

# StorageWorks de **hp**

---

guía del software de diagnóstico de la biblioteca  
de cintas de la serie ESL9000/TL800

Referencia: 243493-075

## **Quinta Edición (Agosto de 2002)**

Esta guía está diseñada para utilizarla como instrucciones  
paso a paso para la instalación y el uso de la Herramienta  
de diagnóstico HP libDiag serial en las siguientes bibliotecas:

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



**i n v e n t**

© 2002 Hewlett-Packard Company

Guía del software de diagnóstico de la biblioteca de cintas de la serie ESL9000/TL800  
Quinta Edición (Agosto de 2002)  
Referencia: 243493-075

---

# Contenido

## **Acerca de Esta Guía**

Signos Convencionales en el Documento .....	vii
Símbolos en el Texto .....	vii
Símbolos en el Equipo .....	viii
Ayuda .....	ix
Servicio Técnico .....	ix
Página Web de Productos .....	ix
Distribuidor Autorizado .....	x

## **1 Preparación de los Procedimientos de Diagnóstico**

Instalación del Programa de Software de Diagnóstico .....	1-1
Conexión del PC de Diagnóstico a la Biblioteca .....	1-2
Inicio del Software de Diagnóstico .....	1-3
Uso de la Ayuda En Línea .....	1-4
Mensajes de Error En Línea .....	1-4
Salida del Software de Diagnóstico .....	1-5

## **2 Introducción a los Menús y Ubicaciones de Almacenamiento**

Estructura de Menús .....	2-1
Menú Principal .....	2-2
Ventana Command Status (Estado de Comando) .....	2-3
Return Status Window (Ventana Devolver Estado) .....	2-3
Ubicación de Recipientes y Unidades de Cinta .....	2-4

### 3 Funciones y Procedimientos de Diagnóstico

Menú Principal . . . . .	3-1
Menú User Tests (Pruebas de Usuario) . . . . .	3-5
Loop Mode (Modo de Ciclo) . . . . .	3-5
Activación de Loop Mode (Modo de Ciclo) . . . . .	3-6
Desactivación de Loop Mode (Modo de Ciclo) . . . . .	3-6
Definición del Recuento de Ciclo . . . . .	3-6
Track Mode (Modo de Seguimiento). . . . .	3-6
Activación de Track Mode (Modo de Seguimiento). . . . .	3-7
Desactivación de Track Mode (Modo de Seguimiento) . . . . .	3-7
User Input Command (Comando de Entrada de Usuario) . . . . .	3-7
Archivos de Pruebas Definidas por el Usuario . . . . .	3-8
Captura de Comandos . . . . .	3-8
Menú System Tests (Pruebas del Sistema). . . . .	3-9
Exercise Horizontal (Ejercitar Horizontal) . . . . .	3-10
Exercise Vertical (Ejercitar Vertical). . . . .	3-10
Exercise Extension (Ejercitar Extensión). . . . .	3-10
Exercise Gripper (Ejercitar Asidero) . . . . .	3-10
Exercise Rotary (Ejercitar Rotatorio). . . . .	3-10
Report Calibrations (Informar de la Calibración) . . . . .	3-10
Bin SysTest (Prueba de Sistema de Recipiente) . . . . .	3-10
Bin/Drive SysTest (Prueba de Sistema de Recipiente/Unidad) . . . . .	3-11
Random SysTest (Prueba de Sistema Aleatoria) . . . . .	3-11
Random Bin SysTest (Prueba de Sistema Aleatoria de Recipientes) . . . . .	3-11
Random Bin/Drive SysTest (Prueba de Sistema Aleatoria de Recipiente/Unidad) . . . . .	3-11
Menú Status (Estado) . . . . .	3-12
Actuator Status (Estado del Accionador). . . . .	3-13
Report Statistics (Proporcionar Datos Estadísticos) . . . . .	3-13
Reset Statistics (Reiniciar Estadísticas). . . . .	3-14
SysTest Info (Información de la Prueba de Sistema). . . . .	3-14
System Info (Información del Sistema). . . . .	3-15
Display Serial # (Mostrar N° de Serie). . . . .	3-15
Element Status (Estado del Elemento). . . . .	3-16
System Monitor (Monitor de Sistema). . . . .	3-16

**Funciones y Procedimientos de Diagnóstico** *continúa*

Menú Move Actuators (Mover Accionadores) . . . . .	3-17
Self Test All (Autocomprobación Total) . . . . .	3-17
Home All (Inicio Total) . . . . .	3-18
Horizontal Axis (Eje Horizontal) . . . . .	3-18
Vertical Axis (Eje Vertical) . . . . .	3-19
Extension Axis (Eje de Extensión) . . . . .	3-20
Gripper (Asidero) . . . . .	3-22
Rotary (Rotatorio) . . . . .	3-22
Drive Door (Puerta de la Unidad) (Sólo para Unidades DLT) . . . . .	3-23
Pass Through (Transferencia) . . . . .	3-24
Load Port (Puerto de Carga) . . . . .	3-25
Unload Tape (Descargar Cinta) . . . . .	3-25
Move Cartridges (Mover Cartuchos) . . . . .	3-26
Selección de un Cartucho . . . . .	3-27
Colocación de un Cartucho . . . . .	3-27
Barcode Cartridges (Cartuchos de Código de Barras) . . . . .	3-28
Menú Align/Calibrate (Alinear/Calibrar) . . . . .	3-29
Calibrate (Calibrar) . . . . .	3-30
Library SCSI ID (ID SCSI de Biblioteca) . . . . .	3-30
Report Lib. SCSI ID (Informar del ID SCSI de la Biblioteca) . . . . .	3-31
Drive SCSI ID (ID SCSI de Unidad) . . . . .	3-31
Reset Drive (Reiniciar Unidad) . . . . .	3-31
Report Drive (Informar sobre la Unidad) . . . . .	3-32
Bin Position (Posición del Recipiente) . . . . .	3-32
Drive Position (Posición de Unidad) . . . . .	3-35
Load Port Position (Posición Puerto de Carga) . . . . .	3-36
PTM Position (Posición del PTM) . . . . .	3-37
Menú Configuration (Configuración) . . . . .	3-38
Configure System (Configurar Sistema) . . . . .	3-39
Report System (Informe del Sistema) . . . . .	3-41
Configure Storage (Configurar Almacenamiento) . . . . .	3-41
Report Storage (Informe de Almacenamiento) . . . . .	3-42
Initialization (Inicialización) . . . . .	3-42
Init Inventory (Inic Inventario) . . . . .	3-42
Init PTM Inventory (Inic Inventario de PTM) . . . . .	3-42
Init Non-Vol RAM (Inic RAM No Vol) . . . . .	3-43

**Funciones y Procedimientos de Diagnóstico** *continúa*

Recovery (Recuperación) . . . . .	3-43
Activar la Recuperación . . . . .	3-43
Desactivar la Recuperación . . . . .	3-44
Informar sobre la Recuperación . . . . .	3-44
Auto Drive Unload (Descarga Automática de la Unidad) . . . . .	3-44
Barcode Retries (Reintentos de Código de Barras) . . . . .	3-45
Auto Inventory (Inventario Automático) . . . . .	3-45
Multiple Unit (Unidad Múltiple) . . . . .	3-45
Exabyte. . . . .	3-45
No Barcode Reader (No Hay Lector de Código de Barras) . . . . .	3-46
Clean Tape (Limpiar Cinta) . . . . .	3-46
Enable Clean Tape (Activar Limpieza de Cinta) . . . . .	3-46
Disable Clean Tape (Desactivar Limpieza de Cinta) . . . . .	3-47
Report Clean Tape (Informar sobre la Limpieza de Cinta) . . . . .	3-47
STOP Mode (Modo de Detención) . . . . .	3-47
Serialization (Serialización) . . . . .	3-48
Serial # IEEE ID (N.º de Serie e ID IEEE) . . . . .	3-48
Identidad P3000 . . . . .	3-48
Visible Barcode (Código de Barras Visible) . . . . .	3-48
Media Type Prefix (Prefijo del Tipo de Medios) . . . . .	3-49
Serial Download (Descarga Serie) . . . . .	3-49
SCSI Download (Descarga SCSI) . . . . .	3-49
Initializing the Library (Inicializar la Biblioteca) . . . . .	3-50
Comando Abort (Anular) . . . . .	3-51
Help (Ayuda) . . . . .	3-51

**Índice**

---

# Acerca de Esta Guía

## Signos Convencionales en el Documento

Los signos convencionales incluidos en la Tabla 1 se aplican en la mayoría de los casos.

**Tabla 1: Signos Convencionales en el Documento**

Elemento	Signo Convencional
Nombres de tecla, elementos de menú, botones y títulos de cuadro de diálogo	<b>Negrita</b>
Nombres de ficheros y nombres de aplicación	<i>Cursiva</i>
Entrada del usuario, nombres de comandos, respuestas del sistema (resultado y mensajes)	Fuente de espacio sencillo LOS NOMBRES DE COMANDOS van en mayúsculas a menos que se distinga entre mayúsculas y minúsculas
Variables	<i>Fuente de espacio sencillo, cursiva</i>
Direcciones de páginas Web	Fuente Sans serif ( <a href="http://www.compaq.com">http://www.compaq.com</a> )

## Símbolos en el Texto

En el texto de esta guía se pueden encontrar estos símbolos. Tienen el siguiente significado.



**ADVERTENCIA:** El texto con esta marca indica que si no se siguen las instrucciones, pueden producirse lesiones corporales o incluso la muerte.

---



**PRECAUCIÓN:** El texto destacado de esta manera indica que si no se siguen las instrucciones, podrían producirse daños en el equipo o en los datos.

---

**IMPORTANTE:** El texto resaltado de esta manera muestra aclaraciones o instrucciones específicas.

**NOTA:** El texto resaltado de esta manera presenta comentarios, información complementaria o puntos interesantes de información.

## Símbolos en el Equipo

---



Cualquier superficie cerrada o área del equipo marcada con estos símbolos indica la presencia de peligro de descarga eléctrica. La zona interior contiene piezas que no deben ser manipuladas por el operador.

**ADVERTENCIA:** Para reducir el riesgo de daños provocados por descargas eléctricas, no abra este componente.

---



Todo receptáculo RJ-45 marcado con estos símbolos indica una conexión de interfaz de red.

**ADVERTENCIA:** Para reducir el riesgo de daños provocados por descargas eléctricas, fuego o daños al equipo, evite enchufar conectores telefónicos o de telecomunicaciones en este receptáculo.

---



Cualquier parte o área del equipo marcada con estos símbolos indica la presencia de una superficie o un componente a alta temperatura. El contacto con esta superficie puede producir daños.

**ADVERTENCIA:** Para reducir el riesgo de sufrir quemaduras, deje enfriar la superficie de los componentes antes de tocarlos.

---



Las fuentes de alimentación o los sistemas marcados con estos símbolos indican que el equipo dispone de varias fuentes de alimentación.

**ADVERTENCIA:** Para reducir el riesgo de lesiones ocasionadas por descargas eléctricas, desconecte completamente los sistemas y las fuentes de alimentación desenchufando todos los cables de alimentación.

---



**Cualquier producto o conjunto marcado con estos símbolos indica que el componente sobrepasa el peso recomendado para ser manejado con seguridad por una sola persona.**

**ADVERTENCIA:** Para reducir el riesgo de lesiones personales o daños en el equipo, observe las directrices y requisitos de seguridad e higiene en el trabajo relativos al manejo de materiales.

---

## Ayuda

Si tiene alguna duda después de leer esta guía, póngase en contacto con los representantes del servicio técnico o visite nuestra página Web.

## Servicio Técnico

En Norteamérica, llame al servicio técnico al 1-800-OK-COMPAQ, disponible 24 horas al día, 7 días por semana.

**NOTA:** Para una mejora continua de la calidad, las llamadas pueden ser grabadas o supervisadas.

Fuera de Norteamérica, llame al servicio técnico más cercano. Los números de teléfono de los centros del servicio técnico de todo el mundo aparecen en la página Web de HP. <http://www.compaq.com>.

Antes de llamar, compruebe que tiene a su disposición la información siguiente:

- Número de registro del servicio técnico (si es aplicable)
- Números de serie del producto
- Nombres y números de modelo del producto
- Mensajes de error correspondientes
- Nivel de revisión y tipo del sistema operativo
- Preguntas específicas y detalladas.

## Página Web de Productos

La página Web de HP dispone de información sobre este producto, además de los últimos controladores. Visite la página Web de HP en: <http://www.compaq.com/storage>. Desde esta página Web, seleccione el producto o la solución adecuados.

## **Distribuidor Autorizado**

Para conocer el nombre del distribuidor autorizado más cercano:

- En Estados Unidos, llame al 1-800-345-1518.
- En Canadá, llame al 1-800-263-5868.
- En otros lugares, consulte la página Web de HP para obtener las direcciones y números de teléfono.

---

# Preparación de los Procedimientos de Diagnóstico

En este capítulo se muestran los procedimientos para:

- Instalar el programa de software de diagnóstico en el PC de diagnóstico
- Conectar el PC a la biblioteca
- Entrar y salir del programa

También contiene una breve descripción de la ayuda en línea y de los mensajes de error.

## Instalación del Programa de Software de Diagnóstico

El programa de software de diagnóstico se ejecuta en Microsoft Windows 95, Windows 98, Windows NT y Windows 2000.

Para instalar el software:

1. Una vez iniciado el PC de diagnóstico, inserte el CD-ROM de diagnósticos en su unidad. Si el programa de instalación no se inicia automáticamente, busque el fichero *setup.exe* en el CD-ROM y haga doble clic para empezar la instalación.

**NOTA:** El programa de diagnóstico necesita aproximadamente 2,6 MB de espacio libre en el disco duro.

2. Siga las instrucciones en pantalla.

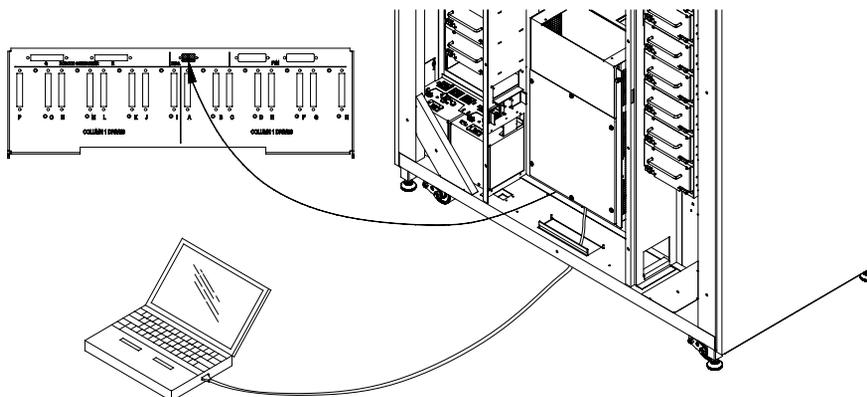
**NOTA:** El programa INSTALL crea un directorio denominado *LIBDIAG* en la unidad C: . Todos los ficheros necesarios se copian en ese directorio.

