

hp StorageWorks

ESL9000/TL800シリーズ テープ ライブラリ 診断ソフトウェア ガイド

製品番号: 243493-195

第5版 (2002年8月)

このガイドでは、次のライブラリにHP LibDiagシリアル診断ツールをインストールして使用する際の手順を順番に説明します。

- ESL9198
- ESL9322
- ESL9326
- ESL9595
- TL810
- TL812
- TL894
- TL895
- TL820
- TL822
- TL826
- TL893
- TL896



i n v e n t

© 2002 Hewlett-Packard Company.
© 2002 コンパックコンピュータ株式会社

本製品は、日本国内で使用するための仕様になっており、日本国外で使用される場合は、仕様の変更を必要とすることがあります。

本書に掲載されている製品情報には、日本国内で販売されていないものも含まれている場合があります。

ESL9000/TL800シリーズ テープ ライブラリ診断ソフトウェア ガイド
第5版 (2002年8月)
製品番号: 243493-195

目次

このガイドについて

表記上の規則	vii
本文中の記号	vii
装置の記号	viii
製品のWebサイトix

1 診断手順の準備

診断ソフトウェア プログラムのインストール	1-1
診断用PCのライブラリへの接続	1-2
診断ソフトウェアの起動	1-2
オンライン ヘルプの使用	1-4
オンライン エラー メッセージ	1-4
診断ソフトウェアの終了	1-4

2 メニューの概要およびテープの貯蔵位置

メニュー構造	2-1
メイン メニュー	2-2
[Command Status]ウィンドウ	2-3
[Return Status]ウィンドウ	2-3
ピンとテープ ドライブの位置	2-4

3 診断機能と診断手順

メインメニュー	3-1
[User Test]メニュー	3-3
[Loop Mode]	3-3
[Loop Mode]の有効化	3-4
[Loop Mode]の無効化	3-4
[Set Loop Count]	3-4
[Track Mode]	3-4
[Track Mode]の有効化	3-4
[Track Mode]の無効化	3-5
[User Input Cmd]	3-5
ユーザ定義テストファイル	3-6
コマンドのキャプチャー	3-6
システムテストメニュー	3-7
[Exercise Horizontal]	3-7
[Exercise Vertical]	3-7
[Exercise Extension]	3-8
[Exercise Gripper]	3-8
[Exercise Rotary]	3-8
[Report Calibrations]	3-8
[Bin SysTest]	3-8
[Bin/Drive SysTest]	3-8
[Random SysTest]	3-9
[Random Bin SysTest]	3-9
[Random Bin/Drive SysTest]	3-9
[Status]メニュー	3-10
[Actuator Status]	3-10
[Report Statistics]	3-11
[Reset Statistics]	3-11
[SysTest Info]	3-11
[System Info]	3-12
[Display Serial #]	3-13
[Element Status]	3-13
[System Monitor]	3-14

[Move Actuators]メニュー	3-15
[Self Test All]	3-15
[Home All]	3-16
[Horizontal Axis]	3-16
[Vertical Axis]	3-17
[Extension Axis]	3-18
[Gripper]	3-19
[Rotary]	3-20
[Drive Door] (DLTドライブのみ)	3-20
[Pass Through]	3-21
[Load Port]	3-22
[Unload Tape]	3-22
[Move Cartridges]	3-22
カートリッジの取り出し	3-23
カートリッジの収納	3-24
[Barcode Cartridges]	3-25
[Align/Calibrate]メニュー	3-26
[Calibrate]	3-27
[Library SCSI ID]	3-27
[Report Lib. SCSI ID]	3-28
[Drive SCSI ID]	3-28
[Reset Drive]	3-28
[Report Drive]	3-29
[Bin Position]	3-29
[Drive Position]	3-31
[Load Port Position]	3-32
[PTM Position]	3-33
[Config]メニュー	3-34
[Configure System]	3-34
[Report System]	3-36
[Configure Storage]	3-36
[Report Storage]	3-37
[Initialization]	3-37
[Init Inventory]	3-37
[Init PTM Inventory]	3-37
[Init Non-Vol RAM]	3-38

[Recovery]	3-38
リカバリの有効化	3-38
リカバリの無効化	3-38
リカバリのレポート	3-39
[Auto Drive Unload]	3-39
[Barcode Retries]	3-39
[Auto Inventory]	3-40
[Multiple Unit]	3-40
[Exabyte]	3-40
[No Barcode Reader]	3-40
[Clean Tape]	3-41
[Enable Clean Tape]	3-41
[Disable Clean Tape]	3-41
[Report Clean Tape]	3-42
[STOP Mode]	3-42
[Serialization]	3-42
[Serial # & IEEE ID]	3-43
[P3000 Identity]	3-43
[Visible Barcode]	3-43
[Media Type Prefix]	3-43
[Serial Download]	3-43
[SCSI Download]	3-44
ライブラリの初期化	3-45
[Abort Command]	3-45
[Help]	3-46

索引

このガイドについて

表記上の規則

このガイドでは、表1の表記規則を採用しています。

表1: 表記上の規則

項目	規則
キー名	太字で表記します
メニュー アイテム、ボタン名、 ダイアログ ボックス名	[]で囲んで表記します
ファイル名	イタリック体で表記します
ユーザ入力、コマンド名、システム応答 (出力およびメッセージ)	Monospaceフォントで表記します コマンド名は、大文字と小文字を区別しない 限り、すべて大文字で表記します
変数	イタリック体のMonospaceフォントで表記 します
Webサイト アドレス	Arialフォントで表記します (http://www.compaq.com/)

本文中の記号

本文中の以下の記号の意味を示します。



警告: その指示に従わないと、人体への傷害や生命の危険を引き起こす恐れがある警告事項を表します。



注意: その指示に従わないと、装置の損傷やデータの消失を引き起こす恐れがある注意事項を表します。

重要: 詳しい説明や具体的な手順を示します。

注: 解説、補足または役に立つ情報を示します。

装置の記号



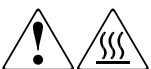
装置の表面または部分で、高電圧が発生する可能性があることを示します。カバーの部品の修理は専門の技術者にご依頼ください。

警告: 感電を防止するために、このカバーを開けないようにしてください。



これらの記号が貼付されたRJ-45ソケットはネットワーク インタフェース接続を示します。

警告: 感電、火災または装置の損傷を防止するために、電話または電気通信用のコネクタをこのソケットに接続しないようにしてください。



装置の表面または内部部品の温度が非常に高くなる可能性があることを示します。この表面に手を触れるとやけどをする場合があります。

警告: 表面が熱くなっているため、やけどをしないように、システムの内部部品が十分に冷めてから手を触れてください。



電源やシステムにこれらの記号が付いている場合、装置の電源が複数あることを示します。

警告: 感電しないように、電源コードをすべて抜き取ってシステムの電源を完全に切ってください。



左のマークの付いた製品および機器は、1人で安全に取り扱うことができる重量を超えていることを示しています。

警告: けがや装置の損傷を防ぐために、ご使用の地域で定められた重量のある装置の安全な取り扱いに関する規定に従ってください。

製品のWebサイト

HPのWebサイトでは、最新のドライバに関する製品情報を提供しています。HPのWebサイト <http://www.compaq.com/storage/> (英語) にアクセスするには、インターネットにログオンする必要があります。このWebサイトから、適切な製品またはソリューションを選択してください。

診断手順の準備

この章では、次の手順について説明します。

- 診断ソフトウェアプログラムの診断用PCへのインストール
- PCのライブラリへの接続
- プログラムの起動と終了

また、オンライン ヘルプおよびエラー メッセージについても簡単に説明します。

診断ソフトウェアプログラムのインストール

診断ソフトウェア プログラムは、Microsoft Windows 95、Windows 98、Windows NT、およびWindows 2000環境で実行されます。

ソフトウェアをインストールするには、以下の手順に従ってください。

1. 診断用PCの電源を入れ起動したら、診断用CD-ROMをCD-ROMドライブに挿入します。インストール プログラムが自動的に起動しない場合は、CD-ROMに収録されている`setup.exe`ファイルを見つけてダブルクリックし、インストールを開始します。

注: 診断プログラムをインストールするには、ハードディスク ドライブに約2.6MBの空き容量が必要です。

2. 画面の指示に従います。

注: INSTALLプログラムは、`LIBDIAG`と呼ばれるディレクトリをC:ドライブに作成します。必要なファイルはすべて、このディレクトリにコピーされます。

診断用PCのライブラリへの接続

診断ソフトウェアのライブラリ側のインタフェースは、DIAGポートです(RS-232シリアルリンク)。デフォルトでは、診断ソフトウェアはPCの通信ポート1(COM1) そうでない場合はCOM2を介して実行されます(「診断ソフトウェアの起動」を参照)。

診断用PCをライブラリに接続するには、以下の手順に従ってください。

1. ライブラリのフロントドアとロードポートドアが閉じられていることを確認します。
2. ライブラリの背面で、RS-232ケーブル(アクセサリキットに同梱)をDIAGという印のあるポートに接続します。

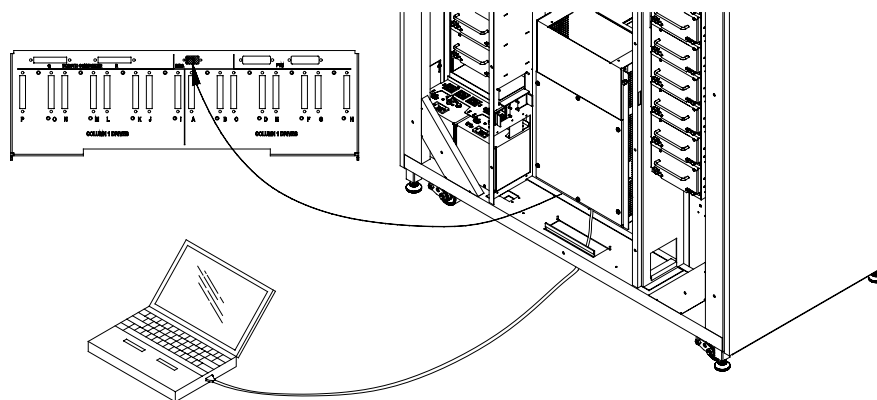


図1-1: リアパネル

診断ソフトウェアの起動



注意: 診断ソフトウェアは、HPのサービス窓口の担当者がライブラリをトラブルシューティングやテストするために使用するソフトウェアです。診断ソフトウェアをデモンストレーション目的で使用すると、ハードウェアが損傷する場合があります。

診断ソフトウェアを実行するには、以下の手順に従ってください。

1. ライブラリに電源が入っていない場合は、次の手順を実行して電源を入れます。
 - a. フロントドアとロードポートが閉じられ、すべての外板が取り付けられ、リアパネルのRS-232診断ポートの接続が確実に行われていることを確認します。
 - b. リアパネルで、電源スイッチを「|」(オン)の位置に設定します。

- c. ライブラリのPOSTとインベントリが完了してから、コントロール パネルのステータス表示エリアに、[System On-line]と表示されることを確認します。

注: ライブラリの電源投入状態がオンラインに設定されている場合のみ、[System On-line]と表示されます。そうでない場合は、[System Off-line] (スタンバイ)と表示されます。ライブラリの電源投入状態について詳しくは、『hp StorageWork ESL9000シリーズ テープ ライブラリ リファレンス ガイド』を参照してください。
2. 次の手順に従って、ライブラリをオフラインにします。
 - a. ライブラリの電源が入り[System On-line]と表示されている状態で、コントロール パネルの[STANDBY]スイッチを押します。
 - b. [System Off-line]と表示されることを確認します。
3. PCのデスクトップに表示されるライブラリ診断アイコンをダブルクリックします。
4. プロンプトが表示されたら、適切なボーレートを選択します。

注: ボーレートは、TL820、TL822、TL826、TL893、およびTL896ライブラリでは2400に、それ以外のライブラリでは9600にそれぞれ設定する必要があります。
5. 使用するPCのCOMポートを選択します。
6. 数秒後、メインメニューが表示されることを確認します。

