

# neoVI FIRE 2

## マルチプロトコル車載ネットワークインターフェイス + 単体ロガー

### neoVI FIRE 2

- 8x CANFD
- 4x LIN
- Ethernet DoIP/XCP
- すべてのチャンネルが同時に実行され、ハードウェアタイムスタンプで記録されます。
- 完全に分離された高速USBインターフェイスにより、PCは安全にメッセージの送受信ができます。



### スタンドアロンロギング・スクリプティング・ゲートウェイ・シミュレーション

neoVI FIRE 2はPC接続およびスタンドアロンで使用できます。作成したスクリプトはリアルタイムで動作し、取り外し可能なSDカードへデータを記録できます。また、ECUのシミュレーションやゲートウェイとしても使用可能です。さらにSDカードのデータを使用し、ECUのリフラッシュを行う事も可能です。

### neoVI DLL, J2534, Linux, RP1210 サポート

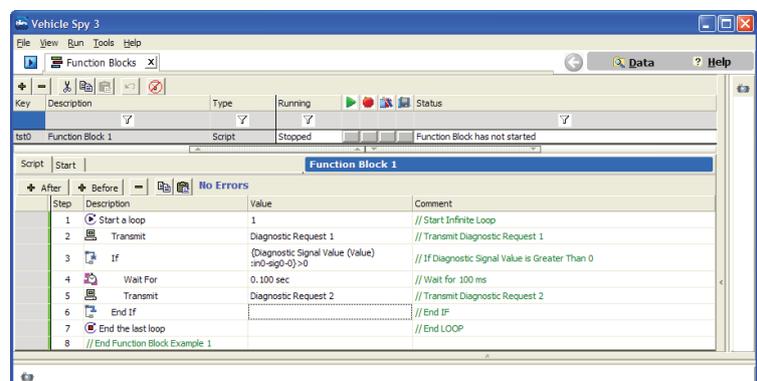
お客様独自のソフトウェア作成のために neoVI DLL API, SAE J2534 API, TMC RP1210 A/B API の3つのオープンAPIが用意されています。neoVI DLL APIはC#, VB .NET, VB6, Delphi, C++ Builder, Visual C++, LabVIEW, LabWindows等のサンプルプログラムを提供しています。サンプルプログラムおよびドライバーはWindowsとLinuxで提供しています。

### Vehicle Spy アプリケーションソフトウェア

Vehicle SpyはneoVI FIRE 2を完全にサポートします。ユーザはneoVI FIRE2上のネットワークで同時にデータのモニタおよび送信ができます。ユーザは強力なインターフェイスを利用してデータベースをロードしたり、スクリプトをデバイスにダウンロードする前にスクリプトの書き込みやデバッグを行う事ができます。

### Vehicle Spy アプリケーションソフトウェア

neoVI FIRE 2には、リアルタイム通信を実行するためのリアルタイムスクリプトエンジンが含まれています。例えば、アプリケーションを作成するエンジニアは、スクリプトをハードウェアにロードし、スクリプト変数とのインターフェイスを取り、マイクロ秒の測定と制御を行うことができます。ハードウェアアクセラレーションと呼ばれる新機能により、周期的なメッセージング、リプレイ、スクリプティングなどのリアルタイム機能をデバイスに送信するようにVehicle Spyを設定することもできます。



Rev.01072020



株式会社日本イントリピッド・コントロール・システムズ  
〒164-0003 東京都中野区東中野 1-59-6 信菱ビル 3F  
Phone: +81-(0)3-5937-1523 FAX: 03-5937-1524  
Email : icsjapan@intrepidcs.com  
<http://www.intrepidcs.jp/>



www.aeta-rice.com

# neoVI FIRE 2

## ロギング機能

neoVI FIRE 2 は、取り外し可能なマイクロ SD カードにロギングすることができます。このカードは、信頼性と PC 互換性のためにフェールセーフなリアルタイム FAT32 ストレージシステムを使用します。

neoVI FIRE 2 には、ハードウェアがすべてのメッセージヘタムスタンプをするためにリアルタイムクロックを持っています。堅牢な電源管理システムは自動的に neoVI FIRE 2 の電源を切り、ネットワーク動作や PC 接続状況に基づいてデバイスを再び起動させることができます。