## Conexión del PC de Diagnóstico a la Biblioteca

El software de diagnóstico interactúa con la biblioteca en el puerto DIAG (enlace serie RS-232). Ese ejecuta desde el puerto 1 de comunicaciones del PC (COM1) de manera predeterminada, o bien desde COM2. (Consulte “Inicio del Software de Diagnóstico”.)

Para conectar el PC de diagnóstico a la biblioteca:

1. Compruebe que la puerta frontal de la biblioteca y del puerto de carga están cerradas.
2. En la parte posterior de la biblioteca, conecte el cable RS-232 (suministrado con el kit de accesorios) al puerto marcado como DIAG.



**Figura 1-1: Panel posterior**

## Inicio del Software de Diagnóstico



**PRECAUCIÓN:** El software de diagnóstico se utiliza para solucionar problemas y para que los Ingenieros del Servicio Técnico con formación comprueben la biblioteca. Si utiliza el software de diagnóstico como una herramienta de demostración, es posible que dañe el hardware.

---

Para ejecutar el software de diagnóstico:

1. Si es aplicable, suministre alimentación a la biblioteca de la siguiente manera:
  - a. Compruebe que la puerta frontal y el puerto de carga están cerrados, que todos los forros exteriores están conectados y que la conexión del puerto de diagnóstico RS-232 del panel posterior es segura.
  - b. En el panel posterior, active el interruptor de encendido (posición “I”).
  - c. Una vez que la biblioteca haya completado la Autocomprobación al Arrancar (POST) y el inventario, asegúrese de que la pantalla de estado del panel de control muestra el mensaje System On-line (Sistema En Línea).

**NOTA:** *System On-line sólo se muestra si la biblioteca está en línea. De lo contrario, aparecerá el mensaje System Off-line (Sistema Desconectado) (en espera). Para obtener información acerca del estado de la biblioteca, consulte la Guía de Referencia de la Biblioteca de Cintas de la Serie ESL9000 de StorageWorks de HP.*

2. Desconecte la biblioteca de la siguiente manera:
  - a. Con la biblioteca encendida y con el mensaje System On-line en pantalla, pulse el interruptor STANDBY del panel de control.
  - b. Compruebe que aparece el mensaje System Off-line.
3. Haga doble clic en el icono de diagnóstico de la biblioteca en el escritorio del PC.
4. Seleccione la velocidad apropiada en baudios cuando se lo soliciten.

**NOTA:** La velocidad en baudios debe ser de 2400 para las bibliotecas TL820, TL822, TL826, TL893 y TL896, y de 9600 para el resto de modelos de bibliotecas.
5. Seleccione el puerto COM apropiado del PC.

6. Pasados unos segundos, asegúrese de que aparece el Menú Principal.

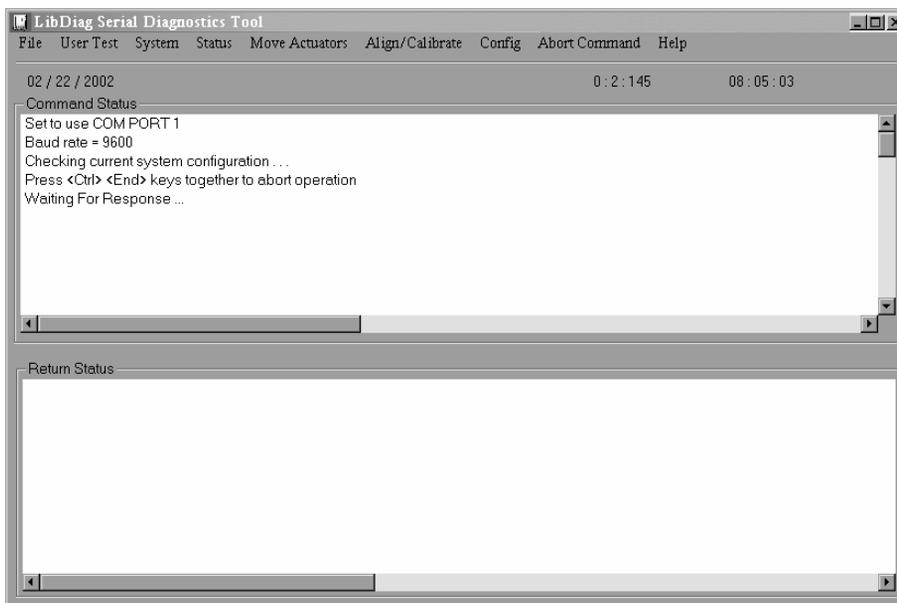


Figura 1–2: Menú principal

## Uso de la Ayuda En Línea

Puede consultar el fichero de ayuda en línea siempre que lo desee cuando ejecute el software haciendo clic en el menú Help. El fichero de ayuda explica cómo usar el software y describe las funciones especiales.

## Mensajes de Error En Línea

El software de diagnóstico muestra automáticamente una descripción del código de error cada vez que se recibe un error desde el componente que se está diagnosticando. Estas descripciones de errores se encuentran en el fichero de datos de mensajes de error denominado *LIBDIAG.MSG*. Se incluye un fichero de índice, *LibDiag.NDX*, con punteros para cada descripción de códigos de error.

## **Salida del Software de Diagnóstico**

Para salir del software de diagnóstico:

1. En la Pantalla Principal, haga clic en File (Fichero) y en Exit (Salir).
2. Haga clic en **OK** (Aceptar) para cerrar el software de diagnóstico.
3. Si procede, desconecte el cable RS-232 del panel posterior y devuelva la biblioteca al estado en línea.



---

## Introducción a los Menús y Ubicaciones de Almacenamiento

En este capítulo se describe la estructura del programa de software de diagnóstico y describe:

- La estructura de menú
- La convención numérica utilizada para designar la ubicación de:
  - Recipientes de almacenamiento
  - Recipientes de puerto de carga
  - Unidades de cinta

### Estructura de Menús

El software de diagnóstico se divide en tres partes:

- Pantalla del Menú Principal
- Ventana Command Status (Estado de Comando)
- Return Status Window (Ventana Devolver Estado)

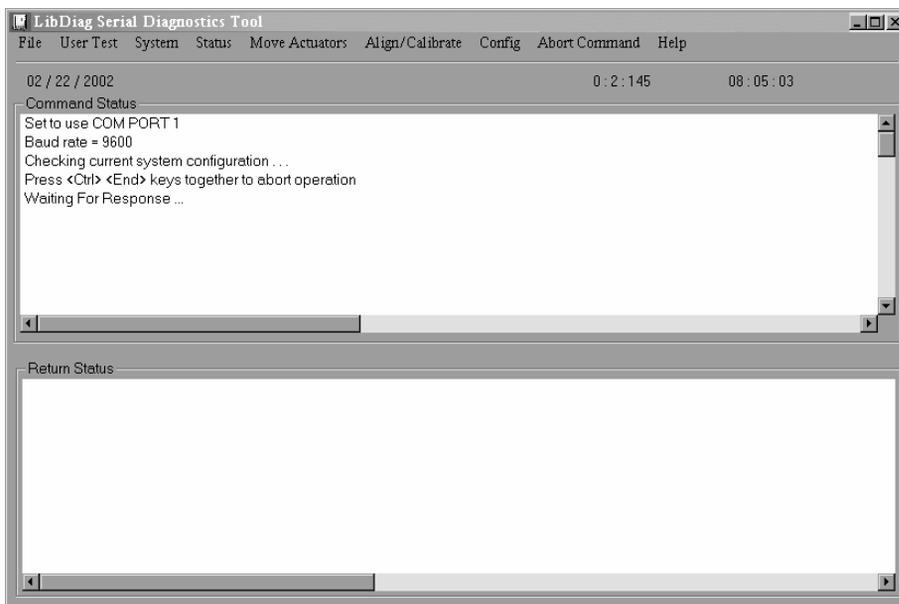
## **Menú Principal**

El Menú Principal se muestra durante varios segundos una vez ejecutado el comando LIBDIAG. En la parte superior de la pantalla LibDiag, aparece la barra del Menú Principal donde se muestran las nueve categorías principales de las funciones de diagnóstico, que son:

- File (Fichero)
- User Test (Prueba de Usuario)
- System (Sistema)
- Status (Estado)
- Move Actuators (Mover Accionadores)
- Align/Calibrate (Alinear/Calibrar)
- Config (Configurar)
- Comando Abort (Anular)
- Help (Ayuda)

Antes de la Barra del Menú Principal, aparece la Línea de Información que contiene:

- Current Date (Fecha Actual) (mm/dd/aa)
- Elapsed Time (Tiempo Transcurrido) (hhh:mm:ss) de un comando anterior
- Real-Time (Tiempo Real) (hh:mm:ss)



**Figura 2–1: Menú principal**

### **Ventana Command Status (Estado de Comando)**

La ventana Command Status muestra las comunicaciones entre el software de diagnóstico y la biblioteca. Para cada secuencia de comandos, se enumeran los nombres y el número de comandos ejecutados, así como el tiempo transcurrido.

A menudo, esta ventana queda oculta parcialmente por los menús desplegables o las ventanas emergentes. Para ver la pantalla completa, utilice la barra de desplazamiento para ver las partes de la ventana que la pantalla no abarca.

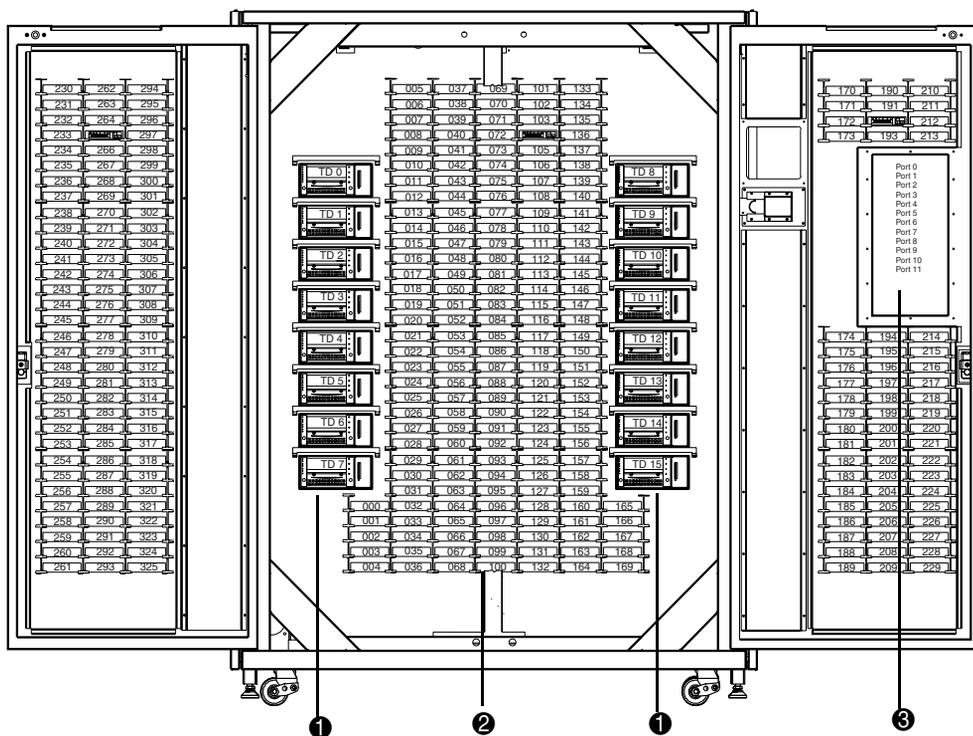
### **Return Status Window (Ventana Devolver Estado)**

La ventana Return Status muestra información detallada relativa a una función que seleccionada.

## Ubicación de Recipientes y Unidades de Cinta

La Figura 2-2 muestra las convenciones numéricas de una biblioteca ESL9326.

Esta convención numérica se utiliza en el software de diagnóstico y en el modo de menús de la biblioteca, que se muestra en la pantalla de estado del panel de control.



**Figura 2-2: Convenciones numéricas de la biblioteca**

- ❶ Unidades de cinta
- ❷ Recipientes de almacenamiento
- ❸ Recipiente de puerto de carga

---

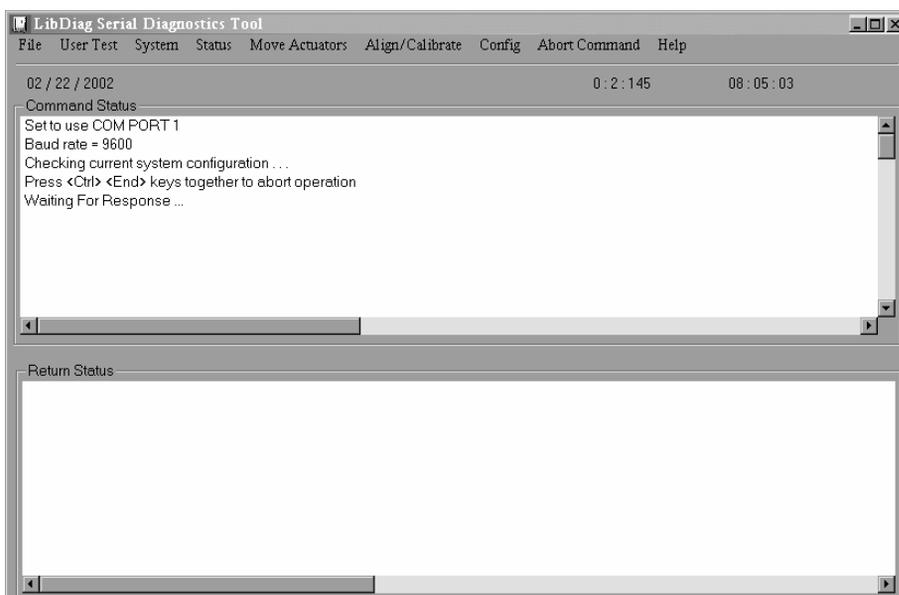
## Funciones y Procedimientos de Diagnóstico

En este capítulo se proporcionan instrucciones detalladas para utilizar cada una de las funciones de diagnóstico. Cada una de las secciones incluye una descripción de las opciones que pueden seleccionarse y de las características o reglas adicionales que se aplican específicamente a dicha opción.

En este capítulo, las opciones se muestran en el orden en que aparecen en la pantalla del Menú Principal, de izquierda a derecha.

### Menú Principal

La pantalla Menú Principal contiene nueve categorías de funciones de diagnóstico.



