

->NSM010-日产-私板-19 款天籁高配

威驰协议盒 [Hiworld 威驰协议盒](#) 2020-05-15 14:32

适用车型：19 款天籁高配

深圳市海沃德科技有限公司

Hiworld® Technology Co. Ltd

1. 原车配置表：

2019 款日产天籁配置表:

车型	方控	后视/ 全景	雷达	GPS	空调 控制	是否 上车	备注
2.0L XE 时尚版	有	无	无	无	手动		
2.0L XL 舒适版	有	后视	后	无	自动	是	
2.0L XL Upper 智行版	有	后视	后	有	自动		
2.0L XL 智领版	有	后视	后	无	自动		
2.0L XL Upper 智享版	有	后视	后	有	自动		
2.0L XV 智尊版	有	全景	后	有	自动		
2.0L XV 智尊领航版	有	全景	后	有	自动	是	

注：中低配使用本公司中低配手册。

2. 原车改装方案

本接线说明所适用的车型包括：日产 2019 款天籁高配车型。

*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日产系列车型与软件匹配表。

将原车一体主机拆除，原位置安装改装后的 GPS 导航主机。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，NS07 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

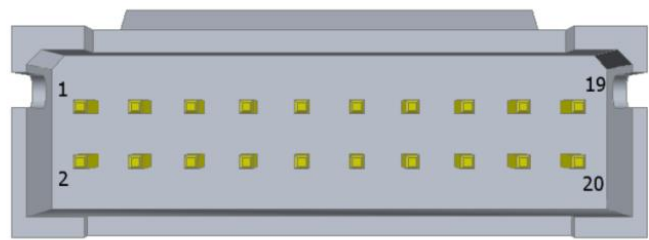
针对不同车型，CANbox 的功能会有所区别。详细情况请以本解码器对应车型的通信协议为准。下面只对常用的功能进行相关描述。其中灰色部分在该产品中不可用。

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*	
SWC	方向盘控制	-	●	→	-	●	支持方向盘按键控制音响
CARPC	行车电脑	-	●	↔	-	●	支持原车行车电脑功能
CAM	原车全景	-	●	→	-	●	支持原车全景开关控制

*：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：



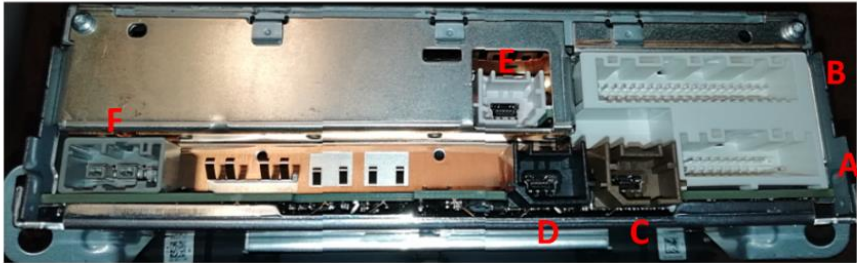
该 20pin 对应接口功能如下表所示，灰色部分在该款产品中不可用：

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	CAN1_H	I/O	CAN 总线正极	0-5V	≤20mA
4	CAN1_L	I/O	CAN 总线负极	0-5V	≤20mA
5					
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	CAN2_H	I/O	CAN 总线正极	0-5V	≤20mA
10	CAN2_L	I/O	CAN 总线负极	0-5V	≤20mA
11					
12					
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

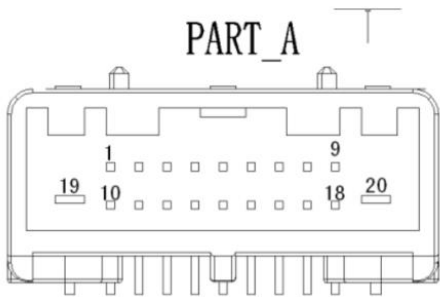
5.1 原车尾线定义

原车主机背面端子图：



说明：A 为电源、ACC、喇叭线；B 为后视、后视供电线、总线信号；C 原车未接线；D 为 USB1 接口；E 为 USB2 接口；F 为收音天线接口。

PORTA:



