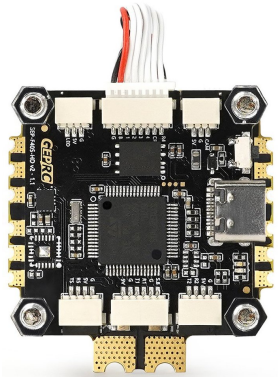
TAKER F405 BLS 50A

Stack aus Flugcontroller (FC) und Drehzahlregler (ESC)
Bedienungsanleitung



Lesen Sie vor der Montage und vor dem ersten Anschließen eines Akkus die gesamte Anleitung, insbesondere Kapitel 1 Sicherheitshinweise.

Rotorama, s.r.o. · www.rotorama.de

Inhalt

1. Sicherheitshinweise
2. Produktbeschreibung
3. Montage und Stromversorgung
4. Anschluss der Peripherie
5. Einrichtung im Betaflight Configurator
6. Vor dem ersten Flug
7. Wartung und Fehlerbehebung
8. Informationen für den EU- und den tschechischen Markt
9. Gewährleistung und Rechte aus mangelhafter Leistung

1. Sicherheitshinweise

1.1 Bevor Sie beginnen

Der GEPRC TAKER F405 BLS 50A Stack ist eine Komponente für den Bau von FPV-Drohnen. Montage, Löten und Konfiguration erfordern Erfahrung mit Elektronik und mit dem Betaflight Configurator. Das Produkt ist kein Spielzeug und muss von Kindern ferngehalten werden.

- Lesen Sie vor der Montage die gesamte Anleitung und bewahren Sie sie zum späteren Nachschlagen auf.
- Falsche Verdrahtung kann den Flugcontroller, den Drehzahlregler und angeschlossene Geräte zerstören. Schäden durch falsche Verdrahtung fallen nicht unter die Rechte aus mangelhafter Leistung.
- Wer die fertige Drohne gebaut hat und betreibt, ist für ihren sicheren Betrieb und die Einhaltung der Vorschriften verantwortlich.
- Der Drohnenbetrieb in der EU unterliegt den Verordnungen (EU) 2019/947 und 2019/945, die nationalen Durchführungsbestimmungen unterscheiden sich jedoch von Land zu Land. **Es gilt stets das Recht des Landes, in dem das Produkt betrieben wird.**

1.2 Elektrische Sicherheit und Löten

- Löten und ändern Sie die Verdrahtung stets **bei abgeklemmtem Akku** und abgezogenem USB-Kabel.
- Prüfen Sie nach dem Löten mit einem Multimeter, dass zwischen Plus- und Minuspol der Stromversorgung (BAT und GND) kein Kurzschluss besteht.
- Beachten Sie die Polarität: rotes Kabel an Plus (+), schwarzes Kabel an Minus (−). Verpolung zerstört den ESC.
- Die Versorgungsspannung darf den vom Hersteller angegebenen Bereich nicht überschreiten: **3–6S LiPo**.
- Beim ersten Anschluss eines Akkus empfehlen wir einen Smoke Stopper.
- Die Platinen dürfen keinen Carbonrahmen oder andere leitfähige Teile berühren — Carbonfaser ist elektrisch leitfähig. Verwenden Sie die mitgelieferten Silikontüllen und Nylonmuttern.
- Löten Sie zügig; Überhitzung kann die Platine beschädigen.

1.3 Propeller und Motoren

- Bei Konfiguration, Motortests und Firmware-Updates **stets die Propeller abnehmen**.
- Drehende Propeller können schwere Verletzungen verursachen. Montieren Sie die Propeller erst kurz vor dem Flug und erst nach Prüfung der Drehrichtung und der richtigen Motorzuordnung.

1.4 LiPo-Akkus

Der Akku ist nicht im Lieferumfang enthalten. Verwenden Sie nur LiPo-Akkus mit 3S bis 6S. Es gelten folgende Akkuspannungen:

Zustand	3S	4S	5S	6S
Voll geladen (4,20 V/Zelle)	12,6 V	16,8 V	21,0 V	25,2 V
Flug beenden (3,5 V/Zelle)	10,5 V	14,0 V	17,5 V	21,0 V
Lagerung (3,8 V/Zelle)	11,4 V	15,2 V	19,0 V	22,8 V

- Setzen Sie vor dem Flug stets einen **voll geladenen** Akku ein.
- Laden Sie Akkus unter Aufsicht, auf nicht brennbarer Unterlage und mit einem für LiPo geeigneten Ladegerät.
- Verwenden Sie keinen mechanisch beschädigten, aufgeblähten oder überhitzten Akku.
- Klemmen Sie den Akku nach dem Flug stets ab; ein angeschlossener Akku entlädt sich auch im Ruhezustand.

