

->HDX019-本田-公板-19 款艾力绅全系&18-19 奥德赛全系

威驰协议盒[Hiworld 威驰协议盒](#)2020-03-25 10:03

适用车型：19 款艾力绅全系&18-19 奥德赛全系

1. 原车配置表：

2018 款广汽本田奥德赛配置表：

车型	方 控	后 视	雷 达	GPS	空 调 控制	是否 上车	备注
2.4L 舒适版	有	后	前/后	无	自动		
2.4L 豪华版	有	后	前/后	无	自动		
2.4L 智享版	有	后/右	前/后	无	自动		
2.4L 尊享版	有	后/右	前/后	无	自动		
2.4L 至尊版	有	360/右	前/后	有	自动		
2.4L 智享福祉版	有	后/右	前/后	无	自动		
2.4L 至尊福祉版	有	360/右	前/后	有	自动		

注：原车全系不带 AUX 接口。

2019 款广汽本田奥德赛混动配置表：

车型	方 控	后 视	雷 达	GPS	空 调 控制	是否 上车	备注
2.0L 锐.舒享版	无	无	无	无	自动		
2.0L 锐.畅享版	有	后	无	无	自动		
2.0L 锐.智享版	有	后	前/后	无	自动		
2.0L 锐.尊享版	有	后/右	前/后	无	自动		
2.0L 锐.至臻版	有	360/右	前/后	有	自动		
2.0L 锐.至尊版	有	360/右	前/后	有	自动		
2.0L 锐.尊享福祉版	有	后/右	前/后	无	自动		
2.0L 锐.至臻福祉版	有	360/右	前/后	有	自动		

注：原车全系不带 AUX 接口。舒享版无 USB 口。

2019 款东风本田艾力绅配置表：

车型	方 控	后 视	雷 达	GPS	空 调 控制	是否 上车	备注
2.0L 混动舒适版	有	后/右	后	无	自动		
2.0L 混动豪华版	有	后/右	后	无	自动		
2.0L 混动至尊版	有	360/右	前/后	有	自动	是	

注：原车全系仅带 USB 接口。

2. 原车改装方案

本产品手册所适用的车型为：**18&19 款奥德赛及 19 款艾力绅**全车型。

*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，HD15 系列 CANbox 解码器 20pin 接口端和原车 CD 音响及多功能电脑显示屏尾线端。尾线的具体定义可参考本技术规范后续章节。

3. 功能描述

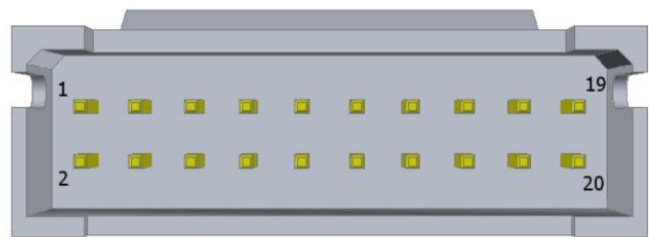
针对不同车型，CANbox 的功能会有所区别。详细情况请以本解码器对应车型的通信协议为准。下面只对常用的功能进行相关描述。其中灰色部分在该产品中不可用。

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 ¹	
ILL	灯光控制	-	●	→	●	-	支持原车小灯
REV	倒档位	-	●	→	●	-	支持原车倒车后视
PARK	驻车手刹	-	●	→	-	●	支持原车手刹
SWC	方向盘控制	●	-	→	-	●	支持方向盘按键控制音响
AC	空调显示	-	●	→	-	●	支持原车空调显示
RCAM	右视检测	●	-	→	-	●	支持原车右视检测
TIME	时钟同步	-	●	←	-	●	支持原车仪表时间同步
360	全景控制	-	●	←	-	●	支持原车 360 控制

注 1: 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：



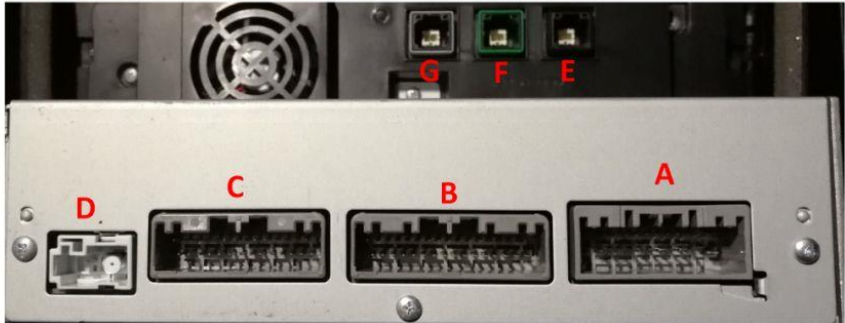
该 20pin 对应接口功能如下表所示，灰色部分在该款产品中不可用：

PIN	定义	输入输出	描述	工作电压	负载电流
1	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	SWC2	I	方向盘输入 2	0-5V	≤20mA
7					
8	REV_OUT	O	倒车信号输出	0-12V	≤200mA
9	ACC_IN	I	点火信号检测	9-12V	
10	MVS_DE	I	MVS 信号	0-5V	≤20mA
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	CAM_PWR	O	摄像头驱动	8V	≤200mA
15	SWC3	I	方向盘输入 3	0-5V	≤20mA
16	UART_TX	O	串口通讯输出	0-5V	≤20mA
17	CAM_CONT2	O	后视控制 2	0-5V	≤20mA
18	RCAM_DET	I	右侧视频检测	0-5V	≤20mA
19					
20	CAM_CONT1	O	后视控制 1	0-5V	≤20mA

