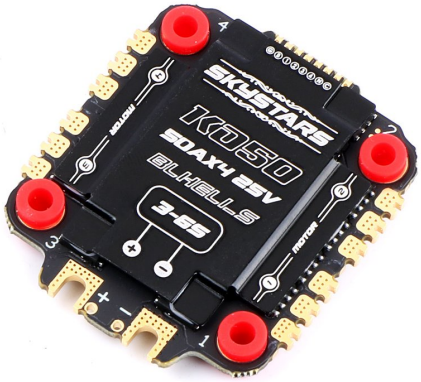
KO50A BLS

4-in-1-Drehzahlregler (ESC) · 50 A · 3–6S
Skystars · Firmware BLHeli_S · 30,5 × 30,5 mm



Lesen Sie vor der Montage die gesamte Anleitung, insbesondere die Sicherheitshinweise in Kapitel 1. Entfernen Sie beim Löten und bei Tests auf dem Tisch stets die Propeller.

www.rotorama.de

Inhalt

1. Sicherheitshinweise

1.1 Vor dem Start

1.2 Rotierende Propeller

1.3 Akkus und Stromversorgung

2. Produktbeschreibung

2.1 Lieferumfang

2.2 Technische Daten

2.3 Aufbau der Platine

2.4 Anschluss an den Flugcontroller

3. Montage und Verdrahtung

3.1 Was Sie zusätzlich benötigen

3.2 Mechanische Montage

3.3 Stromkabel und Kondensator

3.4 Anschluss der Motoren

3.5 Anschluss des Flugcontrollers (FC)

3.6 Erstes Einschalten

4. Einstellung in Betaflight

4.1 ESC-Protokoll

4.2 Stromsensor

4.3 Reihenfolge und Drehrichtung der Motoren

5. ESC-Firmware

5.1 Firmware BLHeli_S

5.2 ESC-Konfiguration

6. Betrieb

6.1 Kontrolle vor dem Flug

6.2 Während und nach dem Flug

6.3 Drohnenbetrieb und Vorschriften

7. Wartung und Fehlerbehebung

7.1 Wartung und Lagerung

7.2 Fehlerbehebung

8. Informationen für den EU- und den tschechischen Markt

8.1 Importeur und verantwortliche Person in der EU

8.2 Produktkonformität

8.3 Entsorgung von Elektrogeräten

9. Gewährleistung und Rechte aus mangelhafter Leistung

1. Sicherheitshinweise

1.1 Vor dem Start

Der Skystars KO50A BLS ist ein vierkanaliger Drehzahlregler (ESC) für FPV-Drohnen und andere Multikopter. Er funktioniert nur zusammen mit einem Flugcontroller (FC), bürstenlosen Motoren und einem Akku. Die Montage erfordert Löten und Grundkenntnisse der Elektronik.

- Kein Spielzeug – außerhalb der Reichweite von Kindern aufbewahren.
- Löten Sie nur auf einer nicht brennbaren Unterlage in einem gut belüfteten Raum. Beim Löten muss der Akku immer abgeklemmt sein.
- Prüfen Sie vor dem ersten Anschließen des Akkus die Platine auf Kurzschlüsse (Lötbrücken, Drahtreste) und die richtige Polarität der Stromversorgung.
- Verändern Sie den ESC nicht und verwenden Sie ihn nicht, wenn er beschädigt, gerissen ist oder verbrannte Bauteile hat.
- Der ESC wird im Betrieb heiß. Nach dem Flug erst abkühlen lassen.

1.2 Rotierende Propeller

Der ESC kann die Motoren jederzeit anlaufen lassen, wenn ein Akku angeschlossen ist – z. B. durch falsche Einstellungen, beim Motortest oder nach versehentlichem Arm (Motoren aktiviert). Rotierende Propeller können schwere Verletzungen verursachen.

- **Entfernen Sie stets die Propeller** beim Löten, bei der Konfiguration am Computer und beim Testen der Motoren.
- Montieren Sie die Propeller erst, nachdem Sie Reihenfolge und Drehrichtung der Motoren geprüft haben (Kapitel 4.3).
- Akku nur im Zustand Disarm (Motoren deaktiviert) an- und abstecken und nur, wenn niemand in Reichweite der Propeller ist.