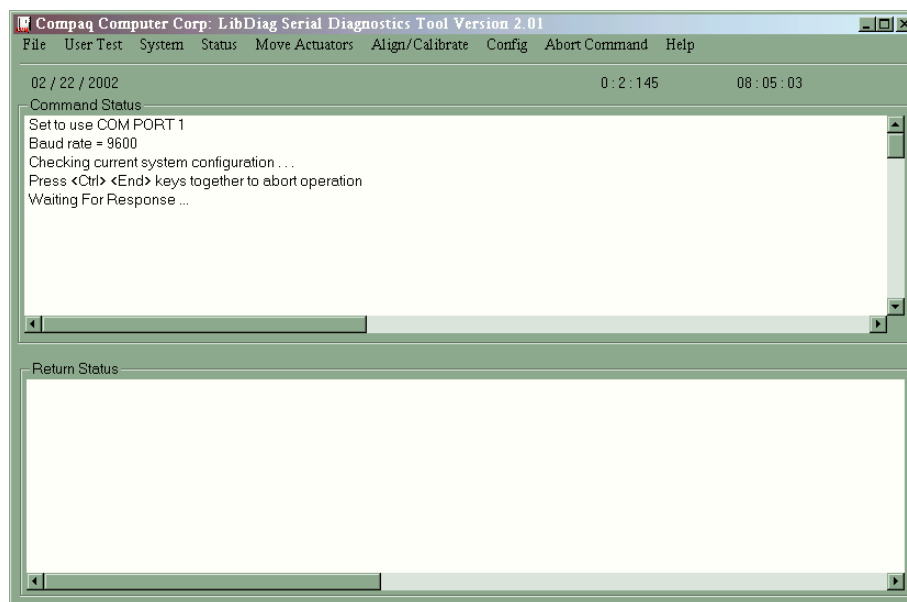


図1-2: メイン メニュー

オンライン ヘルプの使用

オンライン ヘルプ ファイルは、[Help]メニューをクリックするとソフトウェアの動作中にいつでも表示できます。ヘルプ ファイルは、ソフトウェアの使い方と特定の機能を説明します。

オンライン エラー メッセージ

診断ソフトウェアは、診断中のコンポーネントからエラーを受信するたびに、エラー コードの説明を自動的に表示します。これらのエラーは、エラー メッセージ データ ファイル *LIBDIAG.MSG* に格納されています。また、インデックス ファイル *LibDiag.NDX* には各メッセージ表示のためのポインタが含まれています。

診断ソフトウェアの終了

診断ソフトウェアを終了するには、以下の手順に従ってください。

1. メイン画面で、[File]、[Exit]の順にクリックします。
2. [OK]をクリックして、診断ソフトウェアを終了します。
3. 必要に応じて、RS-232ケーブルをリア パネルから抜き取り、ライブラリをオンライン状態に戻します。

メニューの概要および テープの貯蔵位置

この章では、診断ソフトウェアプログラムの構造について説明します。以下の事柄を説明します。

- メニュー構造
- 次のコンポーネントの位置を示すための番号付け規則
 - テープ貯蔵ピン
 - ロードポートピン
 - テープドライブ

メニュー構造

診断ソフトウェアは次の3つの部分に分かれています。

- メインメニュー画面
- [Command Status]ウィンドウ
- [Return Status]ウィンドウ

メインメニュー

LIBDIAGコマンドを実行すると、数秒後にメインメニューが表示されます。LibDiag画面の最上部にはメインメニューバーが表示され、以下の診断機能の9つの主要なカテゴリが表示されます。

- File
- User Test
- System
- Status
- Move Actuators
- Align/Calibrate
- Config
- Abort Command
- Help

メインメニューバーの下には、次の情報を示す情報行が表示されます。

- 現在の日付（月/日/年）
- 前のコマンドの経過時間（時:分:秒）
- 現在時刻（時:分:秒）

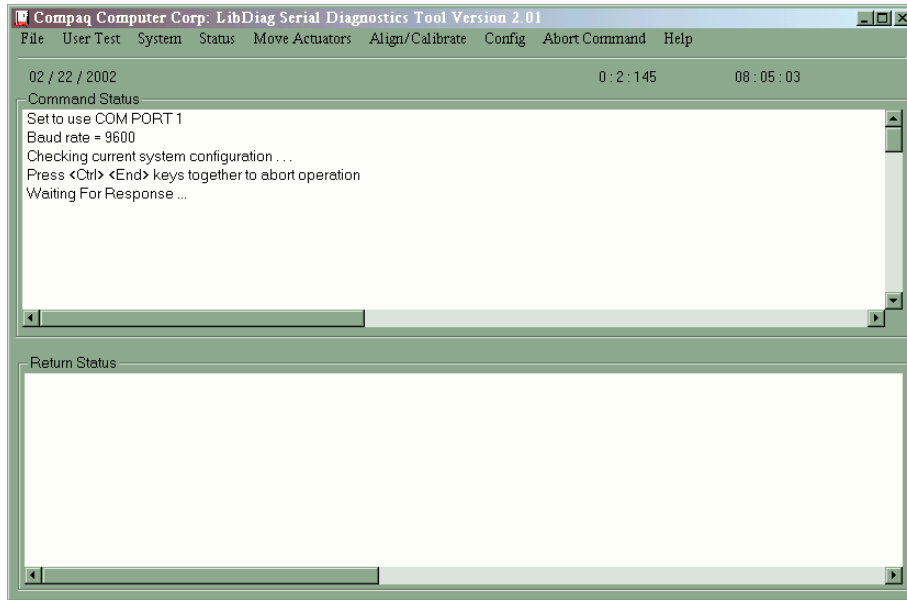


図2-1: メイン メニュー

[Command Status]ウィンドウ

[Command Status]ウィンドウは、診断ソフトウェアとライブラリ間の通信を表示します。このウィンドウはコマンドシーケンスごとに、コマンド名、実行されるコマンドの数、および経過時間を表示します。

このウィンドウは、プルダウンメニューまたはポップアップウィンドウによって一部が見えなくなることがあります。ウィンドウ全体を表示するときは、スクロールバーを使用するとスクロールされて画面に表示されなくなった部分を表示できます。

[Return Status]ウィンドウ

[Return Status]ウィンドウは、選択した機能の詳細な情報を表示します。

ピンとテープドライブの位置

図2-2に、ESL9326ライブラリの番号付け規則を示します。

この番号付け規則は、診断ソフトウェアとライブラリメニューモードで使用されます。ライブラリメニューモードは、コントロールパネルのステータス表示エリアに示されます。

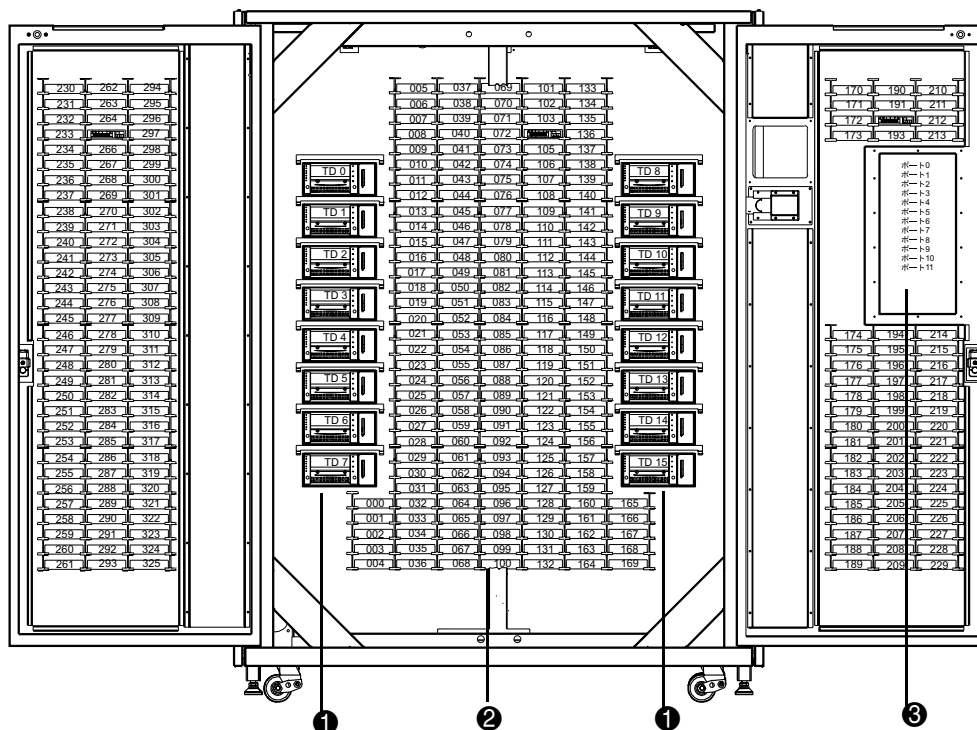


図2-2: ライブラリの番号付け規則

- ① テープドライブ
- ② テープ貯蔵ピン
- ③ ロードポートピン

診断機能と診断手順

この章では、各診断機能の使用法について詳しく説明します。各項では、選択できるオプションおよびそのオプションの具体的な機能や規則について説明します。

この章では、メインメニュー画面に示される順(左から右)に各オプションについて説明します。

メインメニュー

メインメニュー画面には、診断機能の9つのカテゴリが示されます。

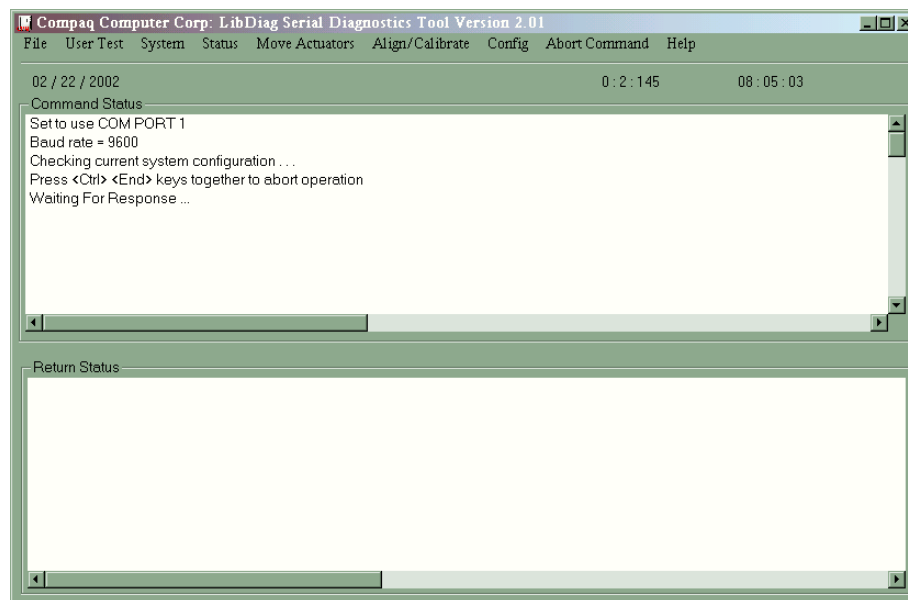


図3-1: メインメニュー

表3-1: 診断ソフトウェアのメニュー構造

File	User Test	System	Status	Move Actuators
Exit	Loop Mode	Exercise Horizontal	Actuator Status	Self Test All
	Set Loop Count	Exercise Vertical	Report Statistics	Home All
	Track Mode	Exercise Extension	Reset Statistics	Horizontal Axis
	User Input Cmd	Exercise Gripper	SysTest Info	Vertical Axis
	Start Capture	Exercise Rotary	System Info	Extension Axis
	End Capture	Report Calibrations	Display Serial #	Gripper
	Test Files	Bin Sys Test	Element Status	Rotary
		Bin/Drive Sys Test	System Monitor	Drive Door
		Random Bin Sys Test		Pass Through
		Random Bin/Drive Sys Test		Load Port
				Unload Tape
				Move Cartridges
				Barcode Cartridges
Align/Calibrate	Config	Abort Command	Help	
Calibrate	Configure System		Help	
Library SCSI ID	Report System		Contents	
Report Lib SCSI ID	Configure Storage		Index	
Drive SCSI ID	Report Storage			
Reset Drive	Initialization			
Report Drive	Recovery			
Bin Position	Auto Drive Unload			
Drive Position	Barcode Retries			
Load Port Position	Auto Inventory			
PTM Position	Multiple Unit			
	Exabyte			
	No Barcode Reader			
	Clean Tape			
	STOP Mode			
	Serialization			
	Serial # & IEEE ID			
	XXXXX Identity			
	Visible Barcode			
	Media Type Prefix			
	Serial Download			
	SCSI Download			

[User Test]メニュー

[User Test]メニューでは、[Loop Mode]の有効化/無効化、[Track Mode]を介した[Command Status]ウィンドウ メッセージの、指定したディスク ファイルへの保存、およびユーザ定義のテスト スクリプトの表示ができます。