**Figura 3–1: Menú principal**

**Tabla 3–1: Estructura de Menús del Software de Diagnóstico**

<b>File (Fichero)</b>	<b>User Test (Prueba de Usuario)</b>	<b>System (Sistema)</b>	<b>Status (Estado)</b>	<b>Move Actuators (Mover Accionadores)</b>
Exit (Salir)	Loop Mode (Modo de Ciclo)	Exercise Horizontal (Ejercitar Horizontal)	Actuator Status (Estado de Accionador)	Self Test All (Autocomprobación Total)
	Set Loop Count (Definir Recuento de Ciclo)	Exercise Vertical (Ejercitar Vertical)	Report Statistics (Proporcionar Datos Estadísticos)	Home All (Inicio Total)
	Track Mode (Modo de Seguimiento)	Exercise Extension (Ejercitar Extensión)	Reset Statistics (Reiniciar Estadísticas)	Horizontal Axis (Eje Horizontal)
	User Input Cmd (Comando de Entrada de Usuario)	Exercise Gripper (Ejercitar Asidero)	SysTest Info (Información de la Prueba de Sistema)	Vertical Axis (Eje Vertical)
	Start Capture (Iniciar Captura)	Exercise Rotary (Ejercitar Rotatorio)	System Info (Información del Sistema)	Extension Axis (Eje de Extensión)
	End Capture (Finalizar Captura)	Report Calibrations (Informar de la Calibración)	Display Serial # (Mostrar nº de Serie)	Gripper (Asidero)
	Test Files (Comprobar Archivos)	Bin Sys Test (Prueba de Sistema del Recipiente)	Element Status (Estado del Elemento)	Rotary (Rotatorio)
		Bin/Drive Sys Test (Prueba de Sistema de Recipiente/Unidad)	System Monitor (Monitor de Sistema)	Drive Door (Puerta de Unidad)
		Random Bin Sys Test (Prueba de Sistema Aleatoria de Recipientes)		Pass Through (Transferencia)
		Random Bin/Drive Sys Test (Prueba de Sistema Aleatoria de Recipientes/ Unidades)		Load Port (Puerto de Carga)
				Unload Tape (Descargar Cinta)
				Move Cartridges (Mover Cartuchos)
				Barcode Cartridges (Cartuchos de Código de Barras)

**Tabla 3–1: Estructura de Menús del Software de Diagnóstico (continúa)**

<b>Align/ Calibrate (Alinear/ Calibrar)</b>	<b>Configuration (Confi- guración)</b>	<b>Comando Abort (Anular)</b>	<b>Help (Ayuda)</b>
Calibrate (Calibrar)	Configure System (Configurar Sistema)		Help (Ayuda)
Library SCSI ID (ID SCSI de Biblioteca)	Report System (Informe del Sistema)		Contents (Contenido)
Report Lib SCSI ID (Informar del ID SCSI de Biblioteca)	Configure Storage (Configurar Almacenamiento)		Index (Índice)
Drive SCSI ID (ID SCSI de Unidad)	Report Storage (Informe de Almacenamiento)		
Reset Drive (Reiniciar Unidad)	Initialization (Inicialización)		
Report Drive (Informar sobre la Unidad)	Recuperación		
Bin Position (Posición del Recipiente)	Auto Drive Unload (Descarga Automática de la Unidad)		
Drive Position (Posición de Unidad)	Barcode Retries (Reintentos de Código de Barras)		
Load Port Position (Posición Puerto de Carga)	Auto Inventory (Inventario Automático)		
PTM Position (Posición del PTM)	Multiple Unit (Unidad Múltiple)		
	Exabyte		
	No Barcode Reader (No Hay Lector de Código de Barras)		
	Clean Tape (Limpiar Cinta)		

**Tabla 3–1: Estructura de Menús del Software de Diagnóstico (continúa)**

<b>Align/ Calibrate (Alinear/ Calibrar)</b>	<b>Configuration (Confi- guración)</b>	<b>Comando Abort (Anular)</b>	<b>Help (Ayuda)</b>
	<p>STOP Mode (Modo de Detención)</p> <p>Serialization (Serialización)</p> <p>Serial # &amp; IEEE ID (Nº de Serie e ID IEEE)</p> <p>XXXXX Identity (Identidad XXXXX)</p> <p>Visible Barcode (Código de Barras Visible)</p> <p>Media Type Prefix (Prefijo del Tipo de Medios)</p> <p>Serial Download (Descarga Serie)</p> <p>SCSI Download (Descarga SCSI)</p>		

## Menú User Tests (Pruebas de Usuario)

Con el Menú User Tests puede activar o desactivar Loop Mode (Modo de Ciclo), registrar mensajes de la Ventana Command Status (Estado de Comando) en un fichero de disco específico mediante Track Mode (Modo de Seguimiento) y mostrar las secuencias de comando de pruebas definidas por el usuario.

Una vez creada la secuencia de comandos de prueba definida por el usuario, el nombre del fichero aparece en la ventana del Menú User Tests, debajo de la línea de comandos End Capture.

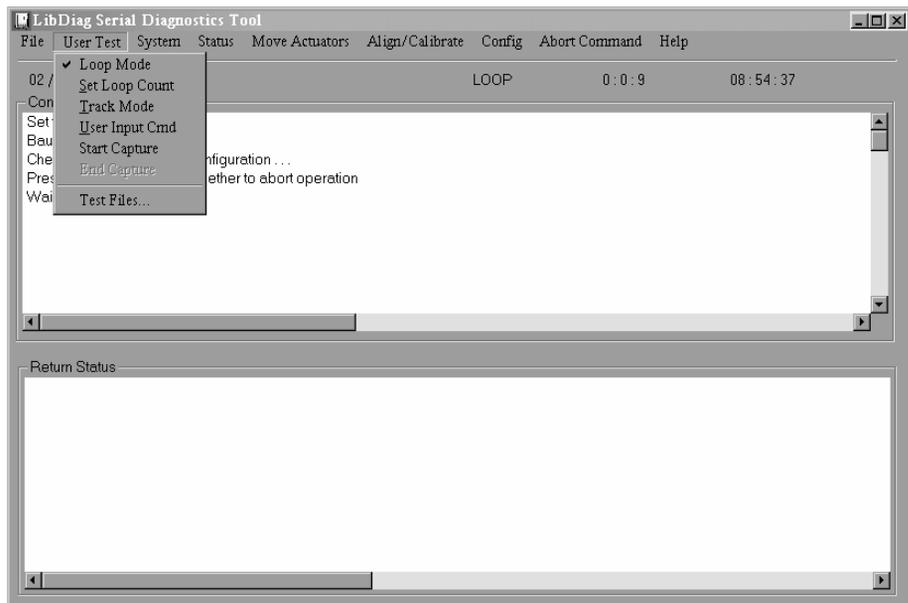


Figura 3–2: Menú User Tests (Pruebas de Usuario)

## Loop Mode (Modo de Ciclo)

Cuando se selecciona esta opción, los comandos o las secuencias de comandos se repiten continuamente. Cuando está activa, la opción Loop Mode (en el menú desplegable) y la pantalla están habilitadas.

Los comandos que se ejecutan en este modo finalizan si se hace clic en Abort Command.

**NOTA:** Cuando Abort Command se recibe, el software espera a que se complete el comando o ciclo actual, termina la función y, a continuación, vuelve al menú.

## Activación de Loop Mode (Modo de Ciclo)

1. Seleccione el menú User Tests.
2. Seleccione Loop Mode.

En la línea de estado del menú principal aparecerá el mensaje LOOP.

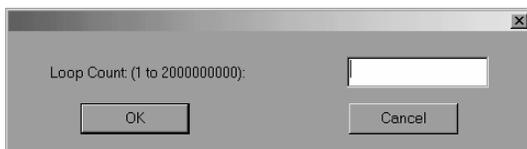
## Desactivación de Loop Mode (Modo de Ciclo)

1. Con el mensaje LOOP en la línea de estado, seleccione el menú User Tests.
2. Seleccione Loop Mode.

## Definición del Recuento de Ciclo

Para definir el recuento de ciclo:

1. Seleccione el menú User Tests.
2. Seleccione Set Loop Count (Definir Recuento de Ciclo).



**Figura 3-3: Set loop count (Definir recuento de ciclo)**

3. Inserte el número de veces que desea comprobar el ciclo y, haga clic en **OK** (Aceptar).

## Track Mode (Modo de Seguimiento)

Track Mode le permite registrar todos los mensajes de la Ventana Command Status en un fichero de disco especificado por el usuario.

## Activación de Track Mode (Modo de Seguimiento)

1. Seleccione el menú User Tests.
2. Seleccione Track Mode.



**Figura 3-4: Nombre del fichero de seguimiento**

3. Escriba un nombre de fichero y, a continuación, haga clic en **OK** (Aceptar) para definir el fichero de disco y activar el modo de seguimiento.

**NOTA:** El nombre del fichero debe contener un máximo de ocho caracteres alfanuméricos, es decir, el alfabeto estándar (en mayúsculas y en minúsculas) y los números del 0 al 9. No se admiten otros caracteres para la creación de un nombre de fichero.

**NOTA:** Si no escribe un nombre de fichero cuando se le solicita, el nombre que se asigna de manera predeterminada es *LIBDIAG*.

4. El mensaje TRACK aparecerá en la línea de estado.

## Desactivación de Track Mode (Modo de Seguimiento)

1. Seleccione el menú User Tests.
2. Seleccione Track Mode.
3. Compruebe que el mensaje TRACK ya no aparece en la línea de estado.

La secuencia de mensajes se guarda en un fichero llamado *nombreFichero.TRK*, en el que *nombreFichero* es el nombre del fichero especificado anteriormente. El fichero se almacena en el mismo directorio que el programa de software de diagnóstico.

## User Input Command (Comando de Entrada de Usuario)

Esta opción es una herramienta de desarrollo que permite insertar comandos como una cadena de caracteres ASCII. No se utiliza durante las funciones normales del servicio técnico. Cuando es seleccionada, debe escribirse una contraseña antes de que se ejecute la función.

1. Seleccione el menú User Tests.
2. Seleccione User Input Cmd (Comando de Entrada de Usuario).

3. Escriba una contraseña autorizada y, a continuación, haga clic en **OK** (Aceptar).

**NOTA:** La contraseña predeterminada es LibDiag.

4. Escriba una única línea de texto que represente la función que desea realizar, por ejemplo `SELFTEST ALL`. Este comando representa la siguiente selección de menú:

Menú Move Actuators (Mover Accionadores): Self Test All (Autocomprobación Total)

5. Pulse **Entrar** para ejecutar el comando.

## Archivos de Pruebas Definidas por el Usuario

Las selecciones situadas en la parte inferior del Menú User Tests reflejan las rutinas de diagnóstico creadas. Cree rutinas de diagnóstico capturando uno o más comandos y guardándolos en un fichero de disco.

## Captura de Comandos

1. Seleccione el Menú User Tests.
2. Seleccione Start Capture (Iniciar Captura).



**Figura 3–5: Inserción del nombre del fichero de comandos**

3. Escriba un nombre de fichero y, a continuación, haga clic en **OK** (Aceptar).

**NOTA:** El nombre del fichero debe contener un máximo de ocho caracteres alfanuméricos, es decir, el alfabeto estándar (en mayúsculas y en minúsculas) y los números del 0 al 9. No se admiten otros caracteres para la creación de un nombre de fichero.

**NOTA:** Si el nombre de fichero seleccionado ya existe, puede anexaslo o sobrescribirlo.

4. Seleccione una prueba que desee ejecutar para capturar el comando.
5. Repita el paso 4 con el resto de comandos.
6. Seleccione End Capture en el Menú User Tests para dar por terminado el modo de captura.

La secuencia de comandos se guarda en un fichero denominado *nombreFichero.TST*, en el que *nombreFichero* es el nombre del fichero especificado anteriormente. Todos los ficheros con la extensión *.TST* se añaden automáticamente al menú User Tests y pueden seleccionarse de la misma manera que las otras opciones. El fichero se almacena en el mismo directorio que el programa de software de diagnóstico.

**NOTA:** Puede crear rutinas de pruebas en el modo de simulación, que resulta más rápido que si conecta la biblioteca al PC de diagnóstico.

## Menú System Tests (Pruebas del Sistema)

El menú System Tests proporciona opciones de comandos de alto nivel que ejercitan todos los componentes de hardware y las rutinas de pruebas que ejecutan todos los accionadores de la biblioteca.

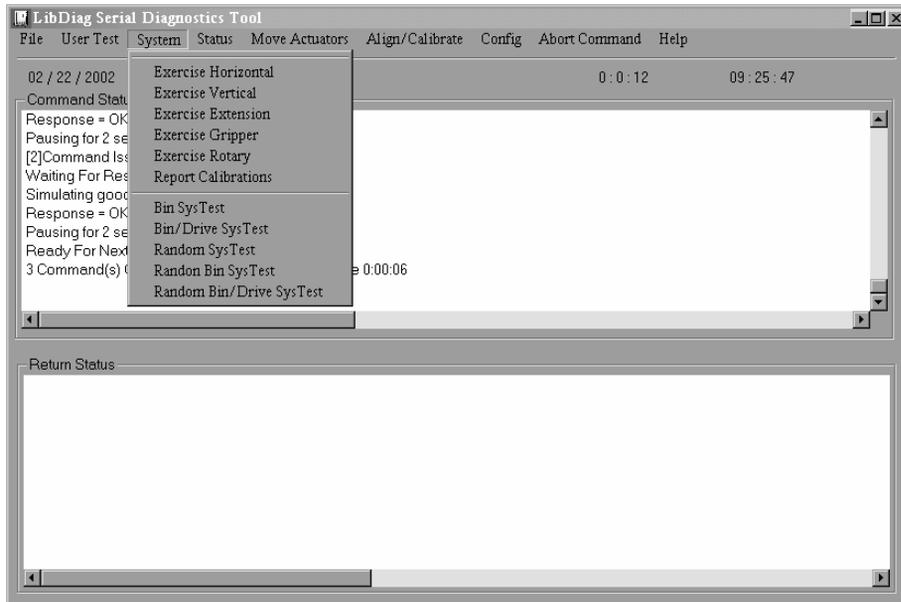


Figura 3-6: Menú System Tests

## **Exercise Horizontal (Ejercitar Horizontal)**

Esta prueba dirige el eje horizontal y lo desplaza a otras dos posiciones. Utilícelo para comprobar el funcionamiento correcto del accionador horizontal y el inicio, el límite y los sensores de confirmación horizontales.

## **Exercise Vertical (Ejercitar Vertical)**

Esta prueba dirige el eje vertical y lo desplaza a otras dos posiciones. Utilícelo para comprobar el funcionamiento correcto del accionador vertical y el inicio, el límite y los sensores de confirmación verticales.

## **Exercise Extension (Ejercitar Extensión)**

Esta prueba dirige el eje de extensión y lo desplaza a otras dos posiciones. Utilice esta prueba para comprobar el funcionamiento correcto del accionador de extensión y el inicio y los sensores de extensión.

## **Exercise Gripper (Ejercitar Asidero)**

Esta opción cierra y abre el asidero. Úsela para comprobar el funcionamiento correcto de los sensores de cierre y apertura del accionador y del asidero.

