

**IBM Spectrum Virtualize for Public
Cloud、IBM Spectrum Virtualize for SAN** ボ
リューム・コントローラーと **Storwize** ファミ
リー

コマンド・ライン・インターフ
ェース ユーザーズ・ガイド

IBM

— お願い —

本書および本書で紹介する製品をご使用になる前に、1191 ページの『特記事項』に記載されている情報をお読みください。

本装置は、高調波電流規格 JIS C 61000-3-2 に適合しています。

本製品およびオプションに電源コード・セットが付属する場合は、それぞれ専用のものになっていますので他の電気機器には使用しないでください。本体機器提供後に、追加で電源コード・セットが必要となった場合は、補修用の取扱いとなります。

本書は、バージョン 8、リリース 2、モディフィケーション 1、および新しい版で明記されていない限り、以降のすべてのリリースおよびモディフィケーションに適用されます。

お客様の環境によっては、資料中の円記号がバックスラッシュと表示されたり、バックスラッシュが円記号と表示されたりする場合があります。

原典： IBM Spectrum Virtualize for Public Cloud, IBM Spectrum
Virtualize for SAN Volume Controller and Storwize Family
Command-Line Interface User's Guide

発行： 日本アイ・ビー・エム株式会社

担当： トランスレーション・サービス・センター

© Copyright IBM Corporation 2003, 2018.

目次

表	xi
-------------	-----------

本書について	xiii
------------------	-------------

本書の対象読者	xiii
アクセシビリティ	xiii
強調	xiii
資料および関連ライブラリー	xiii
構文図	xv
用語	xvi
CLI 特殊文字	xvii
CLI でのワイルドカードの使用	xvii
データ・タイプと値の範囲	xviii
CLI コマンドとパラメーター	xxiv
CLI フラグ	xxiv
CLI メッセージ	xxv
CLI の推奨されないコマンドおよび廃止された コマンド	xxv
容量インディケータの概要	xxvii
-filtervalue パラメーターの属性	xxviii

第 1 章 SSH クライアントのセットアップ 1

Windows ホスト上での SSH クライアントのセット アップ	2
PuTTY を使用した SSH 鍵ペアの生成	2
CLI の PuTTY セッションの構成	3
PuTTY を使用した CLI への接続	4
CLI の PuTTY セッションの開始	6
AIXまたは Linuxホスト上での SSH クライアントの 準備	7
OpenSSH を使用した SSH 鍵ペアの生成	8
OpenSSH を使用した CLI への接続	8
ローカル・ユーザーおよびリモート・ユーザーの処理 対話式 SSH セッションで使用可能な UNIX コマン ド	10
PuTTY pscp または openssh scp を使用したソフト ウェア更新ファイルのコピー	10

第 2 章 CLI の使用 13

CLI を使用したクラスター化システムの時刻の設定 クラスターの日時の設定	14
CLI を使用したライセンス設定値の表示および更新 CLI を使用したクラスター化システム・プロパティ の表示	15
CLI を使用したパスワードの保守	16
ダンプ・コマンドを使用したディレクトリーの処理 CLI を使用したクラスター化システムへの修復済み ノードの再追加	17
CLI を使用したノード属性の表示	22
CLI を使用した MDisk のディスカバー	23
CLI を使用したストレージ・プールの作成	24

CLI を使用したストレージ・プールへの MDisk の 追加	27
CLI を使用したクォーラム・ディスクの設定	28
CLI を使用したコピー・サービス、ボリューム・ミ ラーリング、および RAID アレイの使用可能メモリ ー容量の変更	29
CLI を使用したボリュームの作成	32
ボリュームへのコピーの追加	35
ボリュームからのコピーの削除	35
ホスト・オブジェクトの構成	36
CLI を使用したホスト・マッピングの作成	37
CLI を使用した FlashCopy マッピングの作成	38
CLI を使用した FlashCopy マッピングの準備と 開始	39
CLI を使用した FlashCopy マッピングの停止	40
CLI を使用した FlashCopy マッピングの削除	41
CLI を使用した FlashCopy 整合性グループの作成 とマッピングの追加	41
CLI を使用した FlashCopy 整合性グループの準 備と開始	43
CLI を使用した FlashCopy 整合性グループの停 止	45
CLI を使用した FlashCopy 整合性グループの削 除	45
CLI を使用したメトロ・ミラー関係、グローバル・ ミラー関係、またはアクティブ/アクティブ関係の作 成	46
CLI を使用したメトロ・ミラー関係、グローバ ル・ミラー関係、またはアクティブ/アクティブ 関係の変更	47
CLI を使用したメトロ・ミラー関係、グローバ ル・ミラー関係、またはアクティブ/アクティブ 関係の開始および停止	47
CLI を使用したメトロ・ミラー関係、グローバ ル・ミラー関係、またはアクティブ/アクティブ 関係の進行状況の表示	48
CLI を使用したメトロ・ミラー関係またはグロー バル・ミラー 関係の切り替え	49
CLI を使用したメトロ・ミラー関係、グローバ ル・ミラー関係、またはアクティブ/アクティブ 関係の削除	49
CLI を使用したメトロ・ミラー、グローバル・ミラ ー、またはアクティブ/アクティブ整合性グループの 作成	50
CLI を使用したメトロ・ミラー、グローバル・ミ ラー、またはアクティブ/アクティブ整合性グル ープの変更	50
CLI を使用したメトロ・ミラー、グローバル・ミ ラー、またはアクティブ/アクティブ整合性グル ープのコピー・プロセスの開始および停止	51

CLI を使用したメトロ・ミラー、グローバル・ミラー、またはアクティブ/アクティブ整合性グループの削除	51
CLI を使用したメトロ・ミラー協力関係とグローバル・ミラー 協力関係の作成	52
CLI を使用したメトロ・ミラー協力関係とグローバル・ミラー 協力関係の変更	53
CLI を使用したメトロ・ミラー協力関係とグローバル・ミラー 協力関係の開始と停止	54
CLI を使用したメトロ・ミラー協力関係とグローバル・ミラー 協力関係の削除	55
CLI を使用したノードの WWNN の判別	55
CLI を使用したノード従属ボリュームのリスト	56
ホスト上の装置 ID からのボリューム名の判別	57
ボリュームのマップ先のホストの判別	58
CLI を使用したボリュームと MDisk の関係の判別	58
CLI を使用した MDisk とコントローラー LUN との間の関係の判別	59
CLI を使用したシステムのサイズの拡張	59
システムのサイズを増やすためのノードの追加	60
CLI を使用した、ミラーリング・ボリューム・コピーの検証と修復	63
CLI を使用したシン・プロビジョニング・ボリュームの修復	65
CLI を使用したオフライン・ボリュームのリカバリ	65
CLI を使用したノードのリカバリーと元のシステムへの再追加	66
CLI を使用したオフライン・ボリュームのリカバリー	67
CLI を使用した元の入出力グループへのオフラインボリュームの移動	68
交換されたホスト HBA の WWPN の変更の記録	68
CLI を使用したボリュームの拡張	70
AIX ホストにマップされるボリュームの拡張	70
CLI を使用した Microsoft Windows ホストにマップされているボリュームの拡張	71
CLI を使用したボリュームの縮小	71
CLI を使用したエクステントのマイグレーション	73
CLI を使用したプール間のボリュームのマイグレーション	74
CLI を使用した入出力グループ間のボリュームの移動	76
CLI を使用したイメージ・モード・ボリュームの作成	77
CLI を使用したイメージ・モード・ボリュームへのデータのマイグレーション	78
CLI を使用したシステムからのノードの削除	79
CLI を使用したシステム保守手順の完了	81
CLI を使用したシステム IP アドレスの変更	81
CLI を使用したシステムのゲートウェイ・アドレスの変更	83
CLI を使用したシステムの関係帯域幅の変更	83
iSCSI または iSER ホストを使用するためのシステムの構成	84
CLI を使用した iSCSI 別名の構成または変更	86

CLI を使用した iSNS サーバー・アドレスの構成	87
CLI を使用したシステム iSCSI 認証の構成	87
CLI を使用したシステム iSCSI 認証または iSER 認証の構成	87
CLI を使用したリモート認証サービスの構成	88
CLI を使用した Lightweight Directory Access Protocol (LDAP) によるリモート認証サービスの構成	89
ユーザー・グループの変更	90
ユーザーの変更	91
CLI を使用した SNMP 通知の管理	92
CLI を使用した syslog 通知のセットアップ	93
E メール通知を使用したコール・ホームのセットアップ	94
CLI を使用した E メール・サーバーのセットアップ	96
CLI を使用したユーザー・パスワードの変更	97
CLI を使用したロケール設定の変更	97
CLI を使用したフィーチャー・ログの表示	98
CLI を使用したエラー・ログの分析	98
CLI を使用したシステムのシャットダウン	99
CLI を使用したシステムの自動更新	99

第 3 章 アレイ・コマンド 103

charray	103
charraymember	105
lsarray	108
lsarrayinitprogress	116
lsarraylba	118
lsarraymember	119
lsarraymembergoals	123
lsarraymemberprogress	126
lsarrayrecommendation	129
lsarraysyncprogress	132
lspotentialarraysize	133
mkarray	135
mkdistributedarray	138
recoverarray	142
recoverarraybycluster (廃止)	142
recoverarraybysystem	143
rmarray	143

第 4 章 監査ログ・コマンド 145

catauditlog	145
dumpauditlog	146
lsauditlogdumps (非推奨)	148

第 5 章 バックアップおよびリストア・コマンド 149

svconfig	149
svconfig backup	150
svconfig clear	151
svconfig cron	152
svconfig recover	152
svconfig restore	153

第 6 章 クラウド・コマンド 157

cfgcloudcallhome	157
cfgcloudstorage	158
querycloudstoragecandidate	158
chcloudaccountawss3	159
chcloudaccountswift	162
chcloudcallhome	165
lscloudaccount	165
lscloudaccountusage	168
lscloudaccountimportcandidate	169
lscloudcallhome	171
mkcloudaccountawss3	172
mkcloudaccountswift	173
rmcloudaccount	175
sendcloudcallhome	176
testcloudaccount	176

第 7 章 クラスター化システムのコマンド 179

addnode (SAN ボリューム・コントローラー Storwize V5100のみ)	179
addiscsistorageport	183
cfgportip	185
chbanner	192
chportib	193
chcluster (廃止)	194
chiogrp	194
chiscsistorageport	199
chiscsiportauth	202
chnode	203
chnodebattery	205
chnodebootdrive	206
chnodehw (SVC) / chnodecanisterhw (Storwize フ ァミリー製品)	207
chquorum	209
chsecurity	211
chsite	213
chsra	213
chsystem	216
chsystemcert	225
chsystemip	228
chthrottle	230
cleardumps	231
cpdumps	232
detectiscsistorageportcandidate	234
dumpconfig (廃止)	236
help	236
lsclustercandidate (廃止)	237
lscluster (廃止)	237
lsclusterip (廃止)	237
lsclusterstats (廃止)	237
lsdiscoverystatus	238
lsfabric	239
lsnvmefabric	243
lsfcportcandidate	244
lsiscsiportauth	245

lsiscsistorageport	246
lsiscsistorageportcandidate	250
lsiogrp	253
lshbaportcandidate (非推奨)	257
lsiogrpghost	257
lsiogrpcandidate	258
lsiosstatsdumps (非推奨)	259
lsiotracedumps (非推奨)	259
lsnode (SVC) / lsnodecanister (Storwize ファミ リー製品)	259
lsnodebattery	265
lsnodebootdrive	268
lsnodecandidate (SAN ボリューム・コントローラ ー)	271
lsnodecanisterstats	272
lsnodedependentvdisks (非推奨)	278
lsnodehw (SVC) / lsnodecanisterhw (Storwize フ ァミリー製品)	278
lsnodestats (SVC) / lsnodecanisterstats (Storwize ファミリー製品)	280
lsnodevpd (SVC) / lsnodecanistervpd (Storwize ファミリー製品)	288
lsportusb	297
lsportip	300
lsportfc	309
lsportsas	312
lsquorum	314
lsroute	316
lstimezone	317
lssasportcandidate	318
lssecurity	319
lssite	321
lssra	323
lsthrottle	325
lssystem	327
lssystemcert	341
lssystemip	343
lssystemstats	345
lstargetportfc	350
satask mkcluster	353
mkcluster (非推奨)	354
mkquorumapp	354
mkthrottle	355
ping	357
rmiscsistorageport	358
rmnode (SVC) / rmnodecanister (Storwize ファミ リー製品)	358
rmportip	361
rmthrottle	361
setclustertime (廃止)	362
setsystemtime	362
setpwdreset	363
settimezone	363
showtimezone	364
startstats	365
stopstats (非推奨)	366

stopcluster (廃止)	367
stopsystem	367
swapnode	369

第 8 章 クラスター化システムの診断および保守支援機能コマンド 373

applysoftware	373
caterlog (非推奨)	377
caterlogbyseqnum (非推奨)	377
cherrstate (非推奨)	377
chdnsserver	377
cheventlog	378
chsyslogserver	378
clearerrlog	380
cpfabricdumps (廃止)	380
dumpperrlog	381
finderr	381
setevent (廃止)	382
lscimomdumps (非推奨)	382
lscopystatus	382
lsdumps	383
lsdnsserver	385
lserrlogbyfcconsistgrp (非推奨)	386
lserrlogbyfcmap (非推奨)	386
lserrlogbyhost (非推奨)	386
lserrlogbyiogrp (非推奨)	386
lserrlogbymdisk (非推奨)	386
lserrlogbymdiskgrp (非推奨)	386
lserrlogbynode (非推奨)	386
lserrlogbyrcconsistgrp (非推奨)	386
lserrlogbyrcrelationship (非推奨)	387
lserrlogbyvdisk (非推奨)	387
lserrlogdumps (非推奨)	387
lsfeaturedumps (非推奨)	387
lseventlog	387
lssyslogserver	393
lssoftwaredumps (非推奨)	395
lssoftwareupgradestatus (非推奨)	395
lssystemsupportcenter	395
lsupdate	397
mkdnsdserver	400
mksyslogserver	401
mksystemsupportcenter	403
rmdnsdserver	405
rmsyslogserver	405
rmsystemsupportcenter	406
setlocale	406
svqueryclock	408
writesernum	408

第 9 章 コントローラー・コマンド . . . 411

chcontroller	411
lscontroller	413
lscontrollerdependentvdisks	417

第 10 章 ドライブ・コマンド 419

applydrivesoftware	419
chdrive	422
lsdrive	424
lsdriveclass	430
lsdrivefirmwareprogress	433
lsdrivelba	434
lsdriveprogress	436
lsdriveupgradeprogess	437
triggerdrivedump	440
utilitydriveupgrade	440

第 11 章 E メールおよびイベント通知コマンド 443

chemail	443
chemailserver	445
chemailuser	446
chsnmpserver	448
lsemailserver	449
lsemailuser	450
lssnmpserver	451
mkemailserver	452
mkemailuser	453
mksnmpserver	455
rmemailserver	456
rmemailuser	457
rmsnmpserver	457
sendinventoryemail	458
setemail (廃止)	458
startemail	459
stopemail	459
testemail	460

第 12 章 エンクロージャー・コマンド 461

addcontrolenclosure	461
addcontrolenclosure	462
chenclosure	463
chenclosurecanister	464
chenclosuredisplaypanel	466
chenclosurepsu	466
chenclosuresem	467
chenclosureslot	467
satask chenclosurevpd (非推奨)	469
lsenclosure	469
lsenclosurebattery	473
lscontrolenclosurecandidate (Storwize ファミリー製品のみ)	476
lsenclosurecanister	477
lsenclosurechassis	480
lsenclosuredisplaypanel	482
lsenclosurefanmodule	483
lsenclosurepsu	485
lsenclosuresem	488
lsenclosureslot	490
lsenclosurestats	494
lssasfabric	497

resetleds	500
triggerenclosedump	500

第 13 章 暗号化コマンド 503

chencryption	503
chkeyserver	505
chkeyserverisklm	507
chkeyserverkeysecure	508
lsencryption	509
lskeyserver	511
lskeyserverisklm	513
lskeyserverkeysecure	515
mkkeyserver	517
rmkeyserver	519
testkeyserver	519

第 14 章 ライセンス交付とフィーチャー設定のコマンド 521

activatefeature	521
chlicense	522
deactivatefeature	524
lsfeature	525
lslicense	527

第 15 章 FlashCopy コマンド 531

chfcconsistgrp	531
chfcmap	531
lsfcconsistgrp	534
lsfcmap	536
lsfcmapcandidate	540
lsfcmapprogress	541
lsfcmapdependentmaps	542
lsrmvdiskdependentmaps	543
mkfcconsistgrp	544
mkfcmap	545
prestartfcconsistgrp	548
prestartfcmap	550
rmfcconsistgrp	551
rmfcmap	552
startfcconsistgrp	553
startfcmap	554
stopfcconsistgrp	556
stopfcmap	557

第 16 章 ホスト・コマンド 561

addhostclustermember	561
addhostiogr	562
addhostport	562
chhost	564
chhostcluster	567
lshost	569
lshostcluster	574
lshostclustermember	576
lshostclustervolumemap	578
lshostiogr	580
lshostiplogin	580

lsiscsias	587
mkhost	589
mkhostcluster	591
mkvolumehostclustermap	593
rmhost	594
rmhostcluster	595
rmhostclustermember	596
rmvolumehostclustermap	597
rmhostiogr	598
rmhostport	599

第 17 章 情報コマンド 601

ls2145dumps (非推奨)	601
lsconfigdumps (廃止)	601
lssshkeys (廃止)	601

第 18 章 ライブ・ダンプ・コマンド 603

cancellivedump	603
lslivedump	603
preplivedump	604
triggerlivedump	605

第 19 章 管理対象ディスク・コマンド 607

addmdisk	607
applymdisksoftware (廃止)	609
chmdisk	609
detectmdisk	611
dumpallmdiskbadblocks	613
dumpmdiskbadblocks	614
includemdisk	615
lsmdisk	615
lsmdiskdumps (非推奨)	623
lsmdisklba	623
lsmdiskcandidate	625
lsmdiskextent	626
lsmdiskmember	628
setquorum (非推奨)	630
triggermdiskdump (廃止)	630

第 20 章 コピー・サービス・コマンド 631

chpartnership	631
chrcconsistgrp	634
chrcrelationship	636
lspartnership	641
lspartnershipcandidate	645
lsrccconsistgrp	646
lsrcrelationship	650
lsrcrelationshipcandidate	655
lsrcrelationshipprogress	656
mkfcpartnership	657
mkippartnership	658
mkpartnership (廃止)	660
mkrccconsistgrp	660
mkrcrelationship	661
rmpartnership	665
rmrccconsistgrp	665

rmrcrelationship	666
startcrconsistgrp	667
startcrrelationship	670
stopcrconsistgrp	673
stopcrrelationship	676
switchcrconsistgrp	678
switchcrrelationship	679

第 21 章 マイグレーション・コマンド 681

lsmigrate	681
migrateexts	682
migratetoimage	683
migratevdisk	686

第 22 章 サービス情報コマンド 689

sainfo host	689
sainfo lsbootdrive	690
sainfo lscmdstatus	692
sainfo lsfiles	694
sainfo lshardware	695
sainfo lsnodeip	696
sainfo lsnodeipconnectivity	698
sainfo lsservicenodes	699
sainfo lsservicerecommendation	701
sainfo lsservicestatus	702
sainfo traceroute	713

第 23 章 保守モード・コマンド (廃止) 715

applysoftware (廃止)	715
svcservicemodetask cleardumps (廃止)	715
svcservicemodetask dumperrlog (廃止)	715
exit (廃止)	715

第 24 章 保守モードの情報コマンド (廃止) 717

ls2145dumps (廃止)	717
lscimondumps (廃止)	717
lsclustervpd (廃止)	717
lserrlogdumps (廃止)	717
lsfeaturedumps (廃止)	717
lsiostatsdumps (廃止)	717
lsiotracedumps (廃止)	717
lsmdiskdumps (廃止)	717
lssoftwaredumps (廃止)	718

第 25 章 サービス・タスク・コマンド 719

satask chbootdrive	719
chnodeled	720
satask chnodeip	721
satask chnodeusb	723
chserviceip	724
satask chvypd	726
chwwwn	729
cpfiles	730
satask downloadsoftware	731
dumpinternallog (廃止)	733

sataskinstallsoftware	733
leavecluster	734
metadata	735
satask overridequorum	737
rescuenode	738
resetpassword	738
restartservice	739
satask setlocale	740
setpacedccu	741
settempsshkey	742
satask snap	742
startservice	744
stopnode	744
stopservice	745
satask supportupload	746
t3recovery	748

第 26 章 サービス・ノード情報コマンド 749

sninfo lsnodestatus	749
sninfo lsnonce	750

第 27 章 サービス・ノード・タスク・コマンド 753

sntask chnode	753
sntask cleansnap	754
sntask initnode	755
sntask rmnode	756
sntask snap	757
sntask startnode	758
sntask stopnode	758

第 28 章 ストレージ・プール・コマンド 759

chmdiskgrp	759
lsfreeextents	761
lsmdiskgrp	762
mkmdiskgrp	772
rmmdisk	778
rmmdiskgrp	780

第 29 章 ユーザー管理コマンド 783

chauthservice	783
chcurrentuser	785
chldap	786
chldapserver	789
chnaskey	791
chuser	792
chusergrp	793
lscurrentuser	794
lsldap	795
lsldapserver	796
lsuser	798
lsusergrp	800
mkldapserver	801

mkuser.	802
mkusergrp	804
rmldapserver	807
rmuser.	807
rmusergrp	808
testldapserver.	809

第 30 章 ボリューム・コマンド 811

addvolumecopy	811
addvdiskcopy	815
addvdiskaccess.	824
analyzevdisk	826
analyzevdiskbysystem	826
backupvolume	827
backupvolumegroup	828
chvdisk	829
chvolumegroup	835
expandvdisksize	835
lsdependentvdisks	839
lshostvdiskmap.	840
lsmetadatavdisk	843
lsrepairsevdiskcopyprogress.	844
lsrepairvdiskcopyprogress	845
lssevdiskcopy	847
lsvdisk	855
lsvdiskaccess	872
lsvdiskanalysis	874
lsvdiskanalysisprogress	877
lsvdiskcopy.	878
lsvdiskdependentmaps	886
lsvdiskextent	887
lsvdiskfcmappcopies	888
lsvdiskfcmappings	889
lsvdiskhostmap.	890
lsvdisklba	892
lsvdiskmember	894
lsvdiskprogress	895
lsvdisksyncprogress.	896
lsvolumebackup.	898
lsvolumebackupgeneration	900

lsvolumebackupprogress.	902
lsvolumegroup	904
lsvolumerestoreprogress	906
mkmetadatavdisk	909
mkvdisk	909
mkvdiskhostmap.	922
mkvolume	925
mkvolumegroup	930
mkimagevolume	930
movevdisk	933
recovervdisk	935
recovervdiskbycluster (廃止).	935
recovervdiskbyiogrp.	935
recovervdiskbysystem	936
repairsevdiskcopy	937
repairvdiskcopy	938
restorevolume	939
rmvdisk	941
rmmetadatavdisk	944
rmvdiskcopy.	945
rmvdiskaccess	946
rmvdiskhostmap.	947
rmvolume	948
rmvolumecopy	950
rmvolumegroup	951
rmvolumebackupgeneration	952
shrinkvdisksize	953
splitvdiskcopy.	956

第 31 章 コマンド・ライン・インター フェース・メッセージ 961

付録. システムのアクセシビリティ機能 1189

特記事項 1191

商標 1192

索引 1195

表

1. ヘルプ、サービス、および資料に関する IBM Web サイト	xiv	46. lsnodevpd および lsnodecanistervpd の属性値	289
2. SAN ボリューム・コントローラー Storwize V5100のライブラリー	xiv	47. lsportusb の出力	298
3. Storwize V5100のライブラリー	xiv	48. lsportip の出力	302
4. 構文図	xv	49. lsportfc の出力	310
5. 省略語	xvi	50. lsportsas の出力	313
6. データ・タイプ	xix	51. lsquorum 出力	315
7. 容量標識	xxvii	52. lssasportcandidate の出力	319
8. 対話式 SSH セッションに関する UNIX コマンド	10	53. lssecurity の属性値	320
9. エクステンツ・サイズ別の最大ボリューム容量	26	54. lssite の属性値	322
10. 必要なメモリーの例	29	55. lssra の出力	324
11. RAID レベルの比較	30	56. lsthrottle の出力	326
12. ボリューム・コピーの再同期速度	33	57. lssystem の出力	327
13. charraymember のオプションの組み合わせ	106	58. lssystemcert の出力	341
14. アレイ出力	110	59. lssystemip 出力	344
15. lsarrayinitprogress の出力	117	60. lssystemstats の属性値	346
16. lsarraylba の出力	119	61. Stat_name フィールドの値	347
17. lsarraymember の出力	121	62. lstargetportfc の出力	351
18. lsarraymembergoals の出力	124	63. lsdnsserver の出力	385
19. lsarraymemberprogress の出力	127	64. lseventlog の出力	389
20. lsarrayrecommendation の出力	130	65. lssyslogserver の出力	394
21. lsarraysyncprogress の出力	133	66. lssystemsupportcenter の出力	396
22. lspotentialarraysize の出力	135	67. lscontroller 出力	415
23. querycloudstoragecandidate の出力	159	68. lsdrive の出力	426
24. lscloudaccount の出力	166	69. lsdriveclass の出力	432
25. lscloudaccountusage の出力	168	70. lsdrivefirmwareprogress の属性値	434
26. lscloudaccountimportcandidate の出力	170	71. lsdrivelba の出力	435
27. lscloudcallhome の出力	171	72. lsemailer の出力	449
28. RAID アレイ、コピー・サービス、およびボリューム・ミラーリングに必要なメモリー	197	73. lsclosure の出力	470
29. RAID レベルの比較	198	74. lsclosurebattery の出力	474
30. エクステンツ・サイズに応じた予約済みエクステンツ数	210	75. lscontrolenclosurecandidate の属性値	476
31. IP アドレス・リストの形式	229	76. lsclosurecanister の出力	478
32. lsnvmeabric の出力	244	77. lsclosurechassis の出力	481
33. lsfcportcandidate の出力	245	78. lsclosuredisplaypanel 出力	482
34. lsiscsiportauth の出力	246	79. lsclosurefanmodule の属性値	484
35. lsiscsistorageport の出力	248	80. lsclosurepsu の出力	486
36. lsiscsistorageportcandidate の出力	251	81. lsclosuresem の出力	489
37. lsnode または lsnodecanister の属性値	261	82. lsclosureslot の出力	492
38. lsnodebattery の属性値	265	83. lsclosurestats の出力	495
39. lsnodebootdrive の属性値	269	84. stat_name フィールドの値	497
40. lsnodecandidate の出力	272	85. lssasfabric の出力	498
41. ノード・キャニスターの属性値	273	86. lsencryption の出力	510
42. Stat_name フィールドの値	273	87. ~lskeyserver の出力	512
43. lsnodehw および lsnodecanisterhw の属性値	279	88. lskeyserverisklm の出力	514
44. lsnodestats または lsnodecanister の属性値	281	89. lskeyserverkeysecure の出力	516
45. Stat_name フィールドの値	282	90. lsfeature の出力	526
		91. lslicense の出力	528
		92. レート、データ・レート、および 1 秒当たりのグリーン数の値の関係	533
		93. レート、データ・レート、および 1 秒当たりのグリーン数の値の関係	547

94. lshost の出力	573	119. 子プールとストレージ・プールのパラメータ の相違点	775
95. lshostcluster の出力	575	120. lsldap の属性値.	796
96. lshostclustermember の出力	577	121. lsldapsrvr の属性値.	797
97. lshostclustervolumemap の出力	578	122. testldapsrvr の属性値	810
98. svcinfolshostiplogin の出力	581	123. ストレージ・プール Easy Tier 設定	820
99. lsiscsiauth の出力	588	124. <i>syncrate</i> 値とコピーされるデータ/秒との関係	823
100. lslivedump 出力	604	125. <i>syncrate</i> 値とコピーされるデータ/秒との関係	834
101. MDisk 出力	618	126. lsmetadatavdisk の出力	843
102. lsmdisklba コマンドの出力.	624	127. ストレージ・プールおよびボリュームの Easy Tier 設定	851
103. lspartnership の属性値	642	128. Easy Tier の状況値	862
104. lsrconsistgrp コマンドの出力値	647	129. lsvdiskanalysis の出力	875
105. lsrcrelationship コマンドの属性と値	651	130. lsvdiskanalysisprogress の出力	877
106. stopprconsistgrp 整合性グループの状態	675	131. ストレージ・プールおよびボリュームの Easy Tier 設定	882
107. stopprcrelationship 整合性グループの状態	677	132. lsvdisklba コマンド出力のシナリオ	893
108. lsbootdrive の属性値	690	133. lsvolumebackup の出力	899
109. lscmdstatus の出力	692	134. lsvolumebackupgeneration の出力	901
110. lshardware の属性値	696	135. lsvolumebackupprogress の出力	903
111. sainfolsnodeip の出力	697	136. lsvolumegroup の出力	905
112. sainfolsnodeipconnectivity の出力	698	137. lsvolumerestoreprogress の出力	907
113. sainfolsnodeipconnectivity error_data	699	138. ストレージ・プールおよびボリュームの Easy Tier 設定	916
114. lsservicenodes の出力	700	139. <i>syncrate</i> 値とコピーされるデータ/秒との関係	919
115. lsservicestatus の出力	703	140. 許容される IP アドレス・フォーマット	1130
116. sninfo lsnodestatus の出力	750		
117. 子プールと親プールのパラメーターの相違点	760		
118. ストレージ・プールおよびボリュームの Easy Tier 設定	765		

本書について

本書は、IBM Spectrum Virtualize™ for SAN ボリューム・コントローラーおよび Storwize® ファミリーの構成と使用に役立つ情報を提供します。

本書の対象読者

本書は、SAN ボリューム・コントローラー Storwize V5100または Storwize V7000 をインストールして使用するシステム管理者またはその他のユーザーを対象として書かれています。

SAN ボリューム・コントローラー Storwize V5100を使用する前に、ストレージ・エリア・ネットワーク (SAN)、お客様のエンタープライズのストレージ要件、および使用するストレージ・ユニットの機能を理解しておく必要があります。

アクセシビリティ

IBM® は、年齢や能力に関係なく、すべての人が便利に使用できる製品の提供に努めています。

本製品では、標準の Windows ナビゲーション・キーを使用しています。

詳しくは、『参照』セクションのアクセシビリティ機能のトピックを参照してください。

強調

本書では、強調を表すために、各種書体が使用されています。

強調して示したい個所を表すために、以下の書体を使用しています。

強調	意味
太字	太字体のテキストはメニュー項目を表します。
太字モノスペース	太字モノスペースのテキストはコマンド名を表します。
イタリック	イタリック体 は、語を強調する場合に使用されます。この書体は、コマンド構文で、デフォルトのディレクトリーまたはシステム名など、実際の値を指定する変数を表します。
モノスペース	モノスペースのテキストは、ユーザーが入力するデータまたはコマンド、コマンド出力のサンプル、プログラム・コードまたはシステムからの出力メッセージの例、あるいはコマンド・フラグ、パラメーター、引数、および名前/値ペアの名前を示します。

資料および関連ライブラリー

ご使用のシステムに関連する情報が含まれている製品資料、その他の資料、および Web サイトが使用可能です。

SAN ボリューム・コントローラー Storwize V5100 の IBM Knowledge Center

IBM Knowledge Center の情報収集には、システムのインストール、構成、および管理に必要なすべての情報があります。IBM Knowledge Center の情報収集は、製品のリリースから次のリリースの間に更新され、最新の資料を提供しています。情報収集は、次の Web サイトで利用可能です。

<http://www.ibm.com/support/knowledgecenter/STPVGU>

SAN ボリューム・コントローラー Storwize V5100のライブラリー

表 1 に、ヘルプ、サービス、および詳細情報が記載されている Web サイトのリストを示します。

表 1. ヘルプ、サービス、および資料に関する IBM Web サイト

Web サイト	Address
全世界の連絡先のディレクトリー	http://www.ibm.com/planetwide
SAN ボリューム・コントローラー Storwize V5100 (2145) のサポート	www.ibm.com/support
IBM System Storage® および IBM TotalStorage 製品のサポート	www.ibm.com/support
IBM Redbooks® 資料	www.redbooks.ibm.com/

表 2 ライブラリーの各 PDF 資料は、表の「リンク先 PDF」欄のタイトルをクリックすることで、IBM Knowledge Center から入手することができます。

表 2. SAN ボリューム・コントローラー Storwize V5100のライブラリー

タイトル	説明	PDF ファイルへのリンク
IBM SAN ボリューム・コントローラー モデル 2145-SV1 ハードウェアの取り付けガイド	この資料には、IBM サービス担当員が SAN ボリューム・コントローラー Storwize V5100 モデル 2145-SV1 のハードウェアを設置するときに使用する手順が記載されています。	ハードウェアの取り付けガイド [PDF]
IBM Spectrum Virtualize for Public Cloud、IBM Spectrum Virtualize for SAN ボリューム・コントローラーと Storwize ファミリー コマンド・ライン・インターフェース・ユーザーズ・ガイド	この資料は、SAN ボリューム・コントローラー Storwize V5100のコマンド・ライン・インターフェース (CLI) から使用できるコマンドを説明しています。	コマンド・ライン・インターフェース・ユーザーズ・ガイド [PDF]

表 3. Storwize V5100のライブラリー

タイトル	説明	PDF ファイルへのリンク
IBM Spectrum Virtualize for Public Cloud、IBM Spectrum Virtualize for SAN ボリューム・コントローラーと Storwize ファミリー コマンド・ライン・インターフェース・ユーザーズ・ガイド	この資料は、SAN ボリューム・コントローラー Storwize V5100のコマンド・ライン・インターフェース (CLI) から使用できるコマンドを説明しています。	コマンド・ライン・インターフェース ユーザーズ・ガイド

アクセス可能性についての関連情報

PDF ファイルを表示するには、Adobe Reader が必要です。これは、次の Adobe Web サイトからダウンロードできます。

www.adobe.com/support/downloads/main.html

構文図

構文図では、コマンドの要素を表す記号、およびこれらの要素を使用する場合の規則を指定する記号が使用されます。

表 4 は、コマンド・ライン・インターフェース (CLI) コマンドを表現する構文図の読み方を説明しています。説明の中で、CLI コマンド要素を表す記号が定義されています。

表 4. 構文図

要素	構文	説明
メインパス・ライン	<code>>>><>() ()</code>	メインパス・ラインは、左側の二重矢印 (>>) から開始されます。メインパス・ラインは、右側の相互に向かい合った 2 つの矢印 (<>) で終了します。構文図が複数の行になる場合、継続行は 1 つの矢印で終わり、次の行は 1 つの矢印 (>) で開始されます。 構文図は左から右、上から下へ、メインパス・ラインに沿って読んでください。
キーワード	<code>>>—esscli—><</code>	コマンド、フラグ、パラメーター、または引数の名前を表します。キーワードはイタリック体ではありません。キーワードは、構文図に示されているとおりに入力してください。
必須キーワード	<code>>>— a—AccessFile u—Userid p—Password —><</code>	コマンドに指定する必要があるパラメーターまたは引数を示します。必須キーワードは、メインパス・ラインに書き込む必要があります。一緒に指定できない必須キーワードは、縦に積み重ねて示されます。
オプション・キーワード	<code>>>— h— —help— ?— —><</code>	コマンドに選択して指定できるパラメーターまたは引数を示します。オプションのキーワードは、メインパス・ラインの下に書き込む必要があります。相互に排他的なオプション・キーワードは、縦に積み重ねて示されます。
デフォルト値	<code>>>—protocol—= FCP FICON —><</code>	デフォルト値は、メインパス・ラインの上に書き込む必要があります。

表 4. 構文図 (続き)

要素	構文	説明
反復可能キーワードまたは値		2 回以上指定できるパラメーターまたは引数を表します。反復可能なキーワードまたは値は、キーワードまたは値の上を右から左へ戻る矢印で示しています。
変数		パラメーターまたは引数に指定する必要のある値 (ファイル名、ユーザー名、パスワードなど) を表しています。変数はイタリック体です。
スペース分離文字		前後のキーワード、パラメーター、引数、または変数を区切るために、メインパス・ラインにブランク・スペースを追加します。
引用符区切り文字		複数の値が含まれるパラメーターまたは引数の始まりと終わりを示します。特定のパラメーターまたは引数の場合、1 つ以上の名前と値の対を二重引用符のセットで囲みます。パラメーター値または名前と値の対にブランクまたは空白文字が含まれる場合は、値全体を単一引用符のセットで囲みます。
等号演算子		名前と値の対の中で、名前とその値を区切ります。
構文フラグメント	<p>Fragment name:</p>	非常に長い構文図、複雑な構文図、もしくは繰り返しの多い構文図を分割します。フラグメント名はメインの構文図の中に示されます。実際のフラグメントは、メインの構文図の下に示されます。

用語

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) の操作で最も一般的に使用される用語は、次のとおりです。

表 5 は、用語とその簡単な説明を示しています。

表 5. 省略語

名前	オブジェクト・タイプ
ホスト	単一のホストを指します。
ホスト・クラスター	ホスト・クラスター (1 組のボリュームを共有するサーバーに含まれている) を指します。
ホスト・オブジェクト	ワールド・ワイド・ポート名 WWPN と iSCSI 名のリストを指します。

表 5. 省略語 (続き)

名前	オブジェクト・タイプ
ボリューム・コピー	vdiskcopy と呼ばれます。
シン・プロビジョニング・ボリューム・コピー	sevdiskcopy と呼ばれます。
管理対象ディスク (MDisk)	MDisk と呼ばれます。
MDisk グループまたはストレージ・プール	ストレージ・プールと呼ばれます。
入出力グループ	iogrp と呼ばれます。
ノード、ノード・キャニスター、エンクロージャー	システムに応じて、ノード、ノード・キャニスター、またはエンクロージャーを指します。
システムまたはクラスター	システムと呼ばれます。
VDisk またはボリューム	ボリュームと呼ばれます。
コントローラー	クラスター化システムに含まれているコントローラーを指します。
IBM FlashCopy® マッピング	fcmap と呼ばれます。
IBM FlashCopy 整合性グループ	fcconsistgrp と呼ばれます。
メトロ・ミラーまたはグローバル・ミラー関係	rcrelationship と呼ばれます。
メトロ・ミラーまたはグローバル・ミラー整合性グループ	rcconsistgrp と呼ばれます。
HyperSwap® ミラーリング整合性グループ	hyperswap と呼ばれます。
未サポート/未知のオブジェクト	unknown

CLI 特殊文字

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) のコマンド例では、以下の特殊文字が使用されています。

マイナス (-) 記号

フラグの前には - (マイナス) 記号が付きます。フラグはコマンドの動作を定義したり、コマンドの操作を変更します。コマンドを発行する際、複数のフラグにパラメーターを付けて使用できます。この - (マイナス) 記号は、オブジェクト名の先頭文字としては使用できません。

縦バー (|)

縦バーは、1 つの値のみを選択できることを示しています。例えば、大括弧で囲んだ [a | b] は、a か b を選択でき、また、どちらも選択しなくてもかまわないことを示しています。同様に、中括弧で囲んだ { a | b } は、a と b のどちらかを必ず選択する必要があることを示しています。

区切り文字 (「:」または「,」または「!」)

区切り文字は、情報コマンドを発行した後にリストされる項目を区切るために使用されます。

- コロン (:) は、コマンド内でリスト内の項目を区切るために使用されます (例: mkhost -name myhost -hbawwpn AA220000011112222:AA220000011112223)。
- コンマ (,) は、コマンド内でリスト内の項目の値にコロンを含めることができる場合に、それらの項目を区切るために使用されます。
- 感嘆符 (!) は、コマンド内の項目の値にコロンやコンマを含めることができる場合に、それらの項目を区切るために使用されます。感嘆符は、一般的に出力例で示されることはありませんが、使用すると便利な区切り文字です。

CLI でのワイルドカードの使用

システムのコマンド・ライン・インターフェース (CLI) でワイルドカードを使用できます。

CLI は、特定のパラメーターの引数の中で、ワイルドカードとしてアスタリスク文字 (*) の使用をサポートします。ワイルドカードを使用する際の予期しない結果を防止するには、考慮しておく必要のある行動上の問題がいくつかあります。これらの行動上の問題、およびそれらの問題を回避する方法は、以下のとおりです。

1. ノードにログオンされている間にコマンドを実行する。

特殊文字がエスケープされていない (前に円記号が付いていない) 場合、シェルはそれらすべての特殊文字を解釈しようとします。ワイルドカードと一致するファイルが存在する場合、ワイルドカードはファイルのリストに展開されます。一致するファイルが存在しない場合、ワイルドカードはそのままシステムのコマンドにパスされます。

ワイルドカードが展開されないようにするには、以下のコマンドをいずれかのフォーマットで発行します。

cleardumps -prefix '/dumps/*.txt' 単一引用符 ('') を使用する、または

cleardumps -prefix /dumps/¥*.txt 円記号 (¥) を使用する、または

cleardumps -prefix "/dumps/*.txt" 二重引用符を使用する ("")

2. セキュア・シェル (SSH) を介して (例えば、ホストから) コマンドを実行する。

この方法はやや複雑です。その理由は、コマンド・ラインが SSH を介してシステム上のシェルに渡される前に、ホスト・シェルがコマンド・ラインを処理するためです。これは次のことを意味します。ホスト・シェルが保護引用符をすべて取り除くため、ワイルドカードの前後に余分の保護層が必要となります。そうしないと、ワイルドカードがシステム・シェルに渡され、そのワイルドカードがシステム・シェルで展開されることになってしまいます。

ワイルドカードが展開されないようにするには、以下のコマンドをいずれかのフォーマットで発行します。

cleardumps "'/dumps/*.txt'" 単一引用符 ('') を
二重引用符 ("") の内部で使用する、または

cleardumps '/dumps/¥*.txt' 円記号 (¥) を
単一引用符 ('') の内部で使用する、または

cleardumps "'/dumps/*.txt'" 二重引用符 ("") を
単一引用符 ('') の内部で使用する。

データ・タイプと値の範囲

コマンド・ラインに入力できる単一のパラメーターの最大長は 2176 バイトです。

注: 新しいオブジェクトの作成時に名前が指定されていない場合、システムはデフォルトの **-type** 名を割り当てます。デフォルトの **-type** 名は、オブジェクト接頭部と、0 から始まる使用可能な最小の整数 (1 から始まるノードを除く) で構成されます (例えば、*vdisk23*)。デフォルトの **-type** 名は固有であることが必要です。

表 6 は、データ・タイプとそれぞれの値の範囲をリストしています。

表 6. データ・タイプ

データ・タイプ	値の範囲
filename_arg	<p>これは最大 169 文字のファイル名です (完全修飾名を使用することもできます)。有効な文字は、以下のとおりです。</p> <ul style="list-style-type: none"> • . (ピリオド。このフィールドは、先頭文字あるいは終了文字にピリオドを使用したり、2 つの連続したピリオドを含んでいてはなりません) • / (スラッシュ) • - (ハイフン) • _ (アンダースコア) • a-z (小文字の a から z) • A-Z (大文字の A から Z) • 0-9 (数値の 0 から 9)
directory_or_file_filter	<p>ディレクトリー、ファイル名フィルター、あるいはディレクトリーとそのディレクトリー内のファイル名フィルターの両方を指定します。有効なディレクトリー値は次のとおりです。</p> <ul style="list-style-type: none"> • /dumps • /dumps/audit • /dumps/configs • /dumps/elogs • /dumps/feature • /dumps/iostats • /dumps/iotrace • /dumps/software <p>ファイル名フィルターには、最大 128 文字で任意の有効なファイル名を指定することができ、ワイルドカード (*) の有無は問いません。また、ディレクトリー値の最後に追加することもできます。有効な文字は、以下のとおりです。</p> <ul style="list-style-type: none"> • * (アスタリスク/ワイルドカード) • . (このフィールドは、先頭文字あるいは終了文字にピリオドを使用したり、2 つの連続したピリオドを含んでいてはなりません) • / • - • _ • a-z • A-Z • 0-9

表 6. データ・タイプ (続き)

データ・タイプ	値の範囲
filename_prefix	<p>最大 128 文字のファイル名の接頭部。有効な文字は、以下のとおりです。</p> <ul style="list-style-type: none"> • - • _ • a-z • A-Z • 0-9
name_arg	<p>名前は、create 機能および modify機能を使用して指定または変更できます。ビュー・コマンドを使用すると、オブジェクトの名前と ID が表示されます。</p> <p>注: システム名は、システムの作成時に設定されます。</p> <p><i>name_arg</i> の先頭文字は非数値でなければなりません。 オブジェクト名の手頭文字を - (ダッシュ) にすることはできません。これは、CLI (コマンド・ライン・インターフェース) によって次のパラメーターとして解釈されるからです。</p> <p>有効な文字は、以下のとおりです。</p> <ul style="list-style-type: none"> • . (ピリオド 1 個 - このフィールドには、先頭や末尾、または途中に 2 つの連続したピリオドがあつてはなりません。) • / • - • _ • スペース • a から z • A から Z • 0 から 9
password	<p>これは、最大 15 文字のユーザー定義のパスワードです。有効な文字は、以下のとおりです。</p> <ul style="list-style-type: none"> • - (先頭文字として使用することはできません) • _ • a-z • A-Z • 0-9
serial_number	<p>この番号の形式は、IBM 製品のシリアル番号付けに使用されている IBM 規格の C-S 1-1121-018 1999-06 に準拠しています。 シリアル番号は 7 桁です。最初の 2 桁は製造地域、残りの 5 桁は製品を示します。</p> <p>この規格は、5 桁のフィールドに番号の代わりに文字を入力することでシリアル番号を拡張する方法を定義しています。</p>

表 6. データ・タイプ (続き)

データ・タイプ	値の範囲
ip_address_arg	<p>引数は、小数点付き 10 進表記の標準規則に従います。</p> <p>以下のインターネット・プロトコル 4 (IPv4) およびインターネット・プロトコル 6 (IPv6) のアドレス・フォーマットがサポートされています。</p> <p>IPv4 (ポート・セットなし、SAN ボリューム・コントローラー Storwize V5100はデフォルトを使用します)</p> <p>1.2.3.4</p> <p>特定ポートを含む IPv4</p> <p>1.2.3.4:22</p> <p>デフォルト・ポートを含む完全な IPv6</p> <p>1234:1234:0001:0123:1234:1234:1234</p> <p>デフォルト・ポートを含み、先行ゼロが抑止された完全な IPv6</p> <p>1234:1234:1:123:1234:1234:1234</p> <p>ポートを含む完全な IPv6</p> <p>[2002:914:fc12:848:209:6bff:fe8c:4ff6]:23</p> <p>デフォルト・ポートを含み、ゼロが抑止された IPv6</p> <p>2002::4ff6</p> <p>ポートを含み、ゼロが抑止された IPv6</p> <p>[2002::4ff6]:23</p>
dns_name	<p>これは、システム・サブネットのドット・ドメイン名 (例えば、yourcompany.com) です。)</p>
hostname	<p>システムに割り当てられたホスト名。この名前は、システム名と異なっても構いません。また、変更することが可能です。</p> <p>ホスト名と <i>dns_name</i> の組み合わせを使用して、システムにアクセスします (例: https://hostname.yourcompany.com)。</p>
capacity_value	<p>512 バイトから 2 ペタバイト (PB) の範囲内で表された容量。</p> <p>ヒント: 容量は、メガバイト (MB)、キロバイト (KB)、ギガバイト (GB)、または PB で指定します。MB を使用する場合、値は 512 バイトの倍数で指定します。容量 0 は、ストライプまたは順次ボリュームに有効です。サポートされる最小バイト数は、512 です。</p>
node_id	<p>ノード ID は他の ID と異なり、システムの作成にノードが使用される時またはシステムにノードが追加されるときに、割り当てられる固有の ID です。<i>node_id</i> 値がシステム内で再使用されることはありません。</p> <p>ノード ID は内部的には 64 ビットの数値で表され、他の ID と同様にユーザー・コマンドでは変更できません。</p>

表 6. データ・タイプ (続き)

データ・タイプ	値の範囲
xxx_id	<p>すべてのオブジェクトは、オブジェクトの作成時にシステムによって割り当てられる固有の整数 ID によって参照されます。すべての ID は、内部では 32 ビットの整数で表現されます (ノード ID は例外)。</p> <p>以下の範囲の ID によって、オブジェクトのさまざまなタイプを識別します。</p> <ul style="list-style-type: none"> • node_id: 1 以上の正の 10 進整数 • mdisk_grp_id: 0 から 127 • io_grp_id: 0 から 3 (「注」を参照) • mdisk_id: 0 から 4095 • vdisk_id: 0 から 8191 • copy_id: 0 から 1 • host_id: 0 から 1023 • flash_const_grp_id: 0 から 255 • remote_const_grp_id: 0 から 255 • fcmapi_id: 0 から 4095 • rcrel_id: 0 から 8191 • controller_id: 0 から 63 <p>注: io_group 4 は、存在しますが、特定のエラー・リカバリー手順でのみ使用されます。</p> <p>これらの ID は、ノード ID と同様にユーザー・コマンドでは変更できません。</p> <p>注: ID は実行時にシステムによって割り当てられますが、その後、例えば構成回復後に、そのまま同じ ID が維持されるとは限りません。 オブジェクトを処理するときは、ID よりもオブジェクト名を優先して使用してください。</p>
xxx_list	コロンで区切られて列挙された、タイプ xxx の値。
wwpn_arg	<p>64 ビット 16 進数 (0-9、a-f、および A-F から構成される) で表されるファイバー・チャネルのワールド・ワイド・ポート名 (WWPN)。例: 1A2B30C67AFFE47B</p> <p>注: コマンド・ストリング WWPN 0 を入力すると、コマンドは失敗します。</p>
panel_name	これは、最大 6 文字のストリングで、システム内のノードのフロント・パネルのディスプレイの下の印刷ラベルに記載されている番号に対応しています。
sequence_number	32 ビットの符号なし整数、10 進形式で表記。
csi_num_arg	32 ビットの符号なし整数、10 進形式で表記。
percentage_arg	8 ビットの符号なし整数、10 進形式 (0 から 100) で表記。
extent_arg	32 ビットの符号なし整数、10 進形式で表記。
num_extents_arg	32 ビットの符号なし整数、10 進形式で表記。
threads_arg	8 ビットの符号なし整数、10 進形式で表記。有効値は、1、2、3、または 4 です。
velocity_arg	ファブリック速度、ギガバイト/秒 (GBps) 単位。有効値は、1 または 2 です。
timezone_arg	lstimezones コマンドの出力で詳述されている ID。
timeout_arg	コマンドのタイムアウト期間。0 - 600 (秒) の整数です。
stats_time_arg	統計が収集される頻度。有効値は、1 分を増分として 1 分から 60 分までです。

表 6. データ・タイプ (続き)

データ・タイプ	値の範囲
directory_arg	<p>ディレクトリー、ファイル名フィルター、あるいはディレクトリーとそのディレクトリー内のファイル名フィルターの両方を指定します。有効なディレクトリー値は次のとおりです。</p> <ul style="list-style-type: none"> • /dumps • /dumps/audit • /dumps/cimom • /dumps/configs • /dumps/elogs • /dumps/feature • /dumps/iostats • /dumps/iotrace • /home/admin/upgrade <p>ファイル名フィルターには、最大 128 文字で任意の有効なファイル名を指定することができ、ワイルドカード (*、アスタリスク) は指定することもしないこともできます。これは、ディレクトリー値の最後に追加されます。有効な文字は、以下のとおりです。</p> <ul style="list-style-type: none"> • * • . (このフィールドは、先頭文字あるいは終了文字にピリオドを使用したり、2 つの連続したピリオドを含んでいてはなりません) • / • - • _ • a-z • A-Z • 0-9
locale_arg	<p>システムのロケール設定。有効な値は以下のとおりです。</p> <ul style="list-style-type: none"> • 0 en_US: 米国英語 (デフォルト) • 1 zh_CN: 中国語 (簡体字) • 2 zh_TW: 中国語 (繁体字) • 3 ja_JP: 日本語 • 4 fr_FR: フランス語 • 5 de_DE: ドイツ語 • 6 it_IT: イタリア語 • 7 es_ES: スペイン語
key_arg	セキュア・シェル (SSH) 鍵のユーザー定義 ID (最大 30 文字)。
user_arg	ユーザーを指定 (admin または service) します。
copy_rate	0 から 100 の数値。
copy_type	ミラー・コピー・タイプ (メトロかグローバル) を指定します。

コロン区切りリストに入力できる値の最大数は 128 です。この最大数を超えるとエラーが返されます。

CLI コマンドとパラメーター

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) コマンドとパラメーターは構文図で表されます。

システム・コマンド・ライン・インターフェースは、コマンド入力のためのコマンド・ライン自動補完を提供しています。コマンド・ライン自動補完では、コマンドの最初の数文字を入力してタブ・キーを押すと、コマンド名の残りの部分が自動的に入力されます。同じ文字群で始まる複数のコマンドがある場合は、可能なコマンドのリストが返されます。コマンド名が明白になるまで、さらに文字を入力できます。

CLI パラメーターは、次の場合を除いて任意の順序で入力できます。

- コマンド名を指定する場合、最初に指定する引数は実行したいアクションでなければなりません。
- 特定のオブジェクトに対するコマンドを指定する場合は、オブジェクト ID またはオブジェクト名を行う最後の引数とする必要があります。

有効なパラメーターは、以下の要件を満たしています。

- パラメーターは、任意の順序で入力できます。
- パラメーターが関連した引数を伴っている場合、引数は常時、パラメーターの後に続く必要があります。
- パラメーターは、'-' で始まる必要があります。さもなければ引数であると判断されます。
- CLI に入力できる単一のパラメーターの最大長は、128 byte です。
- 引数は、複数のデータ項目を含むことができます。リストに入力できるデータ項目の最大数は、128 です。コンポーネント・リストは、コロンで個々の項目を分離してください。
- 引数を使用するパラメーターは、-parameter=argument の形式で入力します。
- -param= の入力は、引数が空ストリングであることを意味し、-param と同等です。
- 記号「--」は、コマンド・ラインの最後のエントリーの 1 つ手前として有効です。これは、次のエントリーがハイフンから始まっている場合でも、ターゲット・オブジェクト名または ID であることを指定します。

```
chuser -usergrp=-usergrp -- -password
```

- 記号「--」は、コマンド・ラインの最後のワードとして有効です。

有効な例

```
mkuser -name fred -usergrp 0 -password buckets
mkuser -name fred -usergrp 0 -password=buckets
mkuser -name=-barney -usergrp=0 -password=buckets
```

```
chuser -usergrp 1 fred
chuser -usergrp 1 -- fred
chuser -usergrp 1 -- -barney
```

無効な例

```
chuser -usergrp 1 fred --
chuser -usergrp 1 -- fred --
chuser -- -usergrp 1 fred
chuser -usergrp 1 -barney
```

CLI フラグ

以下のフラグは、すべてのコマンド・ライン・インターフェース (CLI) コマンドで共通のもので、

-? または -h

ヘルプ・テキストを出力します。例えば、**lssystem -h** を発行すると、**lssystem** コマンドで指定できるアクションのリストが表示されます。

-nomsg

このフラグを使用すると、**successfully created** の出力が表示されません。例えば、以下のコマンドを発行した場合、

```
mkmdiskgrp -ext 16
```

次のように表示されます。

```
MDisk Group, id [6], successfully created
```

次のように **-nomsg** パラメーターを追加して、コマンドを実行します。

```
mkmdiskgrp -ext 16 -nomsg
```

次の情報が表示されます。

6

このパラメーターはどのコマンドにも使用できますが、効果があるのは、**successfully created** という出力が行われるコマンドだけです。他のコマンドでは、このパラメーターは無視されます。

CLI メッセージ

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) のメッセージをよく理解しておいてください。

コマンドが正常に完了すると、通常は、テキスト出力が表示されます。しかし、中には出力を戻さないコマンドもあります。「No feedback」フレーズは、そのコマンドに出力がないことを示しています。コマンドが正常に完了しないと、エラーが戻されます。例えば、クラスターの不安定な状態が原因でコマンドが失敗した場合は、次の出力が表示されます。

- CMMVC5786E クラスターが安定状態でないため、アクションは失敗しました。

CLI の推奨されないコマンドおよび廃止されたコマンド

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) コマンドのなかには、廃止されたものや、推奨されないため、新しいコマンドで置き換えられたものがあります。

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) コマンドは、廃止されたり、推奨されないため、より実効的な新しいコマンドで置き換えられたりすることがあります。このアクションにより、(反復) コマンドの指定などのタスクを簡素化するために行われるスクリプト記述に影響が及ぶ可能性があります。

廃止されたコマンドは CLI から除去され、使用できなくなりました。ほとんどの場合、廃止されたコマンドには代替コマンドがあります。

推奨されないコマンドは、適切なコマンド接頭部 (例えば、**svctask** または **svcinfo**) が指定された場合には、引き続き使用できます。ほとんどの場合、推奨されないコマンドには代替コマンドがあります。

以下のコマンドは推奨されません。

- 以下のコマンドは **lsevenlog** が取って代わります。
 - **caterlog**

- **caterlogbyseqnum**
- **lserrlogbyfcconsistgrp**
- **lserrlogbyfcmap**
- **lserrlogbyhost**
- **lserrlogbyiogrp**
- **lserrlogbymdisk**
- **lserrlogbymdiskgrp**
- **lserrlogbynode**
- **lserrlogbyrcconsistgrp**
- **lserrlogbyrcrelationship**
- **lserrlogbyvdisk**
- 以下のコマンドは **lsdumps** が取って代わります。
 - **ls2145dumps**
 - **lsauditlogdumps**
 - **lserrlogdumps**
 - **lscimomdumps**
 - **lsfeaturedumps**
 - **lsiostatsdumps**
 - **lsiotracedumps**
 - **lsmdiskdumps**
 - **lssoftwaredumps**
- **lssoftwareupgradestatus** は **lsupdate** が取って代わります。
- **chenclosurevpd** は **chvpd** が取って代わります。
- **cherrstate** は **cheventlog** が取って代わります。
- **lsnodedependentvdisks** は **lsdependentvdisks** が取って代わります。
- **setquorum** は **chquorum** が取って代わります。
- **mkpartnership** は **mkippartnership** および **mkfcpartnership** が取って代わります。
- **lshbaportcandidate** は **lssasportcandidate** および **lsfcportcandidate** が取って代わります。

以下のコマンドは廃止されました。

- 以下のコマンドは **lsdumps** が取って代わります。
 - **svcservicemodeinfo ls2145dumps**
 - **svcservicemodeinfo lsclustervpd**
 - **svcservicemodeinfo lserrlogdumps**
 - **svcservicemodeinfo lsfeaturedumps**
 - **svcservicemodeinfo lsiostatsdumps**
 - **svcservicemodeinfo lsiotracedumps**
 - **svcservicemodeinfo lsmdiskdumps**
 - **svcservicemodeinfo lssoftwaredumps**
- 以下のコマンドはユーザー管理コマンドが取って代わります。

- **addsshkeys**
- **lsauth**
- **mkauth**
- **rmsshkey**
- **rmlsshkeys**
- **rmauth**
- **applydisksoftware** は **applydrivesoftware** が取って代わります。
- **chcluster** は **chsystem** が取って代わります。
- **cpfabricdumps** の代替コマンドはありません
- **dumpconfig** の代替コマンドはありません
- **dumpinternallog** の代替コマンドはありません
- **lscluster** は **lssystem** が取って代わります。
- **lsclustercandidate** は **lspartnershipcandidate** が取って代わります。
- **lsclusterip** は **lssystem** が取って代わります。
- **lsclusterstats** は **lssystemstats** が取って代わります。
- **lsconfigdumps** の代替コマンドはありません
- **recoverarraybycluster** は **recoverarraybysystem** が取って代わります。
- **recoverdiskbycluster** は **recoverdiskbysystem** が取って代わります。
- **svcservicemodeinfo lsclustervpd** は **satask lsservicestatus** が取って代わります。
- **svcservicemodetask applysoftware** は **satask installsoftware** が取って代わります。
- **svcservicemodetask cleardumps** は **cleardumps** が取って代わります。
- **svcservicemodetask dumperrlog** は **dumperrlog** が取って代わります。
- **svcservicemodetask exit** は **stopservice** が取って代わります。
- **setclustertime** は **setsystemtime** が取って代わります。
- **stopcluster** は **stopsystem** が取って代わります。
- **triggermdiskdump** は **triggerdrivedump** が取って代わります。
- **setevent** は、**chsnmpserver**、**lssnmpserver**、**mksnmpserver**、および **rmsnmpserver** が取って代わります。
- **setemail** は、**chemail**、**chemailserver**、**lsemailserver**、**mkemailserver**、および **remailserver** が取って代わります。

容量インディケータの概要

システムは、ボリューム、ドライブ、およびその他のシステム・オブジェクトの容量標識として 2 進数を使用します。管理 GUI とコマンド・ライン・インターフェース (CLI) は、容量を示すのに異なる略語を使用します。

以下の表は、管理 GUI と CLI で容量インディケータが表示される方法の違いを表しています。

表 7. 容量標識： この表には、管理 GUI と CLI での容量標識の表示方法の違いを示しています。

メトリック	GUI の略語	CLI の略語	値
キビバイト	KiB	KB	1024
メビバイト	MiB	MB	1,048,576

表 7. 容量標識 (続き): この表には、管理 GUI と CLI での容量標識の表示方法の違いを示しています。

メトリック	GUI の略語	CLI の略語	値
ギビバイト	GiB	GB	1,073,741,824
テビバイト	TiB	TB	1,099,511,627,776
ペビバイト	PiB	PB	1,125,899,906,842,624
エクスビバイト	EiB	EB	1,152,921,504,606,846,976
ゼビバイト	ZiB	ZB	1,180,591,620,717,411,303,424
ヨビバイト	YiB	YB	1,208,925,819,614,629,174,706,176

-filtervalue パラメーターの属性

-filtervalue パラメーターは、それぞれのオブジェクト・タイプに関連する特定の属性値に基づくビューを、フィルターにかけます。複数のフィルターを組み合わせ、**「-filtervalue name=fred:status=online」** など、特定の検索を作成できます。ヘルプ (**-filtervalue**) は、それぞれのオブジェクト・タイプごとに有効な属性を指定します。

-filtervalue パラメーターは、*attrib=value* を使用して指定する必要があります。**-filtervalue?** パラメーターと **-filtervalue** パラメーターと一緒に指定することはできません。

注: 修飾子文字のより小記号 (<) とより大記号 (>) は、二重引用符 (") で囲む必要があります。**-filtervalue vdisk_count "<"4 or port_count ">"1** 二重引用符で式の全体を囲む方法も有効です。例えば、**-filtervalue "vdisk_count<4"** のようにします。

属性に **-unit** パラメーターが必要な場合は、属性の後に指定します。例えば、**-filtervalue capacity=24 -unit mb** のように指定します。**-unit** パラメーターには、以下の入力オプションを使用できます。

- b (バイト数)
- kb (キロバイト数)
- mb (メガバイト数)
- gb (ギガバイト数)
- tb (テラバイト数)
- pb (ペタバイト数)

バイト以外の単位で表示される容量値は四捨五入されます。容量をフィルタリングするときは、正確なフィルタリングを行うためにバイト単位 (**-unit b**) を使用します。

名前を使用するときに、アスタリスク (*) 文字をワイルドカード文字として使用できます。アスタリスク文字は、テキスト・ストリングの先頭または末尾に使用できますが、両方に使用することはできません。

-filtervalue パラメーターに使用できるアスタリスク文字は 1 つだけです。

第 1 章 SSH クライアントのセットアップ

セキュア・シェル (SSH) は、クライアント/サーバー・ネットワークのアプリケーションです。これは、ホスト・システム (例えば、ラップトップ・コンピューター) とシステム・コマンド・ライン・インターフェース (CLI) との間の通信手段として使用されます。

概要

システムは、この関係の中で SSH サーバーとして機能します。SSH クライアントは、リモート・コンピューターに接続するための機密保護機能のある環境を提供します。ユーザー名とパスワードを使用して、認証が実行されます。パスワードを入力せずにコマンド・ラインにアクセスする必要がある場合は、認証に公開鍵と秘密鍵の原理が使用されます。

SSH ログインの認証

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用するには、セキュア・シェル (SSH) 鍵ペアを生成してください。さらに、SSH を使用してシステムにログインする場合は、RSA ベースの秘密鍵による認証を使用する必要があります。

AIX® ホストを使用する場合、SSH ログインは、AIX で使用可能な OpenSSH クライアントでサポートされる RSA ベースの認証を使用して、システム上で認証されます。この方式は、入力されるパスワードに基づいています。あるいは、パスワードを入力せずにコマンド・ラインにアクセスする必要がある場合は、一般に RSA と呼ばれるアルゴリズムを使用する公開鍵暗号方式が使用されます。

注: AIX 以外のホスト・システムの認証処理は類似しています。

この方式によって (他のホスト・タイプ上の類似の OpenSSH システムの場合のように)、暗号化および復号化は別個の鍵を使用して行われます。このスキームは、暗号鍵から復号鍵を派生させることはできないことを意味します。

秘密鍵を物理的に所有すると、システムにアクセスできるようになるので、秘密鍵は AIX ホスト上の .ssh ディレクトリーなどの保護された場所に、アクセス許可制限付きで保持しておく必要があります。

SSH クライアント (A) が SSH サーバー (B) への接続を試みる際、SSH パスワード (パスワードを入力せずにコマンド・ラインにアクセスする必要がある場合は鍵ペア) によって接続が認証されます。鍵は、公開鍵と秘密鍵という 2 つの部分で構成されます。SSH クライアントの公開鍵は、SSH セッションの外部の手段を使用して SSH サーバー (B) に書き込まれます。SSH クライアント (A) が接続しようとする際に、SSH クライアント (A) 上の秘密鍵は、SSH サーバー (B) 上に存在する公開鍵の部分を利用して認証を行うことができます。

システムは、管理 IP アドレス上で同時に最大 32 の対話式 SSH セッションをサポートします。

注: 1 時間後に、修正された SSH 対話式セッションがタイムアウトになります。つまり、この SSH セッションは自動的にクローズされます。このセッション・タイムアウトの限度は構成できません。

システムに接続するには、SSH クライアントでは、ユーザー・ログイン名と SSH パスワード (パスワードを入力せずにコマンド・ラインにアクセスする必要がある場合は鍵ペア) が必要です。システムに対する認証は、管理ユーザー名とパスワードを使用して行われます。SSH クライアントを使用してシステムにア

アクセスするときは、`SVC_username` およびパスワードを使用する必要があります。システムは、そのパスワード (パスワードを使用しない場合は、SSH 鍵ペア) を使用して、システムにアクセスするユーザーを許可します。

システムへのログインと同じユーザー名を使用して、システムに接続することができます。

Microsoft Windows ホストの場合、インターネットから無料で PuTTY をダウンロードし、SSH クライアントとして使用することができます。

Microsoft Windows 10 には、OpenSSH クライアントが組み込まれています。**ssh** コマンドおよび **scp** コマンドは、Microsoft Windows 10 のコマンド・ラインで機能します。既存の秘密鍵を使用するか、新規の SSH 鍵ペアを生成してから、ご使用のユーザー・フォルダー内の `.ssh` フォルダーに秘密鍵を入れます。

システムへのログインと同じユーザー名を使用して、システムに接続することができます。

Windows ホスト上での SSH クライアントのセットアップ

Windows ホスト上で SSH クライアントを準備することができます。

システム 用の ワークステーションには、Microsoft Windows SSH クライアント・プログラムである PuTTY クライアント・プログラムが含まれています。PuTTY クライアント・プログラムは、以下のいずれかの方法で、ワークステーションにインストールできます。

- ワークステーション・ハードウェア・オプションを IBM から購入した場合は、PuTTY クライアント・プログラムがハードウェアにプリインストールされています。
- ワークステーション・ソフトウェア・インストール CD を使用して、PuTTY クライアント・プログラムをインストールできます。
- 独立した PuTTY クライアント・プログラム・インストール・ウィザード `putty-version-installer.exe` を使用できます。PuTTY クライアント・プログラムは、次の Web サイトからダウンロードできます。

Download Putty

注: PuTTY クライアント・プログラムをインストールする前に、Windows システムのシステム要件を満たしておく必要があります。

システムへのログインと同じユーザー名を使用して、システムに接続することができます。

PuTTY を使用した SSH 鍵ペアの生成

システム・コマンド・ライン・インターフェースを使用するには、PuTTY を使用してセキュア・シェル (SSH) 鍵ペアを生成する必要があります。

このタスクについて

次のようにして、PuTTY 鍵生成プログラム (PuTTYgen) を使用して SSH 鍵を生成します。

手順

- 「スタート」 > 「プログラム」 > 「PuTTY」 > 「PuTTYgen」をクリックして、PuTTYgen を開始する。「PuTTY 鍵生成プログラム」パネルが表示されます。
- 生成する鍵のタイプとして「SSH-2 RSA」を選択する。

2 Spectrum Virtualize for SAN ボリューム・コントローラーおよび Storwize ファミリー: コマンド・ライン・インターフェース ユーザーズ・ガイド

注: 生成される鍵の値のビット数は、1024 のままにしておきます。

3. 「生成 (**Generate**)」をクリックしてから、「鍵」セクションのブランク域でカーソルを動かして、ランダム文字を生成する。これが固有鍵になります。 鍵が完全に生成されたら、新しい鍵に関する情報が「鍵」セクションに表示されます。

重要: 「鍵指紋 (Key fingerprint)」フィールドや「鍵コメント (Key comment)」フィールドを変更しないでください。変更すると、鍵が無効になる場合があります。

4. オプション: 「鍵パズフレーズ (**Key passphrase**)」フィールドと「パズフレーズの確認 (**Confirm passphrase**)」フィールドにパズフレーズ (パスワード) を入力します。パズフレーズは、ディスク上の鍵を暗号化します。したがって、最初にパズフレーズを入力せずに鍵を使用することはできません。
5. 次のようにして、公開鍵を保存します。
 - a. 「公開鍵の保管」をクリックする。公開鍵の名前と場所の入力を求めるプロンプトが出されます。
 - b. 公開鍵の名前として `icat.pub` と入力し、公開鍵を保管する場所を指定する。例えば、コンピューター上に `keys` というディレクトリーを作成して、そこに公開鍵と秘密鍵の両方を保管しておくことができます。
 - c. 「保管」をクリックする。
6. 次のようにして、秘密鍵を保存します。
 - a. 「秘密鍵の保管」をクリックする。「PuTTYgen の警告 (PuTTYgen Warning)」パネルが表示されます。
 - b. 「はい」をクリックして、パズフレーズ (パスワード) をつけずに秘密鍵を保管する。
 - c. 秘密鍵の名前として `icat` と入力し、秘密鍵を保管する場所を指定する。例えば、コンピューター上に `keys` というディレクトリーを作成して、そこに公開鍵と秘密鍵の両方を保管しておくことができます。公開鍵と秘密鍵は同じ場所に保管しておくことをお勧めします。
 - d. 「保管」をクリックする。
7. 「PuTTY 鍵生成プログラム (PuTTY Key Generator)」ウィンドウを閉じる。

CLI の PuTTY セッションの構成

セキュア・シェル (SSH) パスワードを使用して PuTTY セッションを構成する必要があります。パスワードを入力せずにコマンド・ラインにアクセスする必要がある場合、コマンド・ライン・インターフェース (CLI) 用に作成した SSH 鍵ペアを使用します。

このタスクについて

重要: バックグラウンドで稼働して、システム・コマンドを起動する子プロセスを作成するスクリプトは実行しないでください。システムがデータへアクセスできなくなったり、データが失われたりする原因となる場合があります。

以下のステップを実行して、CLI の PuTTY セッションを構成します。

手順

1. 「スタート」 > 「プログラム」 > 「**PuTTY**」 > 「**PuTTY**」を選択する。「PuTTY の構成 (PuTTY Configuration)」ウィンドウが開きます。
2. カテゴリ・ナビゲーション・ツリーの「セッション」をクリックする。ご使用の PuTTY セッションの基本オプションが表示されます。
3. 「プロトコル」オプションとして、「**SSH**」をクリックする。

4. 終了オプションのクローズ・ウィンドウとして「正常終了の時のみ (Only on clean exit)」をクリックする。これにより、必ず接続エラーを表示させることができます。
5. カテゴリー・ナビゲーション・ツリーの「接続」 > 「SSH」をクリックする。SSH 接続を制御するオプションが表示されます。
6. 優先 SSH プロトコル・バージョンとして、「2」をクリックする。
7. カテゴリー・ナビゲーション・ツリーの「接続」 > 「SSH」 > 「認証」をクリックする。SSH 認証を制御するオプションが表示されます。
8. 「参照」をクリックするか、または「認証用秘密鍵ファイル」フィールドに SSH クライアントの完全修飾ファイル名とロケーション、およびパスワードを入力します。パスワードを使用しない場合は、「認証用秘密鍵ファイル」フィールドに秘密鍵を入力します。
9. カテゴリー・ナビゲーション・ツリーの「接続」 > 「データ」をクリックする。
10. システム上で使用するユーザー名を「自動ログイン・ユーザー名」フィールドに入力します。
11. カテゴリー・ナビゲーション・ツリーの「セッション」をクリックする。ご使用の PuTTY セッションの基本オプションが表示されます。
12. 「ホスト名 (または IP アドレス)」フィールドに、システムの IP アドレスまたはホスト名のいずれかの名前またはインターネット・プロトコル (IP) アドレスを入力します。
13. 「ポート」フィールドに 22 と入力します。システムは標準の SSH ポートを使用します。
14. 「保管セッション」フィールドに、このセッションを関連付けるために使用する名前を入力する。例えば、セッションに「System 1」という名前を付けることができます。
15. 「保存」をクリックします。

タスクの結果

CLI の PuTTY セッションの構成がこれで完了しました。

注: システムに複数の IP アドレスを構成している場合は、前のステップを繰り返して、2 番目の IP アドレス用に別の保管済みセッションを作成します。これは、最初の IP アドレスが使用不可になった場合に使用できます。

PuTTY を使用した CLI への接続

PuTTY および plink ユーティリティの実行方法について熟知していることが必要です。

注: Windows ユーザーは、Web サイト Download Putty から PuTTY をダウンロードできます。

セキュア・シェル (SSH) プロトコルでは、新しいホスト・サーバーへの最初のアクセス時に、SSH サーバー公開鍵またはユーザー・パスワードを受け入れるための確認の問い合わせを SSH ユーザーに送信することを指定しています。今回は SSH サーバーへの初めての接続であるため、サーバーは、既知のホストの SSH クライアント・リストに含まれていません。したがって、フィンガープリント確認の問い合わせが行われ、その際に、ホストとの接続を行う役割を受け入れるかどうか尋ねられます。y を入力すると、ホストのフィンガープリントと IP アドレスが SSH クライアントによって保管されます。

PuTTY を使用する場合は、さらに y を入力して、このホストのフィンガープリントを受け入れる必要があります。しかし、ホストの指紋と IP アドレスは、Windows にログオンしているユーザー名のレジストリーに保管されます。

また、SSH プロトコルでは、SSH サーバー公開鍵が受け入れられた後、SSH サーバーのフィンガープリントが以前に受け入れられたものと異なる場合、確認の問い合わせを再度送信することを指定しています。この場合、変更されたこのホストのフィンガープリントを受け入れるかどうかを決める必要があります。

注: SAN ボリューム・コントローラー Storwize V5100上の SSH サーバー鍵は、クラスター化システム上でマイクロコード・ロードが実行されると再生成されます。その結果、SSH サーバーのフィンガープリントが変更されるため、確認の問い合わせが送信されることになります。

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) コマンドはすべて 1 つの SSH セッション内で実行されます。これらのコマンドは、以下のいずれかのモードで実行できます。

- 対話式プロンプト・モード
- 単一行コマンド・モード。このモードに入ると、一度ですべてのパラメーターを含めることができます。

対話モード

対話モードの場合、PuTTY 実行可能プログラムを使用して、SSH 限定シェルをオープンできます。

システムは、管理 IP アドレス上で同時に最大 32 の対話式 SSH セッションをサポートします。

注: 1 時間後に、修正された SSH 対話式セッションがタイムアウトになります。つまり、この SSH セッションは自動的にクローズされます。このセッション・タイムアウトの限度は構成できません。

以下に、対話モードを開始するときに発行するコマンドの例を示します。

```
C:%support utils%putty <username>@svcconsoleip
```

ここで、support utils%putty は putty.exe ファイルの場所、<username> は 管理 GUI の IP アドレス、<username> は使用するユーザー名です。

システム上に保管されている SSH クライアント公開鍵をリストする **lsuser** コマンドを発行した場合、ssh_key=yes であれば以下の出力が表示されます。

```
IBM_2145:cluster0:superuser>lsuser
id name      password ssh_key remote usergrp_id usergrp_name
0  superuser yes      yes    no      0      SecurityAdmin
1  smith     no       yes    no      4      Monitor
2  jones     no       yes    no      2      CopyOperator
```

exit と入力し **Enter** を押すと、対話モード・コマンドをエスケープできます。

以下に、対話モードで **plink** を使用する場合の、ホストの指紋確認の問い合わせの例を示します。

```

C:\Program Files\IBM\svccconsole\cimom>plink superuser@9.43.225.208
The server's host key is not cached in the registry. ユーザー
have no guarantee that the server is the computer you
think it is.
The server's key fingerprint is:
ssh-rsa 1024 e4:c9:51:50:61:63:e9:cd:73:2a:60:6b:f0:be:25:bf
If you trust this host, enter "y" to add the key to
PuTTY's cache and carry on connecting.
If you want to carry on connecting just once, without
adding the key to the cache, enter "n".
If you do not trust this host, press Return to abandon the
connection.
Store key in cache? (y/n) y
Using user name "superuser".
Authenticating with public key "imported-openssh-key"
IBM_2145:your_cluster_name:superuser>

```

単一行コマンド

単一行コマンド・モードでは、1 つのコマンド・ラインに以下のすべてを入力できます。

```

C:\Program Files\IBM\svccconsole\cimom>
plink superuser@9.43.225.208 lsuser
Authenticating with public key "imported-openssh-key"
id name      password ssh_key remote usergrp_id usergrp_name
0  superuser yes      yes      no      0      SecurityAdmin
1  smith      no       yes      no      4      Monitor
2  jones       no       yes      no      2      CopyOperator

```

注: 単一行コマンド・モードですべてのパラメーターを使用して 1 つの CLI コマンドを実行依頼すると、SSH サーバー・ホストの指紋が最初に出現した時点で確認の問い合わせを受け取ります。バッチ・スクリプト・ファイルをサブミットする前に、SSH サーバー・ホストの指紋が受け入れられているか確認してください。

以下に、単一行コマンド・モードで `plink` を使用する場合は、ホストの指紋確認の問い合わせの例を示します。

```

C:\Program Files\IBM\svccconsole\cimom>
plink superuser@9.43.225.208 lsuser
The server's host key is not cached in the registry. ユーザー
have no guarantee that the server is the computer you
think it is.
The server's key fingerprint is:
ssh-rsa 1024 e4:c9:51:50:61:63:e9:cd:73:2a:60:6b:f0:be:25:bf
If you trust this host, enter "y" to add the key to
PuTTY's cache and carry on connecting.
If you want to carry on connecting just once, without
adding the key to the cache, enter "n".
If you do not trust this host, press Return to abandon the
connection.
Store key in cache? (y/n) y
Authenticating with public key "imported-openssh-key"
id name      password ssh_key remote usergrp_id usergrp_name
0  superuser yes      yes      no      0      SecurityAdmin
1  smith      no       yes      no      4      Monitor
2  jones       no       yes      no      2      CopyOperator

```

CLI の PuTTY セッションの開始

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) に接続するには、PuTTY セッションを開始する必要があります。

始める前に

この作業は、既にセキュア・シェル (SSH) パスワードを使用して PuTTY セッションを構成して保存していることを前提としています。パスワードを入力せずにコマンド・ラインにアクセスする必要がある場合は、CLI 用に作成した SSH 鍵ペアを使用します。

このタスクについて

PuTTY セッションを開始する。

手順

1. 「スタート」 > 「プログラム」 > 「**PuTTY**」 > 「**PuTTY**」を選択する。「PuTTY の構成 (PuTTY Configuration)」ウィンドウが開きます。
2. 保管した PuTTY セッションの名前を選択して、「ロード」をクリックする。
3. 「開く」をクリックする。

注: SSH パスワードまたは鍵ペアを生成し、アップロードした後、初めて PuTTY アプリケーションを使用する場合、PuTTY セキュリティー・アラート・ウィンドウが表示されます。「はい」をクリックして、変更を受け入れ新規キーを信頼してください。

4. 「ログイン (**login as**)」フィールドに「`SVC_username`」と入力し、**Enter** を押す。

AIXまたは Linuxホスト上での SSH クライアントの準備

AIX または Linux ホストでセキュア・シェル (SSH) クライアントを準備することができます。

始める前に

ご使用のシステムに SSH クライアントがインストールされていることを確認します。

IBM AIX オペレーティング・システム

IBM AIX 5L™ for POWER バージョン 5.1、5.2、5.3、および IBM POWER アーキテクチャー用の AIX バージョン 6.1 では、ボーナスパックから OpenSSH クライアントを入手できますが、その前提条件である OpenSSL を、IBM Power Systems™ 用の IBM AIX Toolbox for Linux Applications から入手することも必要です。AIX 4.3.3 の場合、このソフトウェアを、Linux アプリケーションの AIX ツールボックスから取得できます。また、AIX インストール・イメージを次の Web サイトの IBM developerWorks® から入手できます。

oss.software.ibm.com/developerworks/projects/openssh

Linux オペレーティング・システム

OpenSSH クライアントは大部分の Linux ディストリビューションにデフォルトでインストールされています。ご使用のシステムにこれがインストールされていない場合は、Linux インストール資料を調べるか、次の Web サイトにアクセスしてください。

www.openssh.org/portable.html

OpenSSH クライアントは、その他の各種オペレーティング・システム上で実行できます。OpenSSH クライアントについて詳しくは、以下の Web サイトを参照してください。

www.openssh.org/portable.html

このタスクについて

システムに対する認証では、一般的にパスワードを使用する必要がありますが、パスワードがない場合には鍵ペアを使用できます。AIXまたは Linuxホストおよび クラスター化システム上に RSA 鍵ペアをセットアップする手順は次のとおりです。

タスクの結果

SSH 鍵を使用して認証を行うには、次のコマンドを使用します。

```
ssh -i full_path_to_key username@my_system
```

ここで、*my_system* はシステム IP の名前、*username@my_system* はシステムへのログインにも使用するユーザー名、*full_path_to_key* は前のステップで生成された *key* ファイルへの絶対パスです。*SVC_username* およびパスワードを使用してシステムに対する認証を行います。(パスワードを使用せずにコマンド・ラインにアクセスする必要がある場合は、SSH 鍵を使用できます。) システムは、ログインしているユーザーを、そのユーザーが使用している鍵から判別します。

注: 自動的に鍵ファイルを使用するように SSH クライアントを構成する場合は、*-i full_path_to_key* を省略できます。

セキュア・シェル (SSH) を使用してシステムにログインする場合は、GUI へのアクセス用に定義されたパスワードを使用します。RSA ベースの秘密鍵による認証を使用することもできます。

詳しくは、『OpenSSH を使用した CLI への接続』を参照してください。

OpenSSH を使用した SSH 鍵ペアの生成

OpenSSH を使用して、SSH 鍵ペアを生成することができます。

このタスクについて

AIX ホストまたは Linux ホスト、およびクラスター化システム上で RSA 鍵ペアをセットアップします。

手順

1. ホスト上で以下のようなコマンドを発行して、RSA 鍵ペアを作成する。

```
ssh-keygen -t rsa
```

有効な ECDSA 鍵ペアを認証用に作成することもできます。

```
ssh-keygen -t ecdsa
```

ヒント: このコマンドは、*\$HOME/.ssh* ディレクトリーから発行してください。

このプロセスにより、2 つのユーザー指定ファイルが生成されます。 *key* という名前を選択すると、ファイルは *key* および *key.pub* という名前になります。ここで、*key* は秘密鍵の名前、*key.pub* は公開鍵の名前です。

2. 管理 GUI を使用して、クラスター化システム上のユーザーに公開鍵を関連付けます。

OpenSSH を使用した CLI への接続

OpenSSH を使用してコマンド・ライン・インターフェース (CLI) に接続できます。

SVC_username および SSH パスワードを使用してクラスター化システムに接続するには、次のコマンドを発行します。

```
ssh username@my_system
```

SSH 鍵を使用するには、以下のコマンドを使用します。

```
-i full_path_to_key
```

ここで、*my_system* はシステム IP の名前、*full_path_to_key* は生成された鍵ファイルへの絶対パス、*SVC_username* はシステムを使用するためのユーザー名です。

注: 自動的に鍵ファイルを使用するように SSH クライアントを構成する場合は、*-i full_path_to_key* を省略できます。詳しくは、OpenSSH の資料を参照してください。

ローカル・ユーザーおよびリモート・ユーザーの処理

システムにアクセスするためのローカル・ユーザーまたはリモート・ユーザーを作成することができます。

始める前に

システムにアクセスする 2 つのカテゴリのユーザーを作成できます。それらのタイプは、システムに対してユーザーを認証する方法に基づいています。ローカル・ユーザーは、*SVC_username*、およびパスワードまたはセキュア・シェル (SSH) 鍵 (パスワードを入力せずにコマンド・ラインにアクセスする必要がある場合)、あるいはその両方を提示する必要があります。ローカル・ユーザーは、システムにある認証方式を使用して認証されます。

ローカル・ユーザーが 管理 GUI にアクセスする必要がある場合は、そのユーザーのパスワードが必要です。コマンド・ライン・インターフェース (CLI) にアクセスするために、同じパスワードを使用できます。あるいは、有効な SSH 鍵を使用してアクセスできます。ユーザーが両方のインターフェースを使用する場合には、SSH パスワードが必要です。ユーザー・グループは、そのグループ内のユーザーに、システム上の特定のセットの操作の権限を与える役割を定義します。

ローカル・ユーザーは、システム上に定義されているユーザー・グループの一部でなければなりません。

リモート・ユーザーは、SAN 管理アプリケーション (IBM Spectrum Control など) によって通常提供されるリモート・サービスで認証され、ローカル認証方式を必要としません。リモート・ユーザーの場合、パスワード (優先) が必要です。パスワードを入力せずにコマンド・ラインにアクセスする必要がある場合は、コマンド・ライン・インターフェースを使用するために SSH 鍵が必要です。

リモート・ユーザーが 管理 GUI にアクセスするためにローカル資格情報を必要とするのは、リモート・サービスがダウンしている場合だけです。リモート・ユーザーが属するユーザー・グループは、リモート認証サービスによって定義されています。リモート・ユーザーを定義するには、同じくリモート認証サービスに定義されているローカル・マシン上でユーザー・グループを作成します。

システムへのログインと同じユーザー名を使用して、システムに接続することができます。

このタスクについて

以下のステップを実行して、ローカル・ユーザーまたはリモート・ユーザーのいずれかを作成します。

手順

1. 「アクセス」 > 「ユーザー」を選択します。
2. 該当するユーザー・グループを選択します。
3. 「ユーザーの作成」をクリックします。

- 新規ユーザーに関する情報を入力し、「作成」をクリックします。

対話式 SSH セッションで使用可能な UNIX コマンド

対話式 SSH セッションでの作業時には、UNIX ベースのコマンドをいくつか使用できます。

システムは、管理 IP アドレス上で同時に最大 32 の対話式 SSH セッションをサポートします。

注: 1 時間後に、修正された SSH 対話式セッションがタイムアウトになります。つまり、この SSH セッションは自動的にクローズされます。このセッション・タイムアウトの限度は構成できません。

以下の UNIX コマンドを使用して、対話式 SSH セッションを管理することができます。

表 8. 対話式 SSH セッションに関する UNIX コマンド:

UNIX コマンド	説明
grep	出力をキーワードや式によってフィルターに掛けます。
more	一度に 1 ページずつ出力内を移動します。
sed	出力を複合式によってフィルターに掛けます。
sort	基準に従って出力をソートします。
cut	出力から個々の列を削除します。
head	1 行目のみを表示します。
less	一度に 1 ページずつ出力内を双方向に移動します。(セキュア・モード)
tail	最後の行のみを表示します。
uniq	重複する情報を非表示にします。
tr	文字を変換します。
wc	データ内の行数、ワード数、文字数をカウントします。

PuTTY pscp または openssh scp を使用したソフトウェア更新ファイルのコピー

PuTTY pscp (または scp) には、セキュア・シェル (SSH) で構成ノード上の 2 つの登録簿間、または構成ノードと他のホストとの間でファイルをコピーする場合のファイル転送アプリケーションがあります。

始める前に

PSCP アプリケーションを使用するには、それぞれのホスト上のソース・ディレクトリーおよび宛先ディレクトリーに対して、適切な許可を持っている必要があります。

このタスクについて

PSCP アプリケーションまたは SCP アプリケーションは、ご使用のホスト・システムに SSH クライアントをインストールすると使用可能になります。PSCP アプリケーションには、Microsoft Windows コマンド・プロンプトを介してアクセスできます。Linux ユーザーの場合、SCP は openssh パッケージと一緒にインストールされます。

PSCP アプリケーションを使用するには、以下のステップを実行します。ステップ 6 (11 ページ) 以降、SCP でのプロセスも同様です。

手順

1. PuTTY セッションを開始する。
2. PuTTY セッションを構成してシステムにアクセスする。
3. PuTTY の構成セッションを保管する。例えば、保管したセッションに `SVCPUTTY` という名前を付けることができます。
4. コマンド・プロンプトを開く。
5. 以下のコマンドを発行して、パス環境変数が PuTTY ディレクトリーを組み込むよう設定する。

```
set path=C:¥Program Files¥putty;%path%
```

ここで、`C:¥Program Files¥putty` は、PuTTY がインストールされているディレクトリーです。

6. 次のコマンドを発行して、CLI を実行しているノードにパッケージをコピーする。

```
pscp -load saved_putty_configuration
directory_software_upgrade_files/software_upgrade_file_name
username@cluster_ip_address:/home/admin/update
```

ここで、`saved_putty_configuration` は PuTTY 構成セッションの名前、`directory_software_upgrade_files` はソフトウェア 更新ファイルの場所、`software_upgrade_file_name` はソフトウェア 更新ファイルの名前、`username` はシステムで使用するユーザー名、`cluster_ip_address` はクラスター化システムの IP アドレスです。

注: ステップ 3 の PuTTY 構成セッションの保存、およびステップ 6 の PuTTY 構成セッションのロードは、オプションです。PuTTY 構成セッションをロードせずにコピーするには、次の構文を使用します。

```
pscp directory_software_upgrade_files/software_upgrade_file_name
username@cluster_ip_address:/home/admin/update
```

システム上にソフトウェア 更新ファイルを保管するスペースが不十分であると、コピー処理は失敗します。このケースでは、以下の手順を実行します。

- a. `pscp` を使用して、`/home/admin/update` ディレクトリーから保存したいデータをコピーする。
- b. 次のコマンドを使用して、`/home/admin/update` ディレクトリー内のダンプ・ファイルを削除する。

```
cleardumps -prefix /home/admin/update
```

- c. ステップ 6 を繰り返します。

第 2 章 CLI の使用

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) は、システムの管理に使用できるコマンドの集合です。

概要

CLI コマンドは、ホスト・システム上の SSH クライアント・ソフトウェアと、システム上の SSH サーバーの間で、セキュア・シェル (SSH) 接続を使用します。

注: CLI を使用できるようにするには、システムを作成する必要があります。

クライアント・システムから CLI を使用するには、以下の手順を実行します。

- CLI へのアクセスで使用する予定のシステムごとに、SSH クライアント・ソフトウェアをインストールし、セットアップする。
- パスワードを使用してシステムに対する認証を行う。
- パスワードを入力せずにコマンド・ラインにアクセスする必要がある場合は、SSH 公開鍵を使用する。次に、各 SSH クライアントの SSH 公開鍵をシステムに保管する。

注: 最初の SSH 公開鍵が保管されたら、管理 GUI または CLI のいずれかを使用して、SSH 公開鍵を追加できます。

CLI コマンドを使用して、アレイ、ドライブ、エンクロージャー、ストレージ・プール、およびボリュームを変更または作成する。また、CLI コマンドを使用して、暗号化またはセキュリティ設定を指定するか、システムを処理することもできます。

例えば、CLI コマンドを使用して以下を行います。

- システム、そのノード、および入出力グループのセットアップ。
- キャニスターとエンクロージャーのセットアップと保守。
- エラー・ログとイベント・ログ (ログ) の分析。
- 管理対象ディスク (MDisk) およびストレージ・プールのセットアップと保守。
- システム上でのクライアント公開 SSH 鍵のセットアップと保守。
- ボリュームのセットアップと保守。
- 論理ホスト・オブジェクトのセットアップ。
- ホストへのボリュームのマッピング。
- 管理対象ホストからボリュームおよび MDisk へのナビゲーション (およびそのチェーンの逆方向へのナビゲーション)。
- コピー・サービス機能のセットアップと開始:
 - FlashCopy と FlashCopy 整合性グループ
 - 同期メトロ・ミラーとメトロ・ミラー整合性グループおよび関係
 - 非同期グローバル・ミラーとグローバル・ミラー整合性グループおよび関係
 - アクティブ/アクティブの整合性グループおよび関係
- ライセンス交付またはフィーチャー設定のセットアップ。

CLI コマンドは、通常、コマンドが実行されたかどうかをフィードバックします。正常に完了したことを検証するコマンドを指定した後で、監査ログまたはイベント・ログ (例えば、構成イベントの場合) を確認してください。また、変更したボリュームの入出力グループを検査することもできます。

CLI を使用したクラスター化システムの時刻の設定

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、システム時刻を設定することができます。

このタスクについて

システム時刻を設定するには、次の手順を実行します。

手順

1. **showtimezone** CLI コマンドを発行して、システムの現行時間帯設定を表示する。時間帯および関連時間帯 ID が表示されます。
2. **lstimezones** CLI コマンドを発行して、システムで使用可能な時間帯をリストする。有効な時間帯設定値のリストが表示されます。それぞれの時間帯には ID が割り当てられています。時間帯および関連付けられている ID がリストに示されます。
3. 以下の CLI コマンドを発行して、システムの時間帯を設定する。

```
settimezone -timezone time_zone_setting
```

ここで、031809142005*time_zone_setting* は、システムで使用可能な時間帯のリストから選択された新しい時間帯 ID です。

4. 以下の CLI コマンドを発行して、システムの時刻を設定する。

```
setsystemtime -time 031809142005
```

ここで、031809142005 はシステムに設定する新しい時刻です。MMDDHHmmYYYY フォーマットを使用して、システムの時刻を設定する必要があります。

クラスターの日時の設定

「システムの日付と時刻の設定」パネルから、システム・クラスターの日時を設定することができます。

始める前に

この作業は、管理 GUIを既に起動済みであることを前提としています。

このタスクについて

システムの日付と時刻は、手動で設定することも、NTP サーバーを指定して設定することもできます。

手順

1. ポートフォリオで「システムの管理」 > 「システム時刻の設定」をクリックします。「システムの日付と時刻の設定」パネルが表示されます。
2. NTP を使用してクラスター化システムの日時を管理するには、インターネット・プロトコル・バージョン 4 (IPv4) アドレスを入力して、「NTP サーバーの設定」をクリックします。

注: リモート認証サービスを使用してユーザーをシステムに対して認証する場合、システムとリモート・サービスの両方で同じ NTP サーバーを使用する必要があります。2 つのシステム間で整合した時刻を設定することで、管理 GUIの対話式パフォーマンスおよびユーザーの役割の正しい割り当てが確実に行われます。

3. クラスター化システムの日時を手動で設定するには、以下のステップに進みます。
4. 「日」、「月」、「年」、「時間」および「分」フィールドに変更を入力し、「時間帯」リストから新規時間帯を選択します。
5. 「クラスターの日時の更新」または「クラスターの時間帯の更新」、あるいはその両方を選択します。
6. 「更新」をクリックして、クラスター化システムに対して更新要求を実行依頼します。

CLI を使用したライセンス設定値の表示および更新

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、ライセンス設定値の表示および更新を行うことができます。

このタスクについて

ご使用のシステムでは、物理ディスク・ライセンスと容量ライセンス交付の 2 つのライセンス・オプションが提供されます。システムのライセンス設定を表示および更新するには、以下のようにします。

手順

1. **lslicense** CLI コマンドを発行して、システムの現行ライセンス設定を表示する。
2. **chlicense** CLI コマンドを発行して、システムのライセンス交付を受けた設定を変更する。

重要:

- ライセンス設定値は、システムを初めて作成したときに入力されているので、ライセンスを変更した場合を除いて、設定値を更新しないでください。
- 物理ディスク・ライセンスを選択するには、1 つ以上の **physical_disks**、**physical_flash**、および **physical_remote** パラメーターを指定して **chlicense** コマンドを実行してください。
- 容量ライセンス交付を選択するには、1 つ以上の **-flash**、**-remote**、および **-virtualization** パラメーターを指定して **chlicense** コマンドを実行してください。物理ディスクの値がゼロ以外の場合、これらのパラメーターは設定できません。

CLI を使用したクラスター化システム・プロパティの表示

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、システムのプロパティを表示できます。

このタスクについて

これらのアクションは、ご使用のシステムのプロパティ情報を表示するのに役立ちます。

手順

lssystem コマンドを発行して、システムの属性を表示します。
以下のコマンドに、発行できる **lssystem** コマンドの例を示します。

```
lssystem -delim : build1
```

ここで、*build1* はシステムの名前です。

タスクの結果

```
id:000002007A00A0FE
name:build1
location:local
partnership:
bandwidth:
total_mdisk_capacity:90.7GB
space_in_mdisk_grps:90.7GB
space_allocated_to_vdisks:14.99GB
total_free_space:75.7GB
statistics_status:on
statistics_frequency:15
required_memory:0
cluster_locale:en_US
time_zone:522 UTC
code_level:6.1.0.0 (build 47.3.1009031000)
FC_port_speed:2Gb
console_IP:9.71.46.186:443
id_alias:000002007A00A0FE
gm_link_tolerance:300
gm_inter_cluster_delay_simulation:0
gm_intra_cluster_delay_simulation:0
email_reply:
email_contact:
email_contact_primary:
email_contact_alterate:
email_contact_location:
email_state:stopped
inventory_mail_interval:0
total_vdiskcopy_capacity:15.71GB
total_used_capacity:13.78GB
total_overalllocation:17
total_vdisk_capacity:11.72GB
cluster_ntp_IP_address:
cluster_isns_IP_address:
iscsi_auth_method:none
iscsi_chap_secret:
auth_service_configured:no
auth_service_enabled:no
auth_service_url:
auth_service_user_name:
auth_service_pwd_set:no
auth_service_cert_set:no
relationship_bandwidth_limit:25
gm_max_host_delay:5
tier:generic_ssd
tier_capacity:0.00MB
tier_free_capacity:0.00MB
tier:generic_hdd
tier_capacity:90.67GB
tier_free_capacity:75.34GB
email_contact2:
email_contact2_primary:
email_contact2_alterate:
total_allocated_extent_capacity:16.12GB
```

CLI を使用したパスワードの保守

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、システムのパスワードのリセット機能の状況を表示し、変更することができます。

SAN ボリューム・コントローラー 2145-DH8 ノードの技術員用ポートまたは旧モデルのシステムのフロント・パネルを使用して、スーパーユーザー・パスワードをデフォルト値の **passw0rd** にリセットすることができます。変化するセキュリティ要件を満たすために、CLI を使用して、この機能を有効または無効にできます。

以下のステップを実行して、パスワードのリセット機能の状況を表示し、変更します。

1. **setpwdreset** CLI コマンドを発行して、システムのパスワード・リセット機能の状況を表示し、変更します。
2. システムのスーパーユーザー・パスワードがないとクラスターにアクセスできないため、システムのスーパーユーザー・パスワードを記録します。

システム・スーパーユーザー・パスワードは、USB キーを使用して再設定できます。変化するセキュリティ要件を満たすために、CLI を使用して、この機能を使用可能または使用不可にできます。以下のステップを実行して、パスワードのリセット機能の状況を表示し、変更します。

1. **setpwdreset** CLI コマンドを発行して、システムのパスワード・リセット機能の状況を表示し、変更します。
2. システムのスーパーユーザー・パスワードがないとクラスターにアクセスできないため、システムのスーパーユーザー・パスワードを記録します。

ダンプ・コマンドを使用したディレクトリーの処理

lsdumps コマンドは、特定のディレクトリー内のダンプのリストを戻します。

ダンプは、次のディレクトリー構造に入っています。

- /dumps
- /dumps/audit
- /dumps/cimom
- /dumps/elogs
- /dumps/feature
- /dumps/iostats
- /dumps/iotrace
- /dumps/mdisk
- /home/admin/update
- /dumps/drive
- /dumps/enclosure

lsdumps コマンドをオプションの **prefix** パラメーターと一緒に使用して、ディレクトリーを指定します。ディレクトリーを指定しない場合、/dumps がデフォルトとして使用されます。有効なダンプをリストする対象のノードを指定するには、オプションの **node_id_or_name** パラメーターを使用します。ノードを指定しない場合は、構成ノード上の有効なダンプが表示されます。

cpdumps コマンドは、ダンプ・ファイルを非構成ノードから構成ノードにコピーするために使用します。このコマンドを使用して、古い構成ノードに保存されたダンプを取り出すことができます。ファイルを取り出して、構成ノード上にコピーすることができます。

cleardumps コマンドは、指定したノード上のダンプ・ディレクトリーを削除するために使用します。ワイルドカード (アスタリスク、*) を使用することにより、特定のファイルやファイル・グループを消去することができます。単一のディレクトリーにあるファイルを削除したり、すべてのダンプ・ディレクトリーを (/dumps 変数を指定して) 削除したりすることができます。

監査ログは、SSH セッションまたは管理 GUI から発行されたアクション・コマンドを追跡します。監査された最新のコマンドを、指定した数だけリストするには、**catauditlog** コマンドを発行してください。監

査ログの内容を現在の構成ノード上のファイルにダンプするには、**dumpauditlog** コマンドを発行してください。このコマンドは、監査ログの内容の消去も行います。

/dumps/cimom ディレクトリーに入っているダンプは、システム上で稼働する CIMOM (Common Information Model Object Manager) によって作成されます。これらのファイルは、CIMOM の通常操作時に作成されます。

/dumps/elogs ディレクトリーに入っているダンプは、ダンプが実行された時点のエラー・ログおよびイベント・ログの内容のダンプです。エラーまたはイベント・ログ・ダンプは、**dumperrlog** コマンドによって作成されます。このコマンドは、エラー・ログまたはイベント・ログの内容を /dumps/elogs ディレクトリーにダンプします。ファイル名接頭部を指定しなかった場合は、デフォルトの **errlog_** が使用されます。完全なデフォルト・ファイル名は、**errlog_NNNNNN_YYMMDD_HHMMSS** です。ここで、NNNNNN はノードのフロント・パネル名です。**-prefix** パラメーターを指定してコマンドを実行した場合は、指定した接頭部値が **errlog** の代わりに使用されます。

/dumps/iostats ディレクトリーに入っているダンプは、システム上のディスクのノード別入出力統計のダンプです。入出力統計ダンプは、**startstats** コマンドによって作成されます。このコマンドの一部として、統計データをファイルに書き込む時間間隔を指定できます。デフォルトは 15 分です。この時間間隔ごとに、収集された入出力統計データが /dumps/iostats ディレクトリーのファイルに書き込まれます。入出力統計ダンプの保管に使用されるファイル名は、**Nm_stats_NNNNNN_YYMMDD_HHMMSS**、**Nv_stats_NNNNNN_YYMMDD_HHMMSS**、**Nn_stats_NNNNNN_YYMMDD_HHMMSS**、および **Nd_stats_NNNNNN_YYMMDD_HHMMSS** です。ここで、NNNNNN は MDisk、ボリューム、ノード、またはドライブ用のノード名です。

/dumps/iotrace ディレクトリーに入っているダンプは、入出力トレース・データのダンプです。トレースされるデータのタイプは、**settrace** コマンドによって指定されたオプションによります。入出力トレース・データの収集は、**starttrace** コマンドの使用によって開始されます。入出力トレース・データ収集は、**stoptrace** コマンドが使用されるときに停止します。データがファイルに書き込まれるのは、トレースが停止したときです。ファイル名は **prefix_NNNNNN_YYMMDD_HHMMSS** です。ここで、**prefix** は **settrace** コマンドの **filename** パラメーター用に入力した値、NNNNNN はノード名です。

/dumps/mdisk ディレクトリーに入っているダンプは、フラッシュ・ドライブ (flash drive) MDisk 内部ログのコピーです。これらのダンプは、**triggerdrivedump** コマンドを使用して作成されています。ファイル名は **mdiskdump_NNNNNN_MMMM_YYMMDD_HHMMSS** です。ここで、NNNNNN は MDisk が入っているノードの名前、MMMM は MDisk の 10 進 ID です。

ソフトウェア・更新・パッケージは、/home/admin/upgrade ディレクトリーに含まれています。これらのディレクトリーは、システム内の各ノードに存在します。

ディスク・ドライブからのサポート・データのダンプは、/dumps/drive ディレクトリーに入っています。このデータは、ドライブの問題の特定に役立つ場合がありますが、アプリケーションがドライブに書き込んだ可能性があるデータは含まれません。

1 つ以上のエンクロージャーからのダンプは、/dumps/enclosure ディレクトリーに入っています。

/dumps ディレクトリーに入っているダンプは、アプリケーション異常終了の結果として生成されたものです。この種のダンプは /dumps ディレクトリーに書き込まれます。デフォルトのファイル名は **dump.NNNNNN.YYMMDD.HHMMSS** です。ここで、NNNNNN はノード・フロント・パネル名です。ダンプ・ファイル以外に、いくつかのトレース・ファイルがこのディレクトリーに書き込まれる場合があります。それらのファイルの名前は **NNNNNN.trc** です。

ファイルは (セキュア・コピーを使用して) 現在の構成ノードからのみコピーできます。cpdumps コマンドを発行すると、非構成ノードから現在の構成ノードへファイルをコピーできます。

CLI を使用したクラスター化システムへの修復済みノードの再追加

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、障害が起きたノードを修復した後でクラスター化システムに再追加して戻すことができます。

始める前に

ノードをクラスター化システムに追加する前に、追加されるノードがクラスター化システム内の他のすべてのノードと同じゾーンに入るようにスイッチのゾーニングが構成されていることを確認する必要があります。ノードを取り替える場合で、スイッチが、スイッチ・ポートではなく、ワールド・ワイド・ポート名 (WWPN) でゾーンに分けられている場合は、追加するノードが同じ VSAN/ゾーンに含まれるようにスイッチを構成してください。

重要:

1. SAN にノードを再度追加する場合は、必ずノードを除去したときと同じ入出力グループに追加します。正しい入出力グループを選択しないと、データが破壊されることがあります。最初にノードをクラスター化システムに追加したときに記録された情報を使用する必要があります。この情報にアクセスできない場合は、データを破壊せずにノードを元どおりにクラスター化システムに追加するために、IBM サポートに連絡してください。
2. 新規ノードのポートに提示される LUN は、現在クラスター化システムに存在するノードに提示される LUN と同じでなければなりません。新規ノードをクラスター化システムに追加するには、LUN が同じであることを確認しておく必要があります。
3. 各 LUN に対する LUN マスキングは、クラスター化システム内のすべてのノードで同一でなければなりません。新規ノードをクラスター化システムに追加するには、各 LUN に対する LUN マスキングが同一であることを確認しておく必要があります。
4. 新しいノードのモデル・タイプは、クラスター化システムにインストールされている SAN ボリューム・コントローラー Storwize V5100・ソフトウェアのレベルによってサポートされていなければなりません。モデル・タイプが SAN ボリューム・コントローラー Storwize V5100・ソフトウェアのレベルによってサポートされていない場合は、新しいノードのモデル・タイプをサポートするソフトウェア・レベルにクラスター化システムを更新してください。サポートされている最新のソフトウェア・レベルについては、次の Web サイトを参照してください。

www.ibm.com/support

このタスクについて

ノードをクラスター化システムに追加する場合の特別手順

ホスト・システム上のアプリケーションが入出力操作を送る先のファイル・システムまたは論理ボリュームは、オペレーティング・システムによって仮想パス (vpath) にマップされています。vpath は、サブシステム・デバイス・ドライバ (SDD) でサポートされている疑似ディスク・オブジェクトです。SDD は、vpath と SAN ボリューム・コントローラー Storwize V5100のボリューム間の関連を維持します。この関連では、ボリュームに固有で、しかも再利用されない ID (UID) を使用します。UID によって、SDD は vpath をボリュームに直接関連付けることができます。

SDD は、ディスクおよびファイバー・チャネル・ファイバー・チャネルが含まれるプロトコル・スタック内で動作します。これらのデバイス・ドライバを使用して、ANSI FCS 標準によって定義されたとおり

にファイバー・チャンネル全体で SCSI プロトコルを使用した SAN ボリューム・コントローラー Storwize V5100との通信を行います。これらの SCSI およびファイバー・チャンネル・デバイス・ドライバによって提供されるアドレッシング方式では、ファイバー・チャンネル・ノードおよびポートに、SCSI 論理装置番号 (LUN) とワールドワイド・ノード名 (WWNN) を組み合わせて使用します。

エラーが発生すると、エラー・リカバリー手順 (ERP) は、プロトコル・スタック内のさまざまな Tier で動作します。これらの ERP が実行されると、場合によっては、以前に使用されたものと同じ WWNN および LUN 番号を使用して入出力が再駆動されることがあります。

SDD は、実行する各入出力操作についてボリュームと vpath との関連を調べません。

クラスター化システムにノードを追加する前に、次のいずれかの条件が真かどうかを確認する必要があります。

- クラスター化システムに複数の入出力グループがある。
- クラスター化システムに追加するノードは、そのクラスター化システム内のノードのために以前に使用されていた物理ノード・ハードウェアまたはスロットを使用する。
- クラスター化システムに追加するノードは、別のクラスター化システム内のノードのために以前に使用されていた物理ノード・ハードウェアまたはスロットを使用し、両方のクラスター化システムが同じホストおよびバックエンド・ストレージに対して可視である。

上記の条件のいずれかが該当する場合、以下の特別手順が適用されます。

- ノードは、以前に属していたものと同じ入出力グループに追加する必要があります。コマンド・ライン・インターフェース (CLI) コマンド **lsnode** または 管理 GUIを使用して、クラスター化システムのノードの WWN を判別できます。
- ノードをクラスター化システムに追加し直す場合、事前にそのクラスター化システムを使用するすべてのホストをシャットダウンする必要があります。その後、ノードは、ホストがリブートされる前に追加する必要があります。入出力グループ情報が入手できないか、あるいはクラスター化システムを使用するすべてのホストをシャットダウンしてリブートすることが不都合な場合は、次のようにします。
 - クラスター化システムにノードを追加する前に、クラスター化システムに接続されているすべてのホスト上で、ファイバー・チャンネル・アダプター・デバイス・ドライバ、ディスク・デバイス・ドライバ、およびマルチパス・ドライバを構成解除する。
 - クラスター化システムにノードを追加してから、ファイバー・チャンネル・アダプター・デバイス・ドライバ、ディスク・デバイス・ドライバ、およびマルチパス・ドライバを再構成する。

特殊な手順を適用できるシナリオ

以下の 2 つのシナリオで、特殊な手順を適用できる状況を説明します。

- 1 対の2145 UPS、または 4 つの 2145 UPS-1Uの障害が原因で、8 ノードのクラスター化システムのうちの 4 つのノードが失われた。この場合、CLI コマンド **addnode** または 管理 GUIを使用して、失われた 4 つのノードをクラスター化システムに追加し直す必要があります。

注: パートナーが既にクラスター化システム内にあるノード上で **addnode** コマンドを実行する必要はありません。クラスター化システムは、オンライン候補を自動的に検出します。

注: **addnode** コマンドは、SAN ボリューム・コントローラーのコマンドです。Storwize V7000 では、**addcontrolenclosure** コマンドを使用します。

- ユーザーは、クラスター化システムから 4 つのノードを削除し、CLI コマンドの **addnode** または 管理 GUIを使用して、そのノードをクラスター化システムに追加し直すことに決定した。

注: **addnode** コマンドは、SAN ボリューム・コントローラーのコマンドです。 Storwize V7000 では、**addcontrolenclosure** コマンドを使用します。

5.1.0 ノードの場合、SAN ボリューム・コントローラー Storwize V5100は、障害の起きたノードを自動的に再追加してクラスター化システムに戻します。クラスター化システムがノード欠落エラー (エラー・コード 1195) を報告し、そのノードが修復されて再始動された場合、クラスター化システムは自動的にノードを再追加してクラスター化システムに戻します。このプロセスは最大で 20 分かかることがあるため、ユーザーは以下のステップを実行して、手動でノードを再追加することができます。

手順

1. **lsnode** CLI コマンドを発行してクラスター化システムを現在構成しているノードをリストし、ノードを追加する入出力グループを判別する。

以下に、表示される出力の例を示します。

```
lsnode -delim :  
  
id:name:UPS_serial_number:WWNN:status:IO_group_id:IO_group_name  
:config_node:UPS_unique_id:hardware:iscsi_name:iscsi_alias  
:panel_name:enclosure_id:canister_id:enclosure_serial_number  
1:node1::50050868010050B2:online:0:io_grp0:yes::100:iqn.1986-03.com.ibm  
:2145.cluster0.node1::02-1:2:1:123ABCG  
2:node2::50050869010050B2:online:0:io_grp0:no::100:iqn.1986-03.com.ibm  
:2145.cluster0.node2::02-2:2:2:123ABDG
```

Storwize V7000例:

```
lsnode -delim :  
  
id:name:UPS_serial_number:WWNN:status:IO_group_id:IO_group_name  
:config_node:UPS_unique_id:hardware:iscsi_name:iscsi_alias  
:panel_name:enclosure_id:canister_id:enclosure_serial_number  
1:node1::50050868010050B2:online:0:io_grp0:yes::100:iqn.1986-03.com.ibm  
:2145.cluster0.node1::02-1:2:1:123ABCG  
2:node2::50050869010050B2:online:0:io_grp0:no::100:iqn.1986-03.com.ibm  
:2145.cluster0.node2::02-2:2:2:123ABDG
```

2. **lsnodecandidate** CLI コマンドを発行して、クラスター化システムに割り当てられていないノードをリストし、2 番目のノードが入出力グループに追加されていることを確認する。

注: **lsnodecandidate** コマンドは、SAN ボリューム・コントローラーのコマンドです。 Storwize V7000 では、**lscontrolenclosurecandidate** コマンドを使用します。

以下に、表示される出力の例を示します。

```
lsnodecandidate -delim :  
  
id:panel_name:UPS_serial_number:UPS_unique_id:hardware  
5005076801000001:000341:10L3ASH:202381001C0D18D8:8A4  
5005076801000009:000237:10L3ANF:202381001C0D1796:8A4  
50050768010000F4:001245:10L3ANF:202381001C0D1796:8A4  
....
```

3. **addnode** CLI コマンドを発行して、ノードをクラスター化システムに追加する。

注: **addnode** コマンドは、SAN ボリューム・コントローラーのコマンドです。 Storwize V7000 では、**addcontrolenclosure** コマンドを使用します。

重要: 入出力グループ内の各ノードは、別々の無停電電源装置に接続する必要があります。

以下に、パネル名パラメーターを使用してノードをクラスター化システムに追加するときに発行する CLI コマンドの例を示します。

```
addnode -panelname 000237
-iogrp io_grp0
```

ここで、000237 はノードのパネル名、io_grp0 はノードの追加先の入出力グループの名前です。

以下に、WWNN パラメーターを使用してノードをクラスター化システムに追加するときに発行する CLI コマンドの例を示します。

```
addnode -wwnname 5005076801000001
-iogrp io_grp1
```

ここで、5005076801000001 はノードの WWNN、io_grp1 はノードの追加先の入出力グループの名前です。

4. **lsnode** CLI コマンドを発行して、最終構成を検証する。

次の例は、表示される出力を示します。

```
lsnode -delim :
id:name:UPS_serial_number:WWNN:status:IO_group_id:IO_group_name:config_node:UPS_unique_id:
hardware:iscsi_name:iscsi_alias
1:node1:10L3ASH:0000000000000000:offline:0:io_grp0:no:1000000000003206:
8A4:iqn.1986-03.com.ibm:2145.ndihill.node1:
```

新しいノードについて、以下の情報を記録してください。

- ノード名
- ノードのシリアル番号
- WWNN
- IQN (iSCSI 接続により接続されるホストを使用している場合)
- すべての WWPN
- 目的のノードが含まれている入出力グループ

注: このコマンドをクラスター化システムにノードを追加した直後に発行すると、ノードの状況が追加中になる場合があります。状況が追加中と表示されるのは、クラスター化システムへのノードの追加プロセスが進行中である場合です。構成プロセスを続行する前に、すべてのノードの状況がオンラインになるのを待つ必要はありません。

タスクの結果

これで、ノードはクラスター化システムに追加されました。

CLI を使用したノード属性の表示

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、ノード属性を表示できます。

このタスクについて

ノード属性を表示するには、以下を実行します。

手順

1. **lsnode** CLI コマンドを発行して、クラスター化システム内のノードの要約リストを表示します。

次の CLI コマンドを発行して、システム・ノードをリストします。

```
lsnode -delim :
```

2. **lsnode** CLI コマンドを発行し、明細出力を受け取らせるノードのノード ID または名前を指定する。

以下に、システム内のノードの明細出力をリストする際に使用できる CLI コマンドの例を示します。

```
lsnode -delim : group1node1
```

ここで、*group1node1* は、明細出力を表示するノードの名前です。

CLI を使用した MDisk のディスカバー

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、管理対象ディスク (MDisk) を発見できます。

このタスクについて

バックエンド・コントローラーが以下になると、システムは自動的にバックエンド・コントローラーを検出し、コントローラーを統合して、システム・ノードに提示されたストレージを判別します。

- ファイバー・チャンネルに追加される
- システムと同じスイッチ・ゾーンに組み込まれる

バックエンド・コントローラーによって提示される SCSI 論理装置 (LU) は、非管理対象 MDisk として表示されます。ただし、以上の操作が終了してからバックエンド・コントローラーの構成を変更すると、構成が変更されたことがシステムに認識されない場合があります。システムがファイバー・チャンネル SAN を再スキャンして、非管理対象 MDisk のリストを更新するように要求できます。

注: システムが実行する自動ディスカバリーでは、非管理対象 MDisk に何かを書き込むことはありません。MDisk をストレージ・プールに追加するか、MDisk を使用してイメージ・モード・ボリュームを作成するよう、システムに指示する必要があります。

MDisk のリストのディスカバー (およびその後の表示):

手順

1. **detectmdisk** CLI コマンドを発行して、手動でファイバー・チャンネル・ネットワークをスキャンする。このスキャンで、システムに追加された可能性のある新規 MDisk をすべてディスカバーし、使用可能なコントローラー装置ポート間の MDisk アクセスのバランスを取り直すことができます。

注:

- a. すべてのディスク・コントローラー・ポートが作動し、コントローラーおよび SAN ゾーニング内で正しく構成されていることが確かであるときに限って、**detectmdisk** コマンドを発行してください。このようにしなければ、報告されないエラーが発生することがあります。
 - b. **detectmdisk** コマンドが完了したように見えても、実行のためにさらに時間が必要になることがあります。**detectmdisk** は、非同期であり、コマンドが引き続きバックグラウンドで実行されているときに、プロンプトを戻します。**lsdiscoverystatus** コマンドを使用して、ディスカバリー状況を表示することができます。
2. 検出が完了したら、**lsmdiskcandidate** CLI コマンドを発行して、非管理対象 MDisk を表示します。これらの MDisk は、ストレージ・プールに割り当てられていません。

ボリュームの割り振りを 1 つのストレージ・システム内に保持する予定の場合は、ストレージ・プール内のすべての MDisk が、同じストレージ・システムによって提示されていることを確認します。

1 つのストレージ・プールに割り振られている MDisk がすべて、同じ RAID タイプであることを確認します。ストレージ・プールに複数の Storage Tier がある場合、同じ Tier 内のすべての MDisk が同じ RAID タイプであることを確認します。Easy Tier[®] を使用する場合、同じ Tier にあるストレージ・プール内のすべての MDisk がほぼ同じであり、ほぼ同じパフォーマンス特性を持つ必要があります。Easy Tier を使用しない場合、ストレージ・プールには、ストレージの 1 つの Tier のみが含まれていなければなりません。また、ストレージ・プール内のすべての MDisk がほぼ同じであり、ほぼ同じパフォーマンス特性を持つ必要があります。

作成するプールの数を計画するときは、以下の要因を考慮します。

- ボリューム は、1 つのストレージ・プールのストレージを使用してのみ作成できます。したがって、小さな (ストレージ・プール) を作成すると、仮想化がもたらす利点、すなわち、さらに効率的なフリー・スペースの管理、ならびにさらに均等に分散されたワークロードによるパフォーマンスの向上が失われる可能性があります。
- ストレージ・プール 内でオフラインになる MDisk があると、そのストレージ・プール 内のすべての (ボリューム) がオフラインになります。したがって、各種バックエンド・コントローラーまたは各種アプリケーションに異なるストレージ・プールを使用することを考える必要があります。
- バックエンド・コントローラーまたはストレージの追加および除去を定期的に行う予定にしている場合は、バックエンド・コントローラーによって提示されるすべての MDisk を 1 つのストレージ・プールにまとめることによって、この作業を簡単に行うことができます。
- ストレージ・プール 内のすべての MDisk が同じレベルのパフォーマンスまたは信頼性 (あるいはその両方) を持っている必要があります。ストレージ・プール に異なるパフォーマンス・レベルの MDisk が含まれる場合、このグループの (ボリューム) のパフォーマンスは、最も低い MDisk のパフォーマンスに制約されます。ストレージ・プール に異なる信頼性レベルの MDisk が含まれる場合、このグループの (ボリューム) の信頼性は、グループで最も信頼性の低い MDisk と同じです。

注: 新しいフラッシュ・ドライブ (flash drive) を使用してプールを作成すると、新しい フラッシュ・ドライブ (flash drive) は自動的にフォーマット設定され、512 バイトのブロック・サイズに設定されます。

このタスクについて

最良の計画であっても、環境が変化し、(ストレージ・プール) を作成後に再構成が必要になることがあります。システムが提供するデータ・マイグレーション機能により、入出力を中断せずにデータを移動できます。

ストレージ・プールのエクステント・サイズの選択

新規の各プールのエクステント・サイズを計画するときは、以下の要因を考慮します。

- 新規のストレージ・プールを作成するときは、エクステント・サイズを指定する必要があります。
- エクステント・サイズを後で変更することはできません。このサイズは、ストレージ・プールの存続期間全体を通じて一定でなければなりません。
- ストレージ・プール のエクステント・サイズは異なっても構いません。しかし、そのために、データ・マイグレーションの使用に制限が生じます。
- エクステント・サイズは、ストレージ・プール内のボリュームの最大サイズに影響します。エクステント・サイズを大きくするとシステムが管理できるストレージの総量が増え、エクステント・サイズを小さくするとストレージ割り振りのきめ細かい制御が可能になります。

表 9には、エクステント・サイズごとの最大ボリューム容量の比較があります。シン・プロビジョニング・ボリューム では、最大は異なります。システムは、作成されるボリュームごとに整数のエクステントを割り振るため、使用するエクステント・サイズを大きくすると、各ボリュームの終わりで無駄になったストレージ量が増えることがあります。また、エクステント・サイズが大きくなると、システムが多数の MDisk にわたって順次入出力ワークロードを配分する能力が低下するため、仮想化によるパフォーマンス向上効果が減少する場合があります。

表 9. エクステント・サイズ別の最大ボリューム容量

エクステント・サイズ (MB)	最大ボリューム容量 (GB) (シン・プロビジョニング・ボリューム でない場合)	最大ボリューム容量 (GB) (シン・プロビジョニング・ボリューム)
16	2048 (2 TB)	2000
32	4096 (4 TB)	4000
64	8192 (8 TB)	8000
128	16,384 (16 TB)	16,000
256	32,768 (32 TB)	32,000
512	65,536 (64 TB)	65,000
1024	131,072 (128 TB)	130,000
2048	262,144 (256 TB)	260,000
4096	262,144 (256 TB)	262,144
8192	262,144 (256 TB)	262,144

重要: さまざまなストレージ・プールに異なるエクステント・サイズを指定できますが、異なるエクステント・サイズのストレージ・プール間で (ボリューム) をマイグレーションすることはできません。 可能ならば、すべてのストレージ・プールを同じエクステント・サイズで作成してください。

ストレージ・プールを作成するには、以下の手順を使用します。

手順

mkmdiskgrp CLI コマンドを発行して、ストレージ・プールを作成する。

これは、ストレージ・プールを作成するために発行できる CLI コマンドの例です。

```
mkmdiskgrp -name maindiskgroup -ext 32
-mdisk mdsk0:mdsk1:mdsk2:mdsk3
```

ここで、*maindiskgroup* は作成するストレージ・プールの名前、32 MB は使用するエクステントのサイズ、そして *mdsk0*、*mdsk1*、*mdsk2*、*mdsk3* はグループに追加する 4 つの MDisk の名前です。

タスクの結果

MDisk を作成し、ストレージ・プールに追加しました。

例

以下の例は、ストレージ・プールを作成する必要があるが、グループの追加に使用できる MDisk がない場合のシナリオです。MDisk は後で追加する予定です。 **mkmdiskgrp** CLI コマンドを使用してストレージ・プール *bkpmdiskgroup* を作成し、後で **addmdisk** CLI コマンドを使用して *mdsk4*、*mdsk5*、*mdsk6*、*mdsk7* をストレージ・プールに追加しました。

1. **mkmdiskgrp -name bkpmdiskgroup -ext 32** を発行する。

ここで、*bkpmdiskgroup* は作成するストレージ・プールの名前であり、32 MB は使用するエクステンツのサイズです。

2. ストレージ・プールに追加する 4 つの MDisk を見つける。
3. `addmdisk -mdisk mdsk4:mdsk5:mdsk6:mdsk7 bkpdiskgroup` を発行する。

ここで、*mdsk4*、*mdsk5*、*mdsk6*、*mdsk7* はストレージ・プールに追加する MDisk の名前であり、*bkpdiskgroup* は MDisk の追加を行うストレージ・プールの名前です。

CLI を使用したストレージ・プールへの MDisk の追加

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、管理対象ディスク (MDisk) をストレージ・プールに追加できます。

始める前に

MDisk は非管理モードになっている必要があります。既にストレージ・プールに所属するディスクは、現行のストレージ・プールから削除されるまでは、別のストレージ・プールに追加することはできません。以下の環境では、ストレージ・プールから MDisk を削除することができます。

- ボリュームによって使用中のエクステンツが MDisk に含まれていない場合
- 使用中のエクステンツを前もってグループ内の他のフリー・エクステンツにマイグレーションできる場合

このタスクについて

重要: MDisk をイメージ・モードのボリュームにマッピングする場合は、MDisk を追加するのに、この手順は使用しないでください。MDisk をストレージ・プールに追加することにより、システムは、新しいデータを MDisk に書き込むことが可能になります。したがって、MDisk に既存データがある場合、そのデータは失われます。イメージ・モード・ボリュームを作成する場合は、**addmdisk** ではなく、**mkvdisk** コマンドを使用してください。

システム上で フラッシュ・ドライブ (flash drive) 管理対象ディスクを使用する場合、フラッシュ・ドライブ (flash drive) の構成規則を十分に理解する必要があります。

以下の場合、システムがリスト内の MDisk のテストを行うまでは、MDisk はストレージ・プールの一部になれません。

- **addmdisk** コマンドを使用して MDisk をストレージ・プールに追加する場合
- **mkmdiskgrp -mdisk** コマンドを使用してストレージ・プールを作成する場合

これらのテストには、MDisk ID、容量、状況、および、読み取り操作および書き込み操作の両方を行う能力の検査が含まれます。これらのテストが失敗であったり、あるいは許容時間を超過すると、MDisk はグループに追加されません。しかし、**mkmdiskgrp -mdisk** コマンドを使用すると、テストが失敗した場合であってもストレージ・プールは作成されます。ただし、そのグループには MDisk が入っていません。テストが失敗した場合は、MDisk が正しい状態にあり、かつ正しく発見されているか確認してください。

以下のイベントは、MDisk テストの失敗の原因となります。

- MDisk が、クラスター化システム内のすべてのシステム・ノードから認識できない。
- MDisk ID が、前のディスカバリー操作から変更された。
- MDisk が、読み取りまたは書き込み操作を行えない。
- MDisk の状況が、パスの劣化、ポートの劣化、除外、またはオフラインのいずれかである。

- MDisk が存在しない。

以下のイベントは、MDisk テストのタイムアウトの原因となります。

- MDisk が置かれたディスク・コントローラー・システムに障害がある。
- SAN ファブリックまたはケーブルに障害状態が存在し、MDisk との確実な通信を阻害している。

注: 新しいフラッシュ・ドライブ (flash drive) をプールに初めて追加すると、フラッシュ・ドライブ (flash drive) は自動的にフォーマット設定され、512 バイトのブロック・サイズに設定されます。

手順

MDisk をストレージ・プールに追加するには、以下の手順を実行します。

1. **lsmdiskgrp** CLI コマンドを発行して、既存のストレージ・プールをリストします。

この例では、既存のストレージ・プールをリストする際に発行できる CLI コマンドを示しています。

`lsmdiskgrp -delim :`

以下に、表示される出力の例を示します。

```
id:name:status:mdisk_count:vdisk_count:
capacity:extent_size:free_capacity:virtual_capacity:
used_capacity:real_capacity:overallocation:warning
0:mdiskgrp0:online:3:4:33.3GB:16:32.8GB:64.00MB:64.00MB:64.00MB:0:0
1:mdiskgrp1:online:2:1:26.5GB:16:26.2GB:16.00MB:16.00MB:16.00MB:0:0
2:mdiskgrp2:online:2:0:33.4GB:16:33.4GB:0.00MB:0.00MB:0.00MB:0:0
```

2. **addmdisk** CLI コマンドを発行して、MDisk をストレージ・プールに追加します。

以下に、MDisk をストレージ・プール に追加する際に発行できる CLI コマンドの例を示します。

`svctask addmdisk -mdisk mdisk4:mdisk5:mdisk6:mdisk7 bkpmdiskgroup`

ここで `mdisk4:mdisk5:mdisk6:mdisk7` はストレージ・プール に追加する MDisk の名前であり、`bkpmdiskgroup` は MDisk を追加するストレージ・プール の名前です。

CLI を使用したクォーラム・ディスクの設定

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、外部管理対象ディスク (MDisk) をクォーラム・ディスクとして設定できます。

注: クォーラム機能は、ノードの内蔵ドライブではサポートされません。

MDisk をクォーラム・ディスクとして設定するには、**chquorum** コマンドを使用します。 **Storwize V7000:** 外部 MDisk をクォーラム・ディスクとして設定するには、**chquorum** コマンドを使用します。

MDisk をクォーラム・ディスクとして設定する場合は、以下の推奨事項に留意してください。

- 可能な場合は、クォーラム・ディスク候補を配布して、異なるストレージ・システムによってそれぞれの MDisk が提供されるようにします。クォーラム・ディスクをサポートしているストレージ・システムのリストについては、次の Web サイトで supported hardware list を検索してください。

www.ibm.com/support

- **chquorum** コマンドを使用してクォーラム・ディスクを設定する前に、**lsmdisk** または **lsdrive** コマンドを使用して、必要な MDisk がオンラインであることを確認します。ドライブをクォーラムとして設

定する場合は、**lsdrive** を使用して、そのドライブがオンラインであることを確認します。MDisk をクォーラムとして設定する場合は、**lsmdisk** を使用して、そのドライブがオンラインであることを確認します。

クォーラム・ディスク構成 には、クォーラム・ディスクがシステムによって使用される方法、および選択される方法が記述されています。システムは、クォーラム・ディスクを自動的に割り当てます。外部 MDisk なしのシステムを使用している場合は、クォーラム・ディスク割り当てをオーバーライドしないでください。複数のコントロール・エンクロージャーおよび外部 MDisk を備えたシステムの場合は、各 MDisk が異なるストレージ・システムによって提供されるようにクォーラム候補ディスクを分散させます (可能な場合)。クォーラム・ディスクをサポートしているストレージ・システムのリストについては、次の Web サイトで supported hardware list を検索してください。

www.ibm.com/support

CLI を使用したコピー・サービス、ボリューム・ミラーリング、および RAID アレイの使用可能メモリー容量の変更

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、RAID アレイ、ボリューム・ミラーリング機能、および FlashCopy、メトロ・ミラー、グローバル・ミラーまたは HyperSwap アクティブ/アクティブ・コピー・サービス機能に使用できるメモリー容量を変更することができます。

このタスクについて

コピー・サービス機能および RAID では、機能を作動させるために、少量のボリューム・キャッシュをキャッシュ・メモリーからビットマップ・メモリーに変換する必要があります。いずれかの機能を使用しようとしたときに十分なビットマップ・スペースが割り振られていないと、構成を完了することができません。

これらの機能に専用の合計メモリーは、システムの物理メモリーでは定義されません。メモリーは、それを使用するソフトウェア機能によって制約されます。

システムのインストールを計画する際には、拡張機能に関して将来必要となる要件を考慮してください。

以下の表に、さまざまなコピー・サービス機能および RAID の構成に必要なビットマップ・スペースの量を示します。

この表は、リモート・ミラーリング機能、FlashCopy 機能、およびボリューム・ミラーリングに必要なメモリー量の例を示しています。

表 10. 必要なメモリーの例

機能	グリーン・サイズ	1 MiB のメモリーでは、指定された入出力グループに対して以下のボリューム容量を提供します
リモート・コピー	256 KiB	2 TiB のメトロ・ミラー、グローバル・ミラー、または HyperSwap 合計ボリューム容量
FlashCopy	256 KiB	2 TiB の FlashCopy ソース・ボリュームの合計容量
FlashCopy	64 KiB	512 GiB の FlashCopy ソース・ボリュームの合計容量

表 10. 必要なメモリーの例 (続き)

機能	グレーン・サイズ	1 MiB のメモリーでは、指定された入出力グループに対して以下のボリューム容量を提供します
差分 FlashCopy	256 KiB	1 TiB の差分 FlashCopy ソース・ボリュームの合計容量
差分 FlashCopy	64 KiB	256 GiB の差分 FlashCopy ソース・ボリュームの合計容量
ボリューム・ミラーリング	256 KiB	2 TiB のミラーリングされたボリューム容量
<p>注:</p> <ol style="list-style-type: none"> FlashCopy ターゲットが複数の場合は、マッピング数を考慮する必要があります。例えば、グレーン・サイズが 256 KiB のマッピングの場合は、8 KiB のメモリーにより、16 GiB のソース・ボリュームと 16 GiB のターゲット・ボリューム間で 1 つのマッピングが可能です。あるいは、グレーン・サイズが 256 KiB のマッピングの場合は、8 KiB のメモリーにより、8 GiB の 1 つのソース・ボリュームと 8 GiB の 2 つのターゲット・ボリューム間で 2 つのマッピングが可能です。 FlashCopy マッピングを作成する際に、ソース・ボリュームの入出力グループ以外に入出力グループを指定すると、メモリー・アカウントリングは、ソース・ボリュームの入出力グループではなく、指定された入出力グループに向けて行われます。 ボリューム・ミラーリングの場合、512 MiB のメモリー・スペース全体で、合計 1 PiB のボリューム・ミラーリング容量が可能になります。 新規の FlashCopy 関係またはミラーリングされたボリュームを作成する際に、必要に応じて、追加のビットマップ・スペースがシステムで自動的に割り振られます。 		

表 11 は、RAID レベルの比較とそれらのビットマップ・メモリー・コストの例を示しています。ここで、MS はメンバー・ドライブのサイズであり、MC はメンバー・ドライブの数です。

表 11. RAID レベルの比較

レベル	メンバー・カウント	概算容量	Redundancy	概算ビットマップ・メモリー・コスト
RAID-0	1-8	MC * MS	なし	(2 TB の MS 当たり 1 MB) * MC
RAID-1	2	MS	1	(2 TB の MS 当たり 1 MB) * (MC/2)
RAID-5	3-16	(MC-1) * MS	1	ストリップ・サイズ 256 KB では、2 TB の MS 当たり 1 MB。ストリップ・サイズ 128 KB では 2 倍。
RAID-6	5-16	(MC-2 * MS) より少ない	2	
RAID-10	2 から 16 (偶数)	MC/2 * MS	1	(2 TB の MS 当たり 1 MB) * (MC/2)
<p>注: 概算ビットマップ・メモリー・コストでは、約 15% の誤差範囲があります。例えば、RAID-5 の 256 KB ストリップ・サイズのコストは、最初の 2 TB の MS の場合は ~1.15 MB です。</p>				

構成変更を指定する前に、次の要因を考慮してください。

- FlashCopy マッピングの場合、1 つの入出力グループのみがビットマップ・スペースを消費します。デフォルトでは、ソース・ボリュームの入出力グループが使用されます。
- メトロ・ミラー関係、グローバル・ミラー関係、および HyperSwap アクティブ/アクティブ関係の場合は、2 つのビットマップが存在します。メトロ・ミラー関係、グローバル・ミラー関係の場合、関係の方向が反転する可能性があるため、1 つはマスター・システムに使用され、1 つは補助システムに使用されます。HyperSwap ボリュームの作成時に自動的に構成されるアクティブ/アクティブ関係の場合、関係の方向が反転する可能性があるため、サイトごとに 1 つのビットマップがボリューム・コピーに対して使用されます。
- 例えば、スナップショットからそのソース・ボリュームへの復元操作を実行するための逆マッピングを作成する場合、この逆マッピング用にビットマップも作成されます。
- グローバル・ミラーまたはメトロ・ミラーで使用するために変更ボリュームを構成する場合、変更ボリュームごとに 2 つの内部 FlashCopy マッピングが作成されます。
- ビットマップは最小で 4 KiB のため、512 バイトのボリュームには 4 KiB のビットマップ・スペースが必要です。

既存のシステムでは、以下の要因も検討してください。

- FlashCopy マッピングおよびミラーリングされたボリューム、HyperSwap ボリューム、またはフォーマット設定された完全割り振りボリュームを作成する場合、システムは、使用可能なビットマップ・スペースを自動的に増やそうとします。このスペースを手動で拡張する必要はありません。
- メトロ・ミラー関係およびグローバル・ミラー関係は、使用可能なビットマップ・スペースを自動的に増やしません。**chiogrp** コマンドまたは管理 GUI を使用して、マスター・システムと補助システムの一方または両方のスペースを手動で増やすことが必要になる場合があります。

使用可能なメモリー容量の変更および確認を行うには、以下のステップを実行します。

手順

1. 以下のコマンドを発行して、ボリューム・ミラーリングまたはコピー・サービス機能に使用できるメモリー容量を変更します。

```
chiogrp -feature flash|remote|mirror -size memory_size io_group_id | io_group_name
```

ここで、*flash|remote|mirror* は変更する機能、*memory_size* は使用可能にする必要があるメモリー容量、*io_group_id | io_group_name* は、使用可能なメモリー容量を変更する必要がある入出力グループの ID または名前です。

2. 以下のコマンドを発行して、メモリー容量が変更されたことを確認します。

```
lsiogrp object_id | object_name
```

ここで、*object_id | object_name* は、使用可能なメモリー容量を変更した入出力グループの ID または名前です。

以下の情報は、表示される出力の例です。

```
id 0
name io_grp0
node_count 2
vdisk_count 40
host_count 1
flash_copy_total_memory 5.0MB
flash_copy_free_memory 5.0MB
remote_copy_total_memory 20.0MB
remote_copy_free_memory 20.0MB
mirroring_total_memory 20.0MB
mirroring_free_memory 20.0MB
raid_total_memory 40.0MB
raid_free_memory 0.1MB
maintenance no
compression_active no
accessible_vdisk_count 40
compression_supported yes
max_enclosures 21
encryption_supported yes
```

CLI を使用したボリュームの作成

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、ボリュームを作成できます。高可用性ボリュームではないボリュームを作成することも、高可用性ボリュームを作成することもできます。

始める前に

作成するボリュームが、フラッシュ・ドライブ (flash drive) にマップされる場合、ボリュームに保管されているデータは、フラッシュ・ドライブ の障害またはノードの障害が生じたときに保護されません。データ損失を避けるには、フラッシュ・ドライブ にマップされるボリューム・コピーを別のノードに追加します。

この作業では、システムがセットアップされていて、さらにストレージ・プールが既に作成されていることを前提としています。イメージ・モードのボリュームに使用する MDisk を保持するために、空のストレージ・プールを設定することができます。

このタスクについて

注: データを MDisk 上に保持する場合は、イメージ・モード (ボリューム) を作成してください。この作業では、ボリュームをストライプ仮想化によって作成する方法を説明します。

mkvdisk コマンドは、高可用性ボリュームではない順次ボリューム、ストライプ・ボリューム、またはイメージ・モード・ボリュームを作成する場合に使用します。高可用性ボリューム (または高可用性ボリュームでないボリューム) を作成するには、**mkvolume** コマンドを使用します。**mkimagevolume** コマンドは、別のストレージ・システムから管理対象ディスクにデータをインポート (保存) することによってイメージ・モード・ボリュームを作成するために使用します。

手順

ボリュームを作成するには、以下のステップを実行します。

1. **lsmdiskgrp** CLI コマンドを発行して使用可能なストレージ・プールと、各グループ内のフリー・ストレージの量をリストする。

次の CLI コマンドを発行して、ストレージ・プールをリストします。

```
lsmdiskgrp -delim :
```

以下の出力が表示されます。

```
id:name:status:mdisk_count:vdisk_count:capacity:extent_size:free_capacity:virtual_capacity:
used_capacity:real_capacity:overallocation:warning:easy_tier:easy_tier_status
0:mdiskgrp0:degraded:4:0:34.2GB:16:34.2GB:0:0:0:0:auto:inactive
1:mdiskgrp1:online:4:6:200GB:16:100GB:400GB:75GB:100GB:200:80:on:active
```

2. ボリュームのストレージを指定するストレージ・プールを決める。
3. **lsiogrp** CLI コマンドを発行して、入出力グループ、および各入出力グループに割り当てられるボリューム数を示す。

注: 通常、複数の入出力グループのあるシステムは、異なる入出力グループにボリュームが属している **mkvdisk** を持っています。ソースおよびターゲット・ボリュームが同じ入出力グループ内にあるかどうかに関係なく、FlashCopy を使用してボリュームのコピーを作成できます。

同様に、システム内のメトロ・ミラーまたはグローバル・ミラーを使用する計画の場合は、マスター・ボリュームと補助ボリュームの両方が同じ入出力グループに属していても、別々の入出力グループに属していても構いません。

次の CLI コマンドを発行して、入出力グループをリストします。

lsiogrp -delim :

以下の出力が表示されます。

```
id:name:node_count:vdisk_count:host_count
0:io_grp0:2:0:2
1:io_grp1:2:0:1
2:io_grp2:0:0:0
3:io_grp3:0:0:0
4:recovery_io_grp:0:0:0
```

4. ボリュームを割り当てる入出力グループを決定します。これにより、ホスト・システムからの入出力要求を処理するシステム内のシステム・ノードが決まります。入出力グループが複数ある場合は、必ず入出力ワークロードがすべてのシステム・ノード間で均等に共有されるように、ボリュームを入出力グループ間で配分してください。
5. **mkvdisk** CLI コマンドを発行して、ストライプ仮想化を使用する (高可用性ボリュームではない) ボリュームを作成します。高可用性ボリュームを作成するには、**mkvolume** コマンドを使用します。

同期が失われた後にボリューム・コピーの再同期を行う速度は、**-syncrate** パラメーターを使用して指定できます。表 12 は、速度を定義しています。これらの設定は、フォーマットの初期速度にも影響します。

表 12. ボリューム・コピーの再同期速度

Syncrate 値	コピーされるデータ (毎秒)
1-10	128 KB
11-20	256 KB
21-30	512 KB
31-40	1 MB
41-50	2 MB
51-60	4 MB
61-70	8 MB
71-80	16 MB

表 12. ボリューム・コピーの再同期速度 (続き)

Syncrate 値	コピーされるデータ (毎秒)
81-90	32 MB
91-100	64 MB

デフォルトの設定は 50 です。同期が失われた後でボリューム・コピーの再同期が迅速に行われるように、同期速度を設定する必要があります。

次の CLI コマンドを発行して、入出力グループ名およびストレージ・プール名を使用し、同期速度を指定して、2 つのコピーを持つボリュームを作成します。

```
mkvdisk -iogrp io_grp1 -mdiskgrp grpa:grpb -size500 -vtype striped
-copies 2 -syncrate 90
```

ここで、*io_grp1* は ボリュームに使用させる入出力グループの名前、*grpa* はボリュームの 1 次コピー用のストレージ・プールの名前、*grpb* はボリュームの 2 番目のコピー用のストレージ・プールの名前、2 はボリューム・コピー数です。また、同期速度は 90 で、これは毎秒 32MB に相当します。

次の CLI コマンドを発行し、入出力グループ ID およびストレージ・プール ID を使用してボリュームを作成します。

```
mkvdisk -name mainvdisk1 -iogrp 0
-mdiskgrp 0 -vtype striped -size 256 -unit gb
```

ここで、*mainvdisk1* はボリュームを呼び出す際に必要とする名前、0 はボリュームに使用させる入出力グループの ID、0 はボリュームに使用させるストレージ・プールの ID、256 はボリュームの容量です。

次の CLI コマンドを発行し、入出力グループ名およびストレージ・プール名を使用してシン・プロビジョニング・ボリュームを作成します。

```
mkvdisk -iogrp io_grp1 -mdiskgrp bkpmdiskgroup -vtype striped
-size 10 unit gb -rsize 20% -autoexpand -grainsize 32
```

ここで、*io_grp1* はボリュームに使用させる入出力グループの名前、20% は、ボリュームに割り振る実ストレージ量を、仮想サイズに対する比率として表したものです。この例では、サイズは 10 GB であるので、2 GB が割り振られます。

次の CLI コマンドを発行し、入出力グループ名およびストレージ・プール名を使用して、2 つのコピーを持つボリュームを作成します。

```
mkvdisk -iogrp io_grp1 -mdiskgrp grpa:grpb
-size 500 -vtype striped -copies 2
```

ここで、*io_grp1* は ボリュームに使用させる入出力グループの名前、*grpa* はボリュームの 1 次コピー用のストレージ・プールの名前、*grpb* はボリュームの 2 番目のコピー用のストレージ・プールの名前、2 はボリューム・コピー数です。

ストライピングされた高可用性ボリュームを作成するには、次の CLI コマンドを発行します。

```
mkvolume -pool 0:1 -size 1000
```

これは、1000 MB の容量を持つストレージ・プール 0 内にボリュームを作成します。

イメージ・モードのボリュームを作成するには、次の CLI コマンドを発行します。

```
mkimagevolume -mdisk 7 -pool 1 -thin -size 25 -unit gb
```

これにより、仮想容量が 25 GB のシン・プロビジョニング・イメージ・モード・ボリュームが、MDisk 7 を使用してストレージ・プール 1 にインポートされます。

注: 異なるタイプの 2 つのボリューム・コピーを作成したい場合は、**mkvdisk** コマンドを使用して最初のコピーを作成し、次に **addvdiskcopy** コマンドを使用して 2 番目のコピーを追加します。高可用性ボリュームを作成するには、**mkvolume** コマンドを使用します。基本ボリュームを高可用性ボリュームに変換するには、**addvolume** コマンドを使用します。

6. **lsvdisk** CLI コマンドを発行して、作成されたすべてのボリュームをリストする。

ボリュームへのコピーの追加

管理 GUI またはコマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、ミラーリングされたコピーをボリュームに追加できます。各ボリュームに対して、最大 2 つのコピーを作成できます。

始める前に

システムは、単一のサイトからなる標準トポロジーと、複数のサイトからなる HyperSwap トポロジーおよび拡張システム・トポロジーのどちらの場合でも、ミラーリングされたコピーをサポートします。HyperSwap トポロジーと拡張システム・トポロジーは、どちらも高可用性構成に使用されます。ただし、HyperSwap トポロジーでは、各サイトに別々の入出力グループが存在します。拡張システムの場合、個々の入出力グループはサイト間で分割され、入出力グループ内の各ノードは、別々のサイトに置かれます。ミラーリングされたコピーを標準トポロジーで使用されるボリュームに追加する場合は、**addvdiskcopy** コマンドまたは管理 GUI を使用します。HyperSwap ボリュームおよび拡張ボリュームの場合は、**addvolume** を使用します。管理 GUI では、「ボリューム」を選択してボリュームを右クリックし、「ボリューム・コピーの追加」を選択します。

ボリュームからのコピーの削除

管理 GUI またはコマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、ボリュームからコピーを削除できます。

始める前に

システムは、単一のサイトからなる標準トポロジーと、複数のサイトからなる HyperSwap トポロジーおよび拡張システム・トポロジーのどちらの場合でも、ミラーリングされたコピーをサポートします。HyperSwap トポロジーと拡張システム・トポロジーは、どちらも高可用性構成に使用されます。ただし、HyperSwap トポロジーでは、各サイトに別々の入出力グループが存在します。拡張システムの場合、個々の入出力グループはサイト間で分割され、入出力グループ内の各ノードは、別々のサイトに置かれます。システムは、単一のサイトからなる標準トポロジーと、複数のサイトからなる HyperSwap トポロジーおよび拡張システム・トポロジーのどちらの場合でも、ミラーリングされたコピーをサポートします。HyperSwap トポロジーと拡張システム・トポロジーは、どちらも高可用性構成に使用されます。ただし、HyperSwap トポロジーでは、各サイトに別々の入出力グループが存在します。拡張システムの場合、個々の入出力グループはサイト間で分割され、入出力グループ内の各ノードは、別々のサイトに置かれます。単一システムで使用されているボリュームからコピーを削除する場合は、**rmvdiskcopy** コマンドまたは管理 GUI を使用します。HyperSwap ボリュームの場合は、**rmvolume** を使用します。管理 GUI では、「ボリューム」を選択し、ボリューム・コピーを右クリックして、「このコピーの削除」を選択します。

ホスト・オブジェクトの構成

管理 GUI またはコマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、ホスト・オブジェクトを作成できます。

始める前に

ファイバー・チャネル接続ホスト上でホスト・オブジェクトを構成する場合、すべてのゾーンおよびスイッチ構成が完了したことを確認してください。また、構成をテストして、ゾーニングが正しく作成されたことを確認してください。

iSCSI 接続を使用するシステム上でホスト・オブジェクトを構成する場合は、必要なホスト・システム構成が完了していること、および iSCSI 接続用にシステムを構成したことを確認してください。

少なくとも 1 つの WWPN または iSCSI 名が指定されている必要があります。

管理 GUI でホスト・オブジェクトを作成するには、「ホスト」 > 「ホスト」 > 「ホストの追加」を選択します。

このタスクについて

コマンド・ライン・インターフェースでホスト・オブジェクトを作成するには、以下の手順を実行します。

手順

1. **mkhost** CLI コマンドを発行して、ファイバー・チャネル接続ホスト用の論理ホスト・オブジェクトを作成する。ホスト内のホスト・バス・アダプター (HBA) にワールド・ワイド・ポート名 (WWPN) を割り当てます。

これは、ファイバー・チャネル接続ホストを作成するために発行できる CLI コマンドの例です。

```
mkhost -name new_name -fcwwpn wwpn_list
```

ここで、*new_name* はホストの名前、*wwpn_list* は HBA の WWPN です。

2. iSCSI 接続ホストを作成するために、以下の CLI コマンドを発行する。

```
mkhost -iscsiname iscsi_name_list
```

ここで、*iscsi_name_list* には、このホストの 1 つ以上の iSCSI 修飾名 (IQN) を指定します。コマンド・ラインの制限に達しない限り、最大 16 個の名前を指定できます。それぞれの名前は、iSCSI 規格 RFD 3720 に適合している必要があります。

3. ポートをファイバー・チャネル接続ホストに追加するために、**addhostport** CLI コマンドを発行する。

例えば、次のような CLI コマンドを発行します。

```
addhostport -hbawwn wwpn_list new_name
```

このコマンドは、ステップ 1 で作成されたホストに、別の HBA WWPN *wwpn_list* を追加します。

4. ポートを iSCSI 接続ホストに追加するために、**addhostport** CLI コマンドを発行する。

例えば、次のような CLI コマンドを発行します。

```
addhostport -iscsiname iscsi_name_list new_name
```

ここで、*iscsi_name_list* には、ホストに追加する IQN のコンマ区切りのリストを指定します。このコマンドは、ステップ 2 (36 ページ) で作成されたホストに IQN を追加します。

5. iSCSI 接続ホストを認証するためのチャレンジ・ハンドシェイク認証プロトコル (CHAP) をセットアップするには、**chhost** CLI コマンドを発行します。システムは、片方向と両方向の両方の CHAP 認証をサポートします。片方向 CHAP 認証では、システムはホストに対して認証を行い、両方向 CHAP 認証では、ホストとシステムの両方が相互に対して認証を行います。**chhost** コマンドを使用して、片方向 CHAP 認証で使用されるそのホスト・オブジェクトの片方向 CHAP シークレットおよびユーザー名を指定できます。例えば、次のような CLI コマンドを発行します。

```
chhost -chapsecret chap_secret -iscsiusername username
```

ここで、*chap_secret* は、iSCSI 入出力についてホストの認証に使用される CHAP シークレットで、*username* は、ホスト・オブジェクトのユーザー名であり、iSCSI ホストのログインの片方向認証に使用されます。このパラメーターが指定されていない場合、ホストの IQN がユーザー名として使用されます。ホストごとの CHAP シークレットおよびユーザー名をリストするには、**lsiscsiauth** コマンドを使用します。前に設定されたホストの CHAP シークレットをクリアするには、**chhost -nochapsecret** コマンドを使用します。

6. iSCSI 入出力についてホストの認証に使用されるチャレンジ・ハンドシェイク認証プロトコル (CHAP) シークレットを設定するために、**chhost** CLI コマンドを発行する。このシークレットは、ホストとシステム間で共有されます。例えば、次のような CLI コマンドを発行します。

```
chhost -chapsecret chap_secret
```

ここで、*chap_secret* は、iSCSI 入出力についてホストの認証に使用される CHAP シークレットです。ホストごとの CHAP シークレットをリストするには、**lsiscsiauth** コマンドを使用します。前に設定されたホストの CHAP シークレットをクリアするには、**chhost -nochapsecret** コマンドを使用します。

次のタスク

システム上にホスト・オブジェクトを作成した後、ボリュームをホストにマップできます。

ホスト・システム上でディスクを発見できない場合、または各ディスク用に使用可能なパスの数が予想より少ない場合、ホスト・システムとシステム間の接続をテストします。ホストへの接続のタイプによって、このステップは異なる場合があります。iSCSI 接続ホストの場合、ホストからシステムに ping することで、ホストとシステム・ポートの間の接続をテストします。システムのホスト構成について、ファイアウォールおよびルーターの設定が正しく構成されていることを確認し、サブネット・マスクとゲートウェイの値が正しく指定されているか検証します。

ファイバー・チャネル接続ホストの場合、アクティブ・スイッチ構成にホスト・ゾーンが含まれていることを確認し、ホスト・ポートのリンク状況を検査します。エンドツーエンド接続を検査するには、**lsfabric** CLI コマンドを使用するか、管理 GUIの「サービスおよび保守」コンテナーの下の「ファブリックの表示」パネルを使用します。

CLI を使用したホスト・マッピングの作成

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、ボリュームからホストへのマッピング (ホスト・マッピング) を作成できます。

このタスクについて

注: ホスト・クラスターで共有マッピングを作成するための CLI を理解するには、ホスト・クラスターと **mkhostcluster** コマンドに関する情報を参照してください。

ホスト・マッピングを作成するには、以下のステップを実行します。

手順

1. **mkvdiskhostmap** CLI コマンドを発行して、ホスト・マッピングを作成します。

この例では、ホスト・マッピングを作成するために発行できる CLI コマンドを示しています。

```
mkvdiskhostmap -host demohost1 mainvdisk1
```

ここで、*demohost1* はホストの名前、*mainvdisk1* はボリュームの名前です。

2. ボリュームをホストにマップした後、ホスト・システム上でディスクをディスカバーします。このステップでは、ホスト・システムにアクセスし、ホスト・システムのユーティリティーを使用して、システムによって使用可能にされた新規ディスクをディスカバーする必要があります。これらの新規ディスク用のファイル・システムを作成するオプションもあります。このタスクの実行について詳しくは、ホスト・システムの資料を参照してください。

CLI を使用した FlashCopy マッピングの作成

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、FlashCopy マッピングを作成できます。

始める前に

FlashCopy マッピングでは、ソースとターゲットのボリュームを指定します。ソース・ボリュームおよびターゲット・ボリュームは、以下の要件を満たしている必要があります。

- 両方が同じサイズであること。
- 両方が同じシステムによって管理されること

このタスクについて

1 つのボリュームは、最大 256 のマッピングのソースになることができます。マッピングは、コピーが必要となった時点で開始されます。

この作業では、以下の手順で、FlashCopy マッピングを作成します。

手順

1. ソースおよびターゲット・ボリュームは、正確に同サイズでなければなりません。**lsdisk -bytes** CLI コマンドを発行して、ボリュームのバイト単位のサイズ (容量) を検索します。
2. **mkfcmap** CLI コマンドを発行して、FlashCopy マッピングを作成する。

この CLI コマンド例は、FlashCopy マッピングを作成し、コピー速度を設定します。

```
mkfcmap -source mainvdisk1 -target bkpvdisk1  
-name main1copy -copyrate 75
```

ここで、*mainvdisk1* はソース・ボリュームの名前、*bkpvdisk1* はターゲット・ボリュームを作成するボリュームの名前、*main1copy* は FlashCopy マッピングに付ける名前、75 はコピー速度です (MB/秒に相当)。

以下は、コピー速度パラメーターなしに FlashCopy マッピングを作成する際に発行できる CLI コマンドの例を示します。

```
mkfcmap -source mainvdisk2 -target bkpvdisk2
        -name main2copy
```

ここで、*mainvdisk2* はソース・ボリュームの名前、*bkpvdisk2* はターゲット・ボリュームを作成するボリュームの名前、*main2copy* は FlashCopy マッピングを呼び出す際の名前です。

注: コピー速度を指定しない場合は、デフォルト・コピー速度の 50 (2 MB/秒に相当) が使用されます。

指定したソース・ボリュームおよびターゲット・ボリュームが、既存マッピングのターゲット・ボリュームおよびソース・ボリュームでもある場合、作成されるマッピングと既存マッピングはパートナーになります。あるマッピングが差分として作成されると、そのパートナーは自動的に差分になります。1 つのマッピングはパートナーを 1 つだけ持つことができます。

3. **lsfcmap** CLI コマンドを発行して、以下のように、作成された FlashCopy マッピングの属性を調べる。

以下は、FlashCopy マッピングの属性を表示する際に発行できる CLI コマンドの例を示します。

```
lsfcmap -delim :
```

ここで、**-delim** は区切り文字を指定し、表示される出力の例です。

```
id:name:source_vdisk_id:source_vdisk_name:target_vdisk_id:target_vdisk_name:
group_id:group_name:status:progress:copy_rate:clean_progress:incremental
0:main1copy:77:vdisk77:78:vdisk78:::idle_or_copied:0:75:100:off
1:main2copy:79:vdisk79:80:vdisk80:::idle_or_copied:0:50:100:off
```

CLI を使用した FlashCopy マッピングの準備と開始

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して FlashCopy プロセスを開始する前に、FlashCopy マッピングを準備する必要があります。

このタスクについて

FlashCopy マッピングを開始すると、ソース・ボリューム上でデータのポイント・イン・タイム・コピーが作成され、マッピングのためにターゲット・ボリュームに書き込まれます。

以下の手順を実行して、FlashCopy マッピングを準備し、開始します。

手順

1. **prestartfcmap** CLI コマンドを発行し、FlashCopy マッピングを準備する。

次のコマンドを実行するには、FlashCopy マッピングが整合性グループに属することができません。

```
prestartfcmap -restore main1copy
```

ここで、*main1copy* は FlashCopy マッピングの名前です。

このコマンドは、オプションの **restore** パラメーターを指定します。このパラメーターの使用により、ターゲット・ボリュームが別のアクティブな FlashCopy マッピングでソースとして使用されている場合でも、マッピングが強制的に準備されます。

マッピングは準備中状態になり、準備ができると、準備済み状態に移行します。

2. **lsfcmap** CLI コマンドを発行して、マッピングの状態を確認する。

次のコードは、表示される出力の例です。

```
lsfcmap -delim :  
id:name:source_vdisk_id:source_vdisk_name:target_vdisk_id:  
target_vdisk_name:group_id:group_name:status:progress:copy_rate  
0:main1copy:0:main1disk1:1:bkpvdisk1:::prepared:0:50
```

3. **startfcmap** CLI コマンドを発行して、FlashCopy マッピングを開始する。

以下のコードは、FlashCopy マッピングを開始するために発行できる CLI コマンドの例です。

```
startfcmap -restore main1copy
```

ここで、*main1copy* は FlashCopy マッピングの名前です。

このコマンドは、オプションの **restore** パラメーターを指定します。このパラメーターの使用により、ターゲット・ボリュームが別のアクティブな FlashCopy マッピングでソースとして使用されている場合でも、マッピングが強制的に開始されます。

4. FlashCopy マッピング名または ID を指定した **lsfcmapprogress** CLI コマンドを発行して、マッピングの進行を確認する。

以下のコードは、表示される出力の例です。FlashCopy マッピング ID 0 は 47% 完了しています。

```
lsfcmapprogress -delim :  
id:progress  
0:47
```

タスクの結果

これにより、ソース・ボリューム上でデータのポイント・イン・タイム・コピーが作成され、そのデータがターゲット・ボリュームに書き込まれます。ターゲット・ボリューム上のデータは、そこにマップされているホストのみが認識できます。

CLI を使用した FlashCopy マッピングの停止

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、FlashCopy マッピングを停止できます。

このタスクについて

以下のステップを実行して、単一独立型 FlashCopy マッピングを停止します。

手順

1. FlashCopy マッピングを停止するには、次の **stopfcmap** コマンドを発行する。

```
stopfcmap fc_map_id or fc_map_name
```

ここで、*fc_map_id or fc_map_name* は、停止するマッピングの ID または名前です。

2. マッピングに関連付けられているすべての処理を即時に停止し、さらに、ソース・ボリュームへの依存を、ターゲット・ディスクにも依存しているすべてのマッピングから切断するには、次のコマンドを発行する。

```
stopfcmap -force -split fc_map_id or fc_map_name
```

force パラメーターを使用すると、このマッピングに依存するすべての FlashCopy マッピング (**lsfcmapdependentmaps** コマンドでリストされる) も停止されます。

重要: **force** パラメーターを使用すると、アクセスが失われる可能性があります。このパラメーターは、IBM サポート・センターの指示がある場合にのみ使用してください。

split パラメーターは、**lsfcmap** コマンドによって示される進行が 100 になったマップを停止する場合にのみ指定できます。**split** パラメーターによって、その他のすべてのマッピングのソース・ボリュームへの依存関係が除去されます。これは、ターゲット・ディスクが、停止されるマッピングのソース・ディスクになっている別の FlashCopy マッピングを開始する前に使用することも可能です。

split オプションの指定によってマッピングが停止されたら、**restore** オプションを指定せずに他方のマッピングを開始できます。

CLI を使用した FlashCopy マッピングの削除

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、FlashCopy マッピングを削除できます。

始める前に

rmfcmap CLI コマンドは、マッピングが **idle_or_copied** 状態または停止状態にある場合に、既存のマッピングを削除します。マッピングが停止状態の場合は、ターゲット・ボリューム がオンラインになることを指定するために **force** パラメーターが必要です。マッピングがそれ以外の状態にある場合は、マッピングを停止してから削除します。

マッピングの削除によりマッピングが入っているツリーが分割される場合、どちらの結果ツリーのマッピングも、他方のどのマッピングにも依存できません。従属 FlashCopy マッピングのリストを表示するには、**lsfcmapdependentmaps** コマンドを使用します。

このタスクについて

手順

1. 既存マッピングを削除するには、次のように **rmfcmap** CLI コマンドを実行します。

```
rmfcmap fc_map_id or fc_map_name
```

ここで、**fc_map_id or fc_map_name** は、削除するマッピングの ID または名前です。

2. 既存マッピングを削除し、ターゲット・ボリュームをオンラインにするには、次のコマンドを実行します。

```
rmfcmap -force fc_map_id or fc_map_name
```

ここで、**fc_map_id or fc_map_name** は、削除するマッピングの ID または名前です。

タスクの結果

このコマンドは出力を戻しません。

CLI を使用した FlashCopy 整合性グループの作成とマッピングの追加

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、マッピングを作成し、FlashCopy 整合性グループに追加できます。

このタスクについて

同じアプリケーションのデータの要素を含むボリュームのグループにいくつかの FlashCopy マッピングを作成する場合、それらのマッピングを 1 つの FlashCopy 整合性グループに割り当てると便利な場合があります。その場合、グループ全体に対して 1 つの `prepare` コマンドまたは `start` コマンドを発行できます。例えば、データベースのファイルのすべてを同時にコピーできます。

手順

FlashCopy マッピングを新しい FlashCopy 整合性グループに追加するには、以下の手順を実行します。

1. **mkfcconsistgrp** CLI コマンドを発行して、FlashCopy 整合性グループを作成する。

次の CLI コマンドは、FlashCopy 整合性グループを作成する際に発行できるコマンドの例です。

```
mkfcconsistgrp -name FCcgrp0 -autodelete
```

ここで `FCcgrp0` は FlashCopy 整合性グループの名前です。**-autodelete** パラメーターは、最後の FlashCopy マッピングが削除されるか、整合性グループから除去されるときに整合性グループを削除することを指定します。

2. **lsfcconsistgrp** CLI コマンドを発行して、作成したグループの属性を表示する。

次の CLI コマンドは、FlashCopy 整合性グループの属性を表示するために発行できるコマンドの例です。

```
lsfcconsistgrp -delim : FCcgrp0
```

次の出力は、表示される出力の例です。

```
id:1
name:FCcgrp0
status:idle_or_copied
autodelete:on
FC_mapping_id:0
FC_mapping_name:fcmap0
FC_mapping_id:1
FC_mapping_name:fcmap1
```

注: 作成されたばかりのグループがある場合、報告される状況は `empty` です

3. **chfcmap** CLI コマンドを発行して、FlashCopy マッピングを FlashCopy 整合性グループに追加する。

次の CLI コマンドは、Flash Copy マッピングを FlashCopy 整合性グループに追加するために発行できるコマンドの例です。

```
chfcmap -consistgrp FCcgrp0 main1copy
chfcmap -consistgrp FCcgrp0 main2copy
```

ここで **FCcgrp0** は FlashCopy 整合性グループの名前であり、`main1copy`、`main2copy` は FlashCopy マッピングの名前です。

4. **lsfcmap** CLI コマンドを発行して、FlashCopy マッピングの新規属性を表示する。

次の出力は、表示される出力の例です。

```
lsfcmap -delim :
id:name:source_vdisk_id:source_vdisk_name:target_vdisk_id:
target_vdisk_name:group_id:group_name:status:progress:copy_rate
0:main1copy:28:maindisk1:29:bkpdisk1:1:FCcgrp0:idle_copied::75
1:main2copy:30:maindisk2:31:bkpdisk2:1:FCcgrp0:idle_copied::50
```

5. **lsfcconsistgrp** CLI コマンドを発行して、グループの詳細な属性を表示する。

次の CLI コマンドは、詳細な属性を表示する際に発行できるコマンドの例です。

```
lsfcconsistgrp -delim : FCcgrp0
```

ここで、**FCcgrp0** は FlashCopy 整合性グループの名前であり、**-delim** は区切り文字を指定します。

次の出力は、表示される出力の例です。

```
id:1
name:FCcgrp0
status:idle_or_copied
autodelete:off
FC_mapping_id:0
FC_mapping_name:main1copy
FC_mapping_id:1
FC_mapping_name:main2copy
```

CLI を使用した FlashCopy 整合性グループの準備と開始

FlashCopy プロセスを開始するために、コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して FlashCopy 整合性グループを準備し、開始することができます。

このタスクについて

FlashCopy プロセスが正常に完了すると、ソース仮想ディスクまたは VDisk (ボリューム) 上にデータのポイント・イン・タイム・コピーが作成され、グループ内の各マッピングのターゲット・ボリュームに書き込まれます。FlashCopy 整合性グループに複数のマッピングが割り当てられている場合、1 つの **prepare** コマンドを発行するだけで、グループ内のすべての FlashCopy マッピングを準備することができます。また、1 つの **start** コマンドを発行するだけで、グループ内のすべての FlashCopy マッピングを開始することができます。

手順

FlashCopy 整合性グループを準備して開始するには、以下の手順を実行します。

1. **prestartfcconsistgrp** CLI コマンドを発行し、FlashCopy 整合性グループを準備します。このコマンドは、コピー・プロセスを開始する前に発行する必要があります。

要確認: 1 つの **prepare** コマンドによって、グループ全体のすべてのマッピングが同時に準備されます。

FlashCopy 整合性グループを準備するために発行する CLI コマンドの例

```
prestartfcconsistgrp -restore maintobkpfcopy
```

ここで *maintobkpfcopy* は FlashCopy 整合性グループの名前です。

オプションの **restore** パラメーターを使用すると、ターゲット・ボリュームが別のアクティブ・マッピングでソース・ボリュームとして使用されている場合でも、強制的に整合性グループが準備されま

す。アクティブ・マッピングの状態は、copying、suspended、または stopping です。グループは preparing 状態になり、その後、準備ができると、prepared 状態に移行します。

2. **lsfcconsistgrp** コマンドを発行して、FlashCopy 整合性グループの状況を確認する。

FlashCopy 整合性グループの状況を確認するために発行する CLI コマンドの例

```
lsfcconsistgrp -delim :
```

表示される出力例

```
id:name:status
1:maintobkpfcopy:prepared
```

3. コピーを作成するために、**startfcconsistgrp** CLI コマンドを発行して、FlashCopy 整合性グループを開始する。

要確認: 1 つの start コマンドによって、グループ全体のすべてのマッピングが同時に開始されます。

FlashCopy 整合性グループ・マッピングを開始するために発行する CLI コマンドの例

```
startfcconsistgrp -prep -restore maintobkpfcopy
```

ここで *maintobkpfcopy* は FlashCopy 整合性グループの名前です。

prep パラメーターを組み込むと、システムは、指定されたグループに対して自動的に **prestartfcconsistgrp** コマンドを発行します。

注: **restore** パラメーターを **prep** パラメーターと組み合わせて使用すると、整合性グループを強制的に開始します。これは、ターゲット・ボリュームが別のアクティブ・マッピングでソース・ボリュームとして使用されている場合でも、行われます。アクティブ・マッピングの状態は、copying、suspended、または stopping です。

FlashCopy 整合性グループは copying 状態になり、完了すると、idle_copied 状態に戻ります。

4. **lsfcconsistgrp** コマンドを発行して、FlashCopy 整合性グループの状況を確認する。

FlashCopy 整合性グループの状況を確認するために発行する CLI コマンドの例

```
lsfcconsistgrp -delim : maintobkpfcopy
```

ここで *maintobkpfcopy* は FlashCopy 整合性グループの名前です。

コピー・プロセス中表示される出力例

```
id:name:status
1:maintobkpfcopy:copying
```

コピー・プロセスの完了時に表示される出力例

```
id:1
name:maintobkpfcopy
status:idle_copied
autodelete:off
FC_mapping_id:0
FC_mapping_name:main1copy
FC_mapping_id:1
FC_mapping_name:main2copy
```


CLI を使用した FlashCopy 整合性グループの停止

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、FlashCopy 整合性グループを停止できます。

始める前に

stopfcconsistgrp CLI コマンドは、以下の処理状態のいずれかにある FlashCopy 整合性グループと関連したすべての処理を停止します。prepared、copying、stopping、または suspended。

このタスクについて

手順

1. FlashCopy 整合性グループを停止するには、次のように **stopfcconsistgrp** CLI コマンドを発行する。

```
stopfcconsistgrp fc_map_id or fc_map_name
```

ここで、*fc_map_id or fc_map_name* は、削除するマッピングの ID または名前です。

2. 整合性グループを停止し、さらに、ソース・ボリュームへの依存を、ターゲット・ボリュームにも依存しているすべてのマッピングから切断するには、次のコマンドを発行する。

```
stopfcconsistgrp -split fc_map_id or fc_map_name
```

グループ内のすべてのマップの進行が 100 になったら、**split** パラメーターを指定できます。これによって、その他すべてのマップのソース・ボリュームへの従属関係が除去されます。このオプションを使用してから、ターゲット・ディスクが、停止されるマッピングのソース・ディスクになっている別の FlashCopy 整合性グループを開始できます。分割オプションの指定によって整合性グループが停止されたら、復元オプションを指定せずに他方の整合性グループを開始できます。

タスクの結果

このコマンドは出力を戻しません。

CLI を使用した FlashCopy 整合性グループの削除

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、FlashCopy 整合性グループを削除できます。

始める前に

rmfcconsistgrp CLI コマンドによって、既存の FlashCopy 整合性グループが削除されます。**-force** パラメーターは、削除する整合性グループにマッピングが含まれている場合にのみ必要です。

このタスクについて

既存の整合性グループを削除するには、以下の手順を実行します。

手順

1. マッピングが入っていない既存の整合性グループを削除するには、**rmfcconsistgrp** CLI コマンドを実行します。

```
rmfcconsistgrp fc_map_id or fc_map_name
```

ここで、*fc_map_id or fc_map_name* は、削除する整合性グループの ID または名前です。

2. 整合性グループのメンバーであるマッピングが入っている既存の整合性グループを削除するには、次のコマンドを実行します。

```
rmfcconsistgrp -force fc_map_id or fc_map_name
```

ここで、*fc_map_id* or *fc_map_name* は、削除するマッピングの ID または名前です。

重要: -force パラメーターを使用すると、アクセスが失われる可能性があります。このパラメーターは、サポート・センターによる指示がある場合にのみ使用してください。

整合性グループに関連付けられているすべてのマッピングはグループから削除され、独立型マッピングに変更されます。整合性グループ内の 1 つのマッピングのみを削除するには、**rmfcmap** コマンドを使用する必要があります。

タスクの結果

このコマンドは出力を戻しません。

CLI を使用したメトロ・ミラー関係、グローバル・ミラー関係、またはアクティブ/アクティブ関係の作成

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、メトロ・ミラー関係、グローバル・ミラー関係、またはアクティブ/アクティブ関係を作成することができます。

このタスクについて

メトロ・ミラー関係、グローバル・ミラー関係、またはアクティブ/アクティブ関係を作成するには、以下の手順を実行します。

手順

1. メトロ・ミラー関係を作成するには、**mkrcrelationship** コマンドを実行します。例えば、次のように入力します。

```
mkrcrelationship -master master_volume_id  
-aux aux_volume_id -cluster system_id
```

ここで、*master_volume_id* はマスター・ボリュームの ID、*aux_volume_id* は補助ボリュームの ID、*system_id* はリモート・クラスター化システムの ID です。

2. 新しいグローバル・ミラー 関係を作成するには、**-global** パラメーターを指定して **mkrcrelationship** コマンドを実行します。例えば、次のように入力します。

```
mkrcrelationship -master master_volume_id  
-aux aux_volume_id -cluster system_id -global
```

ここで、*master_volume_id* はマスター・ボリュームの ID、*aux_volume_id* は補助ボリュームの ID、*system_id* はリモート・システムの ID です。

3. サイクルを有効に設定して新規関係を作成するには、次のように入力します。

```
mkrcrelationship -master books_volume -aux books_volume -cluster DR_cluster -global -cyclingmode multi
```

注: 変更ボリュームを関係に追加するには、**chrcrelationship -auxchange** または **chrcrelationship -masterchange** を発行します。

4. 新しいアクティブ/アクティブ関係を作成するには、**-activeactive** パラメーターを指定して **mkrcrelationship** コマンドを実行します。例えば、次のようなコマンドを入力します。

```
mkrcrelationship -master master_volume_id -aux aux_volume_id -cluster system_id -activeactive
```

ここで、*master_volume_id* はマスター・ボリュームの ID、*aux_volume_id* は補助ボリュームの ID、*system_id* はリモート・システムの ID です。

CLI を使用したメトロ・ミラー関係、グローバル・ミラー関係、またはアクティブ/アクティブ関係の変更

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、メトロ・ミラー関係、グローバル・ミラー関係、またはアクティブ/アクティブ関係の一定の属性を変更できます。1 回のコマンドの実行依頼ごとに、1 つの属性のみを変更できます。

このタスクについて

メトロ・ミラー関係、グローバル・ミラー関係、またはアクティブ/アクティブ関係を変更するには、**chrcrelationship** コマンドを実行します。

手順

chrcrelationship コマンドを実行して、メトロ・ミラー関係、グローバル・ミラー関係、またはアクティブ/アクティブ関係の名前を変更します。例えば、関係の名前を変更するには、次のように入力します。

```
chrcrelationship -name new_rc_rel_name previous_rc_rel_name
```

ここで、*new_rc_rel_name* は関係の新規名で、*previous_rc_rel_name* は関係の旧名です。

あるいは、**chrcrelationship** コマンドを実行して、関係がメンバーになっている整合性グループからこの関係を除去します。例えば、次のコマンドを入力します。ここで、*rc_rel_name/id* は関係の名前または ID です。

```
chrcrelationship -force -noconsistgrp rc_rel_name/id
```

重要: **-force** パラメーターを使用すると、アクセスが失われる可能性があります。このパラメーターは、サポート・センターによる指示がある場合にのみ使用してください。

CLI を使用したメトロ・ミラー関係、グローバル・ミラー関係、またはアクティブ/アクティブ関係の開始および停止

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、独立型のメトロ・ミラー関係、グローバル・ミラー関係、またはアクティブ/アクティブ関係を開始および停止することができます。整合性グループのメンバーである関係は、整合性グループ CLI コマンドを使用して開始と停止を行う必要があります。

このタスクについて

メトロ・ミラー関係、グローバル・ミラー関係、またはアクティブ/アクティブ関係を開始または停止するには、以下の手順を実行します。

手順

1. メトロ・ミラー関係、グローバル・ミラー関係、またはアクティブ/アクティブ関係を開始するには、**startcrcrelationship** コマンドを実行します。例えば、次のようなコマンドを入力します。

```
startcrcrelationship rc_rel_id
```

ここで、*rc_rel_id* は、独立型関係として開始する関係の ID です。

注: アクティブ/アクティブ関係を開始できるのは、それらの関係の状態が **idling** である場合のみです。

2. メトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー 関係を停止するには、 **stopprrelationship** コマンドを実行する。このコマンドは、独立型関係に適用されます。

例えば、次のようなコマンドを入力します。

```
stopprrelationship rc_rel_id
```

ここで、*rc_rel_id* は、ミラーリング入出力を停止する独立型関係の ID です。

3. アクティブ/アクティブ関係を停止するには、以下の条件が満たされなければなりません。

- **-access** パラメーターが指定されていること。
- 関係の状態が **consistent_copying** であること。
- 関係の状況が **primary_offline** であること。

例えば、次のようなコマンドを入力します。

```
stopprrelationship rc_rel_id -access
```

ここで、*rc_rel_id* は、停止したいアクティブ/アクティブ関係の ID です。**-access** パラメーターを使用すると、災害復旧シナリオで使用できる、以前の整合したイメージを含むアクティブ/アクティブ関係のボリュームへのホストの読み取り権限または書き込み権限が可能になります。

CLI を使用したメトロ・ミラー関係、グローバル・ミラー関係、またはアクティブ/アクティブ関係の進行状況の表示

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、メトロ・ミラー関係、グローバル・ミラー関係、またはアクティブ/アクティブ関係のバックグラウンド・コピーをパーセンテージで表示することができます。関係の初期バックグラウンド・コピー・プロセスが完了すると、その関係の進行状況にヌルが表示されます。

このタスクについて

メトロ・ミラー関係、グローバル・ミラー関係、またはアクティブ/アクティブ関係のバックグラウンド・コピーの進行を表示するには、**lsrcrelationshipprogress** コマンドを実行します。

手順

1. メトロ・ミラー関係、グローバル・ミラー関係、またはアクティブ/アクティブ関係の中にあるデータの列またはデータの各項目のデータの進行を見出しなしで表示するには**lsrcrelationshipprogress -nohdr** コマンドを実行します。例えば、見出しを抑制して関係のデータを表示するには、以下のコマンドを入力します。*rc_rel_name* は、指定したオブジェクト・タイプの名前です。

```
lsrcrelationshipprogress -nohdr rc_rel_name
```

2. メトロ・ミラー関係、グローバル・ミラー関係、またはアクティブ/アクティブ関係のバックグラウンド・コピーの進行をパーセンテージとして表示するには、**lsrcrelationshipprogress -delim** コマンドを実行します。コロン文字 (:) によって簡略ビューのすべてのデータ項目が区切られ、列はスペースで区切られません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。例えば、次のようなコマンドを入力します。

```
lsrcrelationshipprogress -delim : 0
```

次の例に示すような結果出力が表示されます。

```
id:progress
0:58
```

CLI を使用したメトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー 関係の切り替え

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、独立型メトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー 関係が整合状態にあるときに、その関係内の 1 次と 2 次のボリューム の役割を逆にすることができます。アクティブ/アクティブ関係の 1 次ボリュームと 2 次ボリューム間で役割を切り替えることはできません。

このタスクについて

整合性グループのメンバーである関係は、整合性グループ CLI コマンドを使用して切り替える必要があります。メトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー 関係内の 1 次ボリュームと 2 次ボリュームの役割を切り替えるには、次のステップを実行します。

手順

1. メトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー 関係内のマスター・ディスクを 1 次にするには、**switchcrrelationship -primary master** コマンドを実行します。例えば、次のように入力します。

```
switchcrrelationship -primary master rc_rel_id
```

ここで、*rc_rel_id* は、切り替える関係の ID です。

2. メトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー 関係内の補助ディスクを 1 次にするには、**switchcrrelationship -primary aux** コマンドを実行します。例えば、次のように入力します。

```
switchcrrelationship -primary aux rc_rel_id
```

ここで、*rc_rel_id* は、切り替える関係の ID です。

要確認:

- サイクルが (自動的に) 設定されている場合、グローバル関係を切り替えることはできません。
- **multi** サイクル・モードを使用する関係の方向を切り替えるには、アクセスを使用可能にした状態で関係を停止する必要があります。その後、反対の方向で **-force** を使用して開始します。(**force** パラメーターを使用すると、アクセスが失われる可能性があります。このパラメーターは、サポート・センターによる指示がある場合にのみ使用してください。)

CLI を使用したメトロ・ミラー関係、グローバル・ミラー関係、またはアクティブ/アクティブ関係の削除

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、メトロ・ミラー関係、グローバル・ミラー関係、またはアクティブ/アクティブ関係を削除することができます。

手順

メトロ・ミラー関係、グローバル・ミラー関係、またはアクティブ/アクティブ関係を削除するには、**rmrcrelationship** コマンドを実行します。例えば、次のようなコマンドを入力します。

```
rmrcrelationship rc_rel_name/id
```

ここで、*rc_rel_name/id* は、関係の名前または ID です。

CLI を使用したメトロ・ミラー、グローバル・ミラー、またはアクティブ/アクティブ整合性グループの作成

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用してメトロ・ミラー、グローバル・ミラー、またはアクティブ/アクティブ整合性グループを作成します。

このタスクについて

メトロ・ミラー整合性グループ、グローバル・ミラー整合性グループ、またはアクティブ/アクティブ整合性グループを作成するには、以下の手順を実行します。

手順

1. メトロ・ミラー、グローバル・ミラー、またはアクティブ/アクティブ整合性グループを作成するには、**mkrconsistgrp** コマンドを実行します。例えば、次のようなコマンドを入力します。

```
mkrconsistgrp -name new_name -cluster cluster_id
```

ここで、*new_name* は新しい整合性グループの名前であり、*cluster_id* は新しい整合性グループのリモート・クラスターの ID です。**-cluster** が指定されていない場合、整合性グループはローカル・クラスターにのみに作成されます。新規の整合性グループには関係が含まれておらず、空の状態です。

2. メトロ・ミラー関係、グローバル・ミラー関係、またはアクティブ/アクティブ関係をグループに追加するには、**chrcrelationship** コマンドを実行します。例えば、次のようなコマンドを入力します。

```
chrcrelationship -consistgrp consist_group_name rc_rel_id
```

ここで、*consist_group_name* は関係を割り当てる先の新規の整合性グループの名前であり、*rc_rel_id* は関係の ID です。

CLI を使用したメトロ・ミラー、グローバル・ミラー、またはアクティブ/アクティブ整合性グループの変更

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、メトロ・ミラー整合性グループ、グローバル・ミラー整合性グループ、またはアクティブ/アクティブ整合性グループに対して新規名の割り当てや既存の名前の変更を行うことができます。

このタスクについて

メトロ・ミラー整合性グループ、グローバル・ミラー整合性グループ、またはアクティブ/アクティブ整合性グループの名前を割り当てるか変更するには、**chrconsistgrp** コマンドを実行します。

手順

1. **chrconsistgrp** コマンドを実行して、整合性グループに新規名を割り当てる。例えば、次のようなコマンドを入力します。

```
chrconsistgrp -name new_name_arg
```

ここで、*new_name_arg* は、整合性グループの、割り当てられた新規名です。

2. **chrconsistgrp** コマンドを実行して、整合性グループの名前を変更する。例えば、次のようなコマンドを入力します。

```
chrconsistgrp -name new_consist_group_name previous_consist_group_name
```

ここで、*new_consist_group_name* は、整合性グループの割り当てられた新規名で、*previous_consist_group_name* は、整合性グループの旧名です。

CLI を使用したメトロ・ミラー、グローバル・ミラー、またはアクティブ/アクティブ整合性グループのコピー・プロセスの開始および停止

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、メトロ・ミラー、グローバル・ミラー、またはアクティブ/アクティブ整合性グループのコピー・プロセスを開始および停止することができます。

このタスクについて

メトロ・ミラー整合性グループ、グローバル・ミラー整合性グループ、またはアクティブ/アクティブ整合性グループのコピー・プロセスを開始および停止するには、以下のステップを実行します。

手順

1. メトロ・ミラー、グローバル・ミラー、またはアクティブ/アクティブ整合性グループのコピー・プロセスを開始するには、コピーの方向を設定し (未定義の場合)、オプションで整合性グループの 2 次ボリュームにクリーンのマークを付けます。 **startrcconsistgrp** コマンドを実行する。例えば、次のようなコマンドを入力します。

```
startrcconsistgrp rc_consist_group_id
```

ここで、*rc_consist_group_id* は、処理を開始する整合性グループの ID です。

注: アクティブ/アクティブ整合性グループを開始する場合、その整合性グループを開始するには、グループ内のすべての関係が **idling** 状態でなければなりません。

2. メトロ・ミラー整合性グループまたは グローバル・ミラー 整合性グループのコピー・プロセスを停止するには、 **stoprcconsistgrp** コマンドを実行する。

例えば、次のコマンドを入力します。ここで、*rc_consist_group_id* は、処理を停止したい整合性グループの ID です。

```
stoprcconsistgrp rc_consist_group_id
```

グループが整合した状態にある場合、このコマンドを使用して、グループ内の 2 次ボリュームへの書き込みアクセスを有効にすることもできます。

3. アクティブ/アクティブ整合性グループのコピー・プロセスを停止するには、以下の条件が満たされなければなりません。

- **-access** パラメーターが指定されていること。
- 整合性グループ内の関係の状態が **consistent_copying** であること。
- 整合性グループ内の関係の状況が **primary_offline** であること。

例えば、次のコマンドを入力します。ここで、*rc_consist_group_id* は、停止したいアクティブ/アクティブ整合性グループの ID です。

```
stoprcconsistgrp rc_consist_group_id -access
```

-access パラメーターを使用すると、災害復旧シナリオで使用できる、以前の整合したイメージを含むアクティブ/アクティブ関係のボリュームへのホストの読み取り権限または書き込み権限が可能になります。

CLI を使用したメトロ・ミラー、グローバル・ミラー、またはアクティブ/アクティブ整合性グループの削除

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、メトロ・ミラー、グローバル・ミラー、またはアクティブ/アクティブ整合性グループを削除することができます。

このタスクについて

既存のメトロ・ミラー、グローバル・ミラー、またはアクティブ/アクティブ整合性グループを削除するには、以下のステップを実行します。

手順

1. メトロ・ミラー、グローバル・ミラー、またはアクティブ/アクティブ整合性グループを作成するには、**rmrcconsistgrp** コマンドを実行します。例えば、次のようなコマンドを入力します。

```
rmrcconsistgrp rc_consist_group_id
```

ここで、*rc_consist_group_id* は、削除する整合性グループの ID です。

2. メトロ・ミラー整合性グループ、グローバル・ミラー整合性グループ、またはアクティブ/アクティブ整合性グループが空でない場合、**-force** パラメーターを使用して整合性グループを削除する必要があります。例えば、次のようなコマンドを入力します。

```
rmrcconsistgrp -force rc_consist_group_id
```

ここで、*rc_consist_group_id* は、削除する整合性グループの ID です。このコマンドによって、削除されるグループのメンバーであるすべての関係が独立型関係になります。

重要: **force** パラメーターを使用すると、アクセスが失われる可能性があります。このパラメーターは、サポート・センターによる指示がある場合にのみ使用してください。

CLI を使用したメトロ・ミラー協力関係とグローバル・ミラー 協力関係の作成

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、2 つのクラスター間のメトロ・ミラー協力関係およびグローバル・ミラー 協力関係を構築することができます。

手順

注: サポートするボリュームの最大数が異なるシステム間でリモート・コピー協力関係が作成される場合、どのシステムでも作成できるボリュームの最大数は、サポートするボリュームの最大数が最も少ないシステムと同じ数に決定されます。いずれかのシステムに他のシステムでサポートされているよりも多くのディスクがある場合、協力関係を作成しようとすると失敗します。

メトロ・ミラー協力関係およびグローバル・ミラー協力関係を構築するには、以下の手順を実行します。

1. ファイバー・チャネル接続のメトロ・ミラーおよびグローバル・ミラー協力関係を構築するには、**mkfcpartnership** コマンドを実行します。IP 接続のメトロ・ミラーおよびグローバル・ミラー協力関係を構築するには、**mkippartnership** コマンドを実行します。例えば、ファイバー・チャネル接続には次のようなコマンドを入力します。

```
mkfcpartnership -linkbandwidthmbps bandwidth_in_mbps  
-backgroundcopyrate percentage_of_available_bandwidth remote_cluster_id
```

ここで、*bandwidth_in_mbps* はクラスター間でバックグラウンド・コピー・プロセスによって使用される帯域幅 (メガバイト/秒) を指定し、*percentage_of_available_bandwidth* はバックグラウンド・コピー操作に使用できる集合リンク帯域幅の最大パーセントを指定し、*remote_cluster_id* はリモート・システムの ID です。IP 接続の場合は、以下のコマンドを入力します。


```
mkippartnership -type ip_address_type
                 -clusterip remote_cluster_ip_address
                 -chapsecret chap_secret
                 -linkbandwidthmbits bandwidth_in_mbps
                 -backgroundcopyrate percentage_of_available_bandwidth
```

ここで、*ip_address_type* はクラスター間のバックグラウンド・コピー・プロセスによって使用される IP アドレス・タイプ (IPv4 または IPv6) を指定し、*remote_cluster_ip_address* はリモート・システムの IP アドレスを指定し、*chap_secret* はリモート・システムの CHAP シークレットを指定し (オプション)、*bandwidth_in_mbps* はクラスター間のバックグラウンド・コピー・プロセスによって使用される帯域幅 (メガバイト/秒) を指定し、*percentage_of_available_bandwidth* はバックグラウンド・コピー操作に使用できる集合リンク帯域幅の最大パーセントを指定します (オプション)。

2. リモート・システムから、ファイバー・チャネル接続の場合は **mkfcpartnership** コマンドを、IP 接続の場合は **mkippartnership** コマンドを実行します。例えば、ファイバー・チャネル接続には次のようなコマンドを入力します。

```
mkfcpartnership -linkbandwidthmbits bandwidth_in_mbps
                 -backgroundcopyrate percentage_of_available_bandwidth
                 partner_cluster_id
```

ここで、*bandwidth_in_mbps* はクラスター間でバックグラウンド・コピー・プロセスによって使用される帯域幅 (メガバイト/秒) を指定し、*percentage_of_available_bandwidth* はバックグラウンド・コピー操作に使用できる集合リンク帯域幅の最大パーセントを指定し、*partner_cluster_id* はパートナー・システム (前のステップにおけるローカル・システム) の ID です。

インターネット・プロトコル (IP) 接続の場合は、以下のコマンドを入力します。

```
mkippartnership -type ip_address_type
                 -clusterip partner_cluster_ip_address
                 -chapsecret chap_secret
                 -linkbandwidthmbits bandwidth_in_mbps
                 -backgroundcopyrate percentage_of_available_bandwidth
```

ここで、*ip_address_type* はクラスター間のバックグラウンド・コピー・プロセスによって使用される IP アドレス・タイプ (IPv4 または IPv6) を指定し、*partner_cluster_ip_address* はパートナー・システムの IP アドレスを指定し、*chap_secret* はパートナー・システムの CHAP シークレットを指定し (オプション)、*bandwidth_in_mbps* はクラスター間のバックグラウンド・コピー・プロセスによって使用される帯域幅 (メガバイト/秒) を指定し、*percentage_of_available_bandwidth* はバックグラウンド・コピー操作に使用できる集合リンク帯域幅の最大パーセントを指定します (オプション)。パートナー・システムは、前のステップのローカル・システムです。

CLI を使用したメトロ・ミラー協力関係とグローバル・ミラー 協力関係の変更

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、メトロ・ミラー協力関係およびグローバル・ミラー 協力関係を変更できます。

このタスクについて

協力関係の帯域幅 (バックグラウンド・コピー と呼ばれる) は、データがローカル・システムからリモート・システムに送信される速度を制御します。協力関係の帯域幅は、システム間リンクの使用の管理に役立つように変更できます。これは、メガバイト/秒 (MBps) で測定されます。

以下のステップを実行して、メトロ・ミラー協力関係およびグローバル・ミラー協力関係を変更します。

手順

1. メトロ・ミラー協力関係およびグローバル・ミラー 協力関係を変更するために、**chpartnership** コマンドを実行します。例えば、次のように入力します。

```
chpartnership -type ip_address_type
               -clusterip remote_cluster_ip_address
               -chapsecret chap_secret
               -nochapsecret -linkbandwidthmbps bandwidth_in_mbps
               -backgroundcopyrate percentage_of_available_bandwidth remote_cluster_id
```

ここで、*ip_address_type* はクラスター間のバックグラウンド・コピー・プロセスによって使用される IP アドレス・タイプ (「ipv4」または「ipv6」) を指定し (IP 接続の場合のみ使用)、*remote_cluster_ip_address* はリモート・クラスターの IP アドレスを指定し (IP 接続の場合のみ使用)、*chap_secret* はリモート・クラスターの CHAP シークレットを指定し (IP 接続の場合のみ使用)、*bandwidth_in_mbps* はクラスター間のバックグラウンド・コピー・プロセスによって使用される帯域幅 (メガバイト/秒) を指定し (これはオプション)、*percentage_of_available_bandwidth* はバックグラウンド・コピー操作に使用できる集合リンク帯域幅の最大比率を指定し (これはオプション)、*remote_cluster_id* はリモート・システムの ID または名前です。

2. リモート・システムから **chpartnership** コマンドを実行します。例えば、次のように入力します。

```
chpartnership -type ip_address_type
               -clusterip local_cluster_ip_address
               -chapsecret chap_secret -nochapsecret
               -linkbandwidthmbps bandwidth_in_mbps
               -backgroundcopyrate percentage_of_available_bandwidth local_cluster_id
```

ここで、*ip_address_type* はクラスター間のバックグラウンド・コピー・プロセスによって使用される IP アドレス・タイプ (「ipv4」または「ipv6」) を指定し (IP 接続の場合のみ使用)、*local_cluster_ip_address* はローカル・クラスターの IP アドレスを指定し (IP 接続の場合のみ使用)、*chap_secret* はローカル・クラスターの CHAP シークレットを指定し (IP 接続の場合のみ使用)、*bandwidth_in_mbps* はクラスター間のバックグラウンド・コピー・プロセスによって使用される帯域幅 (メガバイト/秒) を指定し (これはオプション)、*percentage_of_available_bandwidth* はバックグラウンド・コピー操作に使用できる集合リンク帯域幅の最大比率を指定し (これはオプション)、*local_cluster_id* はローカル・システムの ID または名前です。

CLI を使用したメトロ・ミラー協力関係とグローバル・ミラー 協力関係の開始と停止

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、メトロ・ミラー協力関係およびグローバル・ミラー 協力関係の開始と停止を行うことができます。

このタスクについて

メトロ・ミラーおよびグローバル・ミラーの協力関係の開始および停止は、以下の手順を実行して行います。

手順

1. メトロ・ミラー協力関係またはグローバル・ミラー 協力関係を開始するには、どちらかのクラスターから **chpartnership** コマンドを実行します。例えば、次のように入力します。

```
chpartnership -start cluster_id
```

ここで *cluster_id* は、ローカル・クラスターまたはリモート・クラスターの ID です。

mkfcpartnership または **mkippartnership** コマンドは、デフォルトで協力関係を開始します。

2. メトロ・ミラー協力関係またはグローバル・ミラー 協力関係を停止するには、どちらかのクラスターから **chpartnership** コマンドを実行します。

例えば、次のように入力します。

```
chpartnership -stop cluster_id
```

ここで *cluster_id* は、ローカル・クラスターまたはリモート・クラスターの ID です。

CLI を使用したメトロ・ミラー協力関係とグローバル・ミラー 協力関係の削除

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、メトロ・ミラー協力関係およびグローバル・ミラー 協力関係を削除できます。

このタスクについて

メトロ・ミラー協力関係およびグローバル・ミラー協力関係を削除するには、以下のステップを実行します。

手順

1. メトロ・ミラー協力関係またはグローバル・ミラー協力関係で関係またはグループが構成されている場合、削除する前に協力関係を停止しておく必要があります。 例えば、次のように入力します。

```
chpartnership -stop remote_cluster_id
```

ここで *remote_cluster_id* はリモート・クラスターの ID です。

2. メトロ・ミラー協力関係およびグローバル・ミラー 協力関係を削除するために、どちらかのクラスターから **rmpartnership** コマンドを実行します。 例えば、次のように入力します。

```
rmpartnership remote_cluster_id
```

ここで *remote_cluster_id* はリモート・クラスターの ID です。

CLI を使用したノードの WWNN の判別

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、ノードのワールド・ワイド・ノード名 (WWNN) を判別できます。

このタスクについて

ノードの WWNN を判別するには、以下のステップを実行します。

手順

1. **lsnode** CLI コマンドを発行して、クラスター化システム内のノードをリストする。
2. WWNN を判別するノードの名前または ID を記録する。
3. **lsportfc** CLI コマンドを発行し、ステップ 2 で記録したノード名または ID を指定する。

以下は、発行できる CLI コマンドの例を示します。

```
lsportfc -filtervalue node_id=2
```

ここで、*node_id=2* は、WWNN を判別する対象のノードの名前です。このコマンドの出力は以下のとおりです。

id	fc_io_port_id	port_id	type	port_speed	node_id	node_name	WWNN	nportid	status
0	1	1	fc	8 Gb	2	node2	5005076801405F82	010E00	active
1	2	2	fc	8 Gb	2	node2	5005076801305F82	010A00	active
2	3	3	fc	8 Gb	2	node2	5005076801105F82	010E00	active
3	4	4	fc	8 Gb	2	node2	5005076801205F82	10A00	active
4	5	3	ethernet	10 Gb	2	node2	5005076801505F82	540531	active
5	6	4	ethernet	10 Gb	2	node2	5005076801605F82	E80326	active

4. 6 個の WWNN を記録します (他のシステムのセットアップを支援するため)。

CLI を使用したノード従属ボリュームのリスト

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、ノードの状況に依存するボリュームをリストすることができます。

始める前に

ノードがオフラインになるか、システムから取り外されると、そのノードに依存するすべてのボリュームがオフラインになります。ノードをオフラインにするか、ノードをシステムから取り外す前に、**lsdependentvdisks** コマンドを実行して、ノード従属ボリュームをすべて識別します。

このタスクについて

デフォルトにより、**lsdependentvdisks** コマンドは、すべての使用可能なクォーラム・ディスクも検査します。クォーラム・ディスクが指定ノードを使用するしかアクセスできない場合、コマンドはエラーを返します。

ノード従属ボリュームは、さまざまなシナリオのもとで作成されます。以下の例は、**lsnodeindependentvdisks** コマンドによりノード従属ボリュームが戻される一般的なシナリオです。

1. ノードにはフラッシュ・ドライブ、ミラーリングされたボリュームの唯一の同期済みコピーも入っています。
 2. このノードは、SAN ファブリック上の MDisk にアクセスできる唯一のノードです。
 3. 入出力グループの他方のノードはオフラインです (入出力グループのすべてのボリュームが返されません)。
 4. キャッシュ内の滞留データが原因で、パートナー・ノードが入出力グループに参加できません。
- (1) を解決するには、フラッシュ・ドライブ MDisk 間のボリューム・ミラー同期化が完了できるようにします。(2-4) を解決するには、オフラインの MDisk をオンラインにし、機能低下したパスを修復します。

注: このコマンドは、その実行時にノード従属ボリュームをリストします。後でシステムを変更した場合は、このコマンドを再実行する必要があります。

手順

1. **lsdependentvdisks** CLI コマンドを発行する。

次の例は、node01 に従属するボリュームをリストする CLI フォーマットを示します。

```
lsdependentvdisks -enclosure -delim : 0:1
```

次の例は、表示される出力を示します。

```
vdisk_id:vdisk_name
4:vdisk4
5:vdisk5
```

2. **lsdependentvdisks** コマンドがエラーを返した場合は、クォーラム・ディスクを、すべてのノードを使用してアクセスできる MDisk に移動する必要があります。返されるエラーがなくなるまで、コマンドを再実行します。
3. **lsdependentvdisks** コマンドを再実行します。このコマンドによってボリュームが返されなかった場合、システムにはノード従属ボリュームはありません。

次の例は、node01 に依存するボリュームをリストするコマンド構文を示します。

```
lsdependentvdisks -delim : -node node01 :
```

次の例は、システムにノード従属ボリュームがない場合のコマンド出力を示します。

```
vdisk_id      vdisk_name
```

ホスト上の装置 ID からのボリューム名の判別

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、ホスト上の装置 ID からボリューム名を判別できます。

このタスクについて

システムによってエクスポートされる各ボリュームには、固有の装置 ID が割り当てられています。装置 ID は、一意的にボリュームを識別し、ホストが検出するボリュームに対応するボリュームの判別に使用できます。

装置 ID からボリューム名を判別するには、以下のステップを実行します。

手順

1. 装置 ID を見つけます。例えば、サブシステム・デバイス・ドライバー (SDD) を使用する場合、ディスク ID は仮想パス (vpath) 番号と呼ばれます。以下の SDD コマンドを発行して、VPath シリアル番号を見つけることができます。

```
datapath query device
```

その他のマルチパス・ドライバーの場合は、ご使用のマルチパス・ドライバーに付属の資料を参照して、装置 ID を判別してください。

2. システムに対して定義されていて、処理を行っているホストに対応するホスト・オブジェクトを見つけてみます。
 - a. ご使用のオペレーティング・システムが保管している装置定義を調べて、ワールド・ワイド・ポート番号 (WWPN) を見つけます。例えば、AIX の場合、WWPN は ODM 内にあり、Windows を使用する場合は、HBA BIOS に進む必要があります。
 - b. これらのポートが属しているシステムに対して定義されているホスト・オブジェクトを確認します。ポートは詳細ビューの一部として保管されているため、以下の CLI コマンドを発行して、各ホストをリストする必要があります。

```
lshost id | name
```

ここで、*id | name* は、ホストの名前または ID です。

- c. 一致する WWPN の有無を確認してください。
3. 次のコマンドを入力して、ホスト・マッピングをリストします。

```
lshostvdiskmap hostname
```

ここで *hostname* はホストの名前です。

4. 装置 ID に一致するボリューム UID を見つけて、ボリューム名または ID を記録してください。

ボリュームのマップ先のホストの判別

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、ボリュームのマップ先のホストを判別することができます。管理 GUI でホストとボリュームのマッピングを表示するには、「ボリューム」 > 「ホスト別のボリューム」を選択します。

このタスクについて

ボリュームのマップ先のホストを判別するには、以下の手順を実行します。

手順

1. 次の CLI コマンドを入力して、このボリュームのマップ先のホストをリストする。

```
lsvdiskhostmap vdisk_name | vdisk_id
```

ここで、*vdisk_name* | *vdisk_id* は、ボリュームの名前または ID です。

2. ホスト名または ID を見つけて、このボリュームのマップ先であるホストを判別する。
 - データが戻されない場合、ボリュームはどのホストにもマップされていません。

CLI を使用したボリュームと MDisk の関係の判別

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、ボリュームと管理対象ディスク (MDisk) の間の関係を判別することができます。

このタスクについて

以下のオプションから 1 つ以上を選択して、ボリュームと MDisk 間の関係を判別します。

手順

- ボリュームを構成する MDisk に対応する ID のリストを表示するには、以下の CLI コマンドを発行します。

```
lsvdiskmember vdiskname/id
```

ここで *vdiskname/id* は、ボリュームの名前または ID です。

- この MDisk を使用するボリュームに対応する ID のリストを表示するには、以下の CLI コマンドを発行します。

```
lsmdiskmember mdiskname/id
```

ここで、*mdiskname/id* は、MDisk の名前または ID です。

- ボリューム ID、およびその ID に対応する、各ボリュームによって使用されるエクステンツ数の表を表示するには、以下の CLI コマンドを発行します。

```
lsmdiskextent mdiskname/id
```

ここで、*mdiskname/id* は、MDisk の名前または ID です。

- MDisk ID、およびその ID に対応する、指定されたボリュームのストレージとして各 MDisk が提供するエクステント数の表を表示するには、以下の CLI コマンドを発行します。

```
lsvdiskextent vdiskname/id
```

ここで *vdiskname/id* は、ボリュームの名前または ID です。

CLI を使用した MDisk とコントローラー LUN との間の関係の判別

コマンド・ライン・インターフェースを使用して、管理対象ディスク (MDisk) と RAID アレイまたは LUN との間の関係を判別することができます。

このタスクについて

各 MDisk は、単一の RAID アレイまたは指定の RAID アレイ上の単一の区画と一致します。各 RAID コントローラーは、このディスクの LUN 番号を定義します。LUN 番号およびコントローラー名または ID は、MDisk と RAID アレイまたは区画との関係を判別するために必要です。

MDisk と RAID アレイとの関係を判別するには、以下のステップを実行します。

手順

1. 以下のコマンドを入力して、MDisk の詳細ビューを表示する。

```
lsmdisk object_name
```

ここで *object_name* は詳細ビューを表示する対象の MDisk の名前です。

2. コントローラー名またはコントローラー ID、およびコントローラーの LUN 番号を記録する。
3. 以下のコマンドを入力して、コントローラーの詳細ビューを表示する。

```
lscontroller controller_name
```

ここで *controller_name* は、ステップ 2 で記録したコントローラーの名前です。

4. 取引先 ID、製品 ID、および WWNN を記録する。この情報は、MDisk に提示される対象を判別する際に使用できます。
5. 指定されたコントローラーのネイティブ・ユーザー・インターフェースから、提示対象の LUN をリストし、LUN 番号をステップ 1 で記録しておいた番号と突き合わせます。これにより、MDisk と対応する正確な RAID アレイまたは区画が示されます。

CLI を使用したシステムのサイズの拡張

さらに多くのノードを追加することで、システムのサイズを拡張できます。ノードはペアで追加し、新しい入出力グループに割り当てる必要があります。

このタスクについて

以下の手順を実行して、システムのサイズを拡張します。

手順

1. ノードをシステムに追加し、このステップを 2 番目のノードに繰り返します。
2. 既存の入出力グループと新しい入出力間で負荷のバランスを取る場合は、ボリュームを新しい入出力グループにマイグレーションします。このステップを、新しい入出力グループに割り当てるすべてのボリュームに繰り返します。

システムのサイズを増やすためのノードの追加

CLI または管理 GUI を使用してシステムにノードを追加できます。ノードをシステムに追加できるのは、過去にノードで障害が発生し、新規ノードと取り替えられている場合、または修復処置が原因でシステムがノードを認識できない場合です。ノードを追加する場合、必ずそれらのノードをペアで追加し、フル入出力グループを作成してください。ノードをシステムに追加すると、通常、システム全体の容量が増えます。スペア・ノードをシステムに追加しても、システムの容量は増えません。

管理 GUI またはコマンド・ライン・インターフェースのいずれかを使用して、ノードをシステムに追加することができます。一部のモデルでは、新規ノードが正しく追加されたことを確認するために、フロント・パネルを使用しなければならない場合があります。

ノードをシステムに追加する前に、追加されるノードがシステム内の他のすべてのノードと同じゾーンに入るようにスイッチ・ゾーニングが構成されていることを確認する必要があります。ノードを交換するときに、スイッチが、スイッチ・ポートではなく、ワールドワイド・ポート名 (WWPN) でゾーンに分けられている場合は、追加するノードが同じ VSAN またはゾーンに含まれるようにスイッチを構成してください。

注: ノードを追加、除去、および再追加する場合は、一貫性のある方法 (管理 GUI のみ、または CLI のみ) を使用してください。CLI を使用してノードが追加され、後で GUI を使用してそのノードが再追加された場合、元の名前とは別のノード名が割り当てられる可能性があります。

システムにノードを追加する場合のルールおよび制約事項

ホット・スペア・ノードを使用する場合、以下の考慮事項の一部が適用できない場合があります。詳しくは、ホット・スペア・ノードの追加および **swapnode** コマンドに関するトピックを参照してください。

このシステム内の別の入出力グループ内で、あるいは別のシステム内で、以前に使用されていたノードを追加する場合、ワールド・ワイド・ノード名 (WWNN) を変更せずにシステムにノードを追加すると、ホストはそのノードを検出し、そのノードが古いロケーションにあるときと同様に使用する可能性があります。このアクションにより、ホストが誤ったボリュームにアクセスする場合があります。

- 新しいノードのモデル・タイプは、システムにインストールされているソフトウェア・レベルによってサポートされていなければなりません。モデル・タイプがソフトウェアのレベルによってサポートされていない場合は、新しいノードのモデル・タイプをサポートするソフトウェア・レベルにシステムを更新してください。
- 入出力グループ内の各ノードは、別々の無停電電源装置に接続する必要があります。
- サービス・アクションでシステムからノードを削除する必要があった後で、そのノードを同じ入出力グループに再び追加するときに、物理ノードが変更されていない場合、そのノードをシステムに追加して戻すための特殊な手順は必要ありません。
- ノード障害か、更新のいずれかのために、システム内のノードを交換する場合、ノードをファイバー・チャネル・ネットワークに接続し、システムに追加する前に、元のノードの WWNN と一致するように新しいノードの WWNN を変更する必要があります。
- ネットワークにノードを再度追加する場合は、データ破壊を回避するために、必ずそのノードを除去したときと同じ入出力グループに追加してください。ノードを最初にシステムに追加したときに記録した情報を使用する必要があります。この情報にアクセスできない場合は、サポート・センターに連絡して、データを破壊せずにノードを元どおりにシステムに追加するための支援を受けてください。
- 各外部ストレージ・システムでは、新規ノードのポートに提示される LUN は、現在システムに存在するノードに提示される LUN と同じでなければなりません。新規ノードをシステムに追加するには、LUN が同じであることを確認しておく必要があります。

- システム内に入出力グループを作成してノードを追加する場合、このノードはシステムに追加されたことがなく特別な手順は不要です。
- システム内で新しい入出力グループを作成し、ノードを追加するときに、このノードが以前にシステムに追加されたことがある場合、ホスト・システムは引き続きそのノードの WWPN を使用するように構成され、ノードは引き続きファブリック内にゾーン分けされる可能性があります。ノードの WWNN は変更することができないので、ファブリック内のその他のコンポーネントが正しく構成されていることを確認する必要があります。そのノードを使用するように以前構成されたホストがすべて正しく更新されていることを確認してください。
- 追加するノードが、ノードの修理または更新のために前に取り替えられたものである場合、そのノードの WWNN を取り替えノード用に使用する可能性があります。同じ WWNN を持つ 2 つのノードがファブリックに接続されないように、このノードの WWNN が更新されていることを確認してください。また、追加しようとするノードの WWNN が 00000 でないことも確認してください。00000 である場合は、サポート担当員に連絡してください。
- 新規ノードは、暗号化をサポートするソフトウェア・レベルを実行している必要があります。
- HyperSwap システム・トポロジまたは拡張システム・トポロジのいずれかを使用するシステムに新規ノードを追加する場合は、ノードを特定のサイトに割り当てる必要があります。

マルチパス・デバイス・ドライバを使用する場合のルールおよび制約事項

- ホスト・システム上のアプリケーションが入出力操作を送る先のファイル・システムまたは論理ボリュームは、オペレーティング・システムによって仮想パス (*vpath*) にマップされています。*vpath* は、マルチパス・デバイス・ドライバでサポートされている疑似ディスク・オブジェクトです。マルチパス・デバイス・ドライバは、*vpath* とボリューム間の関連を維持します。この関連では、ボリュームに固有で、しかも再利用されない ID (UID) を使用します。UID によって、マルチパス・デバイス・ドライバは *vpath* をボリュームに直接関連付けることができます。
- マルチパス・デバイス・ドライバは、ディスクおよびファイバー・チャネル・デバイス・ドライバが含まれるプロトコル・スタック内で作動します。これらのデバイス・ドライバは、ANSI FCS 標準で定義されているように、ファイバー・チャネル上で SCSI プロトコルを使用してシステムと通信するために使用されます。これらの SCSI およびファイバー・チャネル・デバイス・ドライバによって提供されるアドレッシング方式では、ファイバー・チャネル・ノードおよびポートに、SCSI 論理装置番号 (LUN) とワールドワイド・ノード名 (WWNN) を組み合わせて使用します。
- エラーが発生すると、エラー・リカバリー手順 (ERP) は、プロトコル・スタック内のさまざまな Tier で動作します。これらの ERP が実行されると、場合によっては、以前に使用されたものと同じ WWNN および LUN 番号を使用して入出力が再駆動されることがあります。
- マルチパス・デバイス・ドライバは、実行するすべての入出力操作について、ボリュームと *vpath* の関連付けをチェックするわけではありません。

addnode コマンド、または管理 GUI の「ノードの追加」ウィザードを使用できます。「ノードの追加」ウィザードにアクセスするには、「モニター」 > 「システム」と選択します。「システム -- 概要」ページで、「ノードの追加」を選択してウィザードを開始します。ウィザードを完了して、新しいノードを確認します。「ノードの追加」が表示されない場合は、潜在的なケーブル接続の問題があることを示しています。取り付け情報を調べて、ノードが正しくケーブル接続されていることを確認します。

コマンド・ライン・インターフェースを使用してノードをシステムに値羽化するには、以下の手順を実行します。

1. 次のコマンドを入力して、ノードがネットワーク上で検出されることを確認します。

```
svcinfo lsnodecandidate
```

システム上でノードが検出された場合、結果には、シリアル番号やマシン・シグニチャーなど、システム内の新規ノードを識別する情報が表示されます。 **id** パラメーターは、ノードの WWNN を表示します。ノードが検出されない場合は、ノードのケーブル接続を確認します。

2. 次のコマンドを入力して、ノードを追加する必要がある入出力グループを判別します。

```
lsiogrp
```

3. ノード・カウントがゼロの最初の入出力グループの名前または ID を記録します。その名前または ID は次のステップで必要になります。注: このステップは、追加する最初のノードについて行う必要があります。ペアの 2 番目のノードでは、同じ入出力グループ番号を使用するため、このステップは実行しません。
4. 次のコマンドを入力して、ノードをシステムに追加します。

```
addnode -wwnname WWNN -iogrp iogrp_name -name new_name_arg -site site_name
```

ここで、**WWNN** はノードの WWNN、**iogrp_name** はノードを追加する入出力グループの名前、**new_name_arg** はノードに割り当てる名前です。新規ノード名を指定しないと、デフォルト名が割り当てられます。通常は、意味のあるノード名を指定します。**site_name** は、新規ノードのサイト・ロケーションの名前を指定します。このパラメーターは、トポロジが HyperSwap または拡張システムである場合のみ必須です。

注: ノードの追加には、かなりの時間がかかることがあります。

5. この情報は今後の参照用に記録してください:

- シリアル番号。
- ワールド・ワイド・ノード名。
- すべてのワールド・ワイド・ポート名。
- 入出力グループの名前または ID

コマンド・ライン・インターフェースを使用して SAN ボリューム・コントローラー 2145-CG8 または SAN ボリューム・コントローラー 2145-CF8 のいずれかのノードをシステムに追加するには、以下の手順を実行します。

1. ノードのフロント・パネルを使用して、WWNN を記録します。フロント・パネルには、WWNN の末尾 5 桁が表示されます。
2. 次のコマンドを入力して、ノードがファブリック上で検出されることを確認します。

```
svcinfo lsnodecandidate
```

次に、このコマンドの出力例を示します:

```
# svcinfo lsnodecandidate
id          panel_name UPS_serial_number UPS_unique_id  hardware serial_number product_mtm machine_signature
500507680100E85F 168167 UPS_Fake_SN 100000000000E85F CG8 78G0123 2145-DH8 0123-4567-89AB-CDEFsvcinfo lsnodecandidate
```

id パラメーターは、ノードの WWNN を表示します。表示された末尾 5 桁がフロント・パネル上の WWNN と一致していることを確認します。ノードが検出されない場合は、ノードへのケーブル接続を確認します。

3. 次のコマンドを入力して、ノードを追加する必要がある入出力グループを判別します。

```
lsiogrp
```

4. ノード・カウントがゼロの最初の入出力グループの名前または ID を記録します。ID は、次のステップで必要になります。注: このステップは、追加する最初のノードについて行う必要があります。ペアの 2 番目のノードは、同じ入出力グループ番号を使用します。
5. 次のコマンドを入力して、ノードをシステムに追加します。

```
addnode -wwnodename WWNN -iogrp iogrp_name -name newnodename -site newsitename
```

ここで、**WWNN** はノードの WWNN、**iogrp_name** はノードを追加する入出力グループの名前または ID、**newnodename** はノードに割り当てる名前です。新規ノード名を指定しないと、デフォルト名が割り当てられます。通常は、意味のあるノード名を指定します。**newsitename** は、新規ノードのサイト・ロケーションの名前を指定します。このパラメーターは、トポロジーが HyperSwap または拡張システムである場合のみ必須です。

注: ノードの追加には、かなりの時間がかかることがあります。

6. この情報は今後の参照用に記録してください:

- シリアル番号。
- ワールド・ワイド・ノード名。
- すべてのワールド・ワイド・ポート名。
- 入出力グループの名前または ID

ノード・エラー 578 あるいはノード・エラー 690 が表示される場合、そのノードはサービス状態です。サービス状態を終了するには、フロント・パネルから以下の手順を完了します。

1. 「アクション?」オプションが表示されるまで、上移動または下移動ボタンを押して放す。
2. 「選択」ボタンを押します。
3. 「サービスの 終了?」オプションが表示されるまで、上移動または下移動ボタンを押して放します。
4. 「選択」ボタンを押します。
5. 「終了の 確認?」オプションが表示されるまで、左または右ボタンを押して放します。
6. 「選択」ボタンを押します。

CLI を使用した、ミラーリング・ボリューム・コピーの検証と修復

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) から **repairvdiskcopy** コマンドを使用して、ミラーリングされたボリューム・コピーを検証し、修復することができます。

重要: すべてのボリューム・コピーが同期化されている場合のみ、**repairvdiskcopy** コマンドを実行してください。

repairvdiskcopy コマンドを発行する際には、**-validate**、**-medium**、または **-resync** パラメーターのうちの 1 つだけを使用する必要があります。また、検証および修復されるボリュームの名前または ID を、コマンド・ラインの最後の項目として指定する必要があります。このコマンドを発行した後、出力は表示されません。

-validate

ミラーリングされたボリューム・コピーが同一であることを確認するだけの場合に、このパラメーターを使用します。差異が検出されると、コマンドは停止し、論理ブロック・アドレス (LBA) と最初の差異の長さを含むエラーをログに記録します。毎回異なる LBA から開始してこのパラメーターを使用すると、ボリューム上の差異数をカウントすることができます。

-medium

異なる内容を含むすべてのボリューム・コピー上のセクターを仮想メディア・エラーに変換する場合に、このパラメーターを使用します。完了時に、このコマンドはイベントをログに記録します。これは、検出された差異の数、メディア・エラーに変換された数、および変換されなかった数を示します。どのデータが正しいか確かでないときに、誤ったバージョンのデータを使用したくない場合は、このオプションを使用してください。

-resync

指定された 1 次ボリューム・コピーから他のボリューム・コピーに内容を上書きする場合に、このパラメーターを使用します。このコマンドは、1 次コピーから、比較対象のコピーにセクターをコピーすることによって、異なるセクターを訂正します。完了後、このコマンド・プロセスはイベントをログに記録します。このイベントは、訂正された差異の数を示します。1 次ボリューム・コピー・データが正しいこと、またはホスト・アプリケーションが正しくないデータを処理できることが確実である場合に、このアクションを使用します。

-startlba lba

オプションとして、検証と修復を開始する元の開始論理ブロック・アドレス (LBA) を指定する場合に、このパラメーターを使用します。以前に **validate** パラメーターを使用した場合、最初の差異 (ある場合) が検出された LBA と一緒にエラーがログに記録されています。その LBA を指定した **repairvdiskcopy** を再発行すれば、比較済みの同じ先頭セクターが再処理されないようになります。このパラメーターを使用して **repairvdiskcopy** を引き続き再発行して、すべての差異をリストします。

指定されたボリュームのミラーリング・コピーを検証し、必要に応じて自動的に修復するには、次のコマンドを発行します。

```
repairvdiskcopy -resync -startlba 20 vdisk8
```

注:

1. 一度に 1 つの **repairvdiskcopy** コマンドのみをボリュームに対して実行できます。
2. **repairvdiskcopy** コマンドを開始した後、コマンドを使用して処理を停止することはできません。
3. **repairvdiskcopy -resync** コマンドの実行中に、ミラーリングされたボリュームの 1 次コピーを変更できません。
4. 1 つのミラーリング・コピーしかない場合、このコマンドは、エラーを出してただちに戻ります。
5. 比較されるコピーがオフラインになると、コマンドはエラーを出して一時停止します。このコマンドは、コピーがオンラインに戻ったときに、自動的に再開されません。
6. 一方のコピーが読み取り可能であるにもかかわらず、もう一方のコピーにメディア・エラーがある場合、このコマンド・プロセスでは、もう一方のコピーから読み取られたデータを書き込むことによって、メディア・エラーを自動的に修正しようとします。
7. **repairvdiskcopy** 処理時に異なるセクターが見つからない場合、プロセスの終わりに情報エラーが記録されます。

CLI を使用した、ボリューム・コピーの検証と修復の進行状況の確認

ミラーリングされたボリュームの検証と修復の進行状況を表示するには、**lsrepairvdiskcopyprogress** コマンドを使用します。**-copy id** パラメーターを使用して、ボリューム・コピーを指定することができます。アクティブ・タスクが実行されている複数のコピーを持つボリュームを表示するには、パラメーターなしでこのコマンドを指定します。1 つのボリューム・コピーに対してのみアクティブ・タスクが実行されることはありません。

ミラーリングされたボリュームの検証と修復の進行状況を確認するには、次のコマンドを発行します。

```
lsrepairvdiskcopyprogress -delim :
```

次の例は、このコマンド出力の表示内容を示します。

```
vdisk_id:vdisk_name:copy id:task:progress:estimated_completion_time
0:vdisk0:0:medium:50:070301120000
0:vdisk0:1:medium:50:070301120000
```

CLI を使用したシン・プロビジョニング・ボリュームの修復

コマンド・ライン・インターフェースから **repairsevdiskcopy** コマンドを使用して、シン・プロビジョニング・ボリューム上のメタデータを修復することができます。

repairsevdiskcopy コマンドは、壊れたメタデータを自動的に検出し、修復します。このコマンドは、修復を行う間、ボリュームをオフラインにしておきますが、その間、入出力グループ間でディスクの移動が阻止されることはありません。

修復操作が正常に完了し、メタデータの破壊のためにボリュームが以前にオフラインであった場合、このコマンドはボリュームをオンラインに戻します。並行修復操作の数は、構成に含まれるボリューム・コピーの数によってのみ制限されます。

repairsevdiskcopy コマンドを発行する場合、修復対象のボリュームの名前または ID を、コマンド・ラインの最後の項目として指定する必要があります。処理が開始した後、修復操作を一時停止またはキャンセルすることはできません。コピーを削除することによってのみ、修復を終了できます。

重要: このコマンドは、メタデータの破壊を報告したシン・プロビジョニング・ボリュームの修復のみに使用してください。

シン・プロビジョニング・ボリューム上のメタデータを修復するには、次のコマンドを発行します。

```
repairsevdiskcopy vdisk8
```

このコマンドを発行した後、出力は表示されません。

注:

1. ボリュームはホストに対してオフラインであるので、修復中にボリュームに対して実行依頼される入出力はすべて失敗します。
2. 修復操作が正常に完了すると、メタデータの破壊エラーには、修正済みのマークが付けられます。
3. 修復操作が失敗すると、ボリュームはオフラインのままになり、エラーがログに記録されます。

CLI を使用したシン・プロビジョニング・ボリューム修復の進行状況の確認

指定したボリュームのシン・プロビジョニング・ボリューム・コピーの修復進行状況をリストするには、**lsrepairsevdiskcopyprogress** コマンドを発行します。ボリュームを指定しない場合、このコマンドは、システム内で行われているシン・プロビジョニング・コピーすべての修復進行状況をリストします。

注: このコマンドは、**repairsevdiskcopy** コマンド (サポート・チームに推奨される修正手順で必要な場合にのみ実行する必要がある) を実行した後にのみ実行してください。

CLI を使用したオフライン・ボリュームのリカバリー

ノードまたは入出力グループで障害が発生した場合、コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、オフライン・ボリュームをリカバリーすることができます。

このタスクについて

入出力グループ内の両方のノードを失うと、その入出力グループに関連付けられているすべてのボリュームへのアクセスが失われます。ボリュームへのアクセスを再取得するには、以下のいずれかの手順を実行する必要があります。障害のタイプによっては、キャッシュに入れられていたこれらのボリュームのデータが失われ、それらのボリュームがオフラインになっている可能性があります。

データ損失シナリオ 1

入出力グループ内の 1 つのノードで障害が発生し、2 番目のノードでフェイルオーバーが開始しました。このフェイルオーバー・プロセス中、書き込みキャッシュ内のデータがバックエンドにフラッシュされる前に、入出力グループ内の 2 番目のノードで障害が発生しました。最初のノードは正常に修復されますが、そのハード・データはデータ・ストアにコミット済みの最新バージョンでないため、使用できません。2 番目のノードは修復されるかまたは交換され、そのハード・データが失われました。そのため、ノードはシステムの一部として認識できません。

1 つのノードにダウン・レベルのハード・データがあり、もう一方のノードのハード・データが失われた場合、以下の手順を完了してオフライン・ボリュームをリカバリーします。

手順

1. ノードをリカバリーし、元のシステムに追加して戻します。
2. オフライン・ボリュームを使用する IBM FlashCopy マッピングおよびメトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係をすべて削除する。
3. **recovervdisk**、**recovervdiskbyiogrp**、または **recovervdiskbysystem** コマンドを実行します。
4. ボリュームを使用する FlashCopy マッピングおよびメトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係をすべて再作成する。

例

データ損失シナリオ 2

入出力グループ内の両方のノードで障害が発生し、修復されました。そのため、ノードはハード・データを失い、システムの一部であることを認識できません。

両方のノードでハード・データが失われ、システムがノードを認識できない場合は、以下の手順を完了して、オフラインのボリュームをリカバリーします。

1. オフライン・ボリュームを使用する FlashCopy マッピングおよびメトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係をすべて削除する。
2. **recovervdisk**、**recovervdiskbyiogrp**、または **recovervdiskbysystem** コマンドを実行します。
3. ボリュームを使用する FlashCopy マッピングおよびメトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係をすべて再作成する。

CLI を使用したノードのリカバリーと元のシステムへの再追加

ノードまたは入出力グループで障害が発生した場合、コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用してノードをリカバリーし、元のシステムに戻すことができます。

このタスクについて

以下の手順を実行して、ノードをリカバリーし、システムに戻します。

手順

1. **lsnode** コマンドを実行して、ノードがオフラインであるか検証します。
2. **rmnode nodename_or_ID** コマンドを実行して、オフライン・ノードの古いインスタンスをシステムから除去します。
3. **lsnodecandidate** コマンドを実行して、ノードがファブリック上で認識できるか確認します。

4. **addnode** コマンドを実行して、ノードを再びシステムに追加します。次のコマンドで、*wwnn* はワールド・ワイド・ノード名、*iogroupname_or_ID* は入出力グループ、*nodename* はノードの名前です。

```
addnode -wwnodename wwnn -iogrp iogroupname_or_ID -name nodename
```

注: サービス状態では、ノードは、元のノード名を使用してシステムに追加し直す必要があります。入出力グループのパートナー・ノードも削除されていない限り、これは **-name** パラメーターが指定されていない場合に使用されるデフォルト名です。

5. **lsnode** コマンドを実行して、ノードがオンラインであるか検証します。

CLI を使用したオフライン・ボリュームのリカバリー

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、オフライン・ボリュームをリカバリーすることができます。

このタスクについて

オフライン・ボリュームをリカバリーするには、以下の手順を実行します。

手順

1. 次の CLI コマンドを発行して、ある入出力グループに属するオフラインのボリュームをすべてリストします。

```
lsvdisk -filtervalue IO_group_name=  
IOGRPNAME/ID:status=offline
```

ここで、*IOGRPNAME/ID* は、障害が発生した入出力グループの名前です。

2. *fast_write_state* が **corrupt** であるボリュームのデータ損失を確認し、そのボリュームをオンラインに戻すには、次のように入力します。

```
recovervdisk vdisk_id | vdisk_name
```

ここで、*vdisk_id* | *vdisk_name* は、ボリュームの名前または ID です。

注:

- 指定したボリュームがスペース使用効率のよいボリュームであるかスペース使用効率のよいコピーを持っている場合、**recovervdisk** コマンドはスペース効率のよい修復処理を開始します。
- 指定したボリュームがミラーリングされている場合、**recovervdisk** コマンドは再同期処理を開始します。

3. *fast_write_state* が **corrupt** である入出力グループ内のすべての仮想ディスクについて、データ損失を確認し、それらのディスクをオンラインに戻すには、次のように入力します。

```
recovervdiskbyiogrp io_group_id | io_group_name
```

ここで、*io_group_id* | *io_group_name* は入出力グループの名前または ID です。

注:

- いずれかのボリュームがスペース使用効率のよいボリュームであるかスペース使用効率のよいコピーを持っている場合、**recovervdiskbyiogrp** コマンドはスペース使用効率のよい修復処理を開始します。
- いずれかのボリュームがミラーリングされている場合、**recovervdiskbyiogrp** コマンドは再同期処理を開始します。

4. *fast_write_state* が **corrupt** であるクラスター化システム内のすべてのボリュームについて、データ損失を確認し、それらのボリュームをオンラインに戻すには、次のように入力します。

```
recovervdiskbycluster
```

注:

- いずれかのボリュームがスペース使用効率のよいボリュームであるかスペース使用効率のよいコピーを持っている場合、**recovervdiskbycluster** コマンドはスペース使用効率のよい修復処理を開始します。
- いずれかのボリュームがミラーリングされている場合、**recovervdiskbycluster** コマンドは再同期処理を開始します。

CLI を使用した元の入出力グループへのオフラインボリュームの移動

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、オフライン・ボリュームを元の入出力グループに移動することができます。

このタスクについて

ノードまたは入出力グループで障害が発生した後、以下の手順で、オフライン・ボリュームを元の入出力グループに移動できます。システムは、選択されたボリュームがフォーマット中である場合、ボリュームの移動を無効にします。フォーマットの完了後に、ボリュームを移動できます。

重要: ボリュームをオフライン入出力グループに移動しないでください。データがさらに失われないように、ボリュームを元に移す前に、入出力グループがオンラインであることを確認してください。

以下のステップを実行して、オフライン・ボリュームをそれぞれの元の入出力グループに移動します。

手順

1. 以下のコマンドを入力して、ボリュームを元の入出力グループに戻します。

例えば、7 は、ボリュームの移動先のノードの名前、IOGRP3 は、ボリュームのマイグレーション先の入出力グループ、DB_volume は、マイグレーションするボリュームです。

```
movevdisk -iogrp IOGRP3 -node 7 DB_volume
```

2. 次のコマンドを入力して、ボリュームがオンラインになったことを確認します。ここで、IO_grpname_or_ID は元の入出力グループの名前または ID です。

```
lsvdisk -filtervalue IO_group_name= IO_grpname_or_ID
```

交換されたホスト HBA の WWPN の変更の記録

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、定義済みホスト・オブジェクトの変更内容を記録できます。

始める前に

ホストを SAN に接続するホスト・バス・アダプター (HBA) の交換が必要な場合があります。この HBA に含まれる新規のワールド・ワイド・ポート名 (WWPN) をシステムに通知する必要があります。

スイッチが正しくゾーニングされていることを確認します。

手順

定義済みホスト・オブジェクトの変更をシステムに通知するには、以下の手順を実行します。

1. 次の CLI コマンドを入力して、候補 HBA ポートをリストします。

```
lsfcportcandidate
```

または

```
lssasportcandidate
```

ホスト・オブジェクトに追加可能な HBA ポートのリストが表示されます。これらの HBA ポートのうちの 1 つ以上が、新しい HBA ポートに属している 1 つ以上の WWPN と一致します。

2. HBA を交換したホストに対応するホスト・オブジェクトを見つけます。以下の CLI コマンドを発行すると、すべての定義済みのホスト・オブジェクトがリストされます。

```
lshost
```

3. 現在ホスト・オブジェクトに割り当てられている WWPN をリストするには、以下の CLI コマンドを入力します。

```
lshost hostobjectname
```

ここで、*hostobjectname* は、ホスト・オブジェクトの名前です。

4. 次の CLI コマンドを入力して、新規ポートを既存のホスト・オブジェクトに追加します。

```
addhostport -fcwwpn one or more existing port names  
separated by : hostobjectname/ID
```

ここで *one or more existing port names separated by :* は、現在ホスト・オブジェクトに割り当てられている WWPN であり、*hostobjectname/ID* は、ホスト・オブジェクトの名前または ID です。

5. 次の CLI コマンドを入力して、ホスト・オブジェクトから古いポートを除去します。

```
rmhostport -fcwwpn one or more existing port names  
separated by : hostobjectname/ID
```

ここで、コロン (:) で区切られた 1 つ以上の既存の WWPN は、現在ホスト・オブジェクトに割り当てられている WWPN で、*hostobjectname/ID* はホスト・オブジェクトの名前または ID です。

注: システムでボリューム保護が有効になっているときに以下の条件が満たされると、指定されたホスト・ポートの削除は失敗します。

- それが、ホスト上の最後のアクティブ・ポートである。
- それが、指定されたボリューム保護間隔内に入出力を受け取ったボリュームにマップされている。

ボリューム保護が有効になっており、削除しようとしているホスト・ポートが、定義されたボリューム保護期間内に入出力を受け取ったいずれかのボリュームにマップされているホストの最後のポートである場合、コマンドは失敗します。複数のホストが同じアクティブ・ボリュームにマップされている場合、システムは、ホストがオフラインであればポートを削除します。

タスクの結果

ホスト・オブジェクトとボリュームとの間に存在するマッピングはすべて、新しい WWPN に自動的に適用されます。したがって、ホストは、ボリュームを以前と同じ SCSI LUN と認識します。

次のタスク

動的再構成に関する追加情報については、「IBM マルチパス・サブシステム・デバイス・ドライバ ユーザーズ・ガイド」または、マルチパス・ドライバに付属の資料を参照してください。

CLI を使用したボリュームの拡張

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、Windows、AIX、または Linux のシステム上のボリュームを拡張できます。

このタスクについて

FlashCopy にマップされているボリュームは拡張できません。

Windows ホストにマップされたボリュームの拡張を試みる前に、Windows Update を実行して、すべての推奨更新をシステムに適用してあることを確認します。

ソース・ボリュームまたはマスター・ボリュームの正確なサイズを判別します。そのためには、次の CLI コマンドを発行します。ここで、*vdiskname* は、正確なサイズを判別する対象のボリュームの名前です。

```
lsvdisk -bytes vdiskname
```

ボリュームは、入出力操作と並行して Windows の下で拡張できます。

ボリュームは以下の理由から拡張できます。

- ホストに既にマップされた特定のボリュームで使用可能な容量を増やす場合。
- FlashCopy マッピングまたはメトロ・ミラー関係で使用できるように、ボリュームのサイズをソースまたはマスター・ボリュームのサイズと一致させるために増やす場合。

変更ボリュームを含むグローバル・ミラー関係、または HyperSwap 関係では、ボリュームの容量を拡張することはできません。

consistent_synchronized 状態のメトロ・ミラー関係およびグローバル・ミラー関係のボリュームの容量を拡張できます。以下のタイプのボリュームは拡張できません。

- cycling モードで作動中の HyperSwap 関係またはグローバル・ミラー関係のボリューム。
- 変更ボリュームが構成されている関係のボリューム。
- 完全割り振りコピーが少なくとも 1 つある、ミラーリングされたボリューム。

システムの完全な動作を維持するためには、関係内の両方のボリュームを拡張する必要があります。2 次ボリュームを必要な容量だけ拡張してから、1 次ボリュームを拡張してください。

ホストにマップされず、かつデータが入っていないボリュームは、随時拡張できます。ボリュームに使用中のデータが入っている場合、ホストのオペレーティング・システムが、サポートされている AIX または Microsoft Windows であれば、ボリュームを拡張できます。

ボリュームの拡張に関する制約事項について詳しくは、Web サイト www.ibm.com/support のソフトウェアの制約事項に関するページを参照してください。

AIX ホストにマップされるボリュームの拡張

システムは、AIX ホストが AIX バージョン 5.2 以降を使用する場合に、ボリューム・サイズの拡張をサポートします。

このタスクについて

AIX **chvg** コマンド・オプションを使用して、論理ボリューム・マネージャー (LVM) が使用する物理ボリュームのサイズを拡張することができます。物理ボリュームは、システムの使用または可用性を中断せずに拡張することができます。詳しくは、「*AIX System Management Guide Operating System and Devices*」を参照してください。

CLI を使用した Microsoft Windows ホストにマップされているボリュームの拡張

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、Microsoft Windows ホストにマップされたボリュームのサイズを拡張できます。

このタスクについて

Windows ホストにマップされるボリュームを拡張するには、次の手順を実行します。

手順

1. 次の CLI コマンドを入力して、ボリュームを拡張します。

```
expandvdisksize -size disk_size -unit data_unit vdisk_name/vdisk_id
```

ここで、

- *disk_size* は、ボリュームを拡張する場合の容量単位です。
 - 容量に使用する *data_unit* は、b | kb | mb | gb | tb | pb です。
 - *vdisk_name/vdisk_id* は、拡張するボリュームの名前またはボリュームの ID です。
2. Windows ホスト上で、「コンピュータの管理」アプリケーションを開始し、「記憶域」ブランチの下の「ディスクの管理」ウィンドウを開きます。

タスクの結果

今回拡張したボリュームは、ディスクの終わりに未割り当てスペースがあることが分かります。

動的ディスクは、通常、入出力操作を停止せずに拡張できます。

次のタスク

ボリュームの拡張前に「コンピュータの管理」アプリケーションが開いていた場合は、「コンピュータの管理」アプリケーションを使用して再スキャン・コマンドを発行してください。

ディスクが Windows 基本ディスクの場合、未割り振りスペースから新規の基本パーティションまたは拡張パーティションを作成できます。

ディスクが Windows の動的ディスクの場合、未割り振りスペースを使用して、新規ボリューム (単純、ストライプ、ミラーリング) を作成したり、既存のボリュームに追加したりできます。

CLI を使用したボリュームの縮小

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、圧縮または非圧縮ボリュームのサイズを小さくすることができます。

このタスクについて

ボリュームは、必要に応じてサイズを小さくすることができます。FlashCopy マッピング、メトロ・ミラー関係、またはグローバル・ミラー関係を作成するときに、ターゲットまたは補助ボリュームをソースまたはマスター・ボリュームと同じサイズにすることができます。ただし、ボリュームにデータが含まれている場合は、ディスクのサイズを縮小しないでください。ボリュームがフォーマット中の場合は、システムはボリュームを縮小できません。フォーマット後にボリュームを縮小できます。

重要:

1. オペレーティング・システムまたはファイル・システムがボリューム内の容量をどのように使用するかを予測するのは困難です。ボリュームを縮小すると、容量が使用されているかどうかにかかわらず、ディスクの終わりから容量が除去されます。ボリュームに空き容量がある場合でも、ボリュームを縮小するときに、未使用のボリュームのみが削除されると想定しないでください。
2. ボリュームに使用中のデータが入っている場合は、どのような場合でも、ボリュームの縮小は、まずデータをバックアップしてから行ってください。
3. パフォーマンス上の理由から、オペレーティング・システムまたはファイル・システムの中には、ディスクの外部端を使用するものがあります。
4. グローバル・ミラー・ボリュームまたはグローバル・ミラー変更ボリュームを縮小したり、**recovervdisk** を実行したりしないでください。

shrinkvdisksize コマンドを使用すると、特定のボリュームに割り振られる物理容量を指定量まで縮小することができます。また、ボリュームに割り当てられている物理容量を変更せずに、シン・プロビジョニング・ボリューム (thin-provisioned volume) の仮想容量を縮小することもできます。

変更ボリューム関係を持つグローバル・ミラー内のボリューム、または HyperSwap 関係内のボリュームの容量を縮小することはできません。

consistent_synchronized 状態のメトロ・ミラー関係およびグローバル・ミラー関係のボリュームの容量を縮小できます。以下のタイプのボリュームは縮小できません。

- cycling モードで作動中の HyperSwap 関係またはグローバル・ミラー関係のボリューム。
- 変更ボリュームが構成されている関係のボリューム。
- 完全割り振りコピーが少なくとも 1 つある、ミラーリングされたボリューム。

システムの完全な操作を維持するためには、関係内の両方のボリュームを縮小する必要があります。1 次ボリュームを必要な量だけ縮小してから、2 次ボリュームを縮小してください。

手順

以下のステップを実行して、ボリュームを縮小します。

1. ボリュームがホスト・オブジェクトにマップされていないことを確認する。ボリュームがマップされる場合、データが表示されます。
2. ソースまたはマスター・ボリュームの正確な容量を判別できます。以下のコマンドを発行します。

```
lsvdisk -bytes vdisk_name
```

3. 必要な量だけボリュームを縮小する。次のコマンドを入力します。ここで、*size_change* は指定する単位でのボリュームのサイズ縮小を示し、*vdisk_name* は縮小するボリュームです。

```
shrinkvdisksize -size size_change -unit  
b | kb | mb | gb | tb | pb vdisk_name
```

CLI を使用したエクステントのマイグレーション

パフォーマンスを改善するために、コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用してエクステントをマイグレーションすることができます。

このタスクについて

システムは、各種のデータ・マイグレーション機能を提供します。これらの機能を使用して、親プール内と親プール間の両方でデータの配置を移動できます。これらの機能は、入出力操作と同時に使用することもできます。次のいずれかの方法を使用して、データをマイグレーションできます。

- 1 つの MDisk から (同じ親プール内の) 別の MDisk へのデータ (エクステント) のマイグレーション。この方法を使用して、使用率の高い MDisk を除去できます。
- ボリュームを 1 つの親プールから別のストレージ・プールへのマイグレーション。この方法を使用して、使用率の高い親プールを除去できます。例えば、MDisk のプールの使用を減らすことができます。容量を親プールから受け取る子プールは、子プールにマイグレーションされるエクステントを持つことができません。

注:

1. ソース MDisk は、他のエクステント・マイグレーション操作のソース MDisk として使用することは現在できません。
2. 宛先 MDisk は、他のエクステント・マイグレーション操作の宛先 MDisk として使用することはできません。

ターゲットまたはソース・ボリュームがオフラインである場合、クォーラム・ディスクが定義されていない場合、あるいは定義されたクォーラム・ディスクが使用不可の場合、マイグレーション・コマンドは失敗します。オフライン状態またはクォーラム・ディスクの状態を訂正して、コマンドを再発行してください。

ノード、MDisk、およびボリュームに関する入出力 (I/O) 統計を収集することにより、特定の MDisk の使用を判別できます。このデータを収集した後、それを分析して、使用頻度の高い MDisk を判別できます。手順に従って、エクステントを照会し、同じ親プール内の別の場所にエクステントをマイグレーションします。この手順は、コマンド・ライン・インターフェースを使用してのみ実行できます。

パフォーマンス・モニター・ツールによって、プール内の MDisk が過剰使用されていることが示された場合、同じ親プール内の別の MDisk にデータをマイグレーションすることができます。

手順

1. 次の CLI コマンドを発行して、MDisk の各ボリュームで使用されているエクステントの数を判別する。

```
lsmdiskextent mdiskname
```

このコマンドは、各ボリュームが MDisk 上で使用しているエクステントの数を返します。これらのエクステントの一部を選択して、プール内でマイグレーションします。

2. 同じボリューム内にある他の MDisk を判別する。
 - a. 目的の MDisk が属している親プールを判別するために、以下の CLI コマンドを発行する。

```
lsmdisk mdiskname | ID
```

- b. 以下の CLI コマンドを発行して、プール内の MDisk をリストする。

```
lsmdisk -filtervalue mdisk_grp_name=mdiskgrpname
```

3. これらの MDisk の 1 つを、エクステントのターゲット MDisk として選択する。次の CLI コマンドを発行すると、MDisk 上にある空きエクステントの数を判別できます。

```
lsfreeextents mdiskname
```

各ターゲット MDisk に対して **lsmdiskextent newmdiskname** コマンドを発行することによって、使用率の過剰な状態が単に別の MDisk に移されただけではないかどうか確認できます。移動するエクステントのセットを所有するボリュームが、ターゲット MDisk 上に大きなエクステントのセットを既に所有していないかどうか確認してください。

4. エクステントの各セットについて、以下の CLI コマンドを発行して、それらを別の MDisk に移動する。

```
migrateexts -source mdiskname | ID -exts num_extents  
-target newmdiskname | ID -threads 4 -vdisk vdiskid
```

ここで、*num_extents* は、*vdiskid* 上のエクステントの数です。*newmdiskname* | *ID* 値は、このエクステントのセットをマイグレーションする先の MDisk の名前または ID です。

注: スレッド数は、マイグレーション・プロセスの優先順位を示します。この場合、**1** は最低の優先順位で、**4** が最高の優先順位です。

5. 移動するエクステントのセットごとに上記のステップを繰り返す。
6. 次の CLI コマンドを発行して、マイグレーションの進行を確認できます。

```
lsmigrate
```

CLI を使用したプール間のボリュームのマイグレーション

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、プール間でボリュームをマイグレーションすることができます。

このタスクについて

ノード、MDisk、およびボリュームに関する入出力統計を収集することにより、特定の MDisk の使用率を判別できます。このデータを収集した後、データを分析して、どのボリュームまたは MDisk がホットであるかを判別できます。その後、ボリュームをあるストレージ・プールから別の MDisk グループにマイグレーションできます。

MDisk およびボリュームに関する統計を収集するには、以下の手順を実行します。

1. セキュア・コピー (**scp** コマンド) を使用して、分析するダンプ・ファイルを検索する。例えば、次のようなコマンドを発行します。

```
scp clusterip:/dumps/iostats/v_*
```

このコマンドは、すべてのボリューム統計ファイルを AIX ホストの現行ディレクトリーにコピーします。

2. メモリー・ダンプを分析して、ホットなボリュームを判別する。これは、使用率の高い MDisk を判別するのに役立ちます。このため、エクステントをマイグレーションすることにより、使用率の高い MDisk に含まれているデータをストレージ・プール内のすべての MDisk 全体にさらに均等に分散させることができます。

入出力統計データを分析した後、ホットなボリュームを判別できます。このボリュームの移動先にするストレージ・プールを決定する必要があります。新しいストレージ・プールを作成するか、またはまだ過剰使用

されていない既存グループを判別してください。生成した入出力統計ファイルを調べて、ターゲット・ストレージ・プール内の MDisk またはボリュームの使用率が、ソース・ストレージ・プール内の MDisk またはボリュームよりも低いことを確認します。

データ・マイグレーションまたはボリューム・ミラーリングを使用して、ストレージ・プール間でデータをマイグレーションできます。データ・マイグレーションでは、コマンド **migratevdisk** を使用します。ボリューム・ミラーリングでは、コマンド **addvdiskcopy** および **rmvdiskcopy** を使用します。

migratevdisk を使用するデータのマイグレーション

migratevdisk コマンドを使用して、2 つのストレージ・プール間でデータをマイグレーションすることができます。**migratevdisk** コマンドを発行すると、マイグレーションの宛先に、このコマンドに対応できる十分な空きエクステントがあるか確認する検査が行われます。十分な空きエクステントがある場合、コマンドは処理を続行します。このコマンドの完了には、しばらく時間がかかります。

注:

- データ・マイグレーション機能は、エクステント・サイズが異なるストレージ・プールのボリュームの移動には使用できません。
- ターゲットまたはソース・ボリュームがオフラインである場合、クォーラム・ディスクが定義されていない場合、あるいは定義されたクォーラム・ディスクが使用不可の場合、マイグレーション・コマンドは失敗します。オフライン状態またはクォーラム・ディスクの状態を訂正して、コマンドを再発行してください。
- システムは、同じ親プール内の子プール間でのボリュームのマイグレーション、あるいは子プールからその親プールへのボリュームのマイグレーションをサポートしています。ソースとターゲットの子プールが別々の親を持つ場合には、ボリュームのマイグレーションは失敗します。ただし、**addvdiskcopy** コマンドと **rmvdiskcopy** コマンドを使用して、異なる親プール内の子プール間でボリュームをマイグレーションすることができます。

データ・マイグレーションを使用する場合、空いている宛先エクステントが、別のプロセスによって消費される可能性があります (例えば、宛先親プール内で新しいボリュームが作成される場合、またはさらに別のマイグレーション・コマンドが開始される場合)。このシナリオでは、すべての宛先エクステントが割り振られた後、マイグレーション・コマンドは中断し、エラーが記録されます (エラー ID 020005)。この状況からリカバリーするには、次のいずれかの方法を使用してください。

- ターゲットの親プールに MDisk を追加します。これにより、グループに追加のエクステントが提供され、マイグレーションを再開できるようになります。マイグレーションを再試行する前に、エラーを修正済みとしてマークする必要があります。
- 既に作成されている 1 つ以上のボリュームを、親プールから別のグループにマイグレーションする。このアクションにより、グループ内のエクステントが解放され、元のマイグレーションを再開できるようになります。

migratevdisk コマンドを使用してストレージ・プール間でボリュームをマイグレーションするには、以下の手順を実行します。

1. マイグレーションするボリュームと、それをマイグレーションする先の新しいストレージ・プールを決定した後、次の CLI コマンドを発行します。

```
migratevdisk -vdisk vdisk_name  
-mdiskgrp  
mdisk_group_name -threads 4
```

2. 次の CLI コマンドを発行して、マイグレーションの進行を確認できます。

lsmigrate

ボリューム・ミラーリングを使用したデータのマイグレーション

データ・マイグレーションを使用する場合、いずれかのプールに障害が起きると、ボリュームはオフラインになります。ボリューム・ミラーリングを使用すると、ボリュームへの影響を最小限に抑えることができます。これは、ボリュームがオフラインになるのは、ソース・プールに障害が起きる場合に限られるからです。**migratevdisk** コマンドを使用する代わりに **addvdiskcopy** および **rmvdiskcopy** コマンドを使用すると、子プール間で、あるいは子プールから親プールにボリュームをマイグレーションできます。ボリューム・ミラーリングを使用して、プール間でボリュームをマイグレーションするには、以下のステップを実行します。

1. マイグレーションするボリュームと、マイグレーション先の新しいプールを決定したら、次のコマンドを入力します。

```
addvdiskcopy -mdiskgrp mdisk_group_name -autodelete vdisk_name
```

ここで、*mdisk_group_name* は新規のストレージ・プールの名前で、*vdisk_name* は、コピーされるボリュームの名前です。コピーを同期化した後にボリュームのオリジナル・コピーを自動的に削除するには、**-autodelete** を指定します。

2. 新しいコピーのコピー ID が戻されます。コピーは同期化されるので、両方のストレージ・プールにデータが保管されます。次のコマンドを発行して、同期化の進行を確認できます。

```
lsvdisksyncprogress
```

CLI を使用した入出力グループ間のボリュームの移動

操作を中断させずに入出力グループ間でボリュームを移動するには、ボリュームにマップされているホストが、中断を伴わないボリューム移動をサポートしていることを確認してください。ボリュームの割り振りを変更するには、最初にシステム内に保持されたキャッシュ・データをシステム・ディスクに書き込む必要があります。

このタスクについて

ホストが中断なしのボリューム移動をサポートしている場合、入出力操作と並行して、ボリュームにサービスを行う入出力グループを変更することができます。優先ノードの割り振りが変更され、かつボリュームへのアクセスに使用するポートが変更されたことを確実にマルチパス・ドライバーに通知するために、ホスト・レベルの再スキャンも必要です。これは、1 つのノード・ペアが過剰に使用されるようになる状況で行うことができます。

ボリュームに対するホスト・マッピングがある場合、ホストは、ターゲット入出力グループのメンバーでなければなりません。そうでないと、マイグレーションは失敗します。

ホスト・システム上の入出力グループへのパスを作成したことを確認します。システムが新規入出力グループをボリュームのアクセス・セットに正常に追加し、選択したボリュームを別の入出力グループに移動した後、ホスト上のボリュームへの新規パスを検出します。ホスト上のコマンドおよび処置は、ホストのタイプおよびホストで 사용되는接続方式によって異なります。選択したボリュームが現在マップされているすべてのホストで、以下の手順を実行する必要があります。

管理 GUI を使用して、入出力グループ間でのボリュームの移動を中断なしで行うこともできます。管理 GUI で、「ボリューム」 > 「ボリューム」を選択します。「ボリューム」パネルで、移動するボリュームを選択して「アクション」 > 「別の入出力グループへの移動」を選択します。ウィザードが、別の入出力

グループにボリュームを移動するために必要なすべてのステップ (ホストに対して必要な変更があれば、それも含む) を案内します。詳細については、関連した管理 GUI パネルの「ヘルプ情報」をクリックしてください。

注: 選択されたボリュームのフォーマット中に、このウィザードを使用することはできません。

CLI を使用して入出力グループ間でボリュームを移動するには、次の手順で行います。

手順

1. 次のコマンドを発行します。**addvdiskaccess -iogrp iogrp id/name volume id/name**
2. 次のコマンドを発行します。**movevdisk -iogrp destination iogrp -node new preferred node volume id/name** 現在フォーマット中のボリュームを移動することはできません。フォーマットの完了後に、ボリュームを別の入出力グループに移動できます。
3. ボリュームにマップされているホスト上で適切なコマンドを発行して、宛先入出力グループ内のボリュームへのパスを検出します。
4. 新規パスがオンラインであることを確認したら、次のように、古い入出力グループからのアクセスを除去します。**rmvdiskaccess -iogrp iogrp id/name volume id/name**
5. ボリュームにマップされているホスト上で適切なコマンドを発行して、古い入出力グループへのパスを除去します。

CLI を使用したイメージ・モード・ボリュームの作成

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、既存のデータが入ったストレージをインポートして、続けてこのストレージを使用できます。コピー・サービス、データ・マイグレーション、およびキャッシュなどの拡張機能を使用することもできます。これらのディスクは、イメージ・モード・ボリュームと呼ばれます。

このタスクについて

イメージ・モード・ボリュームを作成する前に、以下の情報に留意してください。

1. 既存データが含まれている非管理モード管理対象ディスク (MDisk) は、ブランクの非管理モード MDisk と区別できません。したがって、これらのディスクを一度に 1 つずつ追加することによって、これらの MDisk の クラスター化システム への導入を制御することが重要です。例えば、RAID ストレージ・システム (storage system) からの単一の LUN を クラスター化システム にマップして、MDisk のビューを最新表示します。新たに検出された MDisk が表示されます。
2. 既存データが入っている非管理モード MDisk は、手動で親プールに追加しないでください。この追加を行うと、データは失われます。このコマンドを使用してイメージ・モード・ボリュームを非管理モード・ディスクから作成するときは、追加先の親プールを選択します。選択するプールが子プールでないことを確認してください。子プールは親プールと呼ばれる既存のプールから作成され、その親プール (MDisk でなく) から容量を取得します。

イメージ・モード・ボリュームを作成するには、以下の手順を実行します。

手順

1. ホストからのすべての入出力操作を停止する。ホストからのデータが含まれている論理ディスクをマップ解除します。
2. 1 つ以上のストレージ・プールを作成する。 そのプールが子プールでないことを確認してください。

3. 単一のアレイまたは論理装置を RAID ストレージ・システム (storage system) からクラスター化システムへマップする。これは、ホスト・マッピングに基づき、スイッチ・ゾーニングまたは RAID ストレージ・システム (storage system) を使用して行えます。 アレイまたは論理装置は、システムには非管理モード MDisk として認識されます。
4. **lsmdisk** コマンドを発行して、非管理モード MDisk をリストする。

新しい非管理モード MDisk がリストされない場合は、ファブリック・レベルのディスカバリーを実行できます。 **detectmdisk** コマンドを発行して、ファイバー・チャネル・ネットワークから非管理モード MDisk をスキャンする。

注: **detectmdisk** コマンドを使用して、使用可能な ストレージ・システム (storage system) 装置ポート間で MDisk アクセスのバランスを取り直すこともできます。

5. 非管理モード MDisk をイメージ・モード・ボリュームに変換する。

注: 変換するボリュームが、フラッシュ・ドライブ (flash drive) にマップされる場合、ボリュームに保管されているデータは、フラッシュ・ドライブ の障害またはノードの障害が生じたときに保護されません。 データ損失を避けるには、フラッシュ・ドライブ にマップされるボリューム・コピーを別のノードに追加します。

mkvdisk コマンドを発行して、イメージ・モードのボリューム・オブジェクトを作成してください。

6. 現在 MDisk に入っているデータを以前使用していたホストに、新しいボリュームをマップする。
mkvdiskhostmap コマンドを使用して、ボリュームとホスト間に新しいマッピングを作成します。これにより、ホストへの入出力操作で、イメージ・モード・ボリュームへのアクセスが可能になります。

