



BAUGERÄTE/
WERKZEUGE

eberlehaald®

Die Service-Marke für den Bau



**Official
Partner**



viDoc® &

viDoc® light

Präzise messen & dokumentieren
mit dem Smartphone



viDoc[®] Modelle im Vergleich



Anwendungsfälle

	viDoc [®]	viDoc [®] light
GNSS-Rover	✓	✓
3D-Scanner	✓	✓
AR-BIM-to-FIELD	✓	✓
GIS-Dokumentation	✓	✗
BIM-Baustellendoku	✓	✗

Multi-Measurement mit dem Smartphone:
Einzelpunkte, Scannen, Foto-dokumentation.

Georeferenziert mit RTK-Genauigkeit.



Fokus auf leichtes und schnelles Scannen mit dem Smartphone.

Georeferenziert mit RTK-Genauigkeit.







viDoc[®] Funktionsübersicht



Bodenlaser

Roverfunktion per Laser für exakte Distanzmessung zum Boden. Gerade und bis zu einem Winkel von 20°.

Gewinde
für Rover- oder Vermessungsstab

Frontlaser
für exakte Distanzmessung



GNSS-Antenne
stellt die Satellitenverbindung her

Antennen-Nullpunkt Bumper

An- und Ausschalter

USB-C Ladeanschluss

Verbesserter Connector
für eine stabilere Verbindung mit dem viDoc@-Case

RTK-Funktion
ermöglicht hohe Präzision bei der Vermessung bis zu 1cm + 1 ppm

Bumper
für höhere Winkelgenauigkeit und gleichbleibende Zuverlässigkeit

So einfach wird aus Ihrem Smartphone ein professionelles Vermessungstool.





viDoc® light Funktionsübersicht



Gewinde
für Rover- oder
Vermessungsstab



GNSS-Antenne
stellt die Satelliten-
verbindung her

Antennen-Nullpunkt

Bumper

USB-C

Ladeanschluss

**An- und
Ausschalter**

**Verbesserter
Connector**

für eine stabilere Verbindung mit
dem viDoc®-Case

RTK-Funktion

ermöglicht hohe Präzision
bei der Vermessung bis zu
1cm + 1 ppm

Bumper

für höhere Winkelgenauigkeit und
gleichbleibende Zuverlässigkeit

GNSS-Antenne Performance

In unwegsamem Gelände oder im innerstädtischen Bereich sowie in der Ingenieurvermessung sind Präzision und Zuverlässigkeit wichtig. Das bietet unsere Performance-Antenne mit Kalibrierungsmessung auch im Bereich < 1 cm.





GNSS ROVER & SCANNER



Vermessen neu gedacht:
Beide viDoc[®] Modelle verfügen über ein GNSS-Modul.

Das viDoc[®] verfügt darüber
hinaus über einen Bodenlaser
und einen Frontlaser.





Der Bodenlaser

Roverfunktion per Laser für exakte Distanzmessung zum Boden, um Passpunkte oder Geländepunkte zu erfassen.



Der Frontlaser

Exakte Distanzmessung für GIS-Anwendungen und BIM-Dokumentationen.



**Das viDoc[®]**  **als 3D-Scanner**

Noch nie war Vermessung und Dokumentation mit dem Smartphone so präzise, effizient und einfach. Die Echtzeitrückmeldung lässt jeden auf der Baustelle zum Vermesser für Dokumentationsaufgaben werden. Mit steuerbaren Auflösungen bis zu 1 mm erreicht man mit dem viDoc[®] im Nahbereich höhere Standards als ein Laserscanner. Als schnelles Ergebnis erhalten Sie Punktwolken, 3D-Modelle, Orthophotos und Einzelfotos.

Modellbasiert arbeiten ohne zusätzliche Software

Das viDoc[®] macht es möglich, dass Sie auf einfache und wirtschaftliche Weise die Digitalisierung auf Ihren Baustellen vorantreiben. Die Hardware kann mit verschiedenen Apps kombiniert werden und ist damit eins der flexibelsten Messinstrumente auf dem Markt. Die Handhabung ist in wenigen Minuten erklärt. Mengenermittlungen für einfache Kubaturen und daraus resultierende Dokumentationen dauern nur noch Sekunden bis wenige Minuten. Stillstands- und Wartezeiten auf Baustellen werden somit auf ein Minimum reduziert. Kosten für teure CAD-Add-ons können oft gespart werden.