1.3 Akkus und Stromversorgung

Der ESC ist für die Versorgung aus einem Li-Po-Akku mit 3 bis 6 Zellen (3–6S) ausgelegt. Die auf der Abdeckung des ESC angegebene Höchstspannung beträgt **25 V**.

- Voll geladene Li-Po-Zelle: 4,20 V; voll geladener 6S-Li-Po-Akku: 25,2 V.
- LiHV-Akkus werden auf 4,35 V/Zelle geladen. Ein voll geladener **6S-LiHV-Akku (26,1 V) überschreitet die auf der Abdeckung angegebene Spannung** – verwenden Sie bei 6S nur Li-Po-Akkus (4,20 V/Zelle).
- Beenden Sie den Flug spätestens, wenn die Spannung auf 3,5 V/Zelle fällt (z. B. 21,0 V bei 6S, 14,0 V bei 4S). Lagern Sie Akkus bei 3,8 V/Zelle.
- Schließen Sie den Akku nie verpolt an – das zerstört den ESC. Verwenden Sie keinen aufgeblähten Akku.

2. Produktbeschreibung

2.1 Lieferumfang

- 1× Drehzahlregler (ESC) Skystars KO50A BLS (4-in-1) mit Silikondämpfern in den Befestigungslöchern
- 1× Zubehörset

Laut verfügbarer Dokumentation enthält das Zubehörset einen Low-ESR-Kondensator (35 V), ein Kabel zum Flugcontroller und Gummidämpfer für M3-Schrauben. Der genaue Inhalt kann je nach Produktionscharge abweichen.

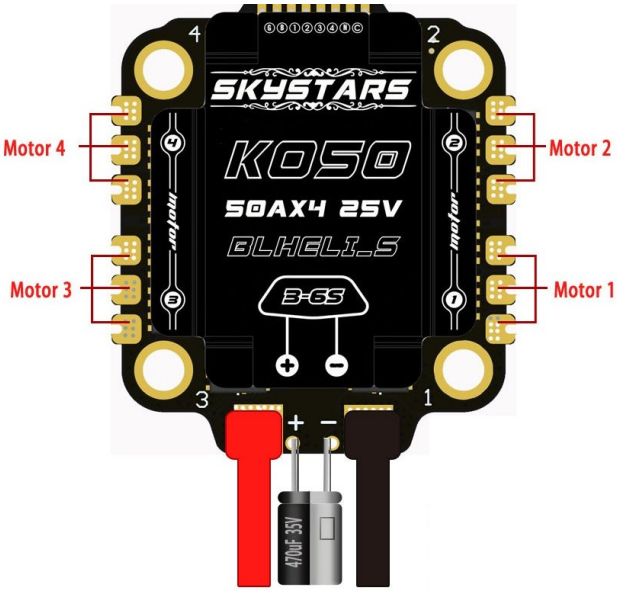
Nicht enthalten: Flugcontroller (FC), Motoren, Propeller, Akku und Schrauben zur Befestigung im Rahmen.

2.2 Technische Daten

Parameter	Wert
Bezeichnung	Skystars KO50A BLS (KO50 auf der Abdeckung)
Typ	4-in-1-Drehzahlregler für bürstenlose Motoren
Eingangsspannung	3–6S Li-Po (max. 25 V laut Abdeckung)
Dauerstrom	50 A pro Kanal (50A×4 auf der Abdeckung)
MCU	BB21, 48 MHz
Firmware	BLHeli_S, Target Q-H-50
Unterstützte Protokolle	DShot150, DShot300, DShot600, MultiShot, OneShot
Stromsensor	ja
BEC (Spannungsregler)	nein
Abmessungen der Platine	41 × 46 mm
Lochabstand	30,5 × 30,5 mm, Löcher ø 3 mm (M3)
Gewicht	13,3 g
FC-Stecker	8-polig: CURN, NC, S4, S3, S2, S1, BAT, GND

※ Der Hersteller gibt keinen Spitzenstrom (Burst) an. Wählen Sie Motoren und Propeller so, dass der Dauerstrom keines Kanals 50 A überschreitet.