タスクの結果

ボリューム がホスト・オブジェクトへマップされた後、そのボリューム はホストが入出力操作を実行するために使用できるディスク・ドライブとして検出されます。

次のタスク

イメージ・モード・ボリューム上のストレージを仮想化するには、そのストレージをストライプ・ボリュームに変換します。イメージ・モード・ボリューム上のデータを他のストレージ・プールの管理対象モード・ディスクにマイグレーションします。**migratevdisk** コマンドを発行して、イメージ・モード・ボリューム全体を 1 つのストレージ・プールから別のストレージ・プールにマイグレーションします。イメージ・モード・ボリュームのマイグレーション先となるストレージ・プールが子プールでないことを確認してください。

CLI を使用したイメージ・モード・ボリュームへのデータのマイグレーション

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、データをイメージ・モード・ボリュームにマイグレーションできます。

このタスクについて

migratetoimage CLI コマンドは、既存のボリュームから別の管理対象ディスク (MDisk) にデータをマイグレーションするために使用します。

migratetoimage CLI コマンドを発行すると、ユーザー指定のソース・ボリュームからターゲットに指定した MDisk にデータがマイグレーションされます。このコマンドが完了すると、ボリュームはイメージ・モード・ボリュームとして分類されます。

注: マイグレーション・コマンドは、以下の理由で失敗します。

- ターゲットまたはソースのボリュームがオフラインである。
- クォーラム・ディスクが定義されていない。
- 定義されたクォーラム・ディスクが使用できない。

オフライン状態またはクォーラム・ディスクの状態を訂正して、コマンドを再発行してください。

ターゲットとして指定された MDisk は、コマンドを実行する時点では、非管理状態になっている必要があります。このコマンドを使用すると、ユーザー指定のストレージ・プールに MDisk が組み込まれます。

以下の CLI コマンドを入力して、データをイメージ・モード・ボリュームにマイグレーションします。

```
migratetoimage -vdisk source_vdisk_name -mdisk unmanaged_target_mdisk_name -mdiskgrp managed_disk_group_name
```

ここで、*source_vdisk_name* はイメージ・モード・ボリュームの名前、*unmanaged_target_mdisk_name* は新規 MDisk の名前、*managed_disk_group_name* は新規ストレージ・プールの名前です。例えば、以下のコマンドでは、vdisk0 イメージ・モード・ボリュームから mdgrp2 ストレージ・プール内の mdisk5 ターゲットに データをマイグレーションします。

```
migratetoimage -vdisk vdisk0 -mdisk mdisk5 -mdiskgrp mdgrp2
```

CLI を使用したシステムからのノードの削除

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、ノードをシステムから除去できます。

始める前に

ノードが削除された後、入出力グループ内の他方のノードは、別のノードが入出力グループに追加されるまでライトスルー・モードになります。

デフォルトでは、**rmnode** コマンドは、ノードがオフラインになる前に、指定されたノード上のキャッシュをフラッシュします。システムが機能低下状態で稼働している場合、システムは、キャッシュ・データがある唯一のノードを削除した結果としてデータ損失が起こらないようにします。

重要:

- ある 1 つのノードを除去するときに、入出力グループ内に残されたもう 1 つのノードがオンラインである場合、残されたこのノードで障害が発生した場合は、データに Single Point of Failure (SPOF) の危険性があります。
- 入出力グループ内の両方のノードがオンラインであり、ノードを削除する前にボリュームの機能が既に低下している場合、ボリュームの冗長性は既に低下しています。**force** オプションを使用した場合、ノードを除去すると、データへのアクセスが失われたり、データ損失が発生したりする可能性があります。
- 最後のノードを除去すると、システムは破棄されます。システム内の最後のノードを削除する前に、そのシステムを破棄してもよいか必ず確認してください。
- ノードを削除すると、入出力グループからすべての冗長性が失われます。その結果、新規または既存の障害によって、ホスト上で入出力エラーを起こすことがあります。以下の障害が発生する可能性があります。
 - ホスト構成エラー
 - ゾーニング・エラー
 - マルチパス・ソフトウェア構成エラー
- 入出力グループ内の最後のノードを削除しようとしているときに、その入出力グループにボリュームが割り当てられている場合、ノードがオンラインのときは、システムからノードを削除することはできません。保管するデータは、すべてノードの削除前にバックアップまたはマイグレーションする必要があります。ノードがオフラインの場合は、ノードを削除できます。
- キャッシュをフラッシュせずに、また、データ損失を確実に防止することもせずに、指定されたノードをただちにオフラインにするには、**force** パラメーターを指定した **rmnode** コマンドを実行します。**force** パラメーターの使用により、オフラインになるノード従属ボリュームがある場合でも、コマンドの続行が強制されます。**force** パラメーターの使用には注意が必要です。ノード従属ボリューム上のデータへのアクセスが失われます。
- サービス状態にあり、スペア・ノードに関連付けられているノードを削除するには、**rmnode** コマンドで **-deactivatespare** パラメーターを指定する必要があります。

このタスクについて

ノードを削除するには、以下のステップを実行します。

手順

1. 入出力グループ内の最後のノードを削除する場合は、この入出力グループに依然割り当てられているボリュームを判別する。
 - a. 次の CLI コマンドを発行して、ボリュームのフィルタリングされた表示を要求する。

```
lsvdisk -filtervalue IO_group_name=name
```

ここで、*name* は入出力グループの名前です。
 - b. 次の CLI コマンドを発行して、ボリュームがマップされるホストをリストする。

```
lsvdiskhostmap vdiskname/identification
```

ここで、*vdiskname/identification* は、ボリュームの名前または ID です。

注: この入出力グループに割り当てられているボリュームに、引き続きアクセスしたいデータが含まれている場合は、データをバックアップするか、そのボリュームを別の (オンライン) 入出力グループにマイグレーションしてください。

2. 以下の CLI コマンドを発行して、クラスター化システムからノードを削除する。

重要: ノードを削除する前に、以下の情報に注意してください。 **rmnode** コマンドは、コマンドが実行されたときにミラーリングされなかったノード従属ボリュームがあるか検査します。ノード従属ボリュームがある場合、コマンドが停止し、メッセージを返します。データが失われる可能性があるにもかかわらずノードの除去を続行する場合は、**force** パラメーターを指定して **rmnode** コマンドを実行します。代わりに、ノードを除去する前に以下のステップを実行し、すべてのボリュームがミラーリングされるようにします。

- a. **lsdependentvdisks** コマンドを実行します。
- b. 戻されるノード従属ボリュームごとに、**lsvdisk** コマンドを実行する。
- c. 各ボリュームが同期状況を戻すことを確認する。

```
rmnode node_name_or_identification
```

ここで、*node_name_or_identification* は、ノードの名前または ID です。

注: このコマンドは、ノードが除去される前に、オフラインになる可能性があるノード従属ボリュームがないかを検査します。削除することを選択したノードに、依存ボリュームが入っている フラッシュ・ドライブ (flash drive) がある場合、そのノードが削除されると、フラッシュ・ドライブ を使用するボリュームはオフラインになり、使用不可になります。ボリューム・データへのアクセスを失わないようにするには、ノードを除去する前にこれらのボリュームをミラーリングしてください。ボリュームをミラーリングしないでノードの除去を続行するには、**force** パラメーターを指定してください。

CLI を使用したシステム保守手順の完了

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、システム保守手順を完了できます。

このタスクについて

システム保守手順を完了するには、以下の手順を使用します。

手順

1. **finderr** コマンドを発行して、未修正エラーの最高重大度についてエラー・ログを分析する。このコマンドは、未修正エラーがないかどうかエラー・ログをスキャンします。コード内で定義された優先順位付けに従って、未修正エラーの最高優先順位が戻されます。
2. **dumperrlog** コマンドを発行して、エラー・ログの内容をテキスト・ファイルにダンプする。
3. エラーを見つけて修正します。
4. **clearerrlog** コマンドを発行して、状況イベントおよびすべての未修正エラーを含む、エラー・ログの項目をすべて消去する。このコマンドを発行するのは、システムを再作成した場合や、1 つの重大な問題を解決した後、この問題が原因でエラー・ログに書き込まれた多数の項目を個々に修正したくない場合に限ります。

注: エラー・ログを消去してもエラーは修正されません。

5. **cherrstate** コマンドを発行して、未修正と修正済みのエラーの状態を切り替える。

CLI を使用したシステム IP アドレスの変更

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、システムに関連付けられている IP アドレスを変更します。

このタスクについて

重要: システムに新しい IP アドレスを指定すると、システムとの既存の通信は切断されます。システムには、新しい IP アドレスによって再接続する必要があります。さらに、システム IP のアドレスを、サービス IP に使用するアドレスと同じものにすることはできません。同じ IP アドレスを使用すると、エラーが発生します。

手順

システム IP アドレスを変更するには、以下の手順を実行します。

1. **lssystemip** コマンドを発行して、システムが使用している IP アドレスをリストします。
2. 将来の参照用に、IP アドレスを記録します。
3. インターネット・プロトコル・バージョン 4 (IPv4) システム IP アドレスを変更するには、次のコマンドを発行します。

```
chsystemip -clusterip cluster_ip_address -port cluster_port
```

ここで、*cluster_ip_address* は、システムの新規 IP アドレスであり、*cluster_port* は、変更を適用する先のポート (1 または 2) を指定します。

4. IPv4 システム IP アドレスを IPv6 システム IP アドレスに変更するには、次のコマンドを発行します。

```
chsystemip -clusterip_6 cluster_ip_address -port cluster_port
```

ここで、*cluster_ip_address* は、システムの新規のインターネット・プロトコル・バージョン 6 (IPv6) アドレスであり、*cluster_port* は変更を適用する先のポート (1 または 2) を指定します。

5. IPv4 デフォルト・ゲートウェイ IP アドレスを変更するには、次のコマンドを発行します。

```
chsystemip -gw cluster_gateway_address -port cluster_port
```

ここで、*cluster_gateway_address* は、システムの新規ゲートウェイ・アドレスであり、*cluster_port* は、変更を適用する先のポート (1 または 2) を指定します。

6. IPv6 デフォルト・ゲートウェイ・アドレスを変更するには、次のコマンドを発行します。

```
chsystemip -gw_6 cluster_gateway_address -port cluster_port
```

ここで、*cluster_gateway_address* は、システムの新規ゲートウェイ・アドレスであり、*cluster_port* は、変更を適用する先のポート (1 または 2) を指定します。

7. 以下のコマンドを発行して、IPv4 システムのサブネット・マスクを変更します。

```
chsystemip -mask cluster_subnet_mask -port cluster_port
```

ここで、*cluster_subnet_mask* は、システムの新規サブネット・マスクであり、*cluster_port* は、変更を適用する先のポート (1 または 2) を指定します。

8. IPv6 アドレスの場合、次のコマンドを発行して、システムの接頭部を設定できます。

```
chsystemip -prefix_6 -port cluster_port
```

ここで、*cluster_port* は、変更を適用する先のポート (1 または 2) を指定します。

9. オプションとして、システム内のすべての IPv4 アドレスを IPv6 に変更した後、すべての IPv4 アドレスを削除する場合は、次のコマンドを発行します。

```
chsystem -noip
```

10. オプションとして、すべてのアドレスを IPv4 に変更した後でシステム内のすべての IPv6 アドレスを削除するには、次のコマンドを発行します。

```
chsystem -noip_6
```

11. 次のようにして CLI コマンド `lsroute` を使用して、IP ルーティング・テーブルを表示します (オプション)。

```
lsroute
```

IP ルーティング・テーブルは、各イーサネット・ポートの IP アドレス範囲への IP トラフィックに使用される、ゲートウェイの詳細を提供します。この情報を使用して、構成ノードのアクセス可能性に関する問題を診断することができます。

12. IP 構成の問題を診断するために、**ping** コマンドを発行します (オプション)。このコマンドの例は、次のとおりです。

```
ping -srcip4 source_ipv4_address destination_ipv4_address -srcip6 source_ipv6_address destination_ipv6_address
```

CLI を使用したシステムのゲートウェイ・アドレスの変更

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、システムのゲートウェイ・アドレスを変更できます。

手順

システム・ゲートウェイ・アドレスを変更するには、以下の手順を実行します。

1. **lssystemip** コマンドを発行して、システムの現在のゲートウェイ・アドレスをリストします。
2. 将来の参照用に、現在のゲートウェイ・アドレスを記録します。
3. 以下のコマンドを発行して、IPv4 システムのゲートウェイ・アドレスを変更します。

```
chsystemip -gw cluster_gateway_address -port cluster_port
```

ここで、*cluster_gateway_address* はシステムの新規ゲートウェイ・アドレスです。**port** パラメーターは、変更を適用するポート (1 または 2) を指定します。

4. 以下のコマンドを発行して、IPv6 システムのゲートウェイ・アドレスを変更します。

```
chsystemip -gw_6 cluster_gateway_address -port cluster_port
```

ここで、*cluster_gateway_address* はシステムの新規ゲートウェイ・アドレスです。**port** パラメーターは、変更を適用するポート (1 または 2) を指定します。

CLI を使用したシステムの関係帯域幅の変更

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、システムの関係帯域幅を変更できます。

このタスクについて

関係帯域幅の限度は、1 つの任意のリモート・コピー関係が同期化できる最大速度を制御します。全体の限度は、各システム協力関係の **bandwidth** パラメーターによって制御されます。関係帯域幅限度のデフォルト値は 25 M バイト/秒 (MBps) ですが、この値は以下の手順を実行することによって変更できます。

手順

1. **lssystem** コマンドを発行して、システムの現在の関係帯域幅限度をリストします。例えば、次のようになります。

```
lssystem system_id_or_system_name
```

ここで、*system_id_or_system_name* は、システムの ID または名前です。

2. 今後参照できるように、表示される現在の関係帯域幅限度を記録します。例えば、次のようにします。*relationship_bandwidth_limit* 25
3. システムの関係帯域幅限度を変更するには、次のコマンドを発行します。

```
chsystem -relationshipbandwidthlimit  
system_relationship_bandwidth_limit
```

ここで、*system_relationship_bandwidth_limit* は、システムの新規限度です。システムが別のシステムとのリモート協力関係にある場合は、協力関係内の両方のシステムで帯域幅設定が同じでなければなりません。このコマンドは、協力関係内の両方のシステムに対して発行してください。このコマンドは、関係内の両方のシステムに対して発行してください。

iSCSI または iSER ホストを使用するためのシステムの構成

iSCSI 接続ホストを使用するようにシステムを構成するには、いくつかの作業を行う必要があります。

iSCSI または iSER 接続ホストを使用するようにシステムを構成するには、いくつかの作業を行う必要があります。この作業には、システムを構成する前に、ホスト・システム上で行う一般的な作業が含まれます。

始める前に

www.ibm.com/support

このタスクについて

- 1.
2. 必要な場合、ホスト・システム用のマルチパス・ドライバーをインストールして構成します。

さらに、ご使用のシステムの iSCSI 名 (iSCSI 修飾名 (IQN) など) の命名規則を判別します。ホストは、ノードに接続するために iSCSI 名を使用します。例えば、各ノードは固有の IQN を持ち、その IQN の一部としてシステム名とノード名が使用されます。

ポート IP アドレスは、iSCSI 接続ホストが入出力を処理するために使用する IP アドレスです。ポート IP アドレスは、iSCSI または iSER 接続ホストが入出力を処理するために使用する IP アドレスです。ホスト・ポート・グループ ID は、自動的にポートに割り当てられます。ホスト・ポート・グループは、同じ最大ポート速度の複数のポートをグループ化して、ホストによってディスカバーされるポートが 4 つを超えないようにします。

手順

1. IPv4 アドレスを持つノードの指定のイーサネット・ポートに対して新規のポート IP アドレスを構成するには、次のコマンド・ライン・インターフェース (CLI) コマンドを入力します。

```
cfgportip -node -ip ipv4addr  
-gw ipv4gw -mask subnet_mask -failover -vlan vlan_id port_id
```

ここで、*node_name* | *node_id* は構成中のノードの名前または ID を指定し、*ipv4addr* はイーサネット・ポートの IPv4 アドレス、*ipv4gw* は IPv4 ゲートウェイ IP アドレス、*subnet_mask* は IPv4 サブネット・マスクを示し、*port_id* はイーサネット・ポート ID (1 または 2) を指定します。ポートのリストを表示するには、**lspportip** コマンドを使用します。

オプションの **-failover** パラメーターは、その IP がフェイルオーバー IP であり、パートナー・ノードに関連していることを指定します。指定されたノードが入出力グループ内の唯一のオンライン・ノードである場合は、このノードによってアドレスが構成および提示されます。入出力グループ内のもう 1 つのノードがオンラインになると、そのノードによってフェイルオーバー・アドレスが提示されます。 コマンドが入力されたときに入出力グループ内の 2 つのノードがオンラインである場合は、パートナー・ノードに対して他方のノードによってこのアドレスが提示されます。

オプションの **-vlan** パラメーターは、iSCSI または iSER ホスト接続用に構成された IPv4 アドレスの仮想ローカル・エリア・ネットワーク (VLAN) ID を設定します。

-vlan パラメーターについて詳しくは、CLI を使用した iSCSI 用の VLAN の構成に関する情報を参照してください。

-vlan パラメーターについて詳しくは、CLI を使用した iSCSI または iSER 用の VLAN の構成に関する情報を参照してください。

2. IPv6 アドレスを持つノードの指定のイーサネット・ポートに対して新規のポート IP アドレスを構成するには、次の CLI コマンドを入力します。

```
cfgportip -node node_name | node_id -ip_6 ipv6addr  
-gw_6 ipv6gw -prefix_6 prefix -failover -vlan_6 vlan_id port_id
```

ここで、*node_name* | *node_id* は構成中のノードの名前または ID を指定し、*ipv6addr* はイーサネット・ポートの IPv6 アドレス、*ipv6gw* は IPv6 ゲートウェイ IP アドレス、*subnet_mask* は IPv6 サブネット・マスクを示し、*port_id* はイーサネット・ポート ID (1 または 2) を指定します。ポートのリストを表示するには、**lsportip** コマンドを使用します。

オプションの **-failover** パラメーターは、その IP が、パートナー・ノードに関連しているフェイルオーバー IP であることを指定します。指定されたノードが入出力グループ内の唯一のオンライン・ノードである場合は、このノードによってアドレスが構成および提示されます。入出力グループ内のもう 1 つのノードがオンラインになると、そのノードによってフェイルオーバー・アドレスが提示されます。 コマンド入力時に入出力グループ内の 2 つのノードがオンラインである場合は、指定されたノードに対し、他方のノードによってこのアドレスが提示されます。

オプションの **-vlan_6** パラメーターは、iSCSI または iSER ホスト接続用に構成された IPv6 アドレスの仮想ローカル・エリア・ネットワーク (VLAN) ID を設定します。

-vlan パラメーターについて詳しくは、CLI を使用した iSCSI または iSER 用の VLAN の構成に関する情報を参照してください。

3. IP の構成後、*host_port_group_id* は、使用可能なすべてのホスト接続ポートに自動的に割り当てられ、以下の基準で構成されます。

- *host_port_group_id* は、整数で指定されるポートが自動的にグループ化されたものです。ホスト・ポート・グループ ID は、入出力グループ間で固有です。
- 各ホスト・ポート・グループ ID には、最大 4 つのポートが含まれます。
- 1 つのホスト・ポート・グループ ID 内のポートの速度はすべて同じです。
- フェイルオーバー・ポートには同一のホスト・ポート・グループ ID が割り当てられます。*host_port_group_id* が既にフェイルオーバー・ポートに割り当てられている場合、同じ *host_port_group_id* がローカル・ポートに割り当てられます。
- **-host** フラグを *yes* に設定すると、*host_port_group_id* が割り当てられます。ホスト・フラグが *no* のポートで、ホスト・フラグが *yes* に設定されると、*host_port_group_id* がポートに割り当てられます。

4. ノード・イーサネット・ポートから IP アドレスを除去するには、以下のいずれかの CLI コマンドを入力します。次のコマンドは、指定されたイーサネット・ポートの IPv4 構成を削除します。

```
rmportip -failover  
-node node_name | node_id port_id
```

ここで、*node_name* | *node_id* は、IP アドレスが除去されるイーサネット・ポートを持つノードの名前または ID を指定し、*port_id* はイーサネット・ポート ID を指定します。イーサネット・ポートの有効値をリストするには、**lsportip** コマンドを入力します。オプションの **-failover** パラメーターは、指定されたデータがフェイルオーバー・データであることを示します。

次のコマンドは、指定されたイーサネット・ポートの IPv6 構成を削除します。

```
rmportip -ip_6 -failover  
-node node_name | node_id port_id
```

ここで、**-ip_6** は、このコマンドが IPv6 構成を除去することを示し、*node_name* | *node_id* は IP アドレスが除去されるイーサネット・ポートを持つノードの名前または ID を指定し、*port_id* はイーサネット・ポート ID を指定します。イーサネット・ポートの有効値をリストするには、**lsportip** コマンドを入力します。オプションの **-failover** パラメーターは、指定されたデータがフェイルオーバー・データであることを示します。

5. 各イーサネット・ポートについて、他のパラメーターに加えてホスト・ポート・グループ ID を表示するには、**lsportip** コマンドを入力します。このコマンドを入力すると、指定されたポートの詳細ビューが表示されます。

```
lsportip Ethernet_port_id
```

ここで、*Ethernet_port_id* は、指定するポートです。パラメーター **host_port_grp_id** は、ホスト・ポート・グループ ID の値を表示します。

6. ポートのすべての IP アドレスが削除された後、ポートに関連付けられているホスト・ポート・グループ ID は削除されます。ホスト・ポート・グループ ID は、ポートで **-host** フラグの設定が *yes* から *no* に変更された場合にも削除されます。

次のタスク

IP アドレスを構成した後、オプションでいくつかの iSCSI または iSER 項目を作成あるいは構成することができます。

CLI を使用した iSCSI 別名の構成または変更

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、選択したノードの iSCSI 別名をオプションで作成または変更することができます。iSCSI 別名は、iSCSI 接続ホストに対してノードを識別するためにユーザーが割り当てる名前です。iSCSI 別名は、iSCSI または iSER 接続ホストに対してノードを識別するためにユーザーが割り当てる名前です。

このタスクについて

iSCSI 別名を構成または変更するには、以下のステップを実行します。

手順

1. ノードの指定のイーサネット・ポートに新規のポート IP アドレスを構成するために、次の CLI コマンドを入力する。

```
chnode -iscsialias alias node_name | node_id
```

ここで、*alias node_name | node_id* は、ノードの名前または ID を指定します。

2. 設定中の名前または iSCSI 別名は、入出力グループ内のパートナー・ノードの名前または別名であることを指定するために、次の CLI コマンドを入力する。システムにパートナー・ノードがない場合、設定された値は、パートナー・ノードがシステムに追加されるときにそのノードに適用されます。パートナー・ノードがある場合にこのパラメーターを使用すると、そのノードの名前または別名が変更されます。

```
chnode -iscsialias alias -failover node_name | node_id
```

ここで、*alias* はノードの iSCSI 名を指定し、*node_name | node_id* は変更されるノードを指定します。

次のタスク

iSCSI 別名の作成後に、システム用のインターネット・ストレージ・ネーム・サービス (iSNS) サーバーのアドレスをオプションで構成することができます。

CLI を使用した iSNS サーバー・アドレスの構成

クラスター化システムで iSCSI または iSER 接続ホストを使用している場合、コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、システム用のインターネット・ストレージ・ネーム・サービス (iSNS) サーバーのアドレスをオプションで構成することができます。ホスト・システムは、iSCSI ターゲットの管理および iSCSI ディスカバリーのために iSNS サーバーを使用します。ホスト・システムは、iSCSI または iSER ターゲットの管理および iSCSI または iSER ディスカバリーのために iSNS サーバーを使用します。

手順

1. iSCSI ストレージ・ネーム・サービス (SNS) の IPv4 アドレスを指定するには、次の CLI コマンドを入力します。

```
chsystem -isnsip sns_server_address
```

ここで、*sns_server_address* は、IPv4 形式の iSCSI ストレージ・ネーム・サービスの IP アドレスです。

2. iSCSI ストレージ・ネーム・サービス (SNS) の IPv6 アドレスを指定するには、次の CLI コマンドを入力します。

```
chsystem -isnsip_6 ipv6_sns_server_address
```

ここで、*ipv6_sns_server_address* は、IPv6 形式の iSCSI ストレージ・ネーム・サービスの IP アドレスです。

CLI を使用したシステム iSCSI 認証の構成

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、チャレンジ・ハンドシェーク認証プロトコル (CHAP) を使用する iSCSI 接続ホストで認証するように、システムを構成できます。コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、チャレンジ・ハンドシェーク認証プロトコル (CHAP) を使用する iSCSI または iSER 接続ホストで認証するように、システムを構成できます。システムに対して CHAP が設定された後、接続されているすべてのホストが認証を行うように構成される必要があります。問題のトラブルシューティングを行う場合、最初の 1 つまたは 2 つのホストを構成し、それらの接続をテストするまで CHAP 認証の構成を遅らせることができます。

このタスクについて

システムと iSCSI 接続ホストの間の認証を構成するには、以下の手順を実行します。

システムと iSCSI または iSER 接続ホストの間の認証を構成するには、以下の手順を実行します。

手順

1. iSCSI ホスト用に CHAP 認証を構成するために、以下の CLI コマンドを入力します。iSCSI または iSER ホスト用に CHAP 認証を構成するために、以下の CLI コマンドを入力します。

```
chhost -iscsiusername iscsi_username -chapsecret chap_secret host_name
```

ここで、*iscsi_username* はユーザー名、*chap_secret* は iSCSI 経由でシステムを認証するために使用する CHAP シークレット、*host_name* は iSCSI ホストの名前です。*chap_secret* 値は 12 文字でなければなりません。iSCSI ユーザー名を指定しない場合、イニシエーターの IQN が片方向 CHAP 認証のユーザー名として使用されます。ここで、*iscsi_username* はユーザー名、*chap_secret* は iSCSI または iSER 経由でシステムを認証するために使用する CHAP シークレット、*host_name* は iSCSI または iSER ホストの名前です。*chap_secret* 値は 12 文字でなければなりません。iSCSI ユーザー名を指定しない場合、イニシエーターの IQN が片方向 CHAP 認証のユーザー名として使用されます。

2. システムの iSCSI 通信の認証方式を設定するには、以下の CLI コマンドを入力します。システムの iSCSI 通信または iSER 通信の認証方式を設定するには、以下の CLI コマンドを入力します。

```
chsystem -iscsiauthmethod chap -chapsecret chap_secret
```

ここで *chap* は、CHAP が認証方式であることを指定し、*chap_secret* は、使用する CHAP シークレットです。指定した CHAP シークレットは、スペースで開始または終了することはできません。

3. 以前に設定された iSCSI 認証の CHAP シークレットをすべてクリアするために、次の CLI コマンドを入力します。以前に設定された iSCSI 認証または iSER 認証の CHAP シークレットをすべてクリアするために、次の CLI コマンドを入力します。

```
chsystem -nochapsecret
```

chapsecret パラメーターを指定した場合、**nochapsecret** パラメーターは許可されません。

4. **lsiscsiauth** コマンドを実行して、構成されたチャレンジ・ハンドシェイク認証プロトコル (CHAP) シークレットを表示します。

次のタスク

システムの CHAP シークレットを構成した後、必ずシステムの CHAP シークレットを各 iSCSI 接続ホストに追加してください。すべての iSCSI 接続ホスト上で、ホストがシステムに対する認証に使用する CHAP シークレットを指定します。システムの CHAP シークレットを構成した後、必ずシステムの CHAP シークレットを各 iSCSI または iSER 接続ホストに追加してください。すべての iSCSI または iSER 接続ホスト上で、ホストがシステムに対する認証に使用する CHAP シークレットを指定します。

CLI を使用したリモート認証サービスの構成

リモート認証により、外部認証サービスに保管された資格情報を使用して、ユーザーをシステムに対して認証することが可能になります。

このタスクについて

リモート認証を構成する場合、システム上でユーザーを構成したり、追加パスワードを割り当てたりする必要はありません。リモート・サービス上で定義された既存のパスワードおよびユーザー・グループを使用して、ユーザー管理とアクセスの単純化、パスワード・ポリシーの効率化、およびストレージ管理からのユーザー管理の分離を実現することができます。

ユーザーがシステムでローカル・ユーザーとして構成されている場合、ローカル資格情報のみが使用されます。それ以外の場合、パスワードを入力するユーザーは、管理 GUI やコマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用するとき、リモート・サービスに対して認証されます。ユーザーの役割は、リモート・サービス上で定義されたグループ・メンバーシップに応じて決定されます。ユーザーがシステムで SSH 鍵を持つリモート・ユーザーとして構成されている場合、そのユーザーは、さらに、このセキュア・シェル (SSH) 鍵を使用してコマンド・ライン・インターフェースにアクセスできます。グループ・メンバーシップは引き続きリモート・サービスによって決定されます。

CLI を使用した Lightweight Directory Access Protocol (LDAP) によるリモート認証サービスの構成

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、Lightweight Directory Access Protocol (LDAP) (Active Directory (AD) など) を実装したサーバーに対してユーザーを認証するようにシステムを構成することができます。

このタスクについて

- 提供された LDAP サーバー上で、スーパーバイザー・アクセスまたはスーパーバイザー役割の IBM RBS 許可を持つユーザーは、管理者としてシステムにログインすることはできますが、`satask` コマンドは実行することができません。
- すべての認証コマンドおよび設定は無効にされています。
 - 自動的に提供された設定をユーザーが確認することはできません。また、`lssystem` あるいは `lsldapserver` コマンドでも表示されません。
 - `chauthservice -refresh` コマンドは有効です。

システム GUI の LDAP ページのオプションはすべて無効です。

ヒント: リモート Lightweight Directory Access Protocol (LDAP サーバー) を使用しているスーパーユーザーを認証することはできません。ただし、他のユーザーはこの方法で認証することができます。

手順

LDAP によるユーザー認証を有効にするには、以下のステップを実行します。

1. **chldap** コマンドを入力して LDAP を構成します。

このコマンドは、Tivoli® Directory Server と AD の両方のデフォルト設定値を提供します。例えば、Tivoli Directory Server スキーマのデフォルトとトランスポート層セキュリティ (TLS) を使用して認証を構成するには、次のコマンドを入力します。

```
chldap -type itds -security tls
```

LDAP 構成を検査するには、**lsldap** コマンドを使用します。

注: TLS を使用して、送信されるパスワードが暗号化されるようにします。

2. **mkldapserver** コマンドを指定して、認証に使用する最大 6 つの LDAP サーバーを定義します。

さまざまなユーザー・セットへのアクセスを提供するため、または冗長性を確保するために、複数のサーバーを構成できます。すべてのサーバーが、**chldap** で構成された設定値を共有する必要があります。例えば、Secure Socket Layer (SSL) 証明書と `cn=users,dc=company,dc=com` サブツリーのユーザーを使用して LDAP サーバーを構成するには、次のコマンドを入力します。

```
mkldapserver -ip 9.71.45.108 -basedn cn=users,dc=company,dc=com -sslcert /tmp/sslcert.pem
```

また、ユーザーを認証するために優先的に使用されるサーバーを構成することもできます。

LDAP サーバー構成情報を見るには、**lsldapserver** を指定します。構成済み LDAP サーバーを変更するには、**chldapserver** および **rmldapserver** を指定します。

3. 認証サービスで使用されているユーザー・グループとの突き合わせを行って、システム上にユーザー・グループを構成します。

認証サービスに認識されているそれぞれのインタレストのグループごとに、同じ名前および有効になっているリモート設定値を使用して、システムのユーザー・グループを作成する必要があります。例えば、`sysadmins` というグループのメンバーにシステム管理者 (`admin`) の役割が必要な場合は、次のコマンドを入力します。

```
mkusergrp -name sysadmins -remote -role Administrator
```

いずれのユーザー・グループもシステム・ユーザー・グループと一致しない場合、ユーザーはシステムにアクセスできません。

4. **testldapserver** コマンドを使用して、LDAP 構成を検査します。

LDAP サーバーへの接続をテストするには、オプションを指定せずにコマンドを入力します。構成エラーがないかをテストするには、ユーザー名を指定する際にパスワードを指定しても指定しなくてもかまいません。各サーバーに対する完全な認証の試行を処理するには、以下のコマンドを入力します。

```
testldapserver -username username -password password
```

5. LDAP 認証を有効にするには、次のコマンドを入力します。

```
chauthservice -type ldap -enable yes
```

6. セキュア・シェル (SSH) 鍵アクセスを必要としないユーザーを構成します。

リモート認証サービスを使用する必要があり、SSH 鍵アクセスを必要としないシステム・ユーザーを削除します。

要確認: スーパーユーザーは削除できず、また、リモート認証サービスを使用できません。

7. SSH 鍵アクセスを必要とするユーザーを構成します。

リモート認証サービスを使用し、SSH 鍵アクセスを必要とするすべてのシステム・ユーザーは、リモート設定値を有効にし、有効な SSH 鍵をシステムで構成する必要があります。

ユーザー・グループの変更

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、ユーザー・グループを変更できます。ユーザー・グループは、クラスター化システムのユーザーを役割別に編成します。

このタスクについて

役割は、システム上のローカル・ユーザーとリモート・ユーザーの両方に適用され、ユーザーが属するユーザー・グループに基づきます。ローカル・ユーザーは、単一グループにしか所属できません。したがって、

ローカル・ユーザーの役割は、そのユーザーが所属する単一グループによって定義されます。リモート・ユーザーは 1 つ以上のグループに所属できます。したがって、リモート・ユーザーの役割は、そのリモート・ユーザーが所属するグループに従って割り当てられます。

管理 GUI でユーザー・グループを変更するには、「アクセス」 > 「ユーザー」を選択します。ユーザー・グループを選択し、「アクション」メニューから「属性」を選択します。

CLI を使用してユーザー・グループを変更するには、**chusergrp** CLI コマンドを使用します。

手順

1. **chusergrp** CLI コマンドは、既存のユーザー・グループの属性を変更するために使用します。例えば、次のようなコマンドを入力します。

```
chusergrp -role role_name -remote yes | no group_id_or_name
```

ここで、*role_name* は、このグループに属すすべてのユーザーに関連付けられている役割を指定し、*group_id_or_name* は、変更するグループを指定します。**remote** パラメーターは、グループが認証サーバーから見えるかどうかを指定します。

2. **lsusergrp** CLI コマンドを発行して、システム上に作成されたユーザー・グループを表示します。例えば、次のようなコマンドを入力します。

```
lsusergrp usergrp_id_or_name
```

ここで、*group_id_or_name* は、表示するユーザー・グループを指定します。ユーザー・グループ ID または名前を指定しない場合、システム上のすべてのユーザー・グループが表示されます。

ユーザーの変更

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) または管理 GUI を使用して、システム上のユーザーを変更できます。

始める前に

システム・ユーザーは、パスワードまたはセキュア・シェル (SSH) 鍵、またはその両方を提示する必要があります。ローカル・ユーザーは、システム上にある認証方式を介して認証されます。

システムにアクセスする 2 つのカテゴリのユーザーを作成できます。これらのユーザー・タイプは、ユーザーがシステムに対して認証される方法に基づいています。

- 一部のユーザーは、SSH パスワード (不可能な場合は SSH 鍵) を指定する必要があります。
- ユーザーが 管理 GUI にアクセスする必要がある場合は、そのユーザーのパスワードが必要です。
- ユーザーがコマンド・ライン・インターフェース (CLI) にアクセスする必要がある場合は、有効なパスワードと SSH 鍵を使用できます。
- ユーザーは、システム上で定義されたユーザー・グループに属している必要があります。

リモート・ユーザーは、リモート・サービスがダウンしているときにシステムにアクセスする必要がある場合は、ローカル資格情報を構成することもできます。リモート・ユーザーはリモート認証サービスによってそのグループを定義されます。

管理 GUI でユーザーを変更するには、「アクセス」 > 「ユーザー」を選択します。ユーザーを右クリックして、「アクション」メニューから「変更」を選択します。

このタスクについて

CLI でユーザーを変更するには、以下の手順を実行します。

手順

1. **chuser** CLI コマンドを使用して、既存のユーザーの属性を変更する。例えば、次のようなコマンドを入力します。

```
chuser -usergrp group_id_or_name user_id_or_name
```

ここで、*group_id_or_name* は、ユーザーの新規グループを指定し、*user_id_or_name* は、変更するユーザーを指定します。

2. **chcurrentuser** CLI コマンドを使用して、現在のユーザーの属性を変更する。例えば、次のようなコマンドを入力します。

```
chcurrentuser -nokey
```

ここで、**nokey** パラメーターは、ユーザーの SSH 鍵が削除されることを指定します。

3. **lscurrentuser** CLI コマンドを使用して、ログイン・ユーザーの名前と役割を表示する。例えば、次のようなコマンドを入力します。

```
lscurrentuser
```

ユーザーの名前と役割が表示されます。

CLI を使用した SNMP 通知の管理

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、イベント通知およびコール・ホーム通知のセットアップおよび管理を行えます。

このタスクについて

通知設定値は、システム全体に適用されます。システムで通知が送信されるようにする、イベントのタイプを指定できます。システムでは Simple Network Management Protocol (SNMP) 通知が送信されます。SNMP 設定値は通知のタイプを表します。

SNMP は、ネットワーク管理とメッセージ交換のための標準プロトコルです。SNMP を使用することで、システムは、イベントについて担当者に通知する外部メッセージを送信することができます。SNMP マネージャーを使用すると、SNMP エージェントが送信するメッセージを表示できます。

イベント通知の可能なタイプは、エラー、警告、および通知です。イベント通知は、選択した SNMP 宛先に報告されます。SNMP 宛先を指定するには、有効な IP アドレスと SNMP コミュニティー・ストリングを指定する必要があります。

注: 有効なコミュニティ・ストリングには、最大 60 桁の文字または数字を含めることができます。コミュニティ・ストリングを指定しなかった場合は、デフォルト・ストリングの **public** が使用されます。SNMP 宛先は、最大 6 つまで指定できます。

SNMP を使用する構成では、システムは、エラーが発生した場合に、通知設定値を使用して、コール・ホームを実行します。エラーの発生時にシステムでコール・ホームを実行する場合は、「エラー」を指定して、トラップをマスター・コンソールに送信する必要があります。

SNMP 通知設定値を構成するには、次のコマンドを使用します。

手順

1. 通知を受け取る新しい SNMP サーバーを作成するには、**mksnmpserver** CLI コマンドを使用する。例えば、以下のコマンドのいずれかを入力します。

```
mksnmpserver -ip 9.11.255.634
```

ここで、9.11.255.634 は、このサーバーの IP アドレスです。

```
mksnmpserver -ip 9.11.255.634 -port remoteportnumber
```

ここで、9.11.255.634 は、このサーバーの IP アドレス、*remotepor~~t~~number* は、リモート SNMP サーバーのポート番号です。

2. 既存の SNMP サーバーの設定値を変更するには、**chsnmpserver** コマンドを入力する。例えば、次のようなコマンドを入力します。

```
chsnmpserver -name server_name snmp_server_name_or_id
```

ここで、*server_name* はサーバーの新規名、*snmp_server_name* は変更するサーバーの名前または ID です。

3. 既存の SNMP サーバーをシステムから削除するには、**rmsnmpserver** コマンドを入力する。例えば、次のようなコマンドを入力します。

```
rmsnmpserver snmp_server_name
```

ここで、*snmp_server_name* は、削除する SNMP サーバーの名前です。

4. システムによって検出された SNMP サーバーの簡略リストまたは詳細ビューを表示するには、**lssnmpserver** コマンドを入力する。例えば、簡略ビューを表示するには、次のコマンドを入力します。

```
lssnmpserver -delim :
```

SNMP サーバーの詳細ビューを表示するには、次のコマンドを入力します。

```
lssnmpserver snmp_server_name
```

CLI を使用した **syslog** 通知のセットアップ

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、syslog イベント通知をセットアップできます。

このタスクについて

syslog プロトコルは、IP ネットワーク上で送信側から受信側にログ・メッセージを転送する標準プロトコルです。システムは、担当者にイベントについて通知する syslog メッセージを送信することができます。システムは、拡張形式または簡略形式のいずれかで syslog メッセージを送信できます。機能値 0 から 3 で構成されたサーバーは、簡略形式の syslog メッセージを受け取ります。機能値 4 から 7 で構成されたサーバーは、完全拡張形式の syslog メッセージを受け取ります。デフォルト値は 0 です。また、syslog メッセージで使用されている機能番号は、受信サーバーに送られるメッセージの発信元を示します。syslog マネージャーを使用して、システムが送信する syslog メッセージを表示できます。システムは、ユーザー・データグラム・プロトコル (UDP) を使用して syslog メッセージを送信します。最大 6 個の syslog サーバーを指定することができます。syslog 設定の構成および変更は、管理 GUI またはコマンド・ライン・インターフェースを使用して行うことができます。

SYSLOG イベント通知設定値は、システム全体に適用されます。システムで通知が送信されるようにする、イベントのタイプを指定できます。通知の可能なタイプは、エラー、警告、または通知です。

syslog の宛先を指定するには、有効な IP アドレスを指定する必要があります。

注: 0 から 3 の機能値を指定して構成されたサーバーは、syslog メッセージを簡略フォーマットで受け取ります。4 から 7 の機能値を指定して構成されたサーバーは、syslog メッセージを完全に拡張されたフォーマットで受け取ります。

通知設定値を構成して、作業を行うには、以下のコマンドを使用します。

手順

1. **mksyslogserver** CLI コマンドを発行して、syslog エラーまたはイベントがエラー・ログに記録されたときにとるアクションを指定する。例えば、次の CLI コマンドを発行して syslog 通知をセットアップできます。

```
mksyslogserver syslog_server_name -ip 9.11.255.123
```

ここで *syslog_server_name* は syslog サーバー定義に指定された名前で、9.11.255.123 は、syslog サーバーの外部インターネット・プロトコル (IP) アドレスです。

2. syslog 通知を変更するには、**chsyslogserver** コマンドを発行する。例えば、次のとおりです。

```
chsyslogserver syslog_server_name -ip 9.11.255.123
```

ここで *syslog_server_name* は、syslog サーバー定義に指定された名前で 9.11.255.123 は、syslog サーバーの外部 IP アドレスです。

3. syslog 通知を削除するには、**rmsyslogserver** コマンドを発行する。例えば、次のとおりです。

```
rmsyslogserver syslog_server_name -force
```

4. システムに構成されている syslog サーバーの簡略リストまたは詳細ビューを表示するには、**lssyslogserver** コマンドを発行する。例えば、簡略ビューを表示するには、次のコマンドを入力します。

```
lssyslogserver -delim :
```

syslog サーバーの詳細ビューを表示するには、次のコマンドを入力します。

```
lssyslogserver syslog_server_name
```

E メール通知を使用したコール・ホームのセットアップ

E メール通知を使用したコール・ホームでは、ローカル E メール・サーバー経由で、サポートおよびシステム上のアクティビティをモニターしているローカル・ユーザーまたはサービスに通知を送信します。E メール通知により、通知をサポートに送信するだけでなく、通知の内部配布を指定することもできます。これにより、内部の担当者に潜在的な問題に関するアラートを送信することができます。E メール通知を使用したコール・ホームには、少なくとも 1 つの E メール・サーバーとローカル・ユーザーの構成が必要です。

ただし、E メール・サーバーでフィルターがアクティブになっている場合、サポート・センターへの外部通知はドロップされる可能性があります。この問題を避けるため、サポート・センターに通知を送信するための唯一の方式としては、E メール通知を使用したコール・ホームは推奨されません。E メール通知を使用したコール・ホームは、冗長性を確保し、通知の内部管理を可能にするために、クラウド・サービスと併せて構成することができます。内部のユーザーまたはサーバーにも通知が送信されるようにするには、E メール通知をセットアップする必要があります。

管理 GUI を使用する場合

システムのセットアップ時にコール・ホームを構成しなかった場合、管理 GUI でこの機能を構成できます。「コール・ホーム」ページで現行の設定を変更または更新することもできます。

注: 「設定」 > 「通知」 > 「E メール」を選択して、E メール通知を使用したコール・ホームを構成または更新することもできます。

E メール通知を使用したコール・ホームを構成または更新するには、以下のステップを実行します。

1. 管理 GUI で、「設定」 > 「サポート」 > 「コール・ホーム」を選択します。
2. 「コール・ホーム」ページで、「E メール通知を使用してデータを送信」を選択して、「編集」をクリックします。

注: E メール・フィルターは、サポート・センターとの間の通知および応答をドロップして、システム上の問題の解決に要する時間に影響を与える可能性があります。この送信方式は、サポート・センターに通知を送信するための唯一の手段としては推奨されません。E メール通知を使用したコール・ホームは、クラウド・サービスを使用したコール・ホームが構成されている場合にバックアップ方式として使用してください。

3. 「E メール・サーバー」で、ネットワーク内の最大 6 つの E メール・サーバーの有効な IP アドレスおよびポートを入力します。これらの E メール・サーバーは、サポート・センターに通知を送信し、サポート・センターから応答を受信して配布します。
4. 「コール・ホーム」で、サポート・センターの E メール・アドレスを確認して、サポート・センターに送信する通知のタイプを選択します。
5. 「E メール・ユーザー」で、企業間連絡用の有効な E メール・アドレスを入力して、送信する通知のタイプを選択します。プライバシーの規定に準拠するために、組織内の担当者の個人的な連絡先を使用することは推奨されません。
6. 「追加設定」で、インベントリ間隔と構成レポートの設定を入力します。インベントリ・レポートは、コール・ホームと一緒に構成することができ、追加情報をサポート担当員に提供します。インベントリ・レポートには、システムのハードウェア・コンポーネントと構成の要約が示されます。サポート担当員はこの情報を使用して、関連する更新が使用可能なとき、または構成に影響を与える可能性がある問題が検出されたときに、お客様に連絡することができます。デフォルトでは、これらのレポートには、サポート担当員が実際の構成に基づく推奨を自動的に生成するために使用できる構成データが含まれます。必要に応じて、これらのレポートから機密データを除去できます。
7. 「保管」をクリックする。

コマンド・ライン・インターフェースの使用

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、指定した受信者およびサポート・センターへの E メール通知を使用したコール・ホームを構成できます。E メール通知を使用したコール・ホームを構成するには、以下のステップを実行します。

1. 次のコマンドを入力して、サポート・センターに E メール通知を送信するための E メール・サーバーを定義します。

```
mkemailserver -ip ip_address -port port_number
```

ここで、*ip_address* は、リモート E メール・サーバーの IP アドレスを指定し、*port_number* は、E メール・サーバーのポート番号を指定します。最大 6 つの E メール・サーバーを構成して、外部 E メール・ネットワークに冗長アクセスを提供できます。

2. 次のコマンドを入力して、E メール通知のサポート連絡先を定義します。

```
mkemailuser -usertype support
```

このコマンドでは、サポート連絡先アドレスは、地域およびアカウントに関連したその他のサポート情報に基づいて自動的に構成されます。E メール通知を使用したコール・ホームにサポート連絡先を定義すると、重大なイベント、インベントリ・レポート、および構成データが自動的に構成され、通知とともにサポート・センターに送信されます。**chsystem** コマンドを使用して、インベントリの間隔と構成データの設定を更新できます。

3. 次のコマンドを入力して、通知を受信するようにしたい組織内のローカル・エンティティを定義します。

```
mkemailuser -address user_address  
-error on -usertype local
```

ここで、*user_address* は、企業間連絡の有効な E メール・アドレスです。プライバシーの規定に準拠するために、組織内の担当者の個人的な連絡先を使用することは推奨されません。ローカル・ユーザーが定義された場合、サポート・センターに送信される E メール通知がローカル・ユーザーにも送信されます。

4. ステップ 3 でローカル・ユーザーを定義した場合は、サポート担当員がサポート・センターで受信した E メール通知をフォローアップできるように、連絡先情報が定義されていることを確認します。

```
chemail -reply reply_user_address -contact contact_name  
-primary primary_telephone_number -location location
```

chemail コマンドで使用するために他のオプションの値を定義できます。ただし、ローカル・ユーザーが定義されるときに、E メール・サーバーおよび通知を開始する前に、変数 *reply_user_address* (ステップ 3 で定義したユーザーの E メール・アドレス)、*contact_name*、*primary_telephone_number*、および *location* を含める必要があります。

5. 次のコマンドを入力して、E メール・サーバーおよび通知を開始します。

```
startemail
```

CLI を使用した E メール・サーバーのセットアップ

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、E メール・サーバー・オブジェクトをセットアップできます。

このタスクについて

リモート Simple Mail Transfer Protocol (SMTP) E メール・サーバーを記述するサーバー・オブジェクトを指定して、クラスター化システムからイベント通知を受け取ることができます。通知を受け取るサーバーを最大 6 つ指定できます。E メール・サーバーを構成して使用するには、次のコマンドを使用します。

手順

1. **mkemailserver** CLI コマンドを使用して、リモート Simple Mail Transfer Protocol (SMTP) E メール・サーバーを記述する E メール・サーバー・オブジェクトを作成する。例えば、次の CLI コマンドを入力して E メール・サーバーをセットアップします。

```
mkemailserver -ip ip_address
```

ここで、*ip_address* は、リモート E メール・サーバーの IP アドレスです。このアドレスは有効な IPv4 または IPv6 アドレスでなければなりません。

2. 既存の E メール・サーバー・オブジェクトのパラメーターを変更するには、**chemailserver** コマンドを使用する。例えば、E メール・サーバーのパラメーターを変更するには、次のコマンドを入力します。

```
chemailserver -ip ip_address email_server_name_or_id
```

ここで、*ip_address* は、E メール・サーバー・オブジェクトの IP アドレス、*email_server_name_or_id* は、変更するサーバー・オブジェクトの名前または ID です。

3. 指定した E メール・サーバー・オブジェクトを削除するには、**rmemailserver** コマンドを使用する。例えば、E メール・サーバーを削除するには、次のコマンドを入力します。

```
rmemailserver email_server_name_or_id
```

4. システムに構成されている E メール・サーバーの簡略リストまたは詳細ビューを表示するには、**lsmailserver** コマンドを使用する。例えば、簡略ビューを表示するには、次のコマンドを入力します。

```
lsmailserver -delim :
```

E メール・サーバーの詳細ビューを表示するには、次のコマンドを入力します。

```
lsmailserver email_server_name_or_id
```

CLI を使用したユーザー・パスワードの変更

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、ユーザー・パスワードを変更できます。

このタスクについて

パスワードは、以下のアプリケーションへのアクセスを制御します。

- システム管理 GUI
- サービス・アシスタント GUI
- CLI

ユーザーのパスワードを変更するには、以下の手順を実行します。

手順

以下のコマンドを入力して、パスワードを変更します。

```
chuser -password cleartextpassword janedoe
```

ここで、*password* は、ユーザー *janedoe* に使用する新規パスワードです。

次のタスク

CLI を使用したロケール設定の変更

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、システムのロケールを指定できます。ロケール設定として選択する言語は、CLI でコマンド結果およびエラー・メッセージの表示に使用されます。

このタスクについて

次のロケールが選択可能です。

- 0 米国英語 (デフォルト)
- 3 日本語

手順

ロケールの ID を指定して **setlocale** CLI コマンドを発行します。

例

例えば、ロケール設定を「米国英語」から「日本語」に変更するには、次の CLI コマンドを発行します。

```
setlocale -locale 3
```

ここで、3 は「日本語」ロケール設定の ID です。

CLI を使用したフィーチャー・ログの表示

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、フィーチャー・ログを表示することができます。

このタスクについて

フィーチャー・ログを表示するには、以下の手順を実行します。

手順

1. **lsdumps** コマンドを発行して、/dumps/feature 宛先ディレクトリー内にダンプのリストを返します。
フィーチャー・ログは、クラスター別に保守されます。フィーチャー・ログは、ライセンス・パラメーターが入力されたときや、現行のライセンス設定に違反があったときに生成されるイベントを記録します。
2. **lsdumps** コマンドを発行して、特定のノード上に存在する指定されたタイプのファイルのリストを返します。

CLI を使用したエラー・ログの分析

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、エラー・ログ (イベント・ログ) を分析することができます。

このタスクについて

エラー・ログを分析するには、以下の手順を実行します。

手順

次の CLI コマンドを発行して、エラー・ログ・エントリーをファイル・タイプ別にリストします。

lseventlog

タスクの結果

このコマンドは、エラー・ログ・エントリーをリストします。タイプ別にフィルターを掛けることができます。例えば、`lseventlog -filtervalue object_type=mdisk` は、管理対象ディスク (MDisk) 別にエラー・ログを表示します。

ログ全体を表示するか、ログをフィルターに掛けて、エラー、イベント、または未修正エラーだけを表示することができます。また、出力をエラーの優先順位または時刻によってソートするよう要求できます。エラーの優先順位の場合、最も重大なエラーは最小の番号が付いたエラーです。したがって、最も重大なエラーはテーブルの最初に表示されます。時刻の場合、古い項目と最新の項目のどちらでも出力の最初に表示できます。

CLI を使用したシステムのシャットダウン

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、システムをシャットダウンすることができます。

手順

システムの電源をオフにするには、以下の手順を実行します。

1. **lshostvdiskmap** コマンドを実行して、このシステム上でボリュームにアクセスできるホストを確認します。
2. ステップ 1 でリストされた各ホストからシステムへの入出力 (I/O) を停止します。

注: ホスト入出力を停止できないと、ホスト・オペレーティング・システムに入出力操作の失敗が報告されます。

3. 次のコマンドを入力して、システムをシャットダウンします。

`stopsystem`

4. すべてのノード上の電源 LED (発光ダイオード) が 1 Hz で明滅するまで待ちます。この状態は、シャットダウン操作が完了したことを示しています。

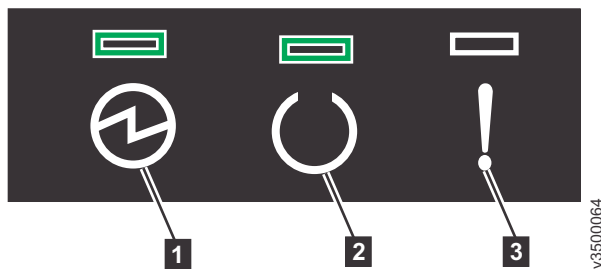


図 1. ノード・キャニスターの電源 LED の位置

- 1** 電源
- 2** 状況
- 3** 障害

5. 各ノードの両方の電源機構から電源コードを切断します。
6. 各拡張エンクロージャの両方の電源機構から電源コードを切断します。

CLI を使用したシステムの自動更新

コマンド・ライン・インターフェース (CLI) を使用して、ソフトウェア・アップデートをインストールできます。

始める前に

バージョン 7.7.0 以降からバージョン 8.1.0 以降に更新するには、以下のステップを実行します。

バージョン 5.1.x 以前から更新する場合は、次の Web サイトで、関連する IBM Knowledge Center または入手可能な資料を参照してください www.ibm.com/support

更新プロセスでいずれかのノードに対するメモリー DIMM 障害が発生した場合は、直ちに停止し、『Updating the system』の手順に従ってください。

コマンド・ライン・インターフェースを使用して、更新のためにノードをオフラインにしたときにマルチパスの問題を解決することができます。以下の手順を実行して、デフォルトの 30 分の中間点遅延のオーバーライド、更新の一時停止、および停止した更新の再開を行う機能を追加することができます。

1. 更新を開始し、中間点で一時停止するには、次のコマンドを入力します。

```
applysoftware -file filename -pause
```

2. 更新を開始した後、更新のためにノードをオフラインにする前に一時停止するには、次のコマンドを入力します。

```
applysoftware -file filename -pause -all
```

3. 停止した更新を再開し、中間点で一時停止するには、次のコマンドを入力します。

```
applysoftware -resume -pause
```

4. 停止した更新を再開し、残りのノードを更新のためにオフラインにする前に一時停止するには、次のコマンドを入力します。

```
applysoftware -resume -pause -all
```

注: **-all** パラメーターを使用すると、各ノードを更新のためにオフラインにする前に、更新を無期限に一時停止することができます。この一時停止は、既存のオブジェクト依存ボリューム検査が実行される前に行われます。**-resume** パラメーターは、ユーザーが更新を続行することを可能にします。

このタスクについて

システムを更新するには、以下の手順を実行します。

手順

1. 最新バージョンのテスト・ユーティリティをダウンロードし、インストールし、実行して、現行のシステムに問題がないことを確認する必要があります。

重要: 管理 GUI または CLI を使用してテスト・ユーティリティをインストールおよび実行した後、このページのステップ 2 に戻る必要があります。

このツールの最新バージョンは、次の Web サイトでダウンロードおよびインストールできます。このリンクは、管理 GUI または CLI を使用してテスト・ユーティリティをインストールおよび実行するための手順を提供します。

<http://www.ibm.com/support/docview.wss?uid=ssg1S4000585>

2. 最新のコードを www.ibm.com/support サイトからダウンロードします。
 - コードを CD に書き込む場合は、CD イメージをダウンロードする必要があります。
 - コードを CD に書き込まない場合は、インストール・イメージをダウンロードする必要があります。
3. PuTTY scp (pscp) を使用して、アップデート・ファイルをノードにコピーします。
4. アップデート・ファイルが正常にコピーされたことを確認します。

更新を始める前に、以下の状況を理解しておいてください。

- 以下の状態ではインストール・プロセスが失敗します。
 - リモート・システムにインストールされているコードが新規コードと互換性がない場合、またはシステム間通信エラーのために、コードに互換性があることをシステムが確認できない場合。
 - システムに、新規コードでサポートされていないハードウェア・タイプのノードがある場合。

- 更新処理の一環としてノードをリブートすることで、システムがシステム内の 1 つ以上のボリュームを オフラインにすることを決定した場合、**lsdependentvdisks** コマンドを使用して、どのボリュームが影響を受けるかについての詳細を見つけることができます。アップデート中にデータへのアクセスが失われても対応できる場合は、**force** フラグを使用してこの制限を無効にすることができます。
 - アップデートは、ノード間の内部接続を使用してシステム内のすべてのノードに配布されます。
 - ノードは一度に 1 つずつ更新されます。
 - ノードは、通常のシステム・アクティビティーと並行して、新しいコードの実行を始めます。
 - ノードは、更新中、入出力グループの入出力アクティビティーには参加しません。 その結果、入出力グループ内のボリュームのすべての入出力アクティビティーは、ホスト・マルチパス・ソフトウェアによって、入出力グループ内のほかのノードに送られます。
 - ノードの更新から次の更新まで、30 分の遅延が設けられています。この遅延によって、更新されたノードへのパスをホスト・マルチパス・ソフトウェアが再発見する時間が得られます。入出力グループの別のノードが更新されるときにアクセスが失われることはありません。
 - 更新は、システム内のすべてのノードが新しいコード・レベルに正常に更新されるまでコミットされません。すべてのノードが新しいコード・レベルで正常に再始動されると、新しいレベルがコミットされます。新しいレベルがコミットされると、システムの重要プロダクト・データ (VPD) は更新されて、新しいコード・レベルを反映します。
 - すべてのメンバー・ノードが更新され、更新がコミットされるまで待ってから、更新されたコードの新規機能を起動します。
 - 更新プロセスには少し時間がかかるため、インストール・コマンドは、コード・レベルがシステムによって検証されるとただちに完了します。更新の完了時点を判別するには、システムの VPD のコード・レベルを表示するか、あるいはエラー/イベント・ログでソフトウェア更新完了イベントを探す必要があります。ノードが新規コード・レベルで再始動できない場合、あるいはプロセスの他の時点で障害を起こした場合、コード・レベルは元に戻されます。
 - 更新中、各ノードのバージョン番号は、コードがインストールされ、そのノードが再始動された時点で更新されます。システムのコード・バージョン番号は、新規コード・レベルがコミットされると更新されます。
 - アップデートが開始すると、エラー・ログまたはイベント・ログで項目が作成され、アップデートが完了または失敗したときにも項目が作成されます。
5. この CLI コマンドを発行して、アップデート・プロセスを開始します。

```
applysoftware -file software_update_file
```

ここで、*software_update_file* は、ステップ 3 (100 ページ) でファイルをコピーした先のディレクトリ内のコード・アップデート・ファイルの名前です。システムのアップデートの一部としてノードをリブートした結果、いずれかのボリュームがオフラインになることがシステムで識別される場合、コードのアップデートは開始されません。識別された問題に関係なく更新を続行するよう指示するために、オプションの **force** パラメーターを使用できます。**force** パラメーターを使用すると、続行するかを確認するプロンプトが表示されます。**force** パラメーターの動作が変更され、イベント・ログにエラーがあるシステムに対して更新を適用する際に、このパラメーターは不要になりました。

6. バージョン 7.4.0 より前のバージョンから更新する場合は、次の CLI コマンドを発行して、コード更新プロセスの状況を確認します。

```
svcinfo lssoftwareupgradestatus
```

このコマンドは、アップデートの完了時に **inactive** と表示します。

注: `stalled_non_redundant` という状況が表示された場合、残りのノードのセットの更新を続行すると、ボリュームがオフラインになる場合があります。サービス担当員に連絡して、更新を完了してください。

7. バージョン 7.4.0 以降から更新している場合は、次の CLI コマンドを発行してコード更新プロセスの状況を確認します。

`lsupdate`

このコマンドは、アップデートの完了時に `success` と表示します。システム上でホット・スペア・ノードが構成されている場合、ホット・スペア・ノードは、更新が完了した時点で各ノードからの入出力操作を受け入れます。

注: `stalled_non_redundant` という状況が表示された場合、残りのノードのセットの更新を続行すると、ボリュームがオフラインになる場合があります。サービス担当員に連絡して、更新を完了してください。

8. バージョン 7.4.0 より前のリリースから更新した場合は、状況メッセージ `system_completion_required` を受け取ります。更新プロセスを完了するには、コマンド `applysoftware -complete` を発行します。このコマンドが実行された後、`lsupdate` を実行して、更新の実行の進行状況を確認できます。
9. アップデートが正常に完了したことを確認するには、システム内のノードごとに `lsnodevpd` CLI コマンドを発行します。

「コード・バージョン (code version)」フィールドに、新しいコード・レベルが表示されます。

重要: 既に 64 GB を超える RAM を取り付け済みのシステム上で、システム・ソフトウェアを 8.1.0 より前のバージョンからバージョン 8.1.1 以降に更新すると、すべてのノードがエラー・コード 841 で更新から戻ります。バージョン 8.1.0 以降では、以前のバージョンと異なる方法でメモリーを割り振るため、RAM を再度「受け入れる」必要があります。エラーを解決するには、以下のステップを実行します。

- a. 単一ノード上で、`svctask chnodehw` コマンドを実行します。複数のノード上で同時にコマンドを実行しないでください。
- b. ノードが再始動してエラーなしで戻るまで待ちます。
- c. マルチパス・ドライブがホスト上で回復するまで、さらに 30 分待ちます。
- d. すべてのノード上でエラーがクリアされるまで、このプロセスを各ノードに対して個別に繰り返します。

タスクの結果

新規コード・レベルが適用されると、そのレベルがシステム内のすべてのノードに自動的にインストールされます。

注: 自動的なシステム更新には、最大で 1 ノードにつき 30 分 かかることがあります。

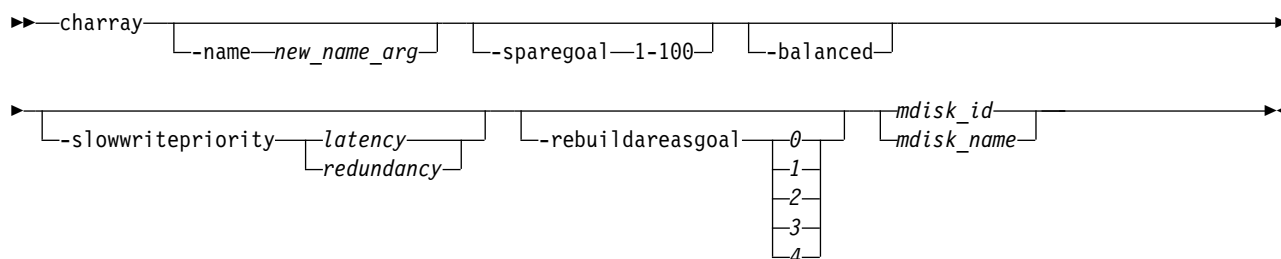
第 3 章 アレイ・コマンド

アレイ・コマンドは、アレイとそのプロパティを管理するために使用します。

charray

charray コマンドは、アレイ属性を変更するために使用します。

構文



パラメーター

-name new_name_arg

(オプション) アレイ MDisk に適用する新規名を指定します。

-sparegoal 1-100

(オプション) アレイ・メンバーの保護に使用されるスペアの数を設定します。この値は、1 から 100 までの数値です。

注: このパラメーターは、分散アレイには適用されません。

-balanced

(オプション) アレイが、存在するドライブのスペア目標のバランスを取り、構成することを強制します。

-balanced を指定すると、システムは、ミラーリング済みアレイがあるかどうか、メンバーシップのチェーン・バランスを調べます。各ミラーリング・メンバーがパートナー・メンバーとは異なるチェーン上にある場合、アレイはメンバー・チェーンのバランスを続行します。各ミラーリング・メンバーがパートナー・メンバーとは異なるチェーン上にある場合は、アレイはメンバー・チェーンのバランスを停止します。

注:

- **-balanced** が指定され、関連するアレイ MDisk の目標が変更されると、アレイ MDisk の Tier は新規の目標に一致するように更新されます。
- このパラメーターは、分散アレイには適用されません。

-slowwritepriority latency | redundancy

(オプション) 書き込み操作に時間がかかりすぎている場合に、一時的に冗長性が失われたとしても、アレイが書き込み操作を完了できるようにするかどうかを制御します。

この値は、latency または redundancy のいずれかです。

- `latency` は、通常の入出力操作に対してこの機能を有効にすることを示します。
- `redundancy` は、通常の入出力操作に対してこの操作を有効にしないことを示します。

デフォルト値は、既存のアレイの場合は `latency` モードです。例外として、アレイが RAID-0 の場合は `redundancy` モードが必須です。

重要: RAID-0 アレイのモードは変更しないでください。

重要: 値が `latency` の場合、アレイが原因でメンバー・ドライブが (応答時間を維持するために) 非同期になる可能性があります。値が `redundancy` の場合、アレイが原因でメンバー・ドライブが (時間を維持するために) 非同期になる可能性はなく、入出力のパフォーマンスが影響を受けます。

-rebuildareagoal 0 | 1 | 2 | 3 | 4

(オプション) 再作成領域のしきい値を指定します。使用可能な再作成領域が、ここで指定するしきい値を下回ると、アレイはログにエラーを記録します。値は、0、1、2、3、4 のいずれかです。(0 を指定すると、システムの再作成領域がなくなってもエラーがログに記録されません。)

注: このパラメーターは、分散アレイにのみ適用できます。

mdisk_id | mdisk_name

(必須) MDisk コマンドが適用されるアレイを (ID またはユーザー定義の名前で) 識別します。

説明

このコマンドはアレイの属性を変更します。

アレイの名前を変更するための呼び出し例

```
charray -name raid6 mdisk0 0
```

結果出力:

No feedback

スペア数のしきい値を 2 に設定するための呼び出し例

```
charray -sparegoal 2 mdisk52
```

結果出力:

No feedback

アレイのバランスを取るための呼び出し例

```
charray -balanced 3
```

結果出力:

No feedback

アレイの再作成領域の目標を変更するための呼び出し例

```
charray -rebuildareagoal 3 array1
```

結果出力:

No feedback

アレイの再作成領域の目標を変更するための呼び出し例

```
charray -slowwritepriority redundancy 0
```

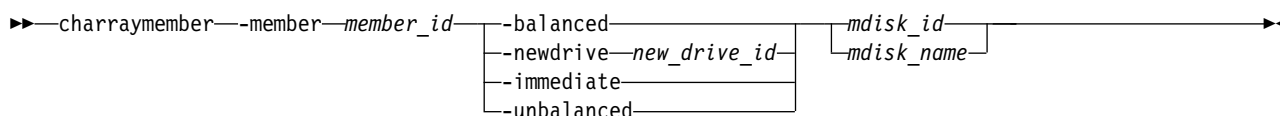
結果出力:

No feedback

charraymember

charraymember コマンドは、アレイ・メンバーの属性を変更したり、RAID アレイのメンバーを別のドライブのメンバーとスワップ (交換) するために使用します。

構文



パラメーター

-member *member_id*

アレイ・メンバー・インデックスを識別します。

-balanced

(オプション) アレイ・メンバーのスペアの目標を次のように強制的に設定します。

- 現在のアレイ・メンバーの目標
- 既存の交換の目標
- 新規ドライブの目標

注: **-balanced** が指定され、関連するアレイ MDisk の目標が変更されると、アレイ MDisk の Tier は新規の目標に一致するように更新されます。

-newdrive *new_drive_id*

(オプション) アレイに追加するドライブを識別します。

分散アレイの場合:

- **-newdrive** パラメーターが **-immediate** パラメーターと一緒に指定され、メンバーが再作成領域に関連付けられていない場合、コマンドは、再作成の終了直後にコピーバックが開始されるような方法で再作成領域への分散再作成を開始します。
- **-newdrive** パラメーターが指定され、メンバーが既に再作成領域に関連付けられている場合、アレイは新規メンバーを使用するようにそのアレイ自体を構成し、コピーバックを開始することもあります。これは、**-immediate** パラメーターが指定されているかどうかに関係なく起こります。
- **-immediate** パラメーターが設定されず、**-newdrive** パラメーターが設定されている (しかし、そのアレイ・メンバーは再作成領域に割り振られていない) 場合、コマンドは失敗します。 **-balanced** パラメーターが設定されている場合、コマンドは失敗します。

-immediate

(オプション) 古いディスクがアレイから即時に除去され、新規ディスクが再作成されることを指定します。このオプションを選択しない場合、交換が使用されます。これにより、再作成時の冗長性が保持されます。

-unbalanced

(オプション) 新規ドライブがアレイ・メンバーの目標に適合しない場合、アレイ・メンバーを強制的に変更します。

mdisk_id

(ID または名前のいずれかが必須) MDisk コマンドが適用されるアレイの ID を識別します。

mdisk_name

(ID または名前のいずれかが必須) MDisk コマンドが適用されるアレイの名前を識別します。

説明

このコマンドは、アレイ・メンバーの属性を変更したり、RAID アレイのメンバーを別のドライブのメンバーとスワップしたりします。

要確認: NVMe ドライブ、および別のテクノロジー・タイプまたはトランスポート・プロトコルの他のドライブを含むアレイを作成することはできません。メンバーがオンラインの圧縮ドライブである場合、交換が完了すると、このドライブはフォーマットされてから、候補ドライブになります。

-balanced を指定すると、システムは、(新規メンバー・ドライブのプロパティーを含め) そのメンバーが含まれる、ミラーリングされたペアを調べます。アレイがミラー・ベースである場合、新規ドライブの場所に応じて、次のようになります。

- 新規ドライブが、このペアの他方のメンバーと同じチェーン上にある場合、チェーン・バランス目標をアレイから除去します。
- 新規ドライブがこのペアの他方のメンバーと同じチェーン上になく、ミラーリング・ペアが 1 つしかない場合、アレイはチェーンのバランスが取れた状態になります。

chararraymember はメンバー中心であるので、このコマンドは、新規チェーン・バランス目標との相互作用に関して、処理の対象となるメンバーに対してローカル側で動作します。

この表は、コマンドのオプションの組み合わせを示しています。

表 13. **chararraymember** のオプションの組み合わせ

オプション	説明
-balanced	<ul style="list-style-type: none">• メンバーの目標は、既存のメンバーまたは交換ドライブのプロパティーに設定されます。• ドライブがメンバーに存在しない場合、コマンドは失敗します。• メンバーの目標は、メンバーとしてアレイ・カウントに交換される現行メンバー・ドライブのプロパティーに設定されます。• 交換が存在しない場合、既存メンバー・ドライブの目標が使用されます。
-newdrive drive_id	<ul style="list-style-type: none">• コマンドは交換を処理し、メンバーの目標を更新しません。• メンバーの目標と完全に一致する新規ドライブを指定する必要があります。• ドライブが完全に一致しないと、コマンドは失敗します。
-newdrive drive_id -balanced	コマンドは交換を処理し、メンバーの目標を新規ドライブのプロパティーに更新します。

表 13. **chararraymember** のオプションの組み合わせ (続き)

オプション	説明
-newdrive drive_id -unbalanced	<ul style="list-style-type: none"> • コマンドは交換を処理し、メンバーの目標を更新しません。 • 許可されるのは、アレイが劣化し、メンバーが空である場合のみです。 • -immediate が不要であることを意味します。交換は、常に即時に行われます。 • 後で、ドライブがメンバーの目標と十分に一致する場合、アレイのバランスの取り直しにより、それらのドライブが選択されます。 • バランシング交換により、メンバーの目標が再開されます。

交換を使用してメンバー 0 ドライブのスペアまたは候補ドライブをスワップする呼び出し例

```
chararraymember -member 0 -newdrive 4 mdisk2
```

結果出力:

No feedback

メンバー 1 ドライブのスペアまたは候補ドライブをスワップし、新規メンバーのコンポーネント再作成を開始する呼び出し例

```
chararraymember -member 1 -newdrive 3 -immediate mdisk3
```

結果出力:

No feedback

メンバー・インデックス 2 のスペアまたは候補ドライブをスワップする呼び出し例

ドライブが存在する場合は、交換が行われます。

```
chararraymember -member 2 -newdrive 4 mdisk4
```

結果出力:

No feedback

メンバー 4 がスペアの目標を関連ドライブに変更するように強制する呼び出し例

```
chararraymember -member 4 -balanced mdisk6
```

結果出力:

No feedback

交換を強制し、アレイに目標を新規ドライブに変更させる呼び出し例

```
chararraymember -member 3 -newdrive 9 -balanced mdisk5
```

結果出力:

No feedback

ドライブ 8 が目標と一致しない場合に非バランシング交換を強制する呼び出し例

```
chararraymember -member 2 -newdrive 8 -unbalanced mdisk5
```

結果出力:

No feedback

即時交換を強制し、アレイに目標を新規ドライブに変更させる呼び出し例

```
chararraymember -member 3 -newdrive 9 -balanced -immediate mdisk5
```

結果出力:

No feedback

分散再作成を使用する新規ドライブ **15** のメンバー **24** を再作成領域に変更するための呼び出し例

```
chararraymember -member 24 -newdrive 15 -immediate 0
```

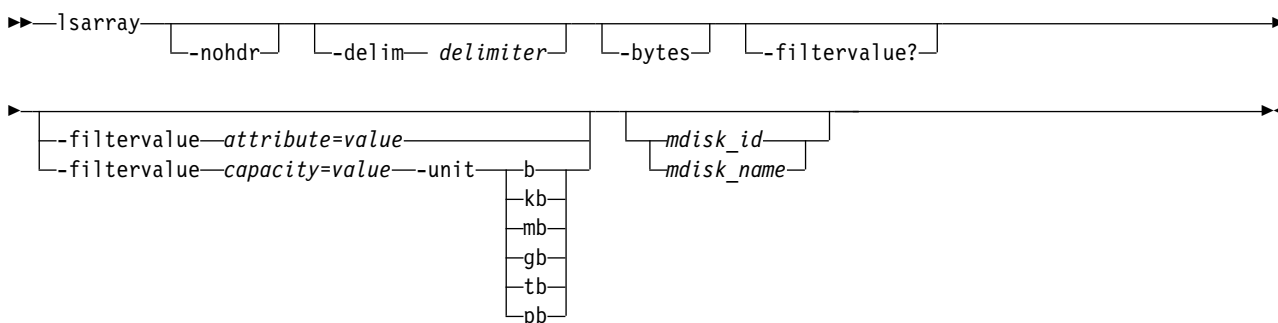
結果出力:

No feedback

lsarray

lsarray コマンドは、アレイ MDisk をリストするために使用します。

構文



パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) 詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

-bytes

(オプション) バイト数 (丸められた値ではなく) の容量の出力を要求します。

-filtervalue?

(オプション) 有効なすべてのフィルター属性をレポートに組み込みます。**lsarray** コマンドには、以下のフィルター属性が有効です。

- balanced
- capacity

- distributed
- mdisk_id
- mdisk_name
- mode
- mdisk_grp_id
- mdisk_grp_name
- fast_write_state
- raid_status
- raid_level
- redundancy
- spare_goal
- spare_protection_min
- status
- strip_size
- tier
- easy_tier_load

-filtervalue? パラメーターと一緒に指定したパラメーターは、無視されます。

-filtervalue attribute=value

(オプション) 指定した値に一致する 1 つ以上のフィルター属性のリストを指定します。**-filtervalue?**の説明を参照してください。 フィルター属性値に一致する値をもつオブジェクトのみが戻されます。**capacity** を指定する場合は、単位も含める必要があります。サイズあるいは容量の値を解釈するには、**unit** パラメーターを使用します。

注: 一部のフィルターでは、コマンドの入力時にワイルドカードを使用できます。 CLI の使用時には、ワイルドカードの使用について以下の規則が適用されます。

- ワイルドカード文字はアスタリスク (*) です。
- コマンドには最大 1 つのワイルドカードを含めることができます。これは、ストリングの最初または最後の文字である必要があります。
- ワイルドカード文字を使用するときは、次のように、フィルター項目を二重引用符 (") で囲む必要があります。

```
lsarray -filtervalue "name=md*"
```

-filtervalue capacity=value

(オプション) **unit** パラメーターに指定した値に一致する 1 つ以上のフィルター容量 (サイズ) のリストを指定します。サイズあるいは容量の値を解釈するには、**unit** パラメーターを使用します。

-unit b | kb | mb | gb | tb | pb

(オプション) **-filtervalue** 容量を指定した場合に使用される単位。ここで、

- **b** = バイト
- **kb** = 1,024 バイト
- **mb** = 1,048,576 バイト
- **gb** = 1,073,741,824 バイト
- **tb** = 1,099,511,627,776 バイト
- **pb** = 1,125,899,906,842,624 バイト

mdisk_id

(オプション) アレイ MDisk の ID。

mdisk_name

(オプション) アレイ MDisk の名前。

説明

このコマンドは、システムが認識できるアレイ MDisk の簡略リストまたは詳細ビューを返します。この表は、出力ビュー・データとして表示される可能性のある属性値を示しています。

表 14. アレイ出力

属性	値
capacity	-unit パラメーターを使用して指定する容量の値を示します。
status	アレイの状況を示します。値は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none">• online• offline• excluded• degraded (内部 MDisk のみに適用)
mode	モードを示します。値は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none">• unmanaged• managed• image• array
quorum_index	クォーラム索引を示します。値は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none">• 0• 1• 2• MDisk がクォーラム・ディスクとして使用されない場合はブランク。
block_size	ブロック・サイズを示します。値は、ストレージの各ブロックで 512 バイト (またはブランク) です。
ctrl_type	4、6。ここで、6 はノードの内部に取り付けられたフラッシュ・ドライブ (flash drive)、4 はそれ以外のすべての装置。
raid_status	RAID の状況を示します。値は次のとおりです。 offline すべてのノードでアレイがオフラインです degraded アレイには構成解除されたメンバーまたはオフラインのメンバーがあります。アレイは、完全に冗長ではありません。 syncing アレイ・メンバーはすべてオンラインです。アレイは、冗長を実現するためにパリティまたはミラーを同期中です。 initializing アレイ・メンバーはすべてオンラインです。アレイは初期化中です。アレイは完全な冗長性を備えています。 online アレイ・メンバーはすべてオンラインであり、アレイは完全な冗長性を備えています。

表 14. アレイ出力 (続き)

属性	値
fast_write_state	<p>アレイのキャッシュ状態を示します。値は次のとおりです。</p> <ul style="list-style-type: none"> • empty は、アレイのディスク・データが変化していないことを示します。 • not_empty は、アレイのディスク・データが変化している可能性があることを示します。 • corrupt は、アレイのディスク・データが失われており、アレイが破損していることを示します。 <p>recoverarray コマンドまたは recoverarraybysystem コマンドを使用して修復を開始できます。</p>
raid_level	<p>アレイの RAID レベルを示します。値は次のとおりです。</p> <ul style="list-style-type: none"> • RAID0 • RAID1 • RAID5 • RAID6 • RAID10
redundancy	<p>同時に障害が起こってもアレイの障害が発生しないメンバー・ディスクの数を示します。</p>
strip_size	<p>アレイのストリップ・サイズ (KB) を示します。</p>
spare_goal	<p>アレイ・メンバーを保護する必要があるスペアの数を示します。分散アレイの場合、この値はブランクです。</p>
spare_protection_min	<p>アレイ・メンバーを保護するスペアの最小数を示します。分散アレイの場合、この値はブランクです。</p>
balanced	<p>非分散アレイの場合、この値は、アレイがそのスペア目標に合わせてバランスが取られるかどうかを示します。</p> <ul style="list-style-type: none"> • exact は、取り付けられたすべてのメンバーの機能とロケーションが同じである (一致している) ことを示します。 • yes は、取り付けられたすべてのメンバーで、少なくとも機能とチェーンが同じであるが、エンクロージャーまたはスロットが異なることを示します。 • no は、バランスが取れていないことを示します。 <p>分散アレイの場合、この値は、上位のドライブ・クラスがアレイに使用されているかどうかを示します。</p> <ul style="list-style-type: none"> • exact は、同じドライブ・クラスが使用中であることを示します。 • yes は、少なくとも 1 つのアレイ・メンバーがアレイのドライブ・クラスを超えていることを示します。 <p>分散アレイの場合、アレイはその再作成領域の目標に合わせてバランスが取れている必要もあります。</p>

表 14. アレイ出力 (続き)

属性	値
tier	<p>自動検出によって (内部アレイの場合) またはユーザーによってこのアレイが割り当てられている Tier を示します。</p> <ul style="list-style-type: none"> • ssd • nearline • enterprise (新規にディスカバーされた MDisk または外部 MDisk のデフォルト値) • tier0_flash • tier1_flash • >tier_enterprise • >tier_nearline <p>注: この値を変更するには、chmdisk コマンドを使用します。</p>
replacement_date	潜在的なアレイ障害の日付を示します。形式は YYMMDD でなければなりません。
easy_tier_load	<p>Easy Tier 設定の値を示し、ブランク (アレイの場合) または次のいずれかの値 (MDisk の場合) になります。</p> <ul style="list-style-type: none"> • low • medium • high • very_high
slow_write_priority	<p>応答時間の目標を示します。</p> <ul style="list-style-type: none"> • latency は、過度の時間を要する書き込み操作を迅速に完了するために、アレイの同期化が中止されたことを示します。 • redundancy は、低速な書き込み操作が通常の時間内に完了し、アレイの同期状態が保持されていることを示します。
site_id	ストレージ・プールのサイト値を示します。この数値は、1、2、3、またはブランクです。
site_name	ストレージ・プールのサイト名を示します。この値は英数字またはブランクです。
fabric_type	<p>アレイのタイプがファイバー・チャネル (FC)、SAS、または他のタイプであるかを示します。</p> <ul style="list-style-type: none"> • fc は、アレイが FC コントローラーからのものであることを示します。 • sas_direct は、アレイが SAS 直接接続コントローラーからのものであることを示します。
encrypt	<p>アレイに保管されるデータが暗号化されるかされないかを示します。可能な値は次のとおりです。</p> <ul style="list-style-type: none"> • yes • no
distributed	アレイが分散されているかどうかを示します。値は yes または no です。
drive_class_id	このアレイを形成しているドライブ・クラスを示します。アレイ作成時に -allowsuperior が使用された場合、使用されている最下位のドライブ・クラス ID が表示されます。非分散アレイの場合、この値はブランクです。
drive_count	再作成領域も含め、アレイの合計幅を示します。値は、4 から 128 までの数値です。RAID-6 アレイと RAID-10 アレイの最小値は 6 です。

表 14. アレイ出力 (続き)

属性	値
stripe_width	分散ドライブ・セット内の冗長性の単一単位の幅を示します。値は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none"> RAID-5 アレイの場合、3 から 16 までの数値。 RAID-6 アレイの場合、4 から 16 までの数値。 RAID-10 アレイの場合、2 から 16 までの偶数。
rebuild_areas_total	アレイ作成時に設定された再作成領域の合計数を示します。これらの再作成領域はパフォーマンスを提供し、容量を提供しません。分散アレイ RAID-5 および分散アレイ RAID-6 の場合、値は 1 から 4 です。非分散アレイの場合、この値はブランクです。
rebuild_areas_available	ドライブ・セット内で残っている再作成領域の数を示します。分散アレイ RAID-5 および分散アレイ RAID-6 の場合、値は 1 から 4 です。非分散アレイの場合、この値はブランクです。
rebuild_areas_goal	アレイがログにエラーを記録する再作成領域しきい値 (最小限度) を示します。分散アレイ RAID-5 および分散アレイ RAID-6 の場合、値は 1 から 4 です。非分散アレイの場合、この値はブランクです。
over_provisioned	MDisk がシン・プロビジョニングされている場合、yes を表示します。ディスクが完全割り振り済み、またはリソース・プロビジョニングとしてマークが付けられているか、あるいは情報を判別できない場合は、no を表示します。
supports_unmap	MDisk がマップ解除のサポートを示している場合は、yes が表示されます。ディスクがマップ解除をサポートしないことを示している場合、あるいは情報を識別できない場合は、no が表示されます。
provisioning_group_id	MDisk に関連するプロビジョニング・グループのシステム割り振り ID。この ID は、同じプロビジョニング・グループによって提供される MDisk のリストを識別するために使用されます。
physical_capacity	この MDisk を提供するプロビジョニング・グループの合計物理ストレージ容量。このディスクが over_provisioned でない場合、ここには論理容量が報告されます。
physical_free_capacity	この MDisk を提供するプロビジョニング・グループ内のフォーマット済みの使用可能な物理スペースの量。このディスクが over_provisioned でない場合、ここには残りの論理容量が報告されます。
write_protected	アレイが書き込み保護状態にある場合は yes、それ以外の場合は no を表示します。
data_reduced	MDisk データが削減されたことを示します。値は yes または no です。
effective_used_capacity	MDisk に書き込まれた論理データの量。この MDisk が over_provisioned でない場合、このフィールドはブランクになります。
allocated_capacity	このアレイから (プールによって) 割り振られた、ボリューム・データおよびクォーラム用の論理容量。

次のリストに、status フィールドの定義を示します。

online

MDisk はオンラインであり、使用可能である。

degraded

(内部 MDisk のみ) アレイに degraded であるメンバーがあるか、raid_status が degraded である。

degraded_ports

1 つ以上の MDisk ポート・エラーがある。

degraded_paths

MDisk への 1 つ以上のパスが消失している。MDisk はシステム内のすべてのノードに対してオンラインではない。

offline

MDisk へのすべてのパスが消失している。

excluded

MDisk はシステムによって使用から除外された。MDisk ポート・エラー件数がしきい値を超えた。

簡略な呼び出し例

```
lsarray -delim :
```

結果出力:

```
mdisk_id:mdisk_name:status:mdisk_grp_id:mdisk_grp_name:capacity:raid_status:
raid_level:redundancy:strip_size:tier:encrypt

:distributed
1::online:0:mdiskgrp0:68.4GB:online:raid0:0:256:enterprise:no:yes
2:mdisk2:online:0:mdiskgrp0:88.4GB:syncing:raid5:1:256:nearline:no:no
533:mdisk533:degraded:1:mdiskgrp1:78.2GB:syncing:raid6:2:128:ssd:yes:yes
534:mdisk534:online:2:mdiskgrp1:94.2GB:initting:raid6:2:64:ssd:yes:no
```

詳細な呼び出し例

```
lsarray
```

結果出力:

```
mdisk_id 144
mdisk_name draid6_5
status online
mode array
mdisk_grp_id 1
mdisk_grp_name pool_512
capacity 5.6TB
quorum_index
block_size
controller_name
ctrl_type
ctrl_WWNN
controller_id
path_count
max_path_count
ctrl_LUN_#
UID
preferred_WWPN
active_WWPN
fast_write_state not_empty
raid_status initting
raid_level raid6
redundancy 2
strip_size 256
spare_goal
spare_protection_min
balanced exact
tier enterprise
tier tier0 flash
replacement_date 121110090907
slow_write_priority redundancy
fabric_type
site_id
```

```
site_name
easy_tier_load
encrypt no
distributed yes
drive_class_id 1
drive_count 28
stripe_width 15
rebuild_areas_total 4
rebuild_areas_available 4
rebuild_areas_goal 2
```

詳細な呼び出し例

```
lsarray 1
```

結果出力:

```
mdisk_id:1
mdisk_name:
status:online
mode:array
mdisk_grp_id:0
mdisk_grp_name:mdiskgrp0
capacity:68.4GB
quorum_index:
block_size:
controller_name:
ctrl_type:
ctrl_WWNN:
controller_id:
path_count:
max_path_count:
ctrl_LUN_#:
UID:
preferred_WWPN:
active_WWPN:
fast_write_state:empty
raid_status:online
raid_level:raid0
redundancy:0
strip_size:256
spare_goal:2
spare_protection_min:2
balanced:yes
tier:ssd
easy_tier_load:medium
tier_tier1_flash
replacement_date 121110090907
slow_write_priority:latency
site_id:3
site_name:Quorum
fabric_type:
encrypt:yes
distributed no
  drive_class_id
  drive_count 8
  stripe_width 4
  total_rebuild_areas
  available_rebuild_areas
  rebuild_areas_goal
```

詳細な呼び出し例

```
lsarray 0
```

結果出力:

```
mdisk_id 0
mdisk_name mdisk1
status online
mode array
...
replacement_date
over_provisioned yes
supports_unmap yes
provisioning_group_id 0
physical_capacity 13.10TB
physical_free_capacity 41.02GB
write_protected yes
effective_used_capacity 25.12TB
allocated_capacity 37.66TB
```

詳細な呼び出し例

lsarray

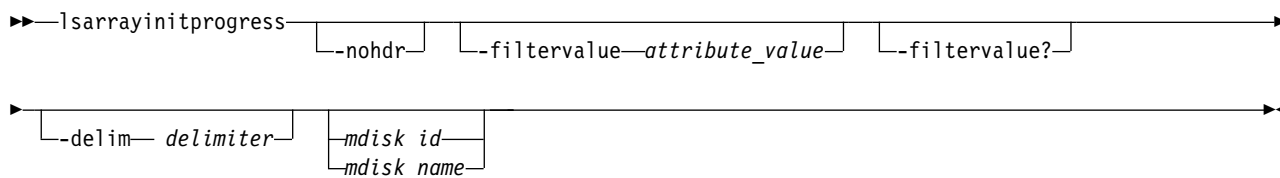
結果出力:

mdisk_id	mdisk_name	status	mdisk_grp_id	mdisk_grp_name	capacity	raid_status	raid_level	redundancy	strip_size	tier	encrypt
0	mdisk0	online	0	mdiskgrp0	826.4GB	initting	raid6	0	256	tier_enterprise	no

lsarrayinitprogress

lsarrayinitprogress コマンドは、作成後に生じるアレイのバックグラウンド初期化の進行状況を表示するために使用します。

構文



パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-filtervalue attribute=value

(オプション) 1 つ以上のフィルターのリストを指定します。フィルター属性値に一致する値をもつオブジェクトのみが表示されます。

注: 一部のフィルターでは、コマンドの入力時にワイルドカードを使用できます。ワイルドカードの使用について、以下の規則が適用されます。

- ワイルドカード文字はアスタリスク (*) です。
- コマンドには最大 1 つのワイルドカードを含めることができます。
- ワイルドカードを使用する場合は、次のようにフィルター項目を二重引用符 (") で囲みます。

```
lsarraysyncprogress -filtervalue mdisk_id="1*"
```


-filtervalue?

(オプション) **-filtervalue** パラメーターの有効なフィルター属性を表示します。

- estimated_completion_time
- mdisk_id
- mdisk_name
- progress

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。 詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

mdisk_id

(オプション) アレイ MDisk の ID。

mdisk_name

(オプション) ユーザー定義の MDisk 名。

説明

このコマンドは、アレイのバックグラウンド初期化の進行状況を表示します。この表は、表示される可能性のある出力を示しています。

表 15. *lsarrayinitprogress* の出力

属性	値
progress	完了した初期化タスクのパーセンテージ。
estimated_completion_time	予想される初期化タスクの完了時刻 (YYMMDDHHMMSS の形式)。

簡略な呼び出し例

```
lsarrayinitprogress -delim :
```

結果出力:

```
mdisk_id:mdisk_name:progress:estimated_completion_time
0:mdisk0:50:070301120000
1:mdisk1:51:070301130000
2:mdisk2:32:070301153500
```

簡略な呼び出し (MDisk で修飾) 例

```
lsarrayinitprogress -delim : mdisk2
```

結果出力:

```
mdisk_id:mdisk_name:progress:estimated_completion_time
2:mdisk2:32:070301153500
```

初期化を完了したアレイの呼び出し例

```
lsarrayinitprogress -delim : mdisk4
```

結果出力:

```
mdisk_id:mdisk_name:progress:estimated_completion_time  
4:mdisk4:100:
```

lsarraylba

lsarraylba コマンドは、アレイの論理ブロック・アドレス (LBA) がドライブおよび LBA から検出されることを許可するために使用します。

構文

```
▶▶ lsarraylba [-nohdr] [-delim delimiter] -drive lba=lba --drive drive_id ▶▶
```

パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

-drive lba lba

アレイ LBA に変換する、ドライブ上の LBA。lba 値は、0x 接頭部を付けた 16 進数で指定する必要があります。

-drive drive_id

表示するドライブの ID。

説明

このコマンドは、アレイ LBA がドライブおよび LBA 上で検出されることを許可します。

システムは、512 バイトのブロック・サイズ用の LBA を備えたボリュームを提供しますが、ブロック・サイズが 512 バイトと 4096 バイトのどちらのバックエンド・ディスクでも使用することができます。ドライブは、その物理サイズでリストされます。

lsdrive コマンドを使用してドライブ・ブロック・サイズを表示し、**lsdrive** コマンドまたは **lsarray** コマンドを使用して各オブジェクト (ドライブおよび MDisk) をリストします。

表 16. *lsarraylba* の出力

ドライブ 2 LBA -xff を MDisk 2 LBA 0xff にマップするための呼び出し例

結果出力:

割り振り済みスペースの呼び出し例

結果出力:

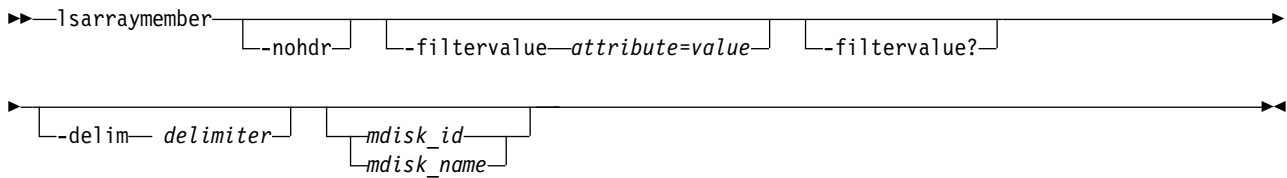
未使用の再作成領域の場合の呼び出し例

結果出力:

mdisk_id	mdisk_name	type	mdisk_lba	mdisk_start	mdisk_end	drive_start	drive_end
3	mdisk3	rebuild area				0x0000000000000000	0x0000000000000000

lsarraymember コマンドは、1 つ以上のアレイ MDisk のメンバー・ドライブをリストするために使います。

構文



パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-filtervalue attribute=value

(オプション) 指定した値に一致する 1 つ以上のフィルター属性のリストを指定します。**-filtervalue?** の説明を参照してください。

注: 一部のフィルターでは、コマンドの入力時にワイルドカードを使用できます。CLI の使用時には、ワイルドカードの使用について以下の規則が適用されます。

- ワイルドカード文字はアスタリスク (*) です。
- コマンドには最大 1 つのワイルドカードを含めることができます。これは、ストリングの最初または最後の文字である必要があります。
- ワイルドカード文字を使用するときは、次のように、フィルター項目を二重引用符 (") で囲む必要があります。

```
lsarraymember -filtervalue "mdisk_name=md*"
```

-filtervalue?

(オプション) 有効なすべてのフィルター属性をレポートに組み込みます。**lsarraymember** コマンドには、以下のフィルター属性が有効です。

- mdisk_id
- mdisk_name
- member_id
- drive_id
- new_drive_id
- spare_protection
- balanced

-filtervalue? パラメーターで指定したパラメーターは無視されます。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略ビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目で最大幅に設定されます。詳細ビューでは、データの各項目は別の行に表示されます。見出しが表示される場合は、データと見出しがスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマン

ド・ラインに `-delim :` と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます (例えば、列の間にスペースは入りません)。詳細ビューでは、`delimiter` で指定された区切り文字によってデータと見出しが区切られます。

mdisk_id

(オプション) アレイ MDisk の ID。

mdisk_name

(オプション) ユーザーが提供した MDisk 名。

説明

このコマンドは、1 つ以上のアレイ MDisk のメンバー・ドライブをリストします。アレイ内でドライブが占有しない位置を記述します。これらの位置により、RAID でどのようにミラーリングが行われるかが決まります。例えば、RAID-10 (パリティは、エンクロージャー・ベース・システム専用である RAID-5 から始まる) で x が y にミラーリングされるかどうかが決まります。

この表は、このコマンドで表示される可能性のある出力を示しています。

表 17. `lsarraymember` の出力

属性	値
member_id	アレイ・メンバーの ID を指定します。 RAID アレイのドライブ順序を表します。
drive_id	メンバー ID に対するドライブの ID、または交換が進行中の場合はソース・ドライブの ID を指定します。 ドライブが未構成の場合はブランクになります。
new_drive_id	このメンバー ID と交換されたドライブの ID を指定します。 ID が無い場合はブランクになります。
spare_protection	メンバーの機能低下していないスペアの数を指定します。これには、アレイ・メンバーの目標とは異なる属性を持ち、パフォーマンスがアレイ・メンバーの目標以上であるスペア・ドライブが含まれます。分散アレイ・メンバーの場合、このフィールドはブランクです。
balanced	非分散アレイの場合、この値は、アレイがそのスペア目標に合わせてバランスが取られるかどうかを記述します。 <ul style="list-style-type: none">• exact は、取り付けられたすべてのメンバーの機能とロケーションが同じである (一致している) ことを示します。• yes は、取り付けられたすべてのメンバーで、少なくとも機能とチェーンが同じであるが、エンクロージャーまたはスロットが異なることを示します。• no は、バランスが取れていないことを示します。 分散アレイの場合、この値は、上位のドライブ・クラスがアレイに使用されているかどうかを示します。 <ul style="list-style-type: none">• exact は、同じドライブ・クラスが使用中であることを示します。• yes は、ドライブがアレイのドライブ・クラスを超えていることを示します。 分散アレイの場合、アレイはその再作成領域の目標に合わせてバランスが取れている必要もあります。
slow_write_count	書き込み入出力操作の応答時間が長いために、このメンバーの同期が失われた回数を示します。
slow_write_time_last	コンポーネントの同期が最後に失われたときのタイム・スタンプを作成します。時刻形式は、クラスター化システム時刻の YYMMDDhhmmss です。 slow_write_count の値が 0 の場合、時刻は示されません。

簡略な呼び出し例

```
lsarraymember -delim :
```

結果出力:

```
lsarraymember -delim :
mdisk_id:mdisk_name:member_id:drive_id:new_drive_id:spare_protection
:balanced:slow_write_count:slow_write_time_last
2:mdisk1:0:55::1:exact:4:130103202158
2:mdisk1:1:56::1:exact:1:130103203930
2:mdisk2:0:0::2:exact:0:
2:mdisk2:1:2:5:3:exact:2:130103204044
2:mdisk2:2::::0:
2:mdisk2:3:8::0:no::
```

簡略な呼び出し例 (MDisk で修飾)

```
lsarraymember -delim : mdisk_2
```

結果出力:

```
tmdisk_id:mdisk_name:member_id:drive_id:new_drive_id:spare_protection
:balanced:slow_write_count:slow_write_time_last
2:mdisk2:0:0::2:exact:4:130103202158
2:mdisk2:1:2:5:3:exact:1:130103203930
2:mdisk2:2::::0:
2:mdisk2:3:8::0:no:2:130103204044
```

注: この出力から、次のことが分かります。

- アレイには 4 つのメンバーがあります (おそらく、4 メンバー構成の RAID-10 アレイ)。分散アレイで RAID-10 を使用することはできません。
- 2 番目のアレイ・メンバーは、drive5 との交換を行っています。
- 3 番目のアレイ・メンバーは構成されていません。オフラインになっているか、障害が起きている可能性があります、ホット・スペアが使用可能ではありません。
- 4 番目のアレイ・メンバーにはスペア保護がなく、バランスが取られていません。

呼び出し例 (2 つのアレイ)

```
lsarraymember -delim :
```

結果出力:

```
mdisk_id:mdisk_name:member_id:drive_id:new_drive_id:spare_protection
:balanced:slow_write_count:slow_write_time_last
2:mdisk1:0:55::1:exact:4:130103202158
2:mdisk1:1:56::1:exact:1:130103203930
2:mdisk2:0:0::2:exact:0:
2:mdisk2:1:2:5:3:exact:2:130103204044
2:mdisk2:2::::0:
2:mdisk2:3:8::0:no::
```

呼び出し例 (アレイのメンバーシップが (55,56) から (55,57,58) に変更)

```
lsarraymember -delim : mdisk_3
```

結果出力:

```
mdisk_id:mdisk_name:member_id:drive_id:new_drive_id:spare_protection
:balanced:slow_write_count:slow_write_time_last
3:mdisk3:0:55::55:1:exact:4:130103202158
3:mdisk3:1:56::57:1:exact:1:130103203930
3:mdisk3:2:::58:1:exact:0:
```

呼び出し例 (アレイのメンバーシップが (55,57,58) から (55,56) に変更)

```
lsarraymember -delim : mdisk_3
```

結果出力:

```
mdisk_id:mdisk_name:member_id:drive_id:new_drive_id:spare_protection
      :balanced:slow_write_count:slow_write_time_last
3:mdisk3:0:55::55:1:exact:4:130103202158
3:mdisk3:1:57::56:1:exact:1:130103203930
3:mdisk3:2:58:::1:exact:0:
```

呼び出し例

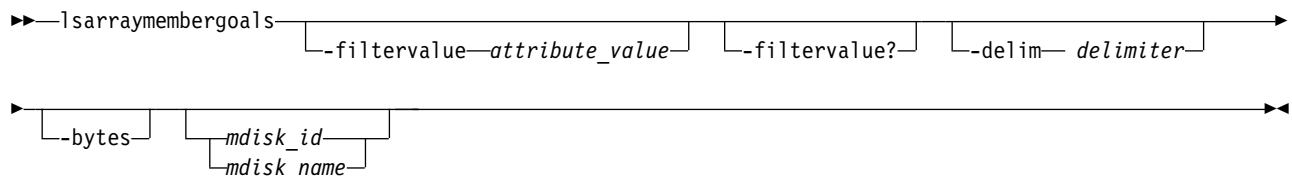
```
lsarraymember -delim :
```

```
mdisk_id:mdisk_name:member_id:drive_id:spare_protection
0:array0:0:0:0
0:array0:1:1:0
0:array0:2:2:0
0:array0:3:3:0
0:array0:4:4:0
0:array0:5:5:0
0:array0:6:6:0
0:array0:7:7:0
0:array0:8:8:0
0:array0:9:9:0
0:array0:10:10:0
0:array0:11:11:0
```

lsarraymembergoals

lsarraymembergoals コマンドは、1 つ以上のアレイ MDisk のメンバー・ドライブについてスベアの目標をリストするために使用します。

構文



パラメーター

-filtervalue attribute=value

(オプション) 1 つ以上のフィルターのリストを指定します。フィルター属性値に一致する値をもつオブジェクトのみが表示されます。

注: 一部のフィルターでは、コマンドの入力時にワイルドカードを使用できます。ワイルドカードの使用について、以下の規則が適用されます。

- ワイルドカード文字はアスタリスク (*) です。
- コマンドには最大 1 つのワイルドカードを含めることができます。
- ワイルドカードを使用する場合は、次のようにフィルター項目を二重引用符 (") で囲みます。

```
lsarraymembergoals -filtervalue mdisk_id="1*"
```

-filtervalue?

(オプション) **-filtervalue** パラメーターの有効なフィルター属性を表示します。

- capacity_goal
- drive_id
- enclosure_id_goal
- estimated_completion_time
- mdisk_id
- mdisk_name
- member_id
- node_id_goal
- progress
- RPM_goal
- slot_id_goal
- tech_type_goal
- drive_class_id_goal
- compressed_goal
- transport_protocol_goal

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略ビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目で最大幅に設定されます。詳細ビューでは、データの各項目は別の行に表示されます。見出しが表示される場合は、データと見出しがスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます (例えば、列の間にスペースは入りません)。詳細ビューでは、*delimiter* で指定された区切り文字によってデータと見出しが区切られます。

-bytes

(オプション) バイト数 (丸められた値ではなく) の容量の出力を要求します。

mdisk_id

(オプション) アレイ MDisk の ID。

mdisk_name

(オプション) ユーザーが提供した MDisk 名。

説明

このコマンドは、1 つ以上のアレイ MDisk のメンバー・ドライブについてスベアの目標をリストするために使用します。この表は、このコマンドで表示される可能性のある出力を示しています。

表 18. **lsarraymembergoals** の出力

属性	値
member_id	RAID アレイ内のドライブの順序を表す、アレイ・メンバーの ID を示します。
drive_id	メンバー ID に対するドライブの ID を示します (構成されていない場合はブランク)。
capacity_goal	アレイ・メンバーの容量の目標を示します (アレイ内のすべてのメンバーで同じ)。

表 18. `lsarraymembergoals` の出力 (続き)

属性	値
tech_type_goal	<p>アレイ・メンバーのテクノロジーの目標を示します。</p> <ul style="list-style-type: none"> • sas_ssd • sas_hdd • sas_nearline_hdd • tier0_flash • tier1_flash • tier_enterprise • tier_nearline
RPM_goal	アレイ・メンバーが備えている必要があるドライブ RPM 特性を示します (フラッシュ・ドライブの場合は空白)。
enclosure_id_goal	アレイ・メンバーを含んでいる必要があるエンクロージャーの ID を示します (いずれのエンクロージャーも選択されていない場合は空白)。
slot_id_goal	アレイ・メンバーを含んでいる必要があるエンクロージャー内のスロットの ID を示します。
node_id_goal	このアレイ・メンバーを含んでいる必要があるノードの ID を示します。
enclosure_balance_goal	メンバー・ドライブのエンクロージャーが、アレイの目標を設定したドライブと同じ SAS ポートに接続する必要があるかどうかを示します。
block_size_goal	アレイ・メンバーのブロック・サイズを示します。この値は、512 または 4096 のいずれかです。この値は、アレイ内のすべてのメンバー・ドライブで同じであり、当初のドライブの 1 つ、またはアレイが平衡化されるように設定されている場合はアレイ内のドライブ・セットの最小ブロック・サイズ値です。
drive_class_id_goal	このアレイ・メンバーの優先ドライブ・クラスを示します (非分散アレイの場合、値は空白です)。
transport_protocol_goal	<p>トランスポート・プロトコルの要約状況を示します。Flashsystem V9000 の AE1 エンクロージャーおよび AE2 エンクロージャーの場合は、空白です。可能な値は次のとおりです。</p> <ul style="list-style-type: none"> • sas • nvme
compressed_goal	ドライブが圧縮されているかどうかを示します。

呼び出し例 (チェーン全体に分割される 4 メンバー構成の RAID-10 SAS アレイ)

RAID-10 を分散アレイと一緒に使用することはできません。

```
lsarraymembergoals -delim : mdisk_2
```

結果出力:

```
mdisk_id:mdisk_name:member_id:drive_id:capacity_goal:
tech_type_goal:RPM_goal:enclosure_id_goal:slot_id_goal:enclosure_balance_goal
:node_id_goal:block_size_goal:drive_class_id_goal
2:mdisk2:0:0:68.4GB:sas_hdd:tier0_flash:15000:1:1:no:512:0
2:mdisk2:1:17:68.4GB:sas_hdd:tier0_flash:15000:1:2:no:512:0
2:mdisk2:2:1:68.4GB:sas_hdd:tier0_flash:15000:14:1:no:512:2
2:mdisk2:3:18:68.4GB:sas_hdd:tier0_flash:15000:14:2:no:512:2
```

呼び出し例

```
lsarraymembergoals -filtervalue block_size_goal=4096
```

結果出力:

mdisk_id	mdisk_name	member_id	drive_id	capacity_goal	tech_type_goal	RPM_goal	enclosure_id_goal	slot_id_goal	node_id_goal	enclosure_balance_goal	block_size_goal	drive_class
4	r10_array	0	43	1.6TB	sas_hddtier0_flash	10000	1	21		no	4096	0
4	r10_array	1	44	1.6TB	sas_hddtier0_flash	10000	1	18		no	4096	0
4	r10_array	2	45	1.6TB	sas_hddtier0_flash	10000	1	20		no	40962	
4	r10_array	3	46	1.6TB	sas_hddtier0_flash	10000	2	5		no	40962	

```
lsarraymembergoals
```

結果出力:

mdisk_id	mdisk_name	member_id	drive_id	capacity_goal	tech_type_goal	RPM_goal	enclosure_id_goal	slot_id_goal	node_id_goal	enclosure_balance_goal	block_size_goal
0	r10_array	0	1	278.9GB	sas_hddtier1_flash		15000	1	2		
0	r10_array	1	10	278.9GB	sas_hddtier1_flash		15000	1	3		
0	r10_array	2	9	278.9GB	sas_hddtier1_flash		15000	1	4		
0	r10_array	3	0	278.9GB	sas_hddtier1_flash		15000	1	5		
0	r10_array	4	6	278.9GB	sas_hddtier1_flash		15000	1	6		
0	r10_array	5	7	278.9GB	sas_hddtier1_flash		15000	1	7		
0	r10_array	6	18	278.9GB	sas_hddtier1_flash		15000	1	8		
0	r10_array	7	21	278.9GB	sas_hddtier1_flash		15000	1	9		
1	r0_array	0	15	278.9GB	sas_hddtier1_flash		15000	1	10		
1	r0_array	1	22	278.9GB	sas_hddtier1_flash		15000	1	11		
1	r0_array	2	13	278.9GB	sas_hddtier1_flash		15000	1	12		
1	r0_array	3	5	278.9GB	sas_hddtier1_flash		15000	1	13		
2	r1_array3	0	8	278.9GB	sas_hddtier1_flash		15000	1	14		
2	r1_array3	1	4	278.9GB	sas_hddtier1_flash		15000	1	15		
3	r1_array1	0	16	278.9GB	sas_hddtier1_flash		15000	1	16		
3	r1_array1	1	12	278.9GB	sas_hddtier1_flash		15000	1	17		
4	r1_array2	0	17	278.9GB	sas_hddtier1_flash		15000	1	20		
4	r1_array2	1	19	278.9GB	sas_hddtier1_flash		15000	1	19		

lsarraymemberprogress

lsarraymemberprogress コマンドは、アレイ・メンバーのバックグラウンド・プロセス状況を表示するために使用します。

構文

```
lsarraymemberprogress [-nohdr] [-filtervalue attribute_value] [-filtervalue?]
[-delim delimiter] [-mdisk_id mdisk_name]
```

パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-filtervalue attribute=value

(オプション) 1 つ以上のフィルターのリストを指定します。フィルター属性値に一致する値をもつオブジェクトのみが表示されます。

注: 一部のフィルターでは、コマンドの入力時にワイルドカードを使用できます。ワイルドカードの使用について、以下の規則が適用されます。

- ワイルドカード文字はアスタリスク (*) です。
- コマンドには最大 1 つのワイルドカードを含めることができます。
- ワイルドカードを使用する場合は、次のようにフィルター項目を二重引用符 (") で囲みます。
lsarraymemberprogress -filtervalue mdisk_id="1*"

-filtervalue?

(オプション) **-filtervalue** パラメーターの有効なフィルター属性を表示します。

- estimated_completion_time
- drive_id
- mdisk_id
- mdisk_name
- member_id
- new_drive_id
- progress
- task

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。 **-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。 **-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。 詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

mdisk_id

(オプション) アレイ MDisk の ID。

mdisk_name

(オプション) ユーザーが提供した MDisk 名。

説明

このコマンドは、アレイ・メンバーのバックグラウンド・プロセス状況を表示します。 コンポーネントの再作成と交換の両方が同じビューに表示されるため、再作成中のメンバーで交換は開始できません。この表は、このコマンドで表示される可能性のある出力を示しています。

表 19. lsarraymemberprogress の出力

属性	値
member_id	アレイ・メンバー・インデックスを示します。
drive_id	ドライブの IDを示します。

表 19. `lsarraymemberprogress` の出力 (続き)

属性	値
task	<p>そのアレイ・メンバーが実行するタスクの ID を示します。</p> <ul style="list-style-type: none"> • <code>rebuild</code> は、アレイがコンポーネントのデータすべてをリカバリーすることを示します (データを削除した後で)。 • <code>exchange</code> は、コンポーネントがデータを別のドライブにコピーすることを示します。 • <code>resync</code> は、このメンバーが同期されておらず、前に完了した書き込み操作を実行していることを示します。 • <code>copyback</code> は、このメンバーが、最近アクティブになったアレイ・メンバーにデータをコピー中であることを示します。 <p>注: この値は、分散アレイに適用されます。</p> <p>注: 例えば、ドライブに障害が起きると、アレイは再作成されます。ドライブが障害を起こしていないか、または交換された場合は、コピーバックが行われ、アレイ・メンバーにデータが書き戻されます。</p>
new_drive_id	交換されるドライブの ID。
progress	タスクの完了パーセンテージを示します。
estimated_completion_time	予想されるタスク完了時刻を YYMMDDHHMMSS の形式で示します。完了時刻が不明の場合はブランクです。

簡略な呼び出し例

```
lsarraymemberprogress -delim :
```

結果出力:

```
mdisk_id:mdisk_name:member_id:drive_id:task:new_drive_id:progress:estimated_completion_time
0:mdisk0:2:3:rebuild::50:070301120000
1:mdisk1:0:5:rebuild::51:070301130000
2:mdisk2:4:1:exchange:12:32:070301153500
2:mdisk2:5:16:exchange:13:0:
2:mdisk2:5:17:exchange:14:0:
```

MDisk 修飾の簡略な例

```
lsarraymemberprogress mdisk_2
```

結果出力:

```
mdisk_id:mdisk_name:member_id:drive_id:task:new_drive_id:progress:estimated_completion_time
2:mdisk2:4:1:exchange:12:32:070301153500
2:mdisk2:5:16:exchange:13:0:
2:mdisk2:5:17:exchange:14:0:
```

呼び出し例

```
lsarraymemberprogress
```

結果出力:

mdisk_id	mdisk_name	member_id	drive_id	task	new_drive_id	progress	estimated_completion_time
3	mdisk3	5	1	resync		95	121203193637
3	mdisk3	6	2	rebuild		0	121203234321
3	mdisk3	7	3	exchange 18		0	121204033229

呼び出し例

```
lsarraymemberprogress
```

結果出力:

mdisk_id	mdisk_name	member_id	drive_id	task	new_drive_id	progress	estimated_completion_time
3	mdisk3	4	7	copyback		10	150710165446

lsarrayrecommendation

lsarrayrecommendation コマンドは、指定されたドライブ・クラスおよびドライブ数に関する推奨構成を表示するために使用します。

構文

```
lsarrayrecommendation --driveclass drive_class_id_list --drivecount drive_count_list
                        [-nohdr] [-filtervalue?] [-filtervalue attribute=value] [-delim delimiter]
                        [mdiskgrp_id mdiskgrp_name]
```

パラメーター

-driveclass drive_class_id_list

(必須) アレイについて推奨する 1 つ以上のドライブ・クラスを指定します。 *drive_class_id_list* 値は少なくとも 1 つ指定する必要があります。単一のコマンドで合計 32 個の *drive_class_id_list* 値を指定できますが、それぞれの値をコロン文字 (:) で区切る必要があります。

-drivecount drive_count_list

(必須) 推奨するドライブの数を指定します。 *drive_count* 値は少なくとも 1 つ指定する必要があります。単一のコマンドで合計 32 個の *drive_count* 値を指定できますが、それぞれの値をコロン文字 (:) で区切る必要があります。

要確認: 各 *drive_count* 値は、2 から 128 の間の数値でなければなりません (冗長アレイのみが考慮されます)。

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。 **-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-filtervalue attribute=value

(オプション) 指定した値に一致する 1 つ以上のフィルター属性のリストを指定します。 **-filtervalue?** の説明を参照してください。

注: フィルターによってはワイルドカードを使用できる場合があります。ワイルドカード文字を使用するときは以下の規則が適用されます。

- ワイルドカード文字はアスタリスク (*) です。
- コマンドには最大 1 つのワイルドカードを含めることができます。これは、ストリングの最初または最後の文字である必要があります。
- フィルター項目を二重引用符 (") で囲む必要があります。

-filtervalue?

(オプション) 有効なすべてのフィルター属性をレポートに組み込みます。 **lsarrayrecommendation** コマンドには、以下のフィルター属性が有効です。

- raid_level
- distributed

-filtervalue? パラメーターと一緒に指定したパラメーターは、無視されます。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略ビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目で最大幅に設定されます。詳細ビューでは、データの各項目は別の行に表示されます。見出しが表示される場合は、データと見出しがスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力します。コロン文字 (:) によって簡略ビューのすべてのデータ項目が区切られます (例えば、列はスペースで区切られません)。詳細ビューでは、*delimiter* で指定された区切り文字によってデータと見出しが区切られます。

mdiskgrp_id

mdiskgrp_name

(必須) 推奨するプールの ID または名前。

説明

このコマンドは、特定のドライブ・クラスおよびドライブ数に関するシステム推奨のレイ構成を表示します。

指定されたストレージ・プールが暗号化されている場合は、暗号化されたプールを推奨とし、使用できます。

この表は、出力ビュー・データとして表示される可能性のある属性値を示しています。

表 20. *lsarrayrecommendation* の出力

属性	可能な値
<i>mdiskgrp_id</i>	MDisk グループ ID を示します。
<i>mdiskgrp_name</i>	MDisk グループ名を示します。
<i>drive_class_id</i>	推奨のドライブ・クラス ID を示します。
<i>raid_level</i>	推奨される RAID レベルを示します。
<i>distributed</i>	レイが分散レイの推奨であるかどうかを示します。
<i>min_stripe_width</i>	ストライプ幅の最小値を示します。
<i>max_stripe_width</i>	ストライプ幅の最大値を示します。
<i>stripe_width</i>	このストレージ・プールに推奨されるストライプ・サイズを示します。

表 20. *lsarrayrecommendation* の出力 (続き)

属性	可能な値
rebuild_areas	推奨される再作成領域数を示します。
strip_size	このストレージ・プールに推奨されるストリップ・サイズを示します。
drive_count	構成するアレイド当たりのドライブ数を示します。
array_count	推奨されるドライブ数で作成できるアレイドの数を示します。
capacity	1 つ以上のアレイドについて、仮想化で予期される使用可能容量を示します。

注: 各ドライブ・クラスにおけるデフォルトの推奨は、そのドライブ・クラスの出力にリストされる最初の行です。各ドライブ・クラスの他のすべての行は、推奨順にソートされていません。

呼び出し例

MDisk グループ内に既存のアレイドが他にあるために再作成領域を増やしてストライプ幅を大きくする推奨:

```
lsarrayrecommendation -driveclass 2 -drivecount 60 dist_pool
```

詳細な結果出力

```
mdisk_grp_id mdisk_grp_name drive_class_id raid_level distributed min_stripe_width max_stripe_width stripe_width rebuild_areas strip_size drive_count array_count capacity
0 dist_pool 2 raid6 yes 5 16 12 3 256 40 2 410.1TB
```

呼び出し例

新しい (空の) ストレージ・プールについて、RAID レベルごとに 1 行ずつ使用する推奨を作成:

```
lsarrayrecommendation -driveclass 2 -drivecount 80 mdiskgrp0
```

詳細な結果出力

```
mdisk_grp_id mdisk_grp_name drive_class_id raid_level distributed min_stripe_width max_stripe_width stripe_width rebuild_areas strip_size drive_count array_count capacity
0 mdiskgrp0 2 raid5 yes 3 16 6 2 256 40 2 500.4TB
0 mdiskgrp0 2 raid6 yes 5 16 12 3 256 40 2 400.1TB
0 mdiskgrp0 2 raid5 yes 2 16 8 2 256 40 2 380.1TB
0 mdiskgrp0 2 raid1 no 2 16 2 2 256 10 8 410.1TB
0 mdiskgrp0 2 raid5 no 3 16 10 7 256 10 7 410.1TB
0 mdiskgrp0 2 raid6 no 5 16 10 7 256 10 7 400.1TB
0 mdiskgrp0 2 raid5 no 2 16 8 9 256 8 9 380.1TB
```

呼び出し例

新しい (空の) ストレージ・プールについて、複数のドライブ・クラスに対する推奨を作成:

```
lsarrayrecommendation -driveclass 3:5 -drivecount 80:24 mdiskgrp0
```

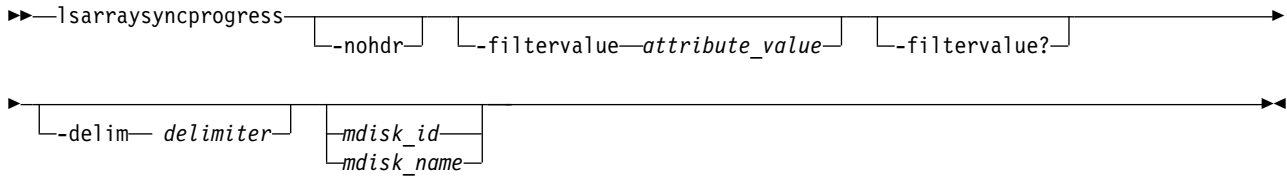
詳細な結果出力

```
mdisk_grp_id mdisk_grp_name drive_class_id raid_level distributed min_stripe_width max_stripe_width stripe_width rebuild_areas strip_size drive_count array_count capacity
0 mdiskgrp0 3 raid5 yes 3 16 6 2 256 40 2 500.4TB
0 mdiskgrp0 3 raid6 yes 5 16 12 3 256 40 2 480.4TB
0 mdiskgrp0 3 raid5 yes 2 16 8 2 256 40 2 450.4TB
0 mdiskgrp0 3 raid1 no 2 16 2 8 256 10 8 400.6TB
0 mdiskgrp0 3 raid5 no 3 16 10 7 256 10 7 500.6TB
0 mdiskgrp0 3 raid6 no 5 16 10 7 256 10 7 480.6TB
0 mdiskgrp0 3 raid5 no 2 16 8 9 256 8 9 450.6TB
0 mdiskgrp0 5 raid5 yes 3 16 6 2 256 12 2 200.7TB
0 mdiskgrp0 5 raid6 yes 5 16 12 3 256 12 2 180.7TB
0 mdiskgrp0 5 raid5 yes 2 16 8 3 256 8 3 150.7TB
0 mdiskgrp0 5 raid1 no 2 16 2 3 256 8 3 100.2TB
0 mdiskgrp0 5 raid5 no 3 16 12 2 256 12 2 200.2TB
0 mdiskgrp0 5 raid6 no 5 16 12 2 256 12 2 180.2TB
0 mdiskgrp0 5 raid5 no 2 16 8 3 256 8 3 150.2TB
```

lsarraysyncprogress

lsarraysyncprogress コマンドは、RAID アレイの同期化状況を表示するために使用します。

構文



パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-filtervalue attribute=value

(オプション) 1 つ以上のフィルターのリストを指定します。フィルター属性値に一致する値をもつオブジェクトのみが表示されます。

注: 一部のフィルターでは、コマンドの入力時にワイルドカードを使用できます。ワイルドカードの使用について、以下の規則が適用されます。

- ワイルドカード文字はアスタリスク (*) です。
- コマンドには最大 1 つのワイルドカードを含めることができます。
- ワイルドカードを使用する場合は、次のようにフィルター項目を二重引用符 (") で囲みます。
`lsarraysyncprogress -filtervalue mdisk_id="1"`

-filtervalue?

(オプション) **-filtervalue** パラメーターの有効なフィルター属性を表示します。

- estimated_completion_time
- mdisk_id
- mdisk_name
- progress

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。 詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

mdisk_id

(オプション) 表示したい MDisk の ID。

mdisk_name
(オプション) 表示したい MDisk のユーザー定義名。

説明

このコマンドは、RAID アレイの同期化状況を表示します。これには、アレイの完全な同期化を目指す内部アクティビティーが含まれます。この表は、表示される可能性がある出力を示しています。

表 21. **lsarraysyncprogress** の出力

属性	値
progress	同期化されたアレイのパーセンテージ。
estimated_completion_time	予想される同期化の完了時刻 (YYMMDDHHMMSS。完了時刻が不明な場合はブランク)。

簡略な呼び出し例

```
lsarraysyncprogress -delim :
```

結果出力:

```
mdisk_id:mdisk_name:progress:estimated_completion_time
0:mdisk0:50:070301120000
1:mdisk1:51:070301130000
2:mdisk2:32:070301153500
```

簡略ビュー (**mdisk2** の MDisk ID で修飾される) の呼び出し例

```
lsarraysyncprogress -delim : mdisk2
```

結果出力:

```
mdisk_id:mdisk_name:progress:estimated_completion_time
2:mdisk2:32:070301153500
```

簡略ビュー (同期 **mdisk10** の MDisk ID で修飾される) の呼び出し例

```
lsarraysyncprogress -delim : mdisk_10
```

結果出力:

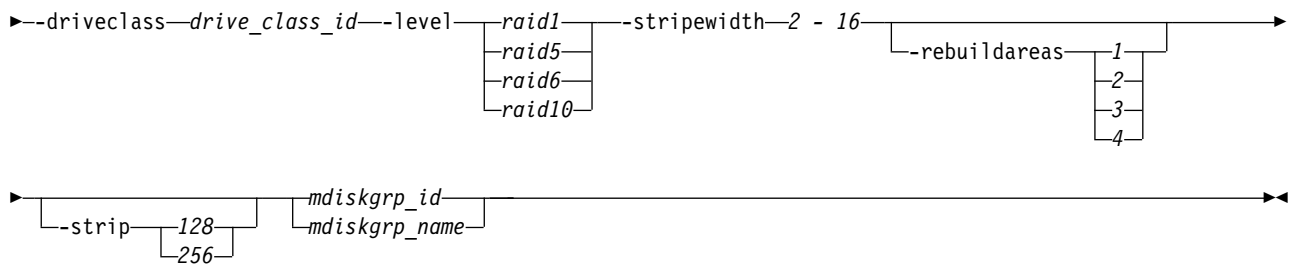
```
mdisk_id:mdisk_name:progress:estimated_completion_time
0:mdisk10:100:
```

lspotentialarraysize

lspotentialarraysize コマンドは、指定された MDisk グループ内の指定されたドライブ数、ドライブ・クラス、および RAID レベルの潜在的なアレイのサイズを表示するために使用します。

構文

```
►►—lspotentialarraysize—┐_nohdr┐┐_delim— delimiter┐—drivecount—3 - 128—►
```



パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略ビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目で最大幅に設定されます。詳細ビューでは、データの各項目は別の行に表示されます。見出しが表示される場合は、データと見出しがスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます (例えば、列の間にスペースは入りません)。詳細ビューでは、*delimiter* で指定された区切り文字によってデータと見出しが区切られます。

-drivecount 3 - 128

(必須) ドライブの数を指定します。値は、3 から 128 までの数値であることが必要です。

-driveclass drive_class_id

(必須) ドライブ・クラスを指定します。*driveclass_id* 値は数値でなければなりません。

-level raid1 | raid5 | raid6 | raid10

(必須) 作成するアレイに、以下のいずれかの RAID レベルを指定します。値は次のとおりです。

- *raid1*
- *raid5*
- *raid6*
- *raid10*

-stripewidth 2 - 16

(必須) 分散ドライブ・セット内の冗長性の単一単位の幅を示します。値は、以下ようになります。

- RAID-1: 2 から 16
- RAID-5: 3 から 16
- RAID-6: 5 から 16
- RAID-10: 2、4、6、8、10、12、14、16 (RAID-10 を分散アレイと一緒に使用することはできません。)

-rebuildareas 1 | 2 | 3 | 4

(オプション) アレイ内の再作成領域の数を指定します。RAID-5 アレイおよび RAID-6 アレイの場合、この値は、1 以上 4 以下であることが必要です。

注: このパラメーターは、分散アレイにのみ適用できます。

-strip 128 | 256

(オプション) 構成するアレイのストリップ・サイズを KiB 単位で指定します。値は、128 または 256 です。

mdiskgrp_id | mdiskgrp_name

(必須) MDisk アレイの ID または名前を示します。

説明

このコマンドは、指定されたドライブ数、クラス、および RAID レベルの潜在的なアレイのサイズを表示します。

このコマンドを使用して、非分散アレイおよび分散アレイの潜在的なサイズを定義することができます。(分散アレイの記述は、**-rebuildareas** を使用することによってトリガーされます。) このコマンドはアレイ作成時に提供される構成オプションを支援し、アレイが構成された場合の単なるアレイ容量の見積もりです。

この表は、出力ビュー・データとして表示される可能性のある属性値を示しています。

表 22. **lspotentialarraysize** の出力

属性	可能な値
capacity	1 つ以上のアレイについて、仮想化で予期される使用可能容量を示します。

分散アレイで少数のドライブを使用する呼び出し例

```
lspotentialarraysize -driveclass 4 -drivecount 40 -level raid5 -stripewidth 6 -rebuildareas 2 mdiskgrp1
```

詳細な結果出力

```
capacity
115.2TB
```

異なるクラスと、なるべく少ない再作成領域を使用する呼び出し例

```
lspotentialarraysize -driveclass 4 -drivecount 100 -level raid5 -stripewidth 8 -strip 128 -rebuildareas 1 mdiskgrp1
```

詳細な結果出力

```
capacity
172.4TB
```

同じクラスを使用し、再作成領域を使用しない呼び出し例

```
lspotentialarraysize -driveclass 4 -drivecount 100 -level raid5 -stripewidth 8 -strip 128 1
```

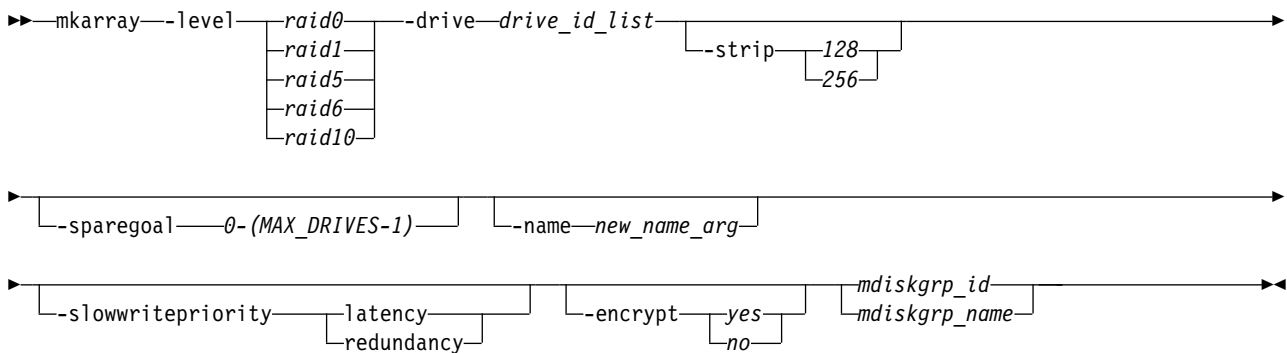
詳細な結果出力

```
capacity
184.3TB
```

mkarray

mkarray コマンドは、MDisk アレイを作成し、それをストレージ・プールに追加するために使用します。このコマンドは、非分散アレイに適用されます。(**mkdistributedarray** コマンドは、分散アレイを作成するために使用します。)

構文



パラメーター

-level

(必須) 作成されるアレイ MDisk の RAID レベルを設定します。

RAID レベルには次の要件が適用されます。

- RAID-0: すべてのメンバー間でデータをストライプします。冗長性は提供されません。
- RAID-1: ミラーリングされたドライブのペア。どちらのドライブからも読み取りが可能です。いずれか一方のドライブに障害が発生しても耐えることができます。
- RAID-5: これらのアレイは、メンバー・ドライブにデータをストライピングすると同時に、各ストライプ上に 1 個のパリティ・ストリップを備えており、1 つのドライブであれば障害が発生しても耐えることができます。
- RAID-6: これらのアレイは、メンバー・ドライブにデータをストライピングすると同時に、各ストライプ上に 2 個のパリティ・ストリップを備えており、2 つのメンバー・ドライブに同時に障害が発生しても耐えることができます。
- RAID-10: これらのアレイは、ミラーリングされた最大 8 個のペアのセットになっており、ミラー間でデータがストライプされています。このアレイでは、各ミラー内の 1 つのドライブの障害を許容することができ、ミラー内の両方のドライブからの読み取りが可能です。(RAID-10 を分散アレイと一緒に使用することはできません。)

制約事項: RAID-5 および RAID-6 は、エンクロージャー・ベース・システムでのみ使用できます。

-drive drive_id_list

(オプション) RAID アレイのメンバーとして使用する、1 つ以上のドライブを識別します。

RAID-1 および RAID-10 アレイの場合、ドライブは、ミラーリングされたドライブ・ペアのシーケンスとして指定されます。例えば、-drive a:b:c:d と指定してアレイを作成する場合、ドライブ b にはドライブ a のミラー・コピーが含まれ、ドライブ d にはドライブ c のミラー・コピーが含まれます。(RAID-10 を分散アレイと一緒に使用することはできません。)

次のリストに、サポートされる各 RAID タイプで許可されるメンバー・ドライブ数を示します。

- RAID-0: 1 個から 8 個のメンバー・ドライブを許可します。

注: 内蔵ドライブは、同じノードに配置されている必要があります。

- RAID-1: 2 個のメンバー・ドライブを許可します。
- RAID-5: エンクロージャー・ベースのシステム専用であり、3 個から 16 個のメンバー・ドライブを許可します。

- RAID-6: エンクロージャー・ベースのシステム専用であり、5 個から 16 個のメンバー・ドライブを許可します。
- RAID-10: 以下のドライブを許可します。
 - 2 個のメンバー
 - 4 個のメンバー
 - 6 個のメンバー
 - 8 個のメンバー
 - 10 個のメンバー
 - 12 個のメンバー
 - 14 個のメンバー
 - 16 個のメンバー

ドライブの各ペアには、入出力グループ内の一方のノードからのドライブが 1 つと、他方のノードからのドライブが 1 つ含まれている必要があります。(RAID-10 を分散アレイと一緒に使用することはできません。)

-strip 128 | 256

(オプション) 作成されるアレイ MDisk のストリップ・サイズ (KB) を設定します。デフォルトは 256 KB です。

-sparegoal 0-(MAX_DRIVES-1)

(オプション) このアレイのメンバーを保護する必要があるスペアの数を設定します。デフォルトは 1 です (デフォルトが 0 の RAID 0 アレイを除きます)。

-namenew_name_arg

(オプション) アレイ MDisk を適用する対象の名前を指定します。

-slowwritepriority latency | redundancy

(オプション) 書き込み操作に時間がかかりすぎている場合に、一時的に冗長性が失われたとしても、アレイが書き込み操作を完了できるようにするかどうかを制御します。

この値は、latency または redundancy のいずれかです。

- latency は、通常の入出力操作に対してこの機能を有効にすることを示します。
- redundancy は、通常の入出力操作に対してこの操作を有効にしないことを示します。

デフォルト値は、既存のアレイの場合は latency モードです。例外として、アレイが RAID-0 の場合は redundancy モードが必須です。

重要: RAID-0 アレイのモードは変更しないでください。

-encrypt yes | no

(オプション) 新規アレイを暗号化済みするかどうかを指定します。値は yes および no です。

lsencryption の status または keyserver_status が enabled に設定されており、アレイを定義する入出力グループ内のすべてのノードが暗号化に対応している場合、このパラメーターはデフォルトで yes になります。

注: この値は、アレイの入出力グループで暗号化が有効になっている場合にのみ yes に設定できます。

mdiskgrp_id | mdiskgrp_name

(必須) 作成されたアレイ MDisk を追加する先のストレージ・プールを (名前または ID で) 識別します。

説明

このコマンドは、アレイ MDisk の RAID アレイを作成し、それをストレージ・プールに追加します。アレイの Tier は自動的に決定されますが、**chmdisk** コマンドを使用して後で変更することができます。

アクティブ/アクティブ関係に使用されるストレージ・プールに追加するアレイ MDisk は、そのストレージ・プール内の他の MDisk と一致している必要があります。

要確認: アレイを子プールに追加する場合は、このコマンドは使用できません。

raid_level が RAID-1 または RAID-10 であり、ドライブ・リストに SAS ポート接続チェーンを共有しないドライブが含まれている場合、アレイはミラーリング・ペアの間のロケーション・バランスを維持しようとします。(RAID-10 を分散アレイと一緒に使用することはできません。)構成変更は、現行のチェーンに応じて、メンバー・ドライブで目標のバランスが取られていない可能性があることを示します。これは、アレイ・メンバーの目標を作成したドライブと、ミラー・パートナーの現行のチェーンの両方に関連しています。

MDisk グループに暗号鍵がある場合、アレイは暗号化されている必要があります。

(アレイを作成するための) 呼び出し例

```
mkarray -level raid0 -drive 0:1:2:3 raid0grp
```

結果出力:

```
MDisk, id [0], successfully created
```

(完全に冗長なアレイを作成するための) 呼び出し例

```
mkarray -level raid1 -drive 4:5 -strip 128 mdiskgrp_4
```

結果出力:

```
MDisk, id [1], successfully created
```

暗号化されたハードウェア上で暗号化されていないアレイを作成するための呼び出し例

```
mkarray -level raid10 -drives 0:1:2:3:4:5 -encrypt no 0
```

結果出力:

```
MDisk, id [1], successfully created
```

テクノロジーまたはトランスポート・プロトコル・タイプのエラーを示す呼び出し例

```
mkarray -drive 1:2 -level raid1 0
```

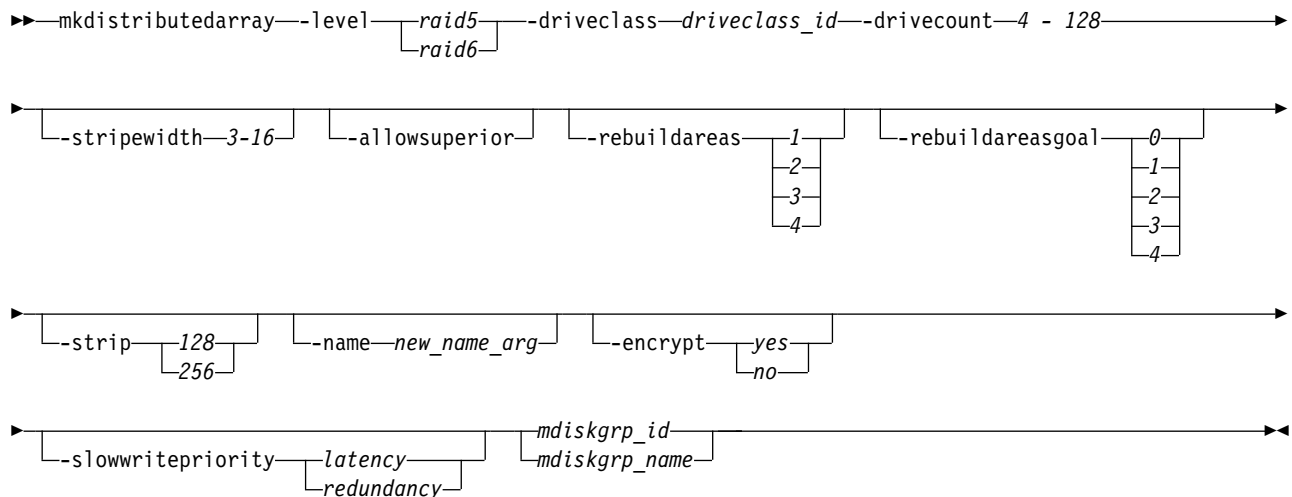
結果出力:

```
CMMVC9289E The command failed because the drives selected have  
an incompatible combination of technology type and transport protocol.
```

mkdistributedarray

mkdistributedarray コマンドは、分散アレイを作成し、それをストレージ・プールに追加するために使用します。(非分散アレイを作成するには、**mkarray** コマンドを使用してください。)

構文



パラメーター

-level *raid5* | *raid6*

(必須) 作成するアレイの RAID レベルを指定します。値は次のとおりです。

- *raid5*
- *raid6*

-driveclass *driveclass_id*

(必須) アレイを作成するために使用するクラスを指定します。*driveclass_id* は数値であることが必要です (**lsdriveclass** コマンドで指定される)。

-drivecount *4 - 128*

(必須) アレイに使用するドライブの数を指定します。最小ドライブ数:

- RAID-5: 4
- RAID-6: 6

-stripwidth *3-16*

(オプション) 分散ドライブ・セット内の冗長性の単一単位の幅を示します。値は、以下のようになります。

- RAID-5: 3 から 16
- RAID-6: 5 から 16

RAID-6 のデフォルトの幅は 12、RAID-5 のデフォルトの幅は 10 です。幅に再作成領域の数を加えたものが、ドライブ数以下でなければなりません。

-allowsuperior

(オプション) アレイの作成時に使用されたドライブ・クラスと完全一致でないドライブ (使用する容量またはテクノロジーが異なるドライブなど) を使用できることを指定します。システムは、ドライブ数に対応する場合は、クラスに最も近いドライブを選択しようとしています。上位のテクノロジー・メンバーを選択する前に、同じテクノロジー・タイプで容量がより大きいメンバーを選択することができます。

注: ドライブ A がドライブ B より上位と見なされるためには、次の条件が満たされている必要があります。

1. ドライブ A と B は `use=candidate` である。

2. ドライブ A と B は同じ入出力グループ内にある。
3. ドライブ A の速度がドライブ B 以上であること。ソリッド・ステート・ドライブ (SSD) は、どのハード・ディスク (HDD) より高速です。SSD の場合、**tech_type tier0_flash** は、**tier1_flash** よりパフォーマンスが優れていると見なされます。
4. ドライブ A の容量がドライブ B 以上であること。
5. ドライブ A のブロック・サイズはドライブ B と等しいかそれ以下。
6. ドライブ A と B が同じトランスポート・プロトコルを使用している。
7. ドライブ A と B の両方がドライブを圧縮していない。あるいは、ドライブ A と B の両方が、物理容量と論理容量が同じドライブを圧縮している。

-rebuildareas 1 | 2 | 3 | 4

(オプション) アレイで利用できるすべてのドライブにわたって分散される予約済み容量を指定します。この容量により、ドライブ障害発生後にデータをリストアします。値は次のとおりです。

- 1
- 2
- 3
- 4

RAID-5 および RAID-6 のアレイの場合、値は 1 から 4 までです。

ドライブ数が増えるにつれて、再作成領域のデフォルトの数が増えます。

注: ストライプ幅に再作成領域の数を加えたものが、合計ドライブ数以下でなければなりません。

-rebuildareasgoal 0 | 1 | 2 | 3 | 4

(オプション) アレイが可用性を維持するために対象にすることができる再作成領域の数を指定します。アレイ内で使用可能な数がこの数値を下回ると、システム・アラートが発行されます。

注: 目標の値は、アレイに指定された再作成領域の数を超えてはなりません。

値は次のとおりです。

- 0
- 1
- 2
- 3
- 4

-strip 128 | 256

(オプション) 構成するアレイのストリップ・サイズを KiB 単位で指定します。値は、128 または 256 です。

注: 128 が指定されており、候補ドライブのサイズが 4 TBより大きい場合、このコマンドは失敗します。

-name new_name_arg

(オプション) アレイの名前を指定します。

-encrypt yes | no

(オプション) 暗号化するアレイを指定します。この値は **yes** と **no** です。**lsencryption** の状況が **enabled** に設定されており、アレイを定義しようとしている入出力グループ内のすべてのノードが暗号化有効である場合、このパラメーターはデフォルトで **yes** になります。

注: この値は、アレイの入出力グループで暗号化が有効になっている場合にのみ **yes** に設定できます。

入出力グループで暗号化がサポートされていないときに **-encrypt yes** を指定すると、コマンドは失敗します。

-slowwritepriority latency | redundancy

(オプション) 書き込み操作に時間がかかりすぎている場合に、一時的に冗長性が失われたとしても、アレイが書き込み操作を完了できるようにするかどうかを制御します。

この値は、**latency** または **redundancy** のいずれかです。

- **latency** は、通常の入出力操作に対してこの機能を有効にすることを示します。
- **redundancy** は、通常の入出力操作に対してこの操作を有効にしないことを示します。

既存のアレイでは、デフォルト値は **latency** モードです。

重要: 値が **latency** の場合、アレイが原因でメンバー・ドライブが (応答時間を維持するために) 非同期になる可能性があります。値が **redundancy** の場合、アレイが原因でメンバー・ドライブが (時間を維持するために) 非同期になる可能性はなく、入出力のパフォーマンスが影響を受けます。

mdiskgrp_id | mdiskgrp_name

(必須) MDisk アレイの ID または名前を示します。

説明

このコマンドは、分散アレイを作成します。

要確認: 暗号化されていないアレイを作成して、暗号化されたストレージ・プールに追加することはできません。

各分散アレイは 16 個のスロットを占有し、これらのスロットは 16 で割り切れる MDisk ID から始まります。詳しくは、**lsmdisk** コマンドを参照してください。

クラス 3 の 40 個のドライブと 3 つの再作成領域を使用するアレイを作成するための呼び出し例

```
mkdistributedarray -level raid6 -driveclass 3 -drivecount 40 -stripewidth 10 -rebuildareas 3 mdiskgrp5
```

詳細な結果出力

```
MDisk, id [16], successfully created
```

ドライブ・クラスを指定してアレイを作成するための呼び出し例

```
mkdistributedarray -level raid5 -driveclass 0 -drivecount 56 -stripewidth 8 -allowsuperior mdiskgrp2
```

詳細な結果出力

```
MDisk, id [32], successfully created
```

2 番目の再作成領域の使用時にエラーをログに記録する最大の再作成領域でアレイを作成するための呼び出し例

```
mkdistributedarray -level raid5 -driveclass 5 -drivecount 60 -rebuildareas 4 -rebuildareasgoal 3 mdiskgrp2
```

詳細な結果出力

```
MDisk, id [16], successfully created
```

入出力パフォーマンスに影響する可能性のあるアレを作成するための呼び出し例

```
mkdistributedarray -driveclass 10 -slowwritepriority redundancy 0
```

詳細な結果出力

```
MDisk, id [32], sucessfully created
```

クラス **3** の **40** 個のドライブと **3** つの再作成領域を使用する暗号化された分散アレを作成するための呼び出し例

```
mkdistributedarray -level raid6 -driveclass 3 -drivecount 40 -stripewidth 10 -rebuildareas 3  
-encrypt yes mdiskgrp5
```

詳細な結果出力

```
MDisk, id [16], sucessfully created
```

recoverarray

recoverarray コマンドは、非活動ドメインのシナリオで特定の破損アレをリカバリーするために使用します。

構文

```
➡ recoverarray [mdisk_id | mdisk_name] ➡
```

パラメーター

mdisk_id

(オプション) リカバリーする特定のアレを (ID によって) 識別します。

mdisk_name

(オプション) リカバリーする特定のアレを (ユーザーが割り当てた名前によって) 識別します。

説明

このコマンドは、特定の破損アレをリカバリーします。アレにあるメタデータは、ドメイン・ノードが失われたときに失われる、進行中または保留中のプラットフォーム書き込みを表します。

呼び出し例

```
recoverarray mdisk_1
```

結果出力:

コマンドが成功する場合、出力はありません。

recoverarraybycluster (廃止)

重要: **recoverarraybycluster** コマンドは廃止されました。代わりに、**recoverarraybysystem** コマンドを使用してください。

recoverarraybysystem

recoverarraybysystem コマンドは、非活動ドメインのシナリオで破損アレイをリカバリーするために使用します。

構文

```
►►—recoverarraybysystem—◄◄
```

パラメーター

なし。

説明

recoverarraybysystem コマンドは、非活動ドメインのシナリオで破損アレイをリカバリーするために使用します。

呼び出し例

recoverarraybysystem

結果出力

コマンドが成功する場合、出力はありません。

rmarray

rmarray コマンドは、アレイ MDisk を構成から除去するために使用します。

構文

```
►►—rmarray—-mdisk—

|                        |
|------------------------|
| <i>mdisk_id_list</i>   |
| <i>mdisk_name_list</i> |

—[-force]—

|                      |
|----------------------|
| <i>mdiskgrp_id</i>   |
| <i>mdiskgrp_name</i> |

—◄◄
```

パラメーター

-mdisk *mdisk_id_list* | *mdisk_name_list*

(必須) ストレージ・プールから除去するアレイ MDisk、またはコロン区切りの MDisk のリストを指定します。

-force

(オプション) ストレージ・プール内で使用済みエクステントをフリー・エクステントにマイグレーションすることによって、MDisk に割り振り済みエクステントがあるときに除去を強制実行します。

mdiskgrp_id | *mdiskgrp_name*

(必須) 作成されたアレイ MDisk を削除する元のストレージ・プールを (名前または ID で) 識別します。

説明

このコマンドは、アレイ MDisk を構成から除去します。 各アレイは、複数の候補ドライブに分割されます。

要確認: 子プールからアレイ MDisk を削除する場合は、このコマンドは使用できません。

注: 圧縮メンバー・ドライブを含むアレイを除去するために **rmarray** が使用されると、すべての圧縮ドライブ・メンバーがフォーマットを実行することになります。フォーマットは、ドライブが使用可能な候補としてオンラインになる前に完了する必要があります。

呼び出し例

```
rmarray -mdisk 6 mdiskgrp_10
```

結果出力:

No feedback

第 4 章 監査ログ・コマンド

監査ログ・コマンドは、コマンド指定および関連データを追跡するために使用します。監査ログは、セキュア・シェル (SSH) セッションまたは 管理 GUI を通して発行されたアクション・コマンドを追跡します。

監査ログ項目は、以下の情報を提供します。

- アクション・コマンドを実行したユーザーの ID
- アクションが可能なコマンド名
- 構成ノードでアクション可能なコマンドが発行された時点のタイム・スタンプ
- アクションが可能なコマンドと共に発行されたパラメーター

次のコマンドは、監査ログに記録されません。

- **dumpconfig**
- **cpdumps**
- **finderr**
- **dumperrlog**

以下の項目も、監査ログに記録されません。

- 失敗したコマンドはログに記録されない
- 結果コード 0 (成功) と 1 (正常に進行中) はいずれもログに記録されない
- ノード・タイプの結果オブジェクト ID (**addnode** コマンドの場合) はログに記録されない
- 表示はログに記録されない

catauditlog

catauditlog コマンドを使用して、監査ログのメモリー内にある内容を表示することができます。

構文

```
➤ catauditlog [-nohdr] [-delim delimiter] [-first number_of_entries_to_return] ➤
```

パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できま

す。コマンド・ラインに `-delim :` と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

-first number_of_entries_to_return
(オプション) 表示する最新項目の数を指定します。

説明

このコマンドは、最新の監査されたコマンドの指定数をリストします。

このコマンドは、メモリー内の監査ログを表示するために使用します。メモリー内の監査ログの内容を現行の構成ノード上のファイルに手動でダンプし、メモリー内の監査ログの内容を消去するには、**dumppauditlog** コマンドを使用します。

監査ログのメモリー内にある部分は、500 項目に制限されています。

メモリー内の監査ログが最大容量に達すると、そのログは構成ノードの `/dumps/audit` ディレクトリーにあるローカル・ファイルに書き込まれます。**catauditlog** コマンドは、監査ログのメモリー内の内容だけを表示します。ディスク上の監査ログは、読み取り可能なテキスト・フォーマットで、特別なコマンドを使用してデコードする必要はありません。

メモリー内のログ項目は自動的にリセットおよび消去され、新しいコマンドを集計することが可能な状態になります。ディスク上の監査ログは、後日の分析が可能になります。

-prefix パラメーターを (`/dumps/audit` ファイルと共に) 指定した **lsdumps** コマンドは、ディスク上のファイルをリストするのに使用できます。

コマンドは、実行時にメモリー内の監査ログに記録されます。メモリー内の監査ログが満杯になると、自動的に監査ログ・ファイルにダンプされて、メモリー内の監査ログは消去されます。

呼び出し例

次の例は、最新の 5 個の監査ログ項目をリストします。

`catauditlog -delim : -first 5`

結果出力:

audit_seq_no	timestamp	cluster_user	challenge	source_panel	target_panel	ssh_ip_address	result	res_obj_id	action_cmd
0	160313152255	superuser		7830619-2	7830619-2		0	0	satask restartservice -
1	160313152303	superuser		01-2	01-1	9.174.187.11	0	0	satask chnodeled -on 0
2	160313152312	superuser		01-1	01-2	9.174.187.11	0	0	satask chnodeled -on 0
3	160313152314	superuser		01-1	01-1	9.174.187.11	0	0	satask chnodeled -on
4	160313152316	superuser				9.174.187.11	0	0	svctask chenclosure -m
5	160313152349	superuser				9.174.187.11	0	0	svctask mkmdiskgrp -ext
6	160313152352	superuser				9.174.187.11	0	0	svctask mkarray -level

dumppauditlog

dumppauditlog コマンドを使用して、メモリー内の監査ログの内容をリセット、または消去できます。監査ログの内容は、現行の構成ノードの `/dumps/audit` ディレクトリー内のファイルに送られます。

構文

パラメーター

パラメーターはありません。

説明

このコマンドは、監査ログの内容を、システム内の現行の構成ノード上のファイルにダンプします。また、このコマンドは監査ログの内容の消去も行います。このコマンドは、新規の監査ログの最初の項目として記録されます。

メモリー内の監査ログの内容を現行の構成ノード上のファイルに手動でダンプし、メモリー内の監査ログの内容を消去するには、このコマンドを使用します。メモリー内の監査ログを表示するには、**catauditlog** コマンドを使用します。

監査ログのダンプは、自動的に `/dumps/audit` ディレクトリーに保持されます。監査ログのダンプにはローカル・ファイル・システムのスペースが使用され、そのスペースは、システム内のいずれのノードでも 200 MB に制限されます。このスペースの限度は、`/dumps/audit` ディレクトリーのスペースが 200 MB 未満に削減されるよう最小の数の古い監査ログ・ダンプ・ファイルを削除することによって、自動的に維持されます。この削除は、システム内のすべてのノードで 1 日 1 回行われます。最も小さい監査ログ・シーケンス番号を持っている監査ログのダンプ・ファイルが最も古いとみなされます。また、シーケンス番号にかかわらず、現行のシステム ID 番号と一致しない ID 番号を持つ監査ログ・ダンプ・ファイルは、システム ID に一致するファイルよりも古いものと見なされます。

ダンプを実行する (または、ノード間でダンプ・ファイルをコピーする) 以外に、監査ディレクトリーの内容を変更することはできません。ダンプ・ファイル名は、次のフォーマットで自動的に生成されます。

```
auditlog_firstseq_lastseq_timestamp_clusterid
```

ここで、

- *firstseq* は、ログ内の最初の項目の監査ログ・シーケンス番号です。
- *lastseq* は、ログ内の最後の項目の監査シーケンス番号です。
- *timestamp* は、ダンプされる監査ログの最後の項目のタイム・スタンプです。
- *clusterid* は、ダンプが作成された時点でのクラスター化システム ID です。
- *challenge* により、*sra_privileged* ユーザーは特定のコマンドを誰が発行したか判別することができます。
- *source_panel* は、ダンプされる監査ログのソース・パネル ID です。
- *target_panel* は、ダンプされる監査ログのターゲット・パネル ID を示します。

監査ログのダンプ・ファイル名は変更できません。

ダンプ・ファイル内の監査ログ項目は、**catauditlog** コマンドで表示される情報と同じ情報を含んでいますが、**dumppauditlog** コマンドは、1 行に 1 フィールドの形で情報を表示します。**lsdumps** コマンドは、クラスター化システム内のノード上の有効な監査ログ・ダンプのリストを表示します。

サンプルの監査ログ項目:

```
Auditlog Entry 0
  Sequence Num   : 0
  Timestamp      : Sun Mar 13 15:22:55 2016
                  : Epoch + 1457882575
```

```
Cluster User      : superuser
Challenge         :
SSH IP Address    :
Result Code       : 0
Result Obj ID     : 0
Action Cmd        : satask restartservice -service tomcat
Source_Panel      : 7830619-2
Target_Panel      : 7830619-2
```

呼び出し例

`dumppauditlog`

結果出力:

No feedback

lsauditlogdumps (非推奨)

lsauditlogdumps コマンドは推奨されません。特定のダンプ・ディレクトリー内のファイルのリストを表示するには、**lsdumps** コマンドを使用してください。

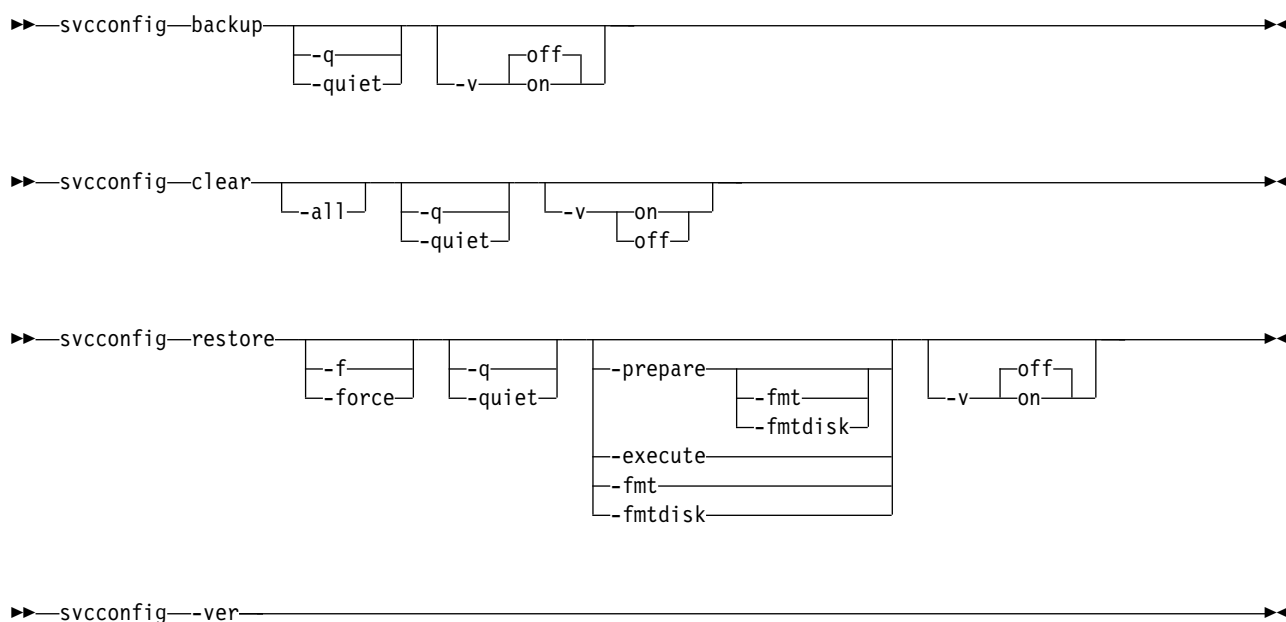
第 5 章 バックアップおよびリストア・コマンド

バックアップ・コマンドおよびリストア・コマンドは、システムに関する構成情報をバックアップおよびリストアするために使用します。

svcconfig

svcconfig コマンドのヘルプ・オプションは、**svcconfig** コマンドとアクションの構文について要約情報を取得するために使用します。このコマンドは、システムの作成後であればいつでも入力できます。

構文



パラメーター

backup

(オプション) /tmp ディレクトリーに現行のシステム構成を保存します。

-quiet

(オプション) コンソールの標準出力 (STDOUT) メッセージを抑止します。

clear

(オプション) /tmp ディレクトリー内のファイルを消去します。

-all

(オプション) すべての構成ファイルを消去します。

-f | force

(オプション) 可能な場合、強制的に処理を続行します。

-q | quiet

(オプション) コンソール出力 (STDOUT) を抑制します。

restore

(オプション) /tmp ディレクトリー内のバックアップ構成と比較して、現行構成を検査します。

-prepare -fmt | fmtdisk

(オプション) svc.config.backup.xml の情報に対して現行構成を検証し、svc.config.restore.sh での処理のためにコマンドを準備した後、svc.config.restore.prepare 内にイベントのログを生成します。

-execute

(オプション) コマンド・スクリプト svc.config.restore.sh を実行し、イベントのログを svc.config.restore.execute.log 内に生成します。

-fmt

(オプション) ボリュームを使用する前にフォーマットすることを指定します。発行するすべての **mkvdisk** コマンドに **-fmt** オプションを組み込みます。**-fmt** を **-execute** と一緒に指定することはできません。

-fmtdisk

(オプション) ボリュームを使用する前にフォーマットすることを指定します。**-fmtdisk** を **-execute** と一緒に指定することはできません。

-v on | off

詳細出力を作成します (on)。デフォルトは通常出力です (off)。

-ver

(必須) **svconfig** コマンドのバージョン番号を返します。

説明

このコマンドは、svconfig の構文に関するヘルプを提供します。

呼び出し例

```
svconfig -ver
svconfig -?
svconfig backup
```

svconfig backup

backup コマンドは、構成をバックアップするために使用します。このコマンドは、システムの作成後であればいつでも入力できます。

構文



パラメーター

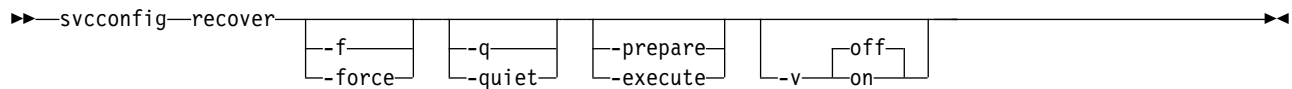
-quiet

(オプション) コンソールの標準出力 (STDOUT) メッセージを抑制します。

-v on | off

(オプション) 通常 (off、デフォルト状態) または詳細 (on) コマンド・メッセージを表示します。

構文



パラメーター

-execute

(オプション) コマンド・スクリプト `svc.config.recover.sh` を実行し、イベントのログを `svc.config.recover.execute.log` 内に生成します。

-f, -force

(オプション) 可能な場合、強制的に処理を続行します。

-prepare

(オプション) 現行の構成を、リカバリーする構成の `svc.config.backup.xml` の情報と照合して確認します。`svc.config.recover.sh` での処理のためにコマンドを準備し、`svc.config.recover.prepare.log` 内にイベントのログを生成します。

-q, -quiet

(オプション) コンソール出力 (STDOUT) を抑制します。

-v on, -v off

(オプション) 詳細出力を作成します (on)。デフォルトは通常出力です (off)。

説明

recover コマンドは、構成ファイル・フォルダー内の `svc.config.backup.xml` ファイル、および関連付けられた `.key` ファイル (存在する場合) からターゲット・システム構成をリカバリーします。

このリカバリー操作は、2 つのフェーズ (準備と実行) で実行されます。**-prepare** オプションと **-execute** オプションのどちらも指定しない場合、コマンドは両方のフェーズを順に実行し、単一のイベント・ログ `svc.config.recover.log` のみが生成されます。

構成ファイル・ディレクトリーは `/tmp` です。

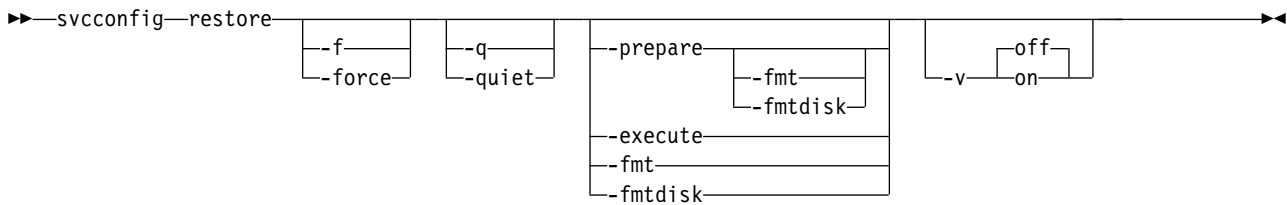
呼び出し例

```
svconfig recover -prepare
svconfig recover -execute
```

svconfig restore

restore コマンドは、システムを以前の構成に復元するために使用します。このコマンドは、`/tmp` フォルダー内の構成ファイルを使用します。

構文



パラメーター

-f | force

(オプション) 可能な場合、強制的に処理を続行します。

-q | quiet

(オプション) コンソール出力 (STDOUT) を抑制します。

-prepare -fmt | fmtdisk

(オプション) svc.config.backup.xml 内の情報に照らして現行構成を検証し、svc.config.restore.sh での処理のためにコマンドを準備し、svc.config.restore.prepare 内にイベントのログを生成します。

-execute

(オプション) コマンド・スクリプト svc.config.restore.sh を実行し、イベントのログを svc.config.restore.execute.log 内に生成します。

-fmt

(オプション) ボリュームを使用前にフォーマットする必要があることを指定します。発行するすべての **mkvdisk** コマンドに **-fmtdisk** オプションを組み込みます。**-fmt** を **-execute** と一緒に指定することはできません。

-fmtdisk

(オプション) ボリュームを使用前にフォーマットする必要があることを指定します。**-fmtdisk** を **-execute** と一緒に指定することはできません。

-v on | off

(オプション) 詳細出力を作成します (on)。デフォルトは通常出力です (off)。

説明

restore コマンドは、/tmp フォルダ内の svc.config.backup.xml ファイルからターゲット・システム構成をリストアします。**-prepare** オプションと **-execute** オプションのどちらも指定しない場合、コマンドは両方のフェーズを順に実行し、単一のイベント・ログ svc.config.restore.log のみが生成されます。

この復元操作は T4 (Tier 4) リカバリーとも呼ばれ、開始したばかりのシステムでのみ使用できます。この復元操作は、ストレージ・プールやボリュームなどの非自動オブジェクトが既に構成されているシステムでは使用できません。

この復元操作は、2 つのフェーズ (準備と実行) で実行されます。

この処理中にノードが追加されると、コマンドは一時 (8 分間) 停止し、そのことを実行時にユーザーに通知します。

呼び出し例

```
svcconfig restore
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

```
svcconfig restore -prepare -fmt
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

```
svcconfig restore -execute
```

結果出力:

No feedback

第 6 章 クラウド・コマンド

クラウド・コマンドは、クラウド関連オブジェクトに関する詳細を作成、変更、またはリストするために使用します。クラウド・コマンドは、システム・クラウドおよび SAN ボリューム・コントローラー システムに関する詳細を作成、変更、またはリストするために使用します。

cfgcloudcallhome

cfgcloudcallhome コマンドは、システム上でインターネット・プロトコル (IP) クォーラム・サーバーを Simple Mail Transfer Protocol (SMTP) サーバーとして使用して、E メール機能と測定機能を構成するために使用します。このコマンドは、IBM Spectrum Virtualize for Public Cloud 専用です。

構文

►►—cfgcloudcallhome—username—key—ip—ibmcustomer—ibmcountry—◄◄

パラメーター

-username

(必須) IBM Cloud アプリケーション・プログラミング・インターフェース (API) のユーザー名を指定します。

-key

(必須) IBM Cloud API キーを指定します。

-ip

(必須) IP クォーラム・サーバーの IP アドレスを指定します。

-ibmcustomer

(必須) ソフトウェア・ライセンスが自動的にライセンス・データベースに追加されたときに割り当てられるお客様番号を指定します。この値は、7 桁から 10 桁の数値でなければなりません。

-ibmcountry

(必須) ライセンスとコール・ホーム・システムに使用される国 ID を指定します。この値は、3 桁の数値またはブランクです。

説明

このコマンドは、システム上でインターネット・プロトコル (IP) クォーラム・サーバーを Simple Mail Transfer Protocol (SMTP) サーバーとして使用して、E メール機能および請求機能を構成します。

呼び出し例

```
# cfgcloudcallhome -username callhome1@de.ibm.com -key xxxxx -ip  
192.168.0.1 -ibmcustomer 12345678 -ibmcountry 886
```

以下の出力が表示されます。

なし

cfgcloudstorage

cfgcloudstorage コマンドは、IBM Cloud ストレージを構成するために使用します。このコマンドは、IBM Spectrum Virtualize for Public Cloud 専用です。

構文

```
►►—cfgcloudstorage—-username—-key—-storage—-srcportid—◄◄
```

パラメーター

-username

IBM Cloud アプリケーション・プログラミング・インターフェース (API) のユーザー名を指定します。

-key

IBM Cloud API キーを指定します。

-storage

IBM Cloud ストレージ名を指定します。

-srcportid

ノード・ポート ID を指定します。

説明

このコマンドは、IBM Cloud バックエンド・ストレージを構成します。

呼び出し例

```
cfgcloudstorage
```

以下の出力が表示されます。

```
No feedback
```

querycloudstoragecandidate

querycloudstoragecandidate コマンドは、システムにマップされている IBM Cloud ストレージの候補を照会するために使用します。このコマンドは、IBM Spectrum Virtualize for Public Cloud 専用です。

構文

```
►►—querycloudstoragecandidate—[—-username—] [—-key—]◄◄
```

パラメーター

-username

(オプション) IBM Cloud API ユーザー名。

-key

(オプション) IBM Spectrum Virtualize for Public Cloud API キー。

説明

このコマンドは、クラスター化システムにマップされている IBM Cloud ストレージの候補を照会するために使用します。

この表は、出力ビュー・データとして表示される可能性のある属性値について説明しています。

表 23. **querycloudstoragecandidate** の出力

属性	説明
storage	候補ストレージの名前を示します。
datacenter	ストレージが属するデータ・センターを示します。
storage_type	「Endurance」または「Performance」のいずれかのタイプを示します。ストレージ・タイプは、購入時のストレージ・タイプによって決まります。
iops	IOPS の合計を示します。
capacity_gb	購入時のストレージの容量を示します。

querycloudstoragecandidate の呼び出し例

```
$ querycloudstoragecandidate -usr qingyuanhou -key xxxxx
```

以下の出力が表示されます。

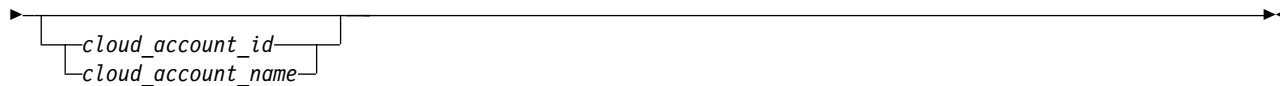
storage	datacenter	storage_type	iops	capacity_gb
IBM01SEL571877-10	lon02	ENDURANCE	4000	100
IBM01SEL571877-11	lon02	ENDURANCE	4000	100
IBM01SEL571877-12	lon02	PERFORMANCE	40000	40

chcloudaccountawss3

chcloudaccountawss3 コマンドは、(Amazon S3 ストレージを使用する) クラウド・アカウントのパラメーターまたはモードを変更するために使用します。

構文

```
➤ chcloudaccountawss3 -name name -accesskeyid aws_access_key_id
-secretaccesskey aws_secret_access_key -ignorefailures
-mode -import
normal -certificate path_to_certificate -nocertificate -refresh
-importsystem import_system_id
-upbandwidthmbits upbandwidth_limit_in_mb
-downbandwidthmbits downbandwidth_limit_in_mb -resetusagehistory
```



パラメーター

-name *name*

(オプション) 新規または変更されたクラウド・アカウント名を指定します。値は、英数字値であることが必要です。

-accesskeyid *aws_access_key_id*

(オプション) Amazon Web Services (AWS) アクセス・キーのパブリック部分の値を指定します。このアクセス・キーは、クラウド・ストレージにアクセスするために使用します。

-secretaccesskey *aws_secret_access_key*

(オプション) Amazon Web Services (AWS) アクセス・キーのプライベート部分の値を指定します。このアクセス・キーは、システムがクラウド・ストレージへのアクセスに使用する AWS ユーザー用です。

-ignorefailures

(オプション) 新しいアクセス・キーが機能するかどうかにかかわらず、アクセス・キーを変更します。

-mode *import* | *normal*

(オプション) 新規または変更されたクラウド・アカウント・モードを指定します。値は、*import* または *normal* です。

-importsystem *import_system_id*

(オプション) システムのデータがインポートされることを指定します。

注: 最初に **-mode** *import* を指定する必要があります。

-certificate *path_to_certificate*

(オプション) 新規または変更されたクラウド・アカウント・ストレージに対する認証時に使用する SSL 証明書のパスを指定します。この値は、1 文字から 255 文字の英数字ストリング (base64 でエンコードされた PEM 形式) であることが必要です。

-nocertificate

(オプション) 新規または変更されたクラウド・アカウント・ストレージに対する認証に使用されたカスタム SSL 証明書を使用してシステムを停止することを指定します。

-refresh

(オプション) システム・インポート候補のリフレッシュを指定します。アカウントが *import* モードである場合、このパラメーターは、インポートに使用可能なデータのリフレッシュを指定します。

-downbandwidthmbits *downbandwidth_limit_in_mb*

(オプション) ダウンロード帯域幅の制限をメガビット/秒 (Mbps) で指定します。この値は 1 から 10240 までの数値でなければなりません。

-upbandwidthmbits *upbandwidth_limit_in_mb*

(オプション) アップロード帯域幅の制限をメガビット/秒 (Mbps) で指定します。この値は 1 から 10240 までの数値でなければなりません。

-resetusagehistory

(オプション) 使用履歴を (0 に) リセットします。クラウド・アカウントで消費されるスペースが反映されるストレージ使用量は累積データです。つまり、現在日の行 (0th 行) に留まります。

cloud_account_id | *cloud_account_name*

(必須) 変更するクラウド・アカウント ID または名前を指定します。ID の値は数値、名前の値は英数字ストリングでなければなりません。

説明

このコマンドは、Amazon S3 ストレージを使用するクラウド・アカウント (**mk1cloudaccountawss3** を使用して作成) についてのパラメーターを変更します。

-mode パラメーター、**-refresh** パラメーター、およびいずれかのユーザー資格情報パラメーター・グループは同時に指定できません。

提供された資格情報が認証を提供しない場合、このコマンドは失敗し、変更は行われません。資格情報には次のものがあります。

- **-accesskeyid**
- **-secretaccesskey**
- **-certificate** または **nocertificate**

例えば、ネットワークがダウンすると、システムは、新しい秘密アクセス・キーが有効であることを確認できず、コマンドは失敗します。この機能を上書きするには、**-ignorefailures** を指定します。無効な資格情報を指定するときに、**-ignorefailures** を指定すると、オンラインのアカウントがオフラインになり、認証の失敗を記述するエラーがエラー・ログに生成されます。

秘密アクセス・キーは重要なシステム情報であり、暗号化形式で保管されます。システム・ダンプで使用不可であり、監査ログでは、6 つのハッシュ (「#」) シンボルで置き換えられます。

オフライン・アカウントに対してこのコマンドを指定し、これらの新しい詳細情報により、アカウントが機能し始める場合 (例えば、期限切れのパスワードを入力すると)、アカウントがオンラインになります。

アカウントがシステム・ボリュームで使用されていない場合、モードを変更する必要があります。モードの変更には、アカウントがオンラインであり、システムがクラウド・サーバーと通信できることが必要です。

注: 以下の最大数が可能です。

- システムあたり 1 つのクラウド・アカウント。
- クラウド・スナップショットが有効可能な状態でボリュームは 1024 個。
- ボリューム当たり 256 個のクラウド・スナップショット。
- 512 ボリューム・グループ。

呼び出し例

```
chcloudaccountawss3 -name myamazon cloudaccount0
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

```
chcloudaccountawss3 -mode import -importsystem 000002007D40A162 0
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

```
chcloudaccountawss3 -upbandwidthmbits 100 -downbandwidthmbits 100 cloudaccount0
```

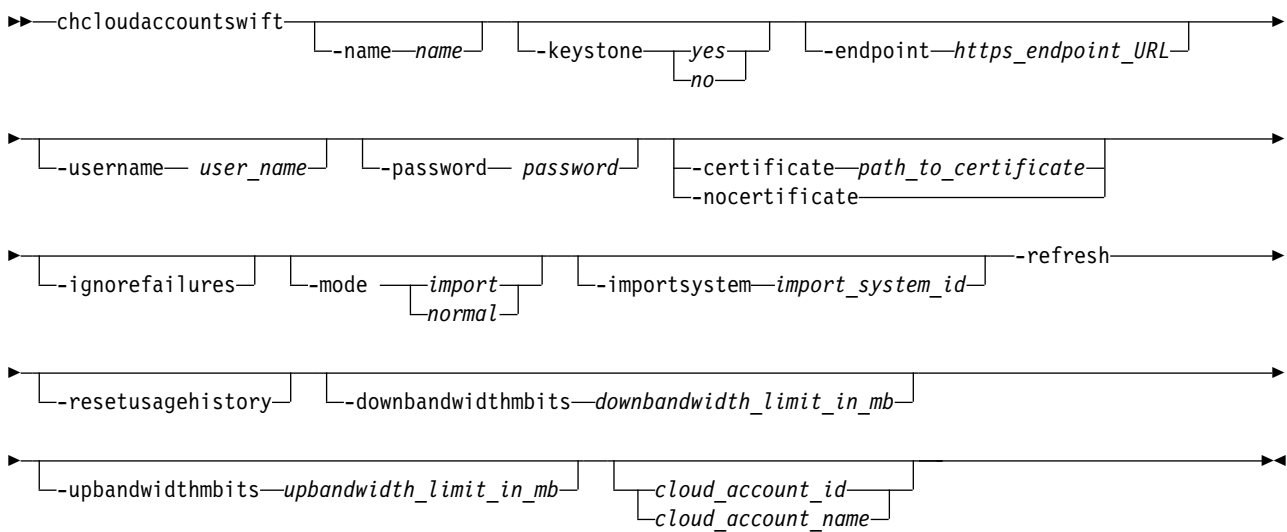
結果出力:

No feedback

chcloudaccountswift

chcloudaccountswift コマンドを使用して、(OpenStack Swift ストレージを使用する) クラウド・アカウントのパラメーターまたはモードを変更します。

構文



パラメーター

-name *name*

(オプション) クラウド・アカウント・ストレージへのアクセスに必要な新規または変更された OpenStack 名を指定します。値は、英数字値であることが必要です。

-keystone *yes* | *no*

(オプション) keystone 認証を使用することを指定します。値は *yes* または *no* です。

-endpoint *https_endpoint_URL*

(オプション) クラウド・アカウントの変更する URL (システムがオブジェクト・ストレージにアクセスするのに使用する) を指定します。OpenStack Keystone 認証が使用される場合、指定される URL は、Keystone 認証用の URL でなければなりません。Keystone 認証が使用されない場合、指定される URL は、Swift アカウント用の URL でなければなりません。この値は、8 文字から 128 文字で、有効な URL アドレスであることが必要です。

-username *user_name*

(オプション) システムがクラウド・アカウント・ストレージへのアクセスに必要とする OpenStack ユーザー名を指定します。

-password *password*

(オプション) クラウド・ストレージに対して認証するのに使用するパスワード値を指定します。IBM

Cloud アカウントの場合、このパスワードはアプリケーション・プログラミング・インターフェース (API) 鍵です。この値は 1 文字から 64 文字の英数字であることが必要で、先頭や末尾にスペースがあってはなりません。

-certificate path_to_certificate

(オプション) 新規または変更されたクラウド・アカウント・ストレージに対する認証時に使用する SSL 証明書のパスを指定します。この値は、1 文字から 255 文字の英数字ストリング (base64 でエンコードされた PEM 形式) であることが必要です。

-nocertificate

(オプション) 新規または変更されたクラウド・アカウント・ストレージに対する認証に使用されたカスタム SSL 証明書を使用してシステムを停止することを指定します。

-ignorefailures

(オプション) 新規のアクセス・キーが機能するかどうかにかかわらず、アクセス・キーが変更されることを指定します。

-mode import | normal

(オプション) 新規または変更されたクラウド・アカウント・モードを指定します。値は、import または normal です。

-importsystem import_system_id

(オプション) システムのデータがインポートされることを指定します。

注: 最初に -mode import を指定する必要があります。

-refresh

(オプション) システム・インポート候補のリフレッシュを指定します。アカウントが import モードである場合、このパラメーターは、インポートに使用可能なデータのリフレッシュを指定します。

-downbandwidthbits downbandwidth_limit_in_mb

(オプション) ダウンロード帯域幅の制限をメガビット/秒 (Mbps) で指定します。この値は 1 から 10240 までの数値でなければなりません。

-upbandwidthbits upbandwidth_limit_in_mb

(オプション) アップロード帯域幅の制限をメガビット/秒 (Mbps) で指定します。この値は 1 から 10240 までの数値でなければなりません。

-resetusagehistory

(オプション) 使用履歴を (0 に) リセットします。クラウド・アカウントで消費されるスペースが反映されるストレージ使用量は累積データです。つまり、現在日の行 (0th 行) に留まります。

cloud_account_id | cloud_account_name

(必須) 変更するクラウド・アカウント ID または名前を指定します。ID の値は数値、名前の値は英数字ストリングでなければなりません。

説明

このコマンドは、OpenStack Swift ストレージを使用するクラウド・アカウント (**mkcloudaccountswift** コマンドを使用して作成されたもの) のパラメーターを変更します。

少なくとも 1 つのパラメーターを設定する必要があります。

-mode パラメーター、**-refresh** パラメーター、およびいずれかのユーザー資格情報パラメーター・グループは同時に指定できません。資格情報には次のものがあります。

- **-keystone**

- **-endpoint**
- **-username**
- **-password**
- **-certificate** または **nocertificate**

指定された認証資格情報が失敗する場合、このコマンドは失敗します。例えば、ネットワークがダウンすると、システムは、`secretaccesskey` が有効であることを確認できません (コマンドは失敗します)。この機能をオーバーライドするには、**-ignorefailures** を指定します。誤った資格情報と **-ignorefailures** パラメーターを指定すると、オンラインのアカウントがオフラインになり、認証の失敗を記述するエラーがログに生成されます。

パスワードは、機密のシステム情報として扱われます。暗号化形式で保管され、システム・ダンプでは使用できません。監査ログでは、6 つのハッシュ (「#」) シンボルで置き換えられます。

証明書が提供され、コマンドが成功すると、証明書ファイルはローカル・ファイル・システムから削除されます。

このコマンドをオフライン・アカウントに対して指定し、これらの新しい詳細によってアカウントが機能を開始できるようになった場合 (例えば、期限切れになったパスワードに対して新規パスワードを入力した場合)、アカウントはオンラインになります。

アカウントがシステム・ボリュームで使用されていない場合、モードを変更できます。モードの変更には、アカウントがオンラインであり、システムがクラウド・サーバーと通信できる必要があります。

注: 以下の最大数が可能です。

- システムあたり 1 つのクラウド・アカウント
- クラウド・スナップショットが有効可能な状態でボリュームは 1024 個
- ボリューム当たり 256 個のクラウド・スナップショット
- 512 ボリューム・グループ

呼び出し例

```
chcloudaccountswift -certificate /tmp/new-cert.pem -ignorefailures mysswift
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

```
chcloudaccountswift -mode import -importsystem 000002007D40A162 0
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

```
chcloudaccountawss3 -username newuser -password simpsons 0
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

```
chcloudaccountswift -upbandwidthmbits 100 -downbandwidthmbits 100 cloudaccount0
```

結果出力:

No feedback

chcloudcallhome

chcloudcallhome コマンドは、クラウド・コール・ホーム機能を有効または無効にするために使用します。

構文

```
▶▶ chcloudcallhome [-enable] [-disable] ▶▶
```

パラメーター

-enable

(必須) コール・ホーム・データはクラウドに直接送信されます。このパラメーターはデフォルト設定です。

-disable

(必須) コール・ホーム・データはクラウドに送信されません。

説明

このコマンドでは、クラウド・コール・ホームの構成変更を行うことができます。

注: **-enable** パラメーターと **-disable** パラメーターを同時に指定することはできません。

呼び出し例

```
chcloudcallhome -enable
```

以下の出力が表示されます。

No feedback

lscloudaccount

lscloudaccount コマンドは、構成済みのクラウド・アカウントに関する情報を表示するために使用します。

構文

```
▶▶ lscloudaccount [-nohdr] [-delim delimiter] [cloud_account_id cloud_account_name] ▶▶
```

パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間の空白は発生しません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

`cloud_account_id | cloud_account_name`

(オプション) アカウントの詳細ビューの名前または ID を指定します。

説明

このコマンドは、構成済みのクラウド・アカウントに関する情報を表示します。

この表は、出力ビュー・データとして表示される可能性のある属性値を示します。

表 24. **lscloudaccount** の出力

属性	説明
id	クラウド・アカウント ID を示します。この値は数値です。
name	クラウド・アカウント名を示します。この値は英数字ストリングです。
type	クラウド・アカウント・プロバイダーを示します。値は、aws3 または swift です。
status	クラウド・アカウントの状況を示します。値は、online または offline です。
mode	クラウド・アカウントのモードを示します。値は、normal または import です。
active_volume_count	システム内でアカウントを使用するボリュームの数を示します。値は数値でなければなりません。
backup_volume_count	クラウド・アカウントにバックアップされたボリュームの数を示します。値は数値である必要があります。
import_system_id	データのインポート元となるシステムのシステム ID を示します。この値は、16 文字の大文字 16 進数 (またはブランク) でなければなりません。
import_system_name	データのインポート元となるシステムの名前を示します。値は、英数字ストリング (または、ブランク) である必要があります。
error_sequence_number	(オフライン・アカウントの) エラーを示します。値は、数値 (またはブランク) でなければなりません。
refreshing	システムがクラウド・ストレージ・ビューを最新表示するかどうかを示します (import モードのアカウントの場合)。値は yes または no です。
backup_timestamp	最新のバックアップのタイム・スタンプを示します。値は、YYMMDDHHMMSS 形式 (または、ブランク) である必要があります。
certificate	証明書を使用するアカウントに対して SSL が構成されているかどうかを示します。値は yes または no です。

表 24. `lscloudaccount` の出力 (続き)

属性	説明
<code>certificate_expiry</code>	証明書の有効期限が切れる日付と時刻を示します。この値は空白であるか、Dec 7 10:07:59 2015 GMT の形式でなければなりません。
<code>endpoint</code>	swift アカウントのエンドポイント URL を示します。この値は、有効な URL (または空白) であることが必要です。
<code>awss3_bucket_prefix</code>	S3 アカウントに使用されるバケット接頭部を示します。この値は、有効なバケット接頭部 (または空白) であることが必要です。
<code>awss3_access_key_id</code>	S3 アカウントのユーザー・アクセス・キー ID を示します。この値は、有効なアクセス・キー ID (または空白) であることが必要です。
<code>awss3_region</code>	S3 アカウントのクラウド・ストレージに選択された領域を示します。この値は、有効な AWS 領域 (または空白) であることが必要です。
<code>swift_keystone</code>	keystone 認証が使用中であるかどうかを示します。この値は yes または no でなければなりません。
<code>swift_container_prefix</code>	swift アカウントのコンテナ接頭部を示します。この値は、有効なコンテナ接頭部または空白であることが必要です。
<code>swift_tenant_name</code>	swift アカウントの認証に使用されるテナント名を示します。この値は、有効なテナント名 (または空白) であることが必要です。
<code>swift_user_name</code>	swift アカウントの認証に使用されるユーザー名を示します。この値は、有効なユーザー名 (または空白) であることが必要です。
<code>encrypt</code>	クラウド・アカウントの暗号化状況を示します。値は yes および no です。

簡略な呼び出し例

```
lscloudaccount
```

結果出力:

```
id name      type  status mode  active_volume_count backup_volume_count import_system_id import_system_name error
0 importer  swift online import 2                123                000002007D40A162 cluster1
```

詳細な呼び出し例

```
lscloudaccount 1
```

結果出力:

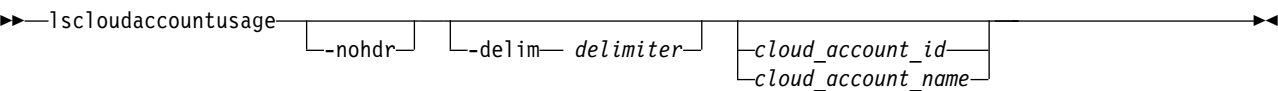
```
id 0
name varyja
type swift
status online
mode normal
active_volume_count 0
backup_volume_count 1
import_system_id
import_system_name
error_sequence_number
refreshing no
backup_timestamp 151021114002
certificate yes
certificate_expiry Dec 7 10:07:59 2017 GMT
endpoint https://thesecurecloud.company.com:4000/auth/v3.0
awss3_bucket_prefix
awss3_access_key_id
awss3_region
```

```
swift_keystone yes
swift_container_prefix svc-1
swift_tenant_name mytenant
swift_user_name storeman
```

lscloudaccountusage

lscloudaccountusage コマンドは、構成済みのクラウド・ストレージ・アカウントに関する使用情報をリストするために使用します。

構文



パラメーター

-nohdr
(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter
(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間の空白は発生しません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

cloud_account_id | cloud_account_name
(オプション) 詳細をリストする対象のクラウド・アカウントを指定します。ID 値は数値、名前値は英数字ストリングでなければなりません。

説明

このコマンドは、構成済みのクラウド・ストレージ・アカウントに関する使用情報を表示します。この情報には、請求可能なりソース使用量が含まれます。

この表は、出力ビュー・データとして表示される可能性のある属性値を示しています。

表 25. lscloudaccountusage の出力

属性	説明
id	クラウド・アカウントの ID を示します。この値は 0 から 4294967295 までの数値でなければなりません。
name	クラウド・アカウントの名前を示します。この値は、英数字ストリングでなければなりません。

表 25. `lscloudaccountusage` の出力 (続き)

属性	説明
<code>date</code>	表示されるシステム・データの日付を示します。各行は、1 日の使用量を示します。この値は、YYYYMMDD 形式でなければなりません。この値は、現行の構成済みシステム日付を基準にして計算されます。最初の項目の日付は、現在日付と同じでなければなりません。 システム日付を手動で変更した場合、変更内容は、真夜中 (時刻は 00:00) になるまで、日付フィールドの出力に反映されません。システム日付の変更によりタイム・ゾーン変更を調整することが必要になった場合、変更は即時に出力に反映されます。深夜 12 時を過ぎると、以後の入力は次の 24 時間の期間に対する入力になります。
<code>upload_data_mb</code>	1 日にアップロードされたデータを示します。この値は 0 から 18446744073709551615 までの数値でなければなりません。
<code>download_data_mb</code>	1 日にダウンロードされたデータを示します。この値は 0 から 18446744073709551615 までの数値でなければなりません。
<code>storage_consumed_gb</code>	このクラウド・アカウントに保管されるデータの量を示します。この値は 0 から 18446744073709551615 までの数値でなければなりません。

注: 詳細ビューの場合は 180 行あります。各行には、丸 1 日に対応する情報が含まれており、各フィールドはその日のアクティビティを反映します。ただし、`storage_consumed_gb` は例外で、このフィールドは累積データです。最新の項目は、現在の日を表します。

呼び出し例

```
lscloudaccountusage
```

結果出力:

id	name	date	upload_data_mb	download_data_mb	storage_consumed_gb
0	cloudaccount0	20151023	194560	900	6700
1	cloudaccount1	20151023	204800	1500	10700

呼び出し例

```
lscloudaccountusage 0
```

結果出力:

id	name	date	upload_data_mb	download_data_mb	storage_consumed_gb
0	cloudaccount0	20151023	194560	900	6687
0	cloudaccount0	20151022	3584000	150	6495
0	cloudaccount0	20151021	1024	17152	3010

lscloudaccountimportcandidate

lscloudaccountimportcandidate コマンドは、このシステムで定義されるクラウド・アカウントに保管されるデータを持つシステムに関する情報をリストするために使用します。

構文

```

▶▶ lscloudaccountimportcandidate
    --nohdr
    --delim delimiter

```

パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間の空白は発生しません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

説明

このコマンドは、このシステムで定義されるクラウド・アカウントに保管されるデータを持つシステムに関する情報をリストします。

このコマンドは、**chcloudaccount -import** の有効なオプションに関する情報を示します。クラウド・サーバーにある内容を再ロードすることによってビューを最新表示するには、**chcloudaccount -refresh** を指定します。

この表は、出力ビュー・データとして表示される可能性のある属性値を示しています。

表 26. *lscloudaccountimportcandidate* の出力

属性	説明
cloud_account_id	別のシステムからのデータを含むクラウド・アカウントの ID を示します。この値は、数値ストリングでなければなりません。
cloud_account_name	別のシステムからのデータを含むクラウド・アカウントの名前を示します。この値は、英数字ストリングでなければなりません。
import_system_id	クラウド・アカウントにデータがあるシステムのシステム ID を示します。この値は、16 文字のストリング (16 進数大文字) でなければなりません。
import_system_name	クラウド・アカウントにデータがあるシステムのシステム名を示します。この値は、英数字ストリングでなければなりません。
backup_volume_count	インポートされたシステムによってバックアップされたボリュームの数を示します。この値は、数値ストリングでなければなりません。
backup_size	インポートされたシステムからのスナップショットで使用中のクラウド・ストレージの概算量を示します。
backup_timestamp	(もう一方のシステムによる) 最新のボリューム・バックアップのタイム・スタンプを示します。この値は、YYMMDDHHMMSS 形式またはブランクであることが必要です。この値は、UNIX 時間で表示されます。

呼び出し例

```
lsclocloudaccountimportcandidate
```

結果出力:

cloud_account_id	cloud_account_name	import_system_id	import_system_name	backup_volume_count	backup_size	backup_timestamp
0	my_amazon	00002007D40A162	cluster1	0	0.00GB	
0	my_amazon	00002007F42E813	cluster2	44	15.25TB	151008084203

lsclocloudcallhome

lsclocloudcallhome コマンドは、クラウド内のサーバーに送信されたコール・ホーム情報の状況を表示するために使用します。

構文

```
▶▶—lsclocloudcallhome—◀◀
```

パラメーター

このコマンドに指定できるパラメーターはありません。

説明

このコマンドは、クラウド内のサーバーに直接送信されたコール・ホーム情報の状況を表示します。この表は、表示される可能性のある出力を示しています。

表 27. **lsclocloudcallhome** の出力

属性	説明
status	クラウド・コール・ホーム機能の状況を表示します。指定できる値は、 unsupported 、 disabled 、または enabled です。
connection	サーバーへの接続状態を表示します。可能な値は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none">active - クラウド内のサーバーへの正常な接続が存在します。error - 接続エラーが存在します。error_sequence_number フィールドに表示されるエラーの値は、接続エラーに関する詳細情報が入ったイベント・ログの番号を示しています。untried - システムが接続テストの結果を待っている場合、クラウド・コール・ホームを有効にすると、その直後に値 untried が発生します。
error_sequence_number	接続エラーの原因を記述するエラー・シーケンス番号を示します。
last_success	最後にメッセージが正常に送信された日時を表示します。形式は YYMMDDhhmmss です。
last_failure	最後にメッセージの送信に失敗した日時を表示します。形式は YYMMDDhhmmss です。

呼び出し例

```
lsclocloudcallhome
```

以下の出力が表示されます。

```
status enabled
connection active
error_sequence_number
last_success 180314131223
last_failure 180313083907
```

呼び出し例

```
lsclooudcallhome
```

以下の出力が表示されます。

```
status enabled
connection error
error_sequence_number 115
last_success 180314131223
last_failure 180313083907
```

mkcloudaccountawss3

mkcloudaccountawss3 コマンドは、Amazon S3 オブジェクト・ストレージを使用する新規クラウド・アカウントを構成するために使用します。

構文

```
▶▶ mkcloudaccountawss3 --name name --bucketprefix bucket_prefix
▶ --accesskeyid aws_access_key_id --secretaccesskey aws_secret_access_key
▶ --certificate path_to_certificate --upbandwidthmbits upbandwidth_limit_in_mb
▶ --downbandwidthmbits downbandwidth_limit_in_mb --region aws_region
▶ --encrypt yes|no
```

パラメーター

--name name

(オプション) クラウド・アカウントの名前を指定します。この値は、英数字ストリングでなければなりません。

--bucketprefix bucket_prefix

(必須) システムが使用する S3 バケット名の接頭部を指定します。値は、3 文字から 58 文字までの長さの小文字の英字ストリング (ストリングの末尾にドットやピリオドがなく、連続するドットやピリオドを含んでいないもの) でなければなりません。

--accesskeyid aws_access_key_id

(必須) システムがクラウド・ストレージへのアクセスに使用する、AWS ユーザーの Amazon Web Services (AWS) アクセス・キー資格情報のパブリック部分を指定します。値は、大文字の英字と数字からなる 20 文字の英数字ストリングでなければなりません。

--secretaccesskey aws_secret_access_key

(必須) システムがクラウド・ストレージへのアクセスに使用する、AWS アクセス・キー資格情報の非パブリック部分を指定します。値は、40 文字の英数字ストリングでなければなりません (スラッシュ、つまり「/」を含んでいてもかまいません)。

-certificate *path_to_certificate*

(オプション) AWS S3 用の SSL 認証局 (CA) 証明書へのパスを指定します。値は、1 文字から 255 文字までの (Base64 で符号化された PEM 形式の) 英数字ストリングでなければなりません。

-upbandwidthbits *upbandwidth_limit_in_mb*

(オプション) アップロード帯域幅の制限をメガビット/秒 (Mbps) で指定します。この値は 1 から 10240 までの数値でなければなりません。

-downbandwidthbits *downbandwidth_limit_in_mb*

(オプション) ダウンロード帯域幅の制限をメガビット/秒 (Mbps) で指定します。この値は 1 から 10240 までの数値でなければなりません。

-region *aws_region*

(オプション) クラウド・アカウントへのアクセスとデータの保管に使用する AWS 領域を指定します。

-encrypt *yes | no*

(オプション) クラウド・アカウント内のデータを暗号化するかどうかを指定します。デフォルトでは、**-encrypt no** を指定しない限り、暗号化は有効に設定されます。

説明

このコマンドは、Amazon S3 オブジェクト・ストレージを使用する新規クラウド・アカウントを構成します。

呼び出し例

```
mkcloudaccountaws3 -name myamazon
                    -bucketprefix svc_backups
                    -accesskeyid AKIAIOSFODNN7EXAMPLE
                    -secretaccesskey wJalrXUtnFEMI/K7MDENG/bPxRfiCYEXAMPLEKEY
                    -upbandwidthbits 100
                    -downbandwidthbits 100
```

結果出力:

```
Cloud Account, id [0], successfully created
```

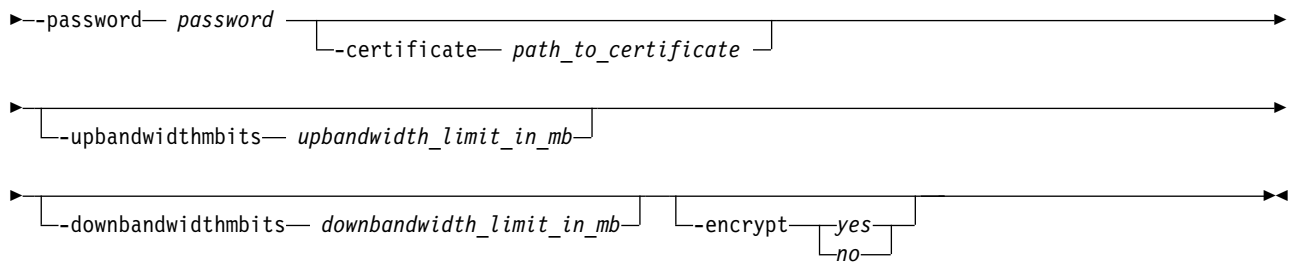
注: USB 暗号化を使用する暗号化されたクラウド・アカウントがシステムに含まれている場合、そのクラウド・アカウントがオンライン状態に移行するには、事前にシステム・マスター鍵を持つ USB フラッシュ・ドライブが構成ノード内に存在する必要があります。この要件は、システムが電源遮断された後で再始動される場合に必要です。

mkcloudaccountswift

mkcloudaccountswift コマンドは、OpenStack Swift オブジェクト・ストレージを使用する新規クラウド・アカウントを構成するために使用します。

構文

```
►► mkcloudaccountswift -name name -keystone -containerprefix container_prefix ►
-endpoint http_endpoint_URL https_endpoint_URL -tenantname tenant_name -username user_name ►
```



パラメーター

-name *name*

(オプション) アカウント ID を指定します。この値は、英数字ストリングでなければなりません。

-keystone

(オプション) システムが OpenStack Keystone を認証することを指定します。このパラメーターを指定しない場合、システムは OpenStack TempAuth を使用して認証を行います。

-containerprefix *container_prefix*

(必須) システムが使用または作成する Swift コンテナ名を指定します。値は 1 文字から 12 文字で、スペースやスラッシュが含まれてはなりません。

-endpoint *http_endpoint_URL* | *https_endpoint_URL*

(必須) システムがオブジェクト・ストレージへのアクセスに使用する URL を指定します。

Keystone 認証を使用する場合、これは、Keystone サービスの URL であり、末尾は v2.0 になると考えられます。それ以外の場合は、Swift サービスの URL です。

-tenantname *tenant_name*

(必須) システムがクラウド・ストレージへのアクセスに使用する OpenStack テナントを指定します。この値は 1 文字から 64 文字までの英数字でなければならず、スペースが含まれてはなりません。

-username *user_name*

(必須) システムがクラウド・ストレージへのアクセスに使用する OpenStack ユーザー名を指定します。この値は 1 文字から 255 文字の英数字でなければならず、スペースが含まれてはなりません。

-password *password*

(必須) システムがクラウド・ストレージへのアクセスに使用する パスワードを指定します。IBM Cloud アカウントの場合、このパスワードはアプリケーション・プログラミング・インターフェース (API) 鍵です。この値は 1 文字から 64 文字までの英数字でなければならず、先頭や終わりにスペースがあってはなりません。

-certificate *path_to_certificate*

(オプション) オブジェクト・ストレージ・サーバー SSL 証明書のファイル・パスを指定します。値は、以下のようになります。

- 1 文字から 255 文字までの英数字でなければならず、ピリオドやドットの横に別のピリオドやドットが続いたり、指定される値の先頭や終わりにピリオドやドットがあってはなりません。
- base64 で符号化された PEM 形式でなければなりません

-upbandwidthmbits *upbandwidth_limit_in_mb*

(オプション) アップロード帯域幅の制限をメガビット/秒 (Mbps) で指定します。この値は 1 から 10240 までの数値でなければなりません。

-downbandwidthmbits *downbandwidth_limit_in_mb*

(オプション) ダウンロード帯域幅の制限をメガビット/秒 (Mbps) で指定します。この値は 1 から 10240 までの数値でなければなりません。

-encrypt *yes | no*

(オプション) クラウド・アカウント内のデータを暗号化するかどうかを指定します。デフォルトでは、**-encrypt no** を指定しない限り、暗号化は有効に設定されます。

説明

このコマンドは、OpenStack Swift オブジェクト・ストレージを使用する新規クラウド・アカウントを構成します。

呼び出し例

```
mkcloudaccount swift -containerprefix svc_backups
                    -endpoint https://lon02.objectstorage.cloud.net/auth/v1.0
                    -tenantname mytenant
                    -username jamivard
                    -password WKf84FAQRKLOICDF53LANBWKf84FAQRKLOICDF53LANBEXAMPLEEXAMPLEEXAMPL
                    -upbandwidthmbits 100
                    -downbandwidthmbits 100
```

結果出力:

```
Cloud Account, id [0], successfully created
```

注: USB 暗号化を使用する暗号化されたクラウド・アカウントがシステムに含まれている場合、そのクラウド・アカウントがオンライン状態に移行するには、事前にシステム・マスター鍵を持つ USB フラッシュ・ドライブが構成ノード内に存在する必要があります。この要件は、システムが電源遮断された後で再始動される場合に必要です。

rmcloudaccount

rmcloudaccount コマンドは、システムからクラウド・アカウントを削除するのに使用します。

構文

```
➡➡ rmcloudaccount - cloud_account_id
                  - cloud_account_name ➡➡
```

パラメーター

cloud_account_id | cloud_account_name

(必須) 除去するクラウド・アカウントを指定します。ID の値は数値でなければならず、名前の値は英数字ストリングでなければなりません。

説明

このコマンドは、システムからクラウド・アカウントを削除します。アカウントに格納されているボリューム・データを持つシステムがない場合、クラウド・ストレージからコンテナが削除されます。

このシステム上に、クラウド・アカウントを使用しているボリュームがない限り、このコマンドは該当のアカウントを削除します。アカウントにボリュームが残されていない場合、システムはそのコンテナの削除を試みます。クラウド・サーバーに接続できない場合、コンテナは削除されません。コマンドがタイムア

構文

```
▶▶ testcloudaccount [cloud_account_id | cloud_account_name] ▶▶
```

パラメーター

cloud_account_id | *cloud_account_name*

(必須) テストするクラウド・アカウントを指定します。ID の値は数値でなければならず、名前の値は英数字ストリングでなければなりません。

説明

このコマンドは、ネットワーク接続、認証、クラウド・ストレージの使用状況など、クラウド・アカウントに対して診断を実行し、状況を報告します。

このコマンドは、オンラインまたはオフラインのアカウントに対して実行できます。

- オフライン・アカウントに対してコマンドが正常に実行されると、そのアカウントはオンラインになります。
- オンライン・アカウントに対するコマンドが失敗した場合、アカウントはオフラインになります。

呼び出し例

```
testcloudaccount MyVardyAccount
```

結果出力:

```
Cloud Account, id [0], successfully tested
```

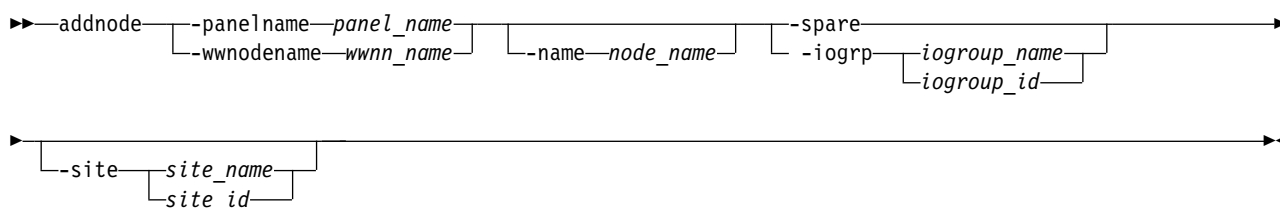

第 7 章 クラスター化システムのコマンド

システム・コマンドは、システムとそのプロパティをモニターおよび変更するために使用します。

addnode (SAN ボリューム・コントローラー Storwize V5100のみ)

addnode コマンドは、新規 (候補) ノードを既存のシステムに追加するために使用します。このコマンドは、システム作成後であればいつでも使用できます。システムにノードを追加する場合、その新規ノードのモデル・タイプが既存システムのシステム・コード (コード) のバージョンでサポートされることを確認してください。モデル・タイプが、そのコードによってサポートされていない場合、その新規ノードのモデル・タイプをサポートするコード・バージョンにシステムをアップグレードしてください。

構文



パラメーター

-panelname panel_name

(-wwnodename パラメーターを指定しない場合は必須) 管理 GUI、サービス・アシスタントで表示される、あるいは **lsnodecandidate** を指定することで表示される名前によって、システムに追加するノードを指定します。このパラメーターは、**-wwnodename** パラメーターと一緒に使用することはできません。

注: panel_name が指定されない場合、これはコマンドが実行されるノードに適用されます。

-wwnodename wwnn_name

(-panelname パラメーターを指定しない場合に必要) システムに追加するノードを、ワールド・ワイド・ノード名 (WWNN) で指定します。このパラメーターは、**-panelname** パラメーターと一緒に使用することはできません。

-name node_name

(オプション) システムに追加するノードの名前を指定します。以降で使用するノードのコマンドで、ノード ID の代わりにこの名前を使用することができます。

注: **addnode** および **chnode** コマンドで **-name** パラメーターを使用して提供されるノード名が、ノード名またはノードの **failover_names** としてすでに使用中であってはなりません。

名前を割り当てると、以降、この名前がノード名として表示されます。名前を割り当てない場合は、デフォルトの名前が使用されます。使用されるデフォルトの名前は、そのノードが既に削除されたノードを置き換えるものであるかどうかによって異なります。ノードが削除されるとき、その名前は入出力グループ内でパートナー・ノードのフェイルオーバー名として保存されます。入出力グループにノードが残っていない場合、フェイルオーバー名は保存されません。ノードごとにフェイルオーバー名をただ 1 つ保存できます。保存されたフェイルオーバー名が存在する入出力グループにノードを追加し、ノード

名を指定しない場合は、その保存されたフェイルオーバー名がこのノードに割り当てられます。名前を指定せず、かつ保存されたフェイルオーバー名が存在しない場合は、`nodeX` の形式の名前が割り当てられます。

重要: 各ノードの iSCSI 修飾名 (IQN) は、システムおよびノードの名前を使用して生成されます。iSCSI プロトコルの使用時に、このノードのターゲット名がパートナー・ノード上で既にアクティブになっていて、iSCSI ホストがそのノードに接続されている場合には、別の名前のノードを追加すると、システム内でこのノードの IQN が変更されるため、iSCSI 接続のホストをすべて再構成する必要があります。

-spare

(オプション) 追加するノードがスペア・ノードであり、入出力ノード・グループのメンバーでないことを指定します。このパラメーターは、**-iogrp** と一緒に指定することはできません。

-iogrp iogroup_name | iogroup_id

(必須) このノードの追加先の入出力グループを指定します。このパラメーターは、**-spare** と一緒に指定することはできません。

-site site_name | site_id

(オプション) 新規ノードの数値サイト値またはサイト名を指定します。

システム・トポロジが `hyperswap` であり、入出力グループに構成済みのノードがある場合、この新規ノードは同じサイト内になければなりません。入出力グループ内に構成済みのノードが存在しない (ただし、その入出力グループ内で `active-active` 関係にあるボリュームが定義されている) 場合、この新規ノードは、前にその入出力グループに含まれていたノードと同じサイト内になければなりません。

要確認:

- このパラメーターは、システム・トポロジが `stretched` または `hyperswap` のどちらに設定されている場合でも指定する必要があります。
- システム・トポロジが `stretched` で、入出力グループに構成済みのノードがある場合、この新規ノードは別のサイト・ロケーションになければなりません。

説明

注: **addnode** コマンドは、SAN ボリューム・コントローラーのコマンドです。Storwize V7000 では、**addcontrolenclosure** コマンドを使用します。

このコマンドは、ノードをシステムに追加します。`lsnodecandidate` を入力すると、候補ノード (まだシステムに割り当てられていないノード) のリストが表示されます。入出力グループ内の潜在的なパートナー・ノードよりメモリーが少ないノードは追加できません。

注: **lsnodecandidate** コマンドは、SAN ボリューム・コントローラーのコマンドです。Storwize V7000 では、**lscontrolenclosurecandidate** コマンドを使用します。

すべてのノード・タイプで、データ削減ストレージ・プール内にシン・プロビジョニング・ボリュームを作成できます。データ削減ストレージ・プール内の圧縮ボリュームは、圧縮をサポートしているノード・タイプの入出力グループ内に作成する必要があります。圧縮をサポートしているノードは、圧縮ボリュームを含んでいる入出力グループに追加できます。

新規ノードが以下の状況である場合は、このコマンドを使用できません。

- 暗号化に対応していないが、既存の入出力グループ・パートナーは対応している。

- 暗号化に対応していないが、自己暗号化しない MDisk を含む、暗号鍵を持つストレージ・プールは存在する。
- 暗号化に対応しているが、そのノードまたはエンクロージャーに暗号化ライセンスがない。

システムで暗号化が有効になっている場合、管理 GUI を使用して新規の MTM シリアルごとに新規の暗号化ライセンスをインストールしてから、新規のノードまたはエンクロージャーをシステムに追加する必要があります。

注: このコマンドは、ノード・エンクロージャーのシステム ID がシステムと一致しているか、あるいはブランクになっている場合にのみ正常に実行されます。

入出力グループにおいてデータ削減プール内の最初のシン・ボリュームまたは圧縮ボリュームが作成される際に、入出力グループでは、その入出力グループ内のノードに応じた使用可能 CPU リソースの最小数に基づいて CPU パラメーターが設定されます。その入出力グループには、CPU リソースがその値より少ない新規ノードを追加することはできません。

システムにノードを追加する前に、次のいずれかの条件が真かどうかを確認する必要があります。以下の条件が存在する場合、ここに記載した手順に従わないと、システムによって管理されるすべてのデータが破損する可能性があります。

- システム内の障害ノードを取り替えるために新しいノードを使用しますか?
- システムに追加するノードは、別のシステム内のノードとして使用されていた物理ノード・ハードウェアを使用しますか? またどちらのシステムも同じホストによって認識されますか?

上記の条件のいずれかが真の場合、以下の処置を取る必要があります。

1. ノードを以前と同じ入出力グループに追加します。コマンド・ライン・インターフェースのコマンド **lsnode** または管理 GUI を使用して、システムのノードの WWNN を判別できます。
2. ノードをシステムに追加して戻す前に、システムを使用するすべてのホストをシャットダウンします。
3. ホストを再起動する前に、ノードをシステムに追加して戻します。入出力グループ情報を入手できない場合、またはシステムを使用するすべてのホストをシャットダウンして再起動するのが不便な場合は、次のようにできます。
 - a. システムにノードを追加する前に、システムに接続されているすべてのホスト上で、ファイバー・チャンネル・アダプター・デバイス・ドライバー、ディスク・デバイス・ドライバー、およびマルチパス・ドライバーを構成解除する。
 - b. システムにノードを追加してから、ファイバー・チャンネル・アダプター・デバイス・ドライバー、ディスク・デバイス・ドライバー、およびマルチパス・ドライバーを再構成する。

ノードをシステムに追加する場合は、以下の処置を取ってください。

1. 新しいノードのモデル・タイプがシステムのコード・レベルでサポートされることを確認してください。モデル・タイプがシステム・コードによってサポートされていない場合、新規ノードのモデル・タイプをサポートするコードのバージョンにシステムをアップグレードする必要があります。
2. ノードのシリアル番号、WWNN、すべての WWPNN、およびノードの追加先の入出力グループを記録します。この情報は、後で使用する必要が生じる場合があります。この情報を使用できるようにしておくと、ノードをクラスター化システムから除去して再度追加することが必要になった場合に、データ破損を防止できます。

注: システムのすべてのノードがサポートする場合は、そのシステムで透過クラウド階層化を使用可能にすることができます。システムが透過クラウド階層化をサポートする場合、透過クラウド階層化をサポートしないノードをそのシステムに追加することはできません。

システムにノードを追加する際の、その他の考慮事項

addnode コマンドまたはシステム GUI を使用してシステムにノードを追加するときは、そのノードがそのシステムのメンバーだったことがあるかどうか確認する必要があります。 メンバーだった場合は、次の 2 つの手順のいずれかを実行します。

- ノードを以前と同じ入出力グループに追加します。システム内のノードの WWNN は、**lsnode** コマンドを使用して判別できます。
- クラスター内のノードの WWNN を判別できない場合、データを破損せずにノードをシステムに追加するために、サポート・チームに連絡してください。

ノードをシステムに追加すると、追加中という状態が表示されます。ノードをシステムに追加する場合、特に、そのノードに関連するコード・バージョンが変更された場合には、30 分程度かかる可能性があります。

重要: ノードが 30 分を超えても追加中状態のままの場合は、サポート担当者に連絡して、この問題を解決してください。

ノードが削除される時、その名前は入出力グループ内でパートナー・ノードのフェイルオーバー名として保存されます。入出力グループにノードが残っていない場合、フェイルオーバー名は保存されません。

既存のノード名、または保存されたフェイルオーバー名である名前を指定した場合、またはシステムの構成が追加されるノードの限度を超えている場合は、**addnode** コマンドは失敗します。追加するノードには別の名前を指定してください。

圧縮またはシン重複排除されたボリュームは、システム内のすべてのノードが重複排除ボリュームをサポートしている場合にのみ、そのシステムに追加することができます。圧縮またはシン重複排除されたボリュームが含まれるシステムには、重複排除ボリュームをサポートするノードのみを追加することができます。圧縮またはシン重複排除されたボリュームが含まれるシステムにノードを追加することができるのは、その新規ノードがターゲット入出力グループ内でデータ重複排除用に割り振られたメモリー容量をサポートできる場合のみです。

呼び出し例

```
addnode -wwnodename 5005076801e08b -iogrp io_grp0
```

結果出力:

```
Node, id [6], successfully added
```

呼び出し例

```
addnode -panelname 123456 -iogrp 1 -site 2
```

結果出力:

```
Node, id [6], successfully added
```

呼び出し例

```
addnode -wwnodename 5005076801e08b -iogrp io_grp0 -site site1
```

結果出力:

```
Node, id [6], successfully added
```

呼び出し例

```
addnode -panelname 123456 -spare
```

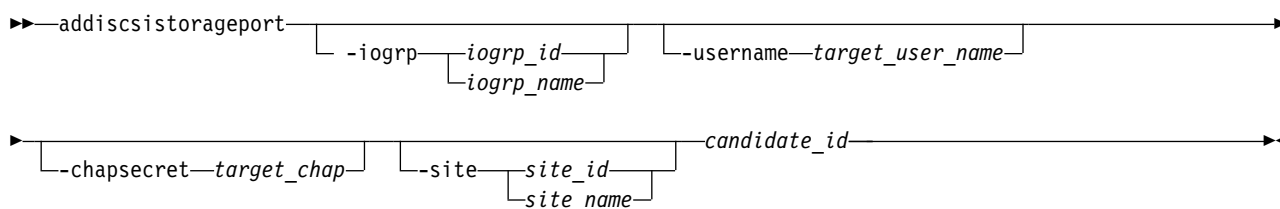
結果出力:

```
Node, id [7], successfully added
```

addiscsistorageport

addiscsistorageport コマンドを使用して、指定された入出力グループ (またはクラスター化システム全体) のいずれか (またはすべて) のノードから、ディスカバーされたバックエンド・ターゲット Internet Small Computer Systems Interface (iSCSI) コントローラーへの iSCSI ログイン・セッションを確立します。

構文



パラメーター

-iogrp iogrp_id | iogrp_name

(オプション) 追加する入出力グループの ID または名前を指定します。iogrp_id の値は、0、1、2、または 3 でなければなりません。iogrp_name の値には英数字ストリングを指定する必要があります。

このパラメーターを指定すると、指定された入出力グループの両方のノードを介するディスカバリーがトリガーされます。(セッションの確立に使用される) 各ノードのポート番号は、

detectiscsistorageportcandidate を指定して得られるディスカバリー結果の選択された行に表示されます。

-username target_user_name

(オプション) 追加するターゲット・コントローラーのユーザー名を指定します。この値は、最大 256 文字の英数字ストリングでなければなりません。

ターゲット・コントローラーがディスカバリーのために target_user_name と target_chap を必要とする場合は、ターゲット・コントローラーのユーザー名を指定する必要があります。

一部のコントローラーでは、ディスカバリーに iSCSI 修飾名 (IQN) のユーザー名を使用することが必要になる場合があります。各ノードの IQN は、必要に応じて自動的に選出され、使用されます。

-chapsecret target_chap

(オプション) 追加するターゲット iSCSI コントローラーのディスカバリーに必要なチャレンジ・ハンドシェイク認証プロトコル (CHAP) シークレットの target_chap を指定します。この値は、最大 79 文字の英数字ストリング (大/小文字の区別あり) でなければなりません。-username が指定される場合は、このキーワードは必須です。

-site site_id | site_name

(オプション) 検出するホストのサイト ID またはサイト名を指定します。サイト ID は 1 (デフォルト) または 2 でなければなりません。サイト名には英数字の値を指定する必要があります。

重要: このパラメーターは、HyperSwap システムまたは拡張システムの場合は必ず指定してください。

HyperSwap トポロジーマたは拡張クラスター・トポロジーマたは、サイト ID を指定して、セッションの確立が iSCSI ストレージ・コントローラーと同じサイト内のノードから試みられるようにする必要があります。

candidate_id

(必須) **lsiscsistorageportcandidate** の出力内の選択された行を表す行 ID を示します。

説明

このコマンドでは、指定された入出力グループ (または、入出力グループが指定されていない場合は、クラスター化システム全体) からディスカバリーされたバックエンド iSCSI ターゲット・コントローラーへの iSCSI ログイン・セッションが確立されます。

このコマンドを使用するには、最初に以下を行う必要があります。

1. **detectiscsistorageportcandidate** を指定して、バックエンド・コントローラーのターゲット・ポートを検出またはディスカバリーします。
2. **lsiscsistorageportcandidate** を指定してディスカバリーの出力を表示し、ディスカバリーされた iSCSI ストレージ・コントローラーで、IQN とインターネット・プロトコル (IP) の固有の組み合わせを見つけてみます。
3. **addiscsistorageport** を指定します。iSCSI セッションの開始元となるソース・ポートの入出力グループ番号を指定することにより、(単一の入出力グループ内のすべてのノードから) iSCSI コントローラー・ポートへのセッションを確立できます。

入出力グループを指定しない場合、システム内のすべてのノードからセッションが確立されます。ソース・ポートの ID はディスカバリー結果に含まれています。一部の iSCSI コントローラーは論理装置番号 (LUN) を IQN として表し、すべての IQN に異なる *target_user_name* と *target_chap* を必要とする場合があります。これらの値はセッション確立時の認証にも指定できます。

注: イニシエーター・ノード認証資格情報をさらに追加するには、**chiscsistorageport** コマンドを使用することができます。

詳細な呼び出し例

この例は、ターゲット iSCSI コントローラーに IPv4 IP アドレスを使用し、ソース・ポート ID 0 を介するターゲット・ディスカバリーを示しています。例えば、最初に以下のように指定すると考えられます。

```
detectiscsistorageportcandidate -targetip 192.168.81.91 -srcportid 3 -chapsecret Vardy -site 1
```

次に、**lsiscsistorageportcandidate** を指定して iSCSI ポート情報をリストします。

id	src_port_id	target_ipv4	target_ipv6	target_iscsiname	iogroup_list	configured	status
0	4	192.168.213.33		IQN1	1:1:1:1	yes	full

その後、ディスカバリー出力行 0 に対して **addiscsistorageport** を使用してセッションを確立します。

注: ディスカバリー時に **-username** または **-chapsecret** を **detectiscsistorageportcandidate** と共に指定する場合、セッションを確立するには、**-username** または **-chapsecret** を指定する必要があります。

```
addiscsistorageport 0
```

詳細な結果出力

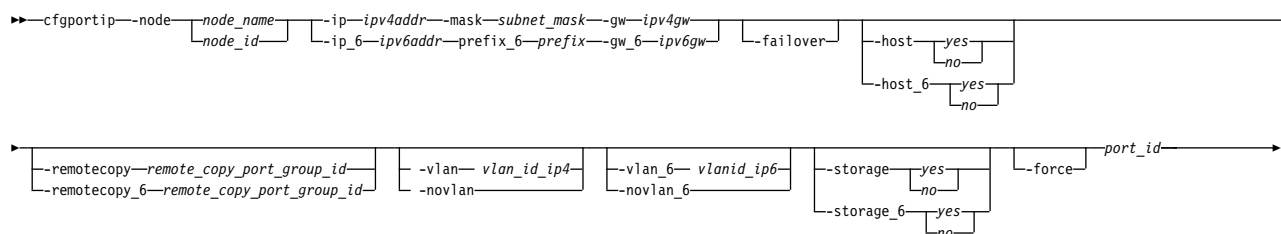
No feedback

cfgportip

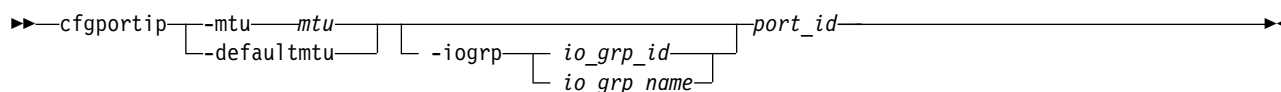
cfgportip コマンドは、各ノードの Internet Small Computer System Interface (iSCSI) 入出力 (I/O) 用イーサネット・ポートにインターネット・プロトコル (IP) アドレスを割り当てるために使用します。

構文

インターネット・プロトコル・バージョン 4 (IPv4) およびインターネット・プロトコル・バージョン 6 (IPv6) の場合は、以下のようになります。



最大伝送単位 (MTU) の場合:



パラメーター

-node *node_name* | *node_id*

(必須) IP アドレスが割り当てられたイーサネット・ポートがあるノードを指定します。

注: ポートの IP アドレスを設定する場合、このパラメーターは必須です。 このパラメーターは、**-mtu** パラメーターと一緒に使用することはできません。

-ip *ipv4addr*

(必須) イーサネット・ポートのインターネット・プロトコル・バージョン 4 (IPv4) アドレスを設定します。このパラメーターは、**ip_6** パラメーターと一緒に使用することはできません。

-ip_6 *ipv6addr*

(必須) イーサネット・ポートのインターネット・プロトコル・バージョン 6 (IPv6) アドレスを設定します。このパラメーターは、**ip** パラメーターと一緒に使用することはできません。

-gw *ipv4addr*

(必須) IPv4 ゲートウェイ IP アドレスを設定します。このパラメーターは、**gw_6** パラメーターと一緒に使用することはできません。

-gw_6 *ipv6gw*

(必須) ポートの IPv6 デフォルト・ゲートウェイ・アドレスを設定します。このパラメーターは、**gw** パラメーターと一緒に使用することはできません。

-mask *subnet_mask*

(必須) IPv4 サブネット・マスクを設定します。このパラメーターは、**prefix_6** パラメーターと一緒に使用することはできません。

-prefix_6 prefix

(必須) IPv6 接頭部を設定します。このパラメーターは、**mask** パラメーターと一緒に使用することはできません。

-failover

(オプション) 入出力グループのパートナー・ノードに属する IP アドレスを指定します。パートナー・ノードが未構成あるいはオフラインの場合、このノードによってアドレスが構成および提示されます。入出力グループ内のもう 1 つのノードがオンラインになると、そのノードによってフェイルオーバー・アドレスが提示されます。

パートナー・ノードがオンラインの場合は、このオプションを使用しないでください。

-mtu mtu | -defaultmtu

(必須) 最大伝送単位 (MTU) を指定します。デフォルトは 1500 で、最大は 9000 です。MTU を 9000 に指定すると、4 KB 以上のサイズのパケットで CPU 使用率を節約できます。MTU を増やすと、Internet Small Computer System Interface (iSCSI) のパフォーマンスが向上します。デフォルト値を使用するには、**-defaultmtu** を指定します。

注: このパラメーターには以下の制限があります。

- このパラメーターは、システム MTU 値を設定または変更するときに使用する必要があります。
- このパラメーターを **-node** パラメーターと一緒に使用することはできません。

-iogrp iogrp

(オプション) 変更するノードを含む入出力グループを指定します。

-host yes | no

(オプション) ホスト接続に使用する IPv4 アドレスを指定します (既存のシステム設定は保持されます)。以下のように指定します。

- **yes** は、ターゲットのディスカバリー時に IPv4 アドレスをホストに報告します (デフォルト)
- **no** は、このレポートをオフにします (ホストのディスカバリー時に IPv4 アドレスは報告されません)。

-remotecopy remote_copy_port_group_id

(オプション) リモート・コピー機能に使用する IPv4 アドレスを指定します。リモート・コピーには、HyperSwap、メトロ・ミラー、およびグローバル・ミラーが含まれます。また、関連するポート・グループの ID も指定します。これらの ID は数値 (0、1、または 2) で、システム上の IP アドレスをログイン用の協力関係の一部にすることができるように指定します。ログインを形成するには、IP アドレスが同じポート・グループに属している必要があります。デフォルトは 0 です。これは、ポートが協力関係に使用できないことを示します。

重要: ポートを複製グループに追加したり複製グループから削除したりするには、そのポート・グループを使用する協力関係が停止状態になっていることを確認してください。

-host_6 yes | no

(オプション) ホスト接続に使用する IPv6 アドレスを指定します (既存のシステム設定は保持されます)。以下のように指定します。

- **yes** は、ターゲットのディスカバリー時に IPv6 アドレスをホストに報告します (デフォルト)。
- **no** は、このレポートをオフにします (ホストのディスカバリー時に IPv6 アドレスは報告されません)。

注: **yes** に設定されている IP アドレスのホスト接続設定をオフにするには、中断を伴います。これは、その IP アドレスとのすべてのホスト iSCSI セッションをログアウトするからです。

-remotecopy_6 remote_copy_port_group_id

(オプション) リモート・コピー機能に使用する IPv6 アドレスを指定します。リモート・コピーには、HyperSwap、メトロ・ミラー、およびグローバル・ミラーが含まれます。また、関連するポート・グループの ID も指定します。これらの ID は数値 (0、1、または 2) で、システム上の IP アドレスをログイン用の協力関係の一部にすることができるように指定します。ログインを形成するには、IP アドレスが同じポート・グループに属している必要があります。デフォルトは 0 です。これは、ポートが協力関係に使用できないことを示します。

重要: ポートを複製グループに追加したり複製グループから削除したりするには、そのポート・グループを使用する協力関係が停止状態になっていることを確認してください。

-vlan vlanid_ip4

(オプション) iSCSI ホスト接続用またはリモート・コピー機能用に構成された IPv4 アドレスの仮想ローカル・エリア・ネットワーク (VLAN) ID を設定します。リモート・コピーには、HyperSwap、メトロ・ミラー、およびグローバル・ミラーが含まれます。IPv4 タイプのアドレスの VLAN ID は、そのポートの IP アドレスが設定されている場合にのみ指定できます。VLAN タグ付けは、どの IP アドレスに対しても無効にされているので、VLAN タグ付けをオンにする **-vlan** を使用して VLAN ID を指定する必要があります。

要確認: **-vlan** の使用には注意してください。以下のことを行うことができます。

- VLAN 設定のリセット。これにより、(アクティブ iSCSI や IP 協力関係のための VLAN ID のリセットも含め) ホストやシステムとのポート通信 (接続) が中断される可能性があります。
- VLAN タグ付けのないポートや、IP アドレスが構成されていないポートの VLAN 値のリセット。

-failover 属性を使用するフェイルオーバー・ポートに VLAN ID を設定できます。

-novlan

(オプション) イーサネット・ポートの IPv4 アドレスに対する VLAN タグ付けを無効にします(これは、そのポートに VLAN タグが関連付けられていないことを意味します)。

-vlan_6 vlanid_ip6

(オプション) iSCSI ホスト接続用またはリモート・コピー機能用に構成された IPv6 アドレスの仮想ローカル・エリア・ネットワーク (VLAN) ID を設定します。リモート・コピーには、HyperSwap、メトロ・ミラー、およびグローバル・ミラーが含まれます。IPv6 タイプのアドレスの VLAN ID は、そのポートの IP アドレスが設定されている場合にのみ指定できます。VLAN タグ付けは、どの IP アドレスに対しても無効にされているので、VLAN タグ付けをオンにする **-vlan** を使用して VLAN ID を指定する必要があります。

要確認: **-vlan_6** の使用には注意してください。

- VLAN 設定をリセットすると、アクティブ iSCSI や IP 協力関係のための VLAN ID のリセットも含め、ホストやシステムとのポート通信 (接続) が中断される可能性があります。
- VLAN タグ付けのないポートや、IP アドレスが構成されていないポートの VLAN タグをリセットすることができます。

-failover 属性を使用して、フェイルオーバー・ポートに VLAN ID を設定できます。

-novlan_6

(オプション) イーサネット・ポートの IPv6 アドレスに対する仮想ローカル・エリア・ネットワーク (VLAN) タグ付けを無効にします (これは VLAN タグがそのポートに関連付けられていないことを意味します)。

要確認: **-novlan_6** の使用には注意してください。

- VLAN 設定をリセットすると、アクティブ iSCSI や IP 協力関係のための VLAN ID のリセットも含め、ホストやシステムとのポート通信 (接続) が中断される可能性があります。
- VLAN タグ付けのないポートや、IP アドレスが構成されていないポートの VLAN タグをリセットすることができます。

-storage yes | no

(オプション) バックエンド・ストレージ接続機能に IPv4 アドレスを使用できるかどうかを指定します。値 *yes* は、この IPv4 アドレスを iSCSI ターゲット・ディスカバリーとバックエンド・ストレージ接続に使用できることを示します。ストレージ接続 IP アドレスを使用しない場合は *no* (デフォルト) を指定する必要があります。(ノード上の) 特定のポートに関連付けられている IPv4 アドレスを変更する場合、既存のストレージ接続設定は保持されます。値は *yes* および *no* です。

-storage_6 yes | no

(オプション) バックエンド・ストレージ接続機能に IPv6 アドレスを使用できるかどうかを指定します。値 *yes* (デフォルト) は、この IPv6 アドレスを iSCSI ターゲット・ディスカバリーとバックエンド・ストレージ接続に使用できることを示します。ストレージ接続 IP アドレスを使用しない場合は *no* を指定する必要があります。(ノード上の) 特定のポートに関連付けられている IPv6 アドレスを変更する場合、既存のストレージ接続設定は保持されます。値は *yes* および *no* です。

-force

(オプション) ノードのイーサネット・ポートの IP アドレスを変更することで、iSCSI バックエンド・コントローラーが除去されたり、MDisk が機能低下状態またはオフライン状態になる場合でも、その変更を強制します。

重要: *force* 属性は、ノードまたは MDisk へのアクセスの損失を防ぐためにのみ使用してください。

IP アドレスの属性の変更により、しばらくの間、MDisk が機能低下状態になる可能性があります。ソース IP アドレスが iSCSI バックエンド・コントローラーの接続用に使用されている場合、IP アドレス、サブネット・マスク、または IP ゲートウェイを変更すると、既存のセッションが除去され、新規セッションが確立されます。このフェーズ中、再構成するソース・ポートを介して認識される MDisk は、新規セッションが確立されるまで、少しの間、機能低下状態になります。

関与するすべてのリスクを理解している場合は、*-force* フラグを使用して再構成を進めることができます。何が起きるかについて不確かな場合は、サポート担当員の指示があった場合にのみ、*force* 属性を使用してください。

システムに新しい入出力グループを追加する場合、メッセージ CMMVC8915E が表示されることがあります。新しい入出力グループで iSCSI IP アドレスを構成する際、必ず、未構成のポートに IP アドレスを割り当てて、IP 割り当てに対して *-force* フラグを使用してください。

port_id

(必須) 変更を適用するポート (1、2、3、または 4) を指定します。

説明

cfgportip コマンドでは、iSCSI 用のイーサネット・ポートの IP アドレスを設定したり、ポートのグループの MTU を構成したりします。このコマンドは、ノードの指定したイーサネット・ポートに IPv4 または IPv6 いずれかのアドレスを割り当てます。この IP アドレスは iSCSI 入出力に使用されます。クラスター化システム IP アドレスを割り当てるには、**chssystemip** コマンドを使用します。

要確認: 入出力グループの各ノードに対して (冗長性のために) 同じリモート複製ポート・グループ ID を使用して IP アドレスが構成されている場合は、両方のノードで同じイーサネット・ポートが構成時に使用

されることを確認してください。MTU は、同じ入出力グループの対称イーサネット・ポートを使用して設定されます。代替リモート複製ポート・グループが同じ MTU 設定で確実に機能するために、リモート複製ポート・グループに対して対称イーサネット・ポートを構成する必要があります。

IPv4 アドレスでは、**ip**、**mask**、および **gw** パラメーターが必須です。イーサネット・ポートに IPv4 アドレスを割り当てるには、すべての IPv4 IP パラメーターを指定する必要があります。

IPv6 アドレスでは、**ip_6**、**prefix_6**、および **gw_6** パラメーターが必須です。イーサネット・ポートに IPv6 アドレスを割り当てるには、すべての IPv6 IP パラメーターを指定する必要があります。

ホストに IP アドレスが指定されていると、指定されたポートは iSNS サーバー (または SendTargets などの他のディスカバリー・メカニズム) を使用して、ホストによってディスカバーできます。これらの IP アドレスは、リモート・コピーに使用される TCP セッションの作成のためにパートナー・システムに報告されることはありません。また、これらのポートは、ログインや、バックエンド iSCSI ストレージ・コントローラーの SendTargets ベースのディスカバリーには使用できません。

リモート・コピーに指定されている IP アドレスはホストによってディスカバーできません。つまり、ホスト接続には使用できないことを意味します。これらのポートは、リモート・コピーの TCP セッションを作成するためにパートナー・システムに報告されることはありません。また、これらのポートは、バックエンド iSCSI ストレージ・コントローラーのディスカバリーについて検討する場合、ログインや SendTargets 用には使用できません。

IP の構成後、*host_port_group_id* は、自動的に iSCSI ポートに割り当てられます。ホスト・ポート・グループは、同じ速度の複数のポートをグループ化して、ホストによってディスカバーされるポートが 4 つを超えないようにします。その他の *host_port_group_id* 基準には、以下のものがあります。

- *host_port_group_id* は、整数で指定されるポートが自動的にグループ化されたものです。ホスト・ポート・グループ ID は、入出力グループ間で固有です。
- 各ホスト・ポート・グループ ID には、最大 4 つのポートが含まれます。
- 1 つのホスト・ポート・グループ ID 内のポートの速度はすべて同じです。
- フェイルオーバー・ポートには同一のホスト・ポート・グループ ID が割り当てられます。*host_port_group_id* が既にフェイルオーバー・ポートに割り当てられている場合、同じ *host_port_group_id* がローカル・ポートに割り当てられます。
- **-host** フラグを *yes* に設定すると、*host_port_group_id* が割り当てられます。**host** フラグが *no* に設定されているポートでは、**host** フラグが *yes* に設定されると、ポートに対して *host_port_group_id* が割り当てられます。
- このフラグを *no* に設定すると、iSCSI ポートに関連付けられているホスト・ポート・グループ ID が削除されます。

ストレージに指定されている IP アドレスはホストによってディスカバーできません。つまり、ホスト接続には使用できないことを意味します。これらの IP アドレスは、リモート・コピー用の TCP セッションの作成とセットアップのためにパートナー・システムに報告されることはありません。

ホスト入出力とバックエンド・ストレージ接続機能の両方に同じ IP アドレスを使用する (ただし、リモート・コピーには使用しない) 場合は、以下のようになります。

- **-host** パラメーターを *yes* に設定する必要があります。
- **-storage** パラメーターを *yes* に設定する必要があります。
- **-remotecopy** パラメーターを *no* に設定する必要があります。

上記の例では、これらの IP アドレスはホストによってディスカバリーできます。これらの IP アドレスは、バックエンド・ストレージ・コントローラーのディスカバリーや、iSCSI ベースのマイグレーションと仮想化のためのログインにも使用できます。

バックエンド・ストレージ接続機能とリモート・コピー機能の両方に同じ IP アドレスを使用する (ただし、ホスト入出力操作には使用しない) 場合は、以下のようにします。

- **-storage** パラメーターを *yes* に設定する必要があります。
- **-remotecopy** パラメーターを、必須のリモート・コピー・ポート・グループ ID とともに指定する必要があります。
- **-host** パラメーターを *no* に設定する必要があります。

上記のケースでは、これらの IP アドレスはバックエンド iSCSI ストレージ・コントローラーのディスカバリーと、これらのコントローラーへの接続に使用できます。また、これらの IP アドレスは IP ベースのリモート・コピーにも使用できます。

ホスト入出力とリモート・コピー機能の両方に同じ IP アドレスを使用する (ただし、バックエンド・ストレージ接続機能には使用しない) 場合は、以下のようにします。

- **-host** パラメーターを *yes* に設定する必要があります。
- **-remotecopy** パラメーターを、必須のリモート・コピー・ポート・グループ ID とともに呼び出す必要があります。
- **-storage** パラメーターを *no* に設定する必要があります。

上記のケースでは、これらの IP アドレスはホストによってディスカバリーでき、それとともに IP ベースのリモート・コピーにも使用できますが、バックエンド・ストレージの接続には使用できません。

指定したポートの IP アドレスをリストするには、**lsportip** コマンドにオプションに **ethernet_port_id** パラメーターをつけて使用します。

要確認:

特定のイーサネット・ポートに関連付けられている IP アドレスを変更するために **cfgportip** を使用し、その際に新しい VLAN ID を指定しなかった場合、新しい (変更後の) IP アドレスは、以前の IP アドレス (IPv4 や IPv6) の既存の VLAN ID 設定を継承します。

IPv4 の呼び出し例

```
cfgportip -node 1 -ip 9.8.7.1 -gw 9.0.0.1 -mask 255.255.255.0 1
```

結果出力:

No feedback

IPv6 の呼び出し例

```
cfgportip -node 1 -ip_6 3:3:0:4::0 -gw_6 ffe8::0 -prefix_6 64 2
```

結果出力:

No feedback

入出力グループ 0 のポート 1 の MTU を 1600 に設定するための呼び出し例

```
cfgportip -mtu 1600 -iogrp 0 1
```

結果出力:

No feedback

MTU をそのデフォルト値に設定するための呼び出し例

```
cfgportip -defaultmtu -iogrp 0 1
```

結果出力:

No feedback

IP ベースの複製用の新規 IPv4 アドレスを構成するための呼び出し例

```
cfgportip -node 1 -ip 9.8.7.1 -gw 9.0.0.1 -mask 255.255.255.0 -remotecopy 1 -host no -host_6 no 1
```

結果出力:

No feedback

ホスト接続用の新規 IPv4 アドレスを構成するための呼び出し例

```
cfgportip -node 1 -ip 9.8.7.1 -gw 9.0.0.1 -mask 255.255.255.0 -host yes 1
```

結果出力:

No feedback

既存の IPv6 アドレスの複製を構成するための呼び出し例

```
cfgportip -node 1 -remotecopy_6 2 1
```

結果出力:

No feedback

新規 IPv6 アドレスのホスト接続を構成するための呼び出し例

```
cfgportip -node 1 -ip_6 2001:db8::1:0:0:1 -host_6 yes 1
```

結果出力:

No feedback

VLAN ID 105 を使用して新しい IPv4 アドレスを構成するための呼び出し例

```
cfgportip -node 1 -ip 9.8.7.1 -gw 9.0.0.1 -mask 255.255.255.0 -vlan 105 1
```

結果出力:

No feedback

VLAN ID 1063 を使用して新規 IPv6 アドレスを構成するための呼び出し例

```
cfgportip -node 1 -ip_6 2001:db8::1:0:0:101 -prefix_6 64 -gw_6 2001:db8::1:0:0:1 -vlan_6 1063 1
```

結果出力:

No feedback

iSCSI を使用するバックエンド・ストレージ接続機能用の新規 IPv4 アドレスを構成するための呼び出し例

```
cfgportip -node 1 -ip 9.8.7.1 -gw 9.0.0.1 -mask 255.255.255.0 -storage yes -remotecopy 0 -host no 1  
cfgportip -node 1 -ip 9.8.7.1 -gw 9.0.0.1 -mask 255.255.255.0 -storage yes -host no 1
```

結果出力:

No feedback

ホスト接続専用の新規 **IPv4** アドレスを構成するための呼び出し例

```
cfgportip -node 1 -ip 9.8.7.1 -gw 9.0.0.1 -mask 255.255.255.0 -host yes -storage no 1
cfgportip -node 1 -ip 9.8.7.1 -gw 9.0.0.1 -mask 255.255.255.0 -host yes -storage no -remotecopy 0 1
cfgportip -node 1 -ip 9.8.7.1 -gw 9.0.0.1 -mask 255.255.255.0 1
```

結果出力:

No feedback

IP ベースの複製用の新規 **IPv4** アドレスを構成するための呼び出し例

```
cfgportip -node 1 -ip 9.8.7.1 -gw 9.0.0.1 -mask 255.255.255.0 -storage no -remotecopy 1 -host no 1
```

結果出力:

No feedback

新規 **IPv6** アドレスでのストレージ接続機能を構成するための呼び出し例

```
cfgportip -node 1 -ip_6 2001:db8::1:0:0:1 -storage_6 yes 1
cfgportip -node 1 -ip_6 2001:db8::1:0:0:1 1
```

結果出力:

No feedback

既存の **IPv6** アドレスでのストレージ指定を変更するための呼び出し例

```
cfgportip -node 1 -storage_6 no 1
cfgportip -node 1 -storage_6 yes 1
```

結果出力:

No feedback

chbanner

chbanner コマンドは、CLI セキュア・シェル (SSH) ログイン時に表示されるログイン・メッセージを構成するために使用します。

構文

```
➤ chbanner [-file file_path] [-enable] [-disable] [-clear] ➤
```

パラメーター

-file file_path

(オプション) 新しいログイン・メッセージが入っている、構成ノード上のファイルへのパスを指定します。

-enable

(オプション) ログイン・メッセージを有効にします。

-disable

(オプション) ログイン・メッセージを無効にします。

-clear

(オプション) ログイン・メッセージを消去します。

説明

このコマンドは、CLI SSH ログイン時に表示されるログイン・メッセージを構成します。このコマンドは、警告または特記事項、あるいはログイン前にログイン画面で表示する必要がある他の内容のために使用します。

`chbanner -file` を指定する前に、ログイン・メッセージが入ったファイルを構成ノードにコピーしておく必要があります。ログイン・メッセージが入ったファイルのコピー操作とコマンドの実行の間で構成ノードのフェイルオーバーが発生した場合、一時ファイルが新しい構成ノードにコピーされる必要があります。

SAN 管理者のワークステーションを使用するログイン・メッセージを設定するには、以下のようにします。

1. 適切なテキスト・エディターを使用してメッセージを作成し、そのファイルを分かりやすい名前で保存します。
2. セキュア・コピー・クライアントを使用して、構成するシステムの構成ノードにファイルをコピーします。
3. 構成するシステムの管理 IP アドレスを指定します。
4. 構成するシステムにログインします。
5. **chbanner** コマンドを使用してログイン・メッセージを設定します。

呼び出し例

```
chbanner -file /tmp/loginmessage
```

詳細な結果出力

No feedback

呼び出し例

```
chbanner -enable
```

詳細な結果出力

No feedback

呼び出し例

```
chbanner -disable
```

詳細な結果出力

No feedback

呼び出し例

```
chbanner -clear
```

詳細な結果出力

No feedback

chportib

chportib コマンドは、インターネット・プロトコル (IP) アドレスを NVMe for InfiniBand ポートの各ノード・イーサネット・ポートに割り当てるために使用します。

構文

```
▶▶—chportib—ip—ipv4addr—mask—subnet_mask—gw—ipv4gw—object_id————▶▶
```

パラメーター

-ip *ipv4addr*

(必須) イーサネット・ポートの IPv4 アドレスを設定します。このパラメーターは IPv6 アドレスには使用できません。

-mask *subnet_mask*

(必須) IPv4 サブネット・マスクを設定します。このパラメーターは、IPv6 サブネット・マスクでは使用できません。

-gw *ipv4gw*

(必須) IPv4 ゲートウェイ IP アドレスを設定します。このパラメーターは IPv6 ゲートウェイ・アドレスには使用できません。

object_id

(必須) 変更を適用するポート (1、2、3、または 4) を指定します。デフォルトは 1 です。

説明

このコマンドは、NVMe for InfiniBand ポートの各ノード・イーサネット・ポートにインターネット・プロトコル (IP) アドレスを割り当てます。

IPv4 の呼び出し例

```
chportib -ip 9.8.7.1 -gw 9.0.0.1 -mask 255.255.255.0 1
```

結果出力

No feedback

chcluster (廃止)

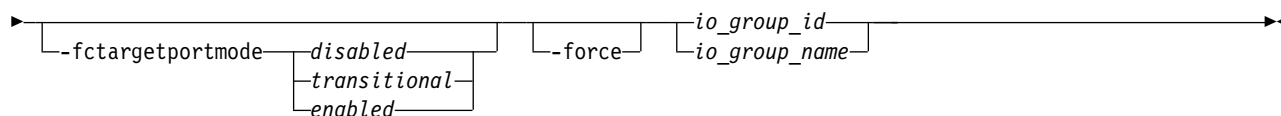
重要: **chcluster** コマンドは廃止されました。代わりに、**chsystem** コマンドを使用してください。

chiogrp

chiogrp コマンドは、入出力グループの名前や、RAID アレイ、コピー・サービス、FlashCopy サービス、またはボリューム・ミラーリングの操作に使用可能なメモリーの量を変更するために使用します。

構文

```
▶▶—chiogrp—[—name—new_name—]—[—feature—flash—remote—mirror—raid—]—[—size—memory_size—kb—]—[—maintenance—yes—no—]————▶▶
```



パラメーター

-name *new_name*

(オプション) 入出力グループに割り当てる名前を指定します。**-name** パラメーターは、**-feature**、**-size**、または **-kb** パラメーターと一緒に指定することはできません。

-feature *flash | remote | mirror | raid*

(オプション) RAID アレイ、コピー・サービス、またはボリューム・ミラーリング用のメモリー量を変更する機能を指定します。このパラメーターは、**-size** パラメーターと一緒に指定する必要があります。このパラメーターは、**-name** パラメーターと一緒に指定することはできません。

- **flash** は、FlashCopyに使用されるメモリー量を指定します。
- **remote** は、リモート・コピー処理に使用されるメモリー量を指定します。リモート・コピーには、メトロ・ミラー、グローバル・ミラー、および HyperSwap が含まれます。
- **mirror** は、ボリューム・ミラーリング操作に使用されるメモリー量を指定します。
- **raid** は、RAID アレイに使用されるメモリー量を指定します。

注: **remote** を指定すると、リモート・コピー処理に使用可能なメモリー量が変更されます。リモート・コピー関係に含まれるボリュームはいずれも、その入出力グループ内のメモリーを使用します。これには、マスター・ボリュームおよび補助ボリュームのほか、システム間関係またはシステム内関係にあるボリュームなどがあります。

-size *memory_size*

(オプション) 指定された RAID アレイ、コピー・サービス、またはボリューム・ミラーリング機能に使用可能なメモリーの量を指定します。有効な入力データは、0 または任意の整数です。このパラメーターのデフォルトの計算単位は、メガバイト (MB) です。このデフォルトは、キロバイトを表す **-kb** パラメーターを使用して指定変更することができます。このパラメーターは、**-feature** パラメーターと一緒に指定しなければなりません。このパラメーターは、**-name** パラメーターと一緒に指定することはできません。

-kb

(オプション) **-size** パラメーターの単位をメガバイト (MB) からキロバイト (KB) に変更します。このパラメーターを指定する場合、**-size** *memory_size* 値は、4 で割り切れる数値にする必要があります。このパラメーターは、**-feature** および **-size** パラメーターと一緒に指定する必要があります。このパラメーターは、**-name** パラメーターと一緒に指定することはできません。

-maintenance *yes | no*

(オプション) 入出力グループを保守モードにする必要があるかどうかを指定します。ストレージ・エンクロージャーで保守手順を実行する間、入出力グループを保守モードにする必要があります。保守モードに入った後、次のいずれかが生じるまで続行します。

- 明示的に消去される。
- 30 分が経過する。

注: 1 つの入出力グループの保守モードを変更すると、すべての入出力グループの保守モードが変更されます。

-fctargetportmode *disabled | transitional | enabled*

(オプション) 入出力グループのファイバー・チャネル (FC) ホスト・ポート・モードを指定します。値は *disabled*、*transitional*、または *enabled* です。 *transitional* 状態は、仮想ポートと物理ポートの両方が使用可能となる、中間にある状態です。

注: *disabled* 状態の場合や、一部のファイバー・チャネル・アダプターおよびプラットフォームでは、NVMe over Fibre Channel はサポートされません。

-force

(オプション) ホスト入出力の中断を引き起こす可能性がある場合でも、FC ホスト・ポートを有効または無効にすることを指定します。**-force** を指定できるのは、**-fctargetportmode** を一緒に指定する場合のみです。

重要: **-force** を指定すると、アクセスが失われる可能性があります。このパラメーターは、製品サポート情報による指示がある場合にのみ使用してください。

io_group_id | io_group_name

(必須) 変更する入出力グループを指定します。入出力グループを変更するには、**-name** パラメーターまたは **-feature** パラメーターを使用します。

説明

chiogrp コマンドは、入出力グループの名前の変更や、RAID アレイ、コピー・サービス、またはボリューム・ミラーリングに使用可能なメモリー量の変更を行います。

-feature パラメーターと **-size** パラメーターを使用して (一緒に)、以下のいずれかのタイプに入出力グループ内で使用可能なメモリーの量を変更します。

- FlashCopy
- ボリューム・ミラーリング
- RAID
- リモート・コピー、メトロ・ミラー、グローバル・ミラー、および HyperSwap が含まれます。

例えば、次のとおりです。

```
chiogrp -feature flash -size 40 0
```

入出力グループに名前を割り当てるか、指定した入出力グループの名前を変更することができます。**-feature flash | remote | mirror** パラメーターとメモリー・サイズを指定することで、RAID アレイ、コピー・サービス、またはボリューム・ミラーリングの操作に使用可能なメモリーの量を変更することができます。ボリューム・ミラーリングおよびコピー・サービス (Flash Copy®、メトロ・ミラー、グローバル・ミラー、および HyperSwap) の場合、メモリーは、キャッシュに使用可能なメモリーとトレードオフの関係にあります。

メモリーの量は、増減できます。このコマンドを使用するときは、以下のメモリー・サイズを考慮してください。

- FlashCopy のデフォルトのメモリー量は 20 MB です。
- リモート・コピー (これはメトロ・ミラー、グローバル・ミラー、および HyperSwap を含む) のデフォルトのメモリー量は 20 MB です。
- ミラーリングされたボリュームのデフォルトのメモリー・サイズは 20 MB です。
- RAID アレイのデフォルトのメモリー・サイズは 40 MB です。

- FlashCopy 用に指定できる最大メモリー量は 512 MB です。64 ビット・システムの場合、最大量は 2048 MB です。
- リモート・コピー (これはメトロ・ミラー、グローバル・ミラー、および HyperSwap を含む) の最大メモリー量は 512 MB です。
- ミラーリングされたボリューム用に指定できる最大のメモリー・サイズは 512 MB です。
- RAID アレイの最大メモリー・サイズは 512 MB です。

すべての機能全体の最大結合メモリー量は 552 MB です。

注: 64 ビット・システムの場合、最大量は 2600 MB です。64 ビット・モードを実行する一部のシステムでは、2 GB のビットマップ・スペースを FlashCopy に使用する場合があり、この量は、4 PB のデータ・スペースを入出力グループごとに使用するのに十分な量です。例えば、メトロ・ミラー、グローバル・ミラー、ボリューム・ミラーリング、および RAID は 552 MB のビットマップ・スペースを共有しますが、この量は、入出力グループごとに 1080 PB のデータ・スペースを使用するのに十分な量です。32 ビット・コードを実行するシステムなどの旧システムでは、740 MB の制限の対象になる場合があります。

この表は、RAID アレイ、コピー・サービス、およびボリューム・ミラーリングに必要なメモリーの量を示しています。それぞれの 1 MB のメモリーは、以下のボリューム容量とグレーン・サイズを提供します。

表 28. RAID アレイ、コピー・サービス、およびボリューム・ミラーリングに必要なメモリー

機能	グレーン・サイズ	1 MB のメモリーでは、指定された入出力グループに対して以下のボリューム容量を提供します
メトロ・ミラーとグローバル・ミラー	256 KB	2 TB のメトロ・ミラーおよびグローバル・ミラーの合計容量
HyperSwap	256 KB	2 TB の HyperSwap ボリュームの合計容量 注: 2 TB の HyperSwap ボリューム容量の場合、各キャッシング入出力グループに 1 MB を割り当てる必要があります。
FlashCopy	256 KB	2 TB の FlashCopy ソース・ボリューム合計容量
FlashCopy	64 KB	512 GB の FlashCopy ソース・ボリューム合計容量
差分 FlashCopy	256 KB	1 TB の差分 FlashCopy ソース・ボリューム合計容量
差分 FlashCopy	64 KB	256 GB の差分 FlashCopy ソース・ボリューム合計容量
ボリューム・ミラーリング	256 KB	2 TB のミラーリングされたボリューム

198 ページの表 29 は、RAID レベルの比較とそれらのビットマップ・メモリー・コストの例を示しています。ここで、MS はメンバー・ドライブのサイズであり、MC はメンバー・ドライブの数です。

表 29. RAID レベルの比較

レベル	メンバー・カウント	概算容量	Redundancy	概算ビットマップ・メモリー・コスト
RAID-0	1-8	MC * MS	なし	(2 TB の MS 当たり 1 MB) * MC
RAID-1	2	MS	1	(2 TB の MS 当たり 1 MB) * (MC/2)
RAID-5	3-16	(MC-1) * MS	1	ストリップ・サイズ 256 KB では、2 TB の MS 当たり 1 MB。ストリップ・サイズ 128 KB では 2 倍。
RAID-6	5-16	(MC-2 * MS) より少ない	2	
RAID-10	2 から 16 (偶数)	MC/2 * MS	1	(2 TB の MS 当たり 1 MB) * (MC/2)
注: 概算ビットマップ・メモリー・コストでは、約 15% の誤差範囲があります。例えば、RAID-5 の 256 KB ストリップ・サイズのコストは、最初の 2 TB の MS の場合は ~1.15 MB です。				

FlashCopy ターゲットが複数の場合は、マッピング数を考慮する必要があります。例えば、グレーン・サイズが 256 KB のマッピングの場合は、8 KB のメモリーにより、16 GB のソース・ボリュームと 16 GB のターゲット・ボリュームの間で 1 つのマッピングが可能です。あるいは、グレーン・サイズが 256 KB のマッピングの場合は、8 KB のメモリーにより、8 GB の 1 つのソース・ボリュームと 8 GB の 2 つのターゲット・ボリューム間で 2 つのマッピングが可能です。

FlashCopy マッピングを作成した後、ソース・ボリュームの入出力グループ以外に入出力グループを指定すると、メモリー計算は、ソース・ボリュームの入出力グループに対してではなく、指定した入出力グループに対して行われます。

シナリオ 1

入出力グループで以下が該当する場合、次のようになります。

- 8 GB ノードが少なくとも 1 個含まれている。
- データ削減プール内にシン・プロビジョニング・ボリュームまたは圧縮ボリュームが少なくとも 1 つ含まれている。
- その入出力グループの FlashCopy ビットマップ・サイズが 1.5 GB より大きく設定されている。

使用可能なリソースが不十分なため、コマンドは失敗します。

新しい入出力グループ **testiogrpon** を作成するための呼び出し例

```
chlogrp -name testiogrpon io_grp0
```

結果出力:

```
No feedback
```

io_grp0 内の **Flash Copy®** メモリーを **30 MB** に変更するための呼び出し例

```
chlogrp -feature flash -size 30 io_grp0
```

結果出力:

No feedback

入出力グループ 0 内の **RAID** メモリー量を **512 MB** に変更するための呼び出し例

