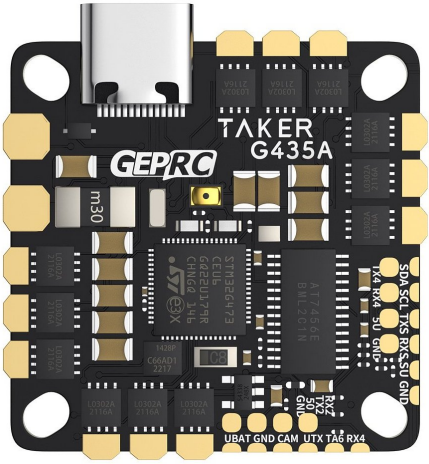
TAKER G4 35A AIO

Flugcontroller (FC) und 4-in-1-Drehzahlregler (ESC) auf einer Platine
Bedienungsanleitung



Lesen Sie vor dem Einbau und vor dem ersten Anschließen eines Akkus diese gesamte Anleitung sorgfältig, insbesondere die Sicherheitshinweise in Kapitel 1.

Rotorama, s.r.o. · www.rotorama.de

Inhalt

1. Sicherheitshinweise

1.1 Allgemeines

1.2 Löten und Einbau

1.3 Li-Po-Akkus

1.4 Tests mit Motoren und Propellern

2. Produktbeschreibung

2.1 Wofür die Platine dient

2.2 Lieferumfang

2.3 Beschreibung der Teile

2.4 Technische Daten

3. Einbau

3.1 Was Sie noch benötigen

3.2 Montage im Rahmen

3.3 Anschluss der Motoren

3.4 Stromkabel und Kondensator

3.5 Erstes Einschalten

4. Anschluss von Peripherie

4.1 UART- und I2C-Schnittstellen

4.2 Empfänger

4.3 Kamera, Videosender und OSD

4.4 Buzzer und LED

4.5 Stecker auf der Unterseite

5. Einrichtung in Betaflight

5.1 Verbindung mit dem Computer

5.2 Ports und Empfänger

5.3 Motoren und ESC-Protokoll
5.4 Spannungs- und Strommessung
5.5 Arm, Disarm und Failsafe
6. Firmware
6.1 Firmware des Flugcontrollers
6.2 Firmware der Drehzahlregler
7. Wartung und Fehlerbehebung
7.1 Wartung und Lagerung
7.2 Fehlerbehebung
8. Informationen für den EU- und tschechischen Markt
8.1 Importeur und verantwortliche Person in der EU
8.2 Konformität des Produkts
8.3 Entsorgung von Elektrogeräten
9. Gewährleistung und Mängelrechte

1. Sicherheitshinweise

1.1 Allgemeines

Der TAKER G4 35A AIO ist ein elektronisches Bauteil zum Einbau in einen Multicopter (FPV-Drohne). Der Einbau erfordert Erfahrung im Löten sowie im Bau und Einrichten von FPV-Drohnen. Im Zweifel lassen Sie den Einbau von einem erfahrenen Modellbauer durchführen.

- Dieses Produkt ist kein Spielzeug. Es ist nicht für Kinder oder Personen ohne FPV-Erfahrung bestimmt.
- Betreiben Sie die Platine nur innerhalb der Spezifikationen in Kapitel 2.4 — überschreiten Sie insbesondere nicht die Eingangsspannung **2–4S Li-Po** und die Strombelastbarkeit der Regler.
- Schützen Sie die Platine vor Feuchtigkeit, Staub, Metallspänen und Kohlefaserstaub. Leitfähiger Schmutz kann einen Kurzschluss verursachen.
- Betreiben Sie nie eine beschädigte Platine (Risse, verbrannte Bauteile, abgelöste Lötpads).

1.2 Löten und Einbau

- Löten Sie nur bei abgeklemmtem Akku und USB-Kabel.
- Verwenden Sie einen Lötkolben mit passender Spitze und gutes Flussmittel. Überhitzen Sie die Lötpads nicht — langes Erhitzen kann ein Pad ablösen.
- Entfernen Sie nach dem Löten Flussmittelreste und prüfen Sie, dass keine Lötbrücke zwischen benachbarten Pads entstanden ist.
- Montieren Sie die Platine so, dass kein Bauteil und keine Lötstelle den Rahmen berührt (Carbon ist leitfähig).

