
Inhaltsverzeichnis

1. ROS	8
2. Benutzer:OE1VMC	3
3. JT65	4
4. JT6M	5
5. JT9	6
6. QRA64	7
7. WSPR	9

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:

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](http://www.sigidwiki.com/wiki/ROS_Signal_Identification_Wiki)]

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

Zeile 7:

Der Artikel über ROS ist noch in Arbeit.

+ **Dieses Übertragungsverfahren wurde entwickelt von OM José Alberto Nieto Ros ([\[http://www.qrz.com/db/ea5hvk EA5HVK\]](http://www.qrz.com/db/ea5hvk)).**

+ Weitere Informationen: [<https://rosmodem.wordpress.com> ROS Software], **[\[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) ROS User's Guide 2.0** und [[http://www.sigidwiki.com/wiki/ROS Signal Identification Wiki](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](#).

ROS: Unterschied zwischen den Versionen

[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](#).

ROS: Unterschied zwischen den Versionen

[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](#).

ROS: Unterschied zwischen den Versionen

[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:

Der Artikel über ROS ist noch in Arbeit.

Zeile 7:

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](http://www.sigidwiki.com/wiki/ROS_Signal_Identification_Wiki)]

+ **Dieses Übertragungsverfahren wurde entwickelt von OM José Alberto Nieto Ros ([\[http://www.qrz.com/db/ea5hvk EA5HVK\]](http://www.qrz.com/db/ea5hvk)).**

+ Weitere Informationen: [<https://rosmodem.wordpress.com> ROS Software], [[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) ROS User's Guide 2.0] und [[http://www.sigidwiki.com/wiki/ROS Signal Identification Wiki](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](#).

ROS: Unterschied zwischen den Versionen

[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:

Der Artikel über ROS ist noch in Arbeit.

Zeile 7:

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](http://www.sigidwiki.com/wiki/ROS_Signal_Identification_Wiki)]

+ **Dieses Übertragungsverfahren wurde entwickelt von OM José Alberto Nieto Ros ([\[http://www.qrz.com/db/ea5hvk EA5HVK\]](http://www.qrz.com/db/ea5hvk)).**

+ Weitere Informationen: [<https://rosmodem.wordpress.com> ROS Software], [[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) ROS User's Guide 2.0] und [[http://www.sigidwiki.com/wiki/ROS Signal Identification Wiki](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](#).

ROS: Unterschied zwischen den Versionen

[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:

Der Artikel über ROS ist noch in Arbeit.

Zeile 7:

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](http://www.sigidwiki.com/wiki/ROS_Signal_Identification_Wiki)]

+ **Dieses Übertragungsverfahren wurde entwickelt von OM José Alberto Nieto Ros ([\[http://www.qrz.com/db/ea5hvk EA5HVK\]](http://www.qrz.com/db/ea5hvk)).**

+ Weitere Informationen: [<https://rosmodem.wordpress.com> ROS Software], [[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) ROS User's Guide 2.0] und [[http://www.sigidwiki.com/wiki/ROS Signal Identification Wiki](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](#).

ROS: Unterschied zwischen den Versionen

[Versionsgeschichte interaktiv durchsuchen](#)
[VisuellWikitext](#)

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](#).

ROS: Unterschied zwischen den Versionen

[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:

Der Artikel über ROS ist noch in Arbeit.

Zeile 7:

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](#).