ユーザ定義のテスト スクリプトを作成すると、[End Capture]コマンド行の下のユーザ テスト メニュー ウィンドウにファイル名が表示されます。

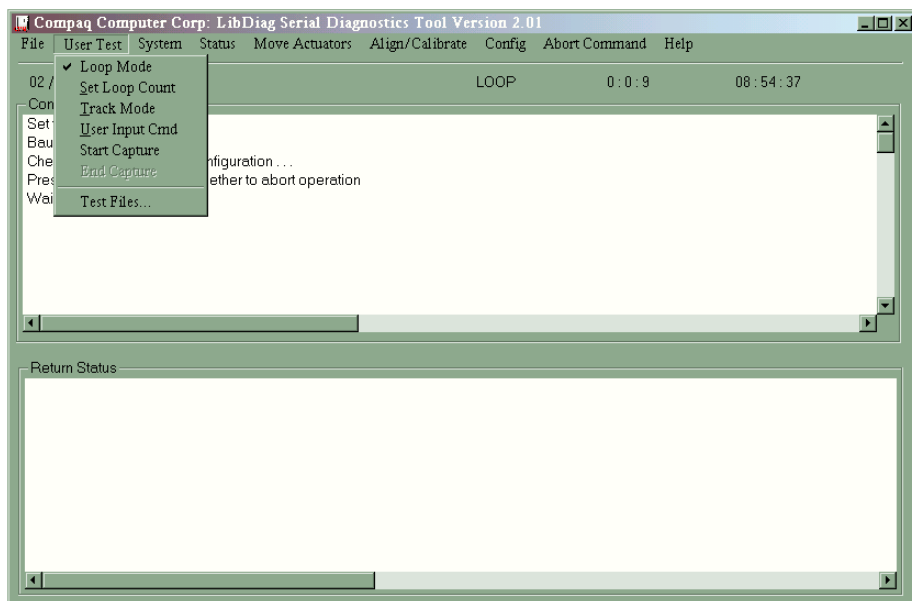


図3-2: [User Test]メニュー

[Loop Mode]

[Loop Mode]を選択すると、コマンドまたはコマンド シーケンスが連続的に繰り返されます。[Loop Mode]をアクティブにすると、(プルダウン メニュー内の)[Loop Mode]オプションがオンになり、[Loop Mode]を示す画面が表示されます。

このモードで実行されるコマンドを終了するには、[Abort Command]をクリックします。

注: ソフトウェアは、[Abort Command]を受信すると、現在のコマンドまたはサイクルの完了を待ち、機能を終了してメニューに戻ります。

[Loop Mode]の有効化

1. [User Test]メニューを選択します。
2. [Loop Mode]を選択します。

メインメニューのステータス行に[LOOP]と表示されます。

[Loop Mode]の無効化

1. ステータス行に[LOOP]と表示されているときに、[User Test]メニューを選択します。
2. [Loop Mode]を選択します。

[Set Loop Count]

ループカウントを設定するには、以下の手順に従ってください。

1. [User Test]メニューを選択します。
2. [Set Loop Count]を選択します。

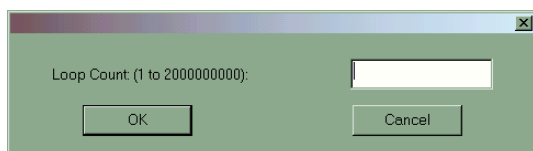


図3-3: ループカウントの設定

3. ループをテストする回数を入力して、[OK]をクリックします。

[Track Mode]

[Track Mode]を使用すると、スクロールされて表示されていないものも含む[Command Status]ウィンドウ内のすべてのメッセージを、ユーザ定義のディスクファイルに保存できます。

[Track Mode]の有効化

1. [User Test]メニューを選択します。
2. [Track Mode]を選択します。

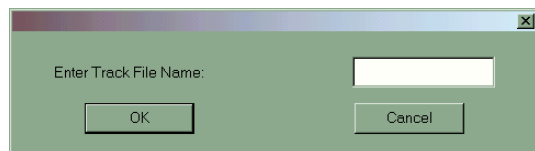


図3-4: トラック ファイルの名前

3. ファイル名をタイプして[OK]をクリックし、ディスク ファイルを定義します。これにより、[Track Mode]が有効になります。

注: ファイル名は英数字（標準のアルファベット大文字/小文字と0~9の数字）で8文字以内です。ファイル名に、これ以外の文字を使用することはできません。

注: ファイル名の入力を指示されたとき入力しない場合の、デフォルトのファイル名はLIBDIAGです。

4. ステータス行に[TRACK]と表示されます。

[Track Mode]の無効化

1. [User Test]メニューを選択します。
2. [Track Mode]を選択します。
3. ステータス行に[TRACK]と表示されなくなったことを確認します。

メッセージシーケンスは、*filename.TRK*ファイルに保存されます。ここで、*filename*は、前の手順で指定したファイル名です。このファイルは、診断ソフトウェアプログラムと同じディレクトリに保存されます。

[User Input Cmd]

このオプションは、開発ツールです。このオプションを使用すると、コマンドをASCII文字列として入力できます。このコマンドは通常のフィールド サービス機能には使用しません。このコマンドを選択する場合は、機能を実行する前にパスワードを入力する必要があります。

1. [User Test]メニューを選択します。
2. [User Input Cmd]を選択します。
3. 許可されたパスワードをタイプし、[OK]をクリックします。

注: デフォルトのパスワードは、LibDiagです。

4. 実行したい機能を表す1行分のテキスト(例: SELFTTEST ALL)をタイプします。このコマンドは、[Move Actuators] [Self Test All]の順にメニューを選択するのと同じです。
5. **Enter**キーを押して、コマンドを実行します。

ユーザ定義テスト ファイル

[User Test]メニューの一番下の各メニュー項目は、ユーザが作成した診断ルーチンにあたります。1つ以上のコマンドをキャプチャーしてディスク ファイルに保存し、診断ルーチンを作成してください。

コマンドのキャプチャー

1. [User Test]メニューを選択します。
2. [Start Capture]を選択します。

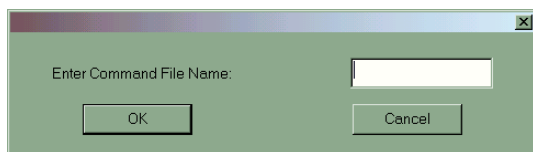


図3-5: コマンド ファイル名の入力

3. ファイル名をタイプして、[OK]をクリックします。

注: ファイル名は英数字(標準のアルファベット大文字/小文字と0~9の数字)で8文字以内です。ファイル名に、これ以外の文字を使用することはできません。

注: 選択したファイル名が既に存在するときは、ファイルに情報を追加または上書きすることを選択できます。

4. 実行したいテストを選択し、コマンドの実行とキャプチャーを行います。
5. 追加するすべてのコマンドについて、手順4を繰り返します。
6. [User Test]メニューから[End Capture]を選択し、キャプチャー モードを終了します。

コマンドシーケンスは、ファイル`filename.TST`に保存されます。ここで、`filename`は前の手順で指定したファイル名です。`.TST`拡張子を持つすべてのファイルが[User Test]メニューに自動的に追加され、他のオプションと同じように選択できます。これらのファイルは、診断ソフトウェアプログラムと同じディレクトリに保存されます。

注: テストルーチンは、シミュレーション モードで作成できます。ライブラリが診断用PCに接続されている場合よりこの方が高速です。

システム テスト メニュー

システム テスト メニューは、ハードウェア コンポーネント全体の動作をテストするハイ レベル コマンド オプションと、ライブラリのすべてのアクチュエータを作動するテスト ルーチンを提供します。

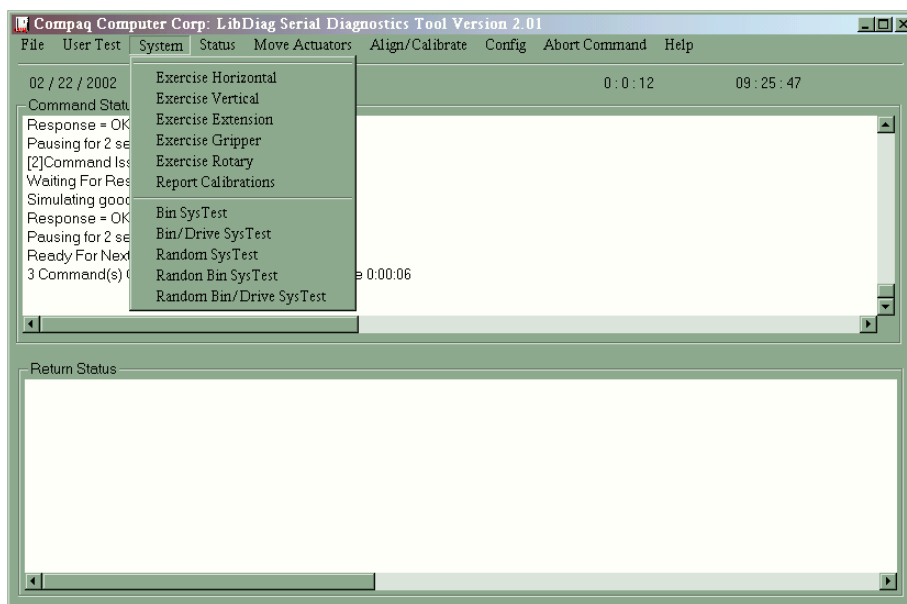


図3-6: システム テスト メニュー

[Exercise Horizontal]

このテストは、水平軸をホーム ポジションに移動し、そのあと2つのポジションに移動します。水平アクチュエータと、水平方向のホーム センサ、リミット センサ、および確認センサの正しい動作を確認するときにこのテストを使用できます。

[Exercise Vertical]

このテストは、垂直軸をホーム ポジションに移動し、そのあと2つのポジションに移動します。垂直アクチュエータと、垂直方向のホーム センサおよび確認センサの正しい動作を確認するときにこのテストを使用できます。

[Exercise Extension]

[Exercise Extension]は、延長軸をホームポジションに移動し、その後2つのポジションに移動します。延長アクチュエータ、延長ホームおよびセンサの正しい動作を確認するときにこのテストを使用できます。

[Exercise Gripper]

このオプションは、グリッパーを開閉します。グリッパーアクチュエータ、グリッパーオープンセンサおよびグリッパークローズセンサの正しい動作を確認するときにこのテストを使用します。

[Exercise Rotary]

このテストは、回転軸を前後に移動して動作させます。

[Report Calibrations]

このオプションは、各ドライブとピン0の、延長軸と垂直ポジションの値をレポートします。

[Bin SysTest]

このオプションは、すべてのピンについてテープの取り出しと収納を行います。テストはシーケンシャルで、ピン0から順番に実行されます。

このテストは、テープカートリッジを持つピンを検出し、次の使用できるピンにそのテープカートリッジを入れます。各ピンについてテープカートリッジの取り出しと収納が終了するとテストが完了します。

[Bin/Drive SysTest]

このオプションを選択すると、各ピンからテープカートリッジを取り出してドライブに入れ、ドライブからテープカートリッジを取り出して各ピンに入れるテストを行います。テストはシーケンシャルで、ピン0から順番に実行されます。

このテストは、テープカートリッジを持つピンを検出し、次の使用できるドライブにそのテープカートリッジを入れます。使用できるドライブがないと、テープカートリッジはその次の使用できるピンに収納されます。ドライブがテープカートリッジをアンロードするとそのテープカートリッジを取り出し、次の使用できるピンに入れます。各ピンについてテープカートリッジの取り出しと収納が終了すると、テストは完了します。

[Random SysTest]

このオプションは、ピンとドライブの両方についてテープカートリッジの取り出しと収納をランダムに行うテストを実行します。

このテストは、テープカートリッジを持つピンをランダムに検出し、次の使用できるドライブにそのテープカートリッジを入れます。使用できるドライブがないと、テープカートリッジは使用できるピンにランダムに収納されます。ドライブがテープカートリッジをアンロードするとそのテープカートリッジを取り出し、使用できるピンにランダムに入れます。各ピンについてテープカートリッジの取り出しと収納が終了すると、テストは完了します。

[Random Bin SysTest]

このオプションは、テープカートリッジをピンとピンの間でランダムに移動するテストを実行します。

テストは、テープカートリッジを持つピンをランダムに検出し、使用できるピンにそのテープカートリッジをランダムに入れます。各ピンについてテープカートリッジの取り出しと収納が終了すると、テストは完了します。