1.3 Li-Po-Akkus

- Verwenden Sie nur Li-Po-Akkus mit 2 bis 4 Zellen (2S–4S) in gutem Zustand. Keine aufgeblähten, beschädigten oder überhitzten Akkus verwenden.
- Laden Sie Akkus nur mit einem Li-Po-Ladegerät, unter Aufsicht, auf nicht brennbarer Unterlage. Trennen Sie den Akku, wenn die Drohne nicht benutzt wird.
- Schließen Sie den Akku nie kurz und achten Sie stets auf die richtige Polarität. Verpolung zerstört die Platine sofort und irreparabel.

1.4 Tests mit Motoren und Propellern

Bei Konfiguration, Motortests und Firmware-Updates immer die Propeller abnehmen.

- Drehende Propeller können schwere Verletzungen verursachen. Montieren Sie sie erst nach vollständiger Einrichtung und Prüfung der Motordrehrichtung.

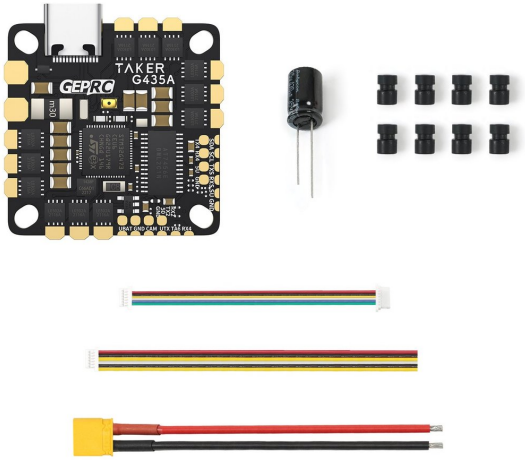
2. Produktbeschreibung

2.1 Wofür die Platine dient

Der GEP-TAKER G4 35A AIO von GEPRC ist eine AIO-Platine (All-in-One), die einen **Flugcontroller (FC)** und einen vierkanaligen **Drehzahlregler (ESC)** auf einer Leiterplatte vereint. Basis sind der Prozessor STM32G473 mit 170 MHz Taktfrequenz und das Gyroskop ICM42688-P. Die Verbindung zum Computer erfolgt über einen USB-C-Anschluss.

Die Platine wird aus einem 2S–4S Li-Po-Akku versorgt, die Regler verkraften einen Dauerstrom von 35 A. Die Befestigungslöcher passen zu einem Lochabstand von 25,5 bis 26,5 mm, sodass die Platine in jeden Rahmen mit diesem Lochbild passt.

2.2 Lieferumfang



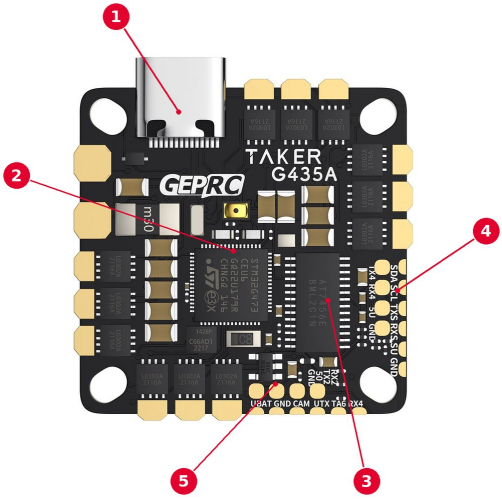
Lieferumfang (illustratives Foto des Herstellers)

- 1× Platine GEP-TAKER G4 35A AIO
- 1× Stromkabel mit XT30-Stecker
- 1× Elektrolytkondensator
- 1× Satz Gummi-Dämpfungstüllen (Soft Mount)
- Satz Anschlusskabel mit Steckern

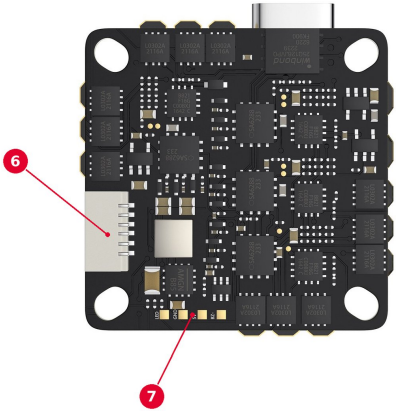
Nicht enthalten: Motoren, Propeller, Rahmen, Empfänger, Kamera, Videosender, Akku, Ladegerät und Befestigungsschrauben.

