

->BZX006-奔驰-公板-奔驰 04 款 S350

威驰协议盒[Hiworld 威驰协议盒](#)2021-10-25 15:20

适用车型：奔驰 04 款 S350

1. 原车改装方案

本产品手册所适用的车型包括：**04 款 S350**。

*具体车型请与最近的海沃德科技销售人员联系，可参考我公司提供的奔驰系列车型与软件匹配表。

将原车 CD 主机和中控屏拆除，原位置安装改装后的 DVD+GPS 主机。改装时需要订做一条转接尾线，通过该转接线束分别连接改装音响主机端，BZ11 系列 CANbox 解码器 20pin 接口端和原车音响尾线端。尾线的具体定义可参考本技术规范后续章节。

注：原车吸顶屏暂不支持。

2. 功能描述

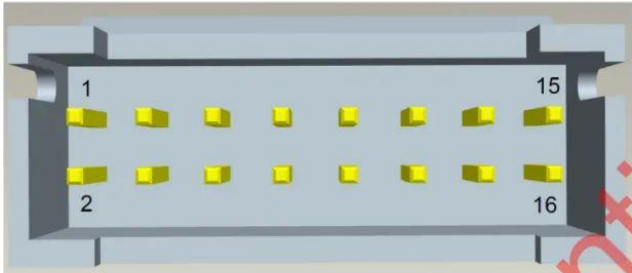
针对不同车型，CANbox 的功能会有所区别。详细情况请以本解码器对应车型的通信协议为准。下面只对常用的功能进行相关描述。其中灰色部分在该产品中不可用。

功能		原车信号		信号	改装主机		备注
名称	描述	信号端子	总线	传递方向	电平信号	UART*	
ILL	灯光控制	-	●	→	●	-	
REV	倒档位	-	●	→	●	-	
PARK	驻车手刹	-	●	→	●	-	
SWC	方向盘控制	-	●	→	-	●	支持方向盘按键控制音响
ACC	点火控制	-	●	→	●	-	
DOOR	车门状态	-	●	→	-	●	
SWA	方向转角	-	●	→	-	●	支持倒车轨迹显示

*：UART 波特率为 38400bps。

3. CANbox 协议盒接口定义

下图为 CANbox 的 16pin 定义接口图：



该 16pin 对应接口功能如下表所示，灰色部分在该款产品中不可用：

PIN	定义	输入输出	描述	工作电压	负载电流
1	GND	I	电源负极	GND	
2	BATT	I	电源	0-12V	≤200mA
3	CAN_H	I/O	CAN 总线正极	0-5V	≤20mA
4	CAN_L	I/O	CAN 总线负极	0-5V	≤20mA
5	ILL_OUT	O	灯光信号输出	0-12V	≤100mA
6	ACC_OUT	O	点火信号输出	0-12V	≤100mA
7	PARK_OUT	O	驻车信号输出	0-12V	≤20mA
8	REV_OUT	O	倒车信号输出	0-12V	≤0.5A
9					
10					
11					
12					
13	UART_RX	I	串口通讯输入	0-5V	≤20mA
14					
15					
16	UART_TX	O	串口通讯输出	0-5V	≤20mA

4. 原车端子定义及接线方法

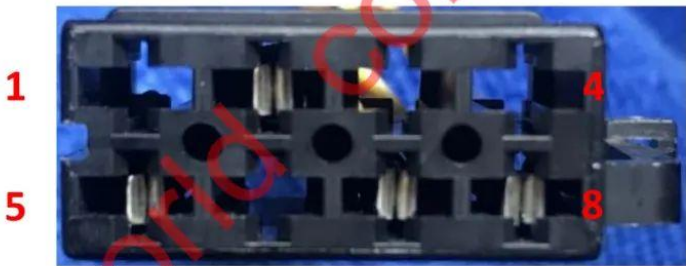
4.1 原车尾线定义

04 款 S350 原车 CD 音响的背面如下图所示。



说明：A 为电源端子，B 为喇叭端子，C 为总线端子，D 端子未知，E 为收音天线端子。

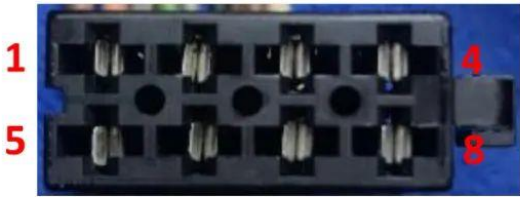
端子 A 定义（做对插端子）：



Part A

PIN	定义	接线	描述	PIN	定义	接线	描述
PA1				PA5	GND	接改装主机 接协议盒 1 脚	地
PA2	Signal	不接线	未知	PA6			
PA3				PA7	BATT	接改装主机 接协议盒 2 脚	电源
PA4				PA8	Signal	不接线	未知

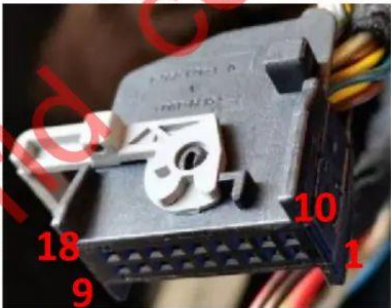
端子 B 定义（做对插端子）：



Part B

PIN	定义	接线	描述	PIN	定义	接线	描述
PB1	RL+	接改装主机	左后喇叭正极	PB17	RL-	接改装主机	左后喇叭负极
PB2	FL+	接改装主机	左前喇叭正极	PB18	FL-	接改装主机	左前喇叭负极
PB3	FR+	接改装主机	右前喇叭正极	PB19	FR-	接改装主机	右前喇叭负极
PB4	RR+	接改装主机	右后喇叭正极	PB20	RR-	接改装主机	右后喇叭负极

端子 C 定义（做对插端子）：



Part B

PIN	定义	接线	描述	PIN	定义	接线	描述
PC1-7				PC10-16			
PC8	CANL	接协议盒 4 脚	CAN 总线负	PC18			
PC9	CANH	接协议盒 3 脚	CAN 总线正	PC19			

原车收音天线:



原车天线接口

建议天线配件:



注: 原车无 USB 和 AUX 接口。

详细接线请参考下节接线方法。

4.2 接线方法

下表为 BZ11 系列解码器与其他端子间的引脚连接匹配表，灰色部分在该款产品中不可用。与本解码器无关的信号未标注在下表中。

解码器 16 Pin 端子		原车尾线端子		改装音响 主机端子	备注
PIN	定义	端子 A	端子 C		
1	GND	PA5		GND	地
2	BATT	PA7		BATT	电源
3	CAN_H		PC9		CAN 正极
4	CAN_L		PC8		CAN 负极
5	ILL_OUT			ILL_IN	小灯输出
6	ACC_OUT			ACC_IN	点火输出
7	PARK_OUT			PARK_IN	手刹输出
8	REV_OUT			REV_IN	倒车输出
9					
10					
11					
12					
13	UART_RX			UART_TX	串口发
14					
15					
16	UART_TX			UART_RX	串口收