[Random Bin/Drive SysTest]

このオプションは、ピンとドライブの間でテープカートリッジをランダムに移動するテストを実行します。このテストは、ピンとピンの間でテープカートリッジを移動しないため、[Random SysTest]とは異なります。

このテストは、テープカートリッジを持つピンをランダムに検出し、次の使用できるドライブにそのテープカートリッジを入れます。使用できるドライブがないと、1つの空きドライブが使用できるようになるまでテープカートリッジは移動しません。ドライブがテープカートリッジをアンロードするとそのテープカートリッジを取り出し、使用できるピンにランダムに入れます。各ピンについてテープカートリッジの取り出しと収納が終了すると、テストは完了します。

注: すべての[SysTest]で、バーコードをオンにしてテストを実行するかそれともオフにして実行するかを尋ねられます。バーコードをオンにしてテストを実行する場合、バーコードラベルを確認し、インベントリに対して照合する必要があります。

[Status]メニュー

[Status]メニューは、次についてレポートします。

- アクチュエータのステータス
- 統計情報
- システム コンフィギュレーション情報

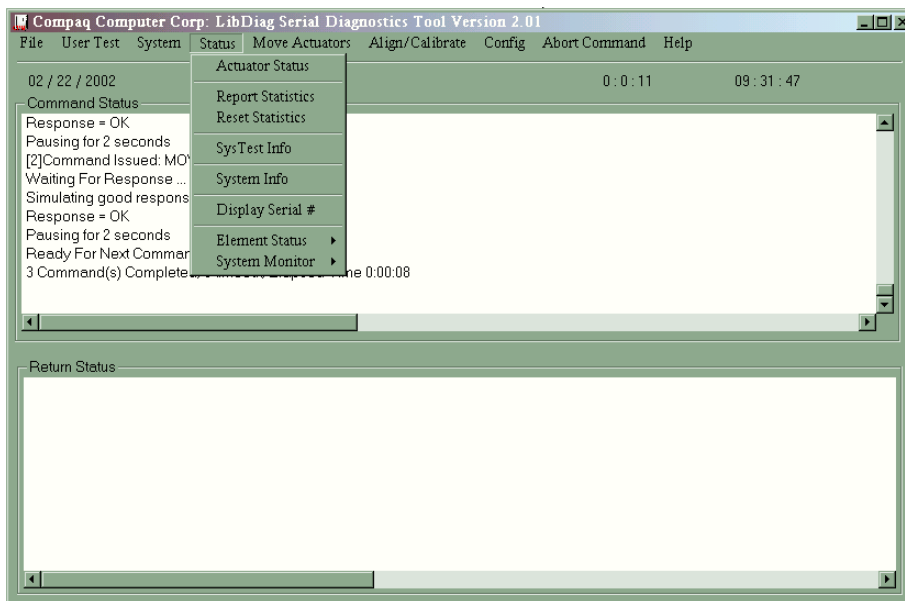


図3-7: [Status]メニュー

[Actuator Status]

[Actuator Status]は、ライブラリに内蔵されている4つの各アクチュエータの位置(水平、垂直、延長、グリッパー)を([Return Status]ウィンドウで)レポートします。各アクチュエータの正しい動作とトラッキングをテストするときはこのオプションを使用できます。

アクチュエータのステータスを表示するには、以下の手順に従ってください。

1. [Status]メニューを選択します。

重要: [Actuator Status]を選択する前に、[Self Test All]と[Home All]を実行してください。これらの機能を実行しないと、誤ったステータス情報が表示される場合があります。

2. [Actuator Status]を選択します。[Return Status]ウィンドウがライブラリ内の各アクチュエータのポジションを表示して4秒間休止し、各アクチュエータのポジションが変化すると表示をアップデートします。
3. [Abort Command]を押してレポートを終了します。

[Report Statistics]

このオプションは、ライブラリのロボット機構コントローラの不揮発性RAMに保存されている統計情報の画面を表示します。

- ライブラリの総通電時間（POH）
- コマンド時間
- 軸ごとの作動の回数
- ピンおよびドライブへの取り出しと収納の回数
- 動作を継続するためにライブラリによって実行された再試行の回数と種類

ライブラリの統計情報を表示するには、以下の手順に従ってください。

1. [Status]メニューを選択します。
2. [Report Statistics]を選択します。[Return Status]ウィンドウが統計情報を表示します。

[Reset Statistics]

このオプションは、統計テーブルをリセットします。このオプションは開発ツールで、通常のフィールド サービス機能には使用されません。選択すると、機能を実行する前にパスワードを入力する必要があります。

[SysTest Info]

このオプションは、ライブラリ上で実行された最新のシステム テストの結果をライブラリから集計します。テストの結果は、ライブラリの電源を切断して再投入してもリセットされないように不揮発性RAMに保存されます。

返されるストリングには、下記の項目がこの順番で含まれます。

- 取り出しと収納の合計
- 直前の動作ステータス（例: B8302）
- 総テスト時間（ms）
- テストの種類（例: RANDOMまたはBIN）

- ドライブからピンへの平均移動時間 (ms)
- ピンからドライブへの平均移動時間 (ms)
- ピンからピンへの平均移動時間 (ms)
- 最大移動時間 (ms)
- バーコード読み取り不良数
- 各ドライブにテープカートリッジを入れた回数
- ピンにテープカートリッジを入れた回数
- ロードポートにテープカートリッジを入れた回数
- 直前の1つ前の動作 (例: Pick B:10)
- 直前の動作 (例: Place D:1)

ライブラリ上で実行された最新のシステムテストの結果をライブラリから集計し、不揮発性RAMに保存するには、以下の手順に従ってください。

1. [Status]メニューを選択します。
2. [SysTest Info]を選択します。

[System Info]

[System Info]は、ライブラリのモデル番号、ファームウェアの現在のレビジョン、およびコンフィギュレーションをレポートします。

ライブラリのシステム情報を表示するには、以下の手順に従ってください。

1. [Status]メニューを選択します。
2. [System Info]を選択して、[Return Status]ウィンドウに情報を表示します。

[Display Serial #]

このコマンドを使用して、ライブラリのシリアル番号を入力できます。この情報は、情報行の日付の隣に表示されます。

シリアル番号を表示するには、以下の手順に従ってください。

1. [Status]メニューを選択します。
2. [Display Serial #]を選択します。

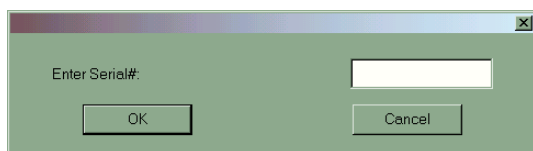


図3-8: シリアル番号の入力

3. ライブラリのシリアル番号を入力して、[OK]をクリックします。

[Element Status]

[Element Status]は、ピン、ローダ、グリッパー、ドライブ、およびPTMの要素アドレスをレポートします。

1. [Status]メニューを選択します。
2. [Element Status]を選択します。

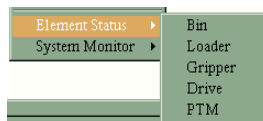


図3-9: [Element Status]メニュー

3. オプションを選択します。

[System Monitor]

[System Monitor]は、ファン、電源、電源装置、および温度の状態を表示します。

1. [Status]メニューを選択します。
2. [System Monitor]を選択します。

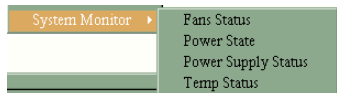


図3-10: [System Monitor]メニュー

3. 表示したいオプションを選択します。

[Move Actuators]メニュー

[Move Actuators]メニューからは、ライブラリ アクチュエータとテープ ドライブの挿入/リリース ハンドル(ドライブ ドア)アクチュエータのテスト、テープ ドライブからのカートリッジのアンロード、ライブラリ内で個々のカートリッジの移動、個々のカートリッジのバーコードラベルの読み取りを実行できます。

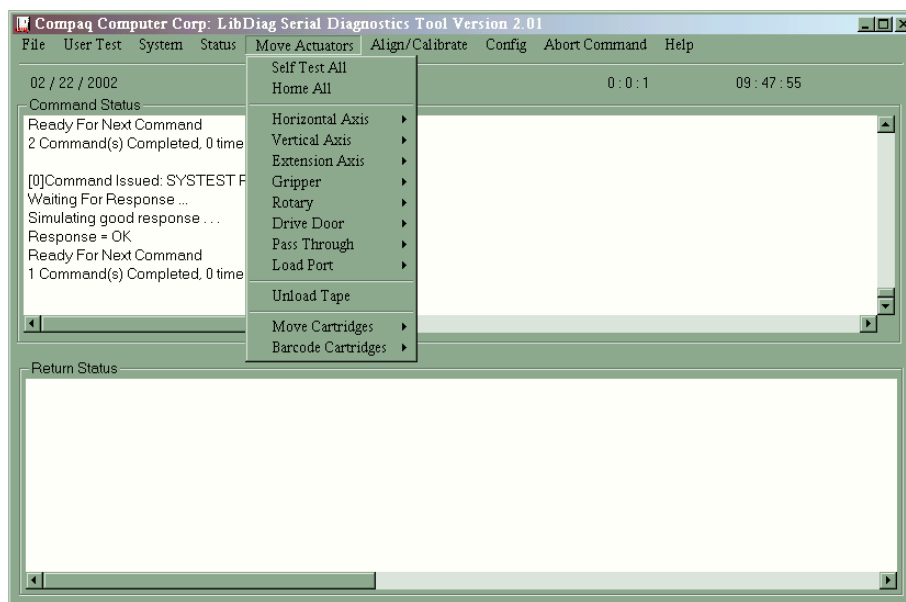


図3-11: [Move Actuators]メニュー

[Self Test All]

[Self Test All]は、延長軸、グリッパー、およびドライブ ドアのモーターにショート パルスを送信し、各モーターに関連するエンコーダ データまたはセンサ データを読み取ります。この操作は、これらのモーターと関連するエンコーダ またはセンサが設定どおりに応答していることを確認するために行われます。

システム内のモーターをセルフテストするには、以下の手順に従ってください。

1. [Move Actuators]メニューを選択します。
2. [Self Test All]を選択します。

[Home All]

[Home All]は、すべてのアクチュエータをホームポジションに戻します。

すべてのアクチュエータをホームポジションに戻すには、以下の手順に従ってください。

1. [Move Actuators]メニューを選択します。
2. [Home All]を選択します。

[Horizontal Axis]

このオプションは、水平軸の個々の動作をテストします。

表3-2: [Horizontal Axis]サブメニューの機能

オプション	説明
Self Test	水平軸機構を作動させて、正常に動作することを確認します
Home	水平軸をホームポジションに戻します
Move to Bin	ポップアップ ウィンドウから指定したビンの正面に水平軸を移動します
Move to Load Port	ポップアップ ウィンドウから指定したロードポートビンの正面に水平軸を移動します
Move to Drive	ポップアップ ウィンドウから指定したドライブの正面に水平軸を移動します
Move to Position	ホームポジションに相対する位置に水平軸を移動します。番号を(ポップアップ ウィンドウに)入力してポジションを指定します。ポジションはインチ単位で指定します。正の数は、軸をライブラリの背面に向かって移動します。負の数は、軸をライブラリの正面に向かって移動します
Move to PTM	選択したPTMの正面に水平軸を移動します

水平軸を作動するには、以下の手順に従ってください。

1. [Move Actuators]メニューを選択します。
2. [Horizontal Axis]を選択します。

3. 実行したいテストを選択します。Move to...オプションについてはポップアップ ウィンドウが表示されますので、以下のいずれかを入力してください。
 - Storage Bin
 - Drive Number
 - Loader Slot Number
 - Position
 - PTM
4. 適切な情報を入力して、[OK]をクリックします。

[Vertical Axis]

このオプションは、垂直軸の個々の動作をテストします。

表3-3: [Vertical Axis]サブメニューの機能

オプション	説明
Self Test	垂直軸機構を作動させて、正常に動作することを確認します
Home	垂直軸をホーム ポジションに戻します
Move to Bin	ポップアップ ウィンドウから指定したビンの正面に垂直軸を移動します
Move to Load Port	ポップアップ ウィンドウから指定したロード ポート ビンの正面に垂直軸を移動します
Move to Drive	ポップアップ ウィンドウから指定したドライブの正面に垂直軸を移動します
Move to Position	ホーム ポジションに相対する位置に垂直軸を移動します。番号を(ポップアップ ウィンドウに)入力してポジションを指定します。ポジションはインチ単位で指定します。正の数は、軸をライブラリの一番上に向かって移動します。負の数は、軸をライブラリの一番下に向かって移動します
Move to PTM	選択したPTMの正面に垂直軸を移動します