1.5 Betriebsumgebung

- Schützen Sie die Elektronik vor Feuchtigkeit, Staub, Metallspänen und Schmutz.
- Der ESC wird im Flug durch den Luftstrom gekühlt. Längerer Motorbetrieb unter Last am Boden kann zu Überhitzung führen.
- Prüfen Sie nach einem Absturz Platinen, Stecker und Kabel, bevor Sie den Akku wieder anschließen.

2. Produktbeschreibung

2.1 Bestimmungsgemäße Verwendung

Der GEPRC TAKER F405 BLS 50A Stack besteht aus dem Flugcontroller (FC) **GEP-F405-HD v2** und dem 4-in-1-Drehzahlregler (ESC) **GEP-BLS50A-4IN1** für den Bau von FPV-Drohnen mit Befestigungslöchern 30,5 × 30,5 mm.

- Flugcontroller mit Prozessor STM32F405, Gyroskop ICM42688-P und 16 MB Blackbox-Speicher.
- Stecker zum direkten Anschluss des digitalen DJI Air Unit Systems — ohne Löten.
- USB-Type-C-Anschluss zur Verbindung mit einem Computer.
- Zwei unabhängige Spannungsregler (BEC): 9 V / 2,5 A und 5 V / 3 A für die Peripherie.
- Integrierter LC-Netzfilter.
- ESC mit 50 A Dauerstrom und Stromsensor.

2.2 Lieferumfang

Stk.	Artikel
1	Flugcontroller (FC) GEP-F405-HD v2
1	Drehzahlregler (ESC) GEP-BLS50A-4IN1
1	Kondensator
1	Adapterkabel für DJI Air Unit
1	Adapterkabel Flugcontroller (FC – ESC)
1	XT60-Stromkabel
4	Schraube M3 × 30
4	Schraube M3 × 24
8	Nylonmutter
8	Silikontülle
2	SH1.0 4-Pin-Silikonkabel
1	Kamera-Anschlusskabel

※ Nicht enthalten: Akku, Motoren, Propeller, Rahmen, Empfänger, Kamera, Videosender, DJI Air Unit, GPS-Modul und Buzzer. In den Abbildungen in Kapitel 4 sind diese Geräte nur als Anschlussbeispiele dargestellt.

2.3 Technische Daten — Flugcontroller (FC)

Parameter	Wert
Modell	GEP-F405-HD v2
Prozessor (MCU)	STM32F405
Gyroskop (IMU)	ICM42688-P (SPI)
Blackbox	16 MB auf der Platine
Barometer	nein
OSD	Betaflight OSD, Chip AT7456E
BEC	5 V / 3 A und 9 V / 2,5 A (zwei unabhängige)
Eingangsspannung	3–6S LiPo
Anzahl UARTs	6
Netzfilter	integrierter LC-Filter
USB-Anschluss	Type-C
Anschluss DJI Air Unit	direkt steckbar
Firmware (Target)	Betaflight, Target **GEPRCF405**
Platinengröße	36 × 36 mm (Produktseite des Herstellers: 36,8 × 36,8 mm)
Befestigungslöcher	30,5 × 30,5 mm (M3); das Loch ⌀ 4 mm wird mit der Silikontülle zu ⌀ 3 mm
Gewicht	7,7 g

2.4 Technische Daten — Drehzahlregler (ESC)

Parameter	Wert
Modell	GEP-BLS50A-4IN1
Eingangsspannung	3–6S LiPo
Dauerstrom	50 A
Spitzenstrom	55 A (5 s)
Stromsensor	ja
Unterstützte Protokolle	Oneshot125, Oneshot42, Multishot, DShot150, DShot300, DShot600
Firmware (Target)	BLHeli_S, Target **G_H_30**
Größe	42,9 × 39,7 mm
Befestigungslöcher	30,5 × 30,5 mm (wie FC)
Gewicht	13,7 g

3. Montage und Stromversorgung

3.1 Montage des Stacks

① Setzen Sie die Silikontüllen in die Befestigungslöcher beider Platinen ein. Sie dämpfen Vibrationen und schützen das Gyroskop.

