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
VisuellWikitext

Version vom 31. Dezember 2016, 18:36 Uhr (Quelltext anzeigen) OE1VMC (Diskussion | Beiträge) ← Zum vorherigen Versionsunterschied	**Aktuelle Version vom 15. Februar 2017, 22:03 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, 22:03 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
VisuellWikitext

Version vom 31. Dezember 2016, 18:36 Uhr (Quelltext anzeigen) OE1VMC (Diskussion | Beiträge) ← Zum vorherigen Versionsunterschied	**Aktuelle Version vom 15. Februar 2017, 22:03 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, 22:03 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
VisuellWikitext

Version vom 31. Dezember 2016, 18:36 Uhr (Quelltext anzeigen) OE1VMC (Diskussion | Beiträge) ← Zum vorherigen Versionsunterschied	**Aktuelle Version vom 15. Februar 2017, 22:03 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, 22:03 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
VisuellWikitext

Version vom 31. Dezember 2016, 18:36 Uhr (Quelltext anzeigen) OE1VMC (Diskussion | Beiträge) ← Zum vorherigen Versionsunterschied	**Aktuelle Version vom 15. Februar 2017, 22:03 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, 22:03 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
VisuellWikitext

Version vom 31. Dezember 2016, 18:36 Uhr (Quelltext anzeigen) OE1VMC (Diskussion | Beiträge) ← Zum vorherigen Versionsunterschied	**Aktuelle Version vom 15. Februar 2017, 22:03 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, 22:03 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
VisuellWikitext

Version vom 31. Dezember 2016, 18:36 Uhr (Quelltext anzeigen) OE1VMC (Diskussion | Beiträge) ← Zum vorherigen Versionsunterschied	**Aktuelle Version vom 15. Februar 2017, 22:03 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, 22:03 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
VisuellWikitext

Version vom 31. Dezember 2016, 18:36 Uhr (Quelltext anzeigen) OE1VMC (Diskussion | Beiträge) ← Zum vorherigen Versionsunterschied	**Aktuelle Version vom 15. Februar 2017, 22:03 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, 22:03 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
VisuellWikitext

Version vom 31. Dezember 2016, 18:36 Uhr (Quelltext anzeigen) OE1VMC (Diskussion | Beiträge) ← Zum vorherigen Versionsunterschied	**Aktuelle Version vom 15. Februar 2017, 22:03 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, 22:03 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.