## **Exercise Rotary (Ejercitar Rotatorio)**

Esta prueba ejercita el eje rotatorio moviéndolo hacia delante y hacia atrás.

## **Report Calibrations (Informar de la Calibración)**

Esta opción informa de los valores del eje de extensión y de la posición vertical de cada unidad y del recipiente 0.

## **Bin SysTest (Prueba de Sistema de Recipiente)**

Esta opción ejecuta una prueba que atrapa objetos de todos los recipientes y los vuelve a colocar en ellos. La prueba es secuencial, se inicia en el recipiente 0 y continúa en orden por el resto los recipientes.

La prueba busca un recipiente con una cinta y la coloca en el siguiente recipiente disponible. La prueba finaliza cuando se han seleccionado y colocado cintas en todos los recipientes.

## **Bin/Drive SysTest (Prueba de Sistema de Recipiente/Unidad)**

Esta opción ejecuta una prueba en la que se seleccionan cintas de cada recipiente y se colocan en una unidad y al contrario: se seleccionan cintas de las unidades y se colocan en los respectivos recipientes. La prueba es secuencial, se inicia en el recipiente 0 y continúa en orden por el resto los recipientes.

La prueba busca un recipiente con una cinta que coloca en la siguiente unidad disponible. Si no hay ninguna unidad disponible, la cinta se coloca en el siguiente recipiente disponible. Cuando una unidad descarga una cinta, ésta se saca de la unidad y se coloca en el siguiente recipiente disponible. La prueba finaliza cuando se han seleccionado y colocado cintas en todos los recipientes.

## **Random SysTest (Prueba de Sistema Aleatoria)**

Esta opción ejecuta una prueba que, de manera aleatoria, atrapa y vuelve a colocar objetos en recipientes y unidades.

La prueba busca de manera aleatoria un recipiente con una cinta que coloca en la siguiente unidad disponible. Si no hay disponible ninguna unidad, la cinta se coloca de manera aleatoria en un recipiente disponible. Cuando una unidad descarga una cinta, ésta se saca de la unidad y se coloca de manera aleatoria en el siguiente recipiente disponible. La prueba finaliza cuando se han seleccionado y colocado cintas en todos los recipientes.

## **Random Bin SysTest (Prueba de Sistema Aleatoria de Recipientes)**

Con esta opción se ejecuta una prueba que mueve cintas entre recipientes de manera aleatoria.

De manera aleatoria, la prueba busca un recipiente con una cinta y la coloca en un recipiente disponible. La prueba finaliza cuando se han seleccionado y colocado cintas en todos los recipientes.

## **Random Bin/Drive SysTest (Prueba de Sistema Aleatoria de Recipiente/Unidad)**

Con esta opción se ejecuta una prueba que mueve cintas entre recipientes y unidades de manera aleatoria. Esta prueba difiere de Random SysTest en que no mueve cintas entre recipientes.

La prueba busca de manera aleatoria un recipiente con una cinta que coloca en la siguiente unidad disponible. Si no hay disponible ninguna unidad, entonces no se realiza ningún desplazamiento hasta que haya disponible una unidad. Cuando una unidad descarga una cinta, ésta se saca de la unidad y se coloca de manera aleatoria en el siguiente recipiente disponible. La prueba finaliza cuando se han seleccionado y colocado cintas en todos los recipientes.

**NOTA:** En todas las pruebas de sistema se le pedirá que especifique si desea ejecutar las pruebas con o sin códigos de barras. Si decide ejecutar las pruebas con el código de barras activado, las etiquetas de código de barras se comprobarán en el inventario.

## Menú Status (Estado)

El Menú Status proporciona la siguiente información:

- Estado del accionador
- Información estadística
- Información de la configuración del sistema

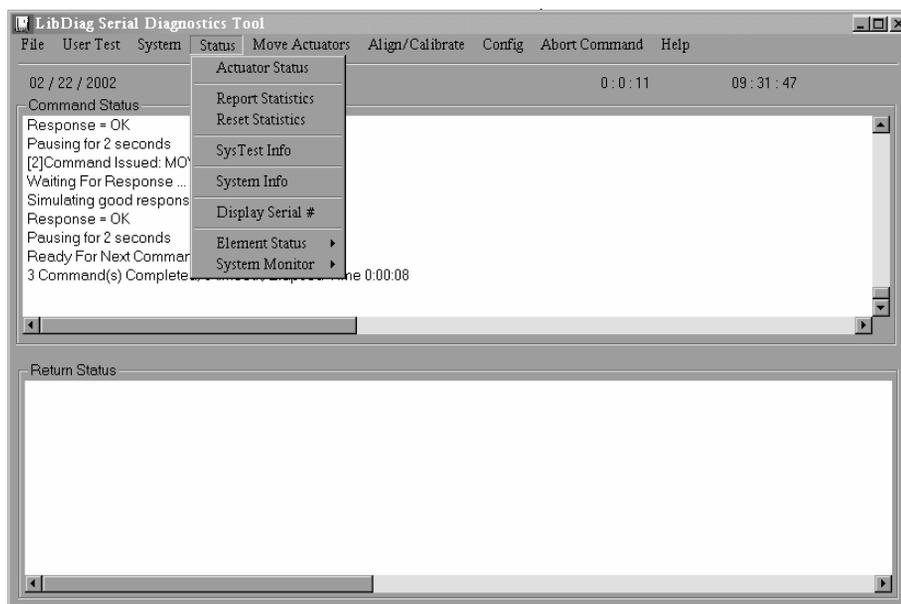


Figura 3-7: Menú Status

## Actuator Status (Estado del Accionador)

Esta opción informa (en la Ventana Return Status [Devolver Estado]) de la posición de los cuatro accionadores (horizontal, vertical, extensión y asidero) en la biblioteca. Puede utilizar esta opción para comprobar el funcionamiento y seguimiento adecuados de cada uno de los accionadores.

Para mostrar el estado de los accionadores:

1. Seleccione el menú Status.

**IMPORTANTE:** Lleve a cabo unas pruebas Self Test All (Autocomprobación Total) y Home All (Inicio Total) antes de seleccionar Actuator Status. Si no lleva a cabo estas funciones, quizás reciba información errónea sobre el estado.

2. Seleccione Actuator Status. La Ventana Return Status muestra la posición de todos los accionadores de la biblioteca, espera cuatro segundos y después actualiza la pantalla con los cambios de posición de cada accionador.
3. Pulse Abort Command para terminar el informe.

## Report Statistics (Proporcionar Datos Estadísticos)

Esta opción muestra una pantalla de información estadística que se almacena en una RAM no volátil en el Controlador de robótica de la biblioteca. La información que se recibe incluye:

- El total de horas de encendido (POH) de la biblioteca
- La duración del comando
- Los números de actuaciones de cada uno de los ejes
- La cantidad de selecciones y colocaciones en recipientes y unidades
- El número y el tipo de intentos realizados por la biblioteca para continuar con su funcionamiento

Para mostrar las estadísticas de la biblioteca:

1. Seleccione el menú Status.
2. Seleccione Report Statistics. La Ventana Return Status muestra las estadísticas.

## Reset Statistics (Reiniciar Estadísticas)

Esta opción reinicia la tabla de estadísticas. Es una herramienta de desarrollo y no se usa durante las funciones normales del servicio técnico. Cuando se selecciona, se debe escribir la contraseña antes de que se ejecute la función.

## SysTest Info (Información de la Prueba de Sistema)

Esta opción sondea en la biblioteca los resultados de la última prueba del sistema que se ejecutó en la biblioteca. Los valores se guardan en una RAM no volátil para que un ciclo de alimentación en la biblioteca no los vuelva a establecer.

La cadena devuelta contiene los siguientes elementos en el siguiente orden:

- Número total de selecciones y colocaciones
- Último estado de las operaciones (ejemplo: B8302)
- Tiempo total de la prueba en milisegundos
- Tipo de prueba (ejemplos: RANDOM [ALEATORIA] o BIN [DE RECIPIENTE])
- Tiempo medio de desplazamiento de unidad a recipiente en milisegundos
- Tiempo medio de desplazamiento de recipiente a unidad en milisegundos
- Tiempo medio de desplazamiento de recipiente a recipiente en milisegundos
- Tiempo de desplazamiento más prolongado en milisegundos
- Número de lecturas erróneas de código de barras
- Número de colocaciones en cada unidad
- Número de colocaciones en recipientes
- Número de colocaciones en el puerto de carga
- Penúltima operación (ejemplo: Pick B:10 [Seleccionar B:10])
- Última operación (ejemplo: Place D:1 [Colocar D:1])

Para sondear en la biblioteca los resultados de la última prueba ejecutada y guardarlos en la RAM no volátil:

1. Seleccione el menú Status.
2. Seleccione SysTest Info.

## System Info (Información del Sistema)

System Info se ocupa del número de modelo, de la versión actual del firmware y de la configuración de la biblioteca.

Para mostrar la información del sistema de la biblioteca:

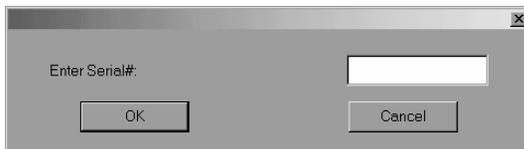
1. Seleccione el menú Status.
2. Seleccione System Info para mostrar la información en una Ventana Return Status.

## Display Serial # (Mostrar N° de Serie)

Este comando le permite insertar el número de serie de la biblioteca. Esta información se muestra junto a la fecha en la Línea de Información.

Para mostrar el número de serie:

1. Seleccione el menú Status.
2. Seleccione Display Serial # (Mostrar N° de Serie).



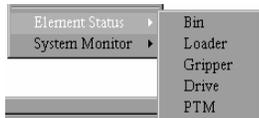
**Figura 3–8: Inserción del número de serie**

3. Escriba el número de serie de la biblioteca y, pulse **OK** (Aceptar).

## Element Status (Estado del Elemento)

Element Status informa de las direcciones de los elementos a los recipientes, al asidero, a la unidad y al PTM.

1. Seleccione el menú Status.
2. Seleccione Element Status.



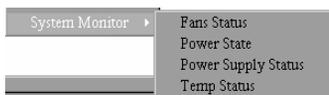
**Figura 3–9: Menú Element Status**

3. Seleccione una opción.

## System Monitor (Monitor de Sistema)

System Monitor muestra el estado actual de los ventiladores, de la alimentación, de la fuente de la alimentación y de la temperatura.

1. Seleccione el menú Status.
2. Seleccione System Monitor.



**Figura 3–10: Menú System Monitor**

3. Seleccione la opción deseada.

## Menú Move Actuators (Mover Accionadores)

En el Menú Move Actuators puede comprobar los accionadores de la biblioteca y del asa de inserción/liberación de la unidad de cinta (puerta de unidad), descargar cartuchos desde las unidades de cinta, mover cartuchos dentro de la biblioteca y leer etiquetas de código de barras de cartuchos individuales.

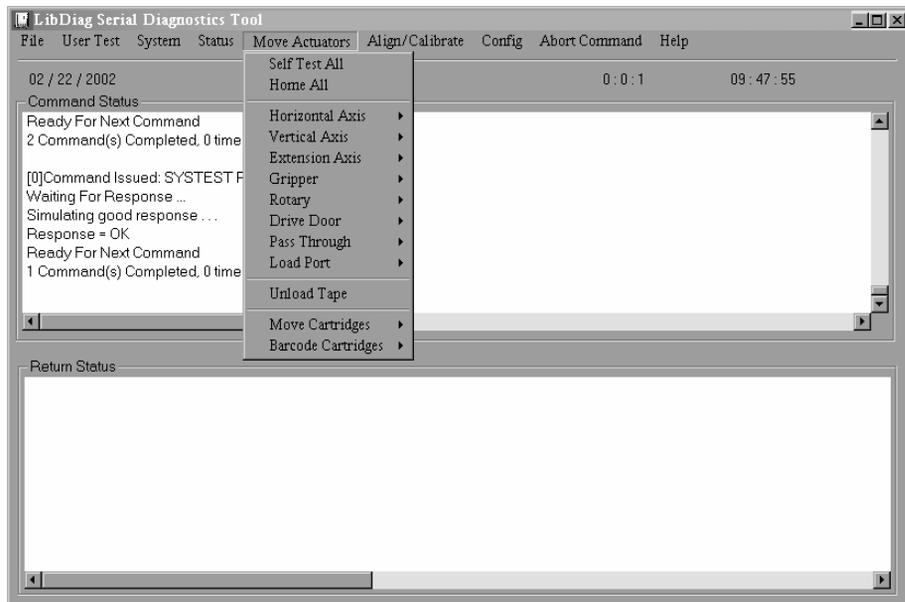


Figura 3-11: Menú Move Actuators

### Self Test All (Autocomprobación Total)

La opción Self Test All (Autocomprobación Total) envía un breve impulso eléctrico a los motores del eje de extensión, del asidero y de la puerta de la unidad y, a continuación, lee los datos del codificador o sensor asociados a cada motor. Con esta operación se comprueba si los motores y los codificadores o sensores asociados responden de la manera establecida.

Para hacer una autocomprobación de los motores del sistema:

1. Seleccione el menú Move Actuators.
2. Seleccione Self Test All (Autocomprobación Total).

## Home All (Inicio Total)

Home All devuelve todos los accionadores a sus posiciones iniciales.

Para iniciar todos los accionadores:

1. Seleccione el menú Move Actuators.
2. Seleccione Home All.

## Horizontal Axis (Eje Horizontal)

Esta opción prueba los movimientos por separado del eje horizontal.

**Tabla 3–2: Funciones de los Submenús del Eje Horizontal**

Opción	Descripción
Self Test (Autocomprobación)	Activa el mecanismo del eje horizontal para comprobar el funcionamiento normal.
Home (Inicio)	Devuelve el eje horizontal a su posición inicial.
Move To Bin (Mover a Recipiente)	Mueve el eje horizontal directamente delante de una ubicación de recipiente que se especifica por medio de una ventana emergente.
Move To Load Port (Mover a Puerto de Carga)	Mueve el eje horizontal directamente delante del recipiente del puerto de carga que se especifica por medio de una ventana emergente.
Move To Drive (Mover a Unidad)	Mueve el eje horizontal directamente delante de la unidad que se especifica por medio de una ventana emergente.
Move To Position (Mover a Posición)	Mueve el eje horizontal a una posición relativa con respecto a la ubicación inicial. Introduzca un número (en la ventana emergente) para especificar la posición. La posición se especifica en pulgadas. Un número positivo mueve el eje hacia la parte posterior de la biblioteca. Un número negativo mueve el eje hacia para la parte anterior.
Move to PTM (Mover al PTM)	Mueve el eje horizontal directamente enfrente de la posición del PTM seleccionada por el usuario.

