
Inhaltsverzeichnis

ROS

Versionsgeschichte interaktiv durchsuchen
 VisuellWikitext

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 2017, 23:03 Uhr (Quelltext anzeigen)
 OE1VMC (Diskussion | Beiträge)
 K (Link zu ROS User's Guide hinzugefügt)

(3 dazwischenliegende Versionen desselben Benutzers werden nicht angezeigt)

| Zeile 1: | Zeile 1: |
|--|---|
| <input type="text"/> | <input type="text"/> |
| <input type="text"/> | <input type="text"/> |
| | + [[Kategorie:Digitale_Betriebsarten]] |
| | + == Digitale Betriebsarten im Detail: ROS == |
| <input type="text"/> | <input type="text"/> |
| - <input type="text" value="http://www.sigidwiki.com/wiki/ROS"/> | + <input type="text"/> |
| | + Der Artikel über ROS ist noch in Arbeit. |
| | + <input type="text"/> |
| | + Dieses Übertragungsverfahren wurde entwickelt von OM José Alberto Nieto Ros ([http://www.qrz.com/db/ea5hvk EA5HVK]). |
| | + <input type="text"/> |
| | + 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] |
| | + <input type="text"/> |
| | + 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](#).