

->HYX004-现代起亚-公板-16-至今新名图 16-至今领
动 18 款昂西诺 18 款智跑 途胜

威驰协议盒[Hiworld 威驰协议盒](#)2019-10-26 10:05

适用车型：16-至今新名图 16-至今领动 18 款昂西诺 18 款智跑 途胜

1. 原车改装方案

HY06 系列 XP2 CANbox 解码器所适用的车型包括：现代 16 款领动、名图、18 款 ENCINO。

*具体车型请与最近的尚摄科技销售人员联系，可参考我公司提供的起亚现代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，HY06 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

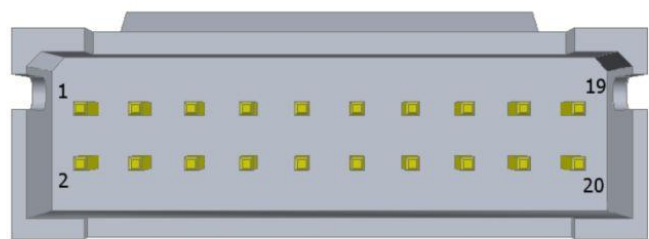
针对不同车型，CANbox 的功能会有所区别。详细情况请以本解码器对应车型的通信协议为准。下面只对常用的功能进行相关描述。其中灰色部分在该产品中不可用。

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*	
SWC	方控	●		→		●	
HVAC	空调显示	-	●	→	-	●	支持自动空调状态在音响上的显示
NAVINFO	双向显示	-	●	→	-	●	支持改装主机媒体信息双向显示

*：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：



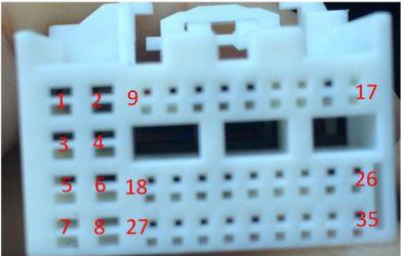
该 20pin 对应接口功能如下表所示，灰色部分在该款产品中不可用：

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	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					
6	ACC_IN	I	点火信号检测	9-12V	≤20mA
7					
8	REV_OUT	O	倒车信号输出	0-12V	≤200mA
9	REV_IN	I	倒车信号输入	0-12V	≤20mA
10					
11					
12	CAM_PWR	O	后视供电	6V	≤200mA
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					
16					
17	SWC	I	方控	0-5V	≤20mA
18					
19					
20					

4. 原车端子定义及接线方法

4.1 原车尾线定义

原车 CD 音响的尾线端子 1、2、3 如下图所示。



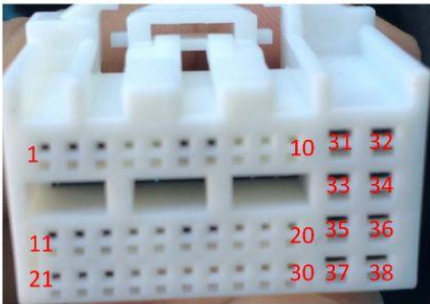
尾线端子 1(PortA)

尾线端子 1(PortA):

PIN	定义	描述	PIN	定义	描述
PA1	BATT	电源	PA19		
PA2	BATT	电源	PA20	CAN_L	CAN 负极
PA3	GND	地	PA21		
PA4	GND	地	PA22		
PA5			PA23		
PA6			PA24		
PA7			PA25	MIC_R	麦克风右
PA8			PA26	MIC_GND	麦克风地
PA9			PA27		
PA10			PA28		
PA11	CAN_H	CAN 正极	PA29		
PA12	ILL	灯光检测	PA30		
PA13	P.ANT	天线电源	PA31		
PA14			PA32		
PA15			PA33		
PA16	MIC_L	麦克风左	PA34		
PA17			PA35	REV	倒车检测
PA18	ACC	ACC 检测			

PA11 和 PA20 在领动上无线；领动 CAN 线在 C 头上；

PA35 在 18 款 ENCINO 上无线。



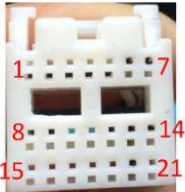
尾线端子 1(PortB)

尾线端子 2(PortB):

PIN	定义	描述	PIN	定义	描述
PB1	SWC	方控	PB20		
PB2	AUX_DET	AUX 检测	PB21		
PB3	AUX_L	AUX 左声道	PB22		
PB4			PB23		
PB5			PB24		
PB6	CAM_SIG	后视信号正	PB25		
PB7	CAM_PWR	后视电源	PB26	GND	
PB8			PB27		
PB9			PB28		
PB10			PB29		
PB11	SWC_GND	方控地	PB30		
PB12	AUX_GND	AUX 地	PB31	LR-	左后喇叭-
PB13	AUX_R	AUX 右声道	PB32	LR+	左后喇叭+
PB14			PB33	LF-	左前喇叭-
PB15			PB34	LF+	左前喇叭+
PB16	SIG_GND	后视信号地	PB35	RF-	右前喇叭-
PB17	PWR_GND	后视电源地	PB36	RF+	右前喇叭+
PB18			PB37	RR-	右后喇叭-
PB19			PB38	RR+	右后喇叭+

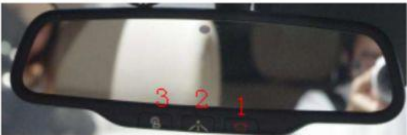
注：AUX 线供参考，原车有独立处理模块；直接使用没有声音出来。**18**款 ENCINO 增加了 PB26。

领动总线端子 PORTC



PIN	定义	描述	PIN	定义	描述
PC1			PC13		
---			PC14	CAN_L	CAN 负极
PC3			PC15		
PC6			--		
PC7	CAN_H	CAN 正极	PC19		
PC8			PC20	AD1	按键 1
---			PC21		
PC12					

注：此端子为领动和 18 款 ENCINO 特有，可以做兼容的线材.AD1 主机根据
需要自学习（AD1 是实现 BlueLink 功能的 3 个按键，按键 1：紧急救援
SOS;按键 2：道路救援；按键 3：车辆秘书服务）。



原车 USB 线端子如下图所示。



原车面板端子(PortD)

PIN	定义	描述	PIN	定义	描述
PD1	GND	地	PD3	D-	数据负极
PD2	D+	数据正极	PD4	Vbus	电源



GPS 天线（带导航车型） 收音机天线

4.2 接线方法

下表为 HY06 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	原车端子 PORTA	原车端子 PORTB	原车端子 PORTC		
1	GND	PA3 , PA4	PB11,PB16 PB17,PB26		GND	
2	BATT	PA1 , PA2			BATT	12V
3	CAN_H	PA11		PC7		
4	CAN_L	PA20		PC14		
5						
6	ACC_IN	PA18			ACC_IN	
7						
8	REV_OUT				REV_IN	
9	REV_IN	PA35				
10						
11						
12	CAM_PWR		PB7			
13	UART_RX	-			UART_TX	
14	UART_TX	-			UART_RX	
15						
16						
17	SWC		PB1			
18						
19						
20						

注：原车灯光和后视视频线，请直接连接到主机输入；收音天线供电线 PA13 要主机供电；PORTC 为领动和 ENCINO 特有，可以做兼容的线材；18 款 ENCINO 使用时，PC7 和 PC14 需要断开与其他 CAN 总线连接；PC20 主机根据需要自学习，PA35 无此引脚，引脚功能请看前面端口定义。