

->GAX002-广汽传祺-公板-15 款广汽传祺 GS5

威驰协议盒[Hiworld 威驰协议盒](#)2020-03-27 14:00

适用车型：15 款广汽传祺 GS5

1. 原车改装方案

本产品手册所适用的车型包括：**2014 款广汽传祺 GS5**。

*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广汽 传祺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，GAF1 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。

2. 功能描述

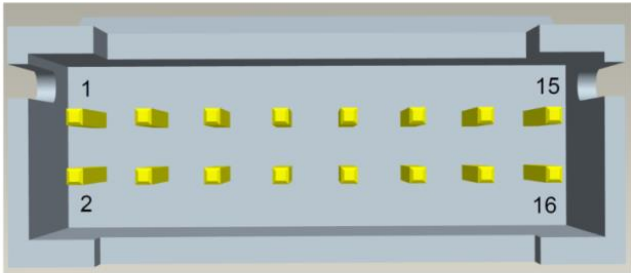
针对不同车型，CANbox 的功能会有所区别。详细情况请以本解码器对应车型的通信协议为准。下面只对常用的功能进行相关描述。其中灰色部分在该产品中不可用。

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		●	→		●	
PRK	驻车手刹		●	→		●	
SWC	方向盘控制	●	-	→	●		支持方向盘按键控制音响
Radar	倒车雷达	-	●	→	-	●	支持雷达距离数据的显示
Cam	后摄像头	-	●	→	-	●	支持倒车显示

*：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：

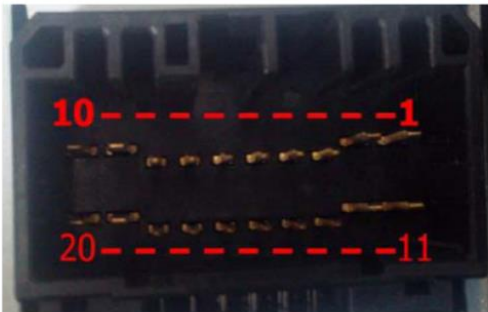
PIN	定义	输入输出	描述	工作电压	负载电流
1	GND	I	电源负极	GND	
2	BATT	I	电源正极	9V-16V	≤1.0A
3	CAN_H	I/O	CAN 总线正极	0-5V	≤20mA
4	CAN_L	I/O	CAN 总线负极	0-5V	≤20mA
5	ILL_OUT	O	灯光信号输出	0-12V	≤100mA
6					
7					
8	REV_OUT	O	倒车信号输出	0-12V	≤500mA
9	GMV_L	I	档位 L	0-5V	≤20mA
10					
11	GMV_R	I	档位 R	0-5V	≤20mA
12					
13	UART_RX	I	串口通讯输入	0-5V	≤20mA
14					
15					
16	UART_TX	O	串口通讯输出	0-5V	≤20mA

注： 方控主机自学习。

4. 原车端子定义及接线方法

4.1 原车尾线定义

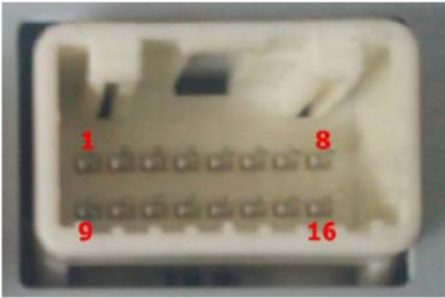
广汽 传祺 GS5 原车 CD 音响的尾线端子如下图所示。



尾线端子 1(PortA)

PIN	定义	描述	PIN	定义	描述
PA1	BATT	电源	PA11	GND	地
PA2			PA12		
PA3	FL+	左前扬声器+	PA13	FL-	左前扬声器-
PA4	FR+	右前扬声器+	PA14	FR-	右前扬声器-
PA5	RL+	左后扬声器+	PA15	RL-	左后扬声器-
PA6	RR+	右后扬声器+	PA16	RR-	右后扬声器-
PA7			PA17		
PA8	CAN_H	CAN_H	PA18	CAN_L	CAN_L
PA9			PA19		
PA10	P-ANT	P-ANT	PA20	ACC-IN	ACC

注:改装主机 ACC 检测接 PA20。



尾线端子 2(PortB)

PIN	定义	描述	PIN	定义	描述
PB1	POW_GND	电源地	PB9	CAM_SIG	视频信号
PB2	CAM_POW	后视供电	PB10	SIG_GND	地
PB3			PB11		
PB4			PB12		
PB5			PB13		
PB6			PB14		
PB7			PB15		
PB8			PB16		



原车面板端子 3(PortC)

原车面板端子(PortC):

PIN	定义	描述	PIN	定义	描述
PC1	SWC_IN1	方控线 1	PC5	SWC_IN2	方控线 2
PC2			PC6	SWC_GND	方控地
PC3			PC7		
PC4			PC8		

注：方控由改装主机自学习。

原车主机尾线（原车端）PORT D：
标准 USB-MIN 接口。



4.2 接线方法

下表为 GS5 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	PORTA	PORTB	PORTC		
1	GND	PA11	PB1	PC6	GND	
2	BATT	PA1			BATT	12V
3	CAN_H	PA8				总线正极
4	CAN_L	PA18				总线负极
5	ILL_OUT	-			ILL_IN	小灯检测
6						
7						
8	REV_OUT	-	PB2		REV_IN	倒车检测
9						
10						
11						
12						
13	UART_RX	-			UART_TX	串口发送
14						
15						
16	UART_TX	-			UART_RX	串口接收

注：方控由改装主机自学习。