```
chiogrp -feature raid -size 512 0
```

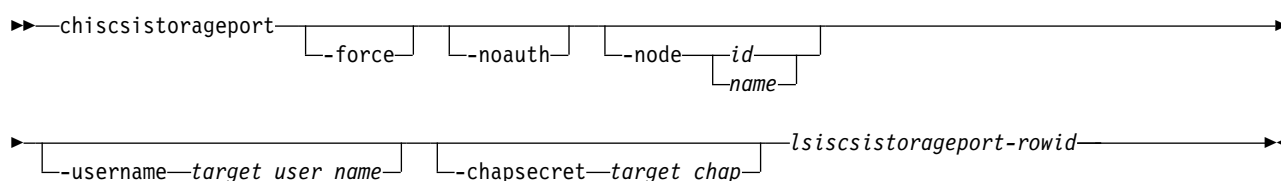
結果出力:

No feedback

chiscsistorageport

chiscsistorageport コマンドは、認証パラメーターを変更 (認証資格情報の設定、認証パラメーターの除去、資格情報の更新など) するために使用します。

構文



パラメーター

-force

(オプション - Spectrum Virtualize for Public Cloud のみ) 使用する場合、すべてのイニシエーター・ノードの認証資格情報を単一のコマンドで強制的にクリアするために、**-force** を **-noauth** パラメーターのみとともに指定します。

-noauth

(オプション) セッションのすべての認証パラメーターをクリアします。IBM Spectrum Virtualize for Public Cloud に限り、イニシエーター・ノードごとに資格情報をクリアするために、**-node** を **-noauth** とともに指定します。**-node** が指定されない場合、すべてのイニシエーター・ノードの資格情報をクリアするには、**-noauth** を **-force** とともに使用する必要があります。

注: **-noauth** パラメーターは他のパラメーターと一緒に使用することはできません。IBM Spectrum Virtualize for Public Cloud は例外です。**-noauth** は、すべてのイニシエーター・ノードの認証をクリアするには **-force** とともに指定する必要があり、イニシエーター・ノードごとに認証をクリアするには **-node** とともに指定する必要がありますが、他のパラメーターと一緒に指定してはなりません。

-node id | name

(オプション - Spectrum Virtualize for Public Cloud のみ) システム内のノードの ID または名前を指定します。この値は、英数字ストリングでなければなりません。

-username target_user_name

(オプション) ターゲット・コントローラーのユーザー名を指定します。この値は、最大 256 文字の英数字ストリングでなければなりません。IBM Spectrum Virtualize for Public Cloud に限り、**-node** が指定される場合、**-username** の値は、最大 32 文字の英数字ストリングでなければなりません。そうでない場合は、**-username** の値は、最大 256 文字の英数字ストリングでなければなりません。

ターゲット・コントローラーがディスカバリーのために **target_user_name** と **target_chap** を必要とする場合は、ターゲット・コントローラーのユーザー名を指定する必要があります。

注: ターゲット・コントローラーの **-username** の変更は破壊的な操作になる可能性があるため、セッションの認証の詳細を変更する場合は注意してください。セッションの認証資格情報を変更する前に、必ずコントローラー側の認証資格情報を変更してください。

一部のコントローラーでは、ディスカバリーに iSCSI 修飾名 (IQN) のユーザー名を使用することが必要になる場合があります。必要な場合は、各ノードの IQN が自動的に選択されて使用されます。

-chapsecret target_chap

(オプション) ターゲット iSCSI コントローラーのディスカバリーに必要なチャレンジ・ハンドシェーク認証プロトコル (CHAP) シークレットの *target_chap* を指定します。この値は、最大 80 文字の英数字ストリングでなければなりません。IBM Spectrum Virtualize for Public Cloud に限り、**-node** が指定される場合、**-chapsecret** の値は、最大 32 文字の英数字ストリングでなければなりません。そうでない場合は、**-chapsecret** の値は、最大 80 文字の英数字ストリングでなければなりません。

-noauth パラメーターが使用されない場合、このキーワードは必須です。

注: ターゲット・コントローラーの **-chapsecret** の変更は破壊的な操作になる可能性があるため、セッションの認証の詳細を変更する場合は注意してください。セッションの認証資格情報を変更する前に、必ずコントローラー側の認証資格情報を変更してください。

lsiscsistorageport-rowid

(必須) 既存の **lsiscsistorageport** 出力行の行 ID を指定します。

説明

chiscsistorageport コマンドは、**lsiscsistorageport** コマンドの出力で指定された行 ID に対して機能します。一部のストレージ・コントローラーでは、認証資格情報を変更した後に既存のアクティブ・セッションを除去しないため、このコマンドによって強制的にセッションを除去して再接続することで、確実に変更された認証資格情報が機能するようにします。

注: このコマンドを使用して、ターゲット固有の認証とイニシエーター・ノード固有の認証の間でのセッション・モードの変更はできません。

iSCSI セッションの認証をクリアするための呼び出し例

この例では、セッションの認証の詳細をクリアする方法を示しています。例えば、最初に、次のように **lsiscsistorageport** を指定して、iSCSI ポート情報をリストします。

```
lsiscsistorageport
id  port_id target_ipv4 target_ipv6 target_iscsiname controller_id controller_name iogroup_list status site_id site_name
5    2      10.10.10.1          IQN1             1             ctlr1          1:1:1:1      full
```

以下の例では、ターゲットで単一のユーザー名または CHAP シークレットが使用されている場合に、認証をクリアする方法を示しています。この例は、IBM Spectrum Virtualize for Public Cloud 製品を除く、すべての製品に適用されます。

```
chiscsistorageport -noauth 5
```

その結果、すべてのイニシエーター・ノードからの iSCSI セッションの認証がクリアされます。

IBM Spectrum Virtualize for Public Cloud に限り、以下の例では、ターゲットでイニシエーター・ノードごとにユーザー名または CHAP シークレットが使用されている場合に、**-force** パラメーターを指定して認証をクリアする方法を示しています。

```
chiscsistorageport -force -noauth 5
```

その結果、すべてのイニシエーター・ノードからの iSCSI セッションの認証がクリアされます。

IBM Spectrum Virtualize for Public Cloud に限り、特定のノードの資格情報をクリアするには、**-node** を **-noauth** とともに指定します。すべてのノードの資格情報をクリアするには、**-node** ではなく、**-force** を **-noauth** とともに指定します。

既存のユーザー名を変更するための呼び出し例

以下の例では、ターゲットで単一のユーザー名または CHAP シークレットが使用されている場合に、既存のユーザー名を変更する方法を示しています。**-username** パラメーターには **-chapsecret** パラメーターが必要です。この例は、IBM Spectrum Virtualize for Public Cloud 製品を除く、すべての製品に適用されます。

```
chiscsistorageport -username superman -chapsecret abcd 5
```

その結果、すべてのイニシエーター・ノードからの iSCSI セッションの認証が変更されます。

IBM Spectrum Virtualize for Public Cloud に限り、以下の例では、ターゲットでイニシエーター・ノードごと (この例では node1) にユーザー名または CHAP シークレットが使用されている場合に、既存のユーザー名を変更する方法を示しています。

```
chiscsistorageport -username superman -chapsecret batman -node node1 5
```

その結果、イニシエーター・ノード node1 からの iSCSI セッションの認証が変更されます。

既存の CHAP シークレットを変更するための呼び出し例

以下の例では、ターゲットで単一のユーザー名または CHAP シークレットが使用されている場合に、既存の **-chapsecret** を変更する方法を示しています。この例は、IBM Spectrum Virtualize for Public Cloud 製品を除く、すべての製品に適用されます。

```
chiscsistorageport -chapsecret batman 5
```

その結果、すべてのイニシエーター・ノードからの iSCSI セッションの認証が変更されます。

IBM Spectrum Virtualize for Public Cloud に限り、ターゲットでイニシエーター・ノードごと (この例では node1) にユーザー名または CHAP シークレットが使用されている場合に、ノード名を指定して既存の **chapsecret** を変更します。

```
chiscsistorageport -chapsecret batman -node node1 5
```

その結果、イニシエーター・ノード node1 からの iSCSI セッションの認証が変更されます。

既存のユーザー名および CHAP シークレットを変更するための呼び出し例

この例では、ターゲットに単一のユーザー名または CHAP シークレットがある場合に、既存の **-username** および **-chapsecret** を変更する方法を示しています。この例は、IBM Spectrum Virtualize for Public Cloud 製品を除く、すべての製品に適用されます。

```
chiscsistorageport -username superman -chapsecret batman 5
```

その結果、すべてのイニシエーター・ノードからの iSCSI セッションの認証が変更されます。

IBM Spectrum Virtualize for Public Cloud に限り、ターゲットでイニシエーター・ノードごとにユーザー名または CHAP シークレットが使用されている場合に、**-node** パラメーターを指定して、既存の **-username** および **-chapsecret** を変更します。

```
chiscsistorageport -username superman -chapsecret batman -node node1 5
```

その結果、イニシエーター・ノード `node1` からの iSCSI セッションの認証が変更されます。

chiscsiportauth

chiscsiportauth コマンドは、バックエンドの IBM Cloud ストレージへの接続に使用する iSCSI イニシエーターの認証情報または許可情報を設定あるいは構成するために使用します。このコマンドは、IBM Spectrum Virtualize for Public Cloud 専用です。

構文

```
►►—chiscsiportauth—┬──src_ip—ip_address—┬──iqn—iqn—┬──username— user_name—┬──►
                    └──src_port_id—id—┴──┬──┴──
                    └──node—id | name—┴──┴──
►—chapsecret—chapsecret—┬──►
```

パラメーター

-src_ip *ip_address*

(**-src_port_id** および **-node** を指定しない場合は必須) 資格情報を構成するシステム・イニシエーター・ポートの IPv4 または IPv6 アドレス。この値を **-src_port_id** や **-node** と一緒に指定することはできません。

-src_port_id *id*

(**-src_ip** を指定しない場合は必須) 資格情報を構成するイニシエーター・ポートのソース・ポート ID。この値は、イーサネット・ポートの ID を示し、1 からシステム内の最大ポート数までの数値です。この値を **-src_ip** と一緒に指定することはできません。また、この値は **-node** と一緒に指定する必要があります。

-node *id | name*

(**-src_ip** を指定しない場合は必須) 資格情報を構成するノードの ID または名前を指定します。この値を **-src_ip** と一緒に指定することはできません。また、この値は **-src_port_id** と一緒に指定する必要があります。

-iqn *iqn*

(必須) ターゲット・ストレージへの接続に使用する iSCSI 修飾名 (IQN)。この値は、最大 256 文字の英数字です。

-username *user_name*

(必須) ターゲット・ストレージに対する認証に使用するユーザー名。この値は、最大 32 文字の英数字です。

-chapsecret *chap_secret*

(必須) ターゲット・ストレージに対する認証に使用する CHAP シークレット。この値は、最大 32 文字の英数字です。

説明

このコマンドは、バックエンドの IBM Cloud ストレージへの接続に使用する iSCSI イニシエーターの認証情報または許可情報を設定あるいは構成するために使用します。このコマンドを実行する前に、`svctask chsystem -force ip` コマンドを使用して、システム認証を *IP* に設定する必要があります。

呼び出し例

```
svctask chiscsiportauth -src_ip 192.168.4.21 -iqn iqn.1986.ibm.com:cluster1.node1  
-username marvel -chapsecret phantom
```

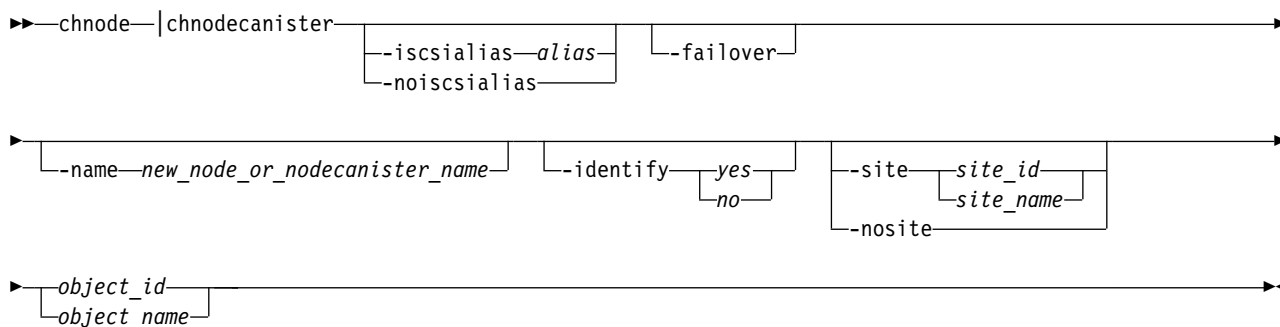
結果出力:

No feedback

chnode

chnode / **chnodecanister** コマンドを使用して、ノードまたはノード・キャニスターに割り当てられた名前およびその他のオプションを変更できます。この新規名は、後続のコマンドを実行するときに使用できます。このコマンドに関連するパラメーターはすべてオプションです。ただし、1 つ以上のパラメーターを指定する必要があります。

構文



パラメーター

-iscsialias alias

(オプション) ノードまたはノード・キャニスターの iSCSI 名を指定します。最大長は 79 文字です。iSCSI 別名にはスペースを使用しないでください。

重要: このパラメーターはオンラインのスペア・ノードに指定できます。

-noiscsialias

(オプション) 前にこのノードまたはノード・キャニスター用に設定されていた iSCSI 名をすべて消去します。このパラメーターは、**iscsialias** パラメーターと一緒に指定できません。

重要: このパラメーターはオンラインのスペア・ノードに指定できます。

-failover

(オプション) 設定する名前または iSCSI 別名が入出力グループ内のパートナー・ノードまたはノード・キャニスターの名前または別名であることを指定します。パートナー・ノードまたはノード・キャニスターがない場合、設定された値は、パートナー・ノードまたはノード・キャニスターがシステムに追加されたときにそのノードまたはノード・キャニスターに適用されます。パートナー・ノードまたはノード・キャニスターがある場合にこのパラメーターを使用すると、そのノードまたはノード・キャニスターの名前または別名が変更されます。

重要: このパラメーターはオンラインのスペア・ノードに指定できます。

-name new_node_or_nodecanister_name

(オプション) ノードまたはノード・キャニスターに割り当てる名前を指定します。

注: **chnode** / **chnodecanister** コマンドの **-name** で指定されるノードまたはノード・キャニスターの名前は、既にノードまたはノード・キャニスターの名前、およびノードまたはノード・キャニスターのフェイルオーバー名として使用されているではありません。

重要: 各ノードまたはノード・キャニスターの iSCSI 修飾名 (IQN) は、クラスター化システムおよびノードまたはノード・キャニスターの名前を使用して生成されます。iSCSI プロトコルを使用している場合、名前の変更によってクラスター化システム内のすべてのノードまたはノード・キャニスターの IQN も変更され、iSCSI 接続されたすべてのホストの再構成が必要になる場合があります。

-identify yes | no

(オプション) ノードで使用される発光ダイオード (LED) を制御できます。値は *yes* または *no* です。

重要: このパラメーターはオンラインのスペア・ノードに指定できます。

-site site_id | site_name

(オプション) 既存ノードの数値サイト値またはサイト名を指定します。値は 1 または 2 です。

注: システム・トポロジが HyperSwap または stretched の場合、ノードに割り当てられたサイトは変更できません。

-nosite

(オプション) サイト値をリセットします。

object_id | object_name

(必須) 変更するオブジェクトの名前または ID を指定します。パラメーターの後に指定する変数は、次のいずれかです。

- そのオブジェクトをクラスター化システムに追加したときに割り当てたノード名。
- ノードに割り当てられたオブジェクト ID (ワールド・ワイド・ノード名ではない)。

説明

failover パラメーターを指定しなかった場合、このコマンドはノードまたはノード・キャニスターの名前または iSCSI 別名を変更します。新規名は、後続のコマンドでノードまたはノード・キャニスターの識別に使用できます。

failover パラメーターは、入出力グループでパートナー・ノードまたはノード・キャニスターに通常適用される値を指定するために使用します。パートナー・ノードまたはノード・キャニスターがオフラインの場合、iSCSI 別名と IQN は入出力グループ内の残りのノードまたはノード・キャニスターに割り当てられます。その場合、iSCSI ホスト・データ・アクセスが保持されます。これらのパラメーターを設定するときにパートナー・ノードまたはノード・キャニスターがオフラインである場合、設定が行われたノードまたはノード・キャニスターが、指定された iSCSI 別名への iSCSI 入出力要求、あるいはノードまたはノード・キャニスターの名前を使用して作成された IQN を処理します。これらのパラメーターを設定するときに入出力グループのパートナー・ノードまたはノード・キャニスターがオンラインである場合、そのパートナー・ノードまたはノード・キャニスターが、指定された iSCSI 別名への iSCSI 要求を処理し、そのノードまたはノード・キャニスターの名前および IQN が変更されます。

入出力を実行中のノードの名前を変更するには、次のようにします。

1. ホスト・システムが、入出力グループ内の両方のノード・キャニスターに対してアクティブ・セッションを持っている (入出力が発生しているボリュームをホスティングしている) ことを確認します。
2. **chnode** コマンドを使用して、一方のノード・キャニスターの名前を変更します。
3. ホスト・システムから、名前を変更したノード・キャニスターのログアウトを行います。

4. ホスト・オペレーティング・システムのディスカバリー・メカニズムを使用して、ホストからターゲットの iSCSI 修飾名 (IQN) を再検出します。
5. ホスト・システム上で検出された新規のターゲット IQN を使用してログインし、ログインに成功したことを確認します。
6. 他方のノード・キャニスターで、ステップ 2 から 5 を繰り返します。

注: VMware ESX を使用している場合は、(iSCSI イニシエーター属性で) 古いターゲット IQN を含む静的パスを削除します。

これにより、ノード・キャニスター名の変更が、ターゲット・フェイルオーバーなどのイベント時に iSCSI 入出力に影響しないようにすることができます。

呼び出し例

```
chnode -name newname -identify yes node8
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

```
chnode -name testnodeone nodeone
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

```
chnodecanister -name testnodeone nodeone
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

```
chnode -site 1 node2
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

```
chnodecanister -site 1 node2
```

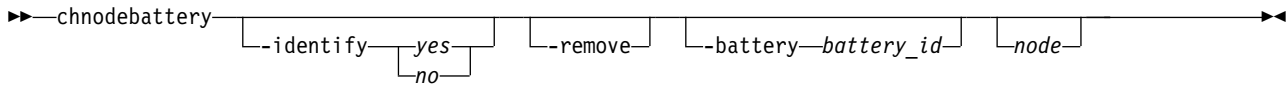
結果出力:

No feedback

chnodebattery

chnodebattery コマンドを使用して、(ノード内の) ホット・スワップ可能なバッテリー上の発光ダイオード (LED) を設定またはクリアします。

構文



パラメーター

-identify

(オプション) LED (発光ダイオード) を制御することができます。

-battery *battery_id*

(オプション) ノード内にあるバッテリーを指定します。

-remove

(オプション) バッテリーの取り外しを指定し、別のバッテリー上で実行されているすべての調整を終了します。

node

(オプション) バッテリーが取り付けられているノードを指定します。

説明

このコマンドは、バッテリー・バックアップ (BBU) ドライバーに、ユーザーがバッテリーを取り外そうとしていることを通知します。

ノード 3 のバッテリー 1 で障害 LED を明滅させるための呼び出し例

```
chnodebattery -identify yes -battery 1 3
```

結果出力

No feedback

ノード 3 のバッテリー 1 を取り外すための呼び出し例

```
chnodebattery -remove -battery 1 3
```

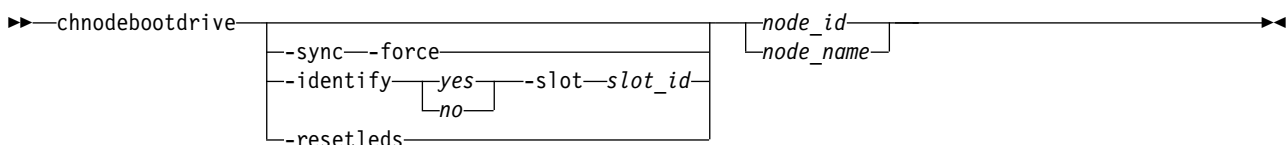
結果出力

No feedback

chnodebootdrive

chnodebootdrive コマンドは、ドライブや現場交換可能ユニット (FRU) の交換用ドライブが破損した場合にシステム上でドライブの変更や同期化を行うために使用します。

構文



パラメーター

-sync

(オプション) `can_sync` のマークが付いたドライブの同期を指定します。

-force

(オプション) 強制的に同期を行います (ノードをオフラインにすることでボリュームがオフラインになる可能性がある場合でも実行します)。

重要: `force` パラメーターを使用すると、アクセスが失われる可能性があります。IBM サポート担当者による指示がある場合にのみ使用してください。

-identify yes | no

(オプション) 指定されたスロット内のドライブの発光ダイオード (LED) の動作を制御します。

-slot slot_id

(オプション) ブート・ドライブ・スロットを指定します。**-identify** パラメーターと一緒に使用する必要があります。

resetleds

(オプション) 指定されたノード内のすべてのドライブの識別 LED をクリアし、**-identify no** を指定することを示します。

node_id | node_name

(オプション) ノードの ID または名前を指定します。

説明

このコマンドは、システム・ドライブのドライブ情報を識別および同期化します。

-sync を指定すると、指定されたノードでノードが再始動します。この再始動は、そのノードに従属するボリュームがあると成功しません。

重要: **-force** も指定される場合、システムは従属ボリュームがないか検査しません。

呼び出し例

```
chnodebootdrive
```

以下の出力が表示されます。

```
No feedback
```

呼び出し例

```
chnodebootdrive -identify yes -slot 1 1
```

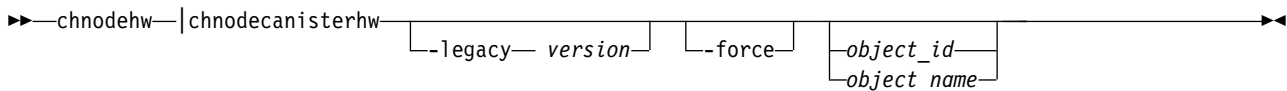
以下の出力が表示されます。

```
No feedback
```

chnodehw (SVC) / chnodecanisterhw (Storwize ファミリー製品)

chnodehw / **chnodecanisterhw** コマンドは、ノードまたはノード・キャニスターのハードウェア構成を更新するために使用します。

構文



パラメーター

-legacy version

(オプション) 6.3.0.0 コード・レベルとの互換性があるようにハードウェア構成を設定します。形式は、ピリオド区切りの 4 桁の 10 進数 (最大 16 文字) です。

-force

(オプション) これを行うことでボリュームがオフラインになる場合でも、ノードを再始動してハードウェア構成を変更することを許可します。

重要: force パラメーターを使用すると、アクセスが失われる可能性があります。IBM サポート担当者による指示がある場合にのみ使用してください。

object_id | object_name

(オプション) オブジェクト名または ID を指定します。

説明

このコマンドは、ノードまたはノード・キャニスターのハードウェアが構成済みハードウェアと異なる場合に、自動的にノードまたはノード・キャニスターをリブートします。リブートの後、ノードまたはノード・キャニスターはそのハードウェアを使用し、以前の構成は使用しません。

重要: ノードに対して構成済みのハードウェアを変更するために **chnodehw** コマンドを実行すると、次のようになります。

- (そのノードを介した) Small Computer System Interface-3 (SCSI-3) の予約は除去されます。
- (そのノードを介した) Small Computer System Interface-3 (SCSI-3) の登録は除去されます。

注: ノードの最後の圧縮カードを除去し、その入出力グループにまだ圧縮ボリュームが存在しているときにその変更をコミットしようとする、このコマンドは失敗します。

ローカル・システムより前のレベルのコードで稼働している別のクラスター化システムとの協力関係を確立したい場合は、**-legacy** パラメーターを使用します。**-legacy** パラメーターに指定する値は、他方のクラスター化システムのコード・レベルでなければなりません。

ノード ID 7 のノード・ハードウェア構成を更新する方法を示す呼び出し例

```
chnodehw 7
```

結果出力:

No feedback

ノード **node7** のノード・ハードウェア構成を更新する方法を示す呼び出し例 (ノードのリブートによって入出力障害が発生する場合を含む)

```
chnodehw -force node7
```

結果出力:

No feedback

コード・レベル **6.3.0.0** との互換性があるようにノード・ハードウェア構成を更新する方法を示す呼び出し例

```
chnodehw -legacy 6.3.0.0 node2
```

結果出力:

No feedback

キャニスター **ID 7** のノード・キャニスター・ハードウェア構成を更新する方法を示す呼び出し例

```
chnodecanisterhw 7
```

結果出力:

No feedback

canister7 のノード・キャニスター・ハードウェア構成を更新する方法を示す呼び出し例
(キャニスターのリブートによって入出力障害が発生する場合を含む)

```
chnodecanisterhw -force canister7
```

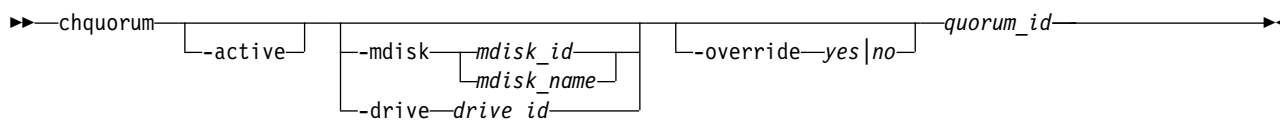
結果出力:

No feedback

chquorum

chquorum コマンドは、クォーラムの関連を変更するために使用します。

構文



パラメーター

-active

(オプション) 指定されたクォーラム ID をアクティブなクォーラム ID にします。**mdisk** パラメーターも **drive** パラメーターも指定されない場合、**active** パラメーターを使用する必要があります。

-mdisk mdisk_id | mdisk_name | -drive drive_id

(オプション) このクォーラム ID にする MDisk またはドライブを指定します。

注: SAN ボリューム・コントローラー Storwize V5100・システムは MDisk のみを使用します。

-override yes|no

自動クォーラム選択を指定変更できるようにします。この状態では、リソースがオフラインの場合にのみクォーラム・ディスクは移動されます。構成に特定のクォーラム・ディスクが必要ではない場合は、このパラメーターを使用しないでください。

quorum_id

(必須) 変更するクォーラム ID を指定します。許可される値は 0、1、および 2 です。

説明

chquorum コマンドは、クォーラムの関連を変更するために使用します。 現行のアクティブ・クォーラム・ディスクであるドライブまたは MDisk を識別するには、**lsquorum** コマンドを使用してください。

要確認: IP クォーラム・アプリケーションを使用している場合、このコマンドを使用してアクティブ・クォーラム・デバイスを変更することはできません。アクティブな IP クォーラム・アプリケーションを変更するには、そのクォーラム・アプリケーションを再始動する必要があります。最初に接続したクォーラム・アプリケーションが選択され、(有効であれば) アクティブになります。

chquorum コマンドは同期ではありませんが、通常は数秒で完了します。状態によっては、数分かかることもあります。

システムは、以前にそのシステムのメンバーであったノードのちょうど半数が存在するときに、クォーラム・ディスクまたはドライブをタイ・ブレーカーとして使用します。

重要: クォーラム・ディスクは、コントロール・エンクロージャー内のドライブまたは外部 MDisk にのみ割り当ててください。一部の保守手順では、クォーラムを一時的に拡張エンクロージャーに移動することが必要です。 その手順の完了後、クォーラム・ドライブをコントロール・エンクロージャーに戻してください。

クォーラム・ディスクまたはドライブを使用すると、システムをちょうど半分に分割する SAN 障害をシステムが管理できます。システムの半分は操作を続行し、もう一方の半分は SAN の接続が復元されるまで停止します。

クォーラム・ディスクまたはドライブは 1 つしかありませんが、システムは、クォーラム候補として 3 つのディスクまたはドライブを使用します。システムは、クォーラム候補のプールから実際のクォーラム・ディスクまたはドライブを選択します。クォーラム候補は、重要なシステムのメタデータのコピーも保持します。この目的のために、各クォーラム候補ディスク上に 256 MB を少しだけ超えるスペースが予約されています。MDisk をクォーラム・ディスクとして使用する場合、このスペースは ストレージ・プール から割り振られます。

必要なエクステント数は、MDisk を含むストレージ・プールのエクステント・サイズによって決まります。表 30 は、クォーラム使用のために予約されているエクステント・サイズに応じたエクステント数を提供します。

表 30. エクステント・サイズに応じた予約済みエクステント数

エクステント・サイズ (MB)	クォーラム使用のために予約されているエクステント数
16	17
32	9
64	5
128	3
256	2
512	1
1024	1
2048	1
4096	1
8192	1

- ecdh-sha2-nistp256
- ecdh-sha2-nistp384
- ecdh-sha2-nistp521
- diffie-hellman-group-exchange-sha256
- diffie-hellman-group16-sha512
- diffie-hellman-group18-sha512
- diffie-hellman-group14-sha256
- diffie-hellman-group14-sha1
- diffie-hellman-group1-sha1
- diffie-hellman-group-exchange-sha1
- 2 を指定すると、以下の鍵交換方式が許可されます。
 - curve25519-sha256
 - curve25519-sha256@libssh.org
 - ecdh-sha2-nistp256
 - ecdh-sha2-nistp384
 - ecdh-sha2-nistp521
 - diffie-hellman-group-exchange-sha256
 - diffie-hellman-group16-sha512
 - diffie-hellman-group18-sha512
 - diffie-hellman-group14-sha256
 - diffie-hellman-group14-sha1

説明

このコマンドは、システムでの SSL、SSH や TLS のセキュリティ設定を変更します。

重要: SSL または TLS を使用する場合、セキュリティを変更すると、これらのサービスが中断される可能性があります。

中断が発生した場合は、以下の手順を使用します。

1. 5 分間待ってから再試行します。(すべてのサービスが再開されるまで待ちます。)
2. SSL または TLS の実装環境が最新状態であり、指定されたセキュリティ・レベルをサポートしていることを確認します。
3. 必要な場合は、以前のバージョンの SSL または TLS のセキュリティに戻します。

呼び出し例

```
chsecurity -sslprotocol 4
```

結果出力

```
Changing the SSL security level could disable the GUI connection on old web browsers,
and changing the SSH security level may logout existing SSH sessions.
Are you sure you wish to continue? (y/yes to confirm)
```


呼び出し例

```
chsecurity -sshprotocol 2
```

結果出力

```
Changing the SSL security level could disable the GUI connection on old web browsers,  
and changing the SSH security level may logout existing SSH sessions.  
Are you sure you wish to continue? (y/yes to confirm)
```

chsite

chsite コマンドは、サイト名を変更するために使用します。

構文

```
►► chsite --name new_site_name [site_id | existing_site_name] ◀◀
```

パラメーター

-name *new_site_name*

(必須) サイトの新規の名前を指定します。

site_id | *existing_site_name*

(必須) 変更されている既存のサイト ID またはサイト名を指定します。

説明

このコマンドは、サイト名を変更します。

要確認: このコマンドは、(**chsystem -topology** コマンドを使用して) システムが拡張システムまたは HyperSwap システムとして構成されている場合にのみ適用可能です。

拡張構成では、以下のアプリケーションが複数の地理的位置やサイトにわたって分散されます。

- ノード
- ストレージ
- ホスト・サーバー
- インフラストラクチャー

呼び出し例

```
chsite -name Quorum 3
```

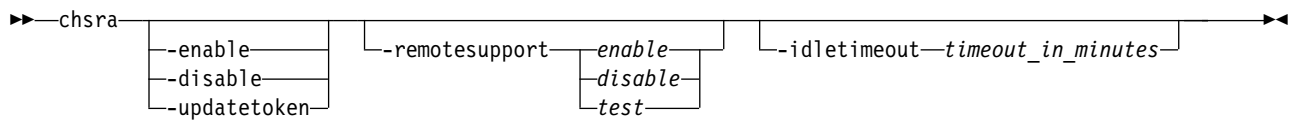
結果出力:

```
No feedback
```

chusra

chusra コマンドを使用して、サポート・アシスタンスを構成します。

構文



パラメーター

-enable

(オプション) リモート・アクセス・アカウントを作成し、ローカル・サポート・アシスタンスを有効にします。

-disable

(オプション) すべてのリモート・アクセス・アカウントを削除し、ローカルおよびリモートのサポート・アシスタンスを無効にします。

-updatetoken

(オプション) サポート・アシスタンスに使用される共有セキュリティー・トークンを更新します。

-remotesupport enable | disable | test

(オプション) リモート・サポート・アシスタンスを、インターネット経由で直接構成するか、構成済みのプロキシ・サーバーを使用して構成します。値は次のとおりです。

- enable
- disable
- test

デフォルト値はありません。

-idletimeout timeout_in_minutes

(オプション) 時間が制限されたリモート・サポートを有効にします (分数で指定)。この値は、正数 (整数) でなければならず、リモート・サポート・アシスタンスがアイドル状態である (タイムアウトになった) 分数を示します。このパラメーターを指定しても、いずれかのシステム・ノード上で進行中のサポート・セッションがある場合は、タイムアウトになりません。これは、必要な回数だけ更新され、すべてのアクティブ・セッションが終了した後でなければタイムアウトになりません。

要確認: システム内のすべての参加ノードでアイドル・タイムアウトを経過すると、リモート・システム・サポートが無効になります。リモート・システム・サポートが無効になった場合、リモート・システム・サポートは、以下のようなイベントの発生時に自動的に開始されません。

- 新規ノードがシステムに参加した場合。
- T3 リカバリー手順。
- ノードのウォーム・スタートまたはコールド・スタート。

-idletimeout を指定する場合、**-remotesupport** も指定する必要があります。

説明

このコマンドはローカルまたはリモート・サポート・アシスタンスを構成します。

注: ローカルおよびリモートの両方のサポート・アシスタンスをオンにすることで、発生した問題をより効率的に解決できるようになります。

リモート・サポート・アシスタンスは、インターネット経由で直接使用することも、プロキシ・サーバーを使用して使用することもできます。プロキシ・サーバーが構成されている場合、リモート・システム・

サポートは、プロキシ・サーバーを使用してルーティングされます。リモート・サポート・アシスタンスをオンにするには、以下を実行する必要があります。

1. すべてのシステム・ノードでサービス IP を構成します。
2. システム上でコール・ホーム機能およびハートビート機能を構成します。
3. システム上でローカル・サポート・アシスタンスを構成します。これにより、サポートが作成され、認証がセットアップされます。インターネットに直接アクセスしているストレージ・システムの場合、ファイアウォールが、ポート 22 でのインターネット・プロトコル (IP) アドレス 129.33.206.139 および 204.146.30.139 へのインバウンド接続およびアウトバウンド接続を許可する必要があります。プロキシ・サーバーを使用する必要がある場合は、**mksystemsupportcenter** コマンドを使用して構成します。

サポート・アシスタンス・アカウントを作成し、ローカル・サポート・アシスタンスを有効にするための呼び出し例

```
chsra -enable
```

詳細な結果出力

No feedback

サポート・ユーザー・アカウントを削除し、ローカル・サポート・アシスタンスを無効にするための呼び出し例

```
chsra -disable
```

詳細な結果出力

No feedback

チャレンジ応答認証に使用される共有トークンを更新するための呼び出し例

```
chsra -updatetoken
```

詳細な結果出力

No feedback

リモート・サポート・アシスタンスを有効にするための呼び出し例

```
chsra -remotesupport enable
```

詳細な結果出力

No feedback

30 分間リモート・サポート・アシスタンスを有効にするための呼び出し例

```
chsra -remotesupport enable -idletimeout 30
```

詳細な結果出力

No feedback

リモート・サポート・アシスタンスをテストするための呼び出し例 (テストの完了後に有効ではなくなる)

```
chsra -remotesupport test
```

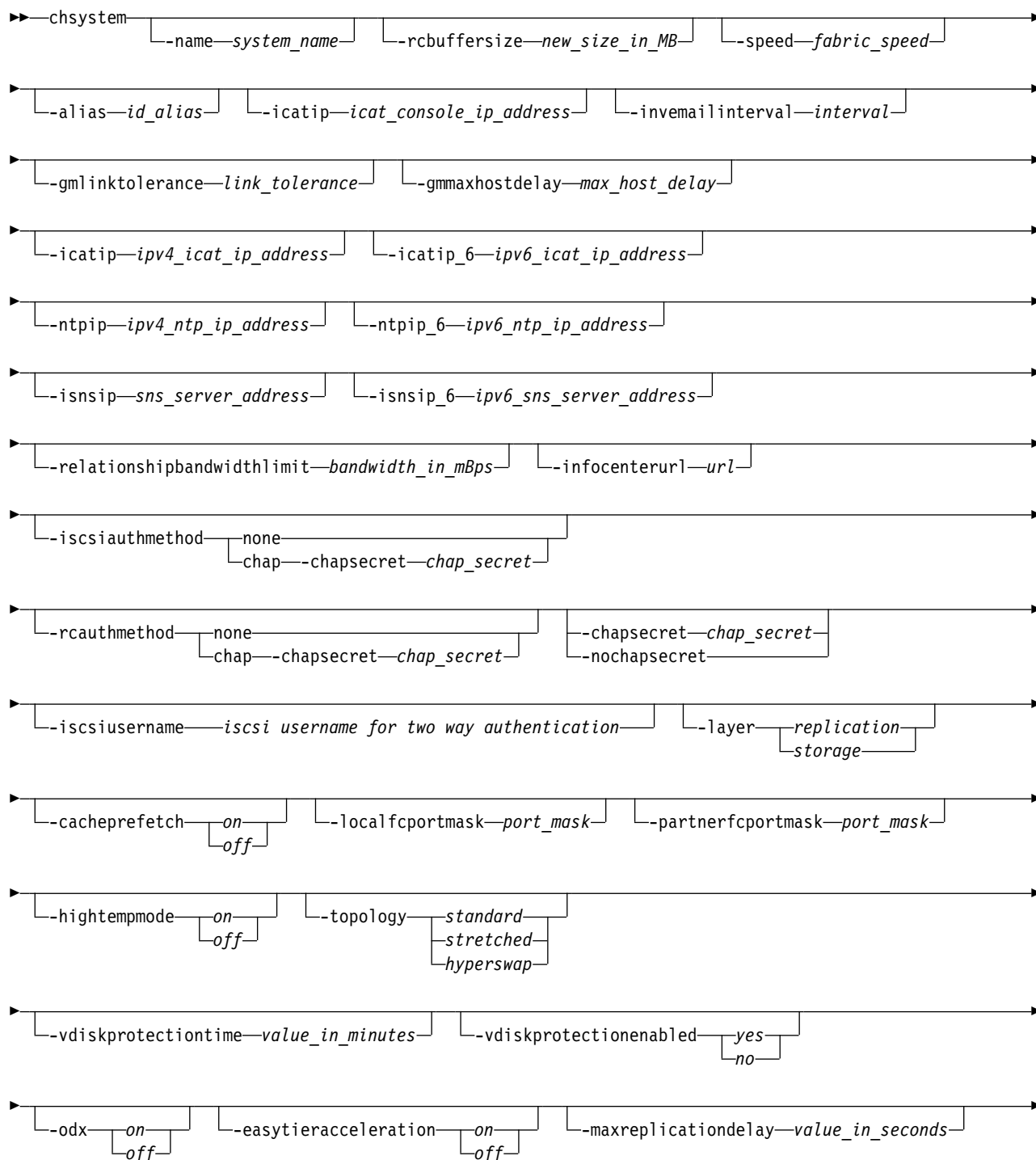
詳細な結果出力

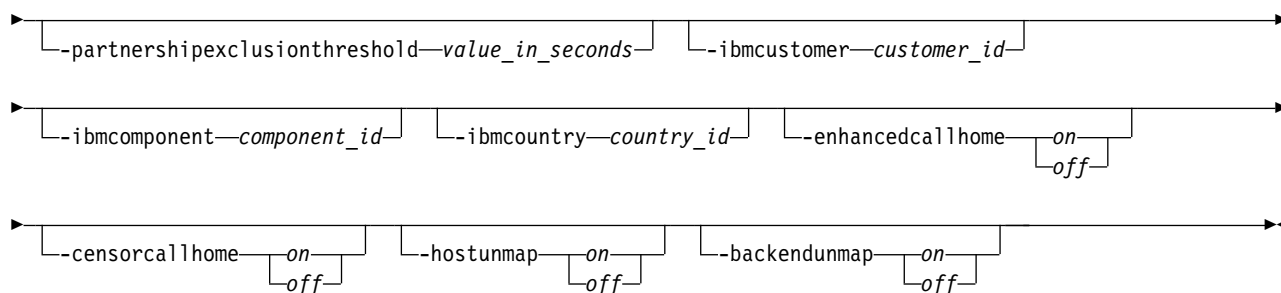
No feedback

chsystem

chsystem コマンドは、既存のシステムの属性を変更するために使用します。このコマンドは、システム作成後であればいつでも使用できます。このコマンドに関連するパラメーターはすべてオプションです。ただし、このコマンドには 1 つ以上のパラメーターを指定する必要があります。

構文





パラメーター

-name *system_name*

(オプション) システムの新規名を指定します。

重要: 各ノードの iSCSI 修飾名 (IQN) は、システムおよびノードの名前を使用して生成されます。iSCSI プロトコルを使用している場合、名前の変更によってシステム内のすべてのノードの IQN も変更され、iSCSI 接続されたすべてのホストの再構成が必要になる場合があります。

-rcbuffersize *new_size_in_MB*

(オプション) 各ノード上でメトロ・ミラーおよびグローバル・ミラーの通信に使用するメモリーの量をメガバイト (MB) 単位で指定します (48 から 512 MB)。デフォルトは 48 MB です。

重要: この設定の調整は、サポート・チームから指示された場合に限って行ってください。

この設定を変更するには、システム内のすべてのノードがオンラインであること、および最小で 8 ギガバイト (GB)、つまり 8192 メガバイト (MB) のメモリーを備えていることが必要です。

要確認:

- この設定を変更する前に、このシステムとの協力関係をすべて停止する必要があります。
- このパラメーターはローカル・システムにのみ作用し、このパラメーターを変更するとミラーリング操作が中断されます。

-speed *fabric_speed*

(オプション) このシステムが接続するファブリックの速度を指定します。有効値は、1Gb/s または 2Gb/s です。

重要: 稼働中のシステムの速度を変更すると、接続ホストに対する入出力サービスが切断されます。ファブリック速度を変更する前に、アクティブ・ホストからの入出力を停止し、ボリュームをアンマウントするか (UNIX ホスト・タイプの場合)、またはドライブ名を除去することにより (Windows ホスト・タイプの場合)、強制的にそれらのホストにすべてのキャッシュ・データをフラッシュさせます。一部のホストでは、リブートと新しいファブリック速度の検出が必要です。

-alias *id_alias*

(オプション) 代替名を指定します。これはシステムの基本 ID を変更しませんが、すべての vdiskhostmap (既存のものと新規のもの両方) の VDisk_UID に影響を及ぼします。これらのオブジェクトは、別名に一致する ID のシステムに対して作成されます。したがって、システムの別名を変更すると、システムによって提示されたボリュームを各ホストがスキャンするまで、ホスト・システムへのアクセスが失われます。

-invemailinterval interval

(オプション) インベントリー E メールが指定された E メール受信者に送信される間隔を指定します。間隔の範囲は 0 から 15 です。間隔の単位は日数です。値を 0 に設定すると、インベントリー E メール通知の機能がオフになります。

-gmlinktolerance link_tolerance

(オプション) グローバル・ミラー操作について不適切なシステム間リンクが許容される時間の長さ (秒数) を指定します。このパラメーターは、10 秒単位で 20 秒から 86400 秒の値を受け入れます。デフォルトは 300 秒です。このパラメーターの値として 0 を入力すると、リンク許容範囲を無効にできます。

-gmmxhostdelay max_host_delay

(オプション) 最大遅延時間 (ミリ秒) を指定します。この時間になると、グローバル・ミラーのリンク許容度タイマーがカウントダウンを開始します。このしきい値により、グローバル・ミラー操作でグローバル・ミラーのソース・ボリュームの応答時間に追加できる、さらなる影響 (時間) が決まります。このパラメーターを使用すると、しきい値をデフォルト値の 5 ミリ秒から増やすことができます。

-icatip icat_console_ip_address

(オプション) システムが使用するシステムの新規 IPv4 アドレスを指定します。この IP アドレスのフォーマットは、ポート指定のある小数点付き 10 進表記に従っていなければなりません (例えば、255.255.255.255:8080)。このパラメーターを指定すると、この値によって、既存の **-icatip_6** アドレスはすべて上書きされます。

-icatip_6 icat_console_ipv6_address

(オプション) システムの新規 IPv6 アドレスを指定します。このパラメーターを指定すると、この値によって、既存の **-icatip** アドレスはすべて上書きされます。IPv6 アドレスのフォーマットは、以下のとおりでなければなりません。

- 次の例のように、それぞれ 4 桁の 16 進数字で表され、コロンで区切られた 8 つのグループ。
[1234:1234:abcd:0123:0000:0000:7689:6576]:23
- 次の例のように、それぞれ先行ゼロが省略された 16 進数字で表され、コロンで区切られた 8 つのグループ。
[1234:1234:abcd:123:0:0:7689:6576]:23
- 次の例のように、1 つ以上の連続したすべてが 0 のグループが抑止された表現
[1234:1234:abcd:123::7689:6576]:23

-ntpip ipv4_ntp_ip_address

(オプション) Network Time Protocol (NTP) サーバーの IPv4 アドレスを指定します。NTP サーバー・アドレスを構成すると、システムは、その NTP サーバーをシステムのタイム・ソースとしてただちに使用し始めます。別のタイム・ソースを使用するには、ゼロ・アドレスを用いた **-ntpip** パラメーターを指定します。

chsystem -ntpip 0.0.0.0

-ntpip_6 ipv6_ntp_ip_address

注: **-ntpip_6** を指定する前に、IPv6 接頭部およびゲートウェイがそのシステムに設定されている必要があります。

(オプション) NTP サーバーの IPv6 アドレスを指定します。NTP サーバー・アドレスを構成すると、システムは、該当の NTP サーバーをそのタイム・ソースとしてただちに使用し始めます。別のタイム・ソースを選択するには、次のように、ゼロ・アドレスを用いた **-ntpip_6** パラメーターを指定します。

chsystem -ntpip_6 0::0

-isnsip sns_server_address

(オプション) iSCSI ストレージ・ネーム・サービス (SNS) の IPv4 アドレスを指定します。別の IPv4 iSCSI SNS サーバーを選択するには、ゼロ・アドレスを用いた **-isnsip** パラメーターを指定します。

```
chsystem -isnsip 0.0.0.0
```

-isnsip_6 ipv6_sns_server_address

(オプション) iSCSI SNS の IPv6 アドレスを指定します。構成済みの別の IPv6 iSCSI SNS サーバーを選択するには、ゼロ・アドレスを用いた **-isnsip_6** パラメーターを指定します。

```
chsystem -isnsip_6 0::0
```

-relationshipbandwidthlimit bandwidth_in_MBps

(オプション) 新しいバックグラウンド・コピー帯域幅をメガバイト/秒 (MBps) 単位で 1 から 1000 の範囲で指定します。デフォルトは 25 MBps です。

重要: 圧縮を使用する IP リンク上での協力関係の場合、このパラメーターは、圧縮がデータに適用された後の集合帯域幅を指定します。このパラメーターは、物理リンク帯域幅に (慎重に端数が切り捨てられた) 圧縮係数を乗算した値より大きい値に設定しないでください。

このパラメーターは、システム規模で作動し、どの関係でも受け入れることができる最大バックグラウンド・コピー帯域幅を定義します。協力関係で定義されている既存のバックグラウンド・コピー帯域幅の設定値は引き続き有効であり、協力関係およびボリュームの速度として低い方の値で試行されます。

注: この値は、より高い帯域幅を採用しても支障がないことが明白でなければ、デフォルトより高く設定しないでください。

-infocenterurl url

GUI で使用されているオンライン資料をオーバーライドするための、優先オンライン資料の URL を指定します。この情報はインターネット・ブラウザによって解釈されるため、指定された情報には、ホスト名または IP アドレスが含まれる場合があります。

要確認: GUI 設定ウィンドウで、現在構成されている URL を確認してください。このウィンドウを使用して、この値をデフォルト設定にリセットすることもできます。

-iscsiauthmethod none | chap -chapsecret chap_secret

(オプション) システムの iSCSI 通信の認証方式を設定します。

- **chap** は、Internet Small Computer System Interface (iSCSI) 認証をオンにすることを指定します。

要確認: これにより、システムでチャレンジ・ハンドシェーク認証プロトコル (CHAP) 秘密鍵が設定されると、iSCSI 協力関係の認証がオンになります。

- **none** は、iSCSI 協力関係の認証をオフにすることを指定します。

-rcauthmethod none | chap -chapsecret chap_secret

(オプション) ネイティブの IP 協力関係であるリモート・コピー協力関係の要求に対する認証をオンあるいはオフに切り替えます。リモート・コピーにはメトロ・ミラー、グローバル・ミラー、および HyperSwap が含まれます。さらに次のことに注意してください。

- **chap** は、リモート・コピー認証をオンにすることを指定します。

要確認: この操作により、システムでチャレンジ・ハンドシェーク認証プロトコル (CHAP) 秘密鍵が設定されると、リモート・コピー協力関係要求の認証がオンになります。

- **none** は、リモート・コピー協力関係の認証をオフにすることを指定します。

-censorcallhome *on | off*

(オプション) 拡張コール・ホーム・データから重要データを削除することを指定します。値は **yes** または **no** です。

-hostunmap *on | off*

(オプション) 管理者がホストに対してマップ解除のサポートをボリュームに通知させるかどうかを指定します。値は、**on** または **off** (デフォルト) です。

-backendunmap *on | off*

(オプション) 管理者がバックエンド・ストレージに対する SCSI マップ解除サポートを有効にするかどうかを指定します。このパラメーターを有効にすると、システムは、システム内で容量が解放されたときに、互換性のあるバックエンド・ストレージ・コントローラーおよびドライブに SCSI Unmap コマンドまたは Write Same コマンドを発行して、容量をレクラメーション処理することができます。値は、**on** (デフォルト) または **off** です。

説明

このコマンドは、システムの特定の機能を変更します。1 つのコマンドで複数の機能を変更できます。

-ntpip または **-ntpip_6** パラメーターを使用すると、システムは、NTP サーバーを外部のタイム・ソースとして使用できます。システムは、NTP サーバーのタイム値に従って構成ノードのシステム・クロックを調整します。その他のノードのクロックは、構成ノードのクロックから更新されます。NTP モードでは、**setsystemtime** コマンドは使用不可にされます。

すべてのコマンドはオプションです。ただし、少なくとも 1 つのパラメーターを指定する必要があります。

chssystemip コマンドは、システム IP アドレスおよびサービス IP アドレスを変更するために使用します。

要確認: システムの CHAP 秘密鍵を設定しても iSCSI ホストやリモート・コピー協力関係の認証はオンになりません。リモート・コピーにはメトロ・ミラー、グローバル・ミラー、および HyperSwap が含まれます。**-iscsiauthmethod** または **-rciauthmethod** を発行して認証をオフにしてください。

ノードのサイトが構成されている場合にのみ、トポロジを **HyperSwap** に設定できます。すべてのノードにサイトが定義されている必要があります。入出力グループで両方のノードが定義されている場合、それらは同じサイト (1 または 2 のいずれかであり、3 をノードに使用することはできません) に割り当てられている必要があります。両方のノードがサイト 1 にある入出力グループが少なくとも 1 つと、両方のノードがサイト 2 にある入出力グループが少なくとも 1 つ必要です。

注: アクティブな関係が定義されている場合、システム・トポロジは **HyperSwap** でなければなりません。

呼び出し例

```
chssystem -ntpip 9.20.165.16
```

結果出力:

No feedback

外部 **NTP** サーバーをセットアップするための呼び出し例

```
chsystem -ntpip 123.234.123.234
```

結果出力:

No feedback

優先 **infocenterurl** 値を変更するための呼び出し例

```
chsystem -infocenterurl http://miscserver.company.com/ibm/infocenter
```

結果出力:

No feedback

ローカル・ポート・マスク値を変更するための呼び出し例

ローカル・マスクを 62 個の 0 と 2 個の 1 に設定する場合、ID が 1 および 2 の FC 入出力ポートを指定することで、ローカル・ノード通信に対応することができます。

```
chsystem -localfcportmask 11
```

結果出力:

No feedback

パートナー・ポート・マスク値を変更するための呼び出し例

パートナー・マスクを 63 個の 0 と 1 個の 1 に設定する場合、ID が 2 の FC 入出力ポートを指定することでリモート・ノード通信に対応することができます。

```
svctask chsystem -partnerfcportmask 0010
```

結果出力:

No feedback

HTM を変更するための呼び出し例

```
chsystem -hightempmode on
```

結果出力:

No feedback

システム・トポロジーを設定するための呼び出し例

```
chsystem -topology standard
```

結果出力:

No feedback

リモート・コピーの認証を設定するための呼び出し例

```
chsystem -chapsecret ABCB1234 -iscsiauthmethod none -rcauthmethod chap
```

結果出力:

No feedback

ボリューム保護をオフにするための呼び出し例

```
chsystem -vdiskprotectionenabled no
```

結果出力:

No feedback

ボリューム保護をオンにして、保護時間を 60分に設定するための呼び出し例

```
chsystem -vdiskprotectionenabled yes -vdiskprotectiontime 60
```

結果出力:

No feedback

Easy Tier アクセラレーションをオンにするための呼び出し例

```
chsystem -easytieracceleration on
```

結果出力:

No feedback

ODX をオンにするための呼び出し例

```
chsystem -odx on
```

結果出力:

No feedback

最大複製遅延を設定するための呼び出し例

```
chsystem -maxreplicationdelay 100
```

結果出力:

No feedback

協力関係除外しきい値を設定するための呼び出し例

```
chsystem -partnershipexclusionthreshold 120
```

結果出力:

No feedback

IBM お客様 ID、コンポーネント ID、および国 ID を指定するための呼び出し例

```
chsystem -ibmcustomer 1928374 -ibmcomponent SANVCNSW1 -ibmcountry 001
```

結果出力:

No feedback

拡張コール・ホームをオフにするための呼び出し例

```
chsystem -enhancedcallhome off
```

結果出力:

No feedback

センサー・コール・ホームをオンにするための呼び出し例

```
chsystem -censorcallhome on
```

結果出力:

No feedback

hostunmap および backendunmap をオンにするための呼び出し例

```
chsystem -hostunmap on -backendunmap on
```

結果出力:

No feedback

chsystemcert

chsystemcert コマンドは、システムにインストールされる Secure Sockets Layer (SSL) 証明書を管理するために使用します。

構文

```
▶▶ chsystemcert [-mksign] [-country country] [-state state]
                  [-locality locality] [-org organization] [-orgunit organizationunit] [-email email]
                  [-commonname commonname] [-keytype keytype] [-validity days]
▶▶ chsystemcert [-mkrequest] [-country country] [-state state] [-locality locality]
                  [-org organization] [-orgunit organizationunit] [-email email] [-commonname commonname]
                  [-keytype keytype] [-force]
▶▶ chsystemcert [-install] [-file input_file_pathname]
▶▶ chsystemcert [-export]
```

パラメーター

-mksign

自己署名 SSL 証明書を生成します。**-mksign** を指定しない場合は、**-mkrequest**、**-export**、または **-install** を指定する必要があります。

-mkrequest

認証要求を生成します。**-mkrequest** を指定しない場合は、**-mksign**、**-export**、または **-install** を指定する必要があります。

-country *country*

-mkselfsigned の場合、このパラメーターで自己署名証明書の 2 桁の国別コードを指定します。

-mkrequest の場合、このパラメーターで認証要求の 2 桁の国別コードを指定します。

-state *state*

-mkselfsigned の場合、このパラメーターで自己署名証明書の状態情報を指定します。値は、0 文字から 128 文字の ASCII スtringとすることができます。

-mkrequest の場合、このパラメーターで認証要求の状態情報を指定します。値は、0 文字から 128 文字の ASCII スtringとすることができます。

-locality *locality*

-mkselfsigned の場合、このパラメーターで自己署名証明書の地区情報を指定します。この値には、0 から 128 文字の範囲の ASCII スtringを指定することができます。

-mkrequest の場合、このパラメーターで認証要求の地区情報を指定します。この値には、0 から 128 文字の範囲の ASCII スtringを指定することができます。

-org *organization*

-mkselfsigned の場合、このパラメーターで SSL 証明書の組織情報を指定します。この値には、0 から 64 文字の範囲の ASCII スtringを指定することができます。

-mkrequest の場合、このパラメーターで SSL 証明書の組織情報を指定します。この値には、0 から 128 文字の範囲の ASCII スtringを指定することができます。

-orgunit *organizationunit*

-mkselfsigned の場合、このパラメーターで SSL 証明書の組織単位情報を指定します。この値には、0 から 64 文字の範囲の ASCII スtringを指定することができます。

-mkrequest の場合、このパラメーターで SSL 証明書の組織単位情報を指定します。この値には、0 から 64 文字の範囲の ASCII スtringを指定することができます。

-email *email*

-mkselfsigned の場合、このパラメーターで SSL 証明書に使用される E メール・アドレスを指定します。この値には、0 から 64 文字の範囲の ASCII スtringを指定することができます。

-mkrequest の場合、このパラメーターで SSL 証明書の E メール・アドレスを指定します。この値には、0 から 64 文字の範囲の ASCII スtringを指定することができます。

-commonname *commonname*

-mkselfsigned の場合、このパラメーターで SSL 証明書の共通名を指定します。値は、0 個から 64 個の文字の ASCII スtringとすることができます。

-mkrequest の場合、このパラメーターで SSL 証明書の共通名を指定します。値は、0 個から 64 個の文字の ASCII スtringとすることができます。

-validity *days*

自己署名証明書が有効である日数 (1 から 9000) を指定します。

-keytype *keytype*

SSL 証明書鍵タイプを指定します。

- rsa2048
- ecdsa384
- ecdsa521

-install

証明書をインストールします。**-install** を指定しない場合は、**-mkselfsigned**、**-mkrequest**、または **-export** を指定する必要があります。

-file

インストールする証明書の絶対パス名を指定します。

-export

現行の SSL 証明書をエクスポートします。証明書は、構成ノードの `/dumps/certificate.pem` ディレクトリにエクスポートされます。**-export** を指定しない場合、**-mkselfsigned**、**-mkrequest**、または **-install** を指定する必要があります。

-force

認証要求を削除できることを指定します。

説明

このコマンドは、システムにインストールされた SSL 証明書を管理するために使用します。以下の項目を実行することもできます。

- 新しい自己署名 SSL 証明書を生成します。
- システムからコピーされ、認証局 (CA) によって署名される認証要求を作成します。

注: CA が返した署名付き証明書をインストールすることができます。

- 現行の SSL 証明書をエクスポートします (例えば、証明書を鍵サーバーにインポートできるようにするため)。

重要: 以下のパラメーターのいずれかを指定する必要があります。

- **-mkselfsigned**
- **-mkrequest**
- **-install**
- **-export**

自己署名証明書を作成するための呼び出し例

```
chsystemcert -mkselfsigned
```

詳細な結果出力

No feedback

共通名を指定して自己署名証明書を作成するための呼び出し例

```
chsystemcert -mkselfsigned -commonname weiland.snpp.com
```

詳細な結果出力

No feedback

鍵タイプと 1 年間の有効期間を指定して自己署名証明書を作成するための呼び出し例

```
chsystemcert -mkselfsigned -keytype ecdsa521 -validity 365
```

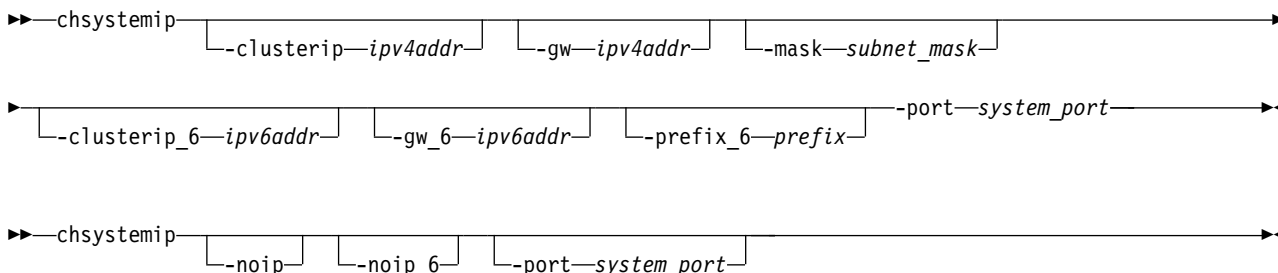
詳細な結果出力

No feedback

chsystemip

chsystemip コマンドは、システムのインターネット・プロトコル (IP) 構成パラメーターを変更するために使用します。

構文



パラメーター

-clusterip *ipv4addr*

(オプション) IPv4 システム IP アドレスを変更します。システムに新しい IP アドレスを指定すると、システムとの既存の通信は切断されます。

重要: システムに対してアクティブな IPv4 協力関係がある場合は、**-clusterip** パラメーターを使用することができません。

-gw *ipv4addr*

(オプション) システムの IPv4 デフォルト・ゲートウェイ IP アドレスを変更します。

-mask *subnet_mask*

(オプション) システムの IPv4 サブネット・マスクを変更します。

-noip

(オプション) 指定したポート (指定しなかった場合は両方のポート) の IPv4 スタックを構成解除します。

注: このパラメーターは、ノードのサービス・アドレス構成に影響を与えません。

-clusterip_6 *ipv6addr*

(オプション) ポートの IPv6 システムのアドレスを設定します。

重要: システムに対してアクティブな IPv6 協力関係がある場合は、**-clusterip_6** パラメーターを使用することができません。

-gw_6 *ipv6addr*

(オプション) ポートの IPv6 デフォルト・ゲートウェイ・アドレスを設定します。

-prefix_6 *prefix*

(オプション) IPv6 接頭部を設定します。

-noip_6

(オプション) 指定したポート (指定しなかった場合は両方のポート) の IPv6 スタックを構成解除します。

注: このパラメーターは、ノードのサービス・アドレス構成に影響を与えません。

-port system_port

(必須) 変更を適用するポート (1 または 2) を指定します。このパラメーターは、**noip** パラメーターまたは **noip_6** パラメーターを使用しない場合は必須です。

説明

このコマンドは、システムの IP 構成パラメーターを変更します。2 番目のポートを初めて構成するときは、すべての IP 情報が必要です。システムのポート 1 では、必ず 1 つのスタックが完全に構成されている必要があります。

構成ノードには 2 つのアクティブなシステム・ポートがあります。また、サービス・アクションを実行するすべてのノードには、2 つのアクティブ・サービス・ポートもあります。

システム IP アドレスを変更すると、コマンドの処理中、オープン・コマンド・ライン・シェルは閉じています。アドレスを変更されたポートを通して接続していた場合は、新しい IP アドレスに再接続する必要があります。

どのシステム・ノードにも使用可能なポート 2 がない場合、**chsystemip** コマンドは失敗します。

noip パラメーターと **noip_6** パラメーターと一緒に指定できるのは、**port** も指定した場合だけです。

noip パラメーターおよび **noip_6** パラメーターは、**port** 以外のパラメーターと一緒に指定できません。

注: **noip** パラメーターおよび **noip_6** パラメーターは、ノードのサービス・アドレス構成に影響を与えません。

ポート 1 には IPv4 または IPv6 システム・アドレスが必要です。ポート 2 の構成はオプションです。

すべてのポートおよびスタックのサービス IP アドレスは、動的ホスト構成プロトコル (DHCP) に初期化されます。サービス IP アドレスは必ず構成されます。

注: **console_ip** がシステム・ポート 1 の IP アドレス (インターネット・プロトコル・バージョン 4 (IPv4) の後に IPv6 が続く) と同じ場合、システム IP が変更されるときに **console_ip** を変更してください。**console_ip** がポート 1 の IP アドレスと異なる場合は、システム IP が変更されるときに **console_ip** を変更しないでください。

IP アドレスを変更するには、**lssystem** コマンドを発行して、システムの IP アドレスをリストします。**chsystemip** コマンドを発行して、IP アドレスを変更します。静的 IP アドレスを指定するか、システムに動的アドレスを割り当てさせることができます。

表 31 は、サポートされる IP アドレス・フォーマットを示しています。

表 31. IP アドレス・リストの形式

IP タイプ	IP アドレス・リストの形式
IPv4	1.2.3.4
フル IPv6	1234:1234:abcd:0123:0000:0000:7689:6576
先行ゼロが抑止された完全な IPv6	1234:1234:abcd:123:0:0:7689:6576
ゼロ圧縮された IPv6	1234:1234:abcd:123::7689:6576

呼び出し例

```
chsystemip -clusterip 9.20.136.5 -gw 9.20.136.1 -mask 255.255.255.0 -port 1
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

```
chsystemip -clusterip_6 2001:0db8:85a3:0000:0000:8a2e:0370:7334 -gw_6 2001:0db8:85a3:0000:0000:8a2e:0370:7334  
-prefix_6 64 -port 2
```

結果出力:

No feedback

chthrottle

chthrottle コマンドを使用して、指定されたスロットル・オブジェクトに関連付けられた属性を変更します。

構文

```
►►—chthrottle—┬──bandwidth—bandwidth_limit_in_mb—┬──iops—iops_limit—┐  
└──name—throttle_name—┬──throttle_id—┐  
└──throttle_name—┘
```

パラメーター

-bandwidth *bandwidth_limit_in_mb*

(オプション) 帯域幅を MBps で指定します。これは 0 から 268435456 までの数値でなければなりません。

注: このキーワードを指定しない限り、帯域幅の制限は設定されません。

-iops *iops_limit*

(オプション) 入出力操作の制限を指定します。これは 0 から 33554432 までの数値でなければなりません。

注: このキーワードを指定しない限り、入出力操作の制限は設定されません。

-name *throttle_name*

(オプション) スロットル・オブジェクトの名前を指定します。この値は、最大長 63 文字の英数字ストリングでなければなりません。

throttle_id | *throttle_name*

(必須) スロットルするボリュームの ID または名前を指定します。この値は、最大長 15 文字の数値ストリングまたは英数字ストリングでなければなりません。

説明

このコマンドでは、指定されたスロットル・オブジェクトに関連付けられた属性を変更します。

オフロード・スロットルに関する帯域幅の制限を 100 に変更するための呼び出し例

```
chthrottle -bandwidth 100 offloadThrottle
```

詳細な結果出力

No feedback

ID 0 に対してスロットル帯域幅の制限を指定しない場合の呼び出し例

```
chthrottle -bandwidth 100 0
```

詳細な結果出力

No feedback

cleardumps

cleardumps **cleardumps** コマンドは、指定したノード上またはノード・キャニスター上にある各種のダンプ・ディレクトリーをすべて消去 (または削除) するために使用します。

構文

```
▶▶—cleardumps—-prefix—directory_or_file_filter—▶▶
                                     |
                                     |—node_id—
                                     |—node_name—
```

パラメーター

-prefix directory_or_file_filter

(必須) 内容をすべて消去するディレクトリーまたはファイル、あるいはその両方を指定します。ファイル・フィルターなしでディレクトリーを指定すると、そのディレクトリー内のすべての関連するダンプまたはログ・ファイルが消去されます。以下のディレクトリー引数 (フィルター) を使用できます。

- /dumps (すべてのサブディレクトリー内の全ファイルが消去されます)
- /dumps/cimom
- /dumps/cloud
- /dumps/configs
- /dumps/easytier
- /dumps/elogs
- /dumps/feature
- /dumps/iostats
- /dumps/iotrace
- /dumps/mdisk
- /home/admin/update

ディレクトリーに加えて、フィルター・ファイルも指定できます。例えば、/dumps/elogs/*.txt と指定すると、/dumps/elogs ディレクトリー内にあって .txt で終わるすべてのファイルが消去されます。

注: CLI の使用時には、ワイルドカードの使用について、以下の規則が適用されます。

- ワイルドカード文字はアスタリスク (*) です。
- コマンドには最大 1 つのワイルドカードを含めることができます。
- ワイルドカードを使用する場合、フィルター項目を二重引用符 (" ") で囲む必要があります。次のように入力します。

```
>cleardumps -prefix "/dumps/elogs/*.txt"
```

`node_id | node_name`

(オプション) 内容をすべて消去するノードを指定します。パラメーターの後に指定する変数は、次のいずれかです。

- ノード名。つまり、そのノードをシステムに追加したときに割り当てたラベル。
- ノードに割り当てられた ID (ワールド・ワイド・ノード名ではない)。

説明

このコマンドは、指定されたノードまたはノード・キャニスター上の `directory/file_filter` 引数に一致するすべてのファイルを削除します。ノードを指定しないと、構成ノードで消去が行われます。

ディレクトリー変数として `/dumps` を指定することによって、すべてのダンプ・ディレクトリーの内容を消去できます。

ディレクトリー変数のいずれか 1 つを指定することで、単一ディレクトリー内のすべてのファイルを消去できます。

lsxxxxdumps コマンドを使用して、特定のノードまたはノード・キャニスター上のこれらのディレクトリーの内容をリストすることができます。

このコマンドを使用して、ディレクトリーまたはファイル名を指定することによって、特定のディレクトリー内の特定のファイルを消去できます。ファイル名の一部としてワイルドカード文字を使用できます。

注: 構成ファイルおよびトレース・ファイルを保持するために、次のワイルドカード・パターンに一致するファイルは消去されません。

- `*svc.config*`
- `*.trc`
- `*.trc.old`

呼び出し例

```
cleardumps -prefix /dumps/configs
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

```
cleardumps -prefix /dumps/easytier node_2
```

結果出力:

No feedback

cpdumps

cpdumps コマンドは、ダンプ・ファイルを非構成ノードから構成ノードにコピーするために使用します。

注: まれに、構成ノードの `/dumps` ディレクトリーが満杯になると、障害発生 of 標識が表示されずにコピー・アクションは終了します。このため、構成ノードからデータをマイグレーションした後に、`/dumps` ディレクトリーを消去してください。

構文

```
▶▶ cpdumps --prefix [directory | file_filter] [node_name | node_id] ▶▶
```

パラメーター

-prefix *directory* | *file_filter*

(必須) 検索するディレクトリーまたはファイル、あるいはその両方を指定します。ファイル・フィルターなしでディレクトリーを指定すると、そのディレクトリー内のすべての関連メモリー・ダンプまたはログ・ファイルが検索されます。以下のディレクトリー引数 (フィルター) を使用できます。

- /dumps (すべてのサブディレクトリーのすべてのファイルを検索します)。
- /dumps/audit
- /dumps/cimom
- /dumps/cloud
- /dumps/configs
- /dumps/elogs
- /dumps/easytier
- (Storwize V7000)/dumps/enclosure
- /dumps/feature
- /dumps/iostats
- /dumps/iotrace
- /dumps/mdisk
- /home/admin/update

ディレクトリーに加えて、ファイル・フィルターも指定できます。例えば、/dumps/elogs/*.txt と指定すると、/dumps/elogs ディレクトリー内にある、.txt で終わるすべてのファイルがコピーされます。

注: CLI でのワイルドカードの使用について、以下の規則が適用されます。

- ワイルドカード文字はアスタリスク (*) です。
- コマンドには最大 1 つのワイルドカードを含めることができます。
- ワイルドカードを使用する場合は、次のように、フィルター項目を二重引用符 (") で囲む必要があります。

```
>cleardumps -prefix "/dumps/elogs/*.txt"
```

node_id | *node_name*

(必須) メモリー・ダンプを検索するノードを指定します。このパラメーターの直後には、次のいずれかの変数を指定できます。

- そのノードをシステムに追加したときに割り当てた、ノードの名前、またはラベル
- ノードに割り当てられた ID (ワールド・ワイド・ノード名ではない)。

指定されたノードが現行の構成ノードは、ファイルはコピーされません。

説明

このコマンドは、指定されたノードから現行の構成ノードに、ディレクトリーまたはファイルの基準に一致するメモリー・ダンプをすべてコピーします。

前の構成ノードに保管されたメモリー・ダンプを検索できます。古い構成ノードから別のノードへのフェイルオーバー処理時に、古い構成ノード上にあったメモリー・ダンプは自動ではコピーされません。CLI でアクセスできるのは構成ノードだけなので、システム・ファイルは構成ノードからのみコピーできます。このコマンドを使用すると、ファイルを取り出して構成ノードに置くことができます。これにより、それらのファイルをコピーできるようになります。

ディレクトリーの内容は、**lsdumps** コマンドを使用して表示できます。**lscopystatus** コマンドを使用してコピーの状況を追跡することができます。

呼び出し例

```
cpdumps -prefix /dumps/configs nodeone
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

```
cpdumps -prefix /dumps/easytier node_2
```

結果出力:

No feedback

detectiscsistorageportcandidate

detectiscsistorageportcandidate コマンドは、指定された入出力グループ内のいずれかのノードから、ディスカバリーされたバックエンド Internet Small Computer Systems Interface (iSCSI) ターゲット・コントローラーへの iSCSI ログイン・セッションを確立するために使用します。

構文

```
▶▶ detectiscsistorageportcandidate --srcportid source_port_id [ -iogrp iogrp_id iogrp_name ]
▶ [ -targetip ipv4_addr | -targetip6 ipv6_addr ] [ -username target_user_name ] [ -chapsecret target_chap ]
▶ [ -site site_id site_name ] ▶▶
```

パラメーター

-srcportid *source_port_id*

(必須) ターゲット・コントローラーのディスカバリーを行うために使用するソース・イーサネット・ポート ID (**lsportip** の出力に示されたもの) を指定します。この値は 1 から 8 までの数値でなければなりません。

- **-iogrp** も指定すると、入出力グループのすべてのノードに指定されている *source_port_id* を使用した、イーサネット・ポートを介するディスカバリーがトリガーされます。

- **-iogrp** を指定しない場合、システムのすべてのノードに指定されている *source_port_id* を使用した、イーサネット・ポートを介するディスカバリーがトリガーされます。

-iogrp *iogrp_id* | *iogrp_name*

(オプション) 検出する入出力グループの ID または名前を指定します。*iogrp_id* の値は、0、1、2、または 3 でなければなりません。*iogrp_name* の値には英数字ストリングを指定する必要があります。

このパラメーターを指定すると、指定された入出力グループの両方のノードの *source_port_id* を使用したディスカバリーがトリガーされます。値を指定しない場合、システム内のすべてのノードの *source_port_id* を使用したディスカバリーがトリガーされます。

注: このパラメーターは、IBM Cloud ではサポートされません。

-targetip *ipv4_addr*

(**-targetip6** を指定しない場合は必須) 指定された入出力グループのすべてのノードの *source_port_id* を使用したターゲット・ディスカバリー要求を受け取る、検出対象のターゲット iSCSI コントローラーの IPv4 アドレスを指定します。

-targetip6 *ipv6_addr*

(**-targetip** を指定しない場合は必須) 指定された入出力グループのすべてのノードの *source_port_id* を使用したターゲット・ディスカバリー要求を受け取る、検出対象のターゲット iSCSI コントローラーの IPv6 アドレスを指定します。

-username *target_user_name*

(オプション) 検出するターゲット・コントローラーのユーザー名を指定します。この値は、最大 256 文字の英数字ストリングでなければなりません。

ターゲット・コントローラーがディスカバリーのために *target_user_name* および *target_chap* を必要とする場合は、ターゲットのユーザー名とチャレンジ・ハンドシェイク認証プロトコル (CHAP) シークレットを使用して iSCSI ターゲット・コントローラーをディスカバーします。

一部のコントローラーでは、ディスカバリーに iSCSI 修飾名 (IQN) のユーザー名を使用することが必要になる場合があります。各ノードの IQN は、必要に応じて自動的に選出され、使用されます。

-chapsecret *target_chap*

(オプション) 検出するターゲット iSCSI コントローラーのディスカバリーに必要な *target_chap* を指定します。この値は、最大 79 文字の英数字ストリング (大/小文字の区別あり) でなければなりません。

-site *site_id* | *site_name*

(オプション) 検出またはディスカバリーするターゲット iSCSI コントローラーのサイト ID またはサイト名を指定します。入出力グループが指定されない場合、ディスカバリーは指定されたサイト内に存在するすべてのノードから実行され、入出力グループが指定されている場合、ディスカバリーは指定されたサイトと入出力グループに含まれるノードからのみ実行されます。サイト ID は 1 (デフォルト) または 2 でなければなりません。サイト名には英数字の値を指定する必要があります。

重要: このパラメーターは、HyperSwap システムまたは拡張システムの場合は必ず指定してください。

拡張システム・トポロジーでは、入出力グループの情報が各サイトに分散されます。入出力グループの各ノードは、それぞれ異なるサイトに関連付けられます。特定の 1 つのサイトにあるバックエンド・ストレージ・コントローラーは、その同じサイト内のノードからしか認識されません。そのため、ストレージ・コントローラーのディスカバリーは、同じサイト内にあるノードからのみ行うことになります。

説明

このコマンドでは、マイグレーションおよび仮想化の対象となる iSCSI バックエンド・ストレージ・コントローラーを検出します。このコマンドは、ターゲット iSCSI コントローラーのディスカバリーに役立ちます。**lsiscsistorageportcandidate** コマンドは、ディスカバーされた候補の iSCSI ターゲット・コントローラーに関する情報をリストするために使用します。

別のディスカバリーが完了するかシステムがリカバリー手順を実行すると、前のディスカバリー・データがクリアされるため、ターゲット・データを取得できるのはこれらが行われる時点までです。このコマンドは、すべてのソース・ノードからのディスカバリーが完了するかコマンドが失敗すると完了します。

addiscsistorageport コマンドは、指定された入出力グループ内のいずれかのノードから、ディスカバリーされたバックエンド iSCSI コントローラーへのセッションを確立するために使用します。

lsiscsistorageportcandidate コマンドは、候補の iSCSI ターゲット・コントローラーに関する情報をリストするために使用します。

IP アドレスを指定したターゲット・ディスカバリーの呼び出し例

この例では、ターゲット iSCSI コントローラーおよびソース・ポート ID 1 における、IPv4 IP アドレスを使用したターゲット・ディスカバリーを示しています。

```
detectiscsstorageportcandidate -srcportid 1 -targetip IP1
```

詳細な結果出力

No feedback

ソース・ポート ID および入出力グループを指定したターゲット・ディスカバリーの呼び出し例

この例では、ターゲット iSCSI コントローラーおよびソース・ポート ID 3 における、IPv4 アドレスを使用した入出力グループ 3 からのターゲット・ディスクバリエーションを示しています。

```
detectiscsistorageportcandidate -srcportid 3 -targetip IP3 -iogrp 3 -username delluser  
-chapsecret password1
```

詳細な結果出力

No feedback

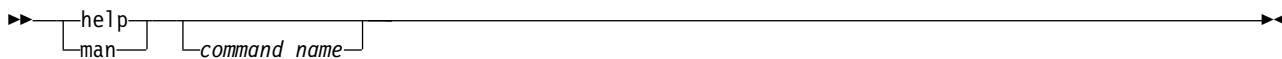
dumpconfig (廃止)

重要: `dumpconfig` コマンドは廃止されました。

help

help (または **man**) コマンドは、システム・コマンドのヘルプ情報を表示するために使用します。

構文



パラメーター

command_name

(オプション) コマンド名を示します。

説明

このコマンドは、システム・コマンドのヘルプ情報を表示するために使用します。 *command_name* を使用してコマンド名を指定すると、そのコマンドの完全なヘルプ・ファイル・テキストが表示されます。コマンド名を指定しない場合は、すべてのコマンドの包括的なリストが表示されます (1 行の簡単な説明とともに)。このリストには次のコマンドが含まれます。

- satask
- sainfo
- svcconfig
- svc_snap
- svc_livedump

要確認: **help** コマンドの別名は **man** です。

呼び出し例

help

結果出力:

```
addhostiogrp - Maps I/O groups to a host object.  
addhostport - Adds worldwide port names (WWPNs) or iSCSI names to a host object.  
addmdisk - Adds managed disks to a storage pool.  
addnode - Adds a new (candidate) node canister to an existing system.  
...
```

Isclustercandidate (廃止)

重要: **isclustercandidate** コマンドは廃止されました。代わりに、**ispartnershipcandidate** コマンドを使用してください。

Iscluster (廃止)

重要: **iscluster** コマンドは廃止されました。代わりに、**ispartnership**、**ispartnershipcandidate**、および **isssystem** コマンドの組み合わせを使用します。

Isclusterip (廃止)

重要: **isclusterip** コマンドは廃止されました。代わりに、**isssystemip** コマンドを使用してください。

Isclusterstats (廃止)

重要: **isclusterstats** コマンドは廃止されました。代わりに、**isssystemstats** コマンドを使用してください。

lsdiscoverystatus

lsdiscoverystatus コマンドは、ディスカバリー操作が進行中であるかどうかを判別するために使用します。

構文

```
lsdiscoverystatus [-filtervalue attribute_value] [--filtervalue?] [-nohdr]
                  [-delim delimiter]
```

パラメーター

-filtervalue attribute=value

(オプション) 1 つ以上のフィルターのリストを指定します。フィルター属性値に一致する値をもつオブジェクトのみが表示されます。

注: 一部のフィルターでは、コマンドの入力時にワイルドカードを使用できます。ワイルドカードの使用について、以下の規則が適用されます。

- ワイルドカード文字はアスタリスク (*) です。
- コマンドには最大 1 つのワイルドカードを含めることができます。
- ワイルドカードを使用する場合は、次のように、フィルター項目を二重引用符 (") で囲みます。
lsdiscoverystatus -filtervalue "IO_group_name=io*"

-filtervalue?

(オプション) **-filtervalue** パラメーターの有効なフィルター属性を表示します。

- IO_group_id
- IO_group_name
- scope
- status

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

説明

このコマンドは、クラスター内のすべてのディスカバリーの状態を表示します。ディスカバリー時に、システムはドライブと MDisk のレコードを更新します。ディスカバリーが終了し、非アクティブになるまで待ってから、システムの使用を試行する必要があります。このコマンドは、次のいずれかの結果を表示します。

active コマンドが発行された時点で、進行中のディスカバリー操作が存在しました。

inactive

コマンドが発行された時点で、進行中のディスカバリー操作が存在しませんでした。

クラスターに対してノードを有効にするためにのみファイバー・チャネル機能を使用される場合、

lsdiscoverystatus コマンドでファイバー・チャネル行は表示されません。*fc_fabric* 行は、少なくとも 1 つのファイバー・チャネル・コントローラーがある場合に表示されます。

呼び出し例

```
lsdiscoverystatus -delim :
```

結果出力:

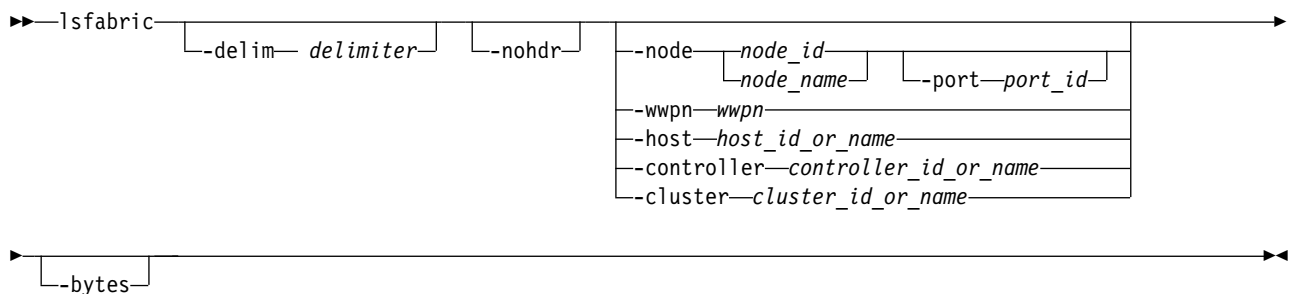
```
id:scope:I0_group_id:I0_group_name:status
0:fc_fabric:::active
1:sas_iogrp:0:io_grp0:inactive
3:sas_iogrp:2:io_grp2:active

6:iscsi:::inactive
```

lsfabric

lsfabric コマンドを使用して、ノード、コントローラー、およびホスト間のファイバー・チャネル (FC) 接続を表示したレポートを生成します。

構文



パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。 **-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。 **-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

-node node_name | node_id

(オプション) 指定されたノードのすべてのポートの出力を表示します。 **-node** パラメーターと一緒に指定できるパラメーターは **-port** パラメーターだけです。

-port port_id

(オプション) 指定されたポート ID およびノードがログインしているすべてのワールド・ワイド・ポート名 (WWPN) の簡略ビューを表示します。 **-port** パラメーターは、 **-node** パラメーターと一緒に場合のみ指定する必要があります。有効な *port_id* 値の最小は 1、最大はノードのファイバー・チャネル (FC) 入出力ポートの数です。これは、ローカル・ポートの重要プロダクト・データ (VPD) でのポート番号または 16 進数の WWPN を指定します。

-wwpn wwpn

(オプション) 指定された WWPN へのログインがあるすべてのポートのリストを表示します。 **-wwpn** パラメーターは他のパラメーターと一緒に使用することはできません。

-host host_id_or_name

(オプション) ホスト名または ID を指定します。 **-host** パラメーターを指定して **lsfabric** コマンドを発行することは、指定されたホストの構成済み WWPN それぞれに対して **lsfabric wwpn wwpn** コマンドを発行することと同じです。例えば、8 ノードのシステム内の各ノードの 1 ポートにゾーニングされている 2 つのポートを持つホストの場合、16 行の出力が生成されます。 **-host** パラメーターは他のパラメーターと一緒に使用することはできません。

-controller controller_id_or_name

(オプション) コントローラー ID または名前を指定します。このコマンドでは、 **-controller** パラメーターは他のパラメーターと一緒に使用することはできません。 **-controller** パラメーターを指定して **lsfabric** コマンドを発行することは、指定されたコントローラーの構成済み WWPN それぞれに対して **lsfabric wwpn wwpn** コマンドを発行することと同じです。例えば、例えば、2 つの対応する SAN を持つ 8 ノード・システムに接続された 4 つのポートを持つコントローラーの場合、64 行の出力が生成されます。

-cluster cluster_id_or_name

(オプション) システム ID または名前を指定します。 **-cluster** パラメーターは他のパラメーターと一緒に使用することはできません。 **-cluster** パラメーターを指定して **lsfabric** コマンドを発行することは、指定されたシステムの既知の WWPN それぞれに対して **lsfabric wwpn wwpn** コマンドを発行することと同じです。出力は、リモート WWPN、次にシステム WWPN の順でソートされます。このパラメーターを使用して、ローカル・システム内、あるいはローカル・システムとリモート・システムの間の接続状態を確認することができます。ローカル・システムの ID または名前が指定される場合、各ノード間接続は 2 回リストされます (各側から一度ずつ)。例えば、2 つの対応する SAN を持つ 8 ノード・システムは、8 つのノードを生成し、「8 つのノード x 7 つの他のノード x 2 つの SAN x 4 つの Point-to-Point ログイン = 448 行」の出力が生成されます。

注: システムは、ローカル・システムとのリモート・コピー協力関係で構成されなければなりません。リモート・コピーにはメトロ・ミラー、グローバル・ミラー、および HyperSwap が含まれます。
lssystem ビューに表示されなければなりません。

-bytes

(オプション) すべての容量をバイト単位で表示します。

説明

lsfabric コマンドにいずれかのパラメーターを指定して発行し、限定した情報のサブセットを表示することができます。パラメーターなしでコマンドを発行した場合、すべてのノードの出力が得られます。

要確認: **local_port** フィールドの値は、ノードのファイバー・チャネル (FC) ポートの番号です。

タイプ (Type) および状態 (State) 欄の値は次のとおりです。

アクティブ状態 (state active)

この値の意味は、これが適用されるオブジェクトによって次のように異なります。

host または **controller**

最後の 5 分以内に SCSI コマンドが発行された。

ノード

ノードのポートが他のポートを認識できる。

非アクティブ状態 (state inactive)

最後の 5 分以内に完了したトランザクションはありません。

注: コントローラー・ポートが「非アクティブ状態」から「アクティブ状態」に変更されるまでに、コマンド発行後、最大 10 秒かかることがあります。ホスト・ポートが「非アクティブ状態」から「アクティブ状態」に変更されるまでに、コマンド発行後、最大 5 分かかることがあります。

ブロック状態 (state blocked)

この値は、システムのポート・マスク設定によって blocked 状態になっている接続を表示します。

タイプ (type)

次のいずれかの値が表示されます。

- host
- ノード (node)
- controller
- unknown
- nas

このコマンドは、システムが使用可能な接続に関するすべての情報を表示したい場合に発行できます。

要確認: **lsfabric** コマンドは、16,384 項目の表示に制限されます。この制限を超える大規模なシステム構成を使用する場合、すべてのファブリック・ログイン・レコードを表示するには、出力をフィルターに掛ける (例えば、ノード別またはノード・ポート別に) 必要があります。

区切り文字を使用する呼び出し例

```
lsfabric -delim :
```

結果出力内の各行には、以下のコロンで区切られた列が含まれています。

```
remote_wwpn:remote_nportid:id:node_name:local_wwpn:
local_port:local_nportid:state:name:cluster_name:type
```

SAN ボリューム・コントローラー Storwize V5100 ノードによって使用されている WWPN の呼び出し例

```
lsfabric wwpn port
```

結果出力:

remote_wwpn	remote_nportid	id	node_name	local_wwpn	local_port	local_nportid	state	name	cluster_name	type
5005076801305160	011B00	1	node1	500507680140506A	1	011600	active	node1	def110774	node
10000000C95A01E7	011C00	1	node1	500507680130506A	2	011700	active			nas

(システムのマスク設定がブロックされているために) 未使用になっているノード・ログインを表示する呼び出し例

```
lsfabric -delim :
```

結果出力:

```
remote_wwpn:remote_nportid:id:node_name:local_wwpn:local_port:local_nportid:state:name:cluster_name:type
500507680304D190:021700:5:nodeA:500507680304A100:1:020300:active:node4:Cluster_9.115.2:node
500507680304D190:021700:2:nodeB:500507680308A101:2:021800:active:node4:Cluster_9.115.2:node
500507680304D190:021700:3:nodeC:500507680308190D:2:020A00:active:node4:Cluster_9.115.2:node
500507680308D190:011700:5:nodeA:500507680308A100:2:011000:blocked:node4:Cluster_9.115.2:node
500507680308D190:011700:2:nodeB:500507680304A101:1:010D00:blocked:node4:Cluster_9.115.2:node
500507680308D190:011700:3:nodeC:500507680304190D:1:011200:blocked:node4:Cluster_9.115.2:node
```

ノード 1 の内部接続を示す呼び出し例

```
lsfabric -internal -delim : -node 1
```

結果出力:

```
remote_wwpn:remote_nportid:id:node_name:local_wwpn:local_port:local_nportid:state:name:cluster_name:type
500507680C520034:010E00:1:node1:500507680C210033:5:010200:active:node2:Cluster_9.19.88:node
500507680C520034:010E00:1:node1:500507680C220033:6:010F00:active:node2:Cluster_9.19.88:node
500507680C520034:010E00:1:node1:500507680C510033:9:010A00:active:node2:Cluster_9.19.88:node
500507680C520034:010E00:1:node1:500507680C520033:10:010B00:active:node2:Cluster_9.19.88:node
500507605EBFEA91:010900:1:node1:500507680C210033:5:010200:active:::expansion
500507605EBFEA91:010900:1:node1:500507680C220033:6:010F00:active:::expansion
500507605EBFEA91:010900:1:node1:500507680C510033:9:010A00:active:::expansion
500507605EBFEA91:010900:1:node1:500507680C520033:10:010B00:active:::expansion
500507605E828601:010100:1:node1:500507680C210033:5:010200:active:::expansion
500507605E828601:010100:1:node1:500507680C220033:6:010F00:active:::expansion
500507605E828601:010100:1:node1:500507680C510033:9:010A00:active:::expansion
500507605E828601:010100:1:node1:500507680C520033:10:010B00:active:::expansion
500507605E828611:010700:1:node1:500507680C210033:5:010200:active:::expansion
500507605E828611:010700:1:node1:500507680C220033:6:010F00:active:::expansion
500507605E828611:010700:1:node1:500507680C510033:9:010A00:active:::expansion
500507605E828611:010700:1:node1:500507680C520033:10:010B00:active:::expansion
500507680C210034:010000:1:node1:500507680C210033:5:010200:active:node2:Cluster_9.19.88:node
500507680C210034:010000:1:node1:500507680C220033:6:010F00:active:node2:Cluster_9.19.88:node
500507680C210034:010000:1:node1:500507680C510033:9:010A00:active:node2:Cluster_9.19.88:node
500507680C210034:010000:1:node1:500507680C520033:10:010B00:active:node2:Cluster_9.19.88:node
500507605EBFEAB1:010400:1:node1:500507680C210033:5:010200:active:::expansion
500507605EBFEAB1:010400:1:node1:500507680C220033:6:010F00:active:::expansion
500507605EBFEAB1:010400:1:node1:500507680C510033:9:010A00:active:::expansion
500507605EBFEAB1:010400:1:node1:500507680C520033:10:010B00:active:::expansion
500507680C510034:010D00:1:node1:500507680C210033:5:010200:active:node2:Cluster_9.19.88:node
500507680C510034:010D00:1:node1:500507680C220033:6:010F00:active:node2:Cluster_9.19.88:node
500507680C510034:010D00:1:node1:500507680C510033:9:010A00:active:node2:Cluster_9.19.88:node
```

```

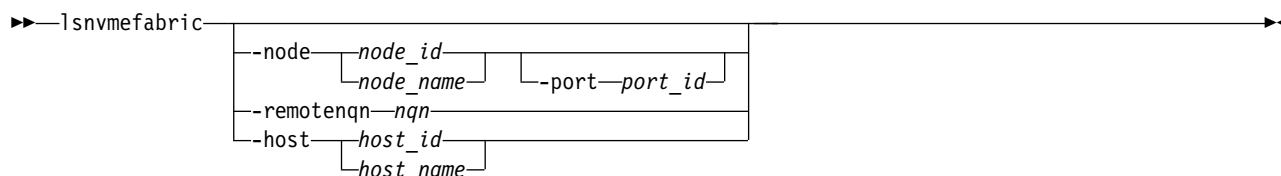
500507680C510034:010D00:1:node1:500507680C520033:10:010B00:active:node2:Cluster_9.19.88:node
500507605EBFEA82:010500:1:node1:500507680C210033:5:010200:active:::expansion
500507605EBFEA82:010500:1:node1:500507680C220033:6:010F00:active:::expansion
500507605EBFEA82:010500:1:node1:500507680C510033:9:010A00:active:::expansion
500507605EBFEA82:010500:1:node1:500507680C520033:10:010B00:active:::expansion
500507605EBFEAA2:010600:1:node1:500507680C210033:5:010200:active:::expansion
500507605EBFEAA2:010600:1:node1:500507680C220033:6:010F00:active:::expansion
500507605EBFEAA2:010600:1:node1:500507680C510033:9:010A00:active:::expansion
500507605EBFEAA2:010600:1:node1:500507680C520033:10:010B00:active:::expansion
500507680C220034:010C00:1:node1:500507680C210033:5:010200:active:node2:Cluster_9.19.88:node
500507680C220034:010C00:1:node1:500507680C220033:6:010F00:active:node2:Cluster_9.19.88:node
500507680C220034:010C00:1:node1:500507680C510033:9:010A00:active:node2:Cluster_9.19.88:node
500507680C220034:010C00:1:node1:500507680C520033:10:010B00:active:node2:Cluster_9.19.88:node
500507605E828631:010800:1:node1:500507680C210033:5:010200:active:::expansion
500507605E828631:010800:1:node1:500507680C220033:6:010F00:active:::expansion
500507605E828631:010800:1:node1:500507680C510033:9:010A00:active:::expansion
500507605E828631:010800:1:node1:500507680C520033:10:010B00:active:::expansion
500507605E828621:010300:1:node1:500507680C210033:5:010200:active:::expansion
500507605E828621:010300:1:node1:500507680C220033:6:010F00:active:::expansion
500507605E828621:010300:1:node1:500507680C510033:9:010A00:active:::expansion
500507605E828621:010300:1:node1:500507680C520033:10:010B00:active:::expansion

```

lsnvmefabric

lsnvmefabric コマンドは、構成済みホストからの NVMe ログインに関する情報を表示するために使用します。

構文



パラメーター

-node *node_name* | *node_id*

(オプション) 指定されたノードのすべてのポートの出力を表示します。**-node** パラメーターと一緒に指定できるパラメーターは **-port** パラメーターだけです。

-port *port_id*

(オプション) 指定されたポート ID およびノードにログインしているすべての NQN の簡略ビューを表示します。**-port** パラメーターは、**-node** パラメーターと一緒にの場合のみ指定する必要があります。有効な *port_id* 値の最小は 1、最大はノードのファイバー・チャネル (FC) ポートの数です。

-remotenqn *nqn*

(オプション) 指定されたリモート NQN から、あるいはその NQN へのすべてのログインのリストを表示します。**-remotenqn** パラメーターは他のパラメーターと一緒に使用することはできません。

-host *host_id* | *host_name*

(オプション) ホスト名または ID を指定します。**-host** パラメーターを指定して **lsnvmefabric** コマンドを発行することは、指定されたホストの構成済み NQN それぞれに対して **lsnvmefabric** コマンドを発行することと同じです。**-host** パラメーターは他のパラメーターと一緒に使用することはできません。

説明

lsnvmefabric コマンドは、構成済みホストからの NVMe ログインを表示します。

この表は、出力ビュー・データとして表示される可能性のある属性値を示しています。

表 32. **lsnvmefabric** の出力

属性	説明
remote_nqn	ログインのリモート NQN を示します。
node_id	ログインが確立されているノード ID を示します。
node_name	ログインが確立されているノード名を示します。
port_id	NVMe ポートを示すノード・ポート ID。これは、 lstargetportfc ビューでも同じ port_id フィールドで表示されます。
state	ログインが active または inactive のどちらであるかを示します。 <ul style="list-style-type: none">active - 最後の 5 分以内に NVMe コマンドが発行された。inactive - 最後の 5 分以内に完了したトランザクションはありません。 注: inactive から active に変化するには、ホスト・ポートに対してコマンドが発行されてから最大 5 分かかる場合があります。
object_type	ログインが属しているオブジェクトのタイプ。
object_name	ログインが属しているオブジェクトの名前。

簡略な呼び出し例

lsnvmefabric

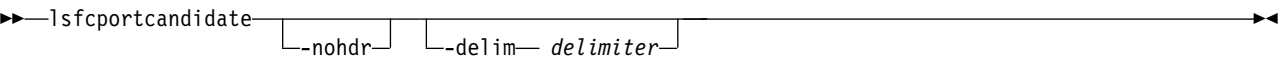
詳細な結果出力

remote_nqn	node_id	node_name	port_id	state	object_type	object_name
nqn.2014-08.org.nvmexpress:NVMf:uuid:644f51bf-8432-4f59-bb13-5ada20c06395	1	node1	1	active	host	host0
nqn.2014-08.org.nvmexpress:NVMf:uuid:644f51bf-8432-4f59-bb13-5ada20c06395	1	node1	2	active	host	host0
nqn.2014-08.org.nvmexpress:NVMf:uuid:644f51bf-8432-4f59-bb13-5ada20c06395	2	node2	1	active	host	host0
nqn.2014-08.org.nvmexpress:NVMf:uuid:644f51bf-8432-4f59-bb13-5ada20c06395	2	node2	2	active	host	host0

lsfcportcandidate

lsfcportcandidate コマンドは、ファイバー・チャネル (FC) ポートをリストするために使用します。この情報は、オープン FC ポートを検出するために使用します。

構文



パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの各項目は別の行に表示され、見出しが表示される場合、データと見出しの間には、スペースが 1 つ入ります。 **-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。 **-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

説明

このコマンドは、未構成のログイン済み FC ポートのリストを戻します。

注: **lsfcportcandidate** コマンドは、ノードにログインされているホスト FC ポートのリストを表示します。ただし、表示された情報には、もうログインしていないか、SAN ファブリックの一部でなくなっているホスト FC ポートが含まれている場合があります。例えば、ホスト FC ポートがスイッチから切り離されても、**lsfcportcandidate** はすべてのノードにログインしているワールドワイド・ポート名 (WWPN) を示している場合、取り外したホスト FC ポートを前に収納していた同じスイッチ・ポートに別のデバイスが接続されると、誤った項目が削除されます。

表 33 は、可能な出力を示しています。

表 33. *lsfcportcandidate* の出力

属性	説明
fc_WWPN	FC WWPN はログインしているが、未構成である (ホストに割り当てられていない) ことを示しています。この値は 16 桁の 16 進文字であることが必要です。

呼び出し例

lsfcportcandidate

結果出力:

```
fc_WWPN
200600A0B813B7AC
200600A0B813B7AD
```

lsiscsiportauth

lsiscsiportauth コマンドは、構成済みのイニシエーター・ポートの認証情報および許可情報を表示するために使用します。このコマンドは、IBM Spectrum Virtualize for Public Cloud 専用です。

構文

```
►►—lsiscsiportauth—┐└─nohdr┘◄◄
```

パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

説明

この表は、表示される可能性のある出力を示しています。

表 34. **lsiscsiportauth** の出力

属性	説明
io_grp	ノードの入出力グループを表示します。この値は、0 から 4 の範囲の数値です。
position	入出力グループ内のノードの位置を表示します。この値は、0 または 1 です。
src_port_id	ノードのローカル・イーサネット・ポート ID を表示します。この値は、1 から 16 の範囲の数値です。
iqn	このイニシエーター・ポートを使用するストレージに接続するために IBM Cloud によって指定される iSCSI 修飾名 (IQN) を表示します。この値は、最大 256 文字の英数字です。
username	このイニシエーター・ポートを使用するストレージに接続するために IBM Cloud によって指定されるユーザー名を表示します。この値は、最大 32 文字の英数字です。

入出力グループ 0 に 2 つのノードがあり、各ノードの 2 つのイーサネット・ポートに対してユーザーが認証の詳細を設定している場合の呼び出し例。

lsiscsiportauth

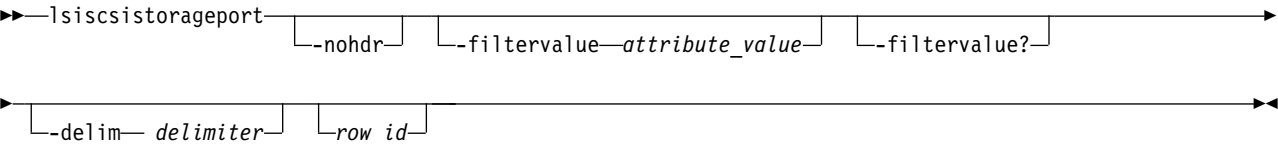
結果出力:

io_grp	position	src_port_id	iqn	username
0	0	1	iqn.1986-1:in.ibm.com:storage1	Mandrake4
0	0	2	iqn.1986-1:in.ibm.com:storage2	Magician3
0	1	1	iqn.1986-1:in.ibm.com:storage3	Magician2
0	1	2	iqn.1986-1:in.ibm.com:storage4	Magician1

lsiscsistorageport

lsiscsistorageport コマンドを使用して、イニシエーターの iSCSI ソース・ポートから iSCSI バックエンド・ターゲット・コントローラー・ポートへと確立されている iSCSI ログイン・セッションの詳細を表示します。

構文



パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: データが表示されない場合、見出しは表示されません。

-filtervalue attribute=value

(オプション) 1 つ以上のフィルターのリストを指定します。フィルター属性値に一致する値をもつオブジェクトのみが表示されます。

注: 一部のフィルターでは、コマンドの入力時にワイルドカードを使用できます。ワイルドカードの使用について、以下の規則が適用されます。

- ワイルドカード文字はアスタリスク (*) です。
- コマンドには最大 1 つのワイルドカードを含めることができます。
- ワイルドカードを使用する場合は、次のようにフィルター項目を二重引用符 (") で囲みます。
`lsiscsistorageport -filtervalue id="1*"`

-filtervalue?

(オプション) **-filtervalue** パラメーターの有効なフィルター属性を表示します。

- `id`
- `status`

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

row_id

(オプション) 行 ID ビューを指定し、ターゲット・インターネット・プロトコル (IP) アドレスを使用して、指定されたイニシエーター・ノード・ポートからバックエンド・コントローラーの iSCSI 修飾名 (IQN) との間に確立されているセッションを示します。この値は、0 から 1024 までの数値でなければなりません。

説明

このコマンドでは、iSCSI ソース・ポートのイニシエーターから iSCSI バックエンド・ターゲットのコントローラー・ポートとの間に確立されているセッションの詳細を表示します。

この表は、出力ビュー・データとして表示される可能性のある属性値を示しています。

表 35. *lsiscsistorageport* の出力

属性	説明
id	iSCSI バックエンド・コントローラーのターゲット IP を使用して、いずれかのシステム・ノードから iSCSI バックエンド・コントローラー iSCSI 修飾名 (IQN) との間に確立されたセッションのオブジェクト ID を示します。この値は 0 から 1023 までの数値でなければなりません。
src_port_id	lsportip の出力に表示されるノードのイーサネット・ポート番号のソース・ポート ID を示します。この値は 0 から 7 までの数値です。
target_ipv4	ソース・ポート ID によって識別されるイニシエーター・ソース・ポートからのセッションを確立する、iSCSI バックエンド・コントローラー・ターゲット・ポートの IPv4 アドレスを示します。デフォルト値はブランクです。
target_ipv6	ソース・ポート ID によって識別されるイニシエーター・ソース・ポートからのセッションを確立する、iSCSI バックエンド・コントローラー・ターゲット・ポートの IPv6 アドレスを示します。デフォルト値はブランクです。
target_iscsiname	セッションを確立する iSCSI バックエンド・コントローラー・ターゲットの IQN を示します。この値は、256 文字までの英数字ストリングでなければなりません。デフォルト値はブランクです。
controller_id	lscontroller の出力に表示されるコントローラー ID を示します。この値は 0 から 1023 までの数値でなければなりません。デフォルト値は 1024 です。
iogroup_list	<p>ディスカバリー結果コードのコロン区切りリストを示します。この値は、最大 32 文字の英数字ストリングでなければなりません。このフィールドはブランクのままにしないでください。値は、0 および 1 です。</p> <ul style="list-style-type: none"> 0 は、その入出力グループがシステム内で使用可能ですが、ディスカバリーがその入出力グループを介してトリガーされないか、その入出力グループを介したディスカバリーが失敗することを示します。 1 は、その入出力グループが存在し、その入出力グループを介してディスカバリーが成功することを示します。 <p>注: 値 - (ダッシュ) は、入出力グループが無効であるか、システム内に存在しないことを示します。</p>
status	<p>システム内のすべてのノードからターゲット・ポートへの接続状況を示します。</p> <ul style="list-style-type: none"> full <p>addiscsistorageport コマンドを使用して 1 つの入出力グループを指定し、指定した入出力グループ内のすべてのノードからのセッションを確立している場合、状況は full です。</p> partial <p>addiscsistorageport コマンドを使用して 1 つの入出力グループを指定し、指定した入出力グループの 1 つのノードからのセッションを確立している場合、状況は partial です。</p> none <p>addiscsistorageport コマンドを使用して 1 つの入出力グループを指定し、指定した入出力グループのどのノードからもセッションを確立していない場合、状況は none です。</p> <p>デフォルト値はありません。このフィールドはブランクのままにしないでください。</p>
connected	確立されている接続が、ターゲット IQN および IP アドレスの指定されたイーサネット・ポートからのものであるかどうかを示します。値は yes および no です。

表 35. *lsiscsistorageport* の出力 (続き)

属性	説明
site_id	サイト ID を示します (ディスカバリーされるノードがサイトに属している場合)。このパラメーターは、拡張システムおよび HyperSwap システムに適用されます。
site_name	サイト名を示します (ディスカバリーされるノードがサイトに属している場合)。このパラメーターは、拡張システムおよび HyperSwap システムに適用されます。
node_id	セッションを確立しているイニシエーター・ノードのノード ID を示します。この値は、数値でなければなりません。
node_name	セッションを確立しているイニシエーター・ノードのノード名を示します。この値は、16 文字までの英数字ストリングでなければなりません。デフォルト値はブランクです。
src_ipv4	指定されたノード上のソース・ポート ID の IPv4 IP アドレスを示します。デフォルト値はブランクです。
src_ipv6	指定されたノード上のソース・ポート ID の IPv6 IP アドレスを示します。デフォルト値はブランクです。
src_iscsiname	ターゲット・ポートに対する接続を表示するソース・ノードの IQN を示します。この値は、256 文字までの英数字ストリングでなければなりません。デフォルト値はブランクです。

下記の例のように **lsiscsistorageport** を指定する前に、以下の操作を行っておく必要があります。

1. 以下の例に示すように、ソース・ポート ID 0 を介して、ターゲット ISCSI コントローラーの IPv4 IP アドレスを使用してターゲット・ディスカバリーを実行します。

```
detectiscsistorageportcandidate -targetip IP1 -srcportid 2
```

2. その後、以下の例に示すように、入出力グループ 1 を介するディスカバリーの出力行 0 に対して **addiscsistorageport** を使用して、セッション確立を指定します。

```
addiscsistorageport -iogrp 1 0
```

3. **lsiscsistorageport** を指定して出力を表示します (ディスカバリーやセッション確立には *tgt_user_name* と *target_chap* はいずれも不要です)。

rmiscsistorageport を指定してセッションを除去します。

簡略な呼び出し例

```
lsiscsistorageport
```

結果出力

```
id src_port_id target_ipv4 target_ipv6 target_iscsiname controller_id controller_name iogroup_list st
0 4 192.168.82.90 iqn.1986-03.com.ibm:2145.temp.node1 3 controller3 0:1:-:- pa
```

詳細な呼び出し例

```
lsiscsistorageport 0
```

結果出力

```
id 0
src_port_id 4
target_ipv4 192.168.82.90
target_ipv6
target_iscsiname iqn.1986-03.com.ibm:2145.temp.node1
controller_id 0
iogroup_list 1:1:-:-
status full
```

```

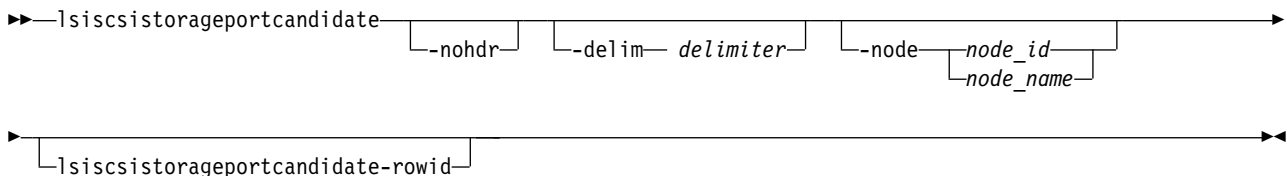
site_id
site_name
node_id 17
node_name node1
src_ipv4 192.168.82.80
src_ipv6
src_iscsiname iqn.1986-03.com.ibm:2145.iscsiclusternode1
connected yes
node_id 20
node_name node2
src_ipv4 192.168.82.81
src_ipv6
src_iscsiname iqn.1986-03.com.ibm:2145.iscsiclusternode2
connected yes
node_id 16
node_name node3
src_ipv4 192.168.82.82
src_ipv6
src_iscsiname iqn.1986-03.com.ibm:2145.iscsiclusternode3
connected yes
node_id 18
node_name node4
src_ipv4 192.168.82.83
src_ipv6
src_iscsiname iqn.1986-03.com.ibm:2145.iscsiclusternode4
connected yes

```

lsiscsistorageportcandidate

lsiscsistorageportcandidate コマンドは、指定されたイニシエーター・ソース・ポートからターゲット IP で指定された候補 iSCSI ターゲット・コントローラーの iSCSI 修飾名 (IQN) に関する情報の簡略リストまたは詳細リストを表示するために使用します。

構文



パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-node node_name | node_id

(オプション)

システム内のノードの ID または名前を指定します。この値は、英数字ストリングでなければなりません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各

列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。 **-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

lsiscsistorageportcandidate-rowid

(オプション) ディスカバーされたポータル IP に関する情報の詳細ビューを提供するために簡略ビューに示される行 ID を指定します。

説明

このコマンドは、**detectiscsistorageportcandidate** コマンドの前の呼び出しに関する情報をリストします。このコマンドにより、次の 2 つのタイプのリストを表示することもできます。

- 指定されたイニシエーター・ポートから指定のターゲット IP で表示される候補の iSCSI ターゲット・コントローラー IQN に関する情報の簡略リスト。このリストでは、どのイニシエーター・ポートが、ディスカバーされた各 iSCSI ターゲット IQN を参照できるかも示します。
- detectiscsistorageportcandidate** コマンドを最後に呼び出したときにディスカバーされたすべてのターゲット・コントローラー・ポータル ID に関する詳細な情報。

この表は、出力ビュー・データとして表示される可能性のある属性値を示しています。

表 36. **lsiscsistorageportcandidate** の出力

属性	説明
id	ディスカバリー出力の行 ID を示します。 lsiscsistorageportcandidate コマンドを使用する前に、 detectiscsistorageportcandidate コマンドを入力します。最初に簡略ビューを表示して、IQN ごとに 1 行を表示します。簡略ビューの行 ID を使用して、 lsiscsistorageportcandidate lsiscsistorageportcandidate-rowid コマンドの詳細ビューを指定します。詳細ビューには、IQN についてディスカバーされたターゲット IP アドレスのリストが表示されます。
src_port_id	ソース・ポート ID を示します。この値は 1 から 8 までの数値です。
target_ipv4	ターゲット IPv4 アドレスを示します。
target_ipv6	ターゲット IPv6 アドレスを示します。
target_iscsiname	ターゲット・コントローラーを使用する (ディスカバーされた) IQN を示します。この値は、長さが 256 文字の英数字ストリングです。
iogroup_list	<p>ディスカバリー結果コードのコロン区切りリストを示します。この値は、最大 32 文字の英数字ストリングでなければなりません。このフィールドはブランクのままにしないでください。値は、0 および 1 です。</p> <ul style="list-style-type: none"> 0 は、その入出力グループがシステム内で使用可能ですが、ディスカバリーがその入出力グループを介してトリガーされないか、その入出力グループを介したディスカバリーが失敗することを示します。 1 は、その入出力グループが存在し、その入出力グループを介してディスカバリーが成功することを示します。 <p>注: 値 - (ダッシュ) は、入出力グループが無効であるか、システム内に存在しないことを示します。</p>

表 36. **lsiscsistorageportcandidate** の出力 (続き)

属性	説明
status	ディスカバリーが正常に行われたかどうかを示します。この状況は以下の値のいずれかです。 <ul style="list-style-type: none"> full partial none
configured	ディスカバリーされたターゲット IQN がソース・ポートまたはターゲット・ポートとセッションを確立しているかどうかを示します。この値は yes と no (デフォルト) です。
site_id	サイト ID を示します (ディスカバリーされるノードがサイトに属している場合)。この属性は、拡張システムおよび HyperSwap システムに適用されます。
site_name	サイト名を示します (ディスカバリーされるノードがサイトに属している場合)。この属性は、拡張システムおよび HyperSwap システムに適用されます。

簡略な呼び出し例

最初に、ソース・ポート ID 1 を介する、ターゲット iSCSI コントローラーに対する IPv4 IP アドレスを使用したターゲット・ディスカバリーを指定する必要があります。*tgt_user_name* と *target_chap* の値はいずれも不要です。

```
detectiscsistorageportcandidate -srcportid 1 -targetip 10.10.10.1
```

出力を表示するには、次のコマンドを指定します。

```
lsiscsistorageportcandidate
```

次に示す簡略な結果出力が表示されます。

```
id  src_port_id  target_ipv4  target_ipv6  target_iscsiname  iogroup_list  configured  status  site_id  site_name
0   1             10.10.10.1             IQN1             1:1:1:1        no          Full
```

簡略な呼び出し例

この例は、入出力グループ 0 とソース・ポート ID 0 を介する、ターゲット iSCSI コントローラーに対する IPv4 IP アドレスを使用したターゲット・ディスカバリーを示しています。

```
detectiscsistorageportcandidate -iogrp 0 -srcportid 1 -targetip IP2
-username superuser -chapsecret password2
```

tgt_user_name 値と *target_chap* 値が使用されます。このシステムには、0 と 3 の 2 つの入出力グループのみがあります。

出力を表示するには、次のコマンドを指定します。

```
lsiscsistorageportcandidate
```

次に示す簡略な結果出力が表示されます。

```
id  src_port_id  target_ipv4  target_ipv6  target_iscsiname  iogroup_list  configured  status  site_id  site_name
0   1            IP2             IQN1             1:-:-:0        no          Full
1   1            IP2             IQN2             1:-:-:0        no          Full
2   1            IP2             IQN3             1:-:-:0        no          Full
```


詳細な呼び出し例

最初に、ソース・ポート ID 1 およびターゲット IP アドレスを使用して、ターゲット iSCSI コントローラーの IPv4 IP アドレスを使用したターゲット・ディスカバリーを指定する必要があります。

```
detectiscsistorageportcandidate -srcportid 1 -targetip 10.10.10.1
```

最初の簡略ビューの例で示されているように、簡略ビューには IQN ごとに 1 行が表示されます。簡略ビューの各行 ID は、iSCSI 修飾名 (IQN) を識別します。IQN の詳細情報を表示するには、行 ID を指定します。

```
lsiscsistorageportcandidate 0
```

結果出力には、その IQN についてディスカバーされたポータル IP アドレスの詳細がリストされます。

```
SendTargets Portal IPs
10.10.10.1
10.10.10.2
fe:65::00:01
fe:65::00:02
```

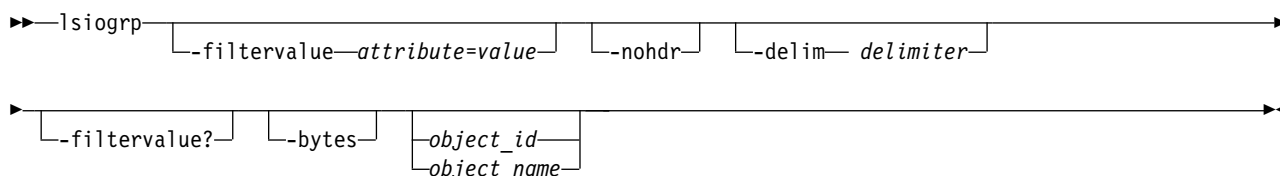
lsiogrp

lsiogrp コマンドを使用して、システムが認識できる入出力 (I/O) グループの簡略リストまたは詳細ビューを表示します。

リスト・レポート・スタイルを使用して、次の 2 つの形式のレポートを取得できます。

- システムが認識できるすべての入出力グループに関する簡略情報が入っているリスト。リスト内のそれぞれの項目は、単一の入出力グループに対応します。
- 単一の入出力グループに関する詳細情報。

構文



パラメーター

-filtervalue attribute=value

(オプション) 1 つ以上のフィルターのリストを指定します。フィルター属性値に一致する値をもつオブジェクトのみが戻されます。容量を指定する場合、単位も入力する必要があります。

注: 一部のフィルターでは、コマンドの入力時にワイルドカードを使用できます。CLI の使用時には、ワイルドカード文字の使用について以下の規則が適用されます。

- ワイルドカード文字はアスタリスク (*) で、これは、ストリング内の先頭文字または最後の文字であることが必要です。
- コマンドには最大 1 つのワイルドカードを含めることができます。
- ワイルドカードを使用するときは、次のように、フィルター項目を二重引用符 (") で囲みます。

```
- lsiogrp -filtervalue "name=md*"
```

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの各項目は別の行に表示され、見出しが表示される場合、データと見出しの間には、スペースが 1 つ入ります。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

-filtervalue?

(オプション) **lsiogrp** コマンドに有効なフィルター属性を表示します。

-bytes

(オプション) すべての容量をバイト単位で表示します。

object_id | object_name

(オプション) オブジェクトの名前または ID を指定します。このパラメーターを指定すると、特定のオブジェクトの詳細ビューが戻され、**-filtervalue** パラメーターで指定された値はすべて無視されます。**object_id | object_name** パラメーターを指定しない場合、**-filtervalue** パラメーターで指定したフィルター要件に一致するすべてのオブジェクトの簡略ビューが表示されます。

説明

このコマンドは、システムが認識できる入出力グループの簡略リストまたは詳細ビューを返します。

このコマンドについて次の情報を表示できます。

id 入出力グループの ID を示します。

name 入出力グループの名前を示します。

node_count

入出力グループ内のノードの数を示します。

vdisk_count

入出力グループのボリューム数を示します。

host_count

入出力グループのホスト数を示します。

flash_copy_total_memory

FlashCopy に割り振られているメモリーの合計容量を示します。

flash_copy_free_memory

FlashCopy に割り振られているものの、未使用であるメモリーの合計容量を示します。

remote_copy_total_memory

リモート・コピーに割り振られているものの、未使用であるメモリーの合計容量を示します。リモート・ミラーにはメトロ・ミラー、グローバル・ミラー、および HyperSwap が含まれます。

remote_copy_free_memory

リモート・コピーに割り振られているものの、未使用であるメモリーの合計容量を示します。リモート・ミラーにはメトロ・ミラー、グローバル・ミラー、および HyperSwap が含まれます。

mirroring_total_memory

ミラーリングに割り振られているメモリーの合計容量を示します。

raid_total_memory

RAID に割り振られているメモリーの合計容量を示します。

raid_free_memory

RAID に割り振られているものの、未使用であるメモリーの合計容量を示します。

maintenance

入出力グループが保守モードであるかどうかを示します。値は次のとおりです。

- あり
- なし

compression_active

選択された入出力グループで Real-time Compression が使用されているかどうかを示します。

accessible_vdisk_count

この入出力グループ内にあるアクセス可能なボリュームの数。

compression_supported

入出力グループが Real-time Compression またはデータ削減圧縮をサポートするかどうかを示します。

max_enclosures

この入出力グループがサポートしている最大エンクロージャー数を示します。

encryption_supported

入出力グループが、接続されたドライブの暗号化をサポートするかどうかを示します。可能な値は次のとおりです。

- あり
- なし

flash_copy_maximum_memory

指定された入出力グループに対して設定できる最大メモリーを識別します。この値は、552 MB から 2048 MB の範囲の数値ストリングでなければなりません。

site_id

入出力グループのサイト ID を識別します。可能な値は次のとおりです。

- 1
- 2

site_name

入出力グループのサイト名を識別します。値は、英数字ストリングまたはブランクである必要があります。

compression_total_memory

指定された入出力グループ内のノードごとに Real-time Compression に割り振られたメモリーの合計容量を示します。

fctargetportmode

指定された入出力グループの現在の N_Port ID Virtualization (NPIV) 状況を示します。値は次のとおりです。

- disabled
- transitional
- enabled
- changing_disabled_to_transitional
- changing_transitional_to_disabled
- changing_enabled_to_transitional
- changing_transitional_to_enabled

deduplication_supported

この入出力グループがデータ重複排除をサポートするかどうかを示します。表示される値は、yes または no のいずれかです。

注: 入出力グループは、入出力グループ内のノードに 32 GB 以上のメモリーが取り付けられている場合に、データ重複排除がサポートされていると示します。入出力グループ内にリアルタイム圧縮ボリュームが存在することは、データ重複排除がサポートされていると示されるかどうかに影響しません。

deduplication_active

入出力グループ内でデータ重複排除が使用されているかどうかを示します。表示される値は、yes または no のいずれかです。

nqn この入出力グループ内のノードによって提示される NVMe 修飾名 (NQN)。NVMe ホスト接続がサポートされていない場合、このフィールドはブランクになります。

簡略な呼び出し例

```
lsiogrp -delim :
```

結果出力:

```
id:name:node_count:vdisk_count:host_count:site_id:site_name
0:io_grp0:1:0:0:1:chelsea1
1:io_grp1:0:0:0:2:chelsea2
2:io_grp2:0:0:0:3:chelsea1
3:io_grp3:0:0:0:4:chelsea1
4:recovery_io_grp:0:0:0:5:chelsea1
```

詳細な呼び出し例

```
lsiogrp -delim : 0
```

詳細な出力:

```
id:0
name:io_grp0
node_count:1
vdisk_count:51
host_count:0
flash_copy_total_memory:3.0MB
flash_copy_free_memory:1.0MB
remote_copy_total_memory:6.5MB
remote_copy_free_memory:2.8MB
mirroring_total_memory:1.0MB
mirroring_free_memory:0.3MB
raid_total_memory:2MB
```

```
raid_free_memory:25.0MB
maintenance: no
compression_active:yes
accessible_vdisk_count:10
compression_supported:yes
max_enclosures:21
encryption_supported:yes
flash_copy_maximum_memory:2048.0MB
site_id:2
site_name:chelsea2
compression_total_memory:35128.0MB
fctargetportmode:disabled
deduplication_supported: yes
deduplication_active: no
nqn: nqn.1986-03.com.ibm:nvme:2145.000002006721FE4D.iogroup0
```

Ishbaportcandidate (非推奨)

Ishbaportcandidate コマンドは推奨されません。代わりに、**lsfcportcandidate** または **lssasportcandidate** コマンドを使用してください。

lsiogrphost

lsiogrphost コマンドを使用して、指定の入出力グループにマッピングされているホストのリストを表示します。

構文

```
➤—lsiogrphost—[—nohdr—] [—delim— delimiter] [iogrp_id | iogrp_name]—➤
```

パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim *delimiter*

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

iogrp_id | *iogrp_name*

(必須) すべてのマッピングされたホストのリストが必要な入出力グループの ID または名前。

説明

lsiogrphost コマンドは、指定の入出力グループにマッピングされたホストのリストを表示します。

呼び出し例

```
lsioqrphost -delim : 0
```

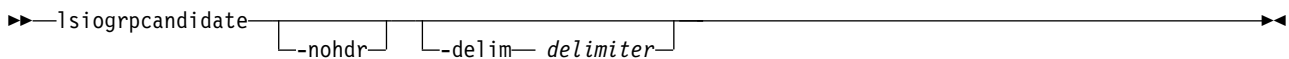
結果出力:

```
id:name
0:hostzero
1:hostone
```

Isiogrpcandidate

lsiogrpccandidate コマンドは、ノードを追加できる入出力グループをリストするために使用します。

構文



パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。 **-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim *delimiter*

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。-delim パラメーターは、この動作を指定変更します。-delim パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに -delim : と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

説明

Isiogroupcandidate コマンドは、ノードを追加できる入出力グループのリストを表示します。入出力グループ ID のみが表示されます。

呼び出し例

lsiogrpcandidate

結果出力:

```
id
0
1
2
3
4
```

lsiostatsdumps (非推奨)

重要: **lsiostatsdumps** コマンドは推奨されません。特定のダンプ・ディレクトリー内のファイルのリストを表示するには、**lsdumps** コマンドを使用してください。

lsiotracedumps (非推奨)

重要: **lsiotracedumps** コマンドは推奨されません。特定のダンプ・ディレクトリー内のファイルのリストを表示するには、**lsdumps** コマンドを使用してください。

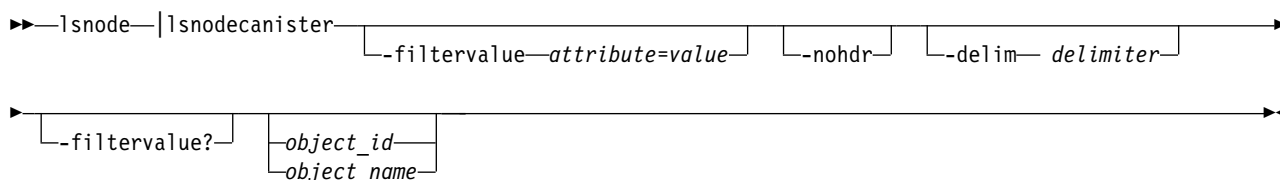
lsnode (SVC) / lsnodecanister (Storwize ファミリー製品)

lsnode/**lsnodecanister** コマンドは、システムの一部であるノードまたはノード・キャニスターの簡略リストもしくは詳細ビューを返すために使用します。

リスト・レポート・スタイルを使用して、次の 2 つの形式のレポートを作成できます。

- システム上のすべてのノードまたはノード・キャニスターに関する簡略情報が入っているリスト。リスト内のそれぞれの項目は、単一のノードまたはノード・キャニスターに対応します。
- 単一のノードまたはノード・キャニスターに関する詳細情報。

構文



パラメーター

-filtervalue attribute=value

(オプション) 1 つ以上のフィルターのリストを指定します。フィルター属性値に一致する値をもつオブジェクトのみが戻されます。容量を指定する場合、単位も入力する必要があります。

注: 一部のフィルターでは、コマンドの入力時にワイルドカードを使用できます。コマンド・ライン・インターフェース (CLI) でのワイルドカードの使用について、以下の規則が適用されます。

- ワイルドカード文字はアスタリスク (*) です。
- コマンドには最大 1 つのワイルドカードを含めることができます。
- ワイルドカードを使用するときは、次のように、フィルター項目を二重引用符 (") で囲む必要があります。

```
lsnode -filtervalue "name=md*"
```

-filtervalue?

-filtervalueattribute=value パラメーターに有効なフィルター属性のリストを表示します。**lsnode** コマンドに有効なフィルターは、以下のとおりです。

- canister_id
- config_node/config_nodecanister
- enclosure_id

- enclosure_serial_number
- hardware
- id
- iscsi_alias
- IO_group_name
- IO_group_id
- name
- panel_name
- status
- site_id

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの各項目は別の行に表示され、見出しが表示される場合、データと見出しの間には、スペースが 1 つ入ります。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

object_id | object_name

(オプション) オブジェクト ID または名前を指定します。このパラメーターを指定すると、特定のオブジェクトの詳細ビューが戻され、**-filtervalue** パラメーターで指定された値はすべて無視されます。**object_id | object_name** パラメーターを指定しない場合、**-filtervalue** パラメーターで指定したフィルター要件に一致するすべてのオブジェクトの簡略ビューが表示されます。

説明

このコマンドは、システムの一部であるノードまたはノード・キャニスターの簡略リストまたは詳細ビューを返します。261 ページの表 37 は、出力ビューのデータとして表示される属性に適用可能な値を示しています。

表 37. *lsnode* または *lsnodecanister* の属性値

属性	値
status	<p>状況を示します。値は次のとおりです。</p> <ul style="list-style-type: none"> • offline • サービス • フラッシュ • 保留 (pending) • online • 追加 • deleting • spare • online_spare
config_node	<p>ノードが構成ノードであるかどうかを示します。値は次のとおりです。</p> <ul style="list-style-type: none"> • yes • no
IO_group_id	<p>ノードの入出力グループを示します。 注: スペア・ノードと見なされるノードは、オンライン・スペア・ノードで置き換えられたノード (スペアまたはオフライン) の入出力グループ ID を使用しません。</p>
IO_group_name	<p>ノード内の入出力グループの名前を示します。 注: スペア・ノードと見なされるノードは、オンライン・スペア・ノードで置き換えられたノード (スペアまたはオフライン) の入出力グループ名を使用しません。</p>
port_status	<p>ノードが構成ノードであるかどうかを示します。値は次のとおりです。</p> <ul style="list-style-type: none"> • active • inactive • not_installed
hardware	ハードウェア・タイプを示します (例えば、DH8)。
UPS_serial_number	UPS のシリアル番号を示します。
UPS_unique_id	UPS の固有 ID を示します。
panel_name	ノードの固有 ID。
enclosure_id	ブランク。ノード・ベースのシステムの場合、このフィールドはブランクです。
canister_id	ブランク。ノード・ベースのシステムの場合、このフィールドはブランクです。
enclosure_serial_number	ブランク。ノード・ベースのシステムの場合、このフィールドはブランクです。
service_IP_mode	<p>サービス IPv5 の現行モードを示します。</p> <ul style="list-style-type: none"> • IPv4 が非アクティブの場合は空 • 値は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none"> – static (ユーザーがサービス IP を設定した場合) – dhcp (DHCP サーバーを使用して正常にサービス IP が設定された場合) – dhcpfallback (DHCP サーバー要求が失敗した後にサービス IP がデフォルト値に設定された場合)
service_IP_mode_6	<p>サービス IPv6 の現行モードを示します。</p> <ul style="list-style-type: none"> • IPv6 が非アクティブの場合は空 • static (ユーザーがサービス IP を設定した場合) または dhcp (DHCP サーバーを使用して正常にサービス IP が設定された場合)

表 37. *lsnode* または *lsnodecanister* の属性値 (続き)

属性	値
site_id	サイト・ノード値を示します。
site_name	サイト名を示します。
identify_LED	ノードまたはノード・キャニスターの状態 (on、off、またはブランク) を示します。
product_mtm	製品のマシン・タイプを示します。
code_level	ノード上で実行中のマシン・コードの現行レベルを示します。on、off、またはブランク。
serial_number	ノードの現行シリアル番号を示します。
machine_signature	ノードの現行マシン・シグニチャーを示します。
update_complete	ノードが更新を完了したかどうかを示します。この値は、yes または no です。
スペア (spare)	ノードがスペアであるかどうかを示します。この値は、yes または no です。
failover_source	指定されたノードにフェイルオーバーされたノードのノード ID を示します。ノード状況が online_spare でない場合、この値は常にブランクです。
protected_nodes	指定されたノードにフェイルオーバーされる可能性のあるノードを示します。ノード状況が spare でない限り、この値はブランクです。 要確認: この値は、ソース・ノードの冗長性があるかどうかは示しません。

最初の 4 つのファイバー・チャネル (FC) 入出力 (I/O) ポートは、ワールド・ワイド・ポート名 (WWPN)、状態、および速度を表示します。FC 入出力ポートが 4 個未満の場合は、このフィールドには、WWPN が 0000000000000000、port_status が inactive、および port_speed が N/A と表示されます。FC ポートを検査するには、**lsportfc** コマンドを使用します。

spare 状態のノードは、以下に対してブランク値を表示します。

- IO_group_id
- IO_group_name
- partner_node_id
- partner_node_name

online_spare 状態のノードは IO_group_id および IO_group_name の値が有効で、partner_node_id および partner_node_name にも有効な値を持つ場合があります。ノードが spare 状態である場合、IO_group_id 値と IO_group_name 値はブランクです。

要確認: spare 状態または online_spare 状態のノードには、有効な固有のノード ID が必要です。

SAN ボリューム・コントローラーの簡略な呼び出し例

lsnode

簡略な結果出力

id	name	UPS_serial_number	WWNN	status	IO_group_id	IO_group_name	config_node	UPS_unique_id	hardware	iscsi_name
1	node1	500507680C000128	online	0	io_grp0	yes		SV1	iqn.1986-03.com.ibm	
2	node2	500507680C000130	online	0	io_grp0	no		SV1	iqn.1986-03.com.ibm	
3	node3	500507680C000138	online	1	io_grp1	no		SV1	iqn.1986-03.com.ibm	
4	node4	500507680C000140	online	1	io_grp1	no		SV1	iqn.1986-03.com.ibm	
5	node5	500507680C000148	online	2	io_grp2	no		SV1	iqn.1986-03.com.ibm	
6	node6	500507680C000180	online	2	io_grp2	no		SV1	iqn.1986-03.com.ibm	
7	node7	500507680100A283	online	3	io_grp3	no		SV1	iqn.1986-03.com.ibm	
8	node8	500507680100A284	online	3	io_grp3	no		SV1	iqn.1986-03.com.ibm	

SAN ボリューム・コントローラーの簡略な呼び出し例

```
lsnode -delim ,
```

簡略な結果出力

```
id,name,UPS_serial_number,WWNN,status,IO_group_id,IO_group_name,config_node,UPS_unique_id,hardware,iscsi_name,iscsi_alias,panel_name,1,node114120,UPS_Fake_SN,5005076801005D00,online,0,io_grp0,yes,1000000000005D00,DH8,iqn.1986-03.com.ibm:2145.mycluster.node114120
```

Storwize ファミリー製品の場合の簡略な呼び出し例

```
lsnodecanister -delim ,
```

簡略な結果出力

```
id,name,UPS_serial_number,WWNN,status,IO_group_id,IO_group_name,config_node,UPS_unique_id,hardware,iscsi_name,iscsi_alias,panel_name,1,node114120,UPS_Fake_SN,5005076801005D00,online,0,io_grp0,yes,1000000000005D00,DH8,iqn.1986-03.com.ibm:2145.mycluster.node114120
```

SAN ボリューム・コントローラーの詳細な呼び出し例

```
lsnode -delim , 1
```

結果出力:

```
id,1
name,hlcn114289
UPS_serial_number,10004BC018
WWNN,5005076801002978
status,online
IO_group_id,0
IO_group_name,io_grp0
partner_node_id,2
partner_node_name,hlcn114253
config_node,no
UPS_unique_id,20400001124C0048
port_id,5005076801402978
port_status,active
port_speed,4Gb
port_id,5005076801302978
port_status,active
port_speed,4Gb
port_id,5005076801102978
port_status,active
port_speed,4Gb
port_id,5005076801202978
port_status,active
port_speed,4Gb
hardware,DH8
iscsi_name,iqn.1986-03.com.ibm:2145.lcluster-19.hlcn114289
iscsi_alias,
failover_active,no
failover_name,hlcn114253
failover_iscsi_name,iqn.1986-03.com.ibm:2145.lcluster-19.hlcn114253
failover_iscsi_alias,
panel_name,114289
enclosure_id,
canister_id,
enclosure_serial_number,
service_IP_address,9.180.29.52
service_gateway,9.180.28.1
service_subnet_mask,255.255.254.0
service_IP_address_6,
service_gateway_6,
service_prefix_6,
service_IP_mode,dhcp
service_IP_mode_6
site_id,1
site_name,DataCenterA
```

```
identify_LED,on
product_mtm,2145-DH8
code_level,7.4.0.0 (build 99.1.1406102000)
serial_number,78G0123
machine_signature,0123-4567-89AB-CDEF
spare,yes
failover_source
protected_nodes 1,2
```

Storwize ファミリー製品の場合の詳細な呼び出し例

```
lsnodecanister -delim , 1
```

結果出力:

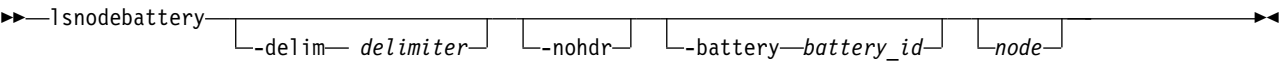
```
id,1
name,h1cn114289
UPS_serial_number,10004BC018
WWNN,5005076801002978
status,online
IO_group_id,0
IO_group_name,io_grp0
partner_nodecanister_id,2
partner_nodecanister_name,h1cn114253
config_nodecanister,no
UPS_unique_id,20400001124C0048
port_id,5005076801402978
port_status,active
port_speed,4Gb
port_id,5005076801302978
port_status,active
port_speed,4Gb
port_id,5005076801102978
port_status,active
port_speed,4Gb
port_id,5005076801202978
port_status,active
port_speed,4Gb
hardware,DH8
iscsi_name,iqn.1986-03.com.ibm:2145.lcluster-19.h1cn114289
iscsi_alias,
failover_active,no
failover_name,h1cn114253
failover_iscsi_name,iqn.1986-03.com.ibm:2145.lcluster-19.h1cn114253
failover_iscsi_alias,
panel_name,114289
enclosure_id,
canister_id,
enclosure_serial_number,
service_IP_address,9.180.29.52
service_gateway,9.180.28.1
service_subnet_mask,255.255.254.0
service_IP_address_6,
service_gateway_6,
service_prefix_6,
service_IP_mode,dhcp
service_IP_mode,
identify_LED,on
site_id,1
site_name,DataCenterA
identify_LED
product_mtm 2145-DH8
code_level,7.4.0.0 (build 99.1.1406102000)
serial_number 78G0123
```

machine_signature 0123-4567-89AB-CDEF
spare,yes
failover_source
protected_nodes 1,2

lsnodebattery

lsnodebattery コマンドを使用して、ノード内のバッテリーに関する情報を表示します。

構文



パラメーター

-nohdr
(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter
(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

-battery battery_id
(オプション) バッテリー ID を指定します。このパラメーターを指定する場合は、*node* も指定する必要があります。

node
(オプション) ノードの ID または名前を指定します。

説明

このコマンドは、ノード内のバッテリーに関する情報を表示します。簡略ビューには、すべてのノード内の各バッテリー・スロットごとに行が表示されます。

この表は、出力ビューのデータとして表示される属性に適用可能な値を示しています。

表 38. **lsnodebattery** の属性値

属性	値
node_id	バッテリーを含むノードを識別します。
node_name	バッテリーを含むノードを識別します。
battery_id	ノード内のバッテリーを識別します。

表 38. **lsnodebattery** の属性値 (続き)

属性	値
status	<p>次のようにバッテリーの状況を示します。</p> <ul style="list-style-type: none"> • online は、バッテリーが存在し、通常どおりに動作している場合に示されます (バッテリーの調整が含まれます)。 • degraded は、バッテリーが存在するものの、通常どおりに動作していないことを示します (バッテリーに対してエラーが記録されています)。 • offline は、バッテリーを検出できないか、バッテリーに障害があることを示します (欠落または障害を示すノード・エラーがバッテリーに対して記録されています)。 <p>要確認: 状況が offline の場合、その他すべてのフィールドには最新のバッテリー・データが表示されます。データが表示されない場合、すべてのフィールドはブランクのままです。</p>
charging_status	<p>次のようにバッテリーの充電状態を示します。</p> <ul style="list-style-type: none"> • charged は、バッテリーが完全に充電されていることを示します。 • charging は、バッテリーが充電中であることを示します。 • discharging は、バッテリーの電圧 (寿命) が失われつつあり、バッテリーの再充電後に電源ゲージの再調整が行われていることを示します。 • idle は、バッテリーが充電中でも放電中でもなく、完全に充電済みでもないことを示します。 • reconditioning は、バッテリーが放電と再充電後に自己修理中であることを示します。 <p>重要: 修理は (冗長システム上で) 約 3 カ月ごとに行われ、12 時間から 48 時間かかる場合があります。</p>
recondition_needed	<p>バッテリーの修理が必要があるか、あるいはすぐに修理を開始する必要があることを示します。ガス・ゲージから報告された値が信頼できないため再調整が必要です。値は yes および no です。</p>
node_percentage_charge	<p>バッテリーがノードをサポートできるかを判別するための充電済みパーセンテージを示します。</p>
end_of_life_warning	<p>バッテリーの寿命を示します (警告ノイズを使用)。値は yes および no です。 重要: バッテリーを取り替えてください。</p>
present	<p>バッテリーが存在することを示します。値は yes および no です。</p>
redundant	<p>バッテリーを安全に取り外せるかどうかを示します。値は yes および no です。</p>
remaining_charge_capacity_mAh	<p>バッテリーの (再充電時の) 残存容量をミリアンペア時間 (mAh) で示します。</p>
full_charge_capacity_mAh	<p>バッテリーの完全充電容量 (mAh) を示します。</p>
FRU_part_number	<p>バッテリーの FRU 部品番号を示します。この値には、7 文字の英数字が含まれます。</p>
FRU_identity	<p>11S 番号 (製造部品番号とシリアル番号の組み合わせ) を示します。この値には、22 文字の英数字が含まれます。</p>
compatibility_level	<p>このバッテリーで作動するには、バッテリー・ドライバー・ソフトウェアが現行のソフトウェア・レベルをサポートしている必要があることを示します (これは、バッテリーの重要プロダクト・データ (VPD) から得られます)。</p>

表 38. `lsnodebattery` の属性値 (続き)

属性	値
<code>last_recondition_timestamp</code>	最後に正常に完了したガス・ゲージの再調整のシステム・タイム・スタンプを示します。値の形式は <code>YYMMDDHHMMSS</code> で、内容は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none"> • <code>YY</code> は年を示します。 • 最初の <code>MM</code> は月を示します。 • <code>DD</code> は日を示します。 • <code>HH</code> は時を示します。 • 2 番目の <code>MM</code> は分を示します。 • <code>SS</code> は秒を示します。
<code>powered_on_hours</code>	バッテリーが電源の入ったノード内にあった時間数を示します。
<code>cycle_count</code>	バッテリーで実行された充電サイクルまたは放電サイクルの回数を示します。
<code>error_sequence_number</code>	最も優先順位の高いエラーのエラー・ログ番号を示します。通常、このフィールドはブランクですが、状況が <code>degraded</code> または <code>offline</code> である場合は、エラー・シーケンス番号が表示されます。

簡略な呼び出し例

ノード 1 内のバッテリー 2 が取り付けられていない場合:

```
lsnodebattery
```

結果出力:

node_id	node_name	battery_id	status	charging_status	recondition_needed	node_percentage_charge	end_of_life_warning
1	node1	1	online	charged	no	50	no
1	node1	2	offline				
2	node2	1	online	charged	no	50	no
2	node2	2	online	reconditioning	yes	50	

簡略な呼び出し例

ノード 1 内のバッテリー 2 が充電に失敗した場合:

```
lsnodebattery
```

結果出力:

node_id	node_name	battery_id	status	charging_status	recondition_needed	node_percentage_charge	end_of_life_warning
1	node1	1	online	charged	no	50	no
1	node1	2	offline	idle	no	50	no
2	node2	1	online	charged	no	100	no
2	node2	2	online	charged	no	100	

簡略な呼び出し例

ノード 1 内のバッテリー 2 が取り外された場合 (最後に認識された状況が提示されます)。

```
lsnodebattery
```

結果出力:

node_id	node_name	battery_id	status	charging_status	recondition_needed	node_percentage_charge	end_of_life_warning
1	node1	1	online	charged	no	50	no
1	node1	2	offline	charged	no	50	no
2	node2	1	online	charged	no	50	no
2	node2	2	online	reconditioning	yes	50	

詳細な呼び出し例

```
1snodebattery -battery 2 2
```

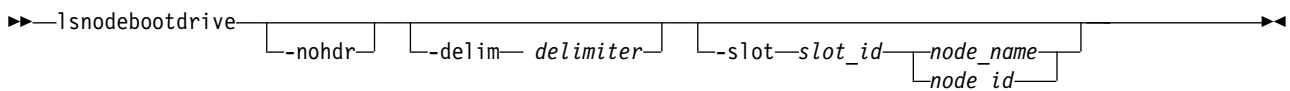
結果出力:

```
node_id 2
node_name node2
battery_id 2
status online
charging_status reconditioning
present yes
redundant yes
recondition_needed yes
remaining_charge_capacity_mAh 1600
full_charge_capacity_mAh 1950
end_of_life_warning no
FRU_part_number FRU0001
FRU_identity 11SYM30BG123456MAN0001
compatability_level 5
last_recondition_timestamp 0
powered_on_hours 12345
cycle_count 2
node_percentage_charge 50
error_sequence number
```

1snodebootdrive

lsnodebootdrive コマンドを使用して、ノードの内部ブート・ドライブに関する情報を返します。このコマンドは、SAN ボリューム・コントローラー 2145-DH8 システムに適用されます。

構文



パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。 **-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim *delimiter*

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。 **-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。 **-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

-slot slot_id

(オプション) ノードまたはエンクロージャーが指定される場合にのみ有効です。そのノード・スロットの詳細ビューを表示します。 **-slot** を指定する場合は、*node_name* または *node_id* も指定する必要があります。

node_name | *node_id*

(オプション) ノード名または ID を指定します。

説明

このコマンドは、ノードの内部ブート・ドライブに関する情報を表示します。

この表は、出力ビューのデータとして表示される属性に適用可能な値を示しています。

表 39. *lsnodebootdrive* の属性値

属性	値
<i>node_id</i>	ブート・ドライブを含むノードの ID (10 進形式) を識別します。
<i>node_name</i>	ブート・ドライブを含むノードの名前を識別します。
<i>can_sync</i>	同期が可能かどうかを示します。値は <i>yes</i> 、 <i>no</i> 、 <i>unknown</i> です。
<i>slot_id</i>	ノード内のスロットの ID (10 進形式) を識別します。
<i>booted</i>	指定されたドライブからノードを始動するかどうかを示します。値は <i>yes</i> 、 <i>no</i> です。
<i>status</i>	スロットの状況を示します。値は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none">• <i>missing</i> は、スロットにドライブが装着されている必要があるが、ソフトウェアがドライブを検出できないことを示します。また、予想されるドライブのシリアル番号も示されます。• <i>empty</i> は、スロットが空である必要があり、空であることを示します。• <i>unsupported</i> は、スロットが空である必要があるが、空ではないことを示します。• <i>failed</i> は、スロット内のドライブが作動していないことを示します。• <i>uninitialized</i> は、ドライブがシステム用にフォーマットされていないことを示します。• <i>wrong_node</i> は、ドライブが作動しているが、正しいノード内でないことを示します。また、ドライブが装着されているノードのシリアル番号を示し、スロット内のドライブのシリアル番号を示す場合もあります。• <i>wrong_slot</i> は、ドライブが正常に作動していることを示します。ドライブは、正しいノード内にありますが、スロットが誤っています。また、どのドライブをどのスロットに装着すべきかも示します。• <i>out_of_sync</i> は、ドライブは正しく作動しているが、再同期する必要があることを示します。• <i>online</i> は、スロット内のドライブが正しく作動していることを示します。• <i>unknown</i> は、ノードがシステムのアクティブ・メンバーではなく、そのスロット内のドライブの状態が不明であることを示します。
<i>actual_drive_sn</i>	実際のドライブのシリアル番号を示します。
<i>configured_drive_sn</i>	構成されたドライブのシリアル番号を示します。
<i>actual_node_sn</i>	(現在スロット内にある) ドライブが属しているノードのシリアル番号を識別します。この値は、英数字ストリングまたはブランクです。

表 39. *lsnodebootdrive* の属性値 (続き)

属性	値
identify	chbootdrive -identify が指定されているかどうかを示します。値は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none"> on は、chbootdrive -identify yes -slot が指定されていることを示します。 off は、chbootdrive -identify no -slot が指定されていることを示します。 N/A は、ドライブ・スロットを識別できないことを示します。
FRU_part_number	ドライブの現場交換可能ユニット (FRU) 部品番号を示します。この値は、7 文字の英数字ストリング、またはブランク (ない場合) です。システムにドライブが提供されていない場合、値は N/A です。
FRU_identity	製造部品番号とシリアル番号を組み合わせた 11S 番号を示します。この値は、22 文字の英数字ストリングです。システムにドライブが提供されていない場合、値は N/A です。

簡略な呼び出し例

この例では、bfn1、bfn2、bfn3 はオンライン・ノードで、bfn4 はオフライン・ノードです。

```
lsnodebootdrive -delim ' '
```

結果出力:

node_id	node_name	can_sync	slot_id	booted	status	actual_drive_sn	configured_drive_sn	actual_node_sn
1	bfn1	no	1	yes	online	1234567	1234567	bfbfbf1
1	bfn1	no	2	no	missing		1234568	
1	bfn1	no	3		empty			
1	bfn1	no	4		empty			
1	bfn1	no	5		empty			
1	bfn1	no	6		empty			
1	bfn1	no	7		empty			
1	bfn1	no	8	no	unsupported	12BD345		
2	bfn2	no	1	yes	online	9234567	9234567	bfbfbf2
2	bfn2	no	2	no	wrong_node	1234568	9234577	bfbfbf2
3	bfn3	no	1	yes	online	3333333	3333333	bfbfbf3
3	bfn3	yes	2	no	out_of_sync	3333334	3333334	bfbfbf3
4	bfn4	unknown	1	yes	unknown	4444444	4444444	bfbfbf4
4	bfn4	unknown	2	no	unknown	4444445	4444445	bfbfbf4

簡略な呼び出し例

```
lsnodebootdrive bfn4
```

結果出力:

node_id	node_name	can_sync	slot_id	booted	status	actual_drive_sn	configured_drive_sn	actual_node_sn
4	bfn4	unknown	1	yes	unknown	4444444	4444444	bfbfbf4
4	bfn4	unknown	2	no	unknown	4444445	4444445	bfbfbf4

詳細な呼び出し例

```
lsnodebootdrive -slot 1 bfn1
```

結果出力:

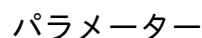
```
node_id 1
node_name bfn1
can_sync no
slot_id 1
booted yes
status online
```

詳細な呼び出し例

結果出力:

1snodecandidate (SAN ボリューム・コントローラー)

構文



(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

-delim *delimiter*

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。-**delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。-**delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに -**delim** : と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間の空白は発生しません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

(オプション) 候補状態のエンクロージャー内にあるすべてのノードをリストします。

説明

注: **lsnodecandidate** コマンドは、SAN ボリューム・コントローラーのコマンドです。 Storwize V7000 では、**lscontrolenclosurecandidate** コマンドを使用します。

このコマンドは、クラスター化システムに追加するために使用できるノードのリストを表示します。このリストには、まだクラスター化システムの一部になっておらず、クラスター化システムのコード・レベルと互換性のあるノードが含まれます。インストールされているコードと互換性がないハードウェア・タイプを持つノードはリストされません。

次の表は、表示される可能性のある出力について説明しています。

表 40. *lsnodecandidate* の出力

属性	説明
panel_name	ノードの固有 ID。
UPS_serial_number	UPS のシリアル番号。
UPS_unique_id	UPS の固有 ID。
hardware	ノードのタイプを記述します。
serial_number	ノードの現行シリアル番号 (7 文字) を示します。
product_mtm	ノードの現行製品マシン・タイプ (ハイフンを含めて 8 文字) を示します。
machine_signature	ノードの現行マシン・シグニチャーを示します (ハイフンを含む 16 文字の 16 進数文字列)。

呼び出し例

```
lsnodecandidate -delim :
```

結果出力:

```
id: panel_name:UPS_serial_number:UPS_unique_id:hardware:serial_number:product_mtm:machine_signature  
1:146355:I0L3ASH:202381001C0D18D8:8G4:78G0123:2145-DH8:0123-4567-89AB-CDEF
```

呼び出し例

```
lsnodecandidate
```

結果出力:

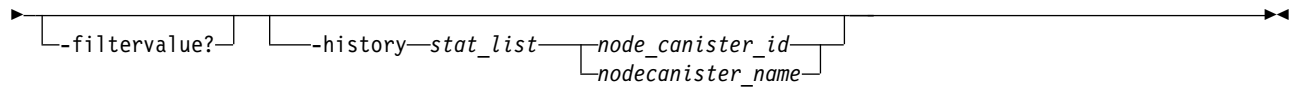
```
id          panel_name UPS_serial_number UPS_unique_id  hardware serial_number product_mtm machine_signature  
500507680C00003C KQ8FP4W          500507680C00003C DH8      KQ8FP4W          9846-AC1      68CB-157E-45C4-02A1
```

lsnodecanisterstats

lsnodecanisterstats コマンドは、すべてのノード・キャニスター統計の最新の値を表示して、特定のキャニスターのすべてのノード・キャニスター統計を表示します。このコマンドは、使用可能な統計のサブセットの値の履歴を表示するためにも使用できます。

構文

```
▶▶ lsnodecanisterstats [-delim delimiter] [-filter value attribute=value]
```



パラメーター

-delim *delimiter*

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。 **-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。 **-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

-history *stat_list*

(オプション) 最新のノード・キャニスター統計値、特定のキャニスター統計値、または任意のキャニスターの履歴データを指定します。

nodecanister_id | *nodecanister_name*

(オプション) 統計を要求するノード・キャニスターを指定します。

説明

このコマンドは、クラスター化システムの一部であるノード・キャニスターの簡略リストもしくは詳細ビューを返します。この表は、出力ビューのデータとして表示される属性に適用可能な値を示しています。

表 41. ノード・キャニスターの属性値

属性	値
<code>nodecanister_id</code>	ノード・キャニスターの ID。
<code>nodecanister_name</code>	ノード・キャニスターの名前。
<code>stat_current</code>	統計フィールドの現行値。
<code>stat_list</code>	報告された統計のシステム履歴。
<code>stat_name</code>	統計フィールドの名前。
<code>stat_peak</code>	過去 5 分間の統計フィールドのピーク値。
<code>stat_peak_time</code>	ピークが発生した時刻。
<code>sample_time</code>	サンプルが発生した時刻。
<code>stat_value</code>	エボック間隔の統計値。

注: フィルタリングは、簡略ビューを使用する `nodecanister_id`、`nodecanister_name`、および `stat_name` フィールドでサポートされます。

次の表は、**stat_name** 属性に対して表示される値に適用可能な値を示しています。

表 42. **Stat_name** フィールドの値

値	説明
<code>cpu_pc</code>	システムの CPU 使用率の合計パーセンテージ。

表 42. Stat_name フィールドの値 (続き)

値	説明
fc_mb	システム上のファイバー・チャネル・トラフィックで転送された 1 秒当たりの合計メガバイト数 (MBps) を表示します。この値には、ホスト入出力と、システム内の通信に使用されたすべての帯域幅が含まれます。
fc_io	システム上のファイバー・チャネル・トラフィックで転送された 1 秒当たりの入出力 (I/O) 操作の合計を表示します。この値には、ホスト入出力と、システム内の通信に使用されたすべての帯域幅が含まれます。
sas_mb	システム上のシリアル接続 SCSI (SAS) トラフィックで転送された 1 秒当たりの合計メガバイト数 (MBps) を表示します。この値には、ホスト入出力と、バックグラウンド RAID アクティビティーに使用された帯域幅が含まれます。
sas_io	システム上の SAS トラフィックで転送された 1 秒当たりの入出力操作の合計を表示します。この値には、ホスト入出力と、バックグラウンド RAID アクティビティーに使用された帯域幅が含まれます。
iscsi_mb	システム上の iSCSI トラフィックで転送された 1 秒当たりの合計メガバイト数 (MBps) を表示します。
iscsi_io	システム上の iSCSI トラフィックで転送された 1 秒当たりの入出力操作の合計を表示します。
write_cache_pc	ノードの書き込みキャッシュ使用率のパーセンテージを表示します。
total_cache_pc	ノードの書き込みキャッシュと読み取りキャッシュの両方の使用率の合計パーセンテージを表示します。
vdisk_mb	データの抽出期間中にボリュームへの読み取り操作と書き込み操作で転送された 1 秒当たりの平均メガバイト数 (MBps) を表示します。
vdisk_io	データの抽出期間中にボリュームへの読み取り操作と書き込み操作で転送された 1 秒当たりの入出力操作の平均量を表示します。
vdisk_ms	データの抽出期間中にシステムがボリュームへの読み取り要求と書き込み要求に応答するのにかかる平均時間をミリ秒単位で表示します。
mdisk_mb	データの抽出期間中に MDisk への読み取り操作と書き込み操作で転送された 1 秒当たりの平均メガバイト数 (MBps) を表示します。
mdisk_io	データの抽出期間中に MDisk への読み取り操作と書き込み操作で転送された 1 秒当たりの入出力操作の平均量を表示します。
mdisk_ms	データの抽出期間中にシステムが MDisk への読み取り要求と書き込み要求に応答するのにかかる平均時間をミリ秒単位で表示します。
drive_mb	データの抽出期間中にドライブへの読み取り操作と書き込み操作で転送された 1 秒当たりの平均メガバイト数 (MBps) を表示します。
drive_io	データの抽出期間中にドライブへの読み取り操作と書き込み操作で転送された 1 秒当たりの入出力操作の平均量を表示します。
drive_ms	データの抽出期間中にシステムがドライブへの読み取り要求と書き込み要求に応答するのにかかる平均時間をミリ秒単位で表示します。
vdisk_w_mb	データの抽出期間中にボリュームへの読み取り操作と書き込み操作で転送された 1 秒当たりの平均メガバイト数 (MBps) を表示します。
vdisk_w_io	データの抽出期間中にボリュームへの書き込み操作で転送された 1 秒当たりの入出力操作の平均量を表示します。
vdisk_w_ms	データの抽出期間中にシステムがボリュームへの書き込み要求に応答するのにかかる平均時間をミリ秒単位で表示します。

表 42. Stat_name フィールドの値 (続き)

値	説明
mdisk_w_mb	データの抽出期間中に MDisk への書き込み操作で転送された 1 秒当たりの平均メガバイト数 (MBps) を表示します。
mdisk_w_io	データの抽出期間中に MDisk への書き込み操作で転送された 1 秒当たりの入出力操作の平均量を表示します。
mdisk_w_ms	データの抽出期間中にシステムが MDisk への書き込み要求に応答するのにかかる平均時間をミリ秒単位で表示します。
drive_w_mb	データの抽出期間中にドライブへの書き込み操作で転送された 1 秒当たりの平均メガバイト数 (MBps) を表示します。
drive_w_io	データの抽出期間中にドライブへの書き込み操作で転送された 1 秒当たりの入出力操作の平均量を表示します。
drive_w_ms	データの抽出期間中にシステムがドライブへの書き込み要求に応答するのにかかる平均時間をミリ秒単位で表示します。
vdisk_r_mb	データの抽出期間中にボリュームへの読み取り操作で転送された 1 秒当たりの平均メガバイト数 (MBps) を表示します。
vdisk_r_io	データの抽出期間中にボリュームへの読み取り操作で転送された 1 秒当たりの入出力操作の平均量を表示します。
vdisk_r_ms	データの抽出期間中にシステムがボリュームへの読み取り要求に応答するのにかかる平均時間をミリ秒単位で表示します。
mdisk_r_mb	データの抽出期間中に MDisk への読み取り操作で転送された 1 秒当たりの平均メガバイト数 (MBps) を表示します。
mdisk_r_io	データの抽出期間中に MDisk への読み取り操作で転送された 1 秒当たりの入出力操作の平均量を表示します。
mdisk_r_ms	データの抽出期間中にシステムが MDisk への読み取り要求に応答するのにかかる平均時間をミリ秒単位で表示します。
drive_r_mb	データの抽出期間中にドライブへの読み取り操作で転送された 1 秒当たりの平均メガバイト数 (MBps) を表示します。
drive_r_io	データの抽出期間中にドライブへの読み取り操作で転送された 1 秒当たりの入出力操作の平均量を表示します。
drive_r_ms	データの抽出期間中にシステムがドライブへの読み取り要求に応答するのにかかる平均時間をミリ秒単位で表示します。
iplink_mb	システム上のインターネット・プロトコル (IP) 複製トラフィックのために転送された 1 秒当たりの合計メガバイト数 (MBps) 。この値には iSCSI ホスト入出力 (I/O) 操作は含まれません。
iplink_comp_mb	データの抽出期間中に、IP 複製リンクを介して転送された 1 秒当たりの平均圧縮メガバイト数 (MBps) を表示します。
iplink_io	システム上の IP 協力関係・トラフィックで転送された 1 秒当たりの入出力 (I/O) 操作の合計。iSCSI (Internet Small Computer System Interface) ホストの入出力操作は、この値に含まれません。
iser_io	システム上の iSER トラフィックで転送された 1 秒当たりの入出力操作の合計を表示します。
iser_mb	システム上の iSER トラフィックで転送された 1 秒当たりの合計メガバイト数 (MBps) を表示します。

lsnodecanisterstats からの出力例

node_id	node_name	stat_name	stat_current	stat_peak	stat_peak time
1	node1	cpu_pc	5	9	111123105330
1	node1	fc_mb	218	238	111123105440
1	node1	fc_io	1122	1501	111123105435
1	node1	sas_mb	282	402	111123105335
1	node1	sas_io	3129	4427	111123105335
1	node1	iscsi_mb	0	0	111123105825
1	node1	iscsi_io	0	0	111123105825
1	node1	write_cache_pc	0	0	111123105825
1	node1	total_cache_pc	0	0	111123105825
1	node1	vdisk_mb	218	238	111123105440
1	node1	vdisk_io	1076	1452	111123105435
1	node1	vdisk_ms	52	60	111123105605
1	node1	mdisk_mb	218	238	111123105435
1	node1	mdisk_io	1874	2386	111123105435
1	node1	mdisk_ms	15	33	111123105605
1	node1	drive_mb	281	401	111123105335
1	node1	drive_io	3130	4060	111123105335
1	node1	drive_ms	13	27	111123105605
1	node1	vdisk_r_mb	134	157	111123105440
1	node1	vdisk_r_io	561	885	111123105430
1	node1	vdisk_r_ms	37	45	111123105605
1	node1	vdisk_w_mb	84	89	111123105700
1	node1	vdisk_w_io	515	587	111123105625
1	node1	vdisk_w_ms	67	84	111123105330
1	node1	mdisk_r_mb	133	155	111123105510
1	node1	mdisk_r_io	1337	1789	111123105435
1	node1	mdisk_r_ms	15	33	111123105605
1	node1	mdisk_w_mb	84	89	111123105700
1	node1	mdisk_w_io	536	611	111123105625
1	node1	mdisk_w_ms	17	32	111123105605
1	node1	drive_r_mb	151	295	111123105335
1	node1	drive_r_io	1700	2904	111123105335
1	node1	drive_r_ms	14	30	111123105605
1	node1	drive_w_mb	130	137	111123105700
1	node1	iplink_mb	0	1	130523104536
1	node1	iplink_io	0	10	130523104536
1	node1	drive_w_io	1429	1586	111123105625
1	node1	drive_w_ms	12	22	111123105605
2	node2	cpu_pc	6	7	111123105624
2	node2	fc_mb	132	145	111123105724
2	node2	fc_io	1519	1944	111123105739
2	node2	sas_mb	189	308	111123105619
2	node2	sas_io	2737	4099	111123105614
2	node2	iscsi_mb	0	0	111123105824
2	node2	iscsi_io	0	0	111123105824
2	node2	write_cache_pc	0	0	111123105824
2	node2	total_cache_pc	0	0	111123105824
2	node2	vdisk_mb	132	145	111123105724
2	node2	vdisk_io	1459	1892	111123105739
2	node2	vdisk_ms	47	81	111123105514
2	node2	mdisk_mb	132	145	111123105724
2	node2	mdisk_io	1635	2066	111123105739
2	node2	mdisk_ms	8	18	111123105619
2	node2	drive_mb	189	310	111123105619
2	node2	drive_io	2735	3750	111123105619
2	node2	drive_ms	9	20	111123105604
2	node2	vdisk_r_mb	20	21	111123105809
2	node2	vdisk_r_io	796	1180	111123105739
2	node2	vdisk_r_ms	2	8	111123105529
2	node2	vdisk_w_mb	112	134	111123105349
2	node2	vdisk_w_io	662	805	111123105504
2	node2	vdisk_w_ms	100	104	111123105624
2	node2	mdisk_r_mb	20	21	111123105809

2	node2	mdisk_r_io	951	1330	111123105739
2	node2	mdisk_r_ms	2	7	111123105529
2	node2	mdisk_w_mb	112	134	111123105349
2	node2	mdisk_w_io	684	834	111123105504
2	node2	mdisk_w_ms	16	36	111123105619
2	node2	drive_r_mb	17	132	111123105619
2	node2	drive_r_io	899	1920	111123105619
2	node2	drive_r_ms	6	12	111123105344
2	node2	drive_w_mb	171	206	111123105504
2	node2	drive_w_io	1837	2230	111123105504
2	node2	drive_w_ms	11	26	111123105619

フィルタリングされたノード・ベースの呼び出し例

```
lsnodecanisterstats -filtervalue stat_name=sas_io:stat_name=sas_mb node1
```

フィルタリングされたノード・ベースの結果出力例は次のとおりです。

node_id	node_name	stat_name	stat_current	stat_peak	stat_peak_time
1	node1	sas_mb	212	421	111123105840
1	node1	sas_io	2477	4184	111123105840

複数の統計をリストすることができ、ノード・ベースの呼び出しが必要な履歴ビュー

```
lsnodecanisterstats -history cpu_pc:fc_mb:sas_mb node1
```

履歴呼び出しの結果出力は次のとおりです。

node_id	node_name	sample_time	stat_name	stat_value
2	node2	111123105839	cpu_pc	6
2	node2	111123105844	cpu_pc	5
2	node2	111123105849	cpu_pc	5
2	node2	111123105854	cpu_pc	5
2	node2	111123105859	cpu_pc	6
2	node2	111123105904	cpu_pc	5
2	node2	111123105909	cpu_pc	5
2	node2	111123105914	cpu_pc	5
2	node2	111123105919	cpu_pc	5
2	node2	111123105924	cpu_pc	5
2	node2	111123105929	cpu_pc	5
2	node2	111123105934	cpu_pc	5
2	node2	111123105839	fc_mb	128
2	node2	111123105844	fc_mb	126
2	node2	111123105849	fc_mb	123
2	node2	111123105854	fc_mb	142
2	node2	111123105859	fc_mb	119
2	node2	111123105904	fc_mb	131
2	node2	111123105909	fc_mb	157
2	node2	111123105914	fc_mb	177
2	node2	111123105919	fc_mb	182
2	node2	111123105924	fc_mb	182
2	node2	111123105929	fc_mb	155
2	node2	111123105934	fc_mb	177
2	node2	111123105839	sas_mb	191
2	node2	111123105844	sas_mb	191
2	node2	111123105849	sas_mb	185
2	node2	111123105854	sas_mb	216
2	node2	111123105859	sas_mb	181
2	node2	111123105904	sas_mb	198
2	node2	111123105909	sas_mb	228
2	node2	111123105914	sas_mb	243
2	node2	111123105919	sas_mb	251
2	node2	111123105924	sas_mb	248
2	node2	111123105929	sas_mb	217
2	node2	111123105934	sas_mb	242

複数の統計をリストすることができ、ノード・ベースの呼び出しが必要な履歴ビュー

```
lsnodecanisterstats -history cpu_pc:fc_mb:sas_mb node1
```

履歴呼び出しの結果出力は次のとおりです。

node_id	node_name	sample_time	stat_name	stat_value
2	node2	111123105839	cpu_pc	6
2	node2	111123105844	cpu_pc	5
2	node2	111123105849	cpu_pc	5
2	node2	111123105854	cpu_pc	5
2	node2	111123105859	cpu_pc	6
2	node2	111123105904	cpu_pc	5
2	node2	111123105909	cpu_pc	5
2	node2	111123105914	cpu_pc	5
2	node2	111123105919	cpu_pc	5
2	node2	111123105924	cpu_pc	5
2	node2	111123105929	cpu_pc	5
2	node2	111123105934	cpu_pc	5
2	node2	111123105839	fc_mb	128
2	node2	111123105844	fc_mb	126
2	node2	111123105849	fc_mb	123
2	node2	111123105854	fc_mb	142
2	node2	111123105859	fc_mb	119
2	node2	111123105904	fc_mb	131
2	node2	111123105909	fc_mb	157
2	node2	111123105914	fc_mb	177
2	node2	111123105919	fc_mb	182
2	node2	111123105924	fc_mb	182
2	node2	111123105929	fc_mb	155
2	node2	111123105934	fc_mb	177
2	node2	111123105839	sas_mb	191
2	node2	111123105844	sas_mb	191
2	node2	111123105849	sas_mb	185
2	node2	111123105854	sas_mb	216
2	node2	111123105859	sas_mb	181
2	node2	111123105904	sas_mb	198
2	node2	111123105909	sas_mb	228
2	node2	111123105914	sas_mb	243
2	node2	111123105919	sas_mb	251
2	node2	111123105924	sas_mb	248
2	node2	111123105929	sas_mb	217
2	node2	111123105934	sas_mb	242

lsnodedependentvdisks (非推奨)

重要: **lsnodedependentvdisks** コマンドは推奨されません。代わりに、**lsdependentvdisks** コマンドを使用してください。

lsnodehw (SVC) / lsnodecanisterhw (Storwize ファミリー製品)

lsnodehw / **lsnodecanisterhw** コマンドは、クラスター化システム内のノードの構成済み、および実際のハードウェア構成を表示します。

構文

```
➡️—lsnodehw—|lsnodecanisterhw—┬─nohdr┬─delim— delimiter┬─object_id┬─object_name┬─➡️
```

パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの各項目は別の行に表示され、見出しが表示される場合、データと見出しの間には、スペースが 1 つ入ります。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

object_id | object_name

(必須) オブジェクト名または ID を指定します。

説明

この表は、出力ビューのデータとして表示される属性に適用可能な値を示しています。

表 43. **lsnodehw** および **lsnodecanisterhw** の属性値

属性	値
id	ノードまたはノード・キャニスターの固有 ID を示します。
name	ノードまたはノード・キャニスター名を示します。
status	ノードまたはノード・キャニスターの状況を示します。
IO_group_id	入出力 (I/O) グループ ID を示します。
IO_group_name	入出力グループ名を示します。
hardware	ハードウェア・モデル (DH8 など) を示します。
actual_different	ノードまたはノード・キャニスター・ハードウェアが構成済みハードウェアと異なるかどうかを示します。
actual_valid	ノードまたはノード・キャニスター・ハードウェアが有効であるかどうかを示します。
memory_configured	構成済みのメモリー容量 (GB 単位) を示します。
memory_actual	現在取り付けられているメモリー容量 (GB 単位) を示します。
memory_valid	実際のメモリー構成が有効であるかどうかを示します。
cpu_count	ノードの CPU の最大数を示します。
cpu_socket	CPU フィールドが参照するソケットの ID を示します。
cpu_configured	このソケットで構成済みの CPU を示します。
cpu_actual	このソケットに現在取り付けられている CPU を示します。
cpu_valid	現在取り付けられている CPU の構成が有効であるかどうかを示します。
adapter_count	ノードのアダプターの最大数 (ノード・タイプによって異なります) を示します。
adapter_location	このアダプターのロケーションを示します。
adapter_configured	このロケーションで構成済みのアダプターを示します。

表 43. `lsnodehw` および `lsnodecanisterhw` の属性値 (続き)

属性	値
<code>adapter_actual</code>	このロケーションで現在取り付けられているアダプターを示します。
<code>adapter_valid</code>	このロケーションのアダプターが有効であるかどうかを示します。
<code>ports_different</code>	現行のハードウェアが追加の入出力ポートを提供可能であることを示します。この値は <code>yes</code> または <code>no</code> です。
<code>node_usb</code>	USB ポートが有効 (on) であるのか、または無効 (off) であるのかを示します。このフィールドはご使用のシステムに適合しない可能性があります。

Storwize V7000 の呼び出し例

```
lsnodecanisterhw 1
```

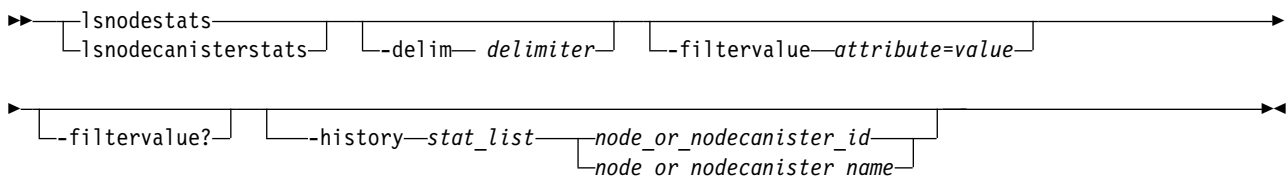
結果出力

```
id,1
name,h1cn114289
status,online
IO_group_id,0
IO_group_name,io_grp0
hardware,112
...
```

lsnodestats (SVC) / lsnodecanisterstats (Storwize ファミリー製品)

`lsnodestats` / `lsnodecanisterstats` コマンドは、すべてのノードまたはノード・キャニスターの統計の最新の値を表示して、特定のノードまたはノード・キャニスターのすべての統計を表示するために使用します。また、このコマンドを使用して、使用可能な統計の特定のサブセットについて、値の履歴を表示することもできます。

構文



パラメーター

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。 **-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。 **-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。(例えば、列の間の空白は発生しません。) 詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

-filtervalue attribute=value

(オプション) 1 つ以上のフィルターのリストを指定します。フィルター属性値に一致する値をもつオブジェクトのみが表示されます。

注: 一部のフィルターでは、コマンドの入力時にワイルドカードを使用できます。ワイルドカードの使用について、以下の規則が適用されます。

- ワイルドカード文字はアスタリスク (*) です。
- コマンドには最大 1 つのワイルドカードを含めることができます。
- ワイルドカードを使用する場合は、次のように、フィルター項目を二重引用符 (") で囲みます。

```
lsenclosurestats -filtervalue stat_name=temp_f
```

-filtervalue?

(オプション) **-filtervalue** *attribute=value* パラメーターの有効なフィルター属性を表示します。

- node_id
- node_name
- stat_name

-history stat_list

(オプション) 指定されたノードの統計値の表を提供します。 *stat_list* は、1 つ以上の統計値のコロン区切りリストです。 *stat_list* の各項目ごとに表が生成されます。

要確認: **-history** を指定する場合は、ノードの ID または名前も指定する必要があります。

node_or_nodecanister_id | node_or_nodecanister_name

(オプション) 統計を要求するノードまたはノード・キャニスターを指定します。

説明

このコマンドは、クラスター化システムの一部であるノードまたはノード・キャニスターの簡略リストもしくは詳細ビューを返します。 この表は、出力ビューのデータとして表示される属性に適用可能な値を示しています。

表 44. **lsnodestats** または **lsnodecanister** の属性値

属性	値
node_id	ノードまたはノード・キャニスターの ID。
node_name	ノードまたはノード・キャニスターの名前。
stat_current	統計フィールドの現行値。
stat_list	報告された統計のシステム履歴。 統計のリストには、コロンで区切ることで複数の項目を含むことができます。
stat_name	統計フィールドの名前。使用可能な統計の説明については、 282 ページの表 45 を参照してください。
stat_peak	過去 5 分間の統計フィールドのピーク値。
stat_peak_time	ピークが発生した時刻。
sample_time	サンプルが発生した時刻。
stat_value	エポック間隔の統計値。

要確認: フィルタリングは、簡略ビューを使用する **stat_name** フィールドでサポートされます。

次の表は、**stat_name** 属性に対して表示される値に適用可能な値を示しています。

表 45. Stat_name フィールドの値

値	説明
compression_cpu_pc	圧縮に使用される割り振り済み CPU 容量のパーセンテージを表示します。
cpu_pc	システムに使用される割り振り済み CPU 容量のパーセンテージを表示します。
fc_mb	システム上のファイバー・チャネル・トラフィックで転送された 1 秒当たりの合計メガバイト数を表示します。この値には、ホスト入出力と、システム内の通信に使用されたすべての帯域幅が含まれます。
fc_io	システム上のファイバー・チャネル・トラフィックで転送された 1 秒当たりの入出力 (I/O) 操作の合計を表示します。この値には、ホスト入出力と、システム内の通信に使用されたすべての帯域幅が含まれます。
sas_mb	システム上の Serial-Attached SCSI (SAS) トラフィックで転送された 1 秒当たりの合計メガバイト数を表示します。この値には、ホスト入出力と、バックグラウンド RAID アクティビティに使用された帯域幅が含まれます。
sas_io	システム上の SAS トラフィックで転送された 1 秒当たりの入出力操作の合計を表示します。この値には、ホスト入出力と、バックグラウンド RAID アクティビティに使用された帯域幅が含まれます。
iscsi_mb	システム上の iSCSI トラフィックで転送された 1 秒当たりの合計メガバイト数を表示します。
iscsi_io	システム上の iSCSI トラフィックで転送された 1 秒当たりの入出力操作の合計を表示します。
write_cache_pc	ノードの書き込みキャッシュ使用率のパーセンテージを表示します。
total_cache_pc	ノードの書き込みキャッシュと読み取りキャッシュの両方の使用率の合計パーセンテージを表示します。
vdisk_mb	データの抽出期間中にボリュームへの書き込み操作で転送された 1 秒当たりの平均メガバイト数を表示します。
vdisk_io	データの抽出期間中にボリュームへの読み取り操作と書き込み操作で転送された 1 秒当たりの入出力操作の平均数を表示します。
vdisk_ms	データの抽出期間中にシステムがボリュームへの読み取り要求と書き込み要求に応答するのにかかる平均時間をミリ秒単位で表示します。
mdisk_mb	データの抽出期間中に MDisk への読み取り操作と書き込み操作で転送された 1 秒当たりの平均メガバイト数を表示します。
mdisk_io	データの抽出期間中に MDisk への読み取り操作と書き込み操作で転送された 1 秒当たりの入出力操作の平均数を表示します。
mdisk_ms	データの抽出期間中にシステムが MDisk への読み取り要求と書き込み要求に応答するのにかかる平均時間をミリ秒単位で表示します。
drive_mb	データの抽出期間中にドライブへの読み取り操作と書き込み操作で転送された 1 秒当たりの平均メガバイト数を表示します。
drive_io	データの抽出期間中にドライブへの読み取り操作と書き込み操作で転送された 1 秒当たりの入出力操作の平均数を表示します。
drive_ms	データの抽出期間中にシステムがドライブへの読み取り要求と書き込み要求に応答するのにかかる平均時間をミリ秒単位で表示します。
vdisk_w_mb	データの抽出期間中にボリュームへの書き込み操作で転送された 1 秒当たりの平均メガバイト数を表示します。
vdisk_w_io	データの抽出期間中にボリュームへの書き込み操作で転送された 1 秒当たりの入出力操作の平均数を表示します。

表 45. Stat_name フィールドの値 (続き)

値	説明
vdisk_w_ms	データの抽出期間中にシステムがボリュームへの書き込み要求に応答するのにかかる平均時間をミリ秒単位で表示します。
mdisk_w_mb	データの抽出期間中に MDisk への書き込み操作で転送された 1 秒当たりの平均メガバイト数を表示します。
mdisk_w_io	データの抽出期間中に MDisk への書き込み操作で転送された 1 秒当たりの入出力操作の平均数を表示します。
mdisk_w_ms	データの抽出期間中にシステムが MDisk への書き込み要求に応答するのにかかる平均時間をミリ秒単位で表示します。
drive_w_mb	データの抽出期間中にドライブへの書き込み操作で転送された 1 秒当たりの平均メガバイト数を表示します。
drive_w_io	データの抽出期間中にドライブへの書き込み操作で転送された 1 秒当たりの入出力操作の平均数を表示します。
drive_w_ms	データの抽出期間中にシステムがドライブへの書き込み要求に応答するのにかかる平均時間をミリ秒単位で表示します。
vdisk_r_mb	データの抽出期間中にボリュームへの読み取り操作で転送された 1 秒当たりの平均メガバイト数を表示します。
vdisk_r_io	データの抽出期間中にボリュームへの読み取り操作で転送された 1 秒当たりの入出力操作の平均数を表示します。
vdisk_r_ms	データの抽出期間中にシステムがボリュームへの読み取り要求に応答するのにかかる平均時間をミリ秒単位で表示します。
mdisk_r_mb	データの抽出期間中に MDisk への読み取り操作で転送された 1 秒当たりの平均メガバイト数を表示します。
mdisk_r_io	データの抽出期間中に MDisk への読み取り操作で転送された 1 秒当たりの入出力操作の平均数を表示します。
mdisk_r_ms	データの抽出期間中にシステムが MDisk への読み取り要求に応答するのにかかる平均時間をミリ秒単位で表示します。
drive_r_mb	データの抽出期間中にドライブへの読み取り操作で転送された 1 秒当たりの平均メガバイト数を表示します。
drive_r_io	データの抽出期間中にドライブへの読み取り操作で転送された 1 秒当たりの入出力操作の平均数を表示します。
drive_r_ms	データの抽出期間中にシステムがドライブへの読み取り要求に応答するのにかかる平均時間をミリ秒単位で表示します。
iplink_mb	システム上のインターネット・プロトコル (IP) 複製トラフィックのために転送された 1 秒当たりの合計メガバイト数。この値には iSCSI ホスト入出力 (I/O) 操作は含まれません。
iplink_comp_mb	データの抽出期間中に、IP 複製リンクを介して転送された 1 秒当たりの平均圧縮メガバイト数 (MBps) を表示します。
iplink_io	システム上の IP 協力関係・トラフィックで転送された 1 秒当たりの入出力 (I/O) 操作の合計。iSCSI (Internet Small Computer System Interface) ホストの入出力操作は、この値に含まれません。
cloud_up_mb	データの抽出期間中にクラウド・アカウントへのアップロード操作で転送された 1 秒当たりの平均メガビット数 (Mbps) を表示します。
cloud_up_ms	データの抽出期間中にシステムがクラウド・アカウントへのアップロード要求に応答するのにかかる平均時間 (ミリ秒単位) を表示します。

表 45. Stat_name フィールドの値 (続き)

値	説明
cloud_down_mb	データの抽出期間中にクラウド・アカウントへのダウンロード操作で転送された 1 秒当たりの平均メガバイト数 (MBps) を表示します。
cloud_down_ms	データの抽出期間中にシステムがクラウド・アカウントへのダウンロード要求に応答するのにかかる平均時間 (ミリ秒単位) を表示します。

呼び出し例

```
lsnodestats
```

結果出力:

node_id	node_name	stat_name	stat_current	stat_peak	stat_peak time
1	node1	cpu_pc	5	9	111123105330
1	node1	fc_mb	218	238	111123105440
1	node1	fc_io	1122	1501	111123105435
1	node1	sas_mb	282	402	111123105335
1	node1	sas_io	3129	4427	111123105335
1	node1	iscsi_mb	0	0	111123105825
1	node1	iscsi_io	0	0	111123105825
1	node1	write_cache_pc	0	0	111123105825
1	node1	total_cache_pc	0	0	111123105825
1	node1	vdisk_mb	218	238	111123105440
1	node1	vdisk_io	1076	1452	111123105435
1	node1	vdisk_ms	52	60	111123105605
1	node1	mdisk_mb	218	238	111123105435
1	node1	mdisk_io	1874	2386	111123105435
1	node1	mdisk_ms	15	33	111123105605
1	node1	drive_mb	281	401	111123105335
1	node1	drive_io	3130	4060	111123105335
1	node1	drive_ms	13	27	111123105605
1	node1	vdisk_r_mb	134	157	111123105440
1	node1	vdisk_r_io	561	885	111123105430
1	node1	vdisk_r_ms	37	45	111123105605
1	node1	vdisk_w_mb	84	89	111123105700
1	node1	vdisk_w_io	515	587	111123105625
1	node1	vdisk_w_ms	67	84	111123105330
1	node1	mdisk_r_mb	133	155	111123105510
1	node1	mdisk_r_io	1337	1789	111123105435
1	node1	mdisk_r_ms	15	33	111123105605
1	node1	mdisk_w_mb	84	89	111123105700
1	node1	mdisk_w_io	536	611	111123105625
1	node1	mdisk_w_ms	17	32	111123105605
1	node1	drive_r_mb	151	295	111123105335
1	node1	drive_r_io	1700	2904	111123105335
1	node1	drive_r_ms	14	30	111123105605
1	node1	drive_w_mb	130	137	111123105700
1	node1	drive_w_io	1429	1586	111123105625
1	node1	drive_w_ms	12	22	111123105605
1	node1	iplink_mb	0	1	130523104536
1	node1	iplink_io	0	10	130523104536
2	node2	cpu_pc	6	7	111123105624
2	node2	fc_mb	132	145	111123105724
2	node2	fc_io	1519	1944	111123105739
2	node2	sas_mb	189	308	111123105619
2	node2	sas_io	2737	4099	111123105614
2	node2	iscsi_mb	0	0	111123105824
2	node2	iscsi_io	0	0	111123105824
2	node2	write_cache_pc	0	0	111123105824
2	node2	total_cache_pc	0	0	111123105824
2	node2	vdisk_mb	132	145	111123105724
2	node2	vdisk_io	1459	1892	111123105739

2	node2	vdisk_ms	47	81	111123105514
2	node2	mdisk_mb	132	145	111123105724
2	node2	mdisk_io	1635	2066	111123105739
2	node2	mdisk_ms	8	18	111123105619
2	node2	drive_mb	189	310	111123105619
2	node2	drive_io	2735	3750	111123105619
2	node2	drive_ms	9	20	111123105604
2	node2	vdisk_r_mb	20	21	111123105809
2	node2	vdisk_r_io	796	1180	111123105739
2	node2	vdisk_r_ms	2	8	111123105529
2	node2	vdisk_w_mb	112	134	111123105349
2	node2	vdisk_w_io	662	805	111123105504
2	node2	vdisk_w_ms	100	104	111123105624
2	node2	mdisk_r_mb	20	21	111123105809
2	node2	mdisk_r_io	951	1330	111123105739
2	node2	mdisk_r_ms	2	7	111123105529
2	node2	mdisk_w_mb	112	134	111123105349
2	node2	mdisk_w_io	684	834	111123105504
2	node2	mdisk_w_ms	16	36	111123105619
2	node2	drive_r_mb	17	132	111123105619
2	node2	drive_r_io	899	1920	111123105619
2	node2	drive_r_ms	6	12	111123105344
2	node2	drive_w_mb	171	206	111123105504
2	node2	drive_w_io	1837	2230	111123105504
2	node2	drive_w_ms	11	26	111123105619
1	node1	iplink_mb	0	1	130523104536
1	node1	iplink_io	0	10	130523104536
cloud_up_mb	0	0	161118051715		
cloud_up_ms	0	0	161118051715		
cloud_down_mb	0	0	161118051715		
cloud_down_ms	0	0	161118051715		

ノード・ベースのフィルタリングされた呼び出し例

```
lsnodestats -filtervalue stat_name=sas_io:stat_name=sas_mb node1
```

結果出力:

node_id	node_name	stat_name	stat_current	stat_peak	stat_peak_time
1	node1	sas_mb	212	421	111123105840
1	node1	sas_io	2477	4184	111123105840

複数の統計をリストすることができ、ノード・ベースの呼び出しが必要な履歴ビューの呼び出し例

```
lsnodestats -history cpu_pc:fc_mb:sas_mb node1
```

結果出力:

node_id	node_name	sample_time	stat_name	stat_value
2	node2	111123105839	cpu_pc	6
2	node2	111123105844	cpu_pc	5
2	node2	111123105849	cpu_pc	5
2	node2	111123105854	cpu_pc	5
2	node2	111123105859	cpu_pc	6
2	node2	111123105904	cpu_pc	5
2	node2	111123105909	cpu_pc	5
2	node2	111123105914	cpu_pc	5
2	node2	111123105919	cpu_pc	5
2	node2	111123105924	cpu_pc	5
2	node2	111123105929	cpu_pc	5
2	node2	111123105934	cpu_pc	5
2	node2	111123105839	fc_mb	128
2	node2	111123105844	fc_mb	126
2	node2	111123105849	fc_mb	123
2	node2	111123105854	fc_mb	142
2	node2	111123105859	fc_mb	119

2	node2	111123105904	fc_mb	131
2	node2	111123105909	fc_mb	157
2	node2	111123105914	fc_mb	177
2	node2	111123105919	fc_mb	182
2	node2	111123105924	fc_mb	182
2	node2	111123105929	fc_mb	155
2	node2	111123105934	fc_mb	177
2	node2	111123105839	sas_mb	191
2	node2	111123105844	sas_mb	191
2	node2	111123105849	sas_mb	185
2	node2	111123105854	sas_mb	216
2	node2	111123105859	sas_mb	181
2	node2	111123105904	sas_mb	198
2	node2	111123105909	sas_mb	228
2	node2	111123105914	sas_mb	243
2	node2	111123105919	sas_mb	251
2	node2	111123105924	sas_mb	248
2	node2	111123105929	sas_mb	217
2	node2	111123105934	sas_mb	242

呼び出し例

```
lsnodecanisterstats
```

結果出力:

node_id	node_name	stat_name	stat_current	stat_peak	stat_peak_time
1	node1	cpu_pc	5	9	111123105330
1	node1	fc_mb	218	238	111123105440
1	node1	fc_io	1122	1501	111123105435
1	node1	sas_mb	282	402	111123105335
1	node1	sas_io	3129	4427	111123105335
1	node1	iscsi_mb	0	0	111123105825
1	node1	iscsi_io	0	0	111123105825
1	node1	write_cache_pc	0	0	111123105825
1	node1	total_cache_pc	0	0	111123105825
1	node1	vdisk_mb	218	238	111123105440
1	node1	vdisk_io	1076	1452	111123105435
1	node1	vdisk_ms	52	60	111123105605
1	node1	mdisk_mb	218	238	111123105435
1	node1	mdisk_io	1874	2386	111123105435
1	node1	mdisk_ms	15	33	111123105605
1	node1	drive_mb	281	401	111123105335
1	node1	drive_io	3130	4060	111123105335
1	node1	drive_ms	13	27	111123105605
1	node1	vdisk_r_mb	134	157	111123105440
1	node1	vdisk_r_io	561	885	111123105430
1	node1	vdisk_r_ms	37	45	111123105605
1	node1	vdisk_w_mb	84	89	111123105700
1	node1	vdisk_w_io	515	587	111123105625
1	node1	vdisk_w_ms	67	84	111123105330
1	node1	mdisk_r_mb	133	155	111123105510
1	node1	mdisk_r_io	1337	1789	111123105435
1	node1	mdisk_r_ms	15	33	111123105605
1	node1	mdisk_w_mb	84	89	111123105700
1	node1	mdisk_w_io	536	611	111123105625
1	node1	mdisk_w_ms	17	32	111123105605
1	node1	drive_r_mb	151	295	111123105335
1	node1	drive_r_io	1700	2904	111123105335
1	node1	drive_r_ms	14	30	111123105605
1	node1	drive_w_mb	130	137	111123105700
1	node1	drive_w_io	1429	1586	111123105625
1	node1	drive_w_ms	12	22	111123105605
1	node1	iplink_mb	0	1	130523104536
1	node1	iplink_io	0	10	130523104536
2	node2	cpu_pc	6	7	111123105624
2	node2	fc_mb	132	145	111123105724

2	node2	fc_io	1519	1944	111123105739
2	node2	sas_mb	189	308	111123105619
2	node2	sas_io	2737	4099	111123105614
2	node2	iscsi_mb	0	0	111123105824
2	node2	iscsi_io	0	0	111123105824
2	node2	write_cache_pc	0	0	111123105824
2	node2	total_cache_pc	0	0	111123105824
2	node2	vdisk_mb	132	145	111123105724
2	node2	vdisk_io	1459	1892	111123105739
2	node2	vdisk_ms	47	81	111123105514
2	node2	mdisk_mb	132	145	111123105724
2	node2	mdisk_io	1635	2066	111123105739
2	node2	mdisk_ms	8	18	111123105619
2	node2	drive_mb	189	310	111123105619
2	node2	drive_io	2735	3750	111123105619
2	node2	drive_ms	9	20	111123105604
2	node2	vdisk_r_mb	20	21	111123105809
2	node2	vdisk_r_io	796	1180	111123105739
2	node2	vdisk_r_ms	2	8	111123105529
2	node2	vdisk_w_mb	112	134	111123105349
2	node2	vdisk_w_io	662	805	111123105504
2	node2	vdisk_w_ms	100	104	111123105624
2	node2	mdisk_r_mb	20	21	111123105809
2	node2	mdisk_r_io	951	1330	111123105739
2	node2	mdisk_r_ms	2	7	111123105529
2	node2	mdisk_w_mb	112	134	111123105349
2	node2	mdisk_w_io	684	834	111123105504
2	node2	mdisk_w_ms	16	36	111123105619
2	node2	drive_r_mb	17	132	111123105619
2	node2	drive_r_io	899	1920	111123105619
2	node2	drive_r_ms	6	12	111123105344
2	node2	drive_w_mb	171	206	111123105504
2	node2	drive_w_io	1837	2230	111123105504
2	node2	drive_w_ms	11	26	111123105619
1	node1	iplink_mb	0	1	130523104536
1	node1	iplink_io	0	10	130523104536
iplink_comp_mb		0	250	151014133723	

lsnodecanisterstats のフィルタリングされたノード・ベースの呼び出し例

```
lsnodecanisterstats -filtervalue stat_name=sas_io:stat_name=sas_mb node1
```

結果出力:

node_id	node_name	stat_name	stat_current	stat_peak	stat_peak_time
1	node1	sas_mb	212	421	111123105840
1	node1	sas_io	2477	4184	111123105840

複数の統計をリストすることができ、ノード・ベースの呼び出しが必要な履歴ビューの呼び出し例

```
lsnodecanisterstats -history cpu_pc:fc_mb:sas_mb node1
```

結果出力:

node_id	node_name	sample_time	stat_name	stat_value
2	node2	111123105839	cpu_pc	6
2	node2	111123105844	cpu_pc	5
2	node2	111123105849	cpu_pc	5
2	node2	111123105854	cpu_pc	5
2	node2	111123105859	cpu_pc	6
2	node2	111123105904	cpu_pc	5
2	node2	111123105909	cpu_pc	5
2	node2	111123105914	cpu_pc	5
2	node2	111123105919	cpu_pc	5
2	node2	111123105924	cpu_pc	5
2	node2	111123105929	cpu_pc	5

2	node2	111123105934	cpu_pc	5
2	node2	111123105839	fc_mb	128
2	node2	111123105844	fc_mb	126
2	node2	111123105849	fc_mb	123
2	node2	111123105854	fc_mb	142
2	node2	111123105859	fc_mb	119
2	node2	111123105904	fc_mb	131
2	node2	111123105909	fc_mb	157
2	node2	111123105914	fc_mb	177
2	node2	111123105919	fc_mb	182
2	node2	111123105924	fc_mb	182
2	node2	111123105929	fc_mb	155
2	node2	111123105934	fc_mb	177
2	node2	111123105839	sas_mb	191
2	node2	111123105844	sas_mb	191
2	node2	111123105849	sas_mb	185
2	node2	111123105854	sas_mb	216
2	node2	111123105859	sas_mb	181
2	node2	111123105904	sas_mb	198
2	node2	111123105909	sas_mb	228
2	node2	111123105914	sas_mb	243
2	node2	111123105919	sas_mb	251
2	node2	111123105924	sas_mb	248
2	node2	111123105929	sas_mb	217
2	node2	111123105934	sas_mb	242

lsnodevpd (SVC) / lsnodecanistervpd (Storwize ファミリー製品)

lsnodevpd / **lsnodecanistervpd** コマンドは、指定されたノードの重要プロダクト・データ (VPD) を表示するために使用します。

構文

```

▶▶—lsnodevpd—|lsnodecanistervpd—┬─nohdr┐┬─delim delimiter┐┬─object_id┐
                                     └─object_name┘

```

パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターを使用すると、この動作を指定変更できます。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

object_id | **object_name**

(必須) オブジェクト名または ID を指定します。

説明

このコマンドは、指定されたノードまたはノード・キャニスターの VPD を表示します。新規の 1 行に 1 フィールドが表示されます。フィールドはすべてストリングです。VPD は、幾つかのセクションに分かれています。セクションごとにセクションの見出しがあります。見出しの後には、そのセクションのフィールド数が表示されます。各セクションは、空の行で区切られています。

例えば、次のとおりです。

```
section name:3 fields
field1:value
field2:value
field3:value
```

```
new section:x fields
...
```

セクションによっては、そのタイプの複数オブジェクトに関する情報が含まれている場合もあります。セクション内の各オブジェクトは空の行で区切られています。

例えば、次のようにします。

```
section name:4 fields
object1 field1:value
object1 field2:value

object2 field1:value
object2 field2:value
```

```
new section: x fields
...
```

注: SAN ボリューム・コントローラー 2145-8G4 ノードの場合、VPD はファイバー・チャネル・アダプターの装置シリアル番号を N/A と表示します。

表 46. *lsnodevpd* および *lsnodecanistervpd* の属性値

値	説明
システム・ボード	システム・ボード情報を表示します。
part_number	システム部品番号の総数を表示します。
system_serial_number	システム・シリアル番号の総数を表示します。
number_of_processors	システム・プロセッサの総数を表示します。
number_of_memory_modules	メモリー・モジュールの総数を表示します。
number_of_fans	システム・ファンの総数を表示します。
number_of_FC_cards	ファイバー・チャネル (FC) カードの総数を表示します。
number_of_Ethernet_cards	イーサネット・カードの総数を表示します。
iscsi_initiator_name	ノードの重要プロダクト・データ (VPD) に保管されている iSCSI IQN を表示します。

SAN ボリューム・コントローラーの場合の呼び出し例

lsnodevpd 1

結果出力:

```
id 1
system board: 21 fields
part_number 43V7072
system_serial_number KD1438A
number_of_processors 4
number_of_memory_modules 6
number_of_fans 6
number_of_generic_devices 3
number_of_FC_adapters 1
number_of_Ethernet_adapters 3
number_of_SAS_adapters 0
number_of_Bus_adapters 0
number_of_power_supplies 2
number_of_local_managed_disks 0
BIOS_manufacturer IBM Corp.
BIOS_version -[D6E124AUS-1.01]-
BIOS_release_date 04/30/2009
system_manufacturer IBM
system_product System x3650 M4 -[2145DH8]-
version 00
system_product IBM System x -[2145DH8]-
planar_manufacturer IBM
CMOS_battery_part_number 33F8354
frame_assembly_part_number
power_cable_assembly_part_number 31P1294
service_processor_firmware 1.01
disk_controller 44E8690

processor: 6 fields
part_number 46D1266
processor_location Processor 1
manufacturer Intel(R) Corporation
version Intel(R) Xeon(R) CPU           E5530  @ 2.40GHz
speed 2400
status Enabled
memory module: 96 fields
part_number 44T1493
device_location DIMM01
bank_location BANK01
size (MB) No Module Installed
manufacturer Not Specified
serial_number Not Specified

part_number 44T1493
device_location DIMM02
bank_location BANK02
size (MB) 4096
manufacturer Samsung
serial_number 99062848

part_number 44T1493
device_location DIMM03
bank_location BANK03
size (MB) 4096
manufacturer Samsung
serial_number C7062848

part_number 44T1493
device_location DIMM04
bank_location BANK04
size (MB) No Module Installed
```

manufacturer Not Specified
serial_number Not Specified

part_number 44T1493
device_location DIMM05
bank_location BANK05
size (MB) 4096
manufacturer Hynix
serial_number 12F41112

part_number 44T1493
device_location DIMM06
bank_location BANK06
size (MB) 4096
manufacturer Hynix
serial_number 2AF41112

part_number 44T1493
device_location DIMM07
bank_location BANK07
size (MB) 4096
manufacturer Hynix
serial_number D128312E

part_number 44T1493
device_location DIMM08
bank_location BANK08
size (MB) 4096
manufacturer Hynix
serial_number D028C12E

part_number 44T1493
device_location DIMM09
bank_location BANK09
size (MB) No Module Installed
manufacturer Not Specified
serial_number Not Specified

part_number 44T1493
device_location DIMM10
bank_location BANK10
size (MB) No Module Installed
manufacturer Not Specified
serial_number Not Specified

part_number 44T1493
device_location DIMM11
bank_location BANK11
size (MB) No Module Installed
manufacturer Not Specified
serial_number Not Specified

part_number 44T1493
device_location DIMM12
bank_location BANK12
size (MB) No Module Installed
manufacturer Not Specified
serial_number Not Specified

part_number 44T1493
device_location DIMM13
bank_location BANK13
size (MB) No Module Installed
manufacturer Not Specified
serial_number Not Specified

part_number 44T1493

device_location DIMM14
bank_location BANK14
size (MB) No Module Installed
manufacturer Not Specified
serial_number Not Specified

part_number 44T1493
device_location DIMM15
bank_location BANK15
size (MB) No Module Installed
manufacturer Not Specified
serial_number Not Specified

part_number 44T1493
device_location DIMM16
bank_location BANK16
size (MB) No Module Installed
manufacturer Not Specified
serial_number Not Specified

fan: 12 fields
part_number 43V6929
location location1

part_number 43V6929
location location2

part_number 43V6929
location location3

part_number 43V6929
location location4

part_number 43V6929
location location5

part_number 43V6929
location location6

Adapter card: 18 fields
card_type FC card
part_number 31P1337
port_numbers 1 2 3 4
location 0
device_serial_number 11S31P1333YM10MY96A206
manufacturer IBM
device QE8
card_revision 2
chip_revision 2.0

Fibre channel port: 44 fields
part_number 31P1338
manufacturer JDSU
device PLRXPLVCSH423N
serial_number C945VK0RB
supported_speeds 2,4,8 Gbps
connector_type LC
transmitter_type SN
wavelength 850
max_distance_by_cable_type OM1:20,OM2:50,OM3:150
hw_revision 2
port_number 1

part_number 31P1338
manufacturer JDSU
device PLRXPLVCSH423N
serial_number C945VK0KU

supported_speeds 2,4,8 Gbps
connector_type LC
transmitter_type SN
wavelength 850
max_distance_by_cable_type OM1:20,OM2:50,OM3:150
hw_revision 2
port_number 2

part_number 31P1338
manufacturer JDSU
device PLRXPLVCSH423N
serial_number C945VK0KT
supported_speeds 2,4,8 Gbps
connector_type LC
transmitter_type SN
wavelength 850
max_distance_by_cable_type OM1:20,OM2:50,OM3:150
hw_revision 2
port_number 3

part_number 31P1338
manufacturer JDSU
device PLRXPLVCSH423N
serial_number C945VK0RA
supported_speeds 2,4,8 Gbps
connector_type LC
transmitter_type SN
wavelength 850
max_distance_by_cable_type OM1:20,OM2:50,OM3:150
hw_revision 2
port_number 4

Adapter card: 9 fields
card_type Ethernet
part_number 43V7072
port_numbers 1 2
location 0
device_serial_number 0123456789
manufacturer Unknown
device NetXtreme II Gigabit Ethernet
card_revision Unknown
chip_revision 8.0

Ethernet port: 22 fields
part_number Unknown
manufacturer N/A
device N/A
serial_number N/A
supported_speeds 10,100 Mbps,1 Gbps
connector_type N/A
transmitter_type N/A
wavelength N/A
max_distance_by_cable_type N/A
hw_revision N/A
port_number 1

part_number Unknown
manufacturer N/A
device N/A
serial_number N/A
supported_speeds 10,100 Mbps,1 Gbps
connector_type N/A
transmitter_type N/A
wavelength N/A
max_distance_by_cable_type N/A
hw_revision N/A
port_number 2

Adapter card: 9 fields
card_type Ethernet
part_number 31P1559
port_numbers 3 4
location 2
device_serial_number BT05149496
manufacturer Emulex Corp
device Emulex/OneConnect 10Gb NIC (be3)
card_revision 1.0
chip_revision 0.2

Ethernet port: 22 fields
part_number 31P1549
manufacturer FINISAR CORP.
device FTLX8571D3BCL
serial_number AHE05K7
supported_speeds 10 Gbps
connector_type LC
transmitter_type 10G Base-SR
wavelength 850
max_distance_by_cable_type OM1:30,OM2:80,OM3:300
hw_revision A
port_number 3

part_number 31P1549
manufacturer JDSU
device PLRXPLSCS4321N
serial_number C825UB0D2
supported_speeds 10 Gbps
connector_type LC
transmitter_type 10G Base-SR
wavelength 850
max_distance_by_cable_type OM1:30,OM2:80,OM3:300
hw_revision 1
port_number 4

device: 24 fields
part_number 31P1339
bus USB
device 0
model IBM USB Endeavour
revision 1.1
serial_number NA
approx_capacity 0
hw_revision 0

part_number 42D0673
bus scsi
device 0
model MBE2073RC
revision SC13
serial_number D3A01C0HSC13SC13SC1
approx_capacity 68
hw_revision

part_number N/A
bus scsi
device 0
model STEC USB 2.0
revision 1113
serial_number NA
approx_capacity 1
hw_revision

system code level: 4 fields
id 58

```

node_name dvt151769
WWNN_0x500507680100b7d2
code_level 6.4.1.3 (build 75.0.1212193000)
object_name_model

front panel assembly: 3 fields
front_panel_id 151769

part_number N/A

battery_midplane_FRU_part 12Z9880
battery_midplane_part_identity 11S98Z1230YM11RM234567
battery_midplane_FW_version 1.6
battery_power_cable_FRU_part 12Z9881
battery_power_sense_cable_FRU_part 12Z9882
battery_comms_cable_FRU_part 12Z9883
battery_EPOW_cable_FRU_part 12Z9884

iscsi_initiator_name iqn.2009-05.cloud.com:test.node1

```

Storwize V7000場合の呼び出し例

```
lsnodecanistervpd 1
```

結果出力:

```

id 1

system board: 21 fields
part_number 43V7072
system_serial_number KD1438A
number_of_processors 4
number_of_memory_modules 6
number_of_fans 6
number_of_FC_cards 1
number_of_Ethernet_cards 3
number_of_scsi/ide_devices 2
BIOS_manufacturer IBM Corp.
BIOS_version -[D6E124AUS-1.01]-
BIOS_release_date 04/30/2009
system_manufacturer IBM
system_product System x3650 M4 -[2145DH8]-
version 00planar_manufacturer IBM
planar_product 49Y6498
planar_version (none)
power_supply_part_number 39Y7201
CMOS_battery_part_number 33F8354
frame_assembly_part_number
ethernet_cable_part_number
service_processor_firmware 1.01

processor: 6 fields
processor_location Processor 1
manufacturer Intel(R) Corporation
version Intel(R) Xeon(R) CPU           E5530  @ 2.40GHz
speed 2400
status Enabled
CPU_part_number 46D1266

memory module: 96 fields
part_number 44T1493
device_location DIMM01
bank_location BANK01
size (MB) No Module Installed
manufacturer Not Specified
serial_number Not Specified

```

part_number 44T1493
device_location DIMM02
bank_location BANK02
size (MB) 4096
manufacturer Samsung
serial_number 99062848

part_number 44T1493
device_location DIMM03
bank_location BANK03
size (MB) 4096
manufacturer Samsung
serial_number C7062848
...

fan: 12 fields
part_number 43V6929
location location1

part_number 43V6929
location location2

part_number 43V6929
location location3
...

Adapter card: 18 fields
card_type FC card
part_number 31P1337
port_numbers 1 2 3 4
location 0
device_serial_number 11S31P1333YM10MY96A206
manufacturer IBM
device QE8
card_revision 2
chip_revision 2.0

card_type SAS card
part_number 44E8690
port_numbers 1 2 3 4
location 0
device_serial_number 11S31P1299YM10MY948004
manufacturer IBMHUR
device Capri-PMC8001
card_revision Y
chip_revision 1.1

Fibre Channel SFP: 48 fields
part_number 17P9211
manufacturer JDSU
device PLRXPLVCSH4921
serial_number C915EB06V
supported_speeds 2,4,8
connector_type LC
transmitter_type SN
wavelength 850
max_distance_by_cable_type OM1:20,OM2:50,OM3:150
hw_revision 1
port_number 1
WWPN 500507680140350d
...

device: 15 fields
part_number 31P1339
bus USB
device 0
model IBM USB Endeavour

```

revision 1.0
serial_number NA
approx_capacity 0
hw_revision 0

part_number 42D0673
bus scsi
device 0
model ST973452SS
revision B623
serial_number 3TA00BZ20109B623
approx_capacity 68

software: 8 fields
code_level 5.1.0.0 (build 16.1.0906240000)
nodecanister_name nodecanister1
ethernet_status 1

ethernet_status 0
WWNN 0x500507680100350d
id 1
MAC_address 00 21 5e 09 09 08
MAC_address 00 21 5e 09 09 0a

front_panel_assembly: 3 fields
front_panel_id 161040
front_panel_locale en_US

part_number N/A

UPS: 10 fields
electronics_assembly_part_number 64P8326
battery_part_number 31P0710
battery: 7 fields
battery_midplane_FRU_part 12Z9880
battery_midplane_part_identity 11S98Z1230YM11RM234567
battery_midplane_FW_version 1.6
battery_power_cable_FRU_part 12Z9881
battery_power_sense_cable_FRU_part 12Z9882
battery_comms_cable_FRU_part 12Z9883
battery_EPOW_cable_FRU_part 12Z9884
UPS_assembly_part_number 64P8326
input_power_cable_part number CountryDependent
UPS_serial_number 1000840050
UPS_type 2145UPS 1U
UPS_internal_part_number P31P0875
UPS_unique_id 0x20400002047c0140
UPS_main_firmware 1.02
UPS_comms_firmware 1.20
iscsi_initiator_name iqn.2009-05.cloud.com:test.node1

```

lsportusb

lsportusb コマンドを使用して、USB (Universal Serial Bus) ポートに関する情報を表示します。

構文

```

▶▶ lsportusb [-nohdr] [-delim delimiter] [-usb_port_id]

```

パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

usb_port_id

(オプション) USB ポート ID を指定します。USB ポートに関する詳細情報が必要な場合に使用します。

説明

このコマンドは、USB (Universal Serial Bus) ポートに関する情報を表示します。

この表は、出力ビュー・データとして表示される可能性のある属性値を示しています。

表 47. **lsportusb** の出力

属性	可能な値
id	システムの USB ポートの固有 ID を示します。この ID は、usb_port_id です。この値は 0 以上の数値です。
node_id	USB ポートがあるノードの ID を示します。この値は数値ストリングです。
node_name	USB ポートがあるノードの名前を示します。この値は英数字ストリングです。
node_side	USB ポートがあるノードのサイドを示します。値は、front および rear です。
port_id	ノード側の USB ポートの ID を示します。この値は 1 以上の数値です。
status	USB ポートの状況を示します。値は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none">• active は、USB フラッシュ・ドライブが差し込まれており、システムで使用できることを示します。• inactive は、USB フラッシュ・ドライブが検出されないことを示します。• unsupported は、USB デバイスが差し込まれていますが使用できないことを示します。• disabled は、このノードで USB ポートが無効になっていることを示します。

表 47. `lsportusb` の出力 (続き)

属性	可能な値
<code>encryption_state</code>	<p>ポートに接続されている USB デバイスの暗号化状況を示します。値は次のとおりです。</p> <ul style="list-style-type: none"> • ブランクは、暗号化に使用されていないことを示します。 • <code>validated</code> は、暗号鍵が存在し、検証済みであることを示します。 • <code>missing</code> は、暗号鍵が検証されて削除されており、DMP を実行してその不在を確認する必要があることを示します。 • <code>prepared</code> は、暗号鍵の再設定操作の一部として、鍵が準備済みであることを示します。 • <code>validated_prepared</code> は、暗号鍵の再設定操作の一部として、鍵が検証済みおよび準備済みであることを示します。 • <code>wrong_system</code> は、USB デバイスで暗号鍵が検出されたが、どれもシステムに有効ではないことを示します。 • <code>old</code> は、USB デバイスにはこのシステム用に生成された暗号鍵が含まれているが、それらは現行の鍵ではないことを示します。 • <code>error</code> は、暗号鍵が検出されたが、何らかの誤りあることを示します。
<code>encryption_filename</code>	暗号化状態が関連している USB デバイスの <code>rot</code> ディレクトリーにあるファイルの名前を示します。このファイル名には最大 110 文字を含むことができます。
<code>service_state</code>	<p>USB コマンドの状況を示します。値は次のとおりです。</p> <ul style="list-style-type: none"> • ブランクは、アクティブなコマンドがないことを示します。 • <code>running</code> は、<code>satask.txt</code> が処理されており、デフォルトの USB 処理が進行中であることを示します。 • <code>complete</code> は、<code>satask.txt</code> が処理されており、デフォルトの USB 処理が完了したことを示します。 • <code>install_image</code> は、USB フラッシュ・ドライブにインストール・イメージがあるために、<code>satask.txt</code> 処理を開始できないことを示します。

簡略な呼び出し例

```
lsportusb
```

結果出力:

```
id:node_id:node_name:node_side:port_id:status:service_state
0:1:node1:rear:1:inactive
1:1:node1:rear:2:active:validated:complete
2:2:node2:rear:1:active::complete
3:2:node2:rear:2:active:wrong_system:complete
```

詳細な呼び出し例

```
lsportusb 3
```

結果出力:

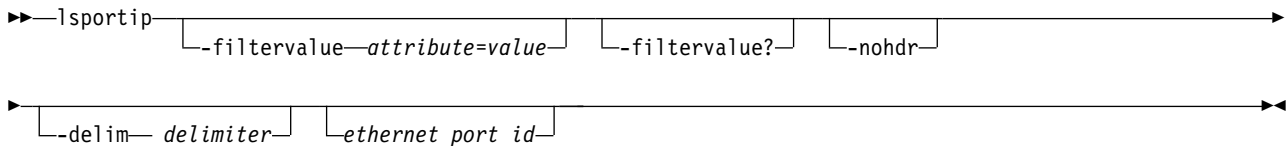
```
id 3
node_id 2
node_name node2
node_side rear
port_id 2
status active

encryption_state wrong_system
encryption_filename encryption_key_filename_BadSystem
service_state complete
```

lsportip

lsportip コマンドを使用して、システム内の各ノード上のイーサネット・ポートごとの構成をリストします。このコマンドは、インターネット・プロトコル (IP) アドレスと、ポートが Internet Small Computer Systems Interface (iSCSI) ポートとして構成されているかどうかを示します。

構文



パラメーター

-filtervalue attribute=value

1 つ以上のフィルターのリストを指定します。フィルター属性値に一致する値をもつオブジェクトのみが戻されます。容量を指定する場合、単位も入力する必要があります。

注: 一部のフィルターでは、コマンドの入力時にワイルドカードを使用できます。CLI でのワイルドカードの使用について、以下の規則が適用されます。

- ワイルドカード文字はアスタリスク (*) です。
- コマンドには最大 1 つのワイルドカードを含めることができます。これは、ストリングの最初または最後の文字である必要があります。
- ワイルドカードを使用するときは、次のように、フィルター項目を二重引用符 (") で囲みます。

```
lsportip -filtervalue "node_name=md*"
```

-filtervalue?

有効なフィルター属性を表示します。**lsportip** コマンドで有効なフィルター属性は次のとおりです。

- id
- node_id
- node_name
- state
- failover

-nohdr

デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: データが表示されない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

デフォルトでは、簡略ビューで、データのすべての列はスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

ethernet_port_id

イーサネット・ポートの ID (1、2、3、または 4) を指定します。省略した場合は、すべてのポートを示す簡略ビューが表示されます。このパラメーターを指定すると、指定されたポートの詳細ビューが返され、**-filtervalue** パラメーターで指定した値はすべて無視されます。**ethernet_port_id** パラメーターを使用しない場合は、簡略ビューには、**-filtervalue** パラメーターで指定したフィルタリング要件に一致するすべてのポートが表示されます。

説明

このコマンドは、IBM Spectrum Virtualize システム内の各ノードのイーサネット・ポートの構成をリストします。

指定したポートの詳細ビューを表示するには、**lsportip** コマンドに **ethernet_port_id** パラメーターをつけて使用します。

ポートに関する出力行は、そのポートの MAC アドレス (判別可能な場合) を表示します。ノードおよびイーサネット・リンクがオンラインの場合は、それらの行はリンクの速度と二重状態についても表示します。「duplex (二重)」フィールドは、Half (半) または Full (全) の値を持つか、あるいはノードがオフラインの場合はブランクです。

各ポートの 4 行目は、そのポートに構成されており、他のノードにフェイルオーバーされていない IP アドレスを示します。この行のフェイルオーバー・フィールドは、no に設定されています。各ポートの 2 行目は、パートナー・ノード用に、あるいはフェイルオーバーでのローカル・ノード用に構成されたすべての iSCSI アドレス、およびポートでアクティブな iSCSI アドレスを示します。この行のフェイルオーバー・フィールドは yes に設定されています。

ポートで構成された iSCSI アドレスがない場合は、状態フィールドは unconfigured に設定されています。構成されたアドレスがある場合、状態フィールドは、リンクがダウンしていれば offline に設定され、リンクがアップになっていれば online に設定されています。オフラインの行は、潜在的な問題を表します。

このコマンドは、システム・ポートの状況に関する情報を表示します。

この表は、出力ビュー・データとして表示される可能性のある属性値を示しています。

表 48. **lsportip** の出力

属性	説明
id	イーサネット・ポートの ID を示します。
node_id	ポートを含むノードの ID を示します。
node_name	ポートを含むノードの名前を示します。
IP_address	IPv4 アドレスを示します (ない場合はブランクです)。
mask	IPv4 サブネット・マスクを示します (ない場合はブランクです)。
gateway	IPv4 ゲートウェイを示します (ない場合はブランクです)。
IP_address_6	IPv6 アドレスを示します (ない場合はブランクです)。
prefix_6	IPv6 接頭部を示します (ない場合はブランクです)。
gateway_6	IPv6 ゲートウェイ・アドレスを示します (ない場合はブランクです)。
MAC	現行の MAC アドレスを示します (不明な場合は、ブランクです)。
duplex	ポートの現行の二重状態を示します (不明な場合は、ブランクです)。
state	iSCSI アドレスの状態を示します。 <ul style="list-style-type: none"> unconfigured: iSCSI アドレスがありません (またはハードウェアが存在しない可能性があります)。 configured: iSCSI アドレスが構成されています。 management_only: 入出力操作用には構成できません。
link_state	イーサネット・ポートのリンク状態を示します。値は、active および inactive です。
host	ホスト接続に使用する IPv4 アドレスを表示します。
remote_copy	IPv4 リモート・コピーのポート・グループ ID を表示します。リモート・コピーにはメトロ・ミラー、グローバル・ミラー、および HyperSwap が含まれます。
host_6	ホスト接続に使用する IPv6 アドレスを表示します。
remote_copy_6	IPv6 リモート・コピーのポート・グループ ID を表示します。リモート・コピーには、メトロ・ミラー、グローバル・ミラー、および HyperSwap が含まれます。
remote_copy_status	IPv4 リモート・コピー状況を表示します。リモート・コピーにはメトロ・ミラー、グローバル・ミラー、および HyperSwap が含まれます。
remote_copy_status_6	IPv6 リモート・コピー状況を表示します。リモート・コピーにはメトロ・ミラー、グローバル・ミラー、および HyperSwap が含まれます。
vlan	このポートの IPv4 アドレスに関連付けられた仮想ローカル・エリア・ネットワーク (VLAN) ID を表示します (1 から 4094 の範囲の数字)。
vlan_6	このポートの IPv6 アドレスに関連付けられた VLAN ID を表示します (1 から 4094 の数字)。
adapter_location	イーサネット・ポートを含むアダプターの位置を表示します (0 から 8 の範囲の任意の数値)。1 から 8 は PCIe 拡張スロット番号であり、0 は、アダプターがシステム・ボードの一部であるか、または PCIe 拡張スロットではないことを意味します。
adapter_port_id	アダプター内にあるイーサネット・ポートの位置を表示します (1 から 4 の範囲の任意の数値)。

表 48. `lsportip` の出力 (続き)

属性	説明
<code>dcbx_state</code>	<p>ポートの DCBx 状態を表示します。</p> <ul style="list-style-type: none"> <code>unsupported</code> は、スイッチが DCBx 対応であっても、ポートがスイッチ・ポートから優先順位フロー制御 (PFC) 構成を受け入れないことを示します。1 Gbps のポートのすべてにこの値が指定されます。 <code>enabled</code> は、接続されたスイッチ・ポートが DCBx に対して有効であり、ポートの状態がオンラインであることを示します。 <code>disabled</code> は、接続されたスイッチ・ポートが DCBx に対してオフにされているか、ポートの状態がオフラインであることを示します。 <p>10 Gb/s のイーサネット・ポートでは、DCBx は、接続されたスイッチ・ポートによって有効にされている場合は自動的に有効になります。</p> <p>要確認: このフィールドが <code>disabled</code> または <code>unsupported</code> である場合、<code>lossless_iscsi</code> および <code>lossless_iscsi6</code> 以外のすべてのフィールドは空白です。</p>
<code>iscsi_priority_tag</code>	<p>接続されたスイッチ・ポートで割り当てられた iSCSI プロトコルの数値の優先度タグ値を表示します。この優先順位の値は、0 から 7 の数値または空白でなければなりません。</p>
<code>fcoe_priority_tag</code>	<p>接続されたスイッチ・ポートで割り当てられた Fibre Channel over Ethernet (FCoE) プロトコルの数値の優先度タグ値を表示します。この値は、0 から 7 までの数値、または空白であることが必要です。</p>
<code>pfc_enabled_tags</code>	<p>接続されたスイッチ・ポートで PFC が有効になっている優先度タグのリストを表示します。ロスレス iSCSI または FCoE の機能を使用する場合、スイッチ上の対応するタグに対して PFC が有効になっている必要があります。スイッチで有効になった後、このフィールドにタグが表示されます。この値は、空白、または 0 から 7 の数値のコロン区切りリストのいずれかです。</p> <p>重要: スイッチで優先度タグが定義されていない場合、このフィールドは空白です。スイッチで優先度タグが定義されていても、それらの優先度タグに対して PFC が有効になっていない場合、このフィールドは空白です。</p>
<code>priority_group_0</code>	<p>優先度グループ 0 内にある優先度タグのセットを表示します。この値は、空白、または 0 から 7 の数値のコロン区切りリストのいずれかです。このフィールドは、Enhanced Transmission Selection (ETS) 設定の一部です。</p>
<code>priority_group_1</code>	<p>優先度グループ 1 内にある優先度タグのセットを表示します。この値は、空白、または 0 から 7 の数値のコロン区切りリストのいずれかです。このフィールドは、ETS 設定の一部です。</p>
<code>priority_group_2</code>	<p>優先度グループ 2 内にある優先度タグのセットを表示します。この値は、空白、または 0 から 7 の数値のコロン区切りリストのいずれかです。このフィールドは、ETS 設定の一部です。</p>
<code>priority_group_3</code>	<p>優先度グループ 3 内にある優先度タグのセットを表示します。この値は、空白、または 0 から 7 の数値のコロン区切りリストのいずれかです。このフィールドは、ETS 設定の一部です。</p>
<code>priority_group_4</code>	<p>優先度グループ 4 内にある優先度タグのセットを表示します。この値は、空白、または 0 から 7 の数値のコロン区切りリストのいずれかです。このフィールドは、ETS 設定の一部です。</p>
<code>priority_group_5</code>	<p>優先度グループ 5 内にある優先度タグのセットを表示します。この値は、空白、または 0 から 7 の数値のコロン区切りリストのいずれかです。このフィールドは、ETS 設定の一部です。</p>

表 48. **lsportip** の出力 (続き)

属性	説明
priority_group_6	優先度グループ 6 内にある優先度タグのセットを表示します。この値は、ブランク、または 0 から 7 の数値のコロン区切りリストのいずれかです。このフィールドは、ETS 設定の一部です。
priority_group_7	優先度グループ 7 内にある優先度タグのセットを表示します。この値は、ブランク、または 0 から 7 の数値のコロン区切りリストのいずれかです。このフィールドは、ETS 設定の一部です。
bandwidth_allocation	優先度グループ 0 から 7 の保証帯域幅割り振りのパーセントのリストを表示します。この値は、ブランク、または各優先度グループの帯域幅割り振りのパーセントのコロン区切り数値リストのいずれかです。各パーセントは整数です。このフィールドは、ETS 設定の一部です。 注: ネットワーク上のどの優先度グループにも特定の帯域幅が割り振られていない場合、このフィールドはブランクです。
lossless_iscsi	iSCSI インターネット・プロトコル・バージョン 4 (IPv4) IP アドレスに対して PFC が有効 (on) または無効 (off) のどちらになっているかを表示します。PFC が on になるには、以下の条件が満たされていなければなりません。 <ul style="list-style-type: none"> • ポートは、有効な IPv4 アドレスを持つ 10 Gbps ポートです。 • スイッチ・ポートで iSCSI の PFC が有効になっています。 • この IPv4 アドレス用に仮想ローカル・エリア・ネットワーク (VLAN) が構成されています。 • ポートで iSCSI ホスト接続が有効になっています。 これ以外の場合、値は off です。
lossless_iscsi6	iSCSI インターネット・プロトコル・バージョン 4 (IPv6) IP アドレスに対して PFC が有効 (on) または無効 (off) のどちらになっているかを表示します。PFC が on になるには、以下の条件が満たされていなければなりません。 <ul style="list-style-type: none"> • ポートは、有効な IPv6 アドレスを持つ 10 Gbps ポートです。 • スイッチ・ポートで iSCSI の PFC が有効になっています • この IPv6 アドレス用に仮想ローカル・エリア・ネットワーク (VLAN) が構成されています • ポートで iSCSI ホスト接続が有効になっています これ以外の場合、値は off です。
storage	iSCSI バックエンド・ストレージ接続機能に IPv4 アドレスが使用されているかどうかを示します。この値は yes と no (デフォルト) です。アドレスが指定されない場合、この値はブランクになります。
storage_6	iSCSI バックエンド・ストレージ接続機能にポート上の IPv6 アドレスが使用されているかどうかを示します。この値は yes と no (デフォルト) です。アドレスが指定されない場合、この値はブランクになります。

表 48. `lsportip` の出力 (続き)

属性	説明
<code>host_port_grp_id</code>	<p>簡略ビューと詳細ビューの両方でホスト・ポート・グループ ID を表示します。値は、0 および 1 から 32 までです。</p> <p>いずれのイーサネット・ポートでも、デフォルト値は 0 です。</p> <p>構成済みのすべてのホスト接続ポートでは、<code>host_port_grp_id</code> はゼロ以外の値になります。</p> <ul style="list-style-type: none"> 0 (デフォルト): 新規インストールの場合、ホスト・フラグが <code>no</code> に設定されているすべての構成済み iSCSI ポートで、このフィールドは 0 に設定されます。 <p>古いバージョンからアップグレードする際に、以前に構成されたすべての iSCSI ポートがデフォルトのホスト・ポート・グループ (つまり、0) に追加されます。現行バージョンに更新した後は、<code>host</code> フラグが <code>yes</code> に設定されている場合でも、iSCSI ポートはホスト・ポート・グループ 0 に入ります。</p> <ul style="list-style-type: none"> 1 から 32: これらのホスト・ポート・グループ ID は、ホスト・フラグが <code>yes</code> に設定された各構成済み iSCSI ポートに割り当てられます。 <p>ホスト・ポート・グループは、同じ速度と同じ <code>rdma_type</code> 機能を持つ複数のポートをグループ化します。速度が同じでも <code>rdma_type</code> 機能が異なるポートは、別個にグループ化されます。</p> <p>例えば、速度が 25 Gbps で <code>rdma_type</code> が iWARP のポートは、速度が 25 Gbps で <code>rdma_type</code> が RoCE のポートとは別にグループ化されます。</p> <p>ホスト・ポート・グループは、ディスカバリー中にホストによってディスカバーされるポートが 4 つを超えないようにします。システム・ノードごとに最大 4 つのポートが、同じホスト・ポート・グループ ID に属することができます。同じホスト・ポート・グループ ID に属するすべてのポートは、速度と <code>rdma_type</code> 機能が同じです。入出力グループの 2 つのノード全体で、最大 8 個の iSCSI ポート (ノードごとに 4 つ) が同じホスト・ポート・グループ ID に属することができます。</p>
<code>rdma_type</code>	<p>ポートの RDMA プロトコル機能を表示するセミコロン区切りリスト。非 RDMA 対応イーサネット・ポートの場合、このフィールドはブランクです。</p> <ul style="list-style-type: none"> RoCE - ポートは、RDMA over Converged Ethernet プロトコルをサポートします。 iWARP - ポートは、Internet Wide-area RDMA プロトコルをサポートします。

以下の例では、さまざまなポート構成オプションがリストされ、考えられるイーサネット・ポートごとに 2 つの行が表示されます。この 2 つの行は、ポートと iSCSI の動作的影響を表します。ポート索引は静的に割り当てられます。オプションのポートには高位の索引が使用されています。

簡略な呼び出し例

```
lsportip -delim ,
```

結果出力

```
id,node_id,node_name,IP_address,mask,gateway,IP_address_6,prefix_6,gateway_6,MAC,duplex,state,speed,failover,
link_state,host,remote_copy,host_6,remote_copy_6,remote_copy_status,remote_copy_status_6,vlan,vlan_6,
adapter_location,adapter_port_id,lossless_iscsi,lossless_iscsi6,storage,storage_6,host_port_grp_id,rdma_type
1,1,node1,192.168.48.135,255.255.255.0,192.168.48.1,,,5c:f3:fc:f5:67:ca,Full,configured,1Gb/s,no,
active,yes,1,,0,unused,,,65,,0,1,off,,no,1,
1,1,node1,,,,,,5c:f3:fc:f5:67:ca,Full,configured,1Gb/s,yes,active,,0,,0,,,,0,1,,,0
2,1,node1,192.168.48.136,255.255.255.0,192.168.48.1,,,5c:f3:fc:f5:67:cb,Full,configured,1Gb/s,no,
active,yes,1,,0,unused,,,,0,2,off,,no,1
```

```

2,1,node1,,,,,,,,5c:f3:fc:f5:67:cb,Full,configured,1Gb/s,yes,active,,0,,0,,,,,0,2,,,,0
3,1,node1,192.168.48.137,255.255.255.0,192.168.48.1,,,00:90:fa:27:ec:22,,configured,10Gb/s,no,
active,yes,1,,0,unused,,,,,1,1,off,,no,1
3,1,node1,,,,,,,,00:90:fa:27:ec:22,,configured,10Gb/s,yes,active,,0,,0,,,,,1,1,,,,0
4,1,node1,192.168.48.138,255.255.255.0,192.168.48.1,0009:2009:0003:0004:0005:0006:0007:1130,64,
fe80:0000:0000:0000:b4ff:fe00:0a00,00:90:fa:27:ec:24,,configured,10Gb/s,no,
active,yes,1,yes,0,unused,,165,170,1,2,on,on,yes,yes,1
4,1,node1,,,,,,,,00:90:fa:27:ec:24,,configured,10Gb/s,yes,active,,0,,0,,,,,1,2,,,,0
1,2,node2,192.168.48.145,255.255.255.0,192.168.48.1,,,5c:f3:fc:f5:68:b2,Full,configured,1Gb/s,no,
active,yes,1,,0,unused,,65,,0,1,off,,no,1
1,2,node2,,,,,,,,5c:f3:fc:f5:68:b2,Full,configured,1Gb/s,yes,active,,0,,0,,,,,0,1,,,,0
2,2,node2,192.168.48.146,255.255.255.0,192.168.48.1,,,5c:f3:fc:f5:68:b3,Full,configured,1Gb/s,no,
active,yes,1,,0,unused,,,,,0,2,off,,,,1
2,2,node2,,,,,,,,5c:f3:fc:f5:68:b3,Full,configured,1Gb/s,yes,active,,0,,0,,,,,0,2,,,,0
3,2,node2,192.168.48.147,255.255.255.0,192.168.48.1,,,00:90:fa:27:ec:4a,,configured,10Gb/s,no,
active,yes,1,,0,unused,,,,,1,1,off,,no,1
3,2,node2,,,,,,,,00:90:fa:27:ec:4a,,configured,10Gb/s,yes,inactive,,0,,0,,,,,1,1,,0
4,2,node2,192.168.48.148,255.255.255.0,192.168.48.1,0009:2009:0003:0004:0005:0006:0007:1230,64,
fe80:0000:0000:0000:b4ff:fe00:0a00,00:90:fa:27:ec:4c,,configured,10Gb/s,no,active,yes,1,yes,
0,unused,,165,170,1,2,on,on,yes,yes,1
4,2,node2,,,,,,,,00:90:fa:27:ec:4c,,configured,,yes,inactive,,0,,0,,,,,1,2,,,,0

```

簡略な呼び出し例

```
lsportip
```

結果出力

id	node_id	node_name	IP_address	mask	gateway	IP_address_6	prefix_6	gateway_6	MAC	duplex	state
1	1	node1	192.168.1.52	255.255.255.0	192.168.1.1				5c:f3:fc:0b:da:64	Full	configured
1	1	node1							5c:f3:fc:0b:da:64	Full	configured
2	1	node1				fc00:0000:0000:0000:445a:0a17:fcf7:0236	64	fc00:0000:0000:0000:445a:0a17:fcf7:0001	5c:f3:fc:0b:da:66	Full	configured
2	1	node1							5c:f3:fc:0b:da:66	Full	configured
1	2	node2	192.168.1.53	255.255.255.0	192.168.1.1				e4:1f:13:2f:b4:a4	Full	configured
1	2	node2							e4:1f:13:2f:b4:a4	Full	configured
2	2	node2				fc00:0000:0000:0000:445a:0a17:fcf7:0237	64	fc00:0000:0000:0000:445a:0a17:fcf7:0001	e4:1f:13:2f:b4:a6	Full	configured
2	2	node2							e4:1f:13:2f:b4:a6	Full	configured

詳細な呼び出し例

```
lsportip 1
```

詳細な結果出力

```

id 1
node_id 1
node_name node1
IP_address 192.168.20.10
mask 255.255.255.0
gateway 192.168.20.1
IP_address_6
prefix_6
gateway_6
MAC 00:1a:64:97:1b:a0
duplex Full
state online
speed 1Gb/s
failover no
mtu 1500
host yes
remote_copy 0
host_6
remote_copy_6 0
remote_copy_status
remote_copy_status_6
vlan 1063
vlan_6
adapter_location 1
adapter_port_id 1
dcbx_state Enabled
iscsi_priority_tag 4

```

```

fcoe_priority_tag 3
pfc_enabled_tags 3:4
pfc_disabled_tags 0:1:2:5:6:7
priority_group_0
priority_group_1
priority_group_2
priority_group_3
priority_group_4
priority_group_5
priority_group_6 3
priority_group_7 4
bandwidth_allocation 0:0:0:0:0:0:30:30
lossless_iscsi on
lossless_iscsi6
storage yes
storage_6
host_port_grp_id 1
rdma_type

```

```

id 1
node_id 1
node_name node1
IP_address
mask
gateway
IP_address_6
prefix_6
gateway_6
MAC 00:1a:64:97:1b:a0
duplex Full
state online
speed 1Gb/s
failover yes
mtu 1500
host yes
remote_copy 0
host_6
remote_copy_6 0
remote_copy_status
remote_copy_status_6
vlan 1063
vlan_6
adapter_location 1
adapter_port_id 1
dcbx_state Enabled
iscsi_priority_tag 4
fcoe_priority_tag 3
pfc_enabled_tags 3:4
pfc_disabled_tags 0:1:2:5:6:7
priority_group_0
priority_group_1
priority_group_2
priority_group_3
priority_group_4
priority_group_5
priority_group_6 3
priority_group_7 4
bandwidth_allocation 0:0:0:0:0:0:30:30
lossless_iscsi on
lossless_iscsi6
storage
storage_6
host_port_grp_id 1
rdma_type

```

```

id 1
node_id 2

```

```

node_name node2
IP_address 192.168.20.11
mask 255.255.255.0
gateway 192.168.20.1
IP_address_6
prefix_6
gateway_6
MAC 00:1a:64:97:16:08
duplex Full
state online
speed 1Gb/s
failover no
mtu 1500
host yes
remote_copy 0
host_6
remote_copy_6 0
remote_copy_status
remote_copy_status_6
vlan 1063
vlan_6
adapter_location 1
adapter_port_id 1
dcbx_state Enabled
iscsi_priority_tag 4
fcoe_priority_tag 3
pfc_enabled_tags 3:4
pfc_disabled_tags 0:1:2:5:6:7
priority_group_0
priority_group_1
priority_group_2
priority_group_3
priority_group_4
priority_group_5
priority_group_6 3
priority_group_7 4
bandwidth_allocation 0:0:0:0:0:0:30:30
lossless_iscsi on
lossless_iscsi6
storage yes
storage_6
host_port_grp_id 1
rdma_type

```

```

id 1
node_id 2
node_name node2
IP_address
mask
gateway
IP_address_6
prefix_6
gateway_6
MAC 00:1a:64:97:16:08
duplex Full
state online
speed 1Gb/s
failover yes
mtu 1500
host yes
remote_copy 0
host_6
remote_copy_6 0
remote_copy_status
remote_copy_status_6
vlan 1063
vlan_6

```



```

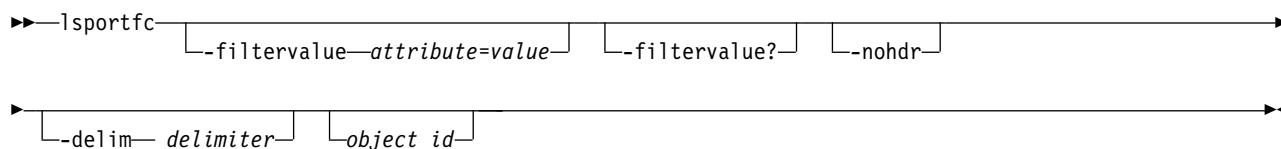
adapter_location 1
adapter_port_id 1
dcbx_state Enabled
iscsi_priority_tag 4
fcoe_priority_tag 3
pfc_enabled_tags 3:4
pfc_disabled_tags 0:1:2:5:6:7
priority_group_0
priority_group_1
priority_group_2
priority_group_3
priority_group_4
priority_group_5
priority_group_6 3
priority_group_7 4
bandwidth_allocation 0:0:0:0:0:30:30
lossless_iscsi on
lossless_iscsi6
storage
storage_6
host_port_grp_id 1
rdma_type

```

lsportfc

lsportfc コマンドを使用して、クラスター化システムのファイバー・チャネル (FC) 入出力 (I/O) ポートの状況およびプロパティを表示します。

構文



パラメーター

-filtervalue attribute=value

(オプション) 1 つ以上のフィルターのリストを指定します。フィルター属性値に一致する値をもつオブジェクトのみが戻されます。容量を指定する場合、単位も入力する必要があります。

-filtervalue?

(オプション) 有効なフィルター属性を表示します。**lsportfc** コマンドで有効なフィルター属性は次のとおりです。

- type
- status
- node_id
- fc_io_port_id
- attachment

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。 **-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

object_id

(オプション) ビューに表示するオブジェクトの ID を指定します。

説明

このコマンドを使用すると、クラスター化システムのポート状況に関する情報を表示することができます。

この表は、出力ビュー・データとして表示される可能性のある属性値を示しています。

次の表では、可能な出力を示しています。

表 49. *lsportfc* の出力

属性	説明
id	オブジェクトに関する固有値を示します。この値は、0 以上の数値でなければなりません。
fc_io_port_id	FC 入出力ポートの ID を示します。この値は、正整数でなければなりません。
port_id	プラットフォーム・ポートの ID を示します。この値は、正整数でなければなりません。
type	プラットフォーム・ポートのタイプを示します。この値は、fc または ethernet のいずれかです。
port_speed	入出力ポートの速度を示します。この値は、XGb です。ポートがアクティブになったことがない場合、この値は N/A です。ポートが非アクティブの場合、最後に既知であったポート速度が表示されます。
node_id	ポートが搭載されているノードの ID を示します。この値は、正整数でなければなりません。
node_name	ポートが搭載されているノードの名前を示します。
WWPN	入出力ポートのワールド・ワイド・ポート名 (WWPN) を示します。この値は、16 文字の 16 進形式でなければなりません。
nportid	ポートが使用する最新の NPort ID を示します。この値は、6 文字の 16 進形式で指定するか、アクティブにされたことがない場合はすべてゼロで指定する必要があります。
status	ポートがファイバー・チャネル (FC) ポートのデバイスに構成されていることを示します。値は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none">activeinactive_configuredinactive_unconfigured
switch_WWPN	ポートに最後に接続された装置の WWPN を示します。この値は、16 文字の 16 進形式で指定するか、ポートがアクティブにされたことがない場合はすべてゼロで指定する必要があります。

表 49. *lsportfc* の出力 (続き)

属性	説明
fpma	Fiber Channel over Ethernet (FCoE) の VN_PORT ポートに割り当てる Fabric Provided MAC Address (FPMA) を示します。 この値は、フォーマット済みの 48 ビット MAC アドレスです。スイッチが FCF に接続されている場合、アクティブにされたことがないポートの値は N/A です。ポートが非アクティブの場合は、最後に既知であった FPMA が使用されます。
vlan_id	特定の VN ポートが通信を行っている VLAN ID を示します。 この値は、最大 4 文字の 10 進数ストリングです。アクティブにされたことがないポートの値は N/A です。ポートが非アクティブの場合は、最後に既知であった VLAN ID が使用されます。
fcf_MAC	VN ポートに接続されているスイッチの MAC アドレスを示します。 アクティブにされたことがないポートの値は N/A です。この値は、定形式の 48 ビット MAC アドレスです。ポートが非アクティブの場合は、最後に既知であった fcf_MAC 値が使用されます。
attachment	ポートが FC スwitchに接続されているか、FC ホストに直接接続されているかを示します。(または、ポートがオフラインの場合は、直前のオンライン時の接続先を指定します。)
cluster_use	ローカル・クラスターまたはパートナー・クラスターの通信に関するノードの現行機能を示します。 <ul style="list-style-type: none"> • none は、ノード通信にポートを使用できないことを示します。 • local は、ローカル・システムのノード通信にポートを使用できることを示します。 • partner は、パートナー・システムのノード通信にポートを使用できることを示します。 • local_partner は、ローカル・システムおよびパートナー・システムの両方のノード通信にポートを使用できることを示します。
adapter_location	イーサネット・ポートを含むアダプターの位置を示します (0 から 6 の数字)。
adapter_port_id	アダプター内にあるイーサネット・ポートの位置を示します (1 から 4 の数字)。
fabric_WWN	接続されたファブリック・ストリングのワールド・ワイド名 (WWN) を示します。値は 16 文字の 16 進形式でなければなりません。また、ポートがアクティブになったことがないか、ポートがファブリックに接続されていない場合は、全部ゼロでなければなりません。

簡略な呼び出し例

```
lsportfc
```

結果出力:

id	fc_io_port_id	port_id	type	port_speed	node_id	node_name	WWPN	nportid	status	attachment	cluster_use	adapter_location	adapter_port_id
0	1	1	fc	8Gb	1	node1	500507680140BADD	0E2411	active	switch	local_partner	1	1
1	2	2	fc	8Gb	1	node1	500507680130BADD	0E2412	active	switch	local_partner	1	2
2	3	3	fc	N/A	1	node1	500507680110BADD	000000	inactive_unconfigured	none	partner	1	3
3	4	4	fc	N/A	1	node1	500507680120BADD	000000	inactive_unconfigured	none	none	1	4
4	5	3	ethernet	10Gb	1	node1	500507680150BADD	0E2413	active	switch	local	2	1
5	6	4	ethernet	10Gb	1	node1	500507680160BADD	0E2414	inactive_configured	switch	local	2	2
6	1	1	fc	N/A	2	node2	500507680140BADE	000000	inactive_unconfigured	none	local_partner	2	3
7	2	2	fc	N/A	2	node2	500507680130BADE	000000	inactive_unconfigured	none	local_partner	2	4
8	3	3	fc	N/A	2	node2	500507680110BADE	000000	inactive_unconfigured	none	partner	3	1
9	4	4	fc	N/A	2	node2	500507680120BADE	0E2414	active	switch	none	3	2
10	5	3	ethernet	10Gb	2	node2	500507680150BADE	0E2415	active	switch	local	3	3
11	6	4	ethernet	10Gb	2	node2	500507680160BADE	0E2416	active	switch	local	3	4

詳細な呼び出し例

```
lsportfc 10
```

詳細な結果出力

```
id 10
fc_io_port_id 5
port_id 3
type ethernet
port_speed 10Gb
node_id 6
node_name node3
WWPN 50050768015051E5
nportid 012701
status active
switch_WWPN 202700053346FA3D
fpma 0E:FC:00:01:27:01
vlanid 100
fcf_MAC 00:05:73:C2:CA:B4
cluster_use none
adapter_location 1
adapter_port_id 1
fabric_WWN 202700053346FA3C
```

Isportsas

Isportsas コマンドは、クラスター化システム内のすべての SAS ポートの状況を表示するために使用します。

構文

```
►► Isportsas [--filtervalue attribute=value] [--filtervalue?] [--nohdr]
[--delim delimiter] ◀◀
```

パラメーター

-filtervalue attribute=value

(オプション) 1 つ以上のフィルターのリストを指定します。フィルター属性値に一致する値をもつオブジェクトのみが戻されます。容量を指定する場合、単位も入力する必要があります。

-filtervalue?

(オプション) 有効なフィルター属性を表示します。**Isportsas** コマンドで有効なフィルター属性は次のとおりです。

- node_id
- status
- attachment
- type

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式ビューではデータの列ごとに、詳細ビューではデータの項目ごとに表示されます。このパラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

--delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大許容幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。コマン

ド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間の空白は発生しません。 詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

説明

このコマンドは、システム・ポートの状況に関する情報を表示します。

このコマンド出力には、使用状況とは関係なく、ゾーニングによって定義されたすべての使用可能なパスが示されます。つまり、ポート・マスキングのために使用されていないパスもコマンド出力に含まれます。

表 50 は、出力ビュー・データとして表示できる属性値を示します。

表 50. *lsportsas* の出力

属性	説明
id	表示された情報内の行番号を示します (数値ストリング)。
port_id	ポートの ID を示します。
port_speed	入出力ポートの速度を示します (XGb 単位)。この速度は、SAS ポートの最速のローカル・リンク速度です。この値は、ポートが非アクティブの場合は最後に認識されたポート速度、ポートが未使用でアクティブになったことがない場合は N/A です。
node_id	ポートを含むノードの ID を示します (数値ストリング)。
node_name	ポートを含むノードの名前を示します (数値ストリング)。
WWPN	入出力ポートのワールド・ワイド・ポート名 (WWPN) を示します (16 文字の 16 進数ストリング)。
status	ポートの状況を示します (数値ストリング)。値は、以下のいずれかです。 <ul style="list-style-type: none">• ポートが機能している場合は「online」• ポートが機能していない場合は「offline」• 機能しておらず、ユーザーによって構成されていない場合は「offline_unconfigured」• 1 つ以上のポートが機能していない、または他のポートより低速の場合は「degraded」• ユーザーまたはシステムによって除外されている場合は「excluded」
switch_WWPN	スイッチに接続されている場合はスイッチ・ポートの WWPN (16 文字の 16 進数ストリング) を示し、そうでなければブランクです。ポートがオフラインの場合は、最後に認識された値が表示されます。
attachment	ポートの接続先を示します。可能な値は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none">• drive• controller• switch• host• エンクロージャー• none ポートがオフラインの場合は、このフィールドには、ポートが最後にオンラインであったときに接続されていたものが表示されます。

表 50. `lsportsas` の出力 (続き)

属性	説明
type	ポートの構成方法を示します。このフィールドには、SAS ポートに接続可能なデバイスも表示されます。可能な値は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none">• drive• エンクロージャー• enclosure_controller• host_controller• none
adapter_location	SAS ポートを含むアダプターの位置を表示します (0 から 6 の範囲の任意の数値)。
adapter_port_id	アダプター内にある SAS ポートの位置を表示します (1 から 4 の範囲の任意の数値)。

呼び出し例

```
lsportsas
```

結果出力:

id	port_id	port_speed	node_id	node_name	WWPN	status	switch_WWPN	attachment	type	adapter_location	adapter_port_id
0	1	3Gb	1	node1	500507680140004A	offline		enclosure	enclosure	0	1
1	2	6Gb	1	node1	500507680150004A	online	5001234567892000	switch	host_controller	0	2
4	1	3Gb	2	node2	50050768014051E5	online		host	host_controller	0	3
5	2	3Gb	2	node2	50050768015051E5	offline_unconfigured		none	none	0	4

呼び出し例

```
lsportsas
```

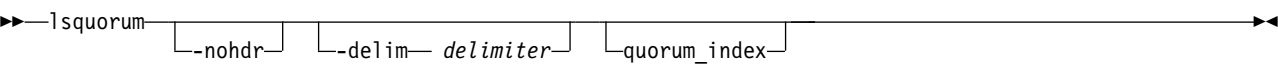
結果出力:

id	port_id	port_speed	node_id	node_name	WWPN	status	switch_WWPN	attachment	type	adapter_location	adapter_port_id
0	1	12Gb	1	node1	50050768056C009E	online	500507680600B63F	enclosure	enclosure	0	0
1	2	12Gb	1	node1	50050768056C009F	online	500507680600B64F	enclosure	enclosure	0	1
2	0	12Gb	1	node1	50050768056C009G	online	500507680600B65F	enclosure	internal	0	2
4	1	12Gb	2	node2	50050768056C009I	online	500507680600B66F	enclosure	enclosure	0	3
5	2	12Gb	2	node2	50050768056C009J	online	500507680600B67F	enclosure	enclosure	0	4
6	0	12Gb	2	node2	50050768056C009K	online	500507680600B68F	enclosure	internal	1	1

lsquorum

lsquorum コマンドは、システムはクォーラム・データを保管するために使用するクォーラム・デバイスをリストするために使用します。

構文



パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。 **nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**delim** パラメーターはこの動作を指定変更します。**delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の文字で区切られます。

quorum_index

(オプション) 索引番号によってクォーラム・デバイスを指定します。このパラメーターを使用すると、指定されたデバイスの詳細ビューが返されます。デバイスを指定しない場合、すべてのクォーラム・デバイスの簡略ビューが表示されます。

説明

このコマンドは、クォーラム・データを保管するためにシステムが使用している MDisk またはドライブの簡略リストまたは詳細ビューを表示します。この情報を使用すると、クォーラム候補が別個のストレージ・サブシステム上に配置されるようにできます。

注: オブジェクト・タイプは MDisk かドライブのどちらかですが、クォーラム・データの保管には MDisk のみが使用されます。クォーラム・オブジェクト・タイプがドライブである場合、コントローラー ID とコントローラー名のフィールドはブランクです。

この表は、出力ビュー・データとして表示される可能性のある属性値を示しています。

表 51. *lsquorum* 出力

属性	可能な値
quorum_index	クォーラム・デバイスを索引番号によって示します。
status	クォーラム・デバイスの状況を示します。
name	クォーラム・デバイスとして使用されているオブジェクトの名前を示します。
controller_id	クォーラム・デバイスとして使用されている MDisk オブジェクトのコントローラーの ID を示します。
controller_name	クォーラム・デバイスとして使用されている MDisk オブジェクトのコントローラーの名前を示します。
active	このクォーラムが、システムによってタイ・ブレイカーとして使用されるアクティブ・クォーラム・デバイスであるかどうかを示します。
object_type	クォーラム・デバイスが使用するオブジェクトのタイプを示します。
override	このクォーラム・デバイスの自動クォーラム選択がオーバーライドされたかどうかを示します。
site_id	クォーラム・デバイスのサイト値を示します。この数値は、1、2、3、またはブランクです。

表 51. *lsquorum* 出力 (続き)

属性	可能な値
site_name	クォーラム・デバイス (MDisk またはドライブ) のサイト名を示します。これは、英数字の値またはブランクです。 クォーラム・アプリケーションの場合、この名前は、そのアプリケーションがデプロイされているサイトを識別します。デフォルトでは、この名前はローカル・ホストの IP アドレスですが、カスタムの別名を設定することもできます。

簡略な呼び出し例

```
lsquorum
```

簡略な結果出力

quorum_index	status	id	name	controller_id	controller_name	active	object_type	override	site_id	site_name
0	online	1	mdisk1	1	controller1	no	mdisk	no	2	site2
1	online	2	mdisk2	1	controller1	no	mdisk	no	1	site1
2	online					yes	device	no		quorumhost/9.155.24.98

詳細な呼び出し例

```
lsquorum 1
```

詳細な結果出力

```
quorum_index 1
status online
id 309
name mdisk9
controller_id 1
controller_name controller3
active yes
object_type drive
override yes
site_id 1
site_name CPD1

quorum_index 2
status online
id 33
name
controller_id
controller_name
active no
object_type drive
override no
site_id 1
site_name CPD1
```

lsroute

lsroute コマンドは、IP ルーティング・テーブルを表示するために使用します。

構文

▶▶ `lsroute` `-delim delimiter` `-nohdr` ▶▶

パラメーター

`-nohdr`

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。`-nohdr` パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

`-delim delimiter`

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。`-delim` パラメーターは、この動作を指定変更します。`-delim` パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに `-delim :` と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

説明

このコマンドは、IP ルーティング・テーブルを表示します。テーブルは、各イーサネット・ポートの IP アドレス範囲への IP トラフィックに使用される、ゲートウェイの詳細を提供します。この情報を使用して、構成ノードのアクセス可能性に関する問題を診断することができます。`lsroute` コマンドは、Linux の `route` コマンドと同等です。

呼び出し例

`lsroute`

結果出力:

Kernel IP routing table

Destination	Gateway	Genmask	Flags	Metric	Ref	Use	Iface
9.71.46.0	0.0.0.0	255.255.254.0	U	0	0	0	eth0
127.0.0.0	0.0.0.0	255.0.0.0	U	0	0	0	lo
0.0.0.0	9.71.46.1	0.0.0.0	UG	0	0	0	eth0

Kernel IPv6 routing table

Destination	Next Hop	Flags	Metric	Ref	Use	Iface
2002:914:fc12:849::/64	::	UA	256	3675	0	eth0
fe80::/64	::	U	256	0	0	eth0
::/0	fe80::7:b4ff:fe00:500	UGDA	1024	1	0	eth0
::1/128	::	U	0	1441	1	lo
2002:914:fc12:849:214:5eff:fe33:5192/128	::	U	0	0	1	lo
fe80::214:5eff:fe33:5192/128	::	U	0	0	1	lo
ff00::/8	::	U	256	0	0	eth0

`lsptimezones`

`lsptimezones` コマンドを使用して、システムで使用可能な時間帯をリストする。それぞれの時間帯には ID が割り当てられており、`settimezon` コマンドでその ID を使用できます。

構文

►► `lstimezones` `-nohdr` `-delim delimiter` ►►

パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。 **-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: データが表示されない場合、見出しは表示されません。

-delim *delimiter*

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。 **-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。 **-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しはコロンで区切られます。

説明

このコマンドは、システム上の有効なすべての時間帯のリストを表示します。それぞれの時間帯には ID が割り当てられています。**settimezone** コマンドで、この ID を使用できます。

呼び出し例

1stimezones

結果出力

```
id timezone
0 Africa/Abidjan
1 Africa/Accra
2 Africa/Addis_Ababa
3 Africa/Algiers
4 Africa/Asmera
5 Africa/Bamako
6 Africa/Bangui
```

Issasportcandidate

lssasportcandidate コマンドは、ログイン済みの、SAS ワールド・ワイド・ポート名 (WWPN) またはホスト・オブジェクトに追加できる未構成の Serial Attached SCSI (SAS) ポートをリストするのに使います。

構文

ssasportcandidate

-nohdr

-delim delimiter

パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの各項目は別の行に表示され、見出しが表示される場合、データと見出しの間には、スペースが 1 つ入ります。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

説明

このコマンドは、未構成のログイン済み SAS ポートのリストを戻します。

注: **lssasportcandidate** コマンドは、ノードにログインされているホスト SAS ポートのリストを表示します。ただし、このリストには、既に SAN ファブリックにログインしていないホスト SAS ポート、または SAN ファブリックの一部ではなくなったホスト SAS ポートが含まれる場合があります。例えば、ホスト SAS ポートがスイッチから切り離されても、**lssasportcandidate** はすべてのノードにログインしている WWPN を示している場合、取り外したホスト SAS ポートを前に収納していた同じスイッチ・ポートに別のデバイスが接続されると、誤った項目が削除されます。

この表は、可能な出力を示します。

表 52. *lssasportcandidate* の出力

属性	説明
sas_WWPN	ログインしている SAS WWPN が未構成である (ホストに割り当てられていない) ことを示しています。この値は 16 桁の 16 進文字である必要があります。

呼び出し例

```
lssasportcandidate
```

結果出力:

```
sas_WWPN
200600A0B813B7AC
200600A0B813B7AD
```

lssecurity

lssecurity コマンドを使用して、現行システムの Secure Sockets Layer (SSL) または Transport Layer Security (TLS) のセキュリティー設定を表示します。

構文

```
lssecurity [-nohdr] [-delim delimiter]
```

パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータが存在しない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

説明

このコマンドは、現行システムの SSL、SSH、または TLS セキュリティー設定を表示します。

この表は、**lssecurity** コマンドで表示される可能性がある値を示しています。

表 53. **lssecurity** の属性値

属性	値
sslprotocol	<p>現行のセキュリティー・レベルの設定を、数値 1、2、または 3 で示します。現行のセキュリティー・レベルの設定を、数値 1、2、3、または 4 で示します。</p> <p>以下の sslprotocol セキュリティー・レベル設定を使用します。</p> <ul style="list-style-type: none">• 1 は、TLS 1.0、TLS 1.1、および TLS 1.2 を許可しますが、SSL 3.0 は許可しません。• 2 TLS 1.0 および TLS 1.1 は不許可です。• 3 を指定すると、追加で、TLS 1.2 専用でない TLS 1.2 暗号スイートも不許可になります。• 4 を指定すると、追加で RSA 鍵交換暗号も不許可になります。 <p>注: sslprotocol 値が 1 に設定され、かつ SSL 3.0 または TLS 1.0 を使用している場合は、管理 GUI を使用できません。</p>

表 53. **lssecurity** の属性値 (続き)

属性	値
sshprotocol	<p>SSH の現行セキュリティ・レベルを、数値 1 または 2 で示します。</p> <p>以下の sshprotocol セキュリティ・レベル設定を使用します。</p> <ul style="list-style-type: none"> • 1 を指定すると、以下の鍵交換方式が許可されます。 <ul style="list-style-type: none"> – curve25519-sha256 – curve25519-sha256@libssh.org – ecdh-sha2-nistp256 – ecdh-sha2-nistp384 – ecdh-sha2-nistp521 – diffie-hellman-group-exchange-sha256 – diffie-hellman-group16-sha512 – diffie-hellman-group18-sha512 – diffie-hellman-group14-sha256 – diffie-hellman-group14-sha1 – diffie-hellman-group1-sha1 – diffie-hellman-group-exchange-sha1 • 2 を指定すると、以下の鍵交換方式が許可されます。 <ul style="list-style-type: none"> – curve25519-sha256 – curve25519-sha256@libssh.org – ecdh-sha2-nistp256 – ecdh-sha2-nistp384 – ecdh-sha2-nistp521 – diffie-hellman-group-exchange-sha256 – diffie-hellman-group16-sha512 – diffie-hellman-group18-sha512 – diffie-hellman-group14-sha256 – diffie-hellman-group14-sha1

呼び出し例

```
lssecurity
```

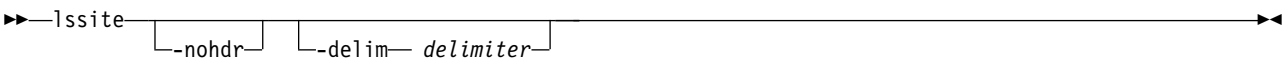
結果出力

```
sslprotocol 1
sslprotocol 4
sshprotocol 1
```

lssite

lssite コマンドは、サイトの名前を表示するために使用します。

構文



パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

説明

このコマンドは、サイトの名前を報告します。

要確認: このコマンドは、(**chsystem -topology** コマンドを指定して) システムが拡張システムまたは HyperSwap システムとして構成されている場合にのみ適用可能です。
拡張構成では、以下のアプリケーションが複数の地理的位置やサイトにわたって分散されます。

- ノード
- ストレージ
- ホスト・サーバー
- インフラストラクチャー

表 54 は、出力ビュー・データとして表示できる属性値を示します。

表 54. *lssite* の属性値

属性	値
id	サイトを表す数値を示します。この値は、1、2、または 3 です。
name	サイト名を示します。

呼び出し例

`lssite`

結果出力:

```
id name
1  CPD1
2  CPD2
3  Quorum
```

lssra

lssra コマンドは、セキュア・リモート・アクセス・アシスタンスの状況と最終ログイン時刻の両方を確認するために使用します。

構文

```
➤—lssra—[—nohdr—][—filtervalue?—][—filtervalue—attribute=value—][—delim— delimiter—]➤
```

パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: データを表示する必要がない場合、見出しは表示されません。

-filtervalue?