垂直軸を作動するには、以下の手順に従ってください。

1. [Move Actuators]メニューを選択します。
2. [Vertical Axis]を選択します。

3. 実行したいテストを選択します。Move to...オプションについてはポップアップ ウィンドウが表示されますので、以下のいずれかを入力してください。
 - Drive Number
 - Position
 - Bin# For Face
 - Loader Slot Number
 - PTM
4. 適切な情報を入力して、[OK]をクリックします。

[Extension Axis]

[Extension Axis]は、延長軸の個々の動作をテストします。

表3-4: [Extension Axis]サブメニューの機能

オプション	説明
Self Test	延長ドライブ モーターを作動し、エンコーダ、ホーム センサ、ホーム センサ割り込み、およびフィードバックに関するリターンされた情報を読み出し、モーター、エンコーダ、およびセンサが正しく機能することを確認します
Home	延長軸をホーム ポジションに戻します
Move to Load Port	ポップアップ ウィンドウから指定したロード ポート ピンの正面に延長軸を移動します
Move to PTM	選択したPTMの正面に延長軸を移動します
Move to Drive	ポップアップ ウィンドウから指定したドライブの正面に延長軸を移動します
Move to Position	ホーム ポジションに相対する位置に延長軸を移動します。番号を（ポップアップ ウィンドウに）入力してポジションを指定します。ポジションはインチ単位で指定します。正の数は、軸をテープ貯蔵ビンに近づけます。負の数は、軸をテープ貯蔵ビンから遠ざけます

延長軸を作動するには、以下の手順に従ってください。

1. [Move Actuators]メニューを選択します。
2. [Extension Axis]を選択します。

3. 実行したいテストを選択します。Move to...オプションについてはポップアップ ウィンドウが表示されますので、以下のいずれかを入力してください。
 - Drive Number
 - Loader Slot Number
 - Position
 - PTM
4. 適切な情報を入力して、[OK]をクリックします。

[Gripper]

このオプションは、グリッパー アセンブリの個々の動作をテストします。

表3-5: [Gripper]サブメニューの機能

オプション	説明
Self Test	グリッパーを開閉し、モーターとグリッパー センサが正しく機能することを確認します
Home	グリッパーをホーム ポジションに戻します。つまり、グリッパーを閉じます
Open	グリッパーを開きます
Close	グリッパーを閉じます

グリッパーを作動するには、以下の手順に従ってください。

1. [Move Actuators]メニューを選択します。
2. [Gripper]を選択します。
3. 実行したいテストを選択します。

[Rotary]

このオプションは、回転軸アセンブリの個々の動作をテストします。

表3-6: [Rotary]サブメニューの機能

オプション	説明
Self Test	回転軸を作動して、回転軸機構が正しく機能することを確認します
Home	回転軸をホーム ポジションに移動します
Move Front	グripperがフロント ドアの方を向くように、回転軸を回転させます
Move Back	グripperがフロント ドアの方から向きを変えるように、回転軸を回転させます

回転軸アセンブリを作動するには、以下の手順に従ってください。

1. [Move Actuators]メニューを選択します。
2. [Rotary]を選択します。
3. 実行したいテストを選択します。

[Drive Door] (DLTドライブのみ)

このオプションは、テープドライブの挿入/リリース ハンドル (ドライブ ドア) を制御するステッパ モーターをテストします。

表3-7: [Drive Door]サブメニューの機能

オプション	説明
Self Test	ドライブ ドアを開閉し、ステッパ モーターとセンサが正しく機能することを確認します
Home	ドライブ ドアをホーム ポジションに移動します。すなわち、ドライブ ドアを閉じます
Open	ドライブ ドアを開きます (起き上がった位置)
Close	ドライブ ドアを閉じます (押し下げた位置)

テープドライブドアを作動するには、以下の手順に従ってください。

1. [Move Actuators]メニューを選択します。
2. [Drive Door]を選択します。

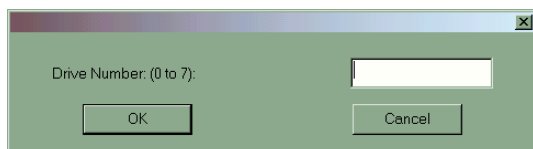


図3-12: ドライブドアの選択

3. ドライブ番号を入力し、[OK]をクリックします。
4. 実行したいテストを選択します。

[Pass Through]

このオプションは、PTMの個々の動作をテストします。

表3-8: [Pass Through]サブメニューの機能

オプション	説明
Self Test	パススルーメカニズムを作動させて、正常に動作することを確認します
Home	パススルーメカニズムをホームポジションに移動します
Move Inside	パススルーメカニズムを内側のポジションに移動します
Move Outside	パススルーメカニズムを外側のポジションに移動します
Pick	指定したパススルーメカニズムからカートリッジを取り出します
Place	指定したパススルーメカニズムにカートリッジを入れます

PTMの個々の動作をテストするには、以下の手順に従ってください。

1. [Move Actuators]メニューを選択します。
2. [Pass Through]を選択します。
3. 実行したいテストを選択します。

[Load Port]

このオプションを使用すると、ロードポートピンからのカートリッジの取り出しや収納が可能になります。

表3-9: [Load Port]サブメニューの機能

オプション	説明
Lock	ロードポートをロックして、ライブラリの通常の動作を再開します
Unlock	ロードポートをロックリリースして、メディアのロード/アンロードを可能にします

ロードポートピンからカートリッジを取り出す(またはカートリッジを収納する)には、以下の手順に従ってください。

1. [Move Actuators]メニューを選択します。
2. [Load Port]を選択します。
3. [Pick]テストまたは[Place]テストを選択します。
4. 取り出しまたは収納を行うピンの番号を入力して、[OK]をクリックします。

[Unload Tape]

このオプションは、カートリッジをテープのはじめまで巻き戻します。その後、ドライブからカートリッジを取り出すことができます。

カートリッジをドライブからアンロードするには、以下の手順に従ってください。

1. [Move Actuators]メニューを選択します。
2. [Unload Tape]を選択します。
3. 巻き戻すカートリッジを持つドライブの番号を入力し、[OK]をクリックします。

注: このコマンドを実行すると、テープは完全に巻き戻されます。テープの位置により、テープドライブの Operate Handle インジケータが点灯するまで10~120秒かかります。

[Move Cartridges]

このオプションを使用すると、テープ貯蔵ピンとロードポートピン、テープドライブ、およびPTMからカートリッジを取り出し(またはカートリッジを収納)することができます。また、このテストでは、特定の位置に収納されているカートリッジのバーコードラベルを読み取ることができます。

このテストを実行する前に、ライブラリは現在のカートリッジのリストを持たなければなりません。グリッパーは、ピンまたはドライブからカートリッジを取り出すまで空でなければなりません。また、ピンまたはドライブにカートリッジを入れるまでカートリッジを握っていません。

表3-10: [Move Cartridges]サブメニューの機能

オプション	説明
Pick From Bin	指定したテープ貯蔵ピンからカートリッジを取り出します
Pick From Load Port	指定したロードポートピンからカートリッジを取り出します
Pick From PTM	PTMからカートリッジを取り出します
Pick From Drive	指定したテープドライブからカートリッジを取り出します
Place Into Bin	指定したテープ貯蔵ピンにカートリッジを入れます
Place Into Load Port	指定したロードポートピンにカートリッジを入れます
Place Into PTM	PTMにカートリッジを入れます
Place Into Drive	指定したテープドライブにカートリッジを入れます

カートリッジの取り出し

カートリッジを取り出すには、以下の手順に従ってください。

1. [Move Actuators]メニューを選択します。
2. [Move Cartridges]を選択します。
3. [Pick From Bin]、[Pick From Load Port]、[Pick From Drive]、または[Pick From PTM]を選択します。

注: 選択した移動元のピンまたはドライブにカートリッジがなければなりません。

4. 手順3の選択に基づいて以下のいずれかを入力してください。
 - Storage Bin
 - Loader Slot Number
 - Drive Number
 - PTM Number
5. 適切な情報を入力して、[OK]をクリックします。

カートリッジの収納

カートリッジを収納するには、以下の手順に従ってください。

1. [Move Actuators]メニューを選択します。
2. [Move Cartridges]を選択します。
3. [Place Into Bin]、[Place Into Load Port]、[Place Into Drive]、または[Place Into PTM]を選択します。

注: 選択した移動先のピンまたはドライブは空でなければなりません。

4. 手順3の選択に基づいて以下のいずれかを入力してください。
 - Storage Bin
 - Loader Slot Number
 - Drive Number
 - PTM Number
5. 適切な情報を入力して、[OK]をクリックします。

[Barcode Cartridges]

このオプションは、指定したカートリッジのバーコードを読み取ります。このオプションを選択した場合は、ピン番号、ドライブ番号、ロードポートピン、またはPTM番号を操作のために指定してください。

表3-11: [Barcode Cartridges]サブメニューの項目

オプション	説明
Barcode - Bin	指定したテープ貯蔵ピンに収納されているカートリッジのバーコードを読み取ります
Barcode - Load Port	指定したロードポートピンに収納されているカートリッジのバーコードを読み取ります
Barcode - Drive	指定したテープドライブに収納されているカートリッジのバーコードを読み取ります
Barcode - PTM	指定したPTMに収納されているカートリッジのバーコードを読み取ります

カートリッジのバーコードラベルを読み取るには、以下の手順に従ってください。

1. [Move Actuators]メニューを選択します。
2. [Barcode Cartridges]を選択します。
3. [Barcode - Bin]、[Barcode - Load Port]、[Barcode - Drive]、または[Barcode - PTM]を選択します。

注: 選択した読み取り先のピンまたはドライブにカートリッジが収納されていなければなりません。

4. 手順3の選択に基づいて以下のいずれかを入力してください。
 - Storage Bin
 - Loader Slot Number
 - Drive Number
 - PTM Number

[Align/Calibrate]メニュー

較正は、ライブラリ内の各ピン、テープドライブ、ロードポート、およびパススルーメカニズムの、水平、垂直、および延長位置を示す値を設定するプロセスです。較正值は、不揮発性RAM(NVRAM)に保存されます。[Align/Calibrate]メニューを使用して、ライブラリ内のすべての要素の位置の自動較正、テープ貯蔵ピン、ロードポートピン、テープドライブ、およびPTMの個別較正、ライブラリとテープドライブのSCSIアドレスの設定と変更を実行してください。

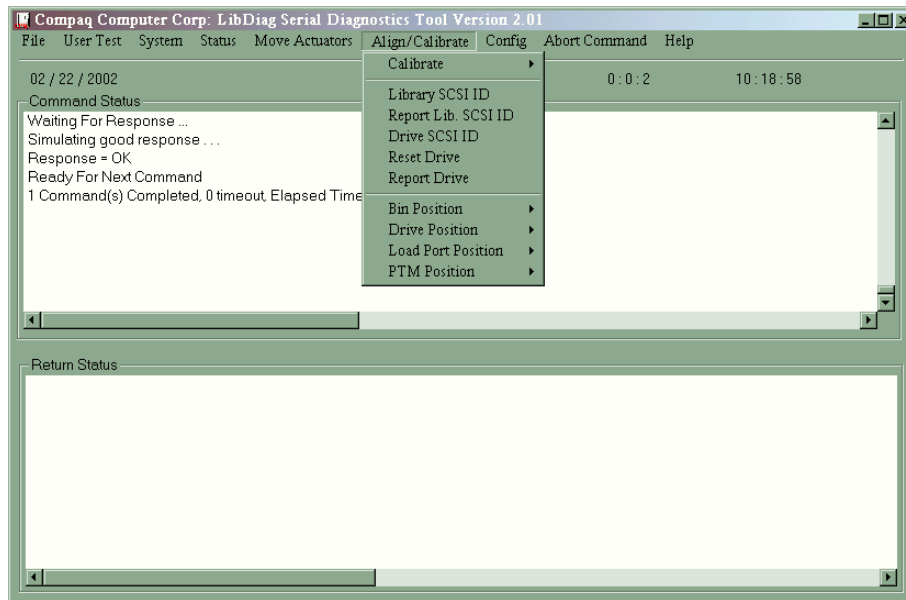


図3-13: [Align/Calibrate]メニュー

[Calibrate]

