

->NSX006-日产-公板-19 款奇骏

威驰协议盒 [Hiworld 威驰协议盒](#) 2019-10-24 09:37

适用车型：19 款奇骏

深圳市海沃德科技有限公司

Hiworld® Technology Co. Ltd

1. 原车配置表：

2019 款日产奇骏配置表:

车型	方控	后视/ 全景	雷达	GPS	空调 控制	是否 上车	备注
2.0L CVT 时尚版 2WD	有	无	后	无	手动		
2.0L CVT 舒适版 2WD	有	360 全景	无	无	自动		
2.0L CVT 智联舒适版 2WD	有	360 全景	无	有	自动	是	
2.0L CVT 七座舒适版 2WD	有	360 全景	无	无	自动		
2.0L CVT 智联七座舒适 2WD	有	360 全景	无	有	自动		
2.5L CVT 智联领先版 4WD	有	后视	无	有	自动		
2.5L CVT 智联七座领先 4WD	有	360 全景	无	有	自动		
2.5L CVT 智联豪华版 4WD	有	360 全景	前/后	有	自动		
2.5L CVT 智联至尊版 4WD	有	360 全景	前/后	有	自动		

2. 原车改装方案

NS03 系列 XP2 CANbox 解码器所适用的车型包括：日产 2019 款奇骏车型。

*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 CD 主机拆除，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，NS03 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

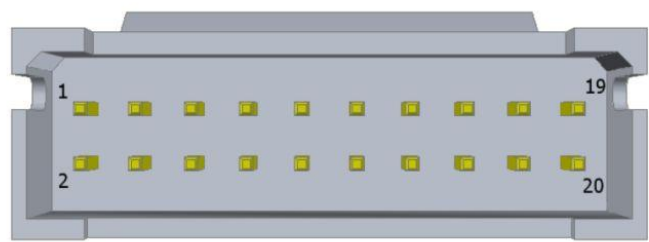
针对不同车型，CANbox 的功能会有所区别。详细情况请以本解码器对应车型的通信协议为准。下面只对常用的功能进行相关描述。其中灰色部分在该产品中不可用。

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：

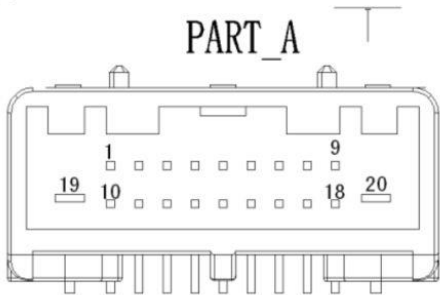


该 20pin 对应接口功能如下表所示，灰色部分在该款产品中不可用：

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	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	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



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		
PA9	ILL	灯光信号
PA10	GND	地
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		
PA18		
PA19	B+	B+（电源）
PA20	GND	电源地

原车 CD 端子 PARTB 定义：



PART B 具体引脚定义如下：

PIN	定义	描述
PB1	CVBS+	360 视频信号
PB2	CAM_PWR_GND	后视供电地
PB3-9		
PB10		
PB11	360_CON	360 控制线
PB12-14		
PB15	ACC	点火信号
PB16		
PB17		
PB18	PARK_OUT	手刹信号
PB19	CAN_L	CAN 负极
PB20	CAN_L	CAN 负极
PB21	CVBS-	360 视频地
PB22	CAM_PWR_6V	后视供电
PB23-33		
PB34	360_DET	360 检测线
PB35		
PB36	REV	倒车信号
PB37-38		
PB38		
PB39	CAN_H	CAN 正极
PB40	CAN_H	CAN 正极

注：PB19 与 PB20 并接，PB39 与 PB40 并接；
倒车信号接协议盒倒车检测，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

原车收音天线及 USB 线:



原车收音天线



原车的 USB 端子

详细接线请参考下节接线方法。

5.2 接线方法

下表为 NS03 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	PB2	GND	接电源地线
2	BATT	PA19		BATT	12V
3	CAN_H		PB39,PB40		原车 CAN 总线 H
4	CAN_L		PB19,PB20		原车 CAN 总线 L
5					
6	CAMERA-6V		PB22		
7					
8	REV_OUT			REV_IN	主机倒车信号
9	360-DET		PB34		
10					
11					
12	360-CON		PB11		
13	UART_RX			UART_TX	接主机串口输出
14					
15	REV_IN		PB36		原车倒车信号
16	UART_TX			UART-RX	接主机串口输入
17					
18					
19					
20	ACC_IN		PB15	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。