

->NSM013-日产-私板-11 款日产天籁公爵

威驰协议盒[Hiworld 威驰协议盒](#) 2020-10-23 14:41

适用车型：11 款日产天籁公爵

Hiworld® Technology Co. Ltd

2

1. 原车配置表：

2011 款天籁公爵配置表：

车型	方控	后视/ 全景	雷达	GPS	空调 控制	是否 上车	备注
2.0L XL 舒适版	有	无	后	无	自动		
2.0L XE 标准版	有	无	无	无	自动		
2.0L XL 荣耀版	有	后视	后	有	自动	是	
2.0L XL-NAV 智尚版	有	后视	后	有	自动		
2.5L XL 领先版	有	无	后	无	自动		
2.5L XL 荣耀版	有	后视	后	有	自动		
2.5L XL-NAV 智领版	有	后视	后	有	自动		
2.5L XV 尊雅版	有	后视	后	无	自动		
2.5L XVIP 尊尚版	有	后视	后	有	自动		
3.5L XVIP 尊领版	有	后视	后	有	自动		

2. 原车改装方案

本接线说明所适用的车型包括：日产 2011 款公爵车型。

*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。

将原车显示屏拆除（保留原车主机），原位置安装改装后的 DVD+GPS 导航主机。（改装主机的声音是通过进入原车的 AUX 通道发声）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，NS09 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。（注意：线材长度做 55CM 长）。

3. 功能描述

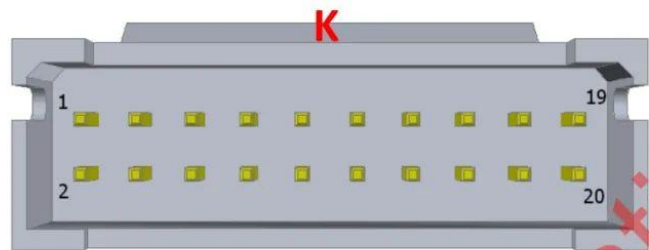
针对不同车型，CANbox 的功能会有所区别。详细情况请以本解码器对应车型的通信协议为准。下面只对常用的功能进行相关描述。其中灰色部分在该产品中不可用。

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
HVAC	空调显示	-	●	→	-	●	支持空调信息在改装音响上显示
DOOR	车门状态	-	●	→	-	●	
SWA	方向转角	-	●	→	-	●	支持倒车轨迹显示
CAM_display	后视显示	-	●	→	-	●	支持原车后视显示

*：UART 波特率为 38400bps。

4. CANbox 协议盒接口定义

下图为 CANbox 的 20pin_K 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	B+	I	电源正极	12V	≤1.0mA
2	GND	I	电源负极	0V	GND
3					
4	MCU_RX	I	MCU 串口收	0-5V	≤20mA
5	MCU_TX	O	MCU 串口发	0-5V	≤20mA
6	ACC_IN	I	点火信号检测	9-12V	≤20mA
7	CAN1_L	I/O	CAN 总线负极	0-5V	≤20mA
8	CAN1_H	I/O	CAN 总线正极	0-5V	≤20mA
9	CAN2_L	I/O	CAN 总线负极	0-5V	≤20mA
10	CAN2_H	I/O	CAN 总线正极	0-5V	≤20mA
11					
12					
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	REV_IN	I	倒车信号输入	0-12V	≤20mA
16					
17					
18					
19					
20	REV_OUT	O	倒车信号输出	0-12V	≤500mA

