

->HDX034-本田-公板-2022 款奥德赛高配、22 款型  
格

威驰协议盒[Hiworld 威驰协议盒](#)2022-03-29 10:57

适用车型：22 款奥德赛高配、22 款型格

## 1. 原车改装方案

本接线说明所适用的车型包括：2022 款奥德赛，22 款型格等车型。

\*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。

将原车储物盒拆除，原位置安装改装后的 DVD+GPS 一体机。HDF1 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

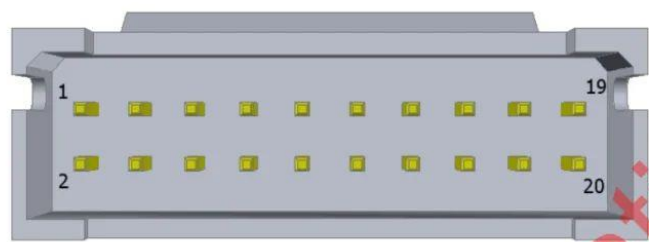
针对不同车型，CANbox 的功能会有所区别。详细情况请以本解码器对应车型的通信协议为准。下面只对常用的功能进行相关描述。其中灰色部分在该产品中不可用。

| 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  | ●    | -  | →    | ●    | -     |             |
| 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  | -    | ●  | -    | -    | ●     | 支持原车车门状态显示  |
| HVAC  | 空调显示  | -    | ●  | →    | -    | ●     | 支持原车空调显示    |
| FUEL  | 油耗信息  | -    | ●  | →    | -    | ●     | 支持原车油耗信息显示  |
| SET   | 车辆设置  | -    | ●  | ←    | -    | ●     | 支持原车的车辆设置   |
| RADAR | 雷达信息  | -    | ●  | →    | -    | ●     | 支持原车雷达信息显示  |
| AMP   | 功放控制  | -    | ●  | ←    | -    | ●     |             |

\*: UART 波特率为 38400bps。

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：

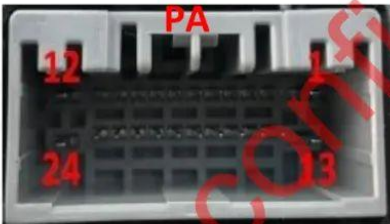
| PIN | 定义       | 输入<br>输出 | 描述        | 工作电压   | 负载电流   |
|-----|----------|----------|-----------|--------|--------|
| 1   | GND      | I        | 电源负极      | GND    |        |
| 2   | BATT     | I        | 电源正极      | 9V-16V | ≤1.0A  |
| 3   |          |          |           |        |        |
| 4   |          |          |           |        |        |
| 5   | ILL_OUT  | O        | 小灯检测输出    | 0-12V  | ≤500mA |
| 6   |          |          |           |        |        |
| 7   | PARK_OUT | O        | 手刹检测输出    | 0-12V  | ≤500mA |
| 8   | REV_OUT  | O        | 倒车检测输出    | 0-12V  | ≤500mA |
| 9   | ACC_IN   | I        | 1 档点火信号检测 | 9-12V  | ≤1.0A  |
| 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    | 0-3.3V | ≤20mA  |
| 14  | CAM_PWR  | O        | 视频供电      | 0-6V   | ≤500mA |
| 15  |          |          |           |        |        |
| 16  | UART_TX  | O        | 串口通讯输出    | 0-3.3V | ≤20mA  |
| 17  | B_CTL1   | I        | 后视控制 1    | 0-3.3V | ≤20mA  |
| 18  | R_CTL    | I        | 右视控制      | 0-3.3V | ≤20mA  |
| 19  | AVM_CTL  | I        | 全景控制      | 0-3.3V | ≤20mA  |
| 20  | A_CTL2   | I        | 后视控制 2    | 0-3.3V | ≤20mA  |

3. 原车主机端子定义图（22 款奥德赛，22 款型格）



3.1 原车尾线定义

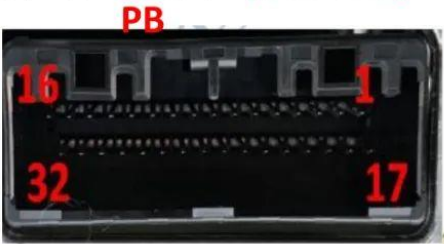
PORTA 主机端座子如下图所示：(做相同座子)



PORTA

| PIN  | 定义    | 尾线颜色 | 描述    | PIN  | 定义    | 尾线颜色 | 描述    |
|------|-------|------|-------|------|-------|------|-------|
| PA1  | GND   |      | 地     | PA13 | BATT  |      | 常电    |
| PA2  | RL+   |      | 左后正   | PA14 | FL+   |      | 左前正   |
| PA3  | RL-   |      | 左后负   | PA15 | FL-   |      | 左前负   |
| PA4  | RR+   |      | 右后正   | PA16 | FR+   |      | 右前正   |
| PA5  | RR-   |      | 右后负   | PA17 | FR-   |      | 右前负   |
| PA6  |       |      |       | PA18 |       |      |       |
| PA7  |       |      |       | PA19 |       |      |       |
| PA8  |       |      |       | PA20 |       |      |       |
| PA9  |       |      |       | PA21 |       |      |       |
| PA10 |       |      |       | PA22 | ACC   |      | 点火信号  |
| PA11 | CAN_H |      | CAN 高 | PA23 | CAN_L |      | CAN 低 |
| PA12 |       |      |       | PA24 |       |      |       |

