

---

## Inhaltsverzeichnis

## 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)

<b>Zeile 9:</b>	<b>Zeile 9:</b>
Dieses Übertragungsverfahren wurde entwickelt von OM José Alberto Nieto Ros ([http://www.qrz.com/db/ea5hvk EA5HVK]).	Dieses Übertragungsverfahren wurde entwickelt von OM José Alberto Nieto Ros ([http://www.qrz.com/db/ea5hvk EA5HVK]).
<div></div>	<div></div>
<div>–</div> Weitere Informationen: [https://rosmodem.wordpress.com ROS Software] und [http://www.sigidwiki.com/wiki/ROS Signal Identification Wiki]	<div>+</div> Weitere Informationen: [https://rosmodem.wordpress.com ROS Software], <b>[http://www.aripv.it/files/ROS User's Guide 2.0_-English-.pdf ROS User's Guide 2.0]</b> und [http://www.sigidwiki.com/wiki/ROS Signal Identification Wiki]
<div></div>	<div></div>
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](#).