5. RGB 视频转换盒接口定义

下图为视频转换盒的 18pin_N 座子定义接口图：



Part N 座子定义：

PIN	定义	输入输出	描述	工作电压	负载电流
1	R	I	R 信号	0-1V	≤1mA
2	G	I	G 信号	0-1V	≤1mA
3	B	I	B 信号	0-1V	≤1mA
4	CSYNC	I	同步信号	0-1V	≤1mA
5	VSYNC_OUT	I	场步信号输出	0-1V	≤1mA
6	YNC_GND	I	信号地	0V	GND
7	CVBS+_OUT	O	视频信号+	0-1V	≤1mA
8	CVBS-OUT	I	视频信号-	0V	GND
9	RXD	I	数据接收	0-5V	≤20mA
10	TXD	I	数据发送	0-5V	≤20mA
11					
12					
13	ACC_IN	I	点火信号检测	9-12V	≤20mA
14					
15	B+	I	电源正极	12V	≤1.0mA
16					
17	GND	I	电源负极	0V	GND
18					

做线注意事项如下：

1:因 N 座子中 1, 2, 3, 4,5, 6 脚是高频信号，要用带屏蔽的 3 组 LVDS 双绞线连接 E 端子。（用普通线会有干扰）

2: 7 脚和 8 脚 CVBS+_OUT 和 CVBS-_OUT 视频输出用莲花头引出.

6. 原车端子定义及接线方法

6.1 原车主机尾线定义

下图为日产天籁公爵原车主机背面如下图所示。(改装需要保留该主机工作，即线材按要求做公母转接线后引出) D,H,I,J,K,L 座子保留给原车用，改装无需用到。



说明：A 为电源线；B 为通信端子；C 为后视端子；D 为音频端子；G、H、端子改装不接；

6.2 原车屏尾线定义

下图为 G37 原车屏后座子图片：



说明：E 端子为显示屏端子。（主机信号输入到屏的信号）

6.3 原车 A 端子定义(做公母转接座)

特别注意：此座子是做公母转接座要保留主机工作。(请按重要说明做线)

做线说明如下：

1:做公母座子连线时除 PA6,PA16 只与母座子连接进入改装主机自学习
不与公座子相连,其它都与公座子一一相连. 有要求并接出来进相应位置。



Part A

PIN	定义	描述	PIN	定义	描述
PA1			PA11		
PA2			PA12		
PA3			PA13		
PA4			PA14		
PA5			PA15		
PA6	SWC2	方控 2	PA16	SWC1	方控 1
PA7	ACC	点火信号	PA17		
PA8			PA18		
PA9	ILL	灯光信号	PA19	BATT	常电
PA10			PA20	GND	地线

做线说明如下：方控接改装主机学习

1:做公母座子连线时除 PA6,PA16 只与母座子（母壳）连接进改装主机
自学习不与公座子相连,其它都与公座子一一相连. 有要求的并接出来进相
应位置。

原车 B 端子定义(做公母转接座)

特别注意：此座子是做公母转接座要保留主机工作。(请按重要说明及备注做线)



Part B

PIN	定义	描述	PIN	定义	描述
PB1	CAN1_L	CAN1 总线负极	PB17		
PB2	CAN1_H	CAN1 总线正极	PB18		
PB3	CAN1_L	CAN1 总线负极	PB19	REV	倒车信号
PB4	CAN1_H	CAN1 总线正极	PB20		
PB5	CAN2_L	CAN2 总线负极	PB21		
PB6	CAN2_H	CAN2 总线正极	PB22		
PB7			PB23		
PB8			PB24	AUX_GND	AUX 地
PB9			PB25		
PB10	AUX_R	AUX 右声道	PB26	AUX_L	AUX 左声道
PB11			PB27		
PB12			PB28		
PB13			PB29		
PB14			PB30		
PB15			PB31		
PB16			PB32		

- 重要说明如下：
- 1：做公母座子连线时除 **PB10,PB24,PB26**,只与公座子（公壳）用莲花头引出要接入进改装主机的 **AUX** 声音输出不要与母座子相连,其它都与母座子一一相连. 有要求的并接出来进相应位置。
- 2： **PB1** 与 **PB3** 并接出来， **PB2** 与 **PB4** 并接出来；
- PB19** 倒车信号接协议盒倒车检测 **15PIN**， 不要接改装主机。

原车 CD 端子 PARTC 定义: (做公母转接座)

