

ROS

Versionsgeschichte interaktiv durchsuchen
 VisuellWikitext

Version vom 28. Dezember 2016, 13:11 Uhr (Quelltext anzeigen)
 OE1VMC ([Diskussion](#) | [Beiträge](#))
 ← Zum vorherigen Versionsunterschied

Version vom 28. Dezember 2016, 14:02 Uhr (Quelltext anzeigen)
 OE1VMC ([Diskussion](#) | [Beiträge](#))
 Zum nächsten Versionsunterschied →

Zeile 5:

– **Dieser Artikel wurde noch nicht geschrieben.**

– Weitere Informationen: [http://www.sigidwiki.com/wiki/ROS Signal Identification Wiki]

Siehe auch: [[JT65]], [[JT9]], [[JT6M]], [[QRA64]] und [[WSPR]].

Zeile 5:

+ **Der Artikel über ROS ist noch in Arbeit.**

+ 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]].

Version vom 28. Dezember 2016, 14:02 Uhr

Digitale Betriebsarten im Detail\ ROS

Der Artikel über ROS ist noch in Arbeit.

Weitere Informationen: [ROS Software](#) und [Signal Identification Wiki](#)

Siehe auch: [JT65](#), [JT9](#), [JT6M](#), [QRA64](#) und [WSPR](#).