

ROS

Ausgabe:
03.05.2024

Dieses Dokument wurde erzeugt mit
BlueSpice

Seite von

ROS

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

[Version vom 31. Dezember 2016, 19:36 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)

Zeile 9:

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] 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 9:

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](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](#).