Anwendungsbeispiele



Netzbetreiber



Straßenbestand



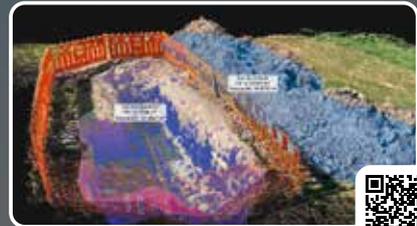
Kanal- und Leitungsbau



Brückenwiderlager



Garten- und Landschaftsbau



Haufwerk Aushub



Arbeitssicherheit



Katastrophenschutz/Beweissicherung



Das viDoc®

als AR-Tool

Augmented Reality ermöglicht zu sehen, was noch nicht da ist, visuell abzugleichen, was nach Plan gebaut wurde und sichtbar zu halten, was schon wieder unter der Erde ist. Das geht jetzt auch mit dem viDoc®: präzise Dokumentation und Visualisierung von Zuständen und Informationen in 3D. viDoc® bieten eine nie da gewesene Flexibilität bei der Visualisierung von As-Planned oder As-Built Modellen. Die Datenerfassung und Aufnahme von Objekten kann direkt in 3D erfolgen. Dies revolutioniert die Zustandserfassung in vielen Bereichen.



Blicken Sie in die Vergangenheit und in die Zukunft zur selben Zeit.

Augmented Reality ist eine zentrale Technologie, um Baustellen digital abzuwickeln.

Durch die Kombination mit Smartphones wird die Anwendung spielend leicht für alle Kollegen auf der Baustelle – und bietet ein enormes Potenzial, Zeit zu sparen. Daten und Informationen können in Echtzeit abgerufen oder geteilt werden: mit Kollegen und Projektpartnern. Das erleichtert den Umgang mit Mängeln oder auch zeitlich sensible Freigaben, wie zum Beispiel zur Betonage.

Sehen ist verstehen: Die visuelle Kontrolle minimiert Fehlerpotenziale. Denken Sie an Leitungen, eine Schalung, oder, oder, oder. Stellen Sie sich vor: Alte Bauzustände synchronisieren und in die Vergangenheit blicken kön-

nen. Das macht Diskussionen über erbrachte Leistungen nichtig. Sie decken Probleme schneller auf, dokumentieren direkt vor Ort am Modell und machen Ihre Hinweise für alle sichtbar – und das systemübergreifend.

Wir sind nicht nur BIM ready. Mit vigram® tauchen Sie in eine neue Ära der Arbeitserleichterung und digitalen Bauweise ein. Kombinieren Sie die AR-Lösung mit unserem 3D-Scanner und unserer viZone® Collaboration Plattform für Baustellen. Sie werden sofort erste Erfolge erleben.



Bauen im Bestand

Leitungen speziell auch im Glasfaserausbau schnell und einfach als 3D-Reality-Modell erfassen und für die Nachwelt festhalten. Spart Zeit bei der Dokumentation und gibt Massensicherheit bei allen Beteiligten.

Professionelle Lösung in der Hosentasche

Allzeit bereit mit dem viDoc® light. Auch in Extremsituationen bist du schnell und nachhaltig einsatzbereit.

Mengenermittlung

Mengenermittlungen können mit dem viDoc® light in kurzer Zeit erfasst werden. Je nach App-Lösung bieten sich hier verschiedene Verfahren an.





Bauen und Betreiben als Netzbetreiber

Eine modellbasierte Dokumentation mit der tatsächlichen baulichen Situation bietet ein enormes Einsparpotenzial im Betrieb und der Instandhaltung. Die Dokumentation vor Ort wird um ein Vielfaches einfacher und schneller.



Zustandserfassung durch Naturereignisse

Die Dokumentation von Beschädigungen durch Naturereignisse ist oft mit hohem zeitlichen Druck verbunden. Mit dem viDoc@ light verkürzen Sie die Dokumentation und Räumungsplanungen um ein Vielfaches. Teilen Sie alle Daten direkt mit Projekt-beteiligten.