Para accionar el eje horizontal:

1. Seleccione el menú Move Actuators.
2. Seleccione Horizontal Axis.

3. Seleccione la prueba deseada. Con la opción Move to... (Mover a...) aparece una ventana emergente pidiéndole que introduzca una de las siguientes posibilidades según su elección:
  - Storage Bin (Recipiente de Almacenamiento)
  - Drive Number (Número de Unidad)
  - Loader Slot Number (Número de la Ranura del Cargador)
  - Position (Posición)
  - PTM
4. Inserte la información apropiada y, haga clic en **OK** (Aceptar).

## Vertical Axis (Eje Vertical)

Esta opción prueba los movimientos por separado del eje vertical.

**Tabla 3–3: Funciones de los Submenús del Eje Vertical**

Opción	Descripción
Self Test (Autocomprobación)	Activa el Mecanismo del Eje Vertical para comprobar el funcionamiento normal.
Home (Inicio)	Devuelve el eje vertical a su posición inicial.
Move To Bin (Mover a Recipiente)	Mueve el eje vertical directamente delante de una ubicación de recipiente que se especifica por medio de una ventana emergente.
Move To Load Port (Mover a Puerto de Carga)	Mueve el eje vertical directamente delante del recipiente del puerto de carga que se especifica por medio de una ventana emergente.
Move To Drive (Mover a Unidad)	Mueve el eje vertical directamente delante de la unidad que se especifica por medio de una ventana emergente.
Move To Position (Mover a Posición)	Mueve el eje vertical a una posición relativa con respecto a la ubicación inicial. Introduzca un número (en la ventana emergente) para especificar la posición. La posición se especifica en pulgadas. Un número positivo mueve el eje hacia la parte superior de la biblioteca. Un número negativo mueve el eje hacia para la parte inferior.
Move to PTM (Mover al PTM)	Mueve el eje vertical directamente enfrente de la posición del PTM seleccionada por el usuario.

Para accionar el eje vertical:

1. Seleccione el menú Move Actuators.
2. Seleccione Vertical Axis.
3. Seleccione la prueba deseada. Con la opción Move to... (Mover a...) aparece una ventana emergente pidiéndole que introduzca una de las siguientes posibilidades según su elección:
  - Drive Number (Número de Unidad)
  - Position (Posición)
  - Bin# For Face (Nº de Recipiente Por Cara)
  - Loader Slot Number (Número de la Ranura del Cargador)
  - PTM
4. Inserte la información apropiada y, a continuación, pulse **OK** (Aceptar).

## Extension Axis (Eje de Extensión)

Extension Axis prueba los movimientos por separado del eje de extensión.

**Tabla 3-4: Funciones de los Submenús del Eje de Extensión**

Opción	Descripción
Self Test (Autocomprobación)	Acciona el motor de la unidad de extensión y después lee la información que proporcionan el codificador, el sensor de inicio, la interrupción del sensor de inicio y la realimentación actual para verificar que el motor, el codificador y otros sensores funcionan adecuadamente.
Home (Inicio)	Devuelve el eje de extensión a su posición inicial.
Move To Load Port (Mover a Puerto de Carga)	Mueve el eje de extensión directamente delante del recipiente del puerto de carga que se especifica por medio de una ventana emergente.
Move to PTM (Mover al PTM)	Mueve el eje de extensión directamente enfrente de la posición del PTM seleccionada por el usuario.

**Tabla 3–4: Funciones de los Submenús del Eje de Extensión (continúa)**

Opción	Descripción
Move To Drive (Mover a Unidad)	Mueve el Eje de Extensión directamente delante de la Unidad que se especifica por medio de una ventana emergente.
Move To Position (Mover a Posición)	Mueve el eje de extensión a una posición relativa con respecto a la ubicación inicial. Introduzca un número (en la ventana emergente) para especificar la posición. La posición se especifica en pulgadas. Un número positivo mueve el eje hacia los recipientes de almacenamiento. Un número negativo aleja el eje de los recipientes de almacenamiento.

Para accionar el eje de extensión:

1. Seleccione el menú Move Actuators.
2. Seleccione Extension Axis.
3. Seleccione la prueba deseada. Con la opción Move to... (Mover a...) aparece una ventana emergente pidiéndole que introduzca una de las siguientes posibilidades según su elección:
  - Drive Number (Número de Unidad)
  - Loader Slot Number (Número de la Ranura del Cargador)
  - Position (Posición)
  - PTM
4. Inserte la información apropiada y, a continuación, pulse **OK** (Aceptar).

## Gripper (Asidero)

Esta opción prueba los movimientos por separado del mecanismo de agarre.

**Tabla 3–5: Funciones de los Submenús del Asidero**

Opción	Descripción
Self Test (Autocomprobación)	Abre y cierra la mordaza del asidero para verificar el funcionamiento adecuado del motor y de los sensores del asidero.
Home (Inicio)	Devuelve el asidero a su posición inicial, es decir, cierra la mordaza del asidero.
Open (Abrir)	Abre la mordaza del asidero.
Close (Cerrar)	Cierra la mordaza del asidero.

Para accionar el asidero:

1. Seleccione el menú Move Actuators.
2. Seleccione Gripper.
3. Seleccione la prueba deseada.

## Rotary (Rotatorio)

Esta opción prueba los movimientos por separado del mecanismo rotatorio.

**Tabla 3–6: Funciones de los Submenús del Mecanismo Rotatorio**

Opción	Descripción
Self Test (Autocomprobación)	Pone en marcha el Mecanismo Rotatorio para comprobar que funciona correctamente.
Home (Inicio)	Mueve el Mecanismo Rotatorio a su posición inicial.
Move Front (Mover al Frente)	Gira el Mecanismo Rotatorio de manera que el asidero se sitúe enfrente de las puertas frontales.
Move Back (Mover Hacia Atrás)	Gira el Mecanismo Rotatorio de manera que el asidero se sitúe enfrente de las puertas frontales.

Para poner en marcha el mecanismo rotatorio:

1. Seleccione el menú Move Actuators.
2. Seleccione Rotary.
3. Seleccione la prueba deseada.

## Drive Door (Puerta de la Unidad) (Sólo para Unidades DLT)

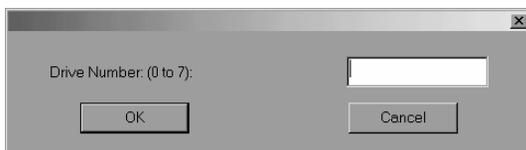
Esta opción prueba los motores graduales que controlan el asa de inserción/liberación de la unidad de cinta (puerta de la unidad).

**Tabla 3-7: Funciones de los Submenús de la Puerta de la Unidad**

Opción	Descripción
Self Test (Autocomprobación)	Abre y cierra la puerta de la unidad para comprobar el funcionamiento adecuado del motor gradual y del sensor.
Home (Inicio)	Mueve la puerta de la unidad a su posición inicial, es decir, cerrada.
Open (Abrir)	Abre completamente la puerta de la unidad.
Close (Cerrar)	Cierra completamente la puerta de la unidad.

Para accionar una puerta de unidad de cinta:

1. Seleccione el menú Move Actuators.
2. Seleccione Drive Door.



**Figura 3-12: Seleccione la puerta de la unidad**

3. Inserte el número de unidad y, haga clic en **OK** (Aceptar).
4. Seleccione la prueba deseada.

## Pass Through (Transferencia)

Esta opción prueba los movimientos por separado del PTM.

**Tabla 3–8: Funciones de los Submenús del Mecanismo de Transferencia**

Opción	Descripción
Self Test (Autocomprobación)	Activa el mecanismo de transferencia para comprobar que funciona correctamente.
Home (Inicio)	Mueve el mecanismo de transferencia a su posición inicial.
Move Inside (Mover al Interior)	Mueve el mecanismo de transferencia a una posición interna.
Move Outside (Mover al Exterior)	Mueve el mecanismo de transferencia a una posición externa.
Pick (Seleccionar)	Le permite seleccionar un cartucho del mecanismo de transferencia especificado.
Place (Colocar)	Le permite colocar un cartucho del mecanismo de transferencia especificado.

Para comprobar los movimientos individuales del PTM:

1. Seleccione el menú Move Actuators.
2. Seleccione Pass Through.
3. Seleccione la prueba deseada.

## Load Port (Puerto de Carga)

Con esta opción puede seleccionar y colocar cartuchos desde y a los recipientes del puerto de carga.

**Tabla 3–9: Funciones de los Submenús del Puerto de Carga**

Opción	Descripción
Lock (Bloquear)	Bloquea el puerto de carga para reanudar el funcionamiento normal de la biblioteca.
Unlock (Desbloquear)	Desbloquea el puerto de carga para cargar y descargar medios.

Para seleccionar (colocar) cartuchos de (en) los recipientes del puerto de carga:

1. Seleccione el menú Move Actuators.
2. Seleccione Load Port.
3. Seleccione la prueba Pick o Place.
4. Inserte el número de recipiente del que desea seleccionar o en el que desea colocar y, haga clic en **OK** (Aceptar).

## Unload Tape (Descargar Cinta)

Esta opción rebobina el cartucho de cinta. A continuación, puede seleccionar el cartucho de la unidad.

Para descargar un cartucho desde la unidad:

1. Seleccione el menú Move Actuators.
2. Seleccione Unload Tape.
3. Inserte el número de la unidad que contiene el cartucho que se va a rebobinar y, haga clic en **OK** (Aceptar).

**NOTA:** Cuando ejecute este comando, la cinta se rebobinará por completo. Según la posición de la cinta, pueden pasar entre 10 y 120 segundos antes de que se encienda el indicador Operate Handle (Manipulación del Asa) de la unidad de cinta.

## Move Cartridges (Mover Cartuchos)

Con esta opción puede seleccionar o colocar cartuchos en recipientes de almacenamiento y de cargam en unidades de cinta y en un PTM. Asimismo, permite leer una etiqueta de código de barras de un cartucho situado en una ubicación específica.

Antes de ejecutar esta prueba, la biblioteca debe tener un inventario actual de los cartuchos. El asidero también debe estar vacío antes de tomar un cartucho de un recipiente o unidad y debe sujetar un cartucho antes de colocarlo en un recipiente o unidad.

**Tabla 3–10: Funciones de los Submenús de Mover Cartuchos**

Opción	Descripción
Pick From Bin (Seleccionar de Recipiente)	Selecciona un cartucho del recipiente de almacenamiento especificado.
Pick From Load Port (Seleccionar de Puerto de Carga)	Selecciona un cartucho del recipiente del puerto de carga especificado.
Pick from PTM (Seleccionar de PTM)	Selecciona un cartucho del PTM.
Pick From Drive (Seleccionar de Unidad)	Selecciona un cartucho de la unidad de cinta especificada.
Place Into Bin (Colocar en Recipiente)	Coloca un cartucho en el recipiente de almacenamiento especificado.
Place Into Load Port (Colocar en Puerto de Carga)	Coloca un cartucho en el recipiente de puerto de carga especificado.
Place Into PTM (Colocar en PTM)	Coloca un cartucho en el PTM.
Place Into Drive (Colocar en Unidad)	Coloca un cartucho en la unidad de cinta especificada.

## Selección de un Cartucho

Para seleccionar un cartucho:

1. Seleccione el menú Move Actuators.
2. Seleccione Move Cartridges.
3. Seleccione Pick From Bin, Pick From Load Port, Pick From Drive o Pick from PTM.

**NOTA:** Debe haber un cartucho en el recipiente o unidad de origen que seleccione.

4. Escriba uno de los siguientes datos dependiendo de la selección realizada en el paso 3:
  - Storage Bin (Recipiente de Almacenamiento)
  - Loader Slot Number (Número de la Ranura del Cargador)
  - Drive Number (Número de Unidad)
  - PTM Number (Número del PTM)
5. Inserte la información apropiada y, a continuación, haga clic en **OK** (Aceptar).

## Colocación de un Cartucho

Para colocar un cartucho:

1. Seleccione el menú Move Actuators.
2. Seleccione Move Cartridges.
3. Seleccione Place Into Bin, Place Into Load Port, Place Into Drive o Place Into PTM.

**NOTA:** El recipiente o la unidad de destino seleccionado debe estar vacío.

4. Escriba uno de los siguientes datos dependiendo de la selección realizada en el paso 3:
  - Storage Bin (Recipiente de Almacenamiento)
  - Loader Slot Number (Número de la Ranura del Cargador)
  - Drive Number (Número de Unidad)
  - PTM Number (Número del PTM)
5. Inserte la información apropiada y, a continuación, haga clic en **OK** (Aceptar).

## Barcode Cartridges (Cartuchos de Código de Barras)

Esta opción lee el código de barras de un cartucho designado. Al seleccionar la opción, especifique el número de recipiente, el número de unidad, el recipiente del puerto de carga o el número de PTM para la operación.

**Tabla 3–11: Elementos del submenú Barcode Cartridges**

Opción	Descripción
Barcode – Bin (Código de Barras – Recipiente)	Lee el código de barras de un cartucho situado en un recipiente de almacenamiento especificado.
Barcode - Load Port (Código de Barras – Puerto de Carga)	Lee el código de barras de un cartucho situado en un recipiente del puerto de carga especificado.
Barcode – Drive (Código de Barras – Unidad)	Lee el código de barras de un cartucho situado en una unidad de cinta especificada.
Barcode – PTM (Código de Barras – PTM)	Lee el código de barras de un cartucho situado en un PTM especificado.

Para leer la etiqueta de código de barras de un cartucho:

1. Seleccione el menú Move Actuators.
2. Seleccione Barcode Cartridges.
3. Seleccione Barcode - Bin, Barcode - Load Port, Barcode – Drive o Barcode - PTM.

**NOTA:** El recipiente o la unidad de destino seleccionado no debe estar vacío.

4. Escriba uno de los siguientes datos dependiendo de la selección realizada en el paso 3:
  - Storage Bin (Recipiente de Almacenamiento)
  - Loader Slot Number (Número de la Ranura del Cargador)
  - Drive Number (Número de Unidad)
  - PTM Number (Número del PTM)

## Menú Align/Calibrate (Alinear/Calibrar)

La calibración es el proceso por el cual se establecen valores de ubicación horizontales, verticales y de extensión para cada recipiente, unidad de cinta y mecanismo de transferencia dentro de la biblioteca. Los valores de calibración se almacenan en una RAM no volátil (NVRAM). Con el Menú Align/Calibrate realice una calibración automática en todas las ubicaciones de elementos en la biblioteca, o bien calibre cada uno de los recipientes de almacenamiento, del puerto de carga y los PTM. Este menú también incluye una opción para establecer y cambiar las direcciones SCSI de la biblioteca y de las unidades.

