

->HDM015-本田-私板-17 款 CRV 全系&19 款 CRV
高配

威驰协议盒[Hiworld 威驰协议盒](#)2019-10-18 11:46

适用车型：17 款 CRV 全系&19 款 CRV 高配

深圳市海沃德科技有限公司

Hiworld® Technology Co. Ltd

1. 原车配置表：

2017 款本田 CRV 配置表：

车型	方 控	后 视	雷 达	GPS	空 调 控 制	是 否 上 车	备 注
240TURBO 手动两驱经典版	有	无	无	无	手动		
240TURBO 自动两驱舒适版	有	无	无	无	手动	是	
240TURBO 自动两驱都市版	有	后	无	无	手动	是	
240TURBO 自动两驱风尚版	有	后	后	有	自动		
240TURBO 自动四驱豪华版	有	后	后	有	自动	是	
240TURBO 自动四驱尊贵版	有	后/右	后	有	自动	是	
240TURBO 自动四驱尊耀版	有	360 全景	前/后	有	自动	是	
混动 2.0L 净速版	有	后	无	无	自动		
混动 2.0L 净驰版	有	后	后	有	自动		
混动 2.0L 净致版	有	360 全景	前/后	有	自动	是	

注：此版本可以支持 CRV 全系车型，除标黄车型之外的其他车型也可用本公司其他产品。其他产品见“17 款本田 CRV 中低配”产品手册。

2019 款本田 CRV 配置表：

车型	方 控	后 视	雷 达	GPS	空 调 控 制	是 否 上 车	备 注
240TURBO 手动两驱经典版 国 V	有	无	无	无	手动		
240TURBO CVT 两驱舒适版 国 V	有	无	无	无	手动		
240TURBO CVT 两驱舒适版 国 VI	有	无	无	无	手动		
240TURBO CVT 两驱都市版 国 V	有	后	无	无	手动		
240TURBO CVT 两驱都市版 国 VI	有	后	无	无	手动		
240TURBO CVT 两驱风尚版 国 V	有	后	后	有	自动		
240TURBO CVT 两驱风尚版 国 VI	有	后	后	有	自动		
240TURBO CVT 四驱豪华版 国 V	有	后	后	有	自动		
240TURBO CVT 四驱豪华版 国 VI	有	后	后	有	自动		
240TURBO CVT 四驱尊贵版 国 V	有	后	后	有	自动		
240TURBO CVT 四驱尊贵版 国 VI	有	后	后	有	自动		
240TURBO CVT 四驱尊耀版 国 V	有	360	前/后	有	自动		
240TURBO CVT 四驱尊耀版 国 VI	有	360	前/后	有	自动		

所有版权归深圳市海沃德科技有限公司所有, 严禁复制

-Hiworld Confidential-

Hiworld威驰协议盒

锐.混动 2.0L 两驱净速版国 V	有	后	后	无	自动		
锐.混动 2.0L 两驱净速版国 VI	有	后	后	无	自动		
锐.混动 2.0L 两驱净驰版国 V	有	后	后	有	自动		
锐.混动 2.0L 两驱净驰版国 VI	有	后	后	有	自动		
锐.混动 2.0L 两驱净致版国 V	有	360	前/后	有	自动	是	
锐.混动 2.0L 两驱净致版国 VI	有	360	前/后	有	自动		
锐.混动 2.0L 四驱净享版国 V	有	360	前/后	有	自动		
锐.混动 2.0L 四驱净享版国 VI	有	360	前/后	有	自动		

2. 原车改装方案

HD11 系列 CANbox 解码器所适用的车型包括：**17&19 款 CRV 全系**。

*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本田系列车型与软件匹配表。

将原车 CD 主机及屏一体机拆除，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，HD11 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。

3. 功能描述

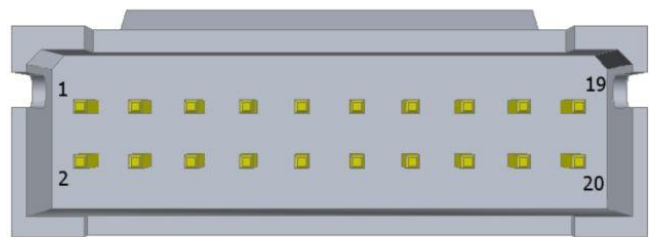
针对不同车型，CANbox 的功能会有所区别。详细情况请以本解码器对应车型的通信协议为准。下面只对常用的功能进行相关描述。其中灰色部分在该产品中不可用。

