit.</b>
<input type="text"/>		<input type="text"/>
- Weitere Informationen: [http://www.sigidwiki.com/wiki/ROS_Signal_Identification_Wiki]	+	<b>Dieses Übertragungsverfahren wurde entwickelt von OM José Alberto Nieto Ros ([http://www.qrz.com/db/ea5hvk EA5HVK]).</b>
		<input type="text"/>
	+	Weitere Informationen: [ <a href="https://rosmodem.wordpress.com">https://rosmodem.wordpress.com</a> <b>ROS Software</b> ], [ <a href="http://www.aripv.it/files/ROS_User's_Guide_2.0_English-.pdf">http://www.aripv.it/files/ROS User's Guide 2.0 -English-.pdf</a> ] <b>ROS User's Guide 2.0</b> ] und [http://www.sigidwiki.com/wiki/ROS_Signal_Identification_Wiki]
<input type="text"/>		<input type="text"/>
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](#).