特别注意: 此座子是做公母转接座要保留主机工作。(请按重要说明及备注做线)



Part C

PIN	定义	描述	PIN	定义	描述
PC1			PC9		
PC2	CVBS2+	视频信号 2+	PC10	CVBS2-	视频信号 2-
PC3	CVBS1+	后视信号 1+	PC11		
PC4			PC12	CVBS1-	后视信号 1-
PC5			PC13		
PC6			PC14		
PC7			PC15		
PC8			PC16		

做线说明如下 1 和 2 点:

1:做公母座子连线时除 PC3,PC12 只与母壳连接用莲花头引出进改装主机倒车后视, 不与公壳相连,其它都与公壳一一相连. (标签: 倒车视频 1)

2:做公母座子连线时除 PC2,PC10 只与母壳连接用莲花头引出进改装主机倒车后视, 不与公壳相连,其它都与公壳一一相连. (标签: 视频 2)

6.4 原车屏后 E 端子定义(做相同座子)

备注说明:因改装主机要显示原车主机信号即该座子 RGB 信号要进视频转换盒处理.请按要求做线..



Part E 定义如下:

PIN	定义	描述	PIN	定义	描述
PE1			PE13		
PE2	TXD	数据发	PE14		
PE3			PE15	RXD	数据收
PE4			PE16	YNC_GND	信号地
PE5			PE17	VS_OUT	场信号输出
PE6			PE18	CSYNC	同步信号
PE7	G	G 信号	PE19	B	B 信号
PE8			PE20	R	R 信号
PE9			PE21		
PE10	ACC	点火信号	PE22		
PE11	BATT	常电	PE23		
PE12	GND	电源地	PE24		

该座子的做线定义请参照下面的要求和定义做线

接线方法

下表为 NS09 系列解码器 18PIN _N 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 18 Pin 端子		原车尾线端子及协议盒端子			备注
PIN	定义	端子 E	协议盒 20PIN 座子		
1	R	PE20			
2	G	PE7			
3	B	PE19			
4	CSYNC	PE18			
5	VSYNC_OUT	PE17			
6	YNC_GND	PE16			
7	CVBS+_OUT				莲花头+引出
8	CVBS-_OUT				莲花头-引出
9	RXD	PE2	PK5		E 端发送
10	TXD	PE15	PK4		E 端接收
11					
12					
13	ACC_IN	PE10			
14					
15	B+	PE11			
16					
17	GND	PE12			
18					

做线注意事项如下：

- 1:因 N 座子中 1, 2, 3, 4,5, 6 脚是高频信号，要用带屏蔽的 3 组 LVDS 双绞线连接 E 端子。（用普通线会有干扰）
- 2: 7 脚和 8 脚 CVBS+_OUT 和 CVBS-_OUT 视频输出用莲花头引出进改装 AUX 通道显示.

6.5 接线方法

下表为 NS09 系列解码器 20PIN _K 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			改装主机端子	备注
PI N	定义	端子 A	端子 B	视频盒端子 N		
1	BATT	PA19			BATT	电源
2	GND	PA20			GND	地线
3						
4	MCU_RX			PN10		数据收
5	MCU_TX			PN9		数据发
6	ACC_IN	PA7			ACC_IN	点火信号
7	CAN1_L		PB1,PB3			CAN1 低
8	CAN1_H		PB2,PB4			CAN1 高
9	CAN2_L		PB5			CAN2 低
10	CAN2_H		PB6			CAN2 高
11						
12						
13	UART_RX				UART_TX	串口发
14	UART_TX				UART_RX	串口收
15	REV_IN		PB19			
16						
17						
18						
19						
20	REV_OUT				REV_IN	倒车信号

注 1：（注意： 线材长度做 55CM 长）

注 2： 原车倒车信号只接协议盒倒车检测 PIN15， 不要接改装主机， 改装主机倒车检测接协议盒 PIN20 的 REV_OUT。