Drohnenbetrieb: Eine Drohne mit dieser Platine wird nach der Verordnung (EU) 2019/947 und nationalen Vorschriften betrieben. Maßgeblich ist stets das Recht des Landes, in dem das Produkt betrieben wird — informieren Sie sich vor dem Flug über die Vorschriften des jeweiligen Landes.

2.3 Beschreibung der Teile



Oberseite der Platine



Unterseite der Platine

① USB-C-Anschluss — Verbindung zum Computer (Konfiguration, Firmware-Update)

② Prozessor des Flugcontrollers STM32G473

③ OSD-Chip AT7456E (Datenanzeige im analogen Videobild)

④ Lötpads für UART4, UART5, I2C (SDA, SCL), 5V-Versorgung und GND

⑤ Lötpads für Kamera, Peripherieversorgung und weitere Schnittstellen (inkl. UART2)

⑥ Stecker für das Anschlusskabel aus dem Lieferumfang

⑦ Lötpads LED, GND, 5V und BZ− (Buzzer)

Die großen Lötpads am Platinenrand dienen zum Anschluss der Motoren und des Stromkabels. Die genaue Beschriftung aller Pads ist direkt auf der Platine aufgedruckt — prüfen Sie sie vor dem Löten immer an Ihrer Platine.

2.4 Technische Daten

Parameter	Wert
Bezeichnung	GEP-TAKER G4 35A AIO (auf der Platine: TAKER G435A)
Prozessor (MCU)	STM32G473CEU6, 170 MHz
Gyroskop (IMU)	ICM42688-P
Betaflight-Firmware-Target	TAKERG4AIO
OSD	Betaflight OSD, Chip AT7456E
UART	4× (UART1, UART2, UART4, UART5)
Buzzer / LED	ja / ja (Ausgänge auf Pads)
USB	USB-C
BEC-Ausgang	5 V / 3 A
Stromsensor	ja
ESC-Prozessor	BB21F16G
ESC-Firmware	BLHeli_S, Target J-H-15
ESC-Protokolle	DShot600, Oneshot, Multishot
Dauerstrom	35 A
Spitzenstrom	45 A
Eingangsspannung	2–4S Li-Po
Abmessungen der Platine	33,4 × 34,4 mm
Befestigungslöcher	Abstand 25,5–26,5 mm, Durchmesser 3,05 mm
Gewicht	7,7 g

3. Einbau

3.1 Was Sie noch benötigen

- einen Rahmen mit 25,5–26,5 mm Elektronikbefestigung und Befestigungsschrauben,
- 4 bürstenlose Motoren und Propeller, geeignet für 2S–4S und einen Strom bis 35 A pro Regler,
- einen RC-Empfänger und einen Sender (Fernsteuerung),
- eine FPV-Kamera und einen Videosender (VTX) oder ein digitales Videosystem,
- einen 2S–4S Li-Po-Akku mit XT30-Stecker und ein passendes Ladegerät,
- Lötkolben, Lötzinn, Flussmittel, Multimeter und einen Computer mit Betaflight Configurator.

3.2 Montage im Rahmen

- Setzen Sie die Gummi-Dämpfungstüllen aus dem Lieferumfang in die Befestigungslöcher. Sie reduzieren die Übertragung von Vibrationen vom Rahmen auf das Gyroskop.
- Richten Sie die Platine je nach Rahmen so aus, dass der USB-C-Anschluss nach dem Einbau zugänglich ist. Die tatsächliche Ausrichtung stellen Sie dann in Betaflight ein (5.3).
- Ziehen Sie die Schrauben nicht zu fest an — zusammengedrückte Tüllen verlieren ihre Dämpfung und die Platine kann sich verbiegen.
- Achten Sie darauf, dass weder die Unterseite der Platine noch der Stecker ⑥ den Rahmen oder andere Elektronik berührt.