このオプションを使用すると、ライブラリ全体の自動較正、またはテープ貯蔵ビン、ロードポートビン、テープドライブ、選択したPTM、およびすべてのPTMといった各項目ごとの個別の較正を行うことができます。また、保守目的の較正を個別に行うこともできます。

表3-12: [Calibrate]サブメニューの機能

オプション	選択した場合の較正対象
All	ライブラリ全体
Bin	テープ貯蔵ビンのみ
Drive	テープドライブのみ
Load Port	ロードポートビンのみ
Selected PTM	指定したPTMのみ
All PTMs	すべてのPTM
Service	ライブラリ全体を較正して、すべての要素のデフォルト値をロードします

ライブラリを自動較正するには、以下の手順に従ってください。

1. [Align/Calibrate]を選択します。
2. [Calibrate]を選択します。
3. 実行したいオプションを選択します。

[Library SCSI ID]

このオプションを使用して、ライブラリのSCSI ID (0~15) を設定できます。

ライブラリのSCSI IDを設定するには、以下の手順に従ってください。

1. [Align/Calibrate]メニューを選択します。
2. [Library SCSI ID]を選択します。
3. ライブラリのSCSI IDを表す数を入力して[OK]をクリックします。

注: ライブラリのSCSIアドレスを変更した後、新しいSCSI IDが設定されるようにするには、ホストコントローラからSCSI Bus Resetコマンドを発行するか、ライブラリの電源を切断して再投入することによりSCSI IDをリセットする必要があります。

[Report Lib. SCSI ID]

このオプションは、SCSI ID (0~15) を[Command Status]ウィンドウに返します。

ライブラリのSCSI IDを表示するには、以下の手順に従ってください。

1. [Align/Calibrate]メニューを選択します。
2. [Report Lib. SCSI ID]を選択します。

SCSI ID情報が[Return Status]ウィンドウに表示されます。

[Drive SCSI ID]

このオプションを使用すると、ライブラリの各ドライブのSCSI ID (0~15) を設定できます。

ドライブのSCSI IDを設定または変更するには、以下の手順に従ってください。

1. [Align/Calibrate]メニューを選択します。
2. [Drive SCSI ID]を選択します。
3. ドライブの番号を入力します。
4. ドライブのSCSI IDを入力します。

注: ドライブの新しいSCSI IDが設定されるようにするには、[Reset Drive]コマンドを実行する必要があります。この方法を使用しない場合は、ホストコントローラから[SCSI Bus Reset]コマンドを発行するか、またはライブラリの電源を切断して再投入してSCSI IDをリセットする必要があります。ドライブのリセット後、[Report Drive]コマンドを実行して、SCSI IDが希望どおりに設定または変更されていることを確認することをおすすめします。

[Reset Drive]

前の項で説明した[Drive SCSI ID]コマンドの使用後、ドライブをリセットする必要があります。このコマンドは完了するまで約10秒かかります。

ドライブのSCSI IDをリセットするには、以下の手順に従ってください。

1. [Align/Calibrate]メニューを選択します。
2. [Reset Drive]を選択します。
3. ドライブ番号を入力して[OK]をクリックします。

[Report Drive]

[Report Drive]は、各ドライブのコンフィギュレーションを表示します。ドライブのモデル、ドライブとコントローラのマイクロコードリビジョン、ドライブのSCSI ID、シリアル番号、クリーニングの状態、テープの種類、およびテープの密度がレポートされます。

ドライブのコンフィギュレーションを表示するには、以下の手順に従ってください。

1. [Align/Calibrate]メニューを選択します。
2. [Report Drive]を選択します。
3. ドライブ番号を入力して[OK]をクリックします。

選択したドライブの情報が[Return Status]ウィンドウに表示されます。

[Bin Position]

[Bin Position]を使用すると、ライブラリ内のテープ貯蔵ビンごとに水平、垂直、および延長位置の値をレポートまたは変更できます。

他のすべてのテープ貯蔵ビンから独立して、1つのテープ貯蔵ビンの位置の値だけを変更することはできません。各ビンの位置は、バック内の他のすべてのテープ貯蔵ビンと同じ水平値および延長値を持ちます。また、各ビンの位置は、バック内の他のすべてのビンに相対する固定の垂直値を持ちます。1つのテープ貯蔵ビンの位置を変更すると、バック内のすべてのテープ貯蔵ビンの位置の値がこの変更に応じて変更されます。



注意: 較正值の変更は、ライブラリの動作に悪影響を及ぼすことがあります。このオプションは、HPのサービス窓口の担当者のみが使用するようになっています。

表3-13: [Bin Position]サブメニューの機能

オプション	説明
Current Vertical Pos	指定したビンの垂直位置を、垂直軸上での現在の物理的な位置でアップデートします。このオプションを選択すると、[WARNING!] ポップアップウィンドウが表示されます。警告をクリアするときは、[YES]をクリックします。警告がクリアされたら、テープ貯蔵ビンの番号を入力して[OK]をクリックします
Input Vertical Pos	指定したビンの垂直較正值をアップデートします。テープ貯蔵ビンの番号と、垂直較正值を入力します

表3-13: [Bin Position]サブメニューの機能

オプション	説明
Report Vertical Pos	指定したピンの現在の垂直較正值を表示します。ピン番号を入力してください。ピンの現在の垂直較正值が表示されます
Current Extension Pos	テープ貯蔵ピンの較正值として延長軸上での現在の物理的な位置を保存します
Input Extension Pos	指定したピンの延長較正值をアップデートします。テープ貯蔵ピンの番号と延長較正值を入力します
Report Extension Pos	指定したピンの現在の延長較正值を表示します
All-Current Hz. Pos	指定したピンと同じカラムに含まれているすべてのピンの水平位置を、水平軸上での現在の物理的な位置でアップデートします。他の2つのカラムに含まれているピンの水平位置も、隣り合うカラムに含まれているピン同士の水平方向の距離が11.7センチ(4.600インチ)に固定されるようにアップデートされます
All-Input Hz. Pos	指定したピンと同じカラムに含まれているすべてのピンの水平較正值をアップデートします。また、他の2つのカラムに含まれる水平位置の値は、カラム同士の水平方向の距離が11.7センチ(4.600インチ)に固定されるようにアップデートされます
All-Report Hz. Pos	指定したピンの現在の水平較正值を表示します。このコマンドは、[Pack-Report Hz. Pos]と同じ機能を実行します
Pack-Current Hz. Pos	指定したピンと同じパックに含まれているすべてのピンの水平位置を、水平軸上での現在の物理的な位置でアップデートします。他のパックに含まれているピンの水平位置は変更されません
Pack-Input Hz. Pos	指定したピンと同じパックに含まれているすべてのピンの水平較正值をアップデートします。他のパックに含まれているピンの水平位置は変更されません
Pack-Report Hz. Pos	指定したピンの現在の水平較正值を表示します。このコマンドは、[All-Report Hz. Pos]と同じ機能を実行します

[Drive Position]

[Drive Position]を使用すると、ライブラリ内のドライブごとに水平、垂直、および延長位置の値をレポートまたは変更できます。

表3-14: [Drive Position]サブメニューの機能

オプション	説明
Current Vertical Pos	指定したドライブの垂直位置を垂直軸上での現在の物理的な位置でアップデートします。このオプションを選択すると、[WARNING!]ポップアップウィンドウが表示されます。警告をクリアするには、[YES]をクリックします。クリアしたら、ドライブ番号を入力して[OK]をクリックします
Input Vertical Pos	指定したドライブの垂直較正值をアップデートします。ドライブ番号と垂直較正值を入力してください
Report Vertical Pos	指定したドライブの現在の垂直較正值を表示します。ドライブ番号を入力してください。そのドライブの現在の垂直較正值が表示されます
Current Extension Pos	ドライブの較正值として延長軸上での現在の物理的な位置を保存します
Input Extension Pos	指定したドライブの延長較正值をアップデートします。ドライブ番号と延長較正值を入力してください
Report Extension Pos	指定したドライブの現在の延長較正值を表示します
Current Horiz. Pos	選択したドライブの水平位置を水平軸上での現在の物理的な位置でアップデートします
Input Horiz. Pos	選択したドライブの水平較正值を、入力した値でアップデートします
Report Horiz. Pos	指定したドライブの現在の水平較正值を表示します

[Load Port Position]

[Load Port Position]を使用すると、ライブラリ内のロードポートピンについて水平、垂直、および延長位置の値をレポートまたは変更できます。

表3-15: [Load Port Position]サブメニューの機能

オプション	説明
Current Vertical Pos	指定したロードポートピンの垂直位置を垂直軸上での現在の物理的な位置でアップデートします。このオプションを選択すると、[WARNING!]ポップアップウィンドウが表示されます。警告をクリアするには、[YES]をクリックします。クリアしたら、ロードポートピンの番号を入力して[OK]をクリックします
Input Vertical Pos	指定したロードポートピンの垂直較正値をアップデートします。ロードポートピンの番号と垂直較正値を入力してください
Report Vertical Pos	指定したロードポートピンの現在の垂直較正値を表示します。ロードポートピンの番号を入力してください。そのロードポートピンの現在の垂直較正値が表示されます
Current Extension Pos	ロードポートピンの較正値として延長軸上での現在の物理的な位置を保存します
Input Extension Pos	指定したロードポートピンの延長較正値をアップデートします。ロードポートピンの番号と延長較正値を入力してください
Report Extension Pos	指定したロードポートピンの現在の延長較正値を表示します
Current Horiz. Pos	選択したロードポートピンの水平位置を水平軸上での現在の物理的な位置でアップデートします
Input Horiz. Pos	選択したロードポートピンの水平較正値を、入力した値でアップデートします
Report Horiz. Pos	指定したロードポートピンの現在の水平較正値を表示します

[PTM Position]

このオプションを使用すると、PTMの水平、垂直、および延長位置の値をレポートまたは変更できます。

表3-16: [PTM Position]サブメニューの機能

オプション	説明
Current Vertical Pos	指定した PTM の垂直位置を垂直軸上での現在の物理的な位置でアップデートします。このオプションを選択すると、ポップアップ ウィンドウが表示されます。指定する PTM 番号を入力して [OK] をクリックしてください
Input Vertical Pos	指定した PTM の垂直較正值をアップデートします。ポップアップ ウィンドウに PTM 番号と垂直較正值を入力して、 [OK] をクリックしてください
Report Vertical Pos	指定した PTM の現在の垂直較正值を表示します。PTM 番号を入力してください。その PTM の現在の垂直較正值が表示されます
Current Extension Pos	PTM の較正值として PTM の現在の物理的な位置を保存します
Input Extension Pos	指定した PTM の延長較正值をアップデートします。PTM 番号と延長較正值を入力してください
Report Extension Pos	指定した PTM の現在の延長較正值を表示します
Current Horiz. Pos	指定した PTM の水平位置を水平軸上での現在の物理的な位置でアップデートします。このオプションを選択すると、ポップアップ ウィンドウが表示されます。指定する PTM 番号を入力して、 [OK] をクリックしてください
Input Horiz. Pos	選択した PTM の水平較正值を入力した値でアップデートします
Report Horiz. Pos	指定した PTM の現在の水平較正值を表示します

[Config]メニュー

[Config]メニューを使用すると、以下の操作を行うことができます。

- ライブラリのコンフィギュレーション全体を設定または表示する。
- インベントリ シーケンス、NVRAM、またはバーコード スキャナを初期化する。
- リカバリ オプションまたはテープ クリーニング機能を有効または無効にする。
- フラッシュ ダウンロードを行う。

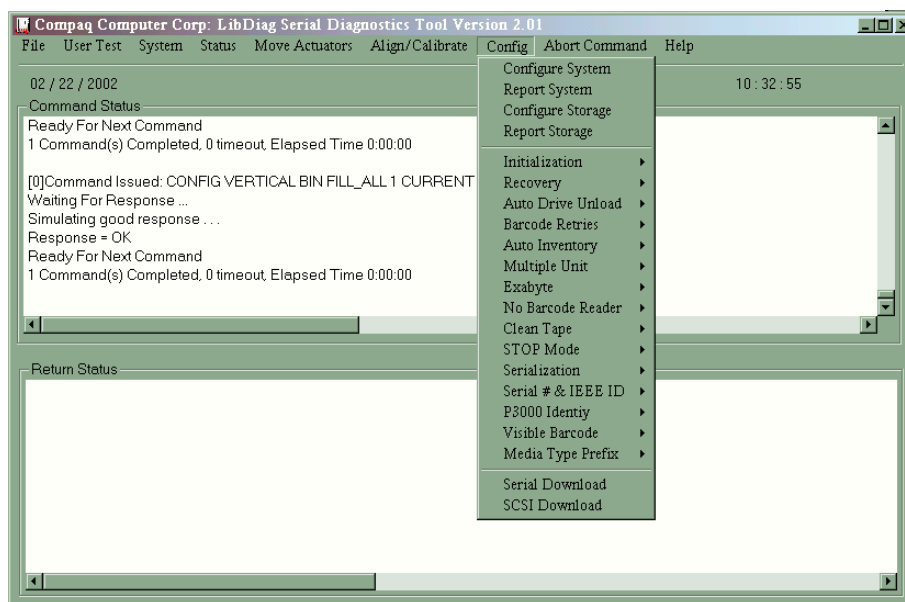


図3-14: [Config]メニュー

[Configure System]