Dokumentation, Aufmaß & Abrechnung

Wir sorgen für kürzeste Dokumentationszeiten, schnelle, einfache Methoden zur Aufmasserstellung und einer strukturierten Ablage. Bis hin zu REB konformen Aufmaßen, auch nach VOB.

Mit Modellen bauen

Pläne werden in naher Zukunft der Vergangenheit angehören. Mit dem viDoc® light sind Sie in der Lage, Planmodelle nach Aufgabegebieten direkt auf die Baustelle zu bringen. Einfache Abgleiche mit dem Bau-Soll und Bau-Ist sind ein zentrales Element.





viDoc[®] ZUBEHÖR



GNSS-Performance -Antenne



viDoc[®] Case für Smartphone



viDoc[®] Case für Tablet
iPad Pro 11"
iPad Pro 12,9"



FLIR ONE[®] Pro
Wärmebildkamera¹



Powerbank



USB-Stick für direkte
lokale Datensicherung



USB-C Ladekabel

¹ Derzeit nicht für iPhone 15 Pro und iPhone 15 Pro Max erhältlich



Zielmarkenset²



Carbon-Roverstab mit drei festen
viDoc[®] Höhen:
1,4 m, 1,6 m und 1,8 m



Gewindeadapter für
Carbon-Roverstab



Verlängerungsstab 55 cm



viDoc[®] Gürteltasche



Transport-Box
viDoc[®] Basic



Transport-Box
viDoc[®] Professional



Transport-Box
viDoc[®] Premium

² Betrifft nur das viDoc[®] und nicht das viDoc[®] light



viDoc[®] TECHNISCHE DATEN

viDoc[®]

Technische Daten

Abmessung	153 x 73 x 23 mm
Gewicht	285 g
Temperaturbereich	-5 bis +35 °C
Luftfeuchtigkeit	5 bis 95 % (nicht kondensierend)



GNSS-Antenne Performance

Technische Daten

Abmessung	55,6 x 27,5 mm
Gewicht	< 19 g
Wasserdichtigkeit	IP67
Temperaturbereich	-40 bis +80 °C
Luftfeuchtigkeit	Bis 95 %
Polarisation	RHCP
Satellitensignale	GPS: L1; BDS: B1; GLONASS: L1 : 1559~1602; Galileo: E1 GPS: L2; BDS: B2/B3; GLONASS: L1 : 1207~1278; Galileo: E5
Abdeckung	360 °
Versorgungsspannung	3 bis 16 VDC
Verbrauch	< 35 mA
LNA Gain	40 ± 2 dB
Rauschzahl	< 2,0 dB
V.S.W.R	< 2,0
Winkelmessung ¹	0° = hohe Präzision 45° = geringe Präzision 90° = schlechte Präzision

Laser

Technische Daten

Messgenauigkeit	± 3 mm (abhängig von Lichtverhältnissen, Materialien und Auftreffwinkel)
Winkelgenauigkeit absolut	± 0,05 °
Messbereich	Bodenlaser: 0,5 bis 30 m Frontlaser: 0,5 bis 15 m
Präzise Winkelmessung / Schrägmessfunktion	Bodenlaser (2 m): 20° = ± 2 cm // 30° = ± 3 cm // 45° = ± 5 cm Frontlaser (5 m): 0-90° < 20 cm
Laserklasse	2
Lasertyp	635 nm, < 1 mW
Messzeiten	0,1 bis 4 sec.
Versorgungsspannung	2,5 bis 3,3 V
Betriebstemperatur	0 bis 40 °C

Leistungsspezifikationen

Konstellationsunabhängiges, flexibles Signaltracking, verbesserte Positionierung unter herausfordernden Umgebungsbedingungen¹ mit Multi-Satelliten-Verwendung. Reduzierte Ausfallzeiten bei Funksignalverlust (bis zu 5 sec).