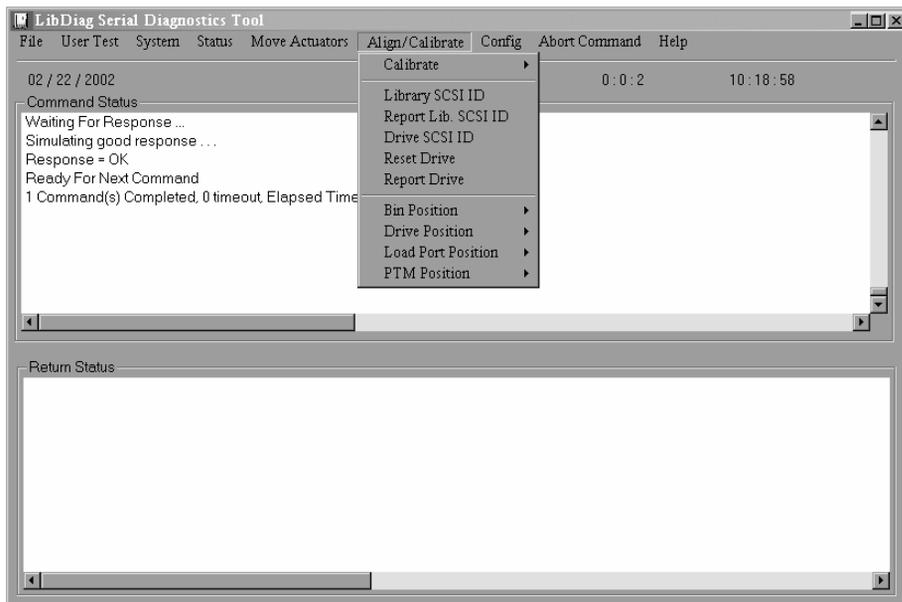


Figura 3–13: Menú Align/Calibrate

## Calibrate (Calibrar)

Esta opción permite calibrar automática e individualmente toda la biblioteca de cintas, los recipientes de almacenamiento, los recipientes de puerto de carga, las unidades de cinta, los PTM seleccionados, todos los PTM o el mantenimiento.

**Tabla 3–12: Funciones del Submenú Calibrate**

Opción	Si selecciona esta opción, calibrará...
All (Todo)	Entire library (Toda la biblioteca)
Bin (Recipiente)	Storage bins only (Sólo recipientes de almacenamiento)
Drive (Unidad)	Tape drives only (Sólo unidades de cinta)
Load Port (Puerto de Carga)	Load port bins only (Sólo recipientes del puerto de carga)
Selected PTM (PTM Seleccionado)	Specified PTM only (Sólo PTM especificado)
All PTM (Todo el PTM)	All PTMs (Todos los PTM)
Service (Mantenimiento)	Entire library and loads the default values for all elements (Toda la biblioteca; se cargarán los valores predeterminados para todos los elementos)

Para calibrar automáticamente la biblioteca:

1. Seleccione Align/Calibrate.
2. Seleccione Calibrate.
3. Seleccione la opción deseada.

## Library SCSI ID (ID SCSI de Biblioteca)

Esta opción permite establecer el ID SCSI (0-15) de la biblioteca.

Para establecer el ID SCSI de la biblioteca:

1. Seleccione el menú Align/Calibrate.
2. Seleccione Library SCSI ID (ID SCSI de Biblioteca).

3. Escriba el número de ID SCSI de la biblioteca y, a continuación, pulse **OK** (Aceptar).

**NOTA:** Una vez modificada la dirección SCSI de la biblioteca, el Controlador host debe enviar un comando "SCSI Bus Reset" (Reiniciar Bus SCSI) para establecer el nuevo ID SCSI, o bien debe apagar y encender de nuevo la biblioteca para volver a establecer el ID SCSI.

## Report Lib. SCSI ID (Informar del ID SCSI de la Biblioteca)

Esta opción devuelve el ID SCSI (0-15) en la Ventana Command Status.

Para ver el ID SCSI de la biblioteca:

1. Seleccione el menú Align/Calibrate.
2. Seleccione Report Lib. SCSI ID.

La información del ID SCSI aparece en la Ventana Return Status.

## Drive SCSI ID (ID SCSI de Unidad)

Esta opción permite configurar el ID SCSI (0-15) de cada unidad en la biblioteca.

Para configurar o cambiar el ID SCSI de una unidad:

1. Seleccione el menú Align/Calibrate.
2. Seleccione Drive SCSI ID.
3. Escriba el número de la unidad.
4. Escriba el ID SCSI.

**NOTA:** Debe ejecutar el comando Reset Drive para establecer los ID SCSI de las nuevas unidades. De manera alternativa, el Controlador host debe enviar un comando "SCSI Bus Reset" (Reiniciar Bus SCSI) para establecer los nuevos ID SCSI, o bien debe apagar y encender de nuevo la biblioteca para volver a establecer el ID SCSI. Se recomienda ejecutar el comando Report Drive cuando las unidades se restablezcan para comprobar que los ID SCSI se establecieron o modificaron de la manera deseada.

## Reset Drive (Reiniciar Unidad)

Debe reiniciarse la unidad después de utilizar el comando Drive SCSI ID. Este comando tarda 10 segundos aproximadamente en completarse.

Para reiniciar el ID SCSI de una unidad:

1. Seleccione el menú Align/Calibrate.
2. Seleccione Reset Drive.
3. Inserte el número de unidad y, a continuación, haga clic en **OK** (Aceptar).

## Report Drive (Informar sobre la Unidad)

Report Drive muestra la configuración de cada unidad. Entre los datos que se proporcionan están el modelo de la unidad, las revisiones del microcódigo de la unidad y del Controlador, el ID SCSI de la unidad, el número de serie, los estados de limpieza y la densidad de la unidad.

Para mostrar la configuración de una unidad:

1. Seleccione el menú Align/Calibrate.
2. Seleccione Report Drive.
3. Inserte el número de unidad y, haga clic en **OK** (Aceptar).

Los datos de la unidad seleccionada aparecen en la Ventana Return Status.

## Bin Position (Posición del Recipiente)

Bin Position le permite informar o cambiar los valores horizontal, vertical y de extensión de cada recipiente de almacenamiento de la biblioteca.

No es posible cambiar ninguno de los valores de ubicación de un recipiente de almacenamiento por separado de todos los demás recipientes de almacenamiento. Cada ubicación de recipiente tiene el mismo valor horizontal y de extensión que todos los otros recipientes de almacenamiento de un paquete. Cada ubicación de recipiente tiene un valor vertical fijo con respecto a todas las otras ubicaciones de recipientes en ese paquete. Cuando se cambia cualquier ubicación de recipiente de almacenamiento, los valores de todas las ubicaciones de recipiente de almacenamiento de ese paquete varían en consecuencia.



**PRECAUCIÓN:** Si cambia los valores de calibración puede deteriorarse el funcionamiento de la biblioteca. Esta opción sólo deben usarla el personal autorizado del servicio técnico autorizado.

---

Tabla 3–13: Funciones del Submenú Bin Position

Opción	Descripción
Current Vertical Pos (Pos Vertical Actual)	Actualiza el valor de ubicación vertical del recipiente especificado con la ubicación física actual del eje vertical. Si se selecciona esta opción, aparecerá una ventana emergente con el mensaje “WARNING!”. Haga clic en <b>YES</b> (Sí) para borrarla. Una vez borrada, escriba el número de recipiente de almacenamiento deseado y haga clic en <b>OK</b> (Aceptar).
Input Vertical Pos (Pos Vertical de Entrada)	Actualiza el valor de calibración vertical del recipiente especificado. Escriba el número de recipiente de almacenamiento deseado y el valor de calibración vertical deseado.
Report Vertical Pos (Informar de Pos Vertical)	Muestra el valor de calibración vertical actual de un recipiente especificado. Escriba el número de recipiente deseado y aparecerá el valor de calibración vertical actual de ese recipiente.
Current Extension Pos (Pos de Extensión Actual)	Guarda la ubicación física actual del eje de extensión como valor de calibración de ese recipiente de almacenamiento.
Input Extension Pos (Pos de Extensión de Entrada)	Actualiza el valor de calibración de extensión del recipiente especificado. Escriba el número de recipiente de almacenamiento y el valor de calibración de extensión deseados.
Report Extension Pos (Informar de la Pos de Extensión)	Muestra el valor de calibración de extensión actual de un recipiente especificado.
All-Current Hz. Pos (Pos Actual Horiz. de Todos)	Actualiza los valores de ubicación horizontal de todos los recipientes de la misma columna que el recipiente especificado con la ubicación física actual del eje horizontal. Los valores de ubicación horizontal de los recipientes de las otras dos columnas también se actualizan para que la distancia horizontal entre los recipientes en columnas adyacentes quede fija en 4,600 pulgadas (11,68 cm).

**Tabla 3–13: Funciones del Submenú Bin Position (continúa)**

Opción	Descripción
All-Input Hz. Pos (Pos Hz de Entrada de Todos)	Actualiza el valor de calibración horizontal de todos los recipientes de la misma columna que el recipiente especificado. Los valores de ubicación horizontal de las otras dos columnas también se actualizan para que la distancia horizontal entre las columnas quede fija en 4,600 pulgadas (11.68 cm).
All-Report Hz. Pos (Informar de la Pos Hz. de Todos)	Muestra el valor de calibración horizontal actual de un recipiente especificado. Este comando efectúa la misma función que Pack-Report Hz.
Pack-Current Hz. Pos (Pos Horiz. Actual del Paquete)	Actualiza los valores de ubicación horizontal de todos los recipientes del mismo paquete que el recipiente especificado con la ubicación física actual del eje horizontal. Los valores de ubicación horizontal de los recipientes en los otros paquetes permanecen sin cambios.
Pack-Input Hz. Pos (Pos Hz. de Entrada de Paquete)	Actualiza el valor de calibración horizontal de todos los recipientes de la misma columna que el recipiente especificado. Los valores de ubicación horizontal de los recipientes en los otros paquetes permanecen sin cambios.
Pack-Report Hz. Pos (Informar de la Pos Hz. del Paquete)	Muestra el valor de calibración horizontal actual de un recipiente especificado. Este comando efectúa la misma función que All-Report Hz. Pos.

## Drive Position (Posición de Unidad)

Drive Position le permite informar o cambiar los valores de ubicación horizontal, vertical y de extensión de cada unidad de la biblioteca.

**Tabla 3–14: Funciones del Submenú Drive Position**

Opción	Descripción
Current Vertical Pos (Pos Vertical Actual)	Actualiza el valor de ubicación vertical de la unidad especificada con la ubicación física actual del eje vertical. Si se selecciona esta opción, aparecerá una ventana emergente con el mensaje "WARNING!". Haga clic en <b>YES</b> (Sí) para borrarla. Una vez borrada, escriba el número de la unidad deseada y haga clic en <b>OK</b> (Aceptar).
Input Vertical Pos (Pos Vertical de Entrada)	Actualiza el valor de calibración vertical de la unidad especificada. Escriba el número de unidad deseada y el valor de calibración vertical deseado.
Report Vertical Pos (Informar de Pos Vertical)	Muestra el valor de calibración vertical actual de una unidad especificada. Escriba el número de la unidad deseada y aparecerá el valor de calibración vertical actual de esa unidad.
Current Extension Pos (Pos de Extensión Actual)	Guarda la ubicación física actual del eje de extensión como valor de calibración de esa unidad.
Input Extension Pos (Pos de Extensión de Entrada)	Actualiza el valor de calibración de extensión de la unidad especificada. Escriba el número de unidad deseada y el valor de calibración de extensión deseado.
Report Extension Pos (Informar de la Pos de Extensión)	Muestra el valor de calibración de extensión actual de una unidad especificada.
Current Horiz. Pos (Pos Horiz. Actual)	Actualiza el valor de ubicación horizontal de la unidad seleccionada con la ubicación física actual del eje horizontal.
Input Horiz. Pos (Pos Horiz. de Entrada)	Actualiza el valor de calibrado horizontal de la unidad seleccionada con el valor de entrada.
Report Horiz. Pos (Informar de la Pos Horiz.)	Muestra el valor de calibración horizontal actual de una unidad especificada.

## Load Port Position (Posición Puerto de Carga)

Load Port Position le permite informar o cambiar los valores horizontal, vertical y de extensión de cada recipiente de puerto de carga de la biblioteca.

**Tabla 3–15: Funciones de los Submenús de Load Port Position**

Opción	Descripción
Current Vertical Pos (Pos Vertical Actual)	Actualiza el valor de ubicación vertical del puerto de carga especificado con la ubicación física actual del eje vertical. Si se selecciona esta opción, aparecerá una ventana emergente con el mensaje "WARNING!". Haga clic en <b>YES</b> (Sí) para borrarla. Una vez borrada, escriba el número de recipiente de puerto de carga deseado y haga clic en <b>OK</b> (Aceptar).
Input Vertical Pos (Pos Vertical de Entrada)	Actualiza el valor de calibración vertical del recipiente de puerto de carga especificado. Escriba el número de recipiente de puerto de carga deseado y el valor de calibración vertical deseado.
Report Vertical Pos (Informar de Pos Vertical)	Muestra el valor de calibración vertical actual de un recipiente de puerto de carga especificado. Escriba el número de recipiente de puerto de carga deseado y aparecerá el valor actual de calibración vertical de ese recipiente de puerto de carga.
Current Extension Pos (Pos de Extensión Actual)	Guarda la ubicación física actual del eje de extensión como valor de calibración de ese recipiente de puerto de carga.
Input Extension Pos (Pos de Extensión de Entrada)	Actualiza el valor de calibración de extensión del recipiente de puerto de carga especificado. Escriba el número de recipiente de puerto de carga deseado y el valor de calibración de extensión deseado.
Report Extension Pos (Informar de la Pos de Extensión)	Muestra el valor de calibración de extensión actual de un recipiente de puerto de carga especificado.

**Tabla 3–15: Funciones de los Submenús de Load Port Position (continúa)**

Opción	Descripción
Current Horiz. Pos (Pos Horiz. Actual)	Actualiza el valor de ubicación horizontal del recipiente de puerto de carga seleccionado con la ubicación física actual del eje horizontal.
Input Horiz. Pos (Pos Horiz. de Entrada)	Actualiza el valor de calibrado horizontal del recipiente de puerto de carga seleccionado con el valor de entrada.
Report Horiz. Pos (Informar de la Pos Horiz.)	Muestra el valor de calibración horizontal actual de un recipiente de puerto de carga especificado.

## PTM Position (Posición del PTM)

Esta opción permite informar o cambiar los valores de ubicación horizontal, vertical y de extensión de un PTM.

**Tabla 3–16: Funciones del Submenú PTM**

Opción	Descripción
Current Vertical Pos (Pos Vertical Actual)	Actualiza el valor de ubicación vertical del PTM especificado con la ubicación física actual del eje vertical. Si se selecciona esta opción, aparecerá una ventana emergente. Inserte el número de PTM específico y, a continuación, haga clic en <b>OK</b> (Aceptar).
Input Vertical Pos (Pos Vertical de Entrada)	Actualiza el valor de calibración vertical del PTM especificado. Inserte el número de PTM deseado y el valor de calibración vertical deseado en la ventana emergente y haga clic en <b>OK</b> (Aceptar).
Report Vertical Pos (Informar de Pos Vertical)	Muestra el valor de calibración vertical actual de un PTM especificado. Escriba el número de PTM deseado y aparecerá el valor de calibración vertical actual de ese PTM.
Current Extension Pos (Pos de Extensión Actual)	Guarda la ubicación física actual del PTM como valor de calibración de ese PTM.