(オプション) **-filtervalueattribute=value** パラメーターの有効なフィルター属性のリストを表示します。**lssra** コマンドに有効なフィルターは、以下のとおりです。

- port_id
- owning_node_id
- current_node_id
- host_io_permitted
- virtualized

-filtervalue attribute=value

(オプション) 1 つ以上のフィルターのリストを指定します。フィルター属性値に一致する値をもつオブジェクトのみが戻されます。容量を指定する場合、単位も入力する必要があります。

注: 一部のフィルターでは、コマンドの入力時にワイルドカードを使用できます。CLI の使用時には、ワイルドカードの使用に対して以下の規則が適用されます。

- ワイルドカード文字はアスタリスク (*) です。
- コマンドには最大 1 つのワイルドカードを含めることができます。
- ワイルドカードを使用するときは、フィルター項目を二重引用符 (") で囲む必要があります。

-config_node

(オプション) 現行の構成ノードにロケーション・フィールド値を指定します。指定されたノードがアクティブなクラスター化システムの一部である場合、このパラメーターを指定しないでください。このパラメーターは他のすべてのパラメーターと相互に排他的です。

説明

このコマンドは、セキュア・リモート・アシスタンスの状況と最終ログイン時刻の両方を表示します。

この表は、出力ビュー・データとして表示される可能性のある属性値を示しています。

表 55. **lssra** の出力

属性	説明
status	サポート・アシスタンスが有効にされているか有効にされていない (デフォルト) かを示します。
token_age_in_days	現在のトークンが存続している日数を表示します。
active_monitor_user_count	このシステムにログインしているサポート・アシスタンス・モニター・ユーザーの数を表示します。
monitor_user_last_login	モニター・ユーザーの最終ログイン時刻を YYMMDDHHMMSS のフォーマットで表示します。デフォルトはブランクです。
active_privileged_user_count	現在ログオンしているセキュア・リモート・アクセス特権ユーザーの数を表示します。
privileged_user_last_login	サポート・アシスタンス特権ユーザーのシステムへの最終ログイン日時を YYMMDDHHMMSS のフォーマットで表示します。デフォルトはブランクです。
remote_support_test_status	<p>リモート・システム・サポート・サービスが最後にテストされたときの状態を示します。値は次のとおりです。</p> <ul style="list-style-type: none"> disconnected (デフォルト) connecting connected active failure <p>この値は、構成ノードで到達した最大の状態です。この状態は、disconnected から failure の順に進行します。</p>
remote_support_test_time	最後にリモート・システム・サポートがテストされたタイム・スタンプを示します。値は、YYMMDDHHMMSS 形式でなければなりません。
remote_support_config_changed_after_test	システムが最後にテストされた後にサポート・センターが追加されたことを示します。この値は yes または no (デフォルト) です。
remote_support_enabled	リモート・サポートが有効にされているかどうかを示します。この値は yes または no (デフォルト) です。
remote_support_status	<p>リモート・サポート・サービスの状況または状態を示します。リモート・サポートを有効にしていない場合、状況は disconnected になります。値は次のとおりです。</p> <ul style="list-style-type: none"> disconnected (デフォルト) connecting connected active failure <p>この値は、すべてのオンライン・ノード全体での最大の状態です。この状態は、disconnected から failure の順に進行します。</p>
remote_support_enabled_time	リモート・サポート・サービスによって最後にセキュア・トンネルが正常に作成されたタイム・スタンプを示します。値は、YYMMDDHHMMSS 形式でなければなりません。
remote_support_idletimeout	アイドル・タイムアウト値を示します。この値は数値 (負ではない) でなければならず、デフォルト値は 0 です。
remote_support_center_id	サポート・センター ID (lssystemsupportcenter コマンドを使用して指定) を示します。これは、セキュア・トンネルの確立に使用されます。この値は 0 から 11 の数値でなければならず、デフォルトはブランクです。

ローカル・サポート・アシスタンスが有効になっているシステムでの呼び出し例

```
lssra
```

詳細な結果出力

```
status enabled
active_monitor_user_count 0
monitor_user_last_login
```



```
active_privileged_user_count 0
privileged_user_last_login
token_age_in_days 7
remote_support_test_status connected
remote_support_test_time 161123183137
remote_support_config_changed_after_test no
remote_support_enabled no
remote_support_status disconnected
remote_support_enabled_time
remote_support_idletimeout 0
remote_support_center_id
```

リモート・サポート・アシスタンスが有効になっているシステムでの呼び出し例

```
lssra
```

詳細な結果出力

```
status enabled
active_monitor_user_count 0
monitor_user_last_login
active_privileged_user_count 1
privileged_user_last_login 161123204006
token_age_in_days 30
remote_support_test_status connected
remote_support_test_time 1611231530220
remote_support_config_changed_after_test no
remote_support_enabled yes
remote_support_status active
remote_support_enabled_time 161123183137
remote_support_idletimeout 0
remote_support_center_id 0
```

lsthrottle

lsthrottle コマンドを使用して、クラスター化システムで構成されているスロットル・オブジェクトをリストします。

構文

```
▶▶ lsthrottle [-nohdr] [-filtervalue?] [-filtervalue=attribute=value]
▶ [-delim delimiter] ▶▶
```

パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: データが表示されない場合、見出しは表示されません。

-filtervalue?

-filtervalueattribute=value パラメーターに有効なフィルター属性のリストを表示します。**lsthrottle** コマンドに有効なフィルターは、以下のとおりです。

- throttle_type

-filtervalue attribute=value

(オプション) 1 つ以上のフィルターのリストを指定します。フィルター属性値に一致する値をもつオブジェクトのみが戻されます。容量を指定する場合、単位も入力する必要があります。

注: 一部のフィルターでは、コマンドの入力時にワイルドカードを使用できます。 CLI の使用時には、ワイルドカードの使用に対して以下の規則が適用されます。

- ワイルドカード文字はアスタリスク (*) です。
- コマンドには最大 1 つのワイルドカードを含めることができます。
- ワイルドカードを使用するときは、フィルター項目を二重引用符 (") で囲む必要があります。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。-delim パラメーターは、この動作を指定変更します。-delim パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに -delim : と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

説明

このコマンドでは、クラスター化システムで構成されているスロットル・オブジェクトをリストします。

この表は、出力ビュー・データとして表示される可能性のある属性値を示しています。

表 56. **lsthrottle** の出力

属性	説明
throttle_id	スロットル・オブジェクトの固有 ID を示します。この値は 0 から 10144 までの数値です。
throttle_name	スロットル・オブジェクトの固有の名前を示します。この値は、長さが 63 文字の英数字ストリングです。
object_id	スロットルが適用されるオブジェクトの ID を示します。この値は 0 から 8191 までの数値です。
object_name	スロットルが適用されるオブジェクトの名前を示します。この値は、長さが 63 文字の英数字ストリングです。
throttle_type	スロットル・オブジェクトのタイプを示します。この値は、offload、vdisk、host、hostcluster、および mdiskgrp です。
IOPs_limit	構成済み IOP の制限を示します。この値は、0 から 33554432 の範囲の数値ストリングです。制限が指定されない場合、この値はブランクになります。
bandwidth_limit_MB	帯域幅 (MBps) を示します。この値は、0 から 268435456 の範囲の数値ストリングです。制限が指定されない場合、この値はブランクになります。

呼び出し例

lsthrottle

詳細な結果出力

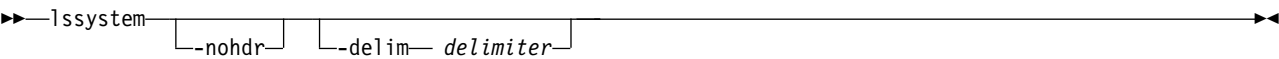
throttle_id	throttle_name	object_id	object_name	throttle_type	IOPs_limit	bandwidth_limit_MB
0	throttle0	1	R48U20_213	host		40
1	throttle1	0	WinHostClust	hostcluster	8000	

2	throttle2	9	vdisk0	vdisk	20
3	throttle3	11	mdiskgrp0	mdiskgrp	100
0	throttle4			offload	500

lssystem

lssystem コマンドを使用して、システムの詳細ビューを表示します。

構文



パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータが存在しない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) 詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

説明

このコマンドは、システムの詳細ビューを表示します。

この表は、出力ビュー・データとして表示される可能性のある属性値を示します。

表 57. **lssystem** の出力

属性	可能な値
layer	以下のいずれかの値を指定できます。 <ul style="list-style-type: none">replication。これは、システムが協力関係を構築できることを示しています。storage (デフォルト)。これは、システムがストレージを提示できることを示しています。
location	ロケーションは、ローカル (local) またはリモート (remote) です。
statistics status	状況は、オン (on) またはオフ (off) です。
auth_service_type	ネイティブ Lightweight Directory Access Protocol (LDAP)

表 57. **lssystem** の出力 (続き)

属性	可能な値
auth_service_configured	<p>auth_service_type が LDAP のみに構成されている場合 (少なくとも 1 つの LDAP サーバーが構成されている場合) は True です。auth_service_type が構成されており、以下のいずれかが該当する場合は True です。</p> <ul style="list-style-type: none"> auth_service_type が LDAP のみである (少なくとも 1 つの LDAP サーバーが構成されている場合)。 次の場合に、auth_service_type が IBM Security Services (CLI では TIP) のみである <ul style="list-style-type: none"> 名前、パスワード、および URL が設定されている。 SSL 証明書が作成されている (HTTPS URL が使用可能な場合)。
auth_service_enabled	auth_service_type が構成されている場合は True です。
email_state	<p>可能な値は次のとおりです。</p> <ul style="list-style-type: none"> 実行 stopped invalid
partnership	<p>可能な値は次のとおりです。</p> <ul style="list-style-type: none"> fully_configured partially_configured_local partially_configured_local_stopped not_present fully_configured_stopped fully_configured_remote_stopped fully_configured_local_excluded fully_configured_remote_excluded fully_configured_exceeded ブランク
tier	<p>報告されるシステム情報を示します。値は次のとおりです。</p> <ul style="list-style-type: none"> ssd nearline enterprise (新規にディスカバーされたボリュームまたは外部ボリュームのデフォルト値) tier0_flash tier1_flash tier_enterprise tier_nearline
tier_capacity	Tier 内の合計 MDisk ストレージ量を示します。
tier_free_capacity	Tier 内で未使用の MDisk ストレージの量を示します。

表 57. **lssystem** の出力 (続き)

属性	可能な値
<code>compression_active</code>	システム内に圧縮ボリューム・コピーがあるかどうかを示します。非データ削減プール内に圧縮ボリューム・コピーがあるかどうかを示します。データ削減プール内の圧縮ボリュームは、この値には考慮されません。
<code>compression_virtual_capacity</code>	システム内のすべての圧縮ボリューム・コピーの仮想容量の合計を示します。この値は、符号なし 10 進数形式です。非データ削減プール内のすべての圧縮ボリューム・コピーの仮想容量の合計を示します。データ削減プール内の圧縮ボリュームは、この値には考慮されません。この値は、符号なしの 10 進数形式です。
<code>compression_compressed_capacity</code>	システム内のすべての圧縮ボリューム・コピーの使用済み容量の合計を示します。この値は、符号なし 10 進数形式です。非データ削減プール内のすべての圧縮ボリューム・コピーの使用済み容量の合計を示します。データ削減プール内の圧縮ボリュームは、この値には考慮されません。この値は、符号なしの 10 進数形式です。
<code>compression_uncompressed_capacity</code>	システム内のすべての圧縮ボリューム・コピーの非圧縮使用済み容量の合計を示します。この値は、符号なし 10 進数形式です。非データ削減プール内のすべての圧縮ボリューム・コピーの非圧縮使用済み容量の合計を示します。データ削減プール内の圧縮ボリュームは、この値には考慮されません。この値は、符号なしの 10 進数形式です。
<code>physical_capacity</code>	ストレージ・システムによって管理されているすべての完全割り振りストレージおよびシン・プロビジョニング・ストレージの合計物理容量を示します。この値は、小数点以下 2 桁に丸められます。
<code>physical_free_capacity</code>	ストレージ・システムによって管理されているすべての完全割り振りストレージおよびシン・プロビジョニング・ストレージの合計空き物理容量を示します。この値は、小数点以下 2 桁に丸められます。
<code>total_reclaimable_capacity</code>	データが削減された後に使用可能になる未使用 (空き) 容量を示します。データ削減プールでないストレージ・プールの場合、このフィールドには 0.00MB と表示されます。 注: <code>total_reclaimable_capacity</code> は <code>lsmdiskgrp</code> のすべての <code>reclaimable_capacities</code> (誤差は +/-1%) の合計です。したがって、このフィールドには最大 +/-4% の誤差が含まれます。
<code>used_capacity_before_reduction</code>	データ削減が行われる前にデータ削減ストレージ・プール内のシン・プロビジョニング・ボリューム・コピーおよび圧縮ボリューム・コピーに書き込まれたデータの合計量を示します。この値には、完全割り振りボリューム (データ削減ストレージ・プールに作成できます) は含まれません。このようなボリュームは、削減に適格ではないためです。
<code>used_capacity_after_reduction</code>	データ削減が行われた後にストレージ・プール内のシン・プロビジョニング・ボリューム・コピーおよび圧縮ボリューム・コピーに使用されている合計容量を示します。

表 57. **lssystem** の出力 (続き)

属性	可能な値
overhead_capacity	データに起因しない、すべてのストレージ・プール内のオーバーヘッド容量の使用量を示します。
rc_buffer_size	メトロ・ミラー、グローバル・ミラー、および HyperSwap のコピー・サービスに割り当てられたリソース・バッファ・サイズを示します。
has_nas_key	この値は、yes または no です。
total_drive_raw_capacity	検出済みのすべてのドライブの既知の合計容量 (ドライブの用途は関係ありません)。
email_organization	コール・ホームの E メール機能で表示されるユーザーの組織を示します。
email_machine_address	コール・ホームの E メール機能で表示されるユーザーのメール・アドレスを示します。
email_machine_city	コール・ホームの E メール機能で表示されるユーザーの市町村を示します。
email_machine_state	コール・ホームの E メール機能で表示されるユーザーの州を示します。
email_machine_zip	コール・ホームの E メール機能で表示されるユーザーの郵便番号を示します。
email_machine_country	コール・ホームの E メール機能で表示されるユーザーの国を示します。
cache_prefetch	キャッシュのプリフェッチがシステム全体で有効にされているかどうかを示します。値は、on および off です。
local_fc_port_mask	システムがローカル・システム上のノード間通信に使用できるファイバー・チャネル (FC) 入出力 (I/O) ポートを示します (このような FC 入出力ポートがノード上に存在する場合)。値は 64 バイナリー・ビットです。
partner_fc_port_mask	FC 入出力ポートがノードに存在する場合、システムがパートナー・システム上のシステム間通信に使用できる FC 入出力ポートを示します。値は 64 バイナリー・ビットです。
topology	以下のシステム・トポロジーを示します。 <ul style="list-style-type: none"> • standard • stretched • hyperswap
topology_status	以下のシステム・トポロジーの状況を示します。 <ul style="list-style-type: none"> • dual_site • recovered_site_1 • recovered_site_2
compression_destage_mode	クラスター内での Real-time Compression 用のキャッシュ・デステージ・モード操作を示します。

表 57. **lssystem** の出力 (続き)

属性	可能な値
rc_auth_status	リモート・コピー認証を示します。リモート・コピーにはメトロ・ミラー、グローバル・ミラー、および HyperSwap が含まれます。値は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none"> chap none (デフォルト)
vdisk_protection_time	ボリューム保護時間を分単位で示します (ボリューム保護が有効であるか、無効であるかに関係なく)。値は、15 (デフォルト) から 1440 までの数字であることが必要です。
vdisk_protection_enabled	システムのボリューム保護が有効であるか (yes) 無効であるか (no) を示します。
product_name	製品名 (62 文字以下の英数字ストリング) を示します。
odx	オフロード・データ転送 (ODX) が有効または無効のどちらになっているかを示します。値は、on および off です。
easy_tier_acceleration	Easy Tier およびプール・バランス・アクセラレーションの状況を示します。値は、on および off です。
max_replication_delay	最大複製遅延の値を示します。これは、0 から 360 の範囲の数値です。
partnership_exclusion_threshold	協力関係の除外しきい値を示します。これは、30 から 315 の範囲の数値です。
gen1_compatibility_mode	システムが古いシステム (例えば、Storwize V7000 Gen1) と互換性があるかどうかを示します。値は yes および no です。
ibmcustomer	お客様番号を示します。この値はブランクまたは 7 桁から 10 桁の数値です。
ibmcomponent	コンポーネントを示します。この値はブランクまたは SANVCNSW1 です。
ibmcountry	国を示します。この値はブランクまたは 3 桁の数値です。
tier_0_flash_compressed_data_used	flash Tier 0 の Storage Tier で使用される圧縮データの容量を示します。この値は、小数点以下 2 桁の数値でなければなりません。
tier_1_flash_compressed_data_used	flash Tier 1 の Storage Tier で使用される圧縮データの容量を示します。この値は、小数点以下 2 桁の数値でなければなりません。
tier_enterprise_compressed_data_used	Tier 2 enterprise Storage Tier で使用される圧縮データの容量を示します。この値は、小数点以下 2 桁の数値でなければなりません。
tier_nearline_compressed_data_used	Tier 3 nearline Storage Tier で使用される圧縮データの容量を示します。この値は、小数点以下 2 桁の数値でなければなりません。

表 57. **lssystem** の出力 (続き)

属性	可能な値
enhanced_callhome	コール・ホーム・レポートで拡張データを収集するかどうかを示します。値は、on または off です。 拡張レポートには、運用データやイベント関連データとインベントリー・レポートに含まれている特定の構成情報が含まれます。この機能は、ハードウェア障害および重大な構成の問題または環境の問題がある可能性についてサポート・センターに警告を出します。サポート・センターは、構成情報を使用して、実際の構成に基づくベスト・プラクティスや推奨を自動的に生成できます。
censor_callhome	拡張コール・ホーム・データから重要データをストリップすることを示します。値は、on または off です。
total_mdisk_capacity	mdiskgrp capacity に、すべての非管理 MDisk の容量をプラスした合計を示します。
space_in_mdisk_grps	mdiskgrp capacity の合計を示します。
space_allocated_to_vdisks	mdiskgrp real_capacity の合計を示します。
total_free_space	mdiskgrp free_capacity の合計を示します。
total_vdiskcopy_capacity	クラスター内のすべてのボリューム・コピーの合計仮想容量を示します。
total_used_capacity	mdiskgrp used_capacity の合計を示します。
total_vdisk_capacity	クラスター内のボリュームの合計仮想容量を示します。
total_allocated_extent_capacity	VDisk に割り当てられている、あるいはシステムが使用中のすべてのエクステントの合計サイズを示します。
total_overallocation	total_vdiskcopy_capacity を total_mdisk_capacity のパーセンテージとして示します。 total_mdisk_capacity がゼロの場合は、 total_overallocation が 100 を示しているはずです。
tier0_flash_compressed_data_used	flash Tier 0 の Storage Tier で使用される圧縮データの容量を示します。
tier1_flash_compressed_data_used	flash Tier 1 の Storage Tier で使用される圧縮データの容量を示します。
deduplication_capacity_saving	データ重複排除により節約された使用済み容量の合計量を示します。この節約は、どの圧縮よりも前に行われます。
compression_opportunity	圧縮が有効になっているデータ削減プール内のすべてのボリューム・コピーの合計容量を示します。これには、リアルタイム圧縮容量や、データ重複排除によって節約された容量は含まれません。
deduplication_opportunity	データ重複排除が有効になっているデータ削減プール内のすべてのボリューム・コピーの used_capacity_before_reduction の合計量を示します。
host_unmap	このフィールドには、ホストの観点から SCSI マップ解除サポートが有効にされているかどうかが表示されます。表示される可能性がある値は、on または off です。

表 57. **lssystem** の出力 (続き)

属性	可能な値
backend_unmap	このフィールドには、管理者によってバックエンド・ストレージに対する SCSI マップ解除サポートが有効にされているかどうかが表示されます。表示される可能性がある値は、on または off です。

mkfcpartnership または **mkippartnership** のいずれかのコマンドをローカル・システムからリモート・システムに発行した場合、システムに関する情報は **lssystem** コマンドによって報告されます。例えば、ローカル・システムから協力関係が少なくとも部分的に確立されているかどうかを示されます。

システムの詳細ビューを表示するには、**lssystem** コマンドを発行します。

簡略ビューには、リモート・システムについて記述されたフィールドのみが表示されます。システムの **location** が **local** の場合、**partnership** と **bandwidth** は適用されません (定義も提供もされません)。リモート・システムの場合、これらのフィールドは、以下の情報を示します。

location

remote または **local**

partnership

fully_configured

mkfcpartnership コマンドまたは **mkippartnership** コマンドは双方向に発行されます。リモート・システムはオンラインであり、使用可能です。

partially_configured_local

mkfcpartnership コマンドまたは **mkippartnership** コマンドはローカル・システムからリモート・システムに対して発行されます。リモート・システムはオンラインであり、協力関係に使用可能です。

partially_configured_local_stopped

mkfcpartnership コマンドまたは **mkippartnership** コマンドはローカル・システムからリモート・システムに対して発行されます。**chpartnership** コマンドは **stop** パラメーターを指定してローカル・システムから発行されます。リモート・システムはオンラインであり、使用可能です。ローカル・システムでは **chpartnership** コマンドに **start** パラメーターを指定して発行し、リモート・システムでは **mkfcpartnership** または **mkippartnership** を発行します。

not_present

mkfcpartnership コマンドまたは **mkippartnership** コマンドはローカル・システムからリモート・システムに対して発行されますが、リモート・システムは使用不可です。リモート・システムがオフラインであるか、ローカル・システムに接続されていません。

fully_configured_stopped

mkfcpartnership コマンドまたは **mkippartnership** コマンドは双方向に発行されます。リモート・システムはオンラインであり、使用可能です。**chpartnership** コマンドは **stop** パラメーターを指定してローカル・システムから発行されます。

fully_configured_remote_stopped

mkfcpartnership コマンドまたは **mkippartnership** コマンドは双方向に発行されます。リモート・システムはオンラインであり、使用可能です。**chpartnership** コマンドは **stop** パラメーターを指定してリモート・システムから発行されます。

fully_configured_local_excluded

mkfcpartnership コマンドまたは **mkippartnership** コマンドは双方向に発行されます。ローカル・システムはリモート・システムへの接続を除外します。これは問題が多すぎるか、協力関係にあるいずれかのシステムがメトロ・ミラー関係、グローバル・ミラー関係、または HyperSwap 関係の入出力ワークロードを維持できないためです。

fully_configured_remote_excluded

mkfcpartnership または **mkippartnership** コマンドは、双方向に発行されました。リモート・システムはローカル・システムへの接続を除外します。これは問題が多すぎるか、協力関係にあるいずれかのシステムがメトロ・ミラー関係、グローバル・ミラー関係、または HyperSwap 関係の入出力ワークロードを維持できないためです。

fully_configured_exceeded

システム・ネットワーク内に存在するシステムが多すぎるため、ローカル・システムからリモート・システムへの協力関係が使用不可にされます。ローカルおよびリモート・システムのシステムのエラー・ログで 1710 または 1720 エラーを調べてください。

bandwidth

バックグラウンド・コピー用にシステム間リンクで使用可能な帯域幅 (メガバイト/秒 MBps)。

重要: 圧縮を使用する IP リンク上での協力関係の場合、このパラメーターは、圧縮がデータに適用された後の集合帯域幅を指定します。このパラメーターは、物理リンク帯域幅に (慎重に端数が切り捨てされた) 圧縮係数を乗算した値より大きい値に設定しないでください。

console_IP フィールドには、以下のいずれかが表示されます。

- 自動的に設定されたシステム・ポート 1 の IP アドレス - インターネット・プロトコル・バージョンの 4 (IPv4) または IPv6
- ユーザーが設定した IPv4 アドレス

ポート値は常に 443 で、システムはデフォルトの Hypertext Transfer Protocol Secure (HTTPS) を使用して稼働する必要があります。

簡略な呼び出し例

```
lssystem delim :
```

結果出力:

```
id:name:location:partnership:id_alias  
000002006420A162:system0:local::000002006420A162
```

詳細な呼び出し例

```
lssystem -delim :
```

結果出力:

```
id:00000200A2600906  
name:tbcluster-29  
location:local  
partnership  
bandwidth  
total_mdisk_capacity:60.5TB  
space_in_mdisk_grps:60.5TB  
space_allocated_to_vdisks:643.74GB  
total_free_space:59.9TB  
total_vdiskcopy_capacity:663.46GB  
total_used_capacity:560.99GB  
total_overallocation:1
```

total_vdisk_capacity:501.25GB
total_allocated_extent_capacity:792.50GB
statistics_status:on
statistics_frequency:15
cluster_locale:en_US
time_zone:375 Europe/London
code_level:6.4.0.0 (build 64.6.1205081000)
console_IP:9.71.53.69:443
id_alias:00000200A2600906
gm_link_tolerance:300
gm_inter_cluster_delay_simulation:0
gm_intra_cluster_delay_simulation:0
gm_max_host_delay:5
email_reply
email_contact
email_contact_primary
email_contact_alternate
email_contact_location
email_contact2
email_contact2_primary
email_contact2_alternate
email_state stopped
inventory_mail_interval:0
iscsi_auth_method:chap
iscsi_chap_secret:MYCLUSTERCHAP
auth_service_configured:no
auth_service_enabled:no
auth_service_url
auth_service_user_name
auth_service_pwd_set:no
auth_service_cert_set:no
auth_service_type:ldap
relationship_bandwidth_limit:25
tier:ssd
tier_capacity:0.00MB
tier_free_capacity:0.00MB
tier:enterprise
tier_capacity:60.49TB
tier_free_capacity:59.72TB
tier:tier0_flash
tier_capacity:1.63TB
tier_free_capacity:1.63TB
tier:tier1_flash
tier_capacity:1.63TB
tier_free_capacity:1.63TB
tier:tier_enterprise
tier_capacity:0.00MB
tier_free_capacity:0.00MB
tier:tier_nearline
tier_capacity:0.00MB
tier_free_capacity:0.00MB
has_nas_key:no
layer:replication
rc_auth_method:none
rc_buffer_size:48
compression_active:yes
compression_virtual_capacity:1000.00MB
compression_compressed_capacity:0.41MB
compression_uncompressed_capacity:512.05MB
data_reduction:yes
total_reclaimable_capacity:10.00MB
used_capacity_before_reduction:10.00MB
used_capacity_after_reduction:20.00MB
overhead_capacity:50.00MB
cache_prefetch:on
email_organization:UEFA
email_machine_address:1 Chelsea Blvd

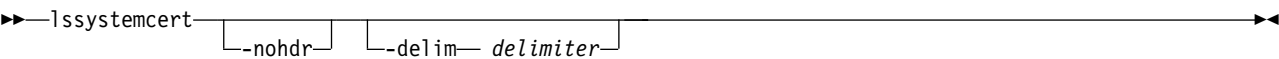
total_free_space 222.2GB
total_vdiskcopy_capacity 0.00MB
total_used_capacity 0.00MB
total_overallocation 0
total_vdisk_capacity 0.00MB
total_allocated_extent_capacity 0.00MB
statistics_status on
statistics_frequency 15
cluster_locale en_US
time_zone 522 UTC
code_level 6.4.0.0 (build 61.9.1112130001)
console_IP 0.0.0.0:443
id_alias 000002006C40A278
gm_link_tolerance 300
gm_inter_cluster_delay_simulation 0
gm_intra_cluster_delay_simulation 0
gm_max_host_delay 5
email_reply
email_contact
email_contact_primary
email_contact_alternate
email_contact_location
email_contact2
email_contact2_primary
email_contact2_alternate
email_state stopped
inventory_mail_interval 0
cluster_ntp_IP_address
cluster_isns_IP_address
iscsi_auth_method none
iscsi_chap_secret
auth_service_configured no
auth_service_enabled no
auth_service_url
auth_service_user_name
auth_service_pwd_set no
auth_service_cert_set no
auth_service_type tip
relationship_bandwidth_limit 25
tier ssd
tier_capacity 0.00MB
tier_free_capacity 0.00MB
tier enterprise
tier_capacity 111.10GB
tier_free_capacity 111.10GB
tier nearline
tier_capacity 111.10GB
tier_free_capacity 111.10GB
tier tier0_flash
tier_capacity 1.63TB
tier_free_capacity 1.63TB
tier tier1_flash
tier_capacity 1.63TB
tier_free_capacity 1.63TB
tier tier_enterprise
tier_capacity 0.00MB
tier_free_capacity 0.00MB
tier tier_nearline
tier_capacity 0.00MB
tier_free_capacity 0.00MB
has_nas_key no
layer replication
rc_buffer_size 48
compression_active no
compression_virtual_capacity 0.00MB
compression_compressed_capacity 0.00MB
compression_uncompressed_capacity 0.00MB

[illegible]

Issystemcert

Issystemcert コマンドは、現行システムの SSL (Secure Sockets Layer) 証明書に関する情報をリストするために使用します。

構文



パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: データが表示されない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略ビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目で最大幅に設定されます。詳細ビューでは、データの各項目は別の行に表示されます。見出しが表示される場合は、データと見出しがスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、*delimiter* で指定された区切り文字によってデータと見出しが区切られます。

説明

このコマンドは、現行システムの SSL (Secure Sockets Layer) 証明書に関する情報をリストし、未処理の認証要求があるかどうかを示します。

表 58 は、出力ビュー・データとして表示できる属性値を示します。

表 58. Issystemcert の出力

属性	可能な値
certificate	現行の SSL 証明書の読み取り可能バージョンを示します。
certificate export	SSL 証明書のエンコード・バージョンを示します。
certificate_request_outstanding	未完了の認証要求があることを示し (値が yes の場合)、署名付き証明書をインストールします。この値は、yes または no です。

呼び出し例

Issystemcert

詳細な結果出力

certificate: 58 fields
データ:
Version: 3 (0x2)

```

Serial Number: 1431938814 (0x5559a6fe)
Signature Algorithm: sha256WithRSAEncryption
Issuer: C=US, L=Springfield, O=TMI, OU=ABC, CN=2154/emailAddress=chili@snpp.com
Validity
  Not Before: May 18 08:46:54 2015 GMT
  Not After : May 14 08:46:54 2030 GMT
Subject: C=US, L=Springfield, O=TMI, OU=ABC, CN=2154/emailAddress=chili@snpp.com
Subject Public Key Info:
  Public Key Algorithm: rsaEncryption
  Public-Key: (2048 bit)
  Modulus:
    00:de:1c:70:c2:91:87:3c:6a:92:91:f7:d9:a3:5b:
    05:e6:91:f1:87:c1:25:38:61:ad:4d:d9:26:19:7b:
    9e:61:a5:fd:b1:d1:eb:d1:e4:a8:78:21:75:58:80:
    4a:5c:dd:5e:6c:8b:1b:de:57:f9:d5:1f:71:92:3e:
    78:d5:a4:75:1e:11:b2:62:18:52:0f:4d:32:a8:fd:
    2b:16:4f:42:d1:d6:70:af:86:eb:fe:a1:ab:bc:66:
    8a:44:bc:e0:36:53:77:96:2f:74:7d:95:33:79:c2:
    59:5e:e1:43:50:da:43:25:c4:5d:3a:ac:d7:82:ad:
    34:d5:ba:4c:52:4a:c0:81:3a:ad:e8:33:fe:4f:be:
    e8:47:fa:5b:1f:dd:d8:9e:3b:44:a6:b6:b9:43:d2:
    d4:45:8e:cb:5b:bb:10:5b:c9:30:68:2c:30:b6:e4:
    ea:59:6d:a2:37:a7:13:77:28:1d:13:68:58:7b:dd:
    90:d6:a8:81:7b:79:9f:1e:e4:a7:67:1b:7b:c5:b4:
    90:dc:6b:d4:1f:7e:e9:e3:7b:ac:26:59:11:f1:99:
    34:f0:6a:50:41:76:ad:a3:30:74:8f:8f:f5:ed:1e:
    21:77:ff:51:90:1b:83:fb:04:f0:62:3d:71:17:a5:
    ab:44:e8:bc:b0:82:0d:af:af:ae:68:5a:cf:e3:c8:
    a9:53
  Exponent: 65537 (0x10001)
X509v3 extensions:
  X509v3 Basic Constraints:
    CA:FALSE
  Netscape Comment:
    OpenSSL Generated Certificate
  X509v3 Subject Key Identifier:
    87:66:33:16:61:7A:8E:CA:B4:BA:78:7B:56:56:8A:9D:C5:96:80:76
  X509v3 Authority Key Identifier:
    keyid:87:66:33:16:61:7A:8E:CA:B4:BA:78:7B:56:56:8A:9D:C5:96:80:76

```

```

Signature Algorithm: sha256WithRSAEncryption
56:b1:5d:59:11:ae:7b:6e:29:cc:1f:a8:75:77:d2:65:d6:88:
75:8e:b9:cd:d6:71:ac:7e:89:8c:65:68:36:a8:28:97:88:36:
42:da:a4:58:9b:c6:ce:c1:56:c9:0e:c5:ce:e7:01:74:d0:66:
d0:4d:d3:0f:84:53:f6:e5:89:8e:44:6d:70:13:45:9c:21:91:
50:f4:b0:b7:cc:cb:18:e8:d7:b3:38:b4:f5:5d:36:51:8c:7e:
52:d4:24:0f:1f:2e:0a:b4:b6:9b:cb:23:43:6c:16:a2:a5:de:
84:8a:0d:28:3c:d9:3d:5d:a4:52:44:28:90:98:a6:26:a9:c9:
87:6c:27:3f:ef:09:5f:9d:0b:40:8d:07:64:ee:33:d9:40:47:
98:02:10:58:2b:54:33:d9:37:69:d4:13:e6:0d:ec:46:26:b1:
c1:c5:15:7c:8d:89:26:f7:95:d9:2f:d9:33:8c:f0:1a:dc:08:
19:eb:18:16:51:30:a3:c0:ee:be:86:7d:3d:91:61:d5:99:bf:
5e:19:b9:89:72:e1:4c:ea:5e:2b:90:ce:ce:75:83:e0:c9:14:
83:21:21:e0:f8:28:94:90:71:e6:13:ca:97:8c:e3:58:b9:0c:
62:03:e5:1c:1b:6c:dd:c3:60:48:d4:78:24:8e:22:34:78:32:
fe:45:ee:36

```

certificate_export: 23 fields

-----BEGIN CERTIFICATE-----

```

MIIDzTCCArWgAwIBAgIEVvmm/jANBgkqhkiG9w0BAQsFADBqMQswCQYDVQQGEwJH
QjEQMA4GA1UEBwwHSHVyc2xleTEEMMAoGA1UECgwDSUJNMQwwCgYDVQQLDANTU0cx
DTALBgNVBAMMBDIxNDUxHjAcBgkqhkiG9w0BCQEWDD3N1cHbvcnRAaWJtLmNvbTAE
Fw0xNTA1MTgwODQ2NTRaFw0zMDA1MTQwODQ2NTRaMGoxCzAJBgNVBAYTAkdCMRAw
DgYDVQQHDAdIdXJzbGV5M0wwCgYDVQQKDANJQk0xDDAKBgNVBAsMA1NTRzENMA5G
A1UEAwEMjE0NTEeMBwGCSqGSIb3DQEJARYPc3VvcG9ydEBpYm0uY29tMIIIBIjAN
BgkqhkiG9w0BAQEFAAOCAQ8AMIIBCgKCAQEA3hxwWpGHPGqSkffZo1sF5pHxh8E1
OGGtTdkmGXueYaX9sdHr0eSoeCF1WIBKXN1ebIsb31f51R9xkj541aR1HhGyYhS
D00yqP0rFk9C0dZwr4br/qGrvGaKRLZgN1N31i90fZUzecJZXuFDUNpDjCrd0qzX

```

```

gg001bpMukrAgTqt6DP+T77oR/pbH93YnjtEpra5Q9LURY7LW7sQW8kwaCwwtuTq
WW2iN6cTdygdE2hYe92Q1qiBe3mfHuSnZxt7xbSQ3GvUH37p43usJ1kR8Zk08GpQ
QXatozB0j4/17R4hd/9RkBuD+wTwYj1xF6WrR0i8sIINr6+uaFrP48ipUwIDAQAB
o3sweTAJBgNVHRMEAjAAMCwGCWGSAGG+EIBDQqFh1PcGVuU1NMIEdlbnVYXR1
ZCBZDZXJ0aWZpY2F0ZAdBgNVHQ4EFgQUh2YzFmF6jsq0unh7V1aKncWWgHYwHwYD
VR0jBBgwFoAUh2YzFmF6jsq0unh7V1aKncWWgHYwHwYDQYJKoZIhvcNAQELBQADggEB
AFaxXVkrRntuKcwfqHV30mXiHW0uc3Wcax+iYx1aDaoKJeINKLapFibxs7BVsk0
xc7nAXTQZtBN0w+EU/b1iY5EbXATRZwhkVD0sLfMyxjo17M4tPVdN1GMf1LUJA8f
Lgq0tpvLI0NsFqK13oSKDSg82T1dpFJEKJCYpiapyYdsJz/vCV+dC0CNB2TuM91A
R5gCEfgrVDPZN2nUE+YN7EYmscHFFXyNiSb3ldkv2TOM8BrcCBnrGBZRMKPA7r6G
ft2RYdWZv14ZuY1y4UzqxIuQzs51g+DJFIMhIeD4KJSQceYTypeM41i5DGID5Rwb
bN3DYEjUeCSOIjR4Mv5F7jY=
-----END CERTIFICATE-----
certificate_request_outstanding:no

```

lssystemip

lssystemip コマンドを使用して、各ポートに構成されたシステム管理 IP アドレスのリストを表示します。

構文

```

>> lssystemip [-nohdr] [-delim delimiter] [-filtervalue attribute=value]
               [-filtervalue?] [-port system_port] [system_id system_name]

```

パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースが区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

-filtervalue attribute=value

(オプション) 1 つ以上のフィルターのリストを指定します。フィルター属性値に一致する値をもつオブジェクトのみが表示されます。容量を指定する場合、単位も入力する必要があります。

注: フィルターによっては、コマンドの入力時にアスタリスク文字 (*) を使用できます。 コマンド・ライン・インターフェース (CLI) 使用時のワイルドカード文字の使用には、以下の規則が適用されます。

- ワイルドカード文字はアスタリスク (*) です。
- コマンドには最大 1 つのワイルドカードを含めることができます。

- ワイルドカードを使用するときは、次の例で示すように、フィルター項目を二重引用符 (") で囲む必要があります。

```
lssystemip -filtervalue "system_name=md"
```

-filtervalue?

(オプション) このビューに対して適用できるフィルターの一覧を表示します。**lssystemip** コマンドには、以下のフィルター属性が有効です。

- port_id
- system_name
- system_id

system_id | system_name

(必須) システムの名前または ID を指定します。

-port system_port

(必須) 変更を適用するシステム・ポート (1 または 2) を指定します。

説明

このコマンドは、各ポートに構成されたシステム管理管理 IP アドレスの一覧を表示します。

この表は、出力ビュー・データとして表示される可能性のある属性値を示しています。

表 59. lssystemip 出力

属性	可能な値
cluster_id	システムの ID を示します。
cluster_name	システムの名前を示します。
location	システム・ロケーションを示します。
port_id	ポートの ID を示します。
IP_address	インターネット・プロトコル・バージョン 4 (IPv4) アドレスを示します。
subnet_mask	IPv4 サブネット・マスクを示します。
gateway	IPv4 ゲートウェイを示します。
IP_address_6	インターネット・プロトコル・バージョン 6 (IPv6) アドレスを示します。
gateway_6	IPv6 ゲートウェイを示します。
prefix_6	IPv6 接頭部を示します。

簡略な呼び出し例

```
lssystemip -delim ,
```

簡略な結果出力

```
cluster_id,cluster_name,location,port_id,IP_address,subnet_mask,
gateway,IP_address_6,gateway_6,prefix_6
000002006CC0B71A,c11,local,1,192.168.1.2,DHCP,255.255.255.0,192.168.1.1,
2001:0db8:85a3:0000:0000:8a2e:0370:7334,2001:0db8:85a3:0000:0000:8a2e:0370:7334,
2001:0db8:85a3:0000:0000:8a2e:0370:7334,64
000002006CC0B71A,c11,local,2,192.168.1.2,DHCP,255.255.255.0,192.168.1.1,
2001:0db8:85a3:0000:0000:8a2e:0370:7334,2001:0db8:85a3:0000:0000:8a2e:0370:7334,
2001:0db8:85a3:0000:0000:8a2e:0370:7334,64
```

```
000002006CC0B7110,c12,remote,1,192.168.1.2,DHCP,255.255.255.0,192.168.1.1,
2001:0db8:85a3:0000:0000:8a2e:0370:7334,2001:0db8:85a3:0000:0000:8a2e:0370:7334,
2001:0db8:85a3:0000:0000:8a2e:0370:7334,64
000002006CC0B7110,c12,remote,2,192.168.1.2,DHCP,255.255.255.0,192.168.1.1,
2001:0db8:85a3:0000:0000:8a2e:0370:7334,2001:0db8:85a3:0000:0000:8a2e:0370:7334,
2001:0db8:85a3:0000:0000:8a2e:0370:7334,64
```

詳細な呼び出し例

```
lssystemip 000002006CC0B71A
```

詳細な結果出力

```
cluster_id 000002006CC0B71A
cluster_name c11
location local
port_id 1
IP_address 192.168.1.2
subnet_mask 255.255.255.0
gateway 192.168.1.1
IP_address_6 2001:0db8:85a3:0000:0000:8a2e:0370:7334
gateway_6 2001:0db8:85a3:0000:0000:8a2e:0370:7334
prefix_6 64

cluster_id 000002006CC0B71A
cluster_name c11
location local
port_id 2
IP_address 192.168.1.2
subnet_mask 255.255.255.0
gateway 192.168.1.1
IP_address_6 2001:0db8:85a3:0000:0000:8a2e:0370:7334
gateway_6 2001:0db8:85a3:0000:0000:8a2e:0370:7334
prefix_6 64
```

lssystemstats

lssystemstats コマンドは、システム内のすべてのノード統計の最新値を表示したり、システム内のすべてのノードにわたる選択可能な統計の指定されたサブセットについて、値の履歴を表示したりするために使用します。このコマンドは、使用可能な統計の指定されたサブセットの値の履歴を表示するためにも使用できます。

構文

```
►► lssystemstats [__nohdr] [__delim delimiter] [__filtervalue attribute=value]
[__filtervalue?] [__history stat_list] ◀◀
```

パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。 **-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。 **-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

-filtervalue attribute=value

(オプション) 1 つ以上のフィルターのリストを指定します。フィルター属性値に一致する値をもつオブジェクトのみが表示されます。

注: 一部のフィルターでは、コマンドの入力時にワイルドカードを使用できます。ワイルドカードの使用について、以下の規則が適用されます。

- ワイルドカード文字はアスタリスク (*) です。
- コマンドには最大 1 つのワイルドカードを含めることができます。
- ワイルドカードを使用する場合は、次のように、フィルター項目を二重引用符 (") で囲みます。

```
lssystemstats -filtervalue stat_name="io*"
```

-filtervalue?

(オプション) **-filtervalue attribute=value** パラメーターの有効なフィルター属性を表示します。

- stat_name

-history stat_list

最新のノード統計値、特定のノード統計値、またはすべてのノードの履歴データを指定します。

説明

このコマンドは、システム内のすべてのノードの一連の統計を返します。統計値は、各ノードから受け取ったサンプルを使用して決定されます。

注: 値は、該当する場合は最も近い整数に四捨五入されます (例えば、パーセントの場合は 1 から 99)。

この表は、出力ビュー・データとして表示される可能性のある属性値を示しています。

表 60. **lssystemstats** の属性値

属性	値
stat_current	統計フィールドの現行値。
stat_list	報告された統計のシステム履歴。
stat_name	統計フィールドの名前。
stat_peak	過去 5 分間の統計フィールドのピーク値。
stat_peak_time	ピークが発生した時刻。
sample_time	サンプルが発生した時刻。
stat_value	エボック間隔の統計値。

要確認: フィルタリングは、簡略ビューを使用する **stat_name** フィールドでサポートされます。

次の表は、**stat_name** 属性に対して表示される値に適用可能な値を示しています。

表 61. Stat_name フィールドの値

値	説明
compression_cpu_pc	圧縮に使用される割り振り済み CPU 容量のパーセンテージを表示します。
cpu_pc	システムに使用される割り振り済み CPU 容量のパーセンテージを表示します。
fc_mb	システム上のファイバー・チャネル・トラフィックで転送された 1 秒当たりの合計メガバイト数 (MBps) を表示します。この値には、ホスト入出力と、システム内の通信に使用されたすべての帯域幅が含まれます。
fc_io	システム上のファイバー・チャネル・トラフィックで転送された 1 秒当たりの入出力 (I/O) 操作の合計を表示します。この値には、ホスト入出力と、システム内の通信に使用されたすべての帯域幅が含まれます。
sas_mb	システム上のシリアル接続 SCSI (SAS) トラフィックで転送された 1 秒当たりの合計メガバイト数 (MBps) を表示します。この値には、ホスト入出力と、バックグラウンド RAID アクティビティに使用された帯域幅が含まれます。
sas_io	システム上の SAS トラフィックで転送された 1 秒当たりの入出力操作の合計を表示します。この値には、ホスト入出力と、バックグラウンド RAID アクティビティに使用された帯域幅が含まれます。
iscsi_mb	システム上の iSCSI トラフィックで転送された 1 秒当たりの合計メガバイト数 (MBps) を表示します。
iscsi_io	システム上の iSCSI トラフィックで転送された 1 秒当たりの入出力操作の合計を表示します。
write_cache_pc	ノードの書き込みキャッシュ使用率のパーセンテージを表示します。
total_cache_pc	ノードの書き込みキャッシュと読み取りキャッシュの両方の使用率の合計パーセンテージを表示します。
vdisk_mb	データの抽出期間中にボリュームへの読み取り操作と書き込み操作で転送された 1 秒当たりの平均メガバイト数 (MBps) を表示します。 注: 書き込み操作の値のみが表示されます。
vdisk_io	データの抽出期間中にボリュームへの読み取り操作と書き込み操作で転送された 1 秒当たりの入出力操作の平均数を表示します。
vdisk_ms	データの抽出期間中にシステムがボリュームへの読み取り要求と書き込み要求に応答するのにかかる平均時間をミリ秒単位で表示します。
mdisk_mb	データの抽出期間中に MDisk への読み取り操作と書き込み操作で転送された 1 秒当たりの平均メガバイト数 (MBps) を表示します。
mdisk_io	データの抽出期間中に MDisk への読み取り操作と書き込み操作で転送された 1 秒当たりの入出力操作の平均数を表示します。
mdisk_ms	データの抽出期間中にシステムが MDisk への読み取り要求と書き込み要求に応答するのにかかる平均時間をミリ秒単位で表示します。
drive_mb	データの抽出期間中にドライブへの読み取り操作と書き込み操作で転送された 1 秒当たりの平均メガバイト数 (MBps) を表示します。
drive_io	データの抽出期間中にドライブへの読み取り操作と書き込み操作で転送された 1 秒当たりの入出力操作の平均数を表示します。
drive_ms	データの抽出期間中にシステムがドライブへの読み取り要求と書き込み要求に応答するのにかかる平均時間をミリ秒単位で表示します。
vdisk_w_mb	データの抽出期間中にボリュームへの読み取り操作と書き込み操作で転送された 1 秒当たりの平均メガバイト数 (MBps) を表示します。
vdisk_w_io	データの抽出期間中にボリュームへの書き込み操作で転送された 1 秒当たりの入出力操作の平均数を表示します。

表 61. Stat_name フィールドの値 (続き)

値	説明
vdisk_w_ms	データの抽出期間中にシステムがボリュームへの書き込み要求に応答するのにかかる平均時間をミリ秒単位で表示します。
mdisk_w_mb	データの抽出期間中に MDisk への書き込み操作で転送された 1 秒当たりの平均メガバイト数 (MBps) を表示します。
mdisk_w_io	データの抽出期間中に MDisk への書き込み操作で転送された 1 秒当たりの入出力操作の平均数を表示します。
mdisk_w_ms	データの抽出期間中にシステムが MDisk への書き込み要求に応答するのにかかる平均時間をミリ秒単位で表示します。
drive_w_mb	データの抽出期間中にドライブへの書き込み操作で転送された 1 秒当たりの平均メガバイト数 (MBps) を表示します。
drive_w_io	データの抽出期間中にドライブへの書き込み操作で転送された 1 秒当たりの入出力操作の平均数を表示します。
drive_w_ms	データの抽出期間中にシステムがドライブへの書き込み要求に応答するのにかかる平均時間をミリ秒単位で表示します。
vdisk_r_mb	データの抽出期間中にボリュームへの読み取り操作で転送された 1 秒当たりの平均メガバイト数 (MBps) を表示します。
vdisk_r_io	データの抽出期間中にボリュームへの読み取り操作で転送された 1 秒当たりの入出力操作の平均数を表示します。
vdisk_r_ms	データの抽出期間中にシステムがボリュームへの読み取り要求に応答するのにかかる平均時間をミリ秒単位で表示します。
mdisk_r_mb	データの抽出期間中に MDisk への読み取り操作で転送された 1 秒当たりの平均メガバイト数 (MBps) を表示します。
mdisk_r_io	データの抽出期間中に MDisk への読み取り操作で転送された 1 秒当たりの入出力操作の平均数を表示します。
mdisk_r_ms	データの抽出期間中にシステムが MDisk への読み取り要求に応答するのにかかる平均時間をミリ秒単位で表示します。
drive_r_mb	データの抽出期間中にドライブへの読み取り操作で転送された 1 秒当たりの平均メガバイト数 (MBps) を表示します。
drive_r_io	データの抽出期間中にドライブへの読み取り操作で転送された 1 秒当たりの入出力操作の平均数を表示します。
drive_r_ms	データの抽出期間中にシステムがドライブへの読み取り要求に応答するのにかかる平均時間をミリ秒単位で表示します。
iplink_mb	データの抽出期間中に IP 協力関係を介して 1 秒当たりに転送することを要求される平均メガバイト数 (MBps) を表示します。この値は、データの何らかの圧縮が行われる前に計算されます。この値には iSCSI ホスト入出力 (I/O) 操作は含まれません。
iplink_comp_mb	データの抽出期間中に、IP 複製リンクを介して転送された 1 秒当たりの平均圧縮メガバイト数 (MBps) を表示します。この値は、データの何らかの圧縮が行われた後に計算されます。この値には iSCSI ホスト入出力操作は含まれません。 注: 圧縮が無効に設定される場合は、代わりに iplink_mb stats ID 値が表示されます。
cloud_up_mb	データの抽出期間中にクラウド・アカウントへのアップロード操作で転送された 1 秒当たりの平均メガバイト数 (MBps) を表示します。
cloud_up_ms	データの抽出期間中にシステムがクラウド・アカウントへのアップロード要求に応答するのにかかる平均時間 (ミリ秒単位) を表示します。

表 61. Stat_name フィールドの値 (続き)

値	説明
cloud_down_mb	データの抽出期間中にクラウド・アカウントへのダウンロード操作で転送された 1 秒当たりの平均メガバイト数 (MBps) を表示します。
cloud_down_ms	データの抽出期間中にシステムがクラウド・アカウントへのダウンロード要求に応答するのにかかる平均時間 (ミリ秒単位) を表示します。
iser_io	システム上の iSER トラフィックで転送された 1 秒当たりの入出力操作の合計を表示します。
iser_mb	システム上の iSER トラフィックで転送された 1 秒当たりの合計メガバイト数 (MBps) を表示します。

システム要約の呼び出し例

```
lssystemstats
```

結果出力:

stat_name	stat_current	stat_peak	stat_peak_time
cpu_pc	5	6	111123104304
fc_mb	321	327	111123104129
fc_io	2167	2368	111123103904
sas_mb	438	534	111123104104
sas_io	5784	7738	111123104314
iscsi_mb	0	0	111123104359
iscsi_io	0	0	111123104359
write_cache_pc	0	0	111123104359
total_cache_pc	0	0	111123104359
vdisk_mb	321	326	111123104129
vdisk_io	2070	2276	111123103904
vdisk_ms	34	52	111123103954
mdisk_mb	320	329	111123104029
mdisk_io	3135	3340	111123103904
mdisk_ms	15	24	111123104314
drive_mb	440	534	111123104104
drive_io	5765	6572	111123104104
drive_ms	14	21	111123104314
vdisk_r_mb	174	178	111123104324
vdisk_r_io	1064	1180	111123103904
vdisk_r_ms	31	53	111123103954
vdisk_w_mb	146	159	111123104129
vdisk_w_io	1006	1160	111123104129
vdisk_w_ms	38	54	111123104314
mdisk_r_mb	172	177	111123104259
mdisk_r_io	2054	2184	111123103904
mdisk_r_ms	11	18	111123103954
mdisk_w_mb	146	160	111123104129
mdisk_w_io	1081	1229	111123104129
mdisk_w_ms	25	38	111123104314
drive_r_mb	207	356	111123104329
drive_r_io	2940	3952	111123104104
drive_r_ms	11	18	111123104314
drive_w_mb	231	250	111123104129
drive_w_io	2825	3156	111123104129
drive_w_ms	16	24	111123104314
iplink_mb	0	1	130711190446
iplink_io	0	10	130711190446
iplink_comp_mb	0	250	151014133723
cloud_up_mb	0	0	161118051715
cloud_up_ms	0	0	161118051715
cloud_down_mb	0	0	161118051715
cloud_down_ms	0	0	161118051715

フィルタリングされたシステム要約の呼び出し例

```
lssystemstats -filtervalue stat_name=cpu_pc:stat_name=fc_mb -delim :
```

結果出力:

```
The filtered system summary output:  
stat_name:stat_current:stat_peak:stat_peak_time  
cpu_pc:5:7:111123104547  
fc_mb:319:339:111123104517
```

履歴ビューに基づくシステム要約の呼び出し例

```
lssystemstats -history fc_io
```

履歴システム要約の結果の部分出力例:

sample_time	stat_name	stat_value
111123104224	fc_io	2120
111123104229	fc_io	2102
111123104234	fc_io	2041
111123104239	fc_io	2211
111123104244	fc_io	2204
111123104249	fc_io	2046
111123104254	fc_io	1997
111123104259	fc_io	2081
111123104304	fc_io	2123
111123104309	fc_io	2030
111123104314	fc_io	1754
111123104319	fc_io	1640
111123104324	fc_io	1759
111123104329	fc_io	1638
111123104334	fc_io	1804
111123104339	fc_io	2011
111123104344	fc_io	2028
111123104349	fc_io	2171
111123104354	fc_io	2055
111123104359	fc_io	2167
111123104404	fc_io	2140
111123104409	fc_io	2111

lstargetportfc

lstargetportfc コマンドを使用して、ファイバー・チャネル (FC) ゾーニングのセットアップに必要なワールド・ワイド・ポート名 (WWPN) のリストを生成し、ホスト入出力ポートの現在のフェイルオーバー状況を表示します。

構文

```
▶▶—lstargetportfc—┐┌_filtervalue—attribute=value┐┌_nohdr┐┌_delim— delimiter┐┐  
┐┌_filtervalue?┐┐
```

パラメーター

-filtervalue attribute=value

(オプション) 1 つ以上のフィルターのリストを指定します。フィルター属性値に一致する値をもつオブジェクトのみが戻されます。容量を指定する場合、単位も入力する必要があります。

- 注: 一部のフィルターでは、コマンドの入力時にワイルドカードを使用できます。 CLI の使用時には、ワイルドカード文字の使用について以下の規則が適用されます。
- ワイルドカード文字はアスタリスク (*) で、これは、ストリング内の先頭文字または最後の文字であることが必要です。
 - コマンドには最大 1 つのワイルドカードを含めることができます。
 - ワイルドカードを使用する場合は、次のように、フィルター項目を二重引用符 (") で囲みます。

-nohdr
(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: データが表示されない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter
(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

-filtervalue?
(オプション) **ls targetportfc** コマンドに有効なフィルター属性を表示します。

- port_id
- owning_node_id
- current_node_id
- host_io_permitted
- virtualized
- protocol

説明

このコマンドでは、ファイバー・チャネル (FC) ゾーニングのセットアップに必要なワールド・ワイド・ポート名 (WWPN) のリストを生成します。また、このコマンドでは、ホスト入出力ポートの現在のフェイルオーバー状況も表示します。

この表は、出力ビュー・データとして表示される可能性のある属性値を示しています。

表 62. **ls targetportfc** の出力

属性	説明
id	ポートの ID を示します。
WWPN	ポートの WWPN を示します。この値は 16 進数です。
WWNN	ポートのワールド・ワイド・ノード名 (WWNN) を示します。この値は 16 進数です。
port_id	システムのポート ID を示します。この値は、 lsportfc の port_id フィールドと同じです。

表 62. `lstargetportfc` の出力 (続き)

属性	説明
<code>owning_node_id</code>	ポートを所有するノードの ID を示します。 注: このノードは、ポートがオンラインかオフラインかに関係なく、オフラインにすることができます。
<code>current_node_id</code>	このポートがアクティブになっているノードの ID を示します。どのノードでもポートがアクティブでない場合、この値はブランクになります。
<code>nportid</code>	<code>nportid</code> の 16 進値を示します。
<code>host_io_permitted</code>	ポートでホスト入出力操作を実行できるかどうかを示します。値は <code>yes</code> および <code>no</code> です。
<code>virtualized</code>	これが仮想化ポートかどうかを示します。この値は <code>yes</code> と <code>no</code> です (<code>no</code> は、このポートが所有側ノード以外のノードではオンラインになることができないことを示します)。
<code>protocol</code>	ポートでサポートされるプロトコルを示します。値は、 scsi および nvme です。 注: 一部のファイバー・チャネル・アダプターおよびプラットフォームは、NVMe over Fibre Channel をサポートしていません。

呼び出し例

次の例は、`protocol` フィールドのある簡略出力を示しています。

```
lstargetportfc
```

詳細な結果出力

id	WWPN	WWNN	port_id	owning_node_id	current_node_id	nportid	host_io_permitted	virtualized	protocol
1	500507680B21C5C6	500507680B00C5C6	1	1	1	071100	no	no	scsi
2	500507680B25C5C6	500507680B00C5C6	1	1	1	071102	yes	yes	scsi
3	500507680B29C5C6	500507680B00C5C6	1	1	1	071101	yes	yes	nvme
4	500507680B22C5C6	500507680B00C5C6	2	1	1	071500	no	no	scsi
5	500507680B26C5C6	500507680B00C5C6	2	1	1	071502	yes	yes	scsi
6	500507680B2AC5C6	500507680B00C5C6	2	1	1	071501	yes	yes	nvme
49	500507680B21C5C7	500507680B00C5C7	1	2	2	071400	no	no	scsi
50	500507680B25C5C7	500507680B00C5C7	1	2	2	071401	yes	yes	scsi
51	500507680B29C5C7	500507680B00C5C7	1	2	2	071402	yes	yes	nvme
52	500507680B22C5C7	500507680B00C5C7	2	2	2	070900	no	no	scsi
53	500507680B26C5C7	500507680B00C5C7	2	2	2	070901	yes	yes	scsi
54	500507680B2AC5C7	500507680B00C5C7	2	2	2	070902	yes	yes	nvme

呼び出し例

次の例は、`protocol` フィールドのある完全出力を示しています。

```
lstargetportfc 6
```

詳細な結果出力

```
id 6
WWPN 500507680B2AC5C6
WWNN 500507680B00C5C6
port_id 2
owning_node_id 1
current_node_id 1
nportid 071501
host_io_permitted yes
virtualized yes
protocol nvme
```

satask mkcluster

mkcluster コマンドは、新規システムを作成するために使用します。

構文

```
▶▶ mkcluster --clusterip --ipv4_ip --gw --ipv4_gw --mask --ipv4_mask -----▶▶
└─name cluster_name┐ └panel_name┐
▶▶ mkcluster --clusterip_6 --ipv6_ip --gw_6 --ipv6_gw --prefix_6 --ipv6_subnet -----▶▶
└─name cluster_name┐ └panel_name┐
```

パラメーター

-clusterip *ipv4_ip*

(オプション) システムのイーサネット・ポート 1 のインターネット・プロトコル・バージョン 4 (IPv4) アドレス。

-gw *ipv4_gw*

(オプション) システムのイーサネット・ポート 1 の IPv4 ゲートウェイ。

-mask *ipv4_mask*

(オプション) システムのイーサネット・ポート 1 の IPv4 サブネット。

-clusterip_6 *ipv6_ip*

(オプション) システムのイーサネット・ポート 1 のインターネット・プロトコル・バージョン 6 (IPv6) アドレス。

-gw_6 *ipv6_gw*

(オプション) システムのイーサネット・ポート 1 の IPv6 ゲートウェイ。

-prefix_6 *ipv6_subnet*

(オプション) システムのイーサネット・ポート 1 の IPv6 接頭部。

-name *cluster_name*

(オプション) 新規システムの名前。

panel_name

(オプション) 保守対象のノードを識別します。

注: *panel_name* が指定されない場合、このコマンドはコマンドが実行されるノードに適用されます。

要確認: 次のいずれかを指定する必要があります。

- IPv4 システム IP、ゲートウェイ、およびサブネット
- IPv6 システム IP、ゲートウェイ、および接頭部

説明

このコマンドは、新規システムを作成します。

特定の **-clusterip**、**-gw**、および **-mask** パラメーターを使用する呼び出し例

```
satask mkcluster -clusterip 192.168.1.2 -gw 192.168.1.1 -mask 255.255.255.0
```

結果出力:

No feedback

mkcluster (非推奨)

mkcluster システム・コマンドは推奨されません。**satask mkcluster** コマンドは、新規システムを作成するために使用します。

mkquorumapp

mkquorumapp コマンドは、クォーラムに使用する Java™ アプリケーションを生成するために使用します。

構文

```
▶▶ mkquorumapp [ --ip_6 ] [ --nometadata ] ▶▶
```

パラメーター

-ip_6

(オプション) クォーラム・アプリケーションが IPv6 のサービス・アドレスを使用してノードに接続することを指定します。このパラメーターが指定されない場合、ノードに接続するために IPv4 が使用されます。

-nometadata

(オプション) このパラメーターは、IP クォーラム・アプリケーションによるノード・リカバリー操作の構成データを格納をするメタデータが必要ない場合に使用します。

説明

このコマンドは、クォーラムに使用する Java アプリケーションを生成します。

呼び出し例

次の例では、IPv4 ネットワーク上の IP クォーラムに使用するファイル `/dumps/ip_quorum.jar` を作成します。

```
mkquorumapp
```

詳細な結果出力

No feedback

呼び出し例

次の例では、IPv6 ネットワーク上の IP クォーラムに使用するファイル `/dumps/ip_quorum.jar` を作成します。

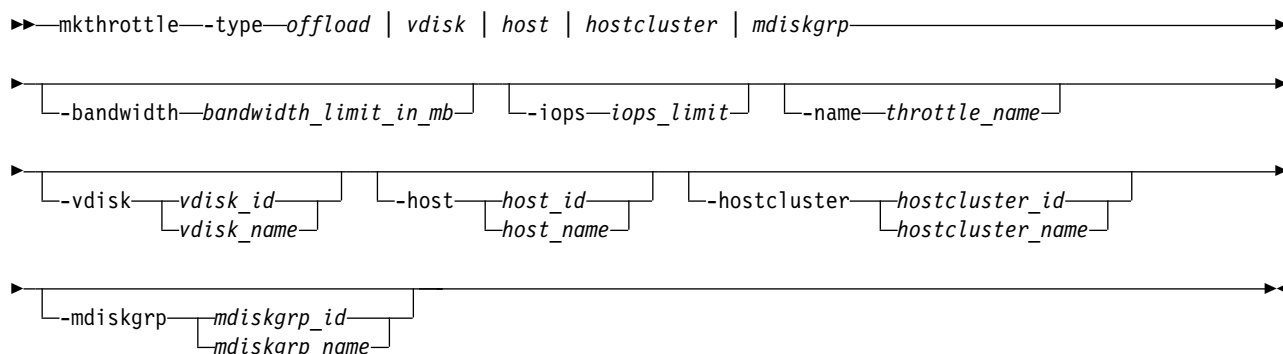
```
mkquorumapp -ip_6
```

詳細な結果出力

mkthrottle

mkthrottle コマンドは、新規スロットル・オブジェクトを作成し、それをオブジェクト (ボリュームなど) に関連付けるために使用します。オフロード入出力スロットル (単一のクラスター化システムのスロットル) も作成できます。

構文



パラメーター

-type *offload* | *vdisk* | *host* | *hostcluster* | *mdiskgrp*

(必須) スロットルのタイプ (*offload* または *vdisk*) を指定します。

-bandwidth *bandwidth_limit_in_mb*

(オプション) 帯域幅を MBps で指定します。これは 0 から 268435456 までの数値でなければなりません。

-iops *iops_limit*

(オプション) 入出力操作の制限を指定します。これは 0 から 33554432 までの数値でなければなりません。

-name *throttle_name*

(オプション) スロットル・オブジェクトの名前を指定します。この値は、最大長 63 文字の英数字ストリングでなければなりません。

-vdisk *vdisk_id* | *vdisk_name*

(オプション) スロットルするボリュームの ID または名前を指定します。この値は、数値ストリングまたは英数字ストリングでなければなりません。

注: **-type** *vdisk* を指定するときは、このキーワードを指定する必要があります。

このパラメーターは、ボリュームのスロットルでは必須ですが、オフロード・スロットルには使用できません。

-host *host_id* | *host_name*

(オプション) スロットルするホスト ID または名前を指定します。

-hostcluster *hostcluster_id* | *hostcluster_name*

(オプション) スロットルするホスト・クラスター ID または名前を指定します。

-mdiskgrp *mdiskgrp_id* | *mdiskgrp_name*

(オプション) スロットルする MDisk グループ (ストレージ・プール) または名前を指定します。これは、親ストレージ・プールまたは子ストレージ・プールに適用されます。

説明

このコマンドは、新規スロットル・オブジェクトを作成し、それをオブジェクト (ボリュームなど) に関連付けます。

注:

- ホストが、定義済みのホスト・クラスター・スロットル・オブジェクトを既に持っているホスト・クラスターの一部である場合、そのホストにスロットル・オブジェクトを定義することはできません。
- ホスト・クラスターにスロットル・オブジェクトが定義されていない場合、そのメンバー・ホストは個別に定義されたホスト・スロットルを持つことができます。
- 子プールおよび親プールのストレージ・プール・スロットル・オブジェクトは、相互に無関係に機能します。
- ボリュームに複数のコピーがある場合、スロットルは 1 次コピーにサービスを提供するストレージ・プールに対して行われます。ミラーリングされたボリュームまたは拡張クラスター実装の一部である 2 次プールには、スロットルは適用できません。
-

ボリューム **vdisk0** に対して、**10000 IOP** のボリューム・スロットル、および **500 MBps** の帯域幅の制限を作成するための呼び出し例

```
mkthrottle -type vdisk -iops 10000 -bandwidth 500 -vdisk vdisk0
```

詳細な結果出力

No feedback

500 MBps の帯域幅の制限を指定してオフロード入出力スロットルを作成するための呼び出し例

```
mkthrottle -type offload -bandwidth 500
```

詳細な結果出力

No feedback

100 MBps の帯域幅の制限を指定してホストを作成するための呼び出し例

```
mkthrottle -type host -bandwidth 100 -host host_Win2012SP2
```

詳細な結果出力

No feedback

3000 MBps の帯域幅の制限を指定してホスト・クラスターを作成するための呼び出し例

```
mkthrottle -type hostcluster -bandwidth 3000 -hostcluster 0
```

詳細な結果出力

No feedback

4000 MBps の帯域幅の制限を指定して MDisk グループを作成するための呼び出し例

```
mkthrottle -type mdiskgrp -bandwidth 4000 -mdiskgrp 0
```

詳細な結果出力

No feedback

ping

ping コマンドを使用して、指定された IP アドレスを使用してコマンドが実行されるノードから、指定された IP アドレスにアクセス可能であるかどうかを検査することにより、IP 構成問題を診断します。

構文

```
➡ ping [-srcip4 source_ipv4_address destination_ipv4_address] [-srcip6 source_ipv6_address destination_ipv6_address] ➡
```

パラメーター

-srcip4 *source_ipv4_address destination_ipv4_address*

(**-srcip6** が指定されない場合は必須) ping パケットを送信する IPv4 アドレスを指定します。この IPv4 アドレスは、コマンドが発行されるノード上のポートに既にバインドされている必要があります。このパラメーターを指定しない場合は、**srcip6**を指定する必要があります。

-srcip6 *source_ipv6_address destination_ipv6_address*

(**-srcip4** が指定されない場合は必須) ping パケットを送信する IPv6 アドレスを指定します。この IPv6 アドレスは、コマンドが発行されるノード上のポートに既にバインドされている必要があります。このパラメーターを指定しない場合は、**srcip4**を指定する必要があります。

説明

このコマンドは、指定の IP アドレスを使用してコマンドが実行されるノードから指定の IP アドレスにアクセス可能であるかどうかを検査します。

どのノードでも、サービス・アシスタントにログオンしている場合には、このコマンドを使用して、そのノード上の任意のポートから ping します。

呼び出し例

```
ping -srcip4 192.168.1.51 192.168.1.30
```

結果出力

```
PING 192.168.1.51 (192.168.1.51)PING 9.20.136.11 (9.20.136.11) 56(84) bytes of data.  
64 bytes from 192.168.1.51: icmp_seq=1 ttl=249 time=0.690 ms  
64 bytes from 192.168.1.51: icmp_seq=2 ttl=249 time=0.382 ms  
64 bytes from 192.168.1.51: icmp_seq=3 ttl=249 time=0.311 ms  
  
PING 192.168.1.30 (192.168.1.30)PING 9.20.136.11 (9.20.136.11) 56(84) bytes of data.  
64 bytes from 192.168.1.30: icmp_seq=1 ttl=249 time=0.690 ms  
64 bytes from 192.168.1.30: icmp_seq=2 ttl=249 time=0.382 ms  
64 bytes from 192.168.1.30: icmp_seq=3 ttl=249 time=0.311 ms
```

rmiscsistorageport

rmiscsistorageport コマンドを使用して、システム・ノードとバックエンド Internet Small Computer Systems Interface (iSCSI) ターゲットの間の確立済み iSCSI セッションを除去します。

構文

```
▶▶—rmiscsistorageport—lsiscsistorageport_row_id————▶▶
```

パラメーター

lsiscsistorageport_row_id

(必須) **lsiscsistorageport** コマンドの出力内の選択された行の行 ID を指定します。

説明

このコマンドを使用して、**addiscsistorageport** を指定した後に、確立されたパス・グループ (個々のパスではなく) を除去します。

このコマンドを指定する前に、依存関係をすべて除去しておく必要があります。(lsiscsistorageport を指定した後に) リストされるセッションの ID を使用して、除去する必要があるセッションを識別します。

詳細な呼び出し例

最初に、ディスカバリーするために **addiscsistorageport** を指定し、追加されたセッションを表示するために **lsiscsistorageport** を指定します。次に、**rmiscsistorageport** を指定して、ビュー ID 0 で示されるセッションを削除します。ディスカバリーやセッション確立には *tgt_user_name* または *target_chap* はいずれも不要です。

```
rmiscsistorageport 0
```

以下の詳細な出力が表示されます。

No feedback

rmnode (SVC) / rmnodecanister (Storwize ファミリー製品)

rmnode / **rmnodecanister** コマンドは、ノードをクラスター化システムから削除します。このコマンドは、クラスター化システム作成後であればいつでも使用できます。

構文

```
▶▶—rmnode—|rmnodecanister—[-force]—-deactivatespare—[object_id—object_name]————▶▶
```

パラメーター

-force

(オプション) このコマンドが実行する検査を指定変更します。このパラメーターで指定変更される検査は次の 2 つです。

- コマンドの実行の結果、ボリュームがオフラインになる場合は、**force** パラメーターが使用されていない限りコマンドは失敗します。

- 除去されるノードまたはノード・キャニスター内のみに含まれているデータが書き込みキャッシュに書き込まれていないため、コマンドの実行の結果、データの消失が起こる場合は、**force** パラメーターが使用されていない限りコマンドは失敗します。

ボリュームがオフラインになるエラーの結果に対して **force** パラメーターを使用すると、ノードまたはノード・キャニスターが強制的に除去され、書き込みキャッシュのデータが消失するリスクを犯すことになります。**force** パラメーターは常に注意して使用してください。

-deactivatespare

(オプション) (このノードの) スペア・ノードを非アクティブ化する必要があることを指定します。

重要: スペア・ノードがアクティブな状態でオフライン・ノードを除去しないでください。

object_id | object_name

(必須) 変更するオブジェクトの名前または ID を指定します。パラメーターの後に指定する変数は、次のいずれかです。

- そのオブジェクトをクラスター化システムに追加したときに割り当てたノード名。
- ノードに割り当てられたオブジェクト ID (ワールド・ワイド・ノード名ではない)。

説明

このコマンドは、ノードまたはノード・キャニスターをクラスター化システムから除去します。これにより、そのノードまたはノード・キャニスターは、このクラスター化システムまたは別のシステムに再び追加されるための候補になります。ノードまたはノード・キャニスターが削除された後、入出力グループ内の他方のノードは、別のノードまたはノード・キャニスターが入出力グループに再び追加されるまで、ライトスルー・モードになります。

重要: ノードに対して構成済みのハードウェアを削除するために **rmnode** コマンドを実行すると、次のようになります。

- (そのノードを介した) Small Computer System Interface-3 (SCSI-3) の予約が削除されます。
- (そのノードを介した) Small Computer System Interface-3 (SCSI-3) の登録が削除されます。

デフォルトでは、**rmnode** / **rmnodecanister** コマンドは、ノードまたはノード・キャニスターがオフラインになる前に、指定されたノード上のキャッシュをフラッシュします。システムの機能が既に低下している場合 (例えば、入出力グループ内の両方のノードがオンラインで、入出力グループ内の仮想ディスクが劣化している場合) など、状況によっては、システムは、キャッシュ・データをもつ唯一のノードまたはノード・キャニスターを削除した結果としてデータ損失が起こることがないようにします。

入出力グループ内の他方のノードまたはノード・キャニスターで障害が生じた場合にデータ損失を防ぐために、ノードまたはノード・キャニスターの削除前にキャッシュがフラッシュされます。

キャッシュをフラッシュせずに、または確実にデータ損失が起こらないようにせずに、指定されたノードまたはノード・キャニスターをただちにオフラインにするには、**-force** パラメーターを指定した **rmnode** / **rmnodecanister** コマンドを実行します。

前提条件:

rmnode / **rmnodecanister** コマンドを発行する前に、次のタスクを実行し、データへのアクセスを失わないように、下記の「重要」注意事項をお読みください。

重要:

1. クラスター内の最後のノードを除去すると、クラスター化システムは破棄されます。クラスター化システム内の最後のノードまたはノード・キャニスターを削除する前に、クラスター化システムを破棄してよいことを確認してください。
2. 単一のノードまたはノード・キャニスターを除去するときに、入出力グループ内の残りのノードまたはノード・キャニスターがオンラインになっている場合、残りのノードまたはノード・キャニスターで障害が発生すると、データが **Single Point of Failure** にさらされる危険性があります。
3. 該当のノードまたはノード・キャニスターの入出力グループ内のキャッシュが、そのノードまたはノード・キャニスターの除去前にフラッシュされるため、このコマンドが完了するのに若干の時間がかかることがあります。 **-force** パラメーターを使用すると、キャッシュはフラッシュされず、コマンドはより迅速に完了します。ただし、削除されるノードまたはノード・キャニスターが入出力グループ内の最後のノードまたはノード・キャニスターである場合は、 **-force** オプションを使用すると、そのノードまたはノード・キャニスターの書き込みキャッシュはフラッシュされるのではなく破棄されるので、データ損失が生じる可能性があります。 **-force** オプションは注意して使用する必要があります。
4. 入出力グループ内の両方のノードまたはノード・キャニスターがオンラインで、ボリュームがノードまたはノード・キャニスターの削除前に既に劣化している場合は、ボリュームの冗長度が既に低下しており、 **-force** オプションを使用するとデータ・アクセスの逸失およびデータの損失が起こることがあります。

注:

1. 構成ノードまたはノード・キャニスターを除去する場合、 **rmnode** / **rmnodecanister** コマンドを使用すると、構成ノードまたはノード・キャニスターがクラスター化システム内の別のノードまたはノード・キャニスターに移動されます。このプロセスには少し時間 (通常、1 分未満) を要することがあります。クラスター化システムの IP アドレスは未変更のままですが、構成ノードまたはノード・キャニスターに接続されているいずれかの SSH クライアントが接続の再確立を必要とする場合があります。管理 GUIは、新しい構成ノードまたはノード・キャニスターに透過的に再接続します。
2. これがクラスター化システム内の最後のノードまたはノード・キャニスターである場合、または現在、構成ノードとして割り当てられている場合、システムへのすべての接続が失われます。クラスター化システム内の最後のノードまたはノード・キャニスターが削除されると、ユーザー・インターフェースおよびオープンしている CLI セッションは失われます。ノードまたはノード・キャニスターが削除される前に完了しないコマンドがあると、タイムアウトになります。

rmnode の呼び出し例

```
rmnode 1
```

結果出力:

No feedback

rmnodecanister の呼び出し例

```
rmnodecanister 1
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

```
rmnode -deactivatespare
```

結果出力:

No feedback

rmportip

rmportip コマンドは、ノードのイーサネット・ポートから Internet Small Computer System Interface (iSCSI) インターネット・プロトコル (IP) アドレスを削除するために使用します。

構文

```
▶▶rmportip [failover] [-ip_6] --node [node_name | node_id] port_id▶▶
```

パラメーター

-failover

(オプション) 指定したポートのフェイルオーバー IP アドレス情報が削除されることを指定します。

-ip_6

(オプション) 指定したポートのインターネット・プロトコル・バージョン 6 (IPv6) アドレスが削除されることを指定します。このパラメーターが使用されない場合、インターネット・プロトコル・バージョン 4 (IPv4) アドレスがデフォルトで削除されます。

-node node_name | node_id

(必須) IP アドレスを削除するイーサネット・ポートを持つノードを指定します。

port_id

(必須) 変更を適用するポート (1、2、3、または 4) を指定します。

説明

このコマンドは、ノードのイーサネット・ポートから IPv4 または IPv6 アドレスを削除します。

ソース・イーサネット・ポートから IP を構成解除する前に、システムは、選択されたポートからいずれかのバックエンド iSCSI コントローラーに対して確立されたセッションがあるかどうかをチェックします。ポートの構成解除を試みる前に、コマンドを使用して、バックエンド iSCSI コントローラーとのセッションを除去する必要があります。ポートの最後の IP (IPv4 または IPv6) アドレスが削除されると、iSCSI ポートに関連付けられているホスト・ポート・グループ ID が削除されます。

IPv4 の呼び出し例

```
rmportip -node 1 1
```

結果出力:

No feedback

IPv6 の呼び出し例

```
rmportip -node 1 -ip_6 2
```

結果出力:

No feedback

rmthrottle

rmthrottle コマンドを使用して、ボリュームに関連付けられているスロットル・オブジェクトを除去します。

構文

```
▶▶—rmthrottle—throttle_id—throttle_name—▶▶
```

パラメーター

throttle_id | *throttle_name*

(必須) スロットル・オブジェクトの ID または名前を指定します。この値は、最大長 63 文字の数値文字列または英数字文字列でなければなりません。

説明

このコマンドでは、指定されたボリュームに関連付けられているスロットル・オブジェクトを削除します。

ID が 2 のスロットル・オブジェクトを削除するための呼び出し例

```
rmthrottle 2
```

詳細な結果出力

No feedback

名前が **throttle_vdisk2** のスロットル・オブジェクトを削除するための呼び出し例

```
rmthrottle throttle_vdisk2
```

詳細な結果出力

No feedback

setclustertime (廃止)

重要: **setclustertime** コマンドは廃止されました。代わりに、**setsystemtime** コマンドを使用してください。

setsystemtime

setsystemtime コマンドは、システムの時刻を設定するために使用します。

構文

```
▶▶—setsystemtime—-time—time_value—▶▶
```

パラメーター

-time *time_value*

(必須) システムを設定する時刻を指定します。この値は、次の形式で指定する必要があります (ここで、M は月、D は日、H は時、m は分、Y は年です)。

MMDDHHmmYYYY

説明

このコマンドは、システムの時刻を設定します。

呼び出し例

```
setsystemtime -time 040509142003
```

結果出力

No feedback

setpwdreset

setpwdreset コマンドは、ノードのパスワード・リセット機能の状況を表示し変更するために使用します。

構文

```
▶▶ setpwdreset --disable --enable --show ▶▶
```

パラメーター

-disable

フロント・パネル・メニュー・システムから利用できるパスワードのリセット機能を無効にします。

-enable

フロント・パネル・メニュー・システムから利用できるパスワードのリセット機能を有効にします。

-show

パスワードのリセット機能の状況 (enabled または disabled) を表示します。

説明

システムは、システムのスーパーユーザー・パスワードをデフォルト値にリセットするオプションを提供します。フロント・パネル・メニュー・システムを使用します。

システムのスーパーユーザー・パスワードを忘れた場合、このコマンドを使用してシステムにアクセスすることができます。この機能を有効のままにする場合は、システム・ハードウェアへの適切な物理的セキュリティを確保する必要があります。

この機能の状況を確認または変更できます。

呼び出し例

```
setpwdreset -show
```

結果出力:

```
Password status: [1]
```

この出力は、フロント・パネル・メニュー・システムから利用できるパスワードまたはリセット機能が有効であることを意味します。パスワードの状況が [0] の場合、この機能は無効です。

settimezone

settimezone コマンドは、システムの時間帯を設定するために使用します。

構文

```
▶▶—settimezone—-timezone—timezone_arg————▶▶
```

パラメーター

-timezone *timezone_arg*

システムのために設定する時間帯を指定します。

説明

(オプション) このコマンドは、システムの時間帯を設定します。設定したい時間帯の数値 ID の指定は、**-timezone** パラメーターを使用します。システムで使用可能である時間帯をリストするには、**lstimezones** コマンドを発行します。有効な時間帯の設定値リストが表示されます。

dumperrlog

の発行によって作成されたイベント・ログのフォーマット設定を行う際に使用する時間帯を設定します。

システムの現行の時間帯設定を表示するには、**showtimezone** コマンドを発行します。システム ID と割り当てられた時間帯が表示されます。システムの時刻を設定するには、**setsystemtime** コマンドを発行します。

呼び出し例

```
settimezone -timezone 5
```

結果出力:

No feedback

showtimezone

showtimezone コマンドは、クラスターの現行の時間帯設定を表示するために使用します。

構文

```
▶▶—showtimezone—[—nohdr—][—delim— delimiter]————▶▶
```

パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim *delimiter*

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大可能幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力でき

ます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の文字で区切られます。

説明

このコマンドは、1 つの時間帯と関連 ID を表示します。これはこのクラスターの現在の時間帯設定です。 **lstimezones** コマンドを実行すると、使用可能な時間帯のリストを表示できます。時間帯を変更するには、 **settimezone** コマンドを実行します。

呼び出し例

```
showtimezone -delim :
```

結果出力:

```
id:timezone  
522:UTC
```

startstats

startstats コマンドは、ボリューム、管理対象ディスク (MDisk)、およびノードのノード別統計が収集される間隔を変更するために使用します。

構文

```
►►—startstats—interval—time_in_minutes—◄◄
```

パラメーター

-interval *time_in_minutes*

(必須) 時間を分単位で指定します。この時間間隔は統計を収集する間隔で、1 から 60 分 (1 分の増分) です。

説明

startstats コマンドを実行すると、統計タイマーがゼロにリセットされ、新しいサンプル抽出間隔が提供されます。統計は、**-interval** パラメーターで指定された各サンプル抽出期間の終わりに収集されます。統計はファイルに書き込まれ、各サンプル抽出期間の最後に新規ファイルが作成されます。MDisk、ボリュームおよびノードの統計について、それぞれ個別のファイルが作成されます。

生成されたファイルは、`/dumps/iostats` ディレクトリーに書き込まれます。

例えば、それぞれの統計ファイル・タイプに対して最大 16 ファイルが一度にこのディレクトリーに保管されます。

```
Nm_stats_nodepanelname_date_time  
Nv_stats_nodepanelname_date_time  
Nn_stats_nodepanelname_date_time
```

統計ファイルはすべての時間間隔で作成されます。各タイプの 17 番目のファイルが作成される前に、そのタイプの最も古いファイルが削除されます。

これらのファイルは、**lsdumps** コマンドを使用して、リストすることができます。

これらのファイルに対して、次の命名規則が使用されます。

`stats_type_stats_nodepanelname_date_time`

ここで、

- `stats_type` の値は、Nm (MDisk の場合)、Nv (ボリュームの場合)、および Nn (ノード統計の場合) です。
- `nodepanelname` の値は、現行の構成ノード・パネル名です。
- `date` の値は、`yymmdd` 形式です。
- `time` の値は、`hhmmss` 形式です。

以下に例を示します。

- MDisk 統計ファイル名: `Nm_stats_000229_031123_072426`
- ボリューム統計ファイル名: `Nv_stats_000229_031123_072426`
- ノード統計ファイル名: `Nn_stats_000229_031123_072426`

MDisk ごとに統計が収集され、`Nm_stats_nodepanelname_date_time` ファイルに記録されます。これには、以下の統計情報が含まれます。

- サンプル抽出期間に処理された SCSI 読み取り、および書き込みコマンドの数。
- サンプル抽出期間に読み取り、および書き込みされたデータ・ブロックの数。
- MDisk 別外部読み取り、および書き込み累積応答時間 (ミリ秒)。
- MDisk 別外部読み取り、および書き込み累積待機時間。

ボリュームごとに統計が収集され、`Nv_stats_nodepanelname_date_time` ファイルに記録されます。これには、以下の統計情報が含まれます。

- 処理された SCSI 読み取りおよび書き込みコマンドの数。
- 読み取りまたは書き込みが行われたデータの合計量。
- 読み取り、および書き込み累積応答時間 (ミリ秒)。
- 読み取りまたは書き込みのキャッシュ使用量についての統計情報。
- 待ち時間を含むミラーリング統計。

統計は、統計ファイルの発生元であるノードについて収集され、それらの統計は

`Nn_stats_nodepanelname_date_time` ファイルに記録されます。これには、以下の統計情報が含まれます。

- 統計ファイルの入手元となったノードの使用状況を表す数値。
- SAN のほかの装置に対して、ノード上のポートに転送された、あるいはポートから受信したデータ量。
- ファブリック上の他のノードとの通信に関するすべての統計情報。

呼び出し例

```
startstats -interval 25
```

結果出力:

No feedback

stopstats (非推奨)

stopstats コマンドは推奨されません。統計の収集を無効にすることはできなくなりました。

stopcluster (廃止)

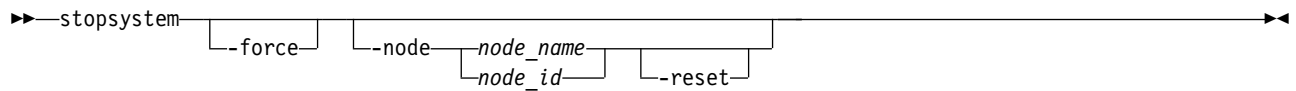
重要: **stopcluster** コマンドは廃止されました。代わりに、**stopsystem** コマンドを使用してください。

stopsystem

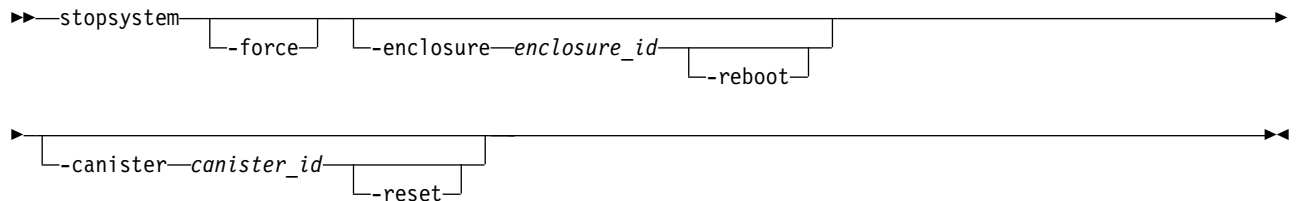
stopsystem コマンドは、制御された方法で 1 つのノードまたはクラスター化システム全体をシャットダウンするために使用します。このコマンドを発行すると、コマンドを実行する意図を確認するプロンプトが出されます。

構文

この図は、すべての Spectrum Virtualize ノードまたはノード・キャニスターについて示したものです。



この図は、IBM FlashCore モジュールを搭載した FlashSystem ストレージ・エンクロージャーについて示したものです。



パラメーター

-force

(オプション) シャットダウンするノードが該当入出力グループの最後のオンライン・ノードであることを指定します。**-force** パラメーターは、このコマンドが実行する検査も指定変更します。このパラメーターで指定変更される検査は次の 2 つです。

- コマンドの実行の結果、ボリュームがオフラインになる場合は、**-force** パラメーターが使用されていない限りコマンドは失敗します。
- シャットダウンされるノードが入出力グループの最後のオンライン・ノードである場合は、**-force** パラメーターが使用されていない限りコマンドは失敗します。

ボリュームをオフラインにすることでエラーが発生する結果に対して、**-force** パラメーターを使用すると、そのノードが入出力グループの最後のオンライン・ノードである場合でも、ノードが強制的にシャットダウンされます。

要確認: **-force** パラメーターは常に注意して使用してください。

-node node_name | node_id

(オプション) シャットダウンするノードを指定します。次の値のいずれかを指定することができます。

- そのノードをシステムに追加したときに割り当てた、ノードの名前またはラベル
- ノードに割り当てられた ID (ワールド・ワイド・ノード名ではない)。

-node *node_name* | *node_id* を指定した場合は、指定したノードのみがシャットダウンされます。それ以外の場合は、システム全体がシャットダウンされます。

-enclosure *enclosure_id*

(オプション) 指定されたエンクロージャーの電源をオフにします (**-canister** が指定されていない場合)。

要確認: このパラメーターを使用する場合は、**-force** を使用する必要があります。
このキーワードは **-node** とは相互に排他的ですが、**-reset** および **-reboot** とは一緒に使用できます。

注: このパラメーターは、管理対象フラッシュ・エンクロージャーに適用されます。

-reboot

(オプション) 指定されたキャニスターまたはエンクロージャーをリブートします。-enclosure *enclosure_id* と一緒に使用する必要があります。

-force と一緒に指定された場合、入出力サービスは中断されます。

-canister *canister_id*

(オプション) 指定されたキャニスターの電源をオフにします。このキーワードは、**-enclosure** と一緒に使用する必要があります。

要確認: オンラインになっているキャニスターが他にない場合、このパラメーターを使用するには、**-force** を使用する必要があります。
このキーワードは **-node** とは相互に排他的ですが、**-reset** および **-reboot** とは一緒に使用できます。

注: このパラメーターは、管理対象フラッシュ・キャニスターに適用されます。

-reset

(オプション) 指定されたノードをソフト・リセットします。-node *node_id/node_name* と一緒に使用する必要があります。

(オプション) 指定されたキャニスターまたはノードをソフト・リセットします。-canister *canister_id* または -node *node_id/node_name* と一緒に使用する必要があります (該当する場合)。

説明

このコマンドは、制御された方法で 1 つのノードまたはクラスター化システム全体をシャットダウンするために使用します。このコマンドを指定すると、(コマンドを処理する) 意思を確認するプロンプトが出されます。

パラメーターを指定しないでこのコマンドを入力すると、システム全体がシャットダウンされます。電源が除去される前に、すべてのデータはディスクにフラッシュされます。

ノード ID またはノード名を指定してこのコマンドを入力すると、指定したノードがシャットダウンされます。コマンドが完了した後、入出力グループ内の残りのノードは、シャットダウンされたノードに再び電源が投入されてそのノードがシステムに再結合するまで、ライトスルー・モードになります。

確認メッセージに対して *y* または *Y* を入力すると、コマンドが処理されます。次に、No feedback と表示されます。*y* または *Y* 以外の文字を入力をすると、コマンドは処理されません。No feedback と表示されます。

システム全体または単一ノードをシャットダウンする必要がある場合は、ノードの電源ボタンを使用したり、システムの主電源をオフにしたりする代わりに、このコマンドを使用してください。

重要: 無停電電源装置の電源オフまたはノードからの電源ケーブルの取り外しは行わないでください。

Storwize V7000: システム全体または単一ノードをシャットダウンする必要がある場合は、電源機構の電源ボタンを使用したり、システムの主電源をオフにしたりする代わりに、このコマンドを使用してください。

ノードまたはシステムをシャットダウンする前に、以下の要件を完了します。

1. このノードまたはシステムが宛先になっているすべての入出力操作を静止します。これらの入出力操作を静止しない場合、失敗した入出力操作がホスト・オペレーティング・システムに報告される場合があります。
2. すべての FlashCopy、メトロ・ミラー、グローバル・ミラー、およびデータ・マイグレーションの操作を停止します。
3. 非同期削除操作はすべて完了していることを確認してください。

ノードのシャットダウンによってアクセス不能になるボリュームがある場合、またはこのノードが入出力グループの最後のノードである場合、このコマンドを使用した単一ノードのシャットダウンは失敗します。それでもこのノードをシャットダウンする必要がある場合は、**-force** オプションを使用してこれらの検査を指定変更することができます。

重要: `stopsystem -node -reset` を指定して入出力プロセスを再開することができます。

呼び出し例

```
stopsystem
```

以下の確認プロンプトが表示されます。

```
Are you sure that you want to continue with the shut down?  
(シャットダウンを続けますか?)
```

確認する場合は「yes」、取り消す場合は「no」を選択します。

呼び出し例

```
stopsystem -node 3
```

以下の確認プロンプトが表示されます。

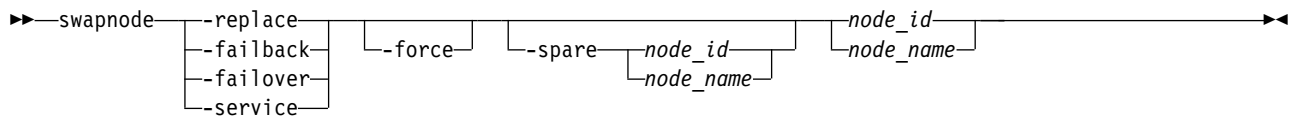
```
Are you sure that you want to continue with the shut down?  
(シャットダウンを続けますか?)
```

確認する場合は「yes」、取り消す場合は「no」を選択します。

swapnode

swapnode コマンドは、指定されたノードに関連付けられている仮想ターゲット・ポートを中断せずに、ノードを交換および保守するために使用します。

構文



パラメーター

-replace | -failback | -failover | -service

(必須) 選択されたノードを交換するか、保守するかを指定します。値は次のとおりです。

- **-replace** は、指定されたオフライン・ノードを適切な候補に交換します。
- **-failback** は、(使用中の) スペアを交換元のオリジナル・ノードと交換します。
- **-failover** は、ノードがオンラインである場合でも、そのノードとスペアと交換します。
- **-service** は、いずれかの N_Port ID Virtualization (NPIV) ポートが原因でシステムがフェイルオーバーをトリガーした後に、ノードをサービス状態にします。

-force

(オプション) ホスト・システム入出力の中断を引き起こす可能性がある場合でも、ノードを除去することを指定します。

重要: **-force** を指定すると、アクセスが失われる可能性があります。このパラメーターは、製品サポート情報による指示がある場合にのみ使用してください。

-spare node_id | node_name

(オプション) 交換用として使用するスペア・ノードの ID または名前を指定します。このパラメーターは、**-failover** と一緒に指定する必要があります。

注: この ID の値は 1 より大きい数値でなければなりません。クラスター化システム内でスペアが最初のノードになることはありません。

node_id | node_name

(必須) スワップまたは保守するノードの ID または名前を指定します。

説明

このコマンドは、指定されたノードに関連付けられている仮想ターゲット・ポートを中断せずに、ノードの交換と保守を行います。

システムに対して **-replace** を指定し、ノードの追加 (**addnode** コマンドを使用) に関連する名前、入出力グループ、およびサイトの値を置き換えます。これらの値は、交換されるノードから取得されます。既存のノードは明示的に指定され、同じ WWNN 値を持つ候補ノードが選択されます。

要確認: **-replace** は、オンライン・ノードに **rmnode** を指定する (つまり、そのノードがクラスター化システムから削除される) ことを希望しない場合に使用する可能性があります。

重要: NVMe 仮想ターゲット・ポートは、一部のファイバー・チャネル・アダプターではサポートされません。CLI を使用する前に、スペア・ノード構成を確認してください。

オフライン・ノードを交換するための呼び出し例

```
swapnode -replace 2
```

詳細な結果出力

```
No feedback
```

ノード **2** をスペア・ノード **3** と交換するための呼び出し例

```
swapnode -failover -spare 3 2
```

詳細な結果出力

No feedback

第 8 章 クラスター化システムの診断および保守支援機能コマンド

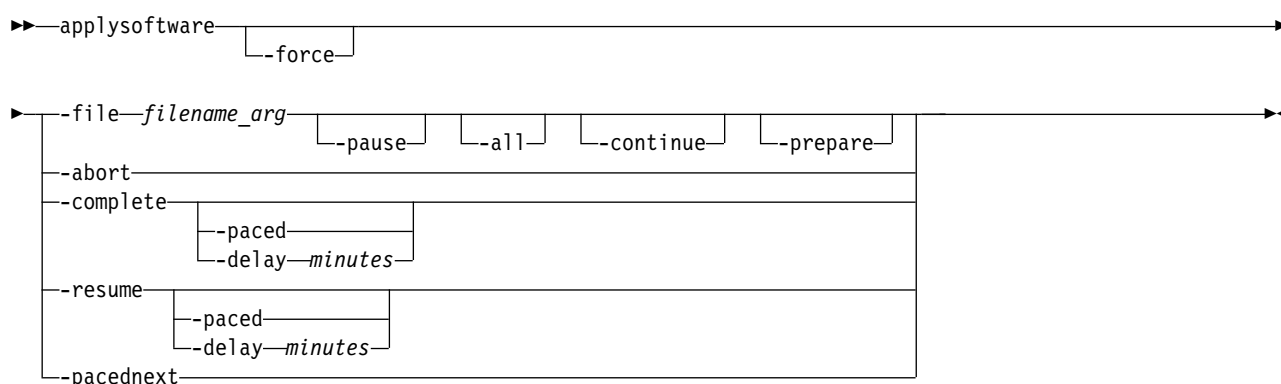
クラスター化システムの診断および保守支援機能コマンドは、システムの問題を診断および検出するために使用します。

システムでは、コマンド・ライン・ツールの限定されたセットを使用して、問題判別アクティビティーや修復アクティビティーなどの保守アクティビティーを実行できます。管理者役割でログインした場合、すべてのコマンド・ライン・アクティビティーの実行が許可されます。保守役割でログインした場合は、保守に必要なコマンドのみが使用可能になります。システムの診断および保守支援機能コマンドは、保守役割の下で適用されます。

applysoftware

applysoftware コマンドは、システムを新しいレベルのコードに更新するために使用します。

構文



パラメーター

-force

(オプション) システムの冗長性が欠如している場合であっても、更新または打ち切りを続行する必要があることを指定します。冗長検査を無効にすると、データが失われたり、データへのアクセスが失われる可能性があります。1 つ以上のノードがオフラインの場合は、**abort** パラメーターと一緒に **force** パラメーターを使用してください。

重要: **force** パラメーターを使用すると、アクセスが失われる可能性があります。IBM サポート担当員による指示がある場合にのみ使用してください。

-file filename_arg

(必須) インストール更新パッケージのファイル名を指定します。**applysoftware** コマンドを実行する前に、更新パッケージを構成ノードにコピーします。

注: **file** パラメーターは、**abort** パラメーターと一緒にには使用できません。

-pause

(オプション) ノードの並行アップグレードを中間時点で一時停止することを指定します。このパラメーターは、**-file** と一緒に指定する必要があります。

-all

(オプション) ノードがアップグレードのためにオフラインになる前に並行アップグレードを一時停止することを指定します。このパラメーターは、**-file** と一緒に指定する必要があります。

-continue

(オプション) 並行アップグレードを続行することを指定します。

-prepare

(オプション) システムのコード・レベルを手動で更新する準備をします。

注: 以下のことを行うことができます。

- **prepare** パラメーターを **file** パラメーターと一緒に使用する
- **prepare** パラメーターを **abort** パラメーターと一緒に使用しない
- 準備済み状態にするために、**force** パラメーターを **prepare** パラメーターと一緒に使用しない

-abort

(更新を停止する場合に必須) 停滞したあるいは準備済みの更新を停止し、システムを元のコード・レベルに戻すように指定します。

注: **abort** パラメーターを **force** パラメーターと一緒に使用することはできますが、**file** あるいは **prepare** パラメーターと一緒に使用することはできません。

abort パラメーターは、**lsupdate** コマンドによって以下の状況が報告される場合にも使用することができます。

- **prepare_failed**
- **prepared** (すべてのノードがオンラインの場合)

-complete

(更新を完了する場合は必須) 更新の完了プロセスを開始することを指定します。更新完了をペースに合わせた処理にするには、**-paced** を指定します。(このプロセスは、自動処理、またはペースに合わせた処理のいずれかです。)

-resume

(更新を再開する場合は必須) 停止した自動更新、更新のキャンセル、または更新の完了プロセスを、停止の原因となったステップを再試行することによって再開します。更新をペースに合わせた処理にするには、**-paced** を指定します。

-paced

(オプション) 更新の完了をペースに合わせた処理にすることを指定します。システムは、いずれのノードも自動的にオフラインにしません。ペースに合わせた更新で次のノードの更新を指示するには、**-pacednext** を指定する必要があります。更新プロセスを再開するには、**-resume** を指定します。

-pacednext

(**-paced** が指定され、次のノードを更新する場合は必須) ペースに合わせた更新の一部である次のノードを更新することを指定します。

-delay minutes

(オプション) CCU の途中で、お客様がデフォルトの 30 分間の遅延を上書きできることを指定します。

説明

このコマンドは、システムを新しいレベルのコードに更新する処理を開始します。**applysoftware** コマンドは、特定のノードを更新するためのサービス・アクション (ユーザーのペースに合わせた更新) として、またはシステム上のすべてのノードを更新する自動更新プロセスとして、ノードにコードのレベルを適用します。

applysoftware コマンドをサービス状態で使用することはできません。これは、このコマンドを使用して正常に完了するには、システムが稼働中である必要があることを意味します。このコマンドは同期であるため、成功または失敗を報告します。

ファイル名で指定したコード・パッケージは、最初に `/home/admin/update` ディレクトリー内の現行構成ノードにコピーする必要があります。ファイルをコピーするには、PuTTY セキュア・コピー (scp) アプリケーションを使用します。

applysoftware コマンドが正常に完了すると、**lsupdate** コマンドは、状況が準備済みであることを報告します。**applysoftware** コマンドが失敗すると、**lsupdate** コマンドは、状況が非アクティブであることを報告します。

prepare パラメーターが指定された場合、更新を正常に完了するには、このパラメーターが成功する必要があります。実際の更新と同じパッケージを使用して準備することをお勧めします。**prepare** パラメーターは、**lsupdate** コマンドが状況を準備済みと報告している間は、(システムが準備済みになった後でも) **abort** パラメーターを使用してキャンセルすることができます。

重要: **prepare** パラメーターはタイムアウトになる場合があります。タイムアウトが発生すると、**prepare** パラメーターによって非同期状態になり、**lsupdate** コマンドは準備状況を **preparing** として報告します。これが発生した場合は、**lsupdate** が更新を **prepared** (準備済み) と報告するまで待ってから、手動更新処理を続行してください。

コマンドは、更新処理が正常に実行されると、すぐに完了します。以下の場合は、コマンドが実行されず、更新パッケージは削除されます。

- 指定されたパッケージが、破損が原因で完全性検査に合格しない。
- システム内のいずれかのノードに、新しいコードでサポートされないハードウェア・タイプがある。
- 現在インストールされているコードからの更新が、新しいコード・レベルではサポートされない。
- リモート・システムのコード・レベルが新しいコードと非互換である。
- ノードの状況に従属するボリュームがある。

注: 更新中にデータへのアクセスが失われても対応できる場合は、**force** パラメーターを使用してこれらのシナリオを指定変更できます。先へ進む前に、**node** パラメーターを指定した **lsdependentvdisks** コマンドを使用して、コマンド実行時のノード従属ボリュームをリストしてください。コマンドがエラーを返した場合は、すべてのノードからアクセス可能な MDisk にクォーラム・ディスクを移動します。エラーが返されなくなるまで、コマンドを繰り返し実行します。

実際の更新は、非同期的に完了します。

呼び出し例

```
applysoftware -file filename_arg
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

```
applysoftware -prepare -file INSTALL_6.4.0.0
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

```
applysoftware -abort
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

```
applysoftware -file softwareupdate
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

```
applysoftware -complete -force
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

```
applysoftware -resume -paced
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

```
applysoftware -pacednext -force
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

```
applysoftware -file jvardee1 -pause
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

```
applysoftware -file zibrav22 -all
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

```
applysoftware -continue
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

```
applysoftware -resume -delay 20
```

結果出力:

No feedback

caterlog (非推奨)

caterlog コマンドは推奨されません。代わりに、**lseventlog** コマンドを使用してください。

caterlogbyseqnum (非推奨)

caterlogbyseqnum コマンドは推奨されません。代わりに、**lseventlog** コマンドを使用してください。

cherrstate (非推奨)

cherrstate コマンドは推奨されません。代わりに、**cheventlog** コマンドを使用してください。

chdnserver

chdnserver コマンドは、システム上のドメイン・ネーム・システム (DNS) サーバーのインターネット・プロトコル (IP) アドレスまたは名前を変更するために使用します。

構文

```
▶▶ chdnserver [-ip ip_address] [-name dns_name] [dns_name dns_id] ▶▶
```

パラメーター

-ip ip_address

(オプション) DNS サーバーの IP アドレスを指定します。この値は、標準の IPv4 形式または IPv6 形式でなければなりません。

-name *DNS_name*

(オプション) 変更するシステム DNS サーバーの固有の名前を指定します。

dns_name | *dns_id*

(必須) 変更する DNS サーバーに関連した DNS の固有の名前または ID を指定します。

説明

このコマンドは、DNS サーバーのパラメーター (IP アドレスや名前など) を変更します。

呼び出し例

```
chdnsserver -ip 192.168.48.220 1
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

```
chdnsserver -name dns1 1
```

結果出力:

No feedback

cheventlog

cheventlog コマンドは、イベント・ログ内のイベントを変更するために使用します。

構文

►►—cheventlog—fix—sequence_number—◄◄

パラメーター

-fix *sequence_number*

(必須) 未修正イベントに修正済みのマークを付けます。

説明

重要: **-fix** パラメーターを指定する必要があります。

イベントに修正済みのマークを付けるための呼び出し例

```
cheventlog -fix 120
```

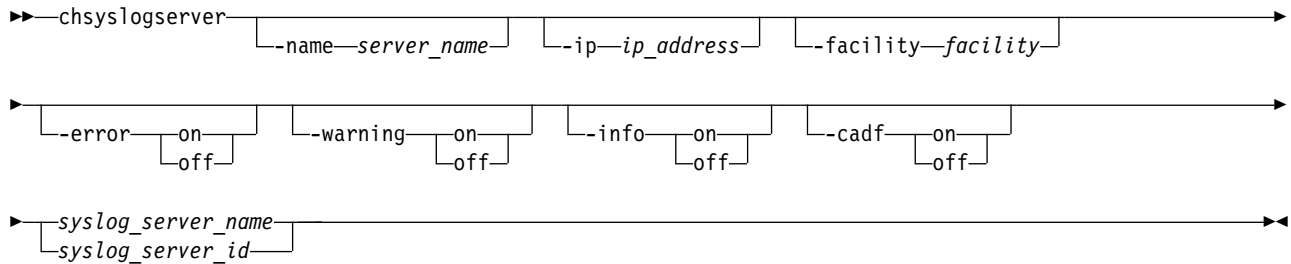
結果出力:

No feedback

chsyslogserver

chsyslogserver コマンドは、既存の syslog サーバーのパラメーターを変更するために使用します。

構文



パラメーター

-name server_name

(オプション) syslog サーバーに割り当てる名前を指定します。名前は固有でなければなりません。サーバー名を指定する際、syslog は予約語です。

-ip ip_address

(オプション) syslog サーバーに割り当てる IP アドレスを指定します。このアドレスは有効な IPv4 または IPv6 アドレスでなければなりません。

-facility facility

(オプション) 受信サーバーに送られるメッセージの発信元を示す機能番号を指定します。機能値 0 から 3 で構成されたサーバーは、簡略形式の syslog メッセージを受け取ります。機能値 4 から 7 で構成されたサーバーは、完全拡張形式の syslog メッセージを受け取ります。このパラメーターは **-cadf** と同時に指定することができません。

-error on | off

(オプション) サーバーがエラー通知を受け取るかどうかを指定します。on に設定すると、syslog サーバーにエラー通知が送られます。off に設定すると、syslog サーバーにエラー通知は送られません。

-warning on | off

(オプション) サーバーが警告通知を受け取るかどうかを指定します。on に設定すると、syslog サーバーに警告通知が送られます。off に設定すると、syslog サーバーに警告通知は送られません。

-info on | off

(オプション) サーバーが情報通知を受け取るかどうかを指定します。on に設定すると、syslog サーバーに情報通知が送られます。off に設定すると、syslog サーバーに情報通知は送られません。

-cadf on | off

(オプション) Cloud Auditing Data Federation (CADF) データ報告を on にするか、off にするかを指定します。サーバーに送信される syslog 通知はすべて、CADF 標準にフォーマットされます。このパラメーターを **-facility** と同時に指定することができません。

syslog_server_name | syslog_server_id

(必須) 変更するサーバーの名前または ID を指定します。

説明

このコマンドは、既存の syslog サーバーの設定値を変更するために使用します。サーバーの現行名または作成時に返された ID のいずれかを指定する必要があります。この ID を確認するには、

lssyslogserver コマンドを使用します。

CADF 通知が有効になっている syslog サーバーに対して CADF 通知を無効にする場合、facility 値は 0 に設定されなければなりません。

呼び出し例

```
chsyslogserver -facility 5 2
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

```
chsyslogserver -cadf on 0
```

結果出力:

No feedback

clearerrlog

clearerrlog コマンドは、状況イベントおよび未修正エラーを含む、イベント・ログのすべての項目を消去するために使用します。

構文

```
▶▶ clearerrlog [ -force ] ▶▶
```

パラメーター

-force

(オプション) 確認を要求せずに、**clearerrlog** コマンドを処理することを指定します。 **-force** パラメーターが指定されていない場合、ログの消去について確認を求めるプロンプトが出されます。

説明

このコマンドは、イベント・ログのすべての項目を消去します。 ログに未修正イベントがあっても、すべての項目が消去されます。また、このコマンドは、ログに記録されているあらゆる状況イベントも消去します。

重要: このコマンドは破壊性があるので、このコマンドを使用するのは、クラスター化システムを再作成した場合、またはイベント・ログ内に項目を生成した大きな問題が修正され、項目を手動で修正したくない場合に限る必要があります。

呼び出し例

```
clearerrlog -force
```

結果出力:

No feedback

cpfabricdumps (廃止)

cpfabricdumps コマンドは廃止されました。代わりに、**cpdumps** コマンドを使用してください。

dumperrlog

dumperrlog コマンドを使用して、イベント・ログの内容をテキスト・ファイルにダンプする。

構文

```
▶▶—dumperrlog—┬────────────────────────────────────────────────────────────────────────────────▶▶  
                  └─prefix—filename_prefix─┘
```

パラメーター

-prefix filename_prefix

(オプション) ファイル名は、接頭部とタイム・スタンプから作成されます。フォーマットは次のとおりです。

prefix_NNNNNN_YYMMDD_HHMMSS

NNNNNN はノードのフロント・パネル名です。

注: **-prefix** パラメーターを指定しないと、ダンプは、**errlog** というシステム定義の接頭部を使用してファイルに送られます。

説明

パラメーターを指定しないで実行する場合、このコマンドはシステムが提供する **errlog** の接頭部 (ノード ID とタイム・スタンプを含む) を使用したファイルに、システムのイベント・ログをダンプします。ファイル名の接頭部を指定した場合、同じ処理が行われますが、詳細情報は、ダンプ・ディレクトリー内の、指定された接頭部で始まる名前のファイルに保管されます。

最大で 10 個のイベント・ログ・ダンプ・ファイルがシステムで保持されます。11 番目のダンプが作成されると、最も古い既存のダンプ・ファイルが上書きされます。

イベント・ログ・ダンプ・ファイルは、**/dumps/elog**s に書き込まれます。このディレクトリーの内容は、**lsdumps** コマンドを使用して表示できます。

ファイルは、**cleardumps** コマンドを発行するまで、他のノードから削除されません。

注: DMP ファミリーは、イベント・ログですべてのイベントの後に出力されます。

呼び出し例

```
dumperrlog -prefix testerrorlog
```

結果出力:

No feedback

finderr

finderr コマンドは、イベント・ログを分析し、重大度が最も高い未修正イベントの有無を調べるために使用します。

構文

```
➤ finderr ➤
```

パラメーター

なし

説明

このコマンドはイベント・ログを走査して、未修正イベントがないか調べます。コード内で優先順位が定義されていると、最も優先順位の高い未修正イベントが標準出力へ返されます。

ログに記録されたイベントの修正順序を判断するのに、このコマンドを利用できます。

呼び出し例

```
finderr
```

結果出力

```
Highest priority unfixed event code is [1010]
```

setevent (廃止)

重要: **setevent** コマンドは廃止されました。SNMP 通知は、**svctask mksnmpserver**、**svctask chsnmpserver**、**svctask rmsnmpserver**、および **svcinfo lssnmpserver** の各コマンドを使用して構成できます。

lscimomdumps (非推奨)

lscimomdumps コマンドは推奨されません。特定のダンプ・ディレクトリー内のファイルのリストを表示するには、**lsdumps** コマンドを使用してください。

lscopystatus

lscopystatus コマンドを使用して、ファイルのコピーが現在進行中であるかどうかを確認します。

構文

```
➤ lscopystatus [-nohdr] [-delim delimiter] ➤
```

パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

説明

このコマンドは、ファイルのコピーが進行中であるかどうかを示すインディケーターを表示します。クラスター化システム内では一度に 1 つだけのファイルをコピーできます。

呼び出し例

```
lscopystatus
```

結果出力:

```
status
active
```

lsdumps

lsdumps コマンドは、システム内のいずれかのノードで特定のダンプ・ディレクトリー内のファイルのリストを表示するために使用します。

構文

```
➡ lsdumps [ -nohdr ] [ -delim delimiter ] [ -prefix directory_name ] [ node_name ] [ node_id ] ➡
```

パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

-prefix directory_name

(オプション) ファイルをリストする対象のディレクトリーの名前を指定します。デフォルトは /dumps ディレクトリーです。有効なディレクトリー名は次のとおりです。

- /dumps
- /dumps/audit
- /dumps/cimom
- /dumps/cloud
- /dumps/easytier
- /dumps/elogs
- /dumps/feature
- /dumps/iostats
- /dumps/iotrace
- /dumps/mdisk
- /home/admin/update
- /dumps/drive
- /dumps/enclosure

node_name | node_id

(オプション) 有効なダンプをリストする対象のノードの ID または名前を指定します。 ノードを指定しない場合は、構成ノード上の有効なダンプが表示されます。

説明

このコマンドは、ノードによって検出されたファイルのリストを表示します。ファイルをリストする対象のディレクトリーの名前、およびノード ID またはノード名を指定できます。ディレクトリーを指定しない場合、/dumps ディレクトリーが使用されます。

ファイルは、作成時刻順にリストされ、最も古いファイルが先頭にリストされます。

lsdumps コマンドをオプションの **prefix** パラメーターと一緒に使用して、ディレクトリーを指定します。ディレクトリーを指定しない場合、/dumps がデフォルトとして使用されます。有効なダンプをリストする対象のノードを指定するには、オプションの **node_id_or_name** パラメーターを使用します。ノードを指定しない場合は、構成ノード上の有効なダンプが表示されます。

構成ノード上の /dumps 内のファイルをリストするための呼び出し例

```
lsdumps
```

結果出力:

```
id  filename
0   svc.config.cron.bak_node1
1   svc.config.backup.xml_node1
2   recover.110584.100116.035201
3   dump.110584.100118.051550
4   ethernet.aaabbbX-1.trc
```

構成ノード上の /dumps/easytier 内のファイルをリストするための呼び出し例

```
lsdumps -prefix /dumps/easytier/ node_1
```

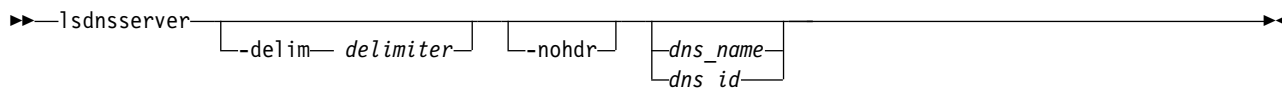
結果出力:

```
id filename
0 dpa_heat.78RE5LV-1.150705.074636.data
1 dpa_log_78RE5LV-1_20150707062320_00000000.xml.gz
```

Isdnsserver

Isdnsserver コマンドは、システム内のドメイン・ネーム・システム (DNS) サーバーの情報をリストするために使用します。

構文



パラメーター

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。 **-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。 **-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間の空白は発生しません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。 **-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

dns_name | dns_id

(オプション) 詳細を表示する DNS サーバーの名前または ID を指定します。ID の値は数値、名前の値は英数字ストリングでなければなりません。

説明

このコマンドは、システム内の任意の DNS サーバーの情報をリストします。

この値は、出力ビュー・データとして表示される可能性のある属性値を示しています。

表 63. Isdnsserver の出力

属性	説明
id	DNS サーバー ID を示します。値は数値でなければなりません。
name	DNS サーバー名を示します。この値は、英数字ストリングでなければなりません。
type	DNS サーバーのインターネット・プロトコル (IP) アドレスのタイプを示します。この値は標準の IPv4 アドレスまたは IPv6 アドレスでなければなりません。
IP_address	DNS サーバーの IP アドレスを示します。この値は標準の IPv4 アドレスまたは IPv6 アドレスでなければなりません。

簡略な呼び出し例

```
lsdnsserver
```

結果出力:

id	name	type	IP_address
0	DNS1	ipv6	2801:0000:0000:0000:0000:0000:0100
1	DNS2	ipv4	192.168.44.34

詳細な呼び出し例

```
lsdnsserver 1
```

結果出力:

```
id 1
name DNS2
type ipv4
IP_address 192.168.44.34
```

lserrlogbyfcconsistgrp (非推奨)

lserrlogbyfcconsistgrp コマンドは推奨されません。代わりに、**lseventlog** コマンドを使用してください。

lserrlogbyfcmap (非推奨)

lserrlogbyfcmap コマンドは推奨されません。代わりに、**lseventlog** コマンドを使用してください。

lserrlogbyhost (非推奨)

lserrlogbyhost コマンドは推奨されません。代わりに、**lseventlog** コマンドを使用してください。

lserrlogbyiogrp (非推奨)

lserrlogbyiogrp コマンドは推奨されません。代わりに、**lseventlog** コマンドを使用してください。

lserrlogbymdisk (非推奨)

lserrlogbymdisk コマンドは推奨されません。代わりに、**lseventlog** コマンドを使用してください。

lserrlogbymdiskgrp (非推奨)

lserrlogbymdiskgrp コマンドは推奨されません。代わりに、**lseventlog** コマンドを使用してください。

lserrlogbynode (非推奨)

lserrlogbynode コマンドは推奨されません。代わりに、**lseventlog** コマンドを使用してください。

lserrlogbyrcconsistgrp (非推奨)

重要: **lserrlogbyrcconsistgrp** コマンドは推奨されません。代わりに、**lseventlog** コマンドを使用してください。

lserrlogbyrcrelationship (非推奨)

lserrlogbyrcrelationship コマンドは推奨されません。代わりに、**lseventlog** コマンドを使用してください。

lserrlogbyvdisk (非推奨)

svcinfo lserrlogbyvdisk コマンドは推奨されません。代わりに、**svcinfo lseventlog** コマンドを使用してください。

lserrlogdumps (非推奨)

lserrlogdumps コマンドは推奨されません。特定のダンプ・ディレクトリー内のファイルのリストを表示するには、**lsdumps** コマンドを使用してください。

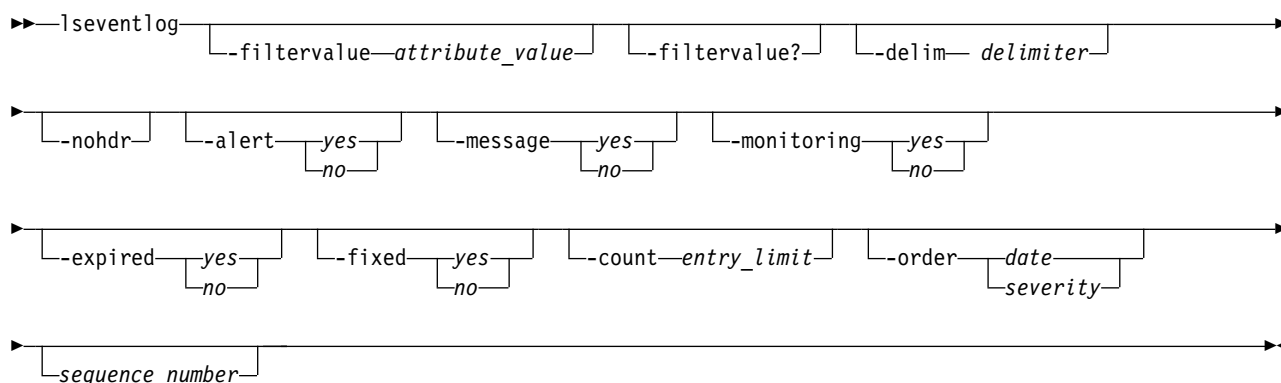
lsfeaturedumps (非推奨)

lsfeaturedumps コマンドは推奨されません。特定のダンプ・ディレクトリー内のファイルのリストを表示するには、**lsdumps** コマンドを使用してください。

lseventlog

lseventlog コマンドは、システム・イベント・ログの簡略ビュー、またはログからの 1 つの項目の詳細ビューを表示するために使用します。

構文



パラメーター

-filtervalue attribute=value

(オプション) 1 つ以上のフィルターのリストを指定します。フィルター属性値に一致する値をもつオブジェクトのみが戻されます。容量を指定する場合、単位も入力する必要があります。

注: 一部のフィルターでは、コマンドの入力時にワイルドカードを使用できます。ワイルドカードの使用には、以下の規則が適用されます。CLI:

- ワイルドカード文字はアスタリスク (*) です。
- コマンドには最大 1 つのワイルドカードを含めることができます。

- ワイルドカードを使用する場合は、次のように、フィルター項目を二重引用符 (") で囲む必要があります。

```
lsevenlog -filtervalue "object_name=ob*"
```

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

-alert yes | no

(オプション) 状況が「アラート」のイベントを組み込み (または除外し) ます。

-message yes | no

(オプション) 状況が「メッセージ」のイベントを組み込みます。

-monitoring yes | no

(オプション) 状況が「モニター」のイベントを組み込みます。

-expired yes | no

(オプション) 状況が「期限切れ」のイベントを組み込み (または除外し) ます。

-fixed yes | no

(オプション) 状況が「修正済み」のイベントを組み込み (または除外し) ます。

-count entry_limit

(オプション) 表示するイベントの最大数を示します。

-order date | severity

(オプション) イベントの表示順序を示します。日付 順の配列では、最も古いイベントが先頭に表示されます。重大度順の配列では、重大度が最高のイベントが先頭に表示されます。複数のイベントの重大度が同じである場合、それらのイベントは日付順に配列され、最も古いイベントが先頭に表示されます。

次のリストでは、最も重大なものから始まる、重大度の順序を示しています。

1. 未修正アラート (エラー・コード順にソートされます。最下位のエラー・コードの重大度が最高です。)
2. 未修正メッセージ
3. モニター・イベント (エラー・コード順にソートされます。最下位のエラー・コードの重大度が最高です。)
4. 期限切れイベント
5. 修正済みアラートおよびメッセージ

-filtervalue?

(オプション) **-filtervalue** *attribute=value* パラメーターの有効なフィルター属性のリストを表示します。

- copy_id
- error_code
- event_count
- event_id
- fixed
- last_timestamp
- object_id
- object_name
- object_type
- report_node
- reporting_node_name
- root_sequence_number
- sequence_number status

sequence_number

(オプション) コマンドがイベントの完全なビューを表示する必要があるかどうかを示します。

説明

このコマンドは、システム・イベント・ログの簡略ビュー、またはログからの 1 つの項目の詳細ビューを表示します。イベントおよび項目を重大度または経過時間でソートすることができます。

組み込む対象のイベントのデフォルト値は、次のとおりです。

- alert=yes
- expired=no
- fixed=no
- message=yes
- monitoring=no

表 64 は、出力ビュー・データとして表示できる属性値を示します。

表 64. **lseventlog** の出力

属性	説明	値
machine_type	ノードのマシン・タイプおよびモデル番号を示します。	値は、最大 7 文字の長さの英数字ストリングです。
serial number	ノードのシリアル番号を示します。	値は、最大 7 文字の長さの英数字ストリングです。
sequence_number	イベントのシーケンス番号を示します。	値は、0 から 8000000 の数値です。
first_timestamp	イベントがログに追加された時間を示します。	値は、YYMMDDHHMMSS 形式です。
first_timestamp_epoch	エポックの発生から何秒後にイベントがログに記録されたかを示します。	値は 32 ビットの数値です。

表 64. `lseventlog` の出力 (続き)

属性	説明	値
<code>last_timestamp</code>	イベントが最後に更新された時間を示します。	値は、YYMMDDHHMMSS 形式です。
<code>last_timestamp_epoch</code>	イベントが最後に更新されたのがエポックの何秒後かを示します。	値は 32 ビットの数値です。
<code>fixed_timestamp</code>	イベントが修正されたタイム・スタンプを示します。	値は、YYMMDDHHMMSS 形式です。
<code>fixed_timestamp_epoch</code>	エポックの発生後にイベントが修正されるまでのタイム・スタンプ (秒数) を示します。	この値は数値ストリングです。
<code>fru</code>	エラーまたはイベントに対する現場交換可能 (FRU) を示します。このフィールドには、可能性がある FRU (コンマ区切り) が含まれます。	値は、最大 255 文字の長さの ASCII ストリングです。
<code>object_type</code>	イベントがログに記録されるオブジェクトのタイプを示します。	<p>値は次のとおりです。</p> <ul style="list-style-type: none"> • <code>mdisk</code> • <code>mdiskgrp</code> • <code>volume</code> (または <code>volume copy</code>) • <code>node</code> • <code>host</code> • <code>io_grp</code> (<code>dumperrlog</code> 内の <code>iogroup</code>) • <code>fc_consist_grp</code> (<code>dumperrlog</code> 内の <code>fcgrp</code>) • <code>rc_consist_grp</code> (<code>dumperrlog</code> 内の <code>rcgrp</code>) • <code>fc_map</code> (<code>dumperrlog</code> 内の <code>fcmap</code>、<code>caterrlog</code> 内の <code>flash</code>) • <code>rc_relationship</code> (<code>dumperrlog</code> 内の <code>rcmap</code>、<code>caterrlog</code> 内の <code>remote</code>) • クラスター • <code>controller</code> (<code>caterrlog</code> および <code>dumperrlog</code> 内の <code>device</code>) • <code>quorum</code> • <code>migrate</code> • <code>email_server</code> (<code>caterrlog</code> および <code>dumperrlog</code> 内の <code>email server</code>) • エンクロージャー • <code>drive</code>

表 64. `lseventlog` の出力 (続き)

属性	説明	値
<code>object_id</code>	イベントがログに記録されるオブジェクトの ID を示します。	値は 64 ビットの数値です。クラスター化システム以外のすべてのオブジェクト・タイプの場合は、10 進数で表示されます。 クラスター化システムの場合は、この値は 16 進数ですが、 <code>cluster</code> オブジェクト・タイプのイベントでは空白になります。
<code>object_name</code>	イベントがログに記録されるオブジェクトの名前を示します。	この値は、オブジェクト名の形式であり、オブジェクトが削除されたか、名前がない場合は空白です。
<code>copy_id</code>	イベントがログに記録されるボリューム・コピー ID を示します。	値は 0 から 1 の数値です。 <code>vdiskcopy</code> イベントでない場合は空白です。
<code>reporting_node_id</code>	イベントを報告したノードの ID を示します。	値は 64 ビットの数値です。クラスター化システムがイベントを報告した場合は空白です。
<code>reporting_node_name</code>	イベントを報告したノードの名前を示します。	この値は、オブジェクト名の形式であり、ノードが削除されたか、クラスター化システムがイベントを報告した場合は空白です。
<code>root_sequence_number</code>	根本のイベントあるいは原因となったイベントのシーケンス番号を示します。 重要: 他のイベントが直接の原因となってイベントが発生した場合、関連イベントの <code>sequence_number</code> がここに表示されます。	値は 1 から 8000000 の数値です。ルートがない場合、または他のイベントが直接の原因となってイベントが発生していない場合は空白です。
<code>event_count</code>	このイベントに結合された、報告済みイベントの数を示します。	値は 32 ビットの数値です。
<code>status</code>	イベント・カテゴリーを示します。	値は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none">• <code>alert</code>• <code>message</code>• <code>monitoring</code>• <code>expired</code>
<code>fixed</code>	イベントに修正済みのマークが付けられたか (アラートの場合)、読み取りのマークが付けられたか (メッセージの場合) を示します。	値は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none">• <code>yes</code>• なし (修正できないイベント、または修正されていないイベントの場合)

表 64. `lseventlog` の出力 (続き)

属性	説明	値
<code>auto_fixed</code>	コードによってイベントに修正済みのマークが付けられているかどうかを示します。	値は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none"> • <code>yes</code> • なし (修正できないイベント、または修正されていないイベントの場合)
<code>notification_type</code>	イベント通知のタイプを示します。	値は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none"> • <code>エラー</code> • <code>warning</code> • <code>informational</code> • <code>none</code>
<code>event_id</code>	イベント ID を示します。	この値は、6 桁の数値です。
<code>event_id_text</code>	イベント ID に関連付けられた説明を示します。	値は、最大 200 バイトのテキスト値です。 これは、CLI で要求された言語で表示されます。
<code>error_code</code>	このイベントに関連付けられたエラー・コードを示します。	値は、4 桁の数値ですが、エラー・コードがない場合はブランクです。
<code>error_code_text</code>	エラー・コードに関連付けられた説明を示します。	値は、最大 200 バイトのテキスト値であり、エラー・コードがない場合はブランクです。 この値は、CLI によって要求された言語で表示されます。
<code>description</code>	イベントに関連付けられた説明を示します。 イベントにエラー・コードがある場合、この値は、 <code>error_code_text</code> フィールドと同じです。そうでない場合、 <code>event_id_text</code> フィールドと同じです。	テキスト (最大 200 バイト)。
<code>sense1</code>	16 バイトの16 進エンコードされたセンス・データを示します。最下位バイトは左側です。	この値は、スペースで区切られた 16 個の 2 文字の 16 進数です。
<code>sense2</code>		
<code>sense3</code>		
<code>sense4</code>		
<code>sense5</code>		
<code>sense6</code>		
<code>sense7</code>		
<code>sense8</code>		

呼び出し例

次の例は、2010 年 1 月のイベントを示します。

```
lseventlog -filtervalue 'last_timestamp>=100101000000:last_timestamp<100201000000'
```

次の例は、1065 個の未修正エラーをすべて、発生順に示します。

```
lseventlog -filtervalue error_code=1065:fixed=no
```

次の例は、最も重大なイベントをリストします。

```
lseventlog -order severity -count 1
```

次の例は、簡略ビューを示します。

```
lseventlog
```

```
sequence_number:last_timestamp:object_type:object_id:object_name:copy_id:
status:fixed:event_id:error_code:description
```

```
400:100106132413:vdisk:2:my_vdisk:1:alert:no:060001:1865:
Space Efficient Virtual Disk Copy offline due to insufficient space
401:100106140000:cluster::ldcluster-2::message:no:981001:
:Cluster Fabric View updated by fabric discovery
```

次の例は、完全ビューを示します。

```
lseventlog 120
```

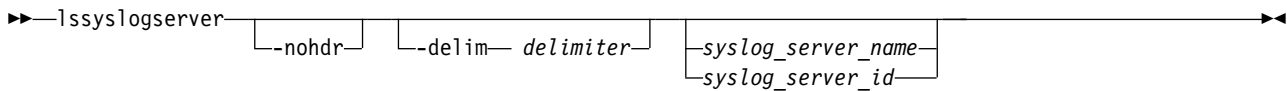
```
sequence_number 120
first_timestamp 111130100419
first_timestamp_epoch 1322647459
last_timestamp 111130100419
last_timestamp_epoch 1322647459
object_type node
object_id 1
object_name node1
copy_id
reporting_node_id 1
reporting_node_name node1
root_sequence_number
event_count 1
status alert
fixed yes
auto_fixed no
notification_type error
event_id 073003
event_id_text More/Less fibre channel ports operational
error_code 1060
error_code_text Fibre Channel ports not operational
machine_type 21458F4
serial_number 75BZPMA
fru none
fixed_timestamp 111202141004
fixed_timestamp_epoch 1322835004
```

```
sense1 03 03 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00
sense2 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00
sense3 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00
sense4 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00
sense5 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00
sense6 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00
sense7 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00
sense8 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00
```

Issyslogserver

Issyslogserver コマンドは、クラスター化システム上で構成されている syslog サーバーの簡略リストまたは詳細ビューを表示するために使用します。

構文



パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大可能幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

syslog_server_name | syslog_server_id

(オプション) 既存の syslog サーバーの名前または ID を指定します。このパラメーターを使用すると、指定された syslog サーバーの詳細ビューが返されます。syslog サーバーの名前または ID を指定しなかった場合は、すべての syslog サーバーの簡略ビューが表示されます。

説明

このコマンドは、クラスター化システム上で構成されている syslog サーバーの簡略リストまたは詳細ビューを表示するために使用します。

この表は、出力ビュー・データとして表示される可能性のある属性値を示しています。

表 65. lssyslogserver の出力

属性	説明
id	syslog サーバー ID を示します。値は数値でなければなりません。
name	syslog サーバー名を示します。この値は、英数字ストリングでなければなりません。
IP_address	syslog サーバーのインターネット・プロトコル (IP) アドレスを示します。この値は有効な IP アドレスでなければなりません。
facility	syslog サーバーの機能値を示します。この値は、0 から 7 までの数値でなければなりません。CADF 通知対応サーバーの場合はブランクです。
error	エラー・メッセージがオンであるかどうかを示します。値は、on または off です。
warning	警告メッセージがオンであるかどうかを示します。値は、on または off です。
info	情報メッセージがオンであるかどうかを示します。値は、on または off です。
cadf	syslog サーバーに対して CADF データ報告が有効であるかどうかを示します。値は、on または off です。

簡略な呼び出し例

```
lssyslogserver -delim :
```

簡略な結果出力

```
id:name:IP_address:facility:error:warning:info:cadf
0:syslog0:192.135.60.4::on:on:on:on
1:newserver:192.136.70.7:4:on:off:off:on
```

詳細な呼び出し例

```
lssyslogserver 0
```

詳細な結果出力

```
id 0
name syslog0
IP_address 192.135.60.4
facility
error on
warning on
info on
cadf on
```

lssoftwaredumps (非推奨)

lssoftwaredumps コマンドは推奨されません。特定のダンプ・ディレクトリー内のファイルのリストを表示するには、**lsdumps** コマンドを使用してください。

lssoftwareupgradestatus (非推奨)

lssoftwareupgradestatus コマンドは推奨されません。代わりに、**lsupdate** コマンドを使用してください。

lssystemsupportcenter

lssystemsupportcenter コマンドは、リモート・サポート・サーバーの詳細をリストするために使用します。

構文

```
▶▶ lssystemsupportcenter [support_center_name | support_center_id] [--nohdr] [--delim delimiter] ▶▶
```

パラメーター

support_center_name | support_center_id

(オプション) サーバー索引内のリモート・サポート・サーバーの名前または ID を指定します。ID の値は数値 (整数)、名前の値は英数字ストリングでなければなりません。このパラメーターは、構成済みのすべての名前または ID 値の完全ビューを表示します。

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: データが表示されない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

説明

このコマンドは、リモート・サポート・サーバーに関する詳細をリストします。

このコマンドは、定義されたリモート・サポート・サーバーの簡略ビューまたは詳細ビューを返します。

この表は、出力ビュー・データとして表示される可能性のある属性値を示しています。

表 66. **lssystemssupportcenter** の出力

属性	説明
id	サポート・センターまたはプロキシ・サーバー ID を示します。値は、数値 (整数) でなければなりません。
name	サポート・センターまたはプロキシ・サーバー名を示します。この値は、英数字ストリングでなければなりません。
IP_address	新規のサポート・センターまたはプロキシ・サーバーのインターネット・プロトコル・バージョン 4 (IPv4) またはバージョン 6 (IPv6) のアドレスを示します。この値は有効な IPv4 または IPv6 アドレスでなければなりません。
port	構成済みのサポート・センターまたはプロキシ・サーバーのポート番号を示します。値は、数値 (整数) でなければなりません。
proxy	ターゲット・サーバーがプロキシ・サーバーであること (およびサポート・センターではないこと) を示します。値は yes または no です。

呼び出し例

```
lssystemssupportcenter
```

以下の出力が表示されます。

```
id name IP_address port proxy
0 proxy1 1.2.3.4 9999 yes
1 supportserver2 1.2.3.5 8888 no
2 test_frontend_server 9.51.88.165 1025 no
```

呼び出し例

```
lssystemssupportcenter 2
```

以下の出力が表示されます。

```
id 2
name supportserver2
IP_address 1.2.3.5
port 8888
proxy no
```



```
lssystemsupportcenter -delim :
```

```
id:name:IP_address:port:proxy
0:proxy1:1.2.3.4:9999:yes
1:supportserver2:1.2.3.5:8888:no
2:test frontend server:9.51.88.165:1025:no
```

1update コマンドを使用して、システムのマシン・コード (コード) のアップグレード状況を表示します。

►►—|update|————|_nohdr|————|_delim delimiter|————►

-nohdr

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。 **-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。 **-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

applysoftware コマンドは、システム・コードの更新に使用します。以下に、**lsupdate** コマンドによって報告されるアップグレード状況の状態を示します。

- `success` は、すべての更新アクティビティが完了したことを示します。
- `system_preparing` は、システムが手動更新のために準備中であることを示します。
- `system_prepared` は、システムが手動更新を開始する準備ができたことを示します。
- `system_prepare failed` は、システムが手動更新を開始できなかったことを示します。

- `system_initializing` は、システムが更新のためにノードを準備中であることを示します。
- `system updating` は、ノードを更新中であることを示します。

- `system_updating_pausing` は、システムがノードの更新を続行する前に一時停止していることを示します。

注: `applysoftware -continue` を指定すると、状況は `system_updating` に変化します。

- `system_committing` は、すべてのノードが更新され、システムは新規コードの準備中であることを示します。
- `system_stalled` は、予期しないノード問題のために更新が停止したことを示します。
- `system_stalled_non_redundant` は、従属ボリュームが原因で更新が停止したことを示します。
- `system_restoring` は、停止した更新がユーザーによって取り消されたことを示します。

注: 以前のコード・バージョンを復元中です。

- `system_restoring_pausing` は、システムがノードの復元を続行する前に一時停止していることを示します。

注: `applysoftware -continue` を指定すると、状況は `system_updating_restoring` に変化します。

- `system_restoring_stalled_non_redundant` は、従属ボリュームが原因で更新がキャンセルされた後に停止したことを示します。
- `system_manual_update` は、手動更新が進行中であることを示します。
- `system_completion_required` は、すべてのノードが更新され、管理機能は使用可能であるが、更新を完了するにはさらにシステム変更が必要であることを示します。

注: イベント・ログを確認してください。

- `system_completing` は、自動更新完了が進行中であることを示します。
- `system_completing_pausing` は、自動更新完了が一時停止されたことを示します。
- `system_completing_paced` は、ペースに合わせた更新完了が進行中であることを示します。
- `system_completing_stalled` は、予期しない問題のために自動更新完了が停止したことを示します。
- `enclosures` は、エンクロージャーのファームウェアを更新中であることを示します。
- `enclosures_stalled` は、予期しない問題のために、あるいはエンクロージャーで冗長度が不足しているために、エンクロージャーのファームウェア更新が停止したことを示します。

注: Storwize V7000 Gen1 システムでは、バッテリー保守により、エンクロージャーが数時間冗長性がない状態になることがあります。

- `enclosures_restoring` は、停止した更新がユーザーによって取り消されたことを示します。以前のコード・バージョンがエンクロージャー・キャニスターに復元されています。
- `drives` は、ドライブ・ファームウェアを更新中であることを示します。

event_sequence_number

コード更新に関する現在の問題を説明しているイベントを示します。値は、10 進形式の数値ストリング (または、ブランク) であることが必要です。

progress

現行の更新アクティビティーの完了パーセンテージを、更新されたオブジェクトの数 (経過時間ではなく) で示します。この値は、0 から 100 の範囲の数値ストリング (10 進数) でなければなりません。

estimated_completion_time

現行の更新アクティビティーの見積もり完了時刻を示します。これは、現行の更新アクティビティーが自動であり、停止していない場合にのみ有効です。値は、YYMMDDHHMMSS 形式 (または、ブランク) である必要があります。

suggested_action

更新の進行を援助するアクションを示します。値は、以下のようになります。

- **complete** は、システム更新が完了し、更新完了を発行する必要があることを示します。ノードはオンラインです。
- **continue** は、並行アップグレードが一時停止されており、並行アップグレードを続行するには **applysoftware -continue** を実行する必要があることを示します。
- **fix** は、問題があるため、更新を続行できないことを示します。イベント・ログ、特に **event_sequence_number** の出力を確認してください。ノードはオフラインです。
- **manual** は、手動更新が進行中であることを示します。
- **pacednext** は、ペースに合わせた更新が進行中であり、次のノードを更新用にスケジュールする必要があることを示します。ノードはオンラインです。
- **resume_cancel** は、更新が停止されていますが、再開または取り消しできることを示します。ノードはオンラインです。
- **resume** は、更新完了が停止されていますが、再開できることを示します。ノードはオンラインです。
- **start** は、システムが新しい更新を開始する準備ができていることを示します。進行中または準備済みの更新がなく、すべてのノードがオンラインです。
- **wait** は、更新が進行中であるため、システムが使用中であることを示します (処置は不要です)。

system_new_code_level

新規レベルのコードを更新中であることを示します。値は、ビルド・バージョン (または、システムを更新中または復元中でない場合は、ブランク) である必要があります。

system_forced

いずれかの現行のノード関連アクティビティーが強制モード (従属ボリュームを無視) であることを示します。値は **yes** または **no** です。

system_next_node_status

現行のノード関連の更新アクティビティー内の次のノードの状況を示します。値は次のとおりです。

- **none** は、更新するノードがないことを示します。
- **paused** は、現行ノードが並行アップグレード中に一時停止しており、並行アップグレードを続行するには **applysoftware -continue** を実行する必要があることを示します。
- **waiting** は、ノードの更新の準備ができおり、システムが待機中であること (通常は、マルチパス・フェイルオーバーのため) を示します。
- **ready** は、ノードの更新の準備ができおり、更新アクティビティーはペースに合わせた更新であることを示します。更新を手動で開始する必要があります。
- **updating** は、ノードを更新中であることを示します。
- **stalled** は、ノードが次に更新される予定であるが、更新が停止していることを示します。

system_next_node_time

次のノードの更新を開始する時刻を示します。これは、**system_next_node_status** が waiting である場合にのみ有効です。値は、YYMMDDHHMMSS 形式 (または、ブランク) である必要があります。

system_next_node_id

現行のノード関連の更新の次のノードの ID を示します。値は、数値ストリング (または、ブランク) である必要があります。

system_next_node_name

現行のノード関連の更新の次のノードの名前を示します。値は、英数字ストリング (または、ブランク) である必要があります。

更新の呼び出し例

```
lsupdate
```

結果出力:

```
status system_updating
event_sequence_number
progress 50
estimated_completion_time 140522093020
suggested_action wait
system_new_code_level 7.4.0.1 (build 99.2.141022001)
system_forced no
system_next_node_status updating
system_next_node_time
system_next_node_id 2
system_next_node_name node2
```

ペースに合わせた更新の呼び出し例

```
lsupdate
```

結果出力:

```
status system_completing_paced
event_sequence_number
progress 75
estimated_completion_time
suggested_action pacednext
system_new_code_level
system_forced no
system_next_node_status ready
system_next_node_time
system_next_node_id 4
system_next_node_name node4
```

mkdnsserver

mkdnsserver コマンドは、システム用に新規ドメイン・ネーム・システム (DNS) サーバーを構成するために使用します。

構文

```
►►—mkdnsserver—ip—ip_address—┐
                                └—name—DNS_name—┘
```

パラメーター

-ip *ip_address*

(必須) DNS サーバーのインターネット・プロトコル (IP) アドレスを指定します。値は、標準の IPv4 形式または IPv6 形式になっていなければなりません。指定する形式に応じてシステムは形式を検証し、それが正しいことを確認します。

-name *DNS_name*

(オプション) 作成されるシステム DNS サーバーの固有名を指定します。DNS サーバー名が指定されない場合、固有名が生成され、DNS サーバーに割り当てられます。

説明

このコマンドは、システム用に新規 DNS サーバーを構成します。

DNS サーバーの IP アドレスを指定するには、**-ip** パラメーターを使用します。有効な任意の IPv4 アドレスまたは IPv6 アドレスを入力できます。システムは指定された IP アドレスの形式を検証し、そのアドレスが正しいことを確認します。

呼び出し例

```
mkdnsserver -ip 192.168.44.34
```

結果出力:

```
DNS Server id [0] successfully created
```

呼び出し例

```
mkdnsserver -ip 2801:0000:0000:0000:0000:0000:0100
```

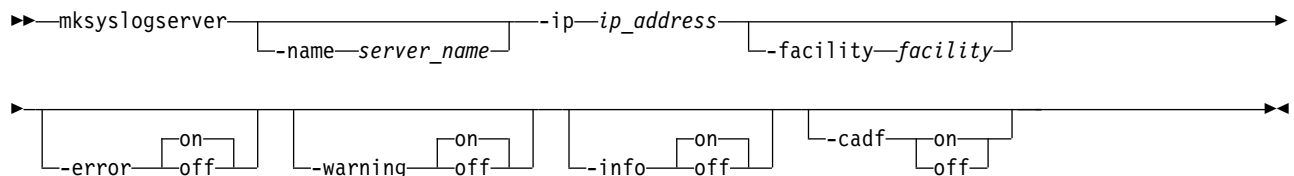
結果出力:

```
DNS Server id [1] successfully created
```

mksyslogserver

mksyslogserver コマンドは、通知を受け取る syslog サーバーを作成するために使用します。

構文



パラメーター

-name *server_name*

(オプション) syslog サーバーに割り当てる固有の名前を指定します。名前を指定しなかった場合は、システム・デフォルト `syslogn` が適用されます。ここで、*n* はサーバーの ID です。サーバー名を指定する際、syslog は予約語です。

-ip ip_address

(必須) syslog サーバーのインターネット・プロトコル (IP) アドレスを指定します。これは、有効なインターネット・プロトコル バージョン 4 (IPv4) またはインターネット・プロトコル バージョン 6 (IPv6) アドレスでなければなりません。

-facility facility

(オプション) syslog メッセージで使用される機能番号を指定します。この番号は受信サーバーに送られるメッセージの発信元を示します。機能値 0 から 3 で構成されたサーバーは、簡略形式の syslog メッセージを受け取ります。機能値 4 から 7 で構成されたサーバーは、完全拡張形式の syslog メッセージを受け取ります。デフォルト値は 0 です。

-error on | off

(オプション) サーバーがエラー通知を受け取るかどうかを指定します。on に設定すると、syslog サーバーにエラー通知が送られます。off に設定すると、syslog サーバーにエラー通知は送られません。デフォルト値は on です。

-warning on | off

(オプション) サーバーが警告通知を受け取るかどうかを指定します。on に設定すると、syslog サーバーに警告通知が送られます。off に設定すると、syslog サーバーに警告通知は送られません。デフォルト値は on です。

-info on | off

(オプション) サーバーが情報通知を受け取るかどうかを指定します。on に設定すると、syslog サーバーに情報通知が送られます。off に設定すると、syslog サーバーに情報通知は送られません。デフォルト値は on です。

-cadf on | off

(オプション) Cloud Auditing Data Federation (CADF) データ報告を on にするか、off にするかを指定します。サーバーに送信される syslog 通知はすべて、CADF 標準にフォーマットされます。このパラメーターを **-facility** と同時に指定することができません。

説明

このコマンドは、通知を受け取る syslog サーバーを作成します。syslog プロトコルは、IP ネットワークで送信側から受信側へログ・メッセージを転送するクライアント/サーバー標準プロトコルです。syslog は、異なるタイプのシステムからのログ・メッセージを中央リポジトリに統合するために使用できます。

SAN ボリューム・コントローラー Storwize V5100は、最大 6 台の syslog サーバーをサポートします。

呼び出し例

```
mksyslogserver -ip 1.2.3.4
```

結果出力:

```
Syslog Server id [2] successfully created
```

呼び出し例

```
mksyslogserver -ip 9.193.231.37 -error on -warning on -info off -cadf on
```

結果出力:

```
Syslog Server id [2] successfully created
```

mksystemsupportcenter

mksystemsupportcenter コマンドは、サポート・センターまたはプロキシ・サーバーをリモート・サポート構成に追加するために使用します。

構文

```
➤ mksystemsupportcenter [-name user_name] -ip ipv4_or_ipv6_address --port port ➤
└─ proxy yes | no
```

パラメーター

-name user_name

(オプション) 定義するサポート・センターまたはプロキシの固有の名前を指定します。その名前を持つセンターが定義されている場合、コマンドは失敗します。この値は、以下の英数字ストリングでなければなりません。

- ストリング `default_support_center` で開始することはできません
- 先頭文字にハイフンおよび数値を使用することはできません
- スペースで開始または終了することはできません
- 1 から 64 文字の長さでなければなりません (数値、文字、スペース、ピリオド、または下線を使用)

さらに、名前 `SupportCenter` および `Proxy` は、このような表記では使用できません。すべて小文字を使用する (例えば、`supportcenter` または `proxy`) 場合を除いて、これらの名前を指定しないでください。

注: 名前を指定しない場合、システム・デフォルトの `supportservern` が使用されます。ここで、`n` はオブジェクト索引です。

-ip ipv4_or_ipv6_address

(必須) 新規のサポート・センターまたはプロキシ・サーバーのインターネット・プロトコル・バージョン 4 (IPv4) またはバージョン 6 (IPv6) アドレスを示します。この値は有効な IPv4 または IPv6 アドレスでなければなりません。

-port port

(必須) 新規接続のポート番号を指定します。この値は、1 から 65535 の範囲の数値でなければなりません。デフォルト値は 1025 です。

-proxy yes | no

(オプション) ターゲット・サーバーがプロキシ・サーバーであるかどうか (およびサポート・センターでないか) を指定します。値は `yes` または `no` です。

説明

このコマンドは、リモート・サポート構成にサポート・センターあるいはプロキシ・サーバーを作成します。定義できるプロキシ・サーバーの最大数は 6 です。

プロキシ・サーバーを構成する場合、リモート・サポート・アシスタンスを使用可能にするには、プロキシ・サーバーを使用する必要があります (つまり、直接接続は試行されません)。複数のサポート・セン

ター (またはプロキシ) を構成した場合、システムは、各サポート・センターを循環してからリモート・サポート・アシスタンスを有効にします。これは、システムが、すべてのサポート・センターを少なくとも 3 回試行してから、`failure` 状態で終了することを意味します。必要な場合は、構成済みのデフォルトのサポート・センターのセットを使用します。

重要: サポート・チームが推奨している場合を除き、新規のサポート・センターを構成しないでください。ただし、プロキシ・サーバーは必要に応じて構成することができます。ノードがすべてサービス IPv6 アドレスで構成されているシステムのリモート・サポート接続をルーティングする場合、リモート・サポート・プロキシ・サーバーを使用する必要があります。プロキシ・サーバーは、IPv6 アドレスを `listen` します。IPv4 アドレスも `listen` することができます。このプロキシ・サーバーの IPv6 アドレスは、システムで (`-proxy` パラメーターを指定した) このコマンドを使用して指定する必要があります。

呼び出し例

```
mksystemssupportcenter -name test_frontend_server_1 -ip 9.51.88.165 -port 1025
```

結果出力:

```
Support Server id [0] successfully created
```

呼び出し例

```
mksystemssupportcenter -name customer_proxy_1 -ip 192.168.56.88 -port 9999 -proxy yes
```

結果出力:

```
Support Server id [1] successfully created
```

呼び出し例

```
mksystemssupportcenter -name customer_proxy_2 -ip 192.168.56.101 -port 2222 -proxy yes
```

結果出力:

```
Support Server id [2] successfully created
```

呼び出し例

```
mksystemssupportcenter -ip 2001:0db8:0000:0001:0000:0000:0000:0071 -port 1025 -proxy yes
```

結果出力:

```
Support Server id [3] successfully created
```

呼び出し例

```
mksystemssupportcenter -ip 2001:db8:0:1:0:0:0:71 -port 1025 -proxy yes
```

結果出力:

```
Support Server id [2] successfully created
```

呼び出し例

```
mksystemssupportcenter -ip 2001:db8:0:1::71 -port 1025 -proxy yes
```

結果出力:

```
Support Server id [2] successfully created
```

rmnssserver

rmnssserver コマンドは、システムからドメイン・ネーム・システム (DNS) サーバーを除去するために使用します。

構文

```
▶▶—rmnssserver—[dns_name]————▶▶  
                  [dns_id]
```

パラメーター

dns_name | *dns_id*

(必須) システムから除去するドメイン・ネーム・システム (DNS) サーバーの ID または名前を指定します。この値は、ID の場合は数値、名前の場合は英数字ストリングでなければなりません。

説明

このコマンドは、DNS サーバーをシステムから除去します。

呼び出し例

```
rmnssserver 1
```

結果出力:

```
No feedback
```

rmsyslogserver

rmsyslogserver コマンドは、指定された syslog サーバーを削除するために使用します。

構文

```
▶▶—rmsyslogserver—[syslog_server_name]————▶▶  
                   [syslog_server_id]
```

パラメーター

syslog_server_name | *syslog_server_id*

(必須) 削除する syslog サーバーの名前または ID を指定します。

説明

このコマンドは、既存の syslog サーバーを削除するために使用します。サーバーの現行名または作成時に返された ID のいずれかを指定する必要があります。この ID を確認するには、**lssyslogserver** コマンドを使用します。

呼び出し例

```
rmsyslogserver 2
```

結果出力 (コマンドが正常に終了する場合):

```
No feedback
```

CMMVC5753E The specified object does not exist or is not a suitable candidate.

rmssystemsupportcenter コマンドは、構成済みのサポート・センターあるいはプロキシ・サーバーを削除するために使用します。

►►—rmsystemsupportcenter—►►

—system_support_name—
—system support id—

system_support_name | *system_support_id*
(必須) サーバー索引内の削除するリモート・サポート・サーバーの名前または ID を指定します。ID の値は数値 (整数)、名前の値は英数字ストリングでなければなりません。この名前または ID は、**lssystemsupportcenter** を指定した場合に表示される項目と一致している必要があります。

注: システムに自動的に構成されるデフォルトのサポート・センターを削除することはできません。

結果出力:

No feedback

No feedback

setlocale コマンドを使用して、システムのロケール設定を変更します。また、このコマンドは、コマンド出力を選択した言語に変更します。

構文

▶▶—setlocale—locale—*locale_id*————▶▶

パラメーター

-locale *locale_id*

(必須) ロケール ID を指定します。この値は、必要な言語に対応する数値でなければなりません。コマンドの説明のリストに、指定できる値を示します。

説明

このコマンドは、コマンド・ライン・インターフェースの出力として表示されるエラー・メッセージの言語を変更します。それ以後、コマンド・ライン・ツールから発行されるすべてのエラー・メッセージは、選択された言語で生成されます。このコマンドは、言語 (ロケール) の変更を要求するときに実行します。

システムのロケール設定を変更するには、**setlocale** コマンドを指定します。すべてのインターフェース出力が、選択された言語に変更されます。例えば、言語を日本語に変更するには、コマンド・ラインに次のように入力します。

```
setlocale -locale 3
```

ここで、3 は日本語を表す値です。以下の値がサポートされます。

- 0 米国英語 (デフォルト)
- 1 中国語 (簡体字)
- 2 中国語 (繁体字)
- 3 日本語
- 4 フランス語
- 5 ドイツ語
- 6 イタリア語
- 7 スペイン語
- 8 韓国語
- 9 ポルトガル語 (ブラジル)
- 10 ロシア語

呼び出し例 (ここで、3 は日本語です)

```
setlocale -locale 3
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例 (ここで、8 は韓国語です)

```
setlocale -locale 8
```

結果出力:

No feedback

svqueryclock

svqueryclock コマンドは、システムの日付、時刻、現在のタイムゾーンを戻すために使用します。

構文

▶—svqueryclock—◀

パラメーター

なし

説明

このコマンドは、システムの日付、時刻、および現行の時間帯を返します。

呼び出し例

svqueryclock

結果出力

Mon Nov 25 14:59:28 GMT 2013

writesernum

writesernum コマンドは、ノードのシリアル番号をプレーナー NVRAM に書き込むために使用します。

構文

▶— writesernum—*sernum*—*serial_number*—

<i>node_id</i>
<i>node_name</i>

—◀

パラメーター

-sernum *serial_number*

(必須) システム・プレーナーの不揮発性メモリーに書き込むシリアル番号を指定します。

node_id | *node_name*

(必須) システム・プレーナーが置かれているノードを指定します。シリアル番号はこのシステム・プレーナーに書き込まれます。この名前はワールド・ワイド・ノード名 (WWNN) ではありません。

説明

このコマンドは、ノードのシリアル番号をプレーナー NVRAM に書き込み、その後システムをリブートします。シリアル番号は、ラックから取り外さなくても、ノードの前面を見るとわかります。ノード前面のラベルに、7 桁の英数字からなるシリアル番号が記載されています。ラベル上のシリアル番号にはハイフンが含まれる場合があります。**writesernum** コマンドでシリアル番号を入力するときは、このハイフンは省略してください。

注: いったん、シリアル番号がプレーナー NVRAM に書き込まれると、**lsnodevpd** コマンドを発行して、その番号が正しいかどうか検査することができます。シリアル番号は、**system_serial_number** フィールドに格納されています。

呼び出し例

```
writesernum -sernum 1300027 node1
```

結果出力:

No feedback

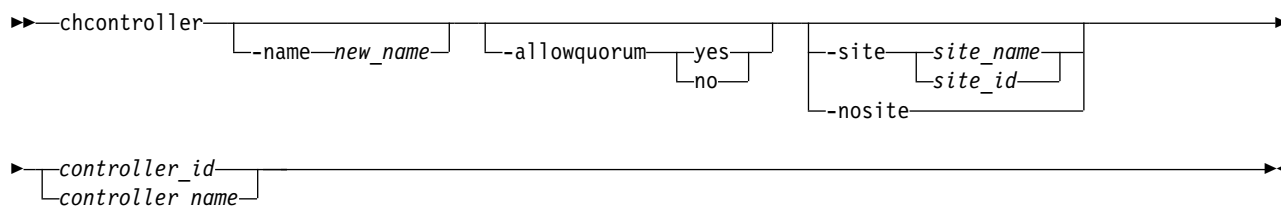
第 9 章 コントローラー・コマンド

コントローラー・コマンドを使用して、ストレージ・コントローラーの名前を変更します。

chcontroller

chcontroller コマンドは、コントローラーの属性を変更するために使用します。

構文



パラメーター

-name new_name

(オプション) コントローラーに割り当てる新規名を指定します。

-allowquorum yes | no

(オプション) コントローラーがクォーラム・ディスクをサポートできるか否かを指定します。値 **yes** を使用すると、適切なコントローラーがクォーラム・ディスクをサポートできるようになります。値 **no** を使用すると、指定されたコントローラーがクォーラム・ディスクを現在ホストしていない場合は、コントローラーはクォーラム・ディスクをサポートできなくなります。

-site site_name | site_id

(オプション) コントローラーの数値サイト値またはサイト名を指定します。この値は、1、2、または 3 です。

注: システム・トポロジが **stretched** または **hyperswap** である (さらに **MDisk** がある) 場合は、コントローラー・サイトを変更できません。

-nosite

(オプション) コントローラーのサイト値をリセットします。

controller_id | controller_name

(必須) 変更するコントローラーを指定します。コントローラー名またはコントローラー ID のどちらかを使用してください。

説明

このコマンドは、**controller_id | controller_name** 変数で指定されたコントローラーの名前を、**-name** プログラムで指定された値に変更します。

MDisk に関連付けられたコントローラーで、**allow_quorum** 属性が **lscontroller** コマンドにより **no** に設定されているものがある場合は、その **MDisk** に対するクォーラム設定アクションは失敗します。いずれか

のディスク・コントローラーに対して **chcontroller** コマンドを使用して **-allowquorum** パラメーターを **yes** に設定するには、次の Web サイトで、コントローラーがクォーラムをサポートするかどうか確認してください。

www.ibm.com/support

新しいディスク・コントローラーを SAN にいつでも追加できます。スイッチ・ゾーニングのセクションにあるスイッチ・ゾーニングのガイドラインに従ってください。また、コントローラーがシステムで使用するために正しくセットアップされていることを確認してください。

稼働中の構成に新しいディスク・コントローラー・システムを追加するには、**detectmdisk** コマンドを発行することにより、システムに新しいストレージ MDisk を確実に検出させておきます。コントローラーには、自動的にデフォルト名が割り当てられています。どのコントローラーが MDisk を提示しているのかわからない場合は、**lscontroller** コマンドを発行してコントローラーをリストします。新しいコントローラーは、最も大きい番号のデフォルト名でリストされます。コントローラーの名前を記録してから、ディスク・コントローラー・システム名の判別に関するセクションの指示に従います。

次のコマンドを発行して、このコントローラーに記述名を付けます。

```
chcontroller -name newname oldname
```

次のコマンドを発行して、非管理の MDisk をリストします。

```
lsmdisk -filtervalue mode=unmanaged:controller_name=newname
```

これらの MDisk は、作成された RAID アレイまたは区画に対応します。フィールド・コントローラーの LUN 番号を記録します。フィールド・コントローラーの LUN 番号は、各アレイまたは区画に割り当てた LUN 番号に対応します。

新しいストレージ・プールを作成し、新しいコントローラーに属す RAID アレイだけをこのストレージ・プールに追加します。RAID タイプの混合を避け、RAID アレイ・タイプの各セット (例えば、RAID-1 または RAID-10) ごとに、新しいストレージ・プールを作成してください。(RAID-10 を分散アレイと一緒に使用することはできません。)このストレージ・プールに適切な名前を割り当てます。コントローラーの名前が FAST650-abc でストレージ・プールに RAID-10 アレイが含まれている場合は、その MDisk に F600-abc-R5 のような名前を割り当てます。次のコマンドを発行します。

```
mkmdiskgrp -ext 16 -name mdisk_grp_name  
-mdisk colon-separated list of RAID-x mdisks returned
```

注: これで、エクステンツ・サイズが 16 MB の新しいストレージ・プールが作成されます。

呼び出し例

```
chcontroller -name newtwo 2
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

```
chcontroller -site sitel controller18
```

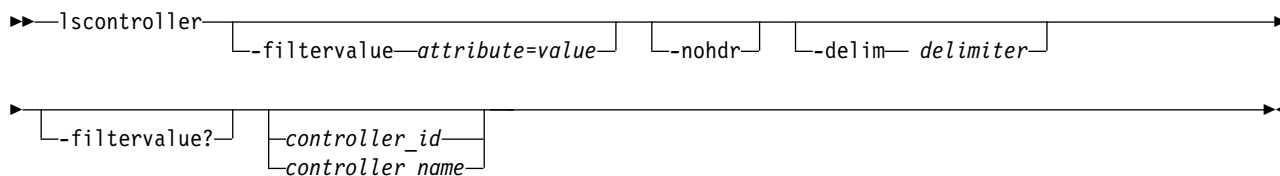
結果出力:

No feedback

lscontroller

lscontroller コマンドを使用して、システムが認識できる簡略リスト、またはコントローラーの詳細ビューを表示します。

構文



パラメーター

-filtervalue attribute=value

(オプション) 1 つ以上のフィルターのリストを指定します。フィルター属性値に一致する値をもつオブジェクトのみが戻されます。容量を指定する場合、単位も入力する必要があります。

注: 一部のフィルターでは、コマンドの入力時にワイルドカードを使用できます。CLI でのワイルドカードの使用について、以下の規則が適用されます。

- ワイルドカード文字はアスタリスク (*) です。
- コマンドには最大 1 つのワイルドカードを含めることができます。これは、ストリングの最初または最後の文字である必要があります。

-filtervalue?

(オプション) 有効なフィルター属性を表示します。**lscontroller** コマンドで有効なフィルター属性は次のとおりです。

- controller_name
- id
- site_id
- site_name

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

controller_id | controller_name

(オプション) コントローラーの名前または ID を指定します。このパラメーターを指定すると、特定

のコントローラーの詳細ビューが返され、**-filtervalue** パラメーターで指定された値はすべて無視されます。 *controller_id* | *controller_name* パラメーターを指定しなかった場合、簡略ビューには、**-filtervalue** パラメーターで指定されたフィルタリング要件に一致するすべてのコントローラーが表示されます。

説明

このコマンドは、システムが認識できるコントローラーの簡略リストまたは詳細ビューを返します。

以下の値は、出力ビュー内のデータに適用できます。

degraded no, yes

ストレージ・コントローラーの名前をシステム上に表示される名前と区別するためには、**lscontroller** コマンドを発行してストレージ・コントローラーをリストします。判別したいコントローラーのコントローラー名または ID を記録します。問題のコントローラーについて、**lscontroller controller name | id** コマンドを発行します。ここで、*controller name* | *id* はコントローラーの名前または ID です。コントローラーのワールド・ワイド・ノード名 (WWNN) を記録する。WWNN を使用して実際のストレージ・コントローラーを判別でき、その場合は、ネイティブのコントローラー・ユーザー・インターフェースを起動するか、WWNN を持つ実際のコントローラーを検査するためにコントローラー・ユーザー・インターフェースが提供するコマンド・ライン・ツールを使用します。

注:

1. *mdisk_link_count* 値は、現在このストレージ・コントローラーに関連付けられている MDisk の数です。
2. *max_mdisk_link_count* 値は、*mdisk_link_count* 値に最後にリセットされた後に *mdisk_link_count* が達した最高値です。

要確認: この値は、固有の保守手順によってリセットされ、またイベント・ログが消去されたときにリセットされます。

3. 単一の MDisk のノードまたはノード・キャニスターのポートからコントローラー・ポートへの SAN 接続はパスです。コントローラー・ポートの *path_count* 値は、現在このコントローラー・ポートに入出力 (I/O) データを実行依頼するために使用されているパスの数です。
4. ストレージ・コントローラーの *max_path_count* 値は、*path_count* 値に最後にリセットされた後にストレージ・コントローラーの *path_count* が達した最高値です。この値は、固有の保守手順によってリセットされ、またシステム・エラー・ログが消去されたときにリセットされます。

重要: *max_path_count* 値は、*path_count* 値に最後にリセットされた後に *path_count* が達した最高値です。

要確認: この値は、固有の保守手順によってリセットされ、またイベント・ログが消去されたときにリセットされます。

5. *allow_quorum* 値は、コントローラーがクォーラム・ディスクをサポートするために有効であるかどうかを示します。クォーラム・サポートは、コントローラーのハードウェア・タイプに応じて有効または無効に設定されています。
6. *ctrl_s/n* 値はコントローラーのシリアル番号です。

重要: このデータは、ベンダーが制御するソースからのものであり、使用できない場合があります。

415 ページの表 67 は、出力ビュー・データとして表示できる属性値を示します。

この表は、出力ビュー・データとして表示される可能性のある属性値を示します。

表 67. *lscontroller* 出力

属性	可能な値
id	コントローラー ID を示します。
name	コントローラー名を示します。
WWNN	ワールドワイド・ノード名 (WWNN) を示します。 iSCSI コントローラーではこのフィールドは空白です。
mdisk_link_count	MDisk リンク・カウントを示します。
max_mdisk_link_count	最大 MDisk リンク・カウントを示します。
degraded	コントローラーに劣化した MDisk が存在するかどうかを示します。
vendor_id	ベンダーの識別名または番号を示します。
product_id_low	製品 ID を示します。
product_id_high	製品 ID を示します。
product_revision	製品の改訂を示します。
ctrl_s/n	コントローラーのシリアル番号を示します。
allow_quorum	コントローラーがクォーラム・ディスクをサポートできることを示します。
WWPN	ワールドワイド・ポート名 (WWPN) を示します。 iSCSI コントローラーではこのフィールドは空白です。
path_count	現在コントローラー・ポートに入出力 (I/O) データを実行依頼するために使用されているパスの数を示します。
max_path_count	現在コントローラー・ポートに入出力 (I/O) データを実行依頼するために使用されているパスの最大数を示します。
site_id	コントローラーのサイト値を示します。この数値は、1、2、3、または空白です。
site_name	コントローラーのサイト名を示します。この値は、英数字の値または空白です。
fabric_type	ファイバー・チャネル (FC) または SAS コントローラーを示します。 <ul style="list-style-type: none"> fc は、FC コントローラーを示します。 sas_direct は、SAS 直接接続コントローラーを示します。 multiple は、複数のコントローラー (FC、SAS、またはその両方) を示します。 iscsi は iSCSI コントローラーを示します。

表 67. *lscontroller* 出力 (続き)

属性	可能な値
<code>iscsi_port_id</code>	入出力ポート ID を示します。これは FC ドメインの WWPN 値と同じです。この値は iSCSI コントローラーの iSCSI ポート ID を示し、他のコントローラーではブランクになります。この値は数値でなければなりません。 この ID は、 lsiscsistorageport コマンドからの出力での行番号を参照します。 lsiscsistorageport を使用してコントローラーの IQN を検索することができます。
<code>ip</code>	<code>iscsi_port_id</code> に関連付けられた IP アドレスを示します。この値は iSCSI コントローラーの IP 値を示し、他のコントローラーではブランクになります。この値は IPv4 アドレスまたは IPv6 アドレスでなければなりません。
<code>physical_capacity</code>	コントローラーの物理容量を示します。物理容量情報を報告しないコントローラーの場合、この値は常にブランクまたは空です。

iSCSI コントローラーの簡略な呼び出し例

```
lscontroller -delim :
```

簡略な結果出力

```
id:controller_name:ctrl_s/n:vendor_id:product_id_low:product_id_high:WWNN:degraded:fabric_type:site_id:site_name
0:controller0::IBM:1726-4xx:FAStT::no:iscsi:1:snpp1
1:controller1::IBM:1726-4xx:FAStT::no:iscsi:2:snpp2
7:controller7:3EK0J5Y8:SEAGATE :ST373405:FC:200600A0B851061E:yes:fc:1:snpp1
8:controller8:3EK0J6CR:SEAGATE :ST373405:FC:200600A0B851061D:no:fc:2:snpp2
9:controller9:3EK0J4YN:SEAGATE :ST373405:FC:200600A0B851061C:no:fc:3:snpp3
10:controller10:3EK0GKGH:SEAGATE :ST373405:FC:200600A0B851061B:no:fc:1:snpp4
11:controller11:3EK0J85C:SEAGATE :ST373405:FC:200600A0B851061A:no:fc:2:snpp5
12:controller12:3EK0JBR2:SEAGATE :ST373405:FC:200600A0B851062A:no:fc:3:snpp6
13:controller13:3EKYNJF8:SEAGATE :ST373405:FC:200600A0B851062B:no:fc:1:snpp7
14:controller14:3EK0HVTM:SEAGATE :ST373405:FC:200600A0B851062C:no:fc:2:snpp8
```

ファイバー・チャネル・コントローラーの詳細な呼び出し例

```
lscontroller -delim = 7
```

詳細な結果出力

```
id=7
controller_name=controller7
WWNN=20000004CF2412AC
mdisk_link_count=1
max_mdisk_link_count=1
degraded=no
vendor_id=SEAGATE
product_id_low=ST373405
product_id_high=FC
product_revision=0003
ctrl_s/n=3EK0J5Y8
allow_quorum=no
site_id=2
site_name=DR
WWPN=22000004CF2412AC
path_count=1
max_path_count=1
```

```
WWPN=21000004CF2412AC
path_count=0
max_path_count=0
fabric_type=sas_direct
iscsi_port_id=
ip=
physical_capacity=20.0GB
```

iSCSI コントローラーの詳細な呼び出し例

```
lscontroller 0
```

詳細な結果出力

```
id 0
controller_name controller0
WWNN
mdisk_link_count 4
max_mdisk_link_count 4
degraded no
vendor_id IBM
product_id_low 1726-4xx
product_id_high FASTT
product_revision 0617
ctrl_s/n
allow_quorum no
fabric_type iscsi
site_id
site_name
WWPN
path_count 4
max_path_count 4
iscsi_port_id 1
ip 10.10.10.1
WWPN
path_count 4
max_path_count 4
iscsi_port_id 2
ip 10.10.10.2
physical_capacity 40.0GB
```

lscontrollerdependentvdisks

lscontrollerdependentvdisks コマンドは、指定されたコントローラーに從属するボリュームをリストするために使用します。

構文

```
►►—lscontrollerdependentvdisks—┐┐—nohdr┐┐—delim— delimiter┐┐—controller_id_list┐┐—controller_name_list┐┐—◄◄
```

パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。 **-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。 **-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

controller_id_list | controller_name_list

1 つ以上のコントローラー ID またはコントローラー名、あるいはその両方を指定します。コロン (:) を使用して、複数のコントローラーを区切ります。

説明

lscontrollerdependentvdisks コマンドは、指定されたコントローラーの状況に従属するボリュームをリストします。コントローラーがオフラインになると、それに従属するボリュームもオフラインになります。保守のためにコントローラーをオフラインにする場合は、事前にこのコマンドを使用して、どのボリュームへのアクセスも失われないようにすることができます。

複数のコントローラーを単一サブシステムとして構成している場合は、そのサブシステム内のすべてのコントローラーを指定する必要があります。これを行う場合、単一のコマンド呼び出しを指定する必要があります。

lscontrollerdependentvdisks コマンドは、指定されたコントローラー・リスト内のクォーラム・ディスクのチェックも行います。指定されたコントローラー・リストにクォーラム・ディスクがある場合、このコマンドはエラーを返します。どのような保守を行う場合も、事前に、すべてのクォーラム・ディスクを移動しておく必要があります。クォーラム・ディスクを移動したら、このコマンドを再発行して、従属するボリュームをリストします。

注: このコマンドは、その実行時にコントローラーに従属しているボリュームをリストします。後にシステムを変更した場合は、このコマンドを再実行する必要があります。

呼び出し例

```
lscontrollerdependentvdisks controller0
```

簡略な結果出力

```
vdisk_id vdisk_name
0 vdisk0
1 vdisk1
2 vdisk2
```

第 10 章 ドライブ・コマンド

ドライブの管理に役立つ情報を収集するには、ドライブ・コマンドを使用します。

applydrivesoftware

ドライブを更新するには、**applydrivesoftware** コマンドを使用してください。

構文

```
▶▶ applydrivesoftware --file name [ -type firmware | fpga ] [ -drive drive_id | -all ] [ -force ]
[ -allowreinstall ] [ -allowdowngrade ]
▶▶ applydrivesoftware --cancel
```

パラメーター

-file name

(必須) 構成ノード上の /home/admin/update/ ディレクトリーにコピーする必要があるファームウェア更新ファイル名を指定します。

-type fpga | firmware

(オプション) 更新するドライブ・ファームウェアのタイプを指定します。ドライブ・ファームウェアの更新は、入出力と並行してオンラインで実行できます。ただし、fpga 更新ではドライブをオフラインにする必要があります。これは、**applydrivesoftware** コマンドを発行する前にターゲット・ドライブを **candidate** にする必要があることを意味します。デフォルト値は **firmware** です。詳細については、**chdrive** コマンドを参照してください。

-all

(オプション) ドライブ・ファームウェアをシステム内のすべてのドライブに適用することを指定します。ただし、そのドライブがオンラインであり、**use member**、**use spare**、あるいは **use candidate** が指定されている場合に限ります。

以下の場合には適用されません。

- 従属ボリュームがあるドライブ
- 非冗長アレイのメンバーであるドライブ

クォーラムをホストしているドライブには適用可能ですが、リスクがあります。このリスクを回避するには、**-drive** を使用して、必ず **applydrivesoftware** の呼び出しの間にクォーラムが入るようにしてください。クォーラムをホストしているドライブの更新を回避するには、**chquorum** コマンドを使用します。

-all を指定する場合、**-type** を **firmware** と指定する必要があります。

要確認: **-all** パラメーターは、**-drive** パラメーターとは異なります。**-all** を使用する場合は、不適切なドライブは更新をスケジュールするドライブのリストに追加されないためです。

-drive drive_id

(オプション) 更新する 1 つのドライブ ID またはドライブ ID のリスト (コロン [:] で区切ったもの) を指定します。ID の最大数は、128 です。128 個を超える場合は、**-all** を使用するか、複数回 **applydrivesoftware** を呼び出して更新を完了します。

要確認: **-drive** パラメーターは、**-all** パラメーターとは異なります。**-drive** パラメーターを使用して不適切なドライブを指定した場合、**applydrivesoftware** コマンドは失敗するためです。また、3 つのドライブすべてをクォーラムのホストとして指定した場合、コマンドは失敗します。**-drive** オプションを使用して単一のドライブを指定し、そのドライブに **use=unused** が指定されている場合、ドライブは更新されます。

-force

(オプション) 依存ボリューム検査をバイパスします。デフォルトでは、ドライブに依存しているボリュームがある場合、**applydrivesoftware** は実行できません。**-force** を指定するとこの検査がバイパスされ、ドライブ・ソフトウェアの更新を進めることができます。一般に、ドライブ依存ボリュームは、非冗長または機能低下の RAID アレイが原因で生じます。

注: **-force** パラメーターを使用する代わりに、システムの冗長性を回復してください (可能な場合)。

重要: **-force** パラメーターを使用すると、データが失われる可能性があります。このパラメーターは、製品のサポート情報による指示がある場合、あるいはドライブが属するアレイ内のデータが損失するリスクを許容してもかまわない場合にのみ使用してください。

-allowreinstall

(オプション) システムがパッケージ内のファイルを含むドライブに現行レベルを (再度) インストールするように指定します。

要確認: このパラメーターの使用は推奨されません。

-allowdowngrade

(オプション) システムが (パッケージ内のファイルを含む) ドライブ上のファームウェアをダウングレードすることを許可することを指定します。

要確認: このパラメーターは、製品サポート情報による指示がある場合にのみ使用してください。

-cancel

(オプション) コマンドを停止することを指定します。

説明

このコマンドを使用して、システムによって管理されるドライブのファームウェアを更新します。

このコマンドを使用して更新できるドライブ・ソフトウェアには、次の 2 種類があります。

- ファームウェア
- fpga

ドライブが使用中のときに、ドライブ・ファームウェア更新をオンラインで実行できます。アレイ・メンバー・ドライブ上で使用する場合、**applydrivesoftware** はドライブに依存するボリュームがあるかどうか検査し、見つかった場合は実行を拒否します。通常、ドライブ依存ボリュームは、非冗長または機能低下の RAID アレイが原因で生じます。可能な場合は、**applydrivesoftware** コマンドを使用する前に、障害のあ

るドライブを交換することによってシステムの冗長性を復元する必要があります。これが可能でない場合、例えば、RAID-0 アレイのメンバーであるドライブ上である場合は、別のプールで 2 番目のコピーを追加することによってボリュームに冗長性を追加するか、**-force** パラメーターを使用して従属ボリューム検査をバイパスすることができます。

要確認: **-force** は、従属ボリュームのデータ損失が生じる (ファームウェア更新中にドライブに障害が生じた場合に) リスクを理解した上でのみ使用してください。

ドライブ・ファームウェア更新は非同期で行われ、**applydrivesoftware** コマンドの完了後に終了します。更新の状況を確認するには、**lsdriveupgradeprogress** コマンドを使用します。

ドライブの fpga 更新を行うには、ドライブを数分間オフラインにする必要が生じることがあります。**applydrivesoftware** を使用して fpga ソフトウェアを更新する前に、ドライブを **candidate** 状態に変更する必要があります。fpga 更新は並行して行われ、**applydrivesoftware** コマンドが戻った後もバックグラウンドで続行されます。**lsdrive N** の **FPGA_level** フィールドで更新が正常に完了したかどうかを確認する必要があります。ここで、**N** は **drive_id** です。

要確認: ドライブやエンクロージャの電源を除去して fpga 更新を中断すると、ドライブが使用不能になる可能性があります。1 回の **applydrivesoftware** の呼び出しで更新できるのは 1 つのドライブの fpga のみです。ドライブを取り外したりエンクロージャの電源を切ったりする前に、更新が完了したことを確認してください。

呼び出し例

```
applydrivesoftware -file DRIVE_XXXXXXX -type firmware -drive 4
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

ドライブ従属ボリュームが原因で失敗する例:

```
applydrivesoftware -file DRIVE_XXXXXXX -type firmware -drive 6
```

結果出力:

CMMVC6953E VDisk が指定された MDisk に従属しているため、アクションを完了できません。強制実行が必要です。

呼び出し例

```
applydrivesoftware -file drivemicrocodepackagev5 -type firmware -all
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

```
applydrivesoftware -file drivemicrocodepackagev1 -type firmware -all -allowreinstall
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

```
applydrivesoftware -file drivemicrocodepackagev1 -type firmware -all -allowdowngrade
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

```
applydrivesoftware -file drivemicrocodepackagev1 -type firmware -all -allowdowngrade  
-allowreinstall
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

```
applydrivesoftware -cancel
```

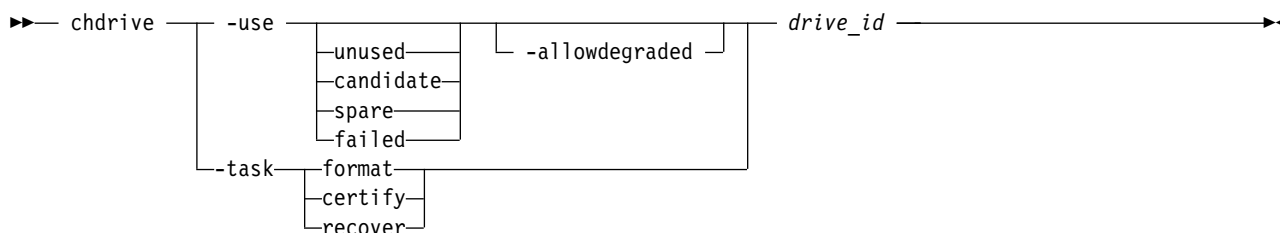
結果出力:

No feedback

chdrive

chdrive コマンドは、ドライブのプロパティを変更するために使用します。

構文



パラメーター

-use unused | candidate | spare | failed

ドライブの役割を記述します。

- **unused** は、ドライブが使用中でなく、スペアとして使用されないことを示します。
- **candidate** は、ドライブがアレイでの使用に選択可能であることを示します。
- **spare** は、ドライブが、必要に応じてホット・スペア・ドライブとして使用できることを示します。
- **failed** は、ドライブで障害が発生したことを示します。

注: メンバー・ドライブを作成するには、**mkarray** コマンドを使用して (新規) アレイにドライブを追加してください。

分散アレイのドライブに障害が発生した場合、アレイは、障害のあるドライブが **failed** 状態である間は、そのドライブに関連付けられたままです。

注: **chdrive -use candidate** が圧縮ドライブに対して実行された場合、ドライブはフォーマットを実行します。フォーマットは、ドライブがオンラインになって使用できるようになる前に完了する必要があります。

-allowdegraded

(オプション) ホット・スペア・ドライブが、そのドライブがメンバーであるアレイに使用不可であっても、ドライブの用途の変更の続行を許可します。**-allowdegraded** と **-task** を一緒に指定することはできません。

重要: **-allowdegraded** の使用は推奨されません。

-task format | certify | recover

ドライブにタスクを実行させます。

- **format** は、アレイで使用するためにドライブがフォーマットされることを示します。ドライブが候補であるか、妥当性検査に失敗した場合のみ許可されます。

注: NVMe ドライブの場合、ドライブをフォーマットすることで、ドライブの暗号消去が完了します。

- **certify** は、ドライブに含まれているデータの整合性を検証するために、ドライブが分析されることを示します。メンバーであるすべてのドライブに対して許可されます。

注: **certify** は、NVMe ドライブではサポートされません。

- **recover** データを失うことなく、オフラインのフラッシュ・ドライブをリカバリーします。ビルドが必要であるためにドライブがオフラインである場合、またはドライブが妥当性検査に失敗した場合に許可されます。

注: **recover** は、NVMe ドライブではサポートされません。

drive_id

ドライブの ID。

説明

ドライブの役割を変更したり、実行時間の長いドライブ・タスクを開始したりするのに、このコマンドを使用します。

lsdriveprogress を使用すると、進行中のドライブ・タスクの進行状況 (パーセンテージ) や見積もり完了時刻を表示することができます。

分散アレイに関連付けられているドライブが **member** から **failed** に変更された場合、分散アレイに使用可能な再作成スペースがないと、ドライブは劣化状態 (**degraded**) になります。**-allowdegraded** が指定されていない場合、コマンドは再作成領域の不足によって失敗します。**-allowdegraded** パラメーターが指定されている場合、コマンドは成功し、アレイはそのドライブを入出力操作に使用しなくなります。ドライブが **failed** から別の構成に変更された場合、分散アレイは、ドライブを忘れ、メンバー表に属する欠落メンバーを作成します。欠落メンバーを取り替えるには、**chararraymember** コマンドを使用します。

呼び出し例

```
chdrive -use spare 1
```

結果出力:

No feedback

ドライブ 23 を認証するための呼び出し例

```
chdrive -task certify 23
```

結果出力:

No feedback

lsdrive

lsdrive コマンドは、構成情報およびドライブの重要プロダクト・データ (VPD) を表示するために使用します。

構文

```
→lsdrive [-filtervalue attribute_value] [-nohdr] [-delim delimiter] [-filtervalue?] [-bytes] [drive_id] →
```

パラメーター

-filtervalue attribute=value

(オプション) 1 つ以上のフィルターのリストを指定します。フィルター属性値に一致する値をもつオブジェクトのみが表示されます。

注: 一部のフィルターでは、コマンドの入力時にワイルドカードを使用できます。ワイルドカードの使用について、以下の規則が適用されます。

- ワイルドカード文字はアスタリスク (*) です。
- コマンドには最大 1 つのワイルドカードを含めることができます。
- ワイルドカードを使用する場合は、次のように、フィルター項目を二重引用符 (") で囲みます。

```
lsdrive -filtervalue mdisk_id="1*"
```

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

-filtervalue?

(オプション) **-filtervalue** パラメーターの有効なフィルター属性を表示します。

- capacity
- enclosure_id
- error_sequence_number
- id
- interface_speed
- mdisk_id
- mdisk_name
- member_id
- node_id
- node_name
- slot_id
- status
- tech_type
- use
- drive_class_id
- compressed
- physical_capacity
- physical_used_capacity
- effective_used_capacity
- transport_protocol

-bytes

(オプション) ドライブのサイズ (容量) (バイト単位)

drive_id

(オプション) ドライブの ID。

説明

このコマンドは、構成情報およびドライブの VPD を表示するために使用します。

注: すべての簡略フィールドで、フィルター操作が許可されなければなりません。

注: システム状態のバックアップは、クォーラム・ディスクに保管されます。これにより、物理スペースが使用されます。このバックアップに使用されるデータ量はシステム構成によって異なりますが、通常は数 MB で、1 GB を超えることはありません。

この表は、表示される可能性のある出力を示しています。

表 68. **lsdrive** の出力

属性	値
id	<p>ドライブの ID を示します。</p> <ul style="list-style-type: none"> • online. ドライブはすべてのドライブ・ポートから使用可能であることを示します。 • degraded. ドライブは使用可能であるものの、すべてのドライブ・ポートから使用可能であるわけではないことを示します。 • offline. ドライブが使用不可であることを示します。
status	ドライブの要約状況を示します。
error_sequence_number	<p>ドライブ状況の原因を記述するエラー・シーケンス番号を示します。</p> <ul style="list-style-type: none"> • online. これはブランクです。 • degraded. エラーに関連する場合、表示されます。 • offline. 表示される必要があります。 <p>注: エラー・シーケンス番号は、イベント・ログ内の項目を示します。この値には、エラーと情報メッセージ (例えば、ドライブがフォーマット中) の両方の項目が含まれます。</p>
use	<p>ドライブの現行の役割を以下のように示します。</p> <ul style="list-style-type: none"> • unused ドライブが何かによって使用するよう構成されていない場合。 • candidate ドライブが構成のために選択可能な場合。 • spare アレイでメンバーに障害が起きたときに使用されるスペアとして、ドライブが構成されている場合。 • member ドライブがアレイのメンバーとして構成されている場合。 • failed ドライブが拒否されたため、使用できなくなっている場合。
UID	ドライブによって報告された固有 ID を示します。
tech_type	<p>使用されたドライブ・テクノロジーを示します。</p> <p>値は次のとおりです。</p> <ul style="list-style-type: none"> • unsupported は、このプラットフォームでドライブがサポートされていないことを示します (サポート・チームに連絡してください)。 • sas_hdd は、シリアル接続 SCSI (SAS) エンタープライズ・ハード・ディスクを示します。 • tier0_flash • tier1_flash • sas_ssd は、SAS ソリッド・ステート・ディスクを示します。 • tier_enterprise • sas_nearline_hdd は、SAS ニアライン・ハード・ディスクを示します。 • tier_nearline
replacement_date	<p>潜在的なアレイ障害の日付を示します。形式は YYMMDD でなければなりません。潜在的なドライブ障害の日付を示します。形式は YYMMDD でなければなりません。SSD 以外のドライブの場合、この値はブランクです。</p>
capacity	<p>クォーラム領域を除く、ディスクの容量を示します。</p> <p>圧縮ドライブの場合、この出力はドライブの論理容量を表します。論理容量は物理容量より大きく、ドライブによって提示されるアドレス可能な論理ブロックの数によって決まります。</p> <p>非圧縮ドライブの場合、論理容量と物理容量の両方で容量値は同じです。</p>
block_size	ディスクのブロック・サイズを示します。
vendor_id	ドライブのメーカーを示します。
product_id	ドライブの製品 ID を示します。
FRU_part_number	ドライブの FRU 部品番号を示します。
FRU_identity	製造部品番号とシリアル番号を組み合わせた 11S 番号を示します。
RPM	ディスクの指定 RPM を示します。

表 68. **lsdrive** の出力 (続き)

属性	値
firmware_level	ディスクのファームウェア・レベルを示します。不明な場合はブランクです。
firmware_loaded_status	状況を <code>upgraded</code> または <code>upgrade_scheduled</code> として示します。該当しないか、不明な場合はブランクです。 注: この項目は、簡略ビューの一部ではないため、フィルターとして使用できません。
FPGA_level	FPGA レベルを示します (該当する場合)。該当しないか、不明な場合はブランクです。
mdisk_id	ドライブがメンバーであるアレイ MDisk の ID を示します。
mdisk_name	ドライブがメンバーであるアレイ MDisk の名前を示します。
member_id	MDisk アレイ・メンバーの ID を示します。
enclosure_id	以下を示します。 <ul style="list-style-type: none"> ドライブが (ノードではなく) エンクロージャーに含まれておりスロットの位置が不明である。この値は、ドライブが配置されているエンクロージャーの ID です。 ドライブがノード (エンクロージャーではなく) に含まれている。この値はブランクです。 エンクロージャー ID がまだ判別されていない。この値はブランクです。
slot_id	エンクロージャーまたはノード内のドライブの <code>slot_id</code> を示します。ドライブ・ベイまたはロケーションと呼ばれる場合があります。この値はブランクにすることができます。
node_name	ノード内に含まれているドライブの場合、ドライブが配置されているノードの名前を示します。エンクロージャー内に含まれているドライブの場合、ブランクです。
node_id	ノード内に含まれているドライブの場合、ドライブが配置されているノードの ID を示します。エンクロージャー内に含まれているドライブの場合、値はブランクです。
quorum_id	クォーラム・ディスクの ID を示します。クォーラム・ディスク以外の場合、この値はブランクです。
port_1_status	ドライブの最初のポートの接続状況を示します。値は <code>online</code> 、 <code>offline</code> 、または <code>excluded</code> です。 注: ポート 1 は、-1 で終わるパネル名を持つノードに接続されます。
port_2_status	ドライブの 2 番目のポートの接続状況を示します。値は <code>online</code> 、 <code>offline</code> 、または <code>excluded</code> です。 注: ポート 2 は、-2 で終わるパネル名を持つノードに接続されます。
interface_speed	接続されているドライブ・スロットの最低のインターフェース速度 (ギガビット/秒または Gbps) を示します。値は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none"> 1.5 Gbps 3 Gbps 6 Gbps 12 Gbps 両方のポートが分離されているか、ドライブが接続されていない場合は、ブランク。
protection_enabled	SCSI タイプ 2 保護情報が有効であるか (<code>yes</code>) 無効であるか (<code>no</code>) を示します。
auto_manage	<code>auto_manage</code> プロセスが実行中 (<code>active</code>) であるか、非実行中 (<code>idle</code>) であるかを示します。
drive_class_id	ドライブが属するドライブ・クラスを示します。

表 68. **lsdrive** の出力 (続き)

属性	値
write_endurance_used	<p>1 日当たりのドライブ書き込み (DWPD) を示します。SSD ドライブ以外のドライブの場合、この値はブランクです。この値は 0 から 255 までの数値でなければなりません。</p> <p>この値は、ドライブによって使用される寿命のパーセンテージを示します。値 0 は寿命全体が残っていることを示し、100 は、ドライブが寿命の終わりに達したか、寿命が過ぎていることを示します。</p> <p>注: 値が 100 を超えている場合、ドライブを取り替える必要があります。</p> <p>以下のいずれかのドライブの場合、この値はブランクです。</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. SSD 以外。 2. 耐久性インディケーターをサポートより前の SSD。 <p>この値は、まだポーリングされていないドライブにも適用されます。これには、最大 24 時間かかる場合があります。</p>
write_endurance_usage_rate	<p>DWPD 使用率を示します。値は次のとおりです。</p> <ul style="list-style-type: none"> • measuring • high • marginal • low <p>SSD 以外のドライブの場合、この値はブランクです。</p> <p>注: このフィールドには、write_endurance_used 値が変更された場合にのみ値が表示されます。</p>
transport_protocol	<p>トランスポート・プロトコルの要約状況を示します。Flashsystem V9000 の AE1 エンクロージャーおよび AE2 エンクロージャーの場合は、ブランクです。可能な値は次のとおりです。</p> <ul style="list-style-type: none"> • sas • nvme
compressed	<p>ドライブが圧縮されているかどうかを示します。圧縮されたドライブには、ドライブに書き込まれたすべてのデータに適用されるオンボード圧縮機能が組み込まれています。</p>
physical_capacity	<p>圧縮ドライブの場合、この出力は、ドライブ上の物理ストレージの合計量を表します。この値は、capacity 値によって表される論理容量より小さい値です。</p> <p>非圧縮ドライブの場合、physical_capacity は論理容量と同じです。</p>
physical_used_capacity	<p>ドライブ上で使用されている物理ストレージの容量を示します。ドライブが圧縮されていない場合、ここには値は表示されません。</p>
effective_used_capacity	<p>ドライブに書き込まれた論理データの量を示します。ドライブが圧縮されていない場合、ここには値は表示されません。</p>

簡略な呼び出し例

```
lsdrive -delim :
```

簡略な結果出力

```
id:status:error_sequence_number:use:tech_type:capacity:mdisk_id:mdisk_name:member_id:enclosure_id:slot_id:auto_manage
:drive_class_id
0:online::member:sas_hdd:tier0_flash:20GB:0:mdisk0:0:1:2:active:0
1:offline:345:member:sas_hdd:tier0_flash:20GB:0:mdisk0:0:1:3:idle:0
2:online::member:sas_hdd:tier0_flash:20GB:0:mdisk0:0:1:4:active:0
```

SSD ドライブの詳細な呼び出し例

```
lsdrive 0
```

詳細な結果出力


```

id:0
status:online
error_sequence_number:
use:member
UID:20000004cf4cd2c0
tech_type:ssd
tech_type:tier0_flash
capacity:20GB
block_size:512
vendor_id:IBM
product_id:I8MR1337 W00Y4Y1
FRU_part_number:AAAAAAA
FRU_identity:11S1817115Y41337171001
RPM:
firmware_level:3.02
FPGA_level:1.99
mdisk_id:0
mdisk_name:mdisk0
member_id:0
enclosure_id:1
slot:2
node_id:
node_name:
quorum_id:
port_1_status:online
port_2_status:online
interface_speed:6Gb
protection_enabled:yes
auto_manage:active
drive_class_id:3
write_endurance_used:5
write_endurance_usage_rate:high
work_load:high
replacement_date:190806

```

Tier 1 フラッシュ SSD ドライブの詳細な呼び出し例

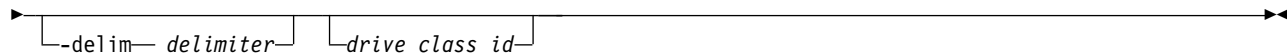
```
lsdrive 0
```

詳細な結果出力

```

id 0
status degraded
error_sequence_number
use candidate
UID 5000c5002624a723
tech_type sas_hdd
capacity 1.8TB
block_size 512
vendor_id IBM-207x
product_id ST32000444SS
FRU_part_number 85Y5869
FRU_identity 11S41Y8471YXX9WM40LMD
RPM 10000
firmware_level BC2D
FPGA_level
mdisk_id
mdisk_name
member_id
enclosure_id 1
slot_id 7
node_id
node_name
quorum_id 0
port_1_status online
port_2_status offline
interface_speed 6Gb

```

パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-filtervalue attribute=value

(オプション) 指定した値に一致する 1 つ以上のフィルター属性のリストを指定します。**-filtervalue?** の説明を参照してください。

注: 一部のフィルターでは、コマンドの指定時にワイルドカードを使用できます。CLI の使用時には、ワイルドカードの使用について以下の規則が適用されます。

- ワイルドカード文字はアスタリスク (*) です。
- コマンドには最大 1 つのワイルドカードを含めることができます。これは、ストリングの最初または最後の文字である必要があります。
- ワイルドカード文字を指定するときは、次のように、フィルター項目を二重引用符 (") で囲む必要があります。

```
lsdriveclass -filtervalue "IO_group_name=md"
```

-filtervalue?

(オプション) 有効なすべてのフィルター属性をレポートに組み込みます。 **lsdriveclass** コマンドには、以下のフィルター属性が有効です。

- id
- RPM
- capacity
- IO_group_id
- IO_group_name
- tech_type
- block_size
- candidate_count
- superior_count
- total_count
- compressed
- physical_capacity
- transport_protocol

-filtervalue? パラメーターと一緒に指定したパラメーターは、無視されます。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略ビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目で最大幅に設定されます。詳細ビューでは、データの各項目は別の行に表示されます。見出しが表示される場合は、データと見出しがスペースで区切られます。**-delim** パラメーター

は、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と指定すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます (例えば、列の間にスペースは入りません)。詳細ビューでは、*delimiter* で指定された区切り文字によってデータと見出しが区切られます。

drive_class_id

(オプション) ドライブ・クラスの ID。

説明

このコマンドは、システム内のすべてのドライブ・クラスを表示します。ドライブは、管理されている場合にのみ表示されます。

この表は、出力ビュー・データとして表示される可能性のある属性値を示しています。

表 69. **lsdriveclass** の出力

属性	可能な値
id	ドライブ・クラス ID を示します。
RPM	ドライブ・クラスの色度を示します。
capacity	ドライブ・クラスの色をします。
IO_group_id	ドライブ・クラスに連付けられている入出力グループ ID を示します。
IO_group_name	ドライブ・クラスに連付けられている入出力グループ名を示します。
tech_type	ドライブ・クラスの色テクノロジー・タイプを示します。
block_size	ドライブ・クラスの色ブロック・サイズを示します。
candidate_count	ドライブ・クラス内の candidate 状態にあるドライブの色を示します。
superior_count	このクラス内のドライブと上位としてカウントされるドライブの総色を示します。(この値は、 mkdistributedarray を使用して作成された分散アレイに適用されます。)
total_count	ドライブ・クラス内のドライブの合計色を示します。ドライブ状態は問いません。
transport_protocol	トランスポート・プロトコルの要約状況を示します。 Flashsystem V9000 の AE1 エンクロージャーおよび AE2 エンクロージャーの場合は、ブランクです。可能な値は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none"> • sas • nvme
compressed	ドライブが圧縮されているかどうかを示します。
physical_capacity	圧縮ドライブの場合、この出力は、ドライブ上の物理ストレージの合計色を表します。この値は、 capacity 値によって表される論理容量より小さくなる場合があります。 非圧縮ドライブの場合、 physical_capacity は論理容量と同じです。

簡略な呼び出し例

```
lsdriveclass -filtervalue block_size=4096
```

詳細な結果出力

id	RPM	capacity	IO_group_id	IO_group_name	tech_type	block_size	candidate_count	superior_count	total_count
3	15000	600.5GB	2	io_group2	sas_hddtier0_flash	4096	0	0	24

簡略な呼び出し例

```
lsdriveclass -filtervalue io_group_ID=0:tech_type=sas_hddtier_enterprise
```

詳細な結果出力

id	RPM	capacity	IO_group_id	IO_group_name	tech_type	block_size	candidate_count	superior_count	total_count
0	10000	300.9GB	0	io_group0	sas_hddtier0_flash	512	30	3	30

簡略な呼び出し例

```
lsdriveclass -delim ! -nohdr
```

詳細な結果出力

```
0!10000!300.9GB!0!io_group0!sas_hddtier_nearline!512!30!30
1!1600.5GB!0!io_group0!sas_hddtier_nearline!512!10!50
2!15000!900.1GB!1!io_group1!sas_hddtier_enterprise!512!60!60
3!15000!600.5GB!2!io_group2!sas_hddtier_enterprise!4096!0!24
```

詳細な呼び出し例

```
lsdriveclass 2
```

詳細な結果出力

```
id 2
RPM 15000
capacity 900.1GB
IO_group_id 1
IO_group_name io_group1
tech_type sas_hddtier0_flash
block_size 512
candidate_count 60
superior_count 5
total_count 60
```

lsdrivefirmwareprogress

lsdrivefirmwareprogress コマンドは、スケジュールに入れられたダウンロードと完了したダウンロード (および予想される完了時刻) を表示します。

構文

```
➡️ lsdrivefirmwareprogress [ -nohdr ] [ -delim delimiter ] ➡️
```

パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

説明

スケジュールに入れられたダウンロードや完了したダウンロードに関する情報を (予想される完了時刻も含めて) 表示する場合に、このコマンドはドライブ情報を返します。

表 70. **lsdrivefirmwareprogress** の属性値

属性	値
scheduled	ファームウェアのダウンロードがスケジュールされているドライブの数。
downloaded	ファームウェアをダウンロードしたドライブの数。
estimated_completion_time	ドライブでのダウンロードの予想される完了時刻

呼び出し例

`lsdrivefirmwareprogress -delim :`

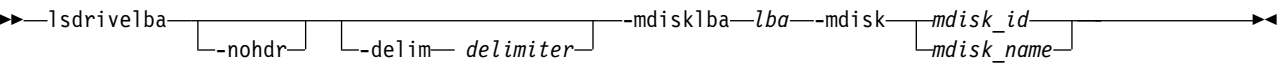
結果出力:

scheduled:downloaded:estimated_completion_time
12:7:991231235959

lsdrivelba

lsdrivelba コマンドは、アレイ MDisk の論理ブロック・アドレス (LBA) を 1 組のドライブにマップするために使用します。

構文



パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行

が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

-mdisklba lba
(必須) MDisk 上の論理ブロック・アドレス (LBA)。LBA は 0x 接頭部を付けた 16 進数で指定する必要があります。

-mdiskmdisk_id | mdisk_name
(必須) MDisk の ID または名前。

説明

このコマンドは、アレイ MDisk LBA をドライブのセットにマップします。

システムは、512 バイトのブロック・サイズの LBA を備えたボリュームを提供しますが、ブロック・サイズが 512 バイトまたは 4096 バイトのどちらのバックエンド・ディスクも使用できます。ドライブは、その物理サイズでリストされます。

lsdrive コマンドを使用してドライブ・ブロック・サイズを表示し、**lsdrive** コマンドまたは **lsarray** コマンドを使用して各オブジェクト (ドライブおよび MDisk) をリストします。

表 71 は、可能な出力について説明しています。

表 71. *lsdrivelba* の出力

シリアル接続 SCSI I	
I I (SAS)属性	値
drive_id	ドライブの ID。構成されているアレイ・メンバーが存在しない場合 (例えば、劣化アレイでは)、ブランクです。
type	ディスク上の情報のタイプ。 <ul style="list-style-type: none">• parity の場合、LBA 範囲にはパリティが含まれます (RAID レベル 5 および 6 のみ)• qparity の場合、LBA 範囲には qparity が含まれます (RAID レベル 6 のみ)• data の場合、LBA 範囲にはデータが含まれます
drive_lba	ドライブ上の LBA。
drive_start	ドライブ上の LBA (ストリップ) の範囲の開始。
drive_end	ドライブ上の LBA (ストリップ) の範囲の終わり。
mdisk_start	アレイ MDisk 上の LBA (ストリップ) の範囲の開始。
mdisk_end	アレイ MDisk 上の LBA (ストリップ) の範囲の終わり。

呼び出し例

`lsdrivelba -delim : -mdisklba 0x000 -mdisk 2`

結果出力:

```
drive_id:type:drive_lba:drive_start:drive_end:mdisk_start:mdisk_end
0:data:0x0000000000000000:0x0000000000000000:0x0000000000000200:0x0000000000000000:0x0000000000000200
4:parity:0x0000000000000000:0x0000000000000000:0x0000000000000200:0x0000000000000000:0x0000000000000200
```

lsdriveprogress

lsdriveprogress コマンドは、各種ドライブ・タスクの進行状況を表示するために使用します。

構文

```
lsdriveprogress [-nohdr] [-delim delimiter] [-filtervalue attribute=value]
                 [-filtervalue?] [drive_id]
```

パラメーター

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

-filtervalue attribute=value

(オプション) 1 つ以上のフィルターのリストを指定します。フィルター属性値に一致する値をもつオブジェクトのみが表示されます。

注: 一部のフィルターでは、コマンドの入力時にワイルドカードを使用できます。SAN ボリューム・コントローラー Storwize V5100 CLI でのワイルドカードの使用について、以下の規則が適用されます。

- ワイルドカード文字はアスタリスク (*) です。
- コマンドには最大 1 つのワイルドカードを含めることができます。
- ワイルドカードを使用するときは、次のように、フィルター項目を二重引用符 (") で囲みます。

```
lsdriveprogress -filtervalue "task=*"
```

-filtervalue?

(オプション) **-filtervalueattribute=value** パラメーターの有効なフィルター属性を表示します。

- task

drive_id

(オプション) 進行状況を表示する対象のドライブ。

説明

以下の出力を使用できます。

drive_id

アクティブ・タスクのあるドライブの ID を示します。

task タスクのタイプを示します。

- format
- certify

- progress

estimated_completion_time

- Y は年です。
- (最初の) M は月です。
- D は日です。
- H は時です。
- (2 番目の) M は分です。
- S は秒です。

```
lsdriveprogress -delim :
```

```
drive_id:task:progress:estimated_completion_time
0:format:10:091118131056
9:certify:25:991231235959
```

```
lsdriveprogress -delim : 9
```

9:certify:25:991231235959

構文

パラメーター

第 10 章 ドライブ・コマンド 437

drive_id

(オプション) 単一ドライブの更新の状況または進行を指定します。これが指定されないと、スケジュールに入っているすべてのドライブの更新状況が表示されます。

注: このパラメーターを指定した場合、**lsdriveupgradeprogress** はこのドライブの更新状況を表示します。このパラメーターを指定しない場合、**lsdriveupgradeprogress** は要求されたすべてのドライブの更新状況を表示します。

説明

lsdriveupgradeprogress コマンドは、元の **applydrivesoftware** コマンドが、単一のドライブ (同期コマンド) または複数のドライブ (非同期コマンド) のどちらに対して発行された場合にも実行されます。

次の出力が可能です。

id アクティブ・ドライブの ID を示します。

status ドライブの状況を示します。以下の値は、それぞれ特定の意味を持っています。

- **progressing** は、スケジュール済みのすべてのドライブが完了したことを示します。270 秒待ってから、再度 **applydrivesoftware** を発行してください。
- **completed** は、ファームウェアが正常にダウンロードされたことを示します。
- **更新** は、更新が進行中であることを示します。
- **scheduled** は、更新がダウンロード・リストに含まれていて、ダウンロードを待機していることを示します。
- **not_scheduled** は、ドライブがスケジュールされていないことを示します。

注: これは、最後に **applydrivesoftware -all** が発行されたときに、対応するドライブがスケジュールされていなかったことを意味します。

- **canceled** は、更新が取り消されたことを示します (コマンドによって、または **applydrivesoftware** コマンドが正しく実行できなくなるシステム変更によって)。
- **invalid** は、ドライブのダウンロード状況および初期状態が無効であることを示します。
- このフィールドがブランクの場合は、ダウンロードがスケジュールされていない (例えば、**applydrivesoftware** コマンドが発行されていない) ことを示します。

estimated_completion_time

見積もり完了時刻 (YYMMDDHHMMSS) を示します。ここで、

- Y は年です。
- (最初の) M は月です。
- D は日です。
- H は時です。
- (2 番目の) M は分です。
- S は秒です。

状況が取り消しまたはブランクの場合、値はブランクです。

2 つのドライブが取り消された場合の簡略な呼び出し例

lsdriveupgradeprogress

結果出力:

```
id status    estimated_completion_time
0  completed 121112062608
5  canceled
6  canceled
```

ドライブがスケジュールに入っている、または完了した場合の簡略な呼び出し例

```
lsdriveupgradeprogess
```

結果出力:

```
id status    estimated_completion_time
0  completed 121112062608
5  scheduled 121112062638
6  scheduled 121112062708
```

ドライブ **ID** を使用する詳細な呼び出し例

```
lsdriveupgradeprogess 17
```

結果出力:

```
id status    estimated_completion_time
17 completed 121123134627
```

簡略な呼び出し例

```
lsdriveupgradeprogess -delim :
```

結果出力:

```
id:status:estimated_completion_time
0:completed:121101065019
1:scheduled:121101065049
2:scheduled:121101065119
```

簡略な呼び出し例

```
lsdriveupgradeprogess
```

結果出力:

```
id status    estimated_completion_time
24 completed 121212164752
25 canceled
26 canceled
```

簡略な呼び出し例

```
lsdriveupgradeprogess
```

結果出力:

```
id status    estimated_completion_time
0  completed 130714223913
1  completed 130714223943
2  completed 130714224013
3  completed 130714224043
4  completed 130714224113
5  completed 130714224143
6  completed 130714224213
7  completed 130714224243
8  completed 130714224313
9  completed 130714224343
10 completed 130714224413
11 completed 130714224443
```

簡略な呼び出し例

```
lsdriveupgradeprogress -delim :
```

結果出力:

```
id:status:estimated_completion_time
0:completed:130714223913
1:completed:130714223943
2:completed:130714224013
3:completed:130714224043
4:completed:130714224113
5:completed:130714224143
6:completed:130714224213
7:completed:130714224243
8:completed:130714224313
9:completed:130714224343
10:completed:130714224413
11:completed:130714224443
```

triggerdrivedump

ディスク・ドライブからサポート・データを収集するには、**triggerdrivedump** コマンドを使用してください。このデータは、ドライブの問題の理解に役立つ場合がありますが、アプリケーションがドライブに書き込んだ可能性があるデータは含まれません。

構文

```
▶▶—triggerdrivedump—drive_id—————▶▶
```

パラメーター

drive_id

(必須) ダンプするドライブの ID。

説明

ドライブから内部ログ・データを収集し、その情報を /dumps/drive ディレクトリー内のファイルに保管するには、このコマンドを使用します。このディレクトリーは、ドライブに接続されたいずれかのノード上にあります。システムでは、ディレクトリー内のドライブ・ダンプ・ファイルの数が、ノード当たり 24 に制限されます。

呼び出し例

```
triggerdrivedump 2
```

結果出力:

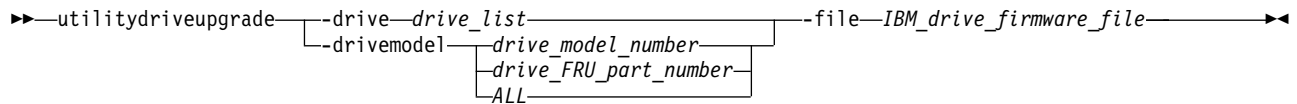
```
Dump file for drive [2] created
```

注: システムは、statesave を実行するノードを選択します。

utilitydriveupgrade

utilitydriveupgrade コマンドは、IBM FlashSystem 9100 コントロール・エンクロージャー内の複数の NVMe 接続ドライブを更新するために使用します。

構文



パラメーター

-drive drive_list

リストされたドライブを更新することを指定します。ドライブは、ドライブ・スロット番号で識別されます。

drive_list は、ドライブ番号のコンマ区切りリスト (1,2,3,7,8 など) です。

ファームウェアを更新するには、このパラメーターまたは -drivemodel パラメーターが必須です。

-drivemodel drive_model_number | drive_FRU_part_number | ALL

モデル番号によって識別されるすべてのドライブを更新することを指定します。

モデル番号は、以下のようになります。

- drive_model_number は、特定のモデル番号 (例えば、ST9300603SS) を持つすべてのドライブ・モデルを識別します。
- drive_FRU_part_number は、ドライブ・モデルの現場交換可能ユニット部品番号 (例えば、85Y5862) を識別します。
- キーワード ALL は、コントロール・エンクロージャー内のすべてのドライブ・モデルを識別します。

ファームウェアを更新するには、このパラメーターまたは -drive パラメーターが必須です。

-file IBM_drive_firmware_file

ご使用の製品の IBM Knowledge Center で提供されている『複数の NVMe 接続ドライブでのファームウェアの更新』トピックの説明に従って、<http://www.ibm.com/support> から /home/admin/upgrade ディレクトリーにコピーしたファームウェア更新ファイルを指定します。

説明

utilitydriveupgrade コマンドは、IBM FlashSystem 9100 コントロール・エンクロージャー内の複数の NVMe 接続ドライブに更新を適用するために使用する、**applydrivesoftware** コマンドの代替コマンドです。このコマンドは、IBM Spectrum Virtualize 8.2.0.0 ソフトウェアの **applydrivesoftware** コマンドの初期リリースにおける制約事項を修正するために存在します。

単一の NVMe 接続ドライブを更新するには、**applydrivesoftware** コマンドを使用します。

複数の SAS 接続ドライブ (IBM FlashSystem AFF あるいは A9F 拡張エンクロージャー内のドライブなど) を更新するには、**applydrivesoftware** コマンドを使用します。

代替の **utilitydriveupgrade** コマンドは、IBM FlashSystem 9100 コントロール・エンクロージャー内の複数の NVMe 接続ドライブを更新する場合にのみ使用されます。

呼び出し例

特定のドライブ・スロットの NVMe 接続ドライブを更新するには、次のコマンドを実行します。

```
utilitydriveupgrade -drive 1,2,3,7,8 -file IBM2076_DRIVE_20110928
```

すべてのモデル・タイプのすべての NVMe 接続ドライブを更新するには、次のコマンドを実行します。

```
utilitydriveupgrade -drivemodel ALL -file IBM2076_DRIVE_20110928
```

部品番号 85Y5862 のすべての NVMe 接続ドライブを更新するには、次のコマンドを実行します。

```
utilitydriveupgrade -drivemodel 85Y5862 -file IBM2076_DRIVE_20110928
```

モデル・タイプ ST9300603SS のすべての NVMe 接続ドライブを更新するには、次のコマンドを実行します。

```
utilitydriveupgrade -drivemodel ST9300603SS -file IBM2076_DRIVE_20110928
```

第 11 章 E メールおよびイベント通知コマンド

E メールおよびイベント通知コマンドを使用して、システムが通知を送信できるようにします。

chemail

chemail コマンドを使用して、E メール・イベント通知の連絡先情報の設定または変更を行います。設定を変更するには、パラメーターを少なくとも 1 つ指定する必要があります。

構文

```
➤ chemail [ -reply reply_email_address ] [ -contact contact_name ]
[ -primary primary_telephone_number ] [ -alternate alternate_telephone_number ]
[ -location location ] [ -contact2 contact_name2 ] [ -primary2 primary_telephone_number2 ]
[ -alternate2 alternate_telephone_number2 ] [ -nocontact2 ] [ -organization organization ]
[ -address address ] [ -city city ] [ -state state ] [ -zip zip ] [ -country country ] ➤
```

パラメーター

-reply reply_email_address

(オプション) 応答の送信先の E メール・アドレスを指定します。

-contact contact_name

(オプション) Eメールの受信者の名前を指定します。

マシン・タイプの 2071 および 2072 では、最大文字数は 30 です。他のマシン・タイプの最大文字数は 72 です。

-primary primary_telephone_number

(オプション) 1 次連絡先の電話番号を指定します。

注: マシン・タイプの 2071 および 2072 では、(米国およびカナダ) では、入力値は必ず 10 桁の 10 進数字でなければなりません。マシン・タイプの 2071 および 2072 (その他の国) では、入力値は 5 桁から 19 桁までの 10 進数字です。さもなければ、最大 19 文字までです。

-alternate alternate_telephone_number

(オプション) 基本電話に連絡できない場合に使用する代替連絡先の電話番号を指定します。

-location location

(オプション) エラーを報告しているシステムの物理的な場所を指定します。location の値には、句読点、あるいは英数字またはスペース以外の文字を含めることはできません。

-contact2 contact_name2

(オプション) Eメールを受信する 2 番目の連絡先担当者の名前を指定します。

マシン・タイプの 2071 および 2072 では、最大文字数は 30 です。他のマシン・タイプの最大文字数は 72 です。

-primary2 primary_telephone_number2

(オプション) 2 番目の連絡先担当者の 1 次連絡先の電話番号を指定します。

注: マシン・タイプの 2071 および 2072 (米国およびカナダ) では、入力値は必ず 10 桁の 10 進数字でなければなりません。マシン・タイプの 2071 および 2072 (その他の国) では、入力値は 5 桁から 19 桁までの 10 進数字です。さもなければ、最大 19 文字までです。

-alternate2 alternate_telephone_number2

(オプション) 2 番目の連絡先担当者の代替連絡先の電話番号を指定します。

-nocontact2

(オプション) 2 番目の連絡先担当者の連絡先の詳細をすべて除去します。

-organization organization

(オプション) コール・ホーム E メールに表示されるユーザーの組織を指定します。

-address address

(オプション) コール・ホーム E メールに表示されるユーザーの住所の 1 行目を指定します。

-city city

(オプション) コール・ホーム E メールに表示されるユーザーの市町村名を指定します。

-state state

(オプション) コール・ホーム E メールに表示されるユーザーの都道府県名 (州名) を指定します。この値は、2 文字で指定します (ニューヨーク (New York) の場合は NY など)。

-zip zip

(オプション) コール・ホーム E メールに表示されるユーザーの郵便番号を指定します。

-country country

(オプション) コール・ホーム E メールに表示される、マシンが設置されている国名を指定します。この値は、2 文字で指定します (米国 (United States) の場合は US など)。

マシン・タイプの 2071 および 2072 では、この値は、**primary** または **primary2** 電話番号の値がブランクでないか、または正確に 10 桁でない場合には、US または CA とはなりません。

説明

このコマンドは、E メール・イベント通知機能が使用する連絡先情報を設定または変更します。

注: E メール・イベント通知機能を開始する場合は、**reply**、**contact**、**primary**、および **location** のパラメーターが必須です。E メール・イベント通知機能が使用する連絡先情報を変更するには、パラメーターを少なくとも 1 つ指定する必要があります。

要確認: E メール・アドレスに関する考慮事項:

- 英数字に加えて、下線 ()、アットマーク (@)、およびドット (.) の各文字を使用できます。
- スtring内には必ず 1 つだけ @ 文字がなければならず、@ 文字がStringの先頭または最後であってはなりません。
- @ 文字の前に、プラス (+) 文字を使用できます。

これらのフィールドは、E メール通知システムを開始するために設定する必要はありませんが、新規のフィールドが設定されている場合、それらは E メール・イベント通知に含まれます。

呼び出し例

```
chemail -reply ddrogba@uk.uefa.com
        -contact 'Didier Drogba'
        -primary 01962817668
        -location 'C block'
        -organization UEFA
        -address '1 Chelsea Blvd'
        -city Fulham
        -zip 0U812
        -machine_country GB
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

```
chemail -primary 0441234567 -location 'room 256 floor 1'
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

```
chemail -country US -primary 8458765309
```

結果出力:

No feedback

chemailserver

chemailserver コマンドは、既存の E メール・サーバー・オブジェクトのパラメーターを変更するために使用します。

構文

```
▶▶ chemailserver [ -name server_name ] [ -ip ip_address ] [ -port port ]
▶ [ email_server_name ] [ email_server_id ]
```

パラメーター

-name server_name

(オプション) E メール・サーバー・オブジェクトに割り当てる固有の名前を指定します。名前は 1 から 63 文字のストリングにする必要があり、ハイフンまたは数字で始めることはできません。サーバー名を指定する際、**emailserver** は予約語です。

-ip ip_address

(必須) E メール・サーバー・オブジェクトの IP アドレスを指定します。このアドレスは有効な IPv4 または IPv6 アドレスでなければなりません。IPv6 アドレスはゼロ圧縮にすることができます。

-port port

(オプション) E メール・サーバーのポート番号を指定します。値は 0 から 65535 でなければなりません。デフォルト値は 25 です。

email_server_name | *email_server_id*

(必須) 変更するサーバー・オブジェクトの名前または ID を指定します。

説明

このコマンドは、既存の E メール・サーバー・オブジェクトの設定値を変更するために使用します。E メール・サーバー・オブジェクトは、リモート Simple Mail Transfer Protocol (SMTP) E メール・サーバーを記述します。

オブジェクトの現行名または作成時に返されたオブジェクトの ID のいずれかを指定する必要があります。この ID を確認するには、**lserver** コマンドを使用します。

呼び出し例

```
chemailserver -name newserver 0
```

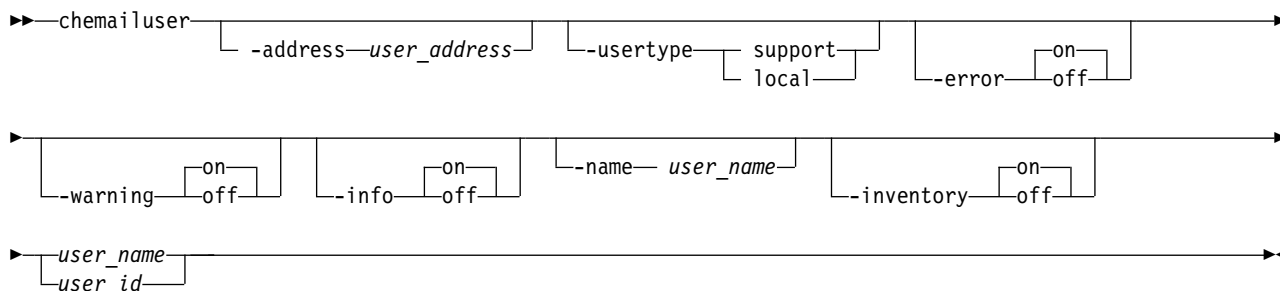
結果出力:

No feedback

chemailuser

chemailuser コマンドを使用して、E メール受信者に定義された設定を変更します。

構文



パラメーター

-address *user_address*

(オプション) E メール通知かインベントリ通知、またはその両方を受け取る個人の E メール・アドレスを指定します。*user_address* 値は固有でなければなりません。

-usertype **support** | **local**

(オプション) 以下の定義に基づいて、ユーザーのタイプ (ローカルまたはサポート) を指定します。

サポート

ベンダー・サポートを提供するサポート組織のアドレス。

local 他のすべてのアドレス。

-error **on** | **off**

(オプション) 受信者がエラー・タイプ・イベント通知を受け取るかどうかを指定します。on に設定すると、E メール受信者にエラー・タイプ・イベント通知が送られます。off に設定すると、E メール受信者にエラー・タイプ・イベント通知は送られません。

-warning on | off

(オプション) 受信者が警告タイプ・イベント通知を受け取るかどうかを指定します。 **on** に設定すると、E メール受信者に警告タイプ・イベント通知が送られます。 **off** に設定すると、E メール受信者に警告タイプ・イベント通知は送られません。

-info on | off

(オプション) 受信者が情報イベント通知を受け取るかどうかを指定します。 **on** に設定すると、E メール受信者に情報イベント通知が送られます。 **off** に設定すると、E メール受信者に情報イベント通知は送られません。

-name user_name

(オプション) 新しい E メール・イベント通知受信者のユーザー名を指定します。 *user_name* 値はスペースを含まない固有の値で、すべてが数値であってはなりません。 名前 **emailusern** (ここで、*n* は数値) は予約済みで、ユーザー名の 1 つとして指定することはできません。

-inventory on | off

(オプション) この受信者はインベントリー E メール通知を受け取るかどうかを指定します。

user_name | *user_id*

(必須) 設定を変更する E メール受信者を指定します。

説明

このコマンドは、E メール受信者について確定済みの設定値を変更します。名前に関する標準規則が適用されます。したがって、名前を **emailusern** に変更することはできません (ここで、*n* は番号です)。

注: **usertype** パラメーターを **support** に設定するためには、**-warning** フラグと **-info** フラグを **off** に設定する必要があります。

要確認: E メール・アドレスに関する考慮事項:

- 英数字に加えて、下線 ()、アットマーク (@)、およびドット (.) の各文字を使用できます。
- スtring内には必ず 1 つだけ @ 文字がなければならず、@ 文字がStringの先頭または最後であってはなりません。
- @ 文字の前に、プラス (+) 文字を使用できます。

呼び出し例

次の例では、E メール受信者 **manager2008** の E メール設定を変更します。

```
chemailuser -usertype local manager2008
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

次の例では、E メール設定を変更します。

```
chemailuser -address fred@gmail.com -name Fred
```

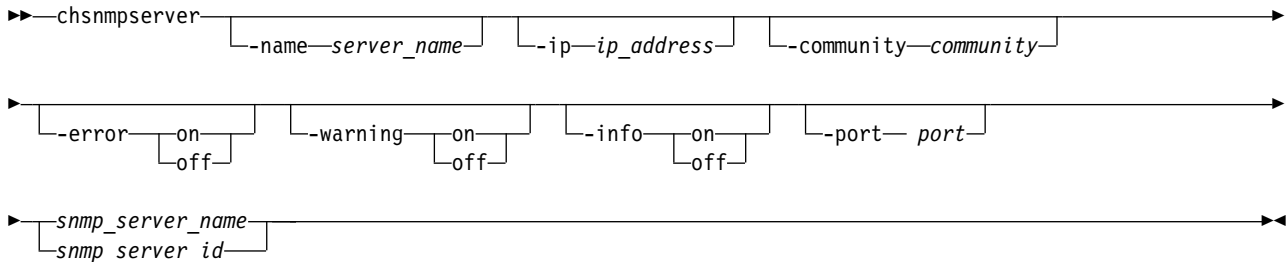
結果出力:

No feedback

chsnmpserver

chsnmpserver コマンドは、既存の SNMP サーバーのパラメーターを変更するために使用します。

構文



パラメーター

-name *server_name*

(オプション) SNMP サーバーに割り当てる名前を指定します。名前は固有でなければなりません。サーバー名を指定する際、*snmp* は予約語です。

-ip *ip_address*

(オプション) SNMP サーバーに割り当てる IP アドレスを指定します。このアドレスは有効な IPv4 または IPv6 アドレスでなければなりません。

-community *community*

(オプション) SNMP サーバーのコミュニティ名を指定します。

-error on | off

(オプション) サーバーがエラー通知を受け取るかどうかを指定します。on に設定すると、SNMP サーバーにエラー通知が送られます。off に設定すると、SNMP サーバーにエラー通知は送られません。

-warning on | off

(オプション) サーバーが警告通知を受け取るかどうかを指定します。on に設定すると、SNMP サーバーに警告通知が送られます。off に設定すると、SNMP サーバーに警告通知は送られません。

-info on | off

(オプション) サーバーが情報通知を受け取るかどうかを指定します。on に設定すると、SNMP サーバーに情報通知が送られます。off に設定すると、SNMP サーバーに情報通知は送られません。

-port *port*

(オプション) SNMP サーバーのリモート・ポート番号を指定します。値は 1 から 65535 でなければなりません。

snmp_server_name | *snmp_server_id*

(必須) 変更するサーバーの名前または ID を指定します。

説明

このコマンドは、既存の SNMP サーバーの設定値を変更するために使用します。サーバーの現行名または作成時に返された ID のいずれかを指定する必要があります。この ID を確認するには、**lssnmpserver** コマンドを使用します。

呼び出し例

```
chsnmpserver -name newserver 0
```

結果出力:

No feedback

lserver

lserver コマンドは、システム上で構成されている E メール・サーバーの簡略リストまたは詳細ビューを表示するために使用します。

構文

```
▶▶ lserver [ -nohdr ] [ -delim delimiter ] [ email_server_name | email_server_id ]
```

パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

email_server_name | email_server_id

(オプション) リストする必要のある既存の E メール・サーバーの名前または ID を指定します。

説明

このコマンドは、システム上で構成されている E メール・サーバーの簡略リストまたは詳細ビューを表示するために使用します。

この表は、出力ビュー・データとして表示される可能性のある属性値を示しています。

表 72. **lserver** の出力

属性	説明
id	E メール・サーバーの ID を示します。
name	E メール・サーバーの名前を示します。
IP_address	E メール・サーバーの IP アドレスを示します。
port	E メール・サーバーのポートを示します。

表 72. **lsmailserver** の出力 (続き)

属性	説明
status	<p>最新の定期的な正常性検査または E メール送信試行で報告された E メール・サーバーの状態を示します。可能な値は次のとおりです。</p> <ul style="list-style-type: none"> • untried (デフォルト) • failed • failed_temporary • active

簡略な呼び出し例

```
lsmailserver -delim :
```

簡略な結果出力

```
id:name:IP_address:port:status
0:emailserver0:192.135.60.3:25:active
1:emailserver1:192.135.60.4:25:active
2:emailserver2:192.135.60.5:25:active
```

詳細な呼び出し例

```
lsmailserver email0
```

詳細な結果出力

```
id 0
name emailserver0
IP_address 192.135.60.3
port 25
status active
```

簡略な呼び出し例

```
lsmailserver
```

簡略な結果出力

```
id name IP_address port status
0 mail00 9.174.157.177 25 untried
1 mail02 9.174.157.9 25 failed_temporary
2 mail04 25 active
```

lsmailuser

lsmailuser コマンドを使用して、すべての E メール受信者、個々の E メール受信者、または指定されたタイプ (ローカルまたはサポート) の E メール受信者について、E メール・イベント通知設定をリストしたレポートを生成します。

構文

```

>> lsmailuser -type support local -delim delimiter user_name user_id

```

パラメーター

-type support | local

(オプション) 以下の定義に基づいて、表示する E メール受信者のタイプ (カスタマーまたはサポート) を指定します。

サポート

ベンダー・サポートを提供するサポート組織のアドレス。

local 他のすべてのアドレス。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの各項目は別の行に表示され、見出しが表示される場合、データと見出しの間には、スペースが 1 つ入ります。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロンで区切られ、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しはコロンで区切られます。

user_name | user_id

(オプション) E メール通知設定を表示したい E メール・イベント受信者のユーザー ID またはユーザー名を指定します。

説明

このコマンドを発行すると、すべての E メール受信者、個々の E メール受信者、または指定されたタイプ (ローカルまたはサポート) の E メール受信者について、E メール・イベント通知設定をリストしたレポートが表示されます。簡略ビューと詳細ビューで同じ情報が報告されます。

E メール・イベント通知機能を使用しているすべての E メール受信者の情報をリストする、簡単な呼び出し例

```
lsmailuser -delim :
```

結果出力:

```
id:name:address:user_type:error:warning:info:inventory
1:Support:callhome1@de.ibm.com:support:on:off:off:off
2:Fred:fred_house@my_company.co.uk:local:on:on:on:off
3:Log:our_log@my_company.co.uk:local:on:on:on:on
```

lssnmpserver

lssnmpserver コマンドを使用して、システム上で構成されている SNMP サーバーの簡略リストまたは詳細ビューを返します。

構文

```
➡—lssnmpserver—┬─nohdr┬─┬─delim— delimiter┬─┬─snmp_server_name┬─┬─snmp_server_id┬─➡
```

パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

snmp_server_name | snmp_server_id

(オプション) リストする必要のある既存の SNMP サーバーの名前または ID を指定します。

説明

このコマンドは、システム上で構成されている SNMP サーバーの簡略リストまたは詳細ビューを表示するために使用します。

簡略な呼び出し例

```
lssnmpserver -delim :
```

簡略な結果出力

```
id:name:IP_address:error:warning:info:port:community
0:snmp0:192.135.60.4:on:on:on:78:public
1:newserver:192.136.70.7:on:off:off:250:newcommunity
```

詳細な呼び出し例

```
lssnmpserver snmp0
```

詳細な結果出力

```
id 0
name snmp0
IP_address 192.135.60.4
error on
warning on
info on
port 78
community public
```

mkemailserver

mkemailserver コマンドは、リモート Simple Mail Transfer Protocol (SMTP) E メール・サーバーを記述する E メール・サーバー・オブジェクトを作成します。

構文

```
➤➤ mkemailserver [ -name server_name ] -ip ip_address [ -port port ] ➤➤
```

パラメーター

-name server_name

(オプション) E メール・サーバー・オブジェクトに割り当てる固有の名前を指定します。名前は 1 から 63 文字のストリングにする必要があり、ハイフンまたは数字で始めることはできません。名前を指定しなかった場合は、システム・デフォルト `emailservern` が適用されます。ここで、*n* はオブジェクト ID です。サーバー名を指定する際、`emailserver` は予約語です。

-ip ip_address

(必須) リモート E メール・サーバーの IP アドレスを指定します。このアドレスは有効な IPv4 または IPv6 アドレスでなければなりません。IPv6 アドレスはゼロ圧縮にすることができます。

-port port

(オプション) E メール・サーバーのポート番号を指定します。値は 1 から 65535 でなければなりません。デフォルト値は 25 です。

説明

このコマンドは、SMTP サーバーを表す E メール・サーバー・オブジェクトを作成します。SAN ボリューム・コントローラー Storwize V5100は、E メール・サーバーを使用して、イベント通知とインベントリー E メールを E メール・ユーザーに送ります。エラー、警告、および情報の通知タイプを任意に組み合わせさせて送信できます。

SAN ボリューム・コントローラー Storwize V5100は、最大 6 つの E メール・サーバーをサポートし、外部 E メール・ネットワークへの冗長アクセスを提供します。それらの E メール・サーバーは、E メールが SAN ボリューム・コントローラー Storwize V5100から正常に送信されるまで順番に使用されます。SAN ボリューム・コントローラー Storwize V5100がいずれかの E メール・サーバーから、E メールを受信したという肯定応答を受け取ると、試行は成功です。

呼び出し例

```
mkemailserver -ip 2.2.2.2 -port 78
```

結果出力:

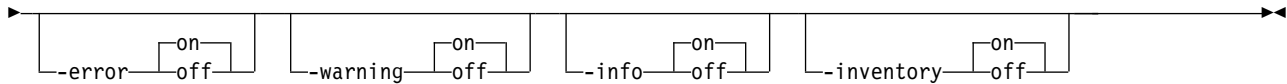
```
Emailserver id [2] successfully created
```

mkemailuser

mkemailuser コマンドは、E メール・イベントおよびインベントリー通知の受信者を、E メール・イベント通知機能に追加します。一度に 1 人ずつ、受信者を 12 人まで追加できます。

構文

```
➤➤ mkemailuser [ -name user_name ] -address user_address --usertype [ support | local ] ➤➤
```



パラメーター

-name *user_name*

(オプション) E メール・イベント通知の受信者となるユーザーの名前を指定します。 *user_name* 値はスペースを含まない固有の値でなければならず、さらに数値のみであってはなりません。ユーザー名を指定しない場合、システムは *emailuser*n** の形式でユーザー名を自動的に割り当てます。ここで *n* は 0 で始まる数値 (*emailuser0*、*emailuser1* など) です。

名前 *emailuser*n** (ここで、*n* は数値) は予約済みで、ユーザー名の 1 つとして使用することはできません。

-address *user_address*

(オプション) E メール・イベント通知またはインベントリー通知、あるいはその両方を受け取る個人の E メール・アドレスを指定します。 *user_address* 値は固有でなければなりません。

-usertype **support** | **local**

(必須) 以下のガイドラインに基づいて、ユーザーのタイプ (ローカルまたはサポート) を指定します。

サポート

受信者は、デフォルト値 (自動的に設定された E メール・アドレス) を使用する 製品サポート組織です。この設定は、コール・ホーム機能で使用されます。その他のユース・ケースの場合は、製品サポート組織に連絡して指示をお問い合わせください。

local 製品サポート組織以外のすべての受信者。製品サポート組織によって特別に指示されている場合を除き、**local** ユーザー・タイプを選択してください。

-error **on** | **off**

(オプション) 受信者がエラー・タイプ・イベント通知を受け取るかどうかを指定します。 **on** に設定すると、E メール受信者にエラー・タイプ・イベント通知が送られます。 **off** に設定すると、E メール受信者にエラー・タイプ・イベント通知は送られません。デフォルト値は **on** です。

-warning **on** | **off**

(オプション) 受信者が警告タイプ・イベント通知を受け取るかどうかを指定します。 **on** に設定すると、E メール受信者に警告タイプ・イベント通知が送られます。 **off** に設定すると、E メール受信者に警告タイプ・イベント通知は送られません。デフォルト値は **on** です。

-info **on** | **off**

(オプション) 受信者が情報イベント通知を受け取るかどうかを指定します。 **on** に設定すると、E メール受信者に情報イベント通知が送られます。 **off** に設定すると、E メール受信者に情報イベント通知は送られません。デフォルト値は **on** です。

-inventory **on** | **off**

(オプション) この受信者はインベントリー E メール通知を受け取るかどうかを指定します。デフォルト値は **off** です。

説明

このコマンドは、E メール・イベントおよびインベントリー通知機能に E メール受信者を追加します。一度に 1 人ずつ、受信者を 12 人まで追加できます。E メール・ユーザーを追加するときにユーザー名を

指定しなかった場合は、システムによりデフォルト名が割り振られます。このデフォルト名の形式は、`emailuser1`、`emailuser2` などとなります。E メール通知は、**startemail** コマンドを処理した時点で開始されます。

注: **usertype** パラメーターを `support` に設定する前に、**-warning** フラグおよび **-info** フラグを `off` に設定します。

要確認: E メール・アドレスに関する考慮事項:

- 英数字に加えて、下線 (`_`)、アットマーク (`@`)、およびドット (`.`) の各文字を使用できます。
- スtring内には必ず 1 つだけ `@` 文字がなければならず、`@` 文字がStringの先頭または最後であってはなりません。
- `@` 文字の前に、プラス (`+`) 文字を使用できます。

呼び出し例

```
mkemailuser -address manager2008@ibm.com -error on -usertype local
```

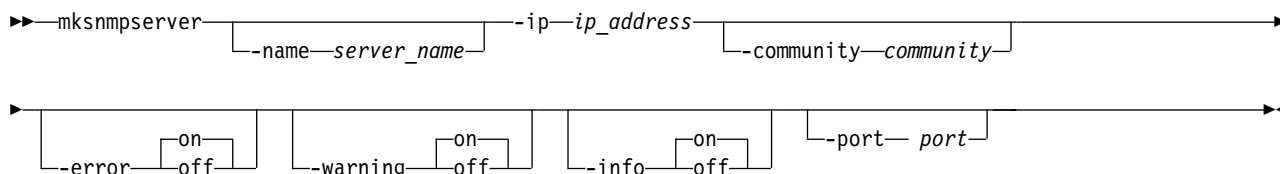
結果出力:

```
email user, id [2], successfully created
```

mksnmpserver

mksnmpserver コマンドは、通知を受信するために Simple Network Management Protocol (SNMP) サーバーを作成します。

構文



パラメーター

-name *server_name*

(オプション) SNMP サーバーに割り当てる固有の名前を指定します。名前を指定しなかった場合は、システム・デフォルト `snmpn` が適用されます。ここで、*n* はサーバーの ID です。サーバー名を指定する際、`snmp` は予約語です。

-ip *ip_address*

(必須) SNMP サーバーの IP アドレスを指定します。このアドレスは有効な IPv4 または IPv6 アドレスでなければなりません。

-community *community*

(オプション) SNMP サーバーのコミュニティ名を指定します。コミュニティ名を指定しなかった場合、デフォルト名 `public` が使用されます。

-error on | off

(オプション) サーバーがエラー通知を受け取るかどうかを指定します。 `on` に設定すると、SNMP サーバーにエラー通知が送られます。 `off` に設定すると、SNMP サーバーにエラー通知は送られません。デフォルト値は `on` です。

呼び出し例

```
rmemailserver email4
```

結果出力:

なし

rmemailuser

rmemailuser コマンドは、前に定義された E メール受信者をシステムから除去するために使用します。

構文

```
▶▶rmemailuser [user_name | user_id]▶▶
```

パラメーター

user_name | *user_id*

(必須) 除去する E メール受信者のユーザー ID またはユーザー名を指定します。

説明

このコマンドは、システムから既存の E メール受信者を除去します。

E メール受信者 **manager2008** を除去するための呼び出し例

```
rmemailuser manager2008
```

結果出力:

No feedback

E メール受信者 **2** を除去するための呼び出し例

```
rmemailuser 2
```

結果出力:

No feedback

rmsnmpserver

rmsnmpserver コマンドは、指定された Simple Network Management Protocol (SNMP) サーバーを削除するために使用します。

構文

```
▶▶rmsnmpserver [snmp_server_name | snmp_server_id]▶▶
```

パラメーター

snmp_server_name | *snmp_server_id*

(必須) 削除する SNMP サーバーの名前または ID を指定します。

説明

このコマンドは、既存の SNMP サーバーを削除するために使用します。サーバーの現行名または作成時に返された ID のいずれかを指定する必要があります。この ID を確認するには、**lssnmpserver** コマンドを使用します。

呼び出し例

```
rmsnmpserver snmp4
```

結果出力:

No feedback

sendinventoryemail

sendinventoryemail コマンドを使用して、インベントリー E メール通知を受信できるすべての E メール受信者にインベントリー E メール通知を送信します。このコマンドにパラメーターはありません。

構文

▶—sendinventoryemail—▶

パラメーター

このコマンドにパラメーターはありません。

説明

このコマンドは、インベントリー E メール通知の受信が有効になっているすべての E メール受信者にインベントリー E メール通知を送信します。**startemail** コマンドが処理されておらず、しかも E メール・イベントおよびインベントリー通知機能を使用する E メール受信者の少なくとも 1 人が、インベントリー E メール通知を受信するように設定されていない場合は、このコマンドは失敗します。E メールのインフラストラクチャーがセットアップされていない場合も、このコマンドは失敗します。

呼び出し例

次の例では、インベントリー E メール通知の受信が有効になっているすべての E メール受信者にインベントリー E メール通知が送信されます。

```
sendinventoryemail
```

結果出力:

No feedback

setemail (廃止)

重要: **setemail** コマンドは廃止されました。E メール通知は、**mkemailserver**、**chemailserver**、**rmemailserver**、**chemail**、および **lserver** の各コマンドを使用して構成することができます。

startemail

startemail コマンドは、E メールおよびインベントリー通知機能をアクティブにします。このコマンドにパラメーターはありません。

構文

▶▶—startemail—◀◀

パラメーター

このコマンドにパラメーターはありません。

説明

このコマンドは、E メール・イベント通知サービスを有効にします。**startemail** コマンドが実行されて、1 人以上のユーザーがシステムに定義されるまでは、ユーザーに E メールは送信されません。

注: このコマンドは、**chemail** コマンドを使用して十分な構成の詳細が提供されなかった場合、失敗します。次の **chemail** パラメーターを指定する必要があります。

- **reply**
- **contact**
- **primary**
- **location**

E メール・エラー通知サービスを開始するための呼び出し例

```
startemail
```

結果出力:

```
No feedback
```

stopemail

stopemail コマンドは、E メールおよびインベントリー通知機能を停止するために使用します。このコマンドにパラメーターはありません。

構文

▶▶—stopemail—◀◀

パラメーター

このコマンドにパラメーターはありません。

説明

このコマンドは、E メール・エラー通知機能を停止します。**startemail** コマンドが再発行されるまでは、ユーザーに E メールは送信されません。

E メールおよびインベントリー通知機能を停止するための呼び出し例

```
stopemail
```

結果出力:

No feedback

testemail

testemail コマンドにより、E メール通知機能の 1 人のユーザーまたはすべてのユーザーに E メール通知を送信して、この機能が正しく働くことを確認します。

構文

```
▶▶ testemail [user_name | user_id | -all] ▶▶
```

パラメーター

user_id | *user_name*

(**-all** を指定しない場合は必須) テスト Eメールの送信先の Eメール受信者のユーザー ID またはユーザー名を指定します。このパラメーターは、**-all** パラメーターと一緒に使用できません。

userid_or_name 値にスペースを含めることはできません。

-all

(*user_name* または *user_id* を指定しない場合は必須) 任意の通信タイプのイベント通知を受け取るように構成されたすべての Eメール・ユーザーにテスト Eメールを送信します。*on* に設定された通知設定のないユーザーへのテスト Eメールの送信は試行されません。

説明

このコマンドは、指定されたユーザーにテスト Eメールを送信します。Eメール受信者は、指定されたサービス時間内にテスト Eメールを受信することを予期しています。予期した時間内に Eメールが受信されない場合、受信者は管理者に連絡して、そのユーザーの Eメール設定値を正しくするように依頼する必要があります。それでも問題が解決しない場合は、ご使用の製品のサポート情報を確認してください。

Eメール受信者は、テスト Eメールを使用して、SMTP 名、IP アドレス、SMTP ポート、およびユーザー・アドレスが有効であることを確認します。

テスト Eメールをユーザー ID **manager2008** に送信する呼び出し例

```
testemail manager2008
```

結果出力

No feedback

第 12 章 エンクロージャー・コマンド

Storwize V7000、Flex System V7000 ストレージ・ノード、**Storwize V3500**、および **Storwize V3700** のみ: エンクロージャー・コマンドは、エンクロージャーとそのプロパティを管理するために使用します。

addcontrolenclosure

addcontrolenclosure コマンドは、コントロール・エンクロージャーをシステムに追加するために使用します。

構文

```
►►—addcontrolenclosure—iogrp— io_grp_id_or_name—sernum— enclosure_serial_number—►►
|
|—site—site_name—
|      |
|      |—site_id—
```

パラメーター

-iogrp io_grp_id_or_name

コントロール・エンクロージャーを配置する入出力グループ。

-sernum enclosure_serial_number

追加するコントロール・エンクロージャーのシリアル番号。

-site site_name | site_id

(オプション) 新規コントロール・エンクロージャーの数値サイト ID またはサイト名を指定します。

(このサイト ID に設定できる値は、1 または 2 だけです。)

説明

このコマンドは、コントロール・エンクロージャーをシステムに追加するのに使用します。

注: システムのすべてのノードがサポートする場合は、そのシステムで透過クラウド階層化を使用可能にすることができます。システムが透過クラウド階層化をサポートしている場合、透過クラウド階層化をサポートしていないノードをシステムに追加することはできません。

圧縮ボリュームまたはシン重複排除ボリュームは、システム内のすべてのノードが重複排除ボリュームをサポートしている場合にのみ、そのシステムに追加することができます。圧縮またはシン重複排除されたボリュームが含まれるシステムには、重複排除ボリュームをサポートするノードのみを追加することができます。ターゲット入出力グループ内でデータ重複排除用に割り振られたメモリー容量をその新規ノードがサポートできる場合、圧縮またはシン重複排除されたボリュームが含まれているシステムにのみノードを追加できます。

呼び出し例

```
addcontrolenclosure -iogrp 0 -sernum 2361443
```

以下の出力が表示されます。

```
Enclosure containing Node, id [x], successfully added
```

呼び出し例

```
addcontrolenclosure -iogrp 1 -sernum 1234567 -site site2
```

以下の出力が表示されます。

```
Enclosure, Node id [2], successfully added
```

addcontrolenclosure

addcontrolenclosure コマンドは、コントロール・エンクロージャーをシステムに追加するために使用します。

構文

```
►►—addcontrolenclosure—iogrp— io_grp_id_or_name—sernum— enclosure_serial_number—————►
|
|—site—| site_name |
|      | site_id  |
|————|—————|
```

パラメーター

-iogrp *io_grp_id_or_name*

コントロール・エンクロージャーを配置する入出力グループ。

-sernum *enclosure_serial_number*

追加するコントロール・エンクロージャーのシリアル番号。

-site *site_name* | *site_id*

(オプション) 新規コントロール・エンクロージャーの数値サイト ID またはサイト名を指定します。
(このサイト ID に設定できる値は、1 または 2 だけです。)

説明

このコマンドは、コントロール・エンクロージャーをシステムに追加するのに使用します。

注: システムのすべてのノードがサポートする場合は、そのシステムで透過クラウド階層化を使用可能にすることができます。システムが透過クラウド階層化をサポートしている場合、透過クラウド階層化をサポートしていないノードをシステムに追加することはできません。

圧縮ボリュームまたはシン重複排除ボリュームは、システム内のすべてのノードが重複排除ボリュームをサポートしている場合にのみ、そのシステムに追加することができます。圧縮またはシン重複排除されたボリュームが含まれるシステムには、重複排除ボリュームをサポートするノードのみを追加することができます。ターゲット入出力グループ内でデータ重複排除用に割り振られたメモリー容量をその新規ノードがサポートできる場合、圧縮またはシン重複排除されたボリュームが含まれているシステムにのみノードを追加できます。

呼び出し例

```
addcontrolenclosure -iogrp 0 -sernum 2361443
```

以下の出力が表示されます。

```
Enclosure containing Node, id [x], successfully added
```

呼び出し例

```
addcontrolenclosure -iogrp 1 -sernum 1234567 -site site2
```

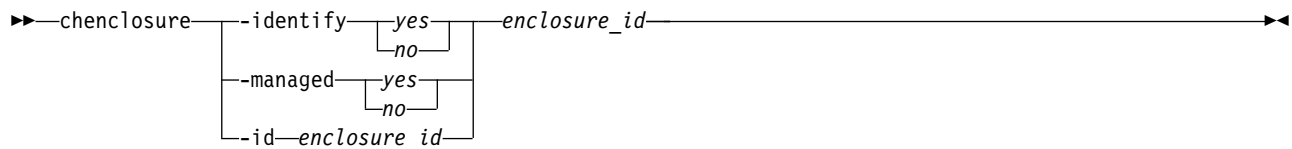
以下の出力が表示されます。

```
Enclosure, Node id [2], successfully added
```

chenclosure

chenclosure コマンドは、エンクロージャーの属性を変更するために使用します。

構文



パラメーター

注: 複数のオプション・パラメーターを同時に指定することはできません。必ず 1 つだけオプション・パラメーターを設定する必要があります。

-identify yes | no

(オプション) 識別 LED の明滅を開始または停止させます。

-managed yes|no

(オプション) エンクロージャーを管理対象または非管理エンクロージャーにします。

注: 注: 圧縮ドライブを含むエンクロージャーに対して **chenclosure -managed yes** が実行されると、エンクロージャー内の未使用状態のすべての圧縮ドライブがフォーマットを実行することになります。フォーマットは、ドライブが使用可能になる前に完了する必要があります。

-id enclosure_id

(オプション) エンクロージャーの取り替え後にエンクロージャー ID を変更し、フロント・パネルの内容を制御できるようにします。

enclosure_id

(必須) 変更するエンクロージャーを指定します。

説明

このコマンドは、エンクロージャーのプロパティを変更するために使用します。

エンクロージャー ID を 7 から 4 に変更するための呼び出し例

```
chenclosure -id 4 7
```

結果出力:

No feedback

エンクロージャー 1 を unmanaged に変更するための呼び出し例

```
chenclosure -managed no 1
```

結果出力:

No feedback

エンクロージャー 1 の識別 LED の明滅を停止するための呼び出し例

```
chenclosure -identify no 1
```

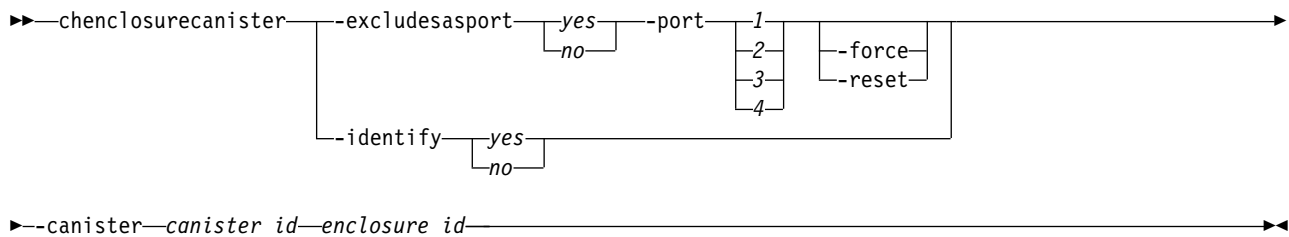
結果出力:

No feedback

chenclosurecanister

chenclosurecanister コマンドは、エンクロージャーのキャニスターのプロパティを変更するために使用します。

構文



注: 必ず 1 つだけオプション・パラメーターを設定する必要があります。

1. **-port** および **-excludesasport** パラメーターは一緒に指定されなければなりません。
2. 必ず 1 つだけオプション・パラメーターを設定する必要があります。

パラメーター

注: 複数のオプション・パラメーターを同時に指定することはできません。

-excludesasport yes | no

(オプション) 指定された SAS ポートを除外するか、組み込みます。**-port** および **-excludesasport** パラメーターは一緒に指定されなければなりません。

従属ボリュームがある場合は、**-force** フラグを使用できます。

重要: **-force** フラグを使用すると、データへのアクセスが失われる可能性があります。

注: FlashSystem 9100 エンクロージャーでは、SAS ポートの除外はサポートされていないため、このパラメーターを指定できません。

-force

(オプション) キャニスター上のエンクロージャーを強制的に除外します。

重要: **-force** パラメーターを使用すると、データへのアクセスが失われる可能性があります。このパラメーターは、製品のサポート・グループまたは担当員による指示がある場合にのみ使用してください。

-reset

(オプション) キャニスターのエンクロージャーをリセットします。

重要: パートナー・キャニスターがオンラインになっていないときに **-reset** パラメーターを使用すると、ドライブ (およびデータ) へのアクセスが失われる可能性があります。1 つ以上のボリュームのデータへのアクセスが、リセットしようとしているキャニスターに依存しているかどうかを判別するには、`lsdependentvdisks - enclosure ID -canister ID` を指定します。 **-reset** パラメーターを使用すると、ドライブ (およびデータ) へのアクセスが失われる可能性があります。このパラメーターは、製品のサポート・グループまたは担当員による指示がある場合にのみ使用してください。

注: FlashSystem 9100 エンクロージャーでは、キャニスターのリセットはサポートされていないため、このパラメーターを指定できません。

-identify yes | no

(オプション) 障害 LED (発光ダイオード) の状態を *slow_flashing* に、または *slow_flashing* から変更します。

-port 1 | 2 | 3 | 4

(オプション) 組み込みまたは除外の対象にする SAS ポートを指定します。 **-port** および **-excludesasport** パラメーターは一緒に指定されなければなりません。

ポート 3 と 4 は、Storwize V5000 でのみ使用できます。

-canister canister_id

変更を適用するキャニスターを指定します。

enclosure_id

キャニスターがメンバーになっているエンクロージャーを指定します。

説明

このコマンドを使用すると、エンクロージャーのキャニスターの属性を変更することができます。このパラメーターを使用するときは、ポートも指定する必要があります (**-port** パラメーターを使用)。

エンクロージャー 1 のキャニスター 2 で SAS ポート 1 を除外するための呼び出し例