② Setzen Sie den ESC als untere Platine in den Rahmen und den Flugcontroller (FC) darüber. Richten Sie den USB-C-Anschluss so aus, dass er im Rahmen zugänglich ist.

③ Verbinden Sie die Platinen mit dem mitgelieferten FC – ESC-Kabel (8 Pins, siehe Kapitel 4.1).

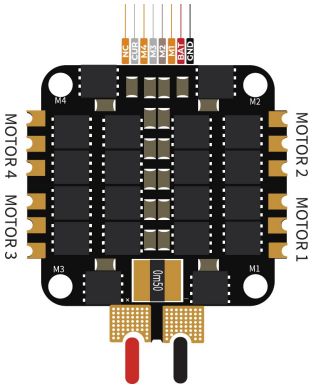
④ Befestigen Sie den Stack mit M3-Schrauben und Nylonmuttern. Wählen Sie die Schraubenlänge (24 mm oder 30 mm) passend zum Rahmen. Ziehen Sie die Muttern nur leicht an — zu stark gepresste Tüllen übertragen Vibrationen.

3.2 Stromkabel und Kondensator

- Löten Sie das XT60-Stromkabel an die großen Strompads des ESC: rotes Kabel an das Plus-Pad, schwarzes Kabel an das Minus-Pad.
- Löten Sie den mitgelieferten Kondensator parallel an die Strompads des ESC, möglichst nah daran und mit richtiger Polarität (der Minuspol ist am Gehäuse markiert). Der Kondensator unterdrückt Spannungsspitzen und darf nicht weggelassen werden.
- Prüfen Sie nach dem Löten, dass zwischen Plus- und Minuspol kein Kurzschluss besteht (Kapitel 1.2).

3.3 Motoren

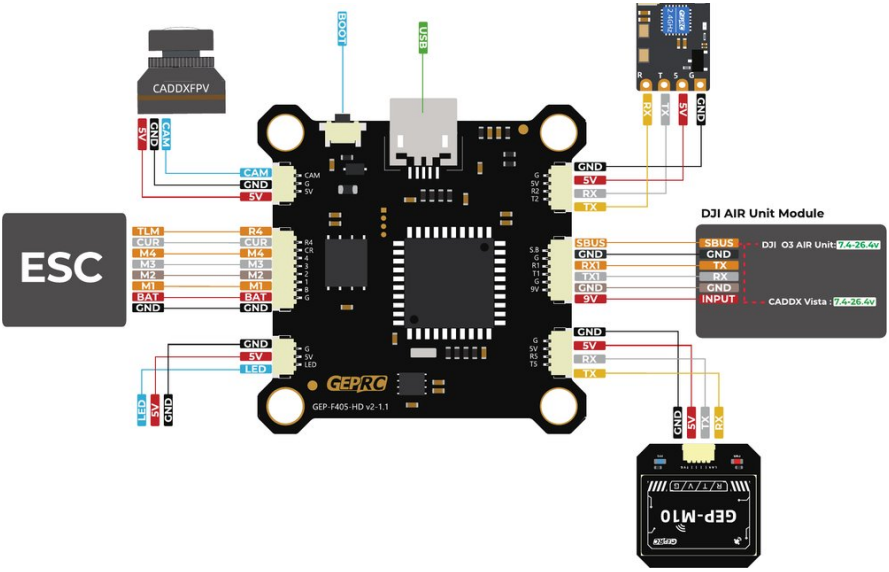
Löten Sie die Motorkabel wie abgebildet an die Pad-Dreiergruppen MOTOR 1 bis MOTOR 4. Die Reihenfolge der drei Motorkabel bestimmt nur die Drehrichtung; sie lässt sich auch später per Software ändern (Kapitel 5.6).



ESC GEP-BLS50A-4IN1: Motorpads M1–M4, Strompads und Stecker zum Flugcontroller (NC, CUR, M4, M3, M2, M1, BAT, GND).