Folgende Satellitensignale werden simultan verwendet:

Technische Daten

GPS	L1C/A (1575.42 MHz); L2C (1227.60 MHz)
BeiDou	B1I (1561.098 MHz); B2I (1207.140 MHz)
Galileo	E1-B/C (1575.42 MHz); E5b (1207.140 MHz)
GLONASS	L1OF (1602 MHz + k*562.5 kHz, k = -7,..., 5, 6) L2OF (1246 MHz + k*437.5 kHz, k = -7,..., 5, 6) QZSS

Stromversorgung

Betriebszeiten in Dauerbetrieb

Technische Daten

Empfangen und senden	max. 6 Std.
Mit aktivem Lasermodul	max. 5 Std.
Unter Realbedingungen	max. 6 Std.
Akku	LiPo, 2 x 1.200 mAh, 7,4 Wh, 3,7 V



Positionierungsleistungen²

Technische Daten

Gerätetyp	Hochpräziser Multi-Band GNSS-Empfänger	
Genauigkeit der Impulssignale	RMS 30 ns 99 % 60 ns	
Frequenzen der Impulssignale	0,25 Hz bis 10 MHz	
Konvergenzzeit	RTK < 10 sec.	
Statische Vermessung	Horizontal	1 cm + 1ppm
	Vertikal	1 cm + 1ppm
RTK-Hochlaufzeit ³	Kaltstart (sec.) bis 90 sec. Bei Betriebstemperatur bis 8 sec.	
RTK-Positionsgenauigkeit	Horizontal	5 mm bei 15 min
RMS ^{4,5} (Wiederholbarkeit bei statischer Vermessung)	Vertikal	8 mm bei 15 min
	Horizontal	10 mm bei 30 min
	Vertikal	15 mm bei 30 min
Geschwindigkeitsgenauigkeit	0,05 m/s	
Systemgrenzen	Höhe	5.000 m
	Beschleunigung	< 4 g
	Geschwindigkeit	500 m/s
IMU	6-Achs-Sensor 16-Bit digitaler, triaxialer Beschleunigungsmesser 16-Bit digitales dreiachsiges Gyroskop und Erdmagnetfeld Winkelgenauigkeit < 0,3° Abtastrate < 100 Hz Temperaturmessung permanent Beschleunigungsrate < 4 g Empfindlichkeit Temperaturabweichung ± 0,03 % / K Gyroskop Betriebsrate < 250%/s	



Modellgenauigkeit⁶ absolute Lage und Höhe

Technische Daten

mit Passpunkten	< 1 cm
nur über RTK-Positionierung	< 5 cm
nur mit LIDAR (iOS)	< 10 cm

- ¹ Hohe Präzision = technische Genauigkeit bis 1 cm
 Geringe Präzision = anfällig für Schwankungen durch äußere Einflüsse, anfällig bei Abschattungen >180°
 Schlechte Präzision = sehr anfällig für Schwankungen durch äußere und innere Einflüsse
- ² Herausfordernde GNSS Umgebungen sind Orte, an denen als Voraussetzung für eine minimale Genauigkeit eine ausreichende Satellitenverfügbarkeit für den Empfänger besteht, an denen aber das Signal von Bäumen, Gebäuden und anderen Objekten teilweise abgeschattet bzw. reflektiert werden kann. Die tatsächlichen Ergebnisse können aufgrund des Beobachtungsortes und der atmosphärischen Aktivitäten, durch starkes Flimmern, durch den Zustand und die Verfügbarkeit des Satellitensystems und den Grad der Mehrwegeausbreitung und der Signalabdeckung schwanken.
- ³ Die Präzision und Zuverlässigkeit können durch bestimmte Faktoren wie Mehrwegeausbreitung, Hindernisse, Satellitengeometrie und atmosphärische Bedingungen beeinträchtigt werden. Die genannten Spezifikationen erfordern stabile Aufstellungen, freie Sicht zum Himmel, ein Umfeld frei von elektromagnetischen Störungen und Mehrwegeausbreitung, optimale GNSS-Konfigurationen und darüber hinaus Vermessungsverfahren, wie sie üblicherweise für Vermessungen höchster Ordnung mit an die Basislängen angepassten Besetzungszeiten angewendet werden. Basislinien über 30 km Länge erfordern präzise Ephemeriden, und zur Erreichung der hochpräzisen statischen Spezifikation können Besetzungszeiten von bis zu 24 Stunden notwendig sein.
- ⁴ Genauigkeiten können durch atmosphärische Bedingungen, Mehrwegesignale, Abschattungen und die Satellitengeometrie beeinflusst sein. Die Zuverlässigkeit der Initialisierung wird zur Sicherstellung höchster Qualität permanent Übermittelt. Ausgleichungen sind Softwareseitig gelöst.
- ⁵ RMS-Effizienz beruht auf wiederholbaren Vor-Ort-Messungen. Die erreichbare Genauigkeit und die Initialisierungszeit können je nach Typ und den Leistungsdaten von Empfänger und Antenne, dem geographischen Standort des Benutzers, den atmosphärischen Bedingungen, der Szintillationsintensität, dem Zustand und der Verfügbarkeit der GNSS-Konstellation, dem Grad der Mehrwegeausbreitung und der Nachbarschaft zu Abschattungen (z.B. durch große Bäume und Gebäude) variieren.
- ⁶ Messiteration basierend auf 1 Minute. Bessere Positionsgenauigkeit durch Fehlerratenfilterung.
- ⁷ Die Modelle wurden mit viDoc[®] und einem iPhone13 Pro erfasst. Die Modellgenauigkeit hängt von den Umgebungsbedingungen und den Berechnungseinstellungen ab. Je nach Softwareanbieter können die Ergebnisse abweichen.