PART A 具体引脚定义如下：

PIN	定义	描述
PA1	SP_CONT	功放控制
PA2	FL+	左前喇叭正极
PA3	FL-	左前喇叭负极
PA4	RL+	左后喇叭正极
PA5	RL-	左后喇叭负极
PA6		
PA7		
PA8	REV	倒车信号
PA9		
PA10	GND	地线
PA11	FR+	右前喇叭正极
PA12	FR-	右前喇叭负极
PA13	RR+	右后喇叭正极
PA14	RR-	右后喇叭负极
PA15		
PA16		
PA17	ACC	点火信号
PA18		
PA19	BATT+	B+（电源）
PA20	GND	电源地

注： 原车倒车信号接协议盒 15 脚 REV_IN，不要接改装主机。
PA1 功放控制需要主机输出 12V 电平来进行控制 ACC 开拉高，ACC 关拉低

原车 CD 端子 PARTB 定义:

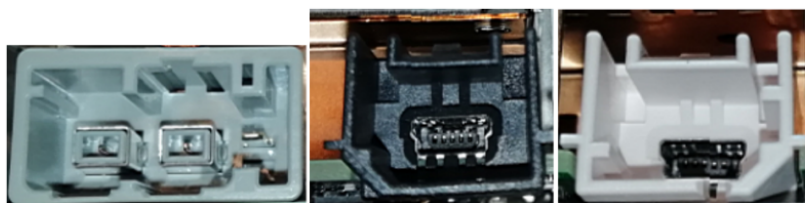


PART B 具体引脚定义如下:

PIN	定义	描述
PB1	CAN2_H	CAN2 总线正极
PB2	CAN1_H	CAN1 总线正极
PB3	CAN1_H	CAN1 总线正极
PB4-7		
PB8	CAM_PWR_6V	后视供电
PB9	CAM_PWR_GND	后视供电地
PB10-12		
PB13	AUX_DET	AUX 检测线
PB14	AUX_R	AUX 右声道
PB15-18		
PB19	MIC+	麦克风正
PB20	MIC-	麦克风负
PB21	CAN2_L	CAN2 总线负极
PB22	CAN1_L	CAN1 总线负极
PB23	CAN1_L	CAN1 总线负极
PB24-27		
PB28	CAM-	后视视频负极
PB29	CAM+	后视视频正极
PB30-32		
PB33	AUX_GND	AUX 地线
PB34	AUX_L	AUX 左声道
PB35-37		
PB38	ILL	灯光信号
PB39-40		

注： PB2 与 PB3 并接，PB22 与 PB23 并接；AUX 和 ILL 接改装主机

原车收音天线及 USB 线:



原车收音天线

原车的 USB1 端子

原车的 USB2 端子

详细接线请参考下节接线方法。

5.2 接线方法

下表为 NS07 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		
1	GND	PA10 , PA20	PB9	GND	接电源地线
2	BATT	PA19		BATT	12V
3	CAN1_H		PB2,PB3		原车 CAN 总线 H
4	CAN1_L		PB22,PB23		原车 CAN 总线 L
5					
6	CAMERA-6V		PB8		
7					
8	REV_OUT			REV_IN	接主机倒车检测
9	CAN2_H		PB1		
10	CAN2_L		PB21		
11					
12					
13	UART_RX			UART_TX	接主机串口输出
14					
15	REV_IN	PA8			
16	UART_TX			UART-RX	接主机串口输入
17					
18					
19					
20	ACC_IN	PA17		ACC	原车 ACC 信号

注：原车倒车信号接协议盒 15 脚 REV_IN，不要接改装主机。
改装主机倒车检测接协议盒 8 脚。