2.3 Aufbau der Platine



Anordnung der Lötpads für Motoren und Stromversorgung (nach Skystars-Dokumentation).

Motor 1–4 – drei Lötpads pro Motor. Die Zahlen 1–4 sind auch in den Ecken der Platine aufgedruckt und entsprechen der Standard-Motorreihenfolge in Betaflight (Quad X).

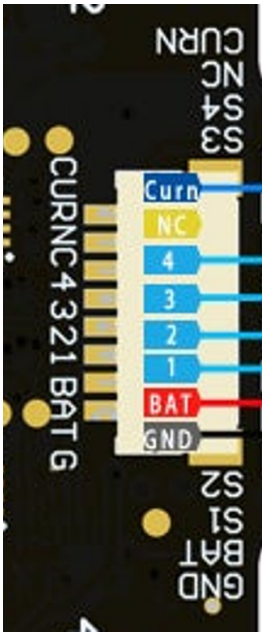
+ / − – Lötpads für die Akkuversorgung (Plus und Minus) am Platinenrand zwischen Motor 3 und 1.

8-poliger Stecker – Verbindung zum Flugcontroller am gegenüberliegenden Platinenrand zwischen Motor 4 und 2 (Kapitel 2.4).

Befestigungslöcher – Lochabstand 30,5 × 30,5 mm mit Silikondämpfern für M3-Schrauben.

2.4 Anschluss an den Flugcontroller

Der ESC wird mit einem 8-adrigen Kabel an den Flugcontroller angeschlossen. Pinbelegung laut Platinenbeschriftung:



8-poliger Stecker auf der Unterseite des ESC (Herstellerdokumentation).

Pin	Funktion
CURN	Ausgang des Stromsensors (zum Eingang CURR / CURT des Flugcontrollers)
NC	nicht belegt
S4	Signal Motor 4
S3	Signal Motor 3
S2	Signal Motor 2
S1	Signal Motor 1
BAT	Akkuspannung für den Flugcontroller (Versorgung und Spannungsmessung)
GND	Masse

Am BAT-Pin liegt die volle Akkuspannung an. Der ESC hat kein eigenes BEC – niedrige Spannungen (5 V, 10 V) muss der Flugcontroller erzeugen.

3. Montage und Verdrahtung

3.1 Was Sie zusätzlich benötigen

- einen Rahmen für den Lochabstand 30,5 × 30,5 mm und einen Flugcontroller (FC) mit gleichem Lochabstand,
- vier bürstenlose Motoren und Propeller, geeignet für 50 A pro Kanal und 3–6S,
- Stromkabel mit ausreichendem Querschnitt und einen Akkustecker (z. B. XT60),
- einen Lötkolben mit feiner Spitze, Lötzinn mit Flussmittel, M3-Schrauben und einen Computer mit Betaflight Configurator.

3.2 Mechanische Montage

- Montieren Sie den ESC auf den Silikondämpfern im Rahmen, damit keine Vibrationen übertragen werden und sich die Platine nicht verbiegt.
- Ziehen Sie die Schrauben nur leicht an – zu festes Anziehen drückt die Dämpfer zusammen und hebt die Entkopplung auf.
- Lassen Sie zwischen ESC und Flugcontroller einen Abstand; weder Platine noch Abdeckung dürfen den Carbonrahmen oder andere Teile berühren. Carbon ist elektrisch leitfähig.
- Der ESC braucht Luftstrom zur Kühlung. Decken Sie ihn nicht mit Schaumstoff oder Klebeband ab.

3.3 Stromkabel und Kondensator

Löten Sie die Stromkabel an die Pads **+** (rot) und **−** (schwarz). Die Lötstelle muss glänzend und gut benetzt sein, ohne Zinnspitzen zu den Nachbarpads.

① Löten Sie den **mitgelieferten Low-ESR-Kondensator** an die Strompads (oder so nah wie möglich daran). Achten Sie auf die Polarität: Der Streifen auf dem Kondensator markiert den Minuspol (−).

