

FICHA TÉCNICA/ DATA SHEET

TORNO CHEVALIER FCL-2480

Marca: CHEVALIER

Modelo: FCL-2480

Año: 2001

Referencia: ORL-1804

Control: FAGOR 8055



VOLTEO / SWING

Volteo sobre la bancada/ **610 mm**
Swing over bed

Volteo sobre la bancada
transversal/ **370 mm**
Swing over cross-slide

Altura de centros/ **298 mm**
Center height

Distancia entre centros/ **2000 mm**
Distance between centers

Diámetro máx. de
mecanizado/ **546 mm**
Maximum machining diameter

CABEZAL/ HEADSTOCK

Velocidad del cabezal/ **40-1500 rpm**
Spindle speeds

Nariz del husillo/ **A1-8 or D1-8**
Spindle nose

Diámetro agujero
principal/ **80 mm**
Spindle bore **Opt: 106 mm**

Cono/ **1/20**
Taper in spindle

CARRO/ SADDLE

Recorrido longitudinal Z/ <i>Longitudinal Travel (Z-axis)</i>	2000 mm
Recorrido del carro transversal X/ <i>Cross- slide travel (X-axis)</i>	310 mm
Tamaño del mango del portaherramientas / <i>Size of toolpost shank</i>	25x25 mm

CONTRAPUNTO/ TAILSTOCK

Diámetro / <i>Diameter</i>	75 mm
Curso de la caña/ <i>Travel</i>	150 mm
Cono morse/ <i>Taper</i>	MT#5

MOTOR/ MOTOR

Motor cabezal/ <i>Spindle motor</i>	20 Hp
Eje (cabezal)/ <i>Drives (spindle)</i>	AC+Inventer
Accionamiento de los motores/ <i>Drives (X,Z)</i>	DC Servo
Motor bomba refrigeración/ <i>Coolant pump motor</i>	1/4 HP

(X,Z) DRIVES / (X,Z) ACCIONAMIENTO

Par del motor/ <i>Motor torque</i>	X:32 kg-cm,Z:45 kg-cm
Gama de velocidades/ <i>Feedrates</i>	0-5000 mm/min
Avance rápido, X/Z / <i>Rapid traverse, X/Z</i>	10000 mm/min



PRECISION/ ACURRACY

Precisión de posicionamiento/ *Positioning accuracy* **+/- 0,01 mm**

Precisión de repetibilidad / *Repeatability* **+/- 0,005 mm**

Salto del husillo / *Spindle runout* **0,007 mm**

GENERALIDADES/ GENERAL

Anchura de la bancada/ *Width of bed* **406 mm**

Peso aproximado / *Aprox. machine weight* **4540 Kg**

Dimensiones / *Floor space (L x W x H)* **4500x1620x1950 mm**

Nivel de ruido / *Noise Level* **Por debajo 80dB, 2000 rpm**

Torreta SAUTER 8 posiciones VDI 40
Plato 3G
Paso de barra 105 mm

IMÁGENES / PICTURES