このオプションを使用すると、ライブラリの適切なモデル番号を選択できます。ライブラリを設定するには、以下の手順に従ってください。

1. [Config]メニューを選択します。
2. [Configure System]を選択します。
3. 該当するモデル番号を選択します。

4. ピンの数を入力します。
5. ドライブ数を入力します。
注: ライブラリ内では、ドライブは連続していなければなりません。
6. ライブラリのSCSI IDを入力して、[OK]をクリックします。

表3-17: ESL9000シリーズのモデル番号

モデル番号	名前	製品ID	最大ドライブ数 /ピン数	ドライブの種類
6318280*	ESL9198	ESL9000シリーズ	8/198	DLT8000
6318281	ESL9198	P2000 6318281	8/198	DLT8000
6318285*	ESL9198	ESL9000シリーズ	8/198	SDLT
6318286	ESL9198	P2000 6318286	8/198	SDLT
6437080*	ESL9322	ESL9000シリーズ	8/322	SDLT/LTO Ultrium 1
6437085	ESL9322	P4000 6437085	8/322	SDLT/LTO Ultrium 1
6310080*	ESL9326	ESL9000シリーズ	16/326	DLT7000
6310081	ESL9326	ESL9000シリーズ	16/170	DLT7000
6310082	ESL9326	P3000 6310082	16/326	DLT7000
6310085*	ESL9326	ESL9000シリーズ	16/326	DLT8000
6313080*	ESL9326	ESL9000シリーズ	16/326	SDLT
6313081	ESL9326	ESL9000シリーズ	16/170	SDLT
6313082	ESL9326	P3000 6438250	16/326	SDLT
6438280*	ESL9595	ESL9000シリーズ	16/595	SDLT/LTO Ultrium 1
6438081	ESL9595	ESL9000シリーズ	16/399	SDLT/LTO Ultrium 1
6438285	ESL9595	P7000 6438250	16/595	SDLT/LTO Ultrium 1

*は、デフォルトのモデル番号を示します。

表3-18: TL800シリーズのモデル番号

モデル番号	名前	製品ID	最大ドライブ数 /ピン数	ドライブの種類
6210040	TL810	TL810	4/48	DLT2000
6210000	TL812	ACL4/52	4/48	DLT4000
6210010	TL812	TL810	4/48	DLT4000

表3-18: TL800シリーズのモデル番号

モデル番号	名前	製品ID	最大ドライブ数 /ピン数	ドライブの 種類
6210040	TL812	TL810	4/48	DLT7000
6200203	TL820	TL820	3/264	DLT2000
6200216	TL820	ACL 2640	3/264	DLT2000
6200213	TL822	TL820	3/264	DLT4000
6200213	TL893	TL820	3/264	DLT7000
6200221	TL826	ACL 2640	6/176	DLT4000
6200221	TL896	ACL 2640	6/176	DLT7000
6200223	TL826	TL820	6/176	DLT4000
6200223	TL896	TL820	6/176	DLT7000
6210030	TL894	ACL4/52	4/48	DLT7000
6210040	TL894	TL810	4/48	DLT7000
6240081	TL895	TL810	7/96	DLT7000
6240080	TL895	TL895	7/96	DLT7000
6240050	TL895	ACL 7100	7/96	DLT7000

[Report System]

[Report System]は、モデル番号、ピンの数、ドライブの数、およびライブラリのSCSI IDなどの現在のライブラリ コンフィギュレーションを、[Return Status]ウィンドウに表示します。

現在のライブラリ コンフィギュレーションを表示するには、以下の手順に従ってください。

1. [Config]メニューを選択します。
2. [Report System]を選択します。

情報が[Return Status]ウィンドウに表示されます。

[Configure Storage]

[Configure Storage]を使用すると、ご使用のシステムに適合したテープ貯蔵コンフィギュレーションを選択できます。

適切なテープ貯蔵コンフィギュレーションを選択するには、以下の手順に従ってください。

1. [Config]メニューを選択します。
2. テープ貯蔵コンフィギュレーションを選択して、[OK]をクリックします。

[Report Storage]

[Report Storage]は、ご使用のシステムのテープ貯蔵要素のステータスをレポートします。

テープ貯蔵要素のステータス レポートを参照するには、以下の手順に従ってください。

1. [Config]メニューを選択します。
2. [Report Storage]を選択します。
3. テープ貯蔵コンフィギュレーションを選択して、[OK]をクリックします。

[Initialization]

[Initialization]のオプションを選択するには、以下の手順に従ってください。

1. [Config]メニューを選択します。
2. [Initialization]を選択します。
3. 次のいずれかのオプションを選択します。
 - [Init Inventory]
 - [Init PTM Inventory]
 - [Init Non-Vol RAM]

[Init Inventory]

[Init Inventory]は、テープ貯蔵ビン、ロードポートビン、テープドライブ、およびPTM内のテープカートリッジをスキャンし、バーコードを持つすべてのカートリッジの位置と識別情報を記録する、テープカートリッジのインベントリシーケンスを開始します。ライブラリ内のすべてのビンにテープカートリッジが収納され、これらのカートリッジがすべてバーコードラベルを持つと、インベントリシーケンス全体で約5~6分かかります。

[Init PTM Inventory]

[Init PTM Inventory]は、PTM内のテープカートリッジだけをスキャンするテープカートリッジのインベントリシーケンスを開始します。

PTMのインベントリだけを開始するには、以下の手順に従ってください。

1. [Config]メニューを選択します。
2. [Initialization]を選択します。
3. [Init PTM Inventory]を選択します。

[Init Non-Vol RAM]

このオプションを使用して、NVRAMの初期化またはリセットを行います。

注: 較正値は、ロボット機構コントローラ ボードのNVRAMに保存されます。ライブラリに新しいロボット機構コントローラ ボードをインストールした場合、NVRAMを初期化してから、較正手順を実行することをおすすめします。

NVRAMを初期化するには、以下の手順に従ってください。

1. [Config]メニューを選択します。
2. [Initialization]を選択します。
3. [Init Non-Vol RAM]を選択します。

[Recovery]

[Recovery]を選択すると、以下のオプションを持つサブメニューにアクセスできます。

- Enable
- Disable
- Report

リカバリの有効化

リカバリを有効にすると、ライブラリは、内部の異常から復帰して診断用PC(またはホスト)から送信されたコマンドを完了しようとします。

注: ライブラリの電源を入れると、有効/無効リカバリ スイッチが自動的に有効に設定されます。これはこの機能のデフォルト条件で、問題をトラブルシューティングするときを除いて、このスイッチは有効でなければなりません。

リカバリを有効にするには、以下の手順に従ってください。

1. [Config]メニューを選択します。
2. [Recovery]を選択します。
3. [Enable]を選択します。

リカバリの無効化

リカバリを無効にすると、最初に実行したときに完了しなかったコマンドがエラー応答をすぐに生成します。ライブラリをオンライン状態に戻すときは、必ずリカバリを有効にしてください。

エラー リカバリを無効にするには、以下の手順に従ってください。

1. [Config]メニューを選択します。
2. [Recovery]を選択します。
3. [Disable]を選択します。

リカバリのレポート

このオプションは、リカバリの現在の設定（有効または無効）をレポートします。

リカバリの現在の設定をレポートするには、以下の手順に従ってください。

1. [Config]メニューを選択します。
2. [Recovery]を選択します。
3. [Report]を選択します。

[Auto Drive Unload]

[Auto Drive Unload]を選択すると、以下のオプションを持つサブメニューにアクセスできます。

- Enable
- Disable
- Report（[Auto Drive Unload]の現在のステータスをレポートします）

注: [Auto Drive Unload]は、デフォルトでは有効に設定されています。この機能を無効にすると、[Pick From Drive]コマンドを発行しても、ドライブはカートリッジの自動的なアンロードを行いません。

[Barcode Retries]

このオプションを使用すると、スキャナがバーコードを読み取る際の試行回数を設定できます。

注: 再試行回数のデフォルト値は8回です。この値は変更しないことをおすすめします。

[Report]は、そのライブラリで設定されている現在の再試行回数を示します。

[Barcode Retries]を選択すると、以下のオプションを持つサブメニューが表示されます。

- Number of retries
- Report

[Auto Inventory]

[Auto Inventory]を有効にすると、ライブラリは、電源を入れたときにインベントリを自動的に実行します。

[Auto Inventory]を選択すると、以下のオプションを持つサブメニューが表示されます。

- Enable
- Disable
- Report ([Auto Inventory]オプションが有効か無効かをレポートします)

[Multiple Unit]

このオプションを使用すると、ライブラリ コンフィギュレーションを次のいずれかに設定できます。

- Single unit
- Master unit
- Slave unit
- Report

[Exabyte]

ESLまたはTLシリーズ ライブラリには、適用されません。

[No Barcode Reader]

このオプションを無効にすると、ライブラリは、インベントリ作成のときにバーコードをスキャンします。このオプションを有効にすると、ライブラリはバーコードをスキャンする代わりにカートリッジ イン グリッパー センサだけを使い、各ドライブとテープ貯蔵ビンにカートリッジが入っているかどうかを調べます。

[No Barcode Reader]を選択すると、以下のオプションを持つサブメニューが表示されます。

- Enable
- Disable
- Report ([No Barcode Reader]オプションが有効か無効かをレポートします)

[Clean Tape]

[Clean Tape]を選択すると、以下のオプションを持つサブメニューにアクセスできます。

- Enable Clean Tape
- Disable Clean Tape
- Report Clean Tape

[Enable Clean Tape]

自動クリーニングをアクティブにするには、このオプションを使用します。

注: 診断ソフトウェアを介した自動クリーニングの有効化/無効化機能は一時的なものです。ライブラリの電源を切って再度投入すると、自動クリーニングのモードは、ホストコントローラが"Mode Select"コマンドを使用して最後に選択した状態に戻ります。ライブラリは、自動クリーニングを無効にして出荷されません。

自動クリーニングを有効にするには、以下の手順に従ってください。

1. [Config]メニューを選択します。
2. [Clean Tape]を選択します。
3. [Enable Clean Tape]を選択します。
4. [Report Clean Tape]を実行し、自動クリーニングが有効であることを確認します。

[Disable Clean Tape]

自動クリーニングを無効にするには、この機能を使用します。

注: 診断ソフトウェアを介した自動クリーニングの有効化/無効化機能は一時的なものです。ライブラリの電源を切って再度投入すると、自動クリーニングのモードは、ホストコントローラが"Mode Select"コマンドを使用して最後に選択した状態に戻ります。ライブラリは、自動クリーニングを無効にして出荷されません。

自動クリーニングを無効にするには、以下の手順に従ってください。

1. [Config]メニューを選択します。
2. [Clean Tape]を選択します。
3. [Disable Clean Tape]を選択します。
4. [Report Clean Tape]を実行し、自動クリーニングが無効であることを確認します。

[Report Clean Tape]

このオプションを選択すると、自動クリーニングのモード（有効/無効）や各ドライブのステータス（クリーニングが必要かどうか）を示す情報が（[Return Status]ウィンドウに）表示されます。また、ライブラリ内でのピンの位置とクリーニングカートリッジごとの使用回数を示す情報も返されます。

自動クリーニングの状態を表示するには、以下の手順に従ってください。

1. [Config]メニューを選択します。
2. [Clean Tape]を選択します。
3. [Report Clean Tape]を選択します。
情報が[Return Status]ウィンドウに表示されます。

[STOP Mode]

[STOP Mode]を選択すると、次のオプションを持つサブメニューにアクセスできます。トラブルシューティングの際には、このサブメニューを使用してライブラリのステータスを設定できます。