3.3 Anschluss der Motoren

- Kürzen Sie die Kabel jedes Motors auf die nötige Länge, isolieren Sie sie ab und verzinnen Sie sie.
- Löten Sie die drei Motorkabel an die drei Pads des jeweiligen Reglers. Die Reihenfolge ist egal — die Drehrichtung wird per Software eingestellt (5.3).
- Prüfen Sie die Zuordnung der Motoren zu den Positionen im Rahmen (M1–M4) in Betaflight auf der Karte *Motors*.
- Verlegen Sie die Kabel so, dass sie nicht in die Propeller geraten und nicht vom Rahmen eingeklemmt werden.

3.4 Stromkabel und Kondensator

- Löten Sie das Stromkabel mit XT30-Stecker an die Stromversorgungspads der Platine. **Rotes Kabel = Plus (+), schwarzes Kabel = Minus (−).** Prüfen Sie die Polarität der Pads anhand der Beschriftung auf der Platine.

- Löten Sie den Kondensator aus dem Lieferumfang parallel an die Stromversorgungspads, möglichst nah an der Platine: längeres Bein (+) an Plus, mit Streifen markiertes Bein (−) an Minus. Der Kondensator fängt Spannungsspitzen bei der Motorsteuerung ab und schützt die Elektronik.
- Sichern Sie den Kondensator (z. B. mit Kabelbinder oder Schrumpfschlauch), damit seine Beine nicht durch Vibrationen brechen.

Verpolung der Stromversorgung oder ein fehlender Kondensator können die Platine zerstören. Ein solcher Schaden ist kein Produktmangel.

3.5 Erstes Einschalten

① Prüfen Sie mit einem Multimeter, dass zwischen Plus und Minus der Versorgung kein Kurzschluss besteht.

② Propeller nicht montieren.

③ Schließen Sie den Akku über einen Kurzschlussschutz (Smoke Stopper) an.

④ Wird etwas heiß, raucht oder riecht es, trennen Sie den Akku sofort und prüfen Sie die Verkabelung.

4. Anschluss von Peripherie

4.1 UART- und I2C-Schnittstellen

Die Platine hat vier UARTs (UART1, UART2, UART4, UART5) und einen I2C-Bus (Pads SDA und SCL). Jeder UART hat einen TX- (Senden) und einen RX-Pin (Empfangen). Grundregel: **TX des Geräts an RX der Platine, RX des Geräts an TX der Platine**; Versorgung und GND je nach Gerät anschließen.

- Schließen Sie pro UART ein Gerät an und weisen Sie seine Funktion in Betaflight auf der Karte *Ports* zu (5.2).
- Die 5V-Pads werden vom integrierten BEC 5 V / 3 A versorgt. Die Gesamtlast aller Geräte an 5 V darf 3 A nicht überschreiten.

4.2 Empfänger

Seriellen Empfänger (z. B. ExpressLRS) an einen freien UART anschließen: TX des Empfängers an RX der Platine, RX an TX, Versorgung an 5V und GND. In Betaflight auf der Karte *Ports Serial Rx* aktivieren und auf der Karte *Receiver* das Protokoll wählen. Binden: siehe Anleitungen von Empfänger und Sender.

4.3 Kamera, Videosender und OSD

- **Analoges System:** Kamerasignal an das Pad CAM, Videosender-Eingang an den Videoausgang der Platine. Der Chip AT7456E blendet OSD-Daten (Spannung, Flugzeit, Warnungen…) ein; Layout auf der Karte *OSD*.
- **Digitales System:** Datenleitung des Videosenders an einen freien UART anschließen und die Funktion in Betaflight laut Hersteller des Systems zuweisen (meist *VTX (MSP + DisplayPort)*).
- Versorgen Sie Kamera und VTX gemäß Herstellerangaben. Betreiben Sie einen Videosender nie ohne Antenne.

4.4 Buzzer und LED

- Buzzer an die Pads 5V (+) und BZ− (−) auf der Unterseite ⑦. Er hilft beim Auffinden der Drohne und warnt bei niedrigem Akku.
- Adressierbare LEDs an die Pads LED (Daten), 5V und GND ⑦; Funktionen auf der Karte *LED Strip*.

