

->HDX008-本田-公板-16 款思域(支持土耳其版)

威驰协议盒[Hiworld 威驰协议盒](#)2019-10-19 09:00

适用车型：16 款思域(支持土耳其版)

深圳市海沃德科技有限公司

Hiworld® Technology Co. Ltd

1. 原车改装方案

HDF1 系列 CANbox 解码器所适用的车型包括：**2016 款思域及 16 款思域土耳其版。**

*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，HDF1 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

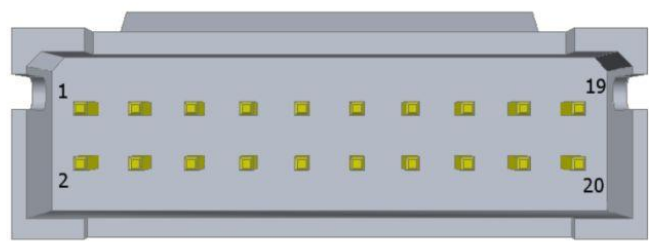
针对不同车型，CANbox 的功能会有所区别。详细情况请以本解码器对应车型的通信协议为准。下面只对常用的功能进行相关描述。其中灰色部分在该产品中不可用。

功能		原车信号		信号 传递 方向	改装主机		备注
名称	描述	信号 端子	总线		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

*：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：

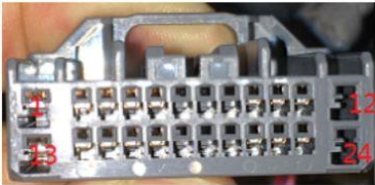
PIN	定义	输入输出	描述	工作电压	负载电流
1	GND	I	电源负极	GND	-
2	BATT	I	电源正极	9V-16V	≤1.0A
3					
4					
5	ILL_OUT	O	灯光信号输出	0-12V	≤100mA
6					
7	BRAKE_OUT	O	手刹信号输出	0-12V	≤100mA
8	REV_OUT	O	倒档信号输出	0-12V	≤100mA
9	ACC_IN	I	点火信号检测	9-12V	≤20mA
10					
11	CAN_H	I/O	CAN 总线正极	0-5V	≤20mA
12	CAN_L	I/O	CAN 总线负极	0-5V	≤20mA
13	UART_RX	I	串口通讯输入	0-5V	≤20mA
14	B_CAM_B+	O	后视供电	8V	≤200mA
15					
16	UART_TX	O	串口通讯输出	0-5V	≤20mA
17	BCAM_CONT1	O	后视控制 2	0-5V	≤20mA
18	RCAM_DET	I	右视检测	0-5V	≤20mA
19					
20	BCAM_CONT0	O	后视控制 1	0-5V	≤20mA

4. 原车端子定义及接线方法

4.1 原车尾线定义

在使用 HDF1 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			PA18		
PA7			PA19		
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			PB18		
PB3	PARK	手刹信号	PB19		
PB4-11			PB20-27		
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	REV	不接	PB31	CAM_CONT0	后视控制 1
PB16			PB32	CAM_CONT1	后视控制 2

注：PB28，PB29 做莲花头公头接改装主机。改装主机倒车检测接协议盒。



PIN	定义	描述	PIN	定义	描述
PC1-4			PC13-16		
PC5			PC17		
PC6	RCAM_DET	右视检测	PC18		
PC7			PC19		
PC8	P_RCAM	右视供电	PC20	CAM_SIG	右视视频
PC9	GND	电源地	PC21	CAM_GND	视频地
PC10			PC22		
PC11			PC23		
PC12			PC24		

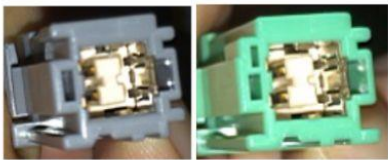
注：PC20，PC21 做莲花头公头接改装主机。



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：天线供电接改装主机。

原车 USB 及收音天线接口：



原车 2 个 USB 端子接口



主机端收音天线

注：由于原车带收音天线信号放大模块，天线的具体处理方式请参照附表接线说明。



仪表显示端子

请咨询详细技术指导关于仪表显示的方案设计。

详细接线请参考下节接线方法。

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-

4.2 接线方法

下表为 HDF1 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	端子 A	端子 B	端子 C		
1	GND	PA1	PB14	PC9	GND	地
2	BATT	PA13			BATT	12V
3						
4						
5	ILL_OUT				ILL_IN	灯光信号
6						
7	BRAKE_OUT				PARK_IN	手刹信号
8	REV_OUT				REV_IN	倒车信号
9	ACC_IN	PA22			ACC_IN	点火信号
10						
11	CAN_H	PA11				CAN 总线
12	CAN_L	PA23				CAN 总线
13	UART_RX				UART_TX	串口发
14	B_CAM_B+		PB13	PC8		视频供电
15						
16	UART_TX				UART_RX	串口收
17	BCAM_CONT1		PB32			后视控制 1
18	RCAM_DET			PC6		右视检测
19						
20	BCAM_CONT0		PB31			后视控制 2

注：原车带 ACC、REV 和 PARK，请客户自行连接。

5. 附加说明

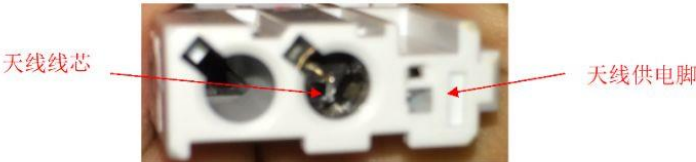
关于收音天线的接法说明

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：

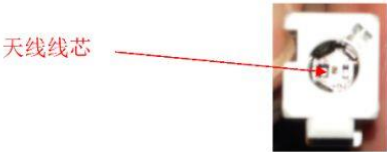
在右后门侧座椅旁有个塑料盖板下有收音天线信号处理模块（原车天线盒），共三个端子：



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

5.1 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；