viDoc[®] light TECHNISCHE DATEN



viDoc[®] light

Technische Daten

Abmessung	161 x 75 x 23 mm
Gewicht	314 g
Temperaturbereich	-5 bis +35 °C
Luftfeuchtigkeit	5 bis 95 % (nicht kondensierend)

GNSS-Antenne Performance

Technische Daten

Abmessung	55,6 x 27,5 mm
Gewicht	< 19 g
Wasserdichtigkeit	IP67
Temperaturbereich	-40 bis +80 °C
Luftfeuchtigkeit	Bis 95 %
Polarisation	RHCP
Satellitensignale	GPS: L1; BDS: B1; GLONASS: L1 : 1559~1602; Galileo: E1 GPS: L2; BDS: B2/B3; GLONASS: L1 : 1207~1278; Galileo:E5
Abdeckung	360 °
Versorgungsspannung	3 bis 16 VDC
Verbrauch	< 35 mA
Gain	40 ± 2 dB
Rauschzahl	< 2,0 dB
V.S.W.R	< 2,0
Winkelmessung ¹	0° = hohe Präzision 45° = geringe Präzision 90° = schlechte Präzision

Leistungsspezifikationen

Konstellationsunabhängiges, flexibles Signaltracking, verbesserte Positionierung unter herausfordernden Umgebungsbedingungen¹ mit Multi-Satelliten-Verwendung. Reduzierte Ausfallzeiten bei Funksignalverlust (bis zu 5 sec).

Folgende Satellitensignale werden simultan verwendet:

Technische Daten

GPS	L1C/A (1575.42 MHz); L2C (1227.60 MHz)
BeiDou	B1I (1561.098 MHz); B2I (1207.140 MHz)
Galileo	E1-B/C (1575.42 MHz); E5b (1207.140 MHz)
GLONASS	L1OF (1602 MHz + k*562.5 kHz, k = -7,..., 5, 6) L2OF (1246 MHz + k*437.5 kHz, k = -7,..., 5, 6) QZSS

Stromversorgung

Betriebszeiten in Dauerbetrieb

Technische Daten

Empfangen und senden	max. 6 Std.
Mit aktivem Lasermodul	max. 5 Std.
Unter Realbedingungen	max. 6 Std.
Akku	LiPo, 2 x 1.200 mAh, 7,4 Wh, 3,7 V

Modellgenauigkeit⁶ absolute Lage und Höhe

Technische Daten

mit Passpunkten	< 1 cm
nur über RTK-Positionierung	< 5 cm
nur mit LIDAR (iOS)	< 10 cm