5. 原车端子定义及接线方法

5.1 原车尾线定义

19 款艾力绅主机背面端子：



说明：A 为电源、喇叭、点火、总线信号端子；B 为 360 全景端子；C 为右盲区摄像头端子；D 为收音天线；E、F 为 USB 接口；G 为导航天线。

PORT A（做对插端子）：



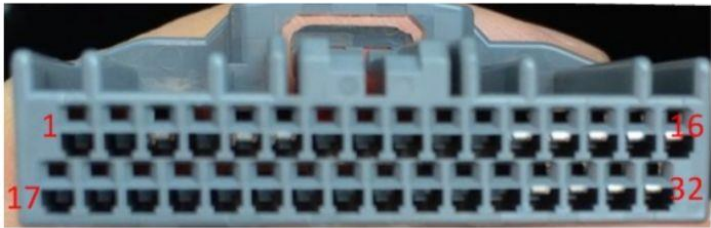
PORTA:

PIN	定义	描述	PIN	定义	描述
PA1	GND	地线	PA13	BATT	电源正极
PA2	LR +	左后输出正极	PA14	LF +	左前输出正极
PA3	LR -	左后输出负极	PA15	LF -	左前输出负极
PA4	RR +	右后输出正极	PA16	RF +	右前输出正极
PA5	RR -	右后输出负极	PA17	RF -	右前输出负极

PA6	SWC1	方控 1	PA18	SWC_GND	方控地
PA7	SWC3	方控 3	PA19	SWC2	方控 2
PA8			PB20		
PA9			PA21		
PA10			PA22	ACC	点火信号线
PA11	CAN_H	CAN 正极	PA23	CAN_L	CAN 负极
PA12			PB24		

注：方控 1 由改装主机自学习。

PORT B(做对插端子):



PORTB:

PIN	定义	描述	PIN	定义	描述
PB1			PB17	MVS_DE	MVS 信号
PB2			PB18	Audio_GND	音频地
PB3			PB19	Audio_IN+	接左声道
PB4			PB20	Audio_IN-	接右声道
PB5-7			PB21-23		
PB8			PB24		
PB9			PB25		
PB10			PB26		
PB11			PB27		
PB12			PB28		
PB13	BCAM_GND	后视电源地	PB29	BCAM_PWR	后视供电
PB14	CVBS-	视频信号负	PB30	360/B_CVBS+	360/后视频信号
PB15			PB31	CAM_CONT1	后视控制 1
PB16			PB32	CAM_CONT2	后视控制 2

注：PB30、PB14 视频信号做莲花头。自动泊车音频 PB18、PB19、PB20 做莲花头公头接改装主机 AUX 音频。

PORT C（做对插端子）：



PORTC:

PIN	定义	描述	PIN	定义	描述
PC1			PC15		
PC2			PC16		
PC3			PC17		
PC4			PC18		
PC5			PC19		
PC6			PC20	RCAM_DET	右视检测
PC7			PC21		
PC8	R_CVBS-	信号地	PC22	R_CVBS+	右视信号
PC9	PWR_GND	电源地	PC23	PWR_RCAM	右视供电
PC10			PC24		
PC11			PC25		
PC12			PC26		
PC13			PC27		
PC14			PC28		

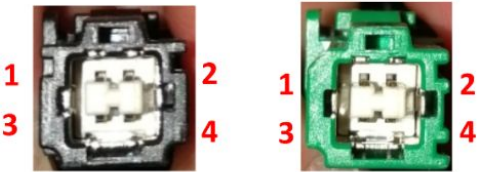
注：PC22、PC8 视频信号做莲花头。

收音天线（做对插端子）：



原车收音天线端子

USB 接口定义（做对插端子）：



右侧 USB 接口

左侧 USB 接口

USB 接口定义：

PIN	定义	描述	PIN	定义	描述
pin1	USB_GND	USB 地	Pin3	USB_D+	数据正极
Pin2	USB_5V	USB 电源	Pin4	USB_D-	数据负极

详细接线请参考下节接线方法。

5.2 接线方法

下表为 HD15 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，如音频输出等，未标注在下表中。

解码器端子		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,PA18	PB13	PC9	GND	地线
2	BATT	PA13			BATT	12V
3						
4						
5	ILL_OUT				ILL_IN	小灯检测
6	SWC2	PA19			-	方控 2
7						
8	REV_OUT				REV_IN	倒车检测
9	ACC_IN	PA22			ACC_IN	点火检测
10	MVS_DE		PB17		-	MVS 信号
11	CAN_H	PA11			-	总线高
12	CAN_L	PA23			-	总线低
13	UART_RX				UART_TX	串口发
14	CAM_PWR		PB29	PC23	-	摄像供电
15	SWC3	PA7			-	方控 3
16	UART_TX				UART_RX	串口收
17	CAM_CONT2		PB32			后视控制 2
18	RCAM_DET			PC20		右视检测
19						
20	CAM_CONT1		PB31			后视控制 1

注：方控 1 由改装主机自学习。

原车自动泊车音频 PB18、PB19、PB20 做莲花头公头，接改装主机 AUX 接口。