4. Anschluss der Peripherie

4.1 Oberseite des Flugcontrollers — Stecker



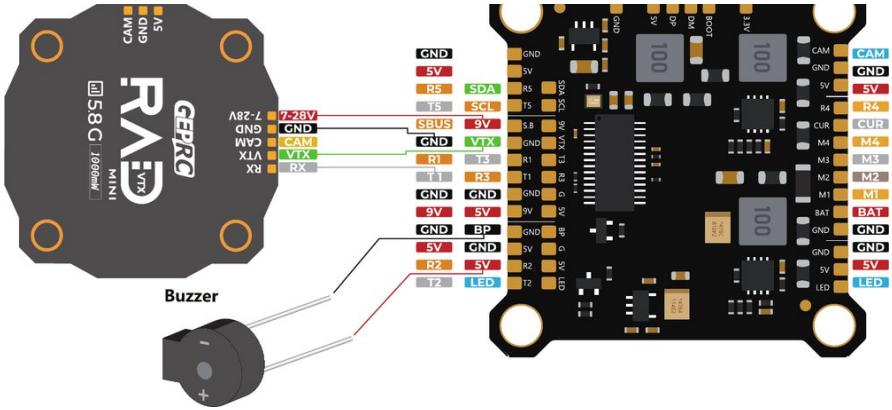
Anschlussplan des Herstellers — Oberseite. Kamera, Empfänger, DJI Air Unit (Caddx Vista / DJI O3 Air Unit) und GPS-Modul sind nicht enthalten.

Stecker	FC-Pins	Anschluss
ESC	R4, CUR, M4, M3, M2, M1, BAT, GND	ESC; der TLM-Pin des ESC ist nicht belegt (NC)
Kamera	CAM, G, 5V	Analogkamera (Video, GND, 5 V)
LED	G, 5V, LED	adressierbare LEDs
Empfänger (UART2)	G, 5V, R2, T2	Empfänger TX → R2, Empfänger RX → T2
DJI Air Unit (UART1)	S.B, G, R1, T1, G, 9V	SBUS, TX → RX1, RX → TX1, 9 V Versorgung
GPS (UART5)	G, 5V, R5, T5	Modul TX → R5, Modul RX → T5
BOOT	Taste	aktiviert den DFU-Modus zum Flashen der Firmware
USB	Type-C	Verbindung mit einem Computer

※ Datenleitungen werden immer gekreuzt: Der TX-Ausgang eines Geräts geht an den RX-Eingang (R) des Flugcontrollers und umgekehrt.

4.2 Unterseite des Flugcontrollers — Lötpads

Auf der Unterseite befinden sich Lötpads. Die Abbildung zeigt ein Anschlussbeispiel für einen analogen Videosender (VTX) und einen Buzzer.



Anschlussplan des Herstellers — Unterseite. Videosender und Buzzer sind nicht enthalten.

Pads	Funktion
GND, 5V, DP, DM, BOOT, 3.3V	Service-Pads für USB und BOOT am oberen Platinenrand
R1, T1 / R2, T2 / R3, T3 / R5, T5	serielle Ports UART1, UART2, UART3, UART5
R4, CUR, M1–M4, BAT	ESC-Signale (spiegeln den ESC-Stecker)
S.B	SBUS-Eingang
SDA, SCL	I²C-Bus
VTX	Videoausgang zum Videosender
CAM	Videoeingang von der Kamera
9V, 5V, GND	BEC-Versorgung der Peripherie
BP	Buzzer (Minuspol)
LED	LED-Datenausgang

4.3 Digitales DJI-System

Schließen Sie die DJI Air Unit mit dem mitgelieferten Adapterkabel an den UART1-Stecker an (S.B, G, R1, T1, G, 9V). Der Hersteller gibt für Caddx Vista und DJI O3 Air Unit einen Versorgungsbereich von **7,4–26,4 V** an; der Stecker versorgt sie aus dem 9-V-BEC.

- DJI-Einheit SBUS → S.B; Einheit TX → RX1; Einheit RX → TX1; INPUT (Versorgung) → 9V.
- Prüfen Sie vor dem ersten Anschließen, ob die Aderfolge im Kabel zum Stecker Ihrer Einheit passt.
- Einstellungen im Betaflight Configurator — Kapitel 5.3.

4.4 Analogkamera und Videosender

- Kamera: Stecker CAM, G, 5V (Video, GND, 5 V Versorgung).
- Videosender laut Herstellerbeispiel: Versorgung → Pad 9V, GND → GND, Videoeingang des VTX → Pad VTX, Steuereingang RX des VTX → T1 (UART1, Protokoll IRC Tramp).
- Prüfen Sie den Versorgungsbereich des Videosenders in dessen Dokumentation; das Pad 9V liefert 9 V aus dem BEC.
- Einstellungen im Betaflight Configurator — Kapitel 5.4.

