

Inhaltsverzeichnis

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

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:	Zeile 9:
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]).
– Weitere Informationen: [https://rosmodem.wordpress.com ROS Software] und [http://www.sigidwiki.com/wiki/ROS Signal Identification Wiki]	+ 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]
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](#).

ROS: Unterschied zwischen den Versionen

[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](#).

ROS: Unterschied zwischen den Versionen

[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](#).

ROS: Unterschied zwischen den Versionen

[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]

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 ROS User's Guide 2.0]** und [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](#).

ROS: Unterschied zwischen den Versionen

[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](#).

ROS: Unterschied zwischen den Versionen

[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](#).

ROS: Unterschied zwischen den Versionen

[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]

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 ROS User's Guide 2.0]** und [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](#).

ROS: Unterschied zwischen den Versionen

[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]

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 ROS User's Guide 2.0]** und [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](#).