**Tabla 3–16: Funciones del Submenú PTM (continúa)**

Opción	Descripción
Input Extension Pos (Pos de Extensión de Entrada)	Actualiza el valor de calibración de extensión del PTM especificado. Escriba el número de PTM deseado y el valor de calibración de extensión deseado.
Report Extension Pos (Informar de la Pos de Extensión)	Muestra el valor de calibración de extensión actual de un PTM especificado.
Current Horiz. Pos (Pos Horiz. Actual)	Actualiza el valor de ubicación horizontal del PTM especificado con la ubicación física actual del eje horizontal. Si se selecciona esta opción, aparecerá una ventana emergente. Inserte el número de PTM específico y, a continuación, haga clic en <b>OK</b> (Aceptar).
Input Horiz. Pos (Pos Horiz. de Entrada)	Actualiza el valor de calibrado horizontal del PTM seleccionado con el valor de entrada.
Report Horiz. Pos (Informar de la Pos Horiz.)	Muestra el valor de calibración horizontal actual de un PTM especificado.

## Menú Configuration (Configuración)

El Menú Config. permite:

- Definir o mostrar la configuración global de la biblioteca
- Inicializar una secuencia de inventario, NVRAM o el escáner de código de barras
- Activar o desactivar opciones de recuperación o la función de limpieza de cintas
- Realizar una descarga rápida

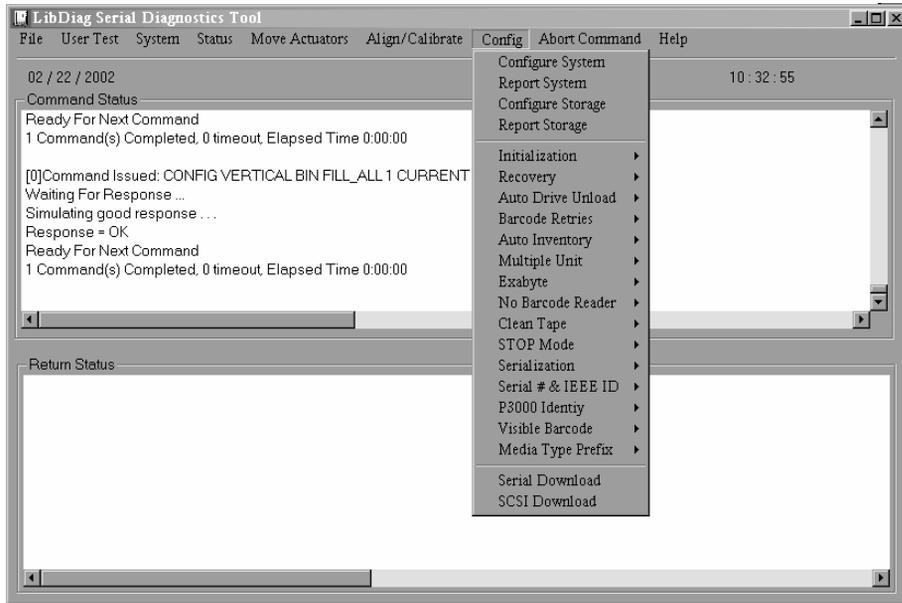


Figura 3–14: Menú Configuration

## Configure System (Configurar Sistema)

Con esta opción puede seleccionar el número de modelo adecuado de la biblioteca. Para configurar la biblioteca:

1. Seleccione el menú Config.
2. Seleccione Configure System.
3. Seleccione el número de modelo adecuado.
4. Inserte el número de recipientes.
5. Inserte el número de unidades.

**NOTA:** Las unidades deben ser contiguas dentro de la biblioteca.

6. Escriba el número de ID SCSI deseado de la biblioteca y, a continuación, pulse **OK** (Aceptar).

**Tabla 3–17: Números de Modelo de las Bibliotecas de la Serie ESL9000**

<b>N.º de Modelo</b>	<b>Nombre</b>	<b>ID de Producto</b>	<b>N.º Máx. de Unidades y Recipientes</b>	<b>Tipo de Unidad</b>
6318280*	ESL9198	Serie ESL9000	8/198	DLT8000
6318281	ESL9198	P2000 6318281	8/198	DLT8000
6318285*	ESL9198	Serie ESL9000	8/198	SDLT110
6318286	ESL9198	P2000 6318286	8/198	SDLT110
6310080*	ESL9326	Serie ESL9000	16/326	DLT7000
6310081	ESL9326	Serie ESL9000	16/170	DLT7000
6310082	ESL9326	P3000 6310082	16/326	DLT7000
6310085*	ESL9326	Serie ESL9000	16/326	DLT8000
6313080*	ESL9326	Serie ESL9000	16/326	SDLT110
6313081	ESL9326	Serie ESL9000	16/170	SDLT110
6313082	ESL9326	P3000 6438250	16/326	SDLT110
6438280*	ESL9595	Serie ESL9000	16/595	SDLT110
6438081	ESL9595	Serie ESL9000	16/399	SDLT110
6438250	ESL9595	P7000 6438250	17/595	SDLT110

\* Indica un número de modelo predeterminado.

**Tabla 3–18: Números de Modelo de las Bibliotecas de la Serie TL800**

<b>N.º de Modelo</b>	<b>Nombre</b>	<b>ID de Producto</b>	<b>N.º Máx. de Unidades y Recipientes</b>	<b>Tipo de Unidad</b>
6210040	TL810	TL810	4/48	DLT2000
6210000	TL812	ACL4/52	4/48	DLT4000
6210010	TL812	TL810	4/48	DLT4000
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

Tabla 3–18: Números de Modelo de las Bibliotecas de la Serie TL800 (continúa)

N.º de Modelo	Nombre	ID de Producto	N.º Máx. de Unidades y Recipientes	Tipo de Unidad
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 (Informe del Sistema)

Report System muestra la configuración actual de la biblioteca, incluido el número de modelo, el número de recipientes, el número de unidades y el ID SCSI de la biblioteca en la ventana Return Status.

Para mostrar la configuración actual de la biblioteca:

1. Seleccione el menú Config.
2. Seleccione Report System.

La información aparece en la Ventana Return Status.

## Configure Storage (Configurar Almacenamiento)

Configure Storage le permite seleccionar la configuración de almacenamiento adecuada del sistema.

Para seleccionar la configuración de almacenamiento apropiada:

1. Seleccione el menú Config.
2. Seleccione la configuración de almacenamiento deseada y, a continuación, haga clic en **OK** (Aceptar).

## Report Storage (Informe de Almacenamiento)

Report Storage informa del estado de los elementos de almacenamiento en el sistema. Para consultar el informe del estado de los elementos de almacenamiento:

1. Seleccione el menú Configure.
2. Seleccione Report Storage.
3. Seleccione la configuración de almacenamiento deseada y, a continuación, haga clic en **OK** (Aceptar).

## Initialization (Inicialización)

Para seleccionar una opción de inicialización:

1. Seleccione el menú Config.
2. Seleccione Initialization (Inicialización).
3. Seleccione la opción deseada:
  - Init Inventory (Inic Inventario)
  - Init PTM Inventory (Inic Inventario de PTM)
  - Init Non-Vol RAM (Inic RAM No Vol)

## Init Inventory (Inic Inventario)

Initialize Inventory inicia una secuencia de inventario de cartuchos que explora los cartuchos en los recipientes de almacenamiento, en los recipientes de puerto de carga, en las unidades de cinta y en el PTM y después registra la ubicación y la identidad de todos los cartuchos con códigos de barras. Si todos los recipientes de la biblioteca contienen cartuchos etiquetados con códigos de barras, toda la secuencia de inventario tardará 5 ó 6 minutos aproximadamente en llevarse a cabo.

## Init PTM Inventory (Inic Inventario de PTM)

Initialize PTM Inventory da comienzo a una secuencia de inventario de cartuchos que sólo explora los cartuchos del PTM.

Para realizar un inventario sólo del PTM:

1. Seleccione el menú Config.
2. Seleccione Initialization (Inicialización)
3. Seleccione Init PTM Inventory.

## Init Non-Vol RAM (Inic RAM No Vol)

Utilice esta opción para inicializar o reiniciar la NVRAM.

**NOTA:** Los valores de calibración se almacenan en la NVRAM, en la placa del Controlador de la mecánica. Si se instala una nueva placa del Controlador de la mecánica en la biblioteca, se recomienda inicializar la NVRAM antes de llevar a cabo la calibración.

Para inicializar la NVRAM:

1. Seleccione el menú Config.
2. Seleccione Initialization.
3. Seleccione Init Non-Vol RAM.

## Recovery (Recuperación)

Esta opción permite acceder a un submenú con las siguientes opciones:

- Enable (Activar)
- Disable (Desactivar)
- Report (Informar)

### Activar la Recuperación

Cuando la recuperación está activa, la biblioteca intenta recuperarse de las anomalías internas y completar un comando enviado desde el PC de diagnóstico (o host).

**NOTA:** Cuando la biblioteca está encendida, el conmutador que activa y desactiva la recuperación se coloca automáticamente en posición activa. Esta es la condición predeterminada de esta característica y debe permanecer activada excepto durante la solución de un problema.

Para activar la recuperación:

1. Seleccione el menú Config.
2. Seleccione Recovery.
3. Seleccione Enable.

## Desactivar la Recuperación

Cuando la recuperación está desactivada, un comando que no puede completarse satisfactoriamente en el primer intento generará de inmediato una respuesta con error. Deje siempre activada la recuperación cuando devuelva la biblioteca al estado en línea para el uso del operador.

Para desactivar la recuperación de errores:

1. Seleccione el menú Config.
2. Seleccione Recovery.
3. Seleccione Disable.

## Informar sobre la Recuperación

Esta opción informa del valor actual de recuperación (activado o desactivado).

Para informar del valor actual de recuperación:

1. Seleccione el menú Config.
2. Seleccione Recovery.
3. Seleccione Report.

## Auto Drive Unload (Descarga Automática de la Unidad)

Esta opción permite acceder a un submenú con las siguientes opciones:

- Enable (Activar)
- Disable (Desactivar)
- Report (Informe) (informa del estado actual de Auto Drive Unload)

**NOTA:** De manera predeterminada, Auto Drive Unload está activada. Si desactiva esta característica, las unidades no se descargarán automáticamente en un comando Pick From Drive.

## Barcode Retries (Reintentos de Código de Barras)

Esta opción le permite establecer el número de reintentos de lectura de un código de barras del escáner.

**NOTA:** El valor predeterminado es ocho reintentos. Se recomienda no cambiar este valor.

Report indica el número actual de reintentos establecidos para esa biblioteca específica.

Si selecciona Barcode Retries, aparece un submenú con las siguientes opciones:

- Number of retries (Número de reintentos)
- Report (Informar)

## Auto Inventory (Inventario Automático)

Cuando esta opción está activa, la biblioteca realiza automáticamente un inventario cuando está encendida.

Si selecciona Auto Inventory, aparece un submenú con las siguientes opciones:

- Enable (Activar)
- Disable (Desactivar)
- Report (Informar) (informa si el inventario automático está activado o desactivado)

## Multiple Unit (Unidad Múltiple)

Esto le permite establecer la configuración de la biblioteca en una de las siguientes opciones:

- Single unit (Unidad única)
- Master unit (Unidad principal)
- Slave unit (Unidad secundaria)
- Report (Informar)

## Exabyte

No disponible para las bibliotecas de la serie ESL o TL.

## No Barcode Reader (No Hay Lector de Código de Barras)

Cuando esta opción está desactivada, la biblioteca explora los códigos de barras durante el proceso de inventario. Cuando esta opción está activada, la biblioteca no explora los códigos de barras sino que usa el sensor interno de asidero de cartuchos para determinar la presencia de un cartucho en cada unidad y recipiente.

Si selecciona No Barcode, aparece un submenú con las siguientes opciones:

- Enable (Activar)
- Disable (Desactivar)
- Report (Informar) (informa si la opción “no barcode” está activada o desactivada)

## Clean Tape (Limpiar Cinta)

Esta opción permite acceder a un submenú con las siguientes opciones:

- Enable Clean Tape (Activar Limpieza de Cinta)
- Disable Clean Tape (Desactivar Limpieza de Cinta)
- Report Clean Tape (Informar sobre la Limpieza de Cinta)

## Enable Clean Tape (Activar Limpieza de Cinta)

Utilice esta opción para activar la limpieza automática.

**NOTA:** La activación o desactivación de la limpieza automática por medio del software de diagnóstico es temporal. Una vez reiniciada la biblioteca de cintas, el modo de limpieza automática vuelve al último estado seleccionado por el Controlador de host mediante el comando “Mode Select” (Selección de modo). La biblioteca se entrega con la opción de limpieza automática desactivada.

Para activar la limpieza automática:

1. Seleccione el menú Config.
2. Seleccione Clean Tape.
3. Seleccione Enable Clean Tape.
4. Compruebe, a través de Report Clean Tape (Informar sobre la Limpieza de Cinta), que se activó la limpieza automática.

## Disable Clean Tape (Desactivar Limpieza de Cinta)

Utilice esta opción para desactivar la limpieza automática.

**NOTA:** La activación o desactivación de la limpieza automática por medio del software de diagnóstico es temporal. Una vez reiniciada la biblioteca de cintas, el modo de limpieza automática vuelve al último estado seleccionado por el Controlador de host mediante el comando "Mode Select" (Selección de modo). La biblioteca se entrega con la opción de limpieza automática desactivada.

Para desactivar la limpieza automática:

1. Seleccione el menú Config.
2. Seleccione Clean Tape.
3. Seleccione Disable Clean Tape.
4. Compruebe con Report Clean Tape (Informar sobre la Limpieza de Cinta) que la limpieza automática se ha desactivado.

## Report Clean Tape (Informar sobre la Limpieza de Cinta)

Cuando se selecciona esta opción, se proporciona información (en la Ventana Return Status) acerca de si la opción de limpieza automática está activada o desactivada y proporciona el estado de cada unidad (es decir, si la limpieza es o no necesaria). Además, se muestra información acerca de la ubicación de los recipientes y el número de usos de cada cartucho de limpieza de la biblioteca.

Para mostrar el estado de la función de limpieza automática:

1. Seleccione el menú Config.
2. Seleccione Clean Tape.
3. Seleccione Report Clean Tape.
4. La información aparece en la Ventana Return Status.