```
chenclosurecanister -excludesasport yes -port 1 -canister 2 1
```

結果出力:

No feedback

エンクロージャー 3 のキャニスター 1 で障害 LED を明滅させるための呼び出し例

```
chenclosurecanister -identify yes -canister 1 3
```

結果出力:

No feedback

chenclosuredisplaypanel

chenclosuredisplaypanel コマンドは、エンクロージャの表示パネルの属性を変更するために使用します。

構文

```
▶▶—chenclosuredisplaypanel—┐—enclosure_id—▶▶  
└─clearswap┘└─displaypanel—displaypanel_id┘
```

パラメーター

-clearswap

(オプション) エンクロージャの表示パネル・スワップ・ビットがクリアされることを指定します。

-displaypanel sem_id

(オプション) 変更する表示パネル ID を指定します。値は数値でなければなりません。

enclosure_id

(必須) 表示パネルを含むエンクロージャのエンクロージャ ID を指定します。この値は 1 から 99 までの数値でなければなりません。

説明

このコマンドは、エンクロージャの表示パネルの属性を変更します。

呼び出し例

```
chenclosuredisplaypanel -clearswap -displaypanel 1 3
```

結果出力:

No feedback

chenclosurepsu

chenclosurepsu コマンドは、エンクロージャの電源機構装置 (PSU) の属性を変更するために使用します。

構文

```
▶▶—chenclosurepsu—┐—enclosure_id—▶▶  
└─psu—psu_id┘
```

パラメーター

-psu psu_id

コマンドを適用するエンクロージャ内の PSU を識別します。

enclosure_id

スロットをメンバーとして含むエンクロージャを識別します。

説明

このコマンドを使用すると、エンクロージャの PSU の属性を変更することができます。

呼び出し例

```
chenclosurepsu -psu 2 2
```

結果出力:

コマンドが成功する場合、出力はありません。

chenclosuresem

chenclosuresem コマンドは、エンクロージャーの SEM の属性を変更するために使用します。

構文

```
►►—chenclosuresem—┐┐—enclosure_id—►►
                    └─clearswap┘└─enclosuresemid—sem_id┘
```

パラメーター

-clearswap

(オプション) エンクロージャー SEM スワップ・ビットがクリアされることを指定します。

-enclosuresemid sem_id

(オプション) エンクロージャー SEM ID を指定します。この値は 1 から 2 までの数値でなければなりません。

enclosure_id

(必須) SEM を含むエンクロージャーのエンクロージャー ID を指定します。この値は 1 から 99 までの数値でなければなりません。

説明

このコマンドは、エンクロージャー SEM の属性を変更します。

呼び出し例

```
chenclosuresem -clearswap -enclosuresemid 1 8
```

結果出力:

No feedback

chenclosureslot

chenclosureslot コマンドは、エンクロージャーのスロットの属性を変更するために使用します。

構文

```
►►—chenclosureslot—┐┐—slot—slot_id—►►
                    └─identify┘└─no┘└─exclude┘└─yes┘└─port—port_id┘└─force┘
                    └─enclosure_id┘
```

注:

1. 複数のオプション・パラメーターを同時に指定することはできません。
2. **-port** や **-force** を指定できるのは、**-exclude** も指定した場合だけです。
3. 必ず 1 つだけオプション・パラメーターを設定する必要があります。
4. **-force** を使用すると、**-exclude yes** の操作に効果があります。

パラメーター

-identify yes | no

(オプション) 障害 LED (発光ダイオード) の状態を *slow_flashing* との間で切り替えます。

-exclude yes | no

(オプション) エンクロージャーのスロット・ポートが除外されるようにします。

注: FlashSystem 9100 または Storwize V7000 Gen3 エンクロージャーでは、エンクロージャーのスロット・ポートを除外できないため、このパラメーターを指定できません。

次のリストでは、このパラメーターと一緒に使用できるオプションを詳しく説明しています。

- **-exclude yes -portport_id -slot slot_id enclosureid: port_id** で指定したポートは除外されます。ポートの現在の状態が *excluded_by_enclosure*、*excluded_by_drive*、または *excluded_by_cluster* である場合、このコマンドは影響がないように見えます。しかし、ポートの現在の状態が *online* である場合、その状態は *excluded_by_cluster* に変わります。 *no* を選択してこのコマンドを再実行するまで、ポートは除外されたままです。

重要: このコマンドは、依存ボリュームがないか検査します。このコマンドを発行すると、データへのアクセスが失われる場合、このコマンドは失敗し、エラー・メッセージが表示されます。**-force** フラグを使用してこれらのエラーを無視することができますが、この結果、データへのアクセスが失われる可能性があります。

- **-exclude no -port port_id -slot slot_id enclosureid** : ポートを除外する理由が他にない場合、ポートは *online* 状態になります。ポートが *online* であるときにこのコマンドを発行しても影響はありません。ただし、ポートが *excluded* であるときにこのコマンドを発行すると、ポートの状態は以下のいずれかの項目になります。
 - 即時に *online* 状況に変わります。
 - ポートを除外する他のすべての理由が取り除かれた後、*online* 状況に変わります。
- **-exclude yes | no -slot slot_id enclosureid**: ポートを定義せずにこのコマンドを発行すると、コマンドは両方のポートに同時に作用します。

-port 1 | 2

(オプション) 除外されるキャニスター上のポートを指定します。これが指定されない場合、**-exclude** は両方のポートに作用します。

-force

(オプション) キャニスター上のポートを強制的に除外します。

重要: **-force** パラメーターを使用すると、アクセスが失われる可能性があります。このパラメーターは、製品サポート情報による指示がある場合にのみ使用してください。

-slot slot_id

(必須) スロット ID を指定します。この値は 1 から 92 までの数値でなければなりません。

24 スロットのエンクロージャーでは、エンクロージャーの前面から見て左から順に 1 (左端) から 24 (右端) までの番号がスロットに付けられています。12 スロットのエンクロージャーでは、スロットは 4 つずつのスロットからなる 3 つの段に番号順に配置されます。例を次に示します。

- 最初の段には、スロット 1、2、3、および 4 (この順序で) が含まれます。

- 2 番目の段には、スロット 5、6、7、および 8 (この順序で) が含まれます。
- 3 番目の段には、スロット 9、10、11、および 12 (この順序で) が含まれます。

enclosure_id

(必須) スロットがメンバーであるエンクロージャー。

説明

これらのコマンドを使用すると、エンクロージャーのスロットの属性を変更することができます。

エンクロージャー 1 のスロット 7 の識別 LED をオンにするための呼び出し例

```
chenclosureslot -identify yes -slot 7 1
```

結果出力:

No feedback

エンクロージャー 3 にあるスロット 7 のポート 1 を強制的に除外するための呼び出し例

```
chenclosureslot -exclude yes -port 1 -force -slot 7 3
```

結果出力:

No feedback

satask chenclosurevdpd (非推奨)

chenclosurevdpd コマンドは推奨されません。代わりに、**chvdpd** コマンドを使用してください。

lsenclosure

lsenclosure コマンドは、エンクロージャーの要約を表示するために使用します。

構文

```

▶▶ lsenclosure [-nohdr] [-filtervalue attribute_value] [-filtervalue?]
▶ [-delim delimiter] [-enclosure_id]

```

パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-filtervalue attribute=value

(オプション) 1 つ以上のフィルターのリストを指定します。フィルター属性値に一致する値をもつオブジェクトのみが表示されます。

注: 一部のフィルターでは、コマンドの入力時にワイルドカードを使用できます。ワイルドカードの使用について、以下の規則が適用されます。

- ワイルドカード文字はアスタリスク (*) です。
- コマンドには最大 1 つのワイルドカードを含めることができます。
- ワイルドカードを使用する場合は、次のようにフィルター項目を二重引用符 (") で囲みます。
lsenclosure -filtervalue id="1*"

-filtervalue?

(オプション) **-filtervalue** パラメーターの有効なフィルター属性を表示します。

- drive_slots
- id
- IO_group_id
- IO_group_name
- managed
- online_canisters
- online_PSUs
- product_MTM
- serial_number
- status
- total_canisters
- total_PSUs
- type

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。 **-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

enclosure_id

指定するエンクロージャーの詳細情報。

説明

このコマンドは、エンクロージャーの要約 (キャニスターおよび電源と冷却装置についての状況情報や、その他のエンクロージャー属性を含む) を表示します。表では、可能な出力を示しています。

表 73. lsenclosure の出力

属性	説明
id	エンクロージャーの IDを示します。

表 73. *lsenclosure* の出力 (続き)

属性	説明
status	<p>エンクロージャーが SAS ネットワークから認識できるかどうかを示します。</p> <ul style="list-style-type: none"> 管理対象または非管理エンクロージャーが認識可能な場合は、<code>online</code>。 管理対象エンクロージャーが認識されず、その他のフィールドが最後に認識された値を保持する場合は、<code>offline</code>。 エンクロージャーが認識可能であるにもかかわらず、両方のストランドがダウンしているわけではない場合は、<code>degraded</code>。
type	<p>エンクロージャーのタイプを示します。</p> <ul style="list-style-type: none"> <code>control</code> <code>expansion</code>
managed	<p>エンクロージャーが管理対象であるかどうかを示します。</p> <ul style="list-style-type: none"> <code>yes</code> <code>no</code>
IO_group_id	<p>エンクロージャーが属する入出力グループ。キャニスターが 2 つの異なる入出力グループに接続されている場合はブランクを示します。</p>
IO_group_name	<p>エンクロージャーが属する入出力グループ。キャニスターが 2 つの異なる入出力グループに接続されている場合はブランクを示します。</p>
fault_LED	<p>エンクロージャー上の障害 LED (発光ダイオード) の状況を示します。</p> <ul style="list-style-type: none"> エンクロージャーまたはエンクロージャー内のコンポーネント (キャニスター、電源装置、または非スペア・ドライブを含む) で、ただちにサービス・アクションが必要な場合は、<code>on</code> 入出力を実行するためのバッテリー電力が十分でない場合は、<code>slow_flashing</code> エンクロージャーまたはそのコンポーネントに障害がある場合は、<code>off</code>
identify_LED	<p>識別 LED の状態を示します。</p> <ul style="list-style-type: none"> エンクロージャーが識別されない場合は、<code>off</code>。 エンクロージャーを識別中の場合は、<code>slow_flashing</code>。
error_sequence_number	<p>このオブジェクトについて最も優先順位の高いエラーのエラー・ログ番号を示します。この属性は通常ブランクですが、問題 (例えば、状況が <code>degraded</code> である) が存在する場合、そのエラーのシーケンス番号がここに含まれます。</p>
product_MTM	<p>製品のマシン・タイプおよびモデルを示します。</p>
serial_number	<p>エンクロージャーのシリアル番号を示します。このシリアル番号は、エンクロージャーおよびその内容を示す製品のシリアル番号です。エンクロージャーには、FRU_identity 11S データに組み込まれている、独自のシリアル番号があります。</p>
FRU_part_number	<p>エンクロージャーの FRU 部品番号を示します。</p>
FRU_identity	<p>製造部品番号とシリアル番号を組み合わせた 11S シリアル番号を示します。</p>
total_canisters	<p>このエンクロージャー・タイプのキャニスターの最大数を示します。</p>
online_canisters	<p>このエンクロージャー内に含まれているキャニスターで、オンラインであるものの数を示します。</p>
total_PSUs	<p>このエンクロージャー内の電源および冷却装置の数を示します。</p>
online_PSUs	<p>このエンクロージャー内に搭載されているオンラインの電源機構装置 (PSU) の数を示します。</p>
drive_slots	<p>エンクロージャー内のドライブ・スロットの数を示します。</p>

表 73. *lsenclosure* の出力 (続き)

属性	説明
firmware_level_1	ミッドプレーンにインストールされているマイクロコード・イメージのバージョン (ミッドプレーン・ファームウェア・バージョン)を示します。
firmware_level_2	ミッドプレーンにインストールされているミッドプレーン・メタデータのバージョン (ミッドプレーンの重要プロダクト・データ (VPD) のバージョン) を示します。
machine_part_number	
machine_signature	コントロール・エンクロージャーに固有であり、シリアル番号とマシン部品番号を表す、マシン・シグニチャーを示します。形式は 19 文字の 16 進文字からなるハイフン付き文字列です。 要確認: 拡張エンクロージャーには、マシン・シグニチャーはありません。
interface_speed	エンクロージャーの SAS インターフェース速度 (ギガビット/秒 (Gbps)) を示します。値は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none"> • 6 Gbps • 12 Gbps • 不明またはサポートされないエンクロージャーの場合はブランク
total_sems	システム内にある 2 次拡張機構モジュール (SEM) の総数を示します。この値は 0 から 2 までの数値でなければなりません。
online_sems	システム内のオンライン SEM の総数を示します。この値は 0 から 2 までの数値でなければなりません。

詳細な呼び出し例

`lsenclosure 1`

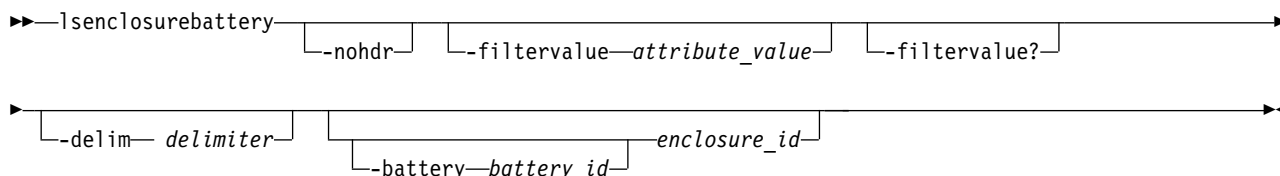
以下の詳細な出力が表示されます。

```
id 1
status online
type control
managed no
IO_group_id 0
IO_group_name io_grp0
fault_LED off
identify_LED off
error_sequence_number
product_MTM 2072-02A
serial_number 64G005S
FRU_part_number 85Y5896
FRU_identity 11S85Y5962YHU9994G005S
total_canisters 2
online_canisters 2
total_PSUs 2
online_PSUs 2
drive_slots 12
firmware_level_1 10
firmware_level_2 F6C07926
machine_part_number 2072L2C
machine_signature 0123-4567-89AB-CDEF
ambient_temperature 30
total_fan_modules:2
online_fan_modules:2
interface_speed:6Gb
total_sems 2
online_sems 1
```

lsenclosurebattery

lsenclosurebattery コマンドは、ノード・キャニスター内のバッテリーに関する情報を表示するために使用します。バッテリーはエンクロージャー・キャニスター内にあります。バッテリーは、エンクロージャーの電源機構装置 (PSU) 内にあります。バッテリーは、エンクロージャーの電源機構装置 (PSU) 内にあります。バッテリーに関する情報を表示するには、**lsenclosurebattery** コマンドを使用します。バッテリーはノード・キャニスター内にあります。

構文



パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-filtervalue attribute=value

(オプション) 1 つ以上のフィルターのリストを指定します。フィルター属性値に一致する値をもつオブジェクトのみが戻されます。容量を指定する場合、単位も入力する必要があります。

注: 一部のフィルターでは、コマンドの入力時にワイルドカードを使用できます。CLI の使用時には、ワイルドカードの使用について以下の規則が適用されます。

- ワイルドカード文字はアスタリスク (*) です。
- コマンドには最大 1 つのワイルドカードを含めることができます。
- ワイルドカードを使用する場合は、次のように、フィルター項目を二重引用符 (") で囲む必要があります。

```
lsenclosurebattery -filtervalue "battery_id=1"
```

-filtervalue?

(オプション) **-filtervalue attribute=value** パラメーターの有効なフィルター属性のリストを表示します。

- battery_id
- charging_status
- enclosure_id
- end_of_life_warning
- percent_charged
- recondition_needed
- status

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

-battery battery_id

(オプション) 指定されたバッテリーの詳細ビューを表示します。エンクロージャーが指定されている場合のみ有効です。

enclosure_id

(オプション) 指定されたエンクロージャーのバッテリーをリストします。

説明

このコマンドは、ノード・キャニスター内のバッテリーに関する情報を表示します。バッテリーはエンクロージャー・キャニスター内にあります。簡略ビューでは、バッテリーが存在するかどうかにかかわらず、すべてのエンクロージャー内のバッテリー・スロットごとに 1 行表示されます。このコマンドは、ノード・キャニスターにあるバッテリーに関する情報を表示します。簡略ビューでは、そのスロットのバッテリーが存在するかどうかにかかわらず、すべてのエンクロージャー内のバッテリー・スロットごとに 1 行表示されます。拡張エンクロージャーについては、バッテリーは表示されません。

この表は、表示される可能性のある出力を示しています。

表 74. *lsenclosurebattery* の出力

属性	説明
enclosure_id	バッテリーが含まれるエンクロージャーの ID を識別します。
battery_id	エンクロージャー内のバッテリーを識別します。
status	次のようにバッテリーの状況を示します。 <ul style="list-style-type: none">• online は、バッテリーが存在し、通常どおり動作していることを示します。• degraded は、バッテリーが存在するものの、通常どおりに動作していないことを示します。• offline は、バッテリーを検出できないことを示します。
recondition_needed	バッテリーの修理が必要であるが、1 つ以上のエラーが原因で修理できないことを示します。バッテリーの修理が必要であるか、またはすぐに修理を開始する必要があることを示しています。 要確認: このメッセージが続く場合は、再調整の開始を妨げるエラーが存在する可能性があります。
percent_charged	バッテリーの充電をパーセンテージで示します。
end_of_life_warning	バッテリーの寿命を示します (警告ノイズを使用)。値は yes および no です。 重要: バッテリーを取り替えてください。
FRU_part_number	バッテリーの FRU 部品番号を示します。
FRU_identity	製造部品番号とシリアル番号を組み合わせた 11S 番号を識別します。
firmware_level	バッテリーにインストールされているマイクロコード・イメージのバージョン。

表 74. `lsenclosurebattery` の出力 (続き)

属性	説明
<code>error_sequence_number</code>	このオブジェクトについて最も優先順位の高いエラーのエラー・ログ (またはイベント・ログ) 番号を示します。この出力フィールドは通常ブランクです。ただし、問題がある (例えば、状況が <code>degraded</code> である) 場合、そのエラー・イベントのシーケンス番号が含まれます。
<code>remaining_charge_capacity_mAh</code>	バッテリーの残りの充電容量 (ミリアンペア時 (mAh)) を示します。
<code>full_charge_capacity_mAh</code>	バッテリーの完全充電容量 (mAh) を示します (この値はバッテリーが古くなると、これが減少します)。
<code>compatibility_level</code>	このバッテリーで作動するには、バッテリーのドライバー・ソフトウェアがこのレベルをサポートしなければならないことを示します。この値は、バッテリーの重要プロダクト・データ (VPD) から得られます。
<code>last_recondition_timestamp</code>	最後に正常に行われたガス・ゲージ調整の時点を示すシステム・タイム・スタンプを形式 <code>YYMMDDHHMMSS</code> で示します。詳細は以下のとおりです。 <ul style="list-style-type: none"> • Y は年 • (最初の) M は月 • D は日 • H は時 • (2 番目の) M は分です。 • S は秒
<code>powered_on_hours</code>	バッテリーが電源の入ったノード (必ずしも同じノードとは限らない) 内にあった時間数を示します。
<code>cycle_count</code>	バッテリーで実行された充電サイクルまたは放電サイクルの回数を示します。

簡略な呼び出し例

```
lsenclosurebattery 1
```

結果出力:

```
enclosure_id battery_id status charging_status recondition_needed percent_charged end_of_life_warning
1             1         online idle                no                100                no
1             2         online idle                no                100                no
```

詳細な呼び出し例

```
lsenclosurebattery -battery 1 1
```

結果出力:

```
enclosure_id 1
battery_id 1
status online
charging_status idle
recondition_needed no
percent_charged 100
end_of_life_warning no
FRU_part_number 31P1807
FRU_identity 11S00AR085YM30BG42R04P
firmware_level 105:1
error_sequence_number
remaining_charge_capacity_mAh 3477
full_charge_capacity_mAh 3795
```

```
compatibility_level 1
last_recondition_timestamp 140528045617
powered_on_hours 1162
cycle_count 10
```

lscontrolenclosurecandidate (Storwize ファミリー製品のみ)

lscontrolenclosurecandidate コマンドは、現行システムに追加することができるすべてのコントロール・エンクロージャーのリストを表示するために使用します。

構文

```
lscontrolenclosurecandidate [-nohdr] [-delim delimiter]
```

パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

説明

表 75 は、出力ビューのデータとして表示される属性に適用可能な値を示しています。

表 75. **lscontrolenclosurecandidate** の属性値

属性	値
serial_number	エンクロージャーのシリアル番号を示します。
product_MTM	エンクロージャーの MTM を示します。
machine_signature	エンクロージャーのマシン・シグニチャーを示します。

簡略な呼び出し例

```
lscontrolenclosurecandidate
```

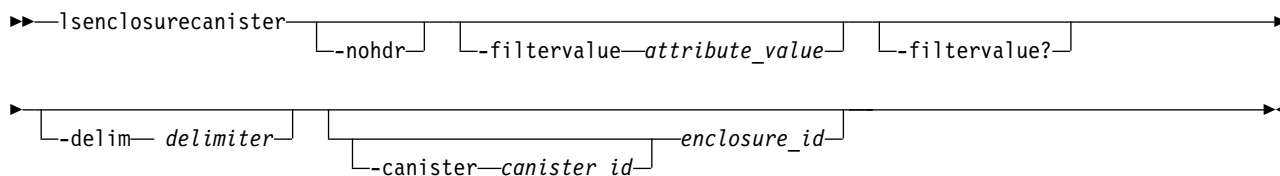
簡略な結果出力

```
serial_number product_MTM machine_signature
G00F7GY      2076-624    5746-98I2-B5CF-FEF9
```

lsenclosurecanister

lsenclosurecanister コマンドは、エンクロージャー内のキャニスターごとに詳細な状況を表示するために使用します。

構文



パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-filtervalue attribute=value

(オプション) 1 つ以上のフィルターのリストを指定します。フィルター属性値に一致する値をもつオブジェクトのみが戻されます。容量を指定する場合、単位も入力する必要があります。

注: 一部のフィルターでは、コマンドの入力時にワイルドカードを使用できます。CLI の使用時には、ワイルドカードの使用について以下の規則が適用されます。

- ワイルドカード文字はアスタリスク (*) です。
- コマンドには最大 1 つのワイルドカードを含めることができます。
- ワイルドカードを使用する場合は、次のように、フィルター項目を二重引用符 (") で囲む必要があります。

```
lsenclosurecanister -filtervalue "node_name=node*"
```

-filtervalue?

(オプション) **-filtervalue attribute=value** パラメーターの有効なフィルター属性のリストを表示します。

- enclosure_id
- canister_id
- node_id
- node_name
- status
- type

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できま

す。コマンド・ラインに `-delim :` と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

-canister canister_id

(オプション) `enclosure_id` が指定される場合のみ有効です。指定されたエンクロージャーのキャニスターの詳細ビューを提供します。

enclosure_id

(オプション) 指定されたエンクロージャーのキャニスターをリストします。

説明

このコマンドは、エンクロージャー内の各キャニスターの詳細な状況を表示します。表では、可能な出力を示しています。

表 76. **lsenclosurecanister** の出力

属性	説明
<code>enclosure_id</code>	キャニスターが含まれるエンクロージャーを示します。
<code>canister_id</code>	エンクロージャー内のどのキャニスターであるかを示します。
<code>status</code>	キャニスターの状況を示します。値は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none">• <code>online</code> は、キャニスターが存在し、正常に動作していることを示します。• <code>degraded</code> は、キャニスターが存在するものの、正常に動作していないことを示します。• <code>offline</code> は、キャニスターが検出されなかったことを示します。
<code>type</code>	キャニスターのタイプを示します。値は、 <code>node</code> または <code>expansion</code> です。
<code>node_id</code>	このキャニスターに対応するノードを示します。キャニスターがノードでない場合、ノードがオフラインである場合、またはノードがクラスター化システムの一部でない場合は、ブランクです。
<code>node_name</code>	このキャニスターに対応するノードを示します。キャニスターがノードでない場合、ノードがオフラインである場合、またはノードがクラスター化システムの一部でない場合は、ブランクです。
<code>temperature</code>	キャニスターの温度 (摂氏) を示します。
<code>identify_LED</code>	<code>identify_LED</code> の状況を示します。値は <code>on</code> 、 <code>off</code> 、または <code>slow-flashing</code> です。
<code>fault_LED</code>	<code>fault_LED</code> の状況を示します。値は <code>on</code> 、 <code>off</code> 、または <code>slow-flashing</code> です。
<code>SES_status</code>	装置とキャニスターの間の接続の SCSI 状況を示します。値は、 <code>online</code> および <code>offline</code> です。
<code>FRU_part_number</code>	キャニスターの現場交換可能ユニット (FRU) 部品番号を示します。
<code>FRU_identity</code>	製造部品番号とシリアル番号を組み合わせた 11S 番号を示します。
<code>WWNN</code>	キャニスターのファイバー・チャネル (FC) ワールド・ワイド・ノード名 (WWNN) (ノード・キャニスターのみ) を示します。
<code>temperature</code>	キャニスターの温度を示します (摂氏の度数)。温度が 0 未満になる場合、0 が表示されます。この値は、0 から 245 の範囲でなければなりません。 要確認: 温度値は、周辺温度値ではありません。これは、内部温度センサー値です。

表 76. **lsenclosurecanister** の出力 (続き)

属性	説明
fault_LED	(0 から 245) 障害 LED と識別 LED (発光ダイオード) を組み合わせた状態。 <ul style="list-style-type: none"> • off は、障害がないことを示します • slow_flashing は、識別モードであることを示します。 注: LED が識別モードである場合、常時明滅しているため、障害があるかどうかが見え隠れします。識別モードから移すと、LED は on または off になります。 • on は、障害があることを示します
error_sequence_number	このオブジェクトについて最も優先順位の高いエラーのエラー・ログ番号を示します。この値は通常ブランクです。ただし、問題がある (例えば、状況が劣化である) 場合、そのエラーのシーケンス番号が値に含まれます。
SAS_port_1_status	SAS ポート間のケーブルに損傷があるかどうかを示します。 <ul style="list-style-type: none"> • online • offline • excluded (ログインしていますが、キャニスターと通信できないことを意味します) • degraded (SAS ケーブルが十分に機能していないことを意味します) • ブランク (コントロール・キャニスター上に表示されることがあります。lsportsas を参照)
SAS_port_2_status	SAS ポート間のケーブルに損傷があるかどうかを示します。 <ul style="list-style-type: none"> • online • offline • excluded (ログインしていますが、キャニスターと通信できないことを意味します) • degraded (SAS ケーブルが十分に機能していないことを意味します) • ブランク (コントロール・キャニスター上に表示されることがあります。lsportsas を参照)
firmware_level	キャニスターで実行される SCSI エンクロージャー・サービス (SES) コードのファームウェア・レベル、またはキャニスターのファームウェア・バージョンを示します。
firmware_level_2	キャニスターにインストールされている他のマイクロコード・イメージのうち最初のバージョン (キャニスター・ブート・ローダーのバージョン) を示します。
firmware_level_3	キャニスターにインストールされている他のマイクロコード・イメージのうち 2 つ目のバージョン (キャニスター複合プログラマブル論理装置 (CPLD) のバージョン) を示します。
firmware_level_4	キャニスターにインストールされている他のマイクロコード・イメージのうち 3 つ目のバージョン (キャニスター・フラッシュ構成バージョン) を示します。
firmware_level_5	キャニスターにインストールされているキャニスター・メタデータのバージョン (キャニスター VPD バージョン) を示します。

簡略な呼び出し例

`lsenclosurecanister -delim :`

結果出力:

```
enclosure_id:canister_id:status:type:node_id:node_name
1:1:degraded:expansion:1:node1
```

詳細な呼び出し例

```
lsenclosurecanister -canister 1 1
```

詳細な結果出力

```
enclosure_id 1
canister_id 1
status online
type node
node_id 1
node_name node1
FRU_part_number AAAAAAA
FRU_identity 11S1234567Y12345678901
WWNN 5005076801005F94
firmware_level XXXXXXXXXX
temperature 23
fault_LED flashing
SES_status online
error_sequence_number
SAS_port_1_status online
SAS_port_2_status online
firmware_level_2 0501
firmware_level_3 14
firmware_level_4 B69F66FF
firmware_level_5 5C2A6A44
```

lsenclosurechassis

lsenclosurechassis コマンドは、シャーシ内での位置など、シャーシ固有のエンクロージャー・プロパティを記述するために使用します。

構文

```
➡➡—lsenclosurechassis—┬─nohdr┬─-delim delimiter┬─enclosure_id└─➡➡
```

パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

enclosure_id

(オプション) エンクロージャーの固有 ID (1 から 99 の範囲の数値) を示します。

説明

このコマンドには、詳細ビューと簡略ビューの両方があります。 詳細ビューには `enclosure_id` キーワードが必要です。

このコマンドは Flex V7000 ストレージ・ノードに適用されます。

次の表は、シャーシ固有のエンクロージャー・プロパティと、表示される可能性のある出力を示しています。

表 77. `lsenclosurechassis` の出力

属性	説明
<code>enclosure_id</code>	エンクロージャー ID を指定します。これは 1 から 99 までの数字です。
<code>chassis_name</code>	シャーシ名を指定します。これは CMM から設定でき、ブランクであるか最大 128 文字の英数字ストリングです。
<code>canister_1_bay</code>	シャーシ内における最初のキャニスター・ベイのエンクロージャーの位置を指定します。0 から 254 までの数字です。
<code>canister_2_bay</code>	シャーシ内における 2 番目のキャニスター・ベイのエンクロージャーの位置を指定します。0 から 254 までの数字です。
<code>numbering_scheme</code>	CMM から設定される、シャーシの番号付け方を指定します。これは 0 から 255 までの数字とすることができます。
<code>pos_in_rack</code>	CMM から設定される、ラック内のシャーシの位置を指定します。これは 2 文字の英数字ストリングであることが必要です。
<code>rack_location</code>	CMM から設定される、シャーシが入っているラックの位置を指定します。これは、ブランクまたは最大 128 文字の英数字ストリングとすることができます。
<code>rack_room</code>	CMM から設定される、ラックが設置されている部屋を指定します。これは、ブランクまたは最大 128 文字の英数字ストリングとすることができます。
<code>chassis_mtm</code>	シャーシのマシン・タイプまたはモデルを指定します。このタイプまたはモデルは、最大 22 文字の英数字ストリングです。
<code>chassis_sn</code>	シャーシのシリアル番号を示します。このシリアル番号は最大 22 文字の英数字ストリングです。
<code>chassis_uuid</code>	シャーシの固有ユーザー ID を指定します。この ID は最大 128 文字の英数字ストリングです。
<code>chassis_rack</code>	シャーシが入っているラックの ID を指定します。この ID は、ブランクであるか最大 128 文字の英数字ストリングです。

呼び出し例

```
lsenclosurechassis 1
```

結果出力:

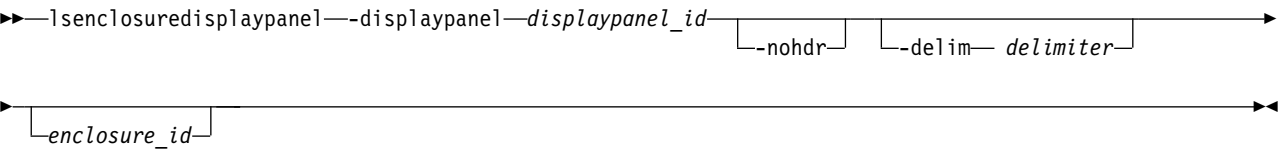
```
enclosure_id 1
chassis_name 25631
canister_1_bay 0
canister_2_bay 0
numbering_scheme 0
pos_in_rack 1
rack_location In the corner
rack_room D-East
```

chassis_mtm 2078-219
chassis_sn 64H123R
chassis_uuid 987654321
chassis_rack Rack47

lsenclosedisplaypanel

lsenclosedisplaypanel コマンドは、エンクロージャー内の表示パネルに関する情報を表示するために使用します。

構文



パラメーター

-displaypanel displaypanel_id
(必須) 表示される表示パネルの表示パネル ID を指定します。値は数値でなければなりません。

-nohdr
(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter
(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

enclosure_id
(必須) 表示されるエンクロージャー・データのエンクロージャー ID を指定します。この値は 1 から 99 までの数値でなければなりません。

説明

このコマンドは、エンクロージャー内の表示パネルに関する情報を表示します。

この表は、出力ビュー・データとして表示される可能性のある属性値を示しています。

表 78. **lsenclosedisplaypanel** 出力

属性	説明
enclosure_id	表示パネルが含まれるエンクロージャーのエンクロージャー ID を示します。この値は 1 から 99 までの数値でなければなりません。

表 78. `lsenclosuredisplaypanel` 出力 (続き)

属性	説明
<code>displaypanel_id</code>	エンクロージャー内にある表示パネルの ID を示します。値は数値でなければなりません。
<code>status</code>	エンクロージャー内にある表示パネルの表示パネル状況を示します。値は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none"> • <code>online</code> • <code>degraded</code> • <code>offline</code>
<code>error_sequence_number</code>	2 次拡張機構モジュール (SEM) に対してログに記録された現行イベントのイベント・ログ・シーケンス番号を示します。ログに記録するイベントがない場合、この値はブランクです。
<code>FRU_part_number</code>	表示パネルの FRU 部品番号を示します。この値は、7 文字の数値ストリングでなければなりません。
<code>FRU_identity</code>	表示パネルの FRU ID を示します。この値は、22 文字の英数字ストリングでなければなりません。

簡略な呼び出し例

```
lsenclosuredisplaypanel
```

結果出力:

```
enclosure_id display_panel_id status
1             1               online
2             1               online
3             1               online
```

詳細な呼び出し例

```
lsenclosuredisplaypanel -displaypanel 1 3
```

結果出力:

```
enclosure_id 3
displaypanel_id 1
status online
error_sequence_number
FRU_Part_Number *****
FRU_Identity *****
```

`lsenclosurefanmodule`

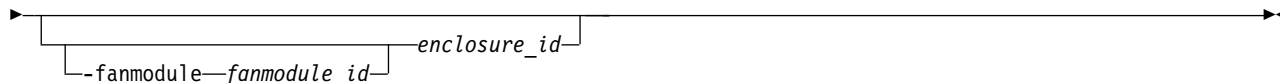
`lsenclosurefanmodule` コマンドを使用して、エンクロージャー内の各ファン・モジュールおよび装着されているファンの状況を報告します。

構文

```

▶▶ lsenclosurefanmodule
    [-nohdr] [-delim delimiter]

```



パラメーター

-fanmodule fanmodule_id

(オプション) データを表示するファン・モジュールの ID を指定します。指定できる値は 1 または 2 です。その他の値を指定した場合、出力は返されません。

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

enclosure_id

(オプション) データを表示するエンクロージャーの ID を指定します。

説明

このコマンドは、エンクロージャー内のファン・モジュールおよび装着されているファンの状況を報告します。

この表は、出力ビューのデータとして表示される属性に適用可能な値を示しています。

表 79. **lsenclosurefanmodule** の属性値

属性	値
enclosure_id	ファン・モジュールが含まれるエンクロージャーのエンクロージャー ID を示します。
fan_module_id	エンクロージャー内にあるファン・モジュールのファン・モジュール ID を示します。指定できる値は 1 または 2 です。
status	ファン・モジュールおよび装着されたファンの結合状況を示します。値は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none"> • online • offline • degraded
error_sequence_number	ファン・モジュールに対してログに記録された現行イベントのイベント・ログ・シーケンス番号を示します。現行イベントがない場合はブランクです。
FRU_part_number	ファン・モジュールの部品番号を示します。
FRU_identity	ファン・モジュールの FRU ID を示します。

表 79. **lsenclosurefanmodule** の属性値 (続き)

属性	値
fault_LED	<p>ファン・モジュール上の障害 LED (発光ダイオード) の状況を示します。</p> <ul style="list-style-type: none"> • on は、LED がオンであることを示します • off は、LED がオフであることを示します • unknown は、LED の状況が不明であることを示します

呼び出し例

```
lsenclosurefanmodule
```

結果出力:

```
enclosure_id fan_module_id status
1             1             online
1             2             online
2             1             online
2             2             online
```

呼び出し例

```
lsenclosurefanmodule 2
```

結果出力:

```
enclosure_id fan_module_id status
2             1             online
2             2             online
```

呼び出し例

```
lsenclosurefanmodule -fanmodule 1 1
```

結果出力:

```
enclosure_id 1
fan_module_id 1
status online
error_sequence_number
FRU_part_number 31P1847
FRU_identity 11S31P1846YM10BG3B101N
fault_LED off
```

lsenclosurepsu

lsenclosurepsu コマンドは、エンクロージャー内の各電源機構装置 (PSU) に関する情報を表示するために使用します。

構文

```

▶▶ lsenclosurepsu [-nohdr] [-filtervalue attribute_value] [-filtervalue?]
▶ [-delim delimiter] [-psu psu_id enclosure_id]

```

パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-filtervalue attribute=value

(オプション) 1 つ以上のフィルターのリストを指定します。フィルター属性値に一致する値をもつオブジェクトのみが表示されます。

注: 一部のフィルターでは、コマンドの入力時にワイルドカードを使用できます。ワイルドカードの使用について、以下の規則が適用されます。

- ワイルドカード文字はアスタリスク (*) です。
- コマンドには最大 1 つのワイルドカードを含めることができます。
- ワイルドカードを使用する場合は、次のように、フィルター項目を二重引用符 (") で囲みます。

```
lsenclosurepsu -filtervalue "psu_id=1"
```

-filtervalue?

(オプション) **-filtervalue** パラメーターの有効なフィルター属性を表示します。

- enclosure_id
- psu_id
- status

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

-psupsu_id

(オプション) **enclosure_id** が指定される場合のみ有効です。指定されたエンクロージャーの PSU の詳細ビューを提供します。

enclosure_id

(オプション) 指定されたエンクロージャーの PSU をリストします。

説明

このコマンドは、エンクロージャー内の各電源機構装置 (PSU) に関する情報を表示します。この表は、表示される可能性のある出力を示しています。

表 80. **lsenclosurepsu** の出力

属性	説明
enclosure_id	PSU を含むエンクロージャーの ID を示します。
psu_id	エンクロージャー内の PSU の ID を示します。

表 80. `lsenclosurepsu` の出力 (続き)

属性	説明
<code>status</code>	<p>エンクロージャー内の電源および冷却装置の状況を示します。</p> <ul style="list-style-type: none"> <code>online</code> は、PSU が存在し、正常に動作していることを示します。 <code>offline</code> は、PSU を検出できないことを示します。 <code>degraded</code> は、PSU が存在するものの、正常に動作していないことを示します。
<code>input_failed</code>	<ul style="list-style-type: none"> <code>on</code> は、使用可能な入力電源が電力配分装置から検出されないことを示します。 <code>off</code> は、入力電源が OK であることを示します。
<code>output_failed</code>	<ul style="list-style-type: none"> <code>on</code> は、使用可能な出力電源が電力配分装置から検出されないことを示します。 <code>off</code> は、出力電源が OK であることを示します。
<code>input_power</code>	<ul style="list-style-type: none"> <code>ac</code> は、電源機構に AC 電源入力が必要であることを示します。 <code>dc</code> は、電源機構に DC 電源入力が必要であることを示します。 <code>unknown</code> は、電源機構が不明または判別不能であることを示します。
<code>fan_failed</code>	<ul style="list-style-type: none"> <code>on</code> は、AC LED、DC LED、およびファン LED がすべて点灯している場合、PSU に障害があることを示します。ファン LED のみが点灯している場合、ファンに障害があります。 <code>off</code> は、この PSU 内のファンが OK であることを示します。
<code>redundant</code>	<p>電源機構を取り外すことができるかどうか (yes または no) を示します。</p> <ul style="list-style-type: none"> PSU が拡張エンクロージャーにある場合、もう一方の PSU がオンラインでなければなりません。 PSU がコントロール・エンクロージャーにある場合、もう一方の PSU がオンラインでなければなりません。また、その PSU 上のバッテリーに、シャットダウン前にキャニスターが状態データとキャッシュ・データをダンプできる十分な充電量が必要です。
<code>error_sequence_number</code>	このオブジェクトについて最も優先順位の高いエラーのエラー・ログ (またはイベント・ログ) 番号を示します。通常、この値はブランクです。ただし、問題がある (例えば、状況が劣化である) 場合、そのエラー・イベントのシーケンス番号が含まれます。
<code>FRU_part_number</code>	PSU の FRU 部品番号を示します。
<code>FRU_identity</code>	製造部品番号とシリアル番号を組み合わせた 11S 番号を示します。
<code>firmware_level_1</code>	電源機構にインストールされているマイクロコード・イメージのバージョン (電源機構ファームウェア・バージョン) を示します。
<code>firmware_level_2</code>	<p>電源機構にインストールされている電源機構メタデータのバージョン (電源機構の重要プロダクト・データ (VPD) のバージョン) を示します。</p> <p>注: このフィールドは、一部のシステムには適用できない場合があります、すべての PSU タイプについてブランクになります。</p>
<code>firmware_level_3</code>	<p>エンクロージャーの高効率 (HE) 電源機構装置 (PSU) にインストールされている 2 次マイクロコード・イメージのバージョンを示します。</p> <p>注: このフィールドは、一部のシステムには適用できない場合があります、すべての PSU タイプについてブランクになります。</p>

呼び出し例

`lsenclosurepsu -delim :`

結果出力:

```
enclosure_id:PSU_id:status:input_power
1:1:online:ac
1:2:online:ac
```

詳細な呼び出し例

```
lsenclosurepsu -psu 1 1
```

詳細な結果出力

```
enclosure_id 1
PSU_id 1
status online
input_failed off
output_failed on
fan_failed off
redundant yes
error_sequence_number
FRU_part_number 85Y5847
FRU_identity 11S85Y5847YG50CG07W0LJ
firmware_level_1 0314
firmware_level_2 AF9293E5
firmware_level_3
input_power ac
```

lsenclosuresem

lsenclosuresem コマンドは、5U92 システム内の 2 次拡張機構モジュール (SEM) に関する状況 (またはすべての関連データ) を表示するために使用します。

構文

```
➡➡—lsenclosuresem—┬──sem sem_id──┬──nohdr──┬──delim delimiter──┬──enclosure_id──➡➡
```

パラメーター

-sem sem_id

(オプション) 表示される SEM データの SEM ID を指定します。

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

enclosure_id

(必須) 表示されるエンクロージャー・データのエンクロージャー ID を指定します。この値は、1 から 99 の整数でなければなりません。

説明

このコマンドは、5U92 システム内の SEM に関する状況 (またはすべての関連データ) を表示します。

5U92 システムは 5U のエンクロージャーで、最大 92 個の 3.5 型ドライブ (ただし、拡張エンクロージャー内で使用する必要があります) を格納できます。

この表は、出力ビュー・データとして表示される可能性のある属性値を示しています。

表 81. `lsenclosuresem` の出力

属性	説明
id	ディスク・ドロワーが含まれるエンクロージャーのエンクロージャー ID を示します。この値は 1 から 99 までの数値でなければなりません。
sem_id	エンクロージャー内にある SEM の SEM ID を示します。この値は数値 1 または 2 でなければなりません。
status	エンクロージャー内にある SEM の SEM 状況を示します。値は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none">• online は、SEM がオンラインであることを示します• degraded は、SEM が機能低下であることを示します• offline は、SEM がオフラインであることを示します
expander_1_status	最初または最下位の拡張機構インデックスの状況を示します。値は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none">• online は、SEM がオンラインであることを示します• degraded は、SEM が機能低下であることを示します• offline は、SEM がオフラインであることを示します
expander_2_status	2 番目の拡張機構インデックス (すなわち $e+1$ 。ここで e は最下位または最初の拡張機構インデックス) の状況を示します。値は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none">• online は、SEM がオンラインであることを示します• degraded は、SEM が機能低下であることを示します• offline は、SEM がオフラインであることを示します
error_sequence_number	SEM に対してログに記録された現行イベントのイベント・ログ・シーケンス番号を示します。ログに記録するエラーがない場合、この値はブランクです。
FRU_part_number	SEM の現場交換可能ユニット (FRU) 部品番号を示します。この値は、7 文字の数値ストリングでなければなりません。
FRU_identity	SEM の FRU ID を示します。この値は、22 文字の英数字ストリングでなければなりません。
firmware_level_1	最下位の拡張機構インデックスの SCSI エンクロージャー・サービス (SES) ファームウェア・レベルを示します。この値は、22 文字の英数字ストリングでなければなりません。
firmware_level_2	最下位の拡張機構インデックスのブート・ローダー・ファームウェア・レベルを示します。この値は、22 文字の英数字ストリングでなければなりません。
firmware_level_3	下から 2 番目の拡張機構インデックス (すなわち $s+1$ 。ここで s は最下位または最初の拡張機構インデックス) の SES ファームウェア・レベルを示します。この値は、22 文字の英数字ストリングでなければなりません。

表 81. **lsenclosuresem** の出力 (続き)

属性	説明
firmware_level_4	下から 2 番目の拡張機構インデックス (すなわち $b+1$ 。ここで、 b は最下位または最初の拡張機構インデックス) のブート・ローダー・ファームウェア・レベルを示します。この値は、22 文字の英数字ストリングでなければなりません。
firmware_level_5	最下位の拡張機構インデックスの複合プログラマブル論理装置 (CPLD) ファームウェア・レベルを示します。この値は、22 文字の英数字ストリングでなければなりません。
firmware_level_6	下から 2 番目の拡張機構インデックス (すなわち $c+1$ 。ここで c は最下位または最初の拡張機構インデックス) の CPLD ファームウェア・レベルを示します。この値は、22 文字の英数字ストリングでなければなりません。

簡略な呼び出し例

```
lsenclosuresem 1
```

結果出力:

```
enclosure_id sem_id status expander1_status expander2_status
1             1      online online          online
1             2      online online          online
```

詳細な呼び出し例

```
lsenclosuresem -sem 1 1
```

結果出力:

```
enclosure_id 1
sem_id 1
status online
expander1_status online
expander2_status online
error_sequence_number
FRU_Part_Number *****
FRU_Identity *****
firmware_level_1 0802.official
firmware_level_2 000E
firmware_level_3 0802.official
firmware_level_4 000E
firmware_level_5 1A.04.E3
firmware_level_6 1A.04.E5
```

lsenclosureslot

lsenclosureslot コマンドは、エンクロージャー内の各ドライブ・スロットに関する情報を表示するために使用します。

構文

```

▶▶ lsenclosureslot [--filtervalue attribute_value] [--filtervalue?] [--delim delimiter]
▶ [--nohdr] [enclosure_id] [slot slot_id]

```

パラメーター

-filtervalue *attribute=value*

(オプション) 1 つ以上のフィルターのリストを指定します。フィルター属性値に一致する値をもつオブジェクトのみが表示されます。

注: 一部のフィルターでは、コマンドの入力時にワイルドカードを使用できます。ワイルドカードの使用について、以下の規則が適用されます。

- ワイルドカード文字はアスタリスク (*) です。
- コマンドには最大 1 つのワイルドカードを含めることができます。
- ワイルドカードを使用する場合は、次のように、フィルター項目を二重引用符 (") で囲みます。

```
lsenclosureslot -filtervalue "enclosure_id>2"
```

-filtervalue?

(オプション) **-filtervalue** パラメーターの有効なフィルター属性を表示します。

- drive_id
- drive_present
- enclosure_id
- port_1_status
- port_2_status
- slot_id

-delim *delimiter*

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。このパラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

-slot *slot_id*

(オプション) 情報を表示する対象のスロットを指定します (そのエンクロージャー・スロットの詳細ビューを表示します)。このパラメーターは、エンクロージャーが指定される場合のみ有効です。この値は、1 から 92 の範囲の数値でなければなりません。

注:

指定のエンクロージャーに存在しないスロットのスロット情報が要求される場合、表示される値はブランクです。

enclosure_id

(オプション) そのエンクロージャーのスロットをリストします。**-slot** を使用する場合は、このオプションを指定する必要があります。

説明

このコマンドは、エンクロージャー内の各ドライブ・スロットに関する情報（ドライブが存在するか、およびそのドライブのポート状況など）を表示します。表 82 では、可能な出力を示しています。

表 82. *lsenclosureslot* の出力

属性	説明
enclosure_id	ドライブ・スロットが含まれるエンクロージャーの ID。
slot_id	エンクロージャー内のどのドライブ・スロットであるかを識別します。
port_1_status	エンクロージャーのスロット・ポート 1 の状況。複数の理由でこのポートがバイパスされる場合、1 つのみが表示されます。優先順位順に状況は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none">• online は、エンクロージャーのスロット・ポート 1 がオンラインであることを示します。• excluded_by_drive は、ドライブがポートを除外したことを示します。• excluded_by_enclosure は、エンクロージャーがポートを除外したことを示します。• excluded_by_system は、システムがポートを除外したことを示します。
port_2_status	エンクロージャーのスロット・ポート 2 の状況。複数の理由でこのポートがバイパスされる場合、1 つのみが表示されます。優先順位順に状況は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none">• online は、エンクロージャーのスロット・ポート 2 がオンラインであることを示します。• excluded_by_drive は、ドライブがポートを除外したことを示します。• excluded_by_enclosure は、エンクロージャーがポートを除外したことを示します。• excluded_by_system は、システムがポートを除外したことを示します。
fault_LED	障害 LED と識別 LED (発光ダイオード) を組み合わせた状態。 <ul style="list-style-type: none">• off は、障害がないことを示します。• slow_flashing は、identify モードを示します。 注: LED が識別モードである場合、障害があるかどうかは隠されます (常時明滅します)。識別モードを解除すると、LED は on または off になります。• on は、障害を示します。
powered	スロットの電源がオンであるかどうかを示します。値は yes または no です。
drive_present	ドライブがスロットに入っているかどうかを示します。ドライブは作動しているか、非活動であるか、電源がオフである場合があります。値は、 yes (存在する) または no (空) です。
drive_id	スロット内のドライブの ID を示します。ドライブが存在しない場合、またはドライブが存在してはいるがオフラインであって管理対象外である場合は、ブランクになります。
error_sequence_number	このオブジェクトについて最も優先順位の高いエラーのエラー・ログ番号を示します。通常、この値はブランクです。ただし、問題がある (例えば、状況が劣化である) 場合、そのエラーのシーケンス番号が含まれます。
interface_speed	接続されているドライブ・スロットの最低のインターフェース速度 (ギガビット/秒または Gbps) を示します。値は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none">• 1.5 Gbps• 3 Gbps• 6 Gbps• 12 Gbps• 両方のポートが分離されているか、ドライブが接続されていない場合は、ブランク

表 82. *lsenclosureslot* の出力 (続き)

属性	説明
row	スロットが認識されている行を識別します。この値は、A から G の範囲の文字でなければなりません。
column	スロットが認識されている列を識別します。この値は、1 から 14 の範囲の数値でなければなりません。

簡略な呼び出し例

この例は、1 次元 ID と 2 次元 ID 間のマッピングに関する情報を表示します。

```
lsenclosureslot
```

結果出力:

```
enclosure_id slot_id port_1_status port_2_status drive_present drive_id row column
1             1      online         online         no                A      1
1             2      online         online         no                A      2
1             3      online         online         no                A      3
1             4      online         online         no                A      4
1             5      online         online         no                A      5
...
1             87      online         online         no                G      9
1             88      online         online         no                G     10
1             89      online         online         no                G     11
1             90      online         online         no                G     12
1             91      online         online         no                G     13
1             92      online         online         no                G     14
```

エンクロージャー 5 のスロット 2 を表示する詳細な呼び出し例

```
lsenclosureslot -delim : -slot 2 5
```

結果出力:

```
enclosure_id:5
slot_id:2
port_1_status:online
port_2_status:online
fault_LED:off
powered:yes
drive_present:yes
drive_id:105
error_sequence_number:
interface_speed:6Gb
```

詳細な呼び出し例

```
lsenclosureslot -delim :
```

結果出力:

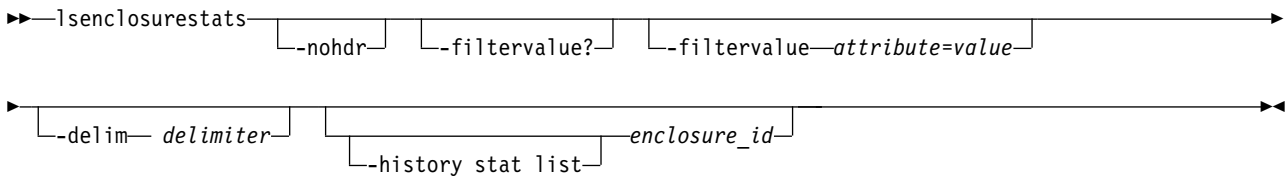
```
enclosure_id:slot_id:port_1_status:port_2_status:drive_present:drive_id:error_sequence_number
1:1:online:online:yes:22:
1:2:online:online:yes:23:
1:3:online:online:yes:19:
1:4:online:online:yes:7:
1:5:online:online:yes:10:
1:6:online:online:yes:18:
1:7:online:online:yes:20:
1:8:online:online:yes:16:
1:9:online:online:yes:12:
1:10:online:online:yes:11:
```

```
1:11:online:online:yes:21:
1:12:online:online:yes:9:
1:13:online:online:yes:14:
1:14:online:online:yes:5:
1:15:online:online:yes:15:
1:16:online:online:yes:13:
1:17:online:online:yes:6:
1:18:online:online:yes:17:
1:19:online:online:yes:4:
1:20:online:online:yes:1:
1:21:online:online:yes:8:
1:22:online:online:yes:0:
1:23:online:online:yes:3:
1:24:online:online:yes:2:
```

lsenclosurestats

lsenclosurestats コマンドは、すべてのエンクロージャー統計の最新値 (平均) を表示します。また、使用可能な統計の任意のサブセットについて、それらの値の履歴も表示することができます。

構文



パラメーター

-history stat_list

(オプション) エンクロージャー統計の値の履歴を生成します。

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-filtervalue attribute=value

(オプション) 1 つ以上のフィルターのリストを指定します。フィルター属性値に一致する値をもつオブジェクトのみが表示されます。

注: 一部のフィルターでは、コマンドの入力時にワイルドカードを使用できます。ワイルドカードの使用について、以下の規則が適用されます。

- ワイルドカード文字はアスタリスク (*) です。
- コマンドには最大 1 つのワイルドカードを含めることができます。
- ワイルドカードを使用する場合は、次のように、フィルター項目を二重引用符 (") で囲みます。

```
lsenclosurestats -filtervalue "enclosure_id>2"
```

-filtervalue?

(オプション) **-filtervalue** パラメーターの有効なフィルター属性を表示します。

- enclosure_id

- stat_name

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

enclosure_id

(オプション) エンクロージャーの固有 ID (1 から 99 の範囲の数値) を示します。

説明

要確認: このコマンドは、環境統計をサポートしない製品に対して使用することはできません。

-history stat_list を指定する場合、*enclosure_id* も指定する必要があります。 フィルタリングは、簡略ビューではサポートされますが、詳細ビューではサポートされません。

複数の統計履歴を要求することができます。 上限は、簡略ビューで表示されているさまざまな統計名の現行の最大数です。 簡略ビューでは、出力の順序を定義しています。

詳細ビューでは、エンクロージャー電源は 30 秒間の平均をとって即時電源を提供します。

注: 平均化は、集合サンプルにのみ適用されます。

-history が指定された場合は、エンクロージャー電源の平均は出力されません。

以下は、環境統計をサポートしない製品に対する呼び出し例です (メッセージが表示されます)。

```
lsenclosurestats
```

結果出力は次のとおりです。

```
CMMVC6051E An unsupported action was selected.
```

次の表は、シャーシ固有のエンクロージャー・プロパティに関する情報と、環境統計をサポートする製品について表示される可能性のある出力を示しています。

表 83. *lsenclosurestats* の出力

属性	説明
enclosure_id	エンクロージャー ID を示します。これは、1 から 264 の範囲の数字です。
sample_time	データ抽出が行われた期間を示します。
stat_name	統計フィールドの名前を示します。
stat_current	統計フィールドの現行値を示します。
stat_peak	統計フィールドのピーク値を示します。データ抽出には最後の 5 分間が使用されます。
stat_peak_time	ピークが発生した時刻を示します。
stat_value	統計値を示します。

要確認: フィルタリングは、簡略ビューを使用する *enclosure_id* および *stat_name* フィールドでサポートされます。

呼び出し例

```
lsenclosurestats
```

結果出力:

enclosure_id	stat_name	stat_current	stat_peak	stat_peak_time
1	power_w	2200	2500	120402103212
1	temp_c	35	36	120402103212
1	temp_f	95	97	120402103212
2	power_w	2300	2600	120402102917
2	temp_c	36	37	120402102917
2	temp_f	97	98	120402102917
4	power_w	2100	2400	120402103202
4	temp_c	33	35	120402103202
4	temp_f	93	95	120402103202

呼び出し例

```
lsenclosurestats -history power_w 1
```

結果出力:

enclosure_id	sample_time	stat_name	stat_value
1	120402105137	power_w	2282
1	120402105142	power_w	2290
1	120402105147	power_w	2281
1	120402105152	power_w	2290
1	120402105157	power_w	2281
1	120402105202	power_w	2289
1	120402105207	power_w	2282
1	120402105212	power_w	2289
1	120402105217	power_w	2281
1	120402105222	power_w	2289
1	120402105227	power_w	2281
1	120402105232	power_w	2290
1	120402105237	power_w	2282
1	120402105242	power_w	2289
1	120402105247	power_w	2282
1	120402105252	power_w	2289
1	120402105257	power_w	2282
1	120402105302	power_w	2289
1	120402105307	power_w	2282
1	120402105312	power_w	2289
1	120402105317	power_w	2282
1	120402105322	power_w	2287
1	120402105327	power_w	2281
1	120402105332	power_w	2290
1	120402105337	power_w	2281
1	120402105342	power_w	2289
1	120402105347	power_w	2282
1	120402105352	power_w	2289
1	120402105357	power_w	2281
1	120402105402	power_w	2289
1	120402105407	power_w	2281
1	120402105412	power_w	2289
1	120402105417	power_w	2282
1	120402105422	power_w	2289
1	120402105427	power_w	2282
1	120402105432	power_w	2289
1	120402105437	power_w	2281
1	120402105442	power_w	2290
1	120402105447	power_w	2281
1	120402105452	power_w	2290
1	120402105457	power_w	2282
1	120402105502	power_w	2287
1	120402105507	power_w	2281

```

1      120402105512 power_w  2290
1      120402105517 power_w  2281
1      120402105522 power_w  2289
1      120402105527 power_w  2282
1      120402105532 power_w  2290
1      120402105537 power_w  2281
1      120402105542 power_w  2290
1      120402105547 power_w  2281
1      120402105552 power_w  2290
1      120402105557 power_w  2281
1      120402105602 power_w  2289
1      120402105607 power_w  2282
1      120402105612 power_w  2289
1      120402105617 power_w  2281
1      120402105622 power_w  2289
1      120402105627 power_w  2281
1      120402105632 power_w  2290

```

次の表は、**stat_name** 属性に対して表示される値に適用可能な値を示しています。

表 84. *stat_name* フィールドの値

値	説明
power_w	消費電力 (ワット数) を表示します。
temp_c	周辺温度 (摂氏) を表示します。
temp_f	周辺温度 (華氏) を表示します。

lssasfabric

lssasfabric コマンドは、ノードから認識されるキャニスター、およびこれらのキャニスターの順序を表示するために使用します。

構文

```

▶▶ lssasfabric [-filtervalue attribute_value] [-nohdr] [-delim delimiter]
▶
  [-filtervalue?]

```

パラメーター

-filtervalue *attribute=value*

(オプション) 1 つ以上のフィルターのリストを指定します。フィルター属性値に一致する値をもつオブジェクトのみが表示されます。

注: 一部のフィルターでは、コマンドの入力時にワイルドカードを使用できます。ワイルドカードの使用について、以下の規則が適用されます。

- ワイルドカード文字はアスタリスク (*) です。
- コマンドには最大 1 つのワイルドカードを含めることができます。
- ワイルドカードを使用する場合は、次のように、フィルター項目を二重引用符 (") で囲みます。

```
lssasfabric -filtervalue status
```

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

-filtervalue?

(オプション) **-filtervalue** パラメーターの有効なフィルター属性を表示します。

- enclosure_id
- canister_id
- canister_port_id
- control_enclosure_id
- node_canister_id
- node_canister_port_id
- position
- IO_group_id
- IO_group_name
- node_id
- node_name

説明

このコマンドは、ノードから認識されるキャニスター、およびこれらのキャニスターの順序を表示するために使用します。次の表は、表示される可能性のある出力について説明しています。

表 85. **lsasfabric** の出力

属性	説明
enclosure_id	より線が接続される先のエンクロージャーの ID を示します。
canister_id	より線が接続される先の、エンクロージャー内のキャニスターを示します。
canister_port_id	より線が接続される先のキャニスター・ポートを示します。
control_enclosure_id	より線が接続される元のエンクロージャーの ID を示します。 ノードがキャニスターまたはエンクロージャーの内部にない場合、このフィールドはブランクです。
node_canister_id	より線が接続される元のキャニスターの ID を示します。 ノードがキャニスターまたはエンクロージャーの内部にない場合、このフィールドはブランクです。

表 85. lssasfabric の出力 (続き)

属性	説明
node_canister_port_id	より線が出るノード・キャニスター・ポートを示します。これは、チェーン ID と同じでなければなりません。
position	より線またはチェーン内の位置を示します。
IO_group_id	ストランドが属する入出力グループを示します。これは、エンクロージャー入出力グループと同じでなければなりません。
IO_group_name	ストランドが属する入出力グループを示します。これは、エンクロージャー入出力グループと同じでなければなりません。
node_id	より線が接続される元のノード ID を示します。これは、node_canister と同じ物理オブジェクトです。
node_name	ストランド接続される元のノードの名前。これは、node_canister と同じ物理オブジェクトです。

3 つのエンクロージャーを使用する呼び出し例

エンクロージャー 1 はコントロール・エンクロージャーです。エンクロージャー 2 は、キャニスター・ポート 1 をコネクタとして使用し、チェーン 1 (ノード・キャニスター・ポート 1) にあります。エンクロージャー 3 は、キャニスター・ポート 2 をコネクタとして使用し、チェーン 2 (ノード・キャニスター・ポート 2) にあります。

lssasfabric

注: 本書では、次の出力は 2 つの部分に分割されています。これは例示のためであり、このコマンドを実行するとき出力が 2 つの部分で表示されることはありません。

結果出力の最初の部分は次のとおりです。

enclosure_id	canister_id	canister_port_id	control_enclosure_id	node_canister_id
1	1	1	1	1
1	2	1	1	2
2	1	1	1	1
2	2	1	1	2
3	1	2	1	1
3	2	2	1	2

結果出力の 2 番目の部分は次のとおりです。

node_canister_port_id	position	IO_group_id	IO_group_name	node_id	node_name
2	0	0	io_grp0	1	node1
2	0	0	io_grp0	2	node2
1	1	0	io_grp0	1	node1
1	1	0	io_grp0	2	node2
2	1	0	io_grp0	1	node1
2	1	0	io_grp0	2	node2

2 つのエンクロージャーを指定する呼び出し例

この例では、ノードのセットに正しく接続された拡張エンクロージャーのペアに対してこのコマンドを使用した場合の出力を示しています。

lssasfabric

結果出力:

enclosure_id	canister_id	canister_port_id	control_enclosure_id	node_canister_id	node_canister_port_id	position	IO_group_id	IO_group_name	node_id	node_name
1	1	1		1	1	0	0	io_grp0	1	node1
2	1	1		2	1	0	0	io_grp0	1	node1

1	2	1		1	1	0	io_grp0	2	node2
2	2	1		2	1	0	io_grp0	2	node2

[edit]

resetleds

resetleds コマンドは、ノード・バッテリー LED を含め、システム内のすべての LED (発光ダイオード) を同時にオフにするために使用します。

構文

▶—resetleds—◀

パラメーター

なし。

説明

resetleds コマンドは、ノード・バッテリー LED を含め、システム内のすべての LED を同時にオフに切り替えます。これにより、いずれの識別 LED がオンになっても、それが確実にシステム内でオンになる唯一の LED となります。このコマンドは、通信可能なシステム (つまり、オンラインであるか、サポートされているタイプである) 上の LED にのみ作用します。オブジェクトがオフラインである場合、またはエンクロージャーがサポートされていないタイプである場合、このコマンドは失敗します。このコマンドは、次の LED には影響を与えません。

- 独立して制御されるオブジェクト上の LED
- オフライン・オブジェクト上の LED
- ハードウェアのみの制御機構を持つ LED

呼び出し例

resetleds

結果出力

No feedback

triggerenclosuredump

triggerenclosuredump コマンドは、1 つ以上の指定されたエンクロージャーがデータをダンプすることを強制するために使用します。

構文

▶—triggerenclosuredump—
└─port—port_id—iogrp—iogrp_id_or_name—
└─enclosure—enclosure_id—◀

注:

1. オプション・パラメーター (**-port** または **-enclosure**) のどちらか一方のみを使用します。
2. **-port** が指定される場合、**-iogrp** も指定する必要があります。
3. **-iogrp** が指定される場合、**-port** も指定する必要があります。

パラメーター

-port*port_id*

(オプション) システムが正しく配線されている場合、この値は、ダンプ対象のエンクロージャーを持つチェーンの ID と等しくなります。システムの配線が正しく行われていない場合、どちらかのノード・キャニスターのポート *port_id* に接続されているすべてのエンクロージャーがダンプされます。

-iogrp*iogrp_id_or_name*

(オプション) コントロール・エンクロージャーが属する入出力グループの ID または名前。

-enclosure*enclosure_id*

(オプション) ダンプするエンクロージャーの ID。

説明

重要: いずれかのオプション・パラメーターが指定されている必要があります。

このコマンドは、1 つ以上の指定されたエンクロージャー内のキャニスターがデータをダンプすることを要求します。ダンプされたデータはその後収集され、エンクロージャーに接続されているノード上の `/dumps/enclosure` に移動されます。正常にダンプされたキャニスターごとに 1 つのファイルがあります。これらのファイルは、別々のノードに置かれる場合があります。ダンプは、ダンプ・データを解釈するためのツールを持っている製品サポート担当者に情報を提供します。ファイルをシステムからコピーするには、**cpdumps** コマンドを使用してください。このコマンドは、エンクロージャーへのアクセスを中断しません。システムでは、ディレクトリー内の `enclosure statesave` の数が、ノード当たり 20 に制限されます。

iogrp 2 内のコントロール・エンクロージャーのポート **1** に接続されているすべてのエンクロージャーからのエンクロージャー・ダンプをトリガーする場合は、次のとおりです。

```
triggerenclosuredump -port 1 -iogrp 2
```

結果出力:

The data is dumped to the `/dumps/enclosure` directory if command is successful.

エンクロージャー 5 からのエンクロージャー・ダンプをトリガーする場合は、次のとおりです

```
triggerenclosuredump -enclosure 5
```

結果出力:

The data is dumped to the `/dumps/enclosure` directory if command is successful.

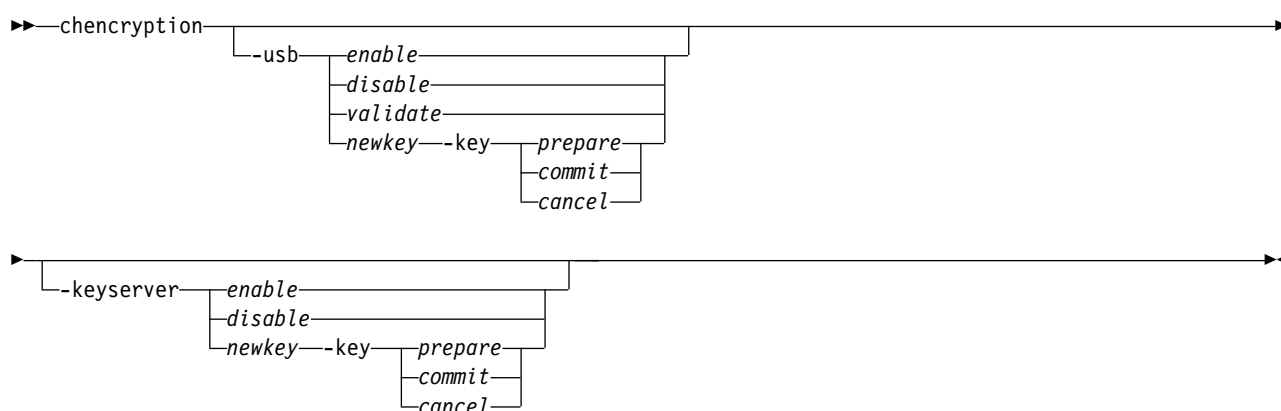
第 13 章 暗号化コマンド

暗号化コマンドおよびセキュリティー・コマンドは、システム暗号化機能の詳細を作成、変更、またはリストするために使用します。

chencryption

chencryption コマンドは、システムの暗号化状態を管理するために使用します。

構文



パラメーター

-usb enable | disable | validate | newkey

(**-keyserver** を指定しない場合は必須) USB を有効にするか (または無効にするか)、または暗号鍵を検証するかを指定します。新しい暗号化鍵を作成することもできます。この暗号化鍵も、システムが暗号化鍵を忘れた場合の使用に備えて USB フラッシュ・ドライブに格納されます。

-usb enable

システム上で暗号化機能を有効にします。次に、**-usb newkey** を指定して新しい鍵を作成します。このコマンドは、システムに暗号化ハードウェアと暗号化ライセンスがある場合 (例えば、**status** の **lsencryption** 値が **licensed** に設定されている場合) に使用します。

-usb disable

システムの暗号化機能を無効にします。暗号鍵が準備されていない場合、この操作は完了し、それ以上のアクションは必要ありません。暗号化鍵が準備されているか、暗号化されたオブジェクトが存在する場合には、このコマンドを使用しないでください。

要確認: これにより、すべての暗号鍵 (USB フラッシュ・ドライブにない) がシステムから除去されます。

-usb validate

USB フラッシュ・ドライブ上に暗号鍵が存在するか検査し、その鍵がシステム暗号鍵に一致するか確認します。このコマンドは、暗号化が有効であり暗号鍵が存在する場合 (例えば、**usb_rekey** の **lsencryption** 値が **no** に設定されている場合) に使用します。

-usb newkey

システムに接続した USB フラッシュ・ドライブ上に新しい暗号鍵を生成します。このコマンドは、鍵素材ストアとして使用できる USB フラッシュ・ドライブの最小数が、システムに接続されている場合 (**lsportusb** でそのように報告される場合) にのみ使用します。このパラメーターを指定するときは、**-key** オプションも指定する必要があります。

-keyserver enable | disable | newkey

(**-usb** を指定しない場合は必須) 鍵サーバーによって管理される暗号鍵が関与する暗号化タスクを指定します。

-keyserver enable

システム上で暗号化機能を有効にします。このコマンドは、システムに暗号化ハードウェアと暗号化ライセンスがある場合 (例えば、**keyserver_status** の **lsencryption** 値が **licensed** に設定されている場合) に使用します。

-keyserver disable

システムの暗号化機能を無効にします。暗号鍵が準備されていない場合、この操作は完了し、それ以上のアクションは必要ありません。暗号化鍵が準備されているか、暗号化されたオブジェクトが存在する場合には、このコマンドを使用しないでください。

-keyserver newkey

システムに接続した 1 次鍵サーバー上に新しい暗号鍵を生成します。このパラメーターを指定する場合は、**-key** も指定する必要があります。

-key prepare | commit | cancel

(オプション) **-usb newkey** または **-keyserver newkey** が指定された場合に、新規暗号鍵や置換 (鍵再設定) 暗号鍵の作成を管理します。以下の 3 つの段階があります。

-key prepare

システム暗号鍵を生成し、それらの鍵をシステムに接続されたすべての USB フラッシュ・ドライブまたは鍵サーバーに書き込みます。アクティブな暗号鍵素材が存在する場合は、少なくとも 1 つの USB フラッシュ・ドライブまたは鍵サーバーに現行鍵素材があることを確認してください。このコマンドは、**usb_rekey** または **keyserver_rekey** の **lsencryption** 値が **no** または **no_key** に設定されている場合にのみ使用します。

-key commit

準備された鍵を現行鍵としてコミットします。このコマンドは、**usb_rekey** または **keyserver_rekey** の **lsencryption** 値が **prepared** に設定されており、USB 暗号鍵の数が少なくとも必要な最小数である場合に使用します。

-key cancel

指定された鍵変更をキャンセルします。このコマンドは、**usb_rekey** または **keyserver_rekey** の **lsencryption** 値が **prepared** に設定されている場合に使用します。

説明

このコマンドは、システムの暗号化状態を管理するために使用します。 **-usb** または **-keyserver** のいずれかを指定する必要があります。

このコマンドを使用すると、USB キー暗号化または鍵サーバー暗号化をオンまたはオフにすることができます (ただし、暗号化されたオブジェクトがある場合は、暗号化を無効にすることはできません)。次の 4 つのタイプがあります。

- **enable**。暗号化を有効にします。
- **disable**。暗号化を無効にします。

- **validate**。暗号化を検証します。

注: **validate** オプションは、鍵サーバー暗号化に適用されません。

- **newkey**。暗号化用に新しいキーを指定します。

また、外部 USB キーまたは鍵サーバー鍵素材の鍵再設定を実行することもできます。これは、次の 3 段階に分かれています。

- **prepare**。新しい鍵を生成し、適用時に暗号鍵を変更するようにシステムをセットアップします。
- **commit**。新しい鍵を適用 (および鍵素材をコピー) します。
- **cancel**。**prepare** 時に実行された鍵のセットアップをロールバックし、鍵再設定要求を取り消します。

import モードのクラウド・アカウントの一部である鍵プロバイダーに対して、有効化、無効化、または鍵再設定の操作を実行することはできません。

USB フラッシュ・ドライブ暗号化と鍵サーバー暗号化を同じシステム上で並行して使用できます。ただし、これらの暗号化方式を個別に構成および管理する必要があります。

呼び出し例

```
chencryption -usb enable
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

```
chencryption -usb newkey -key prepare
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

```
chencryption -usb newkey -key commit
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

```
chencryption -keyserver enable
```

結果出力:

```
chencryption -keyserver newkey -key prepare
```

呼び出し例

```
chencryption -keyserver newkey -key commit
```

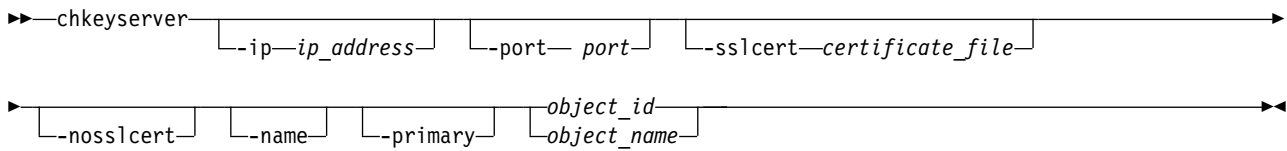
結果出力:

No feedback

chkeyserver

chkeyserver コマンドは、鍵サーバー・オブジェクトの属性を変更するために使用します。

構文



パラメーター

-ip *ip_address*

(オプション) 鍵サーバーの IP アドレスを指定します。値は、標準のインターネット・プロトコル・バージョン 4 (IPv4) アドレスまたはインターネット・プロトコル・バージョン 6 (IPv6) アドレスの形式でなければなりません。

-port *port*

(オプション) 鍵サーバーの TCP/IP ポートを指定します。この値は 1 から 65535 までの数値でなければなりません。デフォルト値は、現在有効なタイプの鍵サーバーで使用されるデフォルトのポートと同じです。

--sslcert *certificate_file*

(オプション) 鍵サーバーの自己署名証明書を指定します。この値は、ファイル・パス・ストリングでなければなりません。

--nsslcert

(オプション) 鍵サーバーの自己署名証明書の除去を指定します。

-name

(オプション) 鍵サーバー・オブジェクト名を指定します。この値は、英数字ストリングでなければなりません。

-primary

(オプション) 1 次鍵サーバーを指定します。

object_id | *object_name*

(必須) 変更するオブジェクトの名前または ID を指定します。

説明

このコマンドは、鍵サーバー・オブジェクトの属性を変更します。

1 次鍵サーバーが構成されている場合、鍵再設定操作を実行する前に、その鍵サーバーを定義する必要があります。1 次オブジェクト (サーバーなど) は、定義された 1 次サーバーが存在していれば、いつでも構成することができます。定義済みの 1 次鍵サーバーがない場合、鍵再設定操作は失敗します。

呼び出し例

```
chkeyserver -primary varyd2
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

```
chkeyserver -name zlatibr4
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

```
chkeyserver -sslcert /tmp/yourcert.pem 0
```

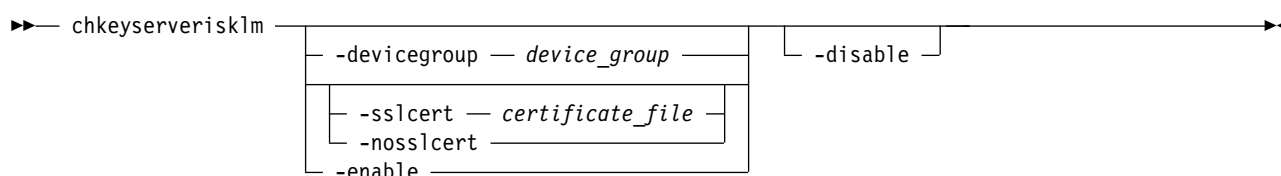
結果出力:

No feedback

chkeyserverisklm

chkeyserverisklm コマンドは、システム全体の IBM Security Key Lifecycle Manager 鍵サーバー構成を変更するのに使用します。

構文



パラメーター

-devicegroup *device_group*

(オプション) システムが鍵サーバーで使用する特定のデバイス・グループを指定します。この値は、長さが 16 文字までの英数字ストリングでなければなりません。です。

注: 指定されるデバイス名は (数値ではなく) 文字で始まる必要があり、下線を含んではなりません。

-sslcert *certificate_file*

(オプション) 鍵サーバーの認証局 (CA) 証明書を指定します。このパラメーターは、**-nossllcert** と一緒に使用することはできません。この値は、base64 エンコードされた PEM 形式で指定する必要があります。

-nossllcert

(オプション) 鍵サーバーの CA 証明書が削除されることを指定します。このパラメーターは、**-sslcert** と一緒に使用することはできません。

-enable

(オプション) 指定の鍵サーバー・タイプを有効にします。

-disable

(オプション) 指定の鍵サーバー・タイプを無効にします。

重要: 他のパラメーターと一緒に **-disable** を指定しないでください。

説明

このコマンドは、システム全体の IBM Security Key Lifecycle Manager 鍵サーバー構成を変更します。

呼び出し例

```
chkeyserverisklm -devicegroup JVAR_IBRA -sslcert /dumps/CA_certificate.pem -enable
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

```
chkeyserverisklm -nosslcert
```

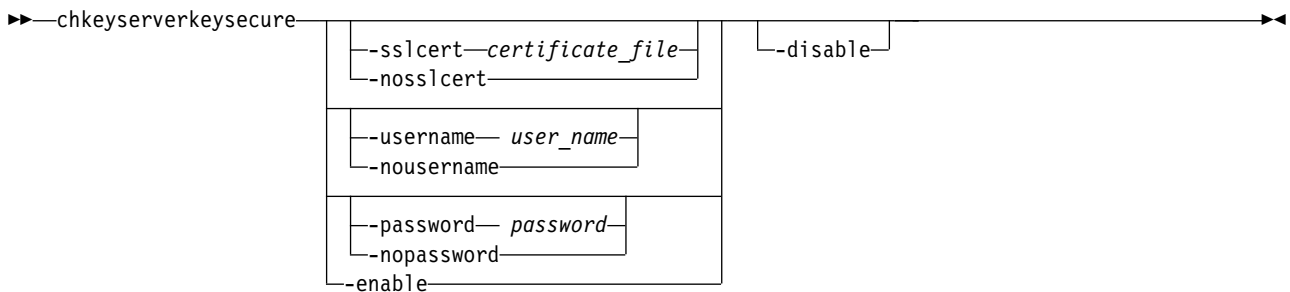
結果出力:

No feedback

chkeyserverkeysecure

chkeyserverkeysecure コマンドは、システム全体の Gemalto SafeNet KeySecure (KeySecure) 鍵サーバー構成を変更するために使用します。

構文



パラメーター

-sslcert *certificate_file*

(オプション) 鍵サーバーの証明書の署名に使用された CA 証明書を指定します。

-nosslcert

(オプション) 既存の CA 証明書を削除します。

-username *user_name*

(オプション) KeySecure による認証に使用するユーザー名を指定します。この値は、最大 64 文字の英数字ストリングでなければなりません。

-nousername

(オプション) KeySecure による認証に使用するユーザー名を消去します。

-password *password*

(オプション) KeySecure による認証に使用するパスワードを指定します。この値は、最大 64 文字の英数字ストリングでなければなりません。

-nopassword

(オプション) KeySecure による認証に使用するパスワードを消去します。

-enable

(オプション) KeySecure 鍵サーバー・タイプを使用可能にします。

-disable

(オプション) KeySecure 鍵サーバー・タイプを使用不可にします。

説明

このコマンドは、KeySecure 鍵サーバー構成を変更します。

このコマンドを使用する場合は、以下の項目について留意してください。

- パラメーター **-sslcert** と **-nossllcert** を同時に指定することはできません。
- パラメーター **-username** と **-nousername** を同時に指定することはできません。
- パラメーター **-password** と **-nopassword** を同時に指定することはできません。
- パラメーター **-sslcert**、**-username**、および **-password** は、状況が **disabled** (または **enabled**) の場合に設定することができます。
- パラメーター **-disable** は、他のどのパラメーターとも同時に指定することはできません。

呼び出し例

```
chkeyserverkeysecure -sslcert /tmp/keysecureCA.pem -enable
```

```
chkeyserverkeysecure -enable
```

```
chkeyserverkeysecure -sslcert /dumps/invalid_certificate.pem  
CMMVC8794E 無効な証明書ファイルです。
```

```
chkeyserverkeysecure -nossllcert
```

```
chkeyserverkeysecure -enable  
CMMVC9128E Cannot enable key server type because it would exceed the permitted  
number of enabled key server types.
```

```
chkeyserverkeysecure -disable  
CMMVC9061E 鍵サーバー・タイプは、このタイプの鍵サーバー・オブジェクトが存在するため、使用不可にできません。
```

```
chkeyserverkeysecure -username cryptoadmin -password ail4rthi45G1
```

```
chkeyserverkeysecure -nousername -nopassword
```

lsencryption

lsencryption コマンドを使用して、システムの暗号化情報を表示します。

構文

```
▶▶—lsencryption—┐┌_nohdr┐┌_delim— delimiter—▶▶
```

パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) 詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合

は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

説明

このコマンドを使用して、システムの暗号化状態に関連した出力を表示します。

この表は、表示される可能性のある出力を示しています。

表 86. **lsencryption** の出力

属性	値
status	システム USB 暗号化状況を示します。 <ul style="list-style-type: none"> not_supported は、システムにはサポートされる暗号化機能がないことを示します。 not_licensed は、システムは USB 暗号化をサポートしているが、一部のライセンスがインストールされていないことを示します。 licensed は、システムにはすべての暗号化有効ハードウェア用のライセンスがインストール済みであることを示します。 enabled は、USB フラッシュ・ドライブを使用したシステムの暗号化が機能しており、暗号化されたストレージを作成する準備ができていることを示します。
error_sequence_number	暗号化に影響を与える問題のイベント・ログ・シーケンス番号を示します。問題がない場合はブランクです。
usb_rekey	USB (Universal Serial Bus) 鍵再設定プロセスの状態を示します。 <ul style="list-style-type: none"> no は、進行中の鍵再設定プロセスはないが、鍵が存在することを示します。 no_key は、鍵再設定プロセスがなく、鍵が存在しないことを示します。 prepared は、鍵再設定プロセスがアクティブで、システムは新しい鍵を準備済みであり、chencryption -usb newkey -key commit コマンドが発行されるのを待っていることを示します。 committing は、コミットが進行中であることを示します。
usb_key_copies	準備済み鍵が書き込まれた USB デバイスの数を示します。
usb_key_filename	現行の暗号鍵が入っているファイルの名前を示します。
usb_rekey_filename	現行の準備済み暗号鍵が入っているファイルの名前を示します。
keyserver_status	鍵サーバー暗号化の暗号化状況を示します。値は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none"> not_supported は、システムにはサポートされる暗号化機能がないことを示します。 not_licensed は、システムは鍵サーバー暗号化をサポートしているが、一部のライセンスがインストールされていないことを示します。 licensed は、システムにはすべての暗号化有効ハードウェア用のライセンスがインストール済みであることを示します。 enabled は、鍵サーバーを使用したシステムの暗号化が機能しており、暗号化されたストレージを作成する準備ができていることを示しています。
keyserver_rekey	鍵サーバーの鍵再設定プロセスの状態を示します。値は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none"> no は、進行中の鍵再設定プロセスはないが、鍵が存在することを示します。 no_key は、鍵再設定プロセスがなく、鍵が存在しないことを示します。 prepared は、鍵再設定プロセスがアクティブで、システムは新しい鍵を準備済みであり、chencryption -keyserver newkey -key commit コマンドが発行されるのを待っていることを示します。 committing は、コミットが進行中であることを示します。
keyserver_pmk_uid	鍵サーバーの UID を示します。
keyserver_rekey_pmk_uid	鍵サーバーの UID (鍵再設定プロセス後) を示します。

鍵再設定なしの暗号化されたシステムの呼び出しの例

```
lsencryption
```

結果出力:

```
status enabled
error_sequence_number
usb_rekey no
usb_key_copies 0
usb_key_filename
usb_rekey_filename
keyserver_status disabled
keyserver_rekey no_key
keyserver_pmk_uid
keyserver_rekey_pmk_uid
```

鍵再設定時の暗号化されたシステムの呼び出しの例

```
lsencryption
```

結果出力:

```
status enabled
error_sequence_number
usb_rekey prepared
usb_key_copies 3
usb_key_filename
usb_rekey_filename encryptionkey_0000020061800028_0010030C00000007_Cluster_9.19.88.231
keyserver_status enabled
keyserver_rekey prepared
keyserver_pmk_uid
keyserver_rekey_pmk_uid KEY-1b9dcbe7-8b1c-401d-9bc2-1791534689fc
```

鍵再設定完了後の暗号化されたシステムの呼び出しの例

```
lsencryption
```

結果出力:

```
status enabled
error_sequence_number
usb_rekey no
usb_key_copies 3
usb_key_filename encryptionkey_0000020061800028_0010030C00000007_Cluster_9.19.88.231
usb_rekey_filename
keyserver_status enabled
keyserver_rekey committing
keyserver_pmk_uid
keyserver_rekey_pmk_uid KEY-1a9hlfd8-8b1c-401d-9xy4-2948374653fc
```

lskeyserver

lskeyserver コマンドは、システムから使用可能な鍵サーバーを表示するために使用します。

構文

```
▶▶ lskeyserver -nohdr -delim delimiter -object_id object_id -object_name object_name ▶▶
```

パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

object_id | object_name

(オプション) 詳細を表示するオブジェクトの名前または ID を指定します。

説明

このコマンドは、システムから使用可能なすべての鍵サーバーを表示します。

この表は、出力ビュー・データとして表示される可能性のある属性値を示しています。

表 87. ~lskeyserver の出力

属性	説明
id	鍵サーバー ID を示します。
name	鍵サーバー名を示します。
status	鍵サーバーの状況タイプを示します。値は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none">• online• degraded• offline
err_seq_num	鍵サーバーに影響を与える最高優先順位の問題のイベント・ログ・シーケンス番号を示します。
IP_address	鍵サーバーのインターネット・プロトコル (IP) アドレスを示します。
port	鍵サーバーの TCP/IP ポートを示します。
type	鍵サーバーのタイプを示します。
primary	サーバーが 1 次サーバーであるかどうかを示します。
cert_set	この鍵サーバー・オブジェクトの証明書が存在するかどうかを示します。
certificate	SSL 証明書について人間が読める形式の説明を示します。証明書がない場合、値は 0 fields となります。

呼び出し例

lskeyserver

結果出力:

id	name	status	IP_address	port	type	primary	cert_set
0	isklm_primary	online	10.0.1.54	8709	isklm	yes	yes
1	isklm_backup	online	10.0.1.55	8709	isklm	no	yes
2	keyserver2	offline	0:0:0:0:ffff:a00:138	1234	isklm	no	no
3	keyserver3	offline	0:0:0:0:ffff:a00:139	1234	isklm	no	no

呼び出し例

```
lskeyserver 0
```

結果出力:

```
id 0
name keyserver0
status online
err_seq_num
IP_address 10.0.1.54
port 8709
type isklm
primary yes
certificate 0 fields
```

lskeyserverisklm

lskeyserverisklm コマンドは、システム全体の IBM Security Key Lifecycle Manager 鍵サーバー構成を表示するのに使用します。

構文

```
▶▶ lskeyserverisklm [-nohdr] [-delim delimiter]
```

パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim *delimiter*

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

説明

このコマンドは、システム全体の IBM Security Key Lifecycle Manager 鍵サーバー構成を表示します。

この表は、出力ビュー・データとして表示される可能性のある属性値を示しています。

表 88. *lskeyserverisklm* の出力

属性	説明
status	鍵サーバーの状況タイプを示します。値は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none"> disabled enabled_inactive prepared enabled_active
device_group	デバイス・グループを示します。この値は、16 文字の英数字ストリングです。
certificate	システムで生成されたサーバー SSL 証明書を、人間が読める形式で説明します。

呼び出し例

`lskeyserverisklm`

詳細な結果出力

```
status enabled_active
device_group VARDY_SYSTEM
certificate 58 fields
データ:
  Version: 3 (0x2)
  Serial Number: 1431938814 (0x5559a6fe)
  Signature Algorithm: sha256WithRSAEncryption
  Issuer: C=GB, L=Hursley, O=IBM, OU=SSG, CN=2145/emailAddress=support@ibm.com
  Validity
    Not Before: May 18 08:46:54 2015 GMT
    Not After : May 14 08:46:54 2030 GMT
  Subject: C=GB, L=Hursley, O=IBM, OU=SSG, CN=2145/emailAddress=support@ibm.com
  Subject Public Key Info:
    Public Key Algorithm: rsaEncryption
    Public-Key: (2048 bit)
    Modulus:
      00:de:1c:70:c2:91:87:3c:6a:92:91:f7:d9:a3:5b:
      05:e6:91:f1:87:c1:25:38:61:ad:4d:d9:26:19:7b:
      9e:61:a5:fd:b1:d1:eb:d1:e4:a8:78:21:75:58:80:
      4a:5c:dd:5e:6c:8b:1b:de:57:f9:d5:1f:71:92:3e:
      78:d5:a4:75:1e:11:b2:62:18:52:0f:4d:32:a8:fd:
      2b:16:4f:42:d1:d6:70:af:86:eb:fe:a1:ab:bc:66:
      8a:44:bc:e0:36:53:77:96:2f:74:7d:95:33:79:c2:
      59:5e:e1:43:50:da:43:25:c4:5d:3a:ac:d7:82:ad:
      34:d5:ba:4c:52:4a:c0:81:3a:ad:e8:33:fe:4f:be:
      e8:47:fa:5b:1f:dd:d8:9e:3b:44:a6:b6:b9:43:d2:
      d4:45:8e:cb:5b:bb:10:5b:c9:30:68:2c:30:b6:e4:
      ea:59:6d:a2:37:a7:13:77:28:1d:13:68:58:7b:dd:
      90:d6:a8:81:7b:79:9f:1e:e4:a7:67:1b:7b:c5:b4:
      90:dc:6b:d4:1f:7e:e9:e3:7b:ac:26:59:11:f1:99:
      34:f0:6a:50:41:76:ad:a3:30:74:8f:8f:f5:ed:1e:
      21:77:ff:51:90:1b:83:fb:04:f0:62:3d:71:17:a5:
      ab:44:e8:bc:b0:82:0d:af:af:ae:68:5a:cf:e3:c8:
      a9:53
    Exponent: 65537 (0x10001)
  X509v3 extensions:
    X509v3 Basic Constraints:
      CA:FALSE
    Netscape Comment:
      OpenSSL Generated Certificate
    X509v3 Subject Key Identifier:
      87:66:33:16:61:7A:8E:CA:B4:BA:78:7B:56:56:8A:9D:C5:96:80:76
    X509v3 Authority Key Identifier:
      keyid:87:66:33:16:61:7A:8E:CA:B4:BA:78:7B:56:56:8A:9D:C5:96:80:76
```

```
Signature Algorithm: sha256WithRSAEncryption
56:b1:5d:59:11:ae:7b:6e:29:cc:1f:a8:75:77:d2:65:d6:88:
75:8e:b9:cd:d6:71:ac:7e:89:8c:65:68:36:a8:28:97:88:36:
42:da:a4:58:9b:c6:ce:c1:56:c9:0e:c5:ce:e7:01:74:d0:66:
d0:4d:d3:0f:84:53:f6:e5:89:8e:44:6d:70:13:45:9c:21:91:
50:f4:b0:b7:cc:cb:18:e8:d7:b3:38:b4:f5:5d:36:51:8c:7e:
52:d4:24:0f:1f:2e:0a:b4:b6:9b:cb:23:43:6c:16:a2:a5:de:
84:8a:0d:28:3c:d9:3d:5d:a4:52:44:28:90:98:a6:26:a9:c9:
87:6c:27:3f:ef:09:5f:9d:0b:40:8d:07:64:ee:33:d9:40:47:
98:02:10:58:2b:54:33:d9:37:69:d4:13:e6:0d:ec:46:26:b1:
c1:c5:15:7c:8d:89:26:f7:95:d9:2f:d9:33:8c:f0:1a:dc:08:
19:eb:18:16:51:30:a3:c0:ee:be:86:7d:3d:91:61:d5:99:bf:
5e:19:b9:89:72:e1:4c:ea:5e:2b:90:ce:ce:75:83:e0:c9:14:
83:21:21:e0:f8:28:94:90:71:e6:13:ca:97:8c:e3:58:b9:0c:
62:03:e5:1c:1b:6c:dd:c3:60:48:d4:78:24:8e:22:34:78:32:
fe:45:ee:36
```

```
-----BEGIN CERTIFICATE-----
MIIDzTCCArWgAwIBAgIEVmm/jANBgkqhkiG9w0BAQsFADBgMQswCQYDVQGEwJH
QjEQMA4GA1UEBwwHSHVyc2xleTEMMMAoGA1UECgwDSUJNMWwCgYDVQQLDANTU0cx
DTALBgNVBAMBDIxNDUxHjAcBgkqhkiG9w0BCQEWDD3N1cHBvcnRAaWJtLmNvbTAe
Fw0xNTA1MTgwODQ2NTRaFw0zMDA1MTQwODQ2NTRaMGoxCzAJBgNVBAYTAkdCMRAw
DgYDVQQHDAdIdJzbGV5M0wCgYDVQQKDANJQk0xDDAKBgNVBAsMA1NTRzENMAAG
A1UEAwEMjE0NTEeMBwGCsqGS1b3DQEQJARYPc3VwcG9ydEBpYm0uY29tMIIBIjAN
BgkqhkiG9w0BAQEFAAOCAQ8AMIIBCgKCAQEA3hxwwpGHPGqSkffZo1sF5pHxh8E1
OGGtTdkmGXueYaX9sdHr0eSoeCF1WIBKXN1ebIsb31f51R9xkj541aR1HhGyYhhS
D00yqP0rFk9C0dZwr4br/qGrvGaKRLzgN1N31i90fZUzecJZXuFDUNpDJcRd0qzX
gq001bpMukrAgTqt6DP+T77oR/pbH93YnjtEpra5Q9LURY7LW7sQW8kwaCwwtuTq
WW2iN6cTdygdE2hYe92Q1qiBe3mfHuSnZxt7xbSQ3GvUH37p43usJ1kR8Zk08GpQ
QXatozB0j4/17R4hd/9RkBuD+wTwYj1xF6WrR0i8sIINr6+uaFrP48ipUwIDAQAB
o3sweTAJBgNVHRMEAjAAMCwGCWCSAGG+EIBDQqFh1PcGVuU1NMIEd1bmVyYXR1
ZCBBDZXJ0aWZpY2F0ZAdBgNVHQ4EFgQUh2YzFmF6jsq0unh7V1aKncWWgHYwHwYD
VR0jBBgwFoAUh2YzFmF6jsq0unh7V1aKncWWgHYwDQYJKoZIhvcNAQELBQADggEB
AFaxXVkrRntuKcwfqHV30mXWiHW0uc3Wcax+iYx1aDaoKJeInkLapFibxs7BVsk0
xc7nAXTQZtBN0w+EU/bl1Y5EbXATRZwhkVD0sLfMyxjo17M4tPVDN1GMf1LUJA8f
Lgq0tpvLI0NsFqK13oSKDSg82T1dpFJEKJCYpiapyYdsJz/vCV+dC0CNB2TuM91A
R5gCEfgrVDPZn2nUE+YN7EYmscHFFXyNiSb31dkv2TOM8BrcCBnrGBZRMKPA7r6G
ft2RYdwZv14ZuY1y4UzqXiuQzs51g+DJFIMhIeD4KJSQceYTypeM41i5DGID5Rwb
bN3DYEjUeCSOIjR4Mv5F7jY=
-----END CERTIFICATE-----
```

lskeyserverkeysecure

lskeyserverkeysecure コマンドは、システム全体の Gemalto SafeNet KeySecure (KeySecure) 鍵サーバー構成を表示するために使用します。

構文

```
▶▶ lskeyserverkeysecure [-nohdr] [-delim delimiter] ▶▶
```

パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

説明

この表は、表示される可能性のある出力を示しています。

表 89. **lskeyserverkeysecure** の出力

属性	説明
status	この鍵サーバー・タイプの状況を表示します。可能な値は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none">disabledenabled_inactivepreparedenabled_active
username_set	この鍵サーバー・タイプにユーザー名が設定されているかどうかを表示します。値は yes または no です。
password_set	この鍵サーバー・タイプにパスワードが設定されているかどうかを表示します。値は yes または no です。
certificate	(openssl x509 -text によって生成された) サーバー SSL 証明書全体の説明を、人間が読める形式で表示します。証明書が存在しない場合、この値はブランクです。

呼び出し例

lskeyserverkeysecure

結果出力:

```
status enabled_active
username_set no
password_set no
certificate 75 fields
  データ:
    Version: 3 (0x2)
    Serial Number: 0 (0x0)
    Signature Algorithm: sha256WithRSAEncryption
    Issuer: C=GB, ST=Hursley, L=Hursley, O=IBM, OU=SSG, CN=pokeymon/emailAddress=support
    Validity
      Not Before: Feb  8 16:09:57 2018 GMT
      Not After : Feb  9 16:09:57 2019 GMT
    Subject: C=GB, ST=Hursley, L=Hursley, O=IBM, OU=SSG, CN=pokeymon/emailAddress=support
    Subject Public Key Info:
      Public Key Algorithm: rsaEncryption
      Public-Key: (2048 bit)
      Modulus:
        00:ae:0f:48:41:02:e4:b0:eb:05:35:8e:f3:f4:b4:
        09:e5:45:40:08:b7:7d:53:ac:f6:e9:f7:31:bb:0a:
        c3:18:dc:39:9c:5e:bf:46:90:28:45:27:57:33:15:
        ef:8f:9e:5c:df:7b:1e:1f:e4:69:6d:bf:98:7b:3c:
        3f:4f:6b:fb:d4:6a:e0:2c:d9:b0:11:cc:ad:95:8a:
        79:ee:b4:8f:fe:eb:76:47:65:fb:01:38:d7:ad:1d:
```



```

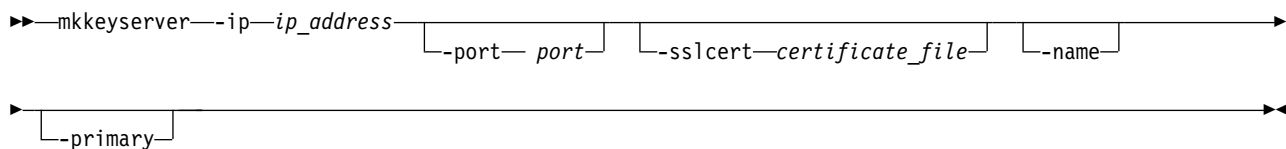
b5:86:ec:b8:6d:84:a4:e0:41:cf:af:0e:7a:fa:2e:
a0:70:30:1c:2d:11:fa:b5:fe:79:60:e5:b8:e4:11:
0c:67:13:c5:50:70:c3:24:d1:66:44:8c:ac:1a:d2:
cd:9d:aa:be:37:ed:9b:ce:b4:d5:8d:27:c2:00:9d:
64:1c:ff:db:60:52:79:a0:1c:38:41:14:d5:4b:cb:
6e:45:77:02:fd:6a:77:79:a4:8b:8e:7a:93:19:06:
73:71:33:dc:2f:10:4a:da:01:74:a6:76:71:97:4a:
aa:79:0e:cd:02:08:4d:06:6e:95:87:39:f7:53:63:
a1:db:00:9e:4d:e4:14:f7:d8:c2:13:45:17:11:5b:
03:06:dd:8c:0c:f3:f5:66:a5:83:ee:a5:83:7e:5b:
91:a0:d3:5f:22:97:71:d1:7a:98:01:53:3a:47:69:
37:73
Exponent: 65537 (0x10001)
X509v3 extensions:
  X509v3 Basic Constraints:
    CA:TRUE
  Netscape Cert Type:
    SSL Client, SSL Server
Signature Algorithm: sha256WithRSAEncryption
ad:7f:8a:f5:94:78:e1:a7:62:5f:6f:10:68:2e:c4:24:4e:1f:
78:ce:ec:73:3e:60:95:89:db:f8:1c:19:5f:4e:e8:d3:1a:f1:
a3:b1:62:7c:cb:66:8c:92:c8:dc:da:93:0c:d5:a7:9a:dc:b3:
4c:e9:22:de:3d:74:b1:fc:dd:35:5a:89:a0:bb:49:de:ba:ba:
8e:03:5a:3d:87:a5:ff:46:90:90:aa:8a:5c:ed:7a:e6:28:db:
8a:b6:ba:71:d1:b7:79:90:ae:0e:ac:1c:7a:d3:39:22:cc:c1:
8a:c2:34:20:c6:1a:aa:82:e7:a2:03:f9:a8:1f:31:19:fe:4b:
78:7a:ec:f4:ad:fc:ba:77:c0:8c:2b:f0:ff:d9:01:eb:fd:68:
41:c2:de:e5:17:31:d8:eb:c1:4b:bd:3e:95:74:62:ca:ae:ce:
79:85:37:10:88:c3:96:c1:8a:fc:0b:49:ea:ab:69:a5:e3:0f:
15:cb:1f:88:f6:4b:d7:10:0a:44:c8:9a:ea:58:02:bc:1a:2b:
c8:9c:66:99:58:77:7f:ee:ca:c7:1b:47:66:68:24:1d:c0:6b:
02:d5:44:a7:f2:a6:e7:85:9f:5b:51:73:52:38:ed:81:fa:4a:
ab:f8:af:3b:fd:4b:c7:ba:73:05:59:c7:7f:cf:00:02:8e:8b:
93:cb:5b:5f
-----BEGIN CERTIFICATE-----
MIIDjjCCAnagAwIBAgIBADANBgkqhkiG9w0BAQsFADBAMQswCQYDVQQGEwJHQQJEQ
MA4GA1UECBMHSHVyc2x1eTEQM4GA1UEBxMHSVyc2x1eTEMMAoGA1UECHMDSUJN
MQwwCgYDVQQLLEwNTU0cXETAPBgNVBAMTCHBva2V5bW9uMRYYJk0ZiHvcNAQkB
FgdzdXBwb3J0MB4XDTE4MDIwODE2MDk1N1oXDTE5MDIwOTE2MDk1N1oweDELMAK
A1UEBHMCR0IXEDAOBgNVBAgTB0h1cnNsZXkxEDA0BgNVBAcTB0h1cnNsZXkxDDAK
BgNVBAoTA0lCTEMMAoGA1UECXMdU1NHMREwDwYDVQQDEwHwb2t1eW1vbJEWMBQG
CSqGSIb3DQEJARYHc3VwcG9ydDCCASIwDQYJKoZIhvcNAQEBBQADggEPADCCAQoC
ggEBAK4PSEEC5LdrBTW08/S0CeVFQAI3fV0s9un3MbsKwxjc0Zxev0aQKEUnVzMV
74+eXN97Hh/kaw2/mHs8P09r+9Rq4CzZsBHMZWKee60j/7rdkd1+wE4160dtYbs
uG2Ep0BBz680evouoHAWHC0R+rX+eWD1u0QRDGCtXVBwwyTRZkSMrBrSzZ2qvjft
m8601Y0nwgCdZBz/22BSeaAc0EEU1UvLbkV3Av1qd3mki456kxkGc3Ez3C8QStoB
dKZ2cZdKqnk0zQIITQZu1Yc591NjodsAnk3kFPfYwhNFFxFbAwbdjAzz9Wal9+6l
g35bkaDTXyKXcdF6mAFt0kdpN3MCAwEAAAMjMCEwDAYDVROTBAAUwAwEB/zARBg1g
hkgBhvCAQEEBAMCBsAwDQYJKoZIhvcNAQELBQADggEBAK1/iVUeOGnY19vEGgu
xCR0H3j07HM+YJWJ2/gcGV906NMa8a0xYnzLZoySyNzakwzVp5rcs0zpIt49dLH8
3TVaiaC7Sd66uo4DWj2Hpf9GkJCqilzTeuYo24q2unHRT3mQrg6sHHrTOSLMwYrC
NCDGGqqC56ID+agfMRn+S3h67PSt/Lp3wIwr8P/ZAev9aEHC3uUXXMdjrwUu9PpV0
YsqznmFNxCiW5bBiVwLSeqraaXjDXLH4j2S9cQCKTImupYArwaK8icZp1Yd3/u
yscbR2Z0JB3AawLVRRkfpueFn1tRc1I47YH6Sqvrzv9S8e6cwVZx3/PAAK0i5PL
W18=
-----END CERTIFICATE-----

```

mkkeyserver

mkkeyserver コマンドは、鍵サーバー・オブジェクトを作成するために使用します。

構文



パラメーター

-ip *ip_address*

(必須) 鍵サーバーの IP アドレスを指定します。値は、標準のインターネット・プロトコル・バージョン 4 (IPv4) アドレスまたはインターネット・プロトコル・バージョン 6 (IPv6) アドレスの形式でなければなりません。

-port *port*

(オプション) 鍵サーバーの TCP/IP ポートを指定します。この値は 1 から 65535 までの数値でなければなりません。デフォルト値は、現在有効なタイプの鍵サーバーで使用されるデフォルトのポートと同じです。

-sslcrt *certificate_file*

(オプション) 鍵サーバーの自己署名証明書を指定します。この値は、ファイル・パス・ストリングでなければなりません。

-name

(オプション) 鍵サーバー・オブジェクト名を指定します。この値は、英数字ストリングでなければなりません。

-primary

(オプション) 1 次鍵サーバーを指定します。

説明

このコマンドは、鍵サーバー・オブジェクトを作成します。

1 次キー・サーバー・オブジェクトは、**-primary** を指定して作成されます。鍵管理が有効に設定されている場合は、1 次キー・サーバー・オブジェクトを使用して鍵を作成しなければなりません。

注: 1 次鍵サーバーが構成されている場合、鍵再設定操作を実行する前に、その鍵サーバーを定義する必要があります。1 次オブジェクト (サーバーなど) は、定義された 1 次サーバーが存在していれば、いつでも構成することができます。鍵を作成する際には、システムは 1 次鍵サーバーとして構成された鍵サーバーを使用します。マルチマスター鍵サーバー構成の場合、任意の鍵サーバーを 1 次サーバーとして選択できます。定義済みの 1 次鍵サーバーがない場合、鍵再設定操作は失敗します。

鍵サーバーは、作成されると自動的に検証されます。検証が成功しなかった場合、コマンドは失敗し、エラー・メッセージが表示されます。

呼び出し例

```
mkkeyserver -ip 10.0.1.54 -sslcrt /tmp/isklm_public_server_cert.pem -primary
```

結果出力:

```
Key Server, id [0], successfully created
```

呼び出し例

```
mkkeyserver -ip 9.174.157.3 -name pogba_zibra -sslcert pogba_zibra_system_cert.pem
```

結果出力:

```
Key Server, id [1], successfully created
```

rmkeyserver

rmkeyserver コマンドは、鍵サーバー・オブジェクトを除去するために使用します。

構文

```
▶▶ rmkeyserver [object_id | object_name] ▶▶
```

パラメーター

object_id | *object_name*

(必須) 除去するオブジェクトの名前または ID を指定します。

説明

このコマンドは、鍵サーバー・オブジェクトを除去します。

呼び出し例

```
rmkeyserver 1
```

結果出力:

```
No feedback
```

testkeyserver

testkeyserver コマンドは、鍵サーバー・オブジェクトをテストするために使用します。

構文

```
▶▶ testkeyserver [object_id | object_name] ▶▶
```

パラメーター

object_id | *object_name*

(必須) 検証するオブジェクトの名前または ID を指定します。

説明

このコマンドは、鍵サーバー・オブジェクトをテストします。

呼び出し例

```
testkeyserver 0
```

結果出力:

The key server task completed successfully.

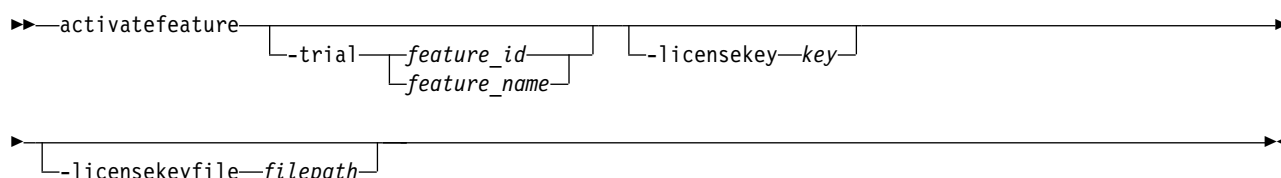
第 14 章 ライセンス交付とフィーチャー設定のコマンド

ライセンス交付コマンドおよびフィーチャー設定コマンドは、ライセンス交付を受けたシステム機能进行处理します。

activatefeature

activatefeature コマンドは、フィーチャー (ライセンス・キーまたは鍵ファイルを使用して) またはフィーチャー試用期間をアクティブにする場合に使用します。

構文



パラメーター

-trial *feature_id* | *feature_name*

(オプション) 符号なし 16 ビット整数を使用して指定 ID のフィーチャーの試用期間をアクティブにします。

- 有効な整数値は 0、1、および 3 です。
- 有効な名前は turbo_performance、easy_tier、および remote_mirroring です。

-licensekey *key*

(オプション) 4 つの数字から成る 4 つのグループで、各グループをハイフンで区切って編成された 16 桁の 16 進文字を含む、フィーチャーをアクティブにするためのライセンス・キー (例: 0123-4567-89AB-CDEF) を提供します。

-licensekeyfile *filepath*

(オプション) 1 から 256 文字を含む英数字ストリングを使用して、必要なすべてのライセンス情報を含むファイルへの絶対パスを提供します。

説明

どのパラメーターも、他のパラメーターと同時に指定できません。

ライセンス・キー・ファイルには 1 つ以上のライセンス・キーを含むことができます。鍵ファイルを指定する場合は、ファイル内のすべてのキーがシステムに適用されます。ライセンス・キーは、ノードまたはコントロール・エンクロージャーのシリアル番号、マシン・タイプ、およびモデルと照合してチェックされます。そのファイルに有効なキーが存在しない場合、システムでこのコマンドを正常に完了できません。システムにキーを正常に適用できない場合、コマンドは残りのキーを追加します。

キーは、ノードまたはコントロール・エンクロージャーごとに 1 つ必要です。すべてのノードまたはコントロール・エンクロージャーのキーを含む .xml ファイルを指定して `activatefeature -licensekeyfile` を指定してください。または、ノードまたはコントロール・エンクロージャーごとに `activatefeature -licensekey` を 1 回ずつ指定します。

フィーチャーが既にアクティブになっているときに、キーを使用して再度フィーチャーをアクティブにすると、コマンドは正常に完了します。

要確認:

- フィーチャーがアクティブになっているときは、試用を実行できません。
- 試用が進行中にフィーチャーをアクティブにすることができます。

呼び出し例

```
activatefeature -trial 1
```

結果出力:

```
Activation of a trial is a one time operation. Are you sure you wish to continue? Yes
```

呼び出し例

```
activatefeature -licensekey 0123-4567-89AB-CDEF
```

結果出力:

```
No feedback
```

呼び出し例

```
activatefeature -licensekeyfile /tmp/keyfile.xml
```

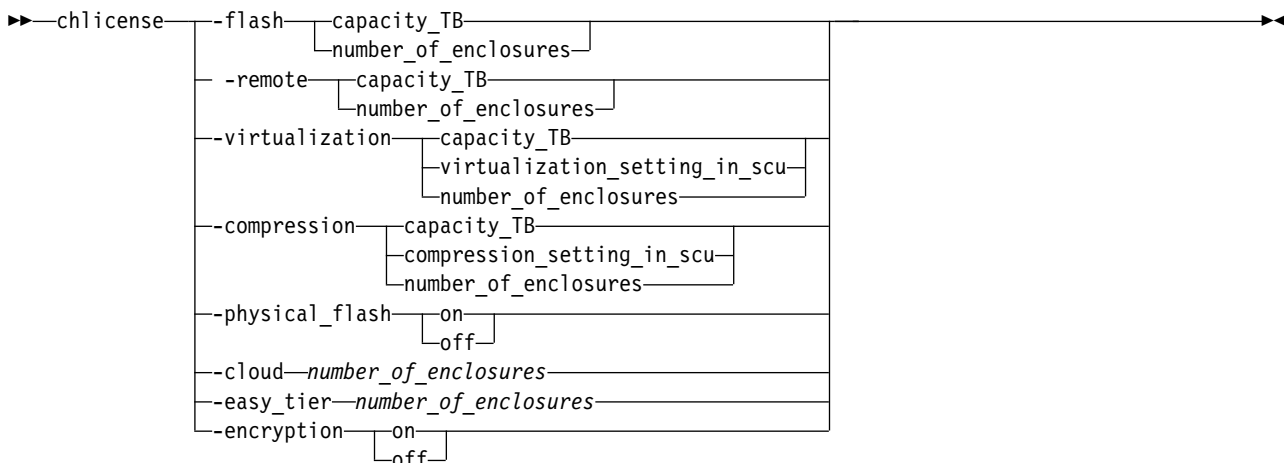
結果出力:

```
No feedback
```

chlicense

chlicense コマンドは、システム機能用のライセンス設定を変更するために使用します。

構文



パラメーター

重要: すべてのパラメーターが相互に排他的です。一度に変更できるライセンス交付機能は 1 つのみです。

要確認: リストされているパラメーターの一部は、ご使用のシステムあるいは構成に適用できない場合があります。

-flash capacity_TB | number_of_enclosures

(必須) FlashCopy 機能に対するシステムのライセンス交付設定を変更します。ご使用のシステムに応じて、容量をテラバイト (TB) で指定するか、FlashCopy 機能用の内部エンクロージャーと外部エンクロージャーの総数を指定します。

-remote capacity_TB | number_of_enclosures

(必須) メトロ・ミラー、グローバル・ミラー、および HyperSwap など、リモート・コピー機能のシステムのライセンス交付設定を変更します。ご使用のシステムに応じて、容量をテラバイト (TB) で指定するか、システムでライセンス交付を受けた内部エンクロージャーと外部エンクロージャーの総数を指定します。すべてのエンクロージャーにエンクロージャー・ライセンスが必要です。

-virtualization capacity_TB | virtualization_setting_in_scu | number_of_enclosures

(必須) 仮想化機能に対するシステムのライセンス交付設定を変更します。ご使用のシステムに応じて、容量をテラバイト (TB) で指定するか、システム上のストレージの複数の Tier で仮想化を行うためにライセンス交付を受ける、ストレージ容量単位 (SCU) の合計数を指定するか、使用を許可された外部ストレージのエンクロージャーの数を指定します。

-compression capacity_TB | virtualization_setting_in_scu | number_of_enclosures

(必須) 圧縮機能に対するシステムのライセンス交付設定を変更します。ご使用のシステムに応じて、容量値をテラバイト (TB) で指定するか、システム上のストレージの複数の Tier で仮想化を行うためにライセンス交付を受ける、ストレージ容量単位 (SCU) の合計数を指定するか、システムでライセンス交付を受けた内部エンクロージャーと外部エンクロージャーの総数を指定します。追加のメモリー・モジュール (16 GB DIMM) が取り付けられているモデルのみが、圧縮をサポートします。

-physical_flash on | off

(必須) 物理ディスク・ライセンス交付の場合、このパラメーターは、FlashCopy 機能を使用可能または使用不可にします。デフォルト値は **off** です。

-cloud number_of_enclosures

(必須) Transparent Cloud Tiering 機能のエンクロージャーの数を指定します。値は数値でなければなりません。

-easytier number_of_enclosures

(必須) Easy Tier を実行できる対象のエンクロージャーの数を指定します。

-encryption on | off

(必須) 暗号化ライセンス機能を使用可能にするか使用不可にするかを指定します。値は、on または off です。

説明

chlicense コマンドは、システムのライセンス設定値を変更します。行われた変更は、ライセンス設定ログにイベントとして記録されます。

ライセンス交付を受けた機能ごとの容量をこのコマンドで変更できます。この値は、システムが構成できるボリューム容量または記憶制御機構 (SCU) 容量をテラバイト (TB) 数で表したものです。

エンクロージャー・ライセンスには、システム上の内部ドライブの仮想化が既に含まれています。 このコマンドを使用して、追加のオプションを設定することができます。 ご使用のシステム内のエンクロージャーの総数は、お客様がライセンス交付を受けたエンクロージャーの総数を超えてはなりません。このコマンドで、仮想化容量の総量 (システムで構成できる外部エンクロージャーの数) も変更できます。デフォルトでは、ライセンス交付を受けた機能はありませんが、その場合でも関連機能を使用することはできます。

ライセンス設定ログにエラーが記録されると、システム・エラー・ログに一般エラーが記録されることになります。コマンド・ライン・ツールの戻りコードも、ライセンス交付を受けていない機能を使用していることをユーザーに通知します。

容量の 90% に達した場合、ボリューム、関係、およびマッピングを作成または拡張しようとする、エラー・メッセージが生成されます。それでも、ボリューム、関係、およびマッピングの作成と拡張はできます。使用量が容量の 100% に達したか、あるいはそれを超えた場合、ライセンス交付を受けていない機能を使用していることを述べたエラーがライセンス設定ログに記録されます。

5 TB のリモート・コピー・ライセンス・キャパシティを追加するための呼び出し例

```
chlicense -remote 5
```

結果出力:

No feedback

Easy Tier 設定を有効にするための呼び出し例

```
chlicense -easytier 2
```

結果出力:

No feedback

圧縮ライセンスの値を変更するための呼び出し例

```
chlicense -compression 4
```

結果出力:

No feedback

クラウド・アカウント上のライセンスを変更するための呼び出し例

```
chlicense -cloud 2
```

結果出力:

No feedback

deactivatefeature

deactivatefeature コマンドは、機能を非アクティブにするか、機能の試用期間を中断する場合に使用します。

構文

►►—deactivatefeature—*feature_id*—◄◄

パラメーター

feature_id

(必須) 機能 (または機能の試用) を非アクティブにします。この ID は、**lsfeature** コマンドを使用した場合に表示される固有の ID であり、差分番号 (0 から 320 の範囲) です。

説明

このコマンドは、機能を非アクティブにするか、機能の試用期間を中断する場合に使用します。

呼び出し例

```
deactivatefeature 1
```

以下の出力が表示されます。

```
You are removing the ability to use a feature of this system. Are you sure you wish to continue? Y
```

lsfeature

lsfeature コマンドは、現行のシステム・コード・リリースに使用可能な機能をリストする場合に使用します。また、試用またはライセンス情報およびライセンス・キーをリストすることもできます。

構文

```
►► lsfeature [__delim__ delimiter] [__nohdr] [__bytes] ◄◄
```

パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

-bytes

(オプション) すべての容量をバイト単位で表示します。

説明

このコマンドは、現行のシステム・コード・リリースで利用できるフィーチャーをリストします。また、試用またはライセンス情報およびライセンス・キーをリストすることもできます。

この表は、出力ビュー・データとして表示される可能性のある属性値を示します。

表 90. *lsfeature* の出力

属性	可能な値
id	固有 ID (2 文字) 機能番号を示します。
name	16 文字の英数字ストリングを使用した機能名を示します。 <ul style="list-style-type: none"> • easy_tier • remote_mirroring • flashcopy_upgrade • encryption
state	機能の現行状態を示します。 <ul style="list-style-type: none"> • active • inactive • trial_available • trial_active • trial_expired
license_key	機能の活動化で使用されるキーを示します。これには、4 つの数字から成る 4 つのグループで、各グループをハイフンで区切って編成された 16 桁の 16 進文字で構成されるストリングを使用します (例: 0123-4567-89AB-CDEF)。
trial_expiration_date	状態が trial_available または trial_active である間は、試用の有効期限を示します。この値は、YYYYMMDD の形式で表示されます。
serial_num	製品のシリアル番号を示します。
mtm	マシン・タイプおよびモデルを示します。

注: ライセンス・キーのエンクロージャーとの関連付けは、以下の場合に判別できます。

- キーに関連付けられているエンクロージャーに、既にクラスターに追加済みのノードが少なくとも 1 つ含まれており、それらのノードが、ビューに対して照会が行われたときにオンラインまたはオフラインのいずれかである場合。
- キーに関連付けられているエンクロージャーに、クラスター化システムのメンバー候補であるノードが少なくとも 1 つ含まれている場合。そのノードは、ビューに対して照会が行われたときにオンラインであることが必要です。

呼び出し例

このシステムでは、両方のライセンスが暗号化用です。2 つのコントロール・エンクロージャーがあり、シリアル番号とマシン・タイプが表示されています。

`lsfeature`

結果出力:

```
id name      state license_key      trial_expiration_date serial_num mtm
0  encryption active 90AB-D41D-C799-2EF4      78G00TT      2076-624
1  encryption active 3A87-463E-B5DF-9969      31G00KG      2076-624
```

ライセンスの 1 つが除去された場合:

`lsfeature`

結果出力:

id	name	state	license_key	trial_expiration_date	serial_num	mtm
0	encryption	inactive	90AB-D41D-C799-2EF4		78G00TT	2076-624

state が inactive であるのは、暗号化をアクティブ化するためにはコントロール・エンクロージャー独自のライセンスが必要であるためです。

呼び出し例

このシステムでは、両方のライセンスが暗号化用です。2 つのコントロール・エンクロージャーがあり、シリアル番号とマシン・タイプが表示されています。

lsfeature

結果出力:

id	name	state	license_key	trial_expiration_date	serial_num	mtm
0	encryption	active	90AB-D41D-C799-2EF4		78G00TT	2076-624
1	encryption	active	3A87-463E-B5DF-9969		31G00KG	2076-624

ライセンスの 1 つが除去された場合:

lsfeature

結果出力:

id	name	state	license_key	trial_expiration_date	serial_num	mtm
0	encryption	inactive	90AB-D41D-C799-2EF4		78G00TT	2076-624

state が inactive であるのは、暗号化をアクティブ化するためにはコントロール・エンクロージャー独自のライセンスが必要であるためです。

lslicense

lslicense コマンドを使用して、システム機構の現在のライセンス設定値を表示します。

構文

```
►► lslicense [-nohdr] [-delim delimiter] ◀◀
```

パラメーター

-nohdr

(オプション) 見出しの表示を抑制します。デフォルトでは、見出しは、データの列ごとに (特定タイプのオブジェクトの一般情報を提供する簡略形式のビュー) およびデータの項目ごとに (特定タイプのオブジェクトの詳細情報を提供する詳細形式のビュー) 表示されます。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。 **-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。 **-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できま

す。-delim : と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン文字 (:) で区切られます。例えば、列はスペースで区切られません。 詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

説明

lslicense コマンドは、リモート・コピーおよび仮想化の設定など、システム・フィーチャーのライセンス設定を表示します。

SAN ボリューム・コントローラーには、FlashCopy 設定も組み込まれています。 SAN ボリューム・コントローラーについて表示される出力には、テラバイト (TB) 単位の容量値および有効フィーチャーがリストされます。 Storwize V7000 について表示される出力には、エンクロージャー・ライセンス値がリストされます。

Storwize V7000、Flex System V7000 ストレージ・ノード、Storwize V3500、および Storwize V3700 について表示される出力には、エンクロージャー・ライセンス値がリストされます。

フィーチャーのライセンス設定値を変更するには、**chlicense** コマンドを使用します。フィーチャー・ライセンス設定値はシステムが最初に作成される時に入力されるため、ライセンスを変更した場合は設定を更新する必要があります。

この表は、出力ビューのデータとして表示される属性に適用可能な値を示しています。

表 91. lslicense の出力

属性	可能な値
used_flash	Flash Copy (FC) メモリーの使用量を示します。
used_remote	リモート・コピー・メモリーの使用量を示します。
used_virtualization	仮想化メモリーの使用量を示します。
license_flash	FC ライセンスの設定を示します。
license_remote	リモート・コピー・ライセンスの設定を示します。
license_virtualization	仮想化ライセンスの設定を示します。
license_physical_disks	ライセンスに使用できる物理ディスク・スペースの量を示します。
license_physical_flash	ライセンス物理フラッシュがオンまたはオフのどちらかを示します。
license_physical_remote	物理リモート・コピー・ライセンスがオンまたはオフのどちらかを示します。
used_compression_capacity	圧縮コピーがあるボリュームの合計仮想サイズを合計バイト数 (小数点以下 2 桁の数値形式) で示します。
license_compression_capacity	ライセンス交付を受けた圧縮容量を合計バイト数 (数値形式) で示します。
license_compression_enclosures	圧縮があるライセンス交付を受けたエンクロージャーを示します (数値形式)。
license_cloud_enclosures	別個のクラウド・アカウント・システム・ストレージ・ライセンスが構成されているかどうかを示します。
scu_ratio_ssd	SSD Tier ストレージのストレージ容量単位 (SCU) 率を指定します。この値は、小数点以下 2 桁の数値でなければなりません。

表 91. *lslicense* の出力 (続き)

属性	可能な値
scu_ratio_enterprise	enterprise Tier ストレージの SCU 率を示します。この値は、小数点以下 2 桁の数値でなければなりません。
scu_ratio_nearline	nearline Tier ストレージの SCU 率を示します。この値は、小数点以下 2 桁の数値でなければなりません。

呼び出し例

`lslicense`

結果出力:

```
used_flash 0.00
used_remote 0.00
used_virtualization 0.00
license_flash 0
license_remote 20
license_virtualization 30
license_physical_disks 0
license_physical_flash on
license_physical_remote off
used_compression_capacity 0.02

license_compression_capacity 0
license_compression_enclosures 1

license_cloud_enclosures 0
scu_ratio_ssd 1.00
scu_ratio_enterprise 1.18
scu_ratio_nearline 4.00
```

第 15 章 FlashCopy コマンド

FlashCopy コマンドは、FlashCopy システムのメソッドおよび機能进行处理するために使用します。

chfcconsistgrp

chfcconsistgrp コマンドは、整合性グループの名前を変更するか、グループに自動削除のマークを付けるために使用します。

構文

```
▶▶ chfcconsistgrp [ --name new_name_arg ] [ --autodelete on | off ] [ fc_consist_group_id | fc_consist_group_name ] ▶▶
```

パラメーター

-name new_name_arg

(オプション) 整合性グループに割り当てる新規名を指定します。

-autodelete on | off

(オプション) 整合性グループに含まれる最後のマッピングが削除されるか、整合性グループから除去された時に、その整合性グループを削除します。

fc_consist_group_id | fc_consist_group_name

(必須) 変更する整合性グループの ID または既存の名前を指定します。

説明

chfcconsistgrp コマンドは、整合性グループの名前を変更するか、そのグループに自動削除のマークを付けるか、あるいはその両方を行います。

注: このコマンドが指定された場合、rc_controlled 状態のマップはビューに表示されません。

呼び出し例

```
chfcconsistgrp -name testgrp1 fcconsistgrp1
```

結果出力

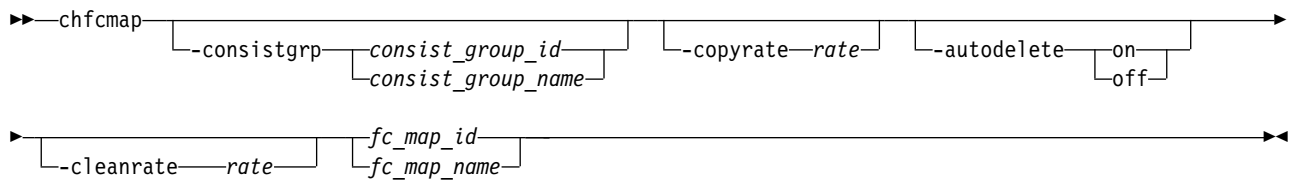
No feedback

chfcmap

chfcmap コマンドは、既存のマッピングの属性を変更するために使用します。

構文

```
▶▶ chfcmap [ --name new_name_arg ] [ fc_map_id | fc_map_name ] ▶▶
```



パラメーター

-name *new_name_arg*

(オプション) マッピングに割り当てる新規名を指定します。 **-name** パラメーターを他のオプション・パラメーターと一緒に使用することはできません。

-consistgrp *consist_group_id* | *consist_group_name*

(オプション) マッピングを変更したい整合性グループを指定します (オプション)。(整合性グループに属していない) 独立型になるようにマップを変更するには、**-consistgrp 0** を指定します。

注: 指定した整合性グループが `preparing`、`prepared`、`copying`、`suspended`、`stopping` 状態のいずれかである場合、整合性グループを変更することはできません。

-copyrate *rate*

(オプション) コピー速度を指定します。*rate* 値は 0 から 150 までです。デフォルト値は 50 です。0 の値は、バックグラウンド・コピー・プロセスを実行しないことを示します。サポートされる

-copyrate 値およびそれらの対応する速度については、説明の表を参照してください。

-autodelete *on* | *off*

(オプション) 指定したマッピングについて、`autodelete` 機能をオンまたはオフにすることを指定します。**-autodelete on** パラメーターを指定した場合、マッピングはバックグラウンド・コピーが完了した後に削除されます。バックグラウンド・コピーが既に完了している場合は、マッピングは即時に削除されます。

-cleanrate *rate*

(オプション) マッピングのクリーニング速度を設定します。*rate* 値は 0 から 150 までです。デフォルト値は 50 です。

fc_map_id | *fc_map_name*

(必須) 変更するマッピングの ID または名前を指定します。この ID または名前は、コマンド・ラインの最後に入力します。

説明

chfcmap コマンドは、既存のマッピングの属性を変更します。

重要: コマンド・ラインの最後に *fc_map_id* | *fc_map_name* を入力する必要があります。

同じアプリケーションのデータ・エレメントを含んでいる 1 つのボリューム・グループ用に複数の FlashCopy マッピングを作成した場合は、それらのマッピングを単一の FlashCopy 整合性グループに割り当てることができます。その後、グループ全体に対して単一の準備コマンドと単一の開始コマンドを発行することができ、これにより、例えば、特定のデータベース用のすべてのファイルを同時にコピーすることができます。

-copyrate パラメーターは、コピー速度を指定します。0 を指定した場合、バックグラウンド・コピーは無効になります。 **-cleanrate** パラメーターは、ターゲット・ボリュームのクリーニング率を指定します。クリーニング・プロセスがアクティブになるのは、マッピングがコピー中状態でバックグラウンド・コピー

が完了している場合か、マッピングがコピー中状態でバックグラウンド・コピーが無効の場合、またはマッピングが停止中状態の場合のみです。 **-cleanrate** パラメーターを 0 に設定することにより、マッピングがコピー中状態のときにクリーニングを無効にすることができます。 **-cleanrate** を 0 に設定すると、クリーニング・プロセスはマッピングが停止中状態のときにデフォルトの率である 50 で実行され、停止操作は確実に完了します。

以下の表に、コピー速度 (copyrate) およびクリーニング速度 (cleaningrate) の値と、1 秒当たりに分割が試行されるグレーン数の関係を示します。グレーンは、単一のビットによって表されるデータの単位です。

表 92. レート、データ・レート、および 1 秒当たりのグレーン数の値の関係

ユーザー指定の rate 属性 値	コピーされるデータ/秒	256 KB グレーン/秒	64 KB グレーン/秒
1 から 10	128 KB	0.5	2
11 から 20	256 KB	1	4
21 から 30	512 KB	2	8
31 から 40	1 MB	4	16
41 から 50	2 MB	8	32
51 から 60	4 MB	16	64
61 から 70	8 MB	32	128
71 から 80	16 MB	64	256
81 から 90	32 MB	128	512
91 から 100	64 MB	256	1024
101 - 110	128 MB	512	2048
111 - 120	256 MB	1024	4096
121 - 130	512 MB	2048	8192
131 - 140	1 GB	4096	16384
141 - 150	2 GB	8192	32768

注: このコマンドが指定された場合、rc_controlled 状態のマップはビューに表示されません。

呼び出し例

```
chfcmap -name testmap 1
```

結果出力

No feedback

マップ 0 が整合性グループ 1 に属している場合の lsfcmap の出力例

```
lsfcmap
```

結果出力:

```
id name    source_vdisk_id source_vdisk_name target_vdisk_id target_vdisk_name group_id group_name status      progress copy_ra
0  fcmap0 12          vdisk0          13          vdisk1          1          fccstgrp0  idle_or_copied 0          50
```

マップ 0 を独立型マッピングに変更するための chfcmap の使用例

```
chfcmap -consistgrp 0 0
```

結果出力:

No feedback

マップ 0 が整合性グループに属さなくなった場合の **lsfcmap** の出力例

lsfcmap

結果出力:

id	name	source_vdisk_id	source_vdisk_name	target_vdisk_id	target_vdisk_name	group_id	group_name	status	progress	copy_rate
0	fcmap0	12	vdisk0	13	vdisk1			idle_or_copied	0	50

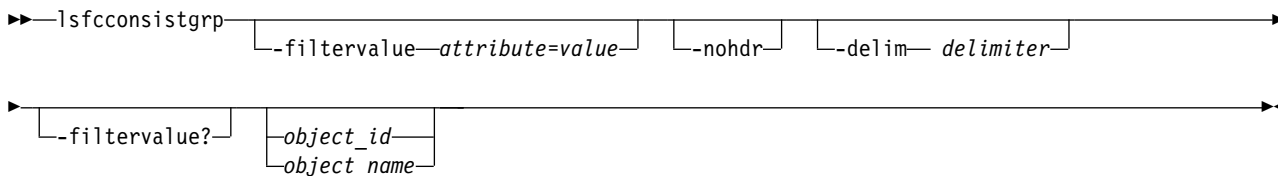
lsfcconsistgrp

lsfcconsistgrp コマンドを使用して、システムが認識できる FlashCopy 整合性グループの簡略リストまたは詳細ビューを表示します。この情報は、FlashCopy 整合性グループのトラッキングに役立ちます。

リスト・レポート・スタイルを使用して、次の 2 つの形式のレポートを作成できます。

- システム上のすべての FlashCopy 整合性グループに関する簡略情報が入ったリスト。(このリストの項目は、それぞれ 1 つの FlashCopy 整合性グループに対応します。)
- 1 つの FlashCopy 整合性グループに関する詳細情報。

構文



パラメーター

-filtervalue attribute=value

(オプション) 1 つ以上のフィルターのリストを指定します。フィルター属性値に一致する値をもつオブジェクトのみが戻されます。

注: 一部のフィルターでは、コマンドの入力時にワイルドカードを使用できます。SAN ボリューム・コントローラー Storwize V5100 CLI でのワイルドカードの使用について、以下の規則が適用されます。

- ワイルドカード文字はアスタリスク文字 (*) です。
- コマンドには最大 1 つのワイルドカードを含めることができます。これは、ストリングの最初または最後の文字である必要があります。
- ワイルドカードを使用する場合は、次のように、フィルター項目を二重引用符 (") で囲みます。

```
lsfcconsistgrp -filtervalue "name=md*"
```

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。このコマンドの場合、詳細ビューは無効です。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの各項目は別の行に表示され、見出しが表示され、データと見出しの間には、スペースが 1 つ入ります。 **-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。 **-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られ、列の間にスペースは入りません。 詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

object_id | object_name

(オプション) オブジェクトの名前または ID を指定します。このパラメーターを使用すると、特定のオブジェクトの詳細ビューが返され、**-filtervalue** パラメーターで指定した値はすべて、エラー・メッセージを返します。 **object_id** パラメーターまたは **object_name** パラメーターを指定しない場合は、**-filtervalue** パラメーターで指定したフィルタリング要件に一致するすべてのオブジェクトの簡略ビューが表示されます。

-filtervalue?

(オプション) レポートで有効なフィルター属性のリストを表示します。 **lsfcconsistgrp** コマンドの有効なフィルター属性は、次のとおりです。

- name
- id
- status
- FC_group_id

説明

このコマンドは、システムが認識できる FlashCopy 整合性グループの簡略リストまたは詳細ビューを返します。

次のリストは、出力ビュー内のデータとして表示される **status** 属性の値を示しています。

状況 状況を示します。値は次のとおりです。

- idle_or_copied
- preparing
- prepared
- copying
- stopped
- suspended
- stopping
- 空

id マッピング ID を示します。

name マッピング名を示します。

start_time

グループが開始された時刻を YYMMDDHHMMSS の形式で示します (またはブランク)。

autodelete

自動削除が on であるか off であることを示します。

FC_mapping_id

FlashCopy マッピング ID を示します。

FC_mapping_name

FlashCopy マッピング名を示します。

簡略な呼び出し例

```
lsfcconsistgrp -delim :
```

簡略な結果出力

```
id:name:status:start_time
1:ffccg0:empty:060627083237
2:ffccg1:idle_or_copied:060627083337
3:ffccg2:idle_or_copied:060627083437
```

詳細な呼び出し例

```
lsfcconsistgrp -delim : 1
```

詳細な結果出力

```
id:1
name:ffccg0
status:empty
```

詳細な呼び出し例

```
lsfcconsistgrp -delim : fccstgrp0
```

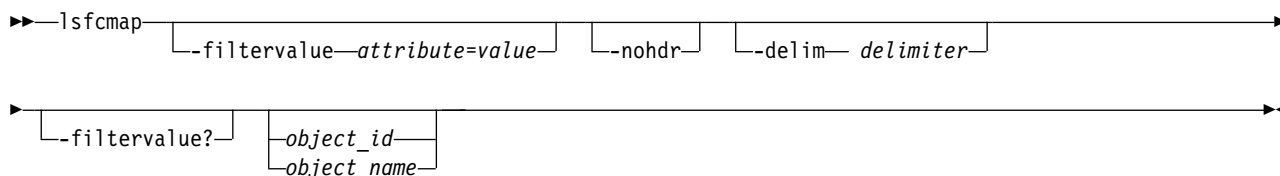
詳細な結果出力

```
id:1
name:FCcgrp0
status:idle_or_copied
start_time:060627083137
autodelete:off
FC_mapping_id:0
FC_mapping_name:fcmap0
FC_mapping_id:1
FC_mapping_name:fcmap1
```

lsfcmap

lsfcmap コマンドを使用して、システムが認識できるすべての FlashCopy マッピングに関する簡略情報、または単一の FlashCopy マッピングに関する詳細情報がいったリストを生成します。

構文



パラメーター

-filtervalue *attribute=value*

(オプション) 1 つ以上のフィルターのリストを指定します。フィルター属性値に一致する値をもつオブジェクトのみが表示されます。

注: 一部のフィルターでは、コマンドの入力時にワイルドカードを使用できます。SAN ボリューム・コントローラー Storwize V5100 CLI でのワイルドカードの使用について、以下の規則が適用されます。

- ワイルドカード文字はアスタリスク (*) です。
- コマンドには最大 1 つのワイルドカードを含めることができます。
- ワイルドカードを使用するときは、次のように、フィルター項目を二重引用符 (") で囲みます。

```
lsfcmap -filtervalue "name=md*"
```

-filtervalue?

(オプション) **-filtervalue** *attribute=value* パラメーターの有効なフィルター属性を表示します。

- name
- id
- source_vdisk_id
- source_vdisk_name
- target_vdisk_id
- target_vdisk_name
- group_name
- group_id
- status
- copy_rate
- FC_mapping_name
- FC_id
- partner_FC_id
- partner_FC_name
- restoring

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。 **nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim *delimiter*

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの各項目は別の行に表示され、見出しが表示される場合、データと見出しの間には、スペースが 1 つ入ります。 **delim** パラメーターはこの動作を指定変更します。 **delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

object_id | object_name

(オプション) オブジェクトの名前または ID を指定します。このパラメーターを指定すると、特定のオブジェクトの詳細ビューが返され、**filtervalue** パラメーターで指定された値はすべて無視されます。**object_id** パラメーターまたは **object_name** パラメーターを指定しない場合は、**filtervalue** パラメーターで指定したフィルタリング要件に一致するすべてのオブジェクトの簡略ビューが表示されます。

説明

このコマンドは、システムが認識できる FlashCopy マッピングの簡略リストまたは詳細ビューを返します。

次のリストは、出力ビュー・データとして表示される可能性のある属性値を示しています。

id マッピング ID を表示します。

name マッピング名を表示します。

source_vdisk_id

ソース・ボリューム ID を表示します。

source_vdisk_name

ソース・ボリューム名を表示します。

target_vdisk_id

ターゲット・ボリューム ID を表示します。

target_vdisk_name

ターゲット・ボリューム名を表示します。

group_id

グループ ID を表示します。

group_name

グループ名を表示します。

status 以下の状況を表示します。

- idle_or_copied (アイドルまたはコピー済み)
- preparing
- prepared
- copying
- stopped
- suspended
- stopping

progress

進行状況を表示します。

copy_rate

コピー率を表示します。

start_time

コピーが最後に開始された時刻を表示します。これは、YYMMDDHHMMSS 形式です。コピーが開始されていない場合、ブランク行が表示されます。

dependent_mappings

従属マッピングを表示します。

autodelete

自動削除がオンであるか、オフであるかを指定します。

clean_progress

消去の進行状況を示します。

clean_rate

消去率を示します。

incremental

差分が on であるか off であることを示します。

difference

差異を示します。

IO_group

入出力グループ ID を表示します。

IO_group_name

入出力グループ名を表示します。

partner_FC_id

パートナー FlashCopy ID を表示します。

partner_FC_name

パートナー FlashCopy 名を表示します。

restoring

復元中状況を表示します。値は yes または no です。

rc_controlled

rc_controlled 状況を表示します。

copy_rate_mb

コピー率の MB 量を表示します。

clean_rate_mb

消去率の MB 量を表示します。

keep_target

ターゲット・ボリュームとソース・ボリュームの可用性を表示します。値は次のとおりです。

- yes は、ソース・ボリュームの可用性がターゲット・ボリュームの可用性に接続されていることを示します。
- no は、FlashCopy 操作に影響を与える可能性がある問題がターゲット・ボリュームで発生した場合にターゲット・ボリュームが除去されることを示します。

restore_progress

ターゲットから復元されたソース・ボリュームのパーセンテージを表示します。

注: rc_controlled を使用すると、マップは内部での使用のみとなります。このマップは外部から操作できません。

簡略な呼び出し例

```
lsfcmap -delim :
```

簡略な結果出力

```
id name source_vdisk_id:source_vdisk_name:target_vdisk_id:target_vdisk_name:group_id
  group_name:status:progress:copy_rate:clean_progress:incremental:partner_FC_id:
  partner_FC_name:restoring:start_time:rc_controlled
0:test:0:vdisk0:1:vdisk1:idle_or_copied:0:50:100:off:no
no0:fcmap0:0:vdisk0:1:vdisk1:0:fccstgrp0:idle_or_copied:0:50:0:on:2:fcmap2:no
1:fcmap1:2:vdisk2:3:vdisk3:0:fccstgrp0:idle_or_copied:0:0:100:off:::no
2:fcmap2:1:vdisk1:0:vdisk0:0:fccstgrp1:idle_or_copied:0:0:100:off:0:fcmap0:no
```

詳細な呼び出し例

```
lsfcmap 0
```

詳細な結果出力

```
id:0
name:fcmap0
source_vdisk_id:63
source_vdisk_name:vdisk63
target_vdisk_id:57
target_vdisk_name:vdisk57
group_id:
group_name:
status:idle_or_copied
progress:0
copy_rate:0
start_time:
dependent_mappings:0
autodelete:off
clean_progress:100
clean_rate:50
incremental:off
difference:100
grain_size:256
IO_group_id:1
IO_group_name:io_grp1
partner_FC_id:
partner_FC_name:
restoring:no
rc_controlled:no
keep_target:yes
restore_progress:
```

lsfcmapcandidate

lsfcmapcandidate コマンドを使用して、256 個より少ない FlashCopy マッピングに関連付けられたすべてのボリュームをリストします。

構文

```
▶▶—lsfcmapcandidate—┐┌—nohdr┐┌—delim— delimiter┐▶▶
```


-nohdr

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim *delimiter*

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。 **-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。 **-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られ、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

呼び出し例

1sfcmapcandidate

結果出力

```
id
2
3
4
```

lsfcmappgress コマンドを使用して、FlashCopy マッピングのバックグラウンド・コピーの進行状況を表示します。この情報は、完了したパーセンテージの値として表示されます。

▶ `lsfcmapprogess` [`-nohdr`] [`-delim delimiter`] [`fcmap_id`]
[`fcmap_name`]

-nohdr

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim *delimiter*

(オプション) デフォルトでは、すべてのデータ列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの各項目は別の行に表示され、見出しが表示される場合、データと見出しの間には、スペースが 1 つ入ります。 **-delim** パラメーターは、この

動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、データはコロン文字 (:) によってヘッダーと区切られます。

fcmap_id | fcmap_name

(必須) 指定された FlashCopy マッピングのバックグラウンド・コピーの進行状況をレポートに表示するかどうかを指定します。

説明

このコマンドは、指定された FlashCopy マッピングでコピーされているバックグラウンド・コピーの進行状況のパーセンテージを示します。

呼び出し例

```
lsfcmapprogress 0
```

結果出力:

id	progress
0	0

lsfcmapdependentmaps

lsfcmapdependentmaps コマンドは、ユーザー指定のマッピングに従属する FlashCopy マッピングを表示するために使用します。

構文

```
lsfcmapdependentmaps [-nohdr] [-delim delimiter] [fc_id | fc_name]
```

パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの各項目は別の行に表示され、見出しが表示される場合、データと見出しの間には、スペースが 1 つ入ります。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

fc_id | fc_name

(必須) 従属マップをリストする FlashCopy マッピングの名前または ID を指定します。

説明

このコマンドは、従属 FlashCopy マッピングのリストを返します。 このコマンドを使用すると、**-force** パラメーターを使用してマッピングを停止した場合と一緒に停止されることになる FlashCopy マッピングのリストを確認できます。

FlashCopy マップの詳細ビュー (**lsfcmap** コマンドの処理中に表示されます) の **dependent_mapping_count** フィールドを、進行中の従属マッピングの指標として利用できます。カウント 0 は、従属コピーがないことを意味します。

注: **lsfcmap** コマンドを処理してから **lsfcmapdependentmaps** コマンドを処理するまでに時間が経過している場合、処理中の従属マッピングの実際の数と **lsfcmap** コマンドで表示される数との間に差異がある可能性があります。

呼び出し例

```
lsfcmapdependentmaps -delim : 2
```

結果出力

```
fc_id:fc_name
1:fcmap1
3:fcmap3
```

lsrmvdiskdependentmaps

lsrmvdiskdependentmaps コマンドは、指定されたボリュームを削除するために停止する必要があるすべての FlashCopy マッピングを表示するために使用します。

構文

```
▶▶ lsrmvdiskdependentmaps [-nohdr] [-delim delimiter] [vdisk_name | vdisk_id] ▶▶
```

パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。 **-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。 **-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。 **-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

vdisk_name | vdisk_id

(必須) FlashCopy マッピングを表示されるボリュームの名前または ID を指定します。

説明

このコマンドは、指定されたボリュームを削除するためにあらかじめ停止する必要がある FlashCopy マッピングのリストを返します。 ボリュームについてのリストで返されるマッピングは、そのボリュームが **force** オプションで削除されると自動的に停止されます。

呼び出し例

```
lsrmvdiskdependentmaps -delim : 0
```

結果出力:

```
id:name  
2:fcmap2  
5:fcmap5
```

mkfcconsistgrp

mkfcconsistgrp コマンドは、新しい FlashCopy 整合性グループと ID 名を作成するために使用します。

構文

```
➤➤ mkfcconsistgrp [-name consist_group_name] [-autodelete] ➤➤
```

パラメーター

-name consist_group_name

(オプション) 整合性グループの名前を指定します。整合性グループ名を指定しないと、その整合性グループには自動的に名前が割り当てられます。例えば、次に有効な整合性グループ ID が id=2 の場合、整合性グループ名は fccstgrp2 です。

注: 整合性グループ名は、最大 15 文字の英数字ストリングであることが必要です。

-autodelete

(オプション) 整合性グループに含まれる最後のマッピングが削除されるか、整合性グループから除去された時に、その整合性グループを削除します。

説明

このコマンドは新規の整合性グループおよび ID 名を作成します。 コマンドの処理が完了すると、新規グループの ID が表示されます。

同じアプリケーションのデータ・エレメントを含んでいる 1 つのボリューム用に複数の FlashCopy マッピングが作成されている場合、それらのマッピングを単一の FlashCopy 整合性グループに割り当ての方が便利な場合があります。その後、グループ全体に対して単一の準備コマンドと単一の開始コマンドを発行することができ、これにより、例えば、特定のデータベース用のすべてのファイルを同時にコピーすることができます。

注: このコマンドが指定された場合、rc_controlled 状態のマップはビューに表示されません。

要確認: メトロ・ミラーまたはグローバル・ミラー整合性グループ関係を表す名前は、長さが 15 文字に制限されます (拡張文字セットの 63 文字ではありません)。

呼び出し例

mkfcconsistgrp

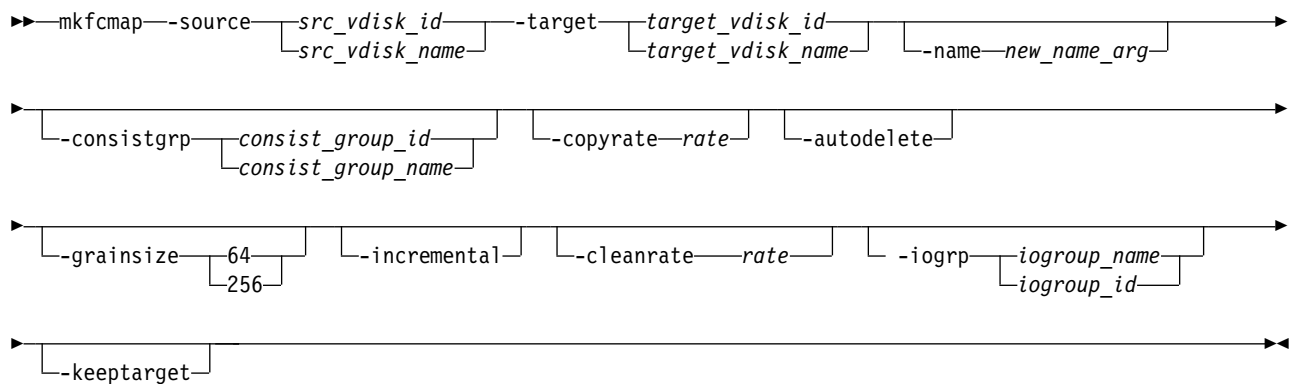
結果出力:

FlashCopy Consistency Group, id [1], successfully created

mkfcmap

mkfcmap コマンドを使用して、後続のコピーのためにソース・ボリュームをターゲット・ボリュームにマップする、新しい FlashCopy マッピングを作成します。

構文



パラメーター

-source *src_vdisk_id* | *src_vdisk_name*

(必須) ソース・ボリュームの ID または名前を指定します。

-target *target_vdisk_id* | *target_vdisk_name*

(必須) ターゲット・ボリュームの ID または名前を指定します。

-name *new_name_arg*

(オプション) 新規マッピングに割り当てる名前を指定します。

-consistgrp *consist_group_id* | *consist_group_name*

(オプション) 新規マッピングを追加する整合性グループを指定します。整合性グループを指定しない場合、マッピングは独立型マッピングとして扱われます。

-copyrate *rate*

(オプション) コピー速度を指定します。*rate* 値は 0 から 100 までです。*rate* 値は 0 から 150 までです。デフォルト値は 50 です。値 0 は、バックグラウンド・コピー・プロセスがないことを示します。サポートされる **-copyrate** 値およびそれらに対応する速度については、コマンドの説明の表を参照してください。

-autodelete

(オプション) バックグラウンド・コピーが完了したらマッピングを削除することを指定します。デフォルトでは (このパラメーターが入力されない場合に適用される)、**autodelete** はオフに設定されます。

-grainsize *64* | *256*

(オプション) マッピングのグレイン・サイズを指定します。デフォルト値は 256 です。この値は、いったん設定すると変更できません。

要確認: ソース・ディスクまたはターゲット・ディスクのどちらかに圧縮コピーが含まれている場合、デフォルト値は 64 です (ソース・ディスクまたはターゲット・ディスクがグレーン・サイズ 256 KB のマッピングに含まれていない限り)。

-incremental

(オプション) FlashCopy マッピングを差分コピーとしてマークします。デフォルトは、非差分です。この値は、いったん設定すると変更できません。

-cleanrate rate

(オプション) マッピングのクリーニング速度を設定します。*rate* 値は 0 から 100 までです。デフォルト値は 50 です。

(オプション) マッピングのクリーニング速度を設定します。*rate* 値は 0 から 150 までです。デフォルト値は 50 です。

-iogrp iogroup_name | iogroup_id

(オプション) FlashCopy ビットマップの入出力グループを指定します。この値は、いったん設定すると変更できません。デフォルトの入出力グループは、ソース・ボリューム (ターゲット・マップが 1 つだけの場合) か、ソース・ボリュームまたはターゲット・ボリュームが所属する他の FlashCopy マッピングの入出力グループです。

注: このコマンドを完了するのに使用できるビットマップ・スペースが十分でない場合、自動的にビットマップ・メモリーで割り振られるスペースが増えます (最大ビットマップ・メモリーに達していない場合)。

-keeptarget

(オプション) ターゲット・ボリュームとソース・ボリュームの可用性を同一に維持することを指定します。ターゲットが使用不可になった場合には、ソースも使用不可にされます (FlashCopy マッピングの停止ではありません)。

説明

このコマンドは、新しい FlashCopy マッピングを作成します。このマッピングは、手動で削除されるまで、あるいはバックグラウンド・コピーが完了したときに自動的に削除されるまで (**autodelete** パラメーターがオン に設定されている場合) 保持されます。**mkfcmap** コマンドには、ソースおよびターゲット・ボリュームを指定する必要があります。**mkfcmap** コマンドは、ソースおよびターゲット・ボリューム のサイズが同じでない場合には失敗します。作成するターゲット・ディスクのサイズを対応するソース VDisk と同じにするために、**lsvdisk -bytes** コマンドを発行して、このソース・ボリュームの正確なサイズを調べます。既存の FlashCopy マッピングにあるターゲット・ボリュームは、ターゲット・ボリュームとして指定できません。接続済みマッピングの結果セットのマッピングの数が 256 を超える場合は、マッピングを作成できません。

オプションでマッピングに名前を付け、整合性グループに割り当てることができます。これは、単一のコマンドで開始できるマッピングのグループになります。これらのマッピング・グループは、同時に処理できません。複数のボリュームを同時にコピーできるので、複数のディスクの整合コピーが作成されます。この複数のディスクの整合コピーは、データベースとログ・ファイルが異なるディスクに配置されている一部のデータベース製品で必要になります。

指定したソース VDisk およびターゲット・ボリュームが、それぞれ既存マッピングのターゲット・ボリュームおよびソース・ボリュームである場合、作成されるマッピングと既存マッピングはパートナーになります。あるマッピングが差分マッピングとして作成された場合、そのパートナーは自動的に差分マッピングになります。1 つのマッピングはパートナーを 1 つだけ持つことができます。

以下のいずれかの条件が該当する場合を除き、メトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係のメンバーであるターゲット・ボリュームを使用する FlashCopy マッピングを作成することができます。

- 以前のコード・レベルを実行しているクラスター化システムとの関係である。
- マッピングの入出力グループが、指定されたマッピングのターゲット・ボリュームの入出力グループと異なっている。

注: ボリュームがマッピングに含まれ、クラウド・スナップショットがそのボリュームで使用可能である場合、このコマンドを使用できません。

copyrate パラメーターは、コピー速度を指定します。0 を指定した場合、バックグラウンド・コピーは無効になります。**cleanrate** パラメーターは、ターゲット・ボリュームのクリーニング率を指定します。クリーニング・プロセスがアクティブになるのは、マッピングがコピー中状態でバックグラウンド・コピーが完了している場合か、マッピングがコピー中状態でバックグラウンド・コピーが無効の場合、またはマッピングが停止中状態の場合のみです。**cleanrate** パラメーターを 0 に設定することにより、マッピングがコピー中状態のときにクリーニングを無効にすることができます。**cleanrate** を 0 に設定すると、クリーニング・プロセスはマッピングが停止中状態のときにデフォルトの率である 50 で実行され、停止操作は確実に完了します。

注: 以下のいずれかの状況に該当する場合、このコマンドを発行することはできません。

- ターゲット・ボリュームがアクティブ/アクティブ関係のマスター・ボリュームまたは補助ボリュームである。
- ソース・ボリュームがアクティブ/アクティブ関係のマスター・ボリュームまたは補助ボリュームであり、ターゲットのボリュームとマップがソース・ボリュームと同じサイト内にない。

以下の表に、コピー速度 (copyrate) およびクリーニング速度 (cleaningrate) の値と、1 秒当たりに分割が試行されるグレーン数の関係を示します。グレーンは、単一のビットによって表されるデータの単位です。

注: 圧縮ボリュームのデフォルトのグレーン・サイズ 64 KB は、以下の場合、通常プール内の圧縮ボリュームにのみ適用されます。

- 通常プール内でソース・ボリュームまたはターゲット・ボリュームのいずれかが圧縮されている。
- ソース・ボリュームまたはターゲット・ボリューム自体が通常プール内の圧縮ボリュームのソースまたはターゲットである (すなわち、カスケードになっていて、そのカスケード内の他のボリュームが通常プール内の圧縮ボリュームである)。

これが該当せず、ボリュームが通常プール内の圧縮プールとのカスケードに含まれていない場合、データ削減圧縮ボリュームでのデフォルトのグレーン・サイズは 256 KB です。

表 93. レート、データ・レート、および 1 秒当たりのグレーン数の値の関係

ユーザー指定の rate 属性値	コピーされるデータ/秒	256 KB グレーン/秒	64 KB グレーン/秒
1 から 10	128 KB	0.5	2
11 から 20	256 KB	1	4
21 から 30	512 KB	2	8
31 から 40	1 MB	4	16
41 から 50	2 MB	8	32
51 から 60	4 MB	16	64
61 から 70	8 MB	32	128
71 から 80	16 MB	64	256

表 93. レート、データ・レート、および 1 秒当たりのグレーン数の値の関係 (続き)

ユーザー指定の rate 属性 値	コピーされるデータ/秒	256 KB グレーン/秒	64 KB グレーン/秒
81 から 90	32 MB	128	512
91 から 100	64 MB	256	1024
101 - 110	128 MB	512	2048
111 - 120	256 MB	1024	4096
121 - 130	512 MB	2048	8192
131 - 140	1 GB	4096	16384
141 - 150	2 GB	8192	32768

要確認: このコマンドは、ファイル・システムが所有するボリュームでは使用できません。

注: このコマンドが指定された場合、`rc_controlled` 状態のマップはビューに表示されません。

呼び出し例

```
mkfcmmap -source 0 -target 2 -name mapone
```

結果出力:

```
FlashCopy Mapping, id [1], successfully created
```

呼び出し例

```
mkfcmmap -source 0 -target 2 -name mapone -keeptarget
```

結果出力:

```
FlashCopy Mapping, id [1], successfully created
```

prestartfcconsistgrp

prestartfcconsistgrp コマンドは、整合性グループ (FlashCopy マッピングのグループ) を準備して、整合性グループを開始できるようにするために使用します。このコマンドは、ソース・ボリュームが宛先となっているすべてのデータのキャッシュをフラッシュし、整合性グループの開始までキャッシュを強制的にライトスルー・モードにします。

構文

```

▶▶—prestartfcconsistgrp—┐fc_consist_group_id┐
                        └─restore┘└─fc_consist_group_name┘▶▶

```

パラメーター

-restore

(オプション) 復元 (restore) フラグを指定します。これにより、整合性グループ内のマッピングの 1 つのターゲット・ボリュームが別のアクティブ・マッピングでソース・ボリュームとして使用される場合でも、整合性グループの準備が強制されます。アクティブ・マッピングの状態は、`copying`、`suspended`、または `stopping` です。

fc_consist_group_id | *fc_consist_group_name*

(必須) 準備する整合性グループの名前または ID を指定します。

説明

このコマンドは、整合性グループ (FlashCopy マッピングのグループ) をこの後に開始できるように準備します。準備ステップでは、ソース・ボリューム用のキャッシュにあるすべてのデータが最初にディスクにフラッシュされるようにします。このステップにより、FlashCopy のターゲット・ボリュームは、ソース・ボリュームへ正常に書き込まれたものとしてホスト・オペレーティング・システムに対して確認されたボリュームと同一のものになります。

restore パラメーターを使用すると、整合性グループ内の 1 つ以上のマッピングのターゲット・ボリュームが別のアクティブ・マッピングでソース・ボリュームとして使用される場合でも、整合性グループの準備を強制できます。この場合、マッピングは **lsfcmap** ビューに示すように復元されます。別のアクティブ・マッピングのソース・ボリュームとなっているターゲット・ボリュームがない整合性グループを準備する際に **restore** パラメーターを指定した場合、このパラメーターは無視されます。

コピー・プロセスを開始するためには、その前に **prestartfcconsistgrp** コマンドを発行して、FlashCopy 整合性グループを準備する必要があります。FlashCopy 整合性グループに複数のマッピングを割り当てた場合は、グループ全体に対して単一の **prepare** コマンドを発行して、すべてのマッピングを一度に準備する必要があります。

整合性グループを準備するためには、その前にそのグループを **idle_or_copied** または **stopped** の状態にしておく必要があります。**prestartfcconsistgrp** コマンドを入力すると、グループは準備中状態になります。準備が完了すると、整合性グループの状況は準備済みに変わります。この時点で、グループを開始できます。

1 つの整合性グループに複数の FlashCopy マッピングが割り当てられている場合、グループ内のマッピングの準備およびそれに続く開始は、グループに割り当てられている個々の FlashCopy マッピングに対してではなく、整合性グループに対して実行する必要があります。独立型マッピング (整合性グループへ割り当てられていないマッピング) のみを単独で準備および開始することができます。FlashCopy 整合性グループは、準備が完了しなければ開始できません。

整合性グループの FlashCopy マッピングのターゲットがリモート・コピー関係にある場合 (その関係が以下のいずれかのタイプであり、リモート・コピーの 2 次ターゲットである場合を除く)、このコマンドは拒否されます。

- **idling**
- **disconnected**
- **consistent_stopped**
- **inconsistent_stopped**

次の場合、FlashCopy マッピングは失敗します。

- **prep** パラメーターを使用する。
- ターゲット・ボリュームがアクティブなリモート・コピーの 1 次または 2 次ボリュームである。
- FlashCopy ターゲット (およびリモート・コピーの 1 次ターゲット) ボリュームがオフラインである。これが発生すると、FlashCopy マッピングは停止し、ターゲット・ボリュームはオフラインのまま残ります。

注: このコマンドが指定された場合、**rc_controlled** 状態のマップはビューに表示されません。

呼び出し例

```
prestartfcconsistgrp 1
```

結果出力

No feedback

prestartfcmap

prestartfcmap コマンドは、FlashCopy マッピングを開始できるように準備するために使用します。このコマンドは、ソース・ボリュームが宛先となっているすべてのデータのキャッシュをフラッシュし、マッピングの開始までキャッシュを強制的にライトスルー・モードにします。

構文

```
➤—prestartfcmap—┐—fc_map_id—┐—  
└—-restore—┘└—fc_map_name—┘
```

パラメーター

-restore

(オプション) 復元 (restore) フラグを指定します。これにより、ターゲット・ボリュームが別のアクティブ・マッピングでソース・ボリュームとして使用される場合でも、マッピングの準備が強制されます。アクティブ・マッピングの状態は、copying、suspended、または stopping です。

fc_map_id | *fc_map_name*

(必須) 準備するマッピングの名前または ID を指定します。

説明

このコマンドは、単一のマッピングを後続の開始用に準備します。準備ステップにより、ソース・ボリューム用のキャッシュにあるすべてのデータが最初にディスクに転送されるようになります。このステップにより、作成されたコピーは、オペレーティング・システムがディスク上に存在すると予期しているものと整合します。

restore パラメーターを使用すると、ターゲット・ボリュームが別のアクティブ・マッピングでソース・ボリュームとして使用される場合でも、マッピングの準備を強制することができます。この場合、マッピングは **lsfcmap** ビューに示すように復元されます。ターゲット・ボリュームが別のアクティブ・マッピングのソース・ボリュームでないマッピングを準備する際に **restore** パラメーターを指定した場合、このパラメーターは無視されます。

注: 整合性グループの一部である FlashCopy マッピングを準備するには、**prestartfcconsistgrp** コマンドを使用する必要があります。

マッピングを準備するためには、その前にそのマッピングを **idle_or_copied** または **stopped** の状態にしておく必要があります。**prestartfcmap** コマンドが処理されると、マッピングは準備中状態になります。準備が完了すると、マッピングは準備済み状態に変わります。この時点で、マッピングを開始する準備ができました。

重要: このコマンドの完了には、かなりの時間がかかることがあります。例えば、ボリュームが **prepared** 状態にあるときは、応答時間が長くなる可能性があります。

FlashCopy マッピングのターゲットがメトロ・ミラー関係、グローバル・ミラー関係、またはアクティブ/アクティブ関係の 2 次ボリュームである場合 (FlashCopy ターゲットがリモート・コピーの 2 次になります)、このコマンドは拒否されます。リモート・コピーにはメトロ・ミラー、グローバル・ミラー、およびアクティブ/アクティブが含まれます。

注: リモート・コピーがアイドルリング状態または切断されている場合は、FlashCopy とリモート・コピーが同じボリュームを指している場合でも、補助ボリュームが必ずしも 2 次ボリュームであるとは限りません。この場合、FlashCopy マッピングを開始することができます。

次の場合、FlashCopy マッピングは失敗します。

- リモート・コピーがアクティブである。
- FlashCopy ターゲット (およびリモート・コピーの 1 次ターゲット) ボリュームがオフラインである。これが発生すると、FlashCopy マッピングは停止し、ターゲット・ボリュームはオフラインのまま残ります。

注: このコマンドが指定された場合、rc_controlled 状態のマップはビューに表示されません。

呼び出し例

```
prestartfcmap 1
```

結果出力

No feedback

rmfcconsistgrp

rmfcconsistgrp コマンドは、FlashCopy 整合性グループを削除するために使用します。

構文

```
➤—rmfcconsistgrp—┐—fc_consist_group_id—➤  
                   └-force┘└fc_consist_group_name┘
```

パラメーター

-force

(オプション) 削除したい整合性グループに関連付けられているすべてのマッピングを、グループから除去し、独立型マッピングに変更することを指定します。このパラメーターは、削除したい整合性グループにマッピングが含まれている場合にのみ指定する必要があります。

重要: force パラメーターを使用すると、アクセスが失われる可能性があります。IBM サポート担当員による指示がある場合にのみ使用してください。

fc_consist_group_id | fc_consist_group_name

(必須) 削除する整合性グループの ID または名前を指定します。

説明

このコマンドは、指定された FlashCopy 整合性グループを削除します。整合性グループのメンバーであるマッピングが存在する場合、**-force** パラメーターを指定しない限り、コマンドは失敗します。**-force** パラメーターを指定すると、整合性グループに関連付けられているすべてのマッピングがグループから除去され、独立型マッピングに変更されます。

整合性グループ内の 1 つのマッピングのみを削除するには、**rmfcmap** コマンドを使用する必要があります。

注: このコマンドが指定された場合、**rc_controlled** 状態のマップはビューに表示されません。

呼び出し例

```
rmfcconsistgrp fcconsistgrp1
```

結果出力:

No feedback

rmfcmap

rmfcmap コマンドは、既存のマッピングを削除するために使用します。

構文

```
➡➡rmfcmap [-force] [fc_map_id | fc_map_name] ➡➡
```

パラメーター

-force

(オプション) ターゲット・ボリュームをオンラインにすることを指定します。 FlashCopy マッピングが停止状態にある場合は、このパラメーターは必須です。

fc_map_id | fc_map_name

(必須) 削除する FlashCopy マッピングの ID または名前を指定します。 この ID または名前は、コマンド・ラインの最後に入力します。

説明

rmfcmap コマンドは、マッピングが **idle_or_copied** 状態または停止状態の場合に、指定されたマッピングを削除します。マッピングが停止状態の場合は、**-force** パラメーターが必要です。マッピングがそれ以外の状態にある場合は、マッピングを停止してから削除します。

マッピングの削除は、2 つのボリューム間の論理関係を削除するだけであり、ボリューム自体には影響を与えません。ただし、削除を強制すると、ターゲット・ボリューム (不整合のデータを含んでいる可能性がある) がオンラインに戻されます。

FlashCopy マッピングのターゲットが、作成されたりリモート・コピーのメンバーである場合、リモート・コピーは次の点で影響を受けます。

- 停止された FlashCopy マッピングが削除され、FlashCopy マッピングに関連付けられた入出力グループがこの削除処理中に中断された場合、FlashCopy マッピングがコピーされていたときにアクティブであった FlashCopy マッピングのターゲット・ボリュームに関連付けられたリモート・コピー関係は、すべて破損します。これらは、次にシステムを開始するときに再同期する必要があります。
- 以前に準備に失敗した停止済みの FlashCopy マッピングが削除された場合、ターゲット・ボリュームに関連付けられた一連のリモート・コピー関係内にあるすべてのリモート・コピー関係が破損する可能性があります。これらは、次にシステムを開始するときに再同期する必要があります。

注: リモート・コピーにはメトロ・ミラー、グローバル・ミラー、および HyperSwap が含まれます。

注: このコマンドが指定された場合、rc_controlled 状態のマップはビューに表示されません。

呼び出し例

```
rmfcmap testmap
```

結果出力:

No feedback

startfcconsistgrp

startfcconsistgrp コマンドは、FlashCopy 整合性グループのマッピングを開始するために使用します。このコマンドは、コマンド開始の瞬間におけるソース・ボリユームのポイント・イン・タイム・コピーを作成します。

構文

```
▶▶ startfcconsistgrp [-prep] [-restore] [fc_consist_group_id | fc_consist_group_name] ▶▶
```

パラメーター

-prep

(オプション) 指定された FlashCopy 整合性グループを、FlashCopy 整合性グループの開始より前に準備する必要があることを指定します。FlashCopy 整合性グループは、準備が完了しなければ開始できません。このパラメーターを使用すると、システムは指定されたグループに対して自動的に **prestartfcconsistgrp** コマンドを発行します。

-restore

(オプション) 復元 (restore) フラグを指定します。このオプションを **prep** オプションと組み合わせると、整合性グループ内のマッピングの 1 つのターゲット・ボリユームが別のアクティブ・マッピングでソース・ボリユームとして使用される場合でも、整合性グループの準備が強制されます。アクティブ・マッピングの状態は、copying、suspended、または stopping です。

fc_consist_group_id | fc_consist_group_name

(必須) 開始する整合性グループ・マッピングの ID または名前を指定します。

説明

このコマンドは整合性グループを開始し、その結果、その整合性グループ内のすべてのマッピングのソース・ボリユームのポイント・イン・タイム・コピーが得られます。**restore** パラメーターを **prep** パラメーターと組み合わせると、整合性グループ内の 1 つ以上のマッピングのターゲット・ボリユームが別のアクティブ・マッピングでソース・ボリユームとして使用される場合でも、開始前に整合性グループの準備が強制されます。この場合、マッピングは **lsfcmap** ビューに示すように復元されます。別のアクティブ・マッピングのソース・ボリユームとなっているターゲット・ボリユームがない整合性グループを開始する際に **restore** パラメーターを指定した場合、このパラメーターは無視されます。

整合性グループが開始され、開始されるマッピングのターゲット・ボリユームにそのターゲットを使用する他の 4 つまでの差分 FlashCopy マッピングが存在する場合、差分記録はオンのままになります。そのターゲット・ボリユームを使用する差分 FlashCopy マッピングが 4 つを超える場合は、それらのすべてのマッピングの差分記録は再開されるまでオフになります。

注: **startfcconsistgrp** コマンドは、**prep** パラメーターを指定した場合はとくに、処理に時間がかかることがあります。 **-prep** パラメーターを使用する場合、システムはマッピングが開始される前にマッピングを準備する必要があるため、追加の処理制御をシステムに渡すことになります。 準備処理にかかる時間が長すぎる場合、システムは準備を完了しますが、整合性グループを開始しません。 この場合、エラー・メッセージ CMMVC6209E が表示されます。 **prestartfcconsistgrp** コマンドと **startfcconsistgrp** コマンドの処理時間を互いに独立に制御するには、**prep** パラメーターを使用しないでください。 代わりに、**prestartfcconsistgrp** コマンドを最初に発行してから、**startfcconsistgrp** コマンドを発行してコピーを開始します。

指定した整合性グループ内の FlashCopy マッピングのターゲットがリモート・コピー関係の 2 次ボリュームである場合 (FlashCopy ターゲットがリモート・コピーの 2 次になります)、このコマンドは拒否されます。

注: リモート・コピーがアイドル状態または切断されている場合は、FlashCopy とリモート・コピーが同じボリュームを指している場合でも、補助ボリュームが必ずしも 2 次ボリュームであるとは限りません。この場合、FlashCopy マッピングを開始することができます。

指定した整合性グループ内の FlashCopy マッピングのターゲットがリモート・コピー関係の 1 次ボリュームである場合 (FlashCopy ターゲットがリモート・コピーの 1 次ターゲットになります)、以下のケースでも FlashCopy マッピングが失敗します。

- リモート・コピーがアクティブである。
- FlashCopy ターゲット (およびリモート・コピーの 1 次ターゲット) ボリュームがオフラインである。これが発生すると、FlashCopy マッピングは停止し、ターゲット・ボリュームはオフラインのまま残ります。

このコマンドが指定された場合、**rc_controlled** 状態のマップはビューに表示されません。

FlashCopy 整合性グループ内のソース・ボリュームに、アクティブ/アクティブ関係に属しているボリュームが含まれている場合、そのグループを開始できるのは、これらのすべてのソース・ボリュームの情報が現行コピーであるか、あるいは、古いコピーである場合は、以下のように指定してアクセスが許可されている場合のみです。

stopprcrelationship -access

アクティブ/アクティブ関係の現行ボリュームは 1 次コピーです。または、関係の状態が **consistent_synchronized** の場合は 2 次コピーです。

呼び出し例

```
startfcconsistgrp -prep 2
```

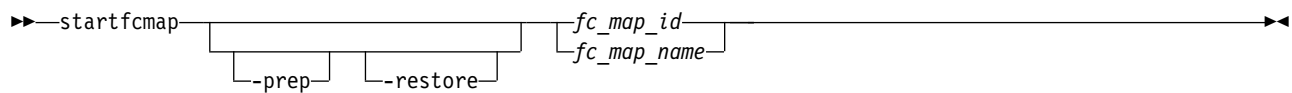
結果出力:

No feedback

startfcmap

startfcmap コマンドは、FlashCopy マッピングを開始するために使用します。このコマンドは、コマンド開始の瞬間におけるソース・ボリュームのポイント・イン・タイム・コピーを作成します。

構文



パラメーター

-prep

(オプション) 指定されたマッピングを、マッピングの開始より前に準備する必要があることを指定します。マッピングを開始するためには、その前に準備を行う必要があります。このパラメーターを使用すると、システムは指定されたグループに対して自動的に **prestartfcmap** コマンドを発行します。

注: 既に **prestartfcmap** コマンドを使用している場合、**startfcmap** コマンドで **-prep** パラメーターを使用することはできません。コマンドは失敗します。ただし、それより前に FlashCopy が正常に準備されている場合は、**startfcmap** コマンドは成功します。

-restore

(オプション) 復元 (restore) フラグを指定します。このオプションを **prep** オプションと組み合わせると、ターゲット・ボリュームが別のアクティブ・マッピングでソース・ボリュームとして使用される場合でも、マッピングの準備が強制されます。アクティブ・マッピングの状態は、copying、suspended、または stopping です。

fc_map_id | fc_map_name

(必須) 開始するマッピングの ID または名前を指定します。

説明

このコマンドは単一のマッピングを開始し、その結果、ソース・ボリュームのポイント・イン・タイム・コピーが得られます。 **restore** パラメーターを **prep** パラメーターと組み合わせると、ターゲット・ボリュームが別のアクティブ・マッピングでソース・ボリュームとして使用される場合でも、開始前にマッピングの準備が強制されます。この場合、マッピングは **lsfcmap** ビューに示すように復元されます。ターゲット・ボリュームが別のアクティブ・マッピングのソース・ボリュームでない場合に **restore** パラメーターを指定すると、このパラメーターは無視され、マッピングは **lsfcmap** ビューに示すように、復元されません。

マッピングが開始され、開始されるマッピングのターゲット・ボリュームにそのターゲットを使用する他の 4 つまでの差分 FlashCopy マッピングが存在する場合、差分記録はオンのままになります。そのターゲット・ボリュームを使用する差分 FlashCopy マッピングが 4 つを超える場合は、それらのすべてのマッピングの差分記録は再開されるまでオフになります。

注: **startfcmap** コマンドは、**prep** パラメーターを使用する場合はとくに、処理に時間がかかることがあります。 **-prep** パラメーターを使用する場合は、追加の開始制御をシステムに渡すことになります。システムはマッピングが開始される前にマッピングを準備する必要があります。マッピングが開始されるときに制御を保持するには、**startfcmap** コマンドを発行する前に **prestartfcmap** コマンドを発行する必要があります。

FlashCopy マッピングのターゲットがメトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係の 2 次ボリュームである場合 (FlashCopy ターゲットがリモート・コピーの 2 次になります)、このコマンドは拒否されません。

注: リモート・コピーがアイドル状態または切断されている場合は、FlashCopy とリモート・コピーが同じボリュームを指している場合でも、補助ボリュームが必ずしも 2 次ボリュームであるとは限りません。この場合、FlashCopy マッピングを開始することができます。

FlashCopy マッピングのターゲットがメトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係の 1 次ボリュームである場合 (FlashCopy ターゲットがリモート・コピーの 1 次になります)、以下のケースでも FlashCopy マッピングが失敗します。

- リモート・コピーがアクティブである。
- FlashCopy ターゲット (およびリモート・コピーの 1 次ターゲット) ボリュームがオフラインである。これが発生すると、FlashCopy マッピングは停止し、ターゲット・ボリュームはオフラインのまま残ります。

このコマンドが指定された場合、`rc_controlled` 状態のマップはビューに表示されません。

要確認: ソース・ボリュームがアクティブ/アクティブ関係に属している場合、FlashCopy マッピングを開始できるのは、そのソース・ボリュームの情報が現行コピーであるか、あるいは、古いコピーである場合は、以下のように指定してアクセスが許可されている場合のみです。

```
stopprcrelationship -access
```

アクティブ/アクティブ関係の現行ボリュームは 1 次コピーです。または、関係の状態が `consistent_synchronized` の場合は 2 次コピーです。

呼び出し例

```
startfcmap -prep 2
```

結果出力

No feedback

stopfcconsistgrp

stopfcconsistgrp コマンドは、処理状態が `prepared`、`copying`、`stopping`、または `suspended` のいずれかである FlashCopy 整合性グループと関連したすべての処理を停止するために使用します。

構文

```
▶▶—stopfcconsistgrp—[  
    --force  
    --split  
]—fc_consist_group_id_or_name—▶▶
```

パラメーター

-force

(オプション) 指定された整合性グループのマッピングに関連したすべての処理を即時に停止します。

注: このパラメーターを指定すると、このグループでのマッピング (**lsfcmapdependentmaps** コマンドでリストされる) に従属するすべての FlashCopy マッピングも停止されます。

-force パラメーターが指定されないと、FlashCopy 整合性グループのターゲット・ボリュームが入出力をミラーリングしている以下の状態の関係の 1 次である場合、このコマンドは拒否されます。

- `consistent_synchronized`
- `consistent_copying`
- `inconsistent_copying`

-force パラメーターが指定されると、指定された整合性グループ内の FlashCopy マッピングのターゲット・ボリュームと関連付けられているすべてのメトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係は停止します。ターゲットに関連付けられているリモート・コピー関係が、マップのコピー時に入出力をミラーリングしていた場合、差異記録機能が失われて、後続の再開時に完全再同期が必要になる可能性があります。

-split

(オプション) ターゲット・ボリュームにも従属しているすべてのマッピングのソース・ボリュームへの従属を解消します。このパラメーターは、グループ内のすべてのマップの進行状況が **lsfcmap** コマンドで 100 と示される整合性グループを停止する場合にのみ指定できます。

fc_consist_group_id_or_name

(必須) 停止する整合性グループの名前または ID を指定します。

説明

このコマンドは、整合性グループ内のマッピングのグループを停止します。コピー・プロセスが停止すると、ターゲット・ディスクに既にソースの完成したイメージが入っていない限り、ターゲット・ディスクは使用不可になります。ソースの完全なイメージが含まれているディスクは、**-lsfcmap** コマンド出力の進行状況で 100 と示されます。ターゲット・ボリュームは、完全なイメージを含んでいない場合、オフラインとして報告されます。そのボリュームにアクセスするには、前もってマッピングのグループを準備し、再起動しておく必要があります。

整合性グループが **idle_or_copied** 状態にある場合、**stopfcconsistgrp** コマンドは効果がなく、整合性グループは **idle_or_copied** 状態のままです。

注: SAN ボリューム・コントローラー 4.2.0 より前のバージョンでは、**stopfcconsistgrp** コマンドを実行すると、整合性グループは必ず停止状態になり、ターゲット・ボリュームはオフラインになりました。

split オプションは、グループ内のすべてのマップの進行状況が 100 のときに使用できます。これによって、その他すべてのマップのソース・ボリュームへの従属関係が除去されます。このオプションは、そのターゲット・ディスクが、停止中のマッピングのソース・ディスクである別の FlashCopy 整合性グループを開始する前に使用できます。整合性グループが **split** オプションにより停止されると、**restore** オプションを指定せずに他の整合性グループを開始できます。

注: このコマンドが指定された場合、**rc_controlled** 状態のマップはビューに表示されません。

呼び出し例

```
stopfcconsistgrp testmapone
```

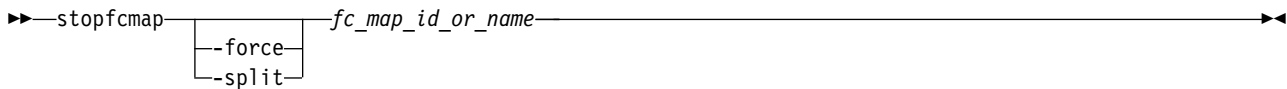
結果出力

```
No feedback
```

stopfcmap

stopfcmap コマンドは、処理状態が **prepared**、**copying**、**stopping**、または **suspended** のいずれかである FlashCopy マッピングに関連付けられたすべての処理を停止します。

構文



パラメーター

-force

(オプション) 指定されたマッピングに関連付けられたすべての処理を即時に停止することを指定します。

注: このパラメーターを指定すると、このグループでのマッピング (**lsfcmapdependentmaps** コマンドでリストされる) に従属するすべての FlashCopy マッピングも停止されます。

-force パラメーターを指定しないと、FlashCopy マッピングのターゲット・ボリュームが入出力をミラーリングしている以下の状態の関係の 1 次ボリュームである場合、このコマンドは拒否されます。

- consistent_synchronized
- consistent_copying
- inconsistent_copying

ターゲット・ボリュームもメトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係にある FlashCopy マッピングに対して **-force** パラメーターが指定されると、関係は停止します。ターゲットに関連付けられているリモート・コピー関係が、マップのコピー中に入出力をミラーリングしている場合、差異記録機能が失われる可能性があります。この場合、後続の再開時に、完全再同期が必要になる可能性があります。

-split

(オプション) ターゲット・ディスクにも従属しているすべてのマッピングのソース・ボリュームへの従属を解消します。このパラメーターは、進行状況が、**lsfcmap** コマンドで示される 100 のマップを停止する場合にのみ、指定します。

fc_map_id_or_name

(必須) 停止するマッピングの名前または ID を指定します。

説明

このコマンドは、単一マッピングを停止します。コピー・プロセスが停止すると、ターゲット・ディスクに既にソースの完成したイメージが入っていない限り、ターゲット・ディスクは使用不可になります。完成したイメージは、進行状況が、**lsfcmap** コマンドで示される 100 のマップで示されます。未完成のマッピングの場合は、ターゲット・ディスクを使用する前に、マッピングを準備して再処理してください。

stopfcmap コマンドで停止できるマッピングは、スタンドアロン・マッピングのみです。整合性グループに属しているマッピングの停止は、**stopfcconsistgrp** コマンドを使用して行います。

マッピングが **idle_or_copied** 状態にある場合、**stopfcmap** コマンドは効果がなく、マッピングは **idle_or_copied** 状態のままです。

注: SAN ボリューム・コントローラー Storwize V5100 4.2.0 より前のバージョンでは、**stopfcmap** コマンドを実行するとマッピングの状態が必ず **stopped** になり、ターゲット・ボリュームはオフラインになりました。この変更により、前の動作に依存しているスクリプトは中断される場合があります。

split オプションは、マップの進行状況が 100 のときに使用できます。これはソース・ボリューム上の他のすべてのマッピングの従属関係を除去します。このオプションは、そのターゲット・ディスクが停止中のマッピングのソース・ディスクである別の **FlashCopy** マッピングを開始する前に使用できます。**split** オプションを使用することによってマッピングが停止した後で、**restore** オプションを指定せずにもう一方のマッピングを開始できます。

注: このコマンドが指定された場合、**rc_controlled** 状態のマップはビューに表示されません。

要確認: **active-active** 関係にあるソース・ボリュームは、ソース・ボリュームの情報が最新のものである場合にのみ **FlashCopy** マッピングを停止します。または、このマッピングは、アクセス可能な古いコピーに対して以下のコマンドを実行した後で停止できます。

```
stopprcrelationship -access
```

アクティブ/アクティブ関係の現行ボリュームは 1 次コピーです。または、関係の状態が **consistent_synchronized** の場合は 2 次コピーです。

呼び出し例

```
stopfcmap testmapone
```

結果出力

```
No feedback
```

第 16 章 ホスト・コマンド

ホスト・コマンドは、システム上のホスト・オブジェクトを処理するために使用します。

addhostclustermember

addhostclustermember コマンドは、ホスト・オブジェクトをホスト・クラスターに追加するために使用します。

構文

```
➡—addhostclustermember—host—

|                       |                         |
|-----------------------|-------------------------|
| <i>host_id_list</i>   | <i>hostcluster_id</i>   |
| <i>host_name_list</i> | <i>hostcluster_name</i> |

—➡
```

パラメーター

-host *host_id_list* | *host_name_list*

(オプション) ホスト・クラスターに追加するホストを (ID または名前で) 指定します。

hostcluster_id | *hostcluster_name*

(必須) ホスト・オブジェクトを追加する先のホスト・クラスターを (ID または名前で) 指定します。

ID の値は数値、名前の値は英数字ストリングでなければなりません。

説明

このコマンドは、ホスト・オブジェクトをホスト・クラスターに追加します。ホスト・クラスター内のすべてのホストで同じプロトコル (SCSI または NVMe) を使用する必要があります。

ホスト・オブジェクトをホスト・クラスターに追加すると、共有マッピングが作成されます。例えば、いずれかのホスト・マッピングが同じ入出力グループを使用する同じ Small Computer System Interface (SCSI) 論理装置番号 (LUN) 上の同じボリュームの一部であるホスト・クラスター・マッピングに一致する場合、ホスト・クラスターは、マッピング (共有マッピングになります) を制御します。

注: ホストとホスト・クラスターの両方に個別にスロットル指定が定義されている場合は、ホストをホスト・クラスターに追加することはできません。ただし、ホストまたはホスト・クラスターのいずれか一方のスロットル指定が存在する場合、コマンドは成功します。

共有ホスト・クラスター・マッピングと一致しないマッピングはすべて、専用マッピングとしてホストによって管理されます。

注: 新規マッピングは、ホスト・システム上の共有マッピングと競合してはなりません。ホストの専用マッピングと競合する共有マッピングが存在する場合、コマンドは失敗します。これには、以下のいずれかが含まれます。

- マッピングされているが、別の SCSI LUN を持つボリューム
- ホスト・クラスターの共有マッピングと同じ SCSI LUN を持ち、異なるボリュームがマップされているホスト

ホスト 0 をホスト・クラスター 4 に追加する呼び出し例

```
addhostclustermember -host 0 4
```

結果出力:

No feedback

ホスト 0、1、および 4 をホスト・クラスター 4 に追加する呼び出し例

```
addhostclustermember -host 0:1:4 4
```

結果出力:

No feedback

addhostiogrp

addhostiogrp コマンドを使用して、既存のホスト・オブジェクトへ入出力グループをマップします。

構文

```
➡➡ addhostiogrp [-iogrp iogrp_list] [host_name | host_id] ➡➡
```

パラメーター

-iogrp *iogrp_list*

(**-iogrpall** を使用しない場合は必須) ホストにマッピングされる必要のある 1 つ以上の入出力グループを含む、コロンで区切られたリストを指定します。 このパラメーターは、**-iogrpall** パラメーターと一緒に使用することはできません。

-iogrpall

(**-iogrp** を使用しない場合は必須) すべての入出力グループを指定のホストにマップする必要があることを指定します。 このパラメーターは、**-iogrp** パラメーターと一緒に使用することはできません。

host_id | *host_name*

(必須) 入出力グループのマップ先にする必要があるホストを、ID または名前によって指定します。

説明

このコマンドを使用して、入出力グループのリストを指定したホスト・オブジェクトにマップすることができます。

呼び出し例

```
addhostiogrp -iogrpall testhost
```

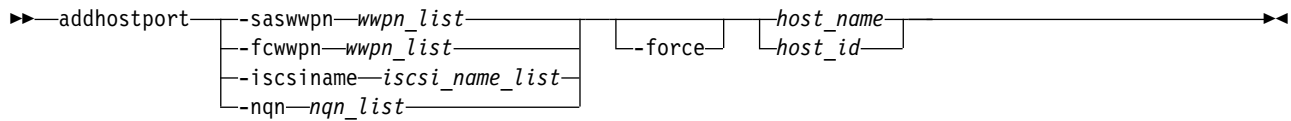
結果出力:

No feedback

addhostport

addhostport コマンドは、既存のホスト・オブジェクトにワールド・ワイド・ポート名 (WWPN)、Internet Small Computer System Interface (iSCSI) 名、または NVMe 修飾名 (NQN) を追加するために使用します。

構文



パラメーター

-saswwpn *wwpn_list*

(**-iscsiname**、**-fcwwpn**、または **-nqn** を使用しない場合は必須。) 16 文字の 16 進数ストリングで、Serial Attached SCSI (SAS) WWPN のリストを指定します。

-fcwwpn *wwpn_list*

(**-iscsiname**、**-saswwpn**、または **-nqn** を使用しない場合は必須。) 16 文字の 16 進数ストリングでファイバー・チャネル (FC) WWPN のリストを指定します。

-iscsiname *iscsi_name_list*

(**-fcwwpn**、**-saswwpn**、または **-nqn** を使用しない場合は必須。) ホストに追加する iSCSI 名のコンマ区切りリストを指定します。少なくとも 1 つの WWPN または iSCSI 名が指定されている必要があります。このパラメーターは、**-fcwwpn** または **-saswwpn** パラメーターと一緒に使用することはできません。

-nqn *nqn_list*

(**-fcwwpn**、**-saswwpn**、または **-iscsiname** を使用しない場合は必須。) ホストに追加する NVMe 修飾名 (NQN) のコンマ区切りリストを指定します。このパラメーターを使用するには、ホスト・プロトコルが **nvme** でなければなりません。

-force

(オプション) WWPN または iSCSI 名の妥当性検査を行わずに、ポートのリストをホストに追加することを指定します。

host_id | *host_name*

(必須) ポートの追加先のホスト・オブジェクトを ID または名前のいずれかで指定します。

説明

このコマンドは、ホスト・バス・アダプター (HBA) WWPN、iSCSI 名、または NQN のリストを、指定されたホスト・オブジェクトに追加します。このホスト・オブジェクトにマップされたボリュームは、すべて自動的に新規ポートにマップされます。

注: ホスト・ポートは、ホストのプロトコルと互換性がある場合にのみ追加することができます (SCSI は NQN を除くすべてのポート・タイプを持つことができ、NVMe は NQN のみを持つことができます)。

ログイン済みで未構成の WWPN のみを追加することができます。候補 WWPN のリストについては、**lssasportcandidate** または **lsfcportcandidate** コマンドを使用します。

一部の HBA デバイス・ドライバーは、ターゲットの論理装置番号 (LUN) を認識できるまではファブリックにログインしません。ログインしないため、それらの WWPN は候補ポートとして認識されません。**force** パラメーターを **addhostport** コマンドと一緒に指定して、WWPN リストの妥当性検査を停止することができます。

注: すべての入出力グループが iSCSI ホストから削除されている場合は、iSCSI ホストを少なくとも 1 つの入出力グループにマップするまでは、iSCSI ホストにポートを追加することはできません。iSCSI ホスト

を少なくとも 1 つの入出力グループにマップした後、**addhostport** コマンドを再実行依頼します。ポートをホストに追加した後、**chhost** コマンドを使用してホスト認証エントリーを作成する必要があります。

以下の場合、**addhostport** コマンドは失敗します。

- ホストが、アクセス・セット内に複数の入出力グループを持つボリュームにマップされている。また、追加するホスト・ポートが Internet Small Computer System Interface (iSCSI) 名である。
- 追加されるポートが、複数の入出力グループからマップされるボリュームをサポートしないホスト・システムからのものである。

呼び出し例

```
addhostport -saswwpn 210100E08B251DD4 host1
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

```
addhostport -fcwwpn 210100E08B251EE6 host1
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

```
addhostport -iscsiname iqn.localhost.hostid.7f000001 mhost13
```

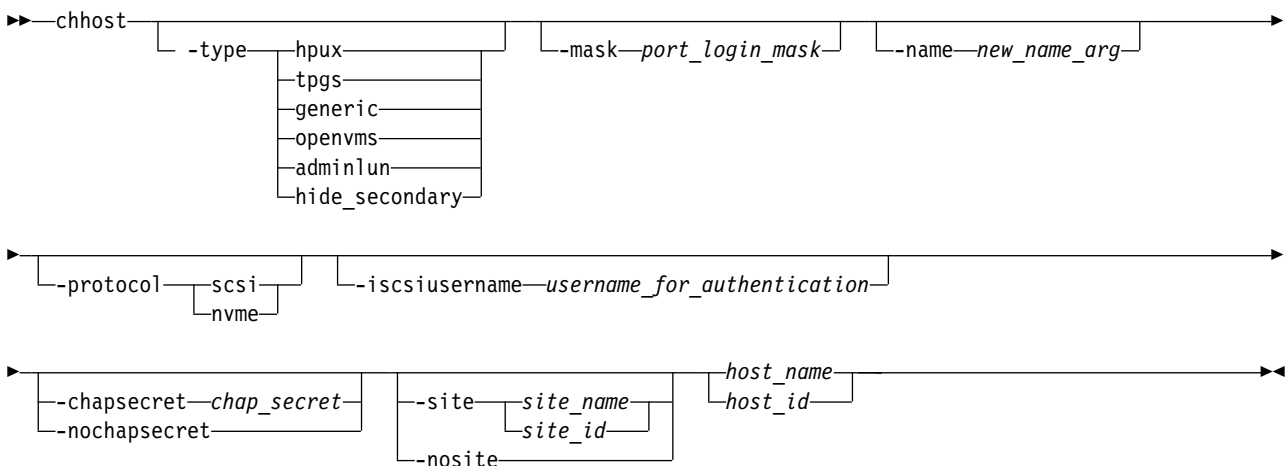
結果出力:

No feedback

chhost

chhost コマンドは、ホスト・オブジェクトのタイプ、または名前を変更するために使用します。このコマンドは、既存のホスト・マッピングには影響を及ぼしません。

構文



パラメーター

```
-type hpux | tpgs | generic | openvms | adminlun | hide secondary
```

(オプション) ホストのタイプを指定します。以下の値が指定可能なホスト・タイプです。

- `generic` は、デフォルトを示します。
- `tpgs` は、ターゲット・ポート情報が変更されると、追加のユニット・アテンションがホストに提供されることを示します。
- `openvms` は、OpenVMS を示します。
- `adminlun` は、ホスト上で有効な仮想ボリュームを示します。
- `hpux` は、HP-UX ファームウェアを示します。
- `hide_secondary` は、ホストがすべてのリモート・コピー関係の 2 次ボリュームを使用できないことを示します。

NVMe ホストのホスト・タイプを変更することはできません。**type** パラメーターを必要とするホストについて詳しくは、SAN ボリューム・コントローラー Storwize V5100・ホスト接続の資料を参照してください。

-name *new name arg*

(オプション) ホスト・オブジェクトに割り当てる新規名を指定します。

```
-protocol scsi | nvme
```

(オプション) ホストがストレージ・システムとの通信に使用するプロトコルを指定します。デフォルトは **scsi** です。ホストの **-protocol** をホストの **-type** と同時に変更することはできません。ホストのプロトコルは、以下の項目が満たされている場合にのみ変更することができます。

- ホストにボリュームがマップされていない。
- ホストでポートが定義されていない。
- ホスト・タイプが新規プロトコルと互換性がある。NVMe プロトコルを使用するホストのタイプは **generic** でなければなりません。

```
-mask port login mask
```

(オプション) ホストがアクセスできるノード・ターゲット・ポートと、そのホストのファイバー・チャネル (FC) ポート・マスクを指定します。ホスト・オブジェクト内のワールド・ワイド・ポート名 (WWPN) は、マスクに組み込まれている、ホスト・オブジェクトの入出力グループ内のノード・ポートからボリュームにアクセスする必要があります。ポート・マスクは 64 個のバイナリー・ビットで、0 と 1 の組み合わせで構成されます。0 は対応する FC 入出力ポートが使用できないことを示し、1 は使用できることを示しています。マスクの右端のビットは、FC 入出力ポート 1 に対応しています。マスクの有効値は、0000 (有効なポートなし) から

[illegible]

重要: ホスト・ポート・マスクを変更すると、アクセスが失われる可能性があります。ポートを使用不可にする前に、ホストが他のポートにアクセスできることを確認してください。

-iscsiusername *username for authentication*

(オプション) Internet Small Computer System Interface (iSCSI) ホスト接続ログインでの片方向認証に使用するホスト・オブジェクトのユーザー名を指定します。このパラメーターが指定された場合、値は、iSCSI ホスト接続にログインするための片方向認証の「ユーザー名」として使用されます。

iscsiusername パラメーターを指定しない場合、ホスト・オブジェクトの IQN がデフォルトでユーザー名として使用されます。**iscsiusername** パラメーターが指定されず、同じホスト・オブジェクト内に

複数の IQN が存在する場合、各 IQN のユーザー名は IQN 自体になります。複数の IQN があるホストに対して **iscsiusername** パラメーターが指定されている場合は、すべてのホストへのログインに、指定された IQN を使用します。**iscsiusername** パラメーターを使用する場合は、**chapsecret** パラメーターも指定する必要があります。

-chapsecret *chap_secret*

(オプション) iSCSI 入出力においてホストの認証に使用するために、チャレンジ・ハンドシェーク認証プロトコル (CHAP) シークレットを設定します。このシークレットは、ホストとクラスタの間で共有されます。各ホストの CHAP シークレットは、**lsiscsiauth** コマンドを使用してリストすることができます。

-nochapsecret

(オプション) 以前に設定されていた、このホスト用の CHAP シークレットをすべて消去します。

chapsecret を指定する場合は、**nochapsecret** パラメーターを指定することはできません。

-site *site_name* | *site_id*

(オプション) ホストの数値サイト値またはサイト名を指定します。サイト名は、英数字値でなければなりません。サイト ID は 1 または 2 でなければなりません。ホストに割り当てられているサイトは、どのトポロジー (hyperswap、stretched、または standard) を使用しても変更できます。

注: ホストがアクティブ/アクティブ関係 (HyperSwap) にあるボリュームにマップされている場合は、**-nosite** を指定することはできません。

-nosite

(オプション) サイト値をリセットします。

host_name | *host_id*

(必須) 変更するホスト・オブジェクトを ID または現行名で指定します。

説明

このコマンドは、指定されたホストの名前を新規名に変更すること、あるいはホストのタイプを変更することができます。このコマンドは、現行のホスト・マッピングにはまったく影響しません。

ホスト・オブジェクトに関連付けされたホスト・イニシエーター・ポートから、ポート・マスクをログインに適用します。ホスト・バス・アダプター (HBA) ポートとノード・ポート間のログインごとにノードは、ホストがメンバーとなっているホスト・オブジェクトに関連付けされたポート・マスクを検査し、アクセスを許可するか拒否するかを判断します。アクセスが拒否された場合、ノードは HBA ポートが不明であるかのように、SCSI コマンドに返答を行います。

注: すべての入出力グループが iSCSI ホストから削除されている場合は、**lsiscsiauth** コマンドは、そのホスト用の認証エントリを表示しません。**addhostiogrp** コマンドを使用して iSCSI ホストを少なくとも 1 つの入出力グループにマップし、次に **addhostport** コマンドを使用して iSCSI ポートをそこに追加します。**chhost** コマンドを **chapsecret** または **nochapsecret** いずれかのパラメーターつきでを使用して、そのホスト用の認証を追加する必要もあります。

呼び出し例

```
chhost -name testhostlode -mask 111111101101 hostone
```

以下の出力が表示されます。

No feedback

呼び出し例

```
chhost -type openvms 0
```

以下の出力が表示されます。

No feedback

呼び出し例

```
chhost -site site1 host3
```

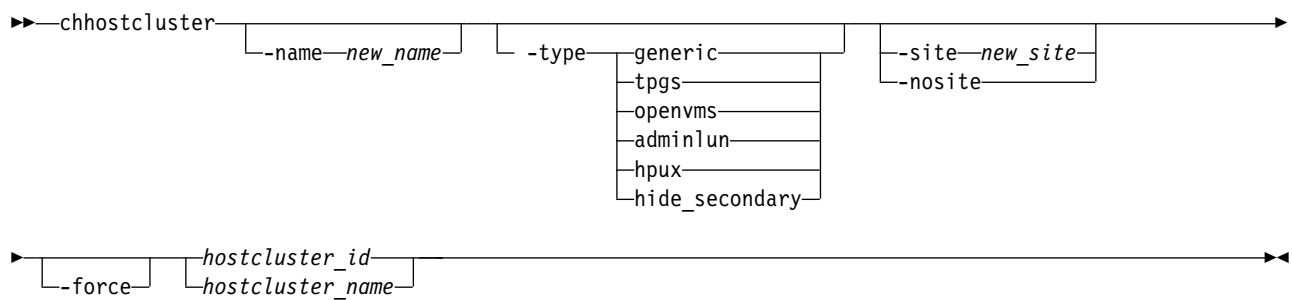
以下の出力が表示されます。

No feedback

chhostcluster

chhostcluster は、ホスト・クラスターの一部であるホスト・クラスター・オブジェクトの名前、タイプ、またはサイトを変更するために使用します。

構文



パラメーター

-name new_name

(オプション) ホスト・クラスター・オブジェクトの名前を指定します。この値は、英数字ストリングでなければなりません。

-type new_type

(オプション) ホスト・クラスター内のすべてのホストのタイプを変更します。以下の値が指定可能なホスト・タイプです。

- **generic** は、デフォルトを示します。
- **tpgs** は、ターゲット・ポート情報が変更されると、追加のユニット・アテンションがホストに提供されることを示します。
- **openvms** は、OpenVMS を示します。
- **adminlun** は、ホスト上で有効な仮想ボリュームを示します。
- **hpux** は、HP-UX ファームウェアを示します。
- **hide_secondary** は、ホストがすべてのリモート・コピー関係の 2 次ボリュームを使用できないことを示します。

注: NVMe ホストは変更できません。

-site new_site

(オプション) ホスト・クラスター内のすべてのホストのサイトを変更します。この値は、英数字ストリングでなければならず、デフォルトは **site0** です (サイトがないことを意味します)。

-nosite

(オプション) サイト値をリセットします。

-force

(オプション) ホスト・クラスターのサイト、およびそのホスト・クラスター内の少なくとも 1 つのホストも変更する場合、このパラメーターを指定します。サイト 0 を変更する場合は、このパラメーターを指定する必要はありません。

重要: **force** パラメーターを使用すると、アクセスが失われる可能性があります。IBM サポート担当員による指示がある場合にのみ使用してください。

hostcluster_id | hostcluster_name

(必須) 変更するホスト・クラスター・オブジェクトを (ID または名前で) 指定します。ID の値は数値、名前の値は英数字ストリングでなければなりません。

説明

このコマンドは、ホスト・クラスター・オブジェクトの名前、タイプ、またはサイトを変更します。

ホストをサイトに割り当て、そのサイトが **site0** として指定されていない場合、**-force** を使用して変更する必要があります。

重要: **-site site0** を指定しないでください。代わりに、**-nosite** を使用します。

-site パラメーターと **-type** パラメーターを指定した場合、変更されるサイトとタイプのプロパティはホスト・クラスター・オブジェクトの属性ではありません。それらは、ホスト・クラスターのメンバーである個々のホストのプロパティです。これらのプロパティは、(各ホストを別々に変更するのではなく) ホスト・クラスター内のすべてのホストで属性値を同時に変更するための **chhostcluster** コマンドを使用して変更できます。

ホスト・クラスター **hostcluster0** の設定を変更する呼び出し例

```
chhostcluster -name myhostcluster hostcluster0
```

以下の詳細な出力が表示されます。

No feedback

ホスト・クラスター 2 内のすべてのホストのサイトを変更する呼び出し例

ホストは現在、サイト 0 または **site1** にあります。

```
chhostcluster -site site1 2
```

以下の詳細な出力が表示されます。

No feedback

hostcluster0 の名前を変更する呼び出し例

すべてのホストのサイトは、デフォルトの **site0** に設定されています。1 つのホストは現在、サイト 0 にありません。

```
chhostcluster -name jvardy1 -nosite -force hostcluster0
```

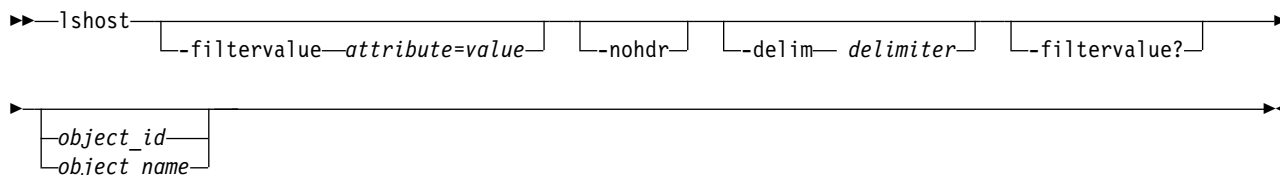
以下の詳細な出力が表示されます。

No feedback

lshost

lshost コマンドを使用して、システムから認識できるすべてのホストに関する簡略な情報、および単一のホストに関する詳細な情報のリストを生成します。

構文



パラメーター

-filtervalue attribute=value

(オプション) 1 つ以上のフィルターのリストを指定します。フィルター属性値に一致する値をもつオブジェクトのみが戻されます。容量を指定する場合、単位も入力する必要があります。

注: 一部のフィルターでは、コマンドの入力時にワイルドカードを使用できます。SAN ポリウム・コントローラー Storwize V5100 コマンド・ライン・インターフェース (CLI) でのワイルドカードの使用について、以下の規則が適用されます。

- ワイルドカード文字はアスタリスク (*) です。
- コマンドには最大 1 つのワイルドカードを含めることができます。
- ワイルドカード文字を使用するときは、次のように、フィルター項目を二重引用符 (") で囲む必要があります。lshost -filtervalue "name=md*"

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータが存在しない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの各項目は別の行に表示され、見出しが表示される場合、データと見出しの間には、スペースが 1 つ入ります。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

object_id | object_name

(オプション) オブジェクトの名前または ID を指定します。このパラメーターを指定すると、特定のオブジェクトの詳細ビューが戻され、**-filtervalue** パラメーターで指定された値はすべて無視されま

す。 *object_id* | *object_name* パラメーターを指定しない場合、**-filtervalue** パラメーターで指定したフィルター要件に一致するすべてのオブジェクトの簡略ビューが表示されます。

-filtervalue?

(オプション) 有効なフィルター属性のいずれかまたはすべてのリストをレポートに表示することを指定します。 **lshost** コマンドの有効なフィルター属性は、次のとおりです。

- **host_cluster_id**
- **host_cluster_name**
- **host_name**
- **host_id**
- **id**
- **iogrp_count**
- **name**
- **port_count**
- **site_id**
- **site_name**
- **status**
- **type**
- **protocol**

説明

このコマンドは、システムが認識できるホストの簡略リストまたは詳細ビューを返します。

ファイバー・チャネル (FC) ポートの場合、*node_logged_in_count* フィールドには、ホスト・ポートにログインされているノードの数が示されます。 Internet Small Computer System Interface (iSCSI) ポートの場合、*node_logged_in_count* フィールドには、ホスト iSCSI 修飾名 (IQN) からの iSCSI セッションの数が示されます。

複数の入出力グループを介してアクセスできるボリュームに、iSCSI ホストをマップすることができます。 iSCSI ホストは、複数の入出力グループ (および単一の入出力グループ) を介してアクセスできるボリュームにアクセスすることができます。複数の入出力グループを介してアクセスできるボリュームへマップされる iSCSI ホストは、アクセス・セットの各入出力グループとのアクティブな iSCSI セッションが 1 つ以上ある場合、*online* です。ボリュームが iSCSI ホストへマップされていない場合、そのボリュームは *degraded* です。

以下のリストは、ファブリック接続 FC ホスト・ポートのさまざまな状態を説明しています。

アクティブ (active)

ボリューム・マッピングを持つすべてのノードが指定のワールド・ワイド・ポート名 (WWPN) にログインしているが、少なくとも 1 つのノードが過去 5 分以内に WWPN から SCSI コマンドを受け取った場合、ホスト・ポートはアクティブです。

劣化 (degraded)

ボリューム・マッピングを持つ 1 つ以上のノードが指定の WWPN にログインしていない場合、ホスト・ポートは劣化しています。

非アクティブ (inactive)

ボリューム・マッピングを持つすべてのノードが指定の WWPN にログインしているが、どのノードも過去 5 分以内に WWPN から SCSI コマンドを受け取っていない場合、ホスト・ポートは非アクティブです。

オフライン (offline)

ボリューム・マッピングを持つ 1 つ以上の入出力 (I/O) グループが指定の WWPN にログインしていない場合、ホスト・ポートはオフラインです。

以下のリストは、直接接続 FC ホスト・ポートのさまざまな状態を説明しています。

アクティブ (active)

ノードが指定の WWPN にログインしており、そのノードが過去 5 分以内に WWPN から SCSI コマンドを受け取った場合、ホスト・ポートはアクティブです。

非アクティブ (inactive)

ボリューム・マッピングを持つすべてのノードが指定の WWPN にログインしているが、どのノードも過去 5 分以内に WWPN から SCSI コマンドを受け取っていない場合、ホスト・ポートは非アクティブです。

オフライン (offline)

指定された WWPN に対するログインが存在しない場合、ホスト・ポートはオフラインです。

ホストにボリュームがマッピングされていない場合、そのホストはオフラインまたは非アクティブとして報告されます。

以下のリストは、ファブリック接続 NVMe/FC ホスト・ポートのさまざまな状態を説明しています。

アクティブ (active)

ボリューム・マッピングを持つすべてのノードが指定の NVMe 修飾名 (NQN) にログインしており、少なくとも 1 つのノードが過去 5 分以内に NQN から NVMe コマンドを受け取った場合、ホスト・ポートはアクティブです。

劣化 (degraded)

ボリューム・マッピングをもつ 1 つ以上のノードが指定の NQN にログインしていない場合、ホスト・ポートは機能低下しています。

非アクティブ (inactive)

ボリューム・マッピングを持つすべてのノードが指定の NQN にログインしているが、どのノードも過去 5 分以内に NQN からの NVMe コマンドを認識していない場合、ホスト・ポートは非アクティブです。

オフライン (offline)

ボリューム・マッピングを持つ 1 つ以上の入出力 (I/O) グループが指定の NQN にログインしていない場合、ホスト・ポートはオフラインです。

注: **lshost** コマンドは、ノードにログインされているホスト HBA ポートのリストを表示します。ただし、表示された情報には、もうログインしていないか、SAN ファブリックの一部でなくなっているホスト HBA ポートが含まれる場合があります。例えば、あるホスト HBA ポートのプラグがスイッチから抜かれても、**lshost** では、すべてのノードにログインされている WWPN が表示されます。このアクションが行われた場合、誤った項目は、除去されたホスト HBA ポートを以前に含んでいた同じスイッチ・ポートに別の装置のプラグが差し込まれた時点で除去されます。

以下のリストは、指定された iSCSI 名のさまざまな状態を説明しています。

アクティブ (active)

ボリューム・マッピングを持つすべての入出力グループに、指定された iSCSI 名の iSCSI セッションが少なくとも 1 つ関連付けられている場合、iSCSI 名はアクティブです。

非アクティブ (inactive)

ホストにボリューム・マッピングはないが、指定された iSCSI 名の iSCSI セッションが少なくとも 1 つ存在する場合、iSCSI 名は非アクティブです。

オフライン (offline)

ボリューム・マッピングを持つ 1 つ以上の入出力グループに、指定された iSCSI 名の iSCSI セッションが関連付けられていない場合、iSCSI 名はオフラインです。

以下のリストは、host_status のさまざまな状態を説明しています。

オンライン (online)

ホストに完全な接続があります。以下のいずれかのタイプを使用する場合、1 つのスタイルの接続のみを使用するホストはオンラインです。

ファイバー接続ファイバー・チャネル (FAFC)

すべてのポートがアクティブまたは非アクティブで、ホストがボリューム・マッピングを持っている各入出力グループ内のすべてのオンライン・ノードにログインしています。

直接接続ファイバー・チャネル (DAFC)

ホストがボリューム・マッピングを持っている入出力グループ内のすべてのノードに対して、ホストがアクティブまたは非アクティブのログインを持っています。

Internet Small Computer System Interface (iSCSI)

ホストが、ボリューム・マッピングを持っている各入出力グループとの iSCSI セッションを持っている。

NVMe over Fibre Channel (FC-NVMe)

すべてのホスト NQN には、そのホストがボリューム・マッピングを持っている各入出力グループ内のすべてのオンライン・ノードとの NVMe 関連付けがあります。

オフライン (offline)

ホストに接続がありません。この理由は、ホストの電源がオフにされ、オンになっていないためである可能性があります。

要確認: iSCSI ホストが、構成されていない入出力グループにのみログインしている場合、関連するホスト・オブジェクトの状況は offline です。

劣化 (degraded)

ホストは完全には接続されていません。原因として、構成エラーまたはハードウェア障害が考えられます。これにより、計画された保守アクティビティーの間にアクセスが失われる可能性があるため、可能な限りすみやかに修復する必要があります。

要確認: マップ済みボリュームのない iSCSI ホストが、所属する入出力グループの一部 (全部ではなく) にログインしている場合は degraded です。

マスク (mask)

ホストがアクセス可能な (ノード上に存在する) ファイバー・チャネル (FC) 入出力ポート。

表では、可能な出力を示しています。

呼び出し例

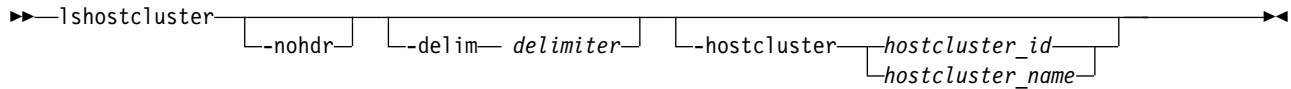
結果出力:

呼び出し例

結果出力:

1shostcluster

構文



パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

-hostcluster hostcluster_id | hostcluster_name

(必須) 情報を表示するホストの ID または名前を指定します。ホスト・クラスターの ID も名前も入力しないと、コマンドは、認識されているすべてのホスト・クラスターおよびボリューム・マッピングのリストを表示します。ID の値は数値、名前の値は英数字ストリングでなければなりません。

説明

このコマンドは、クラスター化システムから認識できるすべてのホスト・クラスターに関する簡略な情報、または単一のホスト・クラスターに関する詳細な情報をリストします。

この表は、出力ビュー・データとして表示される可能性のある属性値を示しています。

表 95. *lshostcluster* の出力

属性	説明
id	ホスト・クラスター ID を示します。
name	ホスト・クラスター名を示します。この値は、64 文字までの英数字ストリングでなければなりません。
status	ホスト・クラスターの状況を示します。値は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none">online は、すべてのホストまたはメンバーがオンラインであることを示します。host_degraded は、ホストはオフラインではないものの、少なくとも 1 つのホストが機能低下していることを示します。host_cluster_degraded は、1 つ以上のホストがオフラインであり、少なくとも 1 つのホストがオンラインまたは機能低下していることを示します。offline は、すべてのホストがオフラインであるか、ホスト・クラスター内にホストもメンバーもないことを示します。

列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。 **-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

hostcluster_id | hostcluster_name
(必須) ホスト・クラスターの ID または名前を指定します。ホスト・クラスターの ID も名前も入力しないと、コマンドは、認識されているすべてのホスト・クラスターおよびボリューム・マッピングのリストを表示します。ID の値は数値、名前の値は英数字ストリングでなければなりません。

説明

このコマンドは、指定されたホスト・クラスターに属するすべてのホストに関する情報を表示します。
この表は、出力ビュー・データとして表示される可能性のある属性値を示しています。

表 96. **lshostclustermember** の出力

属性	説明
host_id	ホストの固有 ID を示します。
host_name	ホスト名を示します。
status	ホスト・クラスターのホストの状況を示します。値は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none">• online は、すべてのホストまたはメンバーがオンラインであることを示します。• degraded は、ホストはオフラインではないものの、少なくとも 1 つのホストが機能低下していることを示します。• offline は、すべてのホストがオフラインであるか、ホスト・クラスター内にホストもメンバーもないことを示します。
type	ホスト・タイプを示します。値は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none">• generic• hpux• tpgs• openmvs• adminlun• hide_secondary
site_id	ホストのサイト ID を示します。
site_name	ホストのサイト名を示します。

簡略な呼び出し例

lshostclustermember

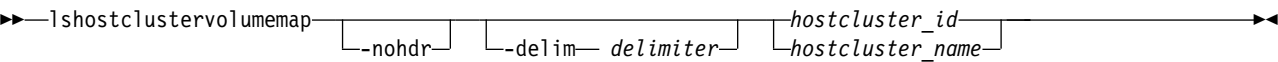
結果出力:

```
host_id host_name status type    site_id site_name
0      host0      online generic 1      site1
1      host1      online generic 2      site2
```

lshostclustervolumemap

lshostclustervolumemap コマンドは、すべてのホスト・クラスター（または特定のホスト・クラスター）にマップされたボリュームのリストを表示するために使用します。

構文



パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

hostcluster_id | hostcluster_name

(必須) ボリュームにマップされているホスト・クラスターの ID または名前を指定します。コマンドは、指定のホスト・クラスターにマップされたすべてのボリュームのリストを表示し、さらにマップ時に使用された SCSI ID を示します。ホスト・クラスターの ID も名前も入力しないと、コマンドは、認識されているすべてのホスト・クラスターおよびボリューム・マッピングのリストを表示します。ID の値は数値、名前の値は英数字ストリングでなければなりません。

説明

このコマンドは、すべてのホスト・クラスターまたは特定のホスト・クラスターにマップされたボリュームのリストを表示します。

この表は、出力ビュー・データとして表示される可能性のある属性値を示しています。

表 97. **lshostclustervolumemap** の出力

属性	説明
id	ホスト・クラスター ID を示します。この値は、0 から 127 の範囲の数値でなければなりません。
name	ホスト・クラスター名を示します。この値は、64 文字までの英数字ストリングでなければなりません。

表 97. `lshostclustervolumemap` の出力 (続き)

属性	説明
SCSI_id	ホスト・クラスターから入出力グループ・ボリュームにマップされている固有 ID (ボリューム ID) を示します。この値は、0 から 2047 の範囲の数値でなければなりません。NVMe プロトコルを使用するホストにボリュームがマップされている場合、この値はブランクです。
volume_id	ホスト・クラスターにマップされているボリュームの固有 ID を示します。値は数値でなければなりません。
volume_name	ホスト・クラスターにマップされているボリュームの名前を示します。この値は、英数字ストリングでなければなりません。
volume_UID	ボリュームの固有 UID を示します。プロトコルが NVMe の場合、 volume_UID は NGUID に設定されます。この値は、英数字ストリングでなければなりません。
IO_group_id	(マッピングの) ホスト・クラスターとボリュームが一部になっている入出力グループの固有 ID を示します。この値は、0 から 3 の範囲の数値でなければなりません。
IO_group_name	入出力グループ名を示します。この値は、英数字ストリングでなければなりません。

簡略な呼び出し例

```
lshostclustervolumemap
```

詳細な結果出力

```
id name          SCSI_id volume_id volume_name volume_UID          IO_group_id IO_group_name
0  hostcluster0  0      0      vdisk0    60050764009900082000000000000000  0      io_grp0
0  hostcluster0  1      1      vdisk1    60050764009900082000000000000001  0      io_grp0
0  hostcluster0  2      2      vdisk2    60050764009900082000000000000002  0      io_grp0
0  hostcluster0  3      3      vdisk3    60050764009900082000000000000003  0      io_grp0
1  hostcluster1  0      4      vdisk4    60050764009900082000000000000004  0      io_grp0
1  hostcluster1  1      5      vdisk5    60050764009900082000000000000005  0      io_grp0
```

簡略な呼び出し例

```
lshostclustervolumemap 0
```

詳細な結果出力

```
id name          SCSI_id volume_id volume_name volume_UID          IO_group_id IO_group_name
0  hostcluster0  0      0      vdisk0    60050764009900082000000000000000  0      io_grp0
0  hostcluster0  1      1      vdisk1    60050764009900082000000000000001  0      io_grp0
0  hostcluster0  2      2      vdisk2    60050764009900082000000000000002  0      io_grp0
0  hostcluster0  3      3      vdisk3    60050764009900082000000000000003  0      io_grp0
```

簡略な呼び出し例

```
lshostclustervolumemap hostcluster1
```

詳細な結果出力

```
id name          SCSI_id volume_id volume_name volume_UID          IO_group_id IO_group_name
1  hostcluster1  0      4      vdisk4    60050764009900082000000000000004  0      io_grp0
1  hostcluster1  1      5      vdisk5    60050764009900082000000000000005  0      io_grp0
```

単一の NVMe ホストにマップされたホスト・クラスターの呼び出し例

```
lshostclustervolumemap
```

詳細な結果出力

```
id name          SCSI_id volume_id volume_name volume_UID          IO_group_id IO_group_name protocol
0  hostcluster0  12      vdisk0    E0000000000000420050760400BF8299  0      io_grp0      nvme
```



```

➡➡—svcinfo lshostiplogin—id—name—_filtervalue—attribute=value—_filtervalue?—

```

パラメーター

id (オプション) ログインの詳細を表示する対象の、構成済みのホスト IQN を示すオブジェクト ID。この値は、0 から 2047 (構成される iSCSI/iSER IQN の SVC クラスター当たりの最大数 [512 x 4 = 2048]) の範囲の数値でなければなりません。

name

(オプション) ログインの詳細を表示する対象の、構成済みのホスト IQN 名を示すオブジェクト名。

-filtervalue attribute=value

(オプション) 指定した値に一致する 1 つ以上のフィルター属性のリストを指定します。**-filtervalue?** の説明を参照してください。

注: 一部のフィルターでは、コマンドの入力時にワイルドカードを使用できます。CLI の使用時には、ワイルドカードの使用について以下の規則が適用されます。

- ワイルドカード文字はアスタリスク (*) です。
- コマンドには最大 1 つのワイルドカードを含めることができます。これは、ストリングの最初または最後の文字である必要があります。
- ワイルドカード文字を使用するときは、次のように、フィルター項目を二重引用符 (") で囲む必要があります。lshostiplogin -filtervalue "attribute=value*"

-filtervalue?

(オプション) 有効なすべてのフィルター属性をレポートに組み込みます。**lshostiplogin** コマンドには、以下のフィルター属性が有効です。

- login_protocol
- host_id
- host_name

-filtervalue? パラメーターで指定したパラメーターは無視されます。

説明

このコマンドは、ログイン・セッション・タイプおよびその他の詳細をリストします。

この表は、出力ビュー・データとして表示される可能性のある属性値を示しています。

表 98. **svcinfo lshostiplogin** の出力

属性	説明
id	ログインの詳細を表示する対象の、構成済みのホスト IQN を示すオブジェクト ID。
name	iSCSI ホストまたは iSER ホストの固有の IQN。この IQN は、構成済みのホスト・オブジェクトに属している必要があります。
host_id	この IQN が属しているホスト・オブジェクト ID。
host_name	host_id に対応するホスト名。
login_count	ホストがクラスター・ポートに対して確立した、すべての入出力グループへのログイン・セッションの総数。

表 98. **svcinfolshostiplogin** の出力 (続き)

属性	説明
login_protocol	構成済みのホストが IP アドレスを使用して構成されたイーサネット・ポートとのセッションを確立するために使用する接続プロトコルを指定します。この値には、次のいずれかの値を指定することができます。 <ul style="list-style-type: none"> • iSCSI • iSER • mixed
login	ホストからクラスター内の任意のノードへの単一セッションを参照する整数。この値は、0 から 31 の範囲の数値です。
node_id	ホスト IQN によって、 login フィールドで参照されたログイン・セッションが確立されているノードのノード ID。この値は、1 から 32 の範囲の整数です。
node_name	ホスト IQN によって、 login フィールドで参照されたログイン・セッションが確立されているノードのノード名。この値は、最大 16 文字のストリングです。
port_id	ログインが確立されているイーサネット・ポートを示す、 lsportip ビューで表示されるポート ID。この値は、1 から 12 の範囲の数値です。
host_port_grp_id	示されているログインについて、ポートが属しているターゲット・ポート・グループの ID。この値は、1 から 64 の範囲の数値です。
protocol	構成済みの IP ホスト IQN が、 login フィールドで参照されたログイン・セッションを確立するために使用している接続プロトコルを示します。この値には、次のいずれかの値を指定することができます。 <ul style="list-style-type: none"> • iSCSI • iSER
ip_version	IP アドレス・バージョンを示します。表示される値は IPv4 または IPv6 です。
failover	セッションがローカル IP アドレスを参照するか、フェイルオーバー IP アドレスを参照するかを識別します。表示される値は yes または no です。

例 1

* IQN "iqn.1996-04.de.suse:01:d4aba8f69a95" は、IPv4 バージョンを使用して iSCSI 接続によってノード 1 (node_id 1) のポート 2 と 3、およびノード 2 (node_id 2) のポート 2 と 3 にログオンしました。
lshostiplogin を実行すると、以下のようにログイン・セッションが表示されます。

ホスト情報:

```
# svctask mkhost -iscsiname "iqn.1996-04.de.suse:01:d4aba8f69a95"
Host, id [0], successfully created
```

```
# lshost
id name port_count iogrp_count status site_id site_name host_cluster_id host_cluster_name
0 host0 1 4 online
```

簡略ビュー

```
# lshostiplogin
id name host_id host_name login_count login_protocol
0 iqn.1996-04.de.suse:01:d4aba8f69a95 0 host0 4 iscsi
```

Json View

```
# lshostiplogin -json
[{"id": "0", "name": "iqn.1996-04.de.suse:01:d4aba8f69a95", "host_id": "0", "host_name": "host0", "login_count": "4", "login_protocol": "iscsi"}]
```

詳細ビュー

```
# lshostiplogin 0
id 0
name iqn.1996-04.de.suse:01:d4aba8f69a95
host_id 0
host_name host0
login_count 4
login_protocol iscsi
```

```
login 0
node_id 1
node_name node1
port_id 2
host_port_grp_id 1
protocol iscsi
ip_version IPv4
failover no
```

```
login 1
node_id 1
node_name node1
port_id 3
host_port_grp_id 1
protocol iscsi
ip_version IPv4
failover no
```

```
login 2
node_id 2
node_name node2
port_id 2
host_port_grp_id 1
protocol iscsi
ip_version IPv4
failover no
```

```
login 3
node_id 2
node_name node2
port_id 3
host_port_grp_id 1
protocol iscsi
ip_version IPv4
failover no
```

Json View

```
# lshostiplogin -json 0
{ "id": "0", "name": "iqn.1996-04.de.suse:01:d4aba8f69a95", "host_id": "0", "host_name": "host0", "login_count": "4",
  "login_protocol": "iscsi", "logins": [{ "login": "0", "node_id": "1", "node_name": "node1", "port_id": "2",
    "host_port_grp_id": "1", "protocol": "iscsi", "ip_version": "IPv4", "failover": "no" }, { "login": "1", "node_id": "1",
    "node_name": "node1", "port_id": "3", "host_port_grp_id": "1", "protocol": "iscsi", "ip_version": "IPv4", "failover":
    "no"}, { "login": "2", "node_id": "2", "node_name": "node2", "port_id": "2", "host_port_grp_id": "1", "protocol":
    "iscsi", "ip_version": "IPv4", "failover": "no" }, { "login": "3", "node_id": "2", "node_name": "node2", "port_id": "3",
    "host_port_grp_id": "1", "protocol": "iscsi", "ip_version": "IPv4", "failover": "no" } ] }
```

NOTE: This CLI does not display sorted list of logins.

ログイン要求がホスト IQN に出された順序によって、表示されるログインの順序が決まります。

数回のログアウトとログインの後に表示される詳細ビューの別例

詳細ビュー

```
# lshostiplogin 0
id 0
name iqn.1996-04.de.suse:01:d4aba8f69a95
host_id 0
host_name host0
login_count 4
login_protocol iscsi
```

```

login 1
node_id 1
node_name node1
port_id 2
host_port_grp_id 1
protocol iscsi
ip_version IPv4
failover no

login 0
node_id 1
node_name node1
port_id 3
host_port_grp_id 1
protocol iscsi
ip_version IPv4
failover no

login 2
node_id 2
node_name node2
port_id 3
host_port_grp_id 1
protocol iscsi
ip_version IPv4
failover no

login 3
node_id 2
node_name node2
port_id 2
host_port_grp_id 1
protocol iscsi
ip_version IPv4
failover no

Json View
# lshostiplogin -json 0
{ "id": "0", "name": "iqn.1996-04.de.suse:01:d4aba8f69a95", "host_id": "0", "host_name": "host0", "login_count": "4",
  "login_protocol": "iscsi", "logins": [{ "login": "1", "node_id": "1", "node_name": "node1", "port_id": "2",
    "host_port_grp_id": "1", "protocol": "iscsi", "ip_version": "IPv4", "failover": "no"}, {"login": "0", "node_id": "1",
    "node_name": "node1", "port_id": "3", "host_port_grp_id": "1", "protocol": "iscsi", "ip_version": "IPv4", "failover":
    "no"}, {"login": "2", "node_id": "2", "node_name": "node2", "port_id": "3", "host_port_grp_id": "1", "protocol":
    "iscsi", "ip_version": "IPv4", "failover": "no"}, {"login": "3", "node_id": "2", "node_name": "node2", "port_id": "2",
    "host_port_grp_id": "1", "protocol": "iscsi", "ip_version": "IPv4", "failover": "no"} ] }

```

例 2

* この例は、例 1 のフェイルオーバー・シナリオ（ノード 2 がダウンし、すべてのログインがノード 1 のポート 2 と 3 で確立されている場合）をカバーしています。

簡略ビュー

```
# lshostiplogin
```

id	name	host_id	host_name	login_count	login_protocol
0	iqn.1996-04.de.suse:01:d4aba8f69a95	0	host0	4	iscsi

Json View

```
# lshostiplogin -json
[{"id": "0", "name": "iqn.1996-04.de.suse:01:d4aba8f69a95", "host_id": "0", "host_name": "host0", "login_count": "4",
  "login_protocol": "iscsi" }]

```

詳細ビュー

```
# lshostiplogin 0
id 0
name iqn.1996-04.de.suse:01:d4aba8f69a95
host_id 0
host_name host0
login_count 4
login_protocol iscsi

```

```

login 0
node_id 1
node_name node1
port_id 2
host_port_grp_id 1
protocol iscsi
ip_version IPv4
failover no

login 1
node_id 1
node_name node1
port_id 3
host_port_grp_id 1
protocol iscsi
ip_version IPv4
failover no

login 2
node_id 1
node_name node1
port_id 2
host_port_grp_id 1
protocol iscsi
ip_version IPv4
failover yes

login 3
node_id 1
node_name node1
port_id 3
host_port_grp_id 1
protocol iscsi
ip_version IPv4
failover yes

Json View
# lshostiplogin -json 0
{ "id": "0", "name": "iqn.1996-04.de.suse:01:d4aba8f69a95", "host_id": "0", "host_name": "host0", "login_count": "4",
  "login_protocol": "iscsi", "logins": [ { "login": "0", "node_id": "1", "node_name": "node1", "port_id": "2",
    "host_port_grp_id": "1", "protocol": "iscsi", "ip_version": "IPv4", "failover": "no" }, { "login": "1", "node_id": "1",
    "node_name": "node1", "port_id": "3", "host_port_grp_id": "1", "protocol": "iscsi", "ip_version": "IPv4", "failover":
    "no"}, { "login": "2", "node_id": "1", "node_name": "node1", "port_id": "2", "host_port_grp_id": "1", "protocol": "iscsi",
    "ip_version": "IPv4", "failover": "yes" }, { "login": "3", "node_id": "1", "node_name": "node1", "port_id": "3",
    "host_port_grp_id": "1", "protocol": "iscsi", "ip_version": "IPv4", "failover": "yes" } ] }

```

例 3

* This example covers following scenario:
 1. IQN "iqn.1996-04.de.suse:01:d4aba8f69a95" has logged onto node1 (node_id: 1 I0grp: 0) port 2 and node2 (node_id: 2 I0grp: 0) port 2 with IPv4 version. 両方の接続が iSCSI 経由で行われています。
 2. IQN "iqn.1996-04.de.suse:03:d3bse3e25170" は、IPv4 バージョンを使用してノード 3 (node_id: 3 I0grp: 1) のポート 5、およびノード 4 (node_id: 4 I0grp: 1) のポート 5 にログオンしています。
 両方の接続が iSER 経由で行われています。

```

# svctask mkhost -iscsiname "iqn.1996-04.de.suse:03:d3bse3e25170"
Host, id [1], successfully created

```

```

# lshost
id name      port_count iogrp_count status  site_id site_name host_cluster_id host_cluster_name
0  host0      1           4         online  site01  node1  0  host0
1  host1      1           4         online  site01  node1  1  host1

```

簡略ビュー

```

# lshostiplogin
id name                                host_id host_name      login_count login_protocol
0  iqn.1996-04.de.suse:01:d4aba8f69a95  0      host0           2          iscsi
1  iqn.1996-04.de.suse:03:d3bse3e25170  1      host1           2          iser

```

Json View

```

# lshostiplogin -json
[{"id": "0", "name": "iqn.1996-04.de.suse:01:d4aba8f69a95", "host_id": "0", "host_name": "host0", "login_count": "2",
  "login_protocol": "iscsi" }, {"id": "1", "name": "iqn.1996-04.de.suse:03:d3bse3e25170", "host_id": "1", "host_name":
  "host1", "login_count": "2", "login_protocol": "iser" }]

Detailed View 0
# lshostiplogin 0
id 0
name iqn.1996-04.de.suse:01:d4aba8f69a95
host_id 0
host_name host0
login_count 2
login_protocol iscsi

login 0
node_id 1
node_name node1
port_id 2
host_port_grp_id 1
protocol iscsi
ip_version IPv4
failover no

login 1
node_id 2
node_name node2
port_id 2
host_port_grp_id 1
protocol iscsi
ip_version IPv4
failover no

Json View
# lshostiplogin -json 0
{ "id": "0", "name": "iqn.1996-04.de.suse:01:d4aba8f69a95", "host_id": "0", "host_name": "host0", "login_count": "2",
  "login_protocol": "iscsi", "logins": [ { "login": "0", "node_id": "1", "node_name": "node1", "port_id": "2",
    "host_port_grp_id": "1", "protocols": "iscsi", "ip_version": "IPv4", "failover": "no"}, { "login": "1", "node_id": "2",
    "node_name": "node2", "port_id": "2", "host_port_grp_id": "1", "protocols": "iscsi", "ip_version": "IPv4", "failover":
    "no" } ] }

Detailed View 1
# lshostiplogin 1
id 1
name iqn.1996-04.de.suse:03:d3bse3e2517
host_id 1
host_name host1
login_count 2
login_protocol iser

login 0
node_id 3
node_name node3
port_id 5
host_port_grp_id 2
protocol iser
ip_version IPv4
failover no

login 1
node_id 4
node_name node4
port_id 5
host_port_grp_id 2
protocol iser
ip_version IPv4
failover no

Json View
# lshostiplogin -json 1
{ "id": "1", "name": "iqn.1996-04.de.suse:03:d3bse3e2517", "host_id": "1", "host_name": "host1", "login_count": "2",

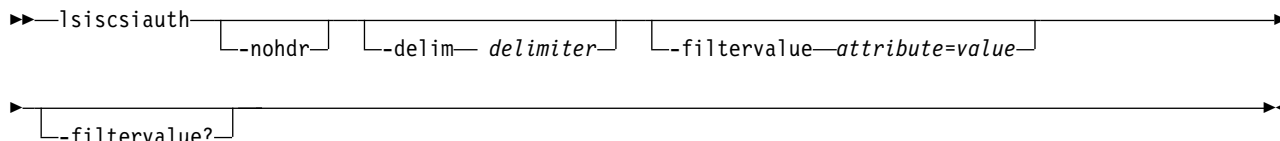
```

```
"login_protocol": "iser", "logins": [ { "login": "0", "node_id": "3", "node_name": "node3", "port_id": "5", "host_port_grp_id": "2", "protocols": "iser", "ip_version": "IPv4", "failover": "no"}, { "login": "1", "node_id": "4", "node_name": "node4", "port_id": "5", "host_port_grp_id": "2", "protocols": "iser", "ip_version": "IPv4", "failover": "no" } ] }
```

lsiscsiauth

lsiscsiauth コマンドは、システムに対してエンティティを認証するために構成されているチャレンジ・ハンドシェーク認証プロトコル (CHAP) シークレットをリストするために使用します。

構文



パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

-filtervalue attribute=value

(オプション) 1 つ以上のフィルターのリストを指定します。フィルター属性値に一致する値をもつオブジェクトのみが表示されます。容量を指定する場合、単位も入力する必要があります。

注: フィルターによっては、コマンドの入力時にアスタリスク文字 (*) を使用できます。システム CLI のワイルドカード文字の使用について、以下の規則が適用されます。

- ワイルドカード文字はアスタリスク (*) です。
- コマンドには最大 1 つのワイルドカードを含めることができます。
- ワイルドカードを使用する場合は、次のように、フィルター項目を二重引用符 (") で囲む必要があります。

```
lsiscsiauth -filtervalue "name=md*"
```

-filtervalue?

(オプション) このビューに対して適用できるフィルターのリストを表示します。**lsiscsiauth** コマンドには、以下のフィルター属性が有効です。

- type
- id

- name
- iscsi_auth_method
- iscsi_chap_secret
- cluster_iscsi_auth_method
- cluster_iscsi_chap_secret
- iscsiusername

説明

このコマンドは、システムへのエンティティの認証のために構成された CHAP シークレットをリストします。このコマンドは、構成済みの iSCSI 認証方式も表示します。iscsi_auth_method フィールドには、none または chap の値が入ります。

mkhost コマンドに **iscsiname** パラメーターをつけて iSCSI ホストを作成すると、ホストは認証方式 none で初期構成され、CHAP シークレットが設定されます。システムと一緒に使用している iSCSI ホスト認証のために CHAP シークレットを設定するには、**chhost** コマンドに **chapsecret** パラメーターをつけて使

用します。

表 99. *lsiscsiauth* の出力

属性	説明
type	iSCSI システム・タイプを示します。
id	iSCSI システム ID を示します。
name	iSCSI システム名を示します。
iscsi_auth_method	iSCSI 認証方式を示します。
iscsi_chap_secret	iSCSI CHAP シークレットが存在するかどうかを示します。
cluster_iscsi_auth_method	クラスター化システムの iSCSI 認証方式を示します。
cluster_iscsi_chap_secret	クラスター化システムの iSCSI 構成済み CHAP シークレットを示します。
iscsiusername	iSCSI ユーザー名を示します。

呼び出し例

`lsiscsiauth`

以下の出力が表示されます。

type	id	name	iscsi_auth_method	iscsi_chap_secret	cluster_iscsi_auth_method	cluster_iscsi_chap_secret
host	0	mchost20	none		none	
host	1	mchost30	none		none	
host	2	mchost200	none		none	
host	3	mchost40	none		none	
host	4	mchost240	none		none	
host	5	mchost170	none		none	
host	6	mchost120	none		none	
host	7	mchost60	none		none	
host	8	mchost180	none		none	
host	9	mchost13	none		none	
host	10	newhost	none		none	

呼び出し例

`lsiscsiauth -iscsiusername`

以下の出力が表示されます。

type	id	name	iscsi_auth_method	iscsiusername	iscsi_chap_secret
host	0	host0	chap	rhel_host1	rhel_secret

呼び出し例

iscsiusername

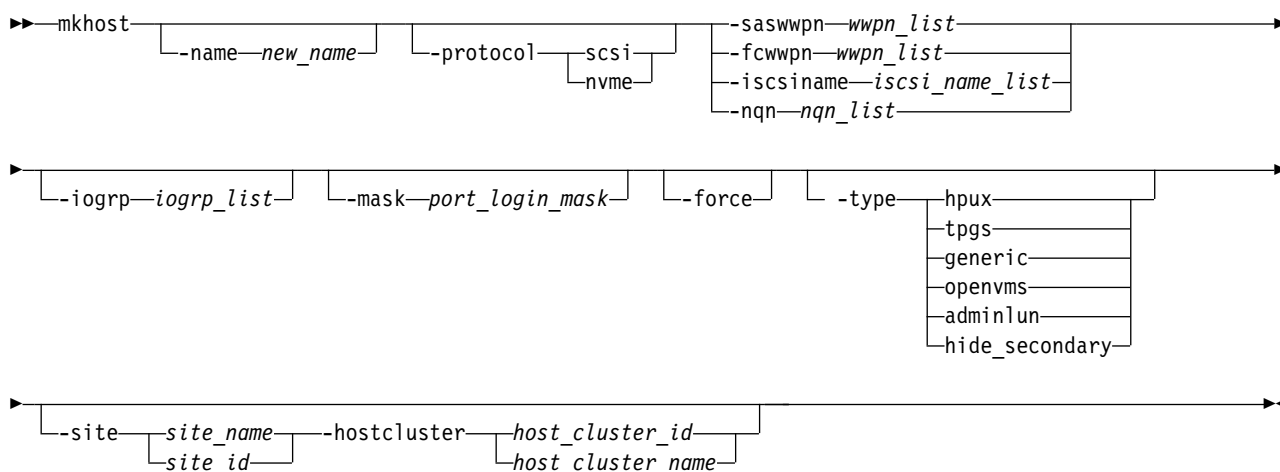
以下の出力が表示されます。

type	id	name	iscsi_auth_method	iscsiusername	iscsi_chap_secret
host	0	host0	chap	-	rhel_secret

mkhost

mkhost コマンドを使用して、論理ホスト・オブジェクトを作成します。

構文



パラメーター

-name new_name

(オプション) 新規のホスト・オブジェクトの名前またはラベルを指定します。

-protocol scsi | nvme

(オプション) ホストがストレージ・システムとの通信に使用するプロトコルを指定します。デフォルトは **scsi** です。

-saswwpn wwpn_list

(**-iscsiname**、**-fcwwpn**、または **-nqn** を使用しない場合は必須。) 16 文字の 16 進数ストリングで、Serial Attached SCSI (SAS) WWPN のリストを指定します。

-fcwwpn wwpn_list

(**-saswwpn**、**-iscsiname**、または **-nqn** を使用しない場合は必須。) 16 文字の 16 進数ストリングでファイバー・チャネル (FC) WWPN のリストを指定します。

-iscsiname iscsi_name_list

(**-fcwwpn**、**-saswwpn**、または **-nqn** を使用しない場合は必須。) ホストに追加する iSCSI 名のコンマ区切りリストを指定します。少なくとも 1 つの WWPN または iSCSI 名が指定されている必要があります。このパラメーターは、**-fcwwpn** または **-saswwpn** パラメーターと一緒に使用することはできません。

(**-fcwwpn**、**-saswwpn**、または **-iscsiname** を使用しない場合は必須。) ホストに追加する NVMe 修飾名 (NQN) のコンマ区切りリストを指定します。 このパラメーターを使用するには、ホスト・プロトコルが **nvme** でなければなりません。

(オプション) ホストがボリュームにアクセス可能な 1 つ以上の入出力 (I/O) グループのセットを指定します。入出力グループは、グループ名または ID をコロンで区切って指定します。リスト内で名前と ID は混合できます。このパラメーターが指定されていない場合、ホストはすべての入出力グループに関連付けられます。

(オプション) ホストがアクセスできるノード・ターゲット・ポートと、そのホストのファイバー・チャネル (FC) ポート・マスクを指定します。ホスト・オブジェクト内のワールド・ワイド・ポート名 (WWPN) は、マスクに組み込まれている、ホスト・オブジェクトの入出力グループ内のノード・ポートからボリュームにアクセスする必要があります。ポート・マスクは 64 個のバイナリー・ビットで、0 と 1 の組み合わせで構成されます。ここで、0 は対応する FC 入出力ポートが使用されないことを示し、1 は対応する FC 入出力ポートが使用されることを示します。マスクの右端のビットは、FC 入出力ポート 1 に対応しています。マスクの有効値は、0000 (有効なポートなし) から 11 (すべてのポートが有効) の範囲です。例えば、マスクが 111111101101 の場合に有効なポートは、1、3、4、6、7、8、9、10、11、および 12 です。

(オプション) WWPN の妥当性検査を行わずに論理ホスト・オブジェクトを作成することを指定します。

(オプション) ホストのタイプを指定します。デフォルトは **generic** です。 **adminlun** ホスト・タイプは、管理 GUI の **VVOL** ホスト・タイプに相当します。

(オプション) 新規ホスト・オブジェクトの作成に使用するホスト・クラスターの ID (数値) または名前 (英数字値) を指定します。

mkhost コマンドは、1 つ以上の HBA WWPN、iSCSI 名、あるいは NQN を論理ホスト・オブジェクトに関連付けます。このコマンドは新規のホストを作成します。コマンドが完了すると、ID が表示されます。後で **mkvdiskhostmap** コマンドを使用してボリュームをホストにマッピングするときに、このオブジェクトを使用できます。 **-hostcluster** を指定してホスト・クラスター内部に直接ホストを作成する場合、存在するすべての共有マッピングを継承します。

NQN は、**protocol** が nvme である場合にのみ追加できます。その他のすべてのポート・タイプは、ホストの **protocol** が scsi である場合にのみ追加できます。デュアル・プロトコル・ホストはサポートされません。ホストと異なるプロトコルを使用するホスト・クラスターに、そのホストを追加することはできません。NVMe ホストの **type** は、default に設定されている必要があります。

mkhost コマンドは、1 回だけ発行してください。クラスター化システムはホスト・ゾーン内の **WWPN** のファブリックをスキャンします。どの **WWPN** がどのホストに存在するかを判別するのに、システム自体をフィルターに掛けてホストにマッピングすることはできないので、**mkhost** コマンドを使用して、ホストを特定する必要があります。

ホストを特定した後、ホストとボリュームの間でマッピングが作成されます。これらのマッピングは、ボリュームを、それらがマップされるホストに効果的に提示します。ホスト・オブジェクト内のすべての WWPN がボリュームにマップされます。

一部の HBA デバイス・ドライバーは、ターゲットの論理装置番号 (LUN) を認識するまではファブリックにログインしません。ログインしないため、それらの WWPN は候補ポートとして認識されません。このコマンドで **force** パラメーターを指定すると、WWPN リストの妥当性検査を停止することができます。

ホストの追加先の入出力グループが、システム内の限度によって許容される以上のホスト・ポートまたはホスト・オブジェクトに関連付けられている場合、このコマンドは失敗します。

追加情報については、**mkvdiskhostmap**、**lssasportcandidate**、および **lsfcportcandidate** コマンドの説明を参照してください。

特定のホストのパラメーター要件について詳しくは、次のサポート・サイトを参照してください。
<http://www-03.ibm.com/systems/support/storage/ssic/interoperability.wss>

呼び出し例

```
mkhost -name hostone -saswwpn 210100E08B251DD4:210100F08C262DD8 -force -mask 111111101101
```

結果出力:

```
Host id [1] successfully created
```

呼び出し例

```
mkhost -iscsiname iqn.localhost.hostid.7f000001 -name newhost
```

結果出力:

```
Host, id [10], successfully created
```

呼び出し例

```
mkhost -fcwwpn 210100E08B251EE6:210100F08C262EE7 -type openvms
```

結果出力:

```
Host, id [1], successfully created
```

呼び出し例

```
mkhost -fcwwpn 210100E08B251EE6 -site site1
```

結果出力:

```
Host, id [1], successfully created
```

呼び出し例

```
mkhost -nqn nqn.2014-08.org.nvmexpress:NVMf:uuid:644f51bf-8432-4f59-bb13-5ada20c06397 -protocol nvme
```

結果出力:

```
Host, id [1], successfully created
```

mkhostcluster

mkhostcluster コマンドは、ホスト・クラスター・オブジェクトを作成するために使用します。

構文

```
mkhostcluster --name name
--seedfromhost [host_id_list | host_name_list] --ignoreseedvolume [volume_id_list | volume_name_list]
```

パラメーター

-name *name*

(オプション) ホスト・クラスター・オブジェクトの名前を指定します。

-seedfromhost *host_id_list* | *host_name_list*

(オプション) 指定されたホストをホスト・クラスターに追加します。既存のボリュームへのホスト・クラスター・マッピングは、共有ホスト・クラスター・マッピングになります。ホストのリストが指定される場合、ホストは、同じ入出力グループと同じ SCSI LUN を使用する同じボリュームにマップされます。

注: これらは、**-ignoreseedvolume** で明示的に除外されない限り、共有マッピングになります。

-ignoreseedvolume *volume_id_list* | *volume_name_list*

(オプション) 共有ホスト・クラスター・マッピングの一部ではないボリュームを指定します。これらのボリュームは、1 つ以上のホストに専用にマップされたままになります。このパラメーターを指定する場合、**-seedfromhost** を指定する必要があります。

説明

このコマンドは、ホスト・クラスター・オブジェクトを作成するために使用されます。ホスト・クラスター内のすべてのホストで同じプロトコル (SCSI または NVMe) を使用する必要があります。

注: このコマンドは、指定されているシーディング・ホストのいずれかにホスト・スロットルが関連付けられている場合は失敗します。

ホスト・クラスター **myhostcluster** を作成して、ホスト **myhost1** からマッピングを取得する呼び出し例

```
mkhostcluster -name myhostcluster -seedfromhost myhost1
```

詳細な結果出力

No feedback

ホスト **myhost1** からマッピングを取得するホスト・クラスター **myhostcluster** を作成する呼び出し例

システムは、ブート・ドライブ (**volume_4**) へのマッピングを専用として保持します。

```
mkhostcluster -name myhostcluster -seedfromhost myhost1 -ignoreseedvolume volume_4
```

詳細な結果出力

No feedback

作成されるリストの呼び出し例

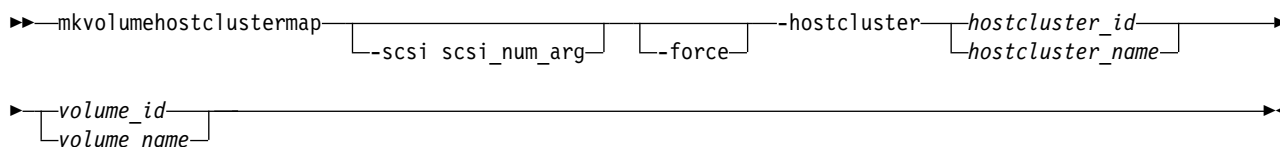
```
mkhostcluster -seedfromhost 1:2:3
```

詳細な結果出力

mkvolumehostclustermap

mkvolumehostclustermap コマンドは、クラスター化システム上のボリュームとホスト・クラスターの間で新規マッピングを生成するために使用します。このボリュームは、指定されたホスト・クラスターへの入力または出力 (I/O) 操作にアクセス可能になります。

構文



パラメーター

-scsi scsi_num_arg

(オプション) 指定のホスト・クラスター上のボリュームに割り当てる SCSI 論理装置番号 (LUN) ID を指定します。SCSI LUN ID は、ボリュームへのアクセス権限を提供しているすべての入出力グループでホスト・クラスター上のボリュームに割り当てられます。

注: ホスト・クラスター内の各ホストに次に使用可能な SCSI LUN ID を使用する必要があります。

-scsi パラメーターは、NVMe ホストではサポートされていません。NVMe プロトコルを使用するホストにボリュームがマップされると、システムによってボリューム名前空間 ID (NSID) が割り当てられます。

-force

(オプション) 新規マッピングを強制します。このパラメーターは、ボリュームをホスト・クラスターにマップする場合に、そのボリュームが既に別のホスト・クラスター内の少なくとも 1 つのホストにマップされている場合に指定します。

重要: **force** パラメーターを使用すると、アクセスが失われる可能性があります。IBM サポート担当者による指示がある場合にのみ使用してください。

-hostcluster hostcluster_id | hostcluster_name

(必須) ボリュームにマップするホスト・クラスターを (ID または名前で) 指定します。ID の値は数値、名前の値は英数字ストリングでなければなりません。

volume_id | volume_name

(オプション) ボリュームの ID または名前を指定します。ID の値は数値、名前の値は英数字ストリングでなければなりません。

説明

このコマンドは、システム上のボリュームとホスト・クラスターの間で新規マッピングを生成します。このボリュームは、指定されたホスト・クラスターへの入力または出力 (I/O) 操作にアクセスできます。ホスト・クラスターのプロトコルは、ボリュームのプロトコルと互換性がなければなりません。

注: NVMe 仕様の制限によって、HyperSwap ボリュームおよび複数のアクセス入出力グループを持つボリュームは、NVMe ホストにマップすることができません。

ボリューム 0 をホスト・クラスター 0 にマップする呼び出し例

```
mkvolumehostclustermap -hostcluster 0 0
```

詳細な結果出力

No feedback

ボリューム **myvolume1** をホスト・クラスター **myhostcluster** にマップして **SCSI LUN ID 7** を指定する呼び出し例

```
mkvolumehostclustermap -hostcluster myhostcluster -scsi 7 myvolume1
```

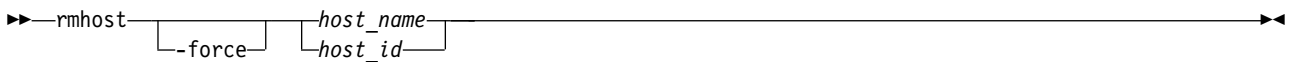
詳細な結果出力

No feedback

rmhost

rmhost コマンドを使用して、ホスト・オブジェクトを削除します。

構文



パラメーター

-force

(オプション) システムは、このホストとボリューム間にまだマッピングが存在している場合でも、ホスト・オブジェクトを削除することを指定します。**-force** パラメーターが指定されている場合、ホスト・オブジェクトが削除される前にマッピングが削除されます。

```
host_name | host_id
```

(必須) 削除するホスト・オブジェクトを ID または名前で指定します。

說明

rmhost コマンドは、論理ホスト・オブジェクトを削除します。このホスト・オブジェクトに含まれていた WWPN は (まだ接続され、ファブリックにログインしている場合)、構成解除状態に戻ります。

lsfcportcandidate または **lssasportcandidate** コマンドを発行すると、ホスト・オブジェクトがポートのポートとしてリストされます。

注: このコマンドは、ホストが除去された場合に関連のホスト・スロットルを削除します。

要確認: 以下の場合、このコマンドは失敗します。

- ポリ्यूーム保護が (**chsystem** コマンドを使用して) 有効にされている。
- 削除されるホスト・ポートが、定義されたポリ्यूーム保護期間内に入出力を受け取ったいずれかのポリ्यूームにマップされている。

- 削除されるホスト・ポートが、定義されたボリューム保護期間内に入出力を受け取ったいずれかのボリュームにマップされている。

このホストとボリューム間にマッピングがまだ存在する場合、**-force** パラメーターを指定しない限り、このコマンドは失敗します。**-force** パラメーターが指定されている場合、**rmhost** コマンドは、ホスト・オブジェクトが削除される前にマッピングを削除します。

呼び出し例

