

->MTM004-三菱-私板-20 款欧蓝德

威驰协议盒 [Hiworld 威驰协议盒](#) 2021-10-25 15:20

适用车型：20 款欧蓝德

Hiworld® Technology Co. Ltd

2

1. 原车配置表：

2020 款三菱欧蓝德配置表：

车型	方 控	后视 /360	雷达	GPS	空调 控制	是否 上车	备注
2.0L 两驱畅行版 5 座	有	后	无	有	自动	是	
2.0L 两驱畅享版 5 座	有	后	无	有	自动		
2.0L 两驱畅享版 7 座	有	后	无	有	自动		
2.4L 四驱致享版 5 座	有	后	后	有	自动		
2.4L 四驱致享版 7 座	有	360	后	有	自动	是	
2.4L 四驱至尊版 7 座	有	360	无	有	自动		

2. 原车改装方案

本产品手册所适用的车型包括：**2020 款三菱欧蓝德**。

*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三菱系列车型与软件匹配表。

将原车 CD 主机、中控屏拆除，**空调及面板保留**，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，MT04 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

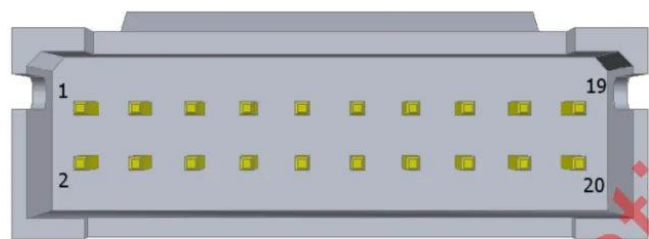
针对不同车型，CANbox 的功能会有所区别。详细情况请以本解码器对应车型的通信协议为准。下面只对常用的功能进行相关描述。其中灰色部分在该产品中不可用。

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*	
ACC	点火信号	●	-	→	●	-	
ILL	灯光控制	●	-	→	●	-	
REV	倒档位	●	-	→	●	-	
SWC	方向盘控制	-	●	→	-	●	
CAM	后视控制	-	●	→	-	●	

*: 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：



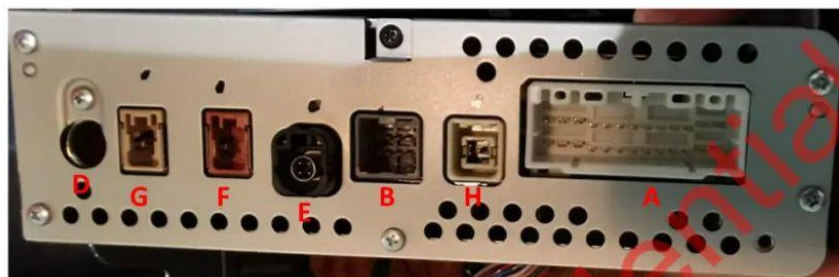
该 20pin 对应接口功能如下表所示，灰色部分在该款产品中不可用：

PIN	定义	输入输出	描述	工作电压	负载电流
1	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	SWC	I	方控	0-5V	≤20mA
6	CAMERA-6V	O	输出 6V	6V	≤300mA
7					
8	REV_OUT	O	倒车信号输出	0-12V	≤0.5A
9	360-DET	I	360 检测	0-5V	≤20mA
10					
11					
12	360-CON	O	360 控制	0-5V	≤20mA
13	UART_RX	I	串口通讯输入	0-5V	≤20mA
14					
15	REV_IN	I	倒车信号输入	0-12V	≤20mA
16	UART_TX	O	串口通讯输出	0-5V	≤20mA
17					
18					
19					
20	ACC_IN	I	点火信号检测	9-12V	≤100mA

5. 原车端子定义及接线方法

5.1 原车尾线定义

20 款三菱欧蓝德原车 CD 音响背面座子如下图所示。



A 座子为电源、方控与喇叭线座子；B 座子为倒车、后视座子；H 座子为导航天线座子；D 座子为收音天线座子；E 为 LVDS 信号端子；F 端子接原车面板的 USB 接口；G 端子未知功能。

