

ROS

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

Version vom 28. Dezember 2016, 14:02 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)

(Eine dazwischenliegende Version desselben Benutzers wird nicht angezeigt)

Zeile 7:	Zeile 7:
Der Artikel über ROS ist noch in Arbeit.	Der Artikel über ROS ist noch in Arbeit.
– Weitere Informationen: [https://rosmodem.wordpress.com ROS Software] und [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](#).