```
rmhost host_one
```

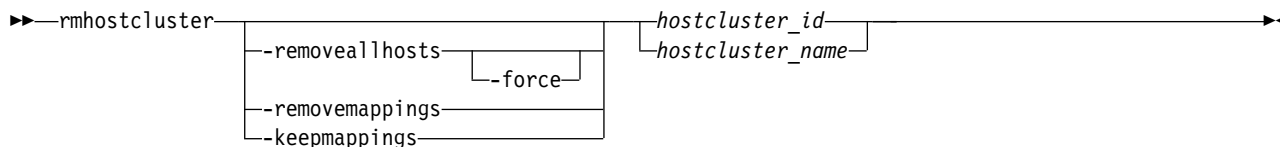
結果出力:

No feedback

rmhostcluster

rmhostcluster コマンドは、ホスト・クラスターを除去するために使用します。

構文



パラメーター

-removeallhosts

(オプション) ホスト・クラスター内のすべてのホストおよび関連付けられているホスト・クラスター・オブジェクトの削除を指定します。削除されるホストへのボリューム・マッピングが存在する場合、**-force** パラメーターを指定しない限り、このコマンドは失敗します。

-force

(オプション) マッピングへのマッピングが存在している場合でもホストを削除することを指定します。ホストが削除されるときに、マッピングはすべて削除されます。

ボリューム保護が有効になっていて、その期間が満了していない場合は、**-force** パラメーターが使用されていても、このコマンドは失敗します。

-removemappings

(オプション) ホスト・クラスターの削除時に、そのホスト・クラスター内のすべての共有ボリューム・マッピングを削除ことを指定します。マッピングは、ホスト・クラスターが削除される前に削除されます。

-keepmappings

(オプション) ホスト・クラスターの削除時に、そのホストがホスト・クラスターの共有ボリューム・マッピングを保持する (専用マッピングにする) ことを指定します。

hostcluster_id | hostcluster_name

(必須) 削除するホスト・クラスターを指定します。ID の値は数値、名前の値は英数字ストリングでなければなりません。

説明

このコマンドは、ホスト・クラスターを除去します。

注: このコマンドは、ホスト・クラスターを除去する場合に、その関連のホスト・クラスター・スロットルを削除します。

-removeallhosts パラメーター、**-keepmappings** パラメーター、および **-removemappings** パラメーターを同時に指定することはできません。

ホスト・クラスター **hostcluster0** およびすべての関連ホストを除去する呼び出し例

```
rmhostcluster -removeallhosts hostcluster0
```

詳細な結果出力

No feedback

ホスト・クラスター **hostcluster0** およびボリュームへのすべてのマッピングを除去する呼び出し例

```
rmhostcluster -removemappings hostcluster0
```

詳細な結果出力

No feedback

ホスト・クラスター **hostcluster0** を除去する呼び出し例

除去されるホストは、ホスト・クラスターからの共有マッピングを専用マッピングとして保持します。

```
rmhostcluster -keepmappings hostcluster0
```

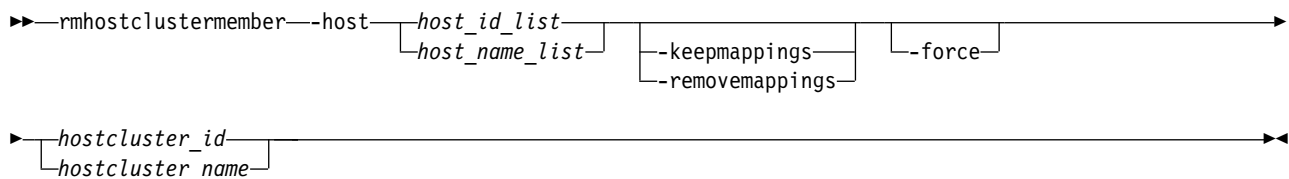
詳細な結果出力

No feedback

rmhostclustermember

rmhostclustermember コマンドは、ホスト・クラスター・オブジェクトからホストを除去するために使用します。

構文



パラメーター

-host *host_id_list* | *host_name_list*

(オプション) ホスト・クラスターから除去するホストを (ID または名前で) 指定します。

-keepmappings

(オプション) ホスト・クラスターから除去されたホストが、ホスト・クラスターの共有ボリューム・マッピングを保持することを指定します。**-keepmappings** パラメーターと **-removemappings** パラメーターを同時に指定することはできません。

-removemappings

(オプション) ホスト・クラスターから除去されたホストが、ホスト・クラスターの共有ボリューム・マッピングを保持しないことを指定します。**-keepmappings** パラメーターと **-removemappings** パラメーターを同時に指定することはできません。

-force

(オプション) 削除を強制します。ホスト・クラスターから最後のホストを削除する場合に、このパラメーターを指定する必要があります。

hostcluster_id | *hostcluster_name*

(必須) ホストが除去されるホスト・クラスターを (ID または名前で) 指定します。ID の値は数値、名前の値は英数字ストリングでなければなりません。

説明

このコマンドは、ホスト・クラスター・オブジェクトからホストを除去します。

ホスト・クラスター **0** からホスト **0** を除去する (ホスト・マッピングも除去する) 呼び出し例

```
rmhostclustermember -host 0 -removemappings 0
```

詳細な結果出力

No feedback

ホスト・クラスター **myhostcluster** からホスト **myhost1** を除去すると同時に、元のマッピングは保持する呼び出し例

```
rmhostclustermember -host myhost1 -keepmappings -force myhostcluster
```

詳細な結果出力

No feedback

rmvolumehostclustermap

rmvolumehostclustermap コマンドは、クラスター化システム上のボリュームへの既存のホスト・クラスター・マッピングを除去するために使用します。

構文

```
➤ rmvolumehostclustermap --hostcluster hostcluster_id | hostcluster_name [-makeprivate host_id_list | host_name_list]
➤ volume_id | volume_name ➤
```

パラメーター

-hostcluster *hostcluster_id* | *hostcluster_name*

(必須) ボリューム・マッピングから除去するホスト・クラスターを (ID または名前で) 指定します。ID の値は数値、名前の値は英数字ストリングでなければなりません。

-makeprivate *host_id_list* | *host_name_list*

(オプション) ホスト・クラスターから除去されるボリュームから専用マッピングを取得する 1 つ以上のホストを指定します。ID の値は数値、名前の値は英数字ストリングでなければなりません。

volume_id | *volume_name*

(必須) ボリュームの ID または名前を指定します。ID の値は数値、名前の値は英数字ストリングでなければなりません。

説明

このコマンドは、ホスト・クラスター上の既存のホスト・クラスター・マッピングを除去します。ボリュームは、指定されたホスト・クラスターからの入力または出力 (I/O) トランザクション用にアクセス不能になります。

マッピングをホスト・クラスター **0** から除去してボリューム **0** に移動する呼び出し例

```
rmvolumehostclustermap -hostcluster 0 0
```

結果出力:

No feedback

マッピングをホスト・クラスター **myhostcluster** から除去し、ボリューム **myvolume1** に追加する詳細な呼び出し例

```
rmvolumehostclustermap -hostcluster myhostcluster myvolume1
```

結果出力:

No feedback

マッピングをホスト・クラスター **myhostcluster** から除去し、ボリューム **myvolume1** に追加する詳細な呼び出し例

この例では、ホスト **myhost1** および **myhost2** は **myvolume1** から専用マッピングを取得できます。

```
rmvolumehostclustermap -hostcluster myhostcluster -makeprivate myhost1:myhost2 myvolume1
```

結果出力:

No feedback

rmhostiogrp

rmhostiogrp コマンドは、1 つ以上の入出力 (I/O) グループと指定したホスト・オブジェクトとの間のマッピングを削除するために使用します。

構文

```
➤ rmhostiogrp [-iogrp iogrp_list] [-iogrpall] [-force] [host_name | host_id] ➤
```

パラメーター

-iogrp *iogrp_list*

(必須) ホストから削除する 1 つ以上の入出力グループ・マッピングのセットを指定します。このパラメーターは、**iogrpall** パラメーターと一緒に使用することはできません。

-iogrpall

(オプション) 指定されたホストと関連するすべての入出力グループ・マッピングをホストから削除することを指定します。このパラメーターは、**iogrp** パラメーターと一緒に使用することはできません。

-force

(オプション) ホストから入出力グループへのマッピングを除去するとホスト・マッピングが失われることになる場合でも、ホスト上の指定した入出力グループ・マッピングをシステムが除去することを指定します。

重要: **force** パラメーターを使用すると、アクセスが失われる可能性があります。IBM サポート担当員による指示がある場合にのみ使用してください。

host_id | host_name

(必須) 入出力グループ・マッピングを削除されるホストを、ID または名前により指定します。

説明

rmhostiogr コマンドは、入出力グループのリストと指定されたホスト・オブジェクト間のマッピングを削除します。

要確認: 以下の場合、このコマンドは失敗します。

- ボリューム保護が (**chsystem** コマンドを使用して) 有効になっている
- 削除するホスト入出力グループが、定義されたボリューム保護期間内に入出力を受け取ったいずれかのボリュームにマップされている

ホストが 2 つの入出力グループ内で定義されており、両方の入出力グループを介してボリュームへのアクセス権を持っている場合、それらの入出力グループの 1 つのみからホストを除去する試行は、**-force** を指定した場合も失敗します。この問題を解決するには、次のいずれかを行います。

- エラーの原因となっているホスト・マッピングを削除する
- ボリュームまたはホストを削除する

注: すべての入出力グループが iSCSI (Internet Small Computer System Interface) ホストから削除されており、iSCSI ポートをホストに追加したい場合は、**addhostport** および **chhost** コマンドを参照してください。

呼び出し例

```
rmhostiogr -iogrp 1:2 host0
```

結果出力:

No feedback

rmhostport

rmhostport コマンドは、既存のホスト・オブジェクトからワールド・ワイド・ポート名 (WWPN)、Internet Small Computer System Interface (iSCSI) 名、または NVMe 修飾名 (NQN) を削除するために使用します。

構文

```
➤ rmhostport -saswwpn-wwpn_list -fcwwpn-wwpn_list -iscsiname-iscsi_name_list -nqn-nqn_list [host_name | host_id] ➤
```

パラメーター

-saswwpn *wwpn_list*

(**-iscsiname**、**-fcwwpn**、または **-nqn** を使用しない場合は必須。) 16 文字の 16 進数ストリングで、Serial Attached SCSI (SAS) WWPN のリストを指定します。

-fcwwpn *wwpn_list*

(**-iscsiname**、**-saswwpn**、または **-nqn** を使用しない場合は必須。) 16 文字の 16 進数ストリングでファイバー・チャネル (FC) WWPN のリストを指定します。

-iscsiname *iscsi_name_list*

(**-fcwwpn**、**-saswwpn**、または **-nqn** を使用しない場合は必須。) iSCSI 名のコンマ区切りリストを指定します。少なくとも 1 つの WWPN または iSCSI 名が指定されている必要があります。このパラメーターは、**-fcwwpn** または **-saswwpn** パラメーターと一緒に使用することはできません。

-nqn *nqn_list*

(**-fcwwpn**、**-saswwpn**、または **-iscsiname** を使用しない場合は必須。) NVMe 修飾名 (NQN) のコンマ区切りリストを指定します。このパラメーターを使用するには、ホスト・プロトコルが **nvme** でなければなりません。

host_name | *host_id*

(必須) ホスト名またはホスト ID を指定します。

説明

このコマンドは、ホスト・バス・アダプター (HBA) WWPN、iSCSI 名、または NQN のリストを指定されたホスト・オブジェクトから削除します。WWPN ポートがまだファブリックにログインしている場合、これらのポートは未構成となり、候補 WWPN としてリストされます。

このホスト・オブジェクトにマップされたすべてのボリュームが、ポートから自動的にマップ解除されます。

要確認: 以下の場合、このコマンドは失敗します。

- ボリューム保護が (**chsystem** コマンドを使用して) 有効にされている。
- 削除される最後のホスト・ポートが、定義されたボリューム保護期間内に入出力を受け取ったいずれかのボリュームにマップされている。

複数のホストが同じボリュームへマップされている場合、ホスト・ポートの除去は、ホストがオフラインである場合に許可されます。これにより、同じシステムに含まれている可能性があるホストからポートを除去できます。

呼び出し例

```
rmhostport -saswwpn 210100E08B251DD4 host1
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

```
rmhostport -fcwwpn 210100E08B251EE6 host1
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

```
rmhostport -iscsiname iqn.localhost.hostid.7f000001 mchost13
```

結果出力:

No feedback

第 17 章 情報コマンド

情報コマンドは、特定のタイプのシステム情報を表示するために使用します。

情報コマンドは出力を返しません、表示する情報がない場合は正常に終了します。

重要: ID は、実行時にシステムによって割り当てられ、構成の回復後に使用される ID と同じではない場合があります。可能な場合は常に、ID でなくオブジェクト名を使用してください。

ls2145dumps (非推奨)

ls2145dumps コマンドは推奨されません。特定のダンプ・ディレクトリー内のファイルのリストを表示するには、**lsdumps** コマンドを使用してください。

lsconfigdumps (廃止)

lsconfigdumps コマンドは廃止されました。代わりに、**lsdumps** を使用してください。

lssshkeys (廃止)

重要: **lssshkeys** コマンドは廃止されました。リモート認証サービスを構成してクラスター上のユーザーおよびユーザー・グループを管理するには、ユーザー管理コマンドを使用してください。

第 18 章 ライブ・ダンプ・コマンド

livedump コマンドは、ご使用のシステム上のノード・ライブ・ダンプを管理するために使用されます。

cancellivedump

cancellivedump コマンドは、ライブ・ダンプをキャンセルするために使用します。

構文

```
▶▶—cancellivedump—┐node_name┐—————▶▶  
                    └node_id┘
```

パラメーター

node_name|*node_id*

(必須) ノード名または ID を指定します。

説明

このコマンドは、**preplivedump** コマンドを発行した後で、**triggerlivedump** コマンドを発行しないことを決定した場合に使用します。これにより、ライブ・ダンプ用に割り振られたリソースが解放されます。このイベントは、ノードのトレース (.trc) ファイルに記録されます。このコマンドを正常に実行するには、ノードのライブ・ダンプ状態が **prepared** でなければなりません。

呼び出し例

```
cancellivedump node1
```

結果出力

No feedback

lslivedump

lslivedump コマンドは、ノードのライブ・ダンプ状態を照会するために使用します。

構文

```
▶▶—lslivedump—┐node_name┐—————▶▶  
                └node_id┘
```

パラメーター

node_name|*node_id*

(必須) ノード名または ID を指定します。

説明

ノードのライブ・ダンプが進行中であるかどうかを判別するために、このコマンドを繰り返し発行できます。この表は、出力ビューのデータとして表示される属性に適用可能な値を示しています。

表 100. `lslivedump` 出力

属性	説明
inactive	ノードにライブ・ダンプのアクティビティはありません。
prepared	ノードは起動する準備ができています。
dumping	ノードはダンプ・ファイルを書き込み中です。

呼び出し例

```
lslivedump node1
```

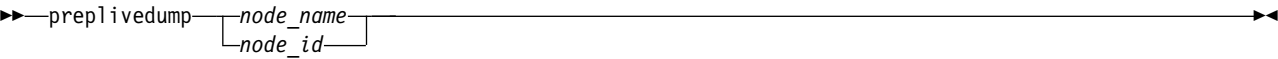
結果出力

```
status
prepared
```

prelivedump

prelivedump コマンドは、ライブ・ダンプに必要なシステム・リソースを予約するために使用します。

構文



パラメーター

`node_name | node_id`
(必須) ノード名または ID を指定します。

説明

prelivedump コマンドを連続して発行することで、ライブ・ダンプを行う複数のノードを一度に準備することができます。ただし、起動できるライブ・ダンプは一度に 1 つのみです。各起動イベントの間には、自動的に 30 秒間の遅延時間が設けられます。これにより、ノードの安定度が維持されます。

同じノードで **prelivedump** コマンドを複数回発行できます。ただし、**prelivedump** コマンドの後に **triggerlivedump** コマンドを発行した場合にのみ出力が行われます。

ライブ・ダンプのリソース割り振りは、実行に時間がかかる場合があるため、このコマンドを発行してライブ・ダンプの準備のみを行い、起動は後で行うことが可能です。このコマンドは、60 秒後にタイムアウトになります。`prelivedump` イベントは、ノードのトレース (.trc) ファイルに記入されます。

呼び出し例

```
prelivedump node1
```

結果出力

```
No feedback
```

triggerlivedump

triggerlivedump コマンドは、ダンプしたいメタデータを収集し、ダンプ・ファイルをノード上の内蔵ディスクに書き込むために使用します。

構文

```
▶▶ triggerlivedump {node_name | node_id} ▶▶
```

パラメーター

node_name | *node_id*

(必須) ノード名または ID を指定します。

説明

このコマンドを発行して、**livedump** コマンドを起動させることができます。一度に進行できる **triggerlivedump** アクションは 1 つのみです。各起動イベントの間には、自動的に 30 秒間の遅延時間が設けられます。このコマンドは成功するには、ノードのライブ・ダンプ状態が **prepared** でなければなりません。出力は、ノードのトレース (.trc) ファイルに記録されます。

triggerlivedump コマンドを発行した後、このコマンドはデータを収集して、ユーザーが追加コマンドを発行できるように CLI インターフェースに戻ります。追加コマンドを発行している間、バックグラウンドでライブ・ダンプ・ディスク・ファイルがディスクに書き込まれ、ライブ・ダンプ状態は **dumping** と表示されます。書き込みが完了すると、状態は **inactive** と表示されます。

呼び出し例

```
triggerlivedump node1
```

結果出力:

No feedback

第 19 章 管理対象ディスク・コマンド

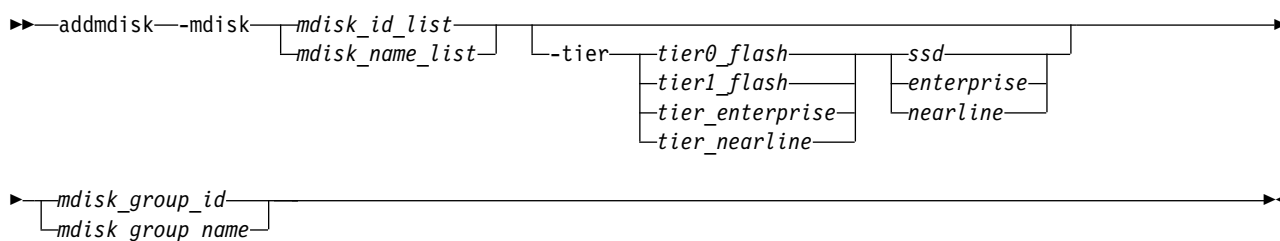
管理対象ディスク・コマンドは、システム上で管理対象ディスク・オプションを処理するために使用します。

システムは、MDisk を検出した場合、それを既知の MDisk のリストに自動的に追加します。その MDisk に対応するアレイを削除した場合、システムは、その MDisk がオフラインで非管理対象モードである (ストレージ・プールに属していない) 場合にのみ、その MDisk をリストから削除します。

addmdisk

addmdisk コマンドは、1 つ以上の管理対象ディスクを既存のストレージ・プールに追加するために使用します。

構文



パラメーター

-mdisk *mdisk_id_list* | *mdisk_name_list*

(必須) ストレージ・プールに追加する 1 つ以上の管理対象ディスクの ID または名前を指定します。

-tier *ssd* | *enterprise* | *nearlinesssd* | *enterprise* | *nearlinesssd* | *enterprise* | *nearlinetier0_flash* | *tier1_flash* | *tier_enterprise* | *tier_nearline*

(オプション) 追加される 1 つ以上の MDisk の Tier を指定します。特に指定のない限り、MDisk に関連した現行の Tier の値が保持されます。値は次のとおりです。

tier0_flash

新規にディスカバーされたボリュームまたは外部ボリュームの tier0_flash ハード・ディスクまたは外部 MDisk を指定します。

tier1_flash

新規にディスカバーされたボリュームまたは外部ボリュームに対して、tier1_flash (またはフラッシュ・ドライブ) ハード・ディスクまたは外部 MDisk を指定します。

tier_enterprise

新規にディスカバーされたボリュームまたは外部ボリュームの tier_enterprise ハード・ディスクまたは外部 MDisk を指定します。

tier_nearline

新規にディスカバーされたボリュームまたは外部ボリュームの tier_nearline ハード・ディスクまたは外部 MDisk を指定します。

ssd 新規にディスカバリーされたボリュームまたは外部ボリュームに対して、SSD (またはフラッシュ・ドライブ) ハード・ディスクまたは外部 MDisk を指定します。

nearline

新規にディスカバリーされたボリュームまたは外部ボリュームに対して、ニアライン・ハード・ディスクまたは外部 MDisk を指定します。

enterprise

新規にディスカバリーされたボリュームまたは外部ボリュームに対して、エンタープライズ・ハード・ディスクまたは外部 MDisk を指定します。

新たにディスカバリーされた非管理 MDisk のデフォルト値は *enterprise* です。**chmdisk** コマンドを使用してこの値を変更できます。

外部の管理対象ディスクの Tier は自動的に検出されず、*enterprise* に設定されます。外部の管理対象ディスクがフラッシュ・ドライブまたはニアライン・シリアル接続 SCSI (SAS) ドライブから構成されており、Easy Tier を使用したい場合、管理対象ディスクをストレージ・プールに追加するときに Tier を指定するか、**chmdisk** コマンドを使用する必要があります。

mdisk_group_id | *mdisk_group_name*

(必須) ディスクの追加先であるストレージ・プールの ID または名前を指定します。MDisk が追加されると、そのストレージ・プールに対する警告しきい値が自動的に評価されます。

説明

このコマンドは、ユーザーがストレージ・プールに指定した管理対象ディスクを追加します。

そのストレージ・プールに MDisk がない場合、追加する MDisk のサイトを明確に定義する必要があります。そのストレージ・プールに MDisk がある場合、HyperSwap または拡張トポロジー・システムでは、ストレージ・プールに追加する MDisk のサイト情報はそのストレージ・プール内の他の MDisk のトポロジーと一致している必要があります。

要確認: このコマンドは、子プールには使用できません。

ディスクは、管理対象ディスク ID または管理対象ディスク名で指定できます。管理対象ディスクは、非管理モードでなくてはなりません。

既にストレージ・プールに所属するディスクは、現行のストレージ・プールから削除されるまでは、別のストレージ・プールに追加することはできません。管理対象ディスクをストレージ・プールから削除できるのは、次の場合です。

- 管理対象ディスクに、ボリュームが使用するエクステントが含まれていない場合
- 最初に、使用中のエクステントを、ストレージ・プール内の他のフリー・エクステントにマイグレーションできる場合

要確認: MDisk がイメージ・モードでしか使用できない場合、その MDisk をストレージ・プールに組み込まないでください。

暗号化できない入出力グループがシステムに存在し、MDisk グループが暗号鍵を持っている場合、自己暗号化を行わない MDisk を追加することはできません。

呼び出し例

```
addmdisk -mdisk mdisk13:mdisk14 -tier tier_nearlinenearline Group0
```

結果出力:

608 Spectrum Virtualize for SAN ボリューム・コントローラーおよび Storwize ファミリー: コマンド・ライン・インターフェース ユーザーズ・ガイド

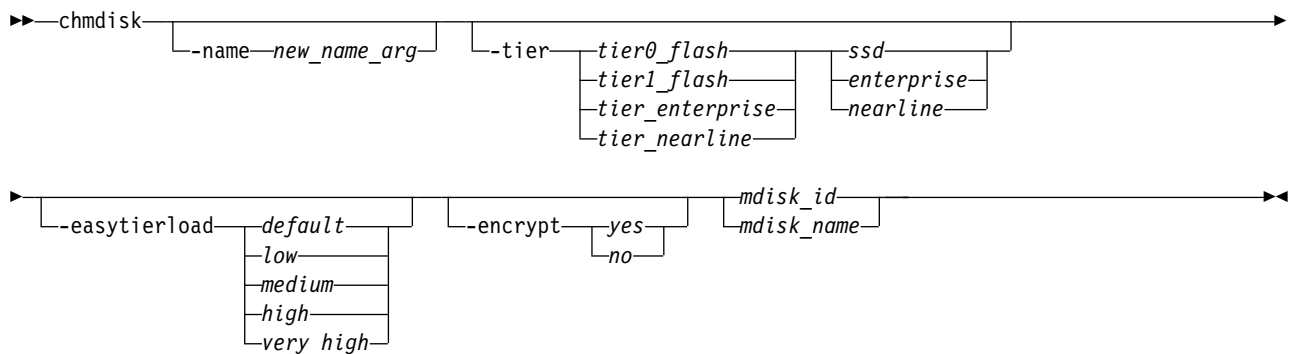
applydisksoftware (廃止)

重要: **applydisksoftware** コマンドは廃止されました。ドライブを更新するには、**applydrivesoftware** コマンドを使用してください。

chmdisk

chmdisk コマンドは、管理対象ディスク (MDisk) の名前または IBM Easy Tier 設定を変更するために使用します。

構文



パラメーター

-name new_name_arg

(オプション) 管理対象ディスクに適用する新しい名前を指定します。

-tier ssd | enterprise | nearline tier0_flash | tier1_flash | tier_enterprise | tier_nearline

(オプション) MDisk の新しい Tier を指定します。値は次のとおりです。

ssd 新規にディスカバーされたボリュームまたは外部ボリュームに対して、SSD (またはフラッシュ・ドライブ) ハード・ディスクまたは外部 MDisk を指定します。

nearline

新規にディスカバーされたボリュームまたは外部ボリュームに対して、ニアライン・ハード・ディスクまたは外部 MDisk を指定します。

enterprise

新規にディスカバーされたボリュームまたは外部ボリュームに対して、エンタープライズ・ハード・ディスクまたは外部 MDisk を指定します。

tier0_flash

新規にディスカバーされたボリュームまたは外部ボリュームの tier0_flash ハード・ディスクまたは外部 MDisk を指定します。

tier1_flash

新規にディスカバーされたボリュームまたは外部ボリュームに対して、tier1_flash (またはフラッシュ・ドライブ) ハード・ディスクまたは外部 MDisk を指定します。

tier_enterprise

新規にディスカバーされたボリュームまたは外部ボリュームの **tier_enterprise** ハード・ディスクまたは外部 MDisk を指定します。

tier_nearline

新規にディスカバーされたボリュームまたは外部ボリュームの **tier_nearline** ハード・ディスクまたは外部 MDisk を指定します。

注: リリース 8.1.0 以降、特定のタイプの IBM System Storage Enterprise Flash からマップされた MDisk の Tier は、**tier0_flash** に固定されており、変更することはできません。

-easytierload default | low | medium | high | very_high

(オプション) その Tier 内のノンアレイ MDisk 上に配置する Easy Tier 負荷 (量) を指定します。

Easy Tier が特定の MDisk を過剰に使用している、あるいは使用量が少ない場合は、**easy_tier_load** 値を変更して負荷サイズを変更します。

注: デフォルトを指定すると、パフォーマンス能力はシステムが使用する値に戻ります。**very_high** は、MDisk Tier が **ssd** の場合にのみ指定してください。

-encrypt yes | no

(オプション) MDisk が独自の暗号化リソースを使用して暗号化されるかどうかを指定します。値は **yes** または **no** です。

重要: 暗号化された Storwize V7000 システムの前で SAN ボリューム・コントローラーを使用している場合は、Storwize V7000 システムに暗号化を適用する前に、Storwize V7000 をアップグレードしてください。

システムに暗号化を適用する場合は、暗号化の適用前に、暗号化された MDisk を識別する必要があります。**chmdisk -encrypt** を指定すると、Storwize V7000 での設定に関係なく、この設定は SAN ボリューム・コントローラーで永続的になります。

mdisk_id | mdisk_name

(必須) 変更する管理対象ディスクの ID または名前を指定します。

説明

このコマンドは、管理対象ディスクの属性を変更します。

いずれかの MDisk グループに暗号鍵、親プール、および子プールがある場合は、**-encrypt** パラメーターを使用しないでください。マイグレーションを開始する前に、既存の自己暗号化 MDisk に **chmdisk** を使用してください。MDisk が自己暗号化を行っている場合、**encrypted** 属性はデフォルトで報告される内容になります。

システムをアップグレードしており、システムのバックエンドが暗号化されたストレージを使用している場合、ストレージ・プールに MDisk を追加する前に、どの MDisk が自己暗号化を行っているかを示す必要があります。そのような MDisk がストレージ・プールの一部である場合、システムは、バックエンドが自己暗号化を行っていないと見なします (その可能性がある場合も)。

暗号化されたストレージ・プールを作成する場合、システムは、データをバックエンドに送信する前にローカルで暗号化を行います。そのため、システムのバックエンドでは、再度暗号化を行うことはできません、データがランダムであり圧縮不能であるため、データを圧縮することはできません。

注: 最初にシステムをアップグレードする必要があります。

バックエンドで既に暗号化が有効にされているシステム上で暗号化を使用するには、システム上で暗号化を

有効にする前にシステムのバックエンドをアップグレードします。

呼び出し例

```
chmdisk -tier ssdtier0_flash mdisk13
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

```
chmdisk -tier tier_nearlinenearline mdisk0
```

結果出力:

MDisk Group, id [13], successfully created

呼び出し例

```
chmdisk -easytierload high mdisk0
```

結果出力:

MDisk Group, id [13], successfully created

呼び出し例

```
chmdisk -name my_first_mdisk -encrypt yes 0
```

結果出力:

MDisk Group, id [0], successfully changed

detectmdisk

detectmdisk コマンドを使用して、iSCSI ネットワークまたはファイバー・チャネル・ネットワークを手動で再スキャンし、追加された新規管理対象ディスク (MDisk) の有無を調べ、使用可能なすべてのコントローラー・デバイス・ポートにわたって、MDisk へのアクセスのバランスを調整し直すことができます。

構文

▶▶—detectmdisk—scope—scope_id—◀◀

パラメーター

-scope scope_id

(オプション) ドメイン・インデックスを指定します。値は 0 から 6 の数値でなければなりません。例えば、値 0 は FC を示し、6 は iSCSI を示します。

説明

このコマンドにより、システムは FC ネットワークまたは iSCSI ネットワークを再スキャンします。この再スキャンで、システムに追加された新規 MDisk をすべて発見し、使用可能なコントローラー装置ポート間の MDisk アクセスのバランスを取り直します。また、このコマンドは、コントローラー・ポートの可用性が失われたかどうかを検出し、その変更も反映されるように SAN ボリューム・コントローラー Storwize V5100の構成を更新することもできます。

注: **detectmdisk** コマンドが完了したように見えても、それを実行するために多少の追加時間が必要になることがあります。 **detectmdisk** は、非同期であり、コマンドが引き続きバックグラウンドで実行されているときに、プロンプトを戻します。 **lsdiscoverystatus** コマンドを使用して、ディスクカバリー操作が実行中であるかどうかを確認することができます。

通常、システムは、ディスクがネットワーク上に出現すると自動的にそれらを検出します。ただし、FC コントローラーによっては、新規ディスクを自動的に発見するのに必要な SCSI プリミティブを送信しないものもあります。

新規ストレージを接続していて、システムがそれを検出しない場合は、システムが新規ディスクを検出する前に、このコマンドを実行することが必要になる可能性があります。

バックエンド・コントローラーが FC SAN に追加され、システムと同じスイッチ・ゾーンに組み込まれると、システムは自動的にそのバックエンド・コントローラーをディスカバリーし、そのコントローラーに対して提供されるストレージを決めます。バックエンド・コントローラーが提示する SCSI LU は、非管理対象 MDisk として表示されます。ただし、以上の操作が終了してからバックエンド・コントローラーの構成を変更すると、構成が変更されたことがシステムに認識されない場合があります。このコマンドを実行すると、FC または iSCSI ネットワークを再スキャンし、非管理対象 MDisk のリストを更新することができます。

注: システムによって実行される自動ディスカバリーでは、非管理対象 MDisk に書き込みが行われることはありません。 MDisk をストレージ・プールに追加したとき、または MDisk を使用してイメージ・モード・ボリュームを作成したときのみ、ストレージが実際に使用されます。

使用可能な MDisk を識別するには、**detectmdisk** コマンドを発行して、MDisk があるかどうか、FC または iSCSI ネットワークをスキャンします。検出が完了したら、**lsmdiskcandidate** コマンドを発行して、非管理対象 MDisk を表示します。それらの MDisk は、ストレージ・プールに割り当てられていません。代わりに、**lsmdisk** コマンドを発行すると、すべての MDisk を表示できます。

再構成処理の一環として、ディスク・コントローラー・ポートが除去された場合、SAN ボリューム・コントローラー Storwize V5100はその変更を検出し、次のエラーを報告します。これは、意図的な再構成によるものかポートの障害であるかを区別できないためです。

1630 装置ログインの数が減らされました。

エラーが解決されず、冗長性に危険が生じた場合は、次のさらに深刻なエラーが報告されます。

1627 ディスク・コントローラーの接続について冗長度が不十分です

detectmdisk コマンドを発行して、強制的に SAN ボリューム・コントローラー Storwize V5100に構成を更新させ、コントローラー・ポートへの変更を受け入れさせる必要があります。

注: **detectmdisk** コマンドは、すべてのディスク・コントローラー・ポートが正しく機能していて、コントローラーと SAN のゾーニング内で正しく構成されている場合にのみ、発行してください。 そうしなかった場合、エラーが報告されなくなる可能性があります。

呼び出し例

```
detectmdisk
```

結果出力

No feedback

呼び出し例

```
detectmdisk -scope 1
```

結果出力:

```
No feedback
```

dumpallmdiskbadblocks

dumpallmdiskbadblocks コマンドは、修復手順および **satask snap** コマンドで使用するダンプ・ファイルに、不良ブロック数をダンプするために使用します。

構文

▶—dumpallmdiskbadblocks—◀

パラメーター

なし

説明

dumpallmdiskbadblocks コマンドは、修復手順および **satask snap** コマンドで使用するために読み取り可能な ASCII ダンプ・ファイルに不良ブロック数をダンプする場合に使用します。出力には、エラー・ログが出された対象の不良ブロックが記載されています。

出力ファイルをリストするには、**lsdumps -prefix /dumps/mdisk** を使用します。出力ファイルを消去するには、**cleardumps -prefix /dumps/mdisk** を使用します。

ダンプ・ファイルの最大数は 20 です。

呼び出し例

```
dumpallmdiskbadblocks
```

MDisk 2 と MDisk 5 に不良ブロックがある場合の結果出力

```
Cluster name: my_cluster  
Timestamp of dump: Fri Oct 31 11:27:33 2009 UTC
```

```
Mdisk id: 2  
Mdisk name: mdisk2  
Number of bad blocks: 4
```

```
Mdisk id: 5  
Mdisk name: mdisk 5  
Number of bad blocks: 1
```

```
Total mdisks with bad blocks: 2  
Total number of bad blocks: 5
```

MDisk に不良ブロックがない場合の結果出力

```
Cluster name: my_cluster  
Timestamp of dump: Fri Oct 31 11:27:33 2009 UTC
```

```
Total mdisks with bad blocks: 0  
Total number of bad blocks: 0
```

dumpmdiskbadblocks

svctask **dumpmdiskbadblocks** コマンドは、指定された MDisk にある不良ブロック数とロケーションを、修復手順で使用するためにダンプ・ファイルに書き込む場合に使用します。

構文

```
▶▶—dumpmdiskbadblocks—object_id  
object_name————▶▶
```

パラメーター

object_id | *object_name*

(必須) 不良ブロック・レコード・テーブルをダンプする必要がある MDisk を指定します。

説明

svctask **dumpmdiskbadblocks** コマンドは、指定された MDisk にある不良ブロック数とロケーションを、修復手順で使用するために読み取り可能な ASCII ダンプ・ファイルに書き込む場合に使用します。出力は、イベント・ログが出された対象の不良ブロックで構成されます。

出力ファイルをリストするには、**lsdumps -prefix /dumps/mdisk** を使用します。出力ファイルを消去するには、**cleardumps -prefix /dumps/mdisk** を使用します。

報告されるイベント・ログ・シーケンス番号は、512 ブロック領域である、不良ブロック・レコードに表示される最初のイベントに対応します。

- 同じ領域に複数のイベント・ログがある場合、最も早いイベント・シーケンスが使用されます。
- 同じ領域に異なるタイプのイベント・ログがある場合、RAID メンバー・ドライブ上のメディア・エラーに起因する不良ブロックのイベント・シーケンス番号が優先されます。
- 一連の不良ブロックがレコード境界にまたがる場合、最後のレコードに対応するシーケンス番号が使用されます。

ダンプ・ファイルの最大数は 20 です。

呼び出し例

```
dumpmdiskbadblocks 3
```

MDisk に不良ブロックがある場合の結果出力

```
Cluster name: my_cluster  
Timestamp of dump: Fri Oct 31 11:27:33 2017 UTC
```

```
Mdisk id: 3  
Mdisk name: mdisk3  
Number of bad blocks: 6
```

```
Start LBA: 0x1234123412341234  
Length: 2  
Event log sequence number: 1
```

```
Start LBA: 0x5678568102341234  
Length: 4  
Event log sequence number: 2
```

MDisk に不良ブロックがない場合の結果出力

Cluster name: my_cluster
Timestamp of dump: Fri Oct 31 11:27:33 2017 UTC

Mdisk id: 3
Mdisk name: mdisk3
Number of bad blocks: 0

includemdisk

includemdisk コマンドは、システムによって除外されていたディスクを含めるために使用します。

構文

```
▶▶ includemdisk mdisk_id mdisk_name ▶▶
```

パラメーター

mdisk_id | *mdisk_name*

(必須) システムに追加する管理対象ディスクの ID または名前を指定します。

説明

指定された管理対象ディスクが、システムに組み込まれます。

複数の入出力障害のために、システムからディスクを除外する場合があります。これらの障害は、ノイズを多発する (不安定な) リンクが原因である可能性があります。ファブリック関連の問題が修正されたら、除外されたディスクをシステムに再度追加することができます。

このコマンドを MDisk に対して実行すると、その MDisk の状態が、除外済みとして報告されているかどうかに関係なく、変更される場合があります。

注: MDisk が除外状態にあり、オフラインになっていて、ストレージ・プールに属していない場合、その MDisk に対して **include** コマンドを発行すると、結果的に MDisk レコードがシステムから削除されます。

呼び出し例

```
includemdisk mdisk5
```

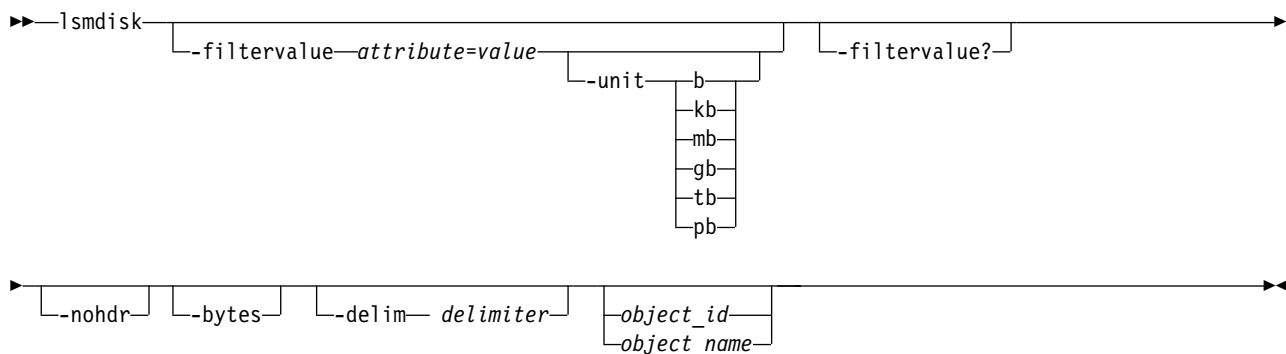
結果出力:

No feedback

lsmdisk

lsmdisk コマンドを使用して、システムが認識できる管理対象ディスク (MDisk) の簡略リストまたは詳細ビューを表示します。また、単一の MDisk に関する詳細情報もリストします。

構文



パラメーター

-filtervalue attribute=value

(オプション) 指定した値に一致する 1 つ以上のフィルター属性のリストを指定します。-filtervalue? の説明を参照してください。 フィルター属性値に一致する値をもつオブジェクトのみが戻されます。 **capacity** を指定する場合は、単位も含める必要があります。サイズあるいは容量の値を解釈するには、**unit** パラメーターを使用します。

注: 一部のフィルターでは、コマンドの入力時にワイルドカードを使用できます。システム CLI でのワイルドカードの使用について、以下の規則が適用されます。

- ワイルドカード文字はアスタリスク (*) です。
- コマンドには最大 1 つのワイルドカードを含めることができます。これは、ストリングの最初または最後の文字である必要があります。
- ワイルドカード文字を使用するときは、次のように、フィルター項目を二重引用符 (") で囲む必要があります。

```
lsmdisk -filtervalue "name=md*"
```

-unit b | kb | mb | gb | tb | pb

(オプション) -filtervalue パラメーターのデータ単位を指定します。

注: -unit は、-filtervalue と一緒に使用する必要があります。

-filtervalue?

(オプション) 有効なすべてのフィルター属性をレポートに組み込みます。 **lsmdisk** コマンドには、以下のフィルター属性が有効です。

- block_size
- capacity
- controller_id
- controller_name
- ctrl_LUN_#
- easy_tier_load
- id
- max_path_count
- mode
- mdisk_grp_id
- mdisk_grp_name

- name
- path_count
- quorum_index
- site_id
- site_name
- status
- tier
- UID

-filtervalue? パラメーターと一緒に指定したパラメーターは、無視されます。

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-bytes

(オプション) 容量はすべてバイト単位でレポートに表示することを指定します。バイト以外の単位で表示される容量値は四捨五入されます。容量をフィルタリングするときは、正確なフィルタリングを行うためにバイト単位 (**-unit b**) を使用します。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの各項目は別の行に表示され、見出しが表示される場合、データと見出しの間には、スペースが 1 つ入ります。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

object_id | object_name

(オプション) オブジェクトの名前または ID を指定します。このパラメーターを指定すると、特定のオブジェクトの詳細ビューが戻され、**-filtervalue** パラメーターで指定された値はすべて無視されます。**object_id | object_name** パラメーターを指定しなかった場合、簡略ビューには、**-filtervalue** パラメーターで指定されたフィルタリング要件に一致するすべてのオブジェクトが表示されます。

説明

このコマンドは、システムが認識できる MDisk の簡略リストまたは詳細ビューを戻します。この表は、表示される可能性のある MDisk の出力を示しています。

注: 一部の属性は、ご使用のシステムに該当しない場合があります。

表 101. MDisk 出力

属性	値
status	<ul style="list-style-type: none"> • online • offline • excluded • degraded_paths • degraded_ports • degraded (この値は、内部 MDisk にのみ適用されます。)
mode	unmanaged、managed、image、array
quorum_index	0、1、2、または MDisk がクォーラム・ディスクとして使用されない場合は空白。
block_size	ストレージの各ブロックに 512,524 バイト
ctrl_type	4、6。ここで、6 はノードの内部に取り付けられたフラッシュ・ドライブ (flash drive)、4 はそれ以外のすべての装置。
tier	<p>自動検出によって (内部 MDisk の場合) またはユーザーによってこの MDisk が割り当てられている Tier。</p> <ul style="list-style-type: none"> • ssd • nearline • enterprise (新規にディスカバーされたボリュームまたは外部ボリュームのデフォルト値。) • tier0_flash • tier1_flash • tier_enterprise • tier_nearline <p>注: chmdisk コマンドを使用してこの値を変更できます。</p>
easy_tier_load	<p>この値は Easy Tier 設定を制御し、空白 (アレイの場合) または次のいずれかの値 (MDisk の場合) になります。</p> <ul style="list-style-type: none"> • low • medium • high • very_high
raid_status	<p>offline すべてのノードでアレイがオフラインです。</p> <p>degraded アレイには構成解除されたメンバーまたはオフラインのメンバーがあります。アレイは、完全に冗長ではありません。</p> <p>syncing アレイ・メンバーはすべてオンラインです。アレイは、冗長を実現するためにパリティまたはミラーを同期中です。</p> <p>initting アレイ・メンバーはすべてオンラインです。アレイは初期化中です。アレイは完全な冗長性を備えています。</p> <p>online アレイ・メンバーはすべてオンラインであり、アレイは完全な冗長性を備えています。</p>

表 101. MDisk 出力 (続き)

属性	値
raid_level	アレイの RAID レベル (RAID0、RAID1、RAID5、RAID6、RAID10)。
redundancy	アレイ障害となる前に失敗するメンバー・ディスクの数。
strip_size	アレイのストリップ・サイズ (KB)。
spare_goal	アレイ・メンバーを保護する必要があるスペアの数。
spare_protection_min	アレイ・メンバーを保護するスペアの最小数。
balanced	アレイがそのスペア目標に合わせてバランスが取られるかどうかを記述します。 exact 存在するすべてのメンバーで、機能とロケーションが完全に一致します。 あり 存在するすべてのメンバーで、少なくとも機能が完全に一致するか、チェーンが正確であるか、またはエンクロージャーもしくはスロットが異なります。 なし yes または exact に含まれない、その他すべて。
site_id	MDisk のサイト値を示します。この数値は、1、2、3、またはブランクです。
site_name	MDisk のサイト名を示します。これは、英数字の値またはブランクです。
fabric_type	MDisk のタイプを示します。 値は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none"> • fc は、FC コントローラーからの MDisk であることを示します。 • sas_direct は、SAS 直接接続コントローラーからの MDisk であることを示します。 • iscsi は、iSCSI コントローラーであることを示します。
encrypt	MDisk グループに保管されたデータが暗号化されるか、暗号化されないかを示します。値は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none"> • yes は、プールに暗号鍵があることを示します。 • no は、プールに暗号鍵はないが、暗号化された MDisk が含まれていることを示します。 • ブランク (プールに暗号鍵も MDisk もない場合)。
distributed	アレイが分散されているかどうかを示します。値は yes または no です。
drive_class_id	このアレイを形成しているドライブ・クラスを示します。アレイ作成時に -allowsuperior が使用された場合、使用されている最下位のドライブ・クラス ID が表示されます。従来型アレイの場合、この値はブランクです。
drive_count	再作成領域も含め、アレイの合計幅を示します。この値は、4 から 128 の範囲の数値です。 RAID-6 アレイと RAID-10 アレイの最小値は 6 です。
stripe_width	分散ドライブ・セット内の冗長性の単一単位の幅を示します。値は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none"> • RAID-5 アレイの場合、3 から 16 の範囲の任意の数値。 • RAID-6 アレイの場合、4 から 16 の範囲の任意の数値。 • RAID-10 アレイの場合、2 から 16 の範囲の任意の偶数。
rebuild_areas_total	アレイ作成時に設定された再作成領域の合計数。これらの再作成領域はパフォーマンスを提供し、容量を提供しません。この値は、分散アレイ RAID-5 および RAID-6 の場合は 1 から 4 の範囲の数値、分散アレイ RAID-10 の場合は 2 から 4 の範囲の数値です (従来型アレイの場合、値はブランクです)。
rebuild_areas_available	アレイ・セット内で残っている作成領域の数値を示します。この値は、分散アレイ RAID-5 および RAID-6 の場合は 1 から 4 の範囲の数値、分散アレイ RAID-10 の場合は 2 から 4 の範囲の数値です (従来型アレイの場合、値はブランクです)。

表 101. MDisk 出力 (続き)

属性	値
rebuild_areas_goal	アレイがログにエラーを記録する再作成領域しきい値 (最小限度) を示します。この値は、分散アレイ RAID-5 および RAID-6 の場合は 1 から 4 の範囲の数値、分散アレイ RAID-10 の場合は 2 から 4 の範囲の数値です (従来型アレイの場合、値はブランクです)。
dedupe	dedupe が有効であることを示します。dedupe が有効である場合、繰り返しデータの重複コピーは圧縮されるか、削除されます。
ctrl_WWNN	コントローラーのワールド・ワイド・ノード名 (WWNN) を示します。
preferred_WWPN	優先されるワールドワイド・ポート名 (WWPN) を示します。
active_WWPN	アクティブな WWPN を示します。
preferred_iscsi_port_id	優先入出力ポート ID を示します。これは、ファイバー・チャネル (FC) ドメインの preferred_wwpn 値と同じ値です。iSCSI ポート ID 値が表示されますが、iSCSI 以外のドメインではこの値はブランクになります。この値は、0 から 1023 の範囲の数値でなければなりません。
active_iscsi_port_id	アクティブ入出力ポート ID を示します。これは、FC ドメインの active_wwpn 値と同じ値です。iSCSI ポート ID 値が表示されますが、iSCSI 以外のドメインではこの値はブランクになります。この値は、0 から 1023 の範囲の数値でなければなりません。
over_provisioned	MDisk がシン・プロビジョニングであるかどうかを示します。MDisk が完全割り振りとしてマークされている場合、値は no です。リソース・プロビジョニングされている場合、バックエンドで情報を検証することはできません。この値は、yes または no です。
supports_unmap	MDisk がコントローラーによって提供されている (これは、マップ解除をサポートすることを示します) かどうかを示します。MDisk がマップ解除をサポートしないことを示している場合、あるいはこの情報をバックエンドで検証できない場合、値は no です。この値は、yes または no です。
provisioning_group_id	MDisk に属しているプロビジョニング・グループに割り振られた ID を示します。ID は、同じプロビジョニング・グループに含まれている MDisk をリストします。この値は整数 (数値) でなければなりません。
physical_capacity	この MDisk が含まれているプロビジョニング・グループの物理ストレージの合計容量を示します。この MDisk がオーバー・プロビジョンされていない場合、ここには論理容量が表示されます。この値は、小数点以下 2 桁に四捨五入された数値 (単位付き) でなければなりません。
physical_free_capacity	この MDisk が含まれているプロビジョニング・グループ内のフォーマット済みの使用可能な物理スペースの容量を示します。この MDisk がオーバー・プロビジョンされていない場合は、代わりに残りの論理容量が表示されます。この値は、小数点以下 2 桁に四捨五入された数値 (単位付き) でなければなりません。
write_protected	MDisk が書き込み保護状態にある場合は yes、それ以外の場合は no を表示します。
effective_used_capacity	MDisk に書き込まれた論理データの量。この MDisk が over_provisioned でない場合、このフィールドはブランクになります。
allocated_capacity	この MDisk から (プールによって) 割り振られた、ボリューム・データおよびクォーラム用の論理容量。

注: システムによって実行される自動ディスクバリーでは、非管理対象 MDisk に何かを書き込むことはありません。システムがストレージを使用するのは、ユーザーがストレージ・プールに MDisk を追加したとき、MDisk を使用してイメージ・モード・ボリュームを作成したときのみです。

使用可能な MDisk を調べるには、**detectmdisk** コマンドを発行して、新しい MDisk があるかどうかファイバー・チャネル・ネットワークまたは iSCSI ネットワークを手動で再スキャンします。非管理 MDisk を表示するには、**lsmdiskcandidate** コマンドを発行します。これらの MDisk は、ストレージ・プールに割り当てられていません。

注:

1. 単一の MDisk のノードまたはノード・キャニスターのポートからストレージ・コントローラー・ポートへのシステムの接続はパスです。Mdisk *path_count* 値は、現在この MDisk への入出力 (I/O) を実行依頼するために使用されているパスの数です。
2. MDisk *max_path_count* 値は、MDisk が最後に完全にオンラインになった後に *path_count* が達した最高値です。
3. *preferred_WWPN* は、ストレージ・コントローラーが優先 WWPN として指定するワールド・ワイド・ポート名 (WWPN) の 1 つです。コントローラーが何も指定していない場合、これはブランクのフィールドです。
4. *active_WWPN* は、現在入出力のために使用されているストレージ・コントローラー・ポートの WWPN です。
 - a. 入出力に使用できるストレージ・コントローラー・ポートがない場合、これはブランクのフィールドです。
 - b. 現在、複数のコントローラー・ポートが入出力のために使用されている場合、このフィールドの値は many です。

以下に、*status* フィールドの定義を示します。

online

MDisk はオンラインであり、使用可能である。

degraded

(内部 MDisk のみ) アレイに degraded であるメンバーがあるか、*raid_status* が degraded である。

degraded_ports

1 つ以上の MDisk ポート・エラーがある。

degraded_paths

MDisk への 1 つ以上のパスが消失している。MDisk はシステム内のすべてのノードに対してオンラインではない。

offline

MDisk へのすべてのパスが消失している。

excluded

MDisk はシステムによって使用から除外された。MDisk ポート・エラー件数がしきい値を超えた。

簡略な呼び出し例

```
lsmdisk -delim :
```

簡略な結果出力

```
id:name:status:mode:mdisk_grp_id:mdisk_grp_name:capacity:ctrl_LUN_#:controller_name:UID:tier:encrypt:site_id:site_name
0:mdisk0:online:managed:2:Storwize:200.0GB:0000000000000000:controller0:6005076d0281003d200000000000043e000000000000
6:mdisk6:online:managed:1:A9000:192.5GB:00000000000000002:controller2:6001738cfc900cef000000000001348e00000000000000
```

詳細な呼び出し例

```
lsmdisk mdisk1
```

詳細な結果出力

```
id:1
name:mdisk1
status:online
mode:array
mdisk_grp_id:0
mdisk_grp_name:mdgp0
capacity:136.0GB
quorum_index:
block_size:512
controller_name:controller1
ctrl_type:4
ctrl_WWNN:200400A0B80F0702
controller_id:1
path_count:2
max_path_count:2
ctrl_LUN_#:00000000000000002
UID:600a0b80000f07020000005c45ff8a7c00000000000000000000000000000000
preferred_WWPN:200400A0B80F0703
active_WWPN:200400A0B80F0703
fast_write_state:empty
raid_status:
raid_level:
redundancy:
strip_size:
spare_goal:
spare_protection_min:
balanced:
tier:ssdtier:tier0_flash
slow_write_priority:latency
fabric_type:fc
site_id:2
site_name:2
easy_tier_load:low
encrypt:no
distributed:no
drive_class_id
drive_count:8
stripe_width:4
total_rebuild_areas
available_rebuild_areas
rebuild_areas_goal
preferred_iscsi_port_id
active_iscsi_port_id
dedupe:no

flashsystem no
over_provisioned:no
supports_unmap no
provisioning_group_id
physical_capacity
physical_free_capacity
```

詳細な呼び出し例

```
lsmdisk 0
```

結果出力:

622 Spectrum Virtualize for SAN ボリューム・コントローラーおよび Storwize ファミリー: コマンド・ライン・インターフェース ユーザーズ・ガイド

```
id 0
name mdisk0
status online
mode unmanaged
...
replacement_date
over_provisioned yes
supports_unmap yes
provisioning_group_id 0
physical_capacity 13.10TB
physical_free_capacity 12.22TB
write_protected no
```

詳細な呼び出し例

```
lsmdisk
```

結果出力:

id	name	status	mode	mdisk_grp_id	mdisk_grp_name	capacity	ctrl_LUN_#	controller_name	UID	tier	encrypt
0	mdisk0	online	array	0	mdiskgrp0	826.4GB				tier_enterprise	no

詳細な呼び出し例

```
lsmdisk -gui
```

結果出力:

id	name	status	mode	mdisk_grp_id	mdisk_grp_name	capacity	ctrl_LUN_#	controller_name	UID	raid_status	raid_level
0	mdisk0	online	array	0	mdiskgrp0	25.5TB				initting	raid6

lsmdiskdumps (非推奨)

lsmdiskdumps コマンドは推奨されません。特定のダンプ・ディレクトリー内のファイルのリストを表示するには、**lsdumps** コマンドを使用してください。

lsmdisklba

lsmdisklba コマンドを使用して、指定されたボリュームの論理ブロック・アドレス (LBA) に対する MDisk および LBA をリストします。

構文

```
▶▶--lsmdisklba--vdisklba--vdisklba--
    |--copy--id| |--delim-- delimiter| |--nohdr|
▶--vdisk--vdisk_id--
    |--vdisk_name--
```

パラメーター

-vdisklba *vdisklba*

(必須) ボリューム上の 64 ビット、16 進数の論理ブロック・アドレス (LBA) を指定します。LBA は 0x 接頭部を付けた 16 進数で指定する必要があります。

-copy id

(オプション) MDisk および LBA をリストするボリューム・コピーの ID を指定します。このパラメーターを指定しないと、このコマンドは、すべてのボリューム・コピーの MDisk と LBA をリストします。

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの各項目は別の行に表示され、見出しが表示される場合、データと見出しの間には、スペースが 1 つ入ります。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

vdisk_id | vdisk_name

(必須) ボリュームの名前または ID を指定します。

説明

lsmdisklba コマンドは、MDisk 論理ブロック・アドレス (LBA) に関連付けられたボリュームの LBA を返します。ミラーリングされたボリュームの場合、このコマンドは、1 次およびコピー両方の MDisk LBA をリストします。

該当する場合、このコマンドは、同じエクステンツにマップされた、あるいは同じグレーンにマップされた (シン・プロビジョニング・ディスクの場合) ボリュームと MDisk 両方の LBA 範囲もリストします。シン・プロビジョニング・ボリュームがオフラインであり、指定された LBA が割り振られていない場合、このコマンドは、ボリューム LBA の範囲のみを表示します。

mdisk_lba フィールドには、入力 LBA の実容量に対応する LBA が示されます。圧縮ボリューム・コピーの場合は、このフィールドは空になります。また、システムは、入力 LBA が配置されている物理 LBA の範囲のみを表示します。

この表は、このコマンドで返される可能性のあるデータの要約を示しています。

表 102. **lsmdisklba** コマンドの出力

フィールド	完全に割り振り済みの 単一コピー・ボリューム	シン・プロビジョニング・ ボリュームに割り振られていない LBA	通常コピーとオフラインのシン・プロビジョ ニング・コピーを 1 つずつ持つ、ミラーリン グされたボリューム	
			通常のコピー	シン・プロビジョニン グ・コピー
copy_id	あり	あり	あり	あり
mdisk_id	あり	なし	あり	なし
mdisk_name	あり	なし	あり	なし
type	allocated	unallocated	allocated	offline

バックエンド・コントローラーがファイバー・チャンネル SAN に追加され、クラスターと同じスイッチ・ゾーンに組み込まれると、クラスターは自動的にバックエンド・コントローラーを自動的に検出し、ノードに提供されるストレージを判別します。バックエンド・コントローラーによって提供される SCSI 論理装置は、非管理対象 MDisk として表示されます。ただし、以上の操作が終了してからバックエンド・コントローラーの構成を変更すると、構成が変更されたことがクラスターに認識されない場合があります。その場合、ユーザーは、クラスターがファイバー・チャンネル SAN を再スキャンして、非管理対象 MDisk のリストを更新することを要求できます。

注: クラスターによって実行される自動検出により、非管理対象 MDisk に何かが書き込まれることはありません。ストレージが使用されるのは、MDisk をストレージ・プールに追加するか、または MDisk を使用してイメージ・モード・ボリュームを作成するように、ユーザーがクラスターに指示した場合だけです。

detectmdisk コマンドを発行して、ファイバー・チャンネル・ネットワーク上の MDisk を手動でスキャンし、使用可能な MDisk があるかどうかを検査します。非管理 MDisk を表示するには、**lsmdiskcandidate** コマンドを発行します。これらの MDisk は、ストレージ・プールに割り当てられていません。代わりに、**lsmdisk** コマンドを発行すると、すべての MDisk を表示できます。

呼び出し例

```
lsmdiskcandidate
```

結果出力:

```
id
5
6
7
8
9
10
11
12
13
14
```

lsmdiskextent

lsmdiskextent コマンドは、管理対象ディスクとボリューム間のエクステントの割り振りを表示するために使用します。出力には、ボリューム ID、ボリューム・コピーの ID、およびエクステント数がリストされます。

構文

```
lsmdiskextent [-nohdr] [-delim delimiter] [mdisk_name mdisk_id]
```

パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータが存在しない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。 **-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。 **-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

mdisk_name | mdisk_id

(必須) 指定されたタイプの特定のオブジェクト ID または名前を指定します。

説明

このコマンドで表示されるリストの各項目にはボリューム ID、ボリューム・コピーの ID、およびエクステント数が含まれています。これらのボリューム・コピーは、指定された MDisk 上のエクステントを使用しています。それぞれの MDisk で使用されているエクステントの数も表示されます。

注: データ削減プール内の MDisk に対してこのコマンドを指定することはできません。これは以下を意味します。

- シン・プロビジョニング・ボリュームまたは圧縮ボリュームの場合、表示されるエクステントの数が正確ではありません。
- 完全割り振りボリュームの場合、表示されるエクステントの数が正確です。

データ削減プール内のシン・プロビジョニング・ボリュームまたは圧縮ボリュームでは、データ削減プール内の MDisk にあるエクステントの数を表示できません。

ボリューム・コピーはそれぞれ 1 つ以上の MDisk で構成されます。これら 2 つのオブジェクト間の関係は、判別が必要になることがあります。

ボリューム・コピーと MDisk 間の関係を判別するには、ボリューム・コピーごとに次のコマンドを発行します。

lsvdiskmember vdisk_name | vdisk_id

ここで、**vdisk_name | vdisk_id** は、ボリューム・コピーの名前または ID です。このコマンドは、ボリューム・コピーを形成する MDisk に対応する ID のリストを表示します。

ボリューム・コピーと MDisk 間の関係および各 MDisk が提供するエクステントの数を判別するには、コマンド・ライン・インターフェースを使用する必要があります。ボリューム・コピーごとに、次のコマンドを発行します。

lsvdiskextent vdisk_name | vdisk_id

ここで、**vdisk_name | vdisk_id** は、ボリューム・コピーの名前または ID です。このコマンドは、MDisk ID とそれに対応するエクステント数の表を表示します。これらのエクステントは、指定されたボリューム・コピー用のストレージとして各 MDisk により提供されます。

MDisk とボリューム・コピー間の関係を判別するには、MDisk ごとに次のコマンドを発行します。

lsmdiskmember mdisk_name | mdisk_id

ここで、*mdisk_name* | *mdisk_id* は、MDisk の名前または ID です。このコマンドは、この MDisk を使用しているボリューム・コピーに対応する ID のリストを表示します。

MDisk とボリューム・コピー間の関係および各ボリューム・コピーが使用するエクステントの数を判別するには、コマンド・ライン・インターフェースを使用する必要があります。各 MDisk ごとに、次のコマンドを発行します。

```
lsmdiskextent mdisk_name | mdisk_id
```

ここで、*mdisk_name* | *mdisk_id* は、MDisk の名前または ID です。このコマンドは、ボリューム・コピー ID およびそれに対応する、各ボリューム・コピーが使用しているエクステントの数の表を表示します。出力の *number_of_extents* には、数値 (データ削減プール内の完全割り振りボリュームまたは通常プール内のボリュームの場合) または 1 (データ削減プール内のシン・プロビジョニング/圧縮ボリュームの場合) が表示されます。

呼び出し例

```
lsmdiskextent -delim : mdisk0
```

結果出力:

```
id:number_of_extents:copy_id  
1:1:1
```

lsmdiskmember

lsmdiskmember コマンドは、指定された MDisk 上のエクステントを使用するボリュームのリストを表示するために使用します。つまり、MDisk ID で指定された管理対象ディスク上のエクステントを使用するボリュームです。

構文

```
➤—lsmdiskmember—┬──nohdr┬──-delim delimiter┬──mdisk_id/vdisk_id┬──mdisk_name/vdisk_name┬──
```

パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータが存在しない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

mdisk_id/vdisk_id | mdisk_name/vdisk_name

(必須) MDisk のエクステントを使用するボリュームのリストが必要な場合に、その MDisk またはボリューム・コピーの ID または名前を指定します。

説明

このコマンドを実行すると、ID で指定された管理対象ディスク上にあるエクステントを使用中のボリュームのリストが表示されます。リストには、個々のメンバーの状態と独立に、各オブジェクトのメンバーが表示されます。つまり、メンバーがオフライン状態であっても表示されます。

- データ削減ストレージ・プール内のボリュームでは、データ削減プール内の MDisk にあるメンバーの数を表示できません。
- 指定された MDisk がデータ削減プール内にある場合、出力にはそのプール内のすべてのシン・プロビジョニング・ボリュームと圧縮ボリュームが含まれます。
- データ削減プール内の完全割り振りボリューム・コピーは正しく表示されます。

ボリュームはそれぞれ 1 つ以上の MDisk で構成されます。ボリューム・コピーと MDisk 間の関係を判別するには、次のコマンドを発行します。

lsvdiskmember vdisk_id | vdisk_name

ここで、*vdisk_id | vdisk_name* は、ボリューム・コピーの名前または ID です。このアクションは、ボリューム・コピーを形成する MDisk に対応する ID のリストを表示します。

ボリューム・コピーと MDisk 間の関係および各 MDisk が提供するエクステントの数を判別するには、コマンド・ライン・インターフェースを使用する必要があります。ボリューム・コピーごとに、次のコマンドを発行します。

lsvdiskextent vdisk_id | vdisk_name

ここで、*vdisk_id | vdisk_name* は、ボリューム・コピーの名前または ID です。このコマンドは、MDisk ID とそれに対応するエクステントの数の表を表示します。それらのエクステントはボリューム・コピー用のストレージとして各 MDisk が提供するものです。

MDisk とボリューム・コピー間の関係を判別するには、次のコマンドを発行します。

lsmdiskmember mdisk_id | mdisk_name

ここで、*mdisk_id | mdisk_name* は、MDisk の名前または ID です。このコマンドは、この MDisk を使用しているボリューム・コピーに対応する ID のリストを表示します。

MDisk とボリューム・コピー間の関係および各ボリューム・コピーが使用するエクステントの数を判別するには、コマンド・ライン・インターフェースを使用する必要があります。各 MDisk *mdisk_id | mdisk_name* ごとに、次のコマンドを発行します。

lsmdiskextent mdisk_id | mdisk_name

ここで、*mdisk_id | mdisk_name* は、MDisk の名前または ID です。このコマンドは、ボリューム・コピー ID およびそれに対応する、各ボリューム・コピーが使用しているエクステントの数の表を表示します。

呼び出し例

```
lsmdiskmember -delim : 1
```

結果出力

```
id:copy_id  
0:0  
1:0  
2:0  
3:0  
4:0  
5:0  
6:0
```

setquorum (非推奨)

setquorum コマンドは推奨されません。**chquorum** コマンドは、クォーラムの関連を変更するために使用します。

triggermdiskdump (廃止)

重要: **triggermdiskdump** コマンドは廃止されました。ディスク・ドライブからサポート・データを収集するには、**triggerdrivedump** コマンドを使用してください。

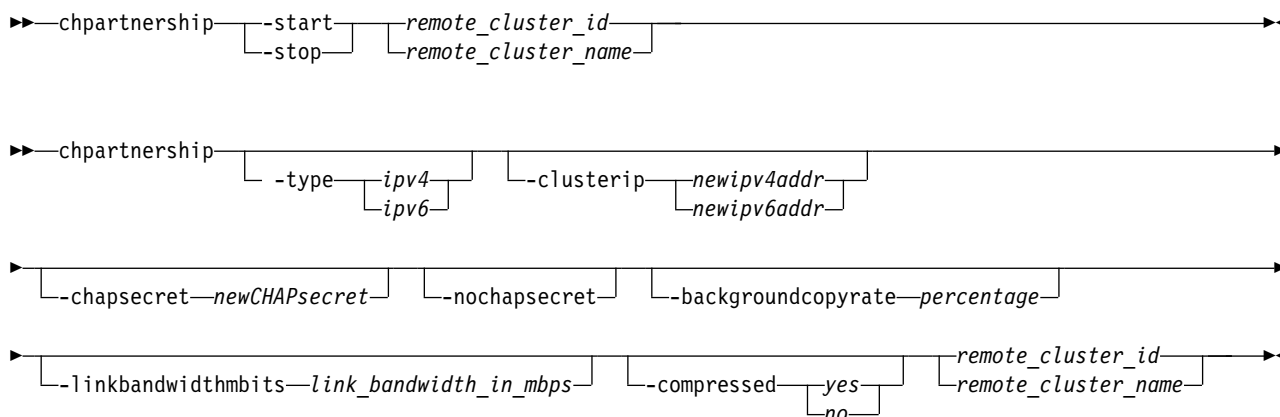
第 20 章 コピー・サービス・コマンド

コピー・サービス・コマンドは、システムが提供するメトロ・ミラー、グローバル・ミラー、および HyperSwap のサービスを処理するために使用します。

chpartnership

chpartnership コマンドは、指定されたローカル・システムとリモート・システム間の協力関係の帯域幅を変更するために使用します。これは、メトロ・ミラーまたはグローバル・ミラー操作によるシステム協力関係のバックグラウンド・コピーに使用可能な帯域幅に影響します。さらに、このコマンドを使用して、協力関係を無効にしてから再び有効にすると、これにより、ローカル・システムを切断してからリモート・システムに再接続することが許可されます。

構文



パラメーター

-start | -stop

(オプション) メトロ・ミラーまたはグローバル・ミラーの協力関係を開始または停止します。協力関係を開始または停止するには、いずれかのシステムから **chpartnership** コマンドを実行します。

-type *ipv4* | *ipv6*

(オプション) 以下のいずれかのストリング (大/小文字を区別します) を使用して、協力関係で使用するインターネット・プロトコル (IP) アドレス形式を指定します。

- インターネット・プロトコル・バージョン 4 (IPv4) の場合は *ipv4*
- インターネット・プロトコル・バージョン 6 (IPv6) の場合は *ipv6*

これにより、協力関係が *ipv4* から *ipv6* (あるいはその逆) に移行されます。

-clusterip *newipv4addr* | *newipv6addr*

(オプション) 新規パートナー・システムの IP アドレス (*ipv4* または *ipv6*) を指定します。IP リンク経由で接続されているシステムは、**mkippartnership** を実行するまでは **lspartnershipcandidate** で表示されません。これは、FC ベースあるいは FCoE ベースの接続には適用されません。

このパラメーターは、従来の IP リンク経由で接続されたシステムとの協力関係を構築する場合に指定します。パートナー・システムの IP アドレスを変更するには、まず **chpartnership -stop** を指定して協力関係を停止します。

-chapsecret newCHAPsecret

(オプション) パートナー・システムの新規のチャレンジ・ハンドシェイク認証プロトコル (CHAP) シークレットを指定します。CHAP シークレットの最大サイズは、8 文字の英数字です。

-nochapsecret

(オプション) パートナー・システムとの認証に使用している CHAP シークレットをリセットします。協力関係を停止するには、**chpartnership -stop** を指定します。ディスカバリー要求の認証がパートナー・システム上でオフにされたら (**chsystem -rcauthmethod** を指定)、パートナー・システムの CHAP シークレットをリセットします。

-backgroundcopyrate percentage

(オプション) バックグラウンド・コピー操作に使用できる集合リンク帯域幅の最大パーセンテージを指定します。このパラメーターは、協力関係を停止せずに指定することができます。このパーセンテージは 0 から 100 までの数値で、デフォルト値は 50 です。これは、最大で集合リンク帯域幅の 50% をバックグラウンド・コピー操作に使用できることを意味します。このコマンドは、**-linkbandwidthmbits** を除く、すべてのパラメーターと同時に指定することができません。

注: 指定した値がゼロ以外の場合、**-backgroundcopyrate** 値と **-linkbandwidthmbits** 値の両方を結合したものが、少なくとも 8 メガビット/秒 (Mbps) のバックグラウンド・コピー帯域幅になるようにする必要があります。

-linkbandwidthmbits link_bandwidth_in_mbps

(オプション) 2 つのクラスター化システム (システム) 間の RC リンクの集合帯域幅をメガビット/秒 (Mbps) で指定します。これは、1 から 100000 の数値で、Mbps 単位で指定します。

重要: 圧縮を使用する IP リンク上での協力関係の場合、このパラメーターは、圧縮がデータに適用された後の集合帯域幅を指定します。このパラメーターは、物理リンク帯域幅に (慎重に端数が切り捨てされた) 圧縮係数を乗算した値より大きい値に設定しないでください。

このパラメーターは、協力関係を停止せずに指定することができます。このコマンドは、**-backgroundcopyrate** を除く、すべてのパラメーターと同時に指定することができません。

注: 指定する値がゼロ以外の場合、**-backgroundcopyrate** 値と **-linkbandwidthmbits** 値の両方を結合したものが、少なくとも 8 Mbps のバックグラウンド・コピー帯域幅になる必要があります。

-compressed yes | no

(オプション) この協力関係で圧縮が有効かどうかを指定します。デフォルト値は no です。

remote_cluster_ID | remote_cluster_name

(必須) 協力関係のリモート・システムの ID または名前を指定します。指定する値は、**lspartnershipcandidate** を発行した後に返されるシステム ID または名前のいずれかに一致している必要があります。指定する値は、**lspartnership** によってリストされるシステム ID または名前のいずれかに一致している必要があります。

要確認: **chpartnership** を使用してリモート・システムの ID または名前を指定しても、リモート・システムには影響しません。システム名を変更するには、**chsystem** を指定します。

メトロ・ミラー システム内関係に使用できる最大帯域幅を構成するには、以下を指定します。

- ローカル・システムの ID または名前
- linkbandwidthmbps** および **-backgroundcopyrate** パラメーター

説明

このコマンドは、指定されたローカル・システムとリモート・システム間の協力関係の帯域幅を変更します。これは、メトロ・ミラー関係あるいはグローバル・ミラー関係でのバックグラウンド・コピー（ローカル・システムからリモート・システム）に使用できる帯域幅に影響します。リモート・システムからローカル・システムへのバックグラウンド・コピーの帯域幅を変更するには、リモート・システムに対して 2 回目の **chpartnership** を発行します。

重要: 圧縮を使用する IP リンク上での協力関係の場合、このパラメーターは、圧縮がデータに適用された後の集合帯域幅を指定します。このパラメーターは、物理リンク帯域幅に（慎重に端数が切り捨てされた）圧縮係数を乗算した値より大きい値に設定しないでください。

IP リンクを使用して作成された協力関係の CHAP シークレットまたはシステム IP を変更します。パートナーの CHAP シークレットあるいはシステム IP を変更する前に、協力関係を停止してください。

協力関係の停止を実行すると、状態は `fully_configured_stopped` に変化する前に短時間だけ `not_present` になります。

重要:

- 完全に構成済みのリモート・コピー協力関係から開始した場合は、状態 (**lspartnership** によって報告される) は `fully_configured` です。
- 協力関係の停止を実行すると、状態は `fully_configured_stopped` になる前に `not_present` になります (通常は、10 秒間以下)。

必要な変更を行った後、協力関係を開始します。

システムの協力関係を開始するには、その協力関係は `partially_configured_stopped` または `fully_configured_stopped` のいずれかの状態でなければなりません。

注: IP 協力関係のローカル・システムとリモート・システムは、同じ IP アドレス・タイプ (IPv4 または IPv6) を使用する必要があります。

呼び出し例

```
chpartnership -stop cluster1
```

結果出力:

No feedback

割り振り済みバックグラウンド・コピー率を変更するための呼び出し例

```
chpartnership -backgroundcopyrate 20 remote-system-2
```

結果出力:

No feedback

リンク帯域幅を変更するための呼び出し例

```
chpartnership -linkbandwidthmbits 1024 remote-system-2
```

結果出力:

No feedback

既存の協力関係を **IPv4** から **IPv6** タイプに移行するための呼び出し例

```
chpartnership -stop remote-sys-2
chpartnership -type ipv6 -clusterip fe80::200:f8ff:fe21:67cf remote-sys-2
```

結果出力:

No feedback

パートナーの新規 **CHAP** シークレットを構成するための呼び出し例

```
chpartnership -stop remote-system-2
chpartnership -chapsecret newpassword remote-system-2
chpartnership -start remote-system-2
```

結果出力:

No feedback

新規システム **IP** を構成するための呼び出し例

```
chpartnership -stop remote-system-2
chpartnership -clusterip 202.49.86.2 -chapsecret newpassword remote-system-2
chpartnership -start remote-system-2
```

結果出力:

No feedback

集合帯域幅とバックグラウンド・コピー率を設定するための呼び出し例

```
chpartnership -linkbandwidthmbits 2048 -backgroundcopyrate 100 localCluster
```

結果出力:

No feedback

IP 複製リンクで圧縮を有効にするための呼び出し例

```
chpartnership -compressed yes svtcluster1
```

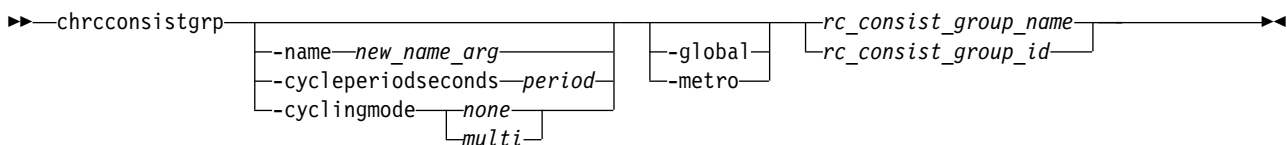
結果出力:

No feedback

chrconsistgrp

chrconsistgrp コマンドを使用して、整合性グループの名前を変更するなど、既存のメトロ・ミラー、グローバル・ミラー、または **アクティブ/アクティブ** の整合性グループの属性を変更します。最大 1024 個の (変更ボリュームを使用する) グローバル・ミラー関係を変更できます。

構文



パラメーター

-name *new_name_arg*

(オプション) 整合性グループに割り当てる新規名を指定します。

-cycleperiodseconds *period*

(オプション) サイクル期間を秒単位で指定します。サイクル期間の最小値は 60 秒 (1 分) で、最大値は 86400 秒 (1 日) です。デフォルトは 300 秒 (5 分) です。

このパラメーターは、サイクル・モード *multi* のグローバル・ミラー関係に適用されるオプションのサイクル期間を定義します。*multi cycling_mode* を使用するグローバル・ミラー関係は、期間ごとに完全なサイクルを実行します。どの関係に対しても指定できますが、メトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係の *none* には使用できません。

-cyclingmode *none* | *multi*

(オプション) この関係に対するグローバル・ミラーの動作を指定します。

- デフォルトの *none* を指定すると、グローバル・ミラーの動作は、旧バージョンの SAN ボリューム・コントローラー Storwize V5100 と同じになります。
- *multi* を指定すると、サイクル・プロトコルが使用されます。

cycling_mode を *multi* に設定して関係を開始するには、変更ボリュームが関係に対して定義されている必要があります。

注: *cycling_mode* を変更できるのは、関係が停止していて、*consistent_stopped* 状態または *inconsistent_stopped* 状態になっている場合だけです。

-metro

(オプション) 整合性グループのコピー・タイプの変更を指定し、グローバル・ミラー (変更ボリュームの有無に関係なく) 関係をメトロ・ミラー関係に変換します。

要確認: このパラメーターを使用するには、整合性グループが停止している必要があります (*inconsistent_stopped*、*consistent_stopped*、または *idling*)。

-global

(オプション) 整合性グループのコピー・タイプの変更を指定し、メトロ・ミラー関係をグローバル・ミラー関係に変換します。このパラメーターは、**-cyclingmode** と一緒に指定できます。**-cyclingmode** を指定しないときに、関係がメトロ・ミラーである場合、*cycling_mode* 値は *none* です。

要確認: このパラメーターを使用するには、整合性グループが停止している必要があります (*inconsistent_stopped*、*consistent_stopped*、または *idling*)。

rc_consist_group_name | *rc_consist_group_id*

(必須) 変更する整合性グループの ID または既存の名前を指定します。

説明

このコマンドは、指定した整合性グループの指定した属性を一度に 1 つずつ変更します。

すべてのパラメーターは相互に排他的です。ただし **-cyclingmode** を除きます。このパラメーターは、**-global** 以外のすべてのパラメーターと相互に排他的です。

注: いずれかのオプション・パラメーターが指定されている必要があります。

複製が停止している場合でも、コピー・タイプ間の関係または整合性グループを変更することができます。整合性保護はすべてのタイプにわたって保持されるので、停止される前に `consistent_copying` 状態になっていた関係グループまたは整合性グループは、コピー・タイプが変更されても 2 次システム上に整合コピーを保持します。

注: 1 次ボリュームと 2 次ボリュームのサイズが異なる関係が存在する場合は、サイクル・モードを `multi-cycling` モードに設定することはできません。

サイクル・モードが `multi` に設定されているグローバル・ミラー整合性グループを開始するには、その前に、グループ内の各関係の 1 次ボリュームおよび 2 次ボリュームに変更ボリュームが定義されている必要があります。

システム間関係の場合、`-cycleperiodseconds` および `-cyclingmode` パラメーターを指定できるのは、2 つのシステムが接続されている場合だけです。コマンドの処理中に 2 つのシステムが切断されると、タスク呼び出しを受信したシステムでのみ変更が実行された状態でコマンドが完了する可能性があります。もう一方のシステムは再接続時に更新されます。

アクティブ/アクティブの整合性グループの場合、コピー・タイプやサイクル・モードは変更できません。つまり、以下のパラメーターを指定することはできません。

- `-global`
- `-metro`
- `-cyclingmode`

整合性グループ名を `rc_testgrp` から `rctestone` に変更する呼び出し例

```
chrconsistgrp -name rctestone rc_testgrp
```

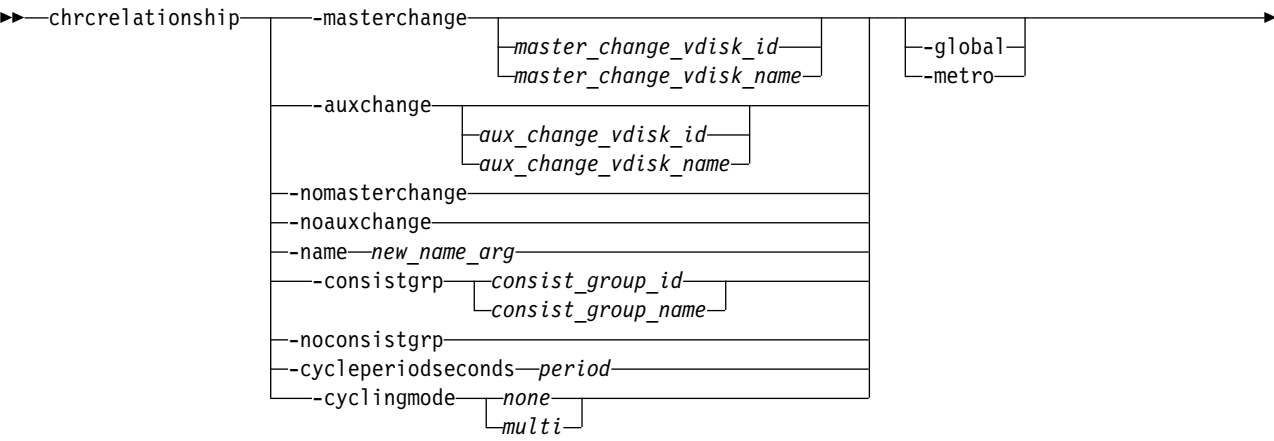
結果出力:

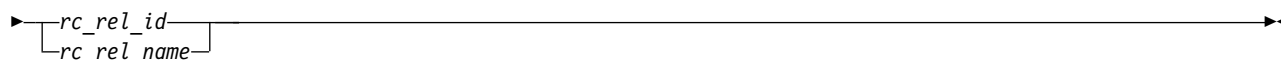
No feedback

chrcrelationship

chrcrelationship コマンドを使用して、例えば整合性グループへの関係の追加、整合性グループからの関係の除去、関係の名前の変更など、既存の関係についてその属性を変更します。一度に変更できるのは、1 つの属性のみです。 最大 1024 個の (変更ボリュームを使用する) グローバル・ミラー関係を変更できます。

構文





パラメーター

-masterchange *master_change_vdisk_id* | *master_change_vdisk_name*

(オプション) 関係のマスター・ボリュームに対する変更ボリュームの関連を指定します。

-auxchange *aux_change_vdisk_id* | *aux_change_vdisk_name*

(オプション) 関係の補助ボリュームに対する変更ボリュームの関連を指定します。

-nomasterchange

(オプション) マスター・ボリューム上の定義済み変更ボリュームを関係から削除することを指定します。

注: このパラメーターを使用するには、指定された変更ボリュームを関係が使用していない必要があります。これには、稼働中の関係 (*inconsistent_copying*、*consistent_copying*、または *consistent_synchronized*) の変更ボリュームが含まれます。

これには、停止済みの関係の 1 次変更ボリュームは含まれません。*consistent_copying* から停止された関係の 2 次変更ボリュームは、変更ボリュームが整合イメージを提供している場合、使用中と見なされます。この変更ボリュームを削除する必要がある場合、2 次ボリュームに整合イメージを適用するために、最初に *stopprcrelationship -access* を指定して関係を停止する必要があります。

-noauxchange

(オプション) 補助ボリューム上の定義済み変更ボリュームを関係から削除することを指定します。

注: このパラメーターを使用するには、指定された変更ボリュームを関係が使用していない必要があります。これには、稼働中の関係 (*inconsistent_copying*、*consistent_copying*、または *consistent_synchronized*) の変更ボリュームが含まれます。

これには、停止済みの関係の 1 次変更ボリュームは含まれません。*consistent_copying* から停止された関係の 2 次変更ボリュームは、変更ボリュームが整合イメージを提供している場合、使用中と見なされます。この変更ボリュームを削除する必要がある場合、2 次ボリュームに整合イメージを適用するために、最初に *stopprcrelationship -access* を指定して関係を停止する必要があります。

-name *new_name_arg*

(オプション) 関係に割り当てる新しいラベルを指定します。

-consistgrp *consist_group_id* | *consist_group_name*

(オプション) 関係に割り当てる新しい整合性グループを指定します。同じ整合性グループには、同じコピー・タイプ (グローバル・ミラー、メトロ・ミラー、またはアクティブ/アクティブ) の関係のみを割り当てることができます。

-noconsistgrp

(オプション) 指定された関係を整合性グループから削除して、その関係を独立型の関係にします。

-cycleperiodseconds *period*

(オプション) サイクル期間を秒単位で指定します。サイクル期間の最小値は 60 秒 (1 分) で、最大値は 86400 秒 (1 日) です。デフォルトは 300 秒 (5 分) です。

このパラメーターは、サイクル・モードに *multi* (マルチ) を使用するグローバル・ミラー関係に適用されるオプションのサイクル期間を定義します。*multi cycling_mode* を使用するグローバル・ミラー関係は、最大で期間ごとに 1 回、完全なサイクルを実行します。

-cyclingmode *none* | *multi*

(オプション) この関係に対するグローバル・ミラーの動作を指定します。

- デフォルトの *none* を指定すると、グローバル・ミラーの動作は、旧バージョンの SAN ボリューム・コントローラー Storwize V5100 と同じになります。
- *multi* を指定すると、サイクル・プロトコルが使用されます。

cycling_mode を *multi* に設定して関係を開始するには、変更ボリュームが関係に対して定義されている必要があります。

注: *cycling_mode* を変更できるのは、関係が停止していて、*consistent_stopped* 状態または *inconsistent_stopped* 状態になっている場合だけです。

-metro

(オプション) 関係のコピー・タイプの変更を指定し、グローバル・ミラー (変更ボリュームの有無に関係なく) 関係をメトロ・ミラー関係に変換します。

要確認: このパラメーターを使用するには、関係が停止している必要があります
(*inconsistent_stopped*、*consistent_stopped*、または *idling*)。

-global

(オプション) 関係のコピー・タイプの変更を指定し、メトロ・ミラー関係をグローバル・ミラー関係に変換します。このパラメーターは、**-cyclingmode** と一緒に指定できます。**-cyclingmode** を指定しないときに、関係がメトロ・ミラーである場合、*cycling_mode* 値は *none* です。

要確認: このパラメーターを使用するには、関係が停止している必要があります
(*inconsistent_stopped*、*consistent_stopped*、または *idling*)。

rc_rel_name | *rc_rel_id*

(必須) 関係の ID または名前を指定します。

説明

このコマンドは、指定した関係の指定した属性を一度に 1 つずつ変更します。 整合性グループの名前を変更するほか、このコマンドを次の目的に利用できます。

要確認:

- すべてのパラメーターは相互に排他的です。ただし **-cyclingmode** を除きます。このパラメーターは、**-global** 以外のすべてのパラメーターと相互に排他的です。
- いずれかのオプション・パラメーターが指定されている必要があります。

注: 1 次ボリュームと 2 次ボリュームのサイズが異なる場合は、サイクル・モードを multi-cycling モードに設定することはできません。

- **-consistgrp** パラメーターと、整合性グループの名前または ID を指定することにより、その整合性グループに独立型の関係を追加できます。関係と整合性グループは、コマンドを発行するときに接続されている必要があり、以下のコンポーネントを共有する必要があります。
 - マスター・システム
 - 補助システム
 - 状態 (グループが空でない場合)
 - 1 次 (グループが空でない場合)
 - タイプ (グループが空でない場合)

– サイクル・モード (グループが空でない場合)

空のグループに最初の関係を追加すると、そのグループは関係と同じ状態、同じ 1 次 (コピー方向)、同じタイプ (メトロ・ミラーまたはグローバル・ミラー)、および同じサイクル・モードになります。後続の関係を追加するためには、その関係は同じ状態、同じコピー方向、同じタイプでなければなりません。1 つの関係は、1 つの整合性グループのみに属することができます。

- **-noconsistgrp** パラメーターと、関係の名前または ID を指定することにより、整合性グループから関係を除去できます。整合性グループの名前を指定または確認する必要はありませんが、このコマンドを発行する前に、関係がどのグループに属するかを確認してください。

この形式の関係変更コマンドは、接続状態でも切断状態でも正常に実行されます。コマンドの発行時にシステムが切断されている場合は、ローカル・システム上の整合性グループからのみ関係が除去されます。システムが再接続されると、関係はもう一方のシステムの整合性グループから自動的に除去されます。別の方法として、明示的変更 (**chrcrelationship**) コマンドを使用して、まだ切断されているときに他方のシステム上のグループから関係を除去することも可能です。

注: グループからすべての関係を除去した場合、関係タイプは **empty_group** にリセットされます。空のグループに関係を追加すると、グループは再び関係と同じタイプになります。

- 2 つの整合性グループ間の関係を移動するには、**chrcrelationship** コマンドを 2 回発行する必要があります。 **-noconsistgrp** パラメーターを使用して関係を現行のグループから除去した後、**-consistgrp** パラメーターと新しい整合性グループの名前を使用します。

複製が停止している場合でも、コピー・タイプ間の関係または整合性グループを変更することができます。整合性保護はすべてのタイプにわたって保持されるので、停止される前に **consistent_copying** 状態になっていた関係グループまたは整合性グループは、コピー・タイプが変更されても 2 次システム上に整合コピーを保持します。

整合性保護を使用する **consistent_stopped** 関係を、整合性保護を使用していない **consistent_stopped** 整合性グループに追加した場合、システムは、現在は整合性保護を使用していない整合性グループに対して整合性保護を起動しようとします。現在は整合性保護を使用していない関係グループまたは整合性グループに、定義済みの 2 次変更ボリュームがない場合は、**chrcrelationship -consistgrp** を指定すると失敗します。少なくとも 1 つが整合性保護を使用している整合性グループに関係を追加した場合、その結果の整合性グループには相互の整合性がありません。これは、追加された関係の 2 次システム上にあるデータが整合性グループ上のデータと整合していないことを意味します。これは、そのボリュームへのアクセスを有効にしようとしても失敗することも意味します。

システム間関係の場合

- **-name**、**-consistgrp**、**-cycleperiodseconds** および **-cyclingmode** パラメーターを指定できるのは、2 つのシステムが接続されている場合だけです。コマンドの処理中に 2 つのシステムが切断されると、タスク呼び出しを受信したシステムでのみ変更が実行された状態でコマンドが完了する可能性があります (もう一方のシステムは再接続時に更新されます)。 **-cycleperiodseconds** および **-cyclingmode** パラメーターは、独立型関係 (整合性グループのメンバーではない) でのみ指定できます。
- **-masterchange** および **-nomasterchange** パラメーターは、関係のマスター・システム上で **chrcrelationship** コマンドを実行する場合にのみ指定することができます。 **-auxchange** および **-noauxchange** パラメーターは、関係の補助システム上で **chrcrelationship** コマンドを実行する場合にのみ指定することができます。

要確認: 同じコマンドでマスター変更ボリュームと補助変更ボリュームを指定することはできません。

変更ボリュームは、次のようになっている必要があります。

- ボリュームを所有する関係によって使用されている。
- 関連付けられているマスター・ボリュームまたは補助ボリュームと同じ入出力グループに入っている。
- 関連付けられているマスター・ボリュームまたは補助ボリュームと同じサイズである。

変更ボリュームは、関連するリモート・コピー関係によって所有され、使用されます。したがって、以下のようになっているではありません。

- ホストにマップされている
- いずれかの FlashCopy マップのソースまたはターゲットとして使用されている
- その他の関係の一部になっている
- ファイル・システム・ディスク

関係に変更ボリュームを割り当てるには、マスター・ボリュームまたは補助ボリュームと関連する変更ボリュームとの間に新規の FlashCopy マッピングを作成する必要があります。したがって、ターゲット入出力グループに十分な割り振り解除された FlashCopy メモリーがなければなりません。ない場合は、コマンドが失敗します。

注: ボリューム上でクラウド・スナップショットが使用可能に設定されている場合、またはボリューム所有者タイプが `cloud_backup` である場合は、このコマンドを使用できません。

関係の `cycle_period_seconds` が追加先の整合性グループの `cycle_period_seconds` と一致しない場合、新規に追加された関係は、グループからの `cycle_period_seconds` 値をコピーします。後でグループから除去された場合も、コピーされた `cycle_period_seconds` の値は残ります。

`cycling_mode` 値が `multi` に指定されているグローバル・ミラー関係を、空でないグループに追加する場合、グループと関係の両方を停止する必要があります。

アクティブ/アクティブの関係の場合、コピー・タイプ、サイクル・モード、および変更ボリュームは変更できません。つまり、以下のパラメーターを指定することはできません。

- **-global**
- **-metro**
- **-cyclingmode**
- **-nomasterchange**
- **-noauxchange**

要確認: ボリュームがアクティブ/アクティブ関係の変更ボリュームとして構成されるためには、そのボリュームが、関連付けられているマスター・ボリュームおよび補助ボリュームと同じサイト名およびサイト ID を持っている必要があります。

関係名を **rccopy1** から **testrel** に変更する呼び出し例

```
chrcrelationship -name testrel rccopy1
```

結果出力:

No feedback

関係 **rccopy2** をグループ **newgroup** に追加する呼び出し例

```
chrcrelationship -consistgrp newgroup rccopy2
```

結果出力:

No feedback

関係 **rccopy3** を所属先の整合性グループから削除する呼び出し例

```
chrcrelationship -noconsistgrp rccopy3
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

```
chrcrelationship -cyclingmode multi relB
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

```
chrcrelationship -cycleperiodseconds 60 relC
```

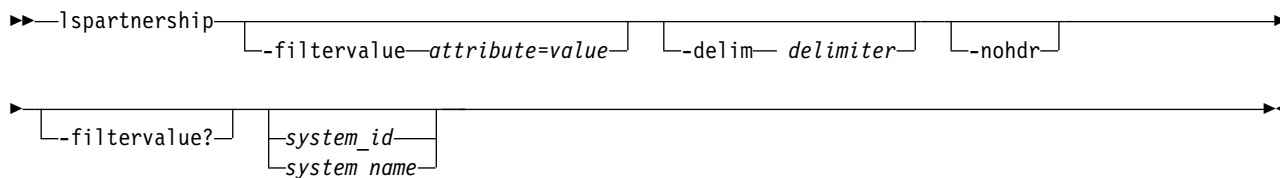
結果出力:

No feedback

lspartnership

lspartnership コマンドは、ローカル・システムに関連付けられている現行のクラスター化システム (システム) の簡略ビューまたは詳細ビューを表示するために使用します。

構文



パラメーター

-filtervalue attribute=value

(オプション) 1 つ以上のフィルターのリストを指定します。フィルター属性値に一致する値をもつオブジェクトのみが表示されます。容量を指定する場合、単位も入力する必要があります。

- フィルターによっては、コマンドの入力時にアスタリスク文字 (*) を使用できます。SAN ボリューム・コントローラー コマンド・ライン・インターフェース (CLI) でのワイルドカード文字の使用について、以下の規則が適用されます。
 - ワイルドカード文字はアスタリスク (*) です。
 - コマンドには最大 1 つのワイルドカードを含めることができます。
 - ワイルドカードを使用する場合は、次のように、フィルター項目を二重引用符 (") で囲む必要があります。

```
lspartnership -filtervalue "name=md*"
```

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。 **-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。 **-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

-filtervalue?

(オプション) このビューに対して適用できるフィルターのリストを表示します。以下のフィルター属性が有効です。

- id
- name

system_id | system_name

(オプション) システムの名前または ID を指定します。 このパラメーターを使用すると、特定のパートナー・システムの詳細ビューが表示され、(各オブジェクト・タイプに関連する特定の属性値に基づいてビューをフィルターする) **-filtervalue** で指定された値はすべて無視されます。 **system_id** パラメーターまたは **system_name** パラメーターを指定した場合、 **-filtervalue** パラメーターで指定されたフィルター要件に一致するすべてのシステムの簡略ビューが表示されます。

説明

以下の表は、属性値について説明しています。

表 103. **lspartnership** の属性値

属性	値
id	システム ID を示します。
name	システム名を示します。
location	システム・ロケーションを示します。
code_level	コード・レベルを示します。

表 103. **lspartnership** の属性値 (続き)

属性	値
partnership	<p>協力関係の現行状態を示します。ローカル・システムには適用されず、ブランクになります。</p> <p>「partnership」フィールドには、以下の値が表示されます。</p> <p>fully_configured mkfcpartnership コマンドまたは mkippartnership コマンドは双方向に発行されます。リモート・システムはオンラインであり、使用可能です。</p> <p>partially_configured_local mkfcpartnership コマンドまたは mkippartnership コマンドはローカル・システムからリモート・システムに対して発行されます。リモート・システムはオンラインであり、協力関係に使用可能です。</p> <p>partially_configured_local_stopped mkfcpartnership コマンドまたは mkippartnership コマンドはローカル・システムからリモート・システムに対して発行されます。chpartnership コマンドは stop パラメーターを指定してローカル・システムから発行されます。リモート・システムはオンラインであり、使用可能です。ローカル・システムで chpartnership -start を発行し、リモート・システムで mkfcpartnership または mkippartnership を発行してください。</p> <p>not_present mkfcpartnership コマンドまたは mkippartnership コマンドはローカル・システムからリモート・システムに対して発行されますが、リモート・システムは使用不可です。リモート・システムはオフラインであるか、ローカル・システムに接続されていません。</p> <p>fully_configured_stopped mkfcpartnership コマンドまたは mkippartnership コマンドは双方向に発行されます。リモート・システムはオンラインであり、使用可能です。chpartnership コマンドは stop パラメーターを指定してローカル・システムから発行されます。</p> <p>fully_configured_remote_stopped mkfcpartnership コマンドまたは mkippartnership コマンドは双方向に発行されます。リモート・システムはオンラインであり、使用可能です。chpartnership コマンドは stop パラメーターを指定してリモート・システムから発行されます。</p> <p>fully_configured_local_excluded mkfcpartnership コマンドまたは mkippartnership コマンドは双方向に発行されます。ローカル・システムはリモート・システムへの接続を除外し、協力関係はメトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係の入出力ワークロードを維持できません。</p> <p>fully_configured_remote_excluded mkfcpartnership コマンドまたは mkippartnership コマンドは双方向に発行されます。ローカル・システムはリモート・システムへの接続を除外し、協力関係はメトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係の入出力ワークロードを維持できません。</p> <p>fully_configured_exceeded システム・ネットワーク内にあるシステムが多すぎるため、ローカル・システムからリモート・システムへの協力関係が無効にされます。</p>

表 103. **lspartnership** の属性値 (続き)

属性	値
relationship_bandwidth_limit	現在の関係帯域幅の制限設定を示します。関係帯域幅の限度は、1 つの任意のリモート・コピー関係が同期化できる最大速度を制御します。関係帯域幅限度のデフォルト値は 25 M バイト/秒 (MBps) です。
type	協力関係のタイプを示します。 <ul style="list-style-type: none">ファイバー・チャンネル (FC) (Fibre Channel (FC))インターネット・プロトコル・バージョン 4 (IPv4) またはインターネット・プロトコル・バージョン 6 (IPv6) FC 協力関係は、FC または Fibre Channel over Ethernet (FCoE) ファブリック上の 2 つのシステムを接続して作成します。IPv4 あるいは IPv6 協力関係は、従来の IP リンク上の 2 つのシステムを接続して作成します。
cluster_ip	パートナー・システムの IP アドレス (IPv4 または IPv6) を示します。この情報は、IP ベースの協力関係について表示されます。IP ベースの協力関係の場合、このフィールドには、 mkippartnership を使用して協力関係を構築したときに指定されたシステム IP アドレスが表示されます。
chap_secret	パートナー・システムのチャレンジ・ハンドシェイク・アクセス・プロトコル (CHAP) シークレット (最大 80 文字の英数字) を示します。CHAP は、ディスカバー時および Internet Small Computer System Interface (iSCSI) システム・セッションの作成時に、パートナー・システムを使用してローカル・システムを認証します。FC ベースおよび FCoE ベースの関係の場合、このフィールドは常にブランクです。
link_bandwidth_mbits	リモート・コピー (RC) リンクの集合帯域幅をメガビット/秒 (Mbps) 単位で示します。これは、0 から 100000 の数値です。ローカル・システムとリモート・システムの間複数のリンクがある場合、このパラメーターは、これらのリンクのリンク帯域幅の合計に設定されます。
background_copy_rate	複製リンク上で実行されるバックグラウンド・コピー操作のための帯域幅割り振りを示します。これは、リンク帯域幅値のパーセンテージとして表され、バックグラウンド・コピー操作が実行される最大速度です。この値は、0 から 100 の数値です。
event_log_sequence	この協力関係のイベント・ログから、最後のシーケンス番号 (最後のイベントを示す) を示します。これは、100 から 8000000 の範囲の数値です。FC ベースおよび FCoE ベースの関係の場合、このフィールドは常にブランクです。
max_replication_delay	最大複製遅延の値を示します。この値は、100 から 360 の範囲の数値です。
compressed	圧縮が可能かどうかを示します。この値は yes または no (デフォルト) です。

簡略な呼び出し例

```
lspartnership
```

簡略な結果出力

id	name	location	partnership	type	cluster_ip	event_log_sequence
000002006BC0A0D4	system-1	local				
000002006200A0E5	system-2	remote	partially_configured_local	ipv6	fe80::200:f8ff:fe21:67cf	
000002006200A0F6	system-3	remote	partially_configured_local	fc		
000002006200A0G7	system-4	remote	partially_configured_local	fc		

詳細な呼び出し例

```
lspartnership cluster-2
```

詳細な結果出力

```
id 000002006200A0EA
name system-2
location remote
partnership partially_configured_local
```



```
code_level 6.3.0.0 (build 35.7.1105071000)
console_IP 9.180.28.63:443
gm_link_tolerance 300
gm_inter_system_delay_simulation 0
gm_intra_system_delay_simulation 0
relationship_bandwidth_limit 25
gm_max_host_delay 5
type fc
cluster_ip
chap_secret
event_log_sequence
link_bandwidth_mbits 1024
background_copy_rate 25
max_replication_delay 145
compressed yes
```

lspartnershipcandidate

lspartnershipcandidate コマンドを使用して、ローカル・システムとの協力関係のセットアップに使用できるクラスター化システムをリストします。これは、システム間のメトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係を作成するための前提条件です。

構文

```
▶▶ lspartnershipcandidate [-nohdr] [-delim delimiter] ▶▶
```

パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

説明

このコマンドは、2 つのシステム間でメトロ・ミラーまたはグローバル・ミラー協力関係を形成するために、パートナー・システムの候補として使用できるシステムのリストを表示します。

コマンドの出力は、システム ID、名前、およびリモートの候補システムの構成済み状況を表示します。

mkippartnership コマンドまたは **mkfcpartnership** コマンドを使用すると、リモートの候補システムはローカル・システムと協力関係を形成します。**lssystem** コマンドを使用すると、リモート・システムは協力関係状況を **partially_configured_local_stopped** または **partially_configured_local** のように表示しま

す。 **lspartnershipcandidate** コマンドは、ローカル・システムと協力関係を形成しているこれらのリモート・システムの構成済み状況を表示します。

呼び出し例

lspartnershipcandidate

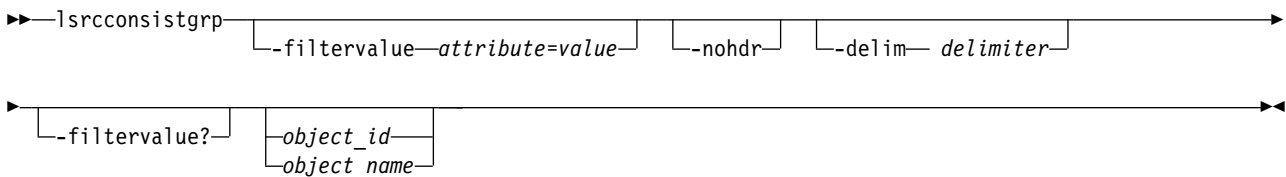
結果出力:

id	configured	system_name
0000010034E0F430	no	ldsystem26

lsrconsistgrp

lsrconsistgrp コマンドは、システムが認識できるメトロ・ミラー、グローバル・ミラー、またはアクティブ/アクティブ整合性グループなどのリモート・コピー関係の簡略リストまたは詳細ビューを返すために使用します。

構文



パラメーター

-filtervalue attribute=value

(オプション) 1 つ以上のフィルターのリストを指定します。フィルター属性値に一致する値をもつオブジェクトのみが表示されます。容量を指定する場合、単位も入力する必要があります。

注: 一部のフィルターでは、コマンドの入力時にワイルドカードを使用できます。 SAN ボリューム・コントローラー Storwize V5100 コマンド・ライン・インターフェース (CLI) でのワイルドカードの使用について、以下の規則が適用されます。

- ワイルドカード文字はアスタリスク (*) です。
- コマンドには最大 1 つのワイルドカードを含めることができます。これは、ストリングの最初または最後の文字である必要があります。
- ワイルドカードを使用するときは、次のように、フィルター項目を二重引用符 (") で囲む必要があります。

```
lsrconsistgrp -filtervalue "name=md*"
```

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。 **-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの各項目は別の行に

表示され、見出しが表示される場合、データと見出しの間には、スペースが 1 つ入ります。 **-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

object_id | object_name
(オプション) オブジェクトの名前または ID を指定します。このパラメーターを指定すると、特定のオブジェクトの詳細ビューが表示され、**-filtervalue** パラメーターで指定された値はすべて無視されます。 *object_id | object_name* パラメーターを指定しない場合、**-filtervalue** パラメーターで指定したフィルター要件に一致するすべてのオブジェクトの簡略ビューが表示されます。

-filtervalue?
(オプション) 有効なフィルター属性のいずれかまたはすべてのリストをレポートに表示することを指定します。 **lsrconsistgrp** コマンドで有効なフィルター属性は次のとおりです。

- group_id
- name
- master_cluster_id
- master_cluster_name
- aux_cluster_id
- aux_cluster_name
- primary
- state
- relationship_count
- id
- copy_type

説明

このコマンドは、システムが認識できるグローバル・ミラー、メトロ・ミラー、またはアクティブ/アクティブ整合性グループなどのリモート・コピー関係の簡略リストまたは詳細ビューを返します。

この表は、出力ビューのデータとして表示される属性に適用可能な値を示しています。

表 104. *lsrconsistgrp* コマンドの出力値

属性	値
primary	1 次整合性グループを示します。値は、master および aux です。

表 104. `lsrconsistgrp` コマンドの出力値 (続き)

属性	値
<code>state</code>	<p>状態を示します。値は次のとおりです。</p> <ul style="list-style-type: none"> <code>consistent_copying</code> <code>inconsistent_stopped</code> <code>inconsistent_copying</code> <code>consistent_stopped</code> <code>consistent_synchronized</code> <code>idling</code> <code>idling_disconnected</code> <code>inconsistent_disconnected</code> <code>consistent_disconnected</code> 空
<code>cycle_period_seconds</code>	<p>複数のサイクル間の最小期間 (秒数) を示します。この値は、60 から 86400 の範囲の数値 (整数) です。デフォルト値は 300 です。</p>
<code>cycling_mode</code>	<p>使用するグローバル・ミラー、メトロ・ミラー、またはアクティブ/アクティブのサイクルのタイプを示します: <code>none</code> (デフォルト) または <code>multi</code></p>
<code>freeze_time</code>	<p>YYMMDDHHMM フォーマットの時刻を示します。</p>
<code>status</code>	<p>関係の状況を示します。値は次のとおりです。</p> <ul style="list-style-type: none"> <code>online</code> は、関係がオンラインでアクセス可能であることを示します。関係の状態が <code>ConsistentSynchronized</code>、<code>ConsistentCopying</code>、または <code>InconsistentCopying</code> である場合、ボリュームは、1 次ボリュームが受信するホスト入出力操作を複製します。 <code>primary_offline</code> は、関係の 1 次ボリュームがオフラインであることを示します。この状態では、入出力操作をこれ以上実行できず、1 次ボリュームが再びオンラインになるまで、同期は一時停止します。 <code>secondary_offline</code> は、関係の 2 次ボリュームがオフラインであることを示します。<code>ConsistentSynchronized</code> 状態 (変更ボリュームなし) のグローバル・ミラー関係、およびメトロ・ミラー関係の場合、1 次ボリュームへの入出力書き込み操作をこれ以上実行すると、関係が終了します。 <code>io_channel_offline</code> は、リモート・システムがアクセス可能でないことを示します。<code>ConsistentSynchronized</code> 状態 (変更ボリュームなし) のグローバル・ミラー関係、およびメトロ・ミラー関係の場合、1 次ボリュームへの入出力書き込み操作をこれ以上実行すると、関係が終了します。 <code>primary_change_offline</code> は、関係の 1 次変更ボリュームがオフラインであることを示します。変更ボリュームを使用するグローバル・ミラー関係の場合、現行の入出力サイクルは終了して、1 次変更ボリュームが再びオンラインになると、新規の入出力サイクルが開始されます。 <code>secondary_change_offline</code> は、関係の 2 次変更ボリュームがオフラインであることを示します。変更ボリューム関係のあるグローバル・ミラーの場合、現行の入出力サイクルは一時停止し、2 次ボリュームが再びオンラインになると、新規の入出力サイクルが再開されます。 <code>change_volumes_needed</code> は、HyperSwap ボリューム内のアクティブ/アクティブ関係、または変更ボリュームを使用するグローバル・ミラー関係を示します。さらに、少なくとも 1 つの変更ボリュームが構成されていません。 重要: 複製サービスは使用できません。 <p>要確認: このフィールドはブランクです。</p>

表 104. `lsrcconsistgrp` コマンドの出力値 (続き)

属性	値
<code>sync</code>	整合性グループが同期化されているかどうかを示します。値は <code>in_sync</code> または <code>out_of_sync</code> です。
<code>mutually_consistent</code>	整合性グループが相互に整合しているかどうかを示します。値は <code>yes</code> または <code>no</code> です。 注: この関係は、他の整合性グループの関係と整合しています。この値は、 <code>consistent_stopped</code> 、 <code>consistent_disconnected</code> 、および <code>consistent_copying</code> にも値が指定されている場合を除き、ブランクです。
<code>copy_type</code>	コピー・タイプを示します。値は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none"> • <code>metro</code> • <code>global</code> • <code>activeactive</code> • ブランク

注: 関係または整合性グループがシステム間に適用されるものであって、システム協力関係が切断されている場合は、グローバル・ミラー関係またはメトロ・ミラー関係および整合性グループの名前がブランクになる場合があります。

内容がボリューム間で同期化される (同一である) 場合、`sync` 属性の値は `in_sync` です。`consistent (stopped)` または `idling` 状態が生じた後に 1 次または 2 次ボリュームで書き込み操作が行われた場合、それらの操作は同期しなくなります。

簡略な呼び出し例

```
lsrcconsistgrp -delim :
```

簡略な結果出力

```
id:name:master_cluster_id:master_cluster_name:aux_cluster_id:aux_cluster_name:
primary:state:relationship_count:copy_type:cycling_mode:freeze_time

248:jdemo_BA_cons1:0000020060406746:clusterB:0000020061413ABA:clusterA:master:
consistent_stopped:2:global:none:06/06/27/08/31/37
249:rccstgrp0:0000020061413ABA:clusterA:0000020061413ABA:clusterA::empty:0
:empty_group
250:jdemo_BA_cons2:0000020060406746:clusterB:0000020061413ABA:clusterA:master:
inconsistent_stopped:1:metro:none:06/06/27/08/31/37
251:BA_cons1:0000020060406746:clusterB:0000020061413ABA:clusterA:master:
consistent_stopped:4:metro:none:06/06/27/08/31/37
252:AB_cons2:0000020061413ABA:clusterA:0000020060406746:clusterB::empty:0
:empty_group:none:06/06/27/08/31/37
253:AB_cons1:0000020061413ABA:clusterA:0000020060406746:clusterB:aux:
consistent_stopped:3:global:none:06/06/27/08/31/37
254:AA_cons2:0000020061413ABA:clusterA:0000020061413ABA:clusterA::empty:0
:empty_group:none:06/06/27/08/31/37
255:AA_cons1:0000020061413ABA:clusterA:0000020061413ABA:clusterA:master:
consistent_synchronized:2:global:none:06/06/27/08/31/37
```

詳細な呼び出し例

```
lsrcconsistgrp -delim : 254
```

詳細な結果出力

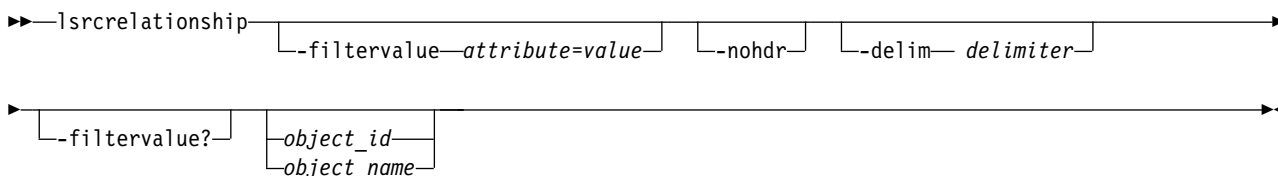
```
id:254
name:rccstgrp0
master_cluster_id:0000010030A007E5
master_cluster_name:clusterA
aux_cluster_id:0000010030A007E5
```

```
aux_cluster_name:clusterA
primary:master
state:consistent_synchronized
relationship_count:1
freeze_time:06/06/27/08/31/37
status:online
sync:in_sync
copy_type:activeactive
cycle_period_seconds:300
cycling_mode:none
RC_rel_id:2
RC_rel_name:aaa
```

lsrcrelationship

lsrcrelationship コマンドは、システムが認識できるメトロ・ミラー、グローバル・ミラー、またはアクティブ/アクティブ関係などのリモート・コピー関係の簡略リストまたは詳細ビューを返すために使用します。

構文



パラメーター

-filtervalue attribute=value

1 つ以上のフィルターのリストを指定します。フィルター属性値に一致する値をもつオブジェクトのみが戻されます。容量を指定する場合、単位も入力する必要があります。

注: 一部のフィルターでは、コマンドの入力時にワイルドカードを使用できます。CLI でのワイルドカードの使用について、以下の規則が適用されます。

- ワイルドカード文字はアスタリスク (*) です。
- コマンドには最大 1 つのワイルドカードを含めることができます。これは、ストリングの最初または最後の文字である必要があります。
- ワイルドカードを使用する場合は、次のように、フィルター項目を二重引用符 (") で囲む必要があります。 (" ")

```
lsrcrelationship -filtervalue "name=md*"
```

-nohdr

デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: データが表示されない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

デフォルトでは、簡略ビューで、データのすべての列はスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの各項目は別の行に表示され、見出しが表示される場合、データと見出しの間には、スペースが 1 つ入ります。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・

ラインに `-delim :` と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

`object_id | object_name`

オブジェクトの名前または ID を指定します。このパラメーターを指定すると、特定のオブジェクトの詳細ビューが戻され、**-filtervalue** パラメーターで指定された値はすべて無視されます。 `object_id | object_name` パラメーターを指定しない場合、**-filtervalue** パラメーターで指定したフィルター要件に一致するすべてのオブジェクトの簡略ビューが表示されます。

-filtervalue?

有効なフィルター属性のいずれかまたはすべてのリストをレポートに表示することを指定します。

- `RC_rel_id`
- `RC_rel_name`
- `master_system_id`
- `master_system_name`
- `master_vdisk_id`
- `master_vdisk_name`
- `aus_system_id`
- `aus_system_name`
- `aux_vdisk_id`
- `aux_vdisk_name`
- `primary`
- `consistency_group_id`
- `consistency_group_name`
- `state`
- `progress`
- `copy_type`

説明

このコマンドは、システムが認識できるメトロ・ミラー、グローバル・ミラー、またはアクティブ/アクティブ関係などのリモート・コピー関係の簡略リストまたは詳細ビューを返します。

この表は、出力ビューのデータとして表示される属性に適用可能な値を示しています。

表 105. `lsrcrelationship` コマンドの属性と値

属性	値
<code>primary</code>	1 次関係を示します。値は、 <code>master</code> および <code>aux</code> です。

表 105. **lsrcrelationship** コマンドの属性と値 (続き)

属性	値
state	<p>関係の状態を示します。</p> <ul style="list-style-type: none"> • consistent_copying • inconsistent_stopped • inconsistent_copying • consistent_stopped • consistent_synchronized • idling • idling_disconnected • inconsistent_disconnected • consistent_disconnected
progress	<p>関係の進行状況を示します。この値は、0 から 100 の範囲の数値 (整数) でなければなりません。</p>
cycle_period_seconds	<p>複数のサイクル間の最小期間 (秒数) を示します。この値は、60 から 86400 の範囲の数値 (整数) でなければなりません。デフォルトは 300 です。</p>
cycling_mode	<p>使用するグローバル・ミラー、メトロ・ミラー、またはアクティブ/アクティブのサイクルのタイプを示します。値は、none および multi です。</p>
copy_type	<p>コピー・タイプを示します。値は次のとおりです。</p> <ul style="list-style-type: none"> • metro • global • activeactive • blank
freeze time	<p>YY/MM/DD/HH/MM フォーマットの時刻を示します。</p>

表 105. `lsrcrelationship` コマンドの属性と値 (続き)

属性	値
<code>status</code>	<p>状況を示します。</p> <ul style="list-style-type: none"> • <code>online</code> は、関係がオンラインでアクセス可能であることを示します。関係の状態で <code>ConsistentSynchronized</code>、<code>ConsistentCopying</code>、または <code>InconsistentCopying</code> である場合、ボリュームは、1 次ボリュームが受信するホスト入出力操作を複製します。 • <code>primary_offline</code> は、関係の 1 次ボリュームがオフラインであることを示します。オフラインのボリュームでは入出力操作をこれ以上実行できず、1 次ボリュームが再びオンラインになるまで、同期が一時停止します。 • <code>secondary_offline</code> は、関係の 2 次ボリュームがオフラインであることを示します。<code>ConsistentSynchronized</code> 状態 (変更ボリュームなし) のグローバル・ミラー関係、およびメトロ・ミラー関係の場合、1 次ボリュームへの入出力書き込み操作をこれ以上実行すると、関係が終了します。 • <code>io_channel_offline</code> は、リモート・システムがアクセス可能でないことを示します。<code>ConsistentSynchronized</code> 状態 (変更ボリュームなし) のグローバル・ミラー関係、およびメトロ・ミラー関係の場合、1 次ボリュームへの入出力書き込み操作をこれ以上実行すると、関係が終了します。 • <code>primary_change_offline</code> は、関係の 1 次変更ボリュームがオフラインであることを示します。変更ボリュームを使用するグローバル・ミラー関係の場合、現行の入出力サイクルは終了して、1 次変更ボリュームが再びオンラインになると、新規の入出力サイクルが開始されます。 • <code>secondary_change_offline</code> は、関係の 2 次変更ボリュームがオフラインであることを示します。変更ボリュームを使用するグローバル・ミラー関係の場合、現行の入出力サイクルは一時停止し、2 次ボリュームが再びオンラインになると、新規の入出力サイクルが再開されます。 • <code>change_volumes_needed</code> は、HyperSwap ボリューム内の <code>active-active</code> 関係、または変更ボリュームを使用するグローバル・ミラー関係を示します。さらに、少なくとも 1 つの変更ボリュームが構成されていません。 重要: 複製サービスは使用できません。
<code>sync</code>	<p>関係が同期化されているかどうかを示します。値は <code>in_sync</code> または <code>out_of_sync</code> です。</p>
<code>master_change_vdisk_name</code>	<p>関係のマスター変更ボリュームとして機能しているボリュームの名前を示します (定義されていない場合は空白)。 注: このフィールドは、マスター・ボリュームの変更ボリュームを識別します (構成されている場合)。システム間関係では、マスター・ボリュームが他方のシステムにある場合、マスター変更ボリュームも他方のシステムにあります。</p>
<code>aux_change_vdisk_id</code>	<p>関係の補助変更ボリュームとして機能しているボリュームの ID を示します (定義されていない場合は空白)。 注: このフィールドは、補助ボリュームの変更ボリュームを識別します (そのようなボリュームが構成されている場合)。システム間関係では、補助ボリュームが他方のシステムにある場合、補助変更ボリュームも他方のシステムにあります。</p>
<code>aux_change_vdisk_name</code>	<p>関係の補助変更ボリュームとして機能しているボリュームの名前を示します (定義されていない場合は空白)。 注: このフィールドは、補助ボリュームの変更ボリュームを識別します (構成されている場合)。システム間関係では、補助ボリュームが他方のシステムにある場合、補助変更ボリュームも他方のシステムにあります。</p>
<code>bg_copy_priority</code>	<p>未使用。</p>

注: 関係または整合性グループ間がシステム間に適用されるものであって、システム協力関係が切断されている場合は、グローバル・ミラー関係、メトロ・ミラー関係、またはアクティブ/アクティブ関係および整合性グループの名前がブランクになることがあります。

マスター変更ボリュームまたは補助変更ボリュームが、以下のいずれかのタイプで関係に定義されていない場合、change_volumes_needed 状況が設定されます。

- コピー・タイプが active-active に設定
- コピー・タイプが global に設定され、cycling_mode が multi に設定

内容がボリューム間で同期化される (同一である) 場合、sync 属性の値は in_sync です。consistent (stopped) または idling 状態が生じた後に 1 次または 2 次ボリュームで書き込み操作が行われた場合、それらの操作は同期しなくなります。

簡略な呼び出し例

```
lsrcrelationship -delim : -filtervalue name=j*
```

簡略な結果出力

```
id:name:master_cluster_id:master_cluster_name:master_vdisk_id:master_vdisk_name:
aux_cluster_id:aux_cluster_name:aux_vdisk_id:
aux_vdisk_name:primary:consistency_group_id:consistency_group_name:state:bg_copy
_priority:progress:copy_type:cycling_mode:freeze_time
45:jrel_AB1:0000020061413ABA:clusterA:45:jdisk_B8:0000020060406746:clusterB:38:j
disk_B1:master:::consistent_stopped:50:metro:none:06/06/27/08/31/37
48:jrel_AB2:0000020061413ABA:clusterA:48:jdisk_A4:0000020060406746:clusterB:41:j
disk_B4:master:::consistent_synchronized:50:metro:none:06/06/27/09/31/37
49:jrel_BA_1:0000020060406746:clusterB:42:jdisk_B5:0000020061413ABA:clusterA:49:j
disk_A5:master:248:demo_BA_cons1:consistent_stopped:50:metro:none:06/06/27/10/31/37
50:jrel_BA_2:0000020060406746:clusterB:43:jdisk_B6:0000020061413ABA:clusterA:
50:jdisk_A6:master:248:demo_BA_cons1:consistent_stopped:50:metro:none:06/06/27/11/31/37
```

詳細な呼び出し例

```
lsrcrelationship -delim : AB_2
```

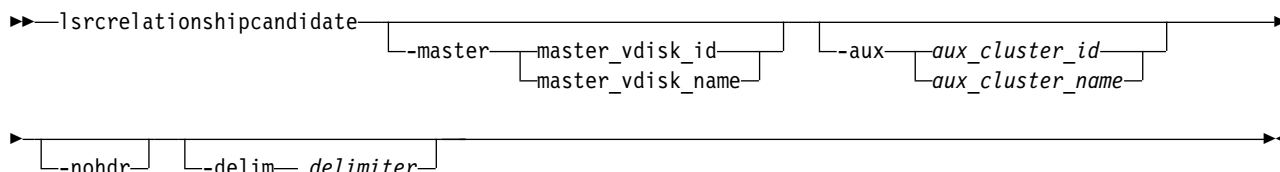
詳細な結果出力

```
id:9
name:AB_2
master_cluster_id:0000020061413MOE
master_cluster_name:chelseaB
master_vdisk_id:9
master_vdisk_name:stripe9
aux_cluster_id:0000020061413MOE
aux_cluster_name:chelseaB
aux_vdisk_id:10
aux_vdisk_name:stripe9_b
copy_type:activeactive
cycle_period_seconds:300
cycling_mode:multi
primary:master
consistency_group_id:
consistency_group_name:
state:consistent_synchronized
bg_copy_priority:50
progress:
freeze_time:2006/05/05/08/26/46
status:online
sync:in_sync
```

lsrrelationshipcandidate

lsrrelationshipcandidate コマンドは、メトロ・ミラー関係、グローバル・ミラー関係または active-active 関係を形成できるボリュームをリストするために使用します。ローカルまたはリモート・システム上の適格なボリュームをリストできます。

構文



パラメーター

-master *master_vdisk_id* | *master_vdisk_name*

(必須) マスター・ボリュームとして使用する特定のボリュームを指定します。コマンドは、このボリュームのサイズに一致する候補を探します。ローカル・システム上の候補ボリュームを要求した場合、このコマンドは *io_group* の突き合わせも行います。

-aux *aux_cluster_id* | *aux_cluster_name*

(必須) システム間関係のボリューム候補が置かれているリモート・システムを指定します。このパラメーターを指定しない場合、ローカル・システム上の候補が表示されます。

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim *delimiter*

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

説明

このコマンドは、メトロ・ミラー関係、グローバル・ミラー関係、またはアクティブ/アクティブ関係のマスター・ディスクまたは補助ディスクになることのできるボリュームのリストを表示します。ボリュームの ID と名前が表示されます。

注: FlashCopy マップが構成される場合、フラッシュ・ディスクであるボリュームはビューから除外されます。

呼び出し例

```
lsrrelationshipcandidate -delim :
```

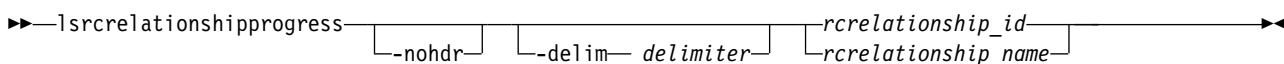
結果出力:

```
id:vdisk_name
0:vdisk0
4:vdisk4
```

Isrelationshipprogress

lsrrelationshipprogress コマンドは、メトロ・ミラー、グローバル・ミラー、またはアクティブ/アクティブ関係のバックグラウンド・コピーの進行状況（パーセンテージ）を表示するために使用します。関係の初期バックグラウンド・コピー・プロセスが完了すると、その関係の進行状況に対してヌル値が表示されます。

構文



パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim *delimiter*

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。-delim パラメーターは、この動作を指定変更します。-delim パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに -delim : と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

```
rcrelationship id | rcrelationship name
```

(必須) 指定されたタイプのオブジェクト ID または名前を指定します。

說明

このコマンドは、メトロ・ミラー、グローバル・ミラー、または active-active 関係のバックグラウンド・コピーの進行状況 (パーセンテージ) を表示します。

呼び出し例

```
lsrrelationshipprogress -delim : 0
```

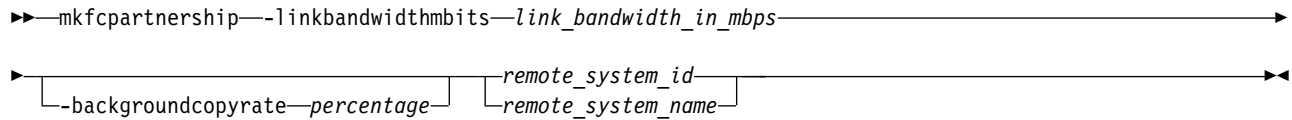
結果出力:

```
id:progress
0:58
```

mkfcpartnership

mkfcpartnership コマンドは、ファイバー・チャネル (FC) または Fibre Channel over Ethernet (FCoE) を使用して協力関係を定義するために使用します。

構文



パラメーター

-linkbandwidthbits *link_bandwidth_in_mbps*

(必須) 2 つのクラスター化システム (システム) 間のリモート・コピー (RC) リンクの総計帯域幅をメガビット/秒 (Mbps) で指定します。これは、1 から 100000 の数値です。

注: リモート・コピーにはメトロ・ミラーとグローバル・ミラーが含まれます。
この値は、システム・更新後もそのまま同じです。

注: 指定する値がゼロ以外の場合、**-backgroundcopyrate** 値と **-linkbandwidthbits** 値の両方を結合したものが、少なくとも 8 Mbps のバックグラウンド・コピー帯域幅になる必要があります。

-backgroundcopyrate *percentage*

(オプション) バックグラウンド・コピー操作に使用できる集合リンク帯域幅の最大パーセンテージを指定します。この値は、0 から 100 の範囲の数値で、デフォルト値は 50 です。これは、最大で集合リンク帯域幅の 50% をバックグラウンド・コピー操作に使用できることを意味します。このパラメーターは、協力関係を停止せずに指定することができます。

注: 指定する値がゼロ以外の場合、**-backgroundcopyrate** 値と **-linkbandwidthbits** 値の両方を結合したものが、少なくとも 8 Mbps のバックグラウンド・コピー帯域幅になる必要があります。

remote_system_id | *remote_system_name*

(必須) 協力関係のリモート・システムの ID または名前を指定します。指定する値は、**lspartnershipcandidate** を発行した後に返されるシステム ID または名前のいずれかに一致している必要があります。

説明

このコマンドは、FC ベースまたは FCoE ベースの協力関係を定義します。ただし、既存の協力関係はすべて自動的に FC 協力関係に更新され、このコマンドの呼び出しは FC ベースの協力関係にのみ適用され、作成されるすべての協力関係が FC ベースの協力関係です。

呼び出し例

```
mkfcpartnership -linkbandwidthbits 100 -backgroundcopyrate 50 remote-system-2
```

結果出力

No feedback

呼び出し例

```
mkfcpartnership -linkbandwidthmbits 1024 -backgroundcopyrate 25 remote-system-3
```

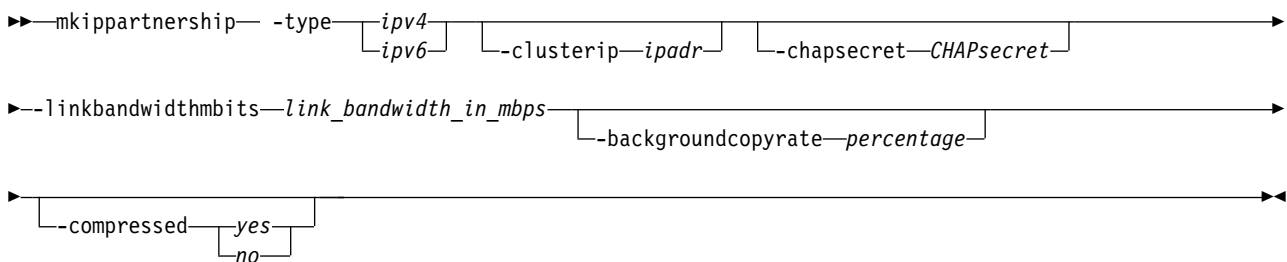
結果出力

No feedback

mkippartnership

mkippartnership コマンドは、インターネット・プロトコル (IP) リンク経由で作成される新規の協力関係を定義するために使用します。

構文



パラメーター

-type *ipv4* | *ipv6*

(必須) 以下のいずれかのストリング (大/小文字を区別します) を使用して、協力関係で使用するインターネット・プロトコル (IP) アドレス形式を指定します。

- インターネット・プロトコル・バージョン 4 (IPv4) の場合は *ipv4*
- インターネット・プロトコル・バージョン 6 (IPv6) の場合は *ipv6*

1 次およびリモートのクラスター化システム (システム) 間で、すべての伝送制御プロトコル (TCP) リモート・コピー (RC) 接続が、特定の IP アドレスを使用して作成されます。

注: リモート・コピーにはメトロ・ミラーとグローバル・ミラーが含まれます。

協力関係の作成は、1 次システムまたはリモート・システムに対して指定されるインターネット・プロトコル (IP) アドレス・タイプが同じでなければ失敗します。

-clusterip *ipadr*

(必須) パートナー・システムの IP アドレス (*ipv4* または *ipv6*) を指定します。IP リンク経由で接続されているシステムは、**mkippartnership** を実行するまでは **lspartnershipcandidate** で表示されません。これは、FC ベースあるいは FCoE ベースの接続には適用されません。

-chapsecret *CHAPsecret*

(オプション) パートナー・システムのチャレンジ・ハンドシェーク認証プロトコル (CHAP) シークレットを指定します。CHAP シークレットの最大サイズは、8 文字の英数字です。

-linkbandwidthmbits *link_bandwidth_in_mbps*

(必須) 2 つのクラスター化システム (システム) 間の RC リンクの集合帯域幅をメガビット/秒 (Mbps) で指定します。これは、1 から 100000 までの数値です。

重要: 圧縮を使用する IP リンク上での協力関係の場合、このパラメーターは、圧縮がデータに適用された後の集合帯域幅を指定します。このパラメーターは、物理リンク帯域幅に (慎重に端数が切り捨てされた) 圧縮係数を乗算した値より大きい値に設定しないでください。

このパラメーターは、協力関係を停止せずに指定することができます。

注: 指定する値がゼロ以外の場合、**-backgroundcopyrate** 値と **-linkbandwidthmbits** 値の両方を結合したものが、少なくとも 8 Mbps のバックグラウンド・コピー帯域幅になる必要があります。

-backgroundcopyrate percentage

(オプション) バックグラウンド・コピー操作に使用できる集合リンク帯域幅の最大パーセンテージを指定します。この値は、0 から 100 の範囲の数値で、デフォルト値は 50 です。これは、最大で集合リンク帯域幅の 50% をバックグラウンド・コピー操作に使用できることを意味します。

注: 指定する値がゼロ以外の場合、**-backgroundcopyrate** 値と **-linkbandwidthmbits** 値の両方を結合したものが、少なくとも 8 Mbps のバックグラウンド・コピー帯域幅になる必要があります。

-compressed yes | no

(オプション) この協力関係で圧縮が有効かどうかを指定します。デフォルト値は no です。

説明

このコマンドは、インターネット・プロトコル (IP) リンク上で作成される新規の協力関係を定義します。データ複製のために IP ポートが使用可能になるように、リモート・システム IP を指定する必要があります。その後、2 つのパートナー間で RC セッションを作成できます。

FC ベースまたは FCoE ベースの協力関係では、パートナー・システムをまず協力関係候補 (**lspartnership** によって表示される) にする必要があります。その後、**mkfcpartnership** にリモート・システム ID または名前を指定して作成した協力関係に、このパートナーを含めることができます。

lspartnershipcandidate コマンドは、協力関係候補を表示します。

IP 協力関係の場合、**mkippartnership** にパートナーのクラスター IP アドレスまたは CHAP シークレットを指定すると、協力関係が作成されます。

すべての TCP 接続は、IPv4 または IPv6 のどちらかを使用して確立され、2 つの IP アドレス・タイプを混用することはできません。

RC 協力関係を確立するには、協力関係にある両方のシステムに、同じ複製グループからの IP アドレスが少なくとも 1 つ定義されている必要があります。複製グループは、パートナー・システム上で構成された IP アドレスのプールに対してリモート・コピー協力関係を確立する、ローカル IP アドレスのプールを指定する数値です。

呼び出し例

```
mkippartnership -type ipv4 -clusterip 192.168.32.19
                 -chapsecret mychapsecret -linkbandwidthmbits 100 -backgroundcopyrate 50
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

```
mkippartnership -type ipv6 -clusterip fe80::200:f8ff:fe21:67cf
                 -chapsecret mychapsecret -linkbandwidthmbits 1024 -backgroundcopyrate 25
```

結果出力:

No feedback

圧縮された IP 複製リンクを作成するための呼び出し例

```
mkippartnership -type ipv4 -clusterip 192.168.32.19 -chapsecret mychapsecret -linkbandwidthmbits 100 -backgroundcopyrate 50 -compressed yes
```

結果出力:

No feedback

mkpartnership (廃止)

mkpartnership コマンドは推奨されません。代わりに、**mkfcpartnership** または **mkippartnership** コマンドを使用してください。

mkrcconsistgrp

mkrcconsistgrp コマンドを使用して、新しい空のリモート・コピー整合性グループを作成できます。**-cluster** パラメーターが指定されていない場合、整合性グループはローカル・システムにのみ作成されます。最大 1024 個の (変更ボリュームを使用する) グローバル・ミラー関係を変更できます。

構文

```
➤ mkrcconsistgrp [-name new_name] [-cluster cluster_id | cluster_name] ➤
```

パラメーター

-name new_name

(オプション) 新規の整合性グループの名前を指定します。

-cluster cluster_id | cluster_name

(オプション) リモート・システムの名前または ID を指定します。**-cluster** が指定されていない場合、整合性グループはローカル・システムにのみ作成されます。

説明

このコマンドは新規の整合性グループを作成します。 コマンドの処理後に、新規グループの ID が表示されます。 名前は、この整合性グループ内のシステムで認識されているすべての整合性グループ間で固有なものでなくてはなりません。整合性グループが 2 つのシステムに関係する場合、それらのシステムは、作成処理中、通信可能状態でなくてはなりません。

新規の整合性グループには関係が含まれておらず、空の状態です。**chrcrelationship** コマンドを使用して、メトロ・ミラー関係、グローバル・ミラー関係、またはアクティブ/アクティブ関係をグループに追加できます。

要確認: リモート・コピー整合性グループの関係を表す名前は、長さが 15 文字に制限されます (拡張文字セットの 63 文字ではありません)。

呼び出し例

```
mkrconsistgrp -name rc_testgrp
```

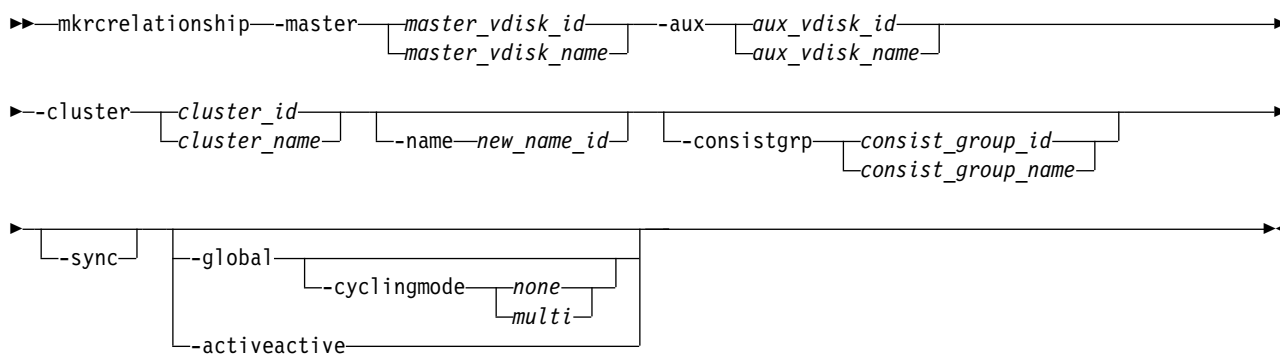
結果出力:

```
RC Consistency Group, id [255], successfully created
```

mkrrelationship

mkrrelationship コマンドを指定して、同じシステム内のボリュームとの新規のグローバル・ミラー関係、メトロ・ミラー関係、またはアクティブ/アクティブ関係を作成し、システム内メトロ・ミラー関係または (複数のシステムが関与する場合は) システム間関係を形成します。最大 1024 個の (変更ボリュームを使用する) グローバル・ミラー関係を変更できます。

構文



パラメーター

-master master_vdisk_id | master_vdisk_name

(必須) *master_vdisk_id* または *master_vdisk_name* の ID または名前を指定します。

新規リモート・コピー関係がタイプ `hide_secondary` のホストにマップされている場合、2 次ボリュームはホストに提示されませんが、構成の目的でマップされます。2 次ボリュームがホストに提示されるのは、以下の場合です。

- ホスト・タイプが `hide_secondary` 以外のタイプに変更された
- `stopprrelationship -access` を指定することによってリモート・コピー関係が停止された
- リモート・コピー関係が削除されたか切り替えられたために、ボリュームが 2 次ボリュームではなくなった

-aux aux_vdisk_id | aux_vdisk_name

(必須) *aux_vdisk_id* または *aux_vdisk_name* の ID または名前を指定します。

-cluster cluster_id | cluster_name

(必須) リモート・クラスターの ID または名前を指定します。

- システム内関係を作成する場合は、ローカル・システムの ID を入力します。関係内のボリュームは、システム内の同じ入出力グループに属していなければなりません。
- システム間関係を作成する場合は、リモート・システムの ID を入力します。2 つの異なるシステム間の関係を作成するには、**mkrrelationship** コマンドを受信する際に、それらのシステムが接続されていなければなりません。

-name *new_name_id*

(オプション) 関係に割り当てるラベルを指定します。

-consistgrp *consist_group_id | consist_group_name*

(オプション) この関係が結合する整合性グループを指定します。 **-consistgrp** パラメーターを指定しないと、関係は単独で始動、停止、および切り替えができる独立型の関係として作成されます。

注: メトロ・ミラー関係、グローバル・ミラー関係、およびアクティブ/アクティブ関係は、同じ整合性グループに属することはできません。最初の関係が整合性グループに追加されると、グループはその関係と同じタイプを持ちます。以後は、そのタイプの関係だけを整合性グループに追加できます。

-sync

(オプション) システムが同期化済み関係を作成することを指定します。 **-sync** パラメーターは、関係が作成された時点でマスター仮想ディスクと補助仮想ディスクに同一のデータが含まれることを保証します。ユーザーは作成コマンドを発行する前に、マスター・ディスクに一致する補助ディスクが作成されていること、およびどちらのディスクに対しても入力トランザクションが行われていないことを確認する必要があります。初期バックグラウンド同期はスキップされます。

-global

(オプション) システムが新規のグローバル・ミラー関係を作成することを指定します。 **-global** パラメーターを指定しないと、代わりにメトロ・ミラー関係が作成されます。このキーワードは、 **-activeactive** と一緒に指定することはできません。

-cyclingmode *none | multi*

(オプション) この関係に対するグローバル・ミラーの動作を指定します。

- デフォルトの *none* を指定すると、グローバル・ミラーの動作は、旧バージョンの SAN ボリューム・コントローラー Storwize V5100 と同じになります。
- *multi* を指定すると、サイクル・プロトコルが使用されます。

デフォルトのサイクル期間は 300 秒です。サイクル期間は、 **chrcrelationship** コマンドを使用して、関係が作成された後で変更できます。 **cycling_mode** を *multi* に設定して関係を開始するには、変更ボリュームが関係に対して定義されている必要があります。

重要: このパラメーターは、 **-global** と一緒に指定する必要があります。

-activeactive

(オプション) 関係が active-active モードで作成されることを指定します。このキーワードを

-global パラメーターと一緒に指定することはできません (このパラメーターを指定すると、デフォルトでは、メトロ・ミラー関係が作成されることになります)。

説明

このコマンドは、新規のグローバル・ミラー関係、メトロ・ミラー関係、またはアクティブ/アクティブ関係を作成します。メトロ・ミラー関係は、2 つのボリューム間の関係を定義します。1 つのボリュームがマスター・ボリュームで、もう 1 つのボリュームが補助ボリュームです。この関係は、削除されるまで継続します。補助ボリュームはマスター・ボリュームと同じサイズでなければなりません。そうでないと、コマンドは失敗します。このコマンドは新しい関係の ID も返します。

マスター仮想ディスクと補助仮想ディスクが、既存の関係をもつことはできません。指定されたマスター・ボリュームをターゲットとして使用する FlashCopy マッピングが定義されている場合、その FlashCopy マッピングはマスター・ボリュームと同じ入出力グループを使用している必要があります。指定された補助ボリュームをターゲットとして使用する FlashCopy マッピングが定義されている場合、その FlashCopy マッピングは補助ボリュームと同じ入出力グループを使用している必要があります。

注: 補助ボリュームがアクティブな FlashCopy マッピングのターゲットである場合、このコマンドを使用してリモート・コピー関係を作成することはできません。 リモート・コピー用に割り振ることができる十分なビットマップ・スペースが入出力グループにあり、リモート・コピー用に割り振り済みのスペースが新しい関係を収容するのに十分な大きさでない場合は、自動的にスペースが追加されます。(リモート・コピーには、グローバル・ミラー関係、メトロ・ミラー関係、およびアクティブ/アクティブ関係が含まれます。)

注: ボリューム上でクラウド・スナップショットが使用可能に設定されている場合、またはボリューム所有者タイプが `cloud_backup` である場合は、このコマンドを使用できません。

メトロ・ミラー関係は、次のいずれかのコピー・タイプを使用します。

- メトロ・ミラー・コピーでは、ホスト・アプリケーションに対してコピーが入出力完了の確認を送信する前に、1 次および 2 次ボリュームの両方に更新がコミットされることになります。これにより、フェイルオーバー操作が実行される場合に、2 次ボリュームが 1 次ボリュームと同期化されます。
- グローバル・ミラー・コピーでは、更新が 2 次ボリュームにコミットされる前に、入出力完了の確認をホスト・アプリケーションが受け取れるようになります。フェイルオーバー操作を実行する際には、ホスト・アプリケーションは 2 次ボリュームにコミットされていない更新をリカバリーして適用する必要があります。

オプションで関係に名前を付けることができます。名前は、両方のシステムで固有の関係名でなければなりません。

オプションで、関係を整合性グループに割り当てることができます。整合性グループは、多数の関係を管理して、関係が切断された場合にグループ内のすべての関係のデータを整合した状態に保てるようにします。例えば、この状態が重要になるのは、データベース・アプリケーションでデータ・ファイルとログ・ファイルが別々のボリュームに保管されており、その結果、別々の関係によって管理されているような場合です。

要確認: 災害が発生した場合、1 次サイトと 2 次サイトが切断された状態になることがあります。

ボリュームに関連付けられた関係が整合性グループに属していなければ、切断が発生した際に、関係が 1 次サイトから 2 次サイトへのデータのコピーを停止した場合、この 2 つの別々の 2 次ボリュームへの更新が整合した方法で停止する保証はありません。

データベースを正常に運用するためには、ログ・ファイルの更新とデータベース・データの更新が、整合した秩序立った方法で行われることが重要です。この例では、2 次サイトのログ・ファイル・ボリュームとデータ・ボリュームが整合した状態であることが非常に重要です。これは、これらのボリュームに関連付けられた関係を整合性グループに入れることによって達成できます。メトロ・ミラーとグローバル・ミラーのどちらの処理も、2 次の両方のボリュームに対する更新を確実に停止し、1 次サイトで行われた更新に基づいた整合性のあるイメージが生成されます。

整合性グループを指定する場合、グループと関係の両方が同じマスター・システムと同じ補助システムを使用して作成されている必要があります。 関係は、別の整合性グループの一部であってはなりません。 整合性グループが空の場合、整合性グループに追加された最初の関係のタイプを取得します。したがって、ユーザーがそれ以後に整合性グループに追加する関係は、同じタイプであることが必要です。

整合性グループが空でない場合、整合性グループと関係は同じ状態でなければなりません。整合性グループが空の場合、その整合性グループに追加された最初の関係の状態と同じ状態になります。 状態にコピー方向が割り当てられている場合、整合性グループと関係の方向は、その方向に一致する必要があります。

整合性グループを指定しない場合、独立型の関係が作成されます。

-sync パラメーターを指定した場合、関係が作成された時点でマスター・ボリュームと補助ボリュームに同一のデータが含まれます。**mkrcrelationship** コマンドを発行する前に、マスター・ボリュームに一致する補助ボリュームが作成されていること、およびどちらのボリュームにもデータの移動が行われていないことを確認する必要があります。

-global パラメーターを指定した場合、グローバル・ミラー関係が作成されます。指定しない場合、代わりにメトロ・ミラー関係が作成されます。

-master パラメーターおよび **-aux** パラメーターで指定するボリュームは、既存の関係内のマスター・ボリュームおよび補助ボリュームであってはなりません。

-activeactive を指定する場合、次のことに注意してください。

- **-cluster** で指定されたシステムはローカル・システムでなければなりません。
- **-global** を指定してはならない
- **-master** で指定されたボリュームは、以下の要件を満たしている必要がある。
 - 両方のノードが同じサイト名と同じサイト ID を持つ入出力グループに属している
 - すべてのボリューム・コピーが、ボリュームの入出力グループと同じサイト内にあるストレージ・プールに保管されている
 - FlashCopy マッピングのターゲットではない
 - 別のサイトにあるか、別のサイトのノードからのビットマップ・メモリーを使用しているボリュームへの FlashCopy マッピングのソースではない (ただし、ボリュームを、ターゲットのボリュームとマップが同じサイトにある FlashCopy マッピングのソースにすることはできます)
- **-aux** で指定されたボリュームは、以下の要件を満たしている必要がある。
 - マスター・ボリュームとは別のサイト ID およびサイト名をもつ入出力グループに属している必要がある (ボリューム・ホスト・マッピングが定義されてはならない)。
 - すべてのボリューム・コピーが、ボリュームの入出力グループと同じサイト内にあるストレージ・プールに保管されている
 - FlashCopy マッピングのターゲットではない
 - 別のサイトにあるか、別のサイトのノードからのビットマップ・メモリーを使用しているボリュームへの FlashCopy マッピングのソースではない (ただし、ボリュームを、ターゲットのボリュームとマップが同じサイトにある FlashCopy マッピングのソースにすることはできます)

これらのボリュームに保管されているデータにアクセスするには、**-master** パラメーターを使用して指定するボリュームにアクセスします。**-master** パラメーターと **-aux** パラメーターによって指定されたボリュームの両方の入出力グループにはローカル物理コピーとキャッシュがあり、補助ボリュームのサイトが使用可能かどうかに関係なく (マスター・ボリューム ID を使用して) アクセスが可能になります。

要確認: このコマンドは、ファイル・システムが所有するボリュームでは使用できません。

呼び出し例

```
mkrcrelationship -master vdisk1 -aux vdisk2 -name rccopy1  
-cluster 0000020063432AFD
```

結果出力:

```
RC Relationship, id [28], successfully created
```


構文

```
rmrconsistgrp [-force] rc_consist_group_id rc_consist_group_name
```

パラメーター

-force

(オプション) システムは、整合性グループを削除する前に、そのグループに属するすべての関係を除去することを指定します。関係自体は削除されず、独立型の関係になります。

注: 整合性グループにメトロ・ミラー、グローバル・ミラー、またはアクティブ/アクティブ関係が関連付けられている場合、整合性グループを削除するには **-force** パラメーターを使用する必要があります。**-force** パラメーターを使用しないと、コマンドは失敗します。

重要: force パラメーターを使用すると、アクセスが失われる可能性があります。IBM サポート担当員による指示がある場合にのみ使用してください。

`rc_consist_group_id | rc_consist_group_name`

(必須) 削除する整合性グループの ID または名前を指定します。

説明

このコマンドは、指定された整合性グループを削除します。既存の整合性グループのいずれについても、このコマンドを発行できます。コマンドの発行時に整合性グループが切断されている場合、接続されているクラスターでのみ整合性グループが削除されます。クラスターが再接続されると、もう一方のクラスター上で整合性グループが自動的に削除されます。あるいは、クラスターが切断されており、それでもなお両方のクラスターの整合性グループを除去したい場合は、両方のクラスターで別々に **rmrconsistgrp** コマンドを発行することができます。

整合性グループが空でない場合、グループを削除するには **-force** パラメーターが必要です。**-force** パラメーターを指定すると、グループが削除される前に、整合性グループから関係を除去します。これらの関係は、独立型の関係になります。これらの関係の状態は、整合性グループからの除去というアクションによって変更されません。

重要: force パラメーターを使用すると、アクセスが失われる可能性があります。IBM サポート担当員による指示がある場合にのみ使用してください。

呼び出し例

```
rmrconsistgrp rctestone
```

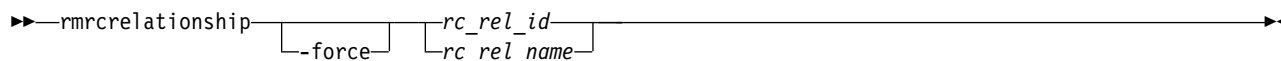
結果出力:

```
No feedback
```

rmrcrelationship

rmrcrelationship コマンドは、既存のリモート・コピー関係を削除するために使用します。

構文



パラメーター

-force

(オプション) 2 次ボリュームに不整合なデータが含まれる結果になっても、関係を削除する必要があることを指定します。このパラメーターは、マルチサイクル・モードを使用しているアクティブ/アクティブ関係またはグローバル・ミラー関係にのみ適用されます。

`rc_rel_id | rc_rel_name`

(必須) 関係の ID または名前を指定します。

説明

このコマンドは、指定された関係を削除します。関係の削除は、2 つのボリューム間の論理関係を削除しますが、ボリューム自体には影響を与えません。

コマンドの発行時に関係が切断されている場合、コマンドが実行されているシステムでのみ関係が削除されます。システムが再接続されると、もう一方のシステムで関係が自動的に削除されます。あるいは、システムが切断されており、それでもなお両方のシステムの関係を除去したい場合は、両方のシステムで独立して **rmrcrelationship** コマンドを発行することができます。

関係が **active-active** であるか、マルチサイクル・モードを使用するグローバル・ミラー関係である場合、最初にアクセスを使用可能にせずに関係を削除すると、**rmrcrelationship** の指定はエラーで失敗することがあります。現在、関係には完全に整合した 2 次ボリュームがないためです。 **-force** を指定すると、このテストは指定変更されます。これはデフォルトの動作ではなく、2 次ボリュームのデータを即時に使用するために関係を静止して削除することができます。マップがまだ変更ボリュームから 2 次ボリュームにデータをマイグレーションするためにバックグラウンド・コピーを実行している場合、**rmrcrelationship** が完了した時点で、変更ボリュームおよび関連する FlashCopy マッピングは定義されたままになります。バックグラウンド・コピーが完了した後で FlashCopy マッピングは削除され、変更ボリュームは再び使用不可になります。

不整合な関係を削除すると、まだ不整合であっても 2 次ボリュームがアクセス可能になります。これは、メトロ・ミラー、グローバル・ミラー、または HyperSwap が不整合データへのアクセスを禁止しない唯一のケースです。

呼び出し例

```
rmrcrelationship rccopy1
```

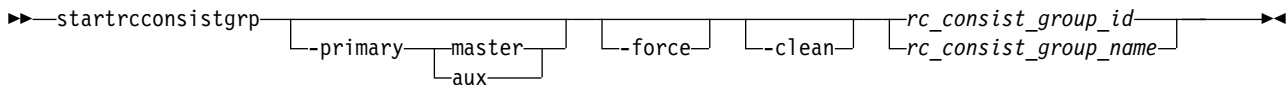
結果出力:

```
No feedback
```

starttrconsistgrp

starttrconsistgrp は、グローバル・ミラー、メトロ・ミラー、またはアクティブ/アクティブ整合性グループのコピー・プロセスを開始し、コピー方向が未定義の場合はそれを設定し、さらにオプションで整合性グループの 2 次ボリュームにクリーンのマークを付けるために指定します。

構文



パラメーター

-primary master | aux

(オプション) マスター・ディスクと補助ディスクのどちらかが 1 次 (ソース) ディスクになるかを定義して、コピー方向を指定します。1 次ディスクが未定義の場合 (例えば、整合性グループが Idling 状態の場合)、このパラメーターは必須です。

-force

(オプション) 同期化が行われている間、一時的に整合性が失われることになっても、システムにコピー操作を処理させることを指定します。このパラメーターは、整合性グループが ConsistentStopped 状態にある場合、しかし、同期化済みでない場合や idling 状態にある場合には必須です。ただし、整合性保護が構成されている場合は除きます。

-clean

(オプション) グループに属している関係ごとに、2 次として指定されたボリュームがクリーンであることを指定します。1 次ディスクと 2 次ディスクの同期中、2 次ボリュームに加えた変更はすべて無視され、クリーンな 1 次ボリュームに加えた変更のみが考慮されます。このパラメーターが機能するためには、整合性グループが Idling (接続済み) 状態でなければなりません。

重要: 整合性グループが idling 状態である間に 2 次ボリューム上で変更されたすべてのデータが、整合性グループが停止されたときの 1 次ボリュームの状態と一致している場合、このパラメーターを指定してください。そうしないと、整合していない関係が整合していると報告されます。この状態が起これば、完全なバックグラウンド・コピーが再び実行できるようになるまで、それらのボリュームが真の整合状態に達したことがあるかどうか判断する方法がありません。

rc_consist_group_id | rc_consist_group_name

(必須) 開始する整合性グループの ID または名前を指定します。

説明

このコマンドは、グローバル・ミラー、メトロ・ミラー、またはアクティブ/アクティブの独立型整合性グループを開始します。1 次ボリュームが準備済みの FlashCopy マッピングのターゲット・ボリュームである場合、このコマンドを使用してリモート・コピー関係を開始することはできません。

このコマンドは、接続されている整合性グループに対してのみ発行できます。Idling 状態の整合性グループの場合、このコマンドはコピー方向 (1 次および 2 次の役割) を割り当てて、コピー指示を割り当てます。それ以外の状態の場合、このコマンドは、停止コマンドもしくは入出力エラーによって停止した前のコピー・プロセスを再開します。

注: 整合性グループにサイズが異なる 1 次ボリュームと 2 次ボリュームを持つ関係が含まれる場合、その整合性グループを開始することはできません。

既存のリモート・コピー関係が stopprcconsistgrp -access を指定して停止された後で再開され、結果の 2 次ボリューム (1 次ボリュームの選択内容によって異なります) がタイプ hide_secondary のホストへマップされる場合、そのボリュームはホストに対して提示されません。これは、構成の目的でマップされている場合でも該当します。マップされたボリュームがホストに提示されるのは、以下の場合です。

- ホスト・タイプが `hide_secondary` 以外のタイプに変更された
- リモート・コピー関係が停止され、`stoprcconsistgrp -access` を指定した
- リモート・コピー関係が削除されたか切り替えられたために、ボリュームが 2 次ボリュームではなくなった

コピー・プロセスの再開により、関係が整合しない期間が生じるようであれば、関係の再開時に **-force** パラメーターを指定する必要があります。この状態は、関係が停止していて、関係の元の 1 次ディスクでさらに入力トランザクションが実行された場合に生じる可能性があります。この状態で **-force** パラメーターを使用しても、2 次ディスクのデータは (不整合であるため) 災害時回復の目的には使用できません。

Idling 状態の場合、**-primary** パラメーターを指定する必要があります。その他の接続状態の場合、**-primary** パラメーターを指定できますが、既存の設定に一致しなければなりません。

コピー操作の開始により整合性が失われる場合は、**-force** パラメーターが必要です。これは、ConsistentStopped 状態または Idling 状態が発生した後に 1 次ボリュームまたは 2 次ボリューム上で書き込み操作が行われた場合に発生する可能性があります。このような状況で **-force** パラメーターを指定せずにコマンドを発行すると、コマンドは失敗します。一般に、グループが次のいずれかの状態にある場合は、**-force** パラメーターを必ず指定する必要があります。

- `consistent_stopped`、ただし、同期化されていない (`sync=out_of_sync`)。
- `i`、ただし、同期化されていない (`sync=out_of_sync`)。

グループが `inconsistent_stopped`、`inconsistent_copying`、または `consistent_synchronized` の状態にある場合、**-force** パラメーターを指定する必要はありません。**-force** パラメーターを指定した場合は、コマンドは失敗しません。

整合性グループ内のすべての関係に 2 次変更ボリュームを構成する場合、再同期中に整合性グループは `consistent_copying` 状態に変わります。idling 状態の整合性グループに対して `startrcconsistgrp` を指定すると、いずれかの 2 次ボリュームへの書き込みが行われた場合に、整合性保護は使用不可になります。これは、**-force** パラメーターを指定する必要があることを意味します。

-clean パラメーターは、グローバル・ミラーまたはメトロ・ミラー・グループが開始され、このグループの 2 次ボリュームがクリーンでなければならない場合に使用します。ここでいうクリーンとは、1 次ボリュームと 2 次ボリュームが同期化される際に、2 次ボリュームで加えられた変更はすべて無視され、1 次ボリュームで加えられた変更のみが考慮されるという意味です。**-clean** パラメーターは次のようなシナリオで使用できます。

1. **-sync** パラメーターを指定して整合性グループを作成します。1 次ディスクと 2 次ディスクに同じデータが入っているかどうかは、**-sync** パラメーターの使用によりそれが真であると暗黙に示されていても、問題ではありません。
2. `stoprcconsistgrp -access` を指定します。これにより、2 次ディスクへのアクセスが許可されます。変更の記録が、1 次ディスクで開始されます。
3. 1 次ディスクのイメージをコピーし、2 次ディスクにロードします。イメージ・コピー中に、1 次ディスクを更新できるようにすることは許容されます。これは、このイメージが単に 1 次ディスクのファジー・イメージであればよいからです。
4. **-primary master**、**-force**、および **-clean** パラメーターを指定して `startrcconsistgrp` コマンドを指定します。補助ディスクにはクリーンのマークが付けられ、関係が停止した後にマスター・ディスクに加えられた変更が補助ディスクにコピーされます。
5. バックグラウンド・コピーが完了し、グループ内の関係は整合した同期化済み状態となります。

Idling または multi のいずれかの状態の整合性グループを再始動した後、整合性グループが整合状態になるまでは、2 次ボリューム上のデータを災害時回復に使用することはできません。

これらのいずれかの状態で `cycling_mode` が `multi` であるグローバル・ミラー整合性グループでは、整合した 2 次イメージが保持されているため、**-force** パラメーターは不要です。ただし、そのような整合性グループが `idling` 状態であり、書き込まれたデータを整合性グループの 2 次ボリュームで受信した場合は、引き続き **-force** フラグが必要です。これは、2 次ボリュームに、以前の整合した状態を表すことができない不一致のイメージがあるためです。

グローバル・ミラー関係には、以下のサイクル・モードがあります。

- `none` は、サイクル以外のグローバル・ミラー・アルゴリズムを使用します
- `multi` では、1 次ボリュームで変更ボリュームが構成されている必要があります (そうでない場合、コマンドは失敗します)
- `multi` では、2 次ボリュームでも変更ボリュームが構成されている必要があります (そうでない場合、コマンドは失敗します)
- `multi` は、複数回のサイクルを実行します

バックグラウンド・コピーの作成後、関係はコピー中状態のまま残り、残りの期間が終了するまで待ってから新規のサイクルを実行します。バックグラウンド・コピーが完了した時点で 2 次変更ボリュームが構成解除された場合、関係は、サイクル期間がない場合と同じように停止します。

アクティブ/アクティブの関係は、状態が `idling` になっていないと開始できません。

呼び出し例

```
starttrconsistgrp rccopy1
```

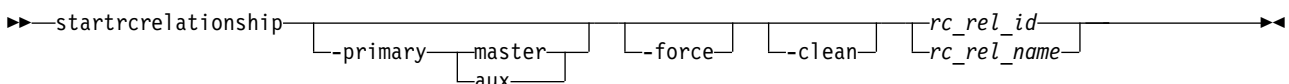
結果出力:

No feedback

starttrrelationship

starttrrelationship コマンドは、メトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係のコピー・プロセスを開始し、コピー方向が未定義の場合はそれを設定し、(オプションで) 関係の 2 次ボリュームにクリーンのマークを付けるために使用します。この関係は独立型の関係でなければなりません。また、このコマンドを使用して、`stoptrrelationship -access` を指定した後にアクティブ/アクティブ関係のコピー・プロセスを再開することもできます。

構文



パラメーター

-primary master | aux

(オプション) マスター・ディスクと補助ディスクのどちらかが 1 次 (ソース) ディスクになるかを定義して、コピー方向を指定します。1 次ディスクが未定義の場合 (例えば、関係が `Idling` 状態の場合)、このパラメーターは必須です。

-force

(オプション) 同期化が行われている間、一時的に整合性が失われることになっても、システムにコピー操作を処理させることを指定します。このパラメーターは、関係が **ConsistentStopped** 状態にある場合、しかし同期化済みでない場合や **idling** 状態にある場合には必須です。ただし、整合性保護が構成されている場合は除きます。

重要: **force** パラメーターを使用すると、アクセスが失われる可能性があります。IBM サポート担当員による指示がある場合にのみ使用してください。

-clean

(オプション) 2 次ディスクになるボリュームがクリーンであることを指定します。1 次ディスクと 2 次ディスクを同期化するときには、2 次ボリュームに加えた変更はすべて無視されますが、クリーンな 1 次ボリュームに加えた変更は考慮されます。このパラメーターが機能するためには、関係が **Idling** (接続済み) 状態でなければなりません。

重要: このフラグは、整合性グループが **idling** 状態である間に 2 次ボリューム上で変更されたすべてのデータが、整合性グループが停止されたときの 1 次ボリュームの状態と一致している場合にのみ使用してください。そうしないと、整合していない関係が整合していると報告されます。この状態が起これば、完全なバックグラウンド・コピーを再び実行できるようになるまで、それらのボリュームが真の整合状態に達したことがあるかどうか判断する方法がありません。

rc_rel_id | rc_rel_name

(必須) 独立型の関係として開始する関係の ID または名前を指定します。

説明

startcrrelationship コマンドは、独立型関係を開始します。このコマンドを使用して整合性グループの一部である関係を開始しようとすると、失敗します。

注: 1 次ボリュームと 2 次ボリュームのサイズが異なる場合、関係を開始することはできません。

このコマンドは、接続されている関係に対してのみ指定できます。**Idling** 状態の関係の場合、このコマンドはコピー方向 (1 次および 2 次の役割) を割り当てて、コピー・プロセスを開始します。それ以外の状態の場合、このコマンドは、停止コマンドもしくは何らかの入出力エラーによって停止した前のコピー・プロセスを再開します。

注: 示された 2 次ボリュームのいずれかが既存の **FlashCopy** マッピングのターゲットである場合、アイドル状態のコマンドは拒否されます。

FlashCopy マッピングがアクティブである場合、リモート・コピーは開始できません。

既存のリモート・コピー関係が **stopcrrelationship -access** を指定して停止された後で再開され、結果の 2 次ボリューム (1 次ボリュームの選択内容によって異なります) がタイプ **hide_secondary** のホストへマップされる場合、そのボリュームはホストに対して提示されません。これは、構成の目的でマップされている場合でも該当します。マップされたボリュームがホストに提示されるのは、以下の場合です。

- ホスト・タイプが **hide_secondary** 以外のタイプに変更された
- **stopcrrelationship -access** を指定することによってリモート・コピー関係が停止された
- リモート・コピー関係が削除されるか切り替えられたために、ボリュームが 2 次ボリュームであることを終了する場合

Idling 状態の場合、**-primary** パラメーターを指定する必要があります。その他の接続状態の場合には、**-primary** パラメーターを指定できますが、既存の設定に一致しなければなりません。

コピー操作の開始により整合性が失われる場合は、**-force** パラメーターが必要です。ConsistentStopped 状態または Idling 状態が発生した後に 1 次ボリュームまたは 2 次ボリュームへの入力トランザクションが発生した場合、この状態が起こる可能性があります。この状態は、関係が以下のいずれかの状態になると発生します。

- ConsistentStopped、ただし、同期化されていない。
- Idling、ただし、同期化されていない。

これらのいずれかの状態の関係を再始動した後、2 次ボリューム上のデータは関係が整合状態になるまでは災害時回復に使用できません。

これらのいずれかの状態で `cycling_mode` が `multi` のグローバル・ミラー関係では、整合した 2 次イメージが保持されているため、**-force** パラメーターは不要です。ただし、そのような関係が `idling` 状態になっていて、書き込まれたデータが 2 次ボリュームで受信されている場合、2 次ボリュームにあるのは以前の整合した状態を表すことができない不一致のイメージであるため、**-force** フラグが必要です。

関係が次のいずれかの状態の場合は、**-force** パラメーターは不要です。

- InconsistentStopped
- InconsistentCopying
- ConsistentSynchronized

しかし、**-force** パラメーターを指定した場合は、コマンドは失敗しません。

構成済みの 2 次変更ボリュームを持つ関係には、**-force** パラメーターを指定しないでください。idling 関係がある場合に `starttrcrelationship` を指定すると、2 次ボリュームに対する書き込みが行われた場合に整合性保護は無効になります。これは、**-force** パラメーターを指定する必要があることを意味します。

グローバル・ミラー関係には、以下のサイクル・モードがあります。

- `none` は、サイクル以外のグローバル・ミラー・アルゴリズムを使用します
- `multi` の要件は次のとおりです。
 - 1 次ボリュームで構成された変更ボリュームを使用すること (そうでない場合、コマンドは失敗します)
 - 2 次ボリュームで構成された変更ボリュームを使用すること (そうでない場合、コマンドは失敗します)
 - 複数回のサイクルを実行すること

バックグラウンド・コピーの作成後、関係はコピー中状態のまま残り、残りの期間が終了するまで待ってから新規のサイクルを実行します。バックグラウンド・コピーが完了した時点で 2 次変更ボリュームが構成解除された場合、関係は、サイクル期間がない場合と同じように停止します。

アクティブ/アクティブの関係は、状態が `idling` になっていないと、開始できません。(**-primary** を指定して、idling 関係の開始時にマスター・コピーと補助コピーのどちらが 1 次になるかを決定する必要があります。)

このコマンドは、以下の目的で使われます。

- アクティブ/アクティブ関係のコピー・プロセスを再開し、アクセス権が付与されている履歴災害復旧コピーを保持します (最新のコピーがオフラインであった間に、この履歴コピーが使用された可能性があります)。

- **stopprcrelationship -access** を指定する前と同じ状態の最新コピーに戻します。履歴コピーに加えられた変更はすべて破棄されます。

要確認: 最新コピーに戻す場合、ボリューム・データの変更の準備をするためのホスト・アクションが必要になる可能性があります。

このコマンドを指定した後、2 次コピーが 1 次関係の履歴コピーではない場合、災害復旧に使用できません (コピーが再同期された後、災害復旧の使用可能性が復元されます)。この状態は、以下の場合に発生する可能性があります。

- 新しい 1 次が履歴コピーである場合。これは、新しい 2 次コピーに、1 次に含まれているデータより後の時点からのデータが含まれていることを意味します。
- 2 次コピーが履歴コピーであり、**stopprcrelationship -access** コマンド指定と **starttrcrelationship -primary** コマンド指定との間で変更された場合 (2 次コピーが不一致のデータ・イメージを表すことを意味します)。

このコマンドは、2 つのコピーを再同期するのに必要な領域のみをコピーします。

呼び出し例

```
starttrcrelationship rccopy1
```

結果出力:

No feedback

stopprcconsistgrp

stopprcconsistgrp コマンドは、メトロ・ミラー、グローバル・ミラー、またはアクティブ/アクティブ 整合性グループのコピー・プロセスを停止するために使用します。このコマンドは、グループが整合状態にある場合、2 次ボリュームへの書き込みアクセスを有効にするために使用することもできます。

構文

```

▶▶—stopprcconsistgrp—┬──rc_consist_group_id──┬──
                        │-access-│-rc_consist_group_name-│

```

パラメーター

-access

(オプション) 整合性グループ内の整合した 2 次ボリュームへの書き込みアクセスを可能にします。

rc_consist_group_id | rc_consist_group_name

(必須) すべての処理を停止させたい整合性グループの ID または名前を指定します。

説明

このコマンドは、整合性グループに適用されます。このコマンドは、1 次ボリュームから 2 次ボリュームにコピー中の整合性グループでの処理を停止するために発行できます。

注: 1 次ボリュームと 2 次ボリュームのサイズが異なる場合、関係に **-access** パラメーターを使用して整合性グループを停止することはできません。

整合性グループが不整合状態の場合、すべてのコピー操作は停止し、ユーザーが **starttrcconsistgrp** コマンドを発行するまで再開されません。整合性グループが整合した状態 (**consistent_stopped**、

consistent_synchronized、consistent_copying、または consistent_disconnected) の場合、**access** パラメーターを指定した **stopprconsistgrp** コマンドを発行して、そのグループ内の 2 次ボリュームへの書き込みアクセスを有効にできます。consistent_synchronized 状態の整合性グループの場合、このコマンドにより整合性の凍結が生じます。

consistent_copying 状態は整合した状態です。この状態の整合性グループは、**stopprconsistgrp** コマンドを受け取ると、consistent_stopped 状態に変わります。2 次変更ボリュームは整合したイメージを保持しているため、停止された consistent_copying 関係の 2 次変更ボリュームが構成解除されていない可能性があります。これは、アクセスを有効にするか、同期を完了することによって、2 次ディスクに整合したイメージが含まれるようにすることで達成できます。consistent_copying または consistent_stopped 状態の関係は、**stopprrelationship -access** による idling 状態への移行を許容します。

変更ボリューム上に存在する整合したイメージは、2 次ボリュームからアクセスできるようになり、コマンドが完了すると、2 次ボリュームはホストの読み取り/書き込み入出力操作に対応できます。

consistent_copying 状態の整合性グループに対して stopprconsistgrp -access を指定すると、そのグループ内のすべての関係に関する最新の整合性イメージが復元されます。この処理では、各関係内の 2 次ボリュームに対して、2 次変更ボリュームを使用して FlashCopy マッピングを開始します。これによりコマンドが失敗する場合があります。

以下の場合、関係のデータは、整合性グループのデータとは異なるポイント・イン・タイムからのものです。

1. 整合性グループが consistent_copying 状態にある
2. 状態が consistent_copying になった後で、グループに関係を追加する

このため、関係と整合性グループに相互の整合性がなく、整合性グループを停止してアクセスを有効にしようとする、結果的にエラーになります。これを修正するには、バックグラウンド・コピーが完了して整合性グループが consistent_synchronized になるまで待つ、整合性グループから整合性のない関係を除去してからアクセスを有効にします。**-access** パラメーターを使用せずに整合性グループを停止した場合、整合性グループは consistent_stopped になりますが、2 次変更ボリュームは、引き続き、整合したイメージを維持します。

FlashCopy バックグラウンド・コピー操作により、変更ボリュームから 2 次ボリュームへの整合したイメージのデータのマイグレーションが開始されます。バックグラウンド・コピー操作が進行中の間、2 次ボリュームの変更ボリュームは使用中のままになります。

反転 FlashCopy マップを起動する前に入出力を処理する必要があるために、enable access コマンドがタイムアウトになる場合があります。その場合、反転マップが開始されて、書き込みアクセスが使用可能になるまで、関係は idling 状態への移行を遅らせます。整合したデータへの読み取りアクセスは使用可能なままです。

アクティブ/アクティブ整合性グループを停止するには、次のことが必要です。

- **-access** を指定すること
- 関係の状態が consistent_copying であること
- 関係の状況が primary_offline であること

stopprconsistgrp -access は、災害復旧のシナリオで必要となる可能性のある、以前のもののだが整合したイメージを含む アクティブ/アクティブ整合性グループ内のボリュームへのホスト読み取りまたは書き込み権限を取得する場合に指定します (関係の状態は consistent_copying)。

タイプ `hide_secondary` のホストにマップされたりモート・コピーの 2 次ボリュームは、**-access** が指定されるとホストに提示されます。それらのボリュームへのパスがホストに提示され、論理装置番号 (LUN) インベントリの変更済みユニット・アテンションが発行され、それらの可用性が報告されます。

次の表は、整合性グループの初期状態と最終状態を示しています。

表 106. **stoprconsistgrp** 整合性グループの状態

初期状態	最終状態	Notes®
<code>inconsistent_stopped</code>	<code>inconsistent_stopped</code>	access が指定された場合、コマンドは拒否されます。
<code>inconsistent_copying</code>	<code>inconsistent_stopped</code>	access が指定された場合、コマンドは効果を持たず拒否され、関係は <code>inconsistent_copying</code> 状態のままになります。
<code>consistent_stopped</code>	<code>consistent_stopped</code>	access が指定された場合、最終状態は <code>idling</code> です。
<code>consistent_synchronized</code>	<code>consistent_stopped</code>	access が指定された場合、最終状態は <code>idling</code> です。 access が指定されない場合、最終状態は <code>consistent_stopped</code> です。
<code>consistent_copying</code>	<code>consistent_stopped</code>	access が指定された場合、最終状態は <code>idling</code> です。 access が指定されない場合、最終状態は <code>consistent_stopped</code> です。
<code>idling</code>	<code>idling</code>	access が指定されたかどうかにかかわらず、 <code>idling</code> 状態のままです。
<code>idling_disconnected</code>	変更なし	access を指定しなかった場合、関係またはグループは <code>idling_disconnected</code> 状態のままです。クラスター化システムが再接続された場合、関係/グループは <code>inconsistent_stopped</code> または <code>consistent_stopped</code> 状態のいずれかになります。
<code>inconsistent_disconnected</code>	<code>inconsistent_stopped</code>	access フラグが立てられているかどうかにかかわらず、コマンドは拒否されます。
<code>consistent_disconnected</code>	<code>consistent_stopped</code>	access が指定されていない場合、コマンドは拒否されます。 access が指定された場合は、関係またはグループは <code>idling_disconnected</code> に移ります。

呼び出し例

```
stoprconsistgrp rccopy1
```

結果出力:

No feedback

stopprrelationship

stopprrelationship コマンドは、メトロ・ミラーまたはグローバル・ミラーの独立型関係のコピー・プロセスを停止するために使用します。また、このコマンドで、アクティブ/アクティブ関係の場合を含めて、整合した 2 次ボリュームへの書き込みアクセスを可能にすることもできます。

構文

```
➡—stopprrelationship—┐rc_rel_id┐
                        └--access┘└--rc_rel_name┘➡
```

パラメーター

-access

(オプション) 整合した 2 次ボリュームへの書き込みアクセスをシステムが許可することを指定します。

rc_rel_id | *rc_rel_name*

(必須) すべての処理を停止する関係の ID または名前を指定します。

説明

stopprrelationship コマンドは、独立型関係に適用されます。このコマンドは、整合性グループの一部である関係を対象として発行すると拒否されます。このコマンドで、1 次 VDisk から 2 次ボリュームにコピーしている関係を停止することができます。

注: 1 次ボリュームと 2 次ボリュームのサイズが異なる場合、関係に **-access** パラメーターを使用して関係を停止することはできません。

関係が不整合状態の場合、コピー操作はすべて停止され、ユーザーが **startprrelationship** コマンドを発行するまで再開されません。consistent_synchronized 状態の関係の場合、このコマンドにより整合性の凍結が生じます。

関係が整合した状態 (consistent_stopped、consistent_synchronized、consistent_copying、または consistent_disconnected 状態) の場合、**access** パラメーターを使用して 2 次ボリュームへの書き込みアクセスを有効にできます。677 ページの表 107 は、整合性グループの初期状態と最終状態を示しています。

consistent_copying 状態は整合した状態です。**stopprrelationship** を指定すると、consistent_copying 状態の関係は consistent_stopped に遷移します。2 次変更ボリュームは整合したイメージを保持しているため、停止された consistent_copying 関係の 2 次変更ボリュームが構成解除されていない可能性があります。これは、アクセスを使用可能にするか、同期を完了することによって、2 次ディスクに整合したイメージが含まれるようにすることで達成できます。consistent_copying または consistent_stopped 状態の関係は、**stopprrelationship -access** による idling 状態への移行を許容します。

変更ボリューム上に存在する整合したイメージは 2 次ボリュームからアクセスできるようになります。コマンドが完了すると、2 次ボリュームはホストの読み取りおよび書き込み入出力に対応できます。

FlashCopy バックグラウンド・コピー操作により、変更ボリュームから 2 次ボリュームに整合したイメージのデータがマイグレーションされます。バックグラウンド・コピー操作が進行中の間、2 次ボリュームの変更ボリュームは使用中のままになります。

反転 FlashCopy マップがトリガーされる前に処理する入出力がある場合、enable access コマンドはタイムアウトする可能性があります。その場合、反転マップが開始されて、書き込みアクセスが使用可能になるまで、関係は idling 状態への移行を遅らせます。整合したデータへの読み取りアクセスは使用可能なままです。

アクティブ/アクティブ関係を停止するには、次のことが必要です。

- **-access** が指定されていること
- 関係の状態が consistent_copying であること
- 関係の状況が primary_offline であること

stoprelationship -access は、災害復旧のシナリオで必要となる可能性のある、以前のもののだが整合したイメージを含むアクティブ/アクティブ関係内のボリュームへのホスト読み取りまたは書き込み権限を取得する場合に指定します (関係の状態は consistent_copying)。

タイプ hide_secondary のホストにマップされたりモート・コピーの 2 次ボリュームは、**-access** が指定されるとホストに提示されます。それらのボリュームへのパスがホストに提示され、論理装置番号 (LUN) インベントリーの変更済みユニット・アテンションが発行され、それらの可用性が報告されます。

consistent_copying 関係に対する読み取りアクセスまたは書き込みアクセスを使用可能にする場合は、stopprcrelationship -access を指定して、FlashCopy マッピングを使用している 2 次変更ボリューム上で整合性イメージを復元します。(この操作にかかる時間に応じて、CLI コマンドが遅延する可能性があります。) 2 次ボリュームまたは 2 次変更ボリュームのいずれかがオフラインになっている場合、この処理は失敗します。**-access** パラメーターを指定せずに関係を停止した場合、関係は consistent_stopped になり、2 次変更ボリュームは変更されません。

整合していない 2 次ボリュームへのアクセスを可能にするには、rmrcrelationship -force を指定します。

表 107. stopprcrelationship 整合性グループの状態

初期状態	最終状態	注
inconsistent_stopped	inconsistent_stopped	access が指定された場合、コマンドは拒否されます。
inconsistent_copying	inconsistent_stopped	access が指定された場合、コマンドは効果を持たず拒否され、関係は inconsistent_copying 状態のままになります。
consistent_stopped	consistent_stopped	access が指定された場合、最終状態は idling です。
consistent_synchronized	consistent_stopped	access が指定された場合、最終状態は idling です。 access が指定されない場合、最終状態は consistent_stopped です。
consistent_copying	consistent_stopped	access が指定された場合、最終状態は idling です。 access が指定されない場合、最終状態は consistent_stopped です。
idling	idling	access が指定されたかどうかにかかわらず、idling 状態のままです。

表 107. **stopcrrelationship** 整合性グループの状態 (続き)

初期状態	最終状態	注
idling_disconnected	変更なし	access を指定しなかった場合、関係またはグループは idling_disconnected 状態のままです。クラスター化システムが再接続された場合、関係またはグループは inconsistent_stopped または consistent_stopped 状態のいずれかになります。
inconsistent_disconnected	inconsistent_stopped	access フラグが立てられているかどうかにかかわらず、コマンドは拒否されます。
consistent_disconnected	consistent_stopped	access が指定されていない場合、コマンドは拒否されます。 access が指定された場合は、関係またはグループは idling_disconnected 状態に移ります。

呼び出し例

```
stopcrrelationship rccopy1
```

結果出力:

No feedback

switchrconsistgrp

switchrconsistgrp コマンドは、メトロ・ミラーまたはグローバル・ミラー整合性グループが整合状態にあるときに、その整合性グループ内の 1 次ボリュームと 2 次ボリュームの役割を逆にします。この変更は、整合性グループ内のすべての関係に影響を及ぼします。

構文

```
►►—switchrconsistgrp—primary—master—rc_consist_group_id—
                        [aux]      [rc_consist_group_name]—►►
```

パラメーター

-primary master | aux

(必須) グループ内の関係のマスター側または補助側のどちらが 1 次ボリュームになるかを指定します。

rc_consist_group_id | rc_consist_group_name

(必須) 切り替える整合性グループの ID または名前を指定します。

説明

このコマンドは、整合性グループに適用されます。このコマンドは、通常は、整合性グループ内の 1 次ボリュームと 2 次ボリュームの役割を逆にするために発行されます。場合によっては災害時回復イベントに関連するフェイルオーバー・プロセスの一部として発行されます。

注: 1 次ボリュームと 2 次ボリュームのサイズが異なる場合、整合性グループを切り替えることはできません。

以前の 1 次ボリュームへの書き込みアクセスは失われ、新しい 1 次ボリュームへの書き込みアクセスが可能になります。

このコマンドが成功するのは、整合性グループが接続された整合状態にあり、関係の方向を逆にしても整合性の喪失につながらない場合(例えば、整合性グループが整合した同期化済み状態の場合) です。

switchrconsistgrp コマンドが正常に実行されるためには、整合性グループは以下のいずれかの状態であればなりません。

- ConsistentSynchronized
- ConsistentStopped および Synchronized
- Idling および Synchronized

注: 以下のいずれかの条件下では、このコマンドは拒否されます。

- 新規の 2 次がアクティブな FlashCopy マッピングのターゲット・ボリュームになるように、整合性グループ関係を切り替えている。
- 示された (整合性グループ内の) 2 次ボリュームのいずれかが既存の FlashCopy マッピングのターゲットである。
- multi サイクル・モードのグローバル・ミラーを使用している。

このコマンドが正常に終了すると、整合性グループは ConsistentSynchronized 状態になります。

-primary パラメーターに現在の 1 次 VDisk と同じものを指定した場合、このコマンドは効果を持ちません。

整合性グループの方向が変更されると、リモート・コピー関係の 2 次ボリュームであるボリュームが 1 次ボリュームになります。さらに、リモート・コピー関係の 1 次ボリュームは 2 次ボリュームになります。結果の 2 次ボリュームは、タイプ `hide_secondary` のホストにマップされると、そのホストに提示されなくなります。ただし、マッピングは、構成の目的で依然として存在します。スイッチがタイプ `hide_secondary` のホストにマップされる前に 2 次ボリュームであったボリュームは、現在では 2 次ボリュームでなくなったため、そのホストに提示されます。

アクティブ/アクティブ整合性グループの方向を切り替えることはできません。

呼び出し例

```
switchrconsistgrp -primary aux rccopy2
```

結果出力:

No feedback

switchrcrelationship

switchrcrelationship コマンドは、独立型メトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係が整合状態にあるときに、その関係内の 1 次ボリュームと 2 次ボリュームの役割を逆にするために使用します。

構文

```
►► switchrcrelationship -primary [master | aux] [rc_rel_id | rc_rel_name] ►►
```

パラメーター

-primary master | aux

(必須) マスター・ディスクまたは補助ディスクのどちらかを 1 次にするかを指定します。

rc_rel_id | rc_rel_name

(必須) 切り替える関係の ID または名前を指定します。

説明

switchcrrelationship コマンドは、独立型関係に適用されます。整合性グループの一部である関係を切り替えようとして、このコマンドを発行すると、拒否されます。通常、このコマンドは、おそらく災害時回復イベントにおけるフェイルオーバー・プロセスの一環として、関係内の 1 次および 2 次ボリュームの役割を逆転することを目的としています。

注: 1 次ボリュームと 2 次ボリュームのサイズが異なる場合、関係を切り替えることはできません。

以前の 1 次仮想ディスクへの書き込みアクセスは失われます。新しい 1 次仮想ディスクへの書き込みアクセスが獲得されます。

このコマンドが成功するのは、関係が接続された整合状態であり、関係の方向を逆にしても整合性の喪失につながらない場合です。これは、関係が整合した同期化状態であることを意味します。

switchcrrelationship コマンドが正常に実行されるためには、整合性グループは以下のいずれかの状態であればなりません。

- ConsistentSynchronized
- ConsistentStopped および Synchronized
- Idling および Synchronized

注: 示された 2 次ボリュームのいずれかが既存の FlashCopy マッピングのターゲットである場合、アイドル状態のコマンドは拒否されます。

このコマンドが正常に終了すると、関係は **ConsistentSynchronized** 状態になります。 **-primary** パラメーターに現在の 1 次 VDisk を指定した場合、このコマンドは効果を持ちません。

関係の方向が変更されると、リモート・コピー関係の 2 次ボリュームであるボリュームは 1 次ボリュームになり、リモート・コピー関係の 1 次ボリュームは 2 次ボリュームになります。結果としての 2 次ボリュームがホスト (タイプ **hide_secondary**) へマップされた場合、そのボリュームはそのホストに対して提示されなくなります。ただし、マッピングは、構成の目的で依然として存在します。スイッチがタイプ **hide_secondary** のホストにマップされる前に 2 次ボリュームであったボリュームは、現在では 2 次ボリュームでなくなったため、そのホストに提示されます。

multi サイクル・モードが指定されたグローバル・ミラーを使用する場合、**switchcrrelationship** コマンドは拒否されます。

アクティブ/アクティブ関係の方向を切り替えることはできません。

呼び出し例

```
switchcrrelationship -primary master rccopy2
```

結果出力:

No feedback

第 21 章 マイグレーション・コマンド

マイグレーション・コマンドは、システムでマイグレーション・オプションを処理する場合に使用します。

1 smigrate

1smigrate コマンドは、現行のすべてのデータ・マイグレーション操作の進行状況を表示するために使用します。

構文

►►—lsmigrate—┐┐—nohdr—┐┐—delim— *delimiter*—►►

パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim *delimiter*

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。 **-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。 **-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

複数のスレッドを使用してデータをマイグレーションする場合、すべてのスレッドがエクステントのマイグレーションを完了したときに、進行状況が増分します。多くのスレッドを持つ大容量のエクステント・サイズの場合、結果として進行パーセンテージが大幅に増分することがあります。

說明

このコマンドは、現在進行中のすべてのマイグレーションに関する情報を表示します。

注: このコマンドを使用して報告されるのは、ユーザーが開始したマイグレーションのみです。Easy Tier
マイグレーションは出力に含まれません。

呼び出し例

```
lsmigrate -delim :
```

結果出力:

```
migrate_type:MDisk_Group_Migration
progress:96
migrate_source_vdisk_index:33
migrate_target_mdisk_grp:4
max_thread_count:4
migrate_source_vdisk_copy_id:1
```

migrateexts

migrateexts コマンドは、ある管理対象ディスクから別の管理対象ディスクへとエクステントをマイグレーションするために使用します。

構文

```
►► migrateexts --source source_mdisk_id | source_mdisk_name --target target_mdisk_id | target_mdisk_name
►► --exts number_of_extents --threads number_of_threads --copy id --vdisk vdisk_id | vdisk_name ◀◀
```

パラメーター

-source *source_mdisk_id* | *source_mdisk_name*

(必須) エクステントが現在配置されている MDisk を指定します。

-target *target_mdisk_id* | *target_mdisk_name*

(必須) エクステントのマイグレーション先である MDisk を指定します。

-exts *number_of_extents*

(必須) マイグレーションするエクステントの数を指定します。

-threads *number_of_threads*

(オプション) これらのエクステントのマイグレーション時に使用するスレッドの数を指定します。 1 - 4 スレッドを指定できます。デフォルトのスレッド数は 4 です。

-copy *id*

(指定されたボリュームに複数のコピーがある場合は必須) エクステントが所属しているボリューム・コピーを指定します。

-vdisk *vdisk_id* | *vdisk_name*

(必須) エクステントが所属するボリュームを指定します。

説明

このコマンドは、ソース・ボリューム、およびそのボリュームを形成するために使用されるエクステントを含んでいる管理対象ディスクから、指定された数のエクステントをマイグレーションします。ターゲットは、同じストレージ・プール内にある管理対象ディスクです。

データ削減ストレージ・プール内のシン・プロビジョニング・ボリューム・コピーまたは圧縮ボリューム・コピーには、このコマンドを指定することができません。

大量の数のエクステントをマイグレーションする場合は、1 つから 4 つのスレッドを指定できます。

lsmigrate コマンドを発行すると、マイグレーションの進行状況を確認することができます。

migrateexts コマンドは、ターゲットの管理対象ディスクに十分なフリー・エクステントがない場合には失敗します。この問題を回避するために、エクステントのマイグレーションが完了するまではエクステントを使用する新しいコマンドを発行しないでください。

migrateexts コマンドは、ターゲット・ボリュームまたはソース・ボリュームがオフラインの場合、あるいは Easy Tier がボリューム・コピーに対してアクティブである場合に失敗します。ボリュームのマイグレーションを試行する前に、オフライン状態を訂正してください。

注: 単一の管理対象ディスクでのマイグレーション・アクティビティは、最大 4 つの並行操作だけに制限されています。この制限には、管理対象ディスクがソースであるか宛先のターゲットであるかは考慮されません。特定の管理対象ディスクについて、4 件を超えるマイグレーションをスケジュールに入れた場合、超過したマイグレーション操作はキューに入れられて保留状態になり、現在実行中のマイグレーションの 1 つが完了するのを待ちます。マイグレーション操作が何らかの原因で停止した場合は、キューに入っているマイグレーション・タスクを開始することができます。しかし、あるマイグレーションが中断された場合は、その現行マイグレーションが引き続きリソースを使用し、保留中のマイグレーションは開始されません。例えば、初期構成で次のようなセットアップが可能です。

- MDiskGrp 1 にはボリューム 1 が作成されています。
- MDiskGrp 2 2 にはボリューム 2 が作成されています。
- MDiskGrp 3 は、唯一の MDisk です。

前記の構成では、以下のマイグレーション操作が開始されます。

- マイグレーション 1 は、ボリューム 1 を MDiskGrp 1 から MDiskGrp 3 へマイグレーションし、4 つのスレッドを使用して稼働します。
- マイグレーション 2 は、ボリューム 2 を MDiskGrp 2 から MDiskGrp 3 へマイグレーションし、4 つのスレッドを使用して稼働します。

上に述べた制限により、これら 2 つのマイグレーション操作は、必ずしも同じ速度では実行されません。MDiskGrp 3 が持っている MDisk は 1 つだけであり、2 つのマイグレーション操作は合計 8 つのスレッドを持ち、それらは 1 つの MDisk へアクセスしようとします。アクティブになるスレッドは 4 つです。残りのスレッドは、MDisk へのアクセスを待って待機モードになります。

要確認: このコマンドは、ソース MDisk が SAS MDisk (イメージ・モードでのみ機能します) の場合は使用できません。

呼び出し例

```
migrateexts -vdisk vdisk4 -source mdisk4 -exts
64 -target mdisk6 -threads 4
```

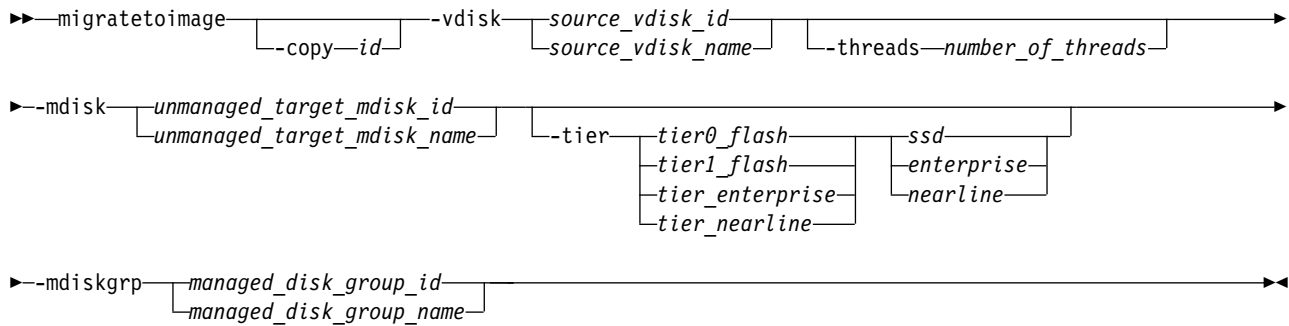
結果出力:

No feedback

migratetoimage

migratetoimage コマンドを使用して、ボリューム (イメージ・モードまたは管理対象モード) のデータを新規イメージ・モードのボリューム・コピーにマイグレーションします。ターゲット・ディスクをソース・ディスクと同じストレージ・プールに入れる必要はありません。

構文



パラメーター

-vdisk *source_vdisk_id | name*

(必須) マイグレーションするソース・ボリュームの名前または ID を指定します。

-copy *id*

(指定したボリュームに複数のコピーがある場合は必須) マイグレーション元のボリューム・コピーを指定します。

-threads *number_of_threads*

(オプション) エクステントのマイグレーション時に使用するスレッドの数を指定します。1 - 4 スレッドを指定できます。デフォルトのスレッド数は 4 です。

-mdisk *unmanaged_target_mdisk_id | name*

(必須) データのマイグレーション先の MDisk の名前を指定します。このディスクは非管理対象ディスクで、マイグレーションするディスクのデータを格納するのに十分な大きさでなければなりません。

-mdiskgrp *managed_disk_group_id | name*

(必須) マイグレーションが完了した後で MDisk を入れるストレージ・プールを指定します。

-tier *ssd | enterprise | nearline | tier0_flash | tier1_flash | tier_enterprise | tier_nearline*

(オプション) 追加される 1 つ以上の MDisk の Tier を指定します。

tier0_flash

新規にディスカバーされたボリュームまたは外部ボリュームの tier0_flash ハード・ディスクまたは外部 MDisk を指定します。

tier1_flash

新規にディスカバーされたボリュームまたは外部ボリュームに対して、tier1_flash (またはフラッシュ・ドライブ) ハード・ディスクまたは外部 MDisk を指定します。

tier_enterprise

新規にディスカバーされたボリュームまたは外部ボリュームの tier_enterprise ハード・ディスクまたは外部 MDisk を指定します。

tier_nearline

新規にディスカバーされたボリュームまたは外部ボリュームの tier_nearline ハード・ディスクまたは外部 MDisk を指定します。

ssd 新規にディスカバーされたボリュームまたは外部ボリュームに対して、SSD (またはフラッシュ・ドライブ) ハード・ディスクまたは外部 MDisk を指定します。

nearline

新規にディスカバーされたボリュームまたは外部ボリュームに対して、ニアライン・ハード・ディスクまたは外部 MDisk を指定します。

enterprise

新規にディスカバーされたボリュームまたは外部ボリュームに対して、エンタープライズ・ハード・ディスクまたは外部 MDisk を指定します。

説明

ソース・ボリューム・コピーが子プールにある場合、または指定された MDisk グループが子プールである場合には、このコマンドは使用できません。ボリュームがフォーマット中である場合、このコマンドは機能しません。

注: クラウド・スナップショットがボリュームに対して有効に設定されている場合、ボリュームやボリューム・イメージをストレージ・プール間でマイグレーションすることはできません。

migratetoimage コマンドは、ユーザー指定のボリュームのエクステント (1 つ以上の MDisk 上にある場合があります) をユーザー指定のターゲット MDisk のエクステントに統合することで、ボリュームのデータをマイグレーションします。マイグレーションが完了した後、そのボリュームはイメージ・タイプ・ボリュームとして分類され、対応する MDisk はイメージ・モード MDisk として分類されます。

ターゲットとして指定された管理対象ディスクは、このコマンドの実行時に非管理対象状態であることが必要です。このコマンドを実行すると、ユーザー指定のストレージ・プールに MDisk が組み込まれます。

ターゲット・ボリュームまたはソース・ボリュームがオフラインの場合は、**migratetoimage** を指定することができません。ボリュームをマイグレーションする前に、オフライン状態を修正してください。

要確認: このコマンドは、ファイル・システムによって所有されているボリュームに対しては使用できず、ソース MDisk が SAS MDisk (これはイメージ・モードでのみ機能します) である場合も使用できません。

ボリューム (またはボリューム・コピー) が FlashCopy マッピングのターゲットであり、ソース・ボリュームがアクティブ/アクティブ関係にある場合、新しいストレージ・プールはソース・ボリュームと同じサイトになければなりません。ボリュームがアクティブ/アクティブ関係にある場合、新規のストレージ・プールはソース・ボリュームと同じサイトに配置する必要があります。さらに、追加する MDisk のサイト情報は明確に定義され、そのストレージ・プール内の他の MDisk のサイト情報と一致している必要があります。

注: ターゲット・ボリュームのフォーマット設定属性値が「yes」の場合、ボリュームからデータをマイグレーションすることはできません。

データ削減ストレージ・プール内のシン・ボリュームあるいは圧縮ボリュームをイメージ・モード・ボリュームにマイグレーションするために **migratetoimage** を使用することはできません。データ削減プール内のシン・ボリュームあるいは圧縮ボリュームをクラスター化システム間でマイグレーションする前に、標準ストレージ・プール内の完全割り振りボリューム・コピー、シン・ボリューム・コピー、または圧縮ボリューム・コピーにボリュームを複製する必要があります。

イメージ・モード MDisk をマイグレーションするときに暗号鍵を使用することはできません。暗号化を (MDisk に暗号鍵があるときに) 使用するには、MDisk が自己暗号化を行っていることが必要です。

呼び出し例

次の例は、ユーザーがデータを vdisk0 から mdisk5 にマイグレーションしたいと考えていることと、MDisk を ストレージ・プール mdgrp2 に含める必要があることを指定しています。

```
migratetoimage -vdisk vdisk0 -mdisk mdisk5 -mdiskgrp mdgrp2 -tier tier_nearlinenearline
```

結果出力:

No feedback

migratevdisk

migratevdisk コマンドを使用して、ボリューム全体を 1 つのストレージ・プールから別のストレージ・プールにマイグレーションします。

構文

```
▶▶ migratevdisk --mdiskgrp mdisk_group_id | mdisk_group_name [-threads number_of_threads] [-copy id]
▶▶ --vdisk vdisk_id | vdisk_name
```

パラメーター

-mdiskgrp *mdisk_group_id* | *mdisk_group_name*

(必須) 新規のストレージ・プールの ID または名前を指定します。

-threads *number_of_threads*

(オプション) これらのエクステントのマイグレーション時に使用するスレッドの数を指定します。1 - 4 スレッドを指定できます。デフォルトのスレッド数は 4 です。

-copy *id*

(指定したボリュームに複数のコピーがある場合は必須) マイグレーションするボリューム・コピーを指定します。

-vdisk *vdisk_id* | *vdisk_name*

(必須) 新規のストレージ・プールにマイグレーションするボリュームの ID または名前を指定します。

説明

migratevdisk コマンドは、指定されたボリュームを新しいストレージ・プールにマイグレーションします。ボリュームを形成するすべてのエクステントが、新しいストレージ・プール内のフリー・エクステントにマイグレーションされます。

ボリュームを次のように再割り当てすることができます。

- 子プールからその親プールへ
- 親プールからその子プールの 1 つへ
- 同じ親プール内の子プール間で
- 2 つの親プール間で

注: クラウド・スナップショットがボリュームに対して使用可能に設定されている場合、ボリュームをストレージ・プール間でマイグレーションすることはできません。

lsmigrate コマンドを発行すると、マイグレーションの進行状況を表示できます。

マイグレーション時に使用するスレッドの数を指定することにより、プロセスに優先順位を付けることができます。1 スレッドのみの使用を指定した場合、システムへのバックグラウンド・ロードは最少です。

migratevdisk コマンドは、コマンドの継続期間中にターゲット・ストレージ・プールに十分なフリー・エクステントがないと失敗します。この問題を回避するために、ボリュームのマイグレーションが完了するまではエクステントを使用する新しいコマンドを発行しないでください。

migratevdisk コマンドは、ターゲット・ボリュームまたはソース・ボリュームがオフラインの場合は失敗します。ボリュームのマイグレーションを試行する前に、オフライン状態を訂正してください。

要確認: 以下に該当する場合は、このコマンドを指定することができません。

- ファイル・システムが所有しているボリュームの場合。
- ソース MDisk が SAS MDisk である場合 (イメージ・モードでのみ機能します)。
- マイグレーションするボリュームがシン・プロビジョニング・ボリュームまたは圧縮ボリュームであり、データ削減プール内にある場合。
- ターゲット・プールがデータ削減プールであり、マイグレーションするボリュームがシン・プロビジョニング・ボリュームか圧縮ボリュームである場合。

これらのボリューム・タイプの場合、ボリューム・ミラーリングを使用して宛先プールにボリューム・コピーを作成し、マイグレーションを実行する必要があります。詳しくは、**addvdiskcopy** コマンドまたは **addvolumecopy** コマンドを参照してください。

ボリューム (またはボリューム・コピー) が FlashCopy マッピングのターゲットであり、ソース・ボリュームがアクティブ/アクティブ関係にある場合、新しいストレージ・プールはソース・ボリュームと同じサイトになければなりません。ボリュームがアクティブ/アクティブ関係にある場合、新規のストレージ・プールはソース・ボリュームと同じサイトに配置する必要があります。

ボリュームが親プールから別の親プールへマイグレーションされているとき、そのどちらかが暗号化されているかどうかに関係なく、情報が (無変更で) 移動します。親プールと子プールは、暗号鍵を持つことはできません (そうでないと、子プールは作成中に障害を起こしていたはずです)。

- 親プールから親プールへのマイグレーションは、あらゆる場合に許可されます。
- 親プールから子プールへのマイグレーションは、子に暗号鍵がある場合は許可されません。
- 子プールから親プールまたは子プールへのマイグレーションは、いずれかの子プールに暗号鍵がある場合は許可されません。

呼び出し例

```
migratevdisk -vdisk 4 -mdiskgrp Group0 -threads 2
```

結果出力

No feedback

第 22 章 サービス情報コマンド

サービス情報コマンドは、ハードウェア状況を表示したり、ハードウェア・エラーを報告したりするために使用します。

注: `satask lsservicenodes` を発行すると、ノードごとに `panel_name` を見つけることができます。

sainfo host

host コマンドは、インターネット・プロトコル (IP) アドレスをホスト名に変更、またはホスト名を IP アドレスに変更するために使用します。

構文

```
▶▶ sainfo host --ip_or_name ip_address | host_name ▶▶
```

パラメーター

-ip_or_name *ip_address* | *host_name*

(必須) ホスト・システム IP アドレスまたはホスト・システム名を指定します。IP アドレスの値は標準の IPv4 アドレスまたは IPv6 アドレスでなければなりません。ホスト名の値は、英数字ストリングでなければなりません。

説明

このコマンドは、IP アドレスをホスト名に変更、またはホスト名を IP アドレスに変更するために使用します。

このコマンドは、ドメイン・ネーム・システム (DNS) ルックアップを処理し、DNS 構成を支援します。

このコマンドを使用して、ホスト名を IP アドレスに、または IP アドレスをホスト名に変換してください。

呼び出し例

```
sainfo host -ip_or_name varyd
```

結果出力:

```
Host varyd not found: 3(NXDOMAIN)
```

呼び出し例

```
sainfo host -ip_or_name compass.ssd.hursley.ibm.com
```

結果出力:

```
compass.ssd.hursley.ibm.com has address 9.71.44.59
```

sainfo lsbootdrive

lsbootdrive コマンドを使用して、指定されたノードの内部ブート・ドライブのドライブ情報を返します。このコマンドは、SAN ポリウム・コントローラ 2145-DH8 システムに適用されます。

構文

```
▶▶—sainfo lsbootdrive—panel_name—◀◀
```

パラメーター

panel_name
(オプション) 使用されているノードを識別します。

説明

このコマンドは、指定されたノードの内部ブート・ドライブに関する情報を表示します (該当する場合)。

この表は、出力ビューのデータとして表示される属性に適用可能な値を示しています。

表 108. **lsbootdrive** の属性値

属性	値
panel_id	ブート・ドライブを含むノードのパネル ID を識別します。この値は、7 文字の英数字ストリングです。
node_id	ブート・ドライブを含むノードの ID (10 進形式) を識別します。
node_name	ブート・ドライブを含むノードの名前を識別します。
can_sync	同期が必要であり、かつ同期の妨げとなる問題が存在しない状況であることを示します。値は yes または no です。 要確認: 状況が out_of_sync である場合、この値は yes でなければなりません。状況が out_of_sync でない場合、値は no です。
slot_id	ノード内のスロットの ID (10 進形式) を識別します。
booted	指定されたドライブからノードを始動するかどうかを示します。値は yes、no です。

表 108. **lsbootdrive** の属性値 (続き)

属性	値
status	<p>スロットの状況を示します。値は次のとおりです。</p> <ul style="list-style-type: none"> • missing は、スロットにドライブが装着されている必要があるが、ソフトウェアがドライブを検出できないことを示します。また、予想されるドライブのシリアル番号も示されます。 • empty は、スロットが空であることが想定され、空であることを示します。 • unsupported は、スロットは空であることが想定されるが、空ではないことを示します。 • failed は、スロット内のドライブが作動していないことを示します。 • uninitialized は、ドライブがシステム用にフォーマットされていないことを示します。 • wrong_node は、ドライブが作動しているが、正しいノード内でないことを示します。また、ドライブを装着すべきノードのシリアル番号も示し、そのスロットに装着されるべきドライブのシリアル番号を示す場合もあります。 • wrong_slot は、ドライブが正常に作動していることを示します。ドライブは、正しいノード内にありますが、スロットが誤っています。また、どのドライブをどのスロットに装着すべきかも示します。 • out_of_sync は、ドライブは正しく作動しているが、再同期する必要があることを示します。コマンド chbootdrive -sync を指定する前に、can_sync の値が yes であることを確認してください。 • online は、スロット内のドライブが正しく作動していることを示します。 • unknown は、ノードがシステムのアクティブ・メンバーではなく、そのスロット内のドライブの状態が不明であることを示します。
actual_drive_sn	スロット内のドライブのシリアル番号を示します。この値は、英数字ストリングまたはブランク (スロット内にドライブがない場合) です。
configured_drive_sn	スロットに装着されている必要があるドライブのシリアル番号を識別します。この値は、英数字ストリングまたはブランク (スロット内にドライブがない場合) です。
actual_node_sn	(現在スロット内にある) ドライブが属しているノードのシリアル番号を示します。この値は、英数字ストリングまたはブランク (スロット内にドライブがない場合) です。
identify	<p>chnodebootdrive -identify が指定されているかどうかを示します。この属性には以下の値を指定できます。</p> <ul style="list-style-type: none"> • on は、chnodebootdrive -identify yes -slot が指定されていることを示します。 • off は、chnodebootdrive -identify no -slot が指定されていることを示します。 • N/A は、ドライブ・スロットを識別できないことを示します。
FRU_part_number	ドライブの現場交換可能ユニット (FRU) 部品番号を示します。この値は、7 文字の英数字ストリングまたはブランク (ドライブがない場合) です。システムにドライブが提供されていない場合、値は N/A です。
FRU_identity	製造部品番号とシリアル番号を組み合わせた 11S 番号を示します。この値は、22 文字の英数字ストリングです。システムにドライブが提供されていない場合、値は N/A です。

注: 状況が **out_of_sync** であり、**can_sync** が **no** に設定されている場合は、再同期を可能にするために何を修正する必要があるかを判別するための指標を見つけてください。

呼び出し例

sainfo lsbootdrive

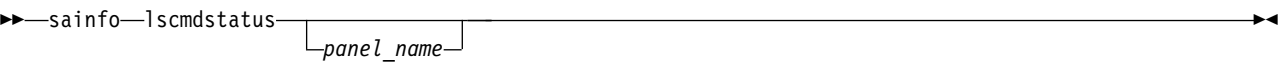
以下の出力が表示されます。

panel_id	node_id	node_name	can_sync	slot_id	booted	status	actual_drive_sn	configured_drive_sn	actual_node_sn	identify	FRU_part_number	FRU_identity
bfbfbf1	1	bfn1	no	1	yes	online	1234567	1234567	bfbfbf1	off	90Y878	11S49Y7427YXX6XK
bfbfbf1	1	bfn1	no	2	no	missing		1234568		off		
bfbfbf1	1	bfn1	no	3		empty						
bfbfbf1	1	bfn1	no	4		empty						
bfbfbf1	1	bfn1	no	5		empty						
bfbfbf1	1	bfn1	no	6		empty						
bfbfbf1	1	bfn1	no	7		empty						
bfbfbf1	1	bfn1	no	8	no	unsupported	12BD345					

sainfo lscmdstatus

lscmdstatus コマンドは、現在実行中の任意の保守支援機能タスクの状況を表示するために使用します。

構文



パラメーター

panel_name
パネルの名前。 *panel_name* ID が **lsservicenodes** コマンドによって戻されたリスト内にはない場合、このコマンドは失敗します。

注: *panel_name* が指定されない場合、この値はコマンドが実行されるノードに適用されます。

説明

このコマンドは、現在実行中の任意の保守支援機能タスクの状況を表示します。実行中のタスクがない場合、最後のタスクの完了状況が表示されます。すべてのユーザーがこの CLI コマンドを指定することができます。

ノードが最後に再起動されて以降、保守支援機能タスクが実行されていない場合、コマンドは出力なしに即時に戻ります。そうでない場合、次の例のような出力を表示します。

この表は、出力ビュー・データとして表示される可能性のある属性値を示しています。

表 109. lscmdstatus の出力

属性	説明
T3_status	T3 リカバリー状況を示します。
T3_status_data	T3 リカバリー状況アクティビティーを示します。
cpfiles_status	cpfiles コマンドの状況を示します。
cpfiles_status_data	cpfiles コマンド・アクティビティーを示します。
snap_status	snap コマンドの状況を示します。
installsoftware_status	installsoftware コマンドの状況を示します。

表 109. `lscmdstatus` の出力 (続き)

属性	説明
<code>supportupload_status</code>	<p>アップロード・アクティビティの状況を示します。値は次のとおりです。</p> <ul style="list-style-type: none"> • <code>active</code> は、アップロードが進行中であることを示します。 • <code>complete</code> は、アップロードが正常に完了したことを示します。 • <code>failed</code> は、アップロードが失敗したことを示します。 • <code>abort</code> は、アップロードが中止されたことを示します。 • <code>wait</code> は、アップロードが進行中であるが完了していないことを示します。
<code>supportupload_status_data</code>	アップロード・アクティビティ情報 (例えば、 <code>uploading</code>) を示します。
<code>supportupload_progress_percent</code>	アップロードの進行状況をパーセンテージで示します。この値は、0 から 100 の範囲の数値です。
<code>supportupload_throughout_KBps</code>	アップロード速度をキロバイト/秒 (KBps) で示します。この値は数値 (整数) です。
<code>supportupload_filename</code>	ファイル名を示します。標準の長さは 256 文字です。
<code>downloadsoftware_status</code>	<p>ダウンロード・アクティビティの状況を示します。値は次のとおりです。</p> <ul style="list-style-type: none"> • <code>active</code> は、ダウンロードが進行中であることを示します。 • <code>complete</code> は、ダウンロードが正常に完了したことを示します。 • <code>failed</code> は、ダウンロードが失敗したことを示します。 • <code>abort</code> は、ダウンロードが中止されたことを示します。
<code>downloadsoftware_status_data</code>	ダウンロード・アクティビティ情報 (例えば、 <code>Downloading the bundle</code>) を示します。
<code>downloadsoftware_progress_percent</code>	ダウンロードの進行状況をパーセンテージで示します。この値は、0 から 100 の範囲の数値です。
<code>downloadsoftware_throughput_KBps</code>	ダウンロード速度をキロバイト/秒 (KBps) で示します。この値は数値 (整数) です。
<code>downloadsoftware_size</code>	ダウンロードするために選択されたバンドルの合計サイズを示します。この値は、数値 (10 進数) でなければならず、TiB、GiB、MiB、または KiB の形式でなければなりません。

呼び出し例

```
sainfo lscmdstatus
```

結果出力:

```
last_command satask cpfiles -prefix /dumps/test_cpf* -source 111825
last_command_status CMMVC8044I Command completed successfully.
T3_status
T3_status_data
cpfiles_status Complete
cpfiles_status_data Copied 2 of 2
snap_status Complete
snap_filename /dumps/snap.single.111896.130123.151657.tgz
installcanistersoftware_status
supportupload_status Active
supportupload_status_data Uploading
supportupload_progress_percent 56
supportupload_throughput_KBps 99939
supportupload_filename /dumps/snap.single.7830619-1.161219.161359.tgz
downloadsoftware_status Active
downloadsoftware_status_data Downloading the bundle
downloadsoftware_progress_percent 38
downloadsoftware_throughput_KBps 321
downloadsoftware_size 467.6 MiB
```

sainfo lsfiles

lsfiles コマンドは、**satask cpfiles** コマンドを使用して検索する、ノード上のファイルを表示するために使用します。

構文

```
➤—sainfo—lsfiles—[-prefix—path—]—[-panel_name—]—➤
```

パラメーター

panel_name

(オプション) パネルの名前。**lsservicenodes** コマンドによって返されるリストに

panel_name ID がいない場合、このコマンドは失敗します。

注: *panel_name* が指定されない場合、このパラメーターはコマンドが実行されるノードに適用されます。

-prefixpath

(オプション) パスは、リストをサポートする、許可されたディレクトリー内に存在しなければなりません。次の **-prefix** パスを使用できます。

- /dumps (**-prefix** が設定されない場合のデフォルト)
- /dumps/audit
- /dumps/cimom
- /dumps/cloud
- /dumps/configs
- /dumps/drive
- /dumps/easytier
- /dumps/elogs
- /dumps/enclosure
- /dumps/feature

- /dumps/iostats
- /dumps/iotrace
- /dumps/mdisk
- /dumps/syslogs
- /home/admin/update

説明

このコマンドは、**satask cpfiles** コマンドを使用して検索する、ノード上のファイルのリストを表示します。

/dumps ディレクトリー内のファイルをリストするための呼び出し例

```
sainfo lsfiles -prefix /dumps
```

結果出力:

```
filename
sublun.trc.old
sublun.trc
100050.trc.old
eccore.100050.100305.183051
eccore.100050.100305.183052
ethernet.100050.trc
100050.trc
```

/dumps/easytier ディレクトリー内のファイルをリストするための呼び出し例

```
sainfo lsfiles -prefix /dumps/easytier 01-1
```

結果出力:

```
filename
dpa_heat.78RE5LV-1.150705.074636.data
dpa_log_78RE5LV-1_20150707062320_00000000.xml.gz
```

sainfo lshardware

lshardware コマンドは、システム内のノードについて、構成済みの実際のハードウェア構成を表示するために使用します。

構文

```
▶▶ sainfo lshardware [-delim delimiter] [panel_name] ▶▶
```

パラメーター

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの各項目は別の行に表示され、見出しが表示される場合、データと見出しの間には、スペースが 1 つ入ります。 **-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。 **-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

panel_name

(オプション) ノード・パネル名。

注: *panel_name* が指定されない場合、このパラメーターはコマンドが実行されるノードに適用されます。

説明

ノードがサービス状態にあるときに、このコマンドを使用して現行のハードウェア構成を表示します。この表は、出力ビューのデータとして表示される属性に適用可能な値を示しています。

表 110. *lshardware* の属性値

属性	値
<i>panel_name</i>	ノード・パネル名を示します。
<i>node_id</i>	ノードの固有 ID を示します。この値は、数値またはブランク (システム内にない場合) です。
<i>node_name</i>	ノード名を示します。この値は、英数字ストリングまたはブランク (システム内にない場合) です。
<i>node_status</i>	ノードの状況を示します。
<i>hardware</i>	ハードウェア・モデル (DH8 など) を示します。
<i>actual_different</i>	ノード・ハードウェアが構成済みハードウェアと異なるかどうかを示します。
<i>actual_valid</i>	ノード・ハードウェアが有効であるかどうかを示します。
<i>memory_configured</i>	構成済みのメモリー容量 (GB 単位) を示します。
<i>memory_actual</i>	現在取り付けられているメモリー容量 (GB 単位) を示します。
<i>memory_valid</i>	実際のメモリー構成が有効であるかどうかを示します。
<i>cpu_count</i>	ノードの CPU の最大数を示します。
<i>cpu_socket</i>	CPU フィールドが参照するソケットの ID を示します。
<i>cpu_configured</i>	このソケットで構成済みの CPU を示します。
<i>cpu_actual</i>	このソケットに現在取り付けられている CPU を示します。
<i>cpu_valid</i>	現在取り付けられている CPU の構成が有効であるかどうかを示します。
<i>adapter_count</i>	ノードのアダプターの最大数 (ノード・タイプによって異なります) を示します。
<i>adapter_location</i>	このアダプターのロケーションを示します。
<i>adapter_configured</i>	このロケーションで構成済みのアダプターを示します。
<i>adapter_actual</i>	このロケーションで現在取り付けられているアダプターを示します。
<i>adapter_valid</i>	このロケーションのアダプターが有効であるかどうかを示します。
<i>ports_different</i>	アダプター・ポートがさらに多くの機能をサポートできるかどうかを示します。

sainfo lsnodeip

sainfo lsnodeip コマンドは、ノード上のイーサネット・ポートのノード IP アドレスをリストするために使用します。

→ `sainfo lsnodeip` `-nohdr` `-delim delimiter` `panel name`

-nohdr

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。 **-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。 **-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

(オプション) コマンドが呼び出されるシステムまたはノードを指定します。値は、英数字でなければなりません。

このコマンドは、ノード上のイーサネット・ポートのノード IP アドレスをリストします。

この表は、出力ビュー・データとして表示される可能性のある属性値を示しています。

属性	説明
port_id	ノードのイーサネット・ポート ID を示します。この値は、数値 (10 進数または整数) でなければなりません。 詳しくは、 lsservicestatus コマンドを参照してください。
rdma_type	ポートの RDMA 機能を示します。この値はコロン区切りです (例: RoCE:iWARP)。
port_speed	ポートの速度 (Gbps) を示します。
vlan	ポートの仮想 LAN ID を示します。
link_state	ポートが active または inactive のどちらであることを示します。
state	クラスター化用の IP アドレスがイーサネット・ポートに割り当てられているかどうかを示します。この値は、configured または unconfigured (デフォルト) のいずれかです。
node_IP_address	インターネット・プロトコル・バージョン 4 (IPv4) ノードの IP アドレスを示します。
subnet_mask	IPv4 サブネット・マスク値を示します。
gateway	IPv4 ゲートウェイ・アドレスを示します。

呼び出し例

sainfo lsnodeip

以下の出力が表示されます。

port_id	rdma_type	port_speed	vlan	link_state	state	node_IP_address	subnet_mask	gateway
1		1Gb/s		inactive	unconfigured			
2		1Gb/s		inactive	unconfigured			
3	RoCE	25Gb/s	103	active	configured	192.168.54.101	255.255.255.0	192.168
4	RoCE	25Gb/s		active	configured	192.168.54.102	255.255.255.0	192.168
... for all the ethernet ports in the system								

sainfo lsnodeipconnectivity

sainfo lsnodeipconnectivity コマンドは、ポート・レベルの iSER (iSCSI Extensions for RDMA) クラスター化セッション接続情報をリストするために使用します。

構文

▶▶—sainfo lsnodeipconnectivity—▶▶
└─panel_name┘

パラメーター

panel_name

(オプション) コマンドが呼び出されるシステムまたはノードを指定します。この値は、英数字ストリングでなければなりません。

説明

このコマンドは、ノード間接続またはクラスター化接続について、ポート・レベルの接続情報をリストします。

この表は、出力ビュー・データとして表示される可能性のある属性値を示しています。

表 112. **sainfo lsnodeipconnectivity** の出力

属性	説明
status	ノード間またはクラスター化のポート・レベル接続に関する接続試行の状況を示します。値 Discovered は、ポートは構成されているが、接続を確立できなかったことを示します。接続の問題の理由は、 error_data フィールドに記載されています。値 Connected:protocol は、接続が正常に行われたことを示します。
local_port_id	lsservicestatus の出力に表示されるノードのイーサネット・ポート番号のローカル・ポート ID を示します。
local_vlan	lsservicestatus の出力に表示されるノードのイーサネット・ポート番号のローカル・ポートの仮想 LAN ID を示します。
local_rdma_type	ローカル・ポートの RDMA タイプを示します。
local_ip_addr	ローカル IP アドレスを示します。
remote_port_id	lsservicestatus の出力で表示されるノード・イーサネット・ポート番号のピア・ポートまたはターゲット・ポートの ID を示します。
remote_vlan	lsservicestatus の出力で表示されるノード・イーサネット・ポート番号のリモート・ポート仮想 LAN ID を示します。

表 112. **sainfo lsnodeipconnectivity** の出力 (続き)

属性	説明
remote_rdma_type	リモート・ポートの RDMA タイプを示します。
remote_ip_addr	リモート IP アドレスを示します。
remote_wwnn	リモートのワールド・ワイド・ノード名 (WWNN) を示します。
remote_panel_name	リモート・ノードの固有のパネル名を示します。
cluster_id	ピア・システムのクラスター ID を示します。
error_data	接続に関する問題の詳細情報を表示します。

次の表は、**error_data** フィールドの値と、可能な修正アクションをリストしています。

表 113. **sainfo lsnodeipconnectivity error_data**

error_data 値	説明	可能な修正アクション
プロトコルの不一致	ソース・ポートの RDMA アダプターと宛先ポートの RDMA アダプターに相互互換性がありません。	両方の RDMA アダプターが同じタイプ (例: RoCE から RoCE、iWARP から iWARP) であることを確認してください。
到達不能	ソース IP アドレスと宛先 IP アドレスが到達不能です。	両方の IP が到達可能であることを確認してください。sataisk ping コマンドを使用して、ローカル・ポートおよびリモート・ポートのネットワーク接続を検査することができます。
Duplicate IP	重複する IP アドレスが設定されています。	設定されている IP アドレスが同じネットワーク上で固有であることを確認してください。
劣化	ネゴシエーション速度が一致していません。アダプターがサポートする最大速度より遅い速度が選択された場合、Degraded が設定されます。	両方のノード上のスイッチ・アダプターが最大速度をサポートしていることを確認してください。
VLAN ID の不一致	ローカルとリモートのポート仮想 LAN ID が一致していません。	クラスター化リンクを作成するには、VLAN ID が一致している必要があります。

呼び出し例

```
sainfo lsnodeipconnectivity
```

以下の出力が表示されます。

```
status      local_port_id local_vlan  local_rdma_type local_ip_addr remote_port_id remote_vlan  remote_rdma_type
Connected:iWARP 4                103        iWARP          192.168.50.14 4                103        iWARP
Discovered    5                104        iWARP          192.168.50.13 5                105        iWARP
Connected:iWARP 6                103        iWARP          192.168.50.15 6                103        iWARP
Discovered    7                104        iWARP          192.168.50.13 5                105        iWARP
```

sainfo lsservicenodes

lsservicenodes コマンドは、サービス・アシスタント CLI を使用して保守できるすべてのノードのリストを表示するために使用します。

構文

```
►►—sainfo—lsservicenodes—◄◄
```

パラメーター

なし

説明

`online_spare` であるノードは、アクティブ・ノードとして表示されます。スペア・ノードがない余分なフィールドはブランクのままになります。

このコマンドは、サービス・アシスタント CLI を使用して保守できるすべてのノードのリストを表示します。このリストには、最小 6.2.0 のコード・レベルでファブリックで認識されるノードで、以下のいずれかの条件を満たすものが含まれています。

- コマンドを実行しているノードに対する、コントロール・エンクロージャー内のパートナー・ノード。
- コマンドを実行しているノードと同じクラスター化システム内にあるノード。
- 候補状態のノード。
- クラスター化システム内になく、サービス状態のノード。
- 保管されたクラスター化システム ID (ローカル・ノードのクラスター化システム ID ではありません) を持つエンクロージャー内にないノード。

ローカル・ノードでクラスター化されていないノードは、パートナー・ノードでない限り、表示されません。この表は、表示される可能性のある出力を示しています。

表 114. `lsservicenodes` の出力

属性	値
<code>panel_name</code>	ノードを識別するフロント・パネル名、エンクロージャー ID、またはキャニスター ID を示します。
<code>cluster_id</code>	システム ID を示します。ノードが候補である場合、この値はブランクになります。それ以外の場合、この値は <code>vpd_cluster</code> から判別されます。
<code>cluster_name</code>	システム名を示します。ノードが候補である場合、この値はブランクになります。それ以外の場合、この値は <code>vpd_cluster</code> から判別されます。
<code>node_id</code>	ノード ID を示します。ノードが候補である場合、この値はブランクになります。それ以外の場合、この値は <code>vpd_cluster</code> から判別されます。
<code>node_name</code>	ノード名を示します。ノードが候補である場合、この値はブランクになります。それ以外の場合、この値は <code>vpd_cluster</code> から判別されます。
<code>relation</code>	関係を示します。値は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none">• <code>local</code> は、CLI コマンドが発行された元のノードであることを示します。• <code>partner</code> は、ローカル・ノードと同じエンクロージャー内のノードであることを示します。• <code>cluster</code> は、ローカル・ノードと同じシステム内にある、パートナー以外のノードであることを示します。• <code>candidate</code> は、ノードがシステムの一部ではないことを示します。

表 114. **lsservicenodes** の出力 (続き)

属性	値
node_status	<p>ノードの状況を示します。値は次のとおりです。</p> <ul style="list-style-type: none"> • active は、ノードがシステムの一部であり、入出力を実行できることを示します。 • service は、ノードがサービス・モード、待機モード、またはノード・レスキュー・モードであることを示します。 • candidate は、ノードがシステムの一部ではないことを示します。 • starting は、ノードがシステムの一部であり、そのシステムに結合しようとしていて、入出力を実行できないことを示します。 • spare は、ノードがスペア・ノードであることを示します。
error_data	未解決のエラーおよびエラー・データを優先順位によって示します。

呼び出し例

```
sainfo lsservicenodes
```

結果出力:

```

panel_name cluster_id      cluster_name      node_id node_name relation node_status error_data
01-1        0000020073C0A0D4 Cluster_9.180.28.82 1      node1    local   Active
01-2        0000020073C0A0D4 Cluster_9.180.28.82 2      node2    partner Active

```

sainfo lsservicerecommendation

lsservicerecommendation コマンドは、ノードの保守時に完了する必要があるアクションを判別するために使用します。

構文

```

▶▶—sainfo—lsservicerecommendation—┐
                                   └─panel_name─┘

```

パラメーター

panel_name

(オプション) パネル ID が提供されない場合、ローカル・ノードの保守の推奨事項が返されます。

lsservicenodes によって戻されたリストから *panel_name* が指定されると、そのノードの保守の推奨事項が返されます。*panel_name* が **lsservicenodes** コマンドによって戻されたリスト内にない場合、このコマンドは失敗します。

注: *panel_name* が指定されない場合、これはコマンドが実行されるノードに適用されます。

説明

このコマンドは、ノードを保守する際に実行する必要があるアクションを判別します。

呼び出し例

service_action の例:

```
sainfo lsservicerecommendation
```

結果出力:

```
Use fabric tools to diagnose and correct Fibre Channel fabric problem.
```

呼び出し例

service_action の例:

```
sainfo lsservicerecommendation
```

結果出力:

```
No service action required, use console to manage node.
```

sainfo lsservicestatus

lsservicestatus コマンドは、ノードの状況を表示するために使用します。

構文

```
▶▶—sainfo—lsservicestatus—┐  
                             └panel_name┘▶▶
```

パラメーター

panel_name

(オプション) *panel_name* が指定されない場合、ローカル・ノードの保守の推奨事項が返されます。

lsservicenodes によって戻されたリストから *panel_name* が指定されると、そのノードの保守の推奨事項が返されます。*panel_name* ID が **lsservicenodes** コマンドによって戻されたリスト内にない場合、このコマンドは失敗します。この出力は、すべての USB フラッシュ・ドライブ・コマンドでノードの状況として戻されます。

注: 2076 ノードの場合、*panel name* はエンクロージャー ID とキャニスター ID の値、またはエンクロージャーのシリアル番号とキャニスターのロケーションです。

説明

このコマンドは、ノードの状況を表示するために使用します。このコマンドは、システム・ノードのフロント・パネルを使用して取得できるすべての情報を提供します。

online_spare 状態のノードはアクティブ・ノードとして表示されます。スペア・ノードがない余分なフィールドはブランクのままになります。

このコマンドは、システムの一部でないノードであっても、任意のノードで実行して、重要プロダクト・データ (VPD) およびエラー状況を取得することができます。

この表は、表示される可能性のある出力を示しています。

表 115. `lsservicestatus` の出力

属性	値
<code>panel_name</code>	ノードを識別するフロント・パネル名、エンクロージャー ID、またはキャニスター ID を示します。
<code>console_ip</code>	インターネット・プロトコル (IP) バージョン 4 または 6 アドレスを示します。 注: ノードがシステムに存在しない場合、このフィールドはブランクになる可能性があります。
<code>has_nas_key</code>	<code>has_nas_key</code> フィールドの値を示します。値は <code>yes</code> または <code>no</code> です。 注: ノードがシステムに存在しない場合、このフィールドはブランクになる可能性があります。
<code>fc_io_ports</code>	ノード上で構成済みのファイバー・チャネル (FC) 入出力 (I/O) ポートの数を示します。この値は数値です。このフィールドは、各管理アドレスについて繰り返されます。このフィールドはご使用のシステムに適合しない可能性があります。
<code>fc_io_port_id</code>	FC 入出力ポートの ID を示します。この値は数値です。このフィールドは、各管理アドレスについて繰り返されます。このフィールドはご使用のシステムに適合しない可能性があります。
<code>fc_io_port_WWPN</code>	FC 入出力ポートのワールド・ワイド・ポート名 (WWPN) を示します。この値は、16 文字の 16 進文字 (小文字) です。このフィールドは、各管理アドレスについて繰り返されます。このフィールドはご使用のシステムに適合しない可能性があります。
<code>fc_io_port_switch_WWPN</code>	ファブリック・ポート名の WWPN を示します。の値は、16 文字の 16 進文字 (小文字)、またはアクティブにされたことがない場合はすべてゼロです。このフィールドは、各管理アドレスについて繰り返されます。このフィールドはご使用のシステムに適合しない可能性があります。
<code>fc_io_port_state</code>	ポートが機能しているかどうか (<code>active</code> または <code>inactive</code>) を示します。このフィールドは、各管理アドレスについて繰り返されます。このフィールドはご使用のシステムに適合しない可能性があります。
<code>fc_io_port_FCF_MAC</code>	アクティブ・イーサネットの FCF MAC アドレスを示します。この値は、非アクティブまたは障害のあるイーサネットの場合はブランク、FC タイプの場合は N/A です。このフィールドは、各管理アドレスについて繰り返されます。このフィールドはご使用のシステムに適合しない可能性があります。
<code>fc_io_port_vlanid</code>	使用されている仮想ローカル・エリア・ネットワーク (VLAN) ID を示します。この値は、以前にアクティブまたは非アクティブであったイーサネットの場合は 3 桁の 16 進数字、アクティブにされたことがないイーサネットの場合はブランク、FC タイプの場合は N/A です。このフィールドは、各管理アドレスについて繰り返されます。このフィールドはご使用のシステムに適合しない可能性があります。
<code>fc_io_port_type</code>	FC 入出力ポートのプラットフォーム・ポートのタイプを示します。このフィールドは、各管理アドレスについて繰り返されます。このフィールドはご使用のシステムに適合しない可能性があります。
<code>fc_io_port_type_port_id</code>	FC 入出力ポートを提供するプラットフォーム・ポートのプラットフォーム・ポート・タイプ索引を示します。プラットフォーム・ポートを見つけるには、 <code>fc_io_port_type_port_id</code> と <code>fc_io_port_type</code> の両方を使用します。このフィールドは、各管理アドレスについて繰り返されます。このフィールドはご使用のシステムに適合しない可能性があります。

表 115. **lsservicestatus** の出力 (続き)

属性	値
cluster_id	クラスター化システムの ID を示します。
cluster_name	システムの名前を示します。このパラメーターを使用すると、特定のシステムの詳細ビューが表示され、 -filtervalue パラメーターで指定した値はすべて無視されます。 <i>cluster_name</i> パラメーターを指定しなかった場合は、 -filtervalue パラメーターで指定されたフィルター要件に一致するすべてのシステムの簡略ビューが表示されます。
cluster_status	エラー・コードがフロント・パネルに表示されているものと同じであることを示します。
cluster_ip_count	構成できる管理アドレスの最大数を示します。
cluster_ip_port	システム IP ポートを示します。このフィールドは、各管理アドレスについて繰り返されます。
cluster_ip	インターネット・プロトコル・バージョン 4 (IPv4) 管理 IP アドレスを示します。このフィールドは、各管理アドレスについて繰り返されます。
cluster_gw	IPv4 管理 IP ゲートウェイを示します。このフィールドは、各管理アドレスについて繰り返されます。
cluster_mask	IPv4 管理 IP マスクを示します。このフィールドは、各管理アドレスについて繰り返されます。
cluster_ip_6	インターネット・プロトコル・バージョン 6 (IPv6) 管理 IP アドレスを示します。このフィールドは、各管理アドレスについて繰り返されます。
cluster_gw_6	IPv6 管理 IP ゲートウェイを示します。このフィールドは、各管理アドレスについて繰り返されます。
cluster_prefix_6	IPv6 管理 IP 接頭部を示します。このフィールドは、各管理アドレスについて繰り返されます。
node_id	構成中のノードの ID を示します。この値は数値です。
node_name	構成中のノードの名前を示します。
node_status	ノードの状況を示します。値は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none"> • active は、ノードがシステムの一部であり、入出力を実行できることを示します。 • service は、ノードがサービス・モード、待機モード、またはノード・レスキュー・モードであることを示します。 • candidate は、ノードがシステムの一部ではないことを示します。 • starting は、ノードがシステムの一部であり、そのシステムに結合しようとしていることを示します。 • spare は、ノードがスペア・ノードであることを示します。
config_node	これが構成ノードであるかどうかを示します。値は yes または no です。
hardware	ハードウェア・タイプを示します。
service_IP_address	ノードの IPv4 サービス・アドレスを示します。
service_gateway	ノードの IPv4 サービス・ゲートウェイを示します。
service_subnet_mask	ノードの IPv4 サービス・マスクを示します。
service_IP_address_6	ノードの IPv6 サービス・アドレスを示します。
service_gateway_6	ノードの IPv6 サービス・ゲートウェイを示します。
service_prefix_6	ノードの IPv6 サービス接頭部を示します。

表 115. **lsservicestatus** の出力 (続き)

属性	値
node_IP_address	IPv4 管理ノード IP アドレスを示します。これは、システムがノード・ディスカバリーおよび IP クラスタリングのために使用します。
node_gateway	IPv4 管理ノード IP ゲートウェイを示します。
node_subnet_mask	IPv4 管理ノード IP マスクを示します。
node_code_version	ノードのシステム・コードのバージョンを示します。
node_code_build	ノード上のコードのビルド・ストリングを示します。
cluster_sw_build	システムが実行中の CSM ビルドを示します。
node_error_count	ノード・エラーの数を示します。
node_error_data	ノード・エラーのタイプを示します。
FC_port_count	FC ポート数を示します。このフィールドは、各管理アドレスについて繰り返されます。
FC_port_id	ポート ID を示します。このフィールドは、各管理アドレスについて繰り返されます。
port_status	ポート状況を示します。この値は、フロント・パネル、エンクロージャー、あるいはキャニスター上のポートと一致している必要があります。
port_speed	ポートの速度を示します。この値は、フロント・パネル、エンクロージャー、またはキャニスターのポート速度と一致している必要があります。
port_WWPN	ポートのワールド・ワイド・ポート番号を示します。
SFP_type	SFP タイプを示します。値は、long-wave または short-wave です。
ethernet_port_count	検出されたイーサネット・ポートの数を示します。
ethernet_port_id	イーサネット・ポートの ID を示します。
port_status	ポート状況を示します。値は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none"> • online • offline • not configured online offline not configured
port_speed	ポートの速度を示します。値は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none"> • 10 Mbps • 100 Mbps • 1 Gbps • 10 Gbps • 25 Gbps • full • half
MAC	単一の MAC アドレスを示します。
vnport_count	Fibre Channel over Ethernet (FCoE) の各物理ポートの上に作成された VN ポートの数を示します。
vnport_id	VN ポート ID を示します。
vnport_wwpn	VN ポートに割り当てられた WWPN を示します。
vnport_FCF_mac	VN ポートが接続されている FCF の MAC アドレスを示します。

表 115. **lservicestatus** の出力 (続き)

属性	値
vnport_vlanid	VN ポートが使用している VLAN ID を示します。FC ポートの場合、この値はブランクです。
product_mtm	マシン・タイプおよびモデルを示します。
product_serial	ノードのシリアル番号を示します。
disk_WWNN_prefix	最後に使用された WWNN 接頭部。
node_WWNN	ノードに最後に保管されたアクティブな WWNN を示します。システム・データがない場合はブランク。
enclosure_WWNN_1	エンクロージャー VPD からの最初のキャニスター WWNN を示します。
enclosure_WWNN_2	エンクロージャー VPD からの 2 番目のキャニスター WWNN を示します。
node_part_identity	ハードウェア VPD からの 11S スtringを示します。
node_FRU_part	ノードの現場交換可能ユニット (FRU) 部品番号 (ノード VPD に格納されている場合) を示します。
enclosure_part_identity	S11 データを示します。
PSU_count	N/A
PSU_id	N/A
PSU_status	N/A
time_to_charge	バッテリーの 50% の充電に必要な推定時間 (分) を示します。
Battery_charging	バッテリーの充電パーセンテージを示します。
Battery_count	予想されるバッテリー数 (2) を示します。
Battery_id	バッテリーが入っているスロットの ID を示します。
Battery_status	状況が missing、failed、charging、または active のいずれかであることを示します。
Battery_FRU_part	バッテリーの FRU 部品番号を示します。
Battery_part_identity	バッテリーの 11S FRU ID (シリアル番号を含む) を示します。
Battery_fault_led	障害 LED (発光ダイオード) の状況を示します。
Battery_charging_status	バッテリー充電の状況を示します。
Battery_cycle_count	バッテリーによって実行された充電または放電のサイクル数を示します。
Battery_powered_on_hours	バッテリーが電源の入ったノード内にあった時間数を示します。
Battery_last_recondition	最後に正常に行われたガス・ゲージ調整のシステム・タイム・スタンプを示します。
Battery_midplane_FRU_part	バッテリー・ミッドプレーンの FRU 部品番号を示します。
Battery_midplane_part_identity	バッテリー・ミッドプレーンの 11S FRU ID (シリアル番号を含む) を示します。
Battery_midplane_FW_version	バッテリー・ミッドプレーン上で実行されているファームウェア・バージョンを示します。
Battery_power_cable_FRU_part	バッテリー電源ケーブルの FRU 部品番号を示します。
Battery_power_sense_cable_FRU_part	バッテリー・ミッドプレーン電源センス・ケーブルの FRU 部品番号を示します。
Battery_comms_cable_FRU_part	バッテリー・ミッドプレーン通信ケーブルの FRU 部品番号を示します。
Battery_EPOW_cable_FRU_part	バッテリー・ミッドプレーン EPOW ケーブルの FRU 部品番号を示します。

表 115. **lsservicestatus** の出力 (続き)

属性	値
local_fc_port_mask	FC 入出力ポートがノードに存在する場合、システムがローカル・システム上のノード間通信に使用できる FC 入出力ポートを示します。値は 64 バイナリー・ビットです。このフィールドはご使用のシステムに適合しない可能性があります。
partner_fc_port_mask	FC 入出力ポートがノードに存在する場合、システムがパートナー・システム上のシステム間通信に使用できる FC 入出力ポートを示します。値は 64 バイナリー・ビットです。このフィールドはご使用のシステムに適合しない可能性があります。
cluster_topology	システム・トポロジーを示します (chsystem コマンドを使用して設定)。このフィールドはご使用のシステムに適合しない可能性があります。
site_id	サイト・ノード値を示します。このフィールドはご使用のシステムに適合しない可能性があります。
site_name	サイト名を示します。このフィールドはご使用のシステムに適合しない可能性があります。
identify_LED	ノードまたはノード・キャニスターの識別 LED の状態 (on、off、またはブランク) を示します。
password_reset_enabled	スーパーユーザー・パスワードのリセットが有効になっているかどうかを示します (yes または no)。
product_subtype	システムが拡張ノードであるかどうかを示します。値は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none"> • expansion • xiv controlled • ds8k controlled • ブランク この値は、FlashSystem V9000 システムにのみ適用されます。
node_location_copy	ノード・ロケーション・コピーの状況を示します。この値はパネル名と同等で、ノードがシステムから除去されている場合はブランクです。このフィールドはご使用のシステムに適合しない可能性があります。
node_product_mtm_copy	ノード製品マシン・タイプ・コピーの状況を示します。この値はパネル product_mtm と同等で、ノードがシステムから除去されている場合はブランクです。このフィールドはご使用のシステムに適合しない可能性があります。
node_product_serial_copy	ノード製品シリアル・コピーの状況を示します。この値は product_serial と同等で、ノードがシステムから除去されている場合はブランクです。このフィールドはご使用のシステムに適合しない可能性があります。
node_WWNN_1_copy	ノード WWNN の最初のコピーの状況を示します。この値は enclosure_WWNN_1 と同等で、ノードがシステムから除去されている場合はブランクです。このフィールドはご使用のシステムに適合しない可能性があります。
node_WWNN_2_copy	ノード WWNN の 2 番目のコピーの状況を示します。この値は enclosure_WWNN_2 と同等で、ノードがシステムから除去されている場合はブランクです。このフィールドはご使用のシステムに適合しない可能性があります。
latest_cluster_id	現行エンクロージャーで実行中のシステム ID を示し、ノードがシステムから除去されている場合はブランクです。このフィールドはご使用のシステムに適合しない可能性があります。

表 115. **lsservicestatus** の出力 (続き)

属性	値
next_cluster_id	現行エンクロージャーで実行中のシステム ID を示し、ノードがシステムから除去されている場合はブランクです。このフィールドはご使用のシステムに適合しない可能性があります。
techport	技術員用ポート (緊急時のノード保守用) を以下のように示します。 <ul style="list-style-type: none"> • permanent は、専用の技術員用ポートを示します。 • enabled は、有効な技術員用ポートを示します。 • disabled は、無効の技術員用ポートを示します。 • none は、技術員用ポートがないことを示します。 これは、V5000 Gen2 システムにのみ適用されます。
node_usb	USB ポートが有効 (on) であるのか、または無効 (off) であるのかを示します。このフィールドはご使用のシステムに適合しない可能性があります。
rdma_type	ポートの RDMA プロトコルの機能を表示するセミコロン区切りのリスト。非 RDMA 対応イーサネット・ポートの場合、このフィールドはブランクです。

呼び出し例

```
sainfo lsservicestatus
```

結果出力:

```
panel_name 78FNMT0
cluster_id 000002033661160c
cluster_name ron
cluster_status Active
cluster_ip_count 2
cluster_port 1
cluster_ip 9.199.142.183
cluster_gw 9.199.142.1
cluster_mask 255.255.255.0
cluster_ip_6
cluster_gw_6
cluster_prefix_6
cluster_port 2
cluster_ip
cluster_gw
cluster_mask
cluster_ip_6
cluster_gw_6
cluster_prefix_6
node_id 56
node_name node1
node_status Active
config_node Yes
hardware SV1
service_IP_address 9.199.142.181
service_gateway 9.199.142.1
service_subnet_mask 255.255.255.0
service_IP_address_6
service_gateway_6
service_prefix_6
node_code_version 8.2.1.0
node_code_build 147.8.1810261134000
cluster_code_build 147.8.1810261134000
node_error_count 1
error_code 776
```



```
error_data 2
fc_ports 4
port_id 1
port_status Not Installed
port_speed N/A
port_WWPN 500507680c318b06
SFP_type Short-wave
port_id 2
port_status Not Installed
port_speed N/A
port_WWPN 500507680c328b06
SFP_type Short-wave
port_id 3
port_status Not Installed
port_speed N/A
port_WWPN 500507680c338b06
SFP_type Short-wave
port_id 4
port_status Not Installed
port_speed N/A
port_WWPN 500507680c348b06
SFP_type Short-wave
ethernet_ports 9
ethernet_port_id 1
port_status Link Online
port_speed 1Gb/s - Full
MAC 98:be:94:6d:21:db
node_IP_address
node_gateway
node_subnet_mask
rdma_type
ethernet_port_id 2
port_status Not Configured
port_speed
MAC 98:be:94:6d:21:da
node_IP_address
node_gateway
node_subnet_mask
rdma_type
ethernet_port_id 3
port_status Not Configured
port_speed
MAC 98:be:94:6d:21:d9
node_IP_address
node_gateway
node_subnet_mask
rdma_type
ethernet_port_id 4
port_status Link Online
port_speed 25Gb/s - Full
MAC 00:07:43:3d:7c:38
node_IP_address
node_gateway
node_subnet_mask
rdma_type iWARP
ethernet_port_id 5
port_status Link Online
port_speed 25Gb/s - Full
MAC 00:07:43:3d:7c:30
node_IP_address
node_gateway
node_subnet_mask
rdma_type iWARP
ethernet_port_id 6
port_status Not Configured
port_speed 25Gb/s - Full
MAC 00:07:43:3a:c1:d8
```

node_IP_address
node_gateway
node_subnet_mask
rdma_type iWARP
ethernet_port_id 7
port_status Link Online
port_speed 25Gb/s - Full
MAC 00:07:43:3a:c1:d0
node_IP_address 10.10.70.11
node_gateway 10.10.70.1
node_subnet_mask 255.255.255.0
rdma_type iWARP
ethernet_port_id 8
port_status Link Online
port_speed 25Gb/s - Full
MAC ec:0d:9a:30:a2:3f
node_IP_address 192.168.48.54
node_gateway 192.168.48.1
node_subnet_mask 255.255.255.0
rdma_type RoCE
ethernet_port_id 9
port_status Link Online
port_speed 25Gb/s - Full
MAC ec:0d:9a:30:a2:3e
node_IP_address 10.10.90.11
node_gateway 10.10.90.1
node_subnet_mask 255.255.255.0
rdma_type RoCE
product_mtm 2145-SV1
product_serial 78FNMT0
time_to_charge 0
battery_charging 100
dump_name 78FNMT0
node_WWNN 500507680c008b06
disk_WWNN_suffix
panel_WWNN_suffix
UPS_serial_number
UPS_status
enclosure_WWNN_1
enclosure_WWNN_2
node_part_identity
node_FRU_part
enclosure_identity
PSU_count 0
PSU_id 1
PSU_status
PSU_id 2
PSU_status
Battery_count 2
Battery_id 1
Battery_status active
Battery_FRU_part 01LJ604
Battery_part_identity 11S01LJ603YM10BG6BN16B
Battery_fault_led off
Battery_charging_status idle
Battery_cycle_count 16
Battery_power_on_hours 8985
Battery_last_recondition 180828014056
Battery_id 2
Battery_status active
Battery_FRU_part 01LJ604
Battery_part_identity 11S01LJ603YM10BG6BN0VT
Battery_fault_led off
Battery_charging_status idle
Battery_cycle_count 33
Battery_power_on_hours 8985
Battery_last_recondition 180822165529

```
node_location_copy 1
node_product_mtm_copy 2145-SV1
node_product_serial_copy 78FNMTO
node_WWNN_1_copy 500507680c008b06
node_WWNN_2_copy
latest_cluster_id 0
next_cluster_id 2033681160c
console_IP 9.199.142.183:443
has_nas_key no
fc_io_ports 12
fc_io_port_id 1
fc_io_port_WWPN
fc_io_port_switch_WWPN
fc_io_port_state Inactive
fc_io_port_FCF_MAC
fc_io_port_vlanid
fc_io_port_type FC
fc_io_port_type_port_id 0
fc_io_port_id 2
fc_io_port_WWPN
fc_io_port_switch_WWPN
fc_io_port_state Inactive
fc_io_port_FCF_MAC
fc_io_port_vlanid
fc_io_port_type FC
fc_io_port_type_port_id 0
fc_io_port_id 3
fc_io_port_WWPN
fc_io_port_switch_WWPN
fc_io_port_state Inactive
fc_io_port_FCF_MAC
fc_io_port_vlanid
fc_io_port_type FC
fc_io_port_type_port_id 0
fc_io_port_id 4
fc_io_port_WWPN
fc_io_port_switch_WWPN
fc_io_port_state Inactive
fc_io_port_FCF_MAC
fc_io_port_vlanid
fc_io_port_type FC
fc_io_port_type_port_id 0
fc_io_port_id 5
fc_io_port_WWPN
fc_io_port_switch_WWPN
fc_io_port_state Inactive
fc_io_port_FCF_MAC
fc_io_port_vlanid
fc_io_port_type FC
fc_io_port_type_port_id 0
fc_io_port_id 6
fc_io_port_WWPN
fc_io_port_switch_WWPN
fc_io_port_state Inactive
fc_io_port_FCF_MAC
fc_io_port_vlanid
fc_io_port_type FC
fc_io_port_type_port_id 0
fc_io_port_id 7
fc_io_port_WWPN
fc_io_port_switch_WWPN
fc_io_port_state Inactive
fc_io_port_FCF_MAC
fc_io_port_vlanid
fc_io_port_type FC
fc_io_port_type_port_id 0
fc_io_port_id 8
```

712 Spectrum Virtualize for SAN ボリューム・コントローラーおよび Storwize ファミリー: コマンド・ライン・インターフェース ユーザーズ・ガイド

sainfo traceroute

traceroute コマンドは、ワイド・エリア・ネットワーク (WAN) 経路パケットを指定のホストへ出力するために使用します。

構文

```
▶▶—sainfo traceroute—ip_or_name—ip_address  
host_name————▶▶
```

パラメーター

-ip_or_name *ip_address* | *host_name*

(必須) WAN 経路パケットの出力先にするホスト・システム IP アドレスまたはホスト・システム名を指定します。IP アドレスの値は標準の IPv4 アドレスまたは IPv6 アドレスでなければなりません。ホスト名の値は、英数字ストリングでなければなりません。

説明

このコマンドは、指定のホストに WAN 出力経路パケットを出力します。

呼び出し例

```
sainfo traceroute -ip_or_name compass.ssd.hursley.ibm.com
```

結果出力:

```
traceroute to compass.ssd.hursley.ibm.com (9.71.44.59), 30 hops max, 60 byte packets
 1  9.71.45.4 (9.71.45.4)  0.283 ms  0.337 ms  0.397 ms
 2  compass.ssd.hursley.ibm.com (9.71.44.59)  0.124 ms  0.124 ms  0.113 ms
```

第 23 章 保守モード・コマンド (廃止)

保守モード・コマンドは廃止されました。

applysoftware (廃止)

重要: **svcservicemodetask** コマンドは廃止されました。代わりに、**satask installsoftware** コマンドを使用してください。

廃止。

svcservicemodetask cleardumps (廃止)

重要: **svcservicemodetask cleardumps** コマンドは廃止されました。代わりに、**cleardumps** コマンドを使用してください。

廃止。

svcservicemodetask dumperrlog (廃止)

重要: **svcservicemodetask dumperrlog** コマンドは廃止されました。代わりに、**dumperrlog** コマンドを使用してください。

廃止。

exit (廃止)

重要: **svcservicemodetask exit** コマンドは廃止されました。代わりに、**satask stopservice** コマンドを使用してください。

第 24 章 保守モードの情報コマンド (廃止)

保守モードの情報コマンドは廃止されました。

ls2145dumps (廃止)

svcservicemodeinfo ls2145dumps コマンドは廃止されました。特定のダンプ・ディレクトリー内のファイルのリストを表示するには、**lsdumps** コマンドを使用してください。

lscimondumps (廃止)

svcservicemodeinfo lscimondumps コマンドは廃止されました。特定のダンプ・ディレクトリー内のファイルのリストを表示するには、**lsdumps** コマンドを使用してください。

lsclustervpd (廃止)

重要: **svcservicemodeinfo lsclustervpd** コマンドは廃止されました。代わりに、**sainfo lsservicestatus** コマンドを使用してください。

lserrlogdumps (廃止)

svcservicemodeinfo lserrlogdumps コマンドは廃止されました。特定のダンプ・ディレクトリー内のファイルのリストを表示するには、**lsdumps** コマンドを使用してください。

lsfeaturedumps (廃止)

svcservicemodeinfo lsfeaturedumps コマンドは廃止されました。特定のダンプ・ディレクトリー内のファイルのリストを表示するには、**lsdumps** コマンドを使用してください。

lsiostatsdumps (廃止)

svcservicemodeinfo lsiostatsdumps コマンドは廃止されました。特定のダンプ・ディレクトリー内のファイルのリストを表示するには、**lsdumps** コマンドを使用してください。

lsiotracedumps (廃止)

svcservicemodeinfo lsiotracedumps コマンドは廃止されました。特定のダンプ・ディレクトリー内のファイルのリストを表示するには、**lsdumps** コマンドを使用してください。

lsmdiskdumps (廃止)

svcservicemodeinfo lsmdiskdumps コマンドは廃止されました。特定のダンプ・ディレクトリー内のファイルのリストを表示するには、**lsdumps** コマンドを使用してください。

lssoftwaredumps (廃止)

svcservicemodeinfo lssoftwaredumps コマンドは廃止されました。特定のダンプ・ディレクトリー内のファイルのリストを表示するには、**lsdumps** コマンドを使用してください。

第 25 章 サービス・タスク・コマンド

サービス・タスク・コマンドは、ノード・ハードウェア (IBM Spectrum Virtualize など) を保守するために使用します。

注: `satask lsservicenodes` を発行すると、ノードごとに `panel_name` を見つけることができます。

satask chbootdrive

chbootdrive コマンドを使用して、破損したドライブや現場交換可能ユニット (FRU) の交換用ドライブを同期します。

構文

```
▶▶ satask chbootdrive --sync [-sync] [-replacecanister] [-replacecanister] [panel_name] ▶▶
```

パラメーター

-sync

(必須) 次のものを同期するように指定します。

- 新規ドライブ
- 同期していないというマークが付いたドライブ
- 別のノードからのドライブ

-replacecanister

(オプション) 永続データ区画の見出しを変更することにより、新規キャニスターと内蔵ドライブとの関連を作成します。このパラメーターは、障害のあるコントロール・キャニスターが交換され、障害のあるキャニスターのブート・ドライブを交換後のキャニスターに取り付けた場合に使用します。**-sync** または **-replacecanister** のどちらかのみを指定でき、両方は指定できません。

-replacecanister

(オプション) 永続データ区画の見出しを変更することにより、新規キャニスターと内蔵ドライブとの関連を作成します。このパラメーターは、障害のあるコントロール・キャニスターが交換され、障害のあるキャニスターのブート・ドライブを交換後のキャニスターに取り付けた場合に使用します。

注: このパラメーターは、FlashSystem 9100、Storwize V7000 Gen3、および Storwize V5100 でのみサポートされます。

panel_name

(オプション) 操作を行うノードのパネル名を指定します。

注: `panel_name` が指定されない場合、このコマンドはコマンドが実行されるノードに適用されます。

説明

このコマンドは、破損したドライブや FRU の交換用ドライブの同期を行います。**-sync** を指定すると、指定されたノードでノードが再始動します。

要確認: このコマンドは、(ドライブ・ブートを同期された状態に維持するために) 保守モードでのみ実行することができます。また、SAN ポリウム・コントローラー 2145-DH8、または FlashSystem 9100、または Storwize V7000 Gen3 または Storwize V5100 と同等のシステムでのみ使用できます。それ以外の場合は、**chnodebootdrive** コマンドを使用します。

呼び出し例

```
satask chbootdrive -sync
```

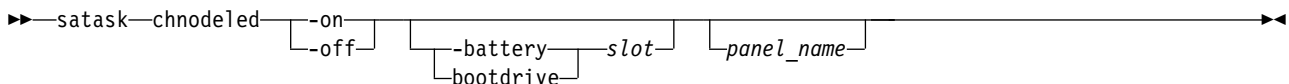
以下の出力が表示されます。

No feedback

chnodeled

chnodeled コマンドは、指定されたノードまたはコントロール・キャニスターの識別 LED (発光ダイオード) をオンまたはオフにするために使用します。

構文



パラメーター

-on | -off

(必須) 指定されたノードまたはコントロール・キャニスターの識別 LED を オンまたはオフにします。

-battery | -bootdrive slot

(オプション) バッテリーまたはブート・ドライブの LED をオンまたはオフにします。

ノードの正面から見て、次のようになります。

- 左側のドライブの値は、スロット 1 を表す 1 です。右側のドライブの値は、スロット 2 を表す 2 です。
- 左側のバッテリーは、1 つ目のバッテリー・スロット (1) に入ります。右側のバッテリーは、2 つ目のバッテリー・スロット (2) に入ります。

-battery または **-bootdrive** を指定する場合は、*slot* を指定する必要があります。**-battery** や **-bootdrive** を指定しなかった場合、ノードは自動的にコントロール・キャニスターの LED (発光ダイオード) ID を設定します。

panel_name

(オプション) コマンドをファブリック上の有効なノードに適用するために使用される、固有のパネル名を指定します。

注: *panel_name* が指定されない場合、これはコマンドが実行されるノードに適用されます。

説明

このコマンドは、キャニスターの識別 LED をオンまたはオフにします。

注: 識別 LED は、ご使用のハードウェアに応じてさまざまな方式で物理 LED にマップされます。詳しくは、ご使用のハードウェア・プラットフォームの資料を参照してください。

ノード **KP2812** 上のスロット **2** のバッテリーを識別するために **LED** をオンにする呼び出し例