- Stop On
- Stop Off
- Stop Report

[Serialization]

このオプションでは、次のサブメニューを使用してライブラリのシリアライゼーションをアクティブにすることができます。

- Enable
- Disable

注: ESLまたはTLシリーズライブラリでは、Disableコマンドは有効ではありません。[Serialization]は、常に有効です。

- Report

[Serial # & IEEE ID]

このオプションを選択すると、シリアル番号およびIEEE ID番号についてレポートしたり、これらの番号を設定したりすることができます。次のサブメニュー項目にアクセスするには、[Serial # & IEEE ID]を選択してください。

- Config Serial #
- Report Serial #
- Set IEEE ID
- Report IEEE ID

注: 一部のESL9000ライブラリでは、ライブラリ内部の識別プロセスのため、シリアル番号やIEEE ID番号を変更できませんが、これらの番号についてのレポートを表示することはできます。

[P3000 Identity]

ESLまたはTLシリーズライブラリではサポートされません。

[Visible Barcode]

このオプションを使用すると、可視のバーコードの長さを6~8文字の範囲で設定できます。このサブメニューには、次のオプションがあります。

- Config Length
- Report Length

[Media Type Prefix]

このオプションを使用して、メディアの種類を示す7番目および8番目のバーコード文字をバーコードラベルのプレフィックスにすることができます。このサブメニューには、次のオプションがあります。

- Enable
- Disable
- Report

[Serial Download]

シリアルダウンロードは、ロボット機構のファームウェアレビジョンをシリアルポートを通じてロードするときに使います。この方法でダウンロードされたファームウェアは、ロボット機構の新しいファームウェアがダウンロードされるまでシステムに保存されます。

注: ダウンロード用のバイナリファイル (S6211250.HEX) は、LibDiagと同じディレクトリにコピーする必要があります。

シリアルダウンロードを実行するには、以下の手順に従ってください。

1. [Config]メニューを選択します。
2. [Serial Download]を選択します。
3. ダウンロードするファイルを選択し、[OK]をクリックします。
4. Yと入力して、[OK]をクリックします。

注: ダウンロードには、約60～90分かかります。ダウンロードが完了すると、[Command Status]ウィンドウに、"SERIAL DOWNLOAD COMPLETED"と表示されます。



注意: 装置の損傷を防止するために、ダウンロードの実行中ライブラリの電源を切らないでください。

[SCSI Download]

[SCSI Download]は、ロボット機構のファームウェアレビジョンを、SCSIバスを通じてロードするときに使用します。この方法でダウンロードされたファームウェアは、ロボット機構の新しいファームウェアがダウンロードされるまでシステムに保存されます。

SCSIダウンロードを実行するには、以下の手順に従ってください。

1. ライブラリがSCSIを介してホストコンピュータに接続されていることを確認します(標準のSCANBUSを実行することにより確認できます)。
2. [Config]メニューを選択します。
3. [SCSI Download]を選択します。
4. ダウンロードするファイルを選択し、[OK]をクリックします。
5. [YES]をクリックして確認します。

注: SCSIダウンロードには、約5～7分かかります。ダウンロードが完了すると、[Command Status]ウィンドウに、"SCSI DOWNLOAD COMPLETE"と表示されます。



注意: 装置の損傷を防止するために、ダウンロードの実行中ライブラリの電源を切らないでください。

ライブラリの初期化

新しいプログラムをダウンロードした後やロボット機構のコントローラ ボードを交換した後は、以下の手順を実行してライブラリを初期化してください。

1. 不揮発性RAM (NVRAM) を初期化します。
2. 既存ドライブの数だけライブラリの設定を行います。以下のいずれかの方法でライブラリの設定を行えます。
 - [Config]メニューから[Configure System]オプションを使います。
 - コントロール パネルから[Configure: Library Settings]画面の[# Drives:]オプションを使用します。
3. [Calibrate]サブメニューの[All]オプションを使用してライブラリ全体を較正します。
4. ライブラリの電源を切って再投入します。



注意: ライブラリの電源を切って再投入する際、電源を切った状態で15秒以上待ってから、電源を再投入してください。

[Abort Command]

この機能を使用すると、進行中のテストを終了またはキャンセルできます。

テストを中止するには、以下の手順に従ってください。

1. プルダウン メニューから、[Home All]を除く任意のテストを開始します。
2. テストが進行しているときに、[Abort Command]を選択します。

注: このコマンドが有効になるまでに、数秒かかる場合があります。

[Help]

この機能を使用すると、プログラム全体に関わるヘルプ ファイルにアクセスできます。この機能にアクセスすると、次のオプションを持つサブメニューが表示されます。

- Help
- Contents
- Index

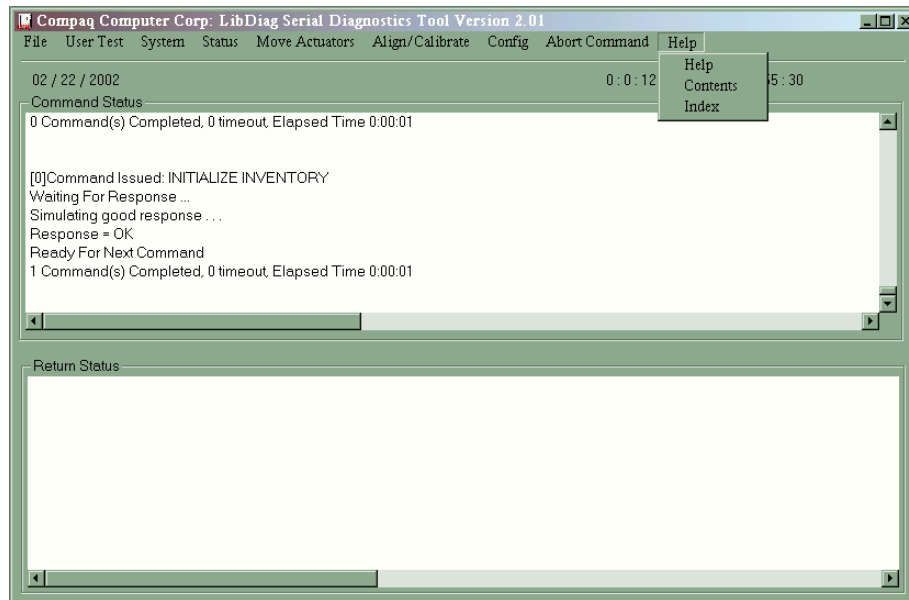


図3-15: [Help]メニュー

索引

1

1人で安全に取り扱うことができる重量を超えていること、装置の記号 ix

A

[Abort Command] 3-45

[Actuator Status] 3-10

[Align/Calibrate]メニュー 3-26

[Auto Drive Unload] 3-39

[Auto Inventory] 3-40

B

[Barcode Retries] 3-39

[Bin Position] 3-29

[Bin SysTest] 3-8

[Bin/Drive SysTest] 3-8

C

[Calibrate]サブメニューの機能 3-27

[Clean Tape] 3-41

[Command Status]ウィンドウ 2-3

[Configure Storage] 3-36

[Configure System] 3-34

[Config]メニュー 3-34

D

[Display Serial #] 3-13

[Drive Door]サブメニューの機能 3-20

[Drive Position] 3-31

[Drive SCSI ID] 3-28

E

[Element Status] 3-13

[Exercise Extension] 3-8

[Exercise Gripper] 3-8

[Exercise Horizontal] 3-7

[Exercise Rotary] 3-8

[Exercise Vertical] 3-7

[Extension Axis]サブメニューの機能 3-18

G

[Gripper]サブメニューの機能 3-19

H

[Help]

メニュー 3-46

[Home All] 3-16

[Horizontal Axis] 3-16

サブメニューの機能 3-16

I

[Init Inventory] 3-37

[Init Non-Vol RAM] 3-38

[Init PTM Inventory] 3-37

[Initialization] 3-37

L

[Library SCSI ID] 3-27

[Load Port Position] 3-32

[Load Port]サブメニューの機能 3-22

[Loop Mode] 3-3

M

[Media Type Prefix] 3-43

[Move Actuators]メニュー 3-15

[Move Cartridges] 3-22

[Multiple Unit] 3-40

N

[No Barcode Reader] 3-40

P

[Pass Through]サブメニューの機能 3-21
[PTM Position] 3-33

R

[Random Bin SysTest] 3-9
[Random Bin/Drive SysTest] 3-9
[Random SysTest] 3-9
[Recovery] 3-38
[Report Calibrations] 3-8
[Report Drive] 3-29
[Report Lib. SCSI ID] 3-28
[Report Statistics] 3-11
[Report Storage] 3-37
[Report System] 3-36
[Reset Drive] 3-28
[Reset Statistics] 3-11
[Return Status]ウィンドウ 2-3
[Rotary]サブメニューの機能 3-20

S

[SCSI Download] 3-44
SCSI ID
 設定、ドライブ 3-28
 設定、ライブラリ 3-27
 ドライブをリセットする 3-28
 表示 3-28
[Self Test All] 3-15
[Serial # & IEEE ID] 3-43
[Serial Download] 3-43
[Serialization] 3-42
[Status]メニュー 3-10
[STOP Mode] 3-42
[System Info] 3-12
[System Monitor] 3-14
[SysTest Info] 3-11

T

[Track Mode] 3-4

U

[Unload Tape] 3-22
[User Input Cmd] 3-5
[User Test] 3-3

V

[Vertical Axis]サブメニューの機能 3-17
[Visible Barcode] 3-43

W

Webサイト アドレス、表記上の規則 vii

え

エラー メッセージ 1-4

か

カートリッジ
 収納 3-24
 取り出し 3-23
 バーコードを読み取る 3-25
カートリッジの収納 3-24
カートリッジの取り出し 3-23
感電、装置の記号 viii

き

キー、表記上の規則 vii
記号
 装置 viii
 本文中 vii

け

警告
 1人で安全に取り扱うことができる重量を
 超えていること、装置の記号 ix
 感電、装置の記号 viii
 装置の電源が複数あること、装置の記号 viii
 装置の表面または内部部品の温度、装置の
 記号 viii
 ネットワーク インタフェース接続、装置の
 記号 viii
 本文中の記号 vii
ケーブル、RS-232、接続 1-2

こ

コマンド
 キャプチャー 3-6
コマンドのキャプチャー 3-6
コマンド名、表記上の規則 vii

し

システム テスト メニュー 3-7
システム応答、表記上の規則 vii
重要、本文中の記号 vii

す

ステータス
アクチュエータ 3-10

せ

接続、RS-232ケーブル 1-2

そ

装置の記号 viii
装置の電源が複数あること、装置の記号 viii
装置の表面または内部部品の温度、装置の記号 viii

ソフトウェア

[Command Status]ウィンドウ 2-3

[Return Status]ウィンドウ 2-3

インストール 1-1

起動 1-2

終了 1-4

メイン メニュー 1-3、2-2

メニュー構造 2-1

ソフトウェアをインストールする 1-1

た

ダイアログ ボックス名、表記上の規則 vii

ち

注意、本文中の記号 vii
注、本文中の記号 viii

て

テスト ファイル、ユーザ定義 3-6

と

ドライブ、レポート 3-29

ね

ネットワーク インタフェース接続、装置の記号 viii

は

バーコード
読み取り、カートリッジ 3-25

ひ

表記上の規則

Webサイト アドレス vii

キー名 vii

コマンド名 vii

システム応答 vii

ダイアログ ボックス名 vii

ファイル名 vii

変数 vii

ボタン名 vii

メニュー アイテム vii

ユーザ入力 vii

ふ

ファームウェア

シリアル ダウンロード 3-43

SCSIダウンロード 3-44

ファイル名、表記上の規則 vii

へ

ヘルプ

オンライン エラー メッセージ 1-4

使用 1-4

変数、表記上の規則 vii

ほ

ポー レート、選択 1-3

ボタン名、表記上の規則 vii

本文中の記号 vii

め

メイン メニュー 1-3、2-2、3-1

メニュー

[Align/Calibrate] 3-26

[Config] 3-34

[Help] 3-46

[Move Actuators] 3-15

[User Test] 3-3

アイテム、表記上の規則 vii

構造 3-2

システム テスト 3-7

[Status] 3-10

も

モデル番号

ESL9000 3-35

TL800 3-35

ゆ

ユーザ入力、表記上の規則 vii

ら

ライブラリ

オフラインにする 1-3

接続、診断用PC 1-2

ライブラリのSCSI ID 3-28

ライブラリの初期化 3-45

る

ループカウント、設定 3-4