② Der Kondensator dämpft Spannungsspitzen beim Schalten der Motoren. Ohne ihn können der ESC und die über den BAT-Pin versorgte Elektronik beschädigt und das Videobild gestört werden.

③ Sichern Sie den Kondensator (mit Kabelbinder oder Schrumpfschlauch), damit Vibrationen seine Anschlussdrähte nicht abbrechen.

④ Löten Sie den Akkustecker an das andere Ende der Stromkabel und prüfen Sie erneut die Polarität.

Der Hersteller warnt ausdrücklich: Verwenden Sie den mitgelieferten Low-ESR-Kondensator (PLEASE USE LOW ESR CAPACITOR SUPPLIED!).

3.4 Anschluss der Motoren

Löten Sie die drei Drähte jedes Motors an die drei Pads des zugehörigen Kanals gemäß der Abbildung in Kapitel 2.3. Die Reihenfolge der drei Drähte beeinflusst die Funktion nicht – sie bestimmt nur die Drehrichtung, die sich später per Software ändern lässt (Kapitel 4.3).

- Kürzen Sie die Motordrähte auf die nötige Länge, lassen Sie aber Spiel für die Bewegung der Dämpfer.
- Achten Sie darauf, dass sich Lötstellen benachbarter Pads nicht berühren und die Drähte nicht über scharfe Rahmenkanten laufen.

3.5 Anschluss des Flugcontrollers (FC)

Stecken Sie das 8-polige Kabel in den Stecker des ESC und in den ESC-Stecker des Flugcontrollers. Die Pinreihenfolge kann bei Flugcontrollern verschiedener Hersteller abweichen.

- Vergleichen Sie vor dem Anschließen die Pinbelegung des ESC (Kapitel 2.4) mit der Ihres Flugcontrollers. Vor allem die Pins **BAT** und **GND** müssen zu gleich bezeichneten FC-Pins führen.
- Weicht die Reihenfolge ab, ordnen Sie die Drähte im Stecker um oder verwenden Sie ein Kabel mit passender Belegung. Ein falsch verdrahteter BAT-Pin kann den Flugcontroller zerstören.
- Hat der Flugcontroller keinen 8-poligen Stecker, können die Drähte direkt an seine Pads M1–M4, CURR, VBAT und GND gelötet werden.

3.6 Erstes Einschalten

① Entfernen Sie die Propeller. Prüfen Sie mit einem Multimeter, dass zwischen den Stromkabeln + und − kein Kurzschluss besteht.

② Wenn Sie einen Strombegrenzer (Smoke Stopper) haben, verwenden Sie ihn beim ersten Einschalten.

③ Schließen Sie den Akku an. Die Motoren piepen nach dem Anschließen – der ESC ist initialisiert.

④ Riechen Sie Brandgeruch, sehen Sie Rauch oder erhitzt sich ein Bauteil schnell, klemmen Sie den Akku sofort ab.

4. Einstellung in Betaflight

Die folgenden Einstellungen erfolgen im Betaflight Configurator mit verbundenem Flugcontroller. Lassen Sie die Propeller bei allen Schritten demontiert.

4.1 ESC-Protokoll

Wählen Sie auf der Karte *Configuration* im Abschnitt *ESC/Motor Features* das Protokoll **DSHOT600** oder **DSHOT300**. Lassen Sie *Bidirectional DShot* **deaktiviert** – die ausgelieferte Firmware BLHeli_S unterstützt kein bidirektionales DShot (Drehzahltelemetrie für den RPM-Filter) und die Motoren könnten nicht korrekt anlaufen. Speichern Sie mit *Save and Reboot*.

4.2 Stromsensor

Stellen Sie auf der Karte *Power & Battery* im Abschnitt *Battery* die *Current Meter Source* auf *Onboard ADC* und tragen Sie im Abschnitt *Amperage Meter* die Herstellerwerte ein:

Eintrag	Wert
Scale [1/10th mV/A]	290
Offset [mA]	0

※ Der Stromsensor gibt seinen Wert am Pin CURN aus. Für genauere Messung vergleichen Sie den im OSD angezeigten Verbrauch nach dem Flug mit der vom Ladegerät nachgeladenen Ladung und passen Sie bei Bedarf den Wert *Scale* an.