```
satask chnodeled -on -battery 2 KP2812
```

結果出力:

No feedback

ノード **2** 上のバッテリーを識別するために **LED** をオンにする呼び出し例

```
satask chnodeled -on -battery 2
```

結果出力:

No feedback

ノードが **LED** を識別できるようにするための呼び出し例

```
satask chnodeled -on
```

結果出力:

No feedback

コントロール・エンクロージャー **02** 内のキャニスター **1** の **LED** をオンにするための呼び出し例

```
satask chnodeled -on 02-1
```

結果出力:

No feedback

satask chnodeip

chnodeip コマンドは、指定されたノード・イーサネット・ポートのノード IP を設定またはクリアするために使用します。

構文

```
▶▶ satask chnodeip [-ip ipv4addr] [-noip] [-mask subnet_mask] [-gw ipv4_gw]
▶▶ --port_id integer [-force] [-vlan vlanid] [-novlan] [panel_name]
```

パラメーター

-ip ipv4addr

(オプション) 指定されたイーサネット・ポートのインターネット・プロトコル・バージョン 4 (IPv4) アドレスを指定します。

-noip

(オプション) 指定されたイーサネット・ポートから IPv4 アドレスをクリアすることを指定します。デフォルト値は false です。

-mask subnet_mask

(オプション) 指定されたイーサネット・ポートの IPv4 アドレス・マスクを指定します。

-gw *ipv4_gw*

(オプション) 指定されたイーサネット・ポートの IPv4 ゲートウェイ・アドレスを指定します。

-port_id *integer*

(必須) ノード IP アドレスを構成するポート ID を指定します。この値は、整数でなければなりません。

-force

(オプション) システムが機能低下状態あるいはオフライン状態になる場合でも、ノード・イーサネット・ポートの IP アドレスを強制的に変更します。

重要: **force** パラメーターを使用すると、アクセスが失われる可能性があります。IBM サポート担当員による指示がある場合にのみ使用してください。

-vlan *vlanid*

(オプション) クラスター化ポートが属している仮想 LAN の数値 ID を指定します。この値は、整数でなければなりません。

-novlan

(オプション) クラスター化ポートが属している仮想 LAN の数値 ID を削除または設定解除します。

panel_name

(オプション) コマンドが呼び出されるシステムまたはノードを指定します。値は、英数字でなければなりません。

説明

このコマンドは、指定されたノード・イーサネット・ポートのノード IP アドレスを設定またはクリアします。

呼び出し例

ノード上の新規のポート IP アドレスを設定するには、次のコマンドを入力します。

```
satask chnodeip -ip 9.7.8.1 -gw 9.0.0.1 -mask 255.255.255.0 -port_id 1
```

結果出力:

No feedback

ノード上のポート 1 から既存の IP アドレスをクリアするには、次のコマンドを入力します。

```
satask chnodeip -noip -port_id 1
```

結果出力:

No feedback

ノード上のポート 2 から既存の IP アドレスをクリアするには、次のコマンドを入力します。

```
satask chnodeip -noip -port_id 2
```

結果出力:

No feedback

ノード上のポート 1 から既存の IP アドレスをクリアするには、次のコマンドを入力します。

```
satask chnodeip -noip -port_id 1
```

ポート 2 から IP アドレスをクリアする場合は、他のポート ID を指定してコマンドを再度実行する必要があります。

結果出力:

No feedback

VLAN を port_id 4 に割り当てるには、次のコマンドを入力します。

```
satask chnodeip -ip 40.41.42.50 -mask 255.255.255.0 -gw 40.41.42.1 -vlan 5 -port_id 4
```

結果出力:

No feedback

VLAN を port_id 4 に変更するには、次のコマンドを入力します。

```
satask chnodeip -ip 40.41.42.50 -mask 255.255.255.0 -gw 40.41.42.1 -vlan 100 -port_id 4
```

結果出力:

No feedback

VLAN を port_id 4 から除去するには、次のコマンドを入力します。

```
satask chnodeip -novlan -port_id 4
```

結果出力:

No feedback

satask chnodeusb

chnodeusb コマンドは、ノード上の USB ポートを使用可能または使用不可にするために使用します。このコマンドは FlashSystem 9100 ノード・タイプ AF7 および AF8でのみ使用します。

構文

```
▶▶ satask-chnodeusb [-on | -off] [panel_name] ▶▶
```

パラメーター

-on | -off

(必須) このパラメーターを on に設定すると、ノード上の USB ポートが使用可能になります。off に設定すると、ノード上の USB ポートが使用不可になります。

panel_name

(オプション) コマンドをシステム上の有効なノードに適用するために使用される、固有のパネル名を指定します。

注: panel_name が指定されない場合、このコマンドはコマンドが実行されるノードに適用されます。

説明

このコマンドを使用すると、スーパーユーザーはノード上のセキュリティー機能を変更できます。このコマンドをアクティブ・ノードに対して実行することはできません。

-on/-off の呼び出し例

```
satask chnodeusb -on/-off
```

結果出力:

No feedback.

サポートされないノードでの **-on** の呼び出し例

```
satask chnodeusb -on
```

結果出力:

CMMVC8008E The command failed because it is not supported.

現行ノードを使用した **-off [panel_name]** の呼び出し例

```
satask chnodeusb -off 123456-1
```

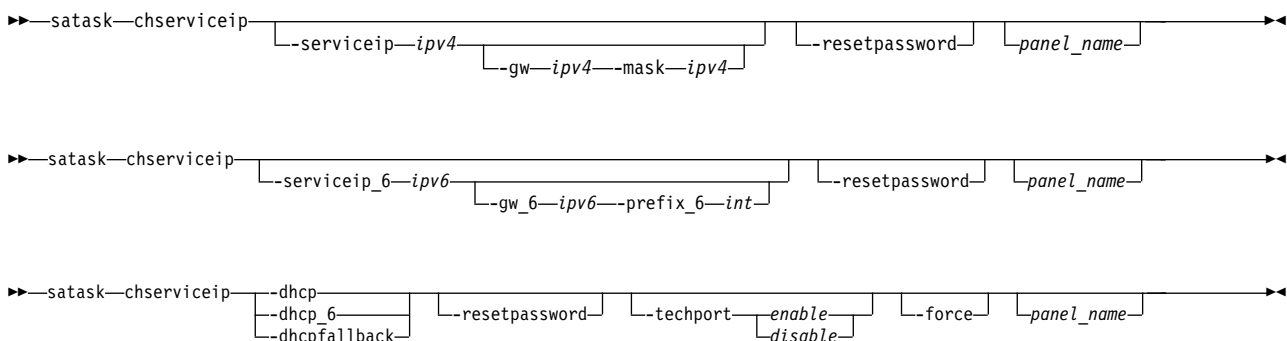
結果出力:

CMMVC8000E Cannot execute on an active node.

chserviceip

chserviceip コマンドは、特定のノードにサービス・アドレスを設定するために使用します。

構文



パラメーター

panel_name

(オプション) 保守対象のノードを識別します。

注: *panel_name* が指定されない場合、これはコマンドが実行されるノードに適用されます。

-serviceip

(オプション) サービス・アシスタントの IPv4 アドレス。

注: IPv4 サービス・アドレスの構成を解除するには、そのアドレスを **0.0.0.0** に設定します。

-gw

(オプション) サービス・アシスタントの IPv4 ゲートウェイ。 **-gw** が指定される場合、**-mask** を指定する必要があります。

-mask

(オプション) サービス・アシスタントの IPv4 サブネット。 **-mask** が指定される場合、**-gw** を指定する必要があります。

-serviceip_6

(オプション) サービス・アシスタントのインターネット・プロトコル・バージョン 6 (IPv6) アドレス。

注: IPv6 サービス・アドレスの構成を解除するには、そのアドレスを 0:0:0:0:0:0:0:0 に設定します。

-gw_6

(オプション) サービス・アシスタントの IPv6 ゲートウェイ。 **-gw_6** が指定される場合、**-prefix_6** を指定する必要があります。

-prefix_6

(オプション) サービス・アシスタントの IPv6 接頭部。 **-prefix_6** が指定される場合、**-gw_6** を指定する必要があります。

-default

(オプション) デフォルトの IPv4 アドレスにリセットします。

-dhcp

(オプション) 動的ホスト構成プロトコル (DHCP) から IPv4 アドレスの取得を試みます。

-dhcp_6

(オプション) DHCP から IPv6 アドレスの取得を試みます。

-default

(オプション) IPv4 サービス・アドレスをデフォルト・アドレスにリセットします。

-resetpassword

(オプション) サービス・アシスタントのパスワードをデフォルトに設定します。

説明

このコマンドは、特定のノードにサービス・アシスタント IP アドレスを設定します。ノードがシステムの一部である場合は、特に指定されない限り、システム・ゲートウェイ、サブネット、および接頭部が使用されます。ノードが候補ノードである場合、サブネット、接頭部およびゲートウェイを指定する必要があります。IPV4 または IPV6 アドレスを指定するものの、ゲートウェイ、マスク、または接頭部を指定しない場合、既存のゲートウェイ、マスク、および接頭部の値が保持されます。

-dhcpfallback が指定されると、現行のサービス・インターフェースが再始動され、新規のサービス IPv4 アドレスが DHCP を使用して設定されます。DHCP 要求が失敗した場合、サービス IP アドレスはノードの物理ロケーションに基づいて静的に設定されます。

ロケーションは、以下のものに基づきます。

- シャーシ内のエンクロージャー・ロケーション
- エンクロージャー内のノード・スロット

IPv6 に、**-dhcpfallback** パラメーターを使用しないでください。このコマンドによってサービス・インターフェースが再始動されるため、これらのフラグは、新規のアドレスを割り振ります。

したがって、IPv4 アドレスと IPv6 アドレスの両方を同時に構成できます。IPv4 アドレスを設定しても IPv6 設定は変更されません。また、IPv6 アドレスを設定しても IPv4 設定は変更されません。IPv4 アドレスを 0.0.0.0 に設定するか、IPv6 の値を空にしておくことで、設定済みのすべての値を消去することができます。

chserviceip コマンドを使用して、次のことを行います。

- 以下のように、IPv4 サービス IP アドレスを消去します。

```
satask chserviceip -serviceip 0.0.0.0 -gw 0.0.0.0 -mask 0.0.0.0
```

- 以下のように、IPv6 サービス IP アドレスを消去します。

```
satask chserviceip -serviceip_6 0::0 -gw_6 0::0 -prefix_6 64
```

要確認:

- **-gw** が指定される場合、**-mask** も指定する必要があります。
- **-gw_6** が指定される場合、**-prefix_6** も指定する必要があります。

特定の **-serviceip**、**-gw**、および **-mask** パラメーターを使用する呼び出し例

```
satask chserviceip -serviceip 1.2.3.4 -gw 1.2.3.1 -mask 255.255.255.0
```

結果出力:

No feedback

ノード上の技術員用ポートを有効にするための呼び出し例

```
satask chserviceip -techport enable -force
```

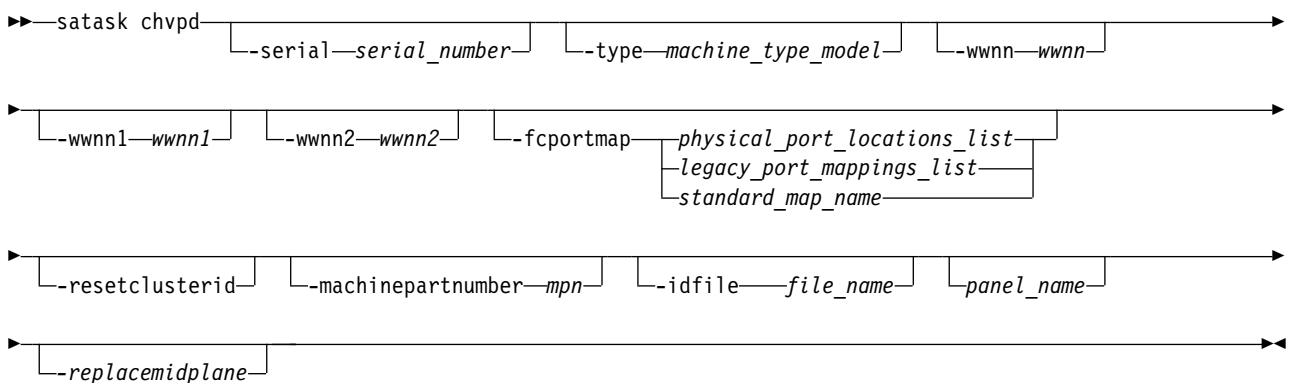
結果出力:

No feedback

satask chvpd

chvpd コマンドを使用して、シリアル番号やマシン・タイプなどの重要プロダクト・データ (VPD) を設定します。

構文



パラメーター

-serial *serial_number*

(オプション) システム・ボードまたはエンクロージャーのシリアル番号を指定します。

-type *machine_type_model*

(オプション) マシン・モデル・タイプを指定します。

-wwnn *wwnn*

(オプション) ワールド・ワイド・ノード名 (WWNN) を指定します。

wwnn1 *wwnn1*

(オプション) キャニスター 1 の WWNN を指定します。

注: **panel_name** が存在しない場合、**wwnn1** はノード 2 で機能しなくなります。

-wwnn2 *wwnn2*

(オプション) キャニスター 2 の WWNN を指定します。

注: **panel_name** が存在しない場合、**wwnn2** はノード 1 で機能しなくなります。

-fcportmap *physical_port_locations_list* | *legacy_port_mappings_list* | *standard_map_name*

(オプション) スロットまたはポートにマップされているノード上の FC 入出力ポートの位置を指定します。

- 物理ポートを FC 入出力ポート ID と関連付け、FC 入出力ポート ID 用に定義されたポート WWPN を使用する場合は、**-fcportmap** *physical_port_locations_list* を指定します。物理ポート・ロケーションは 2 桁で構成され、スロット番号 (最初の数字) とポート番号 (2 番目の数字) を表します。

注: この値は、物理ポート・ロケーションのコンマ区切りのリストです。

- 物理ポートを FC 入出力ポート ID に関連付け、交換用ノードのポート・ロケーション用に定義された WWPN 値を使用するには、**-fcportmap** *legacy_port_mappings_list* を指定します。これで、新規ノード上のポートの WWPN が、交換されたノード上のマップされたポートと同じになります。既存のポート・マッピングは、新規システム上の物理ポート・ロケーションを交換用システムの物理ポート・ロケーションにマップします。

注: この値は、既存のポート・マッピングのコンマ区切りのリストです。

- 標準ポート・マッピングを指定するには、**-fcportmap** *standard_map_name* を指定します。

注: 各ポートの FC 入出力ポート ID は、リスト内の位置によって定義されます。

-machinepartnumber *mpn*

(オプション) マシン部品番号を指定します。

-resetclusterid

(オプション) システム ID を 0 にリセットします。

注:

- resetclusterid** は、実行されている現行ノードまたは **panel_name** によって指定されたノードのみに対して機能します。
- resetclusterid** フラグを指定すると、パートナー・ノードはウォーム・スタートされなくなります。
- パートナー・クラスター ID は、クラスタリング時には無視されます。

-idfile file_name

(オプション) 各サポート対象サーバーが固有のシステム・ノードになるように固有ノード ID ファイルを指定します。

panel_name

(オプション) 使用されているノードを識別します。

-replacemidplane

(オプション) FRU 部品のミッドプレーンの取り替えに関する詳細を入力します。このパラメーターを使用すると、以下のフィールドにデータが入力されます。

- ミッドプレーンの VPD の MTM (空の場合)。
- ミッドプレーンの VPD のシリアル番号 (空の場合)。
- ミッドプレーンの VPD のパーソナリティー ID (空の場合)。

注: このコマンドが正常に実行されるためには、ノード上でロケーション・ノード・エラーがアクティブになっている必要があります。

注: このパラメーターは、FlashSystem 9100 および Storwize V7000 Gen3 でのみサポートされます。

説明

このコマンドは、シリアル番号、WWPN、マシン・タイプ、およびシステム ID などの重要プロダクト・データ (VPD) を設定します。

ポートの位置の管理のために、最初の位置は、ポート・マスク値の右端のビット位置である FC 入出力ポート 1 を表します。任意の数の位置を入力できます (まだ取り付けられていないアダプターを含みます)。

WWPN を割り当てる方法は、ノードごとに異なり、ノードの WWNN に基づいて自動的に選択されます。既存のクラスター化システムに追加する前に、新しいノードでマッピングを設定する必要があります。

注: マッピングを変更すると、新しい設定を適用するためにノードは再始動します。

レガシー・ノードの WWNN を指定する場合は、元の WWPN を割り当てることができるように、元のノードのポート位置も指定する必要があります。ポート・マスクングを使用する場合、ポートを (元のノードの) 昇順のスロット順またはポート順に指定する必要があります。

ヌル・マッピングを入力できます (-fcportmap 00 を指定します)。その場合は、デフォルトのマッピングが使用されます。ノードがクラスター化システムのメンバーである場合、そのノードのポート・マッピングを変更しないでください。

要確認: **chvpd** を指定すると、1 つ以上のノードでリセットまたは再始動が発生する場合があります。例えば、以下のパラメーターは再始動を引き起こす可能性があります。

- **-fcportmap** 1 つのノードまたは 1 つのノード・キャニスターをリセットします。
- **-idfile** ノードをリセットします。
- **-serial** 両方のノードまたはノード・キャニスターを再始動します。
- **-type** 両方のノードまたはノード・キャニスターを再始動します。
- **-wwnn** 1 つのノードまたはノード・キャニスターをリセットします。

WWNN を変更する呼び出し例

```
satask chvpd -wwnn 1111111111111111
```

結果出力:

No feedback

WWNN 1 および WWNN 2 を変更する呼び出し例

```
satask chvpd -wwnn1 1111111111111111 -wwnn2 2222222222222222
```

以下の出力が表示されます。

No feedback

シリアル番号を変更する呼び出し例

```
satask chvpd -serial 8675309
```

以下の出力が表示されます。

No feedback

WWNN および FC 入出力ポートの位置を変更する呼び出し例

```
satask chvpd -wwnn 500507680f000123 -fcportmap 31,32,33,34,41,42,43,44,61,62,63,64,71,72,73,74
```

以下の出力が表示されます。

No feedback

WWNN および FC 入出力ポートの位置を変更する呼び出し例

```
satask chvpd -wwnn 5005076801000456 -fcportmap 31-11,32-12,33-13,34-14,41-21,42-22,43-23,44-24,61-31,62-32,63-33,64-34,71-51,72-52,73-53,74-54
```

以下の出力が表示されます。

No feedback

WWNN および FC 入出力ポートの位置を変更する呼び出し例

```
satask chvpd -wwnn 5005076801000456 -fcportmap default
```

以下の出力が表示されます。

No feedback

chwwnn

chwwnn コマンドは、ノードのワールド・ワイド・ノード名 (WWNN) を変更するために使用します。(このコマンドは、SAN ボリューム・コントローラー 2145-CG8 およびそれ以前のノードに適用されます。)

構文

```
▶▶ satask chwwnn [-wwnnsuffix wwnn_suffix] panel_name ▶▶
```

パラメーター

-wwnnsuffix *wwnn_suffix*

(必須) ノード *wwnn* に使用される接尾部を指定します。

panel_name

(オプション) サービス対象のノードを指定します。

注: *panel_name* が指定されない場合、このパラメーター値はコマンドが実行されるノードに適用されます。

説明

このコマンドは WWNN を変更します。推奨される WWNN を表示するには、**lsservicestatus** コマンドを使用してください。

呼び出し例

```
chwwnn -wwnnsuffix 000cc
```

結果出力

No feedback

cpfiles

cpfiles コマンドは、別のノードからファイルをコピーするために使用します。

構文

```
▶▶—satask— cpfiles—-prefix— directory —-source— source_panel_name —————▶▶  
                        └── file_filter ─┘                                └── target_panel_name ─┘
```

パラメーター

satask

システム管理者タスク。特定の環境でのみ使用されるサービス・コマンド。

-prefix*directory* | *file_filter*

(必須) 検索するディレクトリー、ファイル、あるいはディレクトリーとファイルを指定します。パスは、許可されたリスト可能なディレクトリー内に存在しなければなりません。次の **-prefix** フィルターを使用できます。

- /dumps (すべてのサブディレクトリーのすべてのファイルを検索します。)
- /dumps/audit
- /dumps/cimom
- /dumps/cloud
- /dumps/configs
- /dumps/drive
- /dumps/easytier
- /dumps/elogs
- (Storwize V7000)/dumps/enclosure
- /dumps/feature
- /dumps/iostats
- /dumps/iotrace
- /dumps/mdisk

- /dumps/syslogs
- /home/admin/upgrade

注:

- ファイル・フィルターを指定することもできます。例えば、/dumps/elog/*.*.txt と指定すると、/dumps/elog ディレクトリー内にある、.txt で終わるすべてのファイルがコピーされます。
- ワイルドカードを使用する場合は、次の規則が適用されます。
 1. ワイルドカード文字はアスタリスク (*) です。
 2. コマンドには最大 1 つのワイルドカードを含めることができます。
 3. ワイルドカードを使用する場合は、フィルター項目を二重引用符 ("") で囲む必要があります。
例: `satask cpfiles -prefix "/dumps/elog/*.*.txt"`

-source *source_panel_name*

(必須) ファイルがコピーされる元のソース・ノードを識別します。

target_panel_name

(オプション) ファイルがコピーされる先のノードを識別します。パネル名が指定されない場合、ファイルはローカル・ノードにコピーされます。

注: *target_panel_name* が指定されない場合、これはコマンドが実行されるノードに適用されます。

説明

このコマンドは、別のノードからファイルをコピーします。**sainfo lscmdstatus** コマンドを使用して、コピーの進行をモニターすることができます。

構成情報をキャニスター 1 からエンクロージャー 2 にコピーするための呼び出し例

```
satask cpfiles -prefix /dumps/configs -source 02-1
```

結果出力:

No feedback

Easy Tier 情報をキャニスター 2 からエンクロージャー 1 にコピーするための呼び出し例

```
cpfiles -prefix /dumps/easytier/ -source 01-1 01-2
```

結果出力:

No feedback

satask downloadsoftware

downloadsoftware コマンドを使用して、選択したコード・バンドルを Fix Central サーバーからダウンロードします。このコマンドは、ダウンロードの中止にも使用することができます。

構文

```

▶▶—satask downloadsoftware—┬──user—user_name──┬──password— password──┬──abort──┐
                                └────────────────────────────────────────┘

```

panel_name

パラメーター

-user *user_name*

(オプション) Fix Central サーバーによって作成された一時ユーザーを指定して、既存のコード・バンドルをダウンロードします。この値は、6 から 64 文字の長さの印刷可能文字からなる英数字ストリングでなければなりません。

-password *password*

(オプション) 一時ユーザーによって実行されているダウンロード用に、Fix Central サーバーによって作成された一時パスワードを指定します。この値は、6 から 64 文字の長さの印刷可能文字からなる英数字ストリングでなければなりません。

-abort

(オプション) ダウンロードをキャンセルすることを指定します。

panel_name

(オプション) サービス対象のノードを指定します。この値は、英数字ストリングでなければなりません。

注: 指定しない場合、この変数は、コマンドが実行されているノードに適用されます。

説明

このコマンドは、選択したコード・バンドルを Fix Central サーバーからダウンロードします。このコマンドは、進行中のダウンロードの中止にも使用することができます。

要確認: このコマンドを指定する前に、以下を行う必要があります。

1. すべてのノードでインターネット・アクセスを確立します。
2. システム内のすべてのノードでサービス IP アドレスを構成します。
3. ネットワーク管理者に、ファイアウォールがポート 22 での以下のインターネット・プロトコル (IP) アドレスへの接続を許可するように依頼します。
 - 170.225.15.105
 - 170.225.15.104
 - 170.225.15.107
 - 129.35.224.105
 - 129.35.224.104
 - 129.35.224.107
4. **mkdnsserver** を指定してドメイン・ネーム・システム (DNS) サーバーを定義し、**lsdnsserver** を指定してその値を表示することで、システム上で DNS サーバーを構成します。

このコマンドを指定する前に、Fix Central サーバーにログオンし、ご使用の製品用にダウンロードするバンドルを構成する必要があります。Fix Central サーバーは、ダウンロード・バンドルを準備し、ユーザーが使用する一時ユーザー名およびパスワードを作成します。これらのログイン資格情報は、最大 72 時間有効です (この期間中に、ノードまたはシステムへのバンドルのダウンロードを完了する必要があります)。

ご使用の製品に応じて、さまざまなソフトウェア・パッケージが使用できる場合があります。これには、ご使用のシステムをアップグレードまたはダウングレードするための新規ビルド、アップグレード検査ソフトウェア、リモート・サポート・プロキシ・サーバー、ifix、およびその他のソフトウェア・パッケージなどがあります。ダウンロード・バンドルの一部として、Fix Central サーバーは、このコマンドがダウンロードの妥当性検査を行う対象のファイルごとに md5sum 出力を生成します。いずれかのファイルで md5sum 出力が生成されない場合、その時点でダウンロードされたすべてのファイルが削除され、ダウンロードが中止されます。

詳細な結果を表示するには、**lscmdstatus** を指定してください。例えば、次のように **sainfo lscmdstatus** を指定します。

```
last_command satask downloadsoftware -user mYHJUivw -password #####
last_command_status CMMVC8044E Command completed successfully.
T3_status
T3_status_data
cpfiles_status
cpfiles_status_data
snap_status
snap_filename
installcanistersoftware_status
supportupload_status
supportupload_status_data
supportupload_progress_percent 0
supportupload_throughput_KBps 0
supportupload_filename
downloadsoftware_status Active
downloadsoftware_status_data Downloading the bundle
downloadsoftware_progress_percent 38
downloadsoftware_throughput_KBps 321
downloadsoftware_size 467.6 MiB
```

呼び出し例

```
satask downloadsoftware -user r0LrhyPf -password E4yrr6WZM
```

結果出力:

No feedback (use lscmdstatus to display software download information)

呼び出し例

```
satask downloadsoftware -abort
```

結果出力:

No feedback (use lscmdstatus to display software download information)

dumpinternallog (廃止)

dumpinternallog は廃止されました。

sataskinstallsoftware

installsoftware コマンドは、単一のノードに特定のシステム・コード・パッケージをインストールするために使用します。

構文

```
▶▶ satask installsoftware --file filename [ignore] [pacedccu] [panel_name] ▶▶
```

パラメーター

-file filename

(必須) コード・インストール・パッケージのファイル名。

注: **-file** の引数はローカル・ノード上に存在する必要があります。この引数は、ターゲットの `panel_name` に自動的にコピーされます。

-ignore

(オプション) 前提条件のチェックを無効にし、コードのインストールを強制します。

-pacedccu

(オプション) 通常の並行コード更新 (この場合、クラスター化システム内の各ノードが、順に自動的に更新される) ではなく、ユーザーのペースに合わせた並行コード更新 (この場合、ノードの更新時期をユーザーが定義する) をノードに開始させます。

panel_name

(オプション) 保守対象のノードを識別します。

注: `panel_name` が指定されない場合、これはコマンドが実行されるノードに適用されます。

説明

このコマンドは、単一のノードに特定のコード・パッケージをインストールします。

重要: このコマンドは、サポート・チームによる指示がある場合にのみ使用してください。

呼び出し例

```
satask installsoftware -file install_pkg.gpg nodeB_panel_name
```

結果出力:

No feedback

leavecluster

leavecluster コマンドは、システムの状態データ、ロケーション情報、およびその他のヒストリーをノードから除去するために使用します。

構文

```
▶▶ satask leavecluster --force [panel_name] ▶▶
```

パラメーター

-force

(必須) このサービス・アクションにより、データへのアクセスが一時的または永続的に失われる可能性があるため、**-force** パラメーターが必要です。

重要: **force** パラメーターを使用すると、アクセスが失われる可能性があります。IBM サポート担当員による指示がある場合にのみ使用してください。

panel_name

(オプション) サービス対象のノードを識別します。

注: **panel_name** が指定されない場合、このコマンドはコマンドが実行されるノードに適用されます。

説明

このコマンドは、システムの状態データ、ロケーション情報、およびその他のヒストリーをノードから除去するために使用します。

呼び出し例

```
satask leavecluster -force 78G00F3-2 /* this forces the node with panel_name=78G00F3-2 out of the clustered system */
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

```
satask leavecluster -force /* forces the node on which the command is entered out of the clustered system */
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

```
satask leavecluster
```

結果出力:

CMMVC8034E 必須パラメーターが欠落しています。

/* This error message shows when the -force parameter is not specified. */

CMMVC8001E Cannot execute on a candidate node.

/* This error message shows if the current node is not managed. */

metadata

metadata コマンドは、アレイとボリュームについて記述する重要なメタデータをリカバリーするために使用します。

構文

```
▶▶ satask metadata --rebuildcluster [ -scan ] --file filename_arg ▶▶
▶ --disk UID | IPv4_address | IPv6_address --start start_arg [ --end end_arg ] --dump ▶▶
```

パラメーター

satask

(必須) システム管理者のタスク (例えば、特定の状況でのみ使用されるサービス・コマンドの発行) を指定します。

-rebuildcluster

(必須) **-dump** 処理で作成された `/dumps/t3_recovery.bin` で検出されるメタデータからクラスターを作成します。

-scan

(オプション) システム・メタデータのスキャンを、指定された MDisk またはドライブで実施します。

-file filename_arg

(必須) スキャン操作の結果が入るファイルを指定します。このファイルは、`/dumps` ディレクトリー内のノードに置かれ、Secure Copy (**scp**) を使用して検索できます。このファイルは、後で **cleardumps** コマンドを使用してクリーニングすることができます。

-disk UID | IPv4_address | IPv6_address

(必須) スキャンする、あるいはダンプを削除する MDisk またはドライブの UID、IPv4 アドレス、または IPv6 アドレスを指定します。IPv4 アドレスまたは IPv6 アドレスを指定した場合、**-start** パラメーターおよび **-end** パラメーターは無視されます。

-start start_arg

(必須) 以下の条件を指定します。

- **-scan** が使用された場合: ディスク上のメタデータを探す最初の LBA。
- **-dump** が使用された場合: (スキャン・ファイルで報告された) メタデータが置かれている最初の LBA。

`start_arg` 変数を指定しない場合、デフォルトとして `0` が使用されます。

-end end_arg

(オプション) ディスク上のメタデータを検索する最後の LBA を指定します。

-dump

(必須) 指定された MDisk またはドライブからメタデータをダンプして `/dumps/t3_recovery.bin` にファイルします。

説明

このコマンドは、アレイとボリュームについて記述する重要なメタデータをリカバリーするために使用します。

コマンドの状況を確認するには、**lscmdstatus** コマンドを使用します。

呼び出し例

```
satask metadata -scan -file scan.0.xml -disk 044234043539t530530453453495345430345 -start 0
```

結果出力:

No feedback

IPv4 アドレスを使用する呼び出し例

```
satask metadata -scan -file auto0.xml -disk 192.168.0.1
```

結果出力:

No feedback

IPv6 アドレスを使用する呼び出し例

```
satask metadata -scan -file auto0.xml -disk fe80::a08c:a87:b0ac:a0c2
```

結果出力:

No feedback

satask overridequorum

overridequorum コマンドは、手動オーバーライド・コマンドを開始するために使用します。

構文

```
►►—satask overridequorum—-force—◄◄
```

パラメーター

-force

(必須) システムによって行われたクォーラムに関する決定をオーバーライドします。

重要: このオプションを使用すると、アクセスが失われる可能性があります。このコマンドを正しく使用しないと、システム内の異なるノードがミラーリングされたボリュームの異なるコピーを同時に使用することになります。このコマンドは、1 つのサイトですべてのノードが失われる災害復旧シナリオの場合のみ使用してください。

説明

このコマンドは、手動オーバーライド・コマンドを開始します。このコマンドは、次のいずれかのノード・エラーがある、開始中状態のノードで有効です。

- 551
- 921

要確認: このコマンドは、以下を指定してシステムが HyperSwap システムまたは拡張システムとして構成されている場合にのみ適用できます。

```
chsystem -topology
```

呼び出し例

```
satask overridequorum -force
```

考えられる結果出力:

No feedback

```
CMMVC8077E Cluster configured in standard topology.  
Option is only supported on stretched or hyperswap topology.  
/* Recover cluster by other means or consider re-designing to use stretched or  
hyperswap topology. */  
  
CMMVC8078E Insufficient cluster members to invoke manual recovery.  
/* Attempt to recover more nodes in site, or seek assistance from IBM support. */  
  
No more cluster IDs /* Use another node or contact IBM support. */
```

rescuenode

rescuenode コマンドは、特定ノードの自動リカバリーを開始するために使用します。

構文

```
▶▶—satask—rescuenode—-force—┬────────────────────────────────────────────────────────────────────────────────▶▶  
                                └panel_name┘
```

パラメーター

panel_name

(オプション) サービス対象のノードを識別します。

注: panel_name が指定されない場合、これはコマンドが実行されるノードに適用されます。

-force

(必須) このサービス・アクションにより、データへのアクセスが一時的または永続的に失われる可能性があるため、**-force** パラメーターが必要です。 このコマンドは、破損しているシステム・コードがノードによって報告された場合にのみ使用してください。

重要: force パラメーターを使用すると、アクセスが失われる可能性があります。IBM サポート担当員による指示がある場合にのみ使用してください。

説明

このコマンドは、特定ノードの自動リカバリーを開始します。このコマンドは、破損しているコードをノードが報告する場合のみ使用してください。

注: このノードが iSER ポートを使用してシステム内の他のノードと通信する場合は、サービス・アシスタント・ツールまたは **satask chnodeip** コマンドを使用して、iSER クラスタ化に使用する 25-Gbps イーサネット・ポートの IP アドレスを設定してください。

呼び出し例

```
satask rescuenode -force 112233
```

結果出力:

```
No feedback
```

resetpassword

resetpassword コマンドは、システムのスーパーユーザー・パスワードを *passw0rd* にリセットするために使用します。

構文

```
▶▶—satask—resetpassword—────────────────────────────────────────────────────────────────────────────────▶▶
```

パラメーター

satask

システム管理者タスク。特定の環境でのみ使用されるサービス・コマンド。

説明

このコマンドは、システム・スーパーユーザー・パスワードを *passw0rd* にリセットします。グラフィカル・ユーザー・インターフェース (GUI) に次回ログインするときに、新規パスワードを入力するためのプロンプトが出されます。

呼び出し例

```
satask resetpassword
```

結果出力

No feedback

restartservice

restartservice コマンドは、指定したサービスを再始動するために使用します。

構文

```
▶▶—satask—restartservice—-service—service_name—┐————▶▶  
└panel_name┘
```

パラメーター

satask

システム管理者のタスク (例えば、特定の状況でのみ使用されるサービス・コマンド) を指定します。

-service service_name

(必須) 再始動するサービスの名前を指定します。以下のサービスがサポートされます。

sshd

セキュア・シェル (SSH) デーモンを指定します。

slpd

Service Location Protocol デーモンを指定します。

slv_dpadmin

Easy Tier サービスを指定します。

tomcat

Web サーバーを指定します。

webserver

Web サーバーを指定します。

cimomserver

CIMOM を指定します。

panel_name

(オプション) サービス対象のノードを識別します。

注: *panel_name* が指定されない場合、このコマンドはコマンドが実行されるノードに適用されます。

説明

重要: 製品サポート・チームから指示された場合、このコマンドを使用して、指定されたサービスを再始動します。

呼び出し例

```
satask restartservice -service cimomserver
```

以下の出力が表示されます。

```
No feedback
```

satask setlocale

setlocale コマンドは、**satask** および **sainfo** コマンド出力を、現行node ノード・キャニスター (node canister)で選択された言語に変更するために使用します。

構文

```
►►—satask—setlocale—-locale—locale_id—◄◄
```

パラメーター

-locale *locale_id*

ロケール ID を指定します。

説明

このコマンドは、コマンド・ライン・インターフェースの出力として表示されるエラー・メッセージの言語を変更します。それ以後、コマンド・ライン・ツールから発行されるすべてのエラー・メッセージは、選択された言語で生成されます。このコマンドは、言語 (ロケール) の変更を要求するときに実行します。

システムのロケール設定を変更するには、**satask setlocale** コマンドを発行します。すべてのインターフェース出力が、選択された言語に変更されます。例えば、言語を日本語に変更するには、次のように入力します。

```
satask setlocale -locale 3
```

ここで、3 は日本語を表す値です。以下の値がサポートされます。

- 0 米国英語 (デフォルト)
- 1 中国語 (簡体字)
- 2 中国語 (繁体字)
- 3 日本語
- 4 フランス語
- 5 ドイツ語
- 6 イタリア語
- 7 スペイン語
- 8 韓国語
- 9 ポルトガル語 (ブラジル)

- 10 ロシア語

呼び出し例 (ここで、3 は日本語です)

```
satask setlocale -locale 3
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例 (ここで、8 は韓国語です)

```
satask setlocale -locale 8
```

結果出力:

No feedback

setpacedccu

setpacedccu コマンドは、ユーザーのペースに合わせたシステム更新に含まれるノードにフラグを立てるために使用します。

構文

```
▶▶—satask—setpacedccu—panel_name————▶▶
```

パラメーター

panel_name

(オプション) 保守対象のノードを識別します。

注: **panel_name** が指定されない場合、これはコマンドが実行されるノードに適用されます。

説明

このコマンドは、ユーザーのペースに合わせたシステム更新に含まれるノードにフラグを立てるために使用します。

このコマンドを使用できるのは、ノードが次の場合のみです。

- サービス状態である
- エラー・フリーである
- ノードがサービス状態でないときにクラスター化システムの一部でない

呼び出し例

```
satask setpacedccu
```

結果出力:

No feedback

settempsshkey

settempsshkey コマンドは、サービス・アシスタント CLI でコマンドを実行するために、スーパーユーザー ID の一時セキュア・シェル (SSH) 鍵をインストールするために使用します。

構文

► `satask-settempsshkey` `--keyfile` *filename* panel name

パラメーター

-keyfile *filename*

(必須) セキュア・シェル (SSH) 公開鍵が入っているファイルの名前を指定します。 *filename* で識別されるファイルは、ローカル・ノード上 (または、コマンドを USB フラッシュ・ドライブから実行する場合は、その USB フラッシュ・ドライブ上) になければなりません。

panel_name

(オプション) 保守対象のノードを識別します。

注: panel name が指定されない場合、これはコマンドが実行されるノードに適用されます。

説明

このコマンドは、サービス・アシスタント CLI でコマンドを実行する (例えば、ノードにファイルをコピーするか、ノードからファイルをコピーする) ために、スーパーユーザー ID の一時 SSH 鍵をインストールします。

このコマンドを使用できるのは、サービス・アクションを実行する場合のみです。一時鍵をインストールすると、使用可能なすべての既存の鍵に置き換わります。鍵が削除されるのは、ノードがクラスターに結合するか、リブートされるか、電源が入れ直される場合です。

呼び出し例

```
satask settempsshkey -keyfile jvardy12
```

結果出力

No feedback

satask snap

satask snap コマンドは、ノード・から診断情報を収集し、出力を USB フラッシュ・ドライブに書き込んだり、指定されたサポート情報をアップロードしたりするために使用します。

構文

► `satask-snap` `-dump` `-upload` `-pmr pmr number` `-noimm` `panel name`

パラメーター

-dump

(オプション) 出力内で最新のダンプ・ファイルを示します。

-upload

(オプション) スナップ・ファイルを生成後にアップロードすることを指定します。

-pmr pmr_number

(オプション) スナップ・ファイルのアップロードに使用する PMR 番号を指定します。PMR のフォーマットは、13 文字の英数字ストリングでなければなりません。指定された PMR が無効または不明である場合、その PMR は、次の接頭部を持つサーバー上の汎用ロケーションにアップロードされます。

`unknown_pmr_pmr_number_`

このオプションを指定しない場合、スナップ・ファイルは、マシン・タイプとシリアル番号の属性を使用してアップロードされます。

-noimm

(オプション) `/dumps/imm.ffdc` ファイルが出力に含まれてはならないことを示します。

panel_name

(オプション) **snap** コマンドを実行するノードを示します。

説明

このコマンドは、スナップ・ファイルを USB フラッシュ・ドライブに移動し、サポート情報をアップロードします。

収集する場合、IMM FFDC ファイルは、`/dumps/imm.ffdc.<node.dumpname>.<date>.<time>.tgz` の **snap** アーカイブにあります。システムは、IMM がその FFDC を生成するまで最大 5 分待ちます。IMM FFDC の状況は、`/dumps/imm.ffdc.log` の **snap** アーカイブに置かれています。これらの 2 つのファイルはノード上に残りません。

lsdumps コマンドは、作成したファイルを表示する場合に指定します。

呼び出し例

```
satask snap
```

結果出力:

No feedback

重要: 出力ファイル (指定されたノードに配置される) の名前は、`snap.single.nodeid.date.time.tgz` です。

呼び出し例

```
satask snap -noimm
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

```
satask snap -dump 111584
```

結果出力:

No feedback

startservice

startservice コマンドは、サービス状態に入るために使用します。

構文

```
▶▶ satask startservice [-force] [panel_name] ▶▶
```

パラメーター

satask

(必須) システム管理者のタスク (例えば、特定の状況でのみ使用されるサービス・コマンドの発行) を指定します。

-force

(オプション) システムのメンバーシップの検査を無効にします。

重要: **force** パラメーターを使用すると、アクセスが失われる可能性があります。IBM サポート担当者による指示がある場合にのみ使用してください。

panel_name

(オプション) 保守対象のノードを識別します。

注: **panel_name** が指定されない場合、これはコマンドが実行されるノードに適用されます。

説明

このコマンドを使用すると、ノードがサービス状態に入ります。例えば、システム・ノードを候補状態から解除する場合や、システム・ノードが再びシステムに自動追加されないようにする場合などに、ユーザーがシステム・ノードをサービス状態にします。

アクションにより入出力が中断される可能性がある場合、**-force** フラグが必要です (クラスターまたは入出力グループ内の最後のノード)。このコマンドは、**satask stopservice** コマンドを使用してサービス状態がクリアされるまで、または入出力処理が再開されるまで、ノードをサービス状態に保持します。

呼び出し例

```
satask startservice
```

結果出力:

No feedback

stopnode

stopnode コマンドは、ノードの電源オフ、リブート、またはウォーム・スタートを行うために使用します。

構文

```
▶▶ satask stopnode [-poweroff  
                    --reboot  
                    --warmstart] [panel_name] ▶▶
```

パラメーター

-poweroff

(**-reboot** および **-warmstart** が指定されていない場合は必須) ノードの電源をオフにします。

-reboot

(**-poweroff** および **-warmstart** が指定されていない場合は必須) ノードをリブートします。

-warmstart

(**-poweroff** および **-reboot** が指定されていない場合は必須) 入出力処理を再開し、診断ダンプ (フル・ダンプとも呼ばれる) を実行します。

重要: `stopsystem -node -reset` を指定しても、入出力処理を再開することができます (ただし、自由度が小さくなります)。

panel_name

(オプション) 保守対象のノードを識別します。

注: `panel_name` が指定されない場合、これはコマンドが実行されるノードに適用されます。

説明

stopnode コマンドは、ノードの電源オフ、リブート、またはウォーム・スタートを行うために使用します。

エンクロージャー 2 のキャニスター 1 の電源をオフにする例

```
satask stopnode -poweroff 02-1
```

結果出力:

No feedback

ノードのリブートの例

```
satask stopnode -reboot
```

結果出力:

No feedback

stopservice

stopservice コマンドは、サービス状態を終了するために使用します。

構文

```
▶▶—satask—stopservice—└panel_name┘▶▶
```

パラメーター

panel_name

保守対象のノードを識別します。

注: `panel_name` が指定されない場合、このコマンドはコマンドが実行されるノードに適用されます。

説明

このコマンドは、**startservice** コマンドを使用して入ったサービス状態を終了してから、ローカル・ノード上のサービス状態を終了します。

呼び出し例

```
satask stopservice
```

結果出力

No feedback

satask supportupload

supportupload コマンドは、ファイルをノードまたはシステムにアップロードするために使用します。

構文

```
▶▶ satask supportupload [-pmr pmr_number] [-filename filename] [-help] [-abort]
▶ [panel_name]
```

パラメーター

-pmr *pmr_number*

(オプション) サービス・レポートまたは要求に関連する PMR (ソフトウェア・サービス要求) 番号を指定します。このパラメーターを指定しない場合、システムは、アップロード時にマシン・タイプ (MTM) とシリアル番号を使用します。指定する PMR 値は、ppppp,bbb,ccc の形式の 13 文字の英数字ストリングでなければなりません。ここで、

- p は PMR を示します。
- b はブランチを示します。
- c は国を示します。

-filename *filename*

(オプション) アップロードするファイル名を指定します。このパラメーターを指定しない場合、システムは、/dumps ディレクトリー内でアップロードに使用可能な最新のスナップ・ファイルを使用します。指定する値は、256 文字の英数字ストリングでなければなりません。

-help

(オプション) 使用方法に関する情報を表示することを指定します。

-abort

(オプション) アップロードの取り消しを指定します。

panel_name

(オプション) サービス対象のノードを指定します。この値は、英数字ストリングでなければなりません。

注: 指定しない場合、この変数は、コマンドが実行されているノードに適用されます。

説明

このコマンドは、ノードまたはシステム・ファイルのアップロードを開始または停止します。

注: PMR 番号を指定しない場合、ファイルは、マシン・タイプ属性とシリアル番号属性に基づいて、サーバー (MTSM 固有ロケーション) にアップロードされます。すべてのユーザーがこの CLI コマンドを指定することができます。

誤った PMR、無効な PMR、あるいは不明な PMR を指定した場合、ファイルは、接頭部 `unknown_pmr_pmrnumber_filename` を持つシステムにアップロードされます。

要確認: このコマンドを指定する前に、以下を行ってください。

1. すべてのノードでインターネット・アクセスがあることを確認します。
2. システム内のすべてのノードでサービス IP アドレスを構成します。
3. ネットワーク管理者に、ファイアウォールがポート 443 での以下のインターネット・プロトコル (IP) アドレスへの接続を許可するように依頼します。
 - 129.42.56.189
 - 129.42.54.189
 - 129.42.60.189
4. **mkdnsserver** を指定してドメイン・ネーム・システム (DNS) サーバーを定義し、**lsdnsserver** を指定してその値を表示することで、DNS サーバーを構成します。

このコマンドをリモート・ノードで指定した場合、アップロードは、そのリモート・ノードのサービス IP アドレスおよびポートを使用して実行されます。

注: ノードごとに一度に 1 つのファイル・アップロードのみがサポートされます。

ファイルをアップロードする場合に、**supportupload** コマンドと **snap** コマンドを同時に指定しないでください。同時に指定すると、アップロードが進行中であることを示すメッセージが表示されます。

`supportupload/snap/svc_snap` を使用して、ノードごとに一度に 1 つのアップロードを実行することができます。

要確認: 詳細な結果を表示するには、**lscmdstatus** を指定してください。例えば、次のように **sainfo** **lscmdstatus** を指定します。

```
last_command satask supportupload -pmr 79556,019,866
last_command_status CMMVC8044E Command completed successfully.
T3_status
T3_status_data
cpfiles_status
cpfiles_status_data
snap_status
snap_filename
installcanistersoftware_status
supportupload_status Active
supportupload_status_data Uploading
supportupload_progress_percent 56
supportupload_throughput_KBps 99939
supportupload_filename /dumps/snap.single.7830619-1.161219.161359.tgz
downloadsoftware_status
downloadsoftware_status_data
downloadsoftware_progress_percent 0
downloadsoftware_throughput_KBps 0
downloadsoftware_size
```

呼び出し例

```
satask supportupload -abort
```

結果出力:

No feedback (use **lscmdstatus** to display support upload information)

呼び出し例

```
satask supportupload -pmr 79556,019,866 -filename /dumps/snap.single.7830619-1.161219.161359.tgz
```

結果出力:

No feedback (use **lscmdstatus** to display support upload information)

t3recovery

t3recovery コマンドは、T3 リカバリーを準備して開始するために使用します。

構文

```
►►—satask—t3recovery—┐—prepare—┐—————►►
                        └—execute—┘   └panel_name┘
```

パラメーター

panel_name

保守対象のノードを識別します。

注: *panel_name* を指定していない場合、リカバリーはコマンドが実行されるノードに適用されます。

-prepare

T3 リカバリー・データを検索します。このパラメーターを指定すると、必要なバックアップ・ファイルおよびクォーラム・ディスクを日付別およびクォーラム・ディスク別に検索します。

-execute

リカバリーされたデータを使用して、T3 リカバリーを開始します。

説明

このコマンドは、T3 リカバリーを準備して開始します。

重要: T3 リカバリーの進行状況は、**sainfo lscmdstatus** コマンドを使用して表示します。

呼び出し例

```
satask t3recovery -prepare
```

結果出力

No feedback

呼び出し例

```
satask t3recovery -execute
```

結果出力

No feedback

第 26 章 サービス・ノード情報コマンド

サービス・ノード情報 (sninfo) コマンドは、IBM Cloud ベア・メタル・サーバーのホスト・マシンの nonce および状況に関する情報を出力します。サービス・ノード・タスク (sntask) コマンドおよび sninfo コマンドは、ベア・メタル・サーバー上にあり、IBM Spectrum Virtualize for Public Cloud システムのコマンド・ライン・インターフェースの一部ではありません。

sntask コマンドおよび **sninfo** コマンドは、自動インストール中または手動インストール中に Red Hat Package Manager (RPM) と一緒にインストールされる spectrum_virtualize パッケージの一部としてインストールされます。インストールにより、コマンドを実行するためのユーザー (sv_cloud) も作成されます。タスク・コマンドは、ソフトウェアのロード、および IBM Spectrum Virtualize for Public Cloud ノードの構成と管理に必要な情報を収集します。**sninfo** コマンドは、取り付けられた IBM Spectrum Virtualize for Public Cloud ノードの nonce および状況に関する情報を出力します。

sntask コマンドおよび **sninfo** コマンドを使用するには、sv_cloud ユーザーとしてベアメタル・サーバーに対して **ssh** を実行します。可能な場合は SSH 鍵を使用してログインし、SSH 鍵ペアをまだ作成およびインストールしていない場合は、sv_cloud パスワードを使用してログインします。パスワードがまだ設定されていない場合は、root ユーザーから sv_cloud ユーザーの初期パスワードを設定します。

```
# passwd sv_cloud
```

SSH 鍵ペアを作成するには、RHEL の man ページで、**ssh-keygen -t rsa** 端末コマンドの使用法の説明を参照してください。Microsoft Windows システムから鍵ペアを作成するには、PuTTY 資料の説明に従って puttygen.exe ユーティリティを使用します。

SSH セッションに対するデフォルトのセッション時間制限をバイパスするには、次のようにして **ssh** を **TCPKeepAlive** オプションとともに使用します。

```
$ ssh server_name -l sv_cloud -o TCPKeepAlive=yes
```

SSH 鍵を使用していない場合、パスワードを求めるプロンプトが表示されます。パスワードが存在している場合に sv_cloud パスワードを変更するには、sv_cloud ユーザーを使用して次の端末コマンドを実行します。

```
$ passwd sv_cloud
```

これで、**sntask** コマンドおよび **sninfo** コマンドを実行できます。

sninfo lsnodestatus

sninfo lsnodestatus コマンドは、ノードに関する現行情報を表示するために使用します。このコマンドは、IBM Spectrum Virtualize for Public Cloud 専用です。

構文

```
▶▶—sninfo lsnodestatus—◀◀
```

パラメーター

なし

説明

このコマンドは、IBM Cloud システムのノード状況に関する詳細をリストします。

この表は、出力ビュー・データとして表示される可能性のある属性値を示しています。

表 116. `sninfo lsnodestatus` の出力

属性	説明
<code>panel_name</code>	ノード・パネル名を示します。
<code>host_serial_number</code>	システムの Web ページに示されているシリアル番号を示します。
<code>host_name</code>	ノード・サーバーのホスト名を示します。
<code>serviceip</code>	現行ノードのサービス IP アドレスを示します。
<code>node_status</code>	稼働中のノードの状況を示します。状況の値は以下のとおりです。 <ul style="list-style-type: none"><code>failed</code> は、ノードが障害を起こしたことを示します。<code>inactive</code> は、ノードが非アクティブであることを示します。<code>active</code> は、ノードがアクティブであることを示します。
<code>url</code>	この URI により、IBM Cloud のベア・メタル・サーバーの詳細が示されます。

`sninfo lsnodestatus` の呼び出し例

```
sninfo lsnodestatus
```

以下の出力が表示されます。

```
#sninfo lsnodestatus
panel_name: B017V7X
host_serial_number: SL017V7X
host_name: bm02
serviceip: 10.112.17.35
node_status: active
url: https://console.bluemix.net/devices/details/510763
```

`sninfo lsnonce`

`sninfo lsnonce` コマンドは、IBM Cloud ベア・メタル・サーバーの固有の `nonce` コードをリストするために使用します。`nonce` は、ノードをアクティブ化して Spectrum Virtualize Node Activation Key ファイル (USVNID) を生成するための入力として使用します。(ノードのアクティブ化に関連するステップの説明については、インストールのトピックを参照してください。)このコマンドは、IBM Spectrum Virtualize for Public Cloud 専用です。

構文

▶▶ `sninfo lsnonce` ◀◀

パラメーター

なし

説明

このコマンドは、IBM Cloud ベア・メタル・サーバーの固有の `nonce` を返します。`nonce` は、ノードをアクティブ化して USVNID キー・ファイルを生成するために使用します。

sninfo lsnonce の呼び出し例

```
sninfo lsnonce
```

結果出力:

```
# sninfo lsnonce  
6ADCB0
```

第 27 章 サービス・ノード・タスク・コマンド

サービス・ノード・タスク (**sntask**) コマンドは、IBM Cloud ベア・メタル・サーバーへの IBM Spectrum Virtualize for Public Cloud ソフトウェアの初期インストール時およびその後にベア・メタル・サーバー上の IBM Spectrum Virtualize for Public Cloud ノードを管理するために使用します。例えば、**sntask startnode** を使用してノードを始動し、**sntask stopnode** を使用してノードを停止します。**sntask** コマンドおよびサービス・ノード情報 (**sninfo**) コマンドは、ベア・メタル・サーバーの Red Hat Enterprise Linux (RHEL) 7 オペレーティング・システム上に常駐し、端末コマンドとして実行されます。

sntask コマンドおよび **sninfo** コマンドは、自動インストール中または手動インストール中に Red Hat Package Manager (RPM) と一緒にインストールされる `spectrum_virtualize` パッケージの一部としてインストールされます。インストールにより、コマンドを実行するためのユーザー (`sv_cloud`) も作成されます。タスク・コマンドは、ソフトウェアのロード、および IBM Spectrum Virtualize for Public Cloud ノードの構成と管理に必要な情報を収集します。**sninfo** コマンドは、取り付けられた IBM Spectrum Virtualize for Public Cloud ノードの `nonce` および状況に関する情報を出力します。

sntask コマンドおよび **sninfo** コマンドを使用するには、`sv_cloud` ユーザーとしてベアメタル・サーバーに対して **ssh** を実行します。可能な場合は SSH 鍵を使用してログインし、SSH 鍵ペアをまだ作成およびインストールしていない場合は、`sv_cloud` パスワードを使用してログインします。パスワードがまだ設定されていない場合は、`root` ユーザーから `sv_cloud` ユーザーの初期パスワードを設定します。

```
# passwd sv_cloud
```

SSH 鍵ペアを作成するには、RHEL の `man` ページで、**ssh-keygen -t rsa** 端末コマンドの使用法の説明を参照してください。Microsoft Windows システムから鍵ペアを作成するには、PuTTY 資料の説明に従って `puttygen.exe` ユーティリティを使用します。

SSH セッションに対するデフォルトのセッション時間制限をバイパスするには、次のようにして **ssh** を **TCPKeepAlive** オプションとともに使用します。

```
$ ssh server_name -l sv_cloud -o TCPKeepAlive=yes
```

SSH 鍵を使用していない場合、パスワードを求めるプロンプトが表示されます。パスワードが存在している場合に `sv_cloud` パスワードを変更するには、`sv_cloud` ユーザーを使用して次の端末コマンドを実行します。

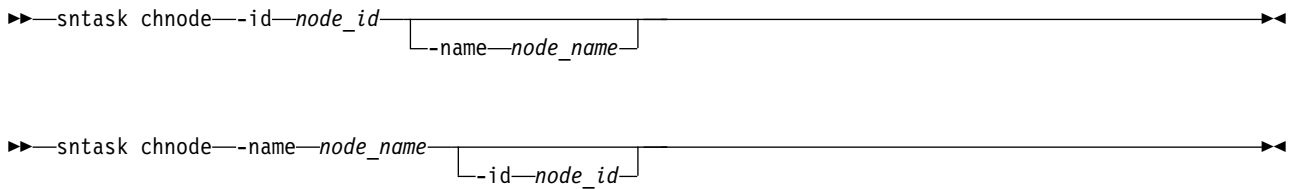
```
$ passwd sv_cloud
```

これで、**sntask** コマンドおよび **sninfo** コマンドを実行できます。

sntask chnode

sntask chnode コマンドは、IBM Cloud のベア・メタル・サーバーに関連する IBM Spectrum Virtualize for Public Cloud ノード情報を変更するために使用します。IBM Spectrum Virtualize for Public Cloud ノードの初期化を完了した後、このコマンドを使用して、ベア・メタル・サーバーに特定の値を設定することができます。このコマンドに関連するパラメーターはすべてオプションです。ただし、1 つ以上のパラメーターを指定する必要があります。このコマンドは、IBM Spectrum Virtualize for Public Cloud 専用です。

構文



パラメーター

```
-id node_id
```

(オプション) 変更するノード ID を指定します。値は数値でなければなりません。

-name *node_name*

(オプション) 変更するノード名を指定します。この値は、英数字ストリングでなければなりません。

説明

このコマンドは、IBM Cloud システムのノード情報を変更します。

呼び出し例

```
chnode -name baremetal1
```

以下の出力が表示されます。

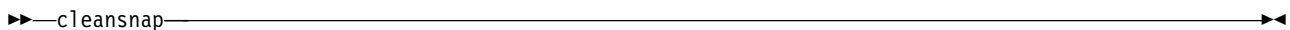
No feedback

sntask cleansnap

sntask cleansnap コマンドは、IBM Cloud システムからログ・ファイルを削除するために使用します。

satask snap コマンドと **sntask snap** コマンドは、いずれもログ・ファイルを作成します。このコマンドは、IBM Spectrum Virtualize for Public Cloud 専用です。

構文



パラメーター

パラメーターはありません。

説明

このコマンドは、IBM Cloud ホスト上の `/var/log/SpectrumVirtualize/` ディレクトリーにある大半のログ・ファイルを削除します。

satask snap コマンドを実行すると、**sntask snap** コマンドが自動的に呼び出され、ホスト・コンピュータ上にログ・ファイルとログの .tar ファイルが作成されます。**sntask snap** コマンドを直接実行して、ホスト・コンピュータ上にログ・ファイルを作成することもできます。

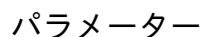
sntask cleansnap コマンドは、デバッグ用のオペレーティング・システム・ログを除き、ホスト・コンピュータ上の .tar ファイルとすべてのログ・ファイルを削除します。

sntask cleansnap の呼び出し例

以下の出力が表示されます。

sntask initnode

構文



(必須) ノードのサービス IP アドレスを指定します。この IP アドレスの形式は IPv4 です。

(必須) ノードのゲートウェイ IP アドレスを指定します。この IP アドレスの形式は IPv4 です。

(必須) サービス IP アドレスのサブネット・マスクを指定します。この IP アドレスの形式は IPv4 です。

(必須) ノードの固有のシリアル番号を指定します。

(オプション) ポート 1 のノード IP アドレスを指定します。

(オプション) ポート 1 のゲートウェイ・アドレスを指定します。

(オプション) ポート 1 のサブネット・マスクを指定します。

(オプション) ポート 1 のポート ID を指定します。

(オプション) ポート 2 のノード IP アドレスを指定します。

-nodegw2

(オプション) ポート 2 のゲートウェイ・アドレスを指定します。

-nodemask2

(オプション) ポート 2 のサブネット・マスクを指定します。

-nodeport2

(オプション) ポート 2 のポート ID を指定します。

-id

(オプション) IBM Cloud のベア・メタル・サーバー ID を指定します。

-name

(オプション) IBM Cloud のベア・メタル・サーバー名を指定します。

-force または -f

(オプション) ターゲットのハード・ディスクから区画テンプレートを使用せずに IBM Spectrum Virtualize for Public Cloud ノードをインストールすることを指定します。IBM Cloud の一部のサポート対象データ・センターでは、空の区画テンプレートを選択することはできず、デフォルトで区画が作成されます。区画により、ソフトウェアが保管される `/dev/sdb` ディレクトリーで初期化の際にスペースの制約が生じる可能性があります。ソフトウェアの自動インストールまたは手動インストールのいずれかを実行している場合、区画テンプレートが確実に空になるように、**-force** または **-f** パラメーターを指定する必要があります。`/dev/sdb` ディレクトリーにデータが格納されている場合は、データを別の場所にバックアップしてください。

-reboot

(オプション) 初期化の後に必要な場合に、サーバーを再始動することを指定します。

説明

このコマンドは、IBM Cloud の IBM Spectrum Virtualize for Public Cloud ソフトウェアを初期化します。

呼び出し例

```
sntask initnode -sip service_ip -gw gateway_ip -mask mask -serial serial_number -force
```

以下の出力が表示されます。

```
Spectrum-virtualize node will be installed on /dev/sdb
Downloading, it may take a few minutes.
Installing, it may take a few minutes
Spectrum-virtualize node is successfully installed
```

sntask rmnode

sntask rmnode コマンドは、IBM Spectrum Virtualize for Public Cloud ソフトウェアを IBM Cloud ホストからアンインストールするときに仮想マシン・イメージを消去するために使用します。

構文

```
►►rmnode [ -force または -f ]
```


パラメーター

-force または **-f**

(オプション) IBM Cloud ベア・メタル・サーバーからシステムをアンインストールするときに仮想マシン・イメージの消去を強制することを指定します。

重要: **-force** パラメーターを使用すると、アクセスが失われる可能性があります。 サポート担当員による指示がある場合にのみ使用してください。

説明

このコマンドは、IBM Cloud ホストからシステムをアンインストールするときに仮想マシン・イメージを消去します。このステップは、ベア・メタル・サーバーから製品をアンインストールする際の最初のステップです。その他のファイルを削除するには、**yum remove spectrum-virtualize** コマンドを使用する必要があります。

呼び出し例

```
sntask rmnode
```

以下の出力が表示されます。

```
Remove the node on /dev/sdb: [y/n] y
Spectrum-virtualize node is removed.
```

sntask snap

sntask snap コマンドは、IBM Cloud システムのホスト・マシンのデバッグ・ログを収集するために使用します。**satask snap** コマンドは、ホスト・マシン・ログにシステム・ログも含めるために **sntask snap** コマンドを自動的に呼び出します。このコマンドは、IBM Spectrum Virtualize for Public Cloud 専用です。

構文

▶—sntask snap—◀

パラメーター

パラメーターはありません。

説明

このコマンドは、IBM Cloud ホスト・マシンのデバッグ・ログを収集します。

sntask snap コマンドは、**satask snap** コマンドを実行すると自動的に呼び出されますが、ホストのデバッグ用にホスト・マシン・ログを作成する必要がある場合があります。

呼び出し例

```
sntask snap
```

以下の出力が表示されます。

```
Log saved to /var/log/SpectrumVirtualize/debug.host03.20170818.005917.tgz
```

sntask startnode

sntask startnode コマンドは、システム・ホスト上の IBM Cloud システムのノードの電源をオンにするために使用します。このコマンドは、IBM Spectrum Virtualize for Public Cloud 専用です。

構文

▶▶—sntask startnode—◀◀

パラメーター

パラメーターはありません。

説明

このコマンドは、IBM Cloud システム・ホスト上のノードの電源をオンにします。

呼び出し例

sntask startnode

以下の出力が表示されます。

No feedback

sntask stopnode

sntask stopnode コマンドは、システム・ホスト上の IBM Cloud システムのノードの電源をオフにするために使用します。このコマンドは、IBM Spectrum Virtualize for Public Cloud 専用です。

構文

▶▶—sntask stopnode—◀◀

パラメーター

パラメーターはありません。

説明

このコマンドは、IBM Cloud システム・ホスト上のノードの電源をオフにします。

呼び出し例

sntask stopnode

以下の出力が表示されます。

No feedback

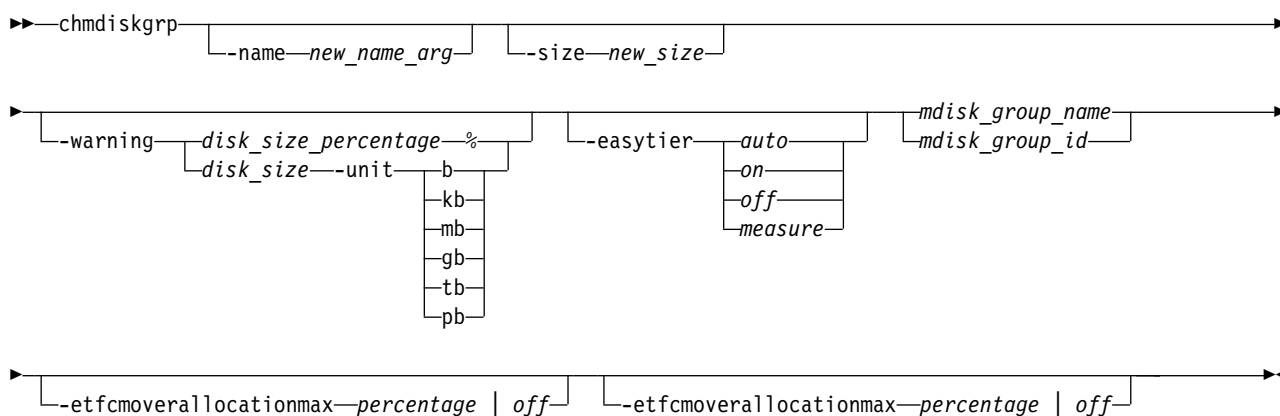
第 28 章 ストレージ・プール・コマンド

ストレージ・プール・コマンドを使用して、システムでストレージ・プール・オプションを処理します。

chmdiskgrp

chmdiskgrp コマンドは、ストレージ・プールに割り当てられた名前の変更、またはストレージ・プールの警告しきい値の設定のために使用します。

構文



パラメーター

-name new_name_arg

(オプション) ストレージ・プールの新規名を指定します。

-warning disk_size | disk_size_percentage %

(オプション) 警告が生成されるしきい値を設定します。警告は、ストレージ・プール内の使用済みディスク容量が最初にしきい値を超えた時点で生成されます。 **-unit** パラメーターを指定しない場合は、**disk_size** に、デフォルトでメガバイト (MB) を示す整数を指定するか、ストレージ・プール・サイズのパーセンテージを示す **disk_size_percentage %** を指定することができます。警告を無効にするには、**0** または **0%** を指定します。

-size new_size

(オプション) 子プールの新しいサイズを指定します。

注: このパラメーターは、親プールでは使用できません。ストレージ・プールの容量を変更するには、**addmdisk** または **rmmmdisk** を使用してください。

-unit b | kb | mb | gb | tb | pb

(オプション) **-warning** パラメーターのデータ単位を指定します。

-easytier auto | on | off | measure

(オプション) Easy Tier 機能がこのストレージ・プールに対してオンであるか、オフであるか、または自動的に判別されるかどうかを指定します。 **-easytier** は、複数の Tier があるストレージ・プールでは **active** で、単一 Tier の場合は **balance** です。

注: **-easytier** の後に、次のいずれかを続けて指定する必要があります。

- **-easytier** を *auto* に設定すると、ストレージ・プールに複数 Tier からの MDisk が含まれている場合は Easy Tier 機能が SAN ボリューム・コントローラー Storwize V5100 によって自動的に有効に設定され、ストレージ・プールに 1 つの Tier のみからの MDisk が含まれている場合は自動再平衡化が有効になります。
- **-easytier** が *on* に設定されている場合、Easy Tier 機能はアクティブになります。
- **-easytier** が *off* に設定されている場合、Easy Tier 非アクティブになります。
- **-easytier** を *measure* に設定すると、Easy Tier 統計が収集されますが、Easy Tier 管理は無効になります。(Easy Tier によって移動されるエクステントはありません。)

auto は次の動作と同等です。

- Easy Tier がライセンス交付を受けている場合、またはライセンスが不要な場合は *on*。
- Easy Tier がライセンス交付を受けていない場合、かつライセンスが必須の場合は *off*。

-easytier on を指定すると、Easy Tier の次の機能が有効になります。

- 単一 Tier および複数 Tier の両プールの管理
- 自動再平衡化

エクステントが移動され、プール内の MDisk 上の入出力負荷が平衡化されます。

mdisk_group_id | *mdisk_group_name*

(必須) 変更するストレージ・プールの ID または名前を指定します。

-etfcmoverallocationmax percentage | *off*

(オプション) 複数 Tier プール内の最上位 Tier としてアレイが使用されている場合に、Easy Tier が FlashCore モジュール・アレイにマイグレーションできる最大過剰割り振りを設定します。この値は、物理的に使用可能なスペースの乗数として使用されます。指定できる値は、100% (デフォルト) から 400% までの範囲のパーセンテージ、または **off** です。この値を **off** に設定すると、この機能が無効になります。

-etfcmoverallocationmax percentage | *off*

(オプション) 複数 Tier プール内の最上位 Tier としてアレイが使用されている場合に、Easy Tier が FlashCore モジュール・アレイにマイグレーションできる最大過剰割り振りを設定します。この値は、物理的に使用可能なスペースの乗数として使用されます。指定できる値は、100% (デフォルト) から 400% までの範囲のパーセンテージ、または **off** です。この値を **off** に設定すると、この機能が無効になります。

説明

表 117. 子プールと親プールのパラメーターの相違点

パラメーター	子プールでの使用	ストレージ・プールでの使用
-name	オプション	オプション
-easytier	子プールには使用できません。	オプション
-size	オプション	親プールには使用できません。
-unit	オプション	オプション
-warning	オプション	オプション

このコマンドは、特定のストレージ・プールに割り当てられた名前またはラベルを変更します。新規名を使用してストレージ・プールを参照できます。

このコマンドは、ストレージ・プールの警告しきい値を設定するためにも使用できます。警告しきい値は、ストレージ・プール内の使用済みディスク容量がしきい値を超えた時点で警告が生成されるしきい値です。

このコマンドを使用して、親プールと子プールの他の設定を変更することもできます。

呼び出し例

```
chmdiskgrp -name testmdiskgrp -easytier on Group0
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

```
chmdiskgrp -size 100 -unit tb mypool
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

この例では、最大過剰割り振りを 150% に変更します。

```
chmdiskgrp -etfcmoverallocationmax 150%
```

結果出力:

No feedback

lsfreeextents

lsfreeextents コマンドを使用して、指定された MDisk 上で使用可能なフリー・エクステンツの数をリストします。

構文

```
▶▶—lsfreeextents—[-nohdr][-delim delimiter][mdisk_id—mdisk_name]
```

パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できま

す。コマンド・ラインに `-delim :` と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

`mdisk_id | mdisk_name`

(必須) フリー・エクステント数を知りたい MDisk の ID または名前を指定します。

説明

このコマンドは、指定された MDisk 上のフリー・エクステント数を表示します。

呼び出し例

```
lsfreeextents 2
```

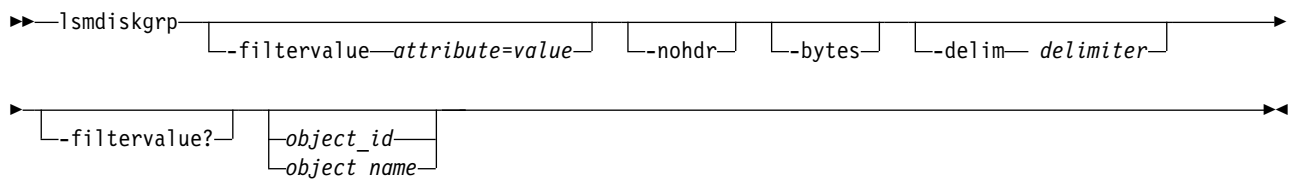
結果出力:

```
id 2
number_of_extents 4372
```

lsmdiskgrp

lsmdiskgrp コマンドは、システムが認識できるストレージ・プールの簡略リストまたは詳細ビューを表示するために使用します。

構文



パラメーター

-filtervalue attribute=value

(オプション) 1 つ以上のフィルターのリストを指定します。フィルター属性値に一致する値をもつオブジェクトのみが戻されます。容量を指定する場合、単位も入力する必要があります。

注: 一部のフィルターでは、コマンドの入力時にワイルドカードを使用できます。コマンド・ライン・インターフェース (CLI) 使用時のワイルドカードの使用について、以下の規則が適用されます。

- ワイルドカード文字はアスタリスク (*) です。
- コマンドには最大 1 つのワイルドカードを含めることができます。これは、ストリングの最初または最後の文字である必要があります。
- ワイルドカードを使用するときは、次のコマンドで示すように、フィルター項目を二重引用符 (") で囲む必要があります。

```
lsmdiskgrp -filtervalue "name=md*"
```

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-bytes

(オプション) 容量はすべてバイト単位でレポートに表示することを指定します。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの各項目は別の行に表示され、見出しが表示される場合、データと見出しの間には、スペースが 1 つ入ります。 **-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。 **-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

object_id | object_name

(オプション) オブジェクトの名前または ID を指定します。このパラメーターを指定すると、特定のオブジェクトの詳細ビューが戻され、**-filtervalue** パラメーターで指定された値はすべて無視されます。 **object_id | object_name** パラメーターを指定しない場合、**-filtervalue** パラメーターで指定したフィルター要件に一致するすべてのオブジェクトの簡略ビューが表示されます。

-filtervalue?

(オプション) 有効なフィルター属性のリストを表示します。 **lsmdiskgrp** コマンドに有効なフィルターは、以下の値です。

- name
- id
- mdisk_count
- vdisk_count
- status
- storage_pool_id
- easy_tier
- easy_tier_status
- site_id
- site_name
- parent_mdisk_grp_id
- parent_mdisk_grp_name
- child_mdisk_grp_count
- type
- encrypt
- owner_type
- data_reduction

説明

このコマンドは、システムが認識できるストレージ・プールの簡略リストまたは詳細ビューを返します。

コマンド出力には、以下の属性値が含まれます。

status グループ内で最高の優先順位状況を持つ MDisk (イメージ・モード MDisk を除く) の状態。

VDisk_count

ストレージ・プールに含まれるボリューム・コピーの数。

capacity

ストレージ・プールに割り当てられた MDisk ストレージの合計量。

extent_size

このグループのエクステント・サイズの値は、16、32、64、128、256、512、1024、2048、4096、または 8192 (MB) です。

free_capacity

即時に使用できる MDisk ストレージの容量。また、reclaimable_capacity は最終的に使用できるようになります。

real_capacity

ボリューム・コピーに割り当てられている MDisk ストレージの合計容量。

注: これには、reclaimable_capacity が含まれます。

virtual_capacity

ストレージ・プール内にあるすべてのボリューム・コピーのホストのマッピング可能な合計容量。

used_capacity

MDisk に保管されているデータの容量。完全割り振りボリュームは容量全体を提供します。

注: これには、reclaimable_capacity が含まれます。

overalllocation

容量に対する virtual_capacity 値の割合をパーセンテージで表した値。シン・プロビジョニング・ボリューム・コピーを構成する場合にのみ、100 を超えるストレージ・プールの超過割り振りが起きる可能性があります。

warning

このフィールドはパーセンテージを示します。ストレージ・プール内の割り当て済みスペースの量がこのレベルを超えた時に、警告が生成されます。

easy_tier

この値はユーザーによって設定され、Easy Tier がプールを管理することが許可されているかどうかを決定します。

注: 値は次のとおりです。

1. on は、Easy Tier がエクステント (単一 Tier のストレージ・プールを含む) をアクティブに管理することを示し、Easy Tier 状況はアクティブでなければなりません (ライセンスが必要な場合を除く)。
2. off は、Easy Tier がアクティブなエクステントを管理しないことを示し、Easy Tier 状況は inactive でなければなりません。
3. auto は、Easy Tier 状況の値がストレージ・プール内の Tier の数によって決まることを示します。

注: auto には、以下の値が適用されます。

- Easy Tier がライセンス交付を受けている場合、またはライセンスが不要な場合は on。
 - Easy Tier がライセンスを必要とし、ライセンスが存在しない場合は off。
4. measure の場合、Easy Tier がそのストレージ・プール上で統計を収集するが、ストレージ・プール内のエクステントは移動しないことを示します。

easy_tier_status

このフィールドは、Easy Tier 機能がストレージ・プールでアクティブであるかどうかを示します。

- **active** は、プールが Easy Tier によって管理されており、Tier 管理のためにパフォーマンス・ベースのプール平衡化を実行していることを示します (例えば、エクステントを移動することができます)。
- **inactive** は、Easy Tier が非アクティブであることを示します。
- **measured** は、Easy Tier 統計が収集されているが、Easy Tier 管理が検出されないことを示します。
- **balanced** は、プールが Easy Tier によって管理されており、パフォーマンス・ベースのプールの平衡化を提供していることを示します (例えば、エクステントを移動することができます)。

以下の表では、ストレージ・プール Easy Tier の設定を示しています。

表 118. ストレージ・プールおよびボリュームの Easy Tier 設定

ストレージ・プール Easy Tier 設定	ストレージ・プール内の Easy Tier の数	ボリューム・コピー Easy Tier 設定	ボリューム・コピー Easy Tier 状況
オフ	1 つ	オフ	非アクティブ (注 1 (766 ページ) を参照)
オフ	1 つ	オン	非アクティブ (注 1 (766 ページ) を参照)
オフ	2 つ	オフ	非アクティブ (注 1 (766 ページ) を参照)
オフ	2 つ	オン	非アクティブ (注 1 (766 ページ) を参照)
Measure	1 つ	オフ	測定 (注 2 (766 ページ) を参照)
Measure	1 つ	オン	測定 (注 2 (766 ページ) を参照)
Measure	2 つ	オフ	測定 (注 2 (766 ページ) を参照)
Measure	2 つ	オン	測定 (注 2 (766 ページ) を参照)
Auto	1 つ	オフ	測定 (注 2 (766 ページ) を参照)
Auto	1 つ	オン	平衡 (注 3 (766 ページ) を参照)
Auto	2 つ	オフ	測定 (注 2 (766 ページ) を参照)
Auto	2 つ	オン	アクティブ (注 4 (766 ページ) を参照)
オン	1 つ	オフ	平衡 (注 3 (766 ページ) を参照)
オン	1 つ	オン	平衡 (注 3 (766 ページ) を参照)
オン	2 つ	オフ	測定 (注 2 (766 ページ) を参照)

表 118. ストレージ・プールおよびボリュームの Easy Tier 設定 (続き)

ストレージ・プール Easy Tier 設定	ストレージ・プール内の Tier の数	ボリューム・コピー Easy Tier 設定	ボリューム・コピー Easy Tier 状況
オン	2 つ	オン	アクティブ (注 4 を参照)
<p>注:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. ボリューム・コピーの状況が <code>inactive</code> である場合、そのボリューム・コピーの Easy Tier 機能は使用不可です。 2. ボリューム・コピーの状況が <code>measured</code> である場合、Easy Tier 機能はボリュームの使用統計を収集しますが、自動データ配置はアクティブではありません。 3. ボリューム・コピーの状況が <code>balanced</code> である場合、Easy Tier 機能によってそのボリューム・コピーのパフォーマンスに基づくプール平衡化が有効です。 4. ボリューム・コピーの状況が <code>active</code> である場合、Easy Tier 機能は、そのボリュームに対して自動データ配置モードで作動します。 			

ボリューム・コピーがイメージ・モードまたは順次モードであるか、マイグレーション中である場合、ボリューム・コピーの Easy Tier 状況は、`active` ではなく、`measured` になります。

ストレージ・プールに対するデフォルトの Easy Tier 設定は `auto` であり、ボリューム・コピーに対するデフォルトの Easy Tier 設定は `on` です。したがって、単一の Tier を持つストレージ・プールに対して、プールのパフォーマンスの平衡化を除く Easy Tier 機能は無効になり、複数の Tier を持つストレージ・プール内のすべてのストライプ・ボリューム・コピーに対して自動データ配置モードが有効になります。

tier どの Tier 情報が報告されているかを示します。値は次のとおりです。

- `ssd`
- `nearline`
- `enterprise` (新規にディスカバーされたボリュームまたは外部ボリュームのデフォルト値を示します)
- `tier0_flash`
- `tier1_flash`
- `tier_enterprise`
- `tier_nearline`

tier_mdisk_count

Tier 内の MDisk の数を示します。

tier_capacity

この Tier 内でストレージ・プールに割り当てられる MDisk ストレージの容量。

tier_free_capacity

この Tier 内の未割り当ての MDisk ストレージの容量。

compression_active

ストレージ・プール内に圧縮ボリューム・コピーがあるかどうかを示します。データ削減プールであるストレージ・プールの場合、このフィールドはブランクです。

compression_virtual_capacity

通常ストレージ・プール内のすべての圧縮ボリューム・コピーの仮想容量の合計を示します。データ削減プールの場合、このフィールドには `0.00MB` と表示されます。

compression_compressed_capacity

通常ストレージ・プール内のすべての圧縮ボリューム・コピーの使用済み容量の合計を示します。データ削減プールの場合、このフィールドには 0.00MB と表示されます。

compression_uncompressed_capacity

通常ストレージ・プール内のすべての圧縮ボリューム・コピーの非圧縮使用済み容量の合計を示します。データ削減プールの場合、このフィールドには 0.00MB と表示されます。

site_id

ストレージ・プール・グループのサイト値を示します。この数値は、1、2、3、またはブランクです。

site_name

ストレージ・プールのサイト名を示します。この値は、英数字の値またはブランクです。

parent_mdisk_grp_id

ストレージ・プール・グループ ID を示します。この値は、数値ストリング (0 文字から 127 文字の範囲) またはブランクです。

parent_mdisk_grp_name

ストレージ・プール・グループ名を示します。この値は、英数字ストリング (1 文字から 63 文字の範囲) またはブランクです。

child_mdisk_grp_count

親プール内の子プールの数を示します。この値は、数値ストリング (0 文字から 127 文字の範囲) またはブランクです。

child_mdisk_grp_capacity

子プール用に予約されているスペースの合計量を示します。

type MDisk グループ・タイプを示します。値は parent および child_thick です。

encrypt

MDisk グループに保管されたデータが暗号化されるか、暗号化されないかを示します。値は次のとおりです。

- yes (プールに暗号鍵がある場合)。
- yes (プールに暗号鍵がなく、プールに MDisk が含まれていて、すべて暗号化されている場合)。
- no (プールに暗号鍵がなく、プールに MDisk が含まれていて、少なくとも 1 つの MDisk が暗号化されていない場合)。
- ブランク (プールに暗号鍵がなく、プールに MDisk がない場合)。

以下に、優先順位の低いものから高いものへの順に、status フィールドの定義を示します。

Online

ストレージ・プールがオンラインになっており、使用可能であることを示します。

Offline

ストレージ・プールへのすべてのパスが失われていることを示します。

owner_type

所有しているオブジェクトのタイプ (ファイル・システムやアプリケーション) を示します。この属性は、最大 20 文字の長さの英数字ストリングです。

owner_id

所有しているオブジェクトの ID を示します。これは数値で表され、所有しているオブジェクトが存在しなければブランクです。

owner_name

ボリュームを所有しているオブジェクトの名前を示します。この属性は、最大 63 文字の長さの英数字ストリングであるか、ブランクです。

data_reduction

ストレージ・プールがデータ削減プールであることを示します。値は yes または no です。

physical_capacity

このストレージ・プールに属している MDisk の合計物理容量を示します。物理容量が表示されないディスクの場合は、論理容量の値が表示されます。この値は、小数点以下 2 桁に四捨五入された数値 (単位付き) でなければなりません。

physical_free_capacity

このストレージ・プールに属している MDisk の合計空き物理容量を示します。物理容量が表示されないディスクの場合は、論理容量の値が表示されます。この値は、小数点以下 2 桁に四捨五入された数値 (単位付き) でなければなりません。

shared_resources

このストレージ・プール内の 1 つ以上の MDisk が、別のストレージ・プール内の MDisk とリソース・プロビジョニング・グループを共有していることを示します。これは、ストレージ・プール間で物理リソースが相互に混在したオーバープロビジョニングを示しています。この値は yes または no でなければなりません。

reclaimable_capacity

最終的にシステムが使用可能にできる、データ削減プール内のストレージの概算量。

used_capacity_before_reduction

データ削減プール内の非完全割り振りボリューム・コピーに保管されているデータ。これは、圧縮前および重複排除前の容量を示します。

used_capacity_after_reduction

データ削減プール内の非完全割り振りボリューム・コピーの MDisk に保管されているデータ。これは、圧縮後および重複排除後の容量を示します。

deduplication_capacity_saving

データ削減プール内で圧縮前に重複排除によって節約された容量。

overhead_capacity

内部で使用するために予約されている MDisk の容量。

compression_opportunity

データ削減プール内のすべての圧縮ボリューム・コピーの合計容量。

注: deduplication_capacity_saving は除外されます。

deduplication_opportunity

データ重複排除が有効になっているデータ削減プール内のすべてのボリューム・コピーの **used_capacity_before_reduction** の合計。

easy_tier_fcm_over_allocation_max

複数 Tier プール内の最上位 Tier としてアレイが使用されている場合に、Easy Tier が

FlashCore モジュール・アレイにマイグレーションできる最大過剰割り振りを表示します。この値は、物理的に使用可能なスペースの乗数として使用されます。この値は、パーセンテージまたはブランク (サポートされない製品の場合) です。

簡略な呼び出し例

```
lsmdiskgrp -delim :
```

次に示す簡略な出力が表示されます。

```
id:name:status:mdisk_count:vdisk_count:capacity:extent_size:free_capacity:virtual_capacity:used_capacity:
real_capacity:overalllocation:warning:easy_tier:easy_tier_status:compression_active:
compression_virtual_capacity:compression_compressed_capacity:compression_uncompressed_capacity:
parent_mdisk_grp_id:parent_mdisk_grp_name:child_mdisk_grp_count:child_mdisk_grp_capacity:type:encrypt:
owner_type:site_id:site_name:data_reduction:used_capacity_before_reduction:used_capacity_after_reduction:
deduplication_capacity_saving:reclaimable_capacity
```

```
0:mdiskgrp0:online:2:0:399.00GB:256:399.00GB:0.00MB:0.00MB:
0.00MB:0:0:auto:balanced:no:
0.00MB:0.00MB:0.00MB:
0:mdiskgrp0:0:0.00MB:parent:no:
none:::no:0.00MB:0.00MB:
0.00MB:0.00MB
```

```
1:A9000:online:3:2:584.69GB:64:518.69GB:66.00GB:66.00GB:
66.00GB:11:0:auto:balanced:no:
0.00MB:0.00MB:0.00MB:
1:A9000:0:0.00MB:parent:no:
none:::no:0.00MB:0.00MB:
0.00MB:0.00MB
```

```
2:Storwize:online:3:2:592.50GB:64:526.50GB:66.00GB:66.00GB:
66.00GB:11:0:auto:balanced:no:
0.00MB:0.00MB:0.00MB:
2:Storwize:0:0.00MB:parent:no:
none:::no:0.00MB:0.00MB:
0.00MB:0.00MB
```

1 つの Tier を持つストレージ・プールの詳細な呼び出し例

```
lsmdiskgrp -delim : mdiskgrp1
```

以下の出力が表示されます。

```
id:1
name:mdiskgrp1
status:online
mdisk_count:4
vdisk_count:6
capacity:200GB
extent_size:16
free_capacity:100GB
virtual_capacity:400.00GB
used_capacity:75.00GB
real_capacity:100.00GB
overalllocation:200
warning:80
easy_tier:on
easy_tier_status:active
tier:ssd
tier_mdisk_count:0
tier_capacity: 0.00MB
tier_free_capacity:0.00MB
tier_tier0_flash
tier_mdisk_count 1
tier_capacity 1.63TB
```

```

tier_free_capacity 1.63TB
tier_tier1_flash
tier_mdisk_count 1
tier_capacity 1.63TB
tier_free_capacity 1.63TB
tier_tier_enterprise
tier_mdisk_count 0
tier_capacity 0.00MB
tier_free_capacity 0.00MB
tier_tier_nearline
tier_mdisk_count 0
tier_capacity 0.00MB
tier_free_capacity 0.00MB
compression_active:yes
compression_virtual_capacity:1000.00MB
compression_compressed_capacity:0.41MB
compression_uncompressed_capacity:512.05MB
site_id:3
site_name:Quorum
parent_mdisk_grp_id:3
parent_mdisk_grp_name:sisfyle
child_mdisk_grp_count:0
child_mdisk_grp_capacity:0.00MB
type:child_thick
encrypt:no
owner_type vvol_child_pool
owner_id
owner_name
physical_capacity:1.23TB
physical_free_capacity:1.11TB
shared_resources:yes
data_reduction:yes
reclaimable_capacity:0.00MB
used_capacity_before_reduction:24.03GB
used_capacity_after_reduction:18.17GB
deduplication_capacity_saving:3.22GB
overhead_capacity
easy_tier_fcm_over_allocation_max 100%

```

2 つの Tier を持つストレージ・プールの詳細な呼び出し例

```
lsmdiskgrp -delim : mdiskgrp2
```

以下の出力が表示されます。

```

id:2
name:mdiskgrp2
status:online
mdisk_count:8
vdisk_count:6
capacity:200GB
extent_size:16
free_capacity:100GB
virtual_capacity:400.00GB
used_capacity:75.00GB
real_capacity:100.00GB
overallocation:200
warning:80
easy_tier:auto
easy_tier_status:active
tier:ssd
tier_mdisk_count:2
tier_capacity:20.00GB
tier_free_capacity:0.00MB
tier_tier0_flash
tier_mdisk_count 1
tier_capacity 1.63TB

```

```

tier_free_capacity 1.63TB
tier_tier1_flash
tier_mdisk_count 1
tier_capacity 1.63TB
tier_free_capacity 1.63TB
tier_tier_enterprise
tier_mdisk_count 0
tier_capacity 0.00MB
tier_free_capacity 0.00MB
tier_tier_nearline
tier_mdisk_count 0
tier_capacity 0.00MB
tier_free_capacity 0.00MB
tier:nearline
tier_mdisk_count:6
tier_capacity:180.00GB
tier_free_capacity:100.00GB
tier:ri_ssd
tier_mdisk_count:
tier_capacity:
tier_free_capacity:
compression_active:yes
compression_virtual_capacity:1000.00MB
compression_compressed_capacity:0.41MB
compression_uncompressed_capacity:512.05MB
site_id:2
site_name:P0K
parent_mdisk_grp_id:2
parent_mdisk_grp_name:sysfile
child_mdisk_grp_count:0
child_mdisk_grp_capacity:0.00MB
type:child_thick
owner_type vvol_child_pool
owner_id
owner_name
physical_capacity:1.63TB
physical_free_capacity:1.52TB
shared_resources:no
data_reduction:yes
reclaimable_capacity:15.00MB
used_capacity_before_reduction
used_capacity_after_reduction
overhead_capacity
easy_tier_fcm_over_allocation_max 100%

```

3 つの Tier を持つストレージ・プールの詳細な呼び出し例

```
lsmdiskgrp -delim : mdiskgrp1
```

以下の出力が表示されます。

```

id:1
name:mdiskgrp1
status:online
mdisk_count:4
vdisk_count:6
capacity:200.00GB
extent_size:16
free_capacity:100.00GB
virtual_capacity:400.00GB
used_capacity:75.00GB
real_capacity:100.00GB
overallocation:200
warning:80
easy_tier:auto
easy_tier_status:inactive
tier_tier0_flash

```

```

tier_mdisk_count 1
tier_capacity 1.63TB
tier_free_capacity 1.63TB
tier_tier1_flash
tier_mdisk_count 1
tier_capacity 1.63TB
tier_free_capacity 1.63TB
tier_tier_enterprise
tier_mdisk_count 0
tier_capacity 0.00MB
tier_free_capacity 0.00MB
tier_tier_nearline
tier_mdisk_count 0
tier_capacity 0.00MB
tier_free_capacity 0.00MB
tier:ssd
tier_mdisk_count:0
tier_capacity:0.00MB
tier_free_capacity:0.00MB
tier:enterprise
tier_mdisk_count:3
tier_capacity:175.00GB
tier_free_capacity:75.00GB
tier:nearline
tier_mdisk_count:1
tier_capacity:25.00GB
tier_free_capacity:25.00GB
compression_active:no
compression_virtual_capacity:0.00MB
compression_compressed_capacity:0.00MB
compression_uncompressed_capacity:0.00MB
site_id:2
site_name:POK
parent_mdisk_grp_id:1
parent_mdisk_grp_name:filesys
child_mdisk_grp_count:0
child_mdisk_grp_capacity:0.00MB
type:child_thick

owner_type vvol_child_pool
owner_id
owner_name
physical_capacity:1.63TB
physical_free_capacity:1.52TB
shared_resources:no
data_reduction:yes
reclaimable_capacity:20.00MB
used_capacity_before_reduction
used_capacity_after_reduction
overhead_capacity
easy_tier_fcm_over_allocation_max 100%

```

mkmdi skgrp

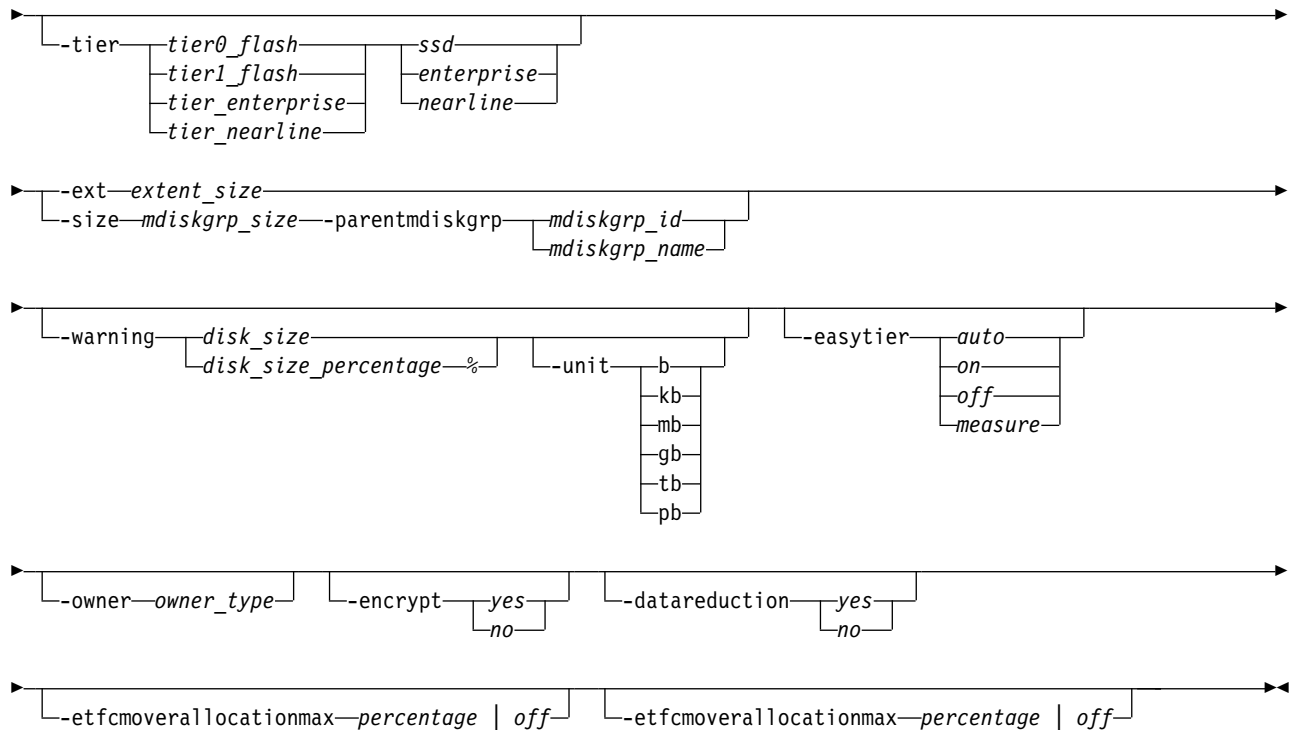
mkmdiskgrp コマンドは、新規ストレージ・プールを作成するために使用します。

構文

```

➤ mkmdiskgrp -name pool_name -mdisk mdisk_id_list mdisk_name_list

```

パラメーター

-name *pool_name*

(オプション) 新規プールに割り当てる名前を指定します。

-mdisk *mdisk_id_list* | *mdisk_name_list*

(オプション) ストレージ・プールに追加する管理対象ディスクの ID または名前をコロンで区切って表したリストを指定します。**-mdisk** パラメーターを指定しなければ、空のストレージ・プールを作成することができます。

-tier *ssd* | *enterprise* | *nearline* *tier0_flash* | *tier1_flash* | *tier_enterprise* | *tier_nearline*

(オプション) 追加される 1 つ以上の MDisk の Tier を指定します。

tier0_flash

新規にディスカバーされたボリュームまたは外部ボリュームの *tier0_flash* ハード・ディスクまたは外部 MDisk を指定します。

tier1_flash

新規にディスカバーされたボリュームまたは外部ボリュームに対して、*tier1_flash* (またはフラッシュ・ドライブ) ハード・ディスクまたは外部 MDisk を指定します。

tier_enterprise

新規にディスカバーされたボリュームまたは外部ボリュームの *tier_enterprise* ハード・ディスクまたは外部 MDisk を指定します。

tier_nearline

新規にディスカバーされたボリュームまたは外部ボリュームの *tier_nearline* ハード・ディスクまたは外部 MDisk を指定します。

ssd

新規にディスカバーされたボリュームまたは外部ボリュームに対して、SSD (またはフラッシュ・ドライブ) ハード・ディスクまたは外部 MDisk を指定します。

nearline

新規にディスカバーされたボリュームまたは外部ボリュームに対して、ニアライン・ハード・ディスクまたは外部 MDisk を指定します。

enterprise

新規にディスカバーされたボリュームまたは外部ボリュームに対して、エンタープライズ・ハード・ディスクまたは外部 MDisk を指定します。

Tier を指定しない場合、MDisk の現行の Tier の値が保持されます。外部 MDisk のデフォルト値は *enterprise* です。

注: リリース 8.1.0 以降、特定のタイプの IBM System Storage Enterprise Flash からマップされた MDisk の Tier は、*tier0_flash* に固定されており、変更することはできません。

-ext extent_size

(必須) このグループのエクステントのサイズを MB 単位で指定します。**ext** パラメーターは、次のいずれかの値にする必要があります。16、32、64、128、256、512、1024、2048、4096、または 8192 (MB)。

-size mdiskgrp_size

(オプション) 子プールの容量を指定します。この値は、数値であること (およびエクステント・サイズの整数倍数であること) が必要です。

-parentmdiskgrp mdiskgrp_id | mdiskgrp_name

(オプション) 子プールを作成するときに、子プールのボリューム・エクステントの割り振り元となる親プールを指定します。値は *mdiskgrp_id* または *mdiskgrp_name* であることが必要です。

-warning disk_size | disk_size_percentage

(オプション) ストレージ・プール内の使用済みディスク容量が、指定されたしきい値を初めて超えた時に、警告が出されます。**-unit** パラメーターを指定しない場合は、*disk_size* に、デフォルトでメガバイト (MB) を示す整数を指定するか、ストレージ・プール・サイズのパーセンテージを示す *disk_size%* を指定することができます。警告を無効にするには、0 または 0% を指定します。デフォルト値は 0 です。

-unit b | kb | mb | gb | tb | pb

(オプション) **-warning** パラメーターのデータ単位を指定します。

-easytier on | off | auto | measure

(オプション) Easy Tier 機能がこのストレージ・プールに対してアクティブであるかどうか、または自動的に判別されるかどうかを指定します。*auto* がデフォルト値です。**-easytier** は、複数の Tier があるストレージ・プールでは *active* で、単一 Tier の場合は *balance* です。

注:

- **-easytier** を *auto* に設定すると、ストレージ・プールに複数 Tier からの MDisk が含まれている場合は Easy Tier 機能が自動的に有効になり、ストレージ・プールに 1 つの Tier のみからの MDisk が含まれている場合は自動再平衡化が有効になります。
- **-easytier** が *on* に設定されている場合、Easy Tier 機能はアクティブになります。
- **-easytier** が *off* に設定されている場合、Easy Tier 非アクティブになります。
- **-easytier** を *measure* に設定すると、Easy Tier 統計が収集されますが、Easy Tier 管理は無効になります。(Easy Tier によって移動されるエクステントはありません。)

auto は次の動作と同等です。

- Easy Tier がライセンス交付を受けている場合、またはライセンスが不要な場合は *on*。

- Easy Tier がライセンス交付を受けていない場合、かつライセンスが必須の場合は *off*。
- easytier *on* を指定すると、Easy Tier の次の機能が有効になります。
- 単一 Tier および複数 Tier の両プールの管理
- 自動再平衡化

エクステンツが移動され、プール内の MDisk 上の入出力負荷が平衡化されます。

-owner owner_type

(オプション) 所有者タイプを指定します。値は *vvol_child_pool* でなければなりません。

-encrypt yes | no

(オプション) このストレージ・プールの暗号化の状況を指定します。値は *yes* または *no* です。

要確認:

- **-encrypt** を指定しない場合に、暗号化が有効であれば、システムはデフォルトとして **-encrypt yes** (デフォルトの暗号化設定) を使用します。
- 暗号化された親プール内に子プールを作成する場合は、値を *no* にしてはなりません (それ以外の値は、すべて許されます)。

-datareduction yes | no

(オプション) ストレージ・プールがデータ削減ストレージ・プールであるかどうかを指定します。この値は、*yes* または *no* です。値 *no* は、ストレージ・プールが標準ストレージ・プールであることを指定します。

-etfcmoverallocationmax percentage | off

(オプション) 複数 Tier プール内の最上位 Tier としてアレイが使用されている場合に、Easy Tier が FlashCore モジュール・アレイにマイグレーションできる最大過剰割り振りを設定します。この値は、物理的に使用可能なスペースの乗数として使用されます。指定できる値は、100% (デフォルト) から 400% までの範囲のパーセンテージ、または **off** です。この値を **off** に設定すると、この機能が無効になります。

-etfcmoverallocationmax percentage | off

(オプション) 複数 Tier プール内の最上位 Tier としてアレイが使用されている場合に、Easy Tier が FlashCore モジュール・アレイにマイグレーションできる最大過剰割り振りを設定します。この値は、物理的に使用可能なスペースの乗数として使用されます。指定できる値は、100% (デフォルト) から 400% までの範囲のパーセンテージ、または **off** です。この値を **off** に設定すると、この機能が無効になります。

説明

表 119. 子プールとストレージ・プールのパラメーターの相違点

パラメーター	子プールでの使用	ストレージ・プールでの使用
-name	オプション	親プールと子プールの両方のオプション
-mdisk	子プールには使用できません。	オプション
-tier	子プールには使用できません。	オプション
-easytier	子プールには使用できません。	オプション
-size	必須	親プールには使用できません。
-parentmdiskgrp	必須	親プールには使用できません。
-ext	子プールには使用できません。	必須

表 119. 子プールとストレージ・プールのパラメーターの相違点 (続き)

パラメーター	子プールでの使用	ストレージ・プールでの使用
-unit	オプション	親プールと子プールの両方のオプション
-warning	オプション	親プールと子プールの両方のオプション
-encrypt	オプション	親プールと子プールの両方のオプション
-datareduction	-parentmdiskgrp と一緒に使用することはできません 注: データ削減プールから子プールを作成することはできません。	データ削減プールは親プールでなければなりません。

mkmdiskgrp コマンドは、新規のストレージ・プールを作成し、ストレージ・プール名 (指定された場合) を割り当てます。コマンドが正常に実行されると、新規ストレージ・プールの ID が戻されます。ストレージ・プールは、管理対象ディスクの集合です。それぞれのストレージ・プールは、エクステントと呼ばれるチャンクに分割されます。これらのエクステントは、ボリューム の作成に使用されます。

オプションで、このストレージ・プールに追加する管理対象ディスクのリストを指定することができます。これらの管理対象ディスクは、別のストレージ・プールに属することはできず、非管理対象モードでなくてはなりません。適切な候補のリストを入手するには、**lsmdiskcandidate** コマンドを使用します。 **-tier** が指定される場合、すべての MDisk に適用されます。

このグループのメンバーである管理対象ディスクは、それぞれエクステントに分割されます。これらのディスクで使用可能なストレージは、このグループ内で使用可能なエクステントのプールに追加されます。このグループからボリュームを作成する場合は、ボリュームが最初に作成されたときに使用されたポリシーに従って、プール内のフリー・エクステントが使用されます。

後でこのグループに追加されたすべての管理対象ディスクは、グループに割り当てられたサイズと同じサイズのエクステントに分割されます。

エクステント・サイズを選択するときは、このグループ内の仮想化するストレージの量を知っておいてください。システムは、ボリュームと管理対象ディスクの間のエクステントのマッピングを維持します。システムは、有限数のエクステント (4 194 304) のみを管理できます。1 つのシステムが仮想化できるエクステント数は、次のとおりです。

- 64 TB – すべてのストレージ・プールのエクステント・サイズが 16 MB の場合。
- 2 PB – すべてのストレージ・プールのエクステント・サイズが 512 MB の場合。
- 32 PB – すべてのストレージ・プールのエクステント・サイズが 8192 MB の場合。

重要: ストレージ・プールのエクステント・サイズが、ボリューム・サイズを制限することもあります。ストレージ・プールの作成時には、使用したい最大ボリューム・サイズも考慮してください。エクステント・サイズごとの最大ボリューム容量の比較については、ストレージ・プールの作成に関する情報を参照してください。シン・プロビジョニング・ボリュームの場合、最大値は異なります。

注: イメージ・モード・ボリュームは MDisk 自体より小さい場合があるため、イメージ・モード・ボリュームを作成すると、ストレージ・プールの容量 (MDisk の容量ではなく) は、イメージ・モード・ボリューム・サイズのみだけ増加します。 エクステントがイメージ・モード・ボリュームもしくは MDisk からグループ内の別の場所にマイグレーションされる場合、ボリュームはストライプされたボリュームになります

す (イメージ・モードではなくなります)。この時点で、使用可能な容量が増加する場合があります。これは、MDisk 上の余分の容量 (例えば、イメージ・モード・ボリュームの一部ではなかった容量など) が使用可能になるためです。

-name *pool_name* を指定する際、-parentmdiskgrp も指定しない場合には、*pool_name* が新規ストレージ・プールの名前となる親プールが作成されます。-name *pool_name* を指定する際、-parentmdiskgrp とそのサイズも指定する場合には、*pool_name* が新規ストレージ・プールの名前となる子プールが作成されます。

注:

データ削減プールは、-datareduction パラメーターを yes に設定して作成します。このプールを使用して、完全割り振りのシン・ボリューム (またはボリューム・コピー) あるいは圧縮ボリューム (またはボリューム・コピー) を作成できます。

システム内のデータ削減プールの最大数は 4 つです。この制限に達すると、-datareduction を yes に設定して追加のプールを作成することはできません。

子プールの作成には、-datareduction パラメーターは使用できません。既にデータ削減プールである親に子プールは作成できません。

呼び出し例

この例では、ストレージ・プールに MDisk のリストを追加します。

```
mkmdiskgrp -mdisk mdisk0:mdisk1:mdisk2:mdisk3 -ext 32
```

結果出力:

```
MDisk Group, id [0], successfully created
```

呼び出し例

この例では、ストレージ・プールに MDisk のリストを追加する際に Tier および Easy Tier 情報を指定します。

```
mkmdiskgrp -mdisk mdisk13:mdisk16 -ext 512 -tier tier_nearlinenearline -easytier measure
```

結果出力:

```
MDisk Group, id [13], successfully created
```

呼び出し例

この例では、親プールから子プールを作成します。

```
mkmdiskgrp -size 100 -unit tb -parentmdiskgrp phypool
```

結果出力:

```
MDisk Group, id [3], successfully created
```

呼び出し例

この例では、親プールから子プールを作成し、所有者タイプを指定します。

```
mkmdiskgrp -parentmdiskgrp p0 -size 100 -unit gb -owner vvol_child_pool
```

結果出力:

```
MDisk Group, id [3], successfully created
```

呼び出し例

この例では、親プールから暗号化された子プールを作成します。

```
mkmdiskgrp -parentmdiskgrp 2 -name _my_encrypted_child_pool -encrypt yes -size 10 -unit gb
```

結果出力:

```
MDisk Group, id [5], successfully created
```

呼び出し例

この例では、空のデータ削減プールを作成します。

```
mkmdiskgrp -ext 512 -datareduction yes
```

結果出力:

```
MDisk Group, id [16], successfully created
```

呼び出し例

この例では、MDisk を持つデータ削減プールを作成します。

```
mkmdiskgrp -ext 512 -mdisk 3:5:6 -datareduction yes
```

結果出力:

```
MDisk Group, id [17], successfully created
```

呼び出し例

この例では、最大過剰割り振りを 150% に設定します。

```
mkmdiskgrp -etfcmoverallocationmax 150%
```

結果出力:

```
No feedback
```

rmmdisk

rmmdisk コマンドは、ストレージ・プールから管理対象ディスク (MDisk) を削除するために使用します。

構文

```
➡➡—rmmdisk—-mdisk—mdisk_id_list—mdisk_group_id—  
                  mdisk_name_list—-force—mdisk_group_name—➡➡
```

パラメーター

-mdisk *mdisk_id_list* | *mdisk_name_list*

(必須) グループから削除する 1 つ以上の管理対象ディスクの ID または名前を指定します。

-force

(オプション) 指定したディスク上のデータをグループ内の他のディスクへマイグレーションします。**-force** を指定した場合、このコマンドは非同期で完了します。

`mdisk_group_id | mdisk_group_name`

(必須) ディスクを削除するストレージ・プールの ID または名前を指定します。MDisk が削除されると、そのストレージ・プールに対する警告しきい値が自動的に調整されます。

説明

このコマンド、グループからの管理対象ディスク (複数も可) の除去を試みます。

要確認: このコマンドは、子プールには使用できません。

グループから管理対象ディスクを削除できるのは、管理対象ディスクにボリュームが使用しているエクステン트가含まれていない場合のみです。使用中のエクステン트가あり、強制フラグを指定しなかった場合、コマンドは失敗します。

重要: この除去中のディスクが、既に電源が切られているか除去されている場合、または停電中の場合、マイグレーションは保留され、その MDisk がオンラインに戻るまで完了しません。MDisk は、グループに含まれている MDisk のリストから除去されません。

ディスクを意図的に削除した場合は、グループ全体を削除することが MDisk を除去する唯一の方法です。

コントローラー LUN は、その所属先のストレージ・プールから削除されるまで、決して破棄しないでください。

rmmdisk コマンドは、このコマンドの継続期間中にストレージ・プール内の他のディスク上に十分なフリー・エクステン트가ないと、失敗します。

force フラグを指定すると、使用中のエクステン트를ストレージ・プール内の他のフリー・エクステン트에マイグレーションする試みが行われます。ストレージ・プール内に十分なフリー・エクステン트가いない場合、**force** フラグを指定した場合でもコマンドは失敗します。

アレイ MDisk がストレージ・プール内にある場合、そのストレージ・プール内の 5 つのエクステン트가内部使用のために予約済みです。アレイ MDisk がストレージ・プール内にあるときに MDisk を除去すると、5 つのフリー・エクステン트가ストレージ・プール内に残っていない場合、(**-force** フラグが指定されていた場合であっても) コマンドは失敗します。

グループからディスクを削除するには、以下のオプションがあります。

- 管理対象ディスク上の指定されたエクステン트를使用しているボリュームを削除できます。
- グループに管理対象ディスクを追加し、コマンドを再実行して **-force** パラメーターを指定できます。

データを管理対象ディスクからマイグレーションするとき、コマンドの完了までにいくらか時間がかかる場合があります。コマンド自体が成功コードと共に戻り、マイグレーションが進行中 (マイグレーションが必要な場合)であることを示します。マイグレーションが完了すると、イベントがログに記録され、ディスクはその時点でグループから削除されます。また、**ismigrate** コマンドを使用して、アクティブなマイグレーションの進行状況を確認することもできます。

-force を指定する場合、オフラインの MDisk があると **rmmdisk** コマンドは失敗します。オンラインのクォーラム・ディスクがない場合、マイグレーションは失敗します。

要確認: **-mdisk** パラメーターを使用する場合、1 つ (またはそれ以上) の SAS MDisk がリストで指定されていると、MDisk は除去されます。

呼び出し例

```
rmmdisk -mdisk mdisk12 -force Group3
```

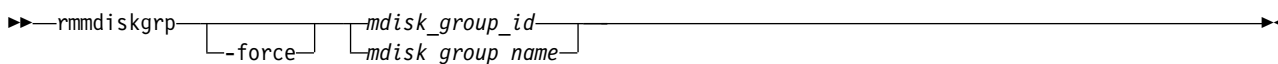
結果出力:

No feedback

rmmdi skgrp

rmmdiskgrp コマンドを使用すると、ストレージ・プールが削除され、リカバリーできなくなります。

構文



パラメーター

-force

(オプション) すべてのボリュームとホスト・マッピングを削除することを指定します。このパラメータを使用すると、ストレージ・プール内のすべての管理対象ディスクとストレージ・プール自体が削除されます。

要確認:

- ボリュームを含んでいる子プールを削除するには、**-force** を指定する必要があります。
- **-force** は、子プールを持つ親プールの削除には指定できません。

注: 以下の場合、MDisk グループの削除に **-force** を使用するとコマンドは失敗します。

- その MDisk グループ内のいずれかの VDisk が複数の MDisk グループ (削除対象のもの以外) 間でミラーリングされている。
- VDisk ミラーのいずれかが同期されていない。
- 同期コピーを削除しようとした。同期コピーのみを削除する場合は、**-force** を使用する必要があります。それ以外の場合、その VDisk に別の同期コピーがあれば -force の使用は不要です。
- 非同期コピーがデータ削減プール内のシン・プロビジョニング・コピーまたは圧縮コピーである。

```
mdisk group id | mdisk group name
```

(必須) 削除するストレージ・プールの ID または名前を指定します。

注: 子プールを持つ親プールを削除することはできません。まず、子プールを削除する必要があります。

説明

重要: コマンドを発行する前に、すべてのマッピング情報を削除してもよいかどうかを確認してください。ボリュームに含まれているデータは、ストレージ・プールを削除した後にリカバリーすることができません。

rmmddiskgrp コマンドは、指定されたストレージ・プールを削除します。このストレージ・プールから作成されたボリュームが存在する場合、またはストレージ・プール内に管理対象ディスクが存在する場合は、**-force** パラメーターを必ず指定する必要があります。このパラメーターがないと、コマンドは失敗します。

注: このコマンドは、関連のすべてのストレージ・プール・スロットルも除去します。

ストレージ・プールを削除することは、基本的に、システムまたはシステムの一部を削除することと同じです。ストレージ・プールは、仮想化の制御の中心点であるからです。ボリュームはストレージ・プール内の利用可能なエクステントを使用して作成され、ボリューム・エクステントと管理対象ディスク・エクステント間のマッピングは、ストレージ・プールに基づいて制御されます。

このコマンドは、指定されたストレージ・プール内のすべてのボリューム・コピーを削除します。他のストレージ・プールにボリュームの同期化されたコピーが残っていない場合は、そのボリュームも削除されます。

このコマンドは、ストレージ・プールが除去された場合に、関連の MDisk グループ (ストレージ・プール) のスロットルを削除します。

要確認: 以下の場合、このコマンドは失敗します。

- ボリューム保護が (**chsystem** コマンドを使用して) 有効にされている。
- 除去される MDisk が、定義されたボリューム保護期間内に入出力を受け取ったいずれかのボリュームにマップされている。

要確認: このコマンドは一部が非同期で完了します。コマンドが完了する前に、すべてのボリューム、ホスト・マッピング、およびコピー・サービス関係が削除されます。その後、ストレージ・プールの削除が非同期で完了します。

詳しく説明すると、**-force** パラメーターを指定し、ボリュームがまだこのストレージ・プール内のエクステントを使用している場合、次のアクションが開始 (または、実行) されます。

- そのディスクとホスト・オブジェクト間のマッピングおよび関連のコピー・サービス関係が削除されます。
- ボリュームが FlashCopy マッピングの一部である場合、そのマッピングは削除されます。

注: マッピングが **idle_or_copied** 状態または **stopped** 状態にない場合、マッピングは強制的に停止してから削除されます。マッピングを強制停止すると、システム内の他の FlashCopy マッピングも停止されることがあります。詳しくは、**stopfcmap** コマンドの **-force** パラメーターの説明を参照してください。

- ストレージ・プールへ、またはストレージ・プールからマイグレーション中のボリュームが削除されます。これにより、ボリュームが別のストレージ・プール内で使用していたエクステントが解放されます。
- ボリュームは、最初にキャッシュをフラッシュせずに削除されます。そのため、イメージ・モード MDisk の下にあるストレージ・コントローラー LUN は、削除前にイメージ・モード・ボリュームと同じデータを含んでいない場合があります。
- ストレージ・プール内に管理対象ディスクが存在する場合、すべてのディスクはストレージ・プールから削除されます。これらのディスクは、非管理対象状態に戻ります。
- ストレージ・プールが削除されます。

重要: **-force** パラメーターを使用して、システム内のすべてのストレージ・プールを削除すると、システムにノードを追加した後の処理状態に戻ります。ボリュームに格納されているすべてのデータは失われ、回復することはできません。

呼び出し例

```
rmmdiskgrp -force Group3
```

結果出力:

```
No feedback
```

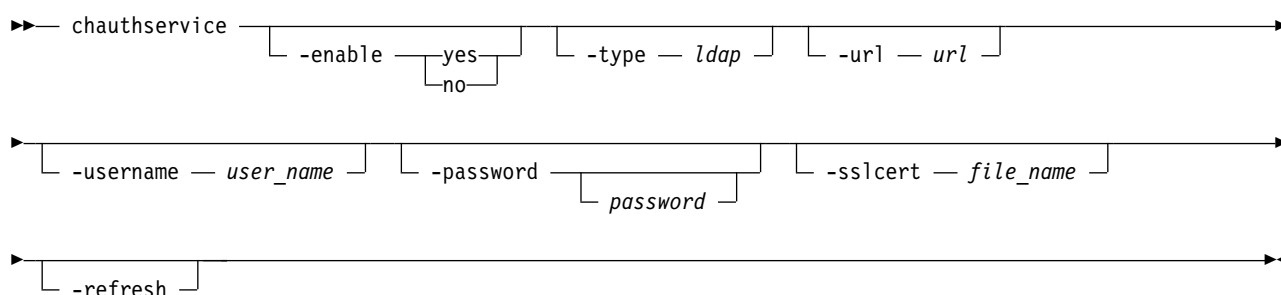
第 29 章 ユーザー管理コマンド

リモート認証サービスを構成し、クラスター化システム上でユーザーおよびユーザー・グループを管理するには、ユーザー管理コマンドを使用します。

chauthservice

chauthservice コマンドは、システムのリモート認証サービスを構成するために使用します。

構文



パラメーター

-enable yes | no

(オプション) システムによるリモート認証サーバーの使用を有効または無効にします。**enable** パラメーターを **no** に設定すると、リモート認証はシステムによって失敗させられますが、ローカル認証は引き続き正常に行われます。

-type ldap

(オプション) 認証サービス・タイプを指定します (LDAP でなければなりません)。LDAP サーバーが構成されている必要があります。

要確認: この設定を有効にするには、リモート認証サービスが有効になっている (**-enable yes**) 必要があります。

-url url

(オプション - IBM Security Services のみ) CLI で TIP として参照される Security Services の Web サイトのアドレス (URL) を指定します。URL のホスト部分は有効な数値の IPv4 または IPv6 ネットワーク・アドレスでなければなりません。URL では以下の文字を使用できます。

- a - z
- A - Z
- 0 - 9
- -
- ~
- :
- [
-]

- %
- /

URL の最大長は 100 文字です。

このオプションは使用されなくなりました。

-username *user_name*

(オプション) HTTP 基本認証ユーザー名を指定します。ユーザー名の始めまたは終わりにブランクは使用できません。ユーザー名は 1 個から 64 個の文字の ASCII 文字ストリング (以下の文字を除く) で構成することができます。

- %
- :
- "
- ,
- *
- '

-password *password*

(オプション) HTTP 基本認証ユーザー・パスワードを指定します。パスワードの始めまたは終わりにブランクは使用できません。パスワードは、6 文字から 64 文字の印刷可能 ASCII 文字ストリングで構成する必要があります。*password* 変数はオプションです。パスワードを入力しなかった場合、システムはプロンプトを出します。入力したパスワードは表示されません。

-sslcert *file_name*

(オプション) リモート認証サーバー用の SSL 証明書が Privacy Enhanced Mail (PEM) 形式で入っているファイルの名前を指定します。証明書ファイルは有効な PEM 形式で、最大長が 12 KB でなければなりません。

-refresh

(オプション) システムで、システムにキャッシュされているリモート・ユーザー許可をすべて無効にするようにします。認証サービスのユーザー・グループを変更し、その変更をシステムですぐに有効にしたい場合に、このオプションを使用します。

注: キャッシュをクリアすると、システムを使用中のユーザーがいる場合、再度ログインしなければならないことがあります (例えば、定義済みの LDAP サーバーのいずれかに対して資格情報が提供されている場合)。

説明

システムは、Lightweight Directory Access Protocol (LDAP) を使用してリモート・ユーザーを認証します。

リモート認証を有効にする前に、サービスの属性がシステムで適切に構成されていることを確認します。プロパティを変更するためにリモート認証サービスを無効にする必要はありません。LDAP 認証は、**chldap** コマンドを使用して構成できます。LDAP サーバーは、**mkldapserver** コマンドを使用してシステムに追加できます。

要確認: 許可が有効 (true) にされた LDAP に対して認証タイプを設定するには、LDAP サーバーが構成されている必要があります。

認証サービスを使用可能にしたとき、システムはリモート認証システムが正しく機能するかどうかの検査を行いません。

- システムが正しく機能しているかどうかを判断するには、リモート側で認証されたユーザーについて **lscurrentuser** コマンドを入力します。リモート認証サーバーから取得されたユーザーの役割が出力にリストされた場合は、リモート認証は正常に機能しています。エラー・メッセージが出力された場合は、リモート認証は正常に機能しておらず、エラー・メッセージに問題が記述されます。
- LDAP が正しく機能しているかどうかを判断するには、**lscurrentuser** コマンドのほかに、**testldapserver** コマンドを入力します。**testldapserver** コマンドは、リモート認証が有効になっているかどうかに関係なく入力でき、LDAP サーバーへの接続のほか、ユーザー許可と認証をテストするために使用できます。

リモート認証サービスが有効になっていないときに制御された方法で使用不可に設定するには、**enable** パラメーターに **no** オプションを指定します。

呼び出し例

リモート認証を使用不可にするには、次のコマンドを入力します。

```
chauthservice -enable no
```

コマンドを実行すると、次のテキストが表示されます。

No feedback

呼び出し例

システムのリモート許可キャッシュをリフレッシュするには、次のコマンドを入力します。

```
chauthservice -refresh
```

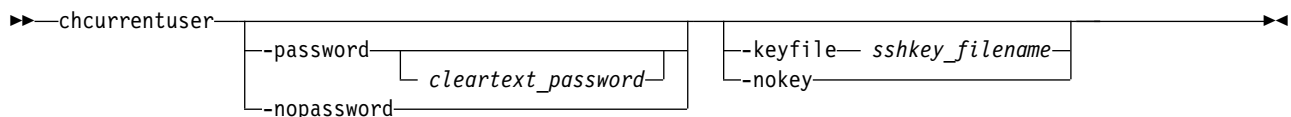
コマンドを実行すると、次のテキストが表示されます。

No feedback

chcurrentuser

chcurrentuser コマンドは、現行ユーザーの属性を変更するために使用します。

構文



パラメーター

-password *cleartext_password*

(オプション) 現行ユーザーに関連付ける新規パスワードを指定します。パスワードの始めまたは終わりにブランクは使用できません。パスワードは、6 文字から 64 文字の印刷可能 ASCII 文字ストリングで構成する必要があります。オプションとして、**password** パラメーターでパスワードを指定できます。パスワードを指定しなかった場合、システムはコマンドを実行する前にプロンプトを出します。入力したパスワードは表示されません。 **password** パラメーターまたは **nopassword** パラメーターのいずれかを設定できます。

-nopassword

(オプション) ユーザーのパスワードを削除することを指定します。

-keyfile *sshkey_filename*

(オプション) セキュア・シェル (SSH) 公開鍵が入っているファイルの名前を指定します。 **keyfile** パラメーターまたは **nokey** パラメーターのいずれかを設定できます。

-nokey

(オプション) ユーザーの SSH 鍵を削除することを指定します。

説明

chcurrent コマンドは、現行ユーザーの属性を変更するために使用します。

呼び出し例

```
chcurrentuser -password secret -nokey
```

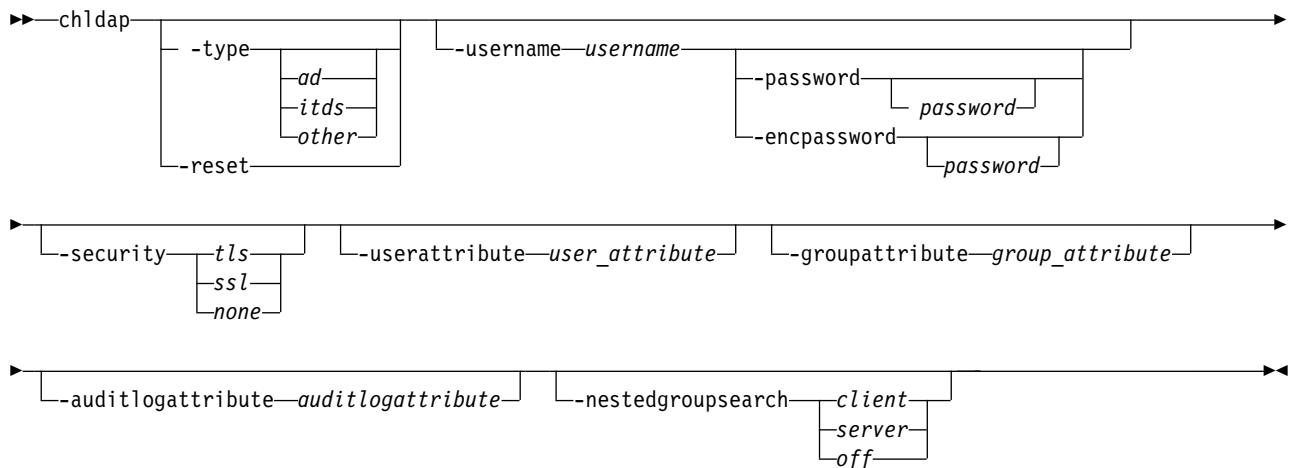
結果出力:

```
No feedback
```

chldap

chldap コマンドは、システム全体の Lightweight Directory Access Protocol (LDAP) 構成を変更するために使用します。 このコマンドを使用して、LDAP を使用したリモート認証を構成することができます。これらの設定は、**mkldapserver** コマンドを使用して構成された LDAP サーバーに対する認証に適用されます。

構文



パラメーター

-type *ad* | *itds* | *other* | -reset

(オプション) LDAP サーバー・タイプを指定するか、LDAP 構成を現行サーバー・タイプのデフォルトにリセットします。構成済みサーバー・タイプのデフォルトは以下のとおりです。

- Active Directory (AD)
- IBM Security Directory Server (ISDS)

- その他

-username *username*

(オプション) 管理バインディングのユーザー名を指定します。次のいずれかになります。

注:

- 識別名 (DN)
- Active Directory の場合はユーザー・プリンシパル名 (UPN) または NT ログイン名

-password *password*

(オプション) 管理バインディングのパスワードを指定します。オプションとして、このパラメーターでパスワードを指定できます。パスワードを指定しなかった場合、システムはコマンドを実行する前にプロンプトを出します。入力したパスワードは表示されません。

-encpassword *password*

(オプション) エンクロージャーのパスワードを指定します。オプションとして、このパラメーターでパスワードを指定できます。パスワードを指定しなかった場合、システムはコマンドを実行する前にプロンプトを出します。入力したパスワードは表示されません。

-security *tls* | *none*

-security *tls* | *ssl* | *none*

(オプション) LDAP サーバーとの通信時に使用するセキュリティのタイプを指定します。*tls* を指定すると、トランスポート層セキュリティ (TLS) セキュリティが有効になります。*ssl* を指定すると、Secure Socket Layer (SSL) セキュリティが有効になります。デフォルト値は *none* です。

-userattribute *user_attribute*

(オプション) リモート・ユーザーのユーザー名を判別するために使用される LDAP 属性を指定します。ユーザー属性は、LDAP スキーマに存在している必要があり、ユーザーごとに固有でなければなりません。

-groupattribute *group_attribute*

(オプション) リモート・ユーザーのグループ・メンバーシップを判別するために使用される LDAP 属性を指定します。この属性には、グループの DN またはグループ名のコロン区切りリストのいずれかが含まれている必要があります。

-auditlogattribute *auditlogattribute*

(オプション) リモート・ユーザーの ID を判別するために使用される LDAP 属性を指定します。ユーザーが監査対象のアクションを実行すると、この情報が監査で記録されます。

-authcacheminutes *auth_cache_minutes*

(オプション) 認証の詳細をキャッシュに入れる期間を指定します。

-nestedgroupsearch *client* | *server* | *off*

(オプション) ネストされたグループがクライアント (クラスター化システム) またはサーバー (認証サービス) で評価されるか、まったく評価されないかを指定します。

説明

少なくとも 1 つのパラメーターを指定する必要があります。

chldap コマンドは、LDAP 認証が有効になっているかどうかに関係なく実行できます。**-reset** または **-type** を指定すると、他に指定されていない限り、デフォルト値が設定されます。

-username が指定されている場合は、**-password** または **-encpassword** のみを指定することができます。

-type パラメーター値は、タイプが既存のタイプと異なる場合にのみ、指定されたタイプのデフォルトに設定されます。

type が **itds** である場合、**-nestedgroupsearch** を実行できません (ネストされたグループはデフォルトで評価されます)。type が **ad** である場合、サーバー・サポートがないため、**-nestedgroupsearch** は **client** または **off** にのみ設定できます。type が **other** である場合、**-nestedgroupsearch** パラメーターは完全に構成可能です。

識別名 (DN)、ユーザー・プリンシパル名 (UPN)、または NT ログイン名を指定するには、**-username** を使用します。識別名 (DN) は、コンマ (,)、セミコロン (;)、または正符号 (+) で区切られた attribute=value のペアのシーケンスでなければなりません。特殊文字をエスケープするには、円記号 (¥) を使用する必要があります。また、円記号 (¥) を使用して、UTF-8 文字をそれぞれのバイト・エンコードを使用して指定することができます。例えば、c 揚音は「¥C4¥87」として表すことができます。NT ログインは、Active Directory でのみ有効であり、DOMAIN¥user の形式でなければなりません。これらのログインの先頭または終わりにピリオド (.) を使用してはならず、DOMAIN と user にはいずれも文字 ¥/:?"<>| を使用してはなりません。UPN ログインは、Active Directory でのみ有効であり、user@suffix の形式でなければなりません。user および suffix のどちらにもスペースおよび以下の文字を使用することはできません: ()<>,;:¥"[]@

ヒント:

- **-userattribute**、**-groupattribute**、および **-auditlogattribute** は以下の値を受け入れることを覚えておいてください。
 1. 文字で始まる
 2. ASCII 文字、数字、およびハイフンのみを使用する
 3. 大/小文字を区別しない

以下の LDAP (初回) 構成に関する推奨事項は、LDAP サーバーのセットアップに役立ちます。

重要:

- ご使用の LDAP スキーマに従ってシステムが適切に構成されていることを確認してください。**chldap -type** を発行して、システムの LDAP 構成にサーバー・タイプのデフォルトを設定します。**chldap -reset** を発行すれば、いつでもこれらのデフォルトに戻すことができます。
 - (上級) すべてのサーバー・タイプで、ユーザーは、LDAP 属性 **user_attribute** で構成されたユーザー名を使用して認証されます。この属性は、LDAP スキーマに存在している必要があり、ユーザーごとに固有でなければなりません。この属性は、**chldap -userattribute** を発行して構成できます。Active Directory ユーザーは、UPN または NT ログイン名を使用して認証することもできます。
 - (上級) 認証されたユーザーには、それぞれの LDAP グループ・メンバーシップに従って役割が割り当てられます。各ユーザーのグループ・メンバーシップは、LDAP 属性 **group_attribute** に保管される必要があります。これは、ユーザーの LDAP グループの DN を含む LDAP 属性、またはユーザー・グループ名のコロンの区切りリストを含む LDAP 属性のいずれかにすることができます。この属性は、**chldap -groupattribute** を発行して構成できます。
 - (上級): LDAP 認証が行われたユーザーが監査済みのコマンドを実行すると、ユーザーのログイン名が監査ログに入れます。この名前は、LDAP 属性 **audit_log_attribute** から抽出されます。この属性は、**chldap -auditlogattribute** を発行して構成できます。
- システムが LDAP サーバー上のユーザーおよびグループのツリー内で検索できることを確認します。デフォルトで、システムは匿名で認証します。したがって、LDAP ディレクトリーの匿名検索を許可す

るか、あるいは適切な許可を指定して LDAP ユーザーを作成し、**chldap -username** コマンドと **chldap -password** コマンドを発行して、システムに対してこのユーザーとして検索するよう命令する必要があります。

- システムが適切なレベルのセキュリティーに接続できることを確認します。パスワードは平文として LDAP サーバーに送信されるため、トランスポート層セキュリティー (TLS) 暗号化が推奨されます。セキュリティー・レベルを変更するには、**chldap -security** を発行します。
- (上級): Active Directory およびその他の一部の LDAP サーバーで、システムは (デフォルトで) ユーザーが直接的に属するグループを識別します。親グループに従ってユーザーに許可を割り当てるには、**chldap -nestedgroupsearch** を発行して、クライアントでネストされたグループの検索を有効にします。この設定は、さらなるパフォーマンス・オーバーヘッドを引き起こし、最大 8 つのレベルのネスティングをサポートします。

呼び出し例

```
chldap -type  
itds -username uid=joebloggs,cn=admins,dc=company,dc=com -password passw0rd  
-auditlogattribute descriptiveName
```

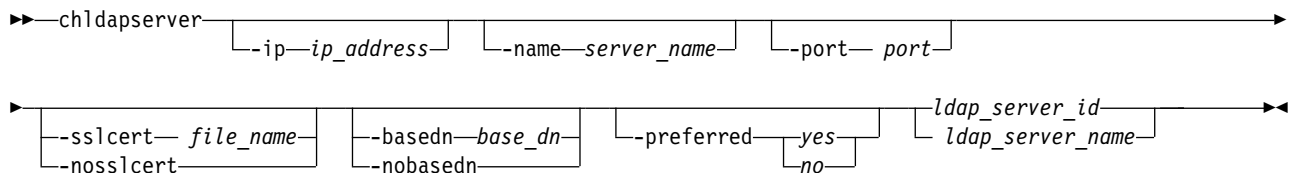
結果出力:

No feedback

chldapserver

chldapserver コマンドは、Lightweight Directory Access Protocol (LDAP) サーバーを変更するために使
用します。

構文



パラメーター

-ip ip_address

(オプション) サーバーの IP アドレス (インターネット・プロトコル・バージョン 4 または 6) を指定します。

-name server_name

(オプション) LDAP サーバーの名前を指定します。

-port port

(オプション) LDAP サーバー・ポートを指定します。(値を指定しない場合の) デフォルト値は 389 です。TLS セキュリティーを指定する場合、値は 389 です。SSL セキュリティーを指定する場合、値は 636 です。

-sslcert file_name | -nsslcert

(オプション) Secure Sockets Layer (SSL) 証明書を設定 (**-sslcert**) または消去 (**-nsslcert**) します。

-basedn *base_dn* | **-nobasedn**

(オプション) 検索に基本識別名 (DN) を使用します (**-nobasedn** は、デフォルトの DN を使用することを示します)。

-preferred *yes* | *no*

(オプション) サーバーが他の構成済み LDAP サーバーよりも優先されること (あるいは優先されないこと) を指定します。

ldap_server_id | *ldap_server_name*

(必須) LDAP サーバーの ID または名前を指定します。

説明

重要: 通常操作中、LDAP 要求は、可用性に応じて **-preferred** サーバーに送信されます。**-preferred** のマークが付けられたサーバーがない場合、LDAP 要求は、可用性に基づいて構成済みサーバーに送信されます。

-sslcert が指定されている場合、サーバー証明書は認証中に検証されます。現行ノード上に SSL 証明書が存在している必要があります。**-nossllcert** が指定される場合、すべての証明書ファイルが削除され、サーバー証明書は検査されません。

-basedn パラメーターは、LDAP ディレクトリー内のユーザーを検索する際に基準として使用する識別名 (DN) を示します。トランスポート層セキュリティ (TLS) が有効になっていて、**-sslcert** が指定された場合、サーバーの証明書は認証中に検証されます。使用されているノードに Secure Sockets Layer (SSL) 証明書が存在している必要があります。存在しない場合、サーバー証明書は検査されません。

-ip を指定する場合、適切なバージョンの IP アドレスを使用してシステムが構成されている必要があります。**-ip** パラメーターで指定された IP アドレスは、システムでサポートされているバージョンでなければなりません。証明書ファイルは有効な PEM 形式で、最大長が 12 キロバイトでなければなりません。

識別名は、コンマ (,)、セミコロン (;)、または正符号 (+) で区切られ、円記号 (¥) で特殊文字を適切にエスケープした *attribute=value* のペアのシーケンスで、バイト・エンコードを使用して UTF-8 文字で指定される必要があります。例えば、コンマの場合は `,`、UTF-8 文字 `c` 揚音記号の場合は `¥C4¥87` になります。

このコマンドは、LDAP 認証が有効になっているかどうかに関係なく実行されます。

要確認: 最大 6 つの LDAP サーバーを構成できます。7 つ目の LDAP サーバーを作成すると、エラーが返されます。

基本サーバーの詳細を指定する呼び出し例

```
chldapserver -ip 192.135.60.3 -port 400 ldapserver0
```

結果出力:

No feedback

SSL 証明書を指定する呼び出し例

```
chldapserver -sslcert /tmp/activedirectorycert.pem 0
```

結果出力:

No feedback

SSL 証明書を除去するための呼び出し例

```
chldapserver -nosslicert 0
```

結果出力:

No feedback

chnaskey

chnaskey コマンドは、セキュア・シェル (SSH) 秘密鍵および公開鍵の資格情報ペアを設定またはリセットするためのインターフェースを提供します。この資格情報ペアは、サイトの 1 Gbps イーサネット LAN 経由での Storwize V7000 ファイル様式とコントロール・エンクロージャーの間の通信で使用されます。これは、システムの USB の初期化時に必要となります。

構文

```
►► chnaskey [-pubkeyfile filename] [-privkeyfile filename] [-reset] ◀◀
```

パラメーター

-pubkeyfile filename | -privkeyfile filename | -reset

SAN ボリューム・コントローラー Storwize V5100・システムの USB の初期化時に、コントロール・エンクロージャー内のいずれかのノード・キャニスターは、セキュア・シェル (SSH) 用の公開鍵/秘密鍵ペアを作成します。ノード・キャニスターは、公開鍵を保管して、USB フラッシュ・ドライブ・メモリーに秘密鍵を書き込みます。

いずれかのファイル・モジュールが、USB フラッシュ・ドライブ・メモリーから秘密鍵を取り出して SSH に使用します。ファイル・モジュールは、直接接続イーサネット・リンクを介して、その鍵をもう一方のファイル・モジュールに渡し、USB フラッシュ・ドライブ・メモリーから秘密鍵を削除して、誤ったシステムで使用されないようにします。

注:

- **pubkeyfile** パラメーターは、最大 255 文字の長さの英数字ストリングでなければならず、ファイルは 2048 バイト未満でなければなりません。
- **privkeyfile** は、最大 251 文字の長さの英数字ストリングでなければなりません。

pubkeyfile は、使用中の既存の公開鍵ファイルを指定します。これによって生成されるものではありませんが、現在使用されている公開鍵を別の公開鍵に取り替えます。ファイル・モジュール上の秘密鍵ファイルはその公開鍵を使用して、公開鍵がシステム上に設定されたときにオリジナルの公開鍵ファイルを生成します。

privkeyfile により、公開鍵と秘密鍵のペアが生成され、公開鍵がシステム上に設定されます。また、ファイル・モジュール上 (使用されていたものにに応じて、/dumps ディレクトリー内または USB ステイック上) にインストール用の秘密鍵も提供されます。

-reset

(オプション) 公開鍵と秘密鍵のペアを消去すること、およびシステムをリセットすることを指定します。

説明

次のような状況では、Network Attached Storage (NAS) SSH 鍵をリセットする必要がある場合があります。

- 不正な鍵が原因で、Storwize V7000 ファイル・モジュールと Storwize V7000 コントロール・エンクロージャーの間の通信が許可されない。
- 両方の Storwize V7000 ファイル・モジュールが元の NAS SSH 鍵を失った。
- Storwize V7000 コントロール・エンクロージャーが NAS SSH 鍵を失った。

NAS SSH 鍵のリセット

ファイル・モジュールと Storwize V7000 コントロール・エンクロージャーの間の通信が再開するように、NAS SSH 鍵をリセットします。

1. Storwize V7000 コントロール・エンクロージャーの管理コマンド・ライン・インターフェース (CLI) に `superuser` としてログオンし、次のコマンドを実行します。

```
satask chnaskey -privkeyfile NAS.ppk
```

秘密鍵は、`/dumps` ディレクトリーに残されています。

2. 次のように SCP を使用して、秘密鍵ファイルを Storwize V7000 ファイル・モジュールにコピーします。

```
scp -P 1602 /dumps/NAS.ppk root@<file module management IP>:/files
```

ファイル・モジュールの `root` パスワードを入力するためのプロンプトが表示されます。

3. 管理コマンド・ライン・インターフェース (CLI) に `admin` としてログオンし、次のコマンドを実行します。

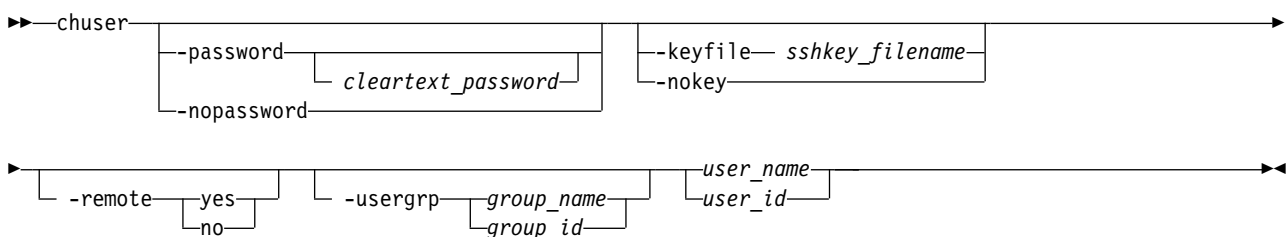
```
chstoragesystem --privkey/files
```

このコマンドにより、新しい鍵がインストールされます。

chuser

chuser コマンドは、既存のユーザーの属性を変更するために使用します。

構文



パラメーター

-password *cleartext_password*

(オプション) ユーザーに関連付ける新規パスワードを指定します。パスワードの始めまたは終わりにブランクは使用できません。パスワードは、6 文字から 64 文字の印刷可能 ASCII 文字ストリングで構成する必要があります。オプションとして、**password** パラメーターでパスワードを指定できます。パ

パスワードを指定しなかった場合、システムはコマンドを実行する前にプロンプトを出します。入力したパスワードは表示されません。**password** パラメーターまたは **nopassword** パラメーターのいずれかを設定できます。

-nopassword

(オプション) ユーザーのパスワードを削除することを指定します。

-keyfile *sshkey_filename*

(オプション) セキュア・シェル (SSH) 公開鍵が入っているファイルの名前を指定します。**keyfile** パラメーターまたは **nokey** パラメーターのいずれかを設定できます。

-nokey

(オプション) ユーザーの SSH 鍵を削除することを指定します。

-remote *yes* | *no*

(オプション) クラスターへのユーザーの認証にリモート認証サービスを使用するかどうかを指定します。*yes* または *no* のいずれかを設定する必要があります。

-usergrp *group_name* | *group_id*

(オプション) ユーザーの新しいグループを指定します。

user_name | *user_id*

(必須) 属性を変更されるユーザーを指定します。

説明

chuser コマンドは、既存のユーザーの属性を変更するために使用します。

ユーザーを作成、削除、または変更するには、セキュリティ管理者の役割が必要です。

usergrp パラメーターはローカル・ユーザーにのみ使用してください。ユーザーをローカルからリモートに変更した場合、グループへのユーザーの関連付けはすべて除去されます。

ユーザーをリモートからローカルに変更する場合、ユーザー・グループを指定する必要があります。ユーザーをローカルからリモートに変更する場合、ユーザーはパスワードと SSH 鍵の両方を持っている必要があります。

keyfile パラメーターを使用する場合、このコマンドを実行する前に SSH 鍵ファイルを `/tmp` ディレクトリに入れてください。コマンドを実行すると、SSH 鍵はクラスター状態にコピーされて、ユーザーのためにアクティブにされ、入力ファイルは削除されます。

呼び出し例

```
chuser -remote no -usergrp Monitor -nokey jane
```

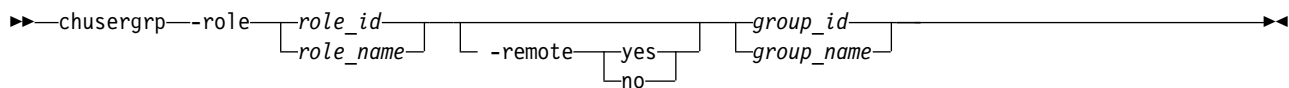
結果出力:

```
No feedback
```

chusergrp

chusergrp コマンドは、既存のユーザー・グループの属性を変更するために使用します。

構文



パラメーター

-role *role_name*

(オプション) このユーザー・グループに所属するユーザーに関連付ける役割を指定します。以下の役割のいずれかを選択する必要があります。モニター、コピー・オペレーター、保守、管理者、またはセキュリティー管理者。

-remote **yes** | **no**

(オプション) リモート・ユーザーの役割を設定するためにこのユーザー・グループを使用するかどうかを指定します。 **yes** オプションまたは **no** オプションのいずれかを設定する必要があります。

group_id | *group_name*

(必須) 属性を変更するユーザー・グループの ID または名前。

説明

chusergrp コマンドは、既存のユーザー・グループの属性を変更するために使用します。

ユーザーを作成、削除、または変更するには、セキュリティー管理者の役割が必要です。

デフォルト・グループの役割は変更できません。

呼び出し例

```
chusergrp -role Administrator admin
```

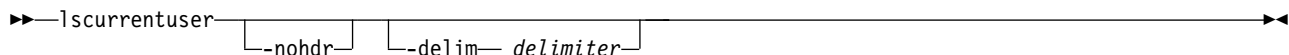
結果出力:

No feedback

lscurrentuser

lscurrentuser コマンドは、ログインしたユーザーの名前と役割を表示するために使用します。

構文



パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。 **-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim *delimiter*

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行

が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。コマンド・ラインに `-delim :` と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

説明

このコマンドは、現在のユーザーの名前と役割を表示します。

呼び出し例

```
lscurrentuser
```

結果出力:

```
name superuser role_name SecurityAdmin
```

lsldap

lsldap コマンドは、システム全体の Lightweight Directory Access Protocol (LDAP) 構成の詳細情報を表示するために使用します。

構文

```
▶▶ lsldap [-nohdr] [-delim delimiter] ▶▶
```

パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略ビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目で最大幅に設定されます。詳細ビューでは、データの各項目は別の行に表示されます。見出しが表示される場合は、データと見出しがスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに `-delim :` と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます (例えば、列の間にスペースは入りません)。詳細ビューでは、*delimiter* で指定された区切り文字によってデータと見出しが区切られます。

説明

この表は、出力ビュー・データとして表示される可能性のある属性値を示しています。

表 120. *lsldap* の属性値

属性	値
type	LDAP サーバー・タイプを示します。値は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none">• ad は、それが Active Directory サーバーであることを示します。• itds は、それが IBM Tivoli Directory Server であることを示します。• other は、それが他のタイプのサーバーであることを示します。
enabled	ネイティブ LDAP 認証が有効にされているかどうかを示します。この値は、yes または no です。
error_sequence_number	未修正の LDAP 構成エラー・ログのシーケンス番号を示します。この値は数値 (整数) です。
username	結合ユーザー名または識別名を示します。この値は、英数字ストリングまたはブランク (名前がない場合) です。
security	使用中のセキュリティのタイプを示します。値は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none">• tls は、トランスポート層セキュリティであることを示します。• none は、セキュリティがないことを示します。
user_attribute	ユーザー・ログインを表す LDAP 属性を示します。
group_attribute	ユーザー・グループ・メンバーシップを表す LDAP 属性を示します。
audit_log_attribute	監査ログ内のユーザー名を表す LDAP 属性を示します。
auth_cache_minutes	セッション詳細をキャッシュに入れる期間 (分) を示します。
nested_group_search	ネストされたグループの処理を示します。値は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none">• off は、ネストされたグループの処理を検索しないことを示します。• client は、システムがクライアント上でネストされたグループを検索する必要があることを示します。• server は、システムがサーバー上でネストされたグループを検索する必要があることを示します。

呼び出し例

```
lsldap -delim :
```

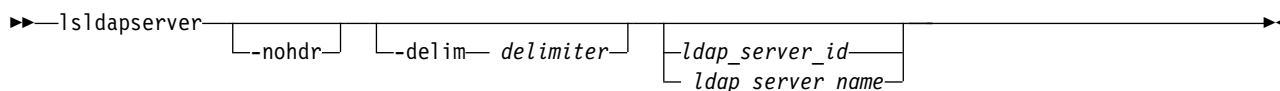
結果出力:

```
type:ad
enabled:yes
error_sequence_number:12
username:admin@company.com
security:tls
user_attribute:sAMAccountName
group_attribute:memberOf
audit_log_attribute:userPrincipalName
auth_cache_minutes:10
nested_group_search:off
```

lsldapserver

lsldapserver コマンドは、すべての構成済み Lightweight Directory Access Protocol (LDAP) サーバーに関する最新の詳細情報を表示するために使用します。

構文



パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略ビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目で最大幅に設定されます。詳細ビューでは、データの各項目は別の行に表示されます。見出しが表示される場合は、データと見出しがスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます (例えば、列の間にスペースは入りません)。詳細ビューでは、*delimiter* で指定された区切り文字によってデータと見出しが区切られます。

ldap_server_id | ldap_server_name

(オプション) 使用されている LDAP サーバーの ID または名前を指定します。

説明

要確認:

- 基本識別名 (DN) は、簡略ビュー情報の最後にあります。その他のフィールドは、基本 DN の前に追加される必要があります。
- 存在しないサーバーが指定された場合、コマンドは失敗します。

この表は、出力ビュー・データとして表示される可能性のある属性値を示しています。

表 121. *lsldapserver* の属性値

属性	値
id	LDAP サーバーの ID を指定します。
name	LDAP サーバーの名前を指定します。
error_sequence_number	未修正の LDAP サーバー・エラー・ログのシーケンス番号を指定します。
IP_address	LDAP サーバーの IP アドレス (インターネット・プロトコル・バージョン 4 および 6) を指定します。
port	LDAP サーバー・ポートを指定します。デフォルト値は 389 です。TLS セキュリティーの場合の値は 389、SSL セキュリティーの場合の値は 636 です。
cert_set	証明書が構成されている場合、証明書の設定を指定します。
preferred	サーバーの優先設定 (優先サーバー) を指定します。
base_dn	LDAP 検索で使用する基本識別名 (DN) を指定します。

説明

このコマンドは、構成済み LDAP サーバーの詳細を表示します。

注: 最大 6 個の LDAP サーバーが構成されています。

簡略な呼び出し例

```
lsldapserver -delim :
```

結果出力:

```
id:name:error_sequence_number:IP_address:port:cert_set:preferred:base_dn
0:ldapserver0::192.135.60.3:389:no:yes:ou=users,dc=company,dc=com
1:ldapserver1:12:192.135.60.4:389:no:no:ou=users,dc=company,dc=com
2:ldapserver2::192.135.60.5:389:yes:yes:ou=users,dc=company,dc=com
3:ldapserver3::192.135.60.6:389:yes:no:ou=users,dc=company,dc=com
```

詳細な呼び出し例

```
lsldapserver -delim : ldapserver0
```

結果出力:

```
id:0
name:ldapserver0
error_sequence_number:
IP_address:192.135.60.3
port:389
cert_set:no
preferred:yes
base_dn:ou=users,dc=company,dc=com
```

lsuser

lsuser コマンドは、システム上に作成されているユーザーのリストを表示するために使用します。

構文

```
lsuser [-nohdr] [-delim delimiter] [-filtervalue attribute=value] [-filtervalue?]
      [usergrp_name]
      [usergrp_id]
```

パラメーター

-nohdr

デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: データが表示されない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

デフォルトでは、簡略ビューで、データのすべての列はスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。コマンド・ラインに **-delim**

: と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

-filtervalue attribute=value

1 つ以上のフィルターのリストを指定します。フィルター属性値に一致する値をもつオブジェクトのみが表示されます。

注: 一部のフィルターでは、コマンドの入力時にワイルドカードを使用できます。CLI でのワイルドカードの使用について、以下の規則が適用されます。

- ワイルドカード文字はアスタリスク (*) です。
- コマンドには最大 1 つのワイルドカードを含めることができます。
- ワイルドカードを使用するときは、次のように、フィルター項目を二重引用符 (") で囲みます。

```
lsuser -filtervalue "usergrp_name=md*"
```

-filtervalue?

(オプション) **-filtervalueattribute=value** パラメーターの有効なフィルター属性を表示します。

- password
- ssh_key
- remote
- usergrp_id
- usergrp_name

usergrp_name | usergrp_id

関連付けを削除されるユーザーの ID または名前を指定します。このパラメーターが指定された場合、指定されたユーザーの詳細ビューが出力に表示されます。ID または名前を指定しない場合は、簡略ビューが表示されます。

説明

このコマンドは、システム上に作成されているユーザーのリストを表示します。

簡略な呼び出し例

```
lsuser
```

結果出力

id	name	password	ssh_key	remote	usergrp_id	usergrp_name
0	superuser	yes	no	no	0	SecurityAdmin
1	simon	no	yes	no	2	CopyOperator
2	jane	yes	no	no	3	Service
3	kip	yes	yes	yes		

詳細な呼び出し例

```
lsuser 1
```

結果出力

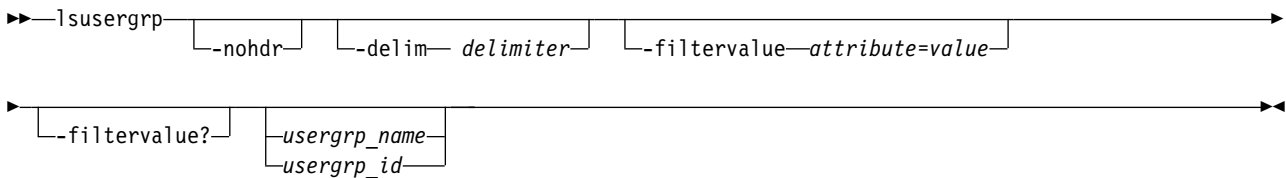
```
id 1
name tpc_admin
password yes
```

```
ssh_key no
remote no
usergrp_id 0
usergrp_name SecurityAdmin
```

lsusergrp

lsusergrp コマンドは、システム上に作成されているユーザー・グループのリストを表示するために使用します。

構文



パラメーター

-nohdr

デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: データが表示されない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

デフォルトでは、簡略ビューで、データのすべての列はスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。 詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。コマンド・ラインに **-delim** : と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

-filtervalue attribute=value

1 つ以上のフィルターのリストを指定します。フィルター属性値に一致する値をもつオブジェクトのみが表示されます。

注: 一部のフィルターでは、コマンドの入力時にワイルドカードを使用できます。 CLI でのワイルドカードの使用について、以下の規則が適用されます。

- ワイルドカード文字はアスタリスク (*) で、これは、ストリング内の先頭文字または最後の文字として使用する必要があります。
- コマンドには最大 1 つのワイルドカードを含めることができます。
- ワイルドカードを使用するときは、次のように、フィルター項目を二重引用符 (") で囲みます。

```
lsusergrp -filtervalue "role=md"
```

-filtervalue?

-filtervalue attribute=value パラメーターの有効なフィルター属性を表示します。

- role_id
- role_name
- remote

usergrp_name | *usergrp_id*

表示するユーザー・グループの ID または名前を指定します。 ID または名前を指定しなかった場合は、すべてのグループが表示されます。

説明

このコマンドは、システム上に作成されているユーザー・グループのリストを表示します。

呼び出し例

```
lsusergrp
```

結果出力

id	name	role	remote
0	SecurityAdmin	SecurityAdmin	yes
1	Administrator	Administrator	no
2	CopyOperator	CopyOperator	no
3	Service	Service	yes
4	Monitor	Monitor	no
5	support	Service	no

mkldapserver

mkldapserver コマンドは、Lightweight Directory Access Protocol (LDAP) サーバーの作成に使用されたデータを表示するために使用します。

構文

```
mkldapserver -ip ip_address [-name server_name] [-port port]
[-sslcert file_name] [-basedn base_dn] [-preferred]
```

パラメーター

-ip ip_address

(必須) サーバー IP アドレス (インターネット・プロトコル・バージョン 4 または 6) を指定します。

-name server_name

(オプション) LDAP サーバーの名前を指定します。

-port port

(オプション) LDAP サーバー・ポートを指定します。(値を指定しない場合の) デフォルト値は 389 です。TLS セキュリティーを指定する場合、値は 389 です。SSL セキュリティーを指定する場合、値は 636 です。

-sslcert file_name

(オプション) SSL 証明書を設定します。

-basedn base_dn

(オプション) 検索に基本識別名を使用します。

-preferred

(オプション) サーバーが他の構成済み LDAP サーバーよりも優先されることを指定します。

説明

重要: 通常操作中、LDAP 要求は、可用性に応じて **-preferred** サーバーに送信されます。**-preferred** のマークが付けられたサーバーがない場合、LDAP 要求は、可用性に基づいて構成済みサーバーに送信されます。

-sslcert が指定されている場合、サーバー証明書は認証中に検証されます。

注: SSL 証明書は現行ノード上に存在している必要があります。

-basedn パラメーターは、LDAP ディレクトリー内のユーザーを検索する際に基準として使用する識別名 (DN) を示します。トランスポート層セキュリティ (TLS) が有効になっていて、**-sslcert** が指定された場合、サーバーの証明書は認証中に検証されます。使用されているノードに Secure Sockets Layer (SSL) 証明書が存在している必要があります。存在していない場合は、サーバー認証はチェックされません。

-ip を指定する場合、適切なバージョンの IP アドレスを使用してシステムが構成されている必要があります。**-ip** パラメーターで指定された IP アドレスは、システムでサポートされているバージョンでなければなりません。証明書ファイルは有効な PEM 形式で、最大長が 12 キロバイトでなければなりません。

識別名は、コンマ (,)、セミコロン (;)、または正符号 (+) で区切られ、円記号 (¥) で特殊文字を適切にエスケープした `attribute=value` のペアのシーケンスで、バイト・エンコードを使用して UTF-8 文字で指定される必要があります。例えば、コンマの場合は ¥、UTF-8 文字 c 揚音記号の場合は ¥C4¥87 になります。

このコマンドは、LDAP 認証が有効になっているかどうかに関係なく実行されます。

要確認: 最大 6 個の LDAP サーバーが構成されています。7 つ目の LDAP サーバーを作成しようとすると、エラーが返されます。

呼び出し例

```
mkldapserver -ip 192.135.60.3
```

結果出力:

```
LDAP Server, id [0], successfully created
```

mkuser

mkuser コマンドは、システムにアクセスするローカル・ユーザーまたはリモート・ユーザーを作成するために使用します。

構文

```
➤ mkuser --name user_name [-remote] [-usergrp group_id group_name] [-keyfile sshkey_filename] [-password cleartext_password]
```

パラメーター

-name *user_name*

(必須) 固有のユーザー名を指定します。ユーザー名の始めまたは終わりにブランクは使用できません。ユーザー名は、1 文字から 256 文字の ASCII 文字 (%:,*' を除く) のストリングで構成する必要があります。

-remote | **-usergrp**

(必須) システムへのユーザーの認証にリモート認証サービスを使用するのか、またはシステム認証方式を使用するのかを指定します。**remote** パラメーターまたは **usergrp** パラメーターのいずれかを設定する必要があります。**usergrp** を指定する場合、続けて *group_name* または *group_id* を指定する必要があります (次のパラメーターを参照)。

group_name | *group_id*

(**usergrp** を指定する場合は必須) ローカル・ユーザーに関連付けるユーザー・グループの ID または名前。

-password *cleartext_password*

(オプション) ユーザーに関連付けるパスワードを指定します。パスワードの始めまたは終わりにブランクは使用できません。パスワードは、6 文字から 64 文字の印刷可能 ASCII 文字ストリングで構成する必要があります。オプションとして、**password** パラメーターでパスワードを指定できます。パスワードを指定しなかった場合、システムはコマンドを実行する前にプロンプトを出します。入力したパスワードは表示されません。

-keyfile *sshkey_filename*

(オプション) セキュア・シェル (SSH) 公開鍵が入っているファイルの名前を指定します。

説明

mkuser コマンドは、システムにアクセスする新しいローカル・ユーザーまたはリモート・ユーザーを作成します。このコマンドは作成されたユーザーの ID を返します。

ユーザーを作成、削除、または変更するには、セキュリティー管理者の役割が必要です。

ローカル・ユーザーを作成する場合は、そのユーザーが所属する既存のユーザー・グループを指定する必要があります。すべてのローカル・ユーザーにはグループが必要です。ユーザー・グループは、システム上の特定の操作にアクセスする権限をユーザーに与える役割を定義します。さらに、**keyfile** パラメーターまたは **password** パラメーターのいずれかも指定する必要があります。

リモート・ユーザーを作成する場合は、**keyfile** パラメーターと **password** パラメーターの両方を指定する必要があります。リモート・ユーザーのグループは、リモート認証サービスによって定義されます。

システムには最大 400 人のユーザーを定義できます。また、新しいユーザーを作成して、鍵を割り当てることもできます。

keyfile パラメーターを使用する場合、このコマンドを実行する前に SSH 鍵ファイルを /tmp ディレクトリに入れてください。コマンドを実行すると、SSH 鍵はシステム状態にコピーされて、ユーザーのためにアクティブにされ、入力ファイルは削除されます。

呼び出し例

```
mkuser -name jane -usergrp Service -password secret
```

結果出力

```
User, id [1], successfully created
```

mkusergrp

mkusergrp コマンドは、新規ユーザー・グループを作成するために使用します。

構文

```
➤ mkusergrp --name group_name --role role_id | role_name [-remote] ➤
```

パラメーター

-name group_name

(必須) 固有のユーザー・グループ名を指定します。グループ名の始めまたは終わりに空白は使用できません。グループ名は、1 文字から 64 文字の ASCII 文字 (%:",*') を除く) のストリングで構成する必要があります。

-role role_id | name

(必須) このユーザー・グループに所属するすべてのユーザーに関連付ける役割を (ID または名前) 指定します。次のいずれかの役割を選択する必要があります。

- Monitor
- CopyOperator
- Service
- Administrator
- SecurityAdmin
- VasaProvider
- RestrictedAdmin

-remote yes | no

(オプション) リモート・ユーザーの役割を設定するためにこのユーザー・グループを使用するかどうかを指定します。デフォルト値は **no** です。

説明

mkusergrp コマンドは、SAN ボリューム・コントローラー Storwize V5100 クラスター化システムのユーザーを役割別に編成するために新しいユーザー・グループを作成します。**lsusergrp** コマンドを使用すると、クラスター化システム上に作成されているユーザー・グループのリストが表示されます。

ユーザー・グループを作成、削除、または変更するには、セキュリティー管理者の役割 (役割名 SecurityAdmin) が必要です。

各ユーザー・グループには 1 つの役割があって、この役割がそのグループに所属するユーザーの役割を決定します。**role** パラメーターを使用して、ユーザー・グループ用に以下の役割の 1 つを指定してください。

Monitor

また、すべての情報表示コマンドと以下のコマンドを発行できます。

- **finderr**
- **dumperrlog**
- **dumpinternallog**
- **chcurrentuser**

- **ping**
- **svcconfig backup**

CopyOperator

以下のコマンドを発行できます。

- **prestartfcconsistgrp**
- **startfcconsistgrp**
- **stopfcconsistgrp**
- **chfcconsistgrp**
- **prestartfcmap**
- **startfcmap**
- **stopfcmap**
- **chfcmap**
- **starttrconsistgrp**
- **stoptrconsistgrp**
- **switchtrconsistgrp**
- **chrconsistgrp**
- **starttrrelationship**
- **stoptrrelationship**
- **switchtrrelationship**
- **chrrelationship**
- **chpartnership**

さらに、ユーザーは「**Monitor**」役割によって許可されるすべてのコマンドを発行できます。

Service

以下のコマンドを発行できます。

- **applysoftware**
- **setlocale**
- **addnode**
- **rmnode**
- **cherrstate**
- **writesernum**
- **detectmdisk**
- **includemdisk**
- **clearerrlog**
- **cleardumps**
- **settimezone**
- **stopsystem**
- **startstats**
- **stopstats**
- **settime**

さらに、ユーザーは「**Monitor**」役割によって許可されるすべてのコマンドを発行できます。

Administrator

ユーザーは、以下を除くすべてのコマンドを発行できます。

- **chauthservice**
- **mkuser**
- **rmuser**
- **chuser**
- **mkusergrp**
- **rmusergrp**
- **chusergrp**
- **setpwdreset**

VASAProvider

システムでは、この役割を使用して VMware 仮想ボリューム機能を実装します。これは、そのソフトウェアによって使用できるユーザーのグループを提供します。ユーザーは、以下を除くすべてのコマンドを発行できます。

- **chauthservice**
- **chldap**
- **chldapserver**
- **chsecurity**
- **chuser**
- **chusergrp**
- **mkldapserver**
- **mkuser**
- **mkusergrp**
- **rmldapserver**
- **rmuser**
- **rmusergro**
- **setpwdreset**

SecurityAdmin

ユーザーは、すべてのコマンドを発行できます。

コマンドは作成されたユーザー・グループの ID を返します。

呼び出し例

```
mkusergrp -name support -role Service
```

結果出力

```
User Group, id [5], successfully created
```

呼び出し例

```
mkusergrp -role VasaProvider -name myVasaProvider
```

結果出力

```
User Group, id [5], successfully created
```

呼び出し例

```
mkusergrp -role RestrictedAdmin -name myRestrictedAdmin
```

結果出力

```
User Group, id [5], successfully created
```

rmldapserver

rmldapserver コマンドは、Lightweight Directory Access Protocol (LDAP) サーバーを削除するために使用します。

構文

```
▶▶rmldapserver [ ldap_server_id | ldap_server_name ]▶▶
```

パラメーター

ldap_server_id | *ldap_server_name*

(必須) 削除する LDAP サーバーの ID または名前を指定します。

説明

要確認:

- LDAP を使用するリモート認証が有効になっている場合、最後の LDAP サーバーを削除することはできません。最後の LDAP サーバーを削除するには、**chauthservice -enable no** を指定して、LDAP 認証を無効にします。
- **rmldapserver** コマンドは、LDAP 認証が有効になっているかどうかに関係なく指定できます。

呼び出し例

```
rmldapserver ldapserver0
```

結果出力:

```
No feedback
```

rmuser

rmuser コマンドは、ユーザーを削除するために使用します。

構文

```
▶▶rmuser [ user_id | user_name ]▶▶
```

パラメーター

user_id または *user_name*

(必須) 除去するユーザーを指定します。

説明

rmuser コマンドは、ユーザーを削除するために使用します。

ユーザーを作成、削除、または変更するには、セキュリティー管理者の役割が必要です。

呼び出し例

```
rmuser jane
```

結果出力:

No feedback

rmusergrp

rmusergrp コマンドは、ユーザー・グループを削除するために使用します。

構文

```
▶▶rmusergrp [-force] [group_id | group_name] ▶▶
```

パラメーター

-force

(オプション) ユーザー・グループにユーザーが存在している場合でもグループを削除することを指定します。

重要: **force** パラメーターを使用すると、アクセスが失われる可能性があります。IBM サポート担当員による指示がある場合にのみ使用してください。

group_id | group_name

(オプション) 除去するユーザー・グループの ID または名前。

説明

rmusergrp コマンドは、ユーザー・グループを削除するために使用します。

ユーザー・グループを作成、削除、または変更するには、セキュリティー管理者の役割が必要です。

ユーザーが存在するユーザー・グループは、通常は削除できません。 **force** パラメーターを使用した場合は、グループが削除され、そのグループのすべてのユーザーはモニター・グループに割り当てられます。

force パラメーターを設定した場合でも、デフォルトのユーザー・グループは削除できません。

呼び出し例

```
rmusergrp support
```

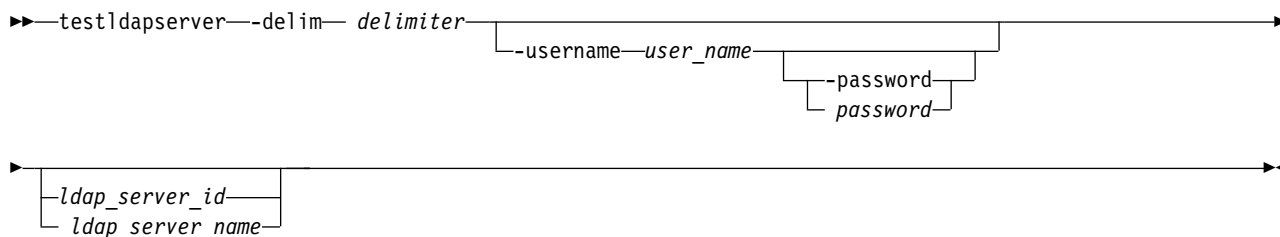
結果出力

No feedback

testldapserver

testldapserver コマンドは、Lightweight Directory Access Protocol (LDAP) サーバーをテストするために使用します。

構文



パラメーター

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略ビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目で可能な最大幅に設定されます。詳細ビューでは、データの各項目は別の行に表示されます。見出しが表示される場合は、データと見出しがスペースで区切られます。 **-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。 **-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます (例えば、列の間にスペースは入りません)。詳細ビューでは、*delimiter* で指定された区切り文字によってデータと見出しが区切られます。

-username user_name

(オプション) テストするユーザー名を指定します。

-password password

(オプション) テストするパスワードを指定します。オプションとして、このパラメーターでパスワードを指定できます。パスワードを指定しなかった場合、システムはコマンドを実行する前にプロンプトを出します。入力したパスワードは表示されません。

注: **-password** パラメーターは、**-username** が指定された場合にのみ有効です。 実際のパスワードを指定する必要はありません。

ldap_server_id|ldap_server_name

(オプション) テストする LDAP サーバーの ID または名前を指定します。

説明

testldapserver コマンドでは、次の 3 つのレベルのテストを実行できます。

- サーバー接続テスト (ユーザー名またはパスワードを指定せずに **testldapserver** を発行します)。このテストでは、サーバーとの接続を確立できると同時に、LDAP 構成に従い、構成された管理者の資格情報を使用して認証できることが検証されます。
- サーバー接続、LDAP 構成、およびユーザー許可のテスト (ユーザー名を指定して **testldapserver** を発行します)。このテストでは、次のことを検査します。
 - サーバーとの接続を確立できると同時に、構成された管理者の資格情報を使用して認証できること
 - LDAP 属性がシステムで正しく構成されていること
 - ユーザーに役割が割り当てられていること

- サーバー接続、LDAP 構成、およびユーザー認証のテスト (ユーザー名およびパスワードを指定して **testldapserver** を発行します)。このテストでは、次のことを検査します。
 - サーバーとの接続を確立できると同時に、構成された管理者の資格情報を使用して認証できること
 - ユーザーが、指定されたパスワードで認証されること

具体的なサーバー・エラーがない場合、正常に完了したことを示します。

重要: このコマンドは、**chauthservice** コマンドによって LDAP 認証が選択されているかどうか、または有効になっているかどうかに関係なく機能します。

この表は、出力ビュー・データとして表示される可能性のある属性値を示しています。

表 122. *testldapserver* の属性値

属性	値
id	LDAP サーバー ID
name	LDAP サーバー名
エラー	重大なサーバー・エラー (状況によっては成功) が検出されました

1 つの LDAP サーバーを指定して、特定のユーザー情報を指定しない呼び出し例

```
testldapserver -delim ":" ldapserver1
```

結果出力:

```
id:name:error
1:ldapserver1:CMMVC7075I The LDAP task completed successfully
```

すべての LDAP サーバーを指定して UPN を使用する呼び出し例

```
testldapserver -username bloggs@company.com -delim ":"
```

結果出力:

```
id:name:error
0:ldapserver0:CMMVC6518E The task has failed because no roles
                        are defined for the current user on the system.
1:ldapserver1:CMMVC7075I The LDAP task completed successfully.
2:ldapserver2:CMMVC7075I The LDAP task completed successfully.
```

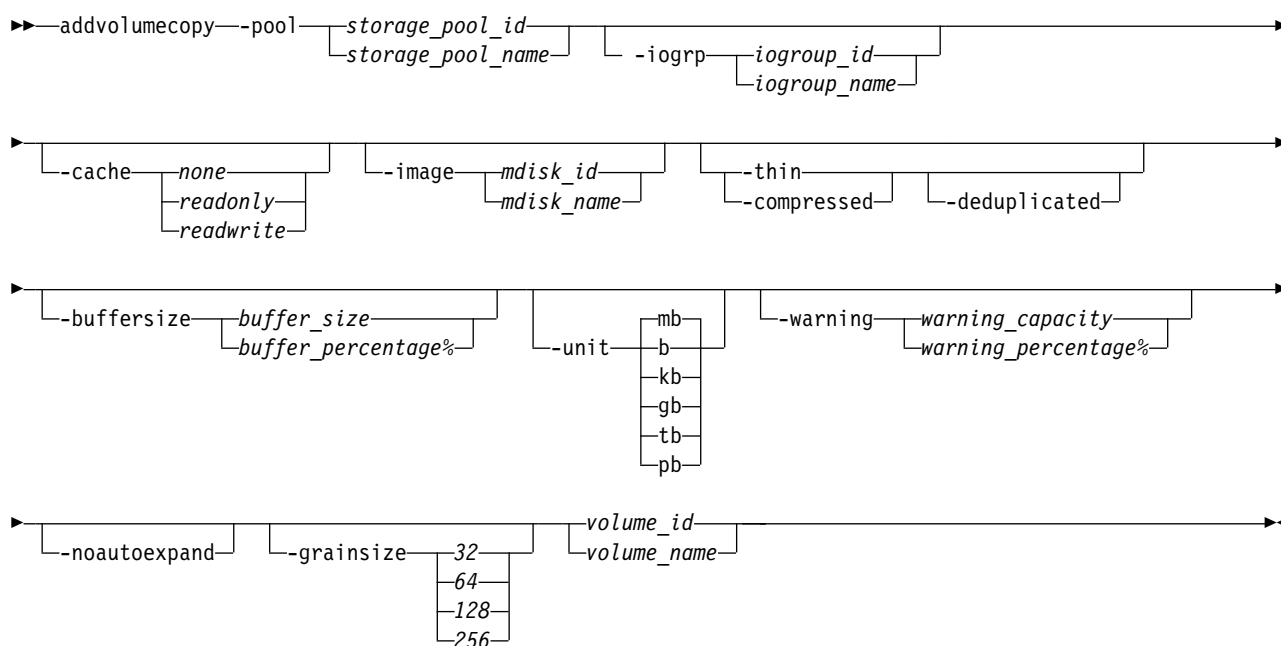
第 30 章 ボリューム・コマンド

ボリューム・コマンドを使用して、システムのボリューム・オプションを処理します。

addvolumecopy

このコマンドは、既存のボリュームにコピーを追加するために使用します。標準トポロジー・システムでは、このコマンドを使用して既存のボリュームにミラーリングされたコピーを追加できます。拡張トポロジー・システムまたは HyperSwap トポロジー・システムでは、このコマンドを使用して、既存の基本ボリュームのコピーを 2 番目のサイトに追加することにより、そのボリュームを高可用性ボリュームに変換できます。

構文



パラメーター

-pool *storage_pool_id* | *storage_pool_name*

(必須) 新規ボリューム・コピーを作成するストレージ・プールを指定します。

要確認: stretched および hyperswap トポロジーのシステムでは、ストレージ・プールのサイトは既存のボリューム・コピーのサイトと同じではありません。

-iogrp *iogroup_id* | *iogroup_name*

(オプション) 新規ボリューム・コピーがキャッシュされる入出力グループを指定します。

注: このパラメーターは HyperSwap ボリュームを作成しているときにのみ適用され、システム・トポロジーは hyperswap である必要があります。

入出力グループは、指定されているストレージ・プールと同じサイトになければなりません。

-cache *none* | *readonly* | *readwrite*

(オプション) ボリューム・コピーのキャッシング・オプションを指定します。有効な項目には、以下のものがあります。

- **readwrite** ボリュームのキャッシュを有効にする。
- **readonly** は、ボリュームの読み取りキャッシュを許可しますが、書き込みキャッシュは無効にします。
- **none** ボリュームのキャッシュ・モードを無効にする。

注: このパラメーターは **HyperSwap** ボリュームを作成しているときにのみ適用され、システム・トポロジーは **hyperswap** であることが必要です。

-image *mdisk_id* | *mdisk_name*

(オプション) ボリューム・コピーを (任意のトポロジー上に) イメージ・モードで作成することを指定し、現在未使用のどの **MDisk** を使用するかを指定します。

注: **stretched** または **hyperswap** トポロジーのシステムでは、この **MDisk** サイトはストレージ・プール・サイトに一致する必要があります。ストレージ・プールが空の場合、**MDisk** サイトは 1 または 2 でなければならず、**MDisk** サイトを既存のボリューム・コピーのサイトと同じものにすることはできません。

-thin

(オプション) ボリューム・コピーをシン・プロビジョニングで作成することを指定します。このパラメーターは、**-compressed** と一緒に指定することはできません。

注: **-thin** パラメーターも **-compressed** パラメーターも指定しない場合、システムは完全割り振りボリューム・コピーを作成します。

-compressed

(オプション) ボリューム・コピーを圧縮コピーとして作成することを指定します。このパラメーターは、**-thin** と一緒に指定することはできません。

-deduplicated

(オプション) 重複排除ボリュームを追加します。**-deduplicated** を指定する場合、これはシン・ボリュームまたは圧縮ボリュームのみに適用されるため、**-thin** または **-compressed** も指定する必要があります。

注: データ重複排除は、データ削減ストレージ・プールでのみ機能します。通常ストレージ・プール内に圧縮ボリュームもボリューム・コピーも存在しない場合、入出力グループに作成できるのは重複排除ボリュームとボリューム・コピーのみです。

-buffersize *buffer_size* | *buffer_percentage*%

(オプション) ボリュームが、シン・プロビジョニング・ボリュームおよび圧縮ボリュームのバッファーとして予約しようとするプール容量を指定します。このパラメーターと一緒に、**-thin** または **-compressed** のいずれかを指定する必要があります。

-warning *warning_capacity* | *warning_percentage*%

(オプション) ボリューム・コピーに対して警告エラー・ログが生成される時点のしきい値を指定します。シン・プロビジョニング・コピーまたは圧縮コピー上の使用済みディスク容量が、指定されたしきい値を超えた時に、警告が生成されます。*warning_capacity* を使用してサイズを指定することにより、しきい値を指定できます。このサイズは、**-unit** パラメーターを指定しなければ、デフォルトで **MB** になります。

注: `warning_percentage%` を指定して、ボリューム・サイズのパーセンテージを使用することもできます。警告しきい値を指定しない場合、デフォルト値の 80% が使用されます。警告を無効にするには、0 を指定します。

このパラメーターと一緒に、**-thin** または **-compressed** のいずれかを指定する必要があります。

-unit b | kb | mb | gb | tb | pb

(オプション) Specifies the data units for the **-buffersize** and **-warning** parameters.

-noautoexpand

(オプション) ボリューム・コピーへの書き込み時にボリューム・コピーが自動的に拡張されないことを指定します。つまり、使用済み容量が増えると、使用可能なバッファ容量が減ります。バッファ容量が消費されると、コピーはオフラインになります。

`expandvdiskspace -rsize` を指定すると、バッファ容量を増やすことができます。このパラメーターと一緒に、**-thin** または **-compressed** のいずれかを指定する必要があります。このキーワードを指定しない場合、コピーへの書き込み時にコピーは自動的に拡張されます。

-grainsize 32 | 64 | 128 | 256

(オプション) シン・プロビジョニング・ボリュームのグレイン・サイズ (KB) を設定します。

FlashCopy マッピング内でシン・プロビジョニング・ボリュームを使用する場合は、パフォーマンスを最適にするためにマップ・グレイン・サイズと同じグレイン・サイズを使用してください。シン・プロビジョニング・ボリュームをホスト・システムで直接使用している場合は、小さいグレイン・サイズを使用してください。グレイン・サイズの値は、32 KB、64 KB、128 KB、256 KB のいずれかにする必要があります。デフォルトは 256 KB です。

`volume_id | volume_name`

(必須) ボリューム・コピーの追加先のボリュームを指定します。

説明

addvolume copy コマンドは、既存のボリュームにコピーを追加するために使用します。新規ボリューム・コピーは現行コピーと同期化されます。

注: クラウド・バックアップがボリュームで使用可能である場合、そのボリュームには、別々のストレージ・プールにボリューム・コピーがありません。

一部のノード・タイプでは、入出力グループのデータ削減ストレージ・プール内に圧縮ボリューム・コピーを作成することができます。データ削減プール内の圧縮ボリューム・コピーは、ノード・タイプが V5030、V7000、または SVC である入出力グループ内にのみ作成できます。シン・プロビジョニング・ボリューム・コピーは、すべてのノード・タイプで作成することができます。また、データ削減ストレージ・プールでは、ボリュームが完全割り振りボリューム・コピーを持つことができます。

ボリューム・コピーをデータ削減ストレージ・プール内に作成する場合、**-buffersize** を指定することはできません。 **-thin** または **-compressed** を指定して、シン・プロビジョニングまたは圧縮を有効にしてください。

データ削減ストレージ・プールからシン・プロビジョニング・ボリューム・コピーまたは圧縮ボリューム・コピーを作成する場合、**-noautoexpand** を指定することはできません。

データ削減ストレージ・プール内のシン・プロビジョニング・ボリュームあるいは圧縮ボリュームで、ボリュームのキャッシュ・モードが `none` または `readonly` である場合は、ボリューム・コピーを作成することができません。 **chvdisk** を指定して、ボリュームのキャッシュ・モードを `readwrite` に変更する必要があります。

データ削減ストレージ・プール内のシン・プロビジョニング・ボリューム・コピーまたは圧縮ボリューム・コピーに **-warning** を指定することはできません。

データ削減ストレージ・プール内のシン・プロビジョニング・ボリューム・コピーおよび圧縮ボリューム・コピーに **-grainsize** を指定することはできません。このタイプのボリューム・コピーは、8 KB のサイズで作成されます。

データ削減ストレージ・プールがオフラインで、リカバリーが必要な場合、データ削減プール内にシン・プロビジョニング・ボリューム・コピーまたは圧縮ボリューム・コピーを作成することはできません。リカバリーが進行中の場合は、リカバリーが完了し、プールが **online** 状態になるまで待つ必要があります。

標準トポロジー・システムでは、このコマンドを使用して既存のボリュームにミラーリングされたコピーを追加できます。拡張トポロジー・システムまたは HyperSwap トポロジー・システムでは、このコマンドを使用して、既存の基本ボリュームのコピーを 2 番目のサイトに追加することにより、そのボリュームを高可用性ボリュームに変換できます。

ボリュームの既存のコピーと同じサイトにボリューム・コピーを作成することはできません。このコマンドは自動的に、キャッシュ入出力グループを、そのボリュームのアクセス入出力グループ・セットに追加します。

注: HyperSwap ボリュームを NVMe ホストにマップすることはできません。

シナリオ 1

入出力グループで以下が該当する場合、次のようになります。

- 8 GB ノードが少なくとも 1 個含まれている。
- データ削減プール内にシン・プロビジョニング・ボリュームまたは圧縮ボリュームが少なくとも 1 つ含まれている。
- その入出力グループの FlashCopy ビットマップ・サイズが 1.5 GB より大きく設定されている。

使用可能なリソースが不十分なため、コマンドは失敗します。

シナリオ 2

データ削減プール内にシン・プロビジョニング・ボリュームまたは圧縮ボリュームを作成する場合、そのプールには、ホストの SCSI マップ解除操作を追跡する追加ボリュームを作成するのに十分な容量が必要です。この容量が使用可能でない場合、コマンドは失敗します。

シナリオ 3

シン・プロビジョニングでスペース不足や破損が起こっているため、またはシン・プロビジョニングのもとにあるコンポーネントがプール内のボリュームをオフラインのままにしているために、データ削減プール内にオフラインのシン・プロビジョニング・ボリュームまたは圧縮ボリュームが存在する場合、データ削減プールにボリュームを作成できません。

既存のボリュームへのボリューム・コピーの追加

```
addvolume copy -pool 2 volume5
```

詳細な結果出力

No feedback

既存のボリュームへのシン・プロビジョニング・ボリューム・コピーの追加

```
addvolumecopy -pool site2pool1 -thin 0
```

詳細な結果出力

No feedback

完全に割り振られたイメージ・モード・ボリューム・コピーの追加

```
addvolumecopy -image mdisk12 -pool 3 volume2
```

詳細な結果出力

No feedback

シン・プロビジョニング・ボリューム・コピーの追加

```
addvolumecopy -pool paulgilbert17 -thin thinvdisk3
```

詳細な結果出力

No feedback

重複排除ボリューム・コピーを追加するための呼び出し例

```
addvolumecopy -pool datareductionpool10 -thin -deduplicated deduplicatedvolume6
```

結果出力:

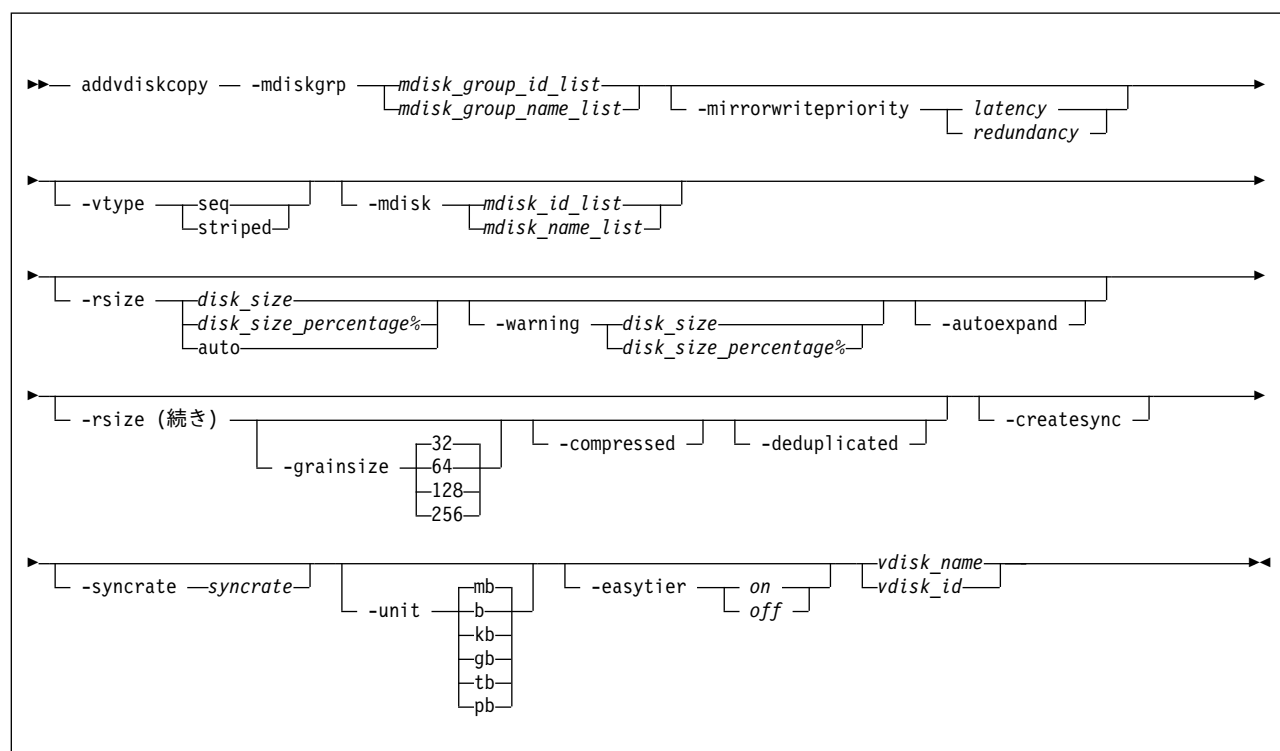
```
Vdisk [6] copy [1] successfully created
```

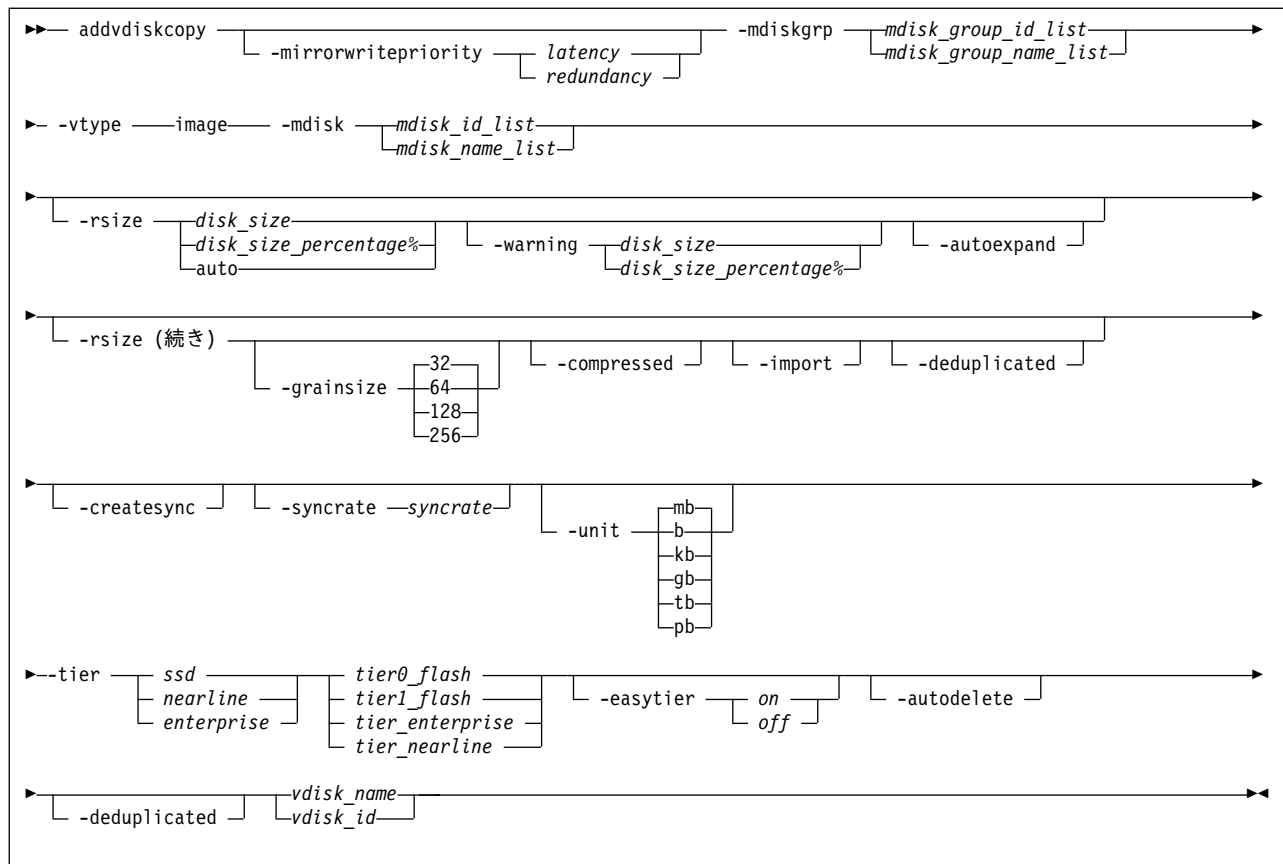
addvdiskcopy

addvdiskcopy コマンドは、コピーを既存のボリュームに追加し、それによって、ミラーリングされていないボリュームをミラーリングされるボリュームに変更するために使用します。hyperswap トポロジを備えたシステムでは、2 番目のサイトで **addvolumecopy** コマンドを使用してコピーを追加することにより、既存のボリュームを HyperSwap ボリュームに変換します。

注: 最初の構文図は、順次モードまたはストライプ・モードのボリュームの追加を表しています。2 番目の構文図は、イメージ・モード・ボリュームの追加を表しています。

構文





パラメーター

-mdiskgrp *mdisk_group_id_list* | *mdisk_group_name_list*

(必須) ボリュームのコピーを作成するときに使用するストレージ・プールを指定します。追加するコピーごとにグループを指定する必要があります。

注: MDisk グループが子プールからのものである場合、**-vtype** は **striped** でなければなりません。

-mirrorwritepriority *latency* | *redundancy*

(オプション) ミラー書き込みアルゴリズムの優先順位を構成する方法を指定します。

1. *latency* を選択した場合、書き込み入出力 (I/O) に対する応答が遅いコピーでは、他方のコピーが正常にデータの書き込みを完了すると非同期になり、書き込み入出力は完了します。
2. *redundancy* を選択した場合、書き込み入出力に対する応答が遅いコピーでは、応答が遅い方の入出力が完了したときに書き込み入出力を完了し、同期状態を維持します。

-vtype *seq* | *striped* | *image*

(オプション) コピーの仮想化タイプとして、順次、ストライプ、またはイメージのいずれかを指定します。これは、ボリューム上の他のコピーの仮想化タイプと異なるタイプでもかまいません。デフォルトの仮想化タイプは **striped** です。 **-rsize auto** オプションまたは **-import** オプションを指定する場合は、**-vtype image** オプションも指定する必要があります。

注: 子プールまたはデータ削減プールからイメージ・モードまたは順次モードのコピーを作成することはできません。

-mdisk *mdisk_id_list* | *mdisk_name_list*

(オプション) 1 つ以上の管理対象ディスク (MDisk) を指定します。順次モードおよびイメージ・モー

ドのコピーについては、十分なフリー・エクステンツのある単一 MDisk を指定する必要があります。イメージ・モード・コピーの場合、MDisk は非管理対象モードでなければなりません。順次モード・コピーの場合、MDisk は管理対象モードでなければなりません。

-syncrate syncrate

(オプション) コピー同期速度を指定します。値ゼロを指定すると、同期化は回避されます。サポートされる **-syncrate** 値および対応する速度については、823 ページの表 124 を参照してください。

指定されない場合、現行値は変更されません。

-createsync

(オプション) 新しいボリューム・コピーと 1 次コピーとの同期化を抑止します。1 次コピーに障害があり、同期化されていない 2 次コピーがデータを提供する状態になっている場合に、このパラメーターを使用すると、データ破損が生じるおそれがあります。1 次コピーに障害があり、あるデータが 1 次コピーから読み取られた後に、別のデータが 2 次コピーから読み取られた場合に、このパラメーターを使用すると、未書き込み領域で、読み取り固定が失われる可能性があります。

注: フォーマット中のボリュームに対して **-createsync** を指定することはできません。

-rsize disk_size | disk_size_percentage% | auto

(オプション) コピーをシン・プロビジョニング・コピーにして、コピーの実サイズを指定します。*disk_size* | *disk_size_percentage* 値は、整数または整数とその直後に続くパーセント文字 (%) を使用して指定します。*disk_size* のデフォルトの単位はメガバイト (MB) です。別の単位を指定するには、**-unit** パラメーターを使用します。**auto** オプションは、MDisk のサイズ全体を使用するボリューム・コピーを作成します。**-rsize auto** オプションを指定する場合は、**-vtype image** オプションも指定する必要があります。

-deduplicated

(オプション) 重複排除ボリュームを追加します。**-deduplicated** を指定する場合、これはシン・プロビジョニング・ボリュームまたは圧縮ボリュームにのみ適用されるため、**-rsize** も指定する必要があります。

注: データ重複排除は、データ削減ストレージ・プールでのみ機能します。通常ストレージ・プール内に圧縮ボリュームもボリューム・コピーも存在しない場合、入出力グループに作成できるのは重複排除ボリュームとボリューム・コピーのみです。

-compressed

(オプション) 必ず 1 つのコピーのみを、既に 1 つ (のみ) のコピーを持つ既存のボリュームに追加し、圧縮を有効にします。**-rsize** パラメーターも指定する必要があります。

要確認:

- このパラメーターは、**-grainsize** パラメーターと一緒に指定することはできません。
- このパラメーターを **-import** パラメーターと一緒に指定する場合は、**-rsize auto** を指定する必要があります。

-warning disk_size | disk_size_percentage%

(オプション) **-rsize** パラメーターも指定する必要があります。シン・プロビジョニング・コピー上で使用されるディスク容量が、指定されたしきい値を初めて超えた時に、警告が生成されます。*disk_size* には整数を指定するか (**-unit** パラメーターが無指定の場合は、デフォルトでメガバイト (MB) 値を表します)、ボリューム・サイズのパーセンテージを示す *disk_size%* を指定することができます。**-autoexpand** が有効であると、**-warning** のデフォルト値はボリューム容量の 80% になります。**-autoexpand** が有効でない場合は、警告に対するデフォルト値は実容量の 80% になります。警告を無効にするには、**0** を指定します。

-autoexpand

(オプション) **-rsize** パラメーターも指定する必要があります。シン・プロビジョニング・コピーが、実容量を自動的に拡張することを指定します。これを行うには、そのストレージ・プールから新規エクステンツを割り振ります。 **-autoexpand** パラメーターを指定する場合、**-rsize** パラメーターには、コピーによって予約される容量を指定します。それは、コピーのストレージ・プールでスペース不足になったときに、まず、この予約済みスペースを消費できるようにして、コピーがオフラインになることを防ぎます。

-grainsize 32 | 64 | 128 | 256

(オプション) **-rsize** パラメーターも指定する必要があります。シン・プロビジョニング・ボリューム・コピーのグレイン・サイズ (KB) を設定します。グレイン・サイズの値は、32 KB、64 KB、128 KB、または 256 KB である必要があります。デフォルトは 256 KB です。

-unit b | kb | mb | gb | tb | pb

(オプション) **-rsize** および **-warning** パラメーターのデータ単位も指定します。

-import

(オプション) シン・プロビジョニング・ボリュームを含むイメージ・モード・ディスクをシステムにインポートします。 **-rsize** および **-vtype image** パラメーターも指定する必要があります。

-tier *ssd | enterprise | nearlinetier0_flash | tier1_flash | tier_enterprise | tier_nearline*

(オプション) イメージ・モード・コピーが追加されときの MDisk Tier を指定します。

tier0_flash

新規にディスカバーされたボリュームまたは外部ボリュームの **tier0_flash** ハード・ディスクまたは外部 MDisk を指定します。

tier1_flash

新規にディスカバーされたボリュームまたは外部ボリュームに対して、**tier1_flash** (またはフラッシュ・ドライブ) ハード・ディスクまたは外部 MDisk を指定します。

tier_enterprise

新規にディスカバーされたボリュームまたは外部ボリュームの **tier_enterprise** ハード・ディスクまたは外部 MDisk を指定します。

tier_nearline

新規にディスカバーされたボリュームまたは外部ボリュームの **tier_nearline** ハード・ディスクまたは外部 MDisk を指定します。

ssd 新規にディスカバーされたボリュームまたは外部ボリュームに対して、SSD (またはフラッシュ・ドライブ) ハード・ディスクまたは外部 MDisk を指定します。

nearline

新規にディスカバーされたボリュームまたは外部ボリュームに対して、ニアライン・ハード・ディスクまたは外部 MDisk を指定します。

enterprise

新規にディスカバーされたボリュームまたは外部ボリュームに対して、エンタープライズ・ハード・ディスクまたは外部 MDisk を指定します。

-easytier *on | off*

(オプション) IBM Easy Tier 機能でこのボリュームのエクステンツを移動できるかどうかを決定します。ボリューム・コピーがストライプであり、マイグレーション中でない場合、この表の設定を参照してください。

表 123. ストレージ・プール Easy Tier 設定

ストレージ・プール Easy Tier 設定	ストレージ・プール内の Tier の数	ボリューム・コピー Easy Tier 設定	ボリューム・コピー Easy Tier 状況
オフ	1 つ	オフ	非アクティブ (注 1 を参照)
オフ	1 つ	オン	非アクティブ (注 1 を参照)
オフ	2 つ	オフ	非アクティブ (注 1 を参照)
オフ	2 つ	オン	非アクティブ (注 1 を参照)
Measure	1 つ	オフ	測定 (注 2 を参照)
Measure	1 つ	オン	測定 (注 2 を参照)
Measure	2 つ	オフ	測定 (注 2 を参照)
Measure	2 つ	オン	測定 (注 2 を参照)
Auto	1 つ	オフ	測定 (注 2 を参照)
Auto	1 つ	オン	測定 (注 2 を参照)
Auto	2 つ	オフ	平衡 (注 3 を参照)
Auto	2 つ	オン	アクティブ (注 4 を参照)
オン	1 つ	オフ	測定 (注 2 を参照)
オン	1 つ	オン	平衡 (注 3 を参照)
オン	2 つ	オフ	測定 (注 2 を参照)
オン	2 つ	オン	アクティブ (注 4 を参照)

注:

1. ボリューム・コピーの状況が非アクティブ である場合、そのボリューム・コピーの IBM Easy Tier 機能は使用不可です。
2. ボリューム・コピーの状況が測定 である場合、IBM Easy Tier 機能はボリュームの使用統計を収集しますが、自動データ配置はアクティブではありません。
3. ボリューム・コピーの状況が平衡 である場合、IBM Easy Tier 機能によってそのボリューム・コピーのパフォーマンスに基づくプール平衡化が使用可能です。
4. ボリューム・コピーの状況がアクティブ である場合、IBM Easy Tier 機能は、そのボリュームに対して自動データ配置モードで作動します。

ボリューム・コピーがイメージ・モードまたは順次モードであるか、マイグレーション中である場合、ボリューム・コピーの IBM Easy Tier 状況は、アクティブ ではなく、測定 になります。

ストレージ・プールに対するデフォルトの Easy Tier 設定は auto であり、ボリューム・コピーに対するデフォルトの Easy Tier 設定は on です。この設定が on である場合、単一の Tier を持つストレージ・プールに対して、プールのパフォーマンスの平衡化を除く Easy Tier 機能は使用不可になり、複数の Tier を持つストレージ・プール内のすべてのストライプ・ボリューム・コピーに対して自動データ配置モードが使用可能になることを意味します。

-autodelete

(オプション) 2 次コピーが同期されたら 1 次コピーを削除することを指定します。

`jvdisk_name | vdisk_id`

(必須) ボリューム・コピーの追加先のボリュームを ID または名前のいずれかで指定します。

説明

addvdiskcopy コマンドは、コピーを既存のボリュームに追加し、それによって、ミラーリングされていないボリュームをミラーリングされるボリュームに変更します。**mkdiskgrp** パラメーターを使用して、コピー

用のストレージを提供するストレージ・プールを指定します。**lsmdiskgrp** コマンドは、使用可能なストレージ・プールおよび各グループ内の使用可能なストレージの量をリストします。

addvdiskcopy コマンドでは、ファイル・システム・ボリュームを指定することができますが、そのボリュームと同じストレージ・プールを使用する必要があります。

要確認: ファイル・システム・ボリュームへの追加が許可されるのは、圧縮コピーのみです。

addvdiskcopy コマンドは、非圧縮から圧縮への変換または圧縮から非圧縮への変換で作成されたコピーなど、異なるボリューム・コピーを追加します。

注: クラウド・スナップショットがボリュームで使用可能である場合、そのボリュームには、別々のストレージ・プールにボリューム・コピーがありません。

データ削減ストレージ・プール内のシン・プロビジョニング・ボリューム・コピーおよび圧縮ボリューム・コピーは、順次モード・ボリュームおよびイメージ・モード・ボリュームであってはなりません。一部のノード・タイプでは、入出力グループのデータ削減ストレージ・プール内に圧縮ボリューム・コピーを作成することができます。データ削減プール内の圧縮ボリューム・コピーは、ノード・タイプが V5030、V7000、または SVC である入出力グループ内にのみ作成できます。シン・プロビジョニング・ボリューム・コピーは、すべてのノード・タイプで作成することができます。データ削減ストレージ・プールからシン・プロビジョニング・ボリューム・コピーまたは圧縮ボリューム・コピーを作成するには、**-autoexpand** パラメーターを使用します。また、データ削減ストレージ・プールでは、ボリュームが完全割り振りボリューム・コピーを持つことができます。

データ削減ストレージ・プール内のシン・プロビジョニング・ボリュームあるいは圧縮ボリュームで、ボリュームのキャッシュ・モードが **none** または **readonly** である場合は、ボリューム・コピーを作成することができません。**chvdisk** を指定して、ボリュームのキャッシュ・モードを **readwrite** に変更する必要があります。

データ削減ストレージ・プール内のシン・プロビジョニング・ボリューム・コピーまたは圧縮ボリューム・コピーに **-warning** を指定することはできません。

データ削減ストレージ・プール内のシン・プロビジョニング・ボリューム・コピーおよび圧縮ボリューム・コピーの場合、ボリュームの **Easy Tier** モードは、データ削減ストレージ・プールから受け継ぎます。これらのボリューム・タイプで **Easy Tier** モードを構成することはできません。

データ削減ストレージ・プール内のシン・プロビジョニング・ボリューム・コピーおよび圧縮ボリューム・コピーに **-grainsize** を指定することはできません。このタイプのボリューム・コピーは、8 KB のサイズで作成されます。

データ削減ストレージ・プールがオフラインで、リカバリーが必要な場合、データ削減プール内にシン・プロビジョニング・ボリューム・コピーまたは圧縮ボリューム・コピーを作成することはできません。リカバリーが進行中の場合は、リカバリーが完了し、プールが **online** 状態になるまで待つ必要があります。

イメージ・モード **MDisk** を追加する場合、暗号鍵は使用できません。暗号化を (MDisk に暗号鍵があるときに) 使用するには、MDisk が自己暗号化を行っていることが必要です。

要確認: コピーされるボリュームがフォーマット中である場合、ボリューム・コピーを追加できません。フォーマットが完了するまで待つ必要があります。

仮想化タイプは次のように定義されます。

seq このポリシーは、**-mdisk** パラメーターと、その引数としての単一の管理対象ディスクを必要とします。MDisk は、管理対象モードでなければなりません。

このポリシーは、指定された管理対象ディスクからエクステントを使用して、ボリュームを作成します (管理対象ディスクに十分なフリー・エクステントが存在することが前提)。

striped

striped ポリシーはデフォルト・ポリシーです。**-vtype** パラメーターが指定されていない場合、このポリシーがデフォルト書式で使用されます。つまり、ストレージ・プール内のすべての管理対象ディスクが、ボリュームの作成に使用されます。ストライピングは、エクステント・レベルで行われ、グループ内のそれぞれの管理対象ディスクから 1 エクステントずつ使用されます。例えば、10 管理対象ディスクが存在するストレージ・プールは、それぞれの管理対象ディスクの 1 つのエクステントを使用し、次に最初の管理対象の 11 番目のエクステントを使用し ... と続きます。

-mdisk パラメーターも指定されている場合、ストライプ・セットとして使用する管理対象ディスクのリストを提供できます。このリストには、同じストレージ・プールから 2 つ以上の管理対象ディスクを含めることができます。ストライプ・セットで、同じ循環アルゴリズムが使用されます。ただし、リストで、単一の管理対象ディスクを複数回指定できます。例えば、**-m 0:1:2:1** と入力した場合、管理対象ディスク 0、1、2、1、0、1、2 (以下同様) の順序でエクステントが使用されます。**-mdisk** パラメーターで指定される MDisk はすべて管理対象モードでなければなりません。

image このポリシーを使用すると、管理対象ディスクに既にデータが存在するときに、場合によっては事前に仮想化されたサブシステムから、イメージ・モード・ボリュームを作成できます。作成されたイメージ・モード・ボリュームは、その作成元である管理対象ディスク (以前は非管理) に直接対応します。したがって、ボリューム論理ブロック・アドレス (LBA) x は、管理対象ディスク LBA i に等しくなります。このコマンドを使用して、非仮想化ディスクをシステムの制御下に置くことができます。システムの制御下に置いた後、単一の管理対象ディスクからボリュームをマイグレーションすることができます。マイグレーションされると、ボリュームはイメージ・モード・ボリュームではなくなります。

イメージ・モード・ボリュームは、他のタイプのボリューム (ストライプや順次など) が既に存在するストレージ・プールに追加できます。

注: イメージ・モード・コピーは、少なくとも、追加先になっているボリュームと同じ大きさでなければなりません。ボリュームのサイズを超える容量部分にはアクセスできません。

このコマンドは、新規に作成されたボリューム・コピーの ID を返します。

入出力グループの最初の圧縮ボリューム・コピーを作成し、圧縮をアクティブにします。圧縮ボリュームをサポートしないノードが 1 つでも含まれる入出力グループには、圧縮ボリューム・コピーを作成することも移動することもできません。別の入出力グループを使用する必要がありますが、リカバリー入出力グループへの移動には影響しません。

重要:

- ボリューム (またはボリューム・コピー) が FlashCopy マッピングのターゲットであり、ソース・ボリュームがアクティブ/アクティブ関係にある場合、新しいストレージ・プールはソース・ボリュームと同じサイトになければなりません。
- アクティブ/アクティブ関係のマスター・ボリューム、補助ボリューム、または変更ボリュームに対してこのコマンドを使用する場合、新規コピーは既存のボリューム・コピーと同じサイトのストレージ・プール内に作成する必要があります。

- イメージ・モード・コピーを追加する場合、追加する MDisk のサイト情報を明確に定義する必要があり、そのサイト情報はストレージ・プール内の他の MDisk のサイト情報と一致していなければなりません。

同期が失われた後にボリューム・コピーの再同期を行う速度は、**-syncrate** パラメーターを使用して指定できます。次の表に、*syncrate* 値と 1 秒あたりにコピーされるデータの関係を示します。

注: これらの設定は、フォーマットの初期速度にも影響します。

表 124. *syncrate* 値とコピーされるデータ/秒との関係

ユーザー指定の <i>syncrate</i> 属性値	コピーされるデータ/秒
1 から 10	128 KB
11 から 20	256 KB
21 から 30	512 KB
31 から 40	1 MB
41 から 50	2 MB
51 から 60	4 MB
61 から 70	8 MB
71 から 80	16 MB
81 から 90	32 MB
91 から 100	64 MB

シナリオ 1

入出力グループで以下が該当する場合、次のようになります。

- 8 GB ノードが少なくとも 1 個含まれている。
- データ削減プール内にシン・プロビジョニング・ボリュームまたは圧縮ボリュームが少なくとも 1 つ含まれている。
- その入出力グループの FlashCopy ビットマップ・サイズが 1.5 GB より大きく設定されている。

使用可能なリソースが不十分なため、コマンドは失敗します。

シナリオ 2

データ削減プール内にシン・プロビジョニング・ボリュームまたは圧縮ボリュームを作成する場合、そのプールには、ホストの SCSI マップ解除操作を追跡する追加ボリュームを作成するのに十分な容量が必要です。この容量が使用可能でない場合、コマンドは失敗します。

シナリオ 3

シン・プロビジョニングでスペース不足や破損が起きているため、またはシン・プロビジョニングのもとにあるコンポーネントがプール内のボリュームをオフラインのままにしているために、データ削減プール内にオフラインのシン・プロビジョニング・ボリュームまたは圧縮ボリュームが存在する場合、データ削減プールにボリュームを作成できません。

呼び出し例

```
addvdiskcopy -mdiskgrp 0 -easytier off vdisk8
```

結果出力:

Vdisk [8] copy [1] successfully created

ストレージ・プールを指定する場合の呼び出し例

```
addvdiskcopy -mdiskgrp 0 -vtype image -mdisk 13 -tier tier0_flashgeneric_ssd -easytier off vdisk9
```

結果出力:

Vdisk [9] copy [1] successfully created

ミラー書き込みアルゴリズムの優先順位を構成するための呼び出し例

```
addvdiskcopy -mdiskgrp 0 -mirrorwritepriority latency vdisk9
```

結果出力:

Vdisk [9] copy [1] successfully created

圧縮ボリューム・コピーの追加の呼び出し例

```
addvdiskcopy -mdiskgrp 1 -rsize 10% -compressed vdisk2
```

結果出力:

Vdisk [2] copy [1] successfully created

圧縮ボリューム・コピーの追加の呼び出し例

```
addvdiskcopy -mdiskgrp 0 -vtype image -mdisk 13 -tier tier_nearlinenearline vdisk9
```

結果出力:

Vdisk [9] copy [1] successfully created

重複排除ボリューム・コピーを追加するための呼び出し例

```
addvdiskcopy -mdiskgrp datareductionpool10 -rsize 0 -autoexpand -deduplicated deduplicatedvolume6
```

結果出力:

Vdisk [6] copy [1] successfully created

addvdiskaccess

addvdiskaccess コマンドは、ホストに対してボリュームへのアクセスを可能にすることができる入出力グループのセットに、入出力グループ (複数可) を追加するために使用します。

構文

```
►►—addvdiskaccess— -iogrp—

|                        |                   |
|------------------------|-------------------|
| <i>iogrp_id_list</i>   | <i>vdisk_id</i>   |
| <i>iogrp_name_list</i> | <i>vdisk_name</i> |

◄◄
```

パラメーター

-iogrp *iogrp_id_list* | *iogrp_name_list*

(必須) 入出力グループのボリューム・アクセス・セットに追加する入出力グループのリストを指定します。

vdisk_id | *vdisk_name*

(必須) 指定した入出力グループを介したアクセスを追加する対象のボリュームを指定します。

説明

入出力グループが既にアクセス・セットのメンバーである場合、エラーは生成されません。また、その入出力グループに対して実行されるアクションはありません。ボリュームに関するすべてのホスト・マッピングが、リスト内の入出力グループに追加されます。追加マッピングを他の入出力グループに拡張する場合、**-force** オプションは不要です。

入出力グループがアクセス・セットに追加されると、ホストからボリュームへのアクセスが作成されます。このホストは、入出力グループ内のノードからボリュームにマップされます。ボリュームが 2 回マップされると、そのボリュームはすべての追加入出力グループにも 2 回マップされます。

入出力グループが iSCSI ホストへマップされている場合、それらの入出力グループをボリューム・アクセス・リストに追加できます。つまり、iSCSI ホストは、複数の入出力グループ (および単一の入出力グループ) を介してアクセスできるボリュームにアクセスすることができます。

要確認: 以下の場合、**-addvdiskaccess** コマンドは失敗します。

- (ボリュームがホスト・マッピングを持っている) どのホストもリスト内の入出力グループに関連付けられていない。
- ホスト・ボリューム・マッピングの制限を超過している。
- 追加されたマッピングの数が、ホスト・ボリューム・マッピングのクラスター化システムの制限を超過している。
- プロトコルが NVMe に設定されており、プロトコルの制限によって、ボリュームに複数のアクセス入出力グループがある。

2 つの入出力グループを持つボリュームにホストがマップされると、2 つのマッピングが作成されます。ホストでは、ホストとボリュームの間のマッピングが 512 個に制限されています。これは、ホストを次のようにマップすることが可能であることを意味します。

- 単一の入出力グループ内の 512 個のボリュームにマップする
- 2 つの入出力グループにまたがる 256 個のボリュームにマップする
- 4 つの入出力グループにまたがる 64 個のボリュームにマップする

ボリュームにマップされているホストのいずれかが、複数の入出力グループからマップされているボリュームをサポートしないホスト・システムとして検出された場合、このコマンドは失敗します。

呼び出し例

以下の例では、入出力グループ 2 を DB_Volume のボリューム・アクセス・セットに追加します。

```
addvdiskaccess -iogrp 2 DB_Volume
```

結果出力:

```
No feedback
```

呼び出し例

以下の例では、入出力グループ 2 および 3 をボリューム ID 3 のボリューム・アクセス・セットに追加します。

```
addvdiskaccess -iogrp 2:3 3
```

結果出力:

No feedback

analyzevdisk

analyzevdisk コマンドは、ボリューム分析をキューに入れるかキャンセルするために使用します。

構文

```
➤—analyzevdisk [—cancel] [vdisk_id | vdisk_name]—➤
```

パラメーター

-cancel

(オプション) 実行中の圧縮見積もりをキャンセルします。

vdisk_id | *vdisk_name*

(必須) 分析のためにキューに入れるボリュームの ID または名前を指定します。

説明

このコマンドは、ボリューム分析をキューに入れるかキャンセルします。順序は、*vdisk_id* 値が基礎になります。

重要: 現在分析中でない (または分析のキューに入っている) ボリュームに **analyzevdisk -cancel** を指定することはできません。

オフラインのボリュームを分析のスケジュールに入れることができます (エラー・メッセージは表示されません)。そのボリュームは、オンラインに戻ってその *vdisk id* 値に従って分析されるまで、スケジュールされた状態のままで残ります。

vdisk 0 を分析のキューに入れる簡略な呼び出し例

```
analyzevdisk 0
```

詳細な結果出力

No feedback

vdisk 0 をデキューするか、その進行中の分析をキャンセルする簡略な呼び出し例

```
analyzevdisk -cancel 0
```

詳細な結果出力

No feedback

analyzevdiskbysystem

analyzevdiskbysystem コマンドは、システム内のすべての既存ボリュームをフリー・スペース分析のスケジュールに入れるために使用します。

構文

```
▶▶ analyzevdiskbysystem [ -cancel ]
```

パラメーター

-cancel

(オプション) スケジュールに入っているか保留中の圧縮見積もりをキャンセルします。

説明

このコマンドは、システム内のすべての既存ボリュームをフリー・スペース分析のスケジュールに入れます。

このコマンドを指定した後に作成されたボリュームは評価されません。特定のボリュームを評価するには、**analyzevdisk** を使用します。

vdisk 0 を分析のキューに入れる簡略な呼び出し例

```
analyzevdiskbysystem
```

詳細な結果出力

No feedback

vdisk 0 をデキューするか、その進行中の分析をキャンセルする簡略な呼び出し例

```
analyzevdiskbysystem -cancel
```

詳細な結果出力

No feedback

backupvolume

backupvolume コマンドは、ボリューム・スナップショットを作成するために使用します。

構文

```
▶▶ backupvolume [ -full ] [ volume_name | volume_id ]
```

パラメーター

-full

(オプション) ボリュームのスナップショット世代がフルスナップショットであることを指定します。

volume_name | volume_id

(必須) バックアップされているボリュームのボリューム名または ID を指定します。ボリューム名の値は英数字ストリング、ボリューム ID の値は数値でなければなりません。

説明

このコマンドは、ボリューム・スナップショットを作成します。

このコマンドはボリューム・スナップショットが取られると完了し、スナップショットは非同期でクラウド・システムに転送されます。

注: ボリュームがボリューム・グループに属している場合は、**backupvolume** の代わりに、**backupvolumegroup** を指定する必要があります。

クラウド・システム上に既存のボリューム・スナップショットを持つフル・スナップショット世代を作成する場合の呼び出し例

```
backupvolume -full vdisk7
```

結果出力:

No feedback

初めてボリュームのバックアップを作成する場合の呼び出し例

```
backupvolume neymar7
```

結果出力:

No feedback

クラウド内に既存のスナップショットがあるボリュームのバックアップを作成する場合の呼び出し例

```
backupvolume jvardy6
```

結果出力:

No feedback

クラウド内に既存のスナップショットを持つボリュームのフル・スナップショットを作成する場合の呼び出し例

```
backupvolume -full lmessi1
```

結果出力:

No feedback

backupvolumegroup

backupvolumegroup コマンドを使用して、ボリューム・グループ内のすべてのボリュームの新規スナップショットを作成します。

構文

```
►► backupvolumegroup [ -full ] [ volumegroup_name | volumegroup_id ] ◀◀
```

パラメーター

-full

(オプション) ボリューム・グループ・メンバーのフルバックアップを指定します。

volume group_name | *volume group_id*

(必須) バックアップするボリュームのボリューム・グループ ID または名前を指定します。この値は、ボリューム・グループ ID の場合は数値、ボリューム・グループ名の場合は英数字ストリングでなければなりません。

説明

このコマンドは、ボリューム・グループ内のすべてのボリュームの新規スナップショットを作成します。

ボリューム・グループのスナップショットが取られるとすぐに、このコマンドは完了します。バックアップは非同期でクラウドに転送されます。いずれかのボリューム・メンバーでバックアップまたはリストアが進行中である場合、新しいボリューム・グループのバックアップを取ることはできません。ボリューム・グループ全体のボリューム・バックアップを可能にするには、**chvdisk** コマンドを使用して各ボリューム・メンバーでボリューム・バックアップを有効にする必要があります。

呼び出し例

ボリューム・グループのバックアップを初めて作成する場合は、次のとおりです。

```
backupvolume group volgroup1
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

クラウドに既存のバックアップがあるボリューム・グループのバックアップを作成する場合は、次のとおりです。

```
backupvolume group volgroup1
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

クラウドに既存のバックアップがあるボリューム・グループのフルバックアップ世代を作成する場合は、次のとおりです。

```
backupvolume group -full volgroup1
```

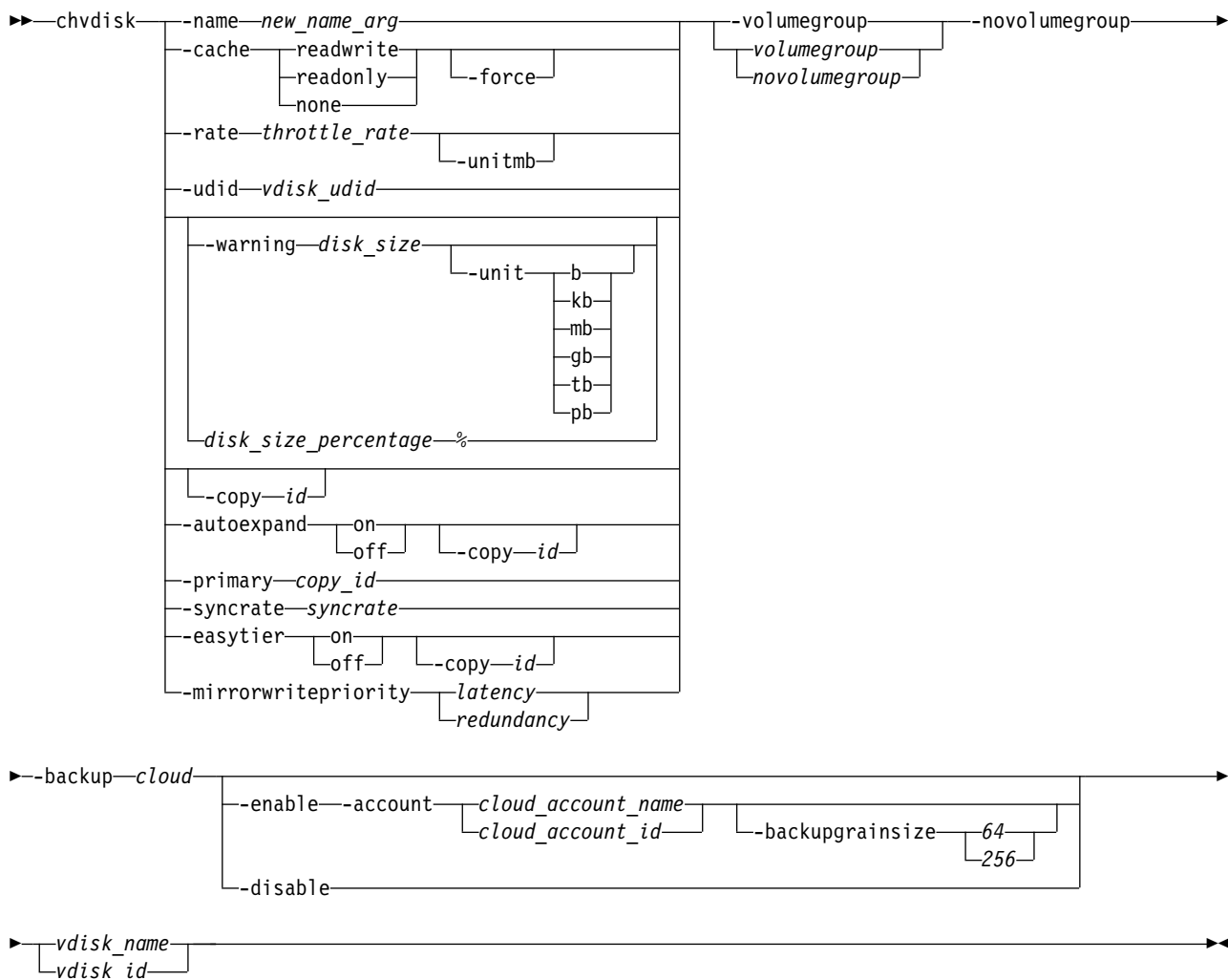
結果出力:

No feedback

chvdisk

chvdisk コマンドは、ディスク名、入出力支配率、または装置番号などの、ボリュームのプロパティを変更する場合に使用します。IBM Easy Tier の設定を変更することもできます。

構文



パラメーター

-name new_name_arg

(オプション) ボリュームに割り当てる新規名を指定します。このパラメーターは、**-rate** パラメーターまたは **-udid** パラメーターと一緒に使用できません。 **-rate** または **-udid** パラメーターを指定しない場合、このパラメーターは必須です。

注: ファイル・システム・ボリュームでは、このパラメーターを使用しないでください。

-cache readwrite | readonly | none

(オプション) ボリュームのキャッシング・オプションを指定します。有効な項目には、以下のものがあります。

- *readwrite* を使用して、ボリュームのキャッシュを有効にする。
- 書き込みキャッシュを無効にし、ボリュームの読み取りキャッシュを許可するには、*readonly* を使用します。
- *none* を使用して、ボリュームのキャッシュ・モードを無効にする。

デフォルトは *readwrite* です。

-force

(オプション) **force** パラメーターは、キャッシュ・モードを変更するためにのみ使用できます。 **force**

パラメーターを **cache** パラメーターと一緒に使用して、入出力グループがオフラインの場合でもボリュームのキャッシュ・モードをシステムが変更することを指定します。このオプションは、キャッシュ・フラッシュのメカニズムを指定変更します。

重要: **force** パラメーターを使用していて、キャッシュ・モードの変更に使用された場合は、キャッシュの内容は廃棄され、キャッシュ・データの消失によってボリュームの内容は破損します。この破損は、システムがすべての書き込みデータをキャッシュからデステージできるかどうかによって発生する可能性があります。**force** パラメーターは注意して使用してください。

重要: **force** パラメーターを使用すると、アクセスが失われる可能性があります。IBM サポート担当員による指示がある場合にのみ使用してください。

-rate throttle_rate -unitmb

(オプション) ボリュームの入出力支配率を指定します。これは、受け入れられる入出力の量を制限します。デフォルトの *throttle_rate* の単位は入出力数です。デフォルトでは、*throttle_rate* は無効です。*throttle_rate* の単位を 1 秒当たりメガビット数 (MBps) に変更するには、**-unitmb** パラメーターを指定します。ボリュームの支配率は入出力数か MBps で指定できますが、両方を使用することはできません。ただし、一部のボリュームについては入出力数で率を設定し、その他の仮想ディスクについては MBps で設定することができます。ボリュームで 1 秒当たりの入出力操作 (IOPS) の限度が構成されていて、それが 100 IOPS より小さい値である場合、スロットル・ロジックは 100 IOPS に丸められます。スロットルが 100 IOPS より小さい値に設定されていても、実際のスロットルは 100 IOPS で行われます。

注: 特定のボリュームでスロットルを無効にするには、*throttle_rate* 値をゼロに設定します。

このパラメーターは、**-name** パラメーターまたは **-udid** パラメーターと一緒に使用できません。

-udid vdisk_udid

(オプション) ディスクの装置番号 (**-udid**) を指定します。*vdisk_udid* は、OpenVMS ホストをサポートするために必要な ID で、他のシステムではこのパラメーターは使用しません。有効なオプションは、10 進数の 0 から 32,767 まで、または 16 進数の 0 から 0x7FFF までです。16 進数の場合、必ず 0x を前に付ける必要があります (例: 0x1234)。**-udid** パラメーターを使用しない場合、デフォルトの **-udid** は 0 です。

このパラメーターは、**-name** パラメーターと一緒に使用することはできません。

-warning disk_size | disk_size_percentage

(オプション) シン・プロビジョニング・コピー内の使用済みディスク容量が、指定されたしきい値を初めて超えた時に、警告が出されます。*disk_size* には整数を指定するか (**-unit** パラメーターを指定しない場合は、デフォルトで MB 値を表します)、ボリューム・サイズのパーセンテージを示す *disk_size%* を指定することができます。警告を無効にするには、0 または 0% を指定します。

-unit b | kb | mb | gb | tb | pb

(オプション) **-warningdisk_size** パラメーターに対して使用するデータ単位を指定します。デフォルトの単位は MB です。

-autoexpand on | off

(オプション) シン・プロビジョニング・ボリューム・コピーが、そのストレージ・プールから新規エクステンツを割り振ることによって、実容量を自動的に拡張するかどうかを指定します。このパラメーターを使用する対象は、シン・プロビジョニング・ボリュームである必要があります。

-copy id

(オプション) 変更を適用するコピーを指定します。このパラメーターは、**-autoexpand** または **-warning** パラメーターと一緒に指定する必要があります。指定されたボリュームがミラーリングされ

ており、シン・プロビジョニング・ボリューム・コピーが 1 つしかない場合は、**-copy** パラメーターが必要です。両方のコピーがシン・プロビジョニング・コピーの場合で、かつ、**-copy** パラメーターが無指定の場合、指定した **-autoexpand** または **-warning** パラメーターが両方のコピーに対して設定されます。

-primary copy_id

(オプション) 1 次コピーを指定します。1 次コピーの変更が有効なのは、新規 1 次コピーがオンライン状態で、同期化されている場合に限定されます。新規 1 次コピーがオンラインで、同期化されている場合に、このコマンドを発行すると、即時に変更が有効になります。ボリュームの 1 次コピーでその **autodelete** フラグが **yes** (オン) に設定されている場合、その 1 次コピーを変更できません。

重要: フォーマット中のボリュームに対して、このパラメーターを使用することはできません。

-syncrate syncrate

(オプション) コピー同期速度を指定します。値ゼロ (0) を指定すると、同期化は回避されます。デフォルト値は 50 です。サポートされる **-syncrate** 値および対応する速度については、834 ページの表 125 を参照してください。完全に割り振られたボリュームまたはミラーリングされたボリュームのフォーマット設定速度を同期前に変更するには、このパラメーターを使用します。

-easytier on | off

(オプション) IBM Easy Tier 機能を有効または無効にします。

重要: データ削減プール内のシン・プロビジョニング・ボリュームおよび圧縮ボリュームでは、プールの設定に関係なく、IBM Easy Tier は常にオンになります。

-mirrorwritepriority latency | redundancy

(オプション) ミラー書き込みアルゴリズムの優先順位を構成する方法を指定します。ミラー書き込みの優先順位の変更は、ボリュームのビューには即時に反映され、ボリュームの動作には以前の入出力 (I/O) がすべて完了した後に反映されます。

1. **latency** を選択した場合、書き込み入出力に対する応答が遅いコピーでは、他方のコピーが正常にデータの書き込みを完了すると非同期になり、書き込み入出力は完了します。
2. **redundancy** を選択した場合、書き込み入出力に対する応答が遅いコピーでは、応答が遅い方の入出力が完了したときに書き込み入出力を完了し、同期状態を維持します。

-volume group volume_group_name | volume_group_id

(オプション)

ボリュームの新規ボリューム・グループを指定します。このパラメーターを、**-novolumegroup** と同時に指定することはできません。

-novolumegroup

(オプション) ボリュームがいずれのボリューム・グループにも属さないことを指定します。このパラメーターを、**-volumegroup** と同時に指定することはできません。

-backup cloud

(オプション) 有効または無効に設定するクラウド・スナップショットのタイプを指定します。値は **cloud** でなければなりません。

-enable

(オプション) **-backup** パラメーターで指定されたバックアップまたはスナップショットのタイプを有効に設定します。

-disable

(オプション) **-backup** パラメーターで指定されたバックアップまたはスナップショットのタイプを無効に設定します。

-account *cloud_account_id* | *cloud_account_name*

(オプション) そのボリューム用に使用するクラウド・アカウントを指定します。このパラメーターと一緒に、**-enable** を指定する必要があります。

-backupgrainsize 64 | 256

(オプション) ボリューム・マッピングのグリーン・サイズ (KB 単位) を指定します。値は、64 および 256 です。このパラメーターを使用するためには、**-enable** を指定する必要があります。

1 つのアカウントを使用してクラウド・スナップショット用にボリュームを有効にすることができます。あるボリューム上のクラウド・バックアップを、同じまたは異なるクラウド・アカウントで再度有効にすることはできません。

スナップショットが進行中の場合、クラウド・スナップショット機能をオフにすることはできません。進行中のスナップショットはいずれも、完了するかキャンセルされる必要があります。

vdisk_name | *vdisk_id*

(必須) 変更するボリュームを ID または名前指定します。

説明

chvdisk コマンドは、ボリュームの単一プロパティを変更します。例えば、ボリュームの名前と同期速度を変更する場合は、このコマンドを 2 回発行する必要があります。ボリュームがオフラインの場合は、**recovervdisk** コマンドを使用してボリュームをリカバリーし、オンラインに戻します。

重要: ボリュームまたは優先ノードのキャッシュ入出力グループを変更するには、**movevdisk** コマンドを使用します。

データ削減ストレージ・プール内のシン・プロビジョニング・コピーまたは圧縮コピーでは、**-autoexpand** を有効にする必要があります。ボリュームにデータ削減ストレージ・プール内のコピーが含まれている場合、キャッシュ・モードを **readwrite** に設定する必要があります。

データ削減ストレージ・プール内のシン・プロビジョニング・コピーまたは圧縮コピーには、警告しきい値を設定することができません。警告しきい値を変更するには、**-copy** を指定する必要があります。

新規の名前またはラベルを指定できます。そのうえで、その新規名を使用してボリュームを参照できます。

このボリュームについて受け入れる入出力トランザクションの数に限度を設定できます。この量は、1 秒当たりの入出力数、または MB/秒で設定できます。デフォルトでは、ボリュームの作成時に入出力制御率は設定されません。

重要: すべての容量は、変更を含めて、512 バイトの倍数でなければなりません。指定する容量が 512 の倍数でないとエラーが発生しますが、これはバイト単位が使用されている場合に限られます。デフォルトの容量は、MB 単位です。

ボリュームの作成時、ボリュームにはスロットルは適用されません。これを変更するには **-rate** パラメーターを使用します。ボリュームを非スロットル状態に戻すには、**-rate** パラメーターで 0 (ゼロ) を指定します。

データ削減ストレージ・プール内のシン・プロビジョニング・ボリューム・コピーおよび圧縮ボリューム・コピーの場合、そのデータは中央管理ディスクによって管理されるため、Easy Tier 状況はデータ削減プールから取得されます。そのため、これらのボリューム・タイプでは Easy Tier モードをオフにすることはできません。データ削減プール内のシン・プロビジョニング・ボリュームおよび圧縮ボリュームでは、プー

ルの設定に関係なく、Easy Tier は常にオンになります。Easy Tier の設定は、**mkvdisk** のヘルプにある表に詳述されているように、プールとボリュームの設定の組み合わせです。ボリュームで Easy Tier を常にオンにしておくと、プールの設定によって Easy Tier をオンまたはオフに切り替えることができます。データ削減プール内の完全割り振りボリュームの場合、Easy Tier はオン/オフいずれにも設定できます。

同期が失われた後にボリューム・コピーの再同期を行う速度は、**-syncrate** パラメーターを使用して指定できます。次の表に、*syncrate* 値と 1 秒당りにコピーされるデータの関係を示します。

注: これらの設定は、フォーマットの初期速度にも影響します。

表 125. *syncrate* 値とコピーされるデータ/秒との関係

ユーザー指定の <i>syncrate</i> 属性値	コピーされるデータ/秒
1 から 10	128 KB
11 から 20	256 KB
21 から 30	512 KB
31 から 40	1 MB
41 から 50	2 MB
51 から 60	4 MB
61 から 70	8 MB
71 から 80	16 MB
81 から 90	32 MB
91 から 100	64 MB

呼び出し例

```
chvdisk -rate 2040 1
```

以下の出力が表示されます。

No feedback

呼び出し例

```
chvdisk -cache readonly 1
```

以下の出力が表示されます。

No feedback

呼び出し例

```
chvdisk -volumegroup 1 vdisk2
```

以下の出力が表示されます。

No feedback

呼び出し例

ボリュームのクラウド・スナップショットを有効にするには、次のコマンドを入力します。

```
chvdisk -backup cloud -enable -account myVardyj vdisk7
```

以下の出力が表示されます。

No feedback

呼び出し例

ボリュームのクラウド・スナップショットを無効にするには、次のコマンドを入力します。

```
chvdisk -backup cloud -disable vdisk7
```

以下の出力が表示されます。

```
No feedback
```

chvolume group

chvolume group コマンドは、ボリューム・グループの属性を変更するのに使用します。

構文

```
▶▶ chvolume group [ -name volume_group_name ] [ volume_group_name | volume_group_id ] ▶▶
```

パラメーター

-name volume_group_name

(オプション) 新しいボリューム・グループ名を指定します。この値は、英数字ストリングでなければなりません。

volume_group_name | volume_group_id

(必須) 変更するボリュームのボリューム・グループ名またはグループ ID を指定します。この値は、ボリューム・グループ ID の場合は数値、ボリューム・グループ名の場合は英数字ストリングでなければなりません。

説明

このコマンドは、ボリューム・グループの属性を変更します。

呼び出し例

```
chvolume group -name newname1 1
```

結果出力:

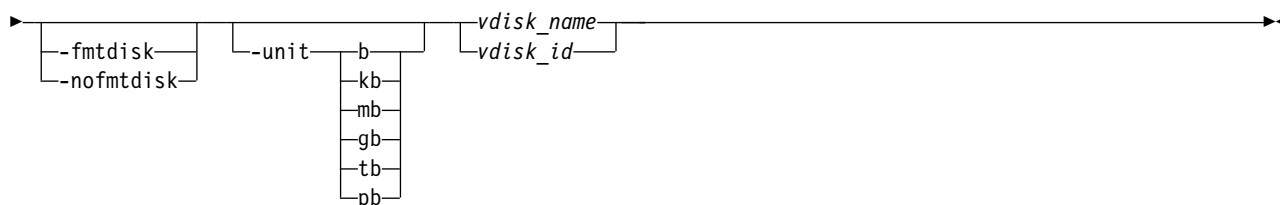
```
No feedback
```

expandvdisksize

expandvdisksize コマンドは、ボリュームのサイズを指定された容量だけ拡張するために使用します。

構文

```
▶▶ expandvdisksize [ -sizedisk_size | -rsizedisk_size ] [ -copy id ] [ -mdisk mdisk_id_list | mdisk_name_list ] ▶▶
```



パラメーター

-size *disk_size*

(必須) ボリュームを拡張する容量を指定します。ディスク・サイズは、単位の値と一緒に使用します。変更を含むすべての容量は、512 バイトの倍数でなければなりません。指定する容量が 512 の倍数でないとエラーが発生しますが、これは、バイト単位 (**-unit b**) を使用した場合に限られます。ただし、一部だけ使用されている場合でも、エクステント全体が予約されます。デフォルトの *disk_size* の単位はメガバイト (MB) です。 **-size** パラメーターは、**-rsize** パラメーターと一緒に指定することはできません。 **-size** または **-rsize** のいずれかを指定する必要があります。シン・プロビジョニング・ボリュームの場合は、MDisk を指定することはできません。

-rsize *disk_size*

(オプション) シン・プロビジョニング・ボリュームの実サイズを増やす容量を指定します。整数を使用して *disk_size* 値を指定します。*disk_size* に設定する整数の単位は **-unit** パラメーターを使用して指定します。デフォルトの単位はメガバイトです。 **-rsize** 値はボリュームのサイズより大きくすることも、同じにすることも、あるいは小さくすることもできます。 **-rsize** パラメーターは、**-size** パラメーターと一緒に指定することはできません。 **-size** または **-rsize** のいずれかを指定する必要があります。

-copy *id*

(オプション) 実容量を変更する対象のコピーを指定します。 **-rsize** パラメーターも指定する必要があります。ボリューム・コピーの実容量のみを変更することができます。指定されたボリュームがミラーリングされており、シン・プロビジョニング・コピーが 1 つしかない場合は、**-copy** パラメーターが必要です。ボリュームがミラーリングされており、両方がシン・プロビジョニング・コピーであり、**-copy** が無指定の場合、両方のコピーが同じ量だけ変更されます。

-mdisk *mdisk_id_list* | *mdisk_name_list*

(オプション) ストライプ・セットとして使用する 1 つ以上の MDisk のリストを指定します。ボリュームを拡張するエクステントは、指定された MDisk のリストから取得されます。リスト内の MDisk はすべて同じストレージ・プールに属してはなりません。指定されたボリュームがミラーリングされている場合は、**-mdisk** パラメーターは使用できません。

-fmtdisk

(オプション) ボリュームを使用前にフォーマットすることを指定します。このフラグは、**expandvdiskspace** コマンドの結果としてボリュームに追加された新しいエクステントをフォーマットします。このパラメーターを使用した場合、**expandvdiskspace** コマンドは非同期で完了します。デフォルトでは、完全割り振りボリュームは使用前にフォーマットされます。

-nofmtdisk

(オプション) 完全割り振りボリュームの新規に拡張した領域はフォーマットされません。

-unit *b* | *kb* | *mb* | *gb* | *tb* | *pb*

(オプション) **-size** または **-rsize** パラメーターに対して *disk_size* 単位を指定します。デフォルト値はメガバイト (MB) です。

`vdisk_name` | `vdisk_id`

(必須) 変更するボリュームを ID または名前で指定します。

説明

expandvdisksize コマンドを使用して、特定のボリュームに割り振られている物理容量を指定した量だけ拡張します。

また、このコマンドを使用して、シン・プロビジョニング・ボリュームの仮想容量を、そのボリュームに割り当てられた物理容量を変更せずに拡張することもできます。シン・プロビジョニング・ボリューム以外のボリュームの容量またはシン・プロビジョニング・ボリュームの仮想容量を変更するには、**-size** パラメーターを使用します。シン・プロビジョニング・ボリュームの実容量を変更するには、**-rsize** パラメーターを使用します。

注: `consistent_synchronized` 状態のグローバル・ミラー関係またはメトロ・ミラー関係にあるボリュームの容量を拡張できます。以下のタイプのボリュームでは、容量を拡張できません。

- `cycling` モードで作動中の HyperSwap 関係またはグローバル・ミラー関係のボリューム。
- 変更ボリュームが構成されている関係のボリューム。
- 完全割り振りコピーが少なくとも 1 つある、ミラーリングされたボリューム。

注: 変更ボリュームを含むグローバル・ミラー関係、または HyperSwap 関係では、ボリュームの容量を拡張することはできません。グローバル・ミラー関係またはメトロ・ミラー関係のボリュームの容量を拡張するには、以下の手順を実行します。

1. 関係を削除します。
2. ボリュームのサイズを増やします。関係に含まれるすべてのボリュームのサイズ (仮想容量) が、厳密に同じであることが必要です。
3. 拡張したボリュームを使用して関係を再作成します。

ミラーを再開すると、完全な初期同期が行われ、1 次ボリューム全体が 2 次ボリュームに複製されます。

ソースであるか、ターゲットであるか、またはマッピングがどの状態であるかにかかわらず、FlashCopy マッピング内のボリュームの容量を拡張することはできません。FlashCopy マッピング内のボリュームは、以下のように容量を拡張することができます。

1. その FlashCopy ツリー内にあるマッピングをすべて削除します。(ルート・ソース・ボリュームが存在し、いくつかのターゲットが直接であるか、他のターゲットからのカスケードである場合、ツリー全体を削除する必要があります。)
2. 元の FlashCopy ツリーに含まれるボリュームすべてのサイズを増やします。ツリーに含まれるすべてのボリュームのサイズ (仮想容量) が同じであることが必要です。
3. 新しく拡張したボリュームを使用して、すべての FlashCopy マッピングを再作成します。

削除の後に FlashCopy を再開すると (差分 FlashCopy の場合を含む)、新規マッピングの開始に相当するため、ボリューム全体がバックグラウンド・コピーの一部になります。

注: デフォルトの容量単位は MB です。

ボリュームが拡張されると、仮想化ポリシーが変わる場合があります。そのモードは、前に順次であった場合でも、ストライプになります。仮想化ポリシーについて詳しくは、**mkvdisk** コマンドの説明を参照してください。

ミラーリングされたボリュームで **expandvdisksize** コマンドを実行するには、ボリュームのすべてのコピーが同期化されていなければなりません。このコマンドは、ミラーリングされたボリュームのすべてのコピーを自動的にフォーマットします。

要確認:

1. イメージ・モード・ボリュームのサイズを変更 (拡張) することはできません。
2. ファイル・システムの一部であるボリュームをサイズ変更 (拡張) することはできません。
3. ボリュームがフォーマット中である場合、ボリュームをサイズ変更 (拡張) することはできません。また、**shrinkvdisksize** を指定して、フォーマット中のボリュームをサイズ変更 (縮小) することもできません。
4. ボリューム上でクラウド・スナップショットが使用可能に設定されている場合、そのボリュームのサイズ変更 (拡張) はできません。
5. **expandvdisksize -rsize** を指定して、データ削減プール内のシン・ボリューム・コピーまたは圧縮ボリューム・コピーを拡張 (サイズ変更) することはできません。
6. ボリュームがマイグレーション中である場合は、**expandvdisksize -mdisk** を指定してボリュームをサイズ変更 (拡張) できません。

システムの完全な動作を維持するためには、関係内の両方のボリュームを拡張する必要があります。このタスクを実行するには、以下のようにします。

1. 必要な追加容量だけ 2 次ボリュームを拡張します。
2. 必要な追加容量だけ 1 次ボリュームを拡張します。

2 つの MDisk からのエクステンツを使用して vdisk1 の容量を 2048 バイト増やす (また、ボリュームの新規部分をフォーマットする) ための呼び出し例

```
expandvdisksize -size 2048 -unit b -mdisk mdisk0:mdisk1 -fmt disk vdisk1
```

結果出力:

No feedback

2 つの MDisk からのエクステンツを使用して vdisk1 の容量を 100 MB 増やす (また、ボリュームの新規部分をフォーマットする) ための呼び出し例

```
expandvdisksize -size 100 -unit mb -mdisk mdisk0:mdisk1 -fmt disk vdisk1
```

結果出力:

No feedback

シン・プロビジョニング vdisk2 の仮想容量を変更せずに、実容量を 100 MB 増やす (エクステンツをストレージ・プール内のすべての MDisk にわたり分散させる) ための呼び出し例

```
expandvdisksize -rsize 100 -unit mb vdisk2
```

結果出力:

No feedback

ミラーリングされたボリューム **vdisk3** のシン・プロビジョニング・ボリューム・コピー **ID 1** の実容量を **100 MB** 増やすための呼び出し例

```
expandvdisksize -rsize 100 -unit mb -copy 1 vdisk3
```

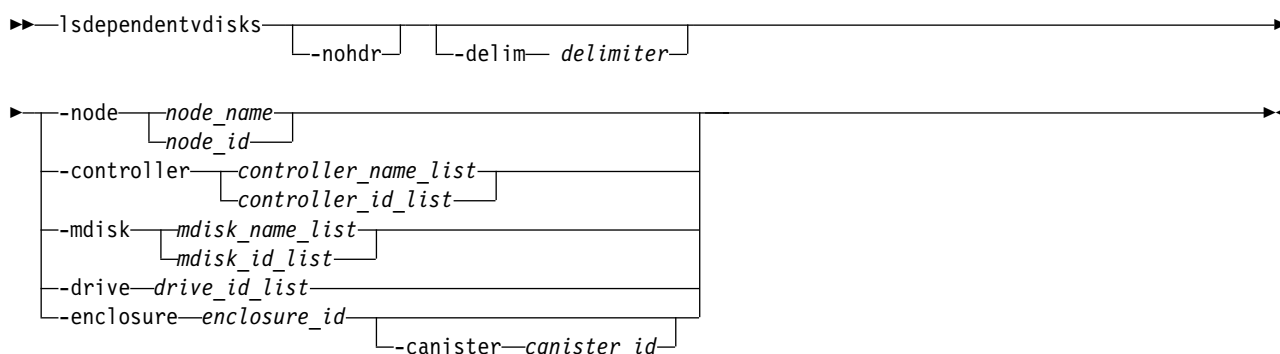
結果出力:

No feedback

lsdependentvdisks

lsdependentvdisks コマンドは、ハードウェアの特定の部分をシステムから除去するとオフラインになるボリュームを表示するために使用します。

構文



パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

-node node_name | node_id

(オプション) ボリューム依存関係が必要なノードを指定します。

-controller controller_name_list | controller_id_list

(オプション) ボリューム依存関係が必要なコントローラーを指定します。

-mdisk mkdisk_name_list | mkdisk_id_list

(オプション) ボリューム依存関係が必要な MDisk を指定します。

-drive

(オプション) ボリューム依存関係が必要なドライブを指定します。最大 128 個の項目があります。

-enclosure enclosure_id

(オプション) ボリューム依存関係が必要なエンクロージャーを指定します。他のデータに影響を与えずにコントロール・エンクロージャーを除去することができます。

-canister canister_id

(オプション) エンクロージャーのキャニスターを指定します。指定できる値は 1 および 2 です。

説明

このコマンドは、ハードウェアの特定の部分をシステムから除去するとオフラインになるボリュームを表示するために使用します。このコマンドは、保守を行う前に使用して、影響を受けるボリュームを判別します。

呼び出し例

```
lsdependentvdisks -delim : -drive 0:1
```

結果出力:

```
vdisk_id:vdisk_name  
4:vdisk4  
5:vdisk5
```

注: これは、ドライブ 0 と 1 が除去されると、ボリューム vdisk4 とボリューム vdisk5 がオフラインになることを意味します。

lshostvdiskmap

lshostvdiskmap コマンドを使用して、ホストにマップされたボリュームのリストを表示します。これらのボリュームは、指定のホストに認識されているボリュームです。

構文

```
➡—lshostvdiskmap—┬─nohdr┬─delim delimiter┬─host_id—┬─┐  
└─host_name└─┘
```

パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できま

す。コマンド・ラインに `-delim :` と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

`host_id | host_name`

(オプション) ホストを ID または名前で指定します。コマンドは、指定のホストにマップされたすべてのボリューム、およびマップ時に使用された SCSI ID のリストを表示します。ホスト ID と名前のいずれも指定しない場合、コマンドは、認識されているすべてのボリューム・マッピングのリストを表示します。

説明

このコマンドは、ボリューム ID と名前のリストを表示します。これらのボリュームは、指定されたホストにマップされたボリュームです。つまり、指定されたホストから認識できます。SCSI LUN ID も表示されます。この SCSI LUN ID は、ホストがボリュームを認識する際に使用する ID です。

システムによってエクスポートされた各ボリュームには、固有の仮想パス (VPATH) 番号が割り当てられます。この番号はボリュームを識別し、どのボリュームがホストによって認識されるボリュームに対応するかを決めます。この手順は、コマンド・ライン・インターフェースを使用して実行する必要があります。

ボリュームで使用されているオペレーティング・システムおよびマルチパス・ソフトウェアによって、そのボリュームに対して VPATH シリアル番号を判別するために使用できるコマンドは異なります。例えば、AIX `sddpcm` にマップされたボリュームの VPATH シリアル番号を確認するには、**datapath query device** を発行します。

システムに対して定義され、処理を行っているホストに対応するホストを見つけます。

1. ワールド・ワイド・ポート名 (WWPN) は、ホスト・バス・アダプター (HBA) の属性です。ご使用のオペレーティング・システムによって保管されたデバイス定義を探して、WWPN を見つけることができます。例えば、AIX® ではオブジェクト・データ・マネージャー (ODM) に入っており、Windows® では指定された HBA の「デバイス マネージャ」の詳細に入っています。
2. これらのポートが属するシステムに定義されているホストを確認します。ポートは詳細表示の一部として保管されるので、次のコマンドを発行して、各ホストを順にリストする必要があります。

`lshost host_name | host_id`

`host_name | host_id` は、ホストの名前または ID です。一致する WWPN の有無を確認してください。

注: これは、ホストの名前を付ける際に考慮してください。例えば、実際のホスト名が `orange` の場合、システムに定義されたホストの名前も `orange` とします。

システムに `hostname` および `vpath serial number` を定義する場合は、次のコマンドを発行します。

`lshostvdiskmap hostname`

ここで、`hostname` は、ホストの名前です。リストが表示されます。`vpath serial number` に一致するボリューム UID を見つけて、ボリュームの名前または ID を記録します。

コマンドは、次の値を戻します。

id `lshostvdiskmap` の出力でのホスト ID を示します。

name `lshostvdiskmap` の出力でのホスト名を示します。

SCSI_id

SCSI マッピングの SCSI ID を指定します。NVMe マッピングの場合、このフィールドは空白になります。

host_cluster_id

ホスト・システムの固有 ID を示します。

host_cluster_name

ホスト・システムの固有の名前を示します。

vdisk_id

ボリュームの UID または NVMe 名前空間 GUID を指定します。

vdisk_name

ボリュームの名前を示します。

vdisk_UID

ボリュームの UID を示します。

IO_group_id

ホスト・ボリューム・マッピングが存在する入出力 (I/O) グループの ID を示します。

IO_group_name

ホスト・ボリューム・マッピングが存在する入出力グループの名前を指定します。

protocol

このボリュームをマッピングするホストが使用しているプロトコルを示します。この値は、**scsi** または **nvme** です。

呼び出し例

```
lshostvdiskmap -delim : 2
```

結果出力:

```
id:name:SCSI_id:host_id:host_name:vdisk_id:vdisk_name:vdisk_UID:IO_group_id:IO_group_name
2:host2:0:5:vardy1:10:vdisk10:6005076801958001500000000000000A:0:iogrp0
2:host2:1:4:vardy2:11:vdisk11:6005076801958001500000000000000B:1:iogrp1
2:host2:2:3:vardy3:12:vdisk12:6005076801958001500000000000000C:0:iogrp0
2:host2:3:2:vardy4:13:vdisk13:6005076801958001500000000000000D:1:iogrp1
2:host2:4:1:vardy5:14:vdisk14:6005076801958001500000000000000E:1:iogrp0
```

SCSI ホストの呼び出し例

```
lshostvdiskmap host5
```

結果出力:

id	name	SCSI_id	vdisk_id	vdisk_name	vdisk UID	IO_group_id	IO_group_name	mapping_type	host_c
5	host5	0	4	vdisk4	6005076400B10001A00000000000000004	0	io_grp0	private	
5	host5	1	5	vdisk5	6005076400B10001A00000000000000005	0	io_grp0	private	
5	host5	2	6	vdisk6	6005076400B10001A00000000000000006	0	io_grp0	private	
5	host5	3	7	vdisk7	6005076400B10001A00000000000000007	0	io_grp0	private	

NVMe ホストの呼び出し例

```
lshostvdiskmap 6
```

結果出力:

id	name	SCSI_id	vdisk_id	vdisk_name	vdisk_UID	IO_group_id	IO_group_name	mapping_type
6	nvmeServer6		8	vdisk8	A00000000000000080050760400B10001	0	io_grp0	private
6	nvmeServer6		9	vdisk9	A00000000000000090050760400B10001	0	io_grp0	private
6	nvmeServer6		10	vdisk10	A000000000000000A0050760400B10001	0	io_grp0	private
6	nvmeServer6		11	vdisk11	A000000000000000B0050760400B10001	0	io_grp0	private

lsmetadatavdisk

lsmetadatavdisk コマンドは、メタデータ・ボリュームに関する情報を表示するために使用します。

構文

```

>> lsmetadatavdisk [ --nohdr ] [ --delim delimiter ]

```

パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

説明

このコマンドは、メタデータ・ボリュームに関する情報を表示します。

この表は、出力ビュー・データとして表示される可能性のある属性値を示しています。

表 126. **lsmetadatavdisk** の出力

属性	説明
vdisk_id	メタデータ・ボリュームの ID を示します。
vdisk_name	メタデータ・ボリュームの名前を示します。
status	メタデータ・ボリュームの実行状況を示します。

呼び出し例

メタデータ・ボリュームの情報を表示するには、以下を実行します。

```
lsmetadatavdisk
```

結果出力:

vdisk_id	2
vdisk_name	vdisk2
status	online

lsrepairsevdiskcopyprogress

lsrepairsevdiskcopyprogress コマンドは、シン・プロビジョニング・ボリューム・コピー、または圧縮ボリューム・コピーの修復の進行状況をリストします。

構文

```
lsrepairsevdiskcopyprogress [-nohdr] [-delim delimiter] [-copy id] [-vdisk_name vdisk_id]
```

パラメーター

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。 **-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。 **-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

-copy id

(オプション) 指定されたコピーの修復の進行状況をリストします。

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。 **-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

vdisk_name | vdisk_id

(オプション) 修復進行状況をリストするボリュームの名前または ID を指定します。このパラメーターは、コマンド・ラインの最後に指定する必要があります。このパラメーターを入力しない場合、コマンドは、クラスター化システム内のシン・プロビジョニング・コピーすべての進行状況をリストします。

説明

lsrepairsevdiskcopyprogress コマンドは、指定されたボリュームのシン・プロビジョニング・コピー、または圧縮コピーの修復進行状況をリストします。ボリュームを指定しない場合、このコマンドは、クラスター化システム内で行われているシン・プロビジョニング・コピーまたは圧縮コピーすべての修復進行状況をリストします。

要確認: このコマンドは、**repairsevdiskcopy** コマンド (修復手順または製品サポート情報で要求された場合に実行する必要がある) を指定した後に実行してください。

このコマンドは、以下のボリューム・コピー属性の値を返します。

- repairing は、シン・プロビジョニング・ボリューム・コピーの修復を示します。
- compressed repairing は、圧縮ボリューム・コピーの修復を示します。

タスクの完了パーセンテージを指定します。

予想されるタスクの所要時間を YYMMDDHHMMSS の形式で示します（見積もり完了時刻が不明の場合は空白になります）。