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	-	●	→	●	-	
SWC	方向盘控制	-	●	→	-	●	支持方向盘按键控制音响
DOOR	车门状态	-	●	→	-	●	支持原车车门状态在音响上的显示
EXTMP	车外温度	-	●	→	-	●	支持车外温度显示
SFBLL	安全带	-	●	→	-	●	支持原车安全带报警信号
RADR	雷达距离	-	●	→	-	●	支持泊车雷达蜂鸣器
CARPC	行车电脑	-	●	↔	-	●	支持原车行车电脑功能
B_CTRL	后座控制	-	●	↔	-	●	支持原车后座扶手箱媒体控制
360	全景控制	-	●	↔	-	●	支持原车 360 全景控制

*：UART 波特率为 38400bps。

4. 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：

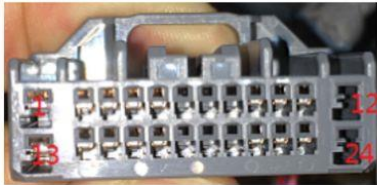
PIN	定义	输入输出	描述	工作电压	负载电流
1	BATT	I	电源正极	9V-16V	≤1.0A
2	GND	I	电源负极	GND	
3	B_CAM_B+	O	后视、360 等供电	8V	≤200mA
4					
5	ACC_IN	I	点火信号检测	9-12V	≤20mA
6	BUS_EN	I/O	总线使能	0-5V	≤20mA
7	CAN_L	I/O	CAN 总线负极	0-5V	≤20mA
8	CAN_H	I/O	CAN 总线正极	0-5V	≤20mA
9	SIGNALH	I/O	总线高	0-5V	≤20mA
10	SIGNALL	I/O	总线低	0-5V	≤20mA
11					
12	BCAM_CONT1	I	后视控制 1	0-5V	≤20mA
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	BCAM_CONT2	I	后视控制 2	0-5V	≤20mA
16	RCAM_DET	I	右视检测	0-5V	≤20mA
17	SWC1	I	方控 1	0-5V	≤20mA
18	REV_OUT	O	灯光信号输出	0-12V	≤200mA
19	ILL_OUT	O	灯光信号输出	0-12V	≤100mA
20	SWC2	I	方控 2	0-5V	≤20mA

5. 原车端子定义及接线方法

5.1 原车尾线定义

在使用 HD11 系列产品前，需定做一条转换尾线，其中一头需与该插座相同，并与原车尾线端子对接。该端子分 4 个部分。

该端子具体引脚定义如下：



PIN	定义	描述	PIN	定义	描述
PA1	GND	地	PA13	BATT	电源
PA2	LR+	左后音频输出正极	PA14	LF+	左前音频输出正极
PA3	LR-	左后音频输出负极	PA15	LF-	左前音频输出负极
PA4	RR+	右后音频输出正极	PA16	RF+	右前音频输出正极
PA5	RR-	右后音频输出负极	PA17	RF-	右前音频输出负极
PA6	SWC1	方控 1	PA18	SWC_GND	方控地
PA7			PA19	SWC2	方控 2
PA8			PA20		
PA9			PA21		
PA10			PA22	ACC	
PA11	CAN_H	CAN 总线正极	PA23	CAN_L	CAN 总线负极
PA12			PA24		



PIN	定义	描述	PIN	定义	描述
PB1			PB17--		
PB2			PB23		
PB3	PARK	手刹信号	PB24		
PB4--			PB25		
PB6	P_GND	360 供电地	PB26		
PB7	P_CAM	360 视频供电	PB27		
PB12			PB28	SIG_GND	信号地
PB13	P_CAM	后视供电	PB29	CAM_SIG	后视信号
PB14	P_GND	电源地	PB30		
PB15			PB31	CAM_CONT1	后视控制 1
PB16			PB32	CAM_CONT2	后视控制 2

注：标黄部分仅为带 360 顶配车型线定义，由于其他车型此位置为其他电平，所以做兼容线材需要做单独对接端子。



PIN	定义	描述	PIN	定义	描述
PC1--			PC13--		
PC5			PC19		
PC6	RCAM_DET	右视检测	PC20	CAM_SIG	右视视频
PC7			PC21	CAM_GND	视频地
PC8	P_RCAM	右视供电	PC22		
PC9	GND	电源地	PC23		
PC10			PC24		
PC11					
PC12					



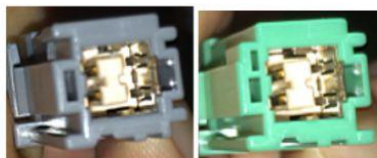
PIN	定义	描述	PIN	定义	描述
PD1			PD9		
PD2	P_ANT	收音天线供电	PD10		
PD3			PD11		
PD4			PD12		
PD5			PD13		
PD6			PD14		
PD7			PD15		
PD8			PD16		