4.3 Reihenfolge und Drehrichtung der Motoren

① Entfernen Sie die Propeller und schließen Sie den Akku an.

② Bestätigen Sie auf der Karte *Motors* die Warnung und lassen Sie die Motoren 1–4 mit den einzelnen Schiebereglern nacheinander anlaufen. Prüfen Sie, ob der drehende Motor dem Schema auf dem Bildschirm entspricht.

③ Dreht sich ein anderer Motor, korrigieren Sie die Zuordnung (in Betaflight mit der Funktion *Motor direction / Reorder motors* oder mit dem Befehl *resource* im CLI) oder prüfen Sie die Drahtreihenfolge im Kabel.

④ Prüfen Sie die Drehrichtung. Kehren Sie einen falsch drehenden Motor im ESC-Konfigurator (Kapitel 5.2) mit der Option *Motor Direction* um oder vertauschen Sie zwei beliebige Drähte dieses Motors.

⑤ Montieren Sie erst dann die Propeller gemäß der gewählten Drehrichtung (Standard oder *Motor direction is reversed*).

5. ESC-Firmware

5.1 Firmware BLHeli_S

Der ESC wird mit der Firmware **BLHeli_S**, Target **Q-H-50**, geliefert. Die Werksversion der Firmware kann je nach Produktionscharge abweichen. Der ESC ist ohne Update voll funktionsfähig.

Das Aufspielen einer anderen Firmware (z. B. Bluejay) erfolgt auf eigene Gefahr. Wählen Sie stets eine Firmware, die genau zu MCU und Target des ESC passt. Ungeeignete Firmware kann ESC oder Motoren beschädigen; ein solcher Schaden ist kein Produktmangel.

5.2 ESC-Konfiguration

ESC-Parameter (Drehrichtung, Piepton-Lautstärke, Timing u. a.) werden über den Flugcontroller im Passthrough-Modus geändert, ohne den ESC abzuklemmen:

① Entfernen Sie die Propeller, verbinden Sie den Flugcontroller per USB-Kabel mit dem Computer und **schließen Sie den Akku an** – ohne Akkuversorgung kommuniziert der ESC nicht.

② Öffnen Sie den Web-Konfigurator esc-configurator.com (in Chrome oder Edge) oder das Programm BLHeliSuite.

③ Verbinden Sie sich mit dem seriellen Port des Flugcontrollers und lesen Sie die Einstellungen aus (*Read Setup*).

④ Ändern Sie die gewünschten Parameter und speichern Sie sie (*Write Setup*). Klemmen Sie danach Akku und USB ab.

※ Unterbrechen Sie die Stromversorgung während der Konfiguration nicht – ein abgebrochener Schreibvorgang kann den ESC funktionsunfähig machen.

6. Betrieb

6.1 Kontrolle vor dem Flug

- Setzen Sie einen voll geladenen Akku ein (Li-Po 4,20 V/Zelle).
- Prüfen Sie, ob ESC, Kondensator, Stromkabel und Akkustecker fest gesichert sind.
- Prüfen Sie die Lötstellen der Motoren und der Stromversorgung – sie dürfen nicht gerissen, geschwärzt oder lose sein.
- Prüfen Sie, dass weder die ESC-Abdeckung noch die Drähte den Carbonrahmen oder die Propeller berühren.
- Prüfen Sie, ob das OSD Akkuspannung und Strom im erwarteten Bereich anzeigt.

6.2 Während und nach dem Flug

- Beobachten Sie die Spannung im OSD und beenden Sie den Flug spätestens bei 3,5 V/Zelle.
- Prüfen Sie nach dem Flug die Temperatur von ESC und Motoren durch Berühren. Ist der ESC nach einem normalen Flug übermäßig heiß, prüfen Sie die Wahl von Motoren, Propellern und die Kühlung.
- Prüfen Sie nach einem Crash oder Absturz Platine, Kondensator und Lötstellen, bevor Sie den Akku anschließen.
- Klemmen Sie den Akku nach dem Flug ab; lassen Sie den ESC nicht dauerhaft am Akku angeschlossen.