4.5 Stecker auf der Unterseite

Stecker ⑥ auf der Unterseite nimmt das Anschlusskabel aus dem Lieferumfang auf (Anschluss ohne Löten). Der Hersteller gibt die Belegung nicht an — **vor dem Anschluss prüfen** (Platinenbeschriftung, Gerätedokumentation oder Multimeter).

5. Einrichtung in Betaflight

Alle Einstellungen und Tests in diesem Kapitel ohne Propeller durchführen.

5.1 Verbindung mit dem Computer

① Installieren Sie **Betaflight Configurator** (betaflight.com) oder nutzen Sie die Webversion.

② Verbinden Sie die Platine per USB-C-Kabel mit dem Computer. Die USB-Versorgung reicht für die Grundeinstellungen; Motoren, Videosender und andere akkuversorgte Peripherie funktionieren ohne Akku nicht.

③ Wählen Sie im Programm den passenden Port und klicken Sie auf *Connect*.

④ Erkennt der Computer die Platine nicht, versuchen Sie ein anderes USB-C-Kabel (manche sind nur Ladekabel) und installieren Sie die von Betaflight Configurator angebotenen Treiber.

Sichern Sie vor jeder Änderung die Standardkonfiguration auf der Karte *CLI* mit dem Befehl *diff all*.

5.2 Ports und Empfänger

- Weisen Sie auf der Karte *Ports* jedem genutzten UART seine Funktion zu (Empfänger, Videosender, GPS…). Deaktivieren Sie nicht den UART für die USB-Verbindung zum Computer.
- Prüfen Sie auf der Karte *Receiver*, dass die Knüppelbewegungen des Senders den Kanälen entsprechen und die Werte bei mittigen Knüppeln um 1500 liegen.
- Weisen Sie auf der Karte *Modes* den Modus *ARM* und ggf. weitere Modi einem Schalter am Sender zu.

5.3 Motoren und ESC-Protokoll

- Wählen Sie auf der Karte *Configuration* das ESC-Protokoll — empfohlen ist **DShot600**. Die Platine unterstützt auch Oneshot und Multishot.
- Stellen Sie auf derselben Karte die Ausrichtung der Platine ein (*Board alignment*), falls sie nicht in Standardrichtung montiert ist (Drehung per Kipptest auf der Karte *Setup* prüfen).
- Prüfen Sie auf der Karte *Setup*, dass das Modell auf dem Bildschirm dem Kippen der Drohne folgt. Kalibrieren Sie den Beschleunigungssensor auf ebener Fläche (*Calibrate Accelerometer*).
- Lassen Sie auf der Karte *Motors* (mit angeschlossenem Akku) die Motoren einzeln anlaufen und prüfen Sie Position und Drehrichtung. Die Drehrichtung ändern Sie im ESC-Konfigurationsprogramm (6.2) oder durch Vertauschen zweier Motorkabel.

5.4 Spannungs- und Strommessung

Die Platine misst die Akkuspannung und hat einen integrierten Stromsensor. Prüfen Sie auf der Karte *Power & Battery*, dass die angezeigte Spannung der mit dem Multimeter gemessenen Akkuspannung entspricht. Präzisieren Sie bei Bedarf die Strommessung über die Kalibrierkonstante (*Scale*) anhand der nach dem Flug nachgeladenen Kapazität.

Zustand des Li-Po-Akkus	pro Zelle	2S / 3S	4S
voll geladen	4,20 V	8,4 V / 12,6 V	16,8 V
Flug beenden	3,5 V	7,0 V / 10,5 V	14,0 V
Lagerung	3,8 V	7,6 V / 11,4 V	15,2 V

Stellen Sie die Unterspannungswarnung (Karte *Power & Battery* und OSD) so ein, dass der Flug spätestens bei 3,5 V pro Zelle beendet wird. Setzen Sie vor dem Flug immer einen voll geladenen Akku ein.

5.5 Arm, Disarm und Failsafe

- **Arm** (Motoren ein) und **Disarm** (Motoren aus) steuern Sie mit dem Senderschalter, dem Sie auf der Karte *Modes* den Modus *ARM* zugewiesen haben.
- Lässt sich die Drohne nicht scharf schalten, zeigt die Karte *Setup* oder das OSD den Grund (z. B. Gas nicht auf Minimum, Drohne geneigt, kein Empfängersignal).
- Prüfen Sie auf der Karte *Failsafe*, dass die Motoren bei Signalverlust (Sender aus) stoppen. Diesen Test **ohne Propeller** durchführen.