## オリジナル neoVI FIRE からの進化

neoVI FIRE 2 は本来新しいネットワークおよび機能を提供するために開発されました。加えて、すでに成功している既存製品 neoVI FIRE に対して、より堅牢なケースとコネクタ、大容量のスク립トスペース、コンフィグレーション中の USB からの電力供給能力、使用電源電圧範囲の拡大、MISC I/O の入出力電圧範囲の拡大などの大幅な改善が取り入れられています。

## 特徴

- 第四世代 neoVI アーキテクチャ：旧世代比 10 倍以上の性能
- 低消費電力
- 電源範囲：4.5-40V
- LED メンブレンキーパッド：10 個のフルカラー LED によるネットワークステータス表示、2つの旧来表示、2 個のキー
- 温度範囲：-40°C から +85°C
- データ保護のため、内臓 UPS による安全なシャットダウン
- 車両とのコネクタ：D-Sub26pin オス, microD-sub9pin
- 1 年保証
- ファームウェアのフラッシュアップデート
- 多目的 IO：2x MISC IO (0-40V)、アナログ/PWM IO として利用可能
- 多目的 IO の計測周期：10Hz から 1kHz もしくはデジタル値の変化時
- マイクロソフト社認証済 USB ドライバ
- neoVI MIC GPS や RAD-Moon の USB ホスト機能
- アイソレートされた高速 USB (480Mbit/sec)
- スタンドアロンモード：スク립ト作成、送受信、計算、IO、転送レイヤー
- J2534 と RP1210 A/B 互換の CAN/ISO15765-2:2016(CANFD)
- マイクロ SD カードスロット：最大 128GB(SDHC)
- 内臓バッテリーによる Real Time Clock(RTC)

## タイミング性能

- CAN FD：25nsec 精度、64bit タイムスタンプ
- LIN：10msec 精度、オーバーフローなし
- 単一ネットワークであれば 0.5usec の正確性
- すべての CAN/LIN ネットワークの同時利用可能
- すべてのネットワークで送信メッセージの 2 重バッファリング、連続メッセージ送信に対応

## 発注情報

品番	内容
NEOVI-FIRE2	neoVI FIRE 2 デバイス

## CAN 仕様

- 8x CAN FD チャンネル：産業基準の Bosch MCAN CAN FD コアを使用
- 全 CAN チャンネルは CAN 2.0B 互換
- ISO CAN FD と NON ISO CAN FD(BOSCH CAN FD) をソフトウェアで選択可能
- 6x ISO11898 Dual Wire CAN FD 専用物理層 (MCP2561FD)
- 2x CAN：CAN モードと 3 つのソフトウェア選択可能物理層オプション
- DW CAN mode：2x ISO11898DW CAN FD 専用物理層 (MCP2561FD)
- LSFT CAN mode：2x 低速フォールトトレラント CAN 物理層 (TJA1055)
- SW CAN mode：2x Single Wire CAN 物理層 GMW3089/SAE J2411(MC338897)
- Arbitration phase のための最大 1Mb/s のソフトウェア選択可能 baud レート [自動 baud も可能]
- Data Phase のための最大 8Mb/s のソフトウェア選択可能 baud レート [自動 baud も可能]
- 受信専用モードをサポート
- Single Wire High Speed Mode, テストツール登録, 高電圧 Wakeup をサポート
- 4x ソフトウェア設定可能 DW CAN 終端抵抗

## LIN 仕様

- 4x LIN (Local Interconnect)
- LIN 1.X, 2.X, J2602 のサポート
- LIN J2602/2.X 互換の物理層
- チャンネルごとに設定可能な 1K LIN Master Resister
- エラー特定のための LIN バスモニターモード
- LIN Bus Master モードをバスモニターと同時使用可能
- LIN Bus Slave シミュレーション (LDF も利用可能)
- LIN Bus ハードウェアスケジュールテーブルと LIN 診断
- ソフトウェア選択可能 Baud レート

## DolP/XCP/Automotive Ethernet 仕様

- 10/100 Ethernet 物理層、低電力モード
- Ethernet コンバータ RAD-Moon を利用した 100BASE0T1/BroadR-Reach® 互換性
- ソフトウェア制御の DolP activation line

\*All trademarks mentioned are trademarks of their respective companies. Specifications subject to change.

Rev.01072020



株式会社日本イントリピッド・コントロール・システムズ  
〒164-0003 東京都中野区東中野 1-59-6 信菱ビル 3F  
Phone: +81-(0)3-5937-1523 FAX: 03-5937-1524  
Email : icsjapan@intrepidcs.com  
<http://www.intrepidcs.jp/>



www.aeta-rice.com