

ROS

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

Version vom 28. Dezember 2016, 14:02

Uhr (Quelltext anzeigen)

[OE1VMC](#) ([Diskussion](#) | [Beiträge](#))

[← Zum vorherigen Versionsunterschied](#)

Version vom 31. Dezember 2016, 19:36

Uhr (Quelltext anzeigen)

[OE1VMC](#) ([Diskussion](#) | [Beiträge](#))

[Zum nächsten Versionsunterschied →](#)

Zeile 6:

Der Artikel über ROS ist noch in Arbeit.

Zeile 6:

Der Artikel über ROS ist noch in Arbeit.

+

+

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)]

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 [\[\[WSPR\]\]](#).

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

Version vom 31. Dezember 2016, 19:36 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](#) und [Signal Identification Wiki](#)

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