Positionierungsleistungen²

Technische Daten

Gerätetyp	Hochpräziser Multi-Band GNSS-Empfänger	
Genauigkeit der Impulssignale	RMS 30 ns 99 % 60 ns	
Frequenzen der Impulssignale	0,25 Hz bis 10 MHz	
Konvergenzzeit	RTK < 10 sec.	
Statische Vermessung	Horizontal	1 cm + 1ppm
	Vertikal	1 cm + 1ppm
RTK-Hochlaufzeit ³	Kaltstart (sec.) bis 90 sec. Bei Betriebstemperatur bis 8 sec.	
RTK-Positionsgenauigkeit	Horizontal	5 mm bei 15 min
RMS ^{4,5} (Wiederholbarkeit bei statischer Vermessung)	Vertikal	8 mm bei 15 min
	Horizontal	10 mm bei 30 min
	Vertikal	15 mm bei 30 min
Geschwindigkeitsgenauigkeit	0,05 m/s	
Systemgrenzen	Höhe	5.000 m
	Beschleunigung	< 4 g
	Geschwindigkeit	500 m/s
IMU	6-Achs-Sensor 16-Bit digitaler, triaxialer Beschleunigungsmesser 16-Bit digitales dreiachsiges Gyroskop und Erdmagnetfeld Winkelgenauigkeit < 0,3° Abtastrate < 100 Hz Temperaturmessung permanent Beschleunigungsrate < 4 g Empfindlichkeit Temperaturabweichung ± 0,03 % / K Gyroskop Betriebsrate < 250°/s	



- ¹ Hohe Präzision = technische Genauigkeit bis 1 cm
Geringe Präzision = anfällig für Schwankungen durch äußere Einflüsse, anfällig bei Abschattungen >180°
Schlechte Präzision = sehr anfällig für Schwankungen durch äußere und innere Einflüsse
- ² Herausfordernde GNSS Umgebungen sind Orte, an denen als Voraussetzung für eine minimale Genauigkeit eine ausreichende Satellitenverfügbarkeit für den Empfänger besteht, an denen aber das Signal von Bäumen, Gebäuden und anderen Objekten teilweise abgeschattet bzw. reflektiert werden kann. Die tatsächlichen Ergebnisse können aufgrund des Beobachtungsortes und der atmosphärischen Aktivitäten, durch starkes Flimmern, durch den Zustand und die Verfügbarkeit des Satellitensystems und den Grad der Mehrwegeausbreitung und der Signalabdeckung schwanken.
- ³ Die Präzision und Zuverlässigkeit können durch bestimmte Faktoren wie Mehrwegeausbreitung, Hindernisse, Satellitengeometrie und atmosphärische Bedingungen beeinträchtigt werden. Die genannten Spezifikationen erfordern stabile Aufstellungen, freie Sicht zum Himmel, ein Umfeld frei von elektromagnetischen Störungen und Mehrwegeausbreitung, optimale GNSS-Konfigurationen und darüber hinaus Vermessungsverfahren, wie sie üblicherweise für Vermessungen höchster Ordnung mit an die Basislängen angepassten Besetzungszeiten angewendet werden. Basislinien über 30 km Länge erfordern präzise Ephemeriden, und zur Erreichung der hochpräzisen statischen Spezifikation können Besetzungszeiten von bis zu 24 Stunden notwendig sein.
- ⁴ Genauigkeiten können durch atmosphärische Bedingungen, Mehrwegesignale, Abschattungen und die Satellitengeometrie beeinflusst sein. Die Zuverlässigkeit der Initialisierung wird zur Sicherstellung höchster Qualität permanent Übermittelt. Ausgleichungen sind Softwareseitig gelöst.
- ⁵ RMS-Effizienz beruht auf wiederholbaren Vor-Ort-Messungen. Die erreichbare Genauigkeit und die Initialisierungszeit können je nach Typ und den Leistungsdaten von Empfänger und Antenne, dem geographischen Standort des Benutzers, den atmosphärischen Bedingungen, der Szintillationsintensität, dem Zustand und der Verfügbarkeit der GNSS-Konstellation, dem Grad der Mehrwegeausbreitung und der Nachbarschaft zu Abschattungen (z.B. durch große Bäume und Gebäude) variieren.
- ⁶ Messiteration basierend auf 1 Minute. Bessere Positionsgenauigkeit durch Fehlerratenfilterung.
- ⁷ Die Modelle wurden mit viDoc[®] und einem iPhone13 Pro erfasst. Die Modellgenauigkeit hängt von den Umgebungsbedingungen und den Berechnungseinstellungen ab. Je nach Softwareanbieter können die Ergebnisse abweichen.