6.3 Drohnenbetrieb und Vorschriften

Der ESC ist ein Bauteil eines unbemannten Luftfahrzeugs. Dessen Betrieb regeln die Verordnungen (EU) 2019/947 und 2019/945, die in allen EU-Mitgliedstaaten gelten; die nationalen Durchführungsvorschriften unterscheiden sich jedoch von Land zu Land (Registrierung des Betreibers, Kompetenz des Fernpiloten, geografische Gebiete, Versicherung). **Es gilt stets das Recht des Landes, in dem Sie die Drohne betreiben.** In der Tschechischen Republik informiert die Zivilluftfahrtbehörde (www.caa.gov.cz).

7. Wartung und Fehlerbehebung

7.1 Wartung und Lagerung

- Halten Sie den ESC trocken und sauber. Entfernen Sie Staub und Schmutz mit einem trockenen Pinsel oder Druckluft.
- Lassen Sie die Drohne nach Flügen bei Feuchtigkeit vollständig trocknen, bevor Sie den Akku wieder anschließen. Feuchtigkeit und leitfähiger Schmutz (Gras, Schlamm) können einen Kurzschluss verursachen.
- Prüfen Sie den Kondensator bei jeder größeren Reparatur. Ersetzen Sie einen aufgeblähten oder beschädigten Kondensator sofort durch einen Low-ESR-Typ mit mindestens 35 V.
- Lagern Sie den ESC trocken bei Raumtemperatur, ohne direkte Sonneneinstrahlung und vom Akku getrennt.

7.2 Fehlerbehebung

Problem	Mögliche Ursache und Lösung
Motoren piepen nach dem Anschließen des Akkus nicht	Keine Versorgung – prüfen Sie Stecker, Strom-Lötstellen und Polarität. Bei Brandgeruch oder Rauch den Akku sofort abklemmen.
Motoren piepen, drehen nach Arm aber nicht oder stottern	Falsches ESC-Protokoll oder *Bidirectional DShot* aktiviert – siehe Kapitel 4.1. Prüfen Sie die Signaldrähte S1–S4.
Es dreht sich ein anderer Motor als erwartet	Falsche Signalreihenfolge – korrigieren Sie die Motorzuordnung oder die Kabelbelegung (Kapitel 4.3).
Ein Motor dreht in die falsche Richtung	Ändern Sie die Richtung im ESC-Konfigurator oder vertauschen Sie zwei Motordrähte (Kapitel 4.3).
Ein Motor stottert oder läuft nicht an	Kalte oder gerissene Lötstelle an den Motorpads, beschädigter Draht oder defekter Motor.
OSD zeigt keinen oder einen unsinnigen Strom	Prüfen Sie den Draht CURN, die Quelle *Onboard ADC* und die Werte Scale 290 / Offset 0 (Kapitel 4.2).
Der Konfigurator findet den ESC nicht	Schließen Sie den Akku an (Passthrough funktioniert ohne ihn nicht), prüfen Sie die Signaldrähte und schließen Sie andere Programme, die den seriellen Port nutzen.
Bildstörungen oder instabiler FC	Fehlender oder beschädigter Kondensator – siehe Kapitel 3.3.

8. Informationen für den EU- und den tschechischen Markt

8.1 Importeur und verantwortliche Person in der EU

Das Produkt wird durch den nachstehend genannten Importeur auf dem Markt der Europäischen Union in Verkehr gebracht; dieser ist zugleich die verantwortliche Person im Sinne von Artikel 16 der Verordnung (EU) 2023/988 des Europäischen Parlaments und des Rates über die allgemeine Produktsicherheit (GPSR).

