

## Inhaltsverzeichnis

---

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

## ROS

---

**Version vom 28. Dezember 2016, 13:05 Uhr (Quelle anzeigen)**

[OE1VMC](#) ([Diskussion](#) | [Beiträge](#))

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

**Aktuelle Version vom 15. Februar 2017, 23:03 Uhr (Quelle anzeigen)**

[OE1VMC](#) ([Diskussion](#) | [Beiträge](#))

[K](#) (Link zu ROS User's Guide hinzugefügt)

---

## ROS und Benutzer:OE1VMC: Unterschied zwischen den Seiten

---

**Version vom 28. Dezember 2016, 13:05 Uhr (Quelltext anzeigen)**

[OE1VMC](#) ([Diskussion](#) | [Beiträge](#))

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

**Aktuelle Version vom 8. April 2021, 20:44 Uhr (Quelltext anzeigen)**

[OE1VMC](#) ([Diskussion](#) | [Beiträge](#))

(Markierung: [Visuelle Bearbeitung](#))

---

## ROS und JT65: Unterschied zwischen den Seiten

---

**Version vom 28. Dezember 2016, 13:05 Uhr (Quelle anzeigen)** **Aktuelle Version vom 2. Oktober 2021, 00:50 Uhr (Quelle anzeigen)**

[OE1VMC](#) ([Diskussion](#) | [Beiträge](#))

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

[OE1VMC](#) ([Diskussion](#) | [Beiträge](#))

[K](#) (aktualisiert auf WSJT-X 2.5.0)  
([Markierung](#): [Visuelle Bearbeitung](#))

---

## ROS und JT6M: Unterschied zwischen den Seiten

---

**Version vom 28. Dezember 2016, 13:05 Uhr (Quelle anzeigen)**

[OE1VMC](#) ([Diskussion](#) | [Beiträge](#))

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

**Aktuelle Version vom 29. August 2017, 08:37 Uhr (Quelle anzeigen)**

[OE1VMC](#) ([Diskussion](#) | [Beiträge](#))

[K](#) (→Digitale Betriebsarten im Detail: JT6M)

---

## ROS und JT9: Unterschied zwischen den Seiten

---

**Version vom 28. Dezember 2016, 13:05 Uhr (Quelle: [Quelle](#))** **Aktuelle Version vom 2. Oktober 2021, 00:52 Uhr (Quelle: [Quelle](#))**

[OE1VMC](#) ([Diskussion](#) | [Beiträge](#))

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

[OE1VMC](#) ([Diskussion](#) | [Beiträge](#))

[K](#) (aktualisiert auf WSJT-X v. 2.5.0)  
([Markierung](#): [Visuelle Bearbeitung](#))

---

## ROS und QRA64: Unterschied zwischen den Seiten

---

**Version vom 28. Dezember 2016, 13:05 Uhr (Quelle anzeigen)** **Aktuelle Version vom 2. Oktober 2021, 00:55 Uhr (Quelle anzeigen)**

[OE1VMC](#) ([Diskussion](#) | [Beiträge](#))

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

[OE1VMC](#) ([Diskussion](#) | [Beiträge](#))

[K](#) (aktualisiert auf WSJT-X v. 2.5.0)

([Markierung](#): [Visuelle Bearbeitung](#))

---

## ROS: Unterschied zwischen den Versionen

---

**Version vom 28. Dezember 2016, 13:05 Uhr (Quelle anzeigen)**

[OE1VMC](#) ([Diskussion](#) | [Beiträge](#))

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

**Aktuelle Version vom 15. Februar 2017, 23:03 Uhr (Quelle anzeigen)**

[OE1VMC](#) ([Diskussion](#) | [Beiträge](#))

[K](#) (Link zu ROS User's Guide hinzugefügt)

---



## ROS und WSPR: Unterschied zwischen den Seiten

---

**Version vom 28. Dezember 2016, 13:05 Uhr (Quelltext anzeigen)**

[OE1VMC](#) ([Diskussion](#) | [Beiträge](#))

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

**Aktuelle Version vom 15. Februar 2021, 01:19 Uhr (Quelltext anzeigen)**

[OE1VMC](#) ([Diskussion](#) | [Beiträge](#))

[K](#) (siehe auch [FT4](#), [FST4](#))

---