4.5 GPS, LED und Buzzer

- GPS-Modul: Stecker UART5 (G, 5V, R5, T5).
- LED: Stecker G, 5V, LED oder die gleichnamigen Pads.
- Buzzer: Minuspol (−) an Pad BP, Pluspol (+) an Pad 5V.

5. Einrichtung im Betaflight Configurator

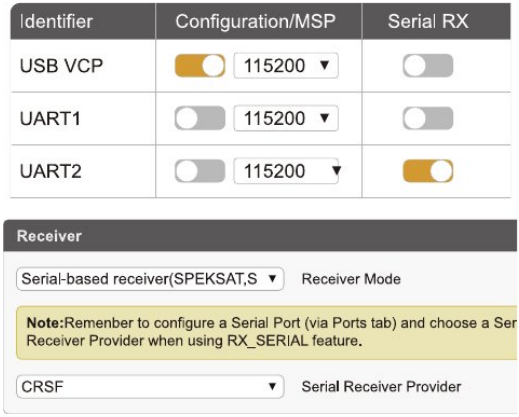
5.1 Verbindung mit dem Computer und Firmware

Verbinden Sie den Flugcontroller per USB-C-Kabel mit einem Computer und öffnen Sie den **Betaflight Configurator**. Für die Konfiguration ist kein Akku nötig; **Propeller stets abgenommen lassen**.

- Flashen Sie die Betaflight-Firmware mit dem Target **GEPRCF405**.
- Verbindet sich der Controller im Flash-Modus (DFU) nicht, halten Sie die Taste **BOOT** gedrückt und stecken Sie erst dann das USB-Kabel ein.
- Sichern Sie Ihre Konfiguration vor dem Firmware-Update (Befehl *diff all* im Tab *CLI*).

5.2 CRSF-Empfänger an UART2

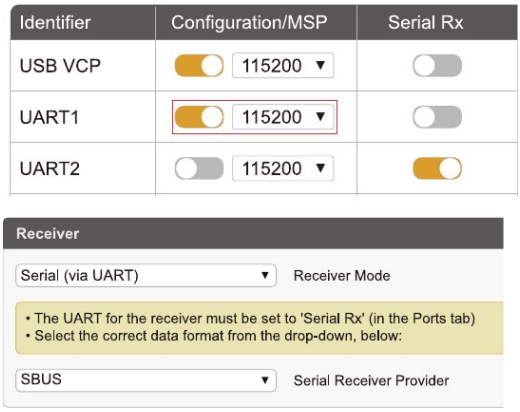
Aktivieren Sie im Tab *Ports Serial Rx* für **UART2**. Stellen Sie im Tab *Receiver Receiver Mode* auf „Serial-based receiver“ und *Serial Receiver Provider* auf **CRSF**.



Herstellereinstellungen für einen CRSF-Empfänger an UART2.

5.3 Digitales DJI-System

Aktivieren Sie im Tab *Ports Configuration/MSP* für **UART1** (für das OSD in der DJI-Brille) und *Serial Rx* für **UART2**. Stellen Sie im Tab *Receiver Receiver Mode* auf „Serial (via UART)“ und *Serial Receiver Provider* auf **SBUS**.

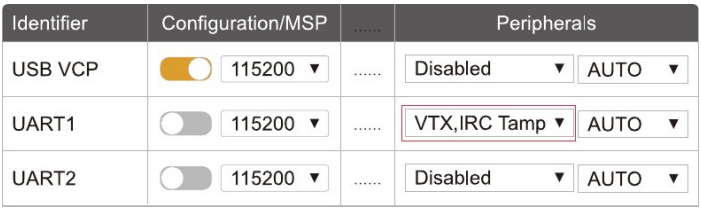


Herstellereinstellungen für das DJI-System mit SBUS-Signal.

※ Mit diesen Herstellereinstellungen verarbeitet der Flugcontroller das SBUS-Signal über UART2. Verwenden Sie den Empfängerstecker UART2 daher nicht gleichzeitig für einen anderen Empfänger.

5.4 Analoger Videosender

Stellen Sie im Tab *Ports* für **UART1** in der Spalte *Peripherals* „VTX (IRC Tramp)“ mit Geschwindigkeit AUTO ein.



Herstellereinstellungen für einen analogen Videosender an UART1.

5.5 Weitere Funktionen

Der Hersteller gibt im Tab *Configuration* folgende Funktionen an: **AIRMODE** aktiviert (Airmode dauerhaft aktivieren), **OSD** aktiviert (On Screen Display), **DYNAMIC_FILTER** deaktiviert (dynamischer Gyro-Notchfilter).