6. Firmware

6.1 Firmware des Flugcontrollers

Der Flugcontroller nutzt die Firmware **Betaflight**, Target **TAKERG4AIO**. Zum Aktualisieren nutzen Sie die Karte *Firmware Flasher* im Betaflight Configurator: Target TAKERG4AIO wählen, Version auswählen und auf *Flash Firmware* klicken.

- Sichern Sie vor dem Update die Konfiguration (*CLI* → *diff all*).
- Flashen Sie nie Firmware für ein anderes Target.
- Trennen Sie die Platine während des Flashens nicht. Reagiert sie nach einem fehlgeschlagenen Update nicht, versetzen Sie sie in den Bootloader-Modus (DFU) und flashen Sie erneut; im Betaflight Configurator dient dazu die Option *No reboot sequence*.

6.2 Firmware der Drehzahlregler

Die Regler nutzen die Firmware **BLHeli_S** (Target J-H-15, Prozessor BB21F16G). Reglereinstellungen (z. B. Motordrehrichtung) ändern Sie über den Flugcontroller im Passthrough-Modus, etwa mit der Webanwendung esc-configurator.com. Bei Arbeiten an den Reglern muss der Akku angeschlossen und die Propeller abgenommen sein.

Ungeeignete Firmware oder falsche Reglereinstellungen können Motoren oder Regler beschädigen. Flashen Sie auf die Regler keine Firmware für ein anderes Target als J-H-15.

7. Wartung und Fehlerbehebung

7.1 Wartung und Lagerung

- Prüfen Sie nach jedem Absturz Platine, Lötstellen, Motorkabel und Stromkabel. Ersetzen Sie beschädigte Kabel.
- Halten Sie die Platine sauber und trocken. Staub mit weichem Pinsel, Lötrückstände mit Isopropylalkohol entfernen.
- Gelangt Feuchtigkeit auf die Platine, trennen Sie sofort den Akku und lassen Sie die Platine vor weiterer Nutzung gründlich trocknen.
- Lagern Sie die Drohne trocken, bei Raumtemperatur und mit abgeklemmtem Akku. Lagern Sie Akkus bei 3,8 V pro Zelle.

7.2 Fehlerbehebung

Problem	Mögliche Ursache und Lösung
Computer erkennt die Platine nicht	Reines Ladekabel ohne Datenleitungen — anderes Kabel verwenden. Fehlender Treiber — aus Betaflight Configurator installieren.
Motoren drehen sich nicht	Akku nicht angeschlossen; falsches ESC-Protokoll (DShot600 wählen); fehlerhafte Lötstelle an den Motorpads.
Motor dreht falsch herum	Drehrichtung im ESC-Konfigurationsprogramm ändern (6.2) oder zwei Motorkabel vertauschen.
Arm nicht möglich	Der Grund wird auf der Karte *Setup* oder im OSD angezeigt. Gasstellung, Empfängersignal und Neigung der Drohne prüfen.
Empfänger reagiert nicht	TX und RX vertauscht; *Serial Rx* auf der Karte *Ports* nicht aktiviert; falsches Protokoll auf der Karte *Receiver*.
Kein OSD im Bild	Verkabelung der Kamera zum Pad CAM und des Videosenders zum Videoausgang sowie die Einstellungen auf der Karte *OSD* prüfen.
Spannungs- oder Stromanzeige falsch	Kalibrierung auf der Karte *Power & Battery* anpassen (5.4).
Drohne schwingt oder ist nach dem Start unkontrollierbar	Falsche Platinenausrichtung oder Motorreihenfolge, lose Propeller, zu starke Vibrationen — Kapitel 5.3 und die Platinenbefestigung prüfen.

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 (TAKER G435A, Verkaufsbezeichnung GEP-TAKER G4 35A AIO) ist direkt auf die Platine aufgedruckt; die Firmware-Version zeigt Betaflight Configurator an, nachdem die Platine mit einem Computer verbunden wurde.

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

Rechte des Käufers nach tschechischem Recht

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.