

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)

|                                                                                                                                           |                                                                                                                                                                                                                                       |
|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| <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]).                                                                                                                  |
|                                                                                                                                           |                                                                                                                                                                                                                                       |
| – 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], <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] |
|                                                                                                                                           |                                                                                                                                                                                                                                       |
| 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)

|                                                                                                                                                      |                                                                                                                                                                                                                                                  |
|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| <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](#).

## 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](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]

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](#).