PORTB 原车插座子如下图所示: (做相同座子)



PORTB

| PIN  | 定义        | 尾线颜色 | 描述   | PIN  | 定义       | 尾线颜色 | 描述   |
|------|-----------|------|------|------|----------|------|------|
| PB1  | GND       |      | 地    | PB17 |          |      |      |
| PB2  |           |      |      | PB18 |          |      |      |
| PB3  |           |      |      | PB19 |          |      |      |
| PB4  |           |      |      | PB20 |          |      |      |
| PB5  | Audio_IN+ |      | 泊车音频 | PB21 |          |      |      |
| PB6  | Audio_IN- |      | 泊车音频 | PB22 |          |      |      |
| PB7  |           |      |      | PB23 |          |      |      |
| PB8  |           |      |      | PB24 | AVM_DET  |      | 全景检测 |
| PB9  |           |      |      | PB25 | RCAM_DET |      | 右视检测 |
| PB10 | R_CVBS-   |      | 右视负  | PB26 | RCAM_PWR |      | 右视供电 |
| PB11 | R_CVBS+   |      | 右视正  | PB27 | GND      |      | 地    |
| PB12 |           |      |      | PB28 | BCAM_PWR |      | 后视供电 |
| PB13 | GND       |      | 地    | PB29 | B_CVBS-  |      | 后视负  |
| PB14 |           |      |      | PB30 | B_CVBS+  |      | 后视正  |
| PB15 |           |      |      | PB31 | A_CLT    |      | 控制 A |
| PB16 |           |      |      | PB32 | B_CLT    |      | 控制 B |

备注: B5,B6 为带 360 全景车型泊车提示音通道, 做成两组 RCA 头接入改装主机的音频输入。

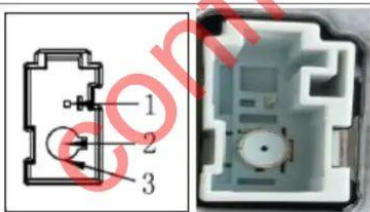
3,以下插头为 USB 接口 H(做母壳)



PORTH

| PIN | 定义     | 描述    | PIN | 定义      | 尾线颜色 | 描述  |
|-----|--------|-------|-----|---------|------|-----|
| PH1 | USB_5V | 5V 供电 | PH3 | USB_D+  |      | 数据正 |
| PH2 | USB_D- | 数据负   | PH3 | USB_GND |      | 地线  |

3,以下头为收音天线接口 F(做母壳)



PORTF

| PIN | 定义    | 描述   | PIN | 定义  | 尾线颜色 | 描述 |
|-----|-------|------|-----|-----|------|----|
| PF1 | P.ANT | 天线供电 | PF3 | GND |      | 地  |
| PF2 | ANT   | 信号   |     |     |      |    |



详细接线请参考下节接线方法。

### 3.2 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       | A 座    | B 座        |  |          |         |
| 1             | GND      | A1     | B1,B13,B27 |  | GND      | 电源负极    |
| 2             | BATT     | A13    |            |  | BATT     | 电源正极    |
| 3             |          |        |            |  |          |         |
| 4             |          |        |            |  |          |         |
| 5             | ILL_OUT  |        |            |  | ILL_IN   | 灯光信号    |
| 6             |          |        |            |  |          |         |
| 7             | PARK_OUT |        |            |  | PARK_IN  | 手刹信号    |
| 8             | REV_OUT  |        |            |  | REV_IN   | 倒车检测    |
| 9             | ACC_IN   | A22    |            |  | ACC_IN   | 点火信号    |
| 10            |          |        |            |  |          |         |
| 11            | CAN_H    | A11    |            |  |          | CAN 总线正 |
| 12            | CAN_L    | A23    |            |  |          | CAN 总线负 |
| 13            | UART_RX  |        |            |  | UART_TX  | 串口通讯输入  |
| 14            | CAM_PWR  |        | B26,B28    |  |          | 视频供电    |
| 15            |          |        |            |  |          |         |
| 16            | UART_TX  |        |            |  | UART_RX  | 串口通讯输出  |
| 17            | B_CTL1   |        | B32        |  |          | 后视控制 1  |
| 18            | RCAM_CTL |        | B25        |  |          | 右视控制    |
| 19            | AVM_DET  |        | B24        |  |          | 全景检测    |
| 20            | A_CTL2   |        | B31        |  |          | 后视控制 2  |