BAU-
MASCHINEN



BAUGERÄTE/
WERKZEUGE



SCHALUNGS-
ZUBEHÖR



SERVICE/
WERKSTATT



MIETPARK



ERSATZTEILE



AKADEMIE



EIGEN-
ENTWICKLUNG



FINANZIERUNG/
LEASING



GEBRAUCHT-
MASCHINEN

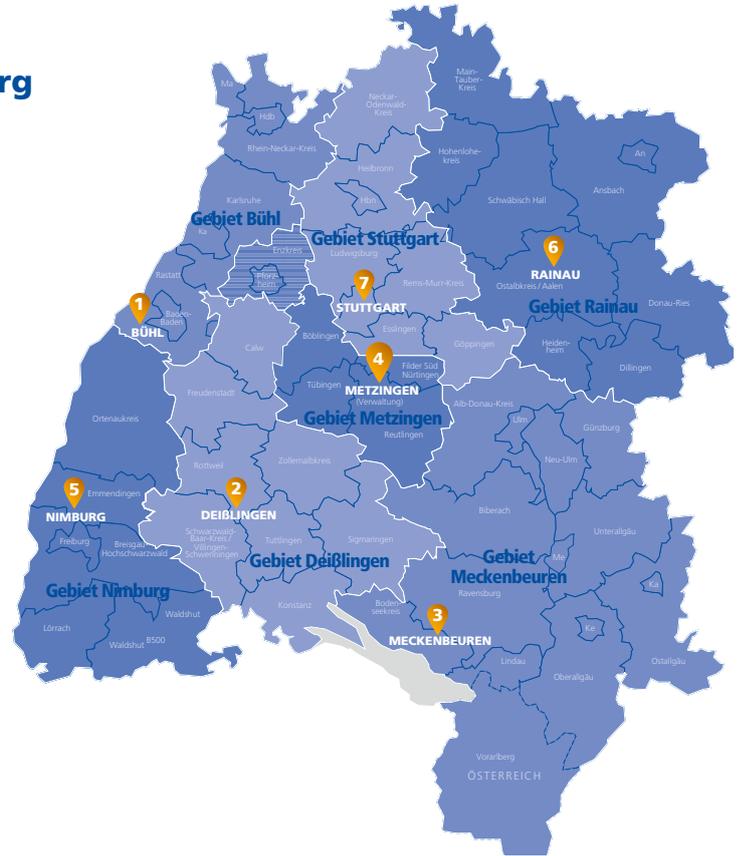


vigram[®]

Official Partner

7x in Baden-Württemberg

- 1 77815 **Bühl**
Fridolin-Stiegler-Straße 11a
T. 07223 9810-0
ndl.buehl@eberle-hald.de
- 2 78652 **Deißlingen**
Am Staatsbahnhof 7
T. 07425 3386-0
ndl.deissingen@eberle-hald.de
- 3 88074 **Meckenbeuren**
Wiesentalstraße 35
T. 07542 9410-0
ndl.meckenbeuren@eberle-hald.de
- 4 72555 **Metzingen**
Gutenbergstraße 35
T. 07123 9231-0
ndl.metzingen@eberle-hald.de
- 5 79331 **Nimburg**
Zeppelinstraße 3
T. 07663 9309-0
ndl.nimburg@eberle-hald.de
- 6 73492 **Rainau**
Aalener Straße 71
T. 07361 55852-0
ndl.rainau-goldshoefe@eberle-hald.de
- 7 70188 **Stuttgart**
Ulmer Straße 61
T. 0711 48024-0
ndl.stuttgart@eberle-hald.de



ATLAS
DRESDEN

eberle|hald[®]
Die Service-Marke für den Bau

2x in Sachsen

- 8 01640 **Coswig**
Dresdner Straße 136
T. 03523 53679-0
ndl.coswig@eberle-hald.de
- 9 01723 **Kesselsdorf**
Inselallee 8
T. 0352 04667-0
ndl.kesselsdorf@eberle-hald.de



Für Satzfehler keine Haftung. Farben und Bilder können vom Original abweichen. Abbildungen können optionale Sonderausstattungen zeigen. Angebote freibleibend solange Vorrat reicht. Alle Preise in Euro und pro Stück, falls nicht anders angegeben.

Folgen Sie uns auf:



© 2024 eberle-hald
Handel und Dienstleistungen
Metzingen GmbH

www.eberle-hald.de
info@eberle-hald.de