注：天线供电由改装主机供电。



该端子具体引脚定义如下表所示：

PIN	定义	尾线颜色	描述
PE1	SIGNALL	粉色	总线低
PE2	GND	灰色	接地
PE3-6			
PE7	SIGNALH	浅蓝色	总线高
PE8	BUS_EN	棕色	总线控制线
PE9-12			



原车 USB 端子

原车收音天线:



原车中高配（带自动空调车型） 原车低配车型（手动空调车型）

中高配天线的具体处理方式请参照附表接线说明

详细接线请参考下节接线方法。

5.2 接线方法

下表为 HD11 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。

此表为不带 360 车型尾线：

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	原车端子 PORTA	原车端子 PORTB	原车端子 PORTC	原车端子 PORTE		
1	BATT	PA13				BATT	12V
2	GND	PA1、PA18	PB14、PB28	PC9、PC21		GND	接电源地线
3	B_CAM_B+	-	PB13	PC8			
4							
5	ACC_IN	PA22					
6	BUS_EN				PE8		
7	CAN_L	PA23					
8	CAN_H	PA11					
9	SIGNALH				PE7		
10	SIGNALL				PE1		
11							
12	BCAM_CONT1		PB31				
13	UART_RX	-				UART_TX	接主机串口输出
14	UART_TX	-				UART-RX	接主机串口输入
15	BCAM_CONT2	-	PB32				
16	RCAM_DET	-		PC6			
17	SWC1	PA6					
18	REV_OUT					REV_IN	倒车信号
19	ILL_OUT	-				ILL_IN	灯光信号
20	SWC2	PA19					

注：原车带 ACC 和 PARK，请客户自行连接，倒车信号检测接协议盒 18 脚。

此表为带 360 车型尾线:

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	原车端子 PORTA	原车端子 PORTB	原车端子 PORTC	原车端子 PORTE		
1	BATT	PA13				BATT	12V
2	GND	PA1、PA18	PB28、PB6	PC9、PC21		GND	接电源地线
3	B_CAM_B+	-	PB7	PC8			
4							
5	ACC_IN	PA22					
6	BUS_EN				PE8		
7	CAN_L	PA23					
8	CAN_H	PA11					
9	SIGNALH				PE7		
10	SIGNALL				PE1		
11							
12	BCAM_CONT1		PB31				
13	UART_RX	-				UART_TX	接主机串口输出
14	UART_TX	-				UART-RX	接主机串口输入
15	BCAM_CONT2	-	PB32				
16	RCAM_DET	-		PC6			
17	SWC1	PA6					
18	REV_OUT					REV_IN	倒车信号
19	ILL_OUT	-				ILL_IN	灯光信号
20	SWC2	PA19					

注：原车带 ACC 和 PARK，请客户自行连接，倒车信号检测接协议盒 18 脚。

360 后视供电如做兼容线材，盒子后视供电脚得做一分二转接头。

6. 附加说明

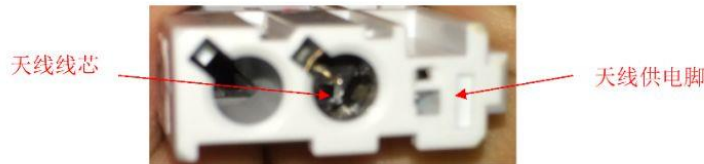
关于收音天线的接法说明

因原车收音天线有独立处理模块，直接在主机端接天线会导致收音信号质量不高，现针对此问题对接线进行说明：

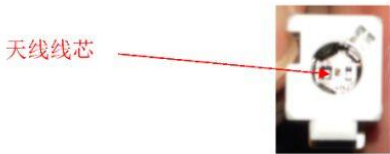
在后备箱右侧塑料盖板下有收音天线信号处理模块（原车天线盒），共三个端子：



PIN	定义	描述	PIN	定义	描述
PE1	P_ANT	收音天线供电	PE6		
PE2			PE7		
PE3			PE8		
PE4			PE9		
PE5			PE10		



PORT F



PORT G

6.1 收音天线接线方法

1. 中控部分天线接线方法

- 1) PD2 要与主机的天线供电线相连，要保持正常供电。
- 2) 主机端线芯和地与原车主机端天线的线芯和地相连；

2. 右后门侧天线盒部分接线方法

- 3) 将天线盒上的三个端子与天线盒断开；
- 4) PE1 天线供电脚与 PORT F 天线供电脚相连；
- 5) PORT F 与 PORT G 天线线芯与地相连；