Importeur / verantwortliche Person in der EU	Rotorama, s.r.o.
Identifikationsnummer (IČO)	051 57 692
Umsatzsteuer-Identifikationsnummer (DIČ)	CZ05157692
Sitz	Okrajová 1351, 674 01 Třebíč, Tschechische Republik
E-Mail	info@rotorama.cz
Telefon	+420 252 252 098
Website	www.rotorama.de

8.2 Produktkonformität

CE

- Das Produkt trägt die **CE**-Kennzeichnung und erfüllt die Anforderungen der einschlägigen Harmonisierungsrechtsvorschriften der Europäischen Union.
- Eine Kopie der **EU-Konformitätserklärung** ist beim Importeur unter der oben genannten Anschrift oder unter der E-Mail-Adresse info@rotorama.cz erhältlich.
- **Produktidentifikation:** die Typenbezeichnung (KO50) ist auf der Aluminiumabdeckung des Reglers aufgedruckt; die Handelsbezeichnung des Produkts lautet Skystars KO50A BLS.

8.3 Entsorgung von Elektrogeräten



- Das Symbol der durchgestrichenen Abfalltonne auf dem Produkt, seiner Verpackung oder in den Unterlagen bedeutet, dass das Produkt am Ende seiner Lebensdauer **nicht zusammen mit gemischtem Siedlungsabfall entsorgt werden darf**.
- Geben Sie es an einer Rücknahmestelle für Elektrogeräte ab – auf einem Wertstoffhof, an einer Rücknahmestelle eines kollektiven Systems oder beim Händler beim Kauf eines neuen gleichwertigen Produkts. Die Rücknahme ist für den Endnutzer kostenlos.
- Die Pflichten nach dem Gesetz Nr. 542/2020 Slg., über Produkte mit beendeter Lebensdauer (Tschechische Republik), erfüllt der Importeur über ein kollektives Rücknahmesystem.
- Die ordnungsgemäße Entsorgung trägt dazu bei, negative Auswirkungen auf die Umwelt und die menschliche Gesundheit zu vermeiden, und fördert die Wiederverwendung von Sekundärrohstoffen.

Über ihren Vertragspartner **ASEKOL a.s.** stellt die Gesellschaft die Rücknahme von Elektroaltgeräten aus Haushalten sowie die getrennte Sammlung von Elektroaltgeräten, Batterien und Akkumulatoren in Übereinstimmung mit den geltenden Rechtsvorschriften sicher. Der Kunde ist berechtigt, Altgeräte oder eine Batterie bzw. einen Akkumulator an jeder Sammelstelle des oben genannten Vertragspartners abzugeben. Die Adressen dieser Rücknahmestellen sind unter www.asekol.cz, www.ecobat.cz sowie unter https://visoh2.mzp.cz/RegistrMistZO/RegistrMistZOPublic/MapaMistZpetOdberu aufgeführt.

9. Gewährleistung und Rechte aus mangelhafter Leistung

Die Rechte und Pflichten der Vertragsparteien richten sich nach tschechischem Recht, insbesondere nach dem Gesetz Nr. 89/2012 Slg., Bürgerliches Gesetzbuch (Tschechische Republik), und dem Gesetz Nr. 634/1992 Slg., über den Verbraucherschutz (Tschechische Republik).

- Der Verkäufer haftet gegenüber dem Käufer dafür, dass das Produkt bei der Übernahme frei von Mängeln ist. Ist der Käufer Verbraucher, kann ein Mangel **innerhalb von zwei Jahren nach Übernahme** des Produkts gerügt werden (§ 2165 des Bürgerlichen Gesetzbuchs).
- Tritt ein Mangel innerhalb **eines Jahres** nach der Übernahme auf, so gilt das Produkt als bereits bei der Übernahme mangelhaft (§ 2161 Abs. 5 des Bürgerlichen Gesetzbuchs).
- Beim Kauf über das Internet hat der Verbraucher das Recht, **innerhalb von 14 Tagen** nach Erhalt der Ware ohne Angabe von Gründen **vom Vertrag zurückzutreten** (§ 1829 des Bürgerlichen Gesetzbuchs).
- Reklamationen sind bei dem Händler geltend zu machen, bei dem Sie das Produkt erworben haben. Die Kontaktdaten des Importeurs finden Sie in Kapitel 8.1.
- Die zuständige Stelle für die außergerichtliche Beilegung von Verbraucherstreitigkeiten ist die **Tschechische Handelsinspektion (Česká obchodní inspekce)**, Štěpánská 796/44, 110 00 Praha 1, www.coi.cz.