5.6 Prüfung von ESC und Motoren

- Wählen Sie im Tab *Configuration* ein vom ESC unterstütztes Protokoll — DShot150, DShot300 oder DShot600 (bzw. Oneshot125, Oneshot42, Multishot).
- Prüfen Sie im Tab *Motors* (ohne Propeller!), ob sich jeder Motor an der richtigen Position und in der richtigen Richtung dreht. Die Drehrichtung lässt sich in einem BLHeli_S-Konfigurationsprogramm über den Flugcontroller (Passthrough) oder durch Tauschen zweier Motorkabel ändern.
- Der ESC sendet den Messwert des Stromsensors (CUR) an den Flugcontroller. Der Hersteller gibt die Sensorskalierung nicht an — prüfen Sie den Wert anhand der tatsächlich nachgeladenen Kapazität und passen Sie ihn bei Bedarf im Tab *Power & Battery* an.

6. Vor dem ersten Flug

6.1 Kontrollen nach der Montage

- Kalibrieren Sie im Tab *Setup* den Beschleunigungssensor (Drohne waagerecht) und prüfen Sie, ob das Modell am Bildschirm den Bewegungen der Drohne folgt.
- Prüfen Sie im Tab *Receiver*, ob alle Kanäle korrekt und in der richtigen Richtung reagieren.
- Weisen Sie im Tab *Modes* einen Schalter für **Arm** (Motoren ein) und **Disarm** (Motoren aus) zu.
- Stellen Sie im Tab *Failsafe* das Verhalten bei Signalverlust ein und testen Sie es ohne Propeller durch Ausschalten der Fernsteuerung.

6.2 Vorflugkontrolle

- Setzen Sie einen **voll geladenen** Akku ein (Kapitel 1.4) und befestigen Sie ihn sicher.
- Prüfen Sie die Befestigung von Propellern, Motoren und Stack sowie den Zustand aller Kabel.
- Prüfen Sie, dass die Motoren im entschärften Zustand stillstehen und Arm nur über den gewählten Schalter funktioniert.
- Überwachen Sie die Akkuspannung im OSD und beenden Sie den Flug spätestens bei 3,5 V pro Zelle.

7. Wartung und Fehlerbehebung

7.1 Wartung und Lagerung

- Klemmen Sie nach jedem Flug den Akku ab und prüfen Sie Stecker, Lötstellen und Kabel.
- Entfernen Sie Schmutz mit einem trockenen Pinsel; tauchen Sie die Platinen nicht in Flüssigkeit.
- Ersetzen Sie abgenutzte Silikontüllen — harte oder rissige Tüllen übertragen Vibrationen auf das Gyroskop.
- Lagern Sie die Elektronik trocken bei Raumtemperatur und Akkus bei 3,8 V pro Zelle.

7.2 Fehlerbehebung

Problem	Mögliche Ursache und Lösung
Der Computer erkennt den Flugcontroller nicht	Anderes USB-Kabel (mit Datenleitungen) und anderen Port versuchen. Zum Flashen der Firmware die Taste BOOT nutzen (Kapitel 5.1).
Der Empfänger reagiert nicht	TX/RX-Kreuzung, Serial Rx am richtigen UART und das Protokoll im Tab Receiver prüfen.
Kein OSD in der DJI-Brille	Prüfen, ob Configuration/MSP an UART1 aktiviert und das DJI-Kabel richtig angeschlossen ist.
Der Videosender lässt sich nicht über das OSD steuern	VTX-RX-Leitung an T1 und die Einstellung VTX (IRC Tramp) an UART1 prüfen.
Ein Motor dreht in die falsche Richtung	Richtung im ESC-Konfigurationsprogramm ändern oder zwei Motorkabel tauschen.
Die Drohne lässt sich nicht scharf schalten (Arm)	Im Tab Setup den Grund der Arm-Sperre suchen (z. B. Neigung, Gas nicht auf Minimum, kein Signal).
Falscher Stromwert	Skalierung des Stromsensors im Tab Power & Battery anpassen (Kapitel 5.6).

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:** Typenbezeichnung GEPRC TAKER F405 BLS 50A Stack; die Bezeichnung des Flugcontrollers (GEP-F405-HD v2) ist auf der Leiterplatte aufgedruckt. Die Firmware-Version zeigt der Betaflight Configurator nach dem Verbinden an.

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.