

->CRM003-奇瑞-私板-16 款瑞虎 3、瑞虎 3X

威驰协议盒 [Hiworld 威驰协议盒](#) 2019-10-11 09:45

适用车型：16 款瑞虎 3、瑞虎 3X

Hiworld® Technology Co. Ltd

2

1. 原车改装方案

CR03 系列 CANbox 解码器所适用的车型包括：**16 款瑞虎 3&3X**。

*具体车型请与最近的尚摄科技销售人员联系，可参考我公司提供的奇瑞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 一体机。
CR03 系列 CANbox 解码器 20pin 接口端和原车音响尾线端的具体定义可参考本技术规范后续章节。

2. 功能描述

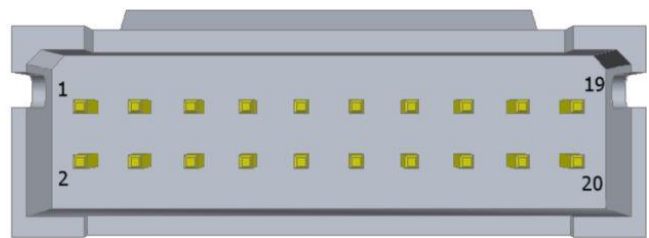
针对不同车型，CANbox 的功能会有所区别。详细情况请以本解码器对应车型的通信协议为准。下面只对常用的功能进行相关描述。其中灰色部分在该产品中不可用。

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*	
ACC	点火信号	●	-	→	-	-	
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
DOOR	车门状态	-	●		-	●	

*：UART 波特率为 38400bps。

3. CANbox 协议盒接口定义

下图为 CANbox 的 20pin 定义接口图：



该 20pin 对应接口功能如下表所示，灰色部分在该款产品中不可用：

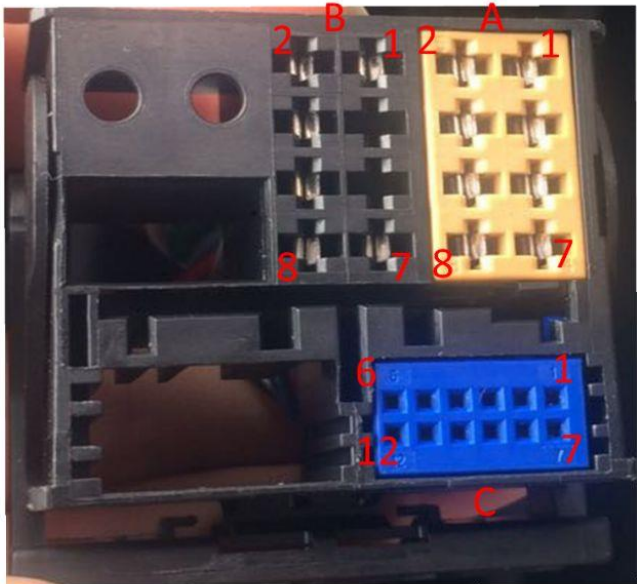
PIN	定义	输入 输出	描述	工作电压	负载电流
1	BATT	I	电源正极	9V-16V	≤1.0A
2	GND	I	电源负极	GND	
3					
4					
5	ACC_IN	I	点火信号检测	9-12V	≤20mA
6					
7					
8					
9	CAN_H	I/O	CAN 总线正极	0-5V	≤20mA
10	CAN_L	I/O	CAN 总线负极	0-5V	≤20mA
11					
12					
13	UART_RX	I	串口通讯输入	0-5V	≤20mA
14	UART_TX	O	串口通讯输出	0-5V	≤20mA
15					
16					
17					
18	REV_OUT	O	倒车信号输出	0-12V	≤100mA
19	CAM_PWR	O	后视供电	0-12V	≤200mA
20					

4. 原车端子定义及接线方法

4.1 原车尾线定义

注：以下所有尾线图均为原车端的

瑞虎 3&3X 原车 CD 音响的尾线端子如下图所示。



PORTA

PIN	定义	尾线颜色	描述	PIN	定义	尾线颜色	描述
PA1	RR+		右后扬声器+	PA5	FL+		左前扬声器+
PA2	RR-		右后扬声器-	PA6	FL-		左前扬声器-
PA3	FR+		右前扬声器+	PA7	RL+		左后扬声器+
PA4	FR-		右前扬声器-	PA8	RL-		左后扬声器-

PORTB

PIN	定义	尾线颜色	描述	PIN	定义	尾线颜色	描述
PB1	SWC+		方控+	PB5			
PB2	ACC			PB6	BATT		电源
PB3	SWCGND		方控地	PB7	GND		地
PB4	P_ANT		收音供电	PB8	ILL		灯光

收音供天线需要主机供电，方控自学习。

PORTC

PIN	定义	尾线颜色	描述	PIN	定义	尾线颜色	描述
PC1	CAN_H		CAN_H	PC7	CAN_L		CAN_L
PC2				PC8			
PC3				PC9			
PC4				PC10			
PC5	PWR_GND		电源地	PC11	CAM_PWR		后视供电
PC6	CAM_GND		信号地	PC12	CAM_SIG		后视信号

USB 接口（仅瑞虎 3X）：



USB 接口

详细接线请参考下节接线方法。

4.2 接线方法

下表为 CR03 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 20 Pin 端子		原车尾线端子	改装音响 主机端子	备注
PIN	定义	原车接主机端子		
1	BATT	PB6	BATT	12V
2	GND	PB7,PC5,PC6 , P B3	GND	地
3				
4				
5	ACC_IN	PB2	ACC_IN	
6				
7				
8				
9	CAN_H	PC1		
10	CAN_L	PC7		
11		-		
12		-		
13	UART_RX	-	UART_TX	
14	UART_TX	-	UART-RX	
15		-		
16		-		
17				
18	REV_OUT	-	REV_IN	
19	CAM_PWR	PC11		
20				

注：方控由改装主机自学习。