## STOP Mode (Modo de Detención)

Stop Mode accede a un submenú con las siguientes opciones; este submenú le permite establecer el estado de la biblioteca durante la solución de problemas:

- Stop On (Detención Activada)
- Stop Off (Detención Desactivada)
- Stop Report (Informe de la Detención)

## Serialization (Serialización)

Esta opción le permite activar la serialización de la biblioteca mediante un submenú que contiene las siguientes opciones:

- Enable (Activar)
- Disable (Desactivar)

**NOTA:** Disable no es un comando válido para las bibliotecas de las series ESL o TL. La serialización siempre está activada.

- Report (Informar)

## Serial # IEEE ID (N.º de Serie e ID IEEE)

Esta opción le permite informar y establecer un número de serie y un ID de IEEE. Seleccione Serial # IEEE para tener acceso a los siguientes submenús:

- Config Serial # (Config. n.º de serie)
- Report Serial # (Informar sobre el n.º de serie)
- Set IEEE ID (Establecer ID de IEEE)
- Report IEEE ID (Informar sobre el ID de IEEE)

**NOTA:** En determinadas bibliotecas de la serie ESL9000 no puede cambiar ni el número de serie ni el ID IEEE debido al proceso de identificación interno de la biblioteca; sin embargo, sí puede obtener informes acerca de estos elementos.

## Identidad P3000

No admitida en las bibliotecas de las series ESL o TL.

## Visible Barcode (Código de Barras Visible)

Esta opción le permite establecer la longitud visible del código de barras entre seis y ocho caracteres. El submenú contiene las siguientes opciones:

- Config Length (Config. Longitud)
- Report Length (Informar Sobre la Longitud)

## Media Type Prefix (Prefijo del Tipo de Medios)

Con esta opción, los caracteres 7º y 8º del código de barras, que identifican los tipos de medios, pueden convertirse en el prefijo de la etiqueta de código de barras.

El submenú contiene las siguientes opciones:

- Enable (Activar)
- Disable (Desactivar)
- Report (Informar)

## Serial Download (Descarga Serie)

Serial Download se utiliza para cargar revisiones del firmware de mecánica con el puerto serie. El firmware descargado mediante este método permanece en la biblioteca hasta que se descarga el nuevo firmware de mecánica.

**NOTA:** El fichero hex (S6211250.HEX) debe copiarse en el mismo directorio que LibDiag.

Para realizar una descarga rápida:

1. Seleccione el menú Config.
2. Seleccione Serial Download.
3. Seleccione el fichero que desea descargar y, a continuación, haga clic en **OK** (Aceptar).
4. Seleccione Y y, a continuación, haga clic en **OK** (Aceptar).

**NOTA:** La descarga tardará en realizarse aproximadamente entre 60 y 90 minutos. Cuando la descarga finalice, aparecerá el mensaje "SERIAL DOWNLOAD COMPLETED" en la Ventana Command Status.



**PRECAUCIÓN:** Para evitar daños en el equipo, no apague la biblioteca durante este proceso.

---

## SCSI Download (Descarga SCSI)

SCSI Download se utiliza para cargar revisiones del firmware de la mecánica con el bus SCSI. El firmware descargado con este método permanece en el sistema hasta que se descarga el nuevo firmware de mecánica.

Para realizar una descarga SCSI:

1. Asegúrese de que la Biblioteca está conectada al Ordenador Host mediante SCSI. (Puede comprobarlo realizando una prueba SCANBUS normal.)
2. Seleccione el menú Config.
3. Seleccione SCSI Download.
4. Seleccione el fichero que desea descargar y, a continuación, haga clic en **OK** (Aceptar).
5. Haga clic en **YES** (Sí) para confirmar.

**NOTA:** La descarga SCSI tardará en realizarse aproximadamente entre 5 y 7 minutos. Cuando la descarga finalice, aparecerá el mensaje "SCSI DOWNLOAD COMPLETE" en la Ventana Command Status.



**PRECAUCIÓN:** Para evitar daños en el equipo, no apague la biblioteca durante este proceso.

---

## Initializing the Library (Inicializar la Biblioteca)

Lleve a cabo el siguiente procedimiento para inicializar la biblioteca después de descargar un nuevo programa o de reemplazar la placa del Controlador de la mecánica:

1. Inicialice la RAM no volátil (NVRAM).
2. Configure la biblioteca para el número de unidades existentes. Puede hacerlo de las siguientes formas:
  - Con la opción Configure System del menú Configuration.
  - Con la opción # of Drives del menú Configure: Library Settings a través del panel de control.
3. Calibre toda la biblioteca con la opción All del submenú Calibrate.
4. Apague y vuelva a encender la biblioteca.



**PRECAUCIÓN:** Cuando reinicie la biblioteca, no suministre alimentación a la biblioteca durante al menos 15 segundos antes de volver a encenderla.

---

## Comando Abort (Anular)

Esta característica le permite finalizar o cancelar cualquier prueba que se esté llevando a cabo.

Para anular una prueba:

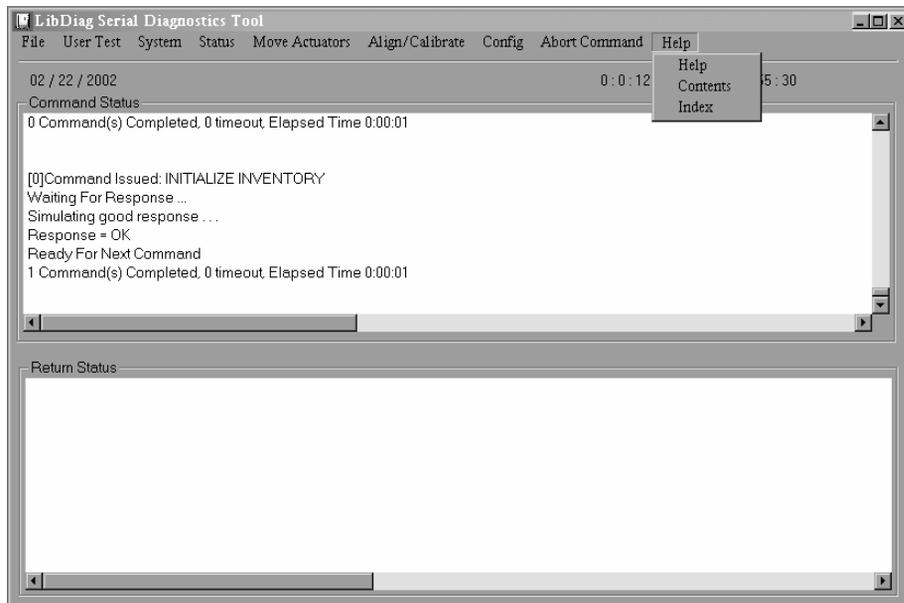
1. Inicie una prueba del menú desplegable excepto Home All.
2. Una vez que la prueba esté en curso, seleccione Abort Command.

**NOTA:** Es posible que este comando tarde varios segundos en tener efecto.

## Help (Ayuda)

Con esta característica puede tener acceso al fichero de ayuda asociado al programa. Aparecerá un submenú con las siguientes opciones:

- Help (Ayuda)
- Contents (Contenido)
- Index (Índice)



**Figura 3–15: Menú Help**



---

# Índice

## A

- actuador status (estado del accionador) 3–13
- advertencia
  - símbolo de conexión de interfaz de red, definición viii
  - símbolo de peligro de descarga eléctrica, definición viii
  - símbolo de sobrepeso, definición ix
  - símbolo de superficie caliente, definición viii
  - símbolo de varias fuentes de alimentación, definición viii
  - símbolo y definición vii
- auto drive unload (descarga automática de la unidad) 3–44
- auto inventory (inventario automático) 3–45
- ayuda
  - obtención ix

## B

- biblioteca
  - conexión al PC de diagnóstico 1–2
  - desconexión 1–3
- bin position (posición del recipiente) 3–32
- bin systest (prueba de sistema de recipiente) 3–10
- bin/drive systest (prueba de sistema de recipiente/unidad) 3–11

## C

- cable, RS-232, conexión 1–2
- calibración, informe 3–10

- captura de comandos 3–8
  - cartucho
    - colocación 3–27
    - lectura del código de barras 3–28
    - selección 3–27
  - clean tape (limpiar cinta) 3–46
  - código de barras
    - lectura del cartucho 3–28
    - reintentos 3–45
  - colocación de un cartucho 3–27
  - comando abort (anular) 3–51
  - comandos
    - captura 3–8
    - entrada de usuario 3–7
  - conexión de interfaz de red, símbolo y definición viii
  - conexión del cable RS-232 1–2
  - configure storage (configurar almacenamiento) 3–41
  - configure system (configurar sistema) 3–39
- ## D
- direcciones de páginas Web, definición de signos convencionales vii
  - display serial # (mostrar nº de serie) 3–15
  - documentación relacionada vii
  - documentación, relacionada vii
  - documento
    - signos convencionales vii
  - drive position (posición de la unidad) 3–35

## E

- eje horizontal 3–18
  - funciones de los submenús 3–18
- ejercitar
  - asidero 3–10
  - extensión 3–10
  - horizontal 3–10
  - rotatorio 3–10
  - vertical 3–10
- element status (estado del elemento) 3–16
- entrada del usuario, definición de signo
  - convencional vii
- espacio en disco requerido 1–1
- estadísticas
  - informe 3–13
  - reiniciar 3–14
- estado
  - accionador 3–13

## F

- ficheros de prueba, definidos por el usuario 3–8
- firmware
  - SCSI download (descarga SCSI) 3–49
  - serial download (descarga serie) 3–49
- funciones de los submenús de la puerta de la unidad 3–23
- funciones de los submenús del asidero 3–22
- funciones de los submenús del eje de extensión 3–20
- funciones de los submenús del eje vertical 3–19
- funciones de los submenús del mecanismo de transferencia 3–24
- funciones de los submenús del mecanismo rotatorio 3–22
- funciones de los submenús del puerto de carga 3–25
- funciones del submenú calibrate 3–30

## H

- help (ayuda)
  - mensajes de error en línea 1–4
  - menú 3–51
  - uso 1–4
- home all (inicio total) 3–18

## I

- ID SCSI
  - establecimiento de la biblioteca 3–30
  - establecimiento de la unidad 3–31
  - reinicialización de la unidad 3–31
  - visualización 3–31
- importante, definición viii
- init inventory (inicializar inventario) 3–42
- init non-vol RAM (inicializar RAM no volátil) 3–43
- init PTM inventory (inicializar inventario de PTM) 3–42
- initialization (inicialización) 3–42
- initializing the library (inicializar la biblioteca) 3–50
- instalación del software 1–1

## L

- library SCSI ID (ID SCSI de biblioteca) 3–30
- load port position (posición de puerto de carga) 3–36
- loop mode (modo de ciclo) 3–5

## M

- media type prefix (prefijo de tipo de medios) 3–49
- mensajes de error 1–4
- menú
  - align/calibrate (alineal/calibrar) 3–29
  - configuration (configuración) 3–38
  - elementos, definición de signo convencional vii

menú *continúa*

- estructura 3-2
- help (ayuda) 3-51
- move actuators (mover accionadores) 3-17
- secuencias, definición de signo
  - convencional vii
- status (estado) 3-12
- system tests (pruebas del sistema) 3-9
- user tests (pruebas de usuario) 3-5
- menú align/calibrate (alineal/calibrar) 3-29
- menú configuration (configuración) 3-38
- menú move actuators (mover accionadores) 3-17
- menú principal 1-4, 2-2, 3-1
- menú status (estado) 3-12
- menú system tests (pruebas del sistema) 3-9
- move cartridges (mover cartuchos) 3-26
- multiple unit (unidad múltiple) 3-45

**N**

- no barcode reader (no hay lector de código de barras) 3-46
- nombres de aplicaciones, definición de signos convencionales vii
- nombres de botones, definición de signos convencionales vii
- nombres de comandos, definición de signo convencional vii
- nombres de cuadros de diálogo, definición de signo convencional vii
- nombres de ficheros, definición de signos convencionales vii
- nota, definición viii
- números de modelo
  - ESL9000 3-40
  - TL800 3-40

**P**

- peligro de descarga eléctrica, símbolo y definición viii
- precaución, símbolo y definición viii
- PTM position (posición del PTM) 3-37

**R**

- random bin systest (prueba de sistema aleatoria de recipientes) 3-11
- random bin/drive systest (prueba de sistema aleatoria de recipiente/unidad) 3-11
- random systest (prueba de sistema aleatoria) 3-11
- recovery (recuperación) 3-43
- recuento de ciclo, definición 3-6
- report drive (informar sobre la unidad) 3-32
- report lib. SCSI ID (informar del ID SCSI de la bib.) 3-31
- report statistics (proporcionar datos estadísticos) 3-13
- report storage (informe de almacenamiento) 3-42
- report system (informe del sistema) 3-41
- reset drive (reiniciar unidad) 3-31
- reset statistics (reiniciar estadísticas) 3-14
- respuestas del sistema, definición de signo convencional vii

**S**

- SCSI download (descarga SCSI) 3-49
- selección de un cartucho 3-27
- self test all (autocomprobación total) 3-17
- serial # IEEE ID (n.º de serie e ID IEEE) 3-48
- serial download (descarga serie) 3-49
- serialización 3-48
- servicio técnico ix
- signos convencionales
  - direcciones de páginas Web vii
  - documento vii
  - elementos de menú, definición vii
  - entrada del usuario, definición vii
  - nombres de aplicación, definición vii
  - nombres de botones, definición vii
  - nombres de comandos, definición vii
  - nombres de cuadros de diálogo, definición vii
  - nombres de ficheros, definición vii
  - respuestas del sistema, definición vii

- signos convencionales *continúa*
    - secuencias de menú, definición vii
    - teclas, definición vii
    - variables vii
  - símbolos
    - en el equipo viii
    - en el texto vii
  - símbolos en el equipo viii
  - símbolos en el texto vii
  - sobrepeso, símbolo y definición ix
  - software
    - ejecución 1-3
    - espacio en disco requerido 1-1
    - estructura de menús 2-1
    - instalación 1-1
    - menú principal 1-4, 2-2
    - salida 1-5
    - ventana command status (estado de comando) 2-3
    - ventana return status (devolver estado) 2-3
  - STOP mode (Modo de detención) 3-47
  - superficie caliente, símbolo y definición viii
  - system info (información del sistema) 3-15
  - system monitor (monitor del sistema) 3-16
  - system info (información de la prueba de sistema) 3-14
- T**
- teclas del teclado, definición de signo convencional vii
  - track mode (modo de seguimiento) 3-6
- U**
- unidad, información 3-32
  - unload tape (descargar cinta) 3-25
  - user input command (comando de entrada de usuario) 3-7
  - user tests (pruebas de usuario) 3-5
- V**
- variables, definición de signo convencional vii
  - varias fuentes de alimentación, símbolo y definición viii
  - velocidad en baudios, selección 1-3
  - ventana command status (estado de comando) 2-3
  - ventana return status (devolver estado) 2-3
  - visible barcode (código de barras visible) 3-48