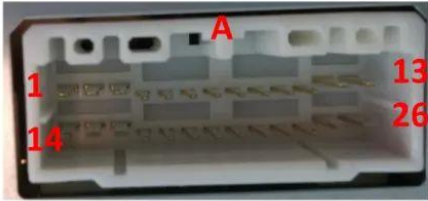
5.2 原车尾线定义

20 款三菱欧蓝德原车空调座子如下图所示。



C 座子空调座子；

5.3 原车尾灯 A 座子定义（做相同座子）

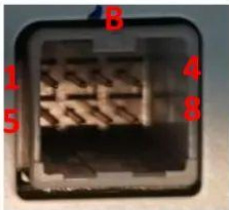


Part A

PIN	定义	接线	描述	PIN	定义	接线	描述
PA1				PA14	ILL	接改装主机	小灯
PA2				PA15			
PA3	ACC	接改装主机 接协议盒 20 脚	点火信号	PA16	ANT_Pwr	接改装主机	天线供电
PA4				PA17			
PA5				PA18			
PA6				PA19			
PA7	SWC	接协议盒 5 脚	方控	PA20			
PA8	RR-	接改装主机	后右喇叭负	PA21	RR+	接改装主机	后右喇叭正
PA9	FR-	接改装主机	前右喇叭负	PA22	FR+	接改装主机	前右喇叭正
PA10	RL-	接改装主机	后左喇叭负	PA23	RL+	接改装主机	后左喇叭正
PA11	FL-	接改装主机	前左喇叭负	PA24	FL+	接改装主机	前左喇叭正
PA12	GND	接改装主机 接协议盒 1 脚	地	PA25	SWC_Gnd	并接 PA12	方控地
PA13	BATT	接改装主机 接协议盒 2 脚	电源	PA26			

注：PA16 由改装主机供 12V；ILL 小灯线，喇叭线自行接改装主机

5.4 原车尾线 B 座子定义（做相同座子）



Part B

PIN	定义	接线	描述	PIN	定义	接线	描述
PB1	CAM_Pwr	接协议盒 6 脚	后视供电	PB5	CAM_GND	并接 PA12	后视地
PB2	360_DET	接协议盒 9 脚	360 检测线	PB6	CAM+	接莲花头公头	视频正极
PB3	REV_DET	接协议盒 15 脚	倒车检测	PB7	CAM-	接莲花头公头	视频负极
PB4	360_CON	接协议盒 12 脚	360 控制线	PB8			

注：PB3 进协议盒 15PIN.不要接改装主机。改装主机的 REV 接协议盒 8PIN，

PB6 和 PB7 用莲花头引出，接进改装主机。

原车尾线 C 座子定义(做公母转接座，要保留原车空调工作。)

重要做线说明如下：

1:做公母座子连线,母壳与公壳全部一一对应相连后并接引出所需 CAN 信号 PC31 和 PC32,接到协议盒对应位置.



Part C

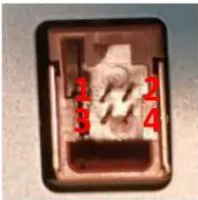
PIN	定义	描述	PIN	定义	接线	描述
PC1	SIGNAL	信号线	PC17	SIGNAL		信号线
PC2	SIGNAL	信号线	PC18	SIGNAL		信号线
PC3	SIGNAL	信号线	PC19	SIGNAL		信号线
PC4	SIGNAL	信号线	PC20	SIGNAL		信号线
PC5	SIGNAL	信号线	PC21	SIGNAL		信号线
PC6	SIGNAL	信号线	PC22	SIGNAL		信号线
PC7	SIGNAL	信号线	PC23	SIGNAL		信号线
PC8	SIGNAL	信号线	PC24	SIGNAL		信号线
PC9	SIGNAL	信号线	PC25	SIGNAL		信号线
PC10	SIGNAL	信号线	PC26	SIGNAL		信号线
PC11	SIGNAL	信号线	PC27	SIGNAL		信号线
PC12	SIGNAL	信号线	PC28	SIGNAL		信号线
PC13	SIGNAL	信号线	PC29	SIGNAL		信号线
PC14	SIGNAL	信号线	PC30	SIGNAL		信号线
PC15	SIGNAL	信号线	PC31	CAN_L	并接协议盒 4 脚	CAN 总线负极
PC16	SIGNAL	信号线	PC32	CAN_H	并接协议盒 3 脚	CAN 总线正极

重要做线说明如下：

1:做公母座子连线,母壳与公壳全部一一对应相连后并接引出所需 CAN 信号 PC31 和 PC32,接到协议盒对应位置.

原车 CD 音响的 USB 及 GPS 和收音天线如下图所示。

注意：因原车 USB 口在原车面框上，要确认模具可否保留原车 USB 口。



USB 接口定义：

PIN	定义	尾线颜色	描述	PIN	定义	尾线颜色	描述
PIN1	USB_DN	白	数据负极	PIN2	USB_DP	绿	数据正极
PIN3	GND	黑	USB 地	PIN4	USB_5V	红	USB 电源

Part H&PartD



GPS 天线



收音天线

详细接线请参考下节接线方法。

5.5 接线方法

下表为 MT04 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	PA 座	PB 座/ PC 座		
1	GND	PA12,PA25	PB5	GND	地线
2	BATT	PA13		BATT	12V
3	CAN_H		PC32		原车 CAN 总线 H
4	CAN_L		PC31		原车 CAN 总线 L
5	SWC	PA7			
6	CAM_PWR		PB1		后视供电
7					
8	REV_OUT			REV_IN	主机倒车信号
9	360-DET		PB2		
10					
11					
12	360-CON		PB4		
13	UART_RX			UART_TX	接主机串口输出
14					
15	REV_DET		PB3		倒车信号检测
16	UART_TX			UART-RX	接主机串口输入
17					
18					
19					
20	ACC_IN	PA3		ACC_IN	接原车 ACC 线

注：倒车信号接协议盒倒车检测，不要接改装主机。