

---

## 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"/>
	+ <b>[[Kategorie:Digitale_Betriebsarten]]</b>
	+ <b>== Digitale Betriebsarten im Detail: ROS ==</b>
<input type="text"/>	<input type="text"/>
- <input type="text" value="http://www.sigidwiki.com/wiki/ROS"/>	+ <input type="text"/>
	+ <b>Der Artikel über ROS ist noch in Arbeit.</b>
	+ <input type="text"/>
	+ <b>Dieses Übertragungsverfahren wurde entwickelt von OM José Alberto Nieto Ros ([http://www.qrz.com/db/ea5hvk EA5HVK]).</b>
	+ <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"/>
	+ <b>Siehe auch: [[JT65]], [[JT9]], [[JT6M]], [[QRA64]] und [[WSPR]].</b>

---

**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](#).