```
lsrepairsevdiskcopyprogress -delim :
```

```
id:name:copy id:task:progress:estimated_completion_time
0:vdisk0:0:repairing:50:070301120000
0:vdisk0:1:repairing:51:070301120000
1:vdisk1:0:repairing:32:070301153500
```

```
lsrepairsevdiskcopyprogress -delim : vdisk0
```

```
id:name:copy id:task:progress:estimated_completion_time
0:vdisk0:0:repairing:50:070301120000
0:vdisk0:1:repairing:51:070301120000
```

```
lsrepairsevdiskcopyprogress -delim : -copy 1 vdisk0
```

```
id:name:copy id:task:progress:estimated_completion_time
0:vdisk0:1:repairing:51:070301120000
```

lsrepairvdiskcopyprogress コマンドは、ボリュームの修復と検証の進行状況を表示するために使用します。

`--lsrepairvdiskcopyprogress`

- `-nohdr`
- `-delim delimiter`
- `-copy-id`
- `vdisk_name`
- `vdisk id`

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。 **-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。 **-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

-copy id

(オプション) 修復進行状況をリストするボリューム・コピーの ID を指定します。このパラメーターを指定しない場合は、すべてのコピーについて進行状況が表示されます。

vdisk_name | vdisk_id

(オプション) 修復進行状況をリストするボリュームの名前または ID を指定します。このパラメーターは、コマンド・ラインの最後に指定する必要があります。

説明

lsrepairvdiskcopyprogress コマンドは、ミラーリングされたボリュームに対して行われた修復および妥当性検査の進行状況を表示します。このコマンドは、**repairvdiskcopy** コマンドの実行後に、進行状況をトラッキングするために使用します。 **-copy** パラメーターを使用して、ボリューム・コピーを指定することができます。1 つのアクティブ・タスクがある 2 つ以上のコピーを持つボリュームを表示するには、パラメーターなしでこのコマンドを指定します。1 つのアクティブ・タスクがあるボリューム・コピーを 1 つだけ持つことはできません。

このコマンドは、以下のタイプのボリューム・コピーの進行状況を表示します。

- 指定されたパラメーターに従って、すべてのボリューム・コピーが同じタスク、つまり **validate**、**medium**、または **resync** を表示します。
- すべてのボリューム・コピーが同じパーセンテージおよび予定完了時刻を表示します。
- 非ミラーリングのボリュームが指定された場合、このボリュームは、タスクがブランクの単一コピーとして表示されます。これらのボリュームは完全な簡潔ビューには表示されません。
- 完了したタスクは、すべてのコピーに対してブランクになります。
- タスクがブランクである場合は、パーセンテージと完了時刻もブランクになります。

このコマンドは、以下のボリューム修復属性の値を返します。

vdisk_id

ボリューム ID を示します。

vdisk_name

ボリューム名を示します。

copy_id

システムがボリューム・コピーに割り当てた ID を示します。

task アクティブ・タスクを示します。この値は、**repairing** または **compressed_repairing** です。

progress

タスクの完了パーセンテージを示します。タスクの状態が **compressed_repairing** の場合、この値は 0 です。

estimated_completion_time

予想されるタスク完了時刻 (所要時間) を示します。この値は YYMMDDHHMMSS の形式です。所要時間が不明の場合はブランクになります。

呼び出し例

```
lsrepairvdiskcopyprogress -delim :
```

結果出力:

```
vdisk_id:vdisk_name:copy_id:task:progress:estimated_completion_time
0:vdisk0:0:medium:50:070301120000
0:vdisk0:1:medium:50:070301120000
```

呼び出し例

```
lsrepairvdiskcopyprogress -delim : vdisk0
```

結果出力:

```
vdisk_id:vdisk_name:copy id:task:progress:estimated_completion_time
0:vdisk0:0:medium:50:070301120000
0:vdisk0:1:medium:50:070301120000
```

呼び出し例

```
lsrepairvdiskcopyprogress -delim : -copy 0 vdisk0
```

結果出力:

```
vdisk_id:vdisk_name:copy id:task:progress:estimated_completion_time
0:vdisk0:0:medium:50:070301120000
```

修復中の圧縮ボリューム・コピーおよび **TP** ボリューム・コピーを表示する呼び出し例

```
lsrepairvdiskcopyprogress
```

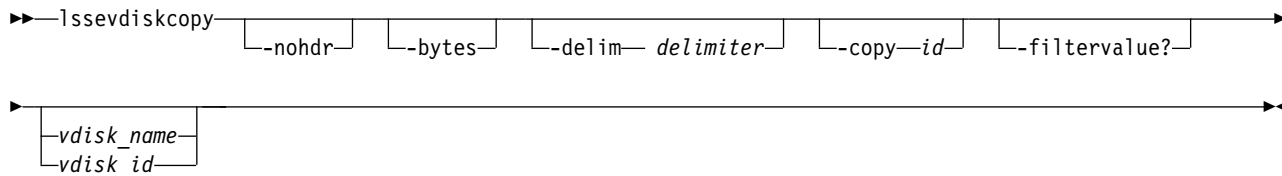
結果出力:

vdisk_id	vdisk_name	copy_id	task	progress	estimated_completion_time
0	vdisk0	0	repairing	50	070301120000
2	vdisk2	1	compressed repairing	0	070301080102

Issevdiskcopy

lssevdiskcopy コマンドは、指定されたボリュームのシン・プロビジョニング・コピーをリストするために使用します。

構文



パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-bytes

(オプション) すべての容量をバイト単位で表示します。バイト以外の単位で表示される容量値は四捨五入されます。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

-copy id

(オプション) シン・プロビジョニング・コピーをリストするボリューム・コピーを指定します。このパラメーターには *vdisk_name* | *vdisk_id* 値を指定する必要があります。

-filtervalue?

(オプション) 有効なフィルター属性のリストを表示します。**lssevdiskcopy** コマンドで有効なフィルターは次のとおりです。

- *mdisk_grp_id*
- *mdisk_grp_name*
- *overallocation*
- *autoexpand*
- *grainsize*
- *deduplicated_copy*

vdisk_name | *vdisk_id*

(オプション) シン・プロビジョニング・コピーをリストするボリュームの名前またはID を指定します。このパラメーターは、コマンド・ラインの最後に指定する必要があります。このパラメーターを入力しない場合、コマンドは、クラスター化システム内のシン・プロビジョニング・コピーをすべてリストします。

説明

lssevdiskcopy コマンドは、指定されたボリュームのシン・プロビジョニング・コピーをすべてリストします。ボリュームを指定しない場合、このコマンドは、クラスター化システム内のシン・プロビジョニング・ボリューム・コピーをすべてリストします。

このコマンドは、選択されたボリューム・コピーのシン・プロビジョニング・プロパティの簡略ビューを表示します。**lsvdiskcopy** コマンドを実行すると、シン・プロビジョニングおよび非シン・プロビジョニングのボリューム・コピーに共通するプロパティの簡略ビューが表示されます。そのビューに示されるフィールドの説明については、**lsvdisk** コマンドの説明を参照してください。

このコマンドは、以下のボリューム・コピー属性の値を返します。

copy_id

システムがボリューム・コピーに割り当てた ID を示します。この値は 0 または 1 です。

status システムの状況を示します。この値は、online または offline です。すべてのノードがコピーを含むストレージ・プールにアクセスできない場合、そのコピーはオフラインです。

sync ボリューム・コピーが同期化されているかどうかを示します。

auto_delete

2 次コピーが同期化された後に 1 次コピーが削除されることを示します。値は yes または no です。

primary

ボリューム・コピーが 1 次コピーであるかどうかを示します。ボリュームは正確に 1 つの 1 次コピーを持ちます。この値は yes または no です。

mdiskgrp_id

ボリューム・コピーが属するストレージ・プールの ID を示します。

mdiskgrp_name

ボリューム・コピーが属するストレージ・プールの名前を示します。

type ボリュームの仮想化タイプを示します。この値は、striped、sequential、または image です。

mdisk_id

順次モードおよびイメージ・モードのボリュームに使用される MDisk ID を示します。

mdisk_name

順次モードおよびイメージ・モードのボリュームに使用される MDisk 名を示します。

fast_write_state

ボリューム・コピーのキャッシュ状態を示します。この値は empty、not_empty、corrupt、または repairing のいずれかです。非シン・プロビジョニング・コピーの場合は、この値は常に空です。corrupt のキャッシュ状態は、ボリュームがシン・プロビジョニング・ボリュームであり、**recovervdisk** コマンドまたは **repairsevdiskcopy** コマンドによって開始される修復が必要であることを示します。

used_capacity

データの保管に使用されている **real_capacity** の部分を示します。シン・プロビジョニング・コピーでない場合、この値はボリューム容量と同じです。シン・プロビジョニング・ボリューム・コピーの場合は、ボリュームへの書き込みが増えるにつれ、この値はゼロから **real_capacity** 値の範囲で増加されます。

要確認: このフィールドは、データ削減プール内のシン・プロビジョニング・ボリューム・コピーおよび圧縮ボリューム・コピーの場合はブランクです。

real_capacity

ストレージ・プールからこのボリューム・コピーへ割り振られる物理ストレージの量を示します。シン・プロビジョニング・ボリューム・コピーでない場合、この値はボリューム容量と同じです。シン・プロビジョニング・ボリューム・コピーの場合は、この値が異なる場合があります。

要確認: このフィールドは、データ削減プール内のシン・プロビジョニング・ボリューム・コピーおよび圧縮ボリューム・コピーの場合はブランクです。

free_capacity

real_capacity 値と **used_capacity** 値の間の差異を示します。

要確認: このフィールドは、データ削減プール内のシン・プロビジョニング・ボリューム・コピーおよび圧縮ボリューム・コピーの場合は空白です。

overalllocation

real_capacity 値に対するボリューム容量の割合をパーセンテージで表して、示します。シン・プロビジョニング・ボリュームでない場合、この値は常に 100 です。

要確認: このフィールドは、データ削減プール内のシン・プロビジョニング・ボリューム・コピーおよび圧縮ボリューム・コピーの場合はゼロです。

autoexpand

シン・プロビジョニング・ボリューム上で **autoexpand** が有効かどうかを示します。この値は、on または off です。

warning

パーセンテージとして表されるもので、シン・プロビジョニング・ボリューム・コピーの場合、ボリューム容量に対する **used_capacity** の率が指定レベルに達すると警告が生成されることを示します。

要確認: このフィールドは、データ削減プール内のシン・プロビジョニング・ボリューム・コピーおよび圧縮ボリューム・コピーの場合はゼロです。

grainsize

シン・プロビジョニング・ボリューム・コピーについて、そのボリューム・コピーが作成されたときに選択されたグレイン・サイズを示します。

要確認: 通常ストレージ・プール内の圧縮ボリューム・コピーの場合、このフィールドは空白です。

se_copy

コピーがシン・プロビジョニング・コピーであるかどうかを示します。この値は yes または no です。

easy_tier

Easy Tier がプールの管理を許可されるかどうかを示します。

注:

1. **easy_tier** が on である場合、**easy_tier_status** は任意の値を取ることができます。
2. **easy_tier** が off である場合、**easy_tier_status** は **measured** または **inactive** です。

easy_tier_status

ボリュームのコピーに対してどの Easy Tier 機能がアクティブであるかを示します。

- **active** は、プールが Easy Tier によって管理されており、Tier 管理のためにパフォーマンス・ベースのプール平衡化を実行していることを示します。例えば、このボリューム・コピーのエクステントは、パフォーマンスのために移動することができます (自動データ配置)。
- **inactive** は、アクティブな Easy Tier 機能がないことを示します。
- **measured** は、このボリューム・コピーに関する統計は収集されているが、エクステントは移動されないことを示します。
- **balanced** は、プールが Easy Tier によって管理されており、パフォーマンス・ベースのプールの平衡化を提供していることを示します (例えば、エクステントを移動することができます)。

以下の表では、ストレージ・プール Easy Tier の設定を示しています。

表 127. ストレージ・プールおよびボリュームの *Easy Tier* 設定 :

ストレージ・プール Easy Tier 設定	ストレージ・プール内の Tier の数	ボリューム・コピー Easy Tier 設定	ボリューム・コピー Easy Tier 状況
オフ	1 つ	オフ	非アクティブ (注 1 を参照)
オフ	1 つ	オン	非アクティブ (注 1 を参照)
オフ	2 つ	オフ	非アクティブ (注 1 を参照)
オフ	2 つ	オン	非アクティブ (注 1 を参照)
Measure	1 つ	オフ	測定 (注 2 を参照)
Measure	1 つ	オン	測定 (注 2 を参照)
Measure	2 つ	オフ	測定 (注 2 を参照)
Measure	2 つ	オン	測定 (注 2 を参照)
Auto	1 つ	オフ	測定 (注 2 を参照)
Auto	1 つ	オン	平衡 (注 3 を参照)
Auto	2 つ	オフ	アクティブ (注 4 を参照)
Auto	2 つ	オン	測定 (注 2 を参照)
オン	1 つ	オフ	測定 (注 2 を参照)
オン	1 つ	オン	平衡 (注 3 を参照)
オン	2 つ	オフ	測定 (注 2 を参照)
オン	2 つ	オン	アクティブ (注 4 を参照)
注: 1. ボリューム・コピーの状況が <i>inactive</i> である場合、そのボリューム・コピーの <i>Easy Tier</i> 機能は使用不可です。 2. ボリューム・コピーの状況が <i>measured</i> である場合、 <i>Easy Tier</i> 機能はボリュームの使用統計を収集しますが、自動データ配置はアクティブではありません。 3. ボリューム・コピーの状況が <i>balanced</i> である場合、 <i>Easy Tier</i> 機能によってそのボリューム・コピーのパフォーマンスに基づくプール平衡化が有効です。 4. ボリューム・コピーの状況が <i>active</i> である場合、 <i>Easy Tier</i> 機能は、そのボリュームに対して自動データ配置モードで作動します。			

ボリューム・コピーがイメージ・モードまたは順次モードであるか、マイグレーション中である場合、ボリューム・コピーの Easy Tier 状況は、active ではなく、measured になります。

ストレージ・プールに対するデフォルトの Easy Tier 設定は auto であり、ボリューム・コピーに対するデフォルトの Easy Tier 設定は on です。これらの設定は、単一 Tier を持つストレージ・プールに対して、プールのパフォーマンスの平衡化を除く Easy Tier 機能が無効になり、複数の Tier を持つストレージ・プール内のすべてのストライプ・ボリューム・コピーに対して自動データ配置モードが有効になることを意味します。

tier 報告される Tier 情報を示します。

- ssd
- nearline
- enterprise (新規にディスカバーされたボリュームまたは外部ボリュームのデフォルト値)
- tier0_flash
- tier1_flash
- tier_enterprise
- tier_nearline

tier_capacity

Tier 内でボリュームに割り当てられる MDisk 容量の合計を示します。

注: シン・プロビジョニング・コピーの場合、Tier ごとの容量は実容量です。

compressed_copy

ボリューム・コピーが圧縮されているかどうかを示します。

uncompressed_used_capacity

圧縮ボリューム・コピーの場合、圧縮前にボリューム・コピーに書き込まれていたデータの量を示します。データ削減ストレージ・プール内のボリューム・コピーの場合、このフィールドはブランクです。

used_capacity_before_reduction

データ削減が行われる前にデータ削減ストレージ・プール内のシン・プロビジョニング・ボリューム・コピーまたは圧縮ボリューム・コピーに書き込まれたデータの合計量を示します。完全割り振りボリューム・コピーおよびデータ削減プール内にないボリューム・コピーの場合、このフィールドはブランクです。

parent_mdisk_grp_id

ボリューム・エクステンツの割り振り元である物理ストレージ・プール ID を示します。この値は、数値ストリング (0 文字から 127 文字の範囲) またはブランクです。

parent_mdisk_grp_name

ボリューム・エクステンツの割り振り元である物理ストレージ・プール名を示します。この値は、英数字ストリング (1 文字から 63 文字の範囲) またはブランクです。

encrypt

ボリュームとそのコピーが暗号化されているかどうかを示します。値は yes または no です。

deduplicated_copy_count

データ重複排除ボリューム・コピーの数を示します。

deduplicated_copy

ボリューム・コピーがデータ重複排除されているかどうかを示します。値は次のとおりです。

- yes

- no

呼び出し例

```
lssevdiskcopy -delim :
```

以下の出力が表示されます。

```
vdisk_id:vdisk_name:copy_id:mdisk_grp_id:mdisk_grp_name:capacity:used_capacity:real_capacity:
free_capacity:overallocation:autoexpand:warning:grainsize:se_copy:compressed_copy
:uncompressed_used_capacity
0:vv1:0:0:ppp:16.00GB:2.00GB:2.01GB:6.00GB:796:off:20:32:no:yes:3.27GB
1:se1:0:0:ppp:16.00GB:1.00GB:4.00GB:15.00GB:400:off:20:32:yes:no:1.0GB:yes:no:1.0GB
1:se1:1:0:ppp:16.00GB:2.00GB:2.01GB:14.00GB:796:off:45:256:no:yes:4.46GB
```

呼び出し例

```
lssevdiskcopy -delim : -copy 0 0
```

以下の出力が表示されます。

```
vdisk_id:0
vdisk_name:vv1
capacity:16.00GB
copy_id:0
status:online
sync:yes
auto_delete:yes

primary:yes
mdisk_grp:1
mdisk_grp_name:mdisk_group_1
type:striped
mdisk_id:
mdisk_name:
fast_write_state:not_empty
used_capacity:2.00GB
real_capacity:2.01GB
free_capacity:6.00GB
overallocation:796
autoexpand:on
warning:25
grainsize:256
se_copy:yes
easy_tier:on
easy_tier_status:active
tier_capacity:enterprise
tier:tier0_flash
tier_capacity:1.63TB
tier:tier1_flash
tier_capacity:1.63TB
tier:tier_enterprise
tier_capacity:0.00MB
tier:tier_nearline
tier_capacity:0.00MB
tier_capacity:64.00MB
tier:ssd
tier_capacity:2.00GB
compressed_copy:yes
uncompressed_used_capacity:3.27GB
used_capacity_before_reduction

parent_mdisk_grp_id:10
parent_mdisk_grp_name:pool10
encrypt:yes
```

呼び出し例

```
lssevdiskcopy -copy 0 -delim : vv1
```

以下の出力が表示されます。

```
vdisk_id:0
vdisk_name:vv1
capacity:16.00GB
copy_id:0
status:online
sync:yes
auto_delete:yes

primary:yes
mdisk_grp_id:1
mdisk_grp_name:mdisk_group_1
type:striped
mdisk_id:
mdisk_name:
fast_write_state:empty
used_capacity:2.00GB
real_capacity:8.00GB
free_capacity:6.00GB
overallocation:200
autoexpand:on
warning:25
grainsize:256
se_copy:yes
easy_tier:off
easy_tier_status:inactive
tier:ssd
tier_capacity:0.00MB
tier:enterprise
tier_capacity:6.00GB
tier:nearline
tier_capacity:2.00GB
tier:tier0_flash
tier_capacity:1.63TB
tier:tier1_flash
tier_capacity:1.63TB
tier:tier_enterprise
tier_capacity:0.00MB
tier:tier_nearline
tier_capacity:0.00MB
compressed_copy:no
uncompressed_used_capcity:8.00GB
parent_mdisk_grp_id:10
parent_mdisk_grp_name:pool10
encrypt:yes
used_capacity_before_reduction
```

呼び出し例

```
lsvdisk 0
```

以下の出力が表示されます。

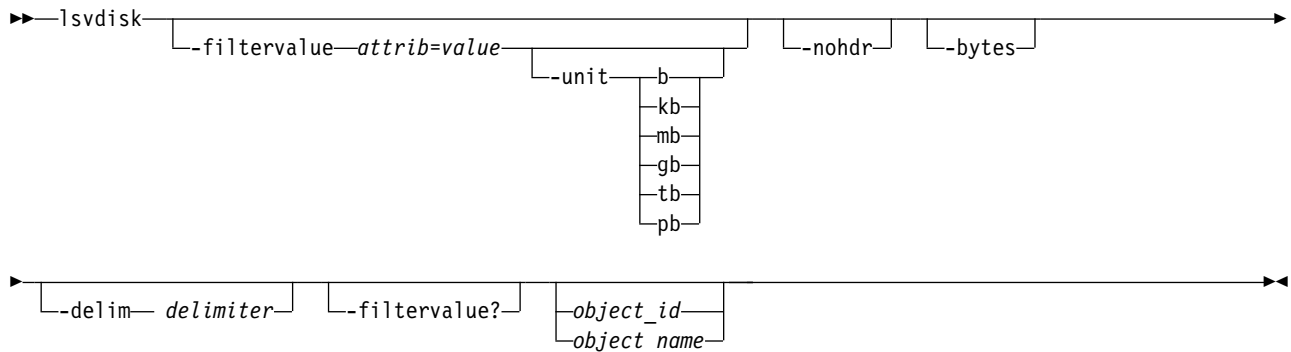
```
vdisk_id:0
vdisk_name:vv1
...
deduplicated_copy_count:1
..
...
```

```
copy_id 0
...
deduplicated_copy:yes
used_capacity_before_reduction:12.54GB
```

lsvdisk

lsvdisk コマンドを使用して、システムが認識するボリュームの簡略リストまたは詳細ビューを表示します。

構文



パラメーター

-filtervalue attrib=value

(オプション) 1 つ以上のフィルターのリストを指定します。フィルター属性値に一致する値をもつオブジェクトのみが表示されます。容量を指定する場合、単位も入力する必要があります。

-unit b | kb | mb | gb | tb | pb

(オプション) **-filtervalue** パラメーターのデータ単位を指定します。

注: **-unit** は、**-filtervalue** と一緒に使用する必要があります。

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-bytes

(オプション) すべての容量をバイト単位で表示します。バイト以外の単位で表示される容量値は四捨五入されます。容量値をフィルタリングする場合、正確なフィルタリングを行うためにバイト単位 (**-unit b**) を使用します。シン・プロビジョニング・コピーの場合、Tier ごとの容量は実容量です。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できま

す。コマンド・ラインに `-delim :` と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

-filtervalue?

有効なフィルター属性のリストを表示します。 **lsvdisk** コマンドで有効なフィルターは次のとおりです。

- access_IO_group_count
- backup_status
- capacity
- cloud_backup_enabled
- cloud_account_id
- cloud_account_name
- compressed_copy_count
- copy_count
- deduplicated_copy_count
- fast_write_state
- FC_id
- fc_map_count
- FC_name
- filesystem
- function
- id
- IO_group_id
- IO_group_name
- mdisk_grp_name
- mdisk_grp_id
- mirror_write_priority
- name
- owner_type
- owner_id
- owner_name
- preferred_node_id
- RC_change
- RC_id
- RC_name
- restore_status
- se_copy_count
- status
- type
- vdisk_UID

- volume_group_id
- volume_group_name
- volume_id
- volume_name
- protocol

注: ミラーリングされたボリュームを識別するために、mdisk_grp_name=many を用いて **lsvdisk** コマンドをフィルターに掛けることはできません。その代わりに、copy_count=2 でフィルタリングを行ってください。

object_id | object_name

(オプション) オブジェクトの名前または ID を指定します。このパラメーターを指定すると、特定のオブジェクトの詳細ビューが戻され、**-filtervalue** パラメーターで指定された値はすべて無視されます。 *object_id | object_name* パラメーターを指定しない場合、**-filtervalue** パラメーターで指定したフィルター要件に一致するすべてのオブジェクトの簡略ビューが表示されます。

説明

このコマンドは、システム内のすべてのボリュームおよびボリューム・コピーの属性の簡略リストまたは詳細ビューを表示します。

以下のいずれかのアクションが実行された場合、ボリュームはオフラインで、使用不可です。

- 入出力グループ内の両方のノードが欠落している。
- 存在する入出力グループ内のノードがどれもボリュームにアクセスできない。
- このボリュームの同期化されたコピーはすべて、オフラインのストレージ・プール内にあります。
- ボリュームがフォーマット中である。

機能低下しているボリュームがあるときに、関連したノードと MDisk がすべてオンラインである場合は、製品のサポート情報を参照して支援を受けてください。以下のいずれかが発生した場合、ボリュームの機能低下が報告されます。

- 入出力グループ内のノードの 1 つが欠落している。
- 入出力グループ内のノードの 1 つが、ボリュームの範囲内のストレージ・プールにあるすべての MDisk にアクセスできない。この場合、MDisk は機能低下として示されます。MDisk の修正手順を実行して、問題を解決する必要があります。
- 高速書き込みキャッシュに、入出力グループ内の 1 つ以上のボリュームに対するデータが固定されている。その状態が解決されるまでフェイルバックの実行ができない。キャッシュに固定データが含まれていることを示すエラー・ログが表示されます。このイベント・ログに対する修正手順を実行して、問題を解決します。以下の状況は、滞留データの原因として最も一般的なものです。
 - 入出力グループ内の 1 つ以上のボリュームが不整合障害によってオフラインになっており、キャッシュ内に固定データが含まれている。ファブリックの障害または誤った構成のため、バックエンド・コントローラーの障害または誤った構成のため、あるいはエラーが繰り返し発生したことが原因でシステムが 1 つ以上のノードを経由する MDisk へのアクセスを除外したため、不整合障害が発生することがあります。
 - 入出力グループ内の 1 つ以上のボリュームが、FlashCopy マッピングに問題があるため、オフラインである。
 - シン・プロビジョニング・ディスクがスペースを使い尽くしている。

ボリュームおよびボリューム・コピーを暗号化できます。すべてのボリューム・コピーも暗号化されている場合に、ボリュームが暗号化されます。

注: つまり、暗号化されたストレージ・プールと暗号化されていないストレージ・プールの間で (1 つのコピーを持つ) ボリュームをマイグレーションしているときは、この値は `no` です。

ボリュームのエクステン트가暗号化された MDisk または順序ボリュームの一部である場合を含めて、ストレージ・プールに値 `encrypt:no` が指定されている場合、ボリュームは暗号化されません。

このコマンドは、以下のボリューム属性の値を返します。

IO_groups_id

ボリュームが属する入出力グループ (ID) を示します。

IO_groups_name

ボリュームが属する入出力グループ (名前) を示します。

status 状況を示します。この値は、`online`、`offline`、`degraded`、または `deleting` です。

オンライン HyperSwap ボリュームの場合、状況情報とともにオフライン・コピーの適用範囲が含まれます。オフライン・ボリュームの場合、状況情報とともに補助コピーが (それに関連付けられているコピーがオンラインであっても) 含まれます。

mdisk_grp_id

ボリュームが属するストレージ・プールの ID を示します。ボリュームに複数のコピーがある場合、これらのフィールドには `many` が表示されます。

mdisk_grp_name

ボリュームが属するストレージ・プールの名前を示します。ボリュームに複数のコピーがある場合、これらのフィールドには `many` が表示されます。

type ボリュームの仮想化タイプを示します。この値は `striped`、`seq`、`image`、`many` のいずれかです。値 `many` は、ボリュームに複数のコピーがあり、それらの仮想化タイプが異なる場合があることを示します。

capacity

ホストから見たボリュームのボリューム・サイズである、ボリュームの仮想容量を示します。

formatted

ボリュームが作成された時に、フォーマットされたかどうかを示します。この値は `yes` または `no` です。

formatting

ボリュームがフォーマット中であるかどうかを示します。この値は `yes` または `no` です。

mdisk_id

順次モードおよびイメージ・モードのボリュームに使用される MDisk ID を示します。ボリュームに複数のコピーがある場合、これらのフィールドには `many` が表示されます。

mdisk_name

順次モードおよびイメージ・モードのボリュームに使用される MDisk 名を示します。ボリュームに複数のコピーがある場合、これらのフィールドには `many` が表示されます。

FC_id ボリュームが属する FlashCopy マッピングの ID を示します。値 `many` は、ボリュームが複数の FlashCopy マッピングに属することを示します。

FC_name

ボリュームが属する FlashCopy マッピングの名前を示します。値 `many` は、ボリュームが複数の FlashCopy マッピングに属することを示します。

RC_id

ボリュームが属するリモート・コピー関係の ID を示します。この値は、数値でなければなりません。

RC_name

ボリュームが属するリモート・コピー関係の名前を示します。

vdisk_UID

ボリュームの UID を示します。NVMe プロトコルを使用してボリュームがホストにマップされている場合、vdisk_UID の値は、ボリュームの名前空間グローバル固有 ID (NGUID) を示します。

throttle_ID

スロットル・オブジェクトの ID を示します。この値は、0 から 10241 の範囲の数値ストリング (または、スロットルが構成されていない場合はブランク) です。

throttle_name

スロットル・オブジェクトの名前を示します。この値は、1 文字から 63 文字の範囲の英数字ストリングまたは (スロットルが指定されていない場合は) ブランクです。

IOPs_limit

ボリュームに対して構成されている IOP の制限を示します。この値は、数値ストリングまたは (制限が指定されていない場合は) ブランクです。

bandwidth_limit_MB

ボリュームに対して構成されている帯域幅の制限 (MB) を示します。この値は数値ストリングまたは (制限が構成されていない場合は) ブランクです。

preferred_node_id

入出力データを処理しているノードを示します。

要確認: この値は数値でなければなりません。(優先ノードを含む入出力グループ内にノードが構成されていない場合、この値はゼロです。)

fast_write_state

ボリュームまたはボリューム・コピーのキャッシュ状態を示します。この値は `empty`、`not_empty`、`corrupt`、または `repairing` のいずれかです。`corrupt` のキャッシュ状態は、**recovervdisk** コマンドまたは **repairvdiskcopy** コマンドを使用して、ボリュームまたはボリューム・コピーの修復またはリカバリーを行う必要があることを示しています。

cache ボリュームのキャッシュ・モードを示します。この値は、`readonly`、`readwrite`、または `none` です。

udid ボリュームの装置番号を示します。装置番号が必要なのは OpenVMS ホストのみです。

fc_map_count

ボリュームが属する FlashCopy マッピングの数を示します。

sync_rate

ミラーリングされたコピーの同期速度を示します。

se_copy_count

シン・プロビジョニング・コピーの数を示します。

要確認: この値は、シン・プロビジョニング・コピーのみを表し、圧縮ボリューム・コピーには使用されません。

filesystem

値ストリング (最大 63 文字のロング・オブジェクト名) として表され、このボリュームを所有するファイル・システムの絶対パス名を示します。該当しない場合はブランクです。

mirror_write_priority

ボリュームがミラーリングされる場合に使用されるミラー書き込みアルゴリズムの優先順位を示します。

RC_change

ボリュームがリモート・コピー関係の変更ボリュームであるかどうかを示します。

compressed_copy_count

圧縮ボリューム・コピーの数を示します。

access_IO_group_count

ボリューム・アクセス・セット内の入出力グループの数を示します。

protocol

このボリュームをマッピングするホストが使用する必要があるプロトコルを示します。プロトコルは、ホストへの既存のマッピングによって、ボリュームに関連付けられます。プロトコルは、ボリュームがマップされる最初のホストのプロトコルから継承されます。ボリュームがどのホストにもマップされていない場合、値はブランクになります。ボリュームがすべてのホストからマップ解除されると、値は再びブランクになります。この値は、**scsi**、**nvme**、またはブランクのいずれかです。

このコマンドは、以下のボリューム・コピー属性の値を返します。

copy_id

システムがボリューム・コピーに割り当てた ID を示します。この値は 0 または 1 です。

status 状況を示します。この値は、online、offline、degraded、または deleting です。

sync ボリューム・コピーが同期化されているかどうかを示します。

auto_delete

2 次コピーが同期化された後に 1 次コピーが削除されることを示します。値は yes または no です。

primary

ボリューム・コピーが 1 次コピーであるかどうかを示します。ボリュームは正確に 1 つの 1 次コピーを持ちます。この値は Yes または No です。

mdiskgrp_id

ボリューム・コピーが属するストレージ・プールの ID を示します。

mdiskgrp_name

ボリューム・コピーが属するストレージ・プールの名前を示します。

type ボリュームの仮想化タイプを示します。この値は、striped、seq、または image です。

mdisk_id

順次モードおよびイメージ・モードのボリュームに使用される MDisk ID を示します。

mdisk_name

順次モードおよびイメージ・モードのボリュームに使用される MDisk 名を示します。

used_capacity

データの保管に使用されている **real_capacity** の部分を示します。シン・プロビジョニング・コピーでない場合、この値はボリューム容量と同じです。シン・プロビジョニング・ボリューム・コ

ピーの場合は、ボリュームへの書き込みが増えるにつれ、この値はゼロから `real_capacity` 値の範囲で増加されます。データ削減プール内のシン・プロビジョニング・ボリューム・コピーまたは圧縮ボリューム・コピーであるボリューム・コピーの場合、このフィールドは空白です。

real_capacity

ストレージ・プールからこのボリューム・コピーへ割り振られる物理ストレージの量を示します。シン・プロビジョニング・ボリューム・コピーでない場合、この値はボリューム容量と同じです。シン・プロビジョニング・ボリューム・コピーの場合は、この値が異なる場合があります。データ削減プール内のシン・プロビジョニング・ボリューム・コピーまたは圧縮ボリューム・コピーであるボリューム・コピーの場合、このフィールドは空白です。

free_capacity

`real_capacity` 値と `used_capacity` 値の間の差異を示します。データ削減プール内のシン・プロビジョニング・ボリューム・コピーでも圧縮ボリューム・コピーでもないストレージ・プールの場合、このフィールドは空白です。

overalllocation

ボリューム容量のパーセンテージとして表され、`real_capacity` 値に対する容量の比率を示します。シン・プロビジョニング・ボリュームでない場合、あるいは圧縮ボリュームの場合、この値は常に 100 です。

要確認: 圧縮ボリューム・コピーの場合、この値を空白にすることはできません。

要確認:

- データ削減プール内のシン・プロビジョニング・ボリューム・コピーまたは圧縮ボリューム・コピーであるボリューム・コピーの場合、このフィールドは空白です。
- 圧縮ボリューム・コピーの場合、この値を空白にすることはできません。

データ削減プール内のシン・プロビジョニング・ボリューム・コピーまたは圧縮ボリューム・コピーであるボリューム・コピーの場合、このフィールドは空白です。

autoexpand

シン・プロビジョニング・ボリューム上で **autoexpand** が使用可能かどうかを示します。この値は、on または off です。

要確認: 圧縮コピーの場合、この値を空白にすることはできません。

warning

この値はボリューム容量のパーセンテージとして表され、シン・プロビジョニング・ボリューム・コピーまたは圧縮ボリューム・コピーに関する警告を示します。ボリューム容量に対する `used_capacity` の率が指定されたレベルに達すると、警告が生成されます。

要確認:

- データ削減プール内のシン・プロビジョニング・ボリューム・コピーまたは圧縮ボリューム・コピーであるボリューム・コピーの場合、このフィールドは空白です。
- 圧縮ボリューム・コピーの場合、この値を空白にすることはできません。

grainsize

シン・プロビジョニング・ボリューム・コピーについて、そのボリューム・コピーが作成されたときに選択されたグレイン・サイズを示します。

要確認: 通常ストレージ・プール内の圧縮ボリューム・コピーの場合、この値は常に空白です。

se_copy

コピーがシン・プロビジョニング・コピーであるかどうかを示します。

要確認: この値は、シン・プロビジョニング・コピーの場合は **yes**、圧縮ボリューム・コピーの場合は **no** です。

easy_tier

この値はユーザーによって設定され、Easy Tier にプールの管理を許可するかどうかを示します。

注:

1. **easy_tier** が **on** である場合、**easy_tier_status** は任意の値を取ることができます。
2. **easy_tier** が **off** である場合、**easy_tier_status** は **measured** または **inactive** です。

easy_tier_status

ボリュームのコピーに対してどの Easy Tier 機能がアクティブであるかを示します。

- **active** は、プールが Easy Tier によって管理されており、Tier 管理のためにパフォーマンス・ベースのプール平衡化を実行していることを示します。例えば、このボリューム・コピーのエクステントは、パフォーマンスのために移動することができます (自動データ配置)。
- **inactive** は、アクティブな Easy Tier 機能がないことを示します。
- **measured** は、このボリューム・コピーに関する統計は収集されているが、エクステントは移動されないことを示します。
- **balanced** は、プールが Easy Tier によって管理されており、パフォーマンス・ベースのプールの平衡化を提供していることを示します (例えば、エクステントを移動することができます)。

この表は、**easy_tier_status** に可能な値と関連情報を示しています。

表 128. Easy Tier の状況値: Easy Tier の状況値

ストレージ・プール Easy Tier 設定	ストレージ・プール内の Easy Tier の数	ボリューム・コピー Easy Tier 設定	ボリューム・コピー Easy Tier 状況
オフ	1 つ	オフ	非アクティブ (注 1 (863 ページ) を参照)
オフ	1 つ	オン	非アクティブ (注 1 (863 ページ) を参照)
オフ	2 つ	オフ	非アクティブ (注 1 (863 ページ) を参照)
オフ	2 つ	オン	非アクティブ (注 1 (863 ページ) を参照)
Measure	1 つ	オフ	測定 (注 2 (863 ページ) を参照)
Measure	1 つ	オン	測定 (注 2 (863 ページ) を参照)
Measure	2 つ	オフ	測定 (注 2 (863 ページ) を参照)
Measure	2 つ	オン	測定 (注 2 (863 ページ) を参照)
Auto	1 つ	オフ	測定 (注 2 (863 ページ) を参照)
Auto	1 つ	オン	平衡 (注 3 (863 ページ) を参照)

表 128. *Easy Tier* の状況値 (続き): *Easy Tier* の状況値

ストレージ・プール Easy Tier 設定	ストレージ・プール内の Tier の数	ボリューム・コピー Easy Tier 設定	ボリューム・コピー Easy Tier 状況
Auto	2 つ	オフ	測定 (注 2 を参照)
Auto	2 つ	オン	(注 4 を参照)
オン	1 つ	オフ	測定 (注 2 を参照)
オン	1 つ	オン	平衡 (注 3 を参照)
オン	2 つ	オフ	測定 (注 2 を参照)
オン	2 つ	オン	アクティブ (注 4 を参照)

注:

1. ボリューム・コピーの状況が**非アクティブ**である場合、そのボリューム・コピーの *Easy Tier* 機能は使用不可です。
2. ボリューム・コピーの状況が**測定**である場合、*Easy Tier* 機能はボリュームの使用統計を収集しますが、自動データ配置は**アクティブ**ではありません。
3. ボリューム・コピーの状況が**平衡**である場合、*Easy Tier* 機能によってそのボリューム・コピーのパフォーマンスに基づくプール平衡化が有効です。
4. ボリューム・コピーの状況が**アクティブ**である場合、*Easy Tier* 機能は、そのボリュームに対して自動データ配置モードで作動します。

ボリューム・コピーがイメージ・モードまたは順次モードであるか、マイグレーション中である場合、ボリューム・コピーの *Easy Tier* 状況は、**アクティブ**ではなく、**測定**になります。

ストレージ・プールに対するデフォルトの *Easy Tier* 設定は **Auto** であり、ボリューム・コピーに対するデフォルトの *Easy Tier* 設定は **On** です。これは、単一 *Tier* を持つストレージ・プールに対して、プールのパフォーマンスの平衡化を除く *Easy Tier* 機能が無効になり、複数の *Tier* を持つストレージ・プール内のすべてのストライプ・ボリューム・コピーに対して自動データ配置モードが有効になることを意味します。

tier 報告される *Tier* 情報。

- **ssd**
- **nearline**
- **enterprise** (新規にディスカバーされたボリュームまたは外部ボリュームのデフォルト値)
- **tier0_flash**
- **tier1_flash**
- **tier_enterprise**
- **tier_nearline**

tier_capacity

Tier 内でボリュームに割り当てられる **MDisk** 容量の合計。

注: シン・プロビジョニング・コピーの場合、*Tier* ごとの容量は実容量です。

compressed_copy

ボリューム・コピーが圧縮されているかどうかを示します。

uncompressed_used_capacity

圧縮ボリューム・コピーの場合、圧縮前にボリューム・コピーに書き込まれていたデータの量を示します。データ削減ストレージ・プール内のボリューム・コピーの場合、このフィールドは空白です。

used_capacity_before_reduction

データ削減が行われる前にデータ削減ストレージ・プール内のシン・プロビジョニング・ボリューム・コピーまたは圧縮ボリューム・コピーに書き込まれたデータの合計量を示します。完全割り振りボリューム・コピーおよびデータ削減プール内にないボリューム・コピーの場合、このフィールドは空白です。

last_access_time

マップされたホストからボリュームが Small Computer System Interface (SCSI) コマンドを最後に受け取った時刻 (YYMMDDHHMMSS) を示します。

parent_mdisk_grp_id

ボリューム・エクステンツの割り振り元である物理ストレージ・プール ID を示します。この値は、数値ストリング (0 文字から 127 文字の範囲) または空白です。

parent_mdisk_grp_name

ボリューム・エクステンツの割り振り元である物理ストレージ・プール名を示します。この値は、英数字ストリング (1 文字から 63 文字の範囲) または空白です。

owner_type

所有しているコンポーネントまたはオブジェクトのタイプ (ファイル・システムなど) を示します。値は次のとおりです。

- filesystem
- host_integration_metadata
- vvol
- none

所有者が割り当てられていない場合、値は none です。

owner_id

所有しているオブジェクトの識別番号を示します。所有しているオブジェクトがない場合 (空白) を除き、この値は数字でなければなりません。

owner_name

このボリュームを所有しているオブジェクトの名前を示します。この値は、最大 63 文字の英数字の集合でなければなりません、所有しているオブジェクトがない場合は空白です。

encrypt

ボリュームのすべてのコピーが、暗号化していると報告された MDisk グループ (ストレージ・プール) に配置されるかどうかを示します。これは、以下のいずれかが適用されるかどうかを意味します。

- コピーは、暗号鍵を持つストレージ・プールに配置される。
- グループ内のすべての MDisk が自己暗号化しているか、RAID 用に暗号化されている。

値は yes および no です。

volume_id

ボリューム ID を示します (高可用性ボリュームの場合)。この ID は、数値でなければなりません。

ん。基本ボリュームまたは拡張ボリュームの場合は、`volume_ID` の値は `id` と同じです。
(`active-active` 関係に関与する) `HyperSwap` ボリュームの場合は、ボリューム ID はマスター・ボリュームと同じです。

volume_name

ボリューム名を示します (高可用性ボリュームの場合)。この値は、最大 63 文字の英数字ストリングでなければなりません。基本ボリュームまたは拡張ボリュームの場合は、`volume_name` の値は `name` と同じです。(`active-active` 関係に関与する) `HyperSwap` ボリュームの場合は、ボリューム名はマスター・ボリュームと同じです。

function

リモート・コピー関係におけるボリュームの機能を示します。リモート・コピーにはメトロ・ミラー、グローバル・ミラー、および `HyperSwap` が含まれます。

値は次のとおりです。

- `master` は、リモート・コピー関係のマスター・ボリュームを示します。
- `aux` は、リモート・コピー関係の補助ボリュームを示します。
- `master_change` は、リモート・コピー関係のマスター・ボリュームの変更ボリュームを示します。
- `aux_change` は、リモート・コピー関係の補助ボリュームの変更ボリュームを示します。
- ブランクは、ボリュームがどのリモート・コピー関係にも関与していないことを示します。

volume_group_id

ボリュームが属しているボリューム・グループのボリューム・グループ ID を示します。値は数値でなければなりません。

volume_group_name

ボリュームが属しているボリューム・グループのボリューム・グループ名を示します。この値は、英数字ストリングでなければなりません。

cloud_backup_enabled

指定のボリュームに対してクラウド・スナップショット機能が有効であるかどうかを示します。値は `yes` または `no` です。

cloud_account_id

クラウド・アカウント ID を示します。値は数値でなければなりません。

cloud_account_name

クラウド・アカウント名を示します。この値は、英数字ストリングでなければなりません。

backup_status

新しいクラウド・スナップショットを開始できるかどうかを示します。バックアップが進行中である場合、バックアップ操作の状況が表示されます。値は次のとおりです。

- `オフ`
- `ready`
- `copying`
- `copying_error`
- `not_ready`

last_backup_time

指定のボリュームに対する最新のバックアップまたはスナップショットの時刻を示します。値は、`YYMMDDHHMMSS` 形式 (またはブランク) であることが必要です。

restore_status

ボリュームに対してリストアを実行できるかどうかを示します。リストアが進行中である場合、リストア操作の状況が表示されます。値は次のとおりです。

- none
- available
- restoring
- restoring_error
- committed
- committing
- committing_error

backup_grain_size

クラウド・スナップショット機能に使用されるボリューム・マッピングのグレーン・サイズを示します。クラウド・スナップショットが有効でない場合、この値はブランクです。

注: このサイズ変更は、クラウドに保管されたグレーンのサイズ (256 KB に固定) を表しません。

deduplicated_copy_count

データ重複排除ボリューム・コピーの数を示します。

deduplicated_copy

ボリューム・コピーがデータ重複排除されているかどうかを示します。値は次のとおりです。

- yes
- no

ボリュームの詳細な呼び出し例

```
lsvdisk -delim : vv45
```

以下の出力が表示されます。

```
name:vv45
IO_group_id:0
IO_group_name:io_grp0
status:online
mdisk_grp_id:0
mdisk_grp_name:Group0
capacity:1000.00MB
type:striped
formatted:no
formatting:yes
mdisk_id:
mdisk_name:
FC_id:
FC_name:
RC_id:
RC_name:
vdisk_UID:60050768019B82328000000000000010
preferred_node_id:2
fast_write_state:empty
cache:readwrite
udid:
fc_map_count:0
sync_rate:50
copy_count:1
se_copy_count:0
filesystem:
mirror_write_priority:redundancy
```

```
RC_change:no
compressed_copy_count:0
access_IO_group_count:1
parent_mdisk_grp_id:5
parent_mdisk_grp_name:p5
encrypt:yes
volume_id:0
volume_name:homer0
function:aux
owner_type filesystem
owner_id 2
owner_name myfilesystem2
copy_id:0
status:online
sync:yes
auto_delete:yes
primary:yes
mdisk_grp_id:0
mdisk_grp_name:Group0
type:striped
mdisk_id:
mdisk_name:
fast_write_state:empty
used_capacity:1000.00MB
real_capacity:1000.00MB
free_capacity:0.00MB
overallocation:100
autoexpand:
warning:
grainsize:
se_copy:no
easy_tier:on
easy_tier_status:inactive
tier:generic_ssd
tier_capacity:0.00MB
tier:generic_hdd
tier_capacity:1000.00MB
tier:tier0_flash
tier_capacity:1.63TB
tier:tier1_flash
tier_capacity:1.63TB
tier:tier_enterprise
tier_capacity:0.00MB
tier:tier_nearline
tier_capacity:0.00MB
block_size:4096
compressed_copy:no
uncompressed_used_capacity:1000.00MB
used_capacity_before_reduction
last_access_time:140604171325
throttle_id:1
throttle_name:lcyfoxes_1
IOPs_limit:25000
bandwidth_limit_MB:500
volume_group_id:1
volume_group_name:Z1aIbra2
cloud_backup_enabled:no
cloud_account_id:
cloud_account_name:
backup_status:off
last_backup_time:
restore_status:available
backup_grain_size:
used_capacity_before_reduction
protocol
```

簡略な呼び出し例

```
lsvdisk -delim :
```

以下の出力が表示されます。

```
id:name:IO_group_id:IO_group_name:status:mdisk_grp_id:mdisk_grp_name:capacity:type:
FC_id:FC_name:RC_id:RC_name:vdisk_UID:fc_map_count:copy_count:
fast_write_state:se_copy_count:RC_change:compressed_copy_count:volume_id:volume_name:functio
0:vdisk0:0:io_grp0:degraded:0:mdiskgrp0:10.00GB:striped:::::
60050768018300003000000000000000:0:1:empty:0:no:0:1:VDisk1:aux_change
```

詳細な呼び出し例

```
lsvdisk -delim : vv1
```

以下の出力が表示されます。

```
id:0
name:vv1
IO_group_id:0
IO_group_name:io_grp0
status:degraded
mdisk_grp_id:many
mdisk_grp_name:many
capacity:16.00GB
type:many
formatted:no
formatting:yes
mdisk_id:many
mdisk_name:many
FC_id:
FC_name:
RC_id:
RC_name:
vdisk_UID:0000000000000000AB:6005076801CF003F2800000000000000
preferred_node_id:1
fast_write_state:empty
cache:readwrite
udid:1234
fcmap_count:0
sync_rate:25
copy_count:2
se_copy_count:1filesystem:
mirror_write_priority:redundancy
RC_change:no
compressed_copy_count:0
access_IO_group_count:1
parent_mdisk_grp_id:5
parent_mdisk_grp_name:p5
encrypt:yes
volume_id:1
volume_name:slayer1
function:aux
owner_type filesystem
owner_id 2
owner_name myfilesystem2
copy_id:0
status:online
sync:yes
auto_delete:yes
primary:yes
mdisk_grp:1
mdisk_grp_name:mdisk_group_1
type:striped
mdisk_id:
mdisk_name:
```



```

fast_write_state:corrupt
used_capacity:8.00GB
real_capacity:8.00GB
free_capacity:6.00GB
overallocation:100
autoexpand:off
warning:
grainsize:
se_copy:no
easy_tier:off
easy_tier_status:inactive
tier:generic_ssd
tier_capacity:0.00MB
tier:generic_hdd
tier_capacity:8.00GB
tier:tier0_flash
tier_capacity:1.63TB
tier:tier1_flash
tier_capacity:1.63TB
tier:tier_enterprise
tier_capacity:0.00MB
tier:tier_nearline
tier_capacity:0.00MB
block_size:4096
compressed_copy:no
uncompressed_used_capacity:1000.00MB
used_capacity_before_reduction
copy_id:1
status:offline
sync:no
primary:no
mdisk_grp:2
mdisk_grp_name:mdisk_group_2
type:striped
mdisk_id:
mdisk_name:
fast_write_state:not_empty
used_capacity:2.00GB
real_capacity:4.00GB
free_capacity:2.00GB
overallocation:400
autoexpand:on
warning:20
grainsize:256
se_copy:yes
easy_tier:on
easy_tier_status:active
tier:generic_ssd
tier_capacity:64.00MB
tier:generic_hdd
tier_capacity:3.94GB
tier:tier0_flash
tier_capacity:1.63TB
tier:tier1_flash
tier_capacity:1.63TB
tier:tier_enterprise
tier_capacity:0.00MB
tier:tier_nearline
tier_capacity:0.00MB
block_size:4096
compressed_copy:no
uncompressed_used_capacity:1000.00MB
used_capacity_before_reduction
last_access_time 140604171325
parent_mdisk_grp_id:5
parent_mdisk_grp_name:p5
throttle_id:1

```

```
throttle_name:lcyfoxes_1
IOPs_limit:25000
bandwidth_limit_MB:500
volume_group_id:1
volume_group_name:ZlaIbra2
cloud_backup_enabled:no
cloud_account_id:
cloud_account_name:
backup_status:off
last_backup_time:
restore_status:available
backup_grain_size:
used_capacity_before_reduction
protocol
```

呼び出し例

```
lsvdisk -delim : vv2
```

以下の出力が表示されます。

```
id:0
name:vv2
IO_group_id:0
IO_group_name:io_grp0
status:degraded
mdisk_grp_id:many
mdisk_grp_name:many
capacity:16.00GB
type:many
formatted:no
formatting:yes
mdisk_id:many
mdisk_name:many
FC_id:
FC_name:
RC_id:
RC_name:
vdisk_UID:00000000000000AB:6005076801CF003F2800000000000000
preferred_node_id:1
fast_write_state:empty
cache:readwrite
udid:1234
fc_map_count:0
sync_rate:25
copy_count:2
se_copy_count:2
filesystem:
mirror_write_priority:latency
RC_change:no
compressed_copy_count:0
parent_mdisk_grp_id:5
parent_mdisk_grp_name:p5
encrypt:yes
volume_id:0
volume_name:vv2
function:master
copy_id:0
status:online
sync:yes
auto_delete:yes
primary:yes
mdisk_grp_id:1
mdisk_grp_name:mdisk_group_1
type:striped
mdisk_id:
mdisk_name:
```

```

fast_write_state:empty
used_capacity:2.00GB
real_capacity:8.00GB
free_capacity:6.00GB
overallocation:200
autoexpand:on
warning:25
grainsize:256
se_copy:yes
easy_tier:off
easy_tier_status:inactive
tier:ssd
tier_capacity:0.00MB
tier:enterprise
tier_capacity:6.00GB
tier:nearline
tier_capacity:2.00GB
block_size:4096
compressed_copy:no
uncompressed_used_capacity:2.00GB
used_capacity_before_reduction
tier tier0_flash
tier_capacity:1.63TB
tier:tier1_flash
tier_capacity:1.63TB
tier:tier_enterprise
tier_capacity:0.00MB
tier:tier_nearline
tier_capacity:0.00MB
block_size:4096
compressed_copy:no
uncompressed_used_capacity:2.00GB
used_capacity_before_reduction
parent_mdisk_grp_id:5
parent_mdisk_grp_name:p5
copy_id:1
status:offline
sync:no
primary:no
mdisk_grp_id:2
mdisk_grp_name:mdisk_group_2
type:striped
mdisk_id:
mdisk_name:
fast_write_state:not_empty
used_capacity:2.00GB
real_capacity:4.00GB
free_capacity:2.00GB
overallocation:400
autoexpand:on
warning:20
grainsize:256
se_copy:yes
easy_tier:off
easy_tier_status:inactive
tier:ssd
tier_capacity:0.00MB
tier:enterprise
tier_capacity:2.00GB
tier:nearline
tier_capacity:2.00GB
block_size:4096
compressed_copy:no
uncompressed_used_capacity:2.00GB
used_capacity_before_reduction
tier tier0_flash
tier_capacity:1.63TB

```

```

tier:tier1_flash
tier_capacity:1.63TB
tier:tier_enterprise
tier_capacity:0.00MB
tier:tier_nearline
tier_capacity:0.00MB
block_size:4096
compressed_copy:no
uncompressed_used_capacity:2.00GB
used_capacity_before_reduction
last_access_time 140604171325
parent_mdisk_grp_id:5
parent_mdisk_grp_name:p5
throttle_id:1
throttle_name:lcyfoxes_1
IOPs_limit:25000
bandwidth_limit_MB:500
volume_group_id:1
volume_group_name:ZlaIbra2
cloud_backup_enabled:no
cloud_account_id:
cloud_account_name:
backup_status:off
last_backup_time:
restore_status:available
backup_grain_size:
used_capacity_before_reduction
protocol: scsi

```

新規スタイルのボリュームの詳細な呼び出し例

```
lsdisk -delim : Volume0
```

以下の出力が表示されます。

```

id 0
name Volume0
...
deduplicated_copy_count 1

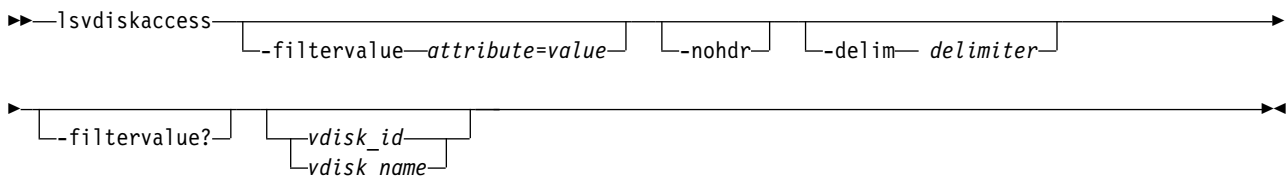
copy_id 0
...
deduplicated_copy yes

```

lsdiskaccess

lsdiskaccess コマンドは、ボリューム・アクセス・セット内のすべての入出力 (I/O) グループのリストを表示するために使用します。

構文



パラメーター

-filtervalue *attribute=value*

(オプション) 1 つ以上のフィルターのリストを指定します。フィルター属性値に一致する値をもつオブジェクトのみが表示されます。

注: 一部のフィルターでは、コマンドの入力時にワイルドカードを使用できます。ワイルドカードの使用について、以下の規則が適用されます。

- ワイルドカード文字はアスタリスク (*) です。
- コマンドには最大 1 つのワイルドカードを含めることができます。
- ワイルドカードを使用する場合は、次のように、フィルター項目を二重引用符 (") で囲みます。

```
lsvdiskaccess -filtervalue "IO_group_name=io"
```

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim *delimiter*

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim** : と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

-filtervalue?

(オプション) **-filtervalue** パラメーターの有効なフィルター属性を表示します。

- IO_group_id
- IO_group_name

vdisk_id | vdisk_name

(オプション) アクセス入出力グループをリストする対象のボリュームを指定します。

説明

lsvdiskaccess コマンドは、ボリューム・アクセス・セット内の入出力グループをリストします。入出力グループでアクセス可能なボリュームは、そのボリュームがいずれかのホストにマップされていることを示しているわけではありません。詳細ビューと簡略ビューがありますが、詳細ビューには簡略ビューより詳しい情報は含まれません。

このコマンドは、以下のボリューム属性の値を返します。

VDisk_id

ボリューム ID を識別します。

VDisk_name

ボリューム名を識別します。

IO_group_id

ボリューム・アクセス・セット内の入出力グループ ID を識別します。

IO_group_name

ボリューム・アクセス・セット内の入出力グループ名を識別します。

詳細な呼び出し例

```
lsvdiskaccess 0
```

結果出力:

vdisk_id	vdisk_name	IO_group_id	IO_group_name
0	vdisk0	0	io_grp0
0	vdisk0	1	io_grp1
0	vdisk0	2	io_grp2

簡略な呼び出し例

```
lsvdiskaccess
```

結果出力:

vdisk_id	vdisk_name	IO_group_id	IO_group_name
0	vdisk0	0	io_grp0
0	vdisk0	1	io_grp1
0	vdisk0	2	io_grp2
3	vdisk3	1	io_grp1
7	vdisk7	0	io_grp0
7	vdisk7	2	io_grp2

lsvdiskanalysis

lsvdiskanalysis コマンドは、単一ボリュームまたは複数ボリュームに関するシン・プロビジョニングと圧縮の見積もり分析レポートの情報を表示するために使用します。

構文

```
lsvdiskanalysis [-nohdr] [-delim delimiter] [-filtervalue attribute=value]
[-filtervalue?] [-vdisk_id] [-vdisk_name]
```

パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できま

す。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

-filtervalue attribute=value

(オプション) 1 つ以上のフィルターのリストを指定します。フィルター属性値に一致する値をもつオブジェクトのみが表示されます。

注: 一部のフィルターでは、コマンドの入力時にワイルドカードを使用できます。SAN ボリューム・コントローラー Storwize V5100 CLI でのワイルドカードの使用について、以下の規則が適用されます。

- ワイルドカード文字はアスタリスク (*) です。
- コマンドには最大 1 つのワイルドカードを含めることができます。
- ワイルドカードを使用するときは、次のように、フィルター項目を二重引用符 (") で囲みます。

```
lsvdiskanalysis -filtervalue "usergrp_name=md"
```

-filtervalue?

(オプション) **-filtervalue attribute=value** パラメーターの有効なフィルター属性を表示します。

- id
- name
- state

vdisk_id | vdisk_name

(オプション) 圧縮見積もり状況を表示するボリュームを (ID または名前で) 指定します。

説明

このコマンドは、単一ボリュームまたは複数ボリュームに関するシン・プロビジョニングと圧縮の見積もり分析レポートの情報を表示します。

この表は、出力ビュー・データとして表示される可能性のある属性値を示しています。

表 129. *lsvdiskanalysis* の出力

属性	説明
id	オブジェクトの ID を (番号で) 示します。
analysis_state	以下のいずれかの値を示します。 <ul style="list-style-type: none">• idle は、ボリュームが分析されなかったことを示します。• scheduled は、ボリュームが分析のスケジュールに入っていることを示します (分析はボリューム ID の昇順で開始されます)。• active は、ボリュームが分析中であることを示します。• estimated は、ボリュームの分析が済み、分析結果にシン・プロビジョニングおよび圧縮による見積もり節約量が反映されていることを示します。• sparse は、ボリュームの分析が済んだが非ゼロ・データの十分なサンプルが検出されなかったことを示します。• cancelling は、分析が進行中であるが、それをキャンセルする要求があり、分析が終了しなかったことを示します。
started_time	分析が開始された日時を示します。これは、見積もりに要する時間を判別するのに役立ちます。値は、必ず英数字データ・ストリングまたはブランク (分析が開始されていない場合) です。

表 129. *lsvdiskanalysis* の出力 (続き)

属性	説明
analysis_time	分析が終了した日時を示します。これは、結果がどれくらい新しいものかを判別するのに役立ちます。分析をキャンセルした場合、この時刻の値は無効です (0 であり、表示されません)。アクティブであっても時刻は無効であり、予想される完了時刻を反映していません。値は、必ず英数字データ・ストリングであるか、分析が行われなかった場合は空になります。
capacity	ボリュームの仮想容量 (ホスト・サイズ) を示します。
thin_size	ゼロの部分のない、データの見積もりサイズ (シン・プロビジョニングのサイズ) を示します。
thin_savings	シン・プロビジョニング・ボリュームである場合に、予想されるデータ節約量を示します。
thin_savings_ratio	シン・プロビジョニングによって節約されるデータのパーセントを示します。この数値は、必ずパーセンテージです。
compressed_size	圧縮が完了した後の非ゼロ・データの見積サイズを示します。
compression_savings	ボリュームが圧縮ボリュームである場合に、節約されると予期されるデータの量を示します。
compression_savings_ratio	圧縮によって節約されるデータの量を示します。この数値は、必ずパーセンテージです。
total_savings	ボリュームを圧縮ボリュームに変換することによって、節約されると予期されるデータの量を示します。
total_savings_ratio	全体としてのボリューム容量 (これは、圧縮ボリュームのシン・プロビジョニングも含む) に基づいた圧縮によって節約されるデータの量を示します。この数値は、必ずパーセンテージです。
accuracy	正確度の見積もりを示します。この数値は、必ずパーセンテージです。

簡略な呼び出し例

```
lsvdiskanalysis
```

詳細な結果出力

id	name	state	analysis_time	capacity	thin_size	thin_savings	thin_savings_ratio	compressed_size	compression_savings	compression_savings_ratio	total_savings	total_savings_ratio
0	ben0	idle		1.00GB	0.00MB	0.00MB	0	0.00MB	0.00MB	0.00MB	0	
1	ben1	idle		1.00GB	0.00MB	0.00MB	0	0.00MB	0.00MB	0.00MB	0	
2	ben2	active		1.00GB	0.00MB	0.00MB	0	0.00MB	0.00MB	0.00MB	0	
3	ben3	idle		1.00GB	0.00MB	0.00MB	0	0.00MB	0.00MB	0.00MB	0	
4	ben4	idle		1.00GB	0.00MB	0.00MB	0	0.00MB	0.00MB	0.00MB	0	
5	ben5	idle		1.00GB	0.00MB	0.00MB	0	0.00MB	0.00MB	0.00MB	0	
6	ben6	estimated	150608135456	1.00GB	62.18MB	961.82MB	93.92	12.23MB	49.95MB		80.33	
7	ben7	scheduled		1.00GB	0.00MB	0.00MB	0	0.00MB	0.00MB	0.00MB	0	
8	ben8	idle		1.00GB	0.00MB	0.00MB	0	0.00MB	0.00MB	0.00MB	0	

詳細な呼び出し例

```
lsvdiskanalysis
```

詳細な結果出力

```
id 6
name ben6
state estimated
started_time 150608135446
analysis_time 150608135456
capacity 1.00GB
thin_size 62.18MB
```



```
thin_savings 961.82MB
thin_savings_ratio 93.92
compressed_size 12.23MB
compression_savings 49.95MB
compression_savings_ratio 80.33
total_savings 1011.77MB
total_savings_ratio 98.80
accuracy 4.97
```

1svdiskanalysisprogress

lsvddiskanalysisprogress コマンドは、システム全体のスペース分析の進行状況に関する情報を表示するために使用します。

構文

```

▶▶--lsvdiskanalysisprogress
                                |--nohdr
                                |--delim delimiter

```

パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。 **-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim *delimiter*

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。 **-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。 **-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

説明

このコマンドは、システム全体のスペース分析の進行状況に関する情報を表示します。

この表は、出力ビュー・データとして表示される可能性のある属性値を示しています。

表 130. *lsvdiskanalysisprogress* の出力

属性	説明
vdisk_count	システム上のボリュームの数を示します。
pending_analysis	このシステムに属し、以下の状態であるボリュームの数を示します。 <ul style="list-style-type: none"> フリー・スペース分析がスケジュール済み フリー・スペース分析がアクティブ フリー・スペース分析をキャンセル中

表 130. `lsvdiskanalysisprogress` の出力 (続き)

属性	説明
<code>estimated_completion_time</code>	分析が終了すると予想される見積もり時刻を示します。これは、スケジュール済みのボリュームの数に 1 分を乗算した値に基づいて計算されます (実際の分析期間からの外挿はありません)。 見積もり完了時刻はオフラインのボリュームを考慮しておらず、それらのボリュームがオンラインであるものとして見積もった完了時刻を表示します。

何らかのスケジュール済みディスクがあるシステムについて、進行状況を表示するための簡略な呼び出し例

```
lsvdiskanalysisprogress
```

詳細な結果出力

```
vdisk_count pending_analysis estimated_completion_time
15          10              20150523135200
```

スケジュール済みディスクがないシステムについて、進行状況を表示するための簡略な呼び出し例

```
lsvdiskanalysisprogress
```

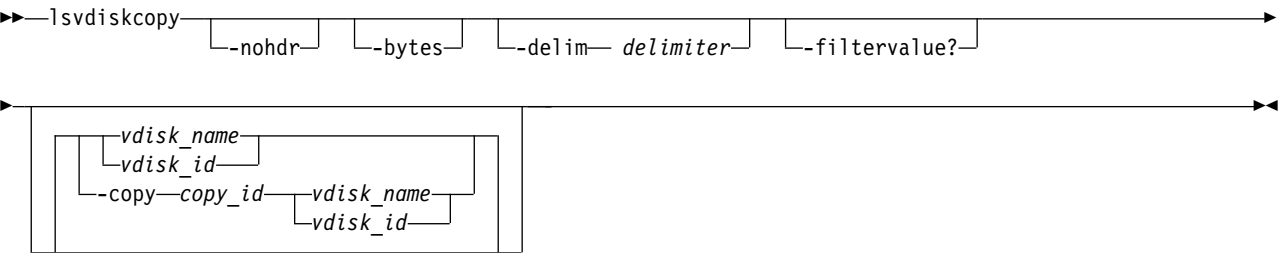
詳細な結果出力

```
vdisk_count pending_analysis estimated_completion_time
15          0              0
```

lsvdiskcopy

lsvdiskcopy コマンドは、ボリューム・コピー情報をリストするために使用します。

構文



パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータが存在しない場合、見出しは表示されません。

-bytes

(オプション) すべての容量をバイト単位で表示します。バイト以外の単位で表示される容量値は四捨五入されます。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。 **-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。 **-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

-copy copy_id

(オプション) 情報をリストしたいボリューム・コピーを指定します。このパラメーターには *vdisk_name* | *vdisk_id* 値を指定する必要があります。

-filtervalue?

(オプション) 有効なフィルター属性のリストを表示します。 **lsvdiskcopy** コマンドで有効なフィルターは次のとおりです。

- primary
- status
- sync
- mdisk_grp_id
- mdisk_grp_name
- type
- easy_tier
- easy_tier_status
- deduplicated_copy

vdisk_name | *vdisk_id*

(オプション) コピー情報をリストしたいボリュームを指定します。このパラメーターは、コマンド・ラインの最後に指定する必要があります。 *vdisk_name* | *vdisk_id* 値のみを指定した場合は、ボリュームのすべてのコピーがリストされます。

説明

lsvdiskcopy コマンドは、ボリューム・コピーの情報をリストします。 パラメーターなしでこのコマンドを指定すると、クラスター化システム内のすべてのボリュームおよびコピーがリストされます。

このコマンドは、以下のボリューム・コピー属性の値を返します。

copy_id

システムがボリューム・コピーに割り当てた ID を指定します。 この値は 0 または 1 です。

status 状況を示します。この値は、online、offline、または deleting です。すべてのノードがコピーを含むストレージ・プールにアクセスできない場合、そのコピーはオフラインです。

sync ボリューム・コピーが同期化されているかどうかを示します。

auto_delete

2 次コピーが同期化された後に 1 次コピーが削除されることを示します。値は yes または no です。

primary

ボリューム・コピーが 1 次コピーであるかどうかを示します。ボリュームは正確に 1 つの 1 次コピーを持ちます。この値は **yes** または **no** です。

mdiskgrp_id

ボリューム・コピーが属するストレージ・プールの ID を示します。

mdiskgrp_name

ボリューム・コピーが属するストレージ・プールの名前を示します。

type ボリュームの仮想化タイプを示します。この値は、**striped**、**sequential**、または **image** です。

mdisk_id

順次モードおよびイメージ・モードのボリュームに使用される MDisk ID を示します。

mdisk_name

順次モードおよびイメージ・モードのボリュームに使用される MDisk 名を示します。

fast_write_state

ボリューム・コピーのキャッシュ状態を示します。この値は **empty**、**not_empty**、**corrupt**、または **repairing** のいずれかです。非シン・プロビジョニング・コピーの場合は、この値は常に空です。**corrupt** のキャッシュ状態は、ボリュームがシン・プロビジョニング・ボリュームであり、**recovervdisk** コマンドまたは **repairsevdiskcopy** コマンドによって開始される修復が必要であることを示します。

used_capacity

データの保管に使用されている **real_capacity** の部分を示します。シン・プロビジョニング・コピーでない場合、この値はボリューム容量と同じです。シン・プロビジョニング・ボリューム・コピーの場合は、ボリュームへの書き込みが増えるにつれ、この値はゼロから **real_capacity** 値の範囲で増加されます。

要確認: 完全に割り振られたコピーの場合、この値はボリューム容量値と同じです。

要確認:

- 完全に割り振られたコピーの場合、この値はボリューム容量値と同じです。
- データ削減プール内のシン・プロビジョニング・ボリューム・コピーまたは圧縮ボリューム・コピーであるボリューム・コピーの場合、このフィールドはブランクです。

real_capacity

ストレージ・プールからこのボリューム・コピーへ割り振られる物理ストレージの量を示します。シン・プロビジョニング・ボリューム・コピーでない場合、この値はボリューム容量と同じです。シン・プロビジョニング・ボリューム・コピーの場合は、この値が異なる場合があります。

要確認: 完全に割り振られたコピーの場合、この値はボリューム容量値と同じです。

要確認:

- 完全に割り振られたコピーの場合、この値はボリューム容量値と同じです。
- データ削減プール内のシン・プロビジョニング・ボリューム・コピーまたは圧縮ボリューム・コピーであるボリューム・コピーの場合、このフィールドはブランクです。

free_capacity

real_capacity 値と **used_capacity** 値の間の差異を示します。

要確認: 完全に割り振られたコピーの場合、この値はゼロです。

要確認:

- 完全に割り振られたコピーの場合、この値は 0 です。
- データ削減プール内のシン・プロビジョニング・ボリューム・コピーまたは圧縮ボリューム・コピーであるボリューム・コピーの場合、このフィールドはブランクです。

要確認: 完全に割り振られたコピーの場合、この値はゼロです。

overalllocation

real_capacity 値に対するボリューム容量の割合をパーセンテージで表して、示します。シン・プロビジョニング・ボリュームでない場合、この値は常に 100 です。

要確認: データ削減プール内のシン・プロビジョニング・ボリューム・コピーでも圧縮ボリューム・コピーでもないストレージ・プールの場合、このフィールドはブランクです。

autoexpand

シン・プロビジョニング・ボリューム上で autoexpand が有効かどうかを示します。この値は、on または off です。

warning

シン・プロビジョニング・ボリューム・コピーまたは圧縮ボリューム・コピーのボリューム容量のパーセンテージとして表され、ボリューム容量に対する used_capacity の率が指定レベルに達すると警告が生成されることを示します。

要確認: データ削減プール内のシン・プロビジョニング・ボリューム・コピーでも圧縮ボリューム・コピーでもないストレージ・プールの場合、このフィールドはブランクです。

grainsize

シン・プロビジョニング・ボリューム・コピーについて、そのボリューム・コピーが作成されたときに選択されたグレイン・サイズを示します。

要確認: 通常ストレージ・プール内の圧縮ボリューム・コピーの場合、この値は常にブランクです。

se_copy

コピーがシン・プロビジョニング・コピーであるかどうかを示します。

easy_tier

Easy Tier がプールの管理を許可されるかどうかを示します。

注:

1. easy_tier が on である場合、easy_tier_status は任意の値を取ることができます。
2. easy_tier が off である場合、easy_tier_status は measured または inactive です。

easy_tier_status

ボリュームのコピーに対してどの Easy Tier 機能がアクティブであるかを示します。

- active は、プールが Easy Tier によって管理されており、Tier 管理のためにパフォーマンス・ベースのプール平衡化を実行していることを示します。例えば、このボリューム・コピーのエクステントは、パフォーマンスのために移動することができます (自動データ配置)。
- inactive は、アクティブな Easy Tier 機能がないことを示します。
- balanced は、プールが Easy Tier によって管理されており、パフォーマンス・ベースのプールの平衡化を提供していることを示します (例えば、エクステントを移動することができます)。

- **measured** は、このボリューム・コピーに関する統計は収集されているが、エクステントは移動されないことを示します。

表 131. ストレージ・プールおよびボリュームの *Easy Tier* 設定

ストレージ・プール Easy Tier 設定	ストレージ・プール内の Tier の数	ボリューム・コピー Easy Tier 設定	ボリューム・コピー Easy Tier 状況
オフ	1 つ	オフ	非アクティブ (注 1 を参照)
オフ	1 つ	オン	非アクティブ (注 1 を参照)
オフ	2 つ	オフ	非アクティブ (注 1 を参照)
オフ	2 つ	オン	非アクティブ (注 1 を参照)
Measure	1 つ	オフ	測定 (注 2 を参照)
Measure	1 つ	オン	測定 (注 2 を参照)
Measure	2 つ	オフ	測定 (注 2 を参照)
Measure	2 つ	オン	測定 (注 2 を参照)
Auto	1 つ	オフ	測定 (注 2 を参照)
Auto	1 つ	オン	平衡 (注 3 を参照)
Auto	2 つ	オフ	測定 (注 2 を参照)
Auto	2 つ	オン	アクティブ (注 4 を参照)
オン	1 つ	オフ	測定 (注 2 を参照)
オン	1 つ	オン	平衡 (注 3 を参照)
オン	2 つ	オフ	測定 (注 2 を参照)
オン	2 つ	オン	アクティブ (注 4 を参照)

注:

1. ボリューム・コピーの状況が **inactive** である場合、そのボリューム・コピーの **Easy Tier** 機能は使用不可です。
2. ボリューム・コピーの状況が **measured** である場合、**Easy Tier** 機能はボリュームの使用統計を収集しますが、自動データ配置はアクティブではありません。
3. ボリューム・コピーの状況が **balanced** である場合、**Easy Tier** 機能によってそのボリューム・コピーのパフォーマンスに基づくプール平衡化が有効です。
4. ボリューム・コピーの状況が **active** である場合、**Easy Tier** 機能は、そのボリュームに対して自動データ配置モードで作動します。

ボリューム・コピーがイメージ・モードまたは順次モードであるか、マイグレーション中である場合、ボリューム・コピーの Easy Tier 状況は、active ではなく、measured になります。

ストレージ・プールに対するデフォルトの Easy Tier 設定は auto であり、ボリューム・コピーに対するデフォルトの Easy Tier 設定は on です。この設定が on である場合、単一の Tier を持つストレージ・プールに対して、プールのパフォーマンスの平衡化を除く Easy Tier 機能は無効になり、複数の Tier を持つストレージ・プール内のすべてのストライプ・ボリューム・コピーに対して自動データ配置モードが有効になることを意味します。

tier 報告される Tier 情報を示します。

- ssd
- nearline
- enterprise (新規にディスカバーされたボリュームまたは外部ボリュームのデフォルト値)
- tier0_flash
- tier1_flash
- tier_enterprise
- tier_nearline

tier_capacity

Tier 内でボリュームに割り当てられる MDisk 容量の合計を示します。

注: シン・プロビジョニング・コピーの場合、Tier ごとの容量は実容量です。

注: 設計上、データ削減プール内のシン・プロビジョニング・コピーおよび圧縮コピーの場合、**tier_capacity** はブランクを報告します。

compressed_copy

ボリューム・コピーが圧縮されているかどうかを示します。

uncompressed_used_capacity

圧縮ボリューム・コピーの場合、圧縮前にボリューム・コピーに書き込まれていたデータの量を示します。データ削減ストレージ・プール内のボリューム・コピーの場合、このフィールドはブランクです。

used_capacity_before_reduction

データ削減が行われる前にデータ削減ストレージ・プール内のシン・プロビジョニング・ボリューム・コピーまたは圧縮ボリューム・コピーに書き込まれたデータの合計量を示します。完全割り振りボリューム・コピーおよびデータ削減プール内にないボリューム・コピーの場合、このフィールドはブランクです。

parent_mdisk_grp_id

ボリューム・エクステンツの割り振り元である物理ストレージ・プール ID を示します。この値は、数値ストリング (0 文字から 127 文字の範囲) またはブランクです。

parent_mdisk_grp_name

ボリューム・エクステンツの割り振り元である物理ストレージ・プール名を示します。この値は、英数字ストリング (1 文字から 63 文字の範囲) またはブランクです。

encrypt

ボリュームとそのコピーが暗号化されているかどうかを示します。値は yes または no です。

deduplicated_copy_count

データ重複排除ボリューム・コピーの数を示します。

deduplicated_copy

ボリューム・コピーがデータ重複排除されているかどうかを示します。値は次のとおりです。

- yes
- no

呼び出し例

```
lsvdiskcopy -delim :
```

以下の出力が表示されます。

```
vdisk_id:vdisk_name:copy_id:status:sync:primary:mdisk_grp_id:mdisk_grp_name:
capacity:type:se_copy:easy_tier:easy_tier_status:compressed_copy
0:RAM_V2:0:online:yes:yes:2:RAM_MDG2:5.00GB:striped:yes:on:inactive:yes
1:RAM_V3:0:online:yes:yes:2:RAM_MDG2:5.00GB:striped:no:on:inactive:no
2:RAM_V4:0:online:yes:yes:1:RAM_MDG3:5.00GB:striped:no:on:inactive:yes
3:RAM_V5:0:online:yes:yes:2:RAM_MDG2:5.00GB:striped:yes:on:inactive:no
3:RAM_V5:1:online:yes:no:2:RAM_MDG2:5.00GB:striped:yes:on:inactive:yes
4:RAM_V1:0:online:yes:yes:3:RAM_MDG1:5.00GB:striped:no:on:inactive:no
5:RAM_V6:0:online:yes:yes:0:RAM_MDG4:5.00GB:striped:yes:on:inactive:yes
```

呼び出し例

```
lsvdiskcopy -copy 0 -delim : vv1
```

以下の出力が表示されます。

```
vdisk_id:0
vdisk_name:vv1
capacity:16.00GB
copy_id:0
status:online
sync:yes
auto_delete:yes

primary:yes
mdisk_grp:1
mdisk_grp_name:mdisk_group_1
type:striped
mdisk_id:
mdisk_name:
fast_write_state:not_empty
used_capacity:2.00GB
real_capacity:8.00GB
free_capacity:6.00GB
overallocation:200
autoexpand:on
warning:25
grainsize:256
se_copy:yes
easy_tier:on
easy_tier_status:active
tier:ssd
tier:tier0_flash
tier_capacity:1.63TB
tier:tier1_flash
tier_capacity:1.63TB
tier:tier_enterprise
tier_capacity:
tier:tier_nearline
tier_capacity:0.00MB
tier_capacity:64.00MB
```



```
tier:enterprise
tier:tier0_flash
tier_capacity:1.63TB
tier:tier1_flash
tier_capacity:1.63TB
tier:tier_enterprise
tier_capacity:
tier:tier_nearline
tier_capacity:0.00MB
tier_capacity:7.94GB
compressed_copy:yes
uncompressed_used_capacity:1.0MB
parent_mdisk_grp_id:5
parent_mdisk_grp_name:p5
encrypt:yes
used_capacity_before_reduction
```

呼び出し例

```
lsvdiskcopy -copy 0 -delim : vv1
```

以下の出力が表示されます。

```
vdisk_id:0
vdisk_name:vv1
capacity:16.00GB
copy_id:0
status:online
sync:yes
auto_delete:yes

primary:yes
mdisk_grp_id:1
mdisk_grp_name:mdisk_group_1
type:striped
mdisk_id:
mdisk_name:
fast_write_state:empty
used_capacity:2.00GB
real_capacity:8.00GB
free_capacity:6.00GB
overallocation:200
autoexpand:on
warning:25
grainsize:256
se_copy:yes
easy_tier:off
easy_tier_status:inactive
tier:ssd
tier_capacity:
tier:enterprise
tier_capacity:6.00GB
tier:nearline
tier_capacity:2.00GB
tier:tier0_flash
tier_capacity:1.63TB
tier:tier1_flash
tier_capacity:1.63TB
tier:tier_enterprise
tier_capacity:
tier:tier_nearline
tier_capacity:0.00MB
compressed_copy:no
uncompressed_used_capcaity:8.00GB
```

```
parent_mdisk_grp_id:5
parent_mdisk_grp_name:p5
encrypt:yes
used_capacity_before_reduction
```

呼び出し例

```
lsvdisk 0
```

以下の出力が表示されます。

```
vdisk_id:0
vdisk_name:vv1
...
deduplicated_copy_count:1
..
...
copy_id 0
...
deduplicated_copy:yes
used_capacity_before_reduction:12.54GB
```

lsvdiskdependentmaps

lsvdiskdependentmaps コマンドは、指定されたボリューム上に保持されているデータに依存するターゲット・ボリュームを使用したすべての FlashCopy マッピングを表示するために使用します。

構文

```
▶▶—lsvdiskdependentmaps—┐┐_nohdr┐┐_delim— delimiter┐┐vdisk_id┐┐vdisk_name┐┐▶▶
```

パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

vdisk_id | vdisk_name

(必須) ボリュームの名前または ID を指定します。

説明

lsvdiskdependentmaps コマンドは、指定された **vdisk_id | vdisk_name** 上に保持されているデータに依存するターゲット・ボリュームを使用した FlashCopy マッピングを表示します。このデータを利用して、

FlashCopy マッピングを準備できるかどうかを判別できます。FlashCopy マッピングのターゲット・ボリューム *vdisk_id* | *vdisk_name* を準備するコマンドを発行します。FlashCopy マッピングが返されない場合は、FlashCopy マッピングを準備できます。新しい FlashCopy マッピングを準備するためには、リストで返された FlashCopy マッピングをすべて停止するか、*idle_or_copied* 状態にする必要があります。

簡略な呼び出し例

```
lsvdiskdependentmaps -delim : 0
```

簡略な結果出力

```
id:name
2:fcmap2
5:fcmap5
```

lsvdiskextent

lsvdiskextent コマンドは、指定されたボリュームに対して提供される MDisk エクステンツをリストするために使用します。

構文

```
▶▶ lsvdiskextent [-copy copy_id] [-nohdr] [-delim delimiter] [vdisk_name | vdisk_id] ▶▶
```

パラメーター

-copy copy_id

(オプション) 指定されたボリューム・コピーのメンバーである MDisk のリストを表示します。

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータが存在しない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

vdisk_name | *vdisk_id*

(必須) 1 つ以上のボリュームの ID または名前を指定します。

説明

注: データ削減ストレージ・プール内のシン・プロビジョニング・ボリュームまたはボリューム・コピーあるいは圧縮ボリュームまたはボリューム・コピーに対してこのコマンドを指定することはできません。

lsdiskextent コマンドは、MDisk ID のリストと、指定されたボリュームに各 MDisk が提供するエクステント数のリストを表示します。

ボリュームは、それぞれ 1 つ以上の MDisk で構成されます。 ボリュームとその MDisk の間の関係を判別するには、次のコマンドを発行します。

```
lsdiskmember vdisk_name | vdisk_id
```

ここで、*vdisk_name* | *vdisk_id* は、ボリュームの名前または ID です。このコマンドは、ボリュームを構成している MDisk ID のリストを表示します。

各 MDisk が提供するエクステントの数を判別するには、以下のコマンドを発行します。

```
lsdiskextent vdisk_name | vdisk_id
```

ここで、*vdisk_name* | *vdisk_id* は、ボリュームの名前または ID です。このコマンドは、MDisk ID と、指定されたボリュームのストレージとして各 MDisk が提供するエクステントの対応する数を示した表を表示します。

MDisk とボリュームの間の関係を判別するには、各 MDisk ごとに次のコマンドを発行します。

```
lsmdiskmember mdisk_name | mdisk_id
```

ここで、*mdisk_name* | *mdisk_id* は、MDisk の名前または ID です。 このコマンドは、この MDisk を使用しているボリュームに対応する ID のリストを表示します。

MDisk とボリュームの間の関係、および各ボリュームが使用するエクステントの数を判別するには、コマンド・ライン・インターフェースを使用する必要があります。各 MDisk ごとに、次のコマンドを発行します。

```
lsmdiskextent mdisk_name | mdisk_id
```

ここで、*mdisk_name* | *mdisk_id* は、MDisk の名前または ID です。 このコマンドは、ボリューム ID およびそれに対応する、各ボリュームが使用しているエクステントの数の表を表示します。

注: 指定された MDisk がデータ削減プール内にある場合、出力にはそのプール内のすべてのシン・プロビジョニング・ボリュームと圧縮ボリュームが含まれますが、それぞれのエクステント数は表示されません。

呼び出し例

```
lsdiskextent -delim : vdisk0
```

結果出力

```
id:number_extents  
0:0
```

lsdiskfcmapcopies

lsdiskfcmapcopies コマンドは、指定されたボリュームの有効なコピーを含むターゲット・ボリュームを使用したすべての FlashCopy マッピングのリストを表示するために使用します。

構文

```
lsvdiskfcmapcopies [-nohdr] [-delim delimiter] [vdisk_name | vdisk_id]
```

パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

vdisk_name | *vdisk_id*

(必須) FlashCopy マッピングを表示されるボリュームの名前または ID を指定します。

説明

このコマンドは、指定された ボリュームの有効なコピーを含むターゲット・ボリュームを使用した FlashCopy マッピングのリストを返します。これらのマッピングのターゲット・ボリュームは、マッピングの復元の元となるソース・ボリュームの候補と見なすことができます。

マッピングは、進行状況 100% の copying 状態、idle_copied 状態、または stopping 状態で返されます。

注: このコマンドが指定された場合、rc_controlled 状態のマップはビューに表示されません。

呼び出し例

```
lsvdiskfcmapcopies -delim : 0
```

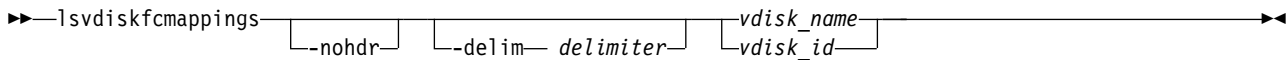
結果出力

```
id:name:status:progress:difference:start_time:target_vdisk_id:
target_vdisk_name:group_id:group_name
2:fcmap2:copying:80:10:060627083137:10:vdisk10::
5:fcmap5:idle_copied:100:20:060627073130:12:vdisk12:1:fccstgrp1
```

lsvdiskfcmappings

lsvdiskfcmappings コマンドは、ボリュームが所属する FlashCopy マッピングのリストを表示するために使用します。1 つのボリュームは最大 256 個の FlashCopy マッピングの一部となることができます。

構文



パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。 **-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim *delimiter*

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。 **-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。 **-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

```
vdisk_name | vdisk_id
```

(必須) FlashCopy マッピングをすべてリストする必要のあるボリュームの名前または ID を指定します。

説明

lsdiskfcmappings コマンドは、ボリュームがメンバーであるすべての FlashCopy マッピングのリストを返します。リストが戻される特定の順序はありません。

呼び出し例

```
lsvdiskfcmappings -delim : vdisk2
```

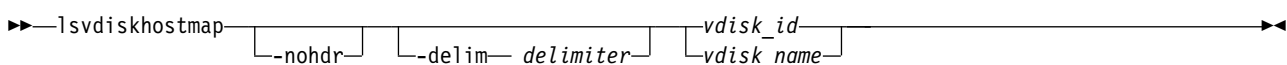
結果出力:

```
fc_id:fc_name
1:fcmap1
3:fcmap3
```

1svdiskhostmap

lsvdiskhostmap コマンドは、ボリュームがマップされているホストをリストするために使用します。

構文



パラメーター

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータが存在しない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

vdisk_id | vdisk_name

(必須) ボリュームの ID または名前を指定します。クラスター化システムは、このボリュームがマップされたすべてのホストと、このボリュームのマップ時に使用された SCSI ID のリストを表示します。

説明

このコマンドは、ホストの ID と名前のリストを表示します。これらのホストは、自身のマップされているボリュームを指定します。つまり、ボリュームはこれらのホストから認識されています。SCSI LUN ID も表示されます。SCSI LUN ID は、ホストがボリュームを認識する際に使用する ID です。

ボリュームのマップ先ホストを判別する: 次のコマンドを発行して、このボリュームのマップ先ホストをリストします。

```
lsvdiskhostmap vdisk_id | vdisk_name
```

ここで、*vdisk_id | vdisk_name* は、ボリュームの名前または ID です。リストが表示されます。ホスト名または ID を見つけて、このボリュームがどのホストにマップされているかを確認します。データが表示されない場合、ボリュームはどのホストにもマップされていません。

コマンドは、次の値を戻します。

id **lsvdiskhostmap** の出力で示されるボリュームの ID を指定します。

name **lsvdiskhostmap** の出力で示されるボリュームの名前を指定します。

SCSI_id

SCSI ID を指定します。NVMe マッピングの場合、このフィールドはブランクになります。

host_id

ホストの ID を指定します。

host_name

ホストの名前を指定します。

vdisk_UID

ボリュームの UID または NVMe 名前空間 GUID を指定します。

ます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

-mdisk mdisk_id | mdisk_name

(必須) MDisk の名前または ID を指定します。

説明

lsvdisklba コマンドは、MDisk LBA に関連付けられたボリュームの LBA を返します。

該当する場合、このコマンドは、同じエクステントにマップされた、あるいは同じグレーンにマップされた (シン・プロビジョニング・ディスクの場合) ボリュームと MDisk 両方の LBA 範囲もリストします。

注: ソフトウェアのアップグレード中に **lsvdisklba** が実行されると、コマンドは失敗し、エラー・メッセージが表示されます。

vdisk_lba フィールドには、入力 LBA の仮想容量に対応する LBA が示されます。圧縮ボリューム・コピーの場合は、このフィールドはブランクになります。また、システムは、入力 LBA に圧縮されている仮想 LBA の範囲を提供します。

この表は、いくつかの変数に依存するコマンド出力を示しています。

表 132. **lsvdisklba** コマンド出力のシナリオ

フィールド	代表的なシナリオ	クォーラム・ディスク	シン・プロビジョニング・メタデータ	エクステント 割り振りなし	フォーマット 設定エク ステント	シン・プロビジョ ニング・ディスク に割り振られたエ クステント。シ ン・プロビジョニ ング・ディスクで は LBA は使用さ れません。
copy_id	あり	なし	あり	なし	あり	あり
vdisk_id	あり	なし	あり	なし	あり	あり
vdisk_name	あり	なし	あり	なし	あり	あり
type	allocated	metadata	metadata	unallocated	formatting	unallocated
vdisk_lba	あり	なし	なし	なし	なし	なし
vdisk_start	あり	なし	なし	なし	なし	なし
vdisk_end	あり	なし	なし	なし	なし	なし
mdisk_start	あり	あり	あり	あり	あり	あり
mdisk_end	あり	あり	あり	あり	あり	あり

呼び出し例

```
lsvdisklba -mdisk 1 -mdisklba 0x100123
```

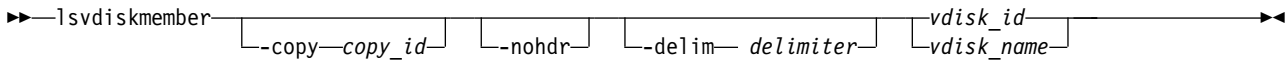
結果出力:

```
vdisk_id vdisk_name copy_id type      vdisk_lba  vdisk_start vdisk_end  mdisk_start  mdisk_end
0         vdisk0      0         allocated 0x00000123 0x00000000 0x000FFFFF 0x0000000000100000 0x00000000001FFFFF
```

1svdiskmember

lsdiskmember コマンドは、指定されたボリュームのメンバーである MDisk のリストを表示するために使用します。

構文



パラメーター

-copy *copy_id*

(オプション) 指定されたボリューム・コピーのメンバーである MDisk のリストを表示します。

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。 **-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータが存在しない場合、見出しは表示されません。

-delim *delimiter*

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。 **-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。 **-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

```
vdisk id | vdisk name
```

(必須) 照会する特定のボリュームを識別します。

説明

このコマンドを実行すると、ID で指定されたボリュームを形成するエクステントを提供する管理対象ディスクのリストが表示されます。

ボリュームはそれぞれ 1 つ以上の MDisk で構成されます。これら 2 つのオブジェクト間の関係は、判別が必要になることがあります。以下の手順によって関係を判別します。

lsmdiskmember コマンドを使用すると、簡略ビューにボリュームのリストが表示されます。これらのボリュームは、ID で指定された管理対象ディスク上のエクステントを使用しているボリュームです。リストには、個々のメンバーの状態と独立に、各オブジェクトのメンバーが表示されます。これらは、オフライン状態であっても表示されます。

ボリュームと MDisk の間の関係を判別するには、次のコマンドを発行します。

```
lsvdiskmember vdisk_id | vdisk_name
```

ここで、*vdisk_id* | *vdisk_name* は、ボリュームの名前または ID です。このコマンドは、このボリュームを形成している MDisk に対応する ID のリストを表示します。

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。-delim パラメーターは、この動作を指定変更します。-delim パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに -delim : と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しはコロンで区切られます。

(オプション) ボリュームの ID または名前を指定します。このパラメーターを指定しない場合、現在フォーマットされているすべてのボリュームの進行状況が表示されます。

このコマンドは、新規ボリュームのフォーマットの進行状況を完了パーセンテージとして表示します。ボリュームに複数のコピーがある場合、このコマンドは、フォーマットの平均進行状況を報告します。

id フォーマットされているボリュームの ID を示します。

フォーマットの進行状況を示します。

フォーマット操作が完了する見積もり時刻を示します。この値は YYMMDDHHMMSS の形式です。所要時間が不明の場合はブランクになります。

```
lsvdiskprogress -delim : 0
```

```
id:0
progress:58
estimated completion time:150101010100
```

lsvdisksyncprogress コマンドは、ボリューム・コピーの同期化の進行状況を表示するために使用します。

▶▶ `lsdisksyncprogress`
└─nohdr
└─delim *delimiter*
└─copy-*id*
┌─*vdisk_name*
└─*vdisk_id*
 ▶▶

(オプション) 同期化の進行状況をリストするボリューム・コピー ID を指定します。また、*vdisk_name* | *vdisk_id* 値も指定する必要があります。このパラメーターを指定しない場合は、すべてのコピーについて進行状況が表示されます。

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

vdisk_name | vdisk_id

(オプション) 同期化の進行状況をリストするボリュームの名前または ID を指定します。

説明

同期化が必要となるボリューム・コピーを表示するには、パラメーターなしで、このコマンドを指定してください。ボリュームのすべてのコピーの同期化の進行状況を表示するには、コマンドに **vdisk_name | vdisk_id** パラメーターを指定します。見積もり完了時刻は **YYMMDDHHMMSS** の形式で表示されます。コマンドは、特殊なケースの進行状況を次のように表示します。

- 同期化されたコピーについては、進行状況として 100 および予定完了時刻としてブランクが表示されます。
- オフライン・コピーまたは同期率がゼロのコピーについては、見積もり完了時刻としてブランクが表示されます。オフライン・コピーについては、ボリュームが書き込み中である場合は、(次第に) 減少していく進行状況の値が表示されます。
- ミラーリングされていないボリュームは、進行状況が 100 の単一コピーとして表示され、予定完了時刻はブランクになります。

lsvdisksyncprogress コマンドは、ミラーリングされたボリュームの同期化の進行状況も表示します。

mkvdisk コマンドまたは **addvdiskcopy** コマンドを使用して、ミラーリングされたボリュームを作成した後、このコマンドを使用して同期化の進行状況をモニターできます。

呼び出し例

```
lsvdisksyncprogress
```

結果出力

vdisk_id	vdisk_name	copy_id	progress	estimated_completion_time
0	vdisk0	1	50	070301150000
3	vdisk3	0	72	070301132225
4	vdisk4	0	22	070301160000
8	vdisk8	1	33	

呼び出し例

```
lsvdisksyncprogress vdisk0
```

結果出力

vdisk_id	vdisk_name	copy_id	progress	estimated_completion_time
0	vdisk0	0	100	
0	vdisk0	1	50	070301150000

lsvolumebackup

lsvolumebackup コマンドは、クラウド・スナップショットが有効に設定されているボリューム、およびクラウド・アカウントにクラウド・スナップショットがあるボリュームをリストするために使用します。

構文

```
lsvolumebackup [-filtervalue attribute_value] [-nohdr] [-delim delimiter]
                [-filtervalue?]
```

パラメーター

-filtervalue attribute=value

(オプション) 1 つ以上のフィルターのリストを指定します。フィルター属性値に一致する値をもつオブジェクトのみが表示されます。

注: 一部のフィルターでは、コマンドの入力時にワイルドカードを使用できます。ワイルドカードの使用について、以下の規則が適用されます。

- ワイルドカード文字はアスタリスク (*) です。
- コマンドには最大 1 つのワイルドカードを含めることができます。
- ワイルドカードを使用する場合は、次のように、フィルター項目を二重引用符 (") で囲みます。
lsvolumebackup -filtervalue volume_id="1*"

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

-filtervalue?

(オプション) 有効なフィルター属性のリストを表示します。 **lsvolumebackup** コマンドで有効なフィルターは次のとおりです。

- volume_UID
- volume_id

- volume_name
- volume_group_id
- volume_group_name
- cloud_account_id
- cloud_account_name

説明

このコマンドは、クラウド・スナップショットを使用するボリュームをリストするほか、クラウド・アカウント内にクラウド・スナップショットを持つボリュームもリストします。

このビューは、すべてのクラウド・アカウントに及びます。クラウドにある内容を再ロードすることによってビューを最新表示するには、`chcloudaccountaws3 -refresh 0` または `chcloudaccountswift -refresh 0` を指定します。

クラウドにコピーされるスナップショット (つまり、スナップショット状況値が `copying` または `copying_error`) は、ボリュームの合計世代数にカウントされません。世代にカウントしないということは、リストアには使用できず、ローカル・システムに障害がある場合、世代はクラウドに存在しなくなることを意味します。

指定のボリュームに、有効なクラウド・スナップショットがある場合、表示される出力にそのボリュームが表示されます。世代数は当初は 0 であり、ボリューム・コピーが進行中は 0 のままです。コピーの完了後に世代数が 1 に変わります。

最初のスナップショットが進行中、最終スナップショット時刻はブランクです。クラウドから削除されるスナップショットは、リストアに使用不可であっても、ボリュームの世代数にカウントされます。

この表は、出力ビュー・データとして表示される可能性のある属性値を示しています。

表 133. `lsvolumebackup` の出力

属性	説明
volume_UID	ボリューム UID を示します。
volume_id	ボリューム ID を示します (指定された UID を持つボリュームがローカル・システムに存在する場合)。値は、数値 (またはブランク) でなければなりません。
volume_name	ボリューム名を示します。この値は、英数字ストリングでなければなりません。
volume_group_id	(該当する場合) ボリュームがメンバーであるボリューム・グループ ID を示します (指定された UID を持つボリュームがローカル・システムに存在する場合)。値は、数値 (またはブランク) でなければなりません。
volume_group_name	(該当する場合) ボリュームがメンバーであるボリューム・グループ名を示します (指定された UID を持つボリュームがローカル・システムに存在する場合)。値は、英数字ストリング (または、ブランク) であることが必要です。
cloud_account_id	ボリューム・スナップショットを含むクラウド・アカウントの ID を示します。
cloud_account_name	ボリューム・スナップショットを含むクラウド・アカウントのクラウド・アカウント名を示します。この値は、英数字ストリングでなければなりません。
last_backup_time	このボリュームの最新スナップショットのタイム・スタンプを示します。値は、YYMMDDHHMMSS 形式またはブランクであることが必要です。

表 133. `lsvolumebackup` の出力 (続き)

属性	説明
<code>generation_count</code>	指定されたボリュームについて存在するスナップショット世代数を示します。値は数値でなければなりません。 注: <ul style="list-style-type: none">クラウドにコピーされるすべての世代は、この数にカウントされません。削除中の世代は、削除プロセスが完了するまでの間、この数にカウントされます。
<code>backup_size</code>	指定されたボリュームのスナップショット世代で使用中のストレージ (容量) の概算量を示します。

呼び出し例

`lsvolumebackup`

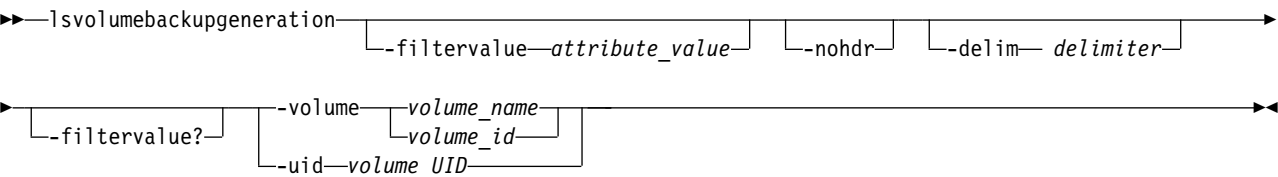
結果出力:

volume_UID	volume_id	volume_name	volume_group_id	volume_group_name	cloud_account_id	cloud_account_name
600507680CA880DF18000000000000002	2	vdisk2	2	logArchive	0	myAmazon
600507680CA880DF18000000000000003	3	vdisk3			0	myAmazon
600507680CA880DF18000000000000004	4	vdisk4			0	myAmazon
600507680CA880DF18000000000000017					0	myAmazon

`lsvolumebackupgeneration`

`lsvolumebackupgeneration` コマンドは、指定されたボリュームで使用可能なボリューム・スナップショットをリストするために使用します。

構文



パラメーター

`-filtervalue attribute=value`

(オプション) 1 つ以上のフィルターのリストを指定します。フィルター属性値に一致する値をもつオブジェクトのみが表示されます。

注: 一部のフィルターでは、コマンドの入力時にワイルドカードを使用できます。ワイルドカードの使用について、以下の規則が適用されます。

- ワイルドカード文字はアスタリスク (*) です。
- コマンドには最大 1 つのワイルドカードを含めることができます。
- ワイルドカードを使用する場合は、次のように、フィルター項目を二重引用符 (") で囲みます。

`-nohdr`

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**`-nohdr`** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。 **-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。 **-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

-filtervalue?

(オプション) 有効なフィルター属性のリストを表示します。 **lsvolumebackupgeneration** コマンドで有効なフィルターは次のとおりです。

- **state**

-volume volume_name | volume_id

(必須) クラウド・スナップショットをリストするボリュームをボリューム ID または名前で指定します。

注: ボリュームはローカル・システム上に存在しなければなりません。

ボリューム ID の値は数値、ボリューム名の値は英数字ストリングでなければなりません。このパラメーターを **-uid** と同時に指定することはできません。

-uid volume_UID

(オプション) クラウド・スナップショットをリストするボリュームをボリューム UID で指定します。このパラメーターを **-volume** と同時に指定することはできません。

説明

このコマンドは、指定されたボリュームで使用可能なボリューム・スナップショットをすべてリストします。

この表は、出力ビュー・データとして表示される可能性のある属性値を示しています。

表 134. **lsvolumebackupgeneration** の出力

属性	説明
generation_id	スナップショット世代のボリューム ID を示します。この値は、数値でなければなりません。
backup_time	最新のスナップショットのタイム・スタンプを示します。値は、YYMMDDHHMMSS 形式 (またはブランク) であることが必要です。
volume_group_name	ボリューム・グループ名を示します。値は、英数字ストリング (または、ブランク) であることが必要です。
volume_size	スナップショット生成中のボリュームの仮想容量を示します。 指定された UID を持つボリュームがローカル・システムに存在する場合、この値は現行のボリューム・サイズ (MB または GB 単位の容量) と異なる場合があります。
type	ボリューム・スナップショット世代のタイプを示します。値は、full および incremental です。

表 134. `lsvolumebackupgeneration` の出力 (続き)

属性	説明
state	(クラウド・システムにおける) ボリューム・バックアップ世代の状態を示します。値は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none"> • copying • complete • deleting
cloud_upload_size	スナップショット世代ボリュームからクラウド・システムにアップロードされるデータの量 (MB または GB 単位の容量) を示します。

クラウド・アカウントにコピー中の世代は、`copying` 状態値に含まれます。クラウド・アカウントから削除中の世代も、`deleting` 状態値に含まれます。

呼び出し例

```
lsvolumebackupgeneration -volume 2
```

結果出力:

generation_id	backup_time	volume_group_name	volume_size	type	state	cloud_upload_size
1	160217021250		50.00GB	full	complete	2.83GB
2	160217021355		50.00GB	incremental	complete	177.50MB
3	160218021402		50.00GB	incremental	complete	132.02MB
4	160219021400		50.00GB	incremental	copying	12.43MB

呼び出し例

```
lsvolumebackupgeneration -uid 600507680CA880AB12000000000000015
```

結果出力:

generation_id	backup_time	volume_group_name	volume_size	type	state	cloud_upload_size
1	160215021355		10.00GB	full	complete	53.88MB

lsvolumebackupprogress

lsvolumebackupprogress コマンドは、スナップショット操作の進行状況に関する情報を表示するために使用します。

構文

```

▶▶▶ lsvolumebackupprogress [-filtervalue attribute_value] [-nohdr] [-delim delimiter]
▶
└─filtervalue?─┘

```

パラメーター

-filtervalue attribute=value

(オプション) 1 つ以上のフィルターのリストを指定します。フィルター属性値に一致する値をもつオブジェクトのみが表示されます。

注: 一部のフィルターでは、コマンドの入力時にワイルドカードを使用できます。ワイルドカードの使用について、以下の規則が適用されます。

- ワイルドカード文字はアスタリスク (*) です。
- コマンドには最大 1 つのワイルドカードを含めることができます。
- ワイルドカードを使用する場合は、次のように、フィルター項目を二重引用符 (") で囲みます。
`lsvolumebackupprogress -filtervalue volume_id="1*"`

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

-filtervalue?

(オプション) 有効なフィルター属性のリストを表示します。**lsvolumebackupprogress** コマンドで有効なフィルターは次のとおりです。

- volume_UID
- volume_id
- volume_name
- task
- status

説明

このコマンドは、スナップショット操作の進行状況に関する情報を表示します。

この表は、出力ビュー・データとして表示される可能性のある属性値を示しています。

表 135. *lsvolumebackupprogress* の出力

属性	説明
volume_UID	ボリューム UID を示します。この値は 0 から 32 文字の長さの数値でなければなりません。
volume_id	ボリューム ID を示します (指定された UID を持つボリュームがローカル・システムに存在する場合)。値は、数値 (またはブランク) でなければなりません。
volume_name	ボリューム名を示します (指定された UID を持つボリュームがローカル・システムに存在する場合)。値は、英数字ストリング (または、ブランク) である必要があります。
task	進行中のタスクのタイプを示します。値は、backup および delete です。

表 135. `lsvolumebackupprogress` の出力 (続き)

属性	説明
status	タスク状況を示します。値は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none">• copying• copying_error• deleting• deleting_error
generation_id	作成または削除するボリュームの世代 ID を示します。値は数値でなければなりません。
backup_time	クラウド・システムにコピーされるボリュームのスナップショット時間を示します。値は、スナップショット・タスクの場合は YYMMDDHHMMSS 形式、削除タスクの場合はブランクであることが必要です。
progress	タスクの進行状況をパーセンテージとして示します。この値は 0 から 99 までの数値でなければなりません。
error_sequence_number	特定のエラー番号を示します。値は、数値 (またはブランク) でなければなりません。

呼び出し例

`lsvolumebackupprogress`

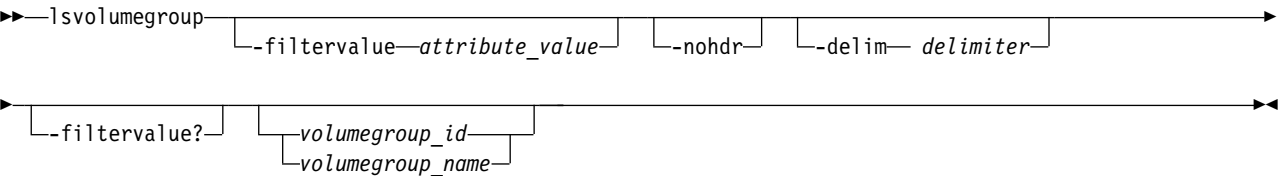
結果出力:

volume_UID	volume_id	volume_name	task	status	generation_id	backup_time	progress	error
600507680CA880DF18000000000000002	2	vdisk2	backup	copying	6	160218191005	88	
600507680CA880DF180000000000000015	15	vdisk15	backup	copying_error	19	160218190845	12	12
600507680CA880DF180000000000000015	15	vdisk15	delete	deleting	8		5	
600507680CA880DF180000000000000017		vdisk108	delete	deleting	10		17	
600507680CA880DF180000000000000018		vdisk109	delete	deleting	many		55	

`lsvolumebackupprogress`

`lsvolumebackupprogress` コマンドは、構成済みのボリューム・グループに関する情報を表示するために使用します。

構文



パラメーター

-filtervalue attribute=value

(オプション) 1 つ以上のフィルターのリストを指定します。フィルター属性値に一致する値をもつオブジェクトのみが表示されます。

注: 一部のフィルターでは、コマンドの入力時にワイルドカードを使用できます。ワイルドカードの使用について、以下の規則が適用されます。

- ワイルドカード文字はアスタリスク (*) です。

- コマンドには最大 1 つのワイルドカードを含めることができます。
- ワイルドカードを使用する場合は、次のようにフィルター項目を二重引用符 (") で囲みます。
`lsvolume group -filtervalue id="1*"`

-delim delimiter

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。 **-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim :** と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-filtervalue?

(オプション) 有効なフィルター属性のリストを表示します。 **lsvolume group** コマンドで有効なフィルターは次のとおりです。

- id
- name
- volume_count
- backup_status
- last_backup_time

volume group_id | volume group_name

(オプション) ボリューム・グループ ID またはボリューム・グループ名を指定します。この値は、ID の場合は数値、名前の場合は英数字ストリングでなければなりません。

説明

このコマンドは、構成済みのボリューム・グループに関する情報を表示します。

この表は、出力ビュー・データとして表示される可能性のある属性値を示しています。

表 136. `lsvolume group` の出力

属性	説明
id	ボリューム・グループ ID を示します。値は数値でなければなりません。
name	ボリューム・グループ名を示します。この値は、英数字ストリングでなければなりません。
volume_count	グループ内のボリューム・メンバーの数を示します。値は数値でなければなりません。

表 136. `lsvolume` の出力 (続き)

属性	説明
<code>backup_status</code>	新しい (ボリューム) グループ・スナップショットを開始できるかどうかを示します。値は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none"><code>empty</code><code>off</code><code>not_ready</code><code>ready</code><code>copying</code><code>copying_error</code> グループ・スナップショットが進行中である場合、この値はスナップショット操作の状況を示します。
<code>last_backup_time</code>	最新のボリューム・グループ・スナップショット時間を示します。この値は、 <code>YYMMDDHHMMSS</code> 形式 (または空白) である必要があります。

簡略な呼び出し例

`lsvolume`

結果出力:

id	name	volume_count	backup_status	last_backup_time
0	VG1	5	copying	160308115216
1	VG2	0	not_ready	150408115216

詳細な呼び出し例

`lsvolume 1`

結果出力:

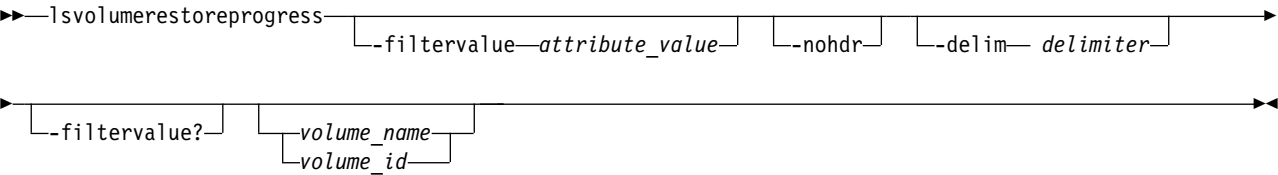
id 1
name VG2
volume_count 0
backup_status not_ready
last_backup_time

`lsvolume`

`lsvolume restoreprogress`

`lsvolume restoreprogress` コマンドは、リストア操作の進行に関する情報を表示するために、使用します。

構文



パラメーター

-filtervalue *attribute=value*

(オプション) 1 つ以上のフィルターのリストを指定します。フィルター属性値に一致する値をもつオブジェクトのみが表示されます。

注: 一部のフィルターでは、コマンドの入力時にワイルドカードを使用できます。ワイルドカードの使用について、以下の規則が適用されます。

- ワイルドカード文字はアスタリスク (*) です。
- コマンドには最大 1 つのワイルドカードを含めることができます。
- ワイルドカードを使用する場合は、次のように、フィルター項目を二重引用符 (") で囲みます。

```
lsvolumerestoreprogress -filtervalue volume_id="1*"
```

-nohdr

(オプション) デフォルトでは、見出しは、簡略形式のビューではデータの列ごとに、詳細形式のビューではデータの項目ごとに表示されます。**-nohdr** パラメーターは、これらの見出しの表示を抑止します。

注: 表示するデータがない場合、見出しは表示されません。

-delim *delimiter*

(オプション) デフォルトでは、簡略形式のビューのデータのすべての列がスペースで区切られます。各列の幅は、データの各項目の最大幅に設定されています。詳細ビューでは、データの項目ごとに 1 行が使用されます。見出しが表示される場合は、データと見出しはスペースで区切られます。**-delim** パラメーターは、この動作を指定変更します。**-delim** パラメーターでは、1 バイトの文字を入力できます。コマンド・ラインに **-delim** : と入力すると、簡略ビューのすべてのデータ項目がコロン (:) で区切られます。例えば、列の間にスペースは入りません。詳細ビューでは、データと見出しは指定の区切り文字で区切られます。

-filtervalue?

(オプション) 有効なフィルター属性のリストを表示します。 **lsvolumerestoreprogress** コマンドで有効なフィルターは次のとおりです。

- volume_id
- volume_name
- task
- status

volume_name | volume_id

(オプション) リストアされるボリュームのボリューム名または ID を示します。ボリューム名の値は英数字ストリング、ボリューム ID の値は数値でなければなりません。

説明

このコマンドは、リストア操作の進行に関する情報を表示します。

この表は、出力ビュー・データとして表示される可能性のある属性値を示しています。

表 137. *lsvolumerestoreprogress* の出力

属性	説明
volume_id	リストアされるボリュームのボリューム ID を示します。値は、数値 (またはブランク) でなければなりません。

表 137. `lsvolumerestoreprogress` の出力 (続き)

属性	説明
<code>volume_name</code>	リストアされるボリュームのボリューム名を示します。値は、英数字ストリング (または、ブランク) であることが必要です。
<code>task</code>	進行中のタスクのタイプを示します。値は <code>restore</code> です。
<code>status</code>	タスク状況を示します。値は次のとおりです。 <ul style="list-style-type: none"> <code>restoring</code> <code>restoring_error</code>
<code>generation_id</code>	リストアされるボリューム・スナップショットの世代 ID を示します。値は数値でなければなりません。
<code>backup_time</code>	クラウド・システムにリストアされている (またはリストア・ボリュームで使用可能な) ボリューム・スナップショット世代の時間を示します。値は、スナップショット・タスクの場合は <code>YYMMDDHHMMSS</code> 形式、削除タスクの場合はブランクであることが必要です。
<code>progress</code>	タスクの進行状況をパーセンテージとして示します。この値は 0 から 100 までの数値でなければなりません。 <code>status</code> が <code>uncommitted</code> である場合、状況はブランクです。
<code>error_sequence_number</code>	特定のエラー番号を示します。値は、数値 (またはブランク) でなければなりません。
<code>volume_backup_id</code>	リストアされるボリューム・スナップショットの UID を示します。この値は、1 から 32 までの数値でなければなりません。
<code>restore_volume_id</code>	リストア操作のターゲットであるボリュームの ID を示します。このボリュームは、実動ボリューム (リストア・ボリューム ID がボリューム ID と同じであることを意味します) か、リストア・プロセスによって自動的にプロビジョンされる一時的にリストアされたボリュームのどちらかです。値は数値でなければなりません。
<code>restore_volume_name</code>	リストア操作のターゲットであるボリュームの名前を示します。このボリュームは、実動ボリューム (リストア・ボリューム名がボリューム名と同じであることを意味します) か、リストア・プロセスによって自動的にプロビジョンされる一時的にリストアされたボリュームのどちらかです。この値は、英数字ストリングでなければなりません。

簡略な呼び出し例

```
lsvolumerestoreprogress
```

結果出力:

```

volume_id volume_name task      status      generation_id backup_time  progress error_sequence_number
2         vdisk2      restore restoring   17          160102104511 88
21        vdisk21      restore restoring_error 4           160102105023 19
```

122

詳細な呼び出し例

```
lsvolumerestoreprogress vdisk2
```

結果出力:

```

volume_id 2
volume_name vdisk2
task restore
status restoring
generation_id 17
backup_time 160102104511
progress 88
error_sequence_number
volume_backup_UID 600507680CA880DF1800000000000002
restore_volume_id 2
restore_volume_name vdisk2
```

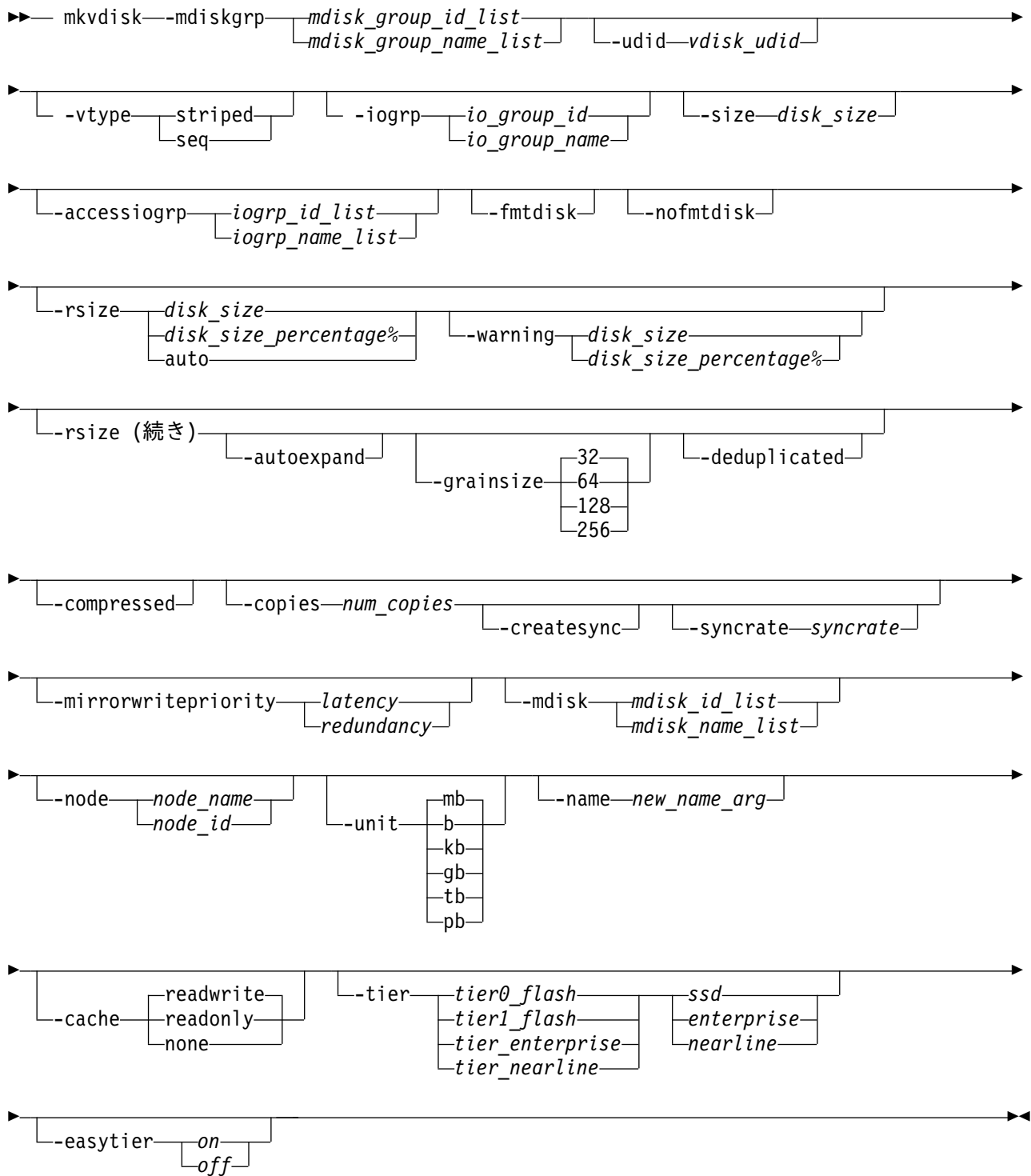
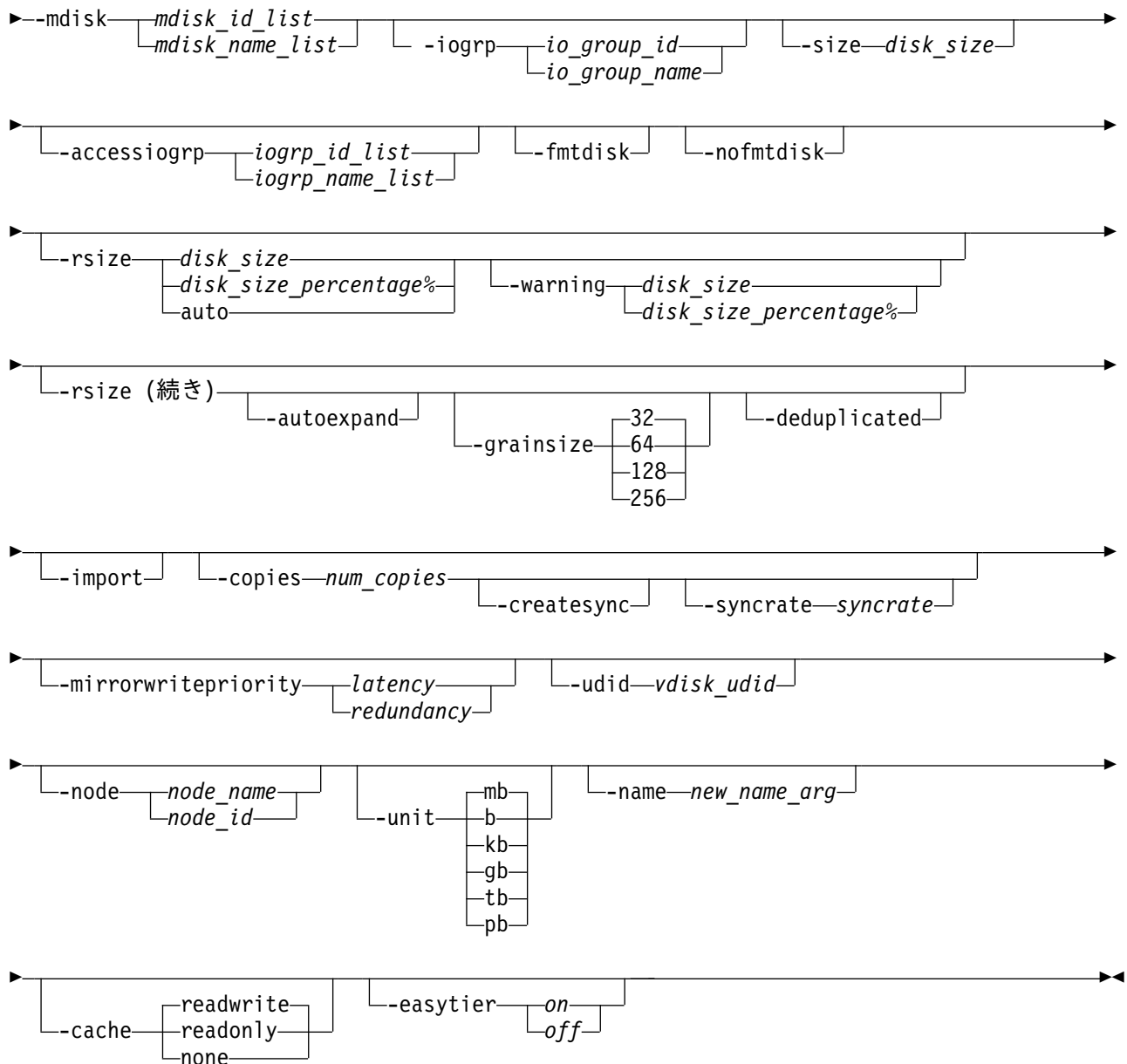



image モードのボリュームの作成

```

mkvdisk --mdiskgrp [mdisk_group_id] [mdisk_group_name] -vtype image

```



パラメーター

-mdiskgrp *mdisk_group_id_list* | *mdisk_group_name_list*

(必須) このボリュームを作成するときに使用する ストレージ・プール を 1 つ以上指定します。複数のコピーを作成している場合は、コピーごとに 1 つのストレージ・プールを指定する必要があります。1 次コピーは、リスト内の最初のストレージ・プールから割り振られます。

-udid *vdisk_udid*

(オプション) ディスクの装置番号 (*udid*) を指定します。udid は、OpenVMS ホストをサポートするために必要な ID で、他のシステムはこのパラメーターを使用しません。有効なオプションは、10 進数の 0 から 32,767 まで、または 16 進数の 0 から 0x7FFF までです。16 進数の場合、必ず 0x を前に付ける必要があります (例: 0x1234)。

-vtype *seq* | *striped* | *image*

(オプション) 仮想化タイプを指定します。順次モードまたはイメージ・モード・ボリュームを作成す

る場合は、**-mdisk** パラメーターも指定する必要があります。データ削減プール内で **-vtype seq** や **-vtype image** を使用することはできません。デフォルトの仮想化タイプはストライプ (striped) です。

-iogrp *io_group_id* | *io_group_name*

(オプション) このボリュームに関連付ける入出力グループ (ノード・ペア) を指定します。 **-node** を指定する場合、**-iogrp** も指定する必要があります。

要確認:

- 入出力グループの最初の圧縮ボリューム・コピーを作成し、圧縮をアクティブにします。
- 圧縮ボリュームをサポートしないノードが 1 つでも含まれる入出力グループには、圧縮されたボリューム・コピーを作成することも移動することもできません。ボリューム・コピーを移動するには、別の入出力グループを選択する必要があります (ただし、リカバリー入出力グループへの移動には影響しません)。

-size *disk_size*

(順次またはストライプ・ボリュームを作成する場合は必須) (イメージ・ボリュームを作成する場合はオプション) ボリュームの容量を指定します。この容量は、単位の値と共に使用されます。すべての容量は、変更を含めて、512 バイトの倍数でなければなりません。指定する容量が 512 の倍数でないとエラーが発生します。これが発生するのは、バイト単位 (**-b**) が使用されている場合に限られます。ただし、一部だけ使用されている場合でも、エクステント全体が予約されます。デフォルトの容量は、MB 単位です。容量を 0 に指定することもできます。サイズは、論理ブロック・アドレス (LBA) サイズの倍数をバイト単位で指定してください。

注: イメージ・モード・ディスクを作成するときに **-size** パラメーターを指定しないと、MDisk の容量全体が使用されます。

-accessiogrp *iogroup_id_list* | *iogroup_name_list*

(オプション) ボリューム入出力グループのアクセス・セットのメンバーを指定します。このオプションが指定されない場合、キャッシュ入出力グループのみがボリューム入出力グループのアクセス・セットに追加されます。いずれかのアクセス入出力グループが指定された場合、それらの入出力グループのみがアクセス・セットに入ります (そのセットにキャッシュ入出力グループが含まれていない場合も含みます)。

-fmtdisk

(オプション) ボリュームをフォーマットすることを指定します。このパラメーターは、いずれのボリュームにも不要になりました。

完全に割り振られたボリュームを作成する場合は、このパラメーターは不要です。**-nofmtdisk** パラメーターが指定されない限り、フォーマット操作は、完全に割り振られたボリュームに自動的に適用されます。フォーマット操作は、このボリュームの作成後に、そのボリュームを構成するエクステントをすべてゼロに設定します。このプロセスは、その新しいボリューム上でのホスト入出力操作と同時に、バックグラウンドで実行されます。

要確認: フォーマットは、デフォルトで、単一コピー・ボリューム、完全割り振りボリューム、および非イメージ・モード・ボリュームに対してオンになっています。イメージ・モード・ボリュームをフォーマット設定することはできません。

フォーマット操作は、非同期的に完了します。 **lsvdiskprogress** コマンドを使用して、状況を照会できます。このパラメーターは、**-vtype image** パラメーターと一緒に指定することはできません。

シン・プロビジョニング・ボリュームを作成する場合は、このパラメーターは不要です。シン・プロビジョニング・ボリュームは、書き込まれていないエクステンツに対してゼロを返します。フォーマット操作は不要です。このパラメーターは、デフォルトで、ミラーリングされたコピーの同期化も行います。

-nofmtdisk

(オプション) 新しいボリュームに対するフォーマットをオフにするよう指定します。

要確認: フォーマットは、デフォルトで、単一コピー・ボリューム、完全割り振りボリューム、および非イメージ・モード・ボリュームに対してオンになっており、このパラメーターをオフにするよう指定できます。

-rsize disk_size | disk_size_percentage% | auto

(オプション) シン・プロビジョニング・ボリュームや圧縮ボリュームに初期に割り振られる物理スペース量を定義します。このパラメーターは、ボリュームをシン・プロビジョニング・ボリュームにします。これを指定しないと、ボリュームが満杯になるまで割り振られます。 *disk_size* | *disk_size_percentage* 値は、整数または整数とその直後に続くパーセント文字 (%) を使用して指定します。 *disk_size* に設定する整数の単位は **-unit** パラメーターで指定します。デフォルトは MB です。 **-rsize** 値は、ボリュームのサイズ以上または以下にすることができます。 **auto** オプションは、MDisk 全体のサイズを使用するボリューム・コピーを作成します。

-rsize auto オプションを指定する場合は、**-vtype image** オプションも指定する必要があります。 **-import** を指定する場合、**-rsize** を指定する必要があります。

ボリュームがデータ削減ストレージ・プール内にある場合、**mkvdisk** では **-rsize** パラメーターの値は無視されます。単にそのパラメーターの有無によって、ディスクがデータ削減ボリューム・コピーであるかシック・ボリューム・コピーであるかが判別されます。

-warning disk_size | disk_size_percentage%

(オプション) **-rsize** パラメーターも指定する必要があります。ボリューム・コピーに対して警告エラー・ログが生成される時点のしきい値を指定します。シン・プロビジョニング・コピー上の使用済みディスク容量が、指定されたしきい値を初めて超えた時に、警告が生成されます。

注: データ削減プール内のシン・プロビジョニング・ボリュームおよび圧縮ボリュームには、このパラメーターを指定することができません。

disk_size には整数を指定することができます。これは、**-unit** パラメーターが指定されなければ、デフォルトで MB になります。あるいは、*disk_size%* を指定することができます。これは、ボリューム・サイズのパーセンテージです。

重要: **-autoexpand** が有効であるか無効であるかにより、次のようになります。

1. 有効であると、**-warning** デフォルト値はボリューム容量の 80% になります。
2. 無効であると、**-warning** デフォルト値は実容量の 80% になります。

警告を無効にするには、0 を指定します。

-autoexpand

(オプション) シン・プロビジョニング・コピーが、ストレージ・プールから新規エクステンツを割り振ることによって、実容量を自動的に拡張することを指定します。 **-rsize** パラメーターも指定する必要があります。 **-autoexpand** パラメーターを指定する場合、**-rsize** パラメーターには、コピーによって予約される容量を指定します。これは、コピーのストレージ・プールでスペース不足になったときに、ストレージ・プールが最初にこの予約済みスペースを消費するようにして、コピーがオフラインになることを防ぎます。

このパラメーターが、イメージ・モード・コピーに即時に影響を及ぼすことはありません。しかし、後で、イメージ・モード・コピーが管理対象モードにマイグレーションされると、このコピーは自動的に拡張されます。

-grainsize 32 | 64 | 128 | 256

(オプション) シン・プロビジョニング・ボリュームのグレーン・サイズ (KB) を設定します。このパラメーターを指定するときは、**-rsize** パラメーターも指定する必要があります。FlashCopy マッピング内でシン・プロビジョニング・ボリュームを使用する場合は、パフォーマンスを最適にするためにマップ・グレーン・サイズと同じグレーン・サイズを使用してください。シン・プロビジョニング・ボリュームをホスト・システムで直接使用している場合は、小さいグレーン・サイズを使用してください。グレーン・サイズの値は、32 KB、64 KB、128 KB、または 256 KB である必要があります。デフォルトは 256 KB です。

作成するボリュームがデータ削減ストレージ・プール内のシン・プロビジョニング・ボリュームである場合、**-grainsize** パラメーターは使用できません。このタイプのボリュームは、8 KB のグレーン・サイズで作成されます。

-deduplicated

(オプション) 重複排除ボリュームを作成します。**-deduplicated** を指定する場合、これはシン・プロビジョニング・ボリュームまたは圧縮ボリュームにのみ適用されるため、**-rsize** も指定する必要があります。

注: データ重複排除は、データ削減ストレージ・プールでのみ機能します。通常ストレージ・プール内に圧縮ボリュームもボリューム・コピーもない場合、入出力グループに作成できるのは重複排除ボリュームとボリューム・コピーのみです。

-compressed

(オプション) ボリュームで圧縮が有効になるようにします。このパラメーターは、**-rsize** と一緒に指定する必要があります。**-grainsize** と一緒に指定することはできません。

-import

(オプション) MDisk からシン・プロビジョニング・ボリュームをインポートします。**-import** を指定する場合、**-rsize** も指定する必要があります。

-copies num_copies

(オプション) 作成するコピーの数を指定します。*num_copies* 値には 1 または 2 を指定できます。この値を 2 に設定すると、ミラーリングされたボリュームが作成されます。デフォルト値は 1 です。

-createsync

(オプション) 同期化してコピーを作成します。このパラメーターは、既に MDisk がフォーマット済みであるか、ボリュームの未書き込み領域に対する読み取り固定が不要な場合に使用します。

-syncratesyncrate

(オプション) コピー同期速度を指定します。値ゼロ (0) を指定すると、同期化は回避されます。デフォルト値は 50 です。サポートされる **-syncrate** 値および対応する速度については、919 ページの表 139 を参照してください。完全に割り振られたボリュームまたはミラーリングされたボリュームのフォーマット設定速度を同期前に変更するには、このパラメーターを使用します。

-mirrorwritepriority latency | redundancy

(オプション) ミラー書き込みアルゴリズムの優先順位を構成する方法を指定します。指定されない場合、デフォルト値は *latency* です。

1. *latency* を選択した場合、書き込み入出力 (I/O) に対する応答が遅いコピーでは、他方のコピーが正常にデータの書き込みを完了すると非同期になり、書き込み入出力は完了します。

2. *redundancy* を選択した場合、書き込み入出力に対する応答が遅いコピーでは、応答が遅い方の入出力が完了したときに書き込み入出力を完了し、同期状態を維持します。

-mdisk mdisk_id_list | mdisk_name_list

(オプション) 1 つ以上の管理対象ディスクを指定します。順次モードおよびイメージ・モード・ボリュームの場合、MDisk 数はコピー数と一致していなければなりません。順次モードのボリュームでは、各 MDisk は、特定のストレージ・プールに属していなければなりません。ストライプ・ボリュームについては、**-copies** 値が 1 より大きい場合は、**-mdisk** パラメーターを指定できません。

単一コピーのストライプ・ボリュームを作成する場合は、ストライプ対象となる MDisk のリストを指定できます。

非管理モードの MDisk を指定するには、このパラメーターを使用する必要があります。

-node node_id | node_name

(オプション) このボリュームへの入出力操作の優先ノード ID またはノード名を指定します。**-node** パラメーターを使用して、優先アクセス・ノードを指定できます。**-node** を指定する場合、**-iogrp** も指定する必要があります。

注: このパラメーターは、マルチパス・デバイス・ドライバーによって評価されます。このパラメーターが指定されていない場合、システムはデフォルトを選択します。

-unit b | kb | mb | gb | tb | pb

(オプション) **-size** パラメーターおよび **-rsize** パラメーターで指定される容量と一緒に使用するデータ単位を指定します。デフォルトの単位は MB です。

-name new_name_arg

(オプション) 新規のボリュームに割り当てる名前を指定します。

-cache readwrite | readonly | none

(オプション) ボリュームのキャッシング・オプションを指定します。有効な項目には、以下のものがあります。

- *readwrite* ボリュームのキャッシュを有効にする。
- *readonly* ボリュームの読み取りキャッシュは許可するが、書き込みキャッシュは無効にする。
- *none* ボリュームのキャッシュ・モードを無効にする。

デフォルトは *readwrite* です。

-tier ssd | enterprise | nearlinetier0_flash | tier1_flash | tier_enterprise | tier_nearline

(オプション) イメージ・モード・コピーが追加されときの MDisk Tier を指定します。

tier0_flash

新規にディスカバーされたボリュームまたは外部ボリュームの *tier0_flash* ハード・ディスクまたは外部 MDisk を指定します。

tier1_flash

新規にディスカバーされたボリュームまたは外部ボリュームに対して、*tier1_flash* (またはフラッシュ・ドライブ) ハード・ディスクまたは外部 MDisk を指定します。

tier_enterprise

新規にディスカバーされたボリュームまたは外部ボリュームの *tier_enterprise* ハード・ディスクまたは外部 MDisk を指定します。

tier_nearline

新規にディスカバーされたボリュームまたは外部ボリュームの *tier_nearline* ハード・ディスクまたは外部 MDisk を指定します。

ssd 新規にディスカバリーされたボリュームまたは外部ボリュームに対して、SSD (またはフラッシュ・ドライブ) ハード・ディスクまたは外部 MDisk を指定します。

nearline

新規にディスカバリーされたボリュームまたは外部ボリュームに対して、ニアライン・ハード・ディスクまたは外部 MDisk を指定します。

enterprise

新規にディスカバリーされたボリュームまたは外部ボリュームに対して、エンタープライズ・ハード・ディスクまたは外部 MDisk を指定します。

注: このコマンドを使用して 2 つのイメージ・モード・コピーを持つミラーリング済みボリュームを作成する場合、このアクションは両方のコピーに適用されます。

-easytier on | off

IBM Easy Tier 機能でこのボリュームのエクステントを移動できるかどうかを決定します。

注: **-easytier** パラメーターの後に、*on* または *off* のいずれかを続けて指定する必要があります。

- *on* に設定すると、Easy Tier 機能はアクティブになります。
- *off* に設定すると、Easy Tier 機能は非アクティブになります。

Easy Tier 機能が有効にされており、ボリューム・コピーがストライプであり、マイグレーション中ではない場合、次の表が適用されます。

表 138. ストレージ・プールおよびボリュームの Easy Tier 設定

ストレージ・プール Easy Tier 設定	ストレージ・プール内の Tier の数	ボリューム・コピー Easy Tier 設定	ボリューム・コピー Easy Tier 状況
オフ	1 つ	オフ	非アクティブ (注 1 (917 ページ) を参照)
オフ	1 つ	オン	非アクティブ (注 1 (917 ページ) を参照)
オフ	2 つ	オフ	非アクティブ (注 1 (917 ページ) を参照)
オフ	2 つ	オン	非アクティブ (注 1 (917 ページ) を参照)
Measure	1 つ	オフ	測定 (注 2 (917 ページ) を参照)
Measure	1 つ	オン	測定 (注 2 (917 ページ) を参照)
Measure	2 つ	オフ	測定 (注 2 (917 ページ) を参照)
Measure	2 つ	オン	測定 (注 2 (917 ページ) を参照)
Auto	1 つ	オフ	測定 (注 2 (917 ページ) を参照)
Auto	1 つ	オン	平衡 (注 3 (917 ページ) を参照)
Auto	2 つ	オフ	測定 (注 2 (917 ページ) を参照)

表 138. ストレージ・プールおよびボリュームの *Easy Tier* 設定 (続き)

ストレージ・プール Easy Tier 設定	ストレージ・プール内の Tier の数	ボリューム・コピー Easy Tier 設定	ボリューム・コピー Easy Tier 状況
Auto	2 つ	オン	アクティブ (注 4 を参照)
オン	1 つ	オフ	測定 (注 2 を参照)
オン	1 つ	オン	平衡 (注 3 を参照)
オン	2 つ	オフ	測定 (注 2 を参照)
オン	2 つ	オン	アクティブ (注 4 を参照)

注:

1. ボリューム・コピーの状況が *inactive* である場合、そのボリューム・コピーの *Easy Tier* 機能は使用不可です。
2. ボリューム・コピーの状況が *measured* である場合、*Easy Tier* 機能はボリュームの使用統計を収集しますが、自動データ配置はアクティブではありません。
3. ボリューム・コピーの状況が *balanced* である場合、*Easy Tier* 機能によってそのボリューム・コピーのパフォーマンスに基づくプール平衡化が有効です。
4. ボリューム・コピーの状況が *active* である場合、*Easy Tier* 機能は、そのボリュームに対して自動データ配置モードで作動します。

ボリューム・コピーがイメージ・モードまたは順次モードであるか、マイグレーション中である場合、ボリューム・コピーの *Easy Tier* 状況は、*active* ではなく、*measured* になります。

ストレージ・プールに対するデフォルトの *Easy Tier* 設定は *auto* であり、ボリューム・コピーに対するデフォルトの *Easy Tier* 設定は *on* です。すなわち、単一 *Tier* を持つストレージ・プールに対して、プールのパフォーマンスの平衡化を除く *Easy Tier* 機能は無効になり、複数の *Tier* を持つストレージ・プール内のすべてのストライプ・ボリューム・コピーに対して自動データ配置モードが有効になります。

説明

このコマンドは、新規ボリューム・オブジェクトを作成します。このコマンドを使用して、さまざまなタイプのボリューム・オブジェクトを作成できます。そのため、このコマンドは最も複雑なコマンドの 1 つになっています。

要確認: 子プールにはストライプ・ボリュームのみを作成できます。子プールに順次ボリュームまたはイメージ・ボリュームを作成することはできません。

どのストレージ・プール (複数の場合もあり) がボリュームにストレージを提供するかを決定する必要があります。使用可能なストレージ・プールおよび各プールのフリー・ストレージ量をリストするには、**lsmdiskgrp** コマンドを使用します。複数コピーを持つボリュームを作成する場合は、指定する各ストレージ・プールには、ボリュームのサイズに十分なスペースが必要です。

データ削減ストレージ・プールからシン・プロビジョニング・ボリュームまたは圧縮ボリュームを作成する場合、そのボリュームは、データ削減ストレージ・プールと同じプロパティを使用します。データ削減プールから完全割り振りボリュームを作成することはできますが、それらのボリュームは、別のデータ削減属性を使用します。

データ削減ストレージ・プール内のシン・プロビジョニング・ボリュームまたは圧縮ボリュームは、以下の条件を満たす必要があります。

- 順次モードでもイメージ・モードでもない。
- 警告しきい値が設定されていない (**-warning** を使用)。
- キャッシングの際に **-cache readwrite** を使用する。
- **-autoexpand** が有効にされている。

データ削減ストレージ・プール内のシン・プロビジョニング・ボリューム・コピーおよび圧縮ボリューム・コピーの場合、そのデータは中央管理ディスクによって管理されるため、Easy Tier 状況はデータ削減プールから受け継ぎます。これは、シン・プロビジョニング・ボリュームでも圧縮ボリュームでも **-easytier** を指定できないことを意味します。

重要: ストレージ・プールのエクステント・サイズにより、ボリューム・サイズが制限されることがあります。ストレージ・プールの作成時には、使用したい最大ボリューム・サイズも考慮してください。エクステント・サイズごとの最大ボリューム容量の比較については、ストレージ・プールの作成に関する情報を参照してください。シン・プロビジョニング・ボリュームの場合、最大値は異なります。

データ削減プール内の圧縮ボリュームは、ノード・タイプが V5030、V7000、または SVC である入出力グループ内にのみ作成できます。シン・プロビジョニング・ボリュームは、どのノード・タイプでも作成できます。

データ削減ストレージ・プール内の圧縮ボリュームの数に制限はありません。

ボリュームの入出力グループを選択します。このアクションにより、ホスト・システムからの入出力要求を処理するシステム内のノードが決まります。入出力グループが複数ある場合は、ボリュームを入出力グループに分散させて、入出力ワークロードがすべてのノード間で均等に分配されるようにします。**lsiogrp** コマンドを使用すると、入出力グループと、各入出力グループに割り当てられたボリュームの数を表示できます。

注: 通常、複数の入出力グループのあるシステムは、異なる入出力グループにボリュームが属しているストレージ・プールを持っています。FlashCopy 処理を使用すると、ソースとターゲットのボリュームが同一の入出力グループに属しているかどうかに関係なく、ボリュームのコピーを作成できます。ただし、システム内メトロ・ミラーまたはグローバル・ミラー操作を使用する計画の場合は、マスター・ボリュームと補助ボリュームの両方が同じ入出力グループに属していることを確認してください。

このコマンドは、新規に作成されたボリュームの ID を戻します。

イメージ・モード MDisk を作成する場合、暗号鍵は使用できません。暗号化を (MDisk に暗号鍵があるときに) 使用するには、MDisk が自己暗号化を行っていることが必要です。

-vtype パラメーターを使用して、仮想化タイプを指定します。サポートされるタイプは順次 (*seq*)、*striped*、および *image* です。

seq この仮想化タイプは、指定された MDisk (複数コピーを作成する場合は複数の MDisk) から順次エクステントを使用するボリュームを作成します。指定された MDisk に十分な順次エクステントがない場合、コマンドは失敗します。

striped

デフォルトの仮想化タイプ。**-vtype** パラメーターが無指定の場合、*striped* がデフォルトになります。ストレージ・プール内の管理対象ディスクはすべて、ボリュームの作成に使用されます。ストライピングは、エクステント・レベルで行われ、グループ内のそれぞれの管理対象ディスクから 1 エクステントずつ使用されます。例えば、10 個の管理対象ディスクを持つストレージ・プールは、各管理対象ディスクからエクステントを 1 つずつ使用します。その後、最初の管理対象ディスクの 11 番目のエクステントを使用する、というように続きます。

-mdisk パラメーターも指定されている場合、ストライプ・セットとして使用する管理対象ディスクのリストを提供できます。指定できるのは、同じストレージ・プールに属する 2 つ以上の管理対象ディスクです。ストライプ・セットで、同じ循環アルゴリズムが使用されます。ただし、リストで、単一の管理対象ディスクを複数回指定できます。例えば、**-mdisk 0:1:2:1** と入力した場合、管理対象ディスク 0、1、2、1、0、1、2 (以下同様) の順序でエクステン트가使用されます。**-mdisk** パラメーターで指定される MDisk はすべて管理対象モードでなければなりません。

容量が 0 でもかまいません。

image この仮想化タイプを使用すると、管理対象ディスクに既にデータが存在するときに、場合によっては事前に仮想化されたサブシステムから、イメージ・モード・ボリュームを作成できます。作成されたイメージ・モード・ボリュームは、その作成元である管理対象ディスク (以前は非管理) に直接対応します。したがって、シン・プロビジョニング・イメージ・モード・ボリュームの場合を除き、ボリューム論理ブロック・アドレス (LBA) x は、管理対象ディスク LBA x に等しくなります。このコマンドを使用して、非仮想化ディスクをシステムの制御下に置くことができます。システムの制御下に置いた後、単一の管理対象ディスクからボリュームをマイグレーションすることができます。マイグレーションされると、ボリュームはイメージ・モード・ボリュームではなくなります。

イメージ・モード・ボリュームは、他のタイプのボリューム (ストライプや順次など) が既に存在するストレージ・プールに追加できます。

重要: イメージ・モード・ボリュームは 512 バイト以上でなければなりません。1 つ以上のエクステン트가イメージ・モード・ボリュームに割り振られます。

要確認: **-size** 値が無指定で、2 つのイメージ・モード MDisk から、ミラーリングされたボリュームを作成する場合、結果のボリュームの容量は、2 つの MDisk のいずれか小さい方と同じになり、大きい方の MDisk に残されたスペースにはアクセスできません。

重要:

1. オフラインの入出力グループにボリュームを作成しないでください。データ損失を避けるために、ボリュームを作成する前に、入出力グループがオンラインであることを確認する必要があります。このアクションは、特にボリュームを再作成し、同一のオブジェクト ID に割り当てる場合に当てはまります。
2. イメージ・モード・ディスクを作成するには、クォーラム・ディスクが既にシステム内になければなりません。イメージ・モード・ディスクを使用してクォーラム・データを保持することはできないからです。詳しくは、クォーラム・ディスクの作成に関する情報を参照してください。
3. 1 入出力グループ当たり 2048 個のボリュームまたは 1 システム当たり 8192 個のボリューム・コピーのいずれかの制限に達すると、コマンドは失敗します。

同期が失われた後にボリューム・コピーの再同期を行う速度は、**-syncrate** パラメーターを使用して指定できます。次の表に、*syncrate* 値と 1 秒당りにコピーされるデータの関係を示します。

注: これらの設定は、フォーマットの初期速度にも影響します。

表 139. *syncrate* 値とコピーされるデータ/秒との関係

ユーザー指定の <i>syncrate</i> 属性値	コピーされるデータ/秒
1 から 10	128 KB
11 から 20	256 KB
21 から 30	512 KB
31 から 40	1 MB

表 139. *syncrate* 値とコピーされるデータ/秒との関係 (続き)

ユーザー指定の <i>syncrate</i> 属性値	コピーされるデータ/秒
41 から 50	2 MB
51 から 60	4 MB
61 から 70	8 MB
71 から 80	16 MB
81 から 90	32 MB
91 から 100	64 MB

呼び出し例

```
mkvdisk -mdiskgrp Group0 -size 0
-iogrp 0 -vtype striped -mdisk mdisk1 -node 1
```

結果出力:

```
Virtual Disk, id [1], successfully created
```

イメージ・モード・ボリュームの作成の呼び出し例

```
mkvdisk -mdiskgrp Group0
-iogrp 0 -vtype image -mdisk mdisk2 -node 1
```

結果出力:

```
Virtual Disk, id [2], successfully created
```

新規ボリュームの作成の呼び出し例

```
mkvdisk -mdiskgrp Group0 -size 0 -unit kb
-iogrp 0 -vtype striped -mdisk mdisk1 -node 1 -udid 1234 -easytier off
```

結果出力:

```
Virtual Disk id [2], successfully created
```

シン・プロビジョニング・ボリュームの作成の呼び出し例

```
mkvdisk -mdiskgrp Group0 -iogrp 0 -vtype striped -size 10 -unit gb -rsize 20% -autoexpand -grainsize 32
```

結果出力:

```
Virtual Disk id [1], successfully created
```

圧縮ボリューム・コピーの作成の呼び出し例

```
mkvdisk -mdiskgrp 0 -iogrp 0 -size 1 -unit tb -rsize 0 -autoexpand -warning 0 -compressed
```

結果出力:

```
Virtual Disk id [1], successfully created
```

ミラーリングされたイメージ・モード・ボリュームの作成の呼び出し例

```
mkvdisk -mdiskgrp Group0:Group0 -mdisk mdisk2:mdisk3 -iogrp 0 -vtype image -copies 2
```

結果出力:

```
Virtual Disk id [1], successfully created
```

ミラーリングされたボリュームの作成の呼び出し例

```
mkvdisk -iogrp 0 -mdiskgrp 0:1 -size 500 -copies 2
```

結果出力:

```
Virtual Disk id [5], successfully created
```

ミラー書き込みアルゴリズムの優先順位を構成するための呼び出し例

```
mkvdisk -mdiskgrp Group0 -iogrp 0 -vtype striped -mirrorwritepriority redundancy -size 500
```

結果出力:

```
Virtual Disk id [5], successfully created
```

デフォルト・グレーン・サイズを持つディスクの作成の呼び出し例

```
mkvdisk -iogrp 0 -mdiskgrp 0 -size 100 -rsize 5%
```

結果出力:

```
Virtual Disk id [5], successfully created
```

入出力グループのアクセス・セットに入出力グループ 0 および 1 を持つボリュームの作成の呼び出し例

```
mkvdisk -iogrp 0 -mdiskgrp 0 -size 500 -accessiogrp 0:1
```

結果出力:

```
Virtual Disk id [5], successfully created
```

警告の考慮事項を含むボリュームの作成の呼び出し例

```
mkvdisk -mdiskgrp 6 -size 200 -rsize 50 -iogrp 0
```

結果出力:

```
Virtual Disk, id [2], successfully created
...
lsvdisk 2
...
warning 20  # threshold in MB = 50 x 80 / 100 = 40 MB; threshold as %age of
volume capacity = 40 / 200 * 100 = 20
...
```

警告の考慮事項を含むボリュームの作成の呼び出し例

```
mkvdisk -mdiskgrp 6 -size 200 -rsize 50 -iogrp 0 -warning 80%
```

結果出力:

```
Virtual Disk, id [2], successfully created
...
lsvdisk 2
...
warning 80  # displayed as %age of volume capacity
...
```

警告の考慮事項を含むボリュームの作成の呼び出し例

```
mkvdisk -mdiskgrp 6 -size 200 -rsize 50 -iogrp 0 -autoexpand
```

結果出力:

```
Virtual Disk, id [2], successfully created
...
lsvdisk 2
...
warning 80    # displayed as %age of volume capacity
...
```

読み取りキャッシュを有効にしてボリュームを作成するための呼び出し例

```
mkvdisk -iogrp 0 -size 10 -unit gb -mdiskgrp 0 -cache readonly
```

結果出力:

```
Virtual Disk, id [2], successfully created
```

ボリューム **Group0** を作成するための呼び出し例

```
mkvdisk -mdiskgrp Group0 -iogrp io_grp0 -vtype image -mdisk 13 -node 1 -udid 1234 -tier
  otherprops="94410">tier_nearlinenearline
```

結果出力:

```
Virtual Disk, id [0], successfully created
```

ボリューム **Burnley1** を作成する際にフォーマットをオフにするための呼び出し例

```
mkvdisk -mdiskgrp Burnley1 -iogrp 0 -mdiskgrp 0:1 -size 500 -nofmtdisk -copies 2
```

結果出力:

```
Virtual Disk, id [0], successfully created
```

重複排除ボリューム・コピーを作成するための呼び出し例

```
mkvdisk -mdiskgrp datareductionpool0 -size 100 -unit gb -iogrp 0 -rsize 0 -autoexpand -deduplicated
```

結果出力:

```
Virtual Disk, id [4], successfully created
```

mkvdiskhostmap

mkvdiskhostmap コマンドは、ボリュームとホストの間に新しいマッピングを作成するために使用します。これにより、指定したホストからそのボリュームにアクセスして、入出力 (I/O) 操作を行うことができるようになります。

構文

```
➡ mkvdiskhostmap [-force] --host host_id host_name [-scsi scsi_num_arg] vdisk_name vdisk_id ⬅
```

パラメーター

-force

(オプション) 通常は許可されていない、ボリュームからホストへの複数割り当てを許可します。

-host *host_id* | *host_name*

(必須) ボリュームのマップ先のホストを ID または名前のいずれかで指定します。

-scsi *scsi_num_arg*

(オプション) 指定のホスト上でこのボリュームに割り当てる SCSI 論理装置番号 (LUN) ID を指定し

ます。 `scsi_num_arg` パラメーターには、ボリュームへのアクセス権限を提供しているすべての入出力グループで指定のホスト上のボリュームに割り当てられる SCSI LUN ID が入ります。ホスト・システムをチェックして、指定のホスト・バス・アダプター (HBA) 上で次に使用可能な SCSI LUN ID を確認する必要があります。 **-scsi** パラメーターを指定しない場合、アクセス権限を提供する各入出力グループ内で次に使用可能な SCSI LUN ID がホストに提供されます。 **-scsi** パラメーターは、NVMe ホストではサポートされていません。NVMe プロトコルを使用するホストにボリュームがマップされると、システムによってボリューム名前空間 ID (NSID) が割り当てられます。

`vdisk_name | vdisk_id`

(必須) ホストにマップするボリュームを ID または名前指定します。

説明

このコマンドは、ボリュームと指定のホスト間の新規のマッピングを作成します。ホストには、ボリュームは、ディスクが直接ホストに接続している場合と同様に見えます。このコマンドが処理された後に、ホストはボリュームに対して入出力トランザクションを実行できるようになります。

オプションで、SCSI LUN ID を SCSI ホストのマッピングに割り当てることができます。ホストの HBA は、ホストに接続された装置をスキャンする際に、ホストのファイバー・チャネル・ポートにマップされたすべてのボリュームを発見します。装置が見つかったと、それぞれの装置に ID (SCSI LUN ID) が割り振られます。例えば、最初に検出されたディスクには SCSI LUN 0、などが割り振られます。必要な場合、SCSI LUN ID を割り当てることによって、HBA がボリュームをディスカバリーする順序を制御できます。SCSI LUN ID を指定しない場合、そのホストに既にマッピングが存在すれば、クラスターが自動的に次の有効な SCSI LUN ID を割り当てます。 **mkvdiskhostmap** コマンドを発行すると、割り当てられた SCSI LUN ID 番号が返されます。

NVMe の場合、SCSI LUN ID は無関係であるため、システムは代わりに NSID を割り当てます。NSID は変更することができません。NVMe ボリュームへのマッピングを作成すると、NSID が返されます (NSID は `vdisk_id + 1` です)。

mkvdiskhostmap コマンドは、次の場合に失敗します。

- このマッピングが作成されている対象のホストが、ボリューム・アクセス・セット内のどの入出力グループとも関連付けられていない
- ボリュームが、アクセス・セット内に複数の入出力グループを持っており、ボリュームにマップされているホストが、複数の入出力グループからマッピングされているボリュームをサポートしていない
- ホスト・プロトコルがボリューム・プロトコルと非互換である
- ボリュームに複数のアクセス入出力グループがあり、ホスト・プロトコルが NVMe である

要確認: iSCSI ホストは、複数の入出力グループ (および単一の入出力グループ) からアクセスできるボリュームにアクセスできます。

別の SCSI LUN ID を生成する場合、返されるのは 1 つのみです。返される ID は、ボリュームがマップされた入出力グループのうち、最も大きい番号の入出力グループの ID です。他の値を表示するには、**lshostvdiskmap** または **lsvdiskhostmap** を発行します。

SCSI LUN ID は、ボリュームがマップされている入出力グループのうち、もっとも大きい番号の入出力グループのものが使用されます。

一部の HBA デバイス・ドライバーは、SCSI LUN ID 内にギャップを検出すると停止します。例えば、次のとおりです。

- ボリューム 1 が、SCSI LUN ID 1 をもつホスト 1 にマップされている。
- ボリューム 2 が、SCSI LUN ID 2 をもつホスト 1 にマップされている。
- ボリューム 3 が、SCSI LUN ID 4 をもつホスト 1 にマップされている。

ID 3 にマップされた SCSI LUN がないため、デバイス・ドライバーが HBA をスキャンする際にボリューム 1 と 2 を識別した後に停止します。パフォーマンスを最適にするには、必ず SCSI LUN ID の割り振りが連続するようにしてください。

複数のボリュームの割り当てを作成することが可能です (例えば、複数のホストに同一のボリュームを割り当てることができます。これは、1 つのボリュームを複数のホストに割り当てるクラスター化システムのホストにとって特に有用となります)。通常は、複数のホストがディスクにアクセスできる場合に破損が発生しやすいため、ボリュームからのホストへの複数の割り当ては使用されません。ただし、特定のマルチパス環境では、ボリュームは複数のホストにマップされている必要があります。これには、IBM SAN ファイル・システムが含まれます。複数のホストにマップするには、**mkvdiskhostmap** コマンドで **-force** パラメーターを使用する必要があります。例: `mkvdiskhostmap -host host1 -force 4 mkvdiskhostmap -host host2 -force 4`

注: 複数のホストに同一のボリュームを割り当てる場合は、すべてのホストに同一の SCSI ID を使用する必要があります。

これらのコマンドは、ボリューム 4 について、ホストからボリュームへのマッピングを 2 つ (host1 と host2 へのマップ) 作成します。既にボリュームがホストにマップされている場合は、**-force** パラメーターを省略するとマッピングが失敗します。

(このマッピングの対象である) ホスト・オブジェクトが、ボリュームが属する入出力グループに関連付けられていない場合も、コマンドは失敗します。

ホスト (タイプ `hide_secondary`) と、リモート・コピー関係の 2 次ボリュームのボリュームとの間に新規マッピングが作成される場合、以下のようになります。

- マッピングは構成の目的で作成されます (変更または削除が可能です)
- 2 次ボリュームはホストに提示されません

マップされたボリュームがホストに提示されるのは、以下の場合です。

- ホスト・タイプが `hide_secondary` 以外のタイプに変更された
- **-access** を指定することによってリモート・コピー関係が停止された
- リモート・コピー関係が削除されたか切り替えられたために、ボリュームが 2 次ボリュームではなくなった

注: ボリュームがアクティブ/アクティブ関係における補助ボリュームである場合や、あらゆるタイプの関係における変更ボリュームである場合、このコマンドを指定することはできません。

要確認: このコマンドは、ファイル・システムによって所有されているボリュームに対しては使用できません。

注: NVMe 仕様の制限によって、HyperSwap ボリュームおよび複数のアクセス入出力グループを持つボリュームは、NVMe ホストにマップすることができません。

呼び出し例

```
mkvdiskhostmap -host host1 -scsi 1 5
```

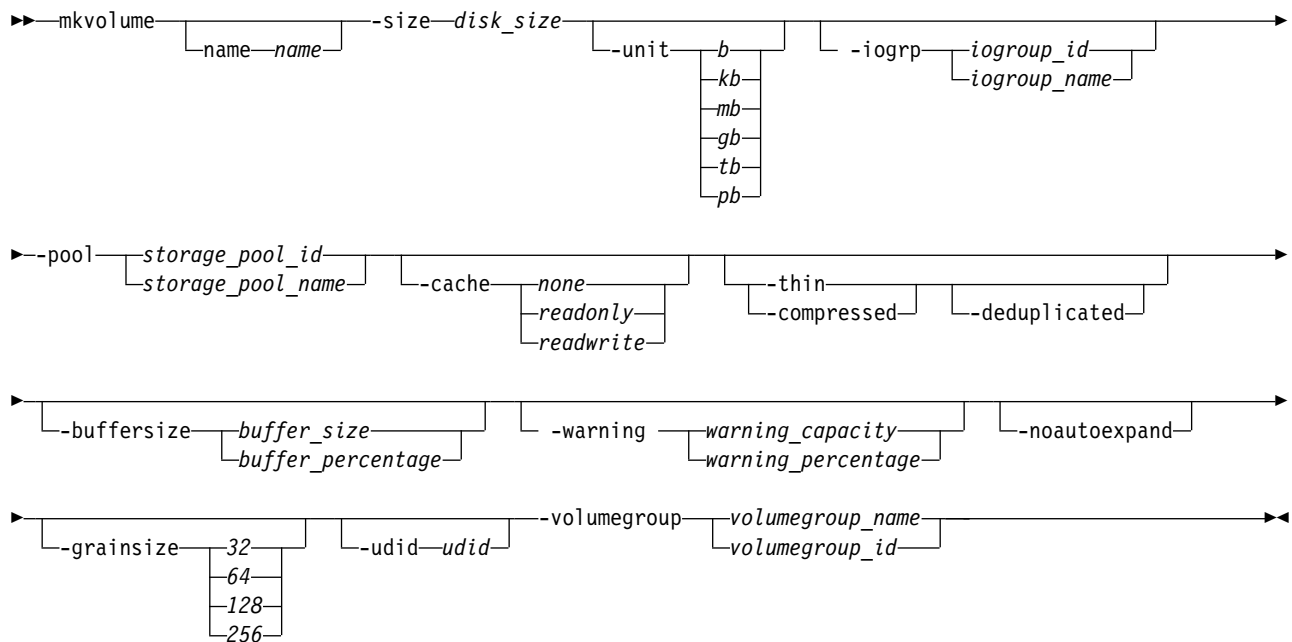
結果出力:

```
Virtual Disk to Host map, id [1], successfully created
```

mkvolume

mkvolume コマンドは、既存のストレージ・プールから空のボリュームを作成するために使用します。このコマンドは、HyperSwap システムまたは stretched システムを含む高可用性構成で使用できますが、高可用性ではないボリュームでも使用できます。

構文



パラメーター

-name name

(オプション) 作成されるボリュームに使用する名前を指定します。この値は、1 文字から 63 文字の英数字ストリングである必要があります。

要確認: **-name** を指定しないと、固有のデフォルト名 (volume1 など) が使用されます。

-size disk_size

(必須) ボリュームの容量を指定します。これは単位の値と一緒に使用されます。デフォルトの容量は、MB 単位です。バイトの単位が使用される場合は、すべての容量が 512 バイトの倍数でなければなりません。一部だけしか使用されていない場合でも、エクステンツ全体が予約済みになります。

-unit b | kb | mb | gb | tb | pb

(オプション) **-size** パラメーターで指定する容量と一緒に使用するデータ単位を指定します。デフォルトの単位のタイプは **mb** です。

-iogrp *iogroup_id_list* | *iogroup_name_list*

(オプション) 新規ボリュームがキャッシュされる入出力グループを指定します。値は、最大 2 つの入出力グループの ID または名前のコンマ区切りリストにすることができます。値を指定しなかった場合、ストレージ・プールのサイトに基づいてキャッシュ入出力グループが選択されます。**-iogrp** パラメーターを指定しないと、キャッシング入出力グループはシステムによって選択されます。

重要: 2 つの入出力グループが指定される場合、それらは別々のサイトになければならず、指定されるストレージ・プールも別々のサイトになければなりません。サイトの順序は対応している必要があります。

HyperSwap ボリュームを作成する場合、キャッシング入出力グループは、ストレージ・プールのサイトに基づいて選択されます。

-pool *storage_pool_id_list* | *storage_pool_name_list*

(必須) 新規ボリュームを作成するストレージ・プールを指定します。値は、最大 2 つのストレージ・プール ID または名前からなるコロン区切りリストであることが必要です。

注: 1 つのストレージ・プールが指定される場合は、1 つのコピーを使用して基本ボリュームが作成されます。

standard トポロジーを使用するシステムでは、2 つのストレージ・プールを指定して、ミラーリングされたボリュームを作成できます。

stretched トポロジーまたは **hyperswap** トポロジーを使用するシステムでは、別々のサイトにある 2 つのストレージ・プールを指定して、高可用性ボリュームを作成できます。

-cache *none* | *readonly* | *readwrite*

(オプション) ボリュームのキャッシング・オプションを指定します。以下のいずれかの有効な項目を使用します。

- **readwrite** は、ボリュームのキャッシュを有効にします (デフォルト)。
- **readonly** は、ボリュームの読み取りキャッシュを許可しますが、書き込みキャッシュは無効にします。
- **none** ボリュームのキャッシュ・モードを無効にする。

-thin

(オプション) ボリュームをシン・プロビジョニングで作成することを指定します。このパラメーターは、**-compressed** と一緒に指定することはできません。**-thin** または **-compressed** を指定しない場合、作成されるボリュームは、完全に割り振られます。

-compressed

(オプション) ボリュームを圧縮コピーとして作成することを指定します。**-iogrp** パラメーターを指定しなかった場合、使用率が最も低い入出力グループが圧縮コピーに使用されます (圧縮をサポートする入出力グループのサブセットが考慮されます)。

要確認: 圧縮をサポートしている入出力グループがない場合、このコマンドは失敗します。サイトが 2 つ存在する場合は、両方のサイトに圧縮をサポートする入出力グループが少なくとも 1 つずつ存在する必要があります。

このパラメーターは、**-thin** と一緒に指定することはできません。**-thin** または **-compressed** を指定しない場合、作成されるボリュームは、完全に割り振られます。

-deduplicated

(オプション) 重複排除ボリュームを作成します。**-deduplicated** を指定する場合、これはシン・プロビジョニング・ボリュームまたは圧縮ボリュームにのみ適用されるため、**-rsize** も指定する必要があります。

注: データ重複排除は、データ削減ストレージ・プールでのみ機能します。通常ストレージ・プール内に圧縮ボリュームもボリューム・コピーもない場合、入出力グループに作成できるのは重複排除ボリュームとボリューム・コピーのみです。

-buffersize *buffer_size* | *buffer_percentage*

(オプション) ボリュームが、シン・プロビジョニング・ボリュームおよび圧縮ボリュームのバッファとして予約しようとするプール容量を指定します。このパラメーターと一緒に、**-thin** または **-compressed** のいずれかを指定する必要があります。デフォルト値は 2% です。

注: データ削減プール内のシン・プロビジョニング・ボリュームおよび圧縮ボリュームには、バッファ・サイズを指定することができません。

-warning *warning_capacity* | *warning_percentage*

(オプション) ボリュームに対して警告エラー・ログが生成される時点のしきい値を指定します。シン・プロビジョニング・ボリューム上の使用済みディスク容量が、指定されたしきい値を超えた時に、警告が生成されます。このパラメーターと一緒に、**-thin** または **-compressed** のいずれかを指定する必要があります。デフォルト値は 80% です。

-noautoexpand

(オプション) ボリュームへの書き込み時にボリュームが自動的に拡張されないことを指定します。使用済み容量が増えると、使用可能なバッファ容量が減ります。バッファ容量がすべて使用されると、ボリューム・コピーはオフラインになります。expandvdiskspace -rsize を指定すると、バッファ容量を増やすことができます。このパラメーターと一緒に、**-thin** または **-compressed** のいずれかを指定する必要があります。**-noautoexpand** を指定しない場合、ボリュームへの書き込み時にボリュームは自動的に拡張されます。

-grainsize 32 | 64 | 128 | 256

(オプション) シン・プロビジョニング・ボリュームのグレーン・サイズ (KB) を設定します。

FlashCopy マッピング内でシン・プロビジョニング・ボリュームを使用する場合は、パフォーマンスを最適にするためにマップ・グレーン・サイズと同じグレーン・サイズを使用してください。シン・プロビジョニング・ボリュームをホスト・システムで直接使用している場合は、小さいグレーン・サイズを使用してください。グレーン・サイズの値は、32 KB、64 KB、128 KB、256 KB のいずれかにする必要があります。デフォルトは 256 KB です。

-udid *udid*

(オプション) ボリュームの装置番号 *udid* を指定します。

重要: *udid* は、OpenVMS ホストをサポートするために必要な ID です (他のシステムではこのパラメーターを使用しません)。

有効なオプションは、10 進数の 0 から 32767 まで、または 16 進数の 0 から 0x7FFF までです。

16 進数の場合、必ず 0x を前に付ける必要があります (例: 0x1234)。

-volume *volume_name* | *volume_id*

(オプション) ボリュームが属するボリューム・グループを指定します。この値は、ボリューム・グループ名の場合は英数字ストリング、ボリューム・グループ ID の場合は数値でなければなりません。

説明

このコマンドは、既存のストレージ・プールから空のボリューム、つまり、フォーマット設定された (ゼロ化された) ボリュームを作成します。また、**stretched** または **hyperswap** のトポロジーをもつシステム上に高可用性ボリュームを作成できます。

注: HyperSwap ボリュームを NVMe ホストにマップすることはできません。

データ削減ストレージ・プールからシン・プロビジョニング・ボリュームまたは圧縮ボリュームを作成する場合、新規ボリュームにはストレージ・プールのプロパティが使用されます。データ削減ストレージ・プールから完全割り振りボリュームを作成することができますが、それらのボリュームはストレージ・プールのプロパティを使用しません。

一部のノード・タイプでは、入出力グループのデータ削減ストレージ・プール内に圧縮ボリューム・コピーを作成することができます。データ削減プール内の圧縮ボリューム・コピーは、ノード・タイプが V5030、V7000、または SVC である入出力グループ内にのみ作成できます。シン・プロビジョニング・ボリューム・コピーは、すべてのノード・タイプで作成することができます。また、データ削減ストレージ・プールでは、ボリュームが完全割り振りボリューム・コピーを持つことができます。

データ削減ストレージ・プールからシン・プロビジョニング・ボリューム・コピーまたは圧縮ボリューム・コピーを作成する場合、**-noautoexpand** を指定することはできません。

データ削減ストレージ・プール内のシン・プロビジョニング・ボリュームあるいは圧縮ボリュームで、ボリュームのキャッシュ・モードが **none** または **readonly** である場合は、ボリューム・コピーを作成することができません。**chvdisk** を指定して、ボリュームのキャッシュ・モードを **readwrite** に変更する必要があります。

データ削減ストレージ・プール内のシン・プロビジョニング・ボリューム・コピーまたは圧縮ボリューム・コピーに **-warning** を指定することはできません。

データ削減ストレージ・プール内のシン・プロビジョニング・ボリューム・コピーおよび圧縮ボリューム・コピーに **-grainsize** を指定することはできません。このタイプのボリューム・コピーは、8 KB のサイズで作成されます。

データ削減ストレージ・プールがオフラインで、リカバリーが必要な場合、データ削減プール内にシン・プロビジョニング・ボリューム・コピーまたは圧縮ボリューム・コピーを作成することはできません。リカバリーが進行中の場合は、リカバリーが完了し、プールが **online** 状態になるまで待つ必要があります。

mkvolume コマンドは HyperSwap システムに対して使用されます。このコマンドの一部として、基本ボリュームと、2 つのサイト間の変更を同期する、対応する変更ボリュームが自動的に作成されます。

HyperSwap システムが FlashCore をサポートしており、基本ボリュームがデータ削減プール内で完全に割り振られている場合、圧縮を使用可能に設定して対応する変更ボリュームが作成されます。基本ボリュームが標準プール内にある場合は、変更ボリュームはシン・プロビジョニング・ボリュームとして作成されます。

mkimagevolume コマンドは、管理対象ディスク上の既存のデータをインポートすることによって新規ボリュームを作成するために使用します。

シナリオ 1

入出力グループで以下が該当する場合、次のようになります。

- 8 GB ノードが少なくとも 1 個含まれている。

- データ削減プール内にシン・プロビジョニング・ボリュームまたは圧縮ボリュームが少なくとも 1 つ含まれている。
- その入出力グループの FlashCopy ビットマップ・サイズが 1.5 GB より大きく設定されている。

使用可能なリソースが不十分なため、コマンドは失敗します。

シナリオ 2

データ削減プール内にシン・プロビジョニング・ボリュームまたは圧縮ボリュームを作成する場合、そのプールには、ホストの SCSI マップ解除操作を追跡する追加ボリュームを作成するのに十分な容量が必要です。この容量が使用可能でない場合、コマンドは失敗します。

シナリオ 3

シン・プロビジョニングでスペース不足や破損が起こっているため、またはシン・プロビジョニングのもとにあるコンポーネントがプール内のボリュームをオフラインのままにしているために、データ削減プール内にオフラインのシン・プロビジョニング・ボリュームまたは圧縮ボリュームが存在する場合、データ削減プールにボリュームを作成できません。

ストレージ・プール 0 にボリュームを作成するための呼び出し例

```
mkvolume -pool 0 -size 1000
```

詳細な結果出力

```
Volume, id [0], successfully created.
```

stretched トポロジーを使用するシステムでシン・プロビジョニング **stretched** ボリュームを作成するための呼び出し例

```
mkvolume -pool site1pool:site2pool -size 1 -unit tb -thin
```

詳細な結果出力

```
Volume, id [1], successfully created.
```

hyperswap トポロジーを使用して **HyperSwap** ボリュームを作成するための呼び出し例

```
mkvolume -pool site1pool:site2pool -size 200
```

詳細な結果出力

```
Volume, id [2], successfully created.
```

データ削減ストレージ・プールからシン・プロビジョニング・ボリュームを作成するための呼び出し例

```
mkvolume -pool datareductionpool2 -size 10 -unit gb -thin
```

詳細な結果出力

```
Volume, id [6], successfully created.
```

重複排除ボリューム・コピーを作成するための呼び出し例

```
mkvolume -pool datareductionpool0 -size 100 -unit gb -iogrp 0 -thin -deduplicated
```

結果出力:

```
Virtual Disk, id [4], successfully created
```

mkvolumegroup

mkvolumegroup コマンドは、新規ボリューム・グループを作成および構成するために使用します。

構文

```
➤➤ mkvolumegroup -name volume_group_name ➤➤
```

パラメーター

-name *volume_group_name*

(オプション) ボリューム・グループ名を指定します。値は、英数字値である必要があります。ボリューム・グループ名を指定しない場合、自動的に作成され、該当のボリューム・グループに割り当てられます。

説明

このコマンドは、新規ボリューム・グループを作成し、構成します。

呼び出し例

```
mkvolumegroup
```

結果出力:

```
Volume Group, id [0], successfully created
```

呼び出し例

```
mkvolumegroup -name Sunday
```

結果出力:

```
Volume Group, id [1], successfully created
```

mkimagevolume

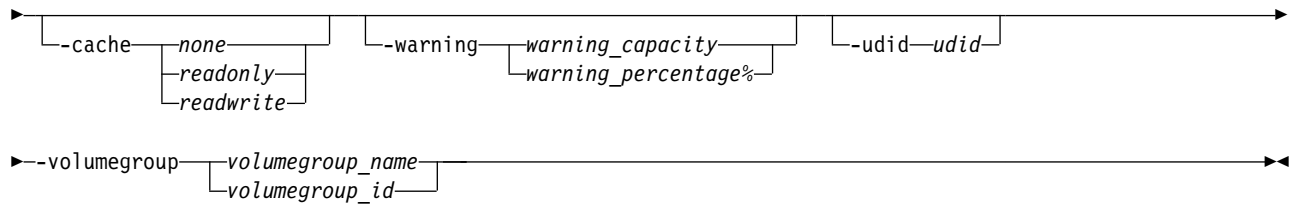
mkimagevolume コマンドは、別のストレージ・システムから管理対象ディスクにデータをインポート (保存) することによってイメージ・モード・ボリュームを作成するために使用します。

構文

```
➤➤ mkimagevolume -name name -size disk_size -unit {b|kb|mb|gb|tb|pb} [-thin|-compressed] ➤➤
```



```
➤ -iogrp {iogroup_id|iogroup_name} -mdisk {mdisk_id|mdisk_name} -pool {storage_pool_id|storage_pool_name} ➤
```



パラメーター

-name *name*

(オプション) 作成されるボリュームに使用する名前を指定します。この値は、1 文字から 63 文字の英数字ストリングであることが必要です。

要確認: **-name** を指定しないと、固有のデフォルト名 (**volume1** など) が使用されます。

-size *disk_size*

(**-thin** または **-compressed** が指定された場合に必須) ボリュームの容量を指定します。これは単位の値と一緒に使用されます。デフォルトの容量は、MB 単位です。バイトの単位が使用される場合は、すべての容量が 512 バイトの倍数でなければなりません。一部だけしか使用されていない場合でも、エクステント全体が予約済みになります。

要確認: このパラメーターは、**-thin** や **-compressed** が指定されていない場合はオプションです。このパラメーターが指定されていない場合、ボリュームは完全に割り振られます。

シン・プロビジョニング・ボリュームおよび圧縮ボリュームの場合、実容量は MDisk のサイズに基づいて設定されます。

-unit *b | kb | mb | gb | tb | pb*

(オプション) **-size** パラメーターで指定する容量と一緒に使用するデータ単位を指定します。デフォルトの単位のタイプは *mb* です。

-thin

(オプション) ボリュームをシン・プロビジョニングで作成することを指定します。このパラメーターは、**-compressed** と一緒に指定することはできません。**-thin** または **-compressed** を指定しない場合、作成されるボリュームは、完全に割り振られます。

-compressed

(オプション) ボリュームを圧縮コピーとして作成することを指定します。**-iogrp** パラメーターを指定しなかった場合、使用率が最も低い入出力グループが圧縮コピーに使用されます (圧縮をサポートする入出力グループのサブセットが考慮されます)。

要確認: 圧縮をサポートしている入出力グループがない場合、このコマンドは失敗します。

このパラメーターは、**-thin** と一緒に指定することはできません。**-thin** または **-compressed** を指定しない場合、作成されるボリュームは、完全に割り振られます。

-iogrp *iogroup_id | iogroup_name*

(オプション) 新規ボリュームがキャッシュされる入出力グループを指定します。

-mdisk *mdisk_id mdisk_name*

(必須) 現在未使用のどの MDisk を使用してイメージ・モード・ボリュームを作成するかを指定します。

-pool *storage_pool_id | storage_pool_name*

(必須) 新規ボリュームを作成するストレージ・プールを指定します。*storage_pool_id* の値は、数値であることが必要です。

-cache *none* | *readonly* | *readwrite*

(オプション) ボリュームのキャッシング・オプションを指定します。有効な項目には、以下のものがあります。

- **readwrite** は、ボリュームのキャッシュを有効にします (デフォルト)。
- **readonly** は、ボリュームの読み取りキャッシュを許可しますが、書き込みキャッシュは無効にします。
- **none** ボリュームのキャッシュ・モードを無効にする

-warning *warning_capacity* | *warning_percentage*

(オプション) ボリューム・コピーに対して警告エラー・ログが生成される時点のしきい値を指定します。シン・プロビジョニング・ボリューム上の使用済みディスク容量が、指定されたしきい値を超えた時に、警告が生成されます。このパラメーターと一緒に、**-thin** または **-compressed** のいずれかを指定する必要があります。デフォルト値は 80% です。

-udid *udid*

(オプション) ディスクの装置番号 *udid* を指定します。*udid* は、OpenVMS ホストをサポートするために必要な ID で、他のシステムはこのパラメーターを使用しません。有効なオプションは、10 進数の 0 から 32767 まで、または 16 進数の 0 から 0x7FFF までです。16 進数の場合、必ず 0x を前に付ける必要があります (例: 0x1234)。

要確認: HyperSwap ボリュームを作成する場合、この値はマスター・ボリュームに対してのみ設定されます。

-volumegroup *volumegroup_name* | *volumegroup_id*

(オプション) ボリューム・イメージが属するボリューム・グループを指定します。この値は、ボリューム・グループ名の場合は英数字ストリング、ボリューム・グループ ID の場合は数値でなければなりません。

説明

mkimagevolume コマンドは、新しいイメージ・モード・ボリュームを作成するために使用します。このコマンドは、既存のデータを保存してボリュームをインポートするために使用されます。

注: データ削減プール内のボリューム・コピーは、イメージ・モード・ボリュームであってはなりません。

完全に割り振られたイメージ・モード・ボリュームを、フル・キャパシティーで **MDisk 2** を含むストレージ・プール **0** にインポートする場合

```
mkimagevolume -mdisk 2 -pool 0
```

詳細な結果出力

```
Volume, id [0], successfully created.
```

(仮想容量 **25GB** を持つ) シン・プロビジョニング・イメージ・モード・ボリュームを、**MDisk 7** を含むストレージ・プール **1** にインポートする場合

```
mkimagevolume -mdisk 7 -pool 1 -thin -size 25 -unit gb
```

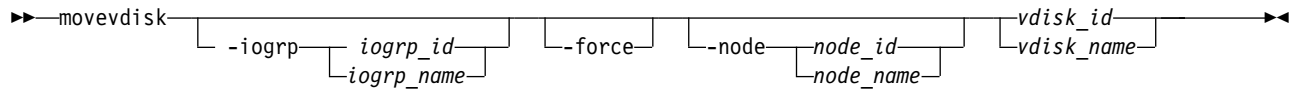
詳細な結果出力

```
Volume, id [2], successfully created.
```

movevdisk

movevdisk コマンドを使用して、同じキャッシュ入出力グループまたは別のキャッシュ入出力グループにボリュームの優先ノードを移動します。

構文



パラメーター

-iogrp iogrp_id | iogrp_name

(オプション) ボリュームを移動する入出力グループを指定します。

-force

(オプション) **force** パラメーターを使用して、強制的にボリュームを入出力グループから削除します。このオプションは、キャッシュ・フラッシュのメカニズムを指定変更します。

要確認:

- **-force** パラメーターを指定する場合、キャッシュの内容は破棄され、キャッシュ・データの消失によってボリュームが破損する可能性があります。**-force** パラメーターは注意して使用してください。
- **force** パラメーターを使用して、非同期コピーがあるボリュームを移動する場合は、完全再同期が必要です。

-node node_id | node_name

(オプション) 優先ノードとして割り当てられるノードの ID または名前を指定します。

vdisk_id | vdisk_name

(必須) 移動するボリュームを指定します。

説明

movevdisk コマンドを使用して、単一のボリュームを新規入出力グループにマイグレーションします。必要に応じて、他のボリュームに対してこのアクションを繰り返します。このコマンドは、キャッシュ入出力グループを変更せずにボリュームの優先ノードを移動することもできますが、ボリュームにアクセス可能な入出力グループは変更されません (キャッシュ入出力グループのみが変更されます)。

重要: イメージ・モード・ボリュームをマイグレーションしたり移動したりすることはできません。

いずれかのコピーがシン・プロビジョニング・コピーまたは圧縮コピーであり、データ削減プール内にある場合、このコマンドは入出力グループの変更には使用できません。データ削減プール内にあるボリュームでは、優先ノードを変更することができます。

圧縮ボリュームも移動することができます。また、新規入出力グループ内に優先ノードを指定することもできます。FlashCopy マッピング内にあるボリュームは移動することができますが、FlashCopy ビットマップは元の入出力グループ内に残ります。FlashCopy マッピングが **preparing** または **prepared** 状態の場合、ボリュームを移動することはできません。また、ボリュームが **stopping** 状態の FlashCopy マッピングのターゲットである場合は、そのボリュームを移動できます。

グローバル・ミラー、メトロ・ミラー、または HyperSwap 関係にあるボリュームは、1 次ボリューム、2 次ボリューム、または変更ボリュームのいずれであっても、移動してキャッシュ入出力グループを変更することはできません。グローバル・ミラー、メトロ・ミラー、または HyperSwap 関係にあるボリュームを移動するには、関係をまず削除する必要があります。このタイプのボリュームの場合、キャッシュ入出力グループを変更せずに優先ノードを変更することができます。

ボリュームがオフラインの場合は、いずれかの **recovervdisk** コマンドを使用してボリュームをリカバリーし、オンラインに戻します。ボリュームの優先ノードを指定するには、**movevdisk** コマンドと一緒に **-node node_id | node_name** パラメーターを使用します。 **movevdisk** コマンドを使用して、このボリュームが関連付けられている入出力グループを変更することができます。

重要: 以下の移動は行わないでください。

- いかなる状況でも、オフラインの入出力グループのボリュームを移動しないでください。

要確認: データ損失を回避するため、ボリュームを移動する前に入出力グループがオンラインであることを確認してください。

- オフラインのボリュームをリカバリー入出力グループに移動しないでください。

ボリュームを新規入出力グループにマイグレーションして、手動でクラスター化システム内のノード間でワークロードのバランスを取ることができます。ただし、1 対のノードのワークロードが過剰になり、もう一方の対のワークロードが過小になることがあります。

要確認: ボリュームがフォーマット中である場合、そのボリュームを移動することはできません。

ボリュームが、アクティブ/アクティブ関係にあるソース・ボリュームとの FlashCopy マッピングのターゲットである場合、新しい入出力グループはソース・ボリュームと同じサイトになければなりません。相手側リモート・コピー関係にあるボリュームの移動がシステムで可能であるのは、その移動により入出力グループが変更されない場合です (優先ノードが変わります)。ボリュームがアクティブ/アクティブ関係にある場合、新規の入出力グループはソース入出力グループと同じサイト内になければなりません。

注: リモート・コピーにはメトロ・ミラー、グローバル・ミラー、および HyperSwap が含まれます。

DB_Volume を入出力グループ 2 に移動するための呼び出し例

```
movevdisk -iogrp 2 DB_Volume
```

結果出力

No feedback

新しい優先ノード ID 7 を指定して、DB_Volume を入出力グループ IOGRP3 に移動するための呼び出し例

```
movevdisk -iogrp IOGRP3 -node 7 DB_Volume
```

結果出力

No feedback

同じ IOGRP 内で新規優先ノード ID を 8 としてボリューム DB_Volume の優先ノードを変更する呼び出し例

```
movevdisk -node 8 DB_Volume
```

結果出力:

recovervdisk

recovervdisk コマンドは、ボリュームのデータ損失を認知し、ボリュームをオンラインに戻すために使用します。

構文

```
➤ recovervdisk [-copy copy_id] [vdisk_name | vdisk_id] ➤
```

パラメーター

vdisk_name | vdisk_id

(必須) リカバリーするボリュームを指定します。

-copy copy_id

(オプション) リカバリーするコピーの ID を指定します。

説明

指定されたボリューム、およびすべてのコピー (ミラーリングされた場合) は、リカバリーされ、オンラインに戻されます。ボリュームが、シン・プロビジョニング・ボリュームであるか、またはシン・プロビジョニング・コピーを含んでいる場合、このコマンドは、シン・プロビジョニング修復処理を起動します。ボリュームがミラーリングされている場合、**recovervdisk** コマンドは同期化されたコピーから再同期を起動します。再同期の進行状況は、**lsdisksyncprogress** コマンドを使用してモニターできます。ボリュームは、再同期処理中はオンラインのままです。

recovervdisk コマンドは、**fast_write_state** が **corrupt** であるすべてのシン・プロビジョニング・コピーの修復も開始します。この修復処理の進行は、**lsrepairsevdiskcopyprogress** コマンドを使用してモニターできます。

recovervdisk コマンドのあとで修復されるため引き続きオフラインであるボリュームの **fast_write_state** は修復です。修復処理が完了すると、ボリュームはオンラインになります。

(ボリューム 45 をリカバリーするための) 呼び出し例

```
recovervdisk vdisk45
```

次のコマンドは、ボリューム 45 のコピー 0 をリカバリーするための呼び出し例です。

```
recovervdisk -copy 0 vdisk45
```

recovervdiskbycluster (廃止)

重要: **recovervdiskbycluster** コマンドは廃止されました。代わりに、**recovervdiskbysystem** コマンドを使用してください。

recovervdiskbyiogrp

recovervdiskbyiogrp コマンドは、**fast_write_state** が **corrupt** である指定の入出力グループ内のすべてのボリュームに対するデータ損失を認知し、ボリュームをオンラインに戻すために使用します。

構文

```
►►—recovervdiskbyiogrp—┐io_group_name┐  
                        └io_group_id┘
```

パラメーター

`io_group_name` | `io_group_id`

(必須) ボリューム・リカバリーの入出力グループを指定します。

説明

`fast_write_state` が `corrupt` である指定の入出力グループ内のすべてのボリューム、およびすべてのコピー (ミラーリングされた場合) は、リカバリーされ、オンラインに戻されます。いずれかのボリュームがシン・プロビジョニング・ボリュームであるか、またはシン・プロビジョニング・コピーを含む場合、**recovervdiskbyiogrp** コマンドはシン・プロビジョニング修復処理を起動します。ボリュームがミラーリングされている場合、このコマンドは同期化されたコピーから再同期を起動します。再同期の進行状況は、**lsrepairsevdiskcopyprogress** コマンドを使用してモニターできます。ボリュームは、再同期処理中はオンラインのままです。

指定の入出力グループ内のいずれのボリュームの `fast_write_state` も破損ではない場合は、**recovervdiskbyiogrp** コマンドは、ミラーリングされたボリュームのすべての破損コピーに対して修復処理を引き続き開始します。この修復処理の進行は、**lsrepairsevdiskcopyprogress** コマンドを使用してモニターできます。破損ボリュームがない場合、あるいはコピーに対する修復が不要の場合、エラーは返されません。

recovervdiskbyiogrp コマンドのあとで修復されるため引き続きオフラインであるボリュームの `fast_write_state` は `repairing` です。修復処理が完了すると、ボリュームはオンラインになります。

呼び出し例

```
recovervdiskbyiogrp iogrp2
```

以下の出力が表示されます。

```
No feedback
```

recovervdiskbysystem

recovervdiskbysystem コマンドは、`fast_write_state` が `corrupt` であるシステム内のすべてのボリュームに対するデータ損失を認知し、ボリュームをオンラインに戻すために使用します。

構文

```
►►—recovervdiskbysystem—
```

パラメーター

このコマンドにパラメーターはありません。

説明

注: このコマンドは、IBM サポート担当員の監督下でのみ使用してください。

`fast_write_state` が `corrupt` であるシステム内のすべてのボリューム、およびすべてのコピー (ミラーリングされた場合) は、リカバリーされ、オンラインに戻されます。いずれかのボリュームがシン・プロビジョニング・ボリュームであるか、またはシン・プロビジョニング・コピーを含む場合、

recovervdiskbysystem コマンドはシン・プロビジョニング修復処理を起動します。ボリュームがミラーリングされている場合、このコマンドは同期化されたコピーから再同期を起動します。再同期の進行状況は、**lsdisksyncprogress** コマンドを使用してモニターできます。ボリュームは、再同期処理中はオンラインのままです。

システム内のいずれのボリュームの `fast_write_state` も `corrupt` ではない場合は、

recovervdiskbysystem コマンドは、ミラーリングされたボリュームのすべての破損コピーに対して修復処理を引き続き開始します。この修復処理の進行は、**lsrepairsevdiskcopyprogress** コマンドを使用してモニターできます。破損ボリュームがないか、またはコピーに対する修復が不要の場合は、エラーは戻されません。

recovervdiskbysystem コマンドのあとで修復されるため引き続きオフラインであるボリュームの `fast_write_state` は `repairing` です。修復処理が完了すると、ボリュームはオンラインになります。

呼び出し例

```
recovervdiskbysystem
```

結果出力:

```
No feedback
```

repairsevdiskcopy

repairsevdiskcopy コマンドは、シン・プロビジョニング・ボリューム・コピー、または圧縮ボリューム・コピー上のメタデータを修復します。

構文

```
▶▶ repairsevdiskcopy [-copy 0 | 1] [vdisk_name | vdisk_id] ▶▶
```

パラメーター

-copy 0 | 1

(オプション) 修復するボリューム・コピーを指定します。

vdisk_name | vdisk_id

(必須) 修復するボリュームを指定します。

説明

repairsevdiskcopy コマンドは、シン・プロビジョニング・ボリューム、または圧縮ボリューム・コピー上のメタデータを修復します。このコマンドは、修正手順で、または製品のサポート情報により指示された場合にのみ実行してください。

このコマンドを実行すると、破損したメタデータが自動的に検出されます。このコマンドは、修復の間、ボリュームをオフラインのまま保持します。この期間中は、使用できる操作が限定されます。

修復操作が正常に完了し、メタデータの破壊のためにボリュームが以前にオフラインであった場合、このコマンドはボリュームをオンラインに戻します。並行修復操作の数は、構成に含まれるボリューム・コピー

の数によってのみ制限されます。いったん開始された修復操作を休止したり、取り消したりすることはできません。修復は、コピーを削除することによってのみ終了させることができます。

呼び出し例

```
repairsevdiskcopy vdisk8
```

結果出力:

No feedback

repairvdiskcopy

repairvdiskcopy コマンドは、一致しないすべてのボリューム・コピーを検出し、(オプションで) 訂正するために使用します。

構文

```
➤—repairvdiskcopy—[-medium—[-resync—[-validate—[-startlba—lba—[-vdisk_name—vdisk_id—➤
```

パラメーター

-medium

(オプション) 異なる読取り可能なデータが含まれるセクターを、指定されたボリューム上の仮想メディア・エラーに置き換えます。1 つのボリューム・コピー上だけで検出された既存の中間エラーを、別のボリューム・コピーのデータで置き換えることによって、そのエラーを修正します。このパラメーターは、**-validate** および **-resync** パラメーターと一緒に使用できません。上記構文中の 3 つのパラメーターのいずれか 1 つを指定する必要があります。

-resync

(オプション) 1 次ボリューム・コピーから、指定されたボリューム上の他のコピーに内容をコピーすることによって、異なる読取り可能なデータが含まれるセクターを修正します。1 つのボリューム上だけで検出された既存の中間エラーを、別のボリュームのデータで置き換えることによって、そのエラーを修正します。このパラメーターは、**-medium** および **-validate** パラメーターと一緒に使用できません。上記構文中の 3 つのパラメーターのいずれか 1 つを指定する必要があります。

-validate

(オプション) 指定された **-startlba** 値以降にある指定されたボリュームの同期化されたオンライン・コピーで検出された読取り可能なデータの最初の差異を報告します。このパラメーターは、**-medium** および **-resync** パラメーターと一緒に使用できません。上記構文中の 3 つのパラメーターのいずれか 1 つを入力する必要があります。

-startlba lba

(オプション) コマンドを開始する開始論理ブロック・アドレス (LBA) を指定します。LBA は 0x 接頭部を付けた 16 進数で指定する必要があります。

vdisk_name | vdisk_id

(必須) 修復するボリュームを指定します。このパラメーターは、コマンド・ラインの最後に指定する必要があります。

説明

repairvdiskcopy コマンドは、一致しないすべてのボリューム・コピーを検出し、オプションとして訂正します。比較すると、1 つのボリュームのみで検出された既存のメディア・エラーは無視されます。そして、そのエラーを別のボリューム・コピーのデータで置き換えることによって、修正済みとなります。結果は SAN ボリューム・コントローラー Storwize V5100 のエラー・ログに記録されます。 **-validate** パラメーターは、指定されたボリューム上の同期化されたオンライン・コピーを比較します。 **-medium** パラメーターは、一致しないすべてのセクターを仮想メディア・エラーに変更します。 **-resync** パラメーターは一致しないセクターを他のボリューム・コピーにコピーします。フォーマット中のボリュームに対して、このコマンドを使用することはできません。

-validate、**-medium**、または **-resync** を指定する必要があります。

重要:

1. **repairvdiskcopy** コマンドを実行する前に、すべてのボリューム・コピーが同期化されるようにします。
2. 一度に 1 つの **repairvdiskcopy** コマンドのみをボリュームに対して実行できます。**repairvdiskcopy** コマンド処理の完了を待ってから、再度このコマンドを実行してください。
3. **repairvdiskcopy** コマンドを開始した後、コマンドを使用して処理を停止することはできません。
4. **repairvdiskcopy -resync** コマンドの実行中に、ミラーリングされたボリュームの 1 次コピーを変更できません。

-startlba パラメーターを使用して、開始論理ブロック・アドレス (LBA) を指定します。0 からフル・ディスク・サイズより 1 小さい値までの範囲で LBA 値を入力します。このパラメーターは、検出された最初のエラーをログに記録してから、コマンドを停止します。このパラメーターを繰り返し使用することによって、ボリューム・コピーが一致しないすべてのインスタンスを収集できます。

repairvdiskcopy コマンドの操作が実行される間、ボリュームはオンラインのままです。このコマンドの進行中に、入出力操作および同期化操作を行うことができます。

repairvdiskcopy コマンドの処理速度は、修復しているボリュームの同期化速度によって制御されます。修復処理を中断するには、**chvdisk** コマンドを使用して、ボリュームの同期化速度を **0** に設定します。

呼び出し例

```
repairvdiskcopy -resync -startlba 0x0 vdisk8
```

結果出力:

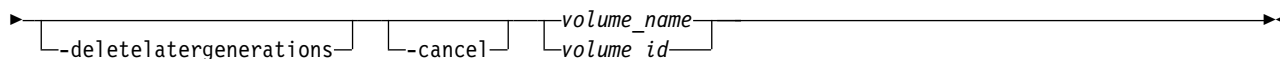
No feedback

restorevolume

restorevolume コマンドは、スナップショット世代からボリュームを復元するために使用します。

構文

```
►►—restorevolume—┬──fromuid—volume_UID──┬──generation—gen_id──┐
                   │                         └──restoreuid──┘
```



パラメーター

-fromuid volume_UID

(オプション) 復元するボリューム・スナップショットを指定します (ボリューム UID で指定)。値は数値でなければなりません。

このパラメーターは、別のボリュームからスナップショットを復元する場合に使用します。つまり、指定された UID は、復元されるボリュームの UID とは別のものでなければなりません (*volume_name* または *volume_id* を指定した場合)。

注: このパラメーターを指定する場合、復元されるボリュームは、クラウド・スナップショットが有効に設定されている必要があります。

-restoreuid

(オプション) 復元済みのボリュームの UID を、復元中のボリューム・スナップショットの UID に設定する必要があることを指定します。このパラメーターと一緒に **-fromuid** を指定する必要があります。

-generation gen_id

(オプション) 復元するスナップショット世代を指定します。値は数値でなければなりません。

-deletelatergenerations

(オプション) その世代が復元された後、すべてのスナップショット世代を削除することを指定します。

注: このパラメーターは、ボリュームのクラウド・スナップショットが有効に設定されており、復元される世代がボリュームの最新のスナップショットでない場合は必須です。

-cancel

(オプション) 復元操作をキャンセルします。

volume_name | volume_id

(必須) 復元するボリュームの名前または ID を指定します。ボリューム ID の値は数値、ボリューム名の値は英数字ストリングでなければなりません。

説明

このコマンドは、スナップショット世代からボリュームを復元します。

復元操作は、(一時ボリュームを使用せずに) ボリューム名またはボリューム ID で指定されたボリューム上で直接実行されます。復元操作が進行中、ボリュームは **offline** です。復元プロセスが完了しないうちに取り消された場合、そのボリューム上のデータは整合性のないものとなり、使用できません。

呼び出し例

ボリューム **volume7** について旧世代 (世代 3) を復元する場合:

```
restorevolume -generation 3 -deletelatergenerations volume7
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

ボリューム ID 7 の最新のスナップショット (世代 5) を復元する場合:

```
restorevolume -generation 5 volume7
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

```
restorevolume -generation 1 -fromuid 6005076400B70038E00000000000001C 1
```

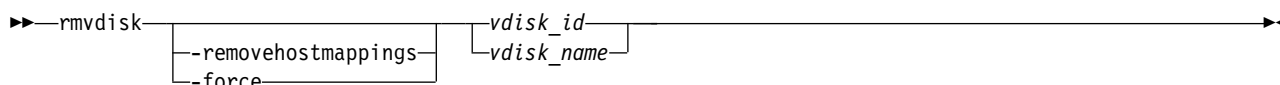
結果出力:

No feedback

rmvdisk

rmvdisk コマンドは、ボリュームを削除するために使用します。このコマンドは、高可用性ボリュームには使用できません。高可用性ボリュームには、**rmvolume** コマンドを使用してください。

構文



パラメーター

-force

(オプション) このボリュームと 1 つ以上のホストとの間にマッピングがまだ存在する場合でも、指定されたボリュームが削除されます。このボリューム用に存在する、ホストとボリューム間のマッピングおよびすべての FlashCopy マッピングが削除されます。

重要: 従属 FlashCopy マッピングがある FlashCopy マッピングを停止すると、その従属マッピングのターゲット・ボリュームが使用できなくなる可能性があります。

FlashCopy マッピングを停止する場合に、そのマッピングのターゲット・ボリュームがメトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係にも含まれていると、その関係は停止します。ターゲットに関連付けられているリモート・コピー関係で、マップのコピー時に入出力がミラーリングされていた場合、その関係ではその差異記録機能が失われ、以降の再開時に完全再同期が必要になる可能性があります。

-force パラメーターを使用する前に従属 FlashCopy マッピングを特定するには、**lsfcmapdependentmaps** コマンドを実行します。

重要: アクティブ・ボリュームが誤って削除されるのを防止するには、グローバル・システム設定を使用してボリューム保護を有効にします (**chsystem** コマンドの **-vdiskprotectionenabled** および **-vdiskprotectiontime** パラメーターを参照)。ボリュームの削除が可能になるまでにそのボリュームがアイドル状態でいなければならない期間を指定することができます。ボリューム保護が有効になっていて、その期間が満了していない場合は、**-force** または **-removehostmappings** パラメーターが使用されていても、ボリュームの削除は失敗します。

ボリュームの **-force** 削除によって従属マッピングの停止が発生する場合、メトロ・ミラー関係あるい

はグローバル・ミラー関係にあるこれらのマッピングのすべてのターゲット・ボリュームも停止します。従属マッピングは、削除するボリューム上で **lsvdiskdependentmaps** コマンドを使用して識別できます。

注: **-force** パラメーターを使用すると、データが失われる可能性があります。このパラメーターは、製品サポート情報による指示がある場合、またはボリュームのデータ損失のリスクを受け入れる用意がある場合にのみ使用してください。

このパラメーターを指定しない場合、バックアップ操作が進行中はボリュームを削除できません。さらに、リストア操作が進行中である間、イメージ・モード・コピーを含んでいるボリュームを削除できません (ボリュームに不整合データが含まれている場合)。

-removehostmappings

(オプション) 指定されたボリュームのすべてのホスト・マッピングを削除してから、そのボリュームが削除されます。

注: **-removehostmappings** パラメーターを使用すると、データが失われる可能性があります。このパラメーターは、製品サポート情報による指示がある場合、またはボリュームのデータ損失のリスクを受け入れる用意がある場合にのみ使用してください。

重要: アクティブ・ボリュームが誤って削除されるのを防止するには、グローバル・システム設定を使用してボリューム保護を有効にします (**chsystem** コマンドの **-vdiskprotectionenabled** および **-vdiskprotectiontime** パラメーターを参照)。ボリュームの削除が可能になるまでにそのボリュームがアイドル状態でいなければならない期間を指定することができます。ボリューム保護が有効になっていて、その期間が満了していない場合は、**-force** または **-removehostmappings** パラメーターが使用されていても、ボリュームの削除は失敗します。

vdisk_id | vdisk_name

削除するボリュームを、ID または名前で指定します。

注: 圧縮を非アクティブにするには、**rmvdiskcopy** を使用して、入出力グループの最後の圧縮ボリューム・コピーを削除します。

説明

このコマンドは、既存の管理対象モードのボリューム、または既存のイメージ・モードのボリュームを削除します。ボリュームが管理対象モードにある場合、このボリュームを構成するエクステントは、ストレージ・プール上の使用可能なフリー・エクステントのプールに戻されます。

要確認: このコマンドを実行した場合、ボリューム上のすべてのデータは失われます。このコマンドを実行する前に、ボリューム (およびボリューム上のすべてのデータ) がもう不要であることを確認してください。

以下の場合、このコマンドは失敗します。

- ボリューム保護が (**chsystem** コマンドを使用して) 有効にされている。
- 削除されるボリュームが、定義されたボリューム保護期間内に入出力を受け取った。
- データ削減プールが破損している。

アクティブ/アクティブ関係がある場合、マスター・ボリュームと補助ボリュームのどちらか一方または両方が、ホスト・システムがマスター・ボリューム ID を読み取るための情報を提供できます。関係から補助ボリュームを除去するには、ホストがマスター・コピーにアクセスできるように、関係を削除します。

要確認: このコマンドを指定すると、指定されたボリュームをソース・ボリュームとするすべての FlashCopy マッピングは削除されます。

管理対象モードのボリュームの削除

このコマンドを使用して管理対象モードのボリュームを削除すると、ボリューム上のすべてのデータが削除されます。ボリュームを構成するエクステントは、ストレージ・プール内の空きエクステントのプールに戻されます。

ボリューム用のホスト・マッピングが存在する場合、または FlashCopy マッピングが影響を受ける可能性がある場合、削除は失敗します。 **-force** パラメーターを使用すると、削除を強制できます。 **-force** パラメーターを使用すると、ボリュームをソースまたはターゲットとするマッピングは削除され、カスケード内の他のマッピングは停止されることがあり、その後、ボリュームが削除されます。 **-force** パラメーターは、指定されたボリューム用に存在するメトロ・ミラー関係やグローバル・ミラー関係 (および、高速書き込みキャッシュ内のステージされていない情報) もすべて削除します。

ボリュームがイメージ・モード・ボリュームへのマイグレーション処理中の場合 (**migratetoimage** コマンドを使用して)、**-force** パラメーターを使用しない限り、削除は失敗します。 **-force** パラメーターを使用すると、マイグレーションが停止されてから、ボリュームが削除されます。 このコマンドを実行する前に、ボリューム (およびボリューム上のすべてのデータ) がもう不要であることを確認してください。

イメージ・モード・ボリュームの削除

ボリュームがミラーリングされており、1 つまたは両方のコピーがイメージ・モードになっている場合は、まず、すべての高速書き込みデータがコントローラー論理装置へ移動するまで待つ必要があります。この休止により、ボリュームが削除される前に、コントローラー上のデータをイメージ・モード・ボリューム上のデータと確実に整合できます。この処理は完了までに数分かかる場合があります。ボリュームの **fast_write_state** が **empty** になることで、完了したことがわかります。 **-force** パラメーターを指定した場合、高速書き込みデータは破棄され、ボリュームは即時に削除されます。コントローラー論理装置上のデータは不整合のまま残され、使用できなくなります。コピーが同期化されていない場合は、**-force** パラメーターを使用する必要があります。

データがキャッシュ内にある間にこのコマンドを実行すると、システムは、データをキャッシュから移動しようとしませんが、このプロセスはタイムアウトになる可能性があります。

ボリュームに仮想メディア・エラーが存在すると、コマンドは失敗します。 **-force** パラメーターを使用すると削除を強制できます。ただし、**-force** を使用することでデータ保全性の問題が生じる可能性があります。

注: 仮想メディア・エラーは、1 つのディスク (ソース) から別のディスク (ターゲット) にデータをコピーするときに発生します。ソースを読み取ると、メディア・エラーが検出されたことが示されます。その時点で、2 つの同一のデータ・コピーを持っている必要があり、その場合、ターゲット・ディスク上でメディア・エラーをシミュレートする必要があります。ターゲット・ディスク上でメディア・エラーをシミュレートするには、ターゲット・ディスク上に仮想メディア・エラーを作成します。

ボリューム用の FlashCopy マッピングまたはホスト・マッピングが存在する場合、**-force** パラメーターを使用しない限り、削除は失敗します。 **-force** パラメーターを使用した場合、パラメーター・マッピングは削除され、ボリュームは削除されます。このボリュームの高速書き込みキャッシュ内にステージされていないデータがあれば、ボリュームの削除は失敗します。 **-force** パラメーターが指定されている場合、高速書き込みキャッシュ内のステージされていないデータはすべて削除されます。イメージ・モードのボリュー

ムを削除すると、そのボリュームに関連付けられているストレージ・プールが、管理対象ディスク・グループから除去されます。管理対象ディスクのモードは非管理に戻ります。

関係が `consistent_copying` 状態または `consistent_stopped` 状態にあり、マルチサイクル・モードを使用するグローバル・ミラー関係が変更ボリュームを使用している場合、関係は `inconsistent_copying` 状態または `inconsistent_stopped` 状態に移行します。

注: 関係が整合性グループの一部である場合、この状態遷移によってグループ全体が影響を受けます。以下の条件が該当する場合、2 次ボリュームは破損状態になり、ホスト入出力 (I/O) データ用のアクセスができなくなります。

- 変更ボリュームが `Idling` 状態の関係の一部である。
- 変更ボリュームが 2 次保護のために使用されている。
- バックグラウンド・コピー・プロセスがまだ変更ボリュームのデータを 2 次ボリュームにマイグレーションしている。

ボリュームの内容に再びアクセスできるようにするには、**`recovervdisk`** コマンドを実行する必要があります。以下のすべての条件が該当する場合も、2 次ボリュームが破損状態になります。

- 変更ボリュームが `idling` 関係に含まれていた。
- 変更ボリュームがマルチサイクル・モードを使用するグローバル・ミラー関係に使用されていた。
- 関係は削除されたが、バックグラウンド・コピー・プロセスが続行されていて、引き続き 2 次ボリュームにデータがマイグレーションされている。

上記のいずれの場合も、**`-force`** パラメーターを指定しない限りこの **`recovervdisk`** コマンドは失敗します。

注:

- ボリュームが関係の変更ボリュームである場合に、**`rmvdisk`** を指定してリジェクトされた場合、**`-force`** パラメーターを使用する必要があります。
- ボリュームが関係の変更ボリュームである場合、**`rmvdisk`** を **`-force`** と一緒に指定すると、変更ボリュームは関係から除去されます。

呼び出し例

```
rmvdisk -force vdisk5
```

結果出力:

```
No feedback
```

呼び出し例

```
rmvdisk -removehostmappings vdisk3
```

結果出力:

```
No feedback
```

rmmetadatavdisk

`rmmetadatavdisk` コマンドは、構成ノード内でファイル・システムの切り離し、または (所有者タイプが `host_integration_metadata` のボリュームに基づく) ブロック・デバイスの削除を行うために使用します。

構文

```
▶▶—rmmetadatavdisk—┬—ignorevvolsexist┴—▶▶
```

パラメーター

-ignorevvolsexist

(オプション) システムが、(所有者タイプが `vvol` のボリュームを含め) メタデータ・ボリュームを削除することを指定します。

説明

このコマンドは、ストレージ・プールからメタデータ・ボリュームを削除します。

-ignorevvolsexist を指定すると、メタデータ・ボリュームのみが削除されます。さらに、所有者タイプが `vvol` のボリュームは対象外になります。

呼び出し例

```
rmmetadatavdisk -ignorevvolsexist
```

結果出力:

No feedback

rmvdiskcopy

rmvdiskcopy コマンドは、ボリュームからボリューム・コピーを除去するために使用します。このコマンドは、高可用性ボリュームには使用できません。

構文

```
▶▶—rmvdiskcopy—┬—copy—copy_id┬—┬—vdisk_name┬—▶▶  
└—force┴└—vdisk_id┴
```

パラメーター

-copy copy_id

(必須) 削除するコピーの ID を指定します。

-force

(オプション) 最後の同期化されたボリューム・コピーの削除を強制実行します。これにより、ボリューム全体が削除されます。

重要: `force` パラメーターを使用すると、アクセスが失われる可能性があります。IBM サポート担当員による指示がある場合にのみ使用してください。

このパラメーターは、ミラーリングされていないボリューム、イメージ・モードにマイグレーションされているコピー、あるいは仮想メディア・エラーがあるイメージ・モード・コピーの強制削除も行います。

重要: アクティブ・ボリュームが誤って削除されるのを防止するには、グローバル・システム設定を使用してボリューム保護を有効にします (**chsystem** コマンドを参照)。ボリュームの削除が可能になるま

でにそのボリュームがアイドル状態でいなければならない期間を指定することができます。ボリューム保護が有効になっていて、その期間が満了していない場合は、**-force** パラメーターが使用されていても、ボリュームの削除は失敗します。

`vdisk_name | vdisk_id`

(必須) 削除するコピーがあるボリュームを指定します。このパラメーターは、コマンド・ラインの最後に指定する必要があります。

説明

rmvdiskcopy コマンドは、指定されたボリュームから指定されたコピーを削除します。ボリュームの他のコピーがすべて同期化されていない場合、このコマンドは失敗します。その場合は、**-force** パラメーターを指定してボリュームを削除するか、コピーが同期化されるまで待ちます。

要確認: 以下の場合、このコマンドは失敗します。

- ボリューム保護が有効になっている。
- 削除される最後のボリューム・コピーが、定義されたボリューム保護期間内に入出力を受け取った。

これらの変更がこのコマンドに適用されるのは、最後に同期化されたボリューム・コピーを削除するときか、ボリューム全体を除去するときだけです。

呼び出し例

次の例では、強制的に削除します。

重要: **force** パラメーターを使用すると、アクセスが失われる可能性があります。このパラメーターは、製品サポート情報による指示がある場合にのみ使用してください。

```
rmvdiskcopy -copy 0 -force 134
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

次の例では、ボリュームからミラーリングされたコピーを削除します。ここで、**1** は、削除するコピーの ID であり、**vdisk8** は、コピーを削除する元のボリュームです。

```
rmvdiskcopy -copy 1 vdisk8
```

結果出力:

No feedback

rmvdiskaccess

rmvdiskaccess コマンドは、ホストに対してボリュームへのアクセスを可能にすることができる入出力グループのセットから 1 つ以上の入出力グループを削除するために使用します。

構文

```
►►—rmvdiskaccess— -iogrp—

|                              |                         |
|------------------------------|-------------------------|
| <code>iogrp_id_list</code>   | <code>vdisk_id</code>   |
| <code>iogrp_name_list</code> | <code>vdisk_name</code> |

►►
```

パラメーター

-iogrp *iogrp_id_list* | *iogrp_name_list*

(必須) ボリュームの入出力グループ・アクセス・セットから除去する入出力グループのリストを指定します。

vdisk_id | *vdisk_name*

(必須) アクセス入出力グループを除去するボリュームを指定します。

説明

rmvdiskaccess コマンドは、ボリューム・アクセス・セットから入出力グループを除去します。ただし、このコマンドでアクセス・セットからすべての入出力グループを除去することはできません。ボリュームは、アクセス・セット内に少なくとも 1 つの入出力グループを持っている必要があります。アクセス・セットから入出力グループが除去されると、その入出力グループを介して (そのボリュームに対して) 作成されたすべてのホスト・マッピングが削除されます。したがって、関連する入出力グループのノードからボリュームにアクセスすることはできなくなります。

要確認: リストされた入出力グループがアクセス・セット内にない場合、エラーは生成されませんが、その入出力グループに対して実行されるアクションはありません。

ボリューム ID 3 のボリューム・アクセス・セットから入出力グループ 2 と 3 を削除するための呼び出し例

```
rmvdiskaccess -iogrp 2:3 3
```

結果出力

No feedback

rmvdiskhostmap

rmvdiskhostmap コマンドを使用して、既存のホスト・マッピングを削除します。ボリュームは、そのホスト上の入出力 (I/O) トランザクションでアクセス不能になります。

構文

```
▶▶ rmvdiskhostmap --host 

|                  |                   |
|------------------|-------------------|
| <i>host_id</i>   | <i>vdisk_id</i>   |
| <i>host_name</i> | <i>vdisk_name</i> |

 ▶▶
```

パラメーター

-host *host_id* | *host_name*

(必須) ボリュームとのマップから除去するホストを ID または名前で指定します。

vdisk_id | *vdisk_name*

(必須) ホスト・マッピングから除去するボリュームの名前を ID または名前で指定します。

説明

このコマンドは、指定されたボリュームとホスト間の既存のマッピングを削除します。これにより、指定のホスト上の入出力トランザクションによる、そのボリュームの使用を効率的に不可にできます。

このコマンドは、ホストがボリューム上に持つ SCSI または永続予約も削除します。予約が除去されると、元のホストはアクセスできなくなるため、以後は、新規のホストにボリュームへのアクセスを許可できるようになります。

注: **rmvdiskhostmap** コマンドは、ボリュームのアクセス入出力グループ内のすべての入出力グループに関するホスト・マッピングを削除します。

ホストからは、ボリュームが削除されたかオフラインであるかのように見えるので、このコマンドを処理するときは注意してください。

要確認: 以下の場合、このコマンドは失敗します。

- ボリューム保護が有効になっている。
- 削除されるホスト・マッピングが、定義されたボリューム保護期間内に入出力を受け取ったいずれかのボリュームにマップされている。

呼び出し例

```
rmvdiskhostmap -host host1 vdisk8
```

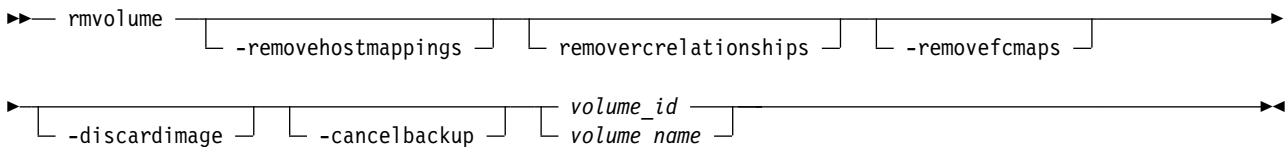
結果出力:

No feedback

rmvolume

rmvolume コマンドは、ボリュームを削除するために使用します。このコマンドは、HyperSwap システムまたは stretched システムを含む高可用性構成で使用できます。

構文



パラメーター

-removehostmappings

(オプション) このボリュームの削除時にホスト・マッピングが削除される場合でもボリュームの削除を許可します。

-removercrelationships

(オプション) ボリュームがリモート・コピー関係に含まれていても、そのボリュームの削除を許可します。

-removefcmaps

(オプション) ボリュームが FlashCopy マッピングに含まれていても、また、マッピングの状態に関係なく、そのボリュームを削除することを許可します。rc_controlled (変更ボリュームの場合) の FlashCopy マッピングでは、リモート・コピー関係で構成されているときに変更ボリュームの削除を強制するために、このパラメーターを指定する必要があります。ただし、データ損失を回避するために、削除する前に、変更ボリュームを関係から除去することをお勧めします。変更ボリューム用の rc_controlled FlashCopy マッピングのみを持つ HyperSwap ボリュームでは、このパラメーターを指定する必要はありません。

-discardimage

(オプション) イメージ・モード・コピー上のデータを整合させることができない場合でもボリュームの削除を許可します。

重要: このパラメーターを使用すると、データ損失が生じる可能性があります。このパラメーターは、製品サポート情報による指示がある場合、またはボリューム上のデータ損失のリスクを受け入れる用意がある場合にのみ使用してください。

-cancelbackup

(オプション) バックアップ操作が進行中であってもボリュームの削除を許可します。

重要: このパラメーターを使用すると、データ損失が生じる可能性があります。このパラメーターは、製品サポート情報による指示がある場合、またはボリューム上のデータ損失のリスクを受け入れる用意がある場合にのみ使用してください。

volume_id | *volume_name*

(必須) 削除するボリュームを指定します。

説明

rmvolume コマンドは、ボリュームを削除するために使用します。

HyperSwap ボリュームの場合、active-active 関係と変更ボリュームも削除されます。

ボリュームを削除するための呼び出し例

```
rmvolume 0
```

詳細な結果出力

No feedback

FlashCopy マッピングを持つボリュームを削除するための呼び出し例

```
rmvolume -removefcmaps 1
```

詳細な結果出力

No feedback

グローバル・ミラー関係にあり、変更ボリュームを持つマスター・ボリュームまたは補助ボリュームを削除するための呼び出し例

```
rmvolume -removercrelationships 6
```

詳細な結果出力

No feedback

HyperSwap ボリュームを削除するための呼び出し例

```
rmvolume myhyperswapvol
```

詳細な結果出力

No feedback

呼び出し例

```
rmvolume -cancelbackup 1
```

詳細な結果出力

No feedback

呼び出し例

```
rmvolume -discardimage 1
```

詳細な結果出力

No feedback

rmvolumecopy

rmvolumecopy コマンドは、ボリュームからボリューム・コピーを除去するために使用します。このコマンドは、HyperSwap システムまたは stretched システムを含む高可用性構成で使用できます。

構文

この構文図では、ボリューム・コピーをサイトごとに指定しています。

```
►►—rmvolumecopy—site—

|           |
|-----------|
| site_id   |
| site_name |

—

|               |
|---------------|
| -removefcmaps |
|---------------|

—

|               |
|---------------|
| -discardimage |
|---------------|

—

|             |
|-------------|
| volume_id   |
| volume_name |

—►►
```

この構文図では、ボリューム・コピーをコピー ID またはストレージ・プールごとに指定しています。**-copy** または **-pool** のいずれかを指定する必要があります。

```
►►—rmvolumecopy—

|               |
|---------------|
| -copy—copy_id |
|---------------|

—

|                                                                                                       |                 |                   |
|-------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------|-------------------|
| -pool— <table border="1"><tr><td>storage_pool_id</td></tr><tr><td>storage_pool_name</td></tr></table> | storage_pool_id | storage_pool_name |
| storage_pool_id                                                                                       |                 |                   |
| storage_pool_name                                                                                     |                 |                   |

—

|               |
|---------------|
| -removefcmaps |
|---------------|

—►►
```

```
►—

|               |
|---------------|
| -discardimage |
|---------------|

—

|             |
|-------------|
| volume_id   |
| volume_name |

—►►
```

パラメーター

-site *site_id* | *site_name*

(必須) ボリューム・コピーを削除するサイトを指定します。**-copy** または **-pool** を指定する場合、このパラメーターを指定できません。

-pool *storage_pool_id* | *storage_pool_name*

(オプション) ボリューム・コピーが削除されるストレージ・プールを指定します。

-copy *copy_id*

(オプション) 削除するボリューム・コピーのコピー ID を指定します。値は、0 または 1 です。**-site** が指定されている場合、このキーワードを指定することはできません。

重要: ボリュームに複数サイトのコピーがある場合は、削除するボリューム・コピーを識別するために **-pool** を指定する必要があります。

-copy または **-pool** のいずれかを指定する必要があります。

-removefcmaps

(オプション) FlashCopy マッピングの一部であってもボリューム・コピーの削除を許可します。

重要: このパラメーターは、HyperSwap ボリュームに使用します。

-copy または **-pool** のいずれかを指定する必要があります。

-discardimage

(オプション) イメージ・モード・コピー上のデータを整合させることができない場合でもボリューム・コピーの削除を許可します。

重要: このパラメーターを使用すると、データ損失が生じる可能性があります。このパラメーターは、製品サポート情報による指示がある場合、またはボリューム上のデータ損失のリスクを受け入れる用意がある場合にのみ使用してください。

volume_id | volume_name

(必須) 削除するボリューム・コピーのボリューム ID またはボリューム名を指定します。ボリューム ID の値は数値、ボリューム名の値は英数字ストリングでなければなりません。

説明

rmvolumecopy コマンドは、ボリュームのコピーを削除するために使用します。

HyperSwap ボリュームの場合、active-active 関係と変更ボリュームも削除されます。

要確認: 整合性グループの一部である HyperSwap ボリュームをその整合性グループから削除した後でないと、そのサイトから最後のボリューム・コピーを削除することはできません。

バックアップ操作が進行中の場合、このコマンドは失敗します。

HyperSwap システム上のサイト 1 にあるボリューム・コピーを削除するための呼び出し例

```
rmvolumecopy -site 1 0
```

詳細な結果出力

No feedback

同じストレージ・プールに 2 つのコピーがある場合にボリューム・コピーを削除するための呼び出し例

```
rmvolumecopy -pool 5 -copy 1 volume5
```

詳細な結果出力

No feedback

FlashCopy マッピングを持つボリューム・コピーを削除するための呼び出し例

```
rmvolumecopy -site 1 -removefcmaps 1
```

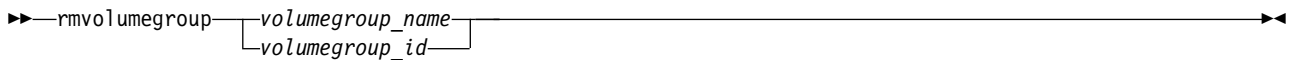
詳細な結果出力

No feedback

rmvolumegroup

rmvolumegroup コマンドは、システムからボリューム・グループを除去するために使用します。

構文



パラメーター

<i>volumegroup_name</i>	<i>volumegroup_id</i>
-------------------------	-----------------------

(必須) システムから除去するボリュームのボリューム・グループの名前または ID を指定します。ボリューム・グループ ID の値は数値、ボリューム・グループ名の値は英数字ストリングでなければなりません。

説明

このコマンドは、ボリューム・グループをシステムから除去します。

注: ボリューム・グループにアクティブ・ボリュームが含まれている場合、そのボリューム・グループを削除することはできません。

呼び出し例

```
rmvolumegroup Vardy1
```

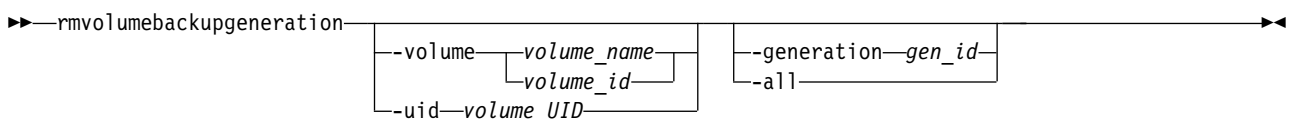
結果出力:

No feedback

rmvolumebackupgeneration

rmvolumebackupgeneration コマンドは、ボリューム・バックアップの削除または進行中のボリューム・スナップショット操作のキャンセルを行うために使用します。

構文



パラメーター

```
-volume volume_name | volume_id
```

(オプション) ボリューム・スナップショットを名前または ID で指定します。

注: 注: そのボリュームはローカル・システム上に存在する必要があります。

ボリューム名の値は英数字ストリングでなければならず、ボリューム ID の値は数値でなければなりません。このパラメーターを **-uid** と同時に指定することはできません。

```
-uid volume UID
```

(オプション) ポリウム・スナップショット UID を指定します。ポリウム UID の値は、0 から 32 までの数値でなければなりません。このパラメーターを **-volume** と同時に指定することはできません。

-generation *gen id*

(オプション) 削除するボリュームのスナップショット世代を指定します。単一のスナップショット世代

だけが削除されます。指定された世代が、進行中のスナップショット操作である場合、そのスナップショット操作はキャンセルされます。世代 ID の値は、数値でなければなりません。このコマンドを **-all** と同時に指定することはできません。

-all

(オプション) すべてのボリューム・スナップショットの削除を指定します (これにより、すべてのスナップショット世代もキャンセルされます)。このコマンドを、**-generation** と同時に指定することはできません。

説明

このコマンドは、ボリューム・スナップショットの削除、または進行中のボリューム・スナップショット操作のキャンセルを行います。

注: 以下のようになります。

- コマンドが即時に完了した場合、削除操作は非同期的に実行されています。
- ボリュームに複数のスナップショット世代がある場合、最新のスナップショット世代は削除できません。

呼び出し例

UID 600507680CA880DF1800000000000007 を持つボリュームのスナップショット世代 22 を削除するには、以下のように行います。

```
rmvolumebackupgeneration -uid 600507680CA880DF1800000000000007 -generation 22
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

ボリューム `vdisk7` について進行中の現行スナップショット世代 5 をキャンセルするには、次のようになります。

```
rmvolumebackupgeneration -volume vdisk7 -generation 5
```

結果出力:

No feedback

呼び出し例

`vdisk10` という名前のすべてのボリューム・スナップショットを削除するには、次のようにします。

```
rmvolumebackupgeneration -volume vdisk10 -all
```

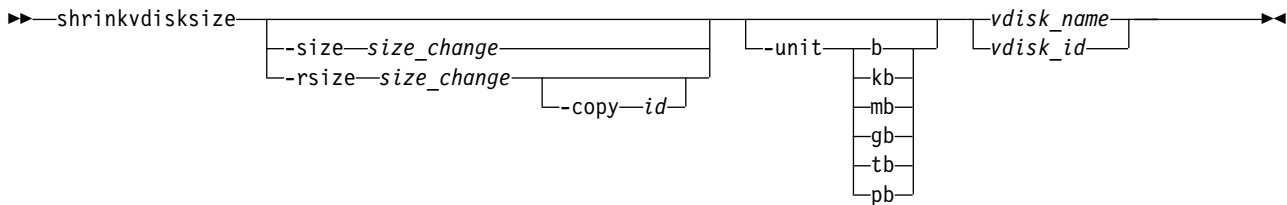
結果出力:

No feedback

shrinkvdisksize

shrinkvdisksize コマンドは、ボリュームのサイズを指定された容量だけ縮小するために使用します。

構文



パラメーター

-size size_change

(オプション) 指定されたボリュームのサイズ縮小 (サイズの変更) を指定します。 **-size** パラメーターは、**-rsize** パラメーターと一緒に使用することはできません。 **-size** または **-rsize** のいずれかを指定する必要があります。

重要: このパラメーターでは、ボリュームのサイズ (指定した仮想サイズ容量) を縮小します。

要確認: データ削減プール内のシン・プロビジョニング・ボリューム・コピーまたは圧縮ボリューム・コピーのサイズ変更には **-size** を使用できません。

-rsize size_change

(オプション) シン・プロビジョニング・ボリュームの実サイズを指定された量だけ減らします。これは、縮小の結果としてサイズが変更されることを示します。整数を使用して *size_change* 値を指定します。 *size_change* 整数の単位は、**-unit** パラメーターを使用して指定します。デフォルトは MB です。 **-rsize** または **-size** のいずれかを指定する必要があります。

要確認: データ削減プール内のシン・プロビジョニング・ボリューム・コピーまたは圧縮ボリューム・コピーのサイズ変更には **-rsize** を使用できません。

-copy id

(オプション) 実容量を変更する対象のコピーを指定します。 **-rsize** パラメーターも指定する必要があります。 **-copy** パラメーターが指定されない場合、ボリュームのすべてのコピーで削減が行われます。ボリュームがミラーリングされており、シン・プロビジョニング・コピーが 1 つしかない場合は、このパラメーターが必要です。

-unit b | kb | mb | gb | tb | pb

(オプション) **-size** パラメーターで指定された値と一緒に使用するデータ単位を指定します。

vdisk_name | vdisk_id

(必須) 変更するボリュームを ID または名前で指定します。

説明

shrinkvdisksize コマンドは、特定のボリュームに割り振られている容量を、指定された量だけ減らします。シン・プロビジョニング・ボリュームの実サイズをその使用済みサイズより小さく縮小することはできません。すべての容量は、変更を含めて、512 バイトの倍数でなければなりません。一部だけしか使用されていない場合でも、エクステント全体が予約済みになります。デフォルトの容量単位は MB です。ボリュームがフォーマット中の場合は、**shrinkvdisksize** を使用できません。

このコマンドを使用して、特定のボリュームに割り振られている物理容量を指定した量だけ縮小することができます。また、このコマンドを使用して、シン・プロビジョニング・ボリュームの仮想容量を、そのボリュームに割り当てられた物理容量を変更せずに縮小することもできます。非シン・プロビジョニング・ディ

スキの容量を変更するには、**-size** パラメーターを使用します。シン・プロビジョニング・ディスクの実容量を変更するには、**-rsize** パラメーターを使用します。シン・プロビジョニング・ディスクの仮想容量を変更するには、**-size** パラメーターを使用します。

ボリュームは、必要に応じて、サイズを小さくすることができます。

シン・プロビジョニング・ボリュームの仮想サイズを変更すると、それに合わせて警告しきい値が自動的に増減されます。新しいしきい値はパーセンテージで保管されます。

ミラーリングされたボリュームで **shrinkvdisksize** コマンドを実行するには、ボリュームのすべてのコピーが同期化されていなければなりません。

重要: ボリュームに使用中のデータが入っている場合は、最初にデータをバックアップすることなくボリュームを縮小してはなりません。

システムは、ボリュームに割り振られているエクステントから一部 (1 つ以上) のエクステントを除去して、ボリュームの容量を任意に削減します。除去されるエクステントを制御することはできないため、除去されるスペースが未使用のスペースであるかは推測できません。

要確認: ボリュームを縮小する前に、そのボリュームがどのホスト・オブジェクトにもマップされていないことを確認してください。

lsvdisk -bytes vdiskname コマンドを発行すると、ソースまたはマスターのボリュームの容量を正確に確認できます。 **shrinkvdisksize -size size_change-unit b | kb | mb | gb | tb | pb vdisk_name | vdisk_id** コマンドを発行することにより、ボリュームを必要な量だけ縮小してください。

要確認:

1. イメージ・モード・ボリュームのサイズを変更 (縮小) することはできません。
2. ボリュームにデータが含まれている場合は、ディスクをサイズ変更 (縮小) することはできません。
3. ファイル・システムの一部であるボリュームをサイズ変更 (縮小) することはできません。
4. フォーマット中のボリュームをサイズ変更 (縮小) することはできません。
5. マイグレーション中のボリュームをサイズ変更 (縮小) することはできません。
6. ボリューム上でクラウド・スナップショットが有効に設定されている場合、そのボリュームのサイズ変更 (縮小) はできません。

このコマンドは、メトロ・ミラー関係およびグローバル・ミラー関係のボリュームが **consistent_synchronized** 状態になっていて、シン・プロビジョニング・コピーまたは圧縮コピーを使用している場合に、それらのボリュームに対してサポートされます。

このコマンドは以下のボリュームに対してはサポートされません。

- cycling モードで作動中の HyperSwap 関係またはグローバル・ミラー関係のボリューム。
- 変更ボリュームが構成されている関係に含まれるボリューム。
- 完全割り振りコピーが少なくとも 1 つある、ミラーリングされたボリューム。

システムの完全な操作を維持するためには、関係内の両方のボリュームを縮小する必要があります。このタスクを実行するには、以下のようにします。

1. 2 次ボリュームを必要な量だけ縮小する。
2. 1 次ボリュームを必要な量だけ縮小する。

vdisk1 の容量を 2 KB 減らすための呼び出し例

結果出力

vdisk2 の容量を 100 MB 減らすための呼び出し例

結果出力

シン・プロビジョニング **vdisk3** の仮想容量を変更せずに、その実容量を **100 MB** 減らすための呼び出し例

結果出力

ミラーリングされたボリューム **vdisk3** のシン・プロビジョニング **VDisk** コピー ID 1
の実容量を **100 MB** 減らすための呼び出し例

結果出力

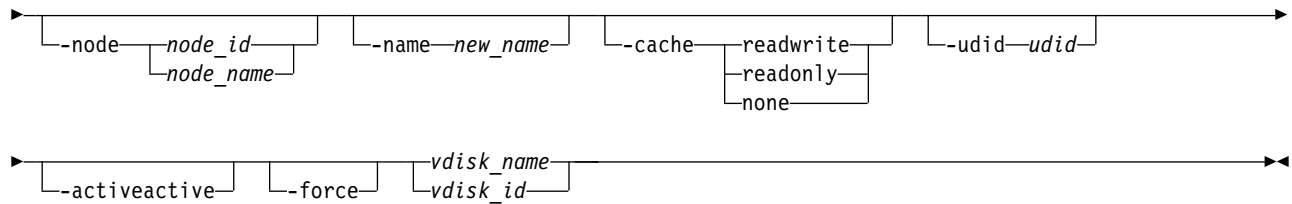
シン・プロビジョニング **vdisk5** の実容量を変更せずに、その仮想容量を **1 GB** 減らすための呼び出し例

結果出力

splitvdiskcopy

構文

956 Spectrum Virtualize for SAN ボリューム・コントローラーおよび Storwize ファミリー: コマンド・ライン・インターフェース ユーザーズ・ガイド



パラメーター

-copy id

(必須) 分割するコピーの ID を指定します。

-iogrp io_group_id | io_group_name

(オプション) 新規ボリュームを追加する入出力グループを指定します。デフォルトは、指定されたボリュームの入出力グループです。

-accessiogrp iogroup_id_list | iogroup_name_list

(オプション) ボリュームへのアクセス権限を付与する入出力グループを指定します。 **-accessiogrp** パラメーターを使用する場合、指定された入出力グループは、そのセットに元のボリュームのキャッシュ入出力グループあるいは新規ボリュームのキャッシュ入出力グループが含まれている場合でも、アクセス権限を付与します。フラグが指定されず、元のボリュームが (元のボリュームへのアクセス権限が付与されている) 入出力グループのセット内にキャッシュ入出力グループしか持っていない場合、新規ボリュームには、アクセス権限を付与する唯一の入出力グループとして、そのボリュームのキャッシュ入出力グループが割り当てられます (これは、元のボリュームのキャッシュ入出力グループと同じではない場合があります)。それ以外の場合は、新規ボリュームは、元のミラーリングされたボリュームで使用されていたものと同じ入出力グループのセットを使用して、アクセス権限を付与します。

注: 指定した入出力グループにキャッシュ入出力グループが含まれている必要はありません。

-node node_id | node_name

(オプション) このボリュームへの入出力操作の優先ノード ID またはノード名を指定します。 **-node** パラメーターを使用して、優先アクセス・ノードを指定できます。

-name new_name

(オプション) 新規ボリュームに名前を割り当てます。

-cache readwrite | readonly | none

(オプション) 新しいボリュームのキャッシング・オプションを指定します。 (オプション) ボリュームのキャッシング・オプションを指定します。 有効な項目には、以下のものがあります。

- **readwrite** ボリュームのキャッシュを有効にする
- **readonly** ボリュームの読み取りキャッシュは許可するが、書き込みキャッシュは無効にする
- **none** ボリュームのキャッシュ・モードを無効にする

デフォルトは **readwrite** です。

要確認: **-cache** パラメーターを指定しないと、デフォルト値 (**readwrite**) が使用されます。

-udid udid

(オプション) 新しいボリュームの *udid* を指定します。 *udid* は OpenVMS ホストの必須 ID です。他のホストは、このパラメーターを使用しません。サポートされる値は 10 進数の 0 から 32 767、または 16 進数の 0 から 0x7FFF です。16 進数の場合、必ず 0x を前に付ける必要があります (例: 0x1234)。デフォルトの *udid* 値は 0 です。

-activeactive

(オプション) 指定されたボリュームと新たに作成されたボリュームとの間にアクティブ/アクティブ 関係を構築することを指定します。

-force

(オプション) 指定されたコピーが同期化されていない場合や、キャッシュ・フラッシュが失敗する可能性がある場合でも、分割処理を進めることを許可します。新しく作成されたボリュームは整合しない場合があります。

説明

splitvdiskcopy コマンドは、指定されたボリュームのコピーから、指定された入出力グループ内に新しいボリュームを作成します。

データ削減ストレージ・プール内のシン・ボリュームまたは圧縮ボリュームの場合:

- キャッシュ・モード **none** および **readonly** は、いずれも指定することができません。
- ボリュームに関連付けられた現行の入出力グループとは異なる入出力グループを指定することはできません。

分割対象のコピーが同期化されていない場合は、**-force** パラメーターを使用する必要があります。同期化されたコピーのみを除去しようとする、コマンドは失敗します。コマンドの失敗を防ぐには、コピーが同期化されるのを待つか、**-force** パラメーターを使用して、ボリュームから非同期コピーを分離させます。いずれかのボリューム・コピーがオフラインであれば、このコマンドを実行できます。

アクティブ/アクティブ関係の場合、既存のボリュームは、サイト名またはサイト ID を持つ入出力グループに入っている必要があります。既存ボリュームが、同じサイト情報を持つストレージ・プールを使用することも必要です。新規ボリュームは、サイト名またはサイト ID を持つ入出力グループに作成する必要があります (ただし、サイトは、既存のボリュームの入出力グループと同じサイトではありません)。新規ボリュームは、入出力グループのサイト名またはサイト ID と同じサイト名またはサイト ID を持つストレージ・プールを使用する必要があります。トポロジーは **hyperswap** でなければなりません。そうでない場合、アクティブ/アクティブ関係は許されません。

アクティブ/アクティブ関係の場合、既存のボリュームは **FlashCopy** マッピングのターゲットであってはなりません。

このコマンドを使用すると、**HyperSwap** ボリュームの部分的作成と、さらに以下を行うことができます。

1. 新規ボリュームの入出力グループを含むよう既存のボリュームのアクセス入出力グループを構成する。
2. 変更ボリュームを作成し、アクティブ/アクティブ関係に関連付ける。

これらのタスクが完了すると、アクティブ/アクティブ関係は、既存のボリュームに書き込まれた領域を開始したり、再同期したりすることができます。構築された関係は、既存のボリュームをそのマスター・コピーとして使用し、新規ボリュームをその補助コピーとして使用します。

注: リモート・コピー用に割り振ることができる十分なビットマップ・スペースが入出力グループにあり、リモート・コピー用に割り振り済みのスペースが新しい関係を収容するのに十分な大きさでない場合は、自動的にスペースが追加されます。(リモート・コピーには、グローバル・ミラー関係、メトロ・ミラー関係、およびアクティブ/アクティブ関係が含まれます。)

入出力グループのアクセス・セットに入出力グループ 2 と 3 を持つボリュームを作成するための呼び出し例

```
splitvdiskcopy -copy 1 -iogrp 2 -node 7 -accessiogrp 2:3 DB_Disk
```

結果出力:

```
Virtual Disk, copy [1], successfully created.
```

呼び出し例

```
splitvdiskcopy -copy 1 vdisk8
```

結果出力:

```
Virtual Disk, id [1], successfully created.
```

呼び出し例

```
splitvdiskcopy -activeactive -iogrp siteB -copy 1 -name siteBvolume siteAvolume
```

結果出力:

```
Virtual Disk, copy [1], successfully created.
```

第 31 章 コマンド・ライン・インターフェース・メッセージ

このセクションでは、コマンド・ライン・インターフェース (CLI) の使用中に表示される場合があるメッセージをリストします。

CLI は、コマンドの完了時に戻り値を表示します。コマンドが正常に完了してエラーが出なければ、戻りコードは 0 です。コマンドが失敗すると、戻りコードが 1 となり、エラー・コードが標準エラーへ送信されます。コマンドが成功した場合でも、クラスターがライセンス交付済みの仮想化の限界近くで作動していると、戻りコードはやはり 1 となり、警告のエラー・コードが標準エラーへ送信されます。

作成コマンドを発行すると、新規オブジェクトに割り当てられていたメッセージ ID が、標準出力へ送信される成功メッセージの一部として返されます。 **-quiet** パラメーターを使用すると、メッセージ ID のみが標準出力へ送信されます。

CMMVC4041E -lba パラメーターおよび **-vdisklba**
パラメーターには **0x** パラメーターを使用する必要があります。

説明: 正しくないパラメーター・フォーマットを使用している場合は、lsmdisklba のパラメーター・フォーマットの説明が必要です。

ユーザーの処置: 説明されているパラメーター・フォーマットを使用して、コマンドを再試行してください。

CMMVC4042E -lba パラメーターおよび **-mdisklba**
パラメーターには **0x** パラメーターを使用する必要があります。

説明: 正しくないパラメーター・フォーマットを使用している場合は、lsmdisklba のパラメーター・フォーマットの説明が必要です。

ユーザーの処置: 説明されているパラメーター・フォーマットを使用して、コマンドを再試行してください。

CMMVC4043E -mdisklba パラメーターには **0x** パラメーターを使用する必要があります。

説明: 正しくないパラメーター・フォーマットを使用している場合は、lsmdisklba のパラメーター・フォーマットの説明が必要です。

ユーザーの処置: 説明されているパラメーター・フォーマットを使用して、コマンドを再試行してください。

CMMVC4044E -drivelba パラメーターには **0x** パラメーターを使用する必要があります。

説明: 正しくないパラメーター・フォーマットを使用し

ている場合は、lsmdisklba のパラメーター・フォーマットの説明が必要です。

ユーザーの処置: 説明されているパラメーター・フォーマットを使用して、コマンドを再試行してください。

CMMVC5000I メジャー **rc MAJOR_RC**、マイナー **rc MINOR_RC**、アクション/ビュー **ID ACTION_VIEW_ID** に対するメッセージがありません。

説明: メッセージが欠落しています。

ユーザーの処置: IBM サポートに連絡してください。

CMMVC5700E パラメーター・リストが無効です。

説明: このコマンドではサポートされていないパラメーターのリストを入力しました。

ユーザーの処置: コマンドがサポートするパラメーター・リストを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5701E オブジェクト **ID** が指定されていません。

説明: 実行依頼したコマンドにはオブジェクト **ID** の名前または **ID** 番号を指定する必要がありますが、オブジェクト **ID** を指定しませんでした。

ユーザーの処置: オブジェクト **ID** を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5702E **VALUE** が最小レベルに達していません。

説明: 指定されたストリングをパラメーターの値として入力しました。このパラメーターには最小値が必要であ

り、指定されたストリングは必要な最小値を下回っています。

ユーザーの処置: パラメーターがサポートする値を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5703E *VALUE* の値またはこの値で始まるリストは、この値に許可される最大値を超えているか、リスト内で許容される項目数を超過しました。

説明: 指定されたストリングをパラメーターの値として入力しました。そのストリングは、独立した値であるか、値リストの最初の値です。ストリングが独立した値である場合、その値はパラメーターがサポートする最大値を超えています。ストリングが値リストの最初の値である場合、リストに入っている項目の数が、パラメーターのサポートする最大数を超えています。

ユーザーの処置: パラメーターがサポートしている値または値リストを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5704E *VALUE* は、許可されたステップ値で割り切れません。

説明: 指定されたストリングをパラメーターの値として入力しました。このストリングは、このパラメーターがサポートしている値ではありません。1つの要件は、値が16の偶数の倍数であることで、指定されたストリングはその要件を満たしていません。

ユーザーの処置: パラメーターがサポートする値を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5705E 必須パラメーターが欠落しています。

説明: 実行依頼したコマンドには、ユーザーが入力しなかった必須パラメーターが少なくとも1つあります。

ユーザーの処置: すべての必須パラメーターを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5706E *PARAMETER* パラメーターに無効な引数が入力されました。

説明: 指定されたパラメーターに値を入力しましたが、その値はパラメーターがサポートしていない値です。このパラメーターは、特定の値セットをサポートしています。

ユーザーの処置: パラメーターがサポートする値を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5707E 必須パラメーターが欠落しています。

説明: 実行依頼したコマンドには、ユーザーが入力しなかった複数の必須パラメーターがあります。

ユーザーの処置: すべての必須パラメーターを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5708E *PARAMETER* パラメーターに、関連する引数が欠落しています。

説明: 指定されたパラメーターに関連する値なしで入力しました。このパラメーターは、大部分のパラメーターと同様に、関連する値を必要とします。

ユーザーの処置: 関連する値を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5709E *VALUE* はサポートされたパラメーターではありません。

説明: 指定されたストリングは、入力したコマンドがサポートしていないパラメーターです。

ユーザーの処置: 正しいパラメーターを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5711E *VALUE* は有効なデータではありません。

説明: 指定されたストリングをパラメーターの値として入力しました。このストリングは、このパラメーターがサポートしている値ではありません (例えば、指定されたストリングのパスが誤っています)。

ユーザーの処置: パラメーターがサポートする値を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5712E 必要なデータが欠落しています。

説明: 不完全なコマンドを入力しました。

ユーザーの処置: 完全なコマンドを指定し、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5713E 一部のパラメーターが相互に排他的です。

説明: 特定のコマンドは、相互に排他的な複数のパラメーターを持っています。少なくとも2つの相互に排他的なパラメーターを使用してコマンドを実行依頼しました。

ユーザーの処置: サポートされているパラメーターの組み合わせを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5714E パラメーター・リストが空です。

説明: 特定のパラメーターには、1 つ以上の値をコロンで区切ったパラメーター・リストにして指定する必要があります。少なくとも 1 つのパラメーターを、必要なパラメーター・リストを使用せずに指定しました。

ユーザーの処置: 値を必要とするすべてのパラメーターに対して少なくとも 1 つの値を指定し、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5715E パラメーター・リストが存在しません。

説明: 特定のパラメーターには、1 つ以上の値をコロンで区切ったパラメーター・リストにして指定する必要があります。少なくとも 1 つのパラメーターを、必要なパラメーター・リストを使用せずに指定しました。

ユーザーの処置: 値を必要とするすべてのパラメーターに対して少なくとも 1 つの値を指定し、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5716E 数値フィールド *FIELD* に非数値のデータが入力されました。数値を入力してください。

説明: 数値のみをサポートするパラメーターに、指定されたストリングを値として入力しました。

ユーザーの処置: 数値フィールドに数値を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5717E 指定された単位に対する一致が見つかりません。

説明: 特定のパラメーターでは、mb または kb などのデータ単位を指定できます。データ単位をサポートするパラメーターのデータ単位を入力しましたが、入力したデータ単位は、そのパラメーターがサポートしているデータ単位ではありません。

ユーザーの処置: 正しいデータ単位を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5718E 予期しない戻りコードを受け取りました。

説明: コマンドは完了しましたが、コマンド完了の肯定応答に、定義されていない戻りコードが含まれています。

ユーザーの処置: コマンドが成功したかどうかを判断してください。コマンドが成功していない場合は、コマンドを再実行依頼します。問題が解決しない場合は、IBM

のテクニカル・サポートに連絡して支援を受けてください。

CMMVC5719E *VALUE* の値には、パラメーター *PARAMETER* を指定する必要があります。

説明: 特定のコマンドには、あるパラメーターまたはパラメーターの値の入力に基づいた、パラメーターの必須の組み合わせがあります。指定された値を入力するときは、指定されたパラメーターを入力する必要があります。

ユーザーの処置: 必要なパラメーターを指定し、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5721E *VALUE* は有効なタイム・スタンプ・フォーマットではありません。有効なタイム・スタンプ・フォーマットは **YYMMDDHHMMSS** です。

説明: 指定された値は有効なタイム・スタンプ・フォーマットではありません。有効なフォーマットは **YYMMDDHHMMSS** です。

ユーザーの処置: 正しいタイム・スタンプ・フォーマットを使用して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5722E *VALUE* に、無効な月の値が含まれています。有効なタイム・スタンプ・フォーマットは **YYMMDDHHMMSS** です。

説明: 指定された月の値 (MM) は無効です。

ユーザーの処置: 有効な月の値を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5723E *VALUE* に、無効な日の値が含まれています。有効なタイム・スタンプ・フォーマットは **YYMMDDHHMMSS** です。

説明: 指定された日の値 (DD) は無効です。

ユーザーの処置: 有効な日の値を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5724E *VALUE* に、無効な時間の値が含まれています。有効なタイム・スタンプ・フォーマットは **YYMMDDHHMMSS** です。

説明: 指定された時間の値 (HH) は無効です。

ユーザーの処置: 有効な時間の値を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5725E *VALUE* に、無効な分の値が含まれています。有効なタイム・スタンプ・フォーマットは **YYMMDDHHMMSS** です。

説明: 指定された分の値 (MM) は無効です。

ユーザーの処置: 有効な分の値を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5726E *VALUE* に、無効な秒の値が含まれています。有効なタイム・スタンプ・フォーマットは **YYMMDDHHMMSS** です。

説明: 指定された秒の値 (SS) は無効です。

ユーザーの処置: 有効な秒の値を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5727E *VALUE* は有効なフィルターではありません。

説明: -filtervalue パラメーターを使用することにより、一部のビューの出力をフィルターに掛けることができます。入力したストリングは、このビューで -filtervalue パラメーターがサポートしている値ではありません。

ユーザーの処置: -filtervalue パラメーターがサポートしている値を使用して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5728E %1 は有効な時刻形式ではありません。有効な時刻形式は **MMDDHHmmYYYY (YYYY<2070)** です。

説明: 指定された値の形式は **MMDDHHmmYYYY** (YYYY は 2070 未満) でなければなりません。

ユーザーの処置: 正しいフォーマットに従って、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC5729E リストにある 1 つ以上のコンポーネントが無効です。

説明: 特定のパラメーターは、1 つ以上のデータ項目をコロンで区切ったリストをサポートしています。入力したリスト内の項目のうち、1 つ以上が正しくありません。

ユーザーの処置: サポートされている値をリストに入れて、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5730E *VALUE* は、*VALUE* が *VALUE* の値を持っている場合にのみ有効です。

説明: 入力したコマンドとパラメーターの組み合わせには、指定されたパラメーター値が必要です。

ユーザーの処置: 入力するコマンドとパラメーターの組み合わせに正しいパラメーター値を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5731E *VALUE* は、*VALUE* が入力されている場合にのみ入力することができます。

説明: 特定のコマンドには、ある指定されたパラメーターを組み込むことに基づくか、指定されたパラメーターへの入力値に基づいた、パラメーターの必須の組み合わせがあります。指定された最初のストリングをコマンドに組み込んだ場合は、指定された 2 番目のストリングをパラメーターとして入力する必要があります。

ユーザーの処置: サポートされている組み合わせ、またはパラメーターと値を入力してあることを確認し、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5732E 構成ノード上で実行されていないため、コマンドを開始できません。

説明: 指定されたコマンドは、構成ノード上で実行する必要があります。

ユーザーの処置: ノードのサービス IP アドレスからログオフし、管理 IP アドレスにログオンして、構成ノードでコマンドを実行します。

CMMVC5733E 少なくともパラメーターを 1 つ入力してください。

説明: 実行依頼したコマンドに、少なくとも 1 つのパラメーターを指定する必要があります。

ユーザーの処置: 少なくとも 1 つのパラメーターを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5734E 入力された値の 1 組の組み合わせが無効です。

説明: 正しくない値の組み合わせを指定しました。

ユーザーの処置: サポートされている値の組み合わせを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5735E 入力された名前が無効です。先頭が数字でない、英数字ストリングを入力してください。

説明: オブジェクト名の先頭文字に数字を使用することはできません。

ユーザーの処置: 先頭が数字でない英数字ストリングを指定し、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5737E パラメーター *PARAMETER* が複数回入力されました。このパラメーターは一度だけ入力してください。

説明: 指定されたパラメーターが、複数回入力されました。

ユーザーの処置: 重複するすべてのパラメーターを削除して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5738E 引数 *ARGUMENT* に含まれている文字が多すぎます。

説明: 指定された引数のフィールド長が、その引数のサポートする最大フィールド長を超えています。

ユーザーの処置: 正しい引数を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5739E 引数 *ARGUMENT* に含まれている文字数が足りません。

説明: 指定された引数のフィールド長が、その引数のサポートする最小フィールド長を下回っています。

ユーザーの処置: 正しい引数を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5740E フィルター・フラグ *VALUE* は無効です。

説明: *-filtervalue* パラメーターを使用することにより、一部のビューの出力をフィルターに掛けることができます。入力したストリングは、このビューで *-filtervalue* パラメーターがサポートしている値ではありません。

ユーザーの処置: *-filtervalue* パラメーターがサポートしている値を使用して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5741E フィルター値 *VALUE* は無効です。

説明: *-filtervalue* パラメーターを使用することにより、一部のビューの出力をフィルターに掛けることができます。それぞれのフィルターには、値が関連付けられています。構文は、*-filtervalue filter=value* です。入力したストリングは、このビューで指定した *-filtervalue* フィルター用にサポートされている値ではありません。

ユーザーの処置: 指定する *-filtervalue* フィルター用に

サポートされている値を使用して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5742E 指定されたパラメーターが有効範囲外です。

説明: 入力したパラメーターがサポートしている値の範囲内にないデータを入力しました。

ユーザーの処置: 入力するパラメーターがサポートしているデータ値を入力して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5743E 指定されたパラメーターがステップ値に適合していません。

説明: 指定されたパラメーターがステップ値に適合していません。

ユーザーの処置: 正しいパラメーターを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5744E コマンドに指定されたオブジェクトの数が多過ぎます。

説明: コマンドで指定されたオブジェクトの数が多過ぎます。

ユーザーの処置: 正しいオブジェクトを指定して、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC5745E 要求で指定されたオブジェクトが少なすぎます。

説明: コマンドで指定されたオブジェクトの数が不足しています。

ユーザーの処置: 正しいオブジェクトを指定して、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC5746E 要求された操作は、指定されたオブジェクトに対して適用することができません。

説明: 要求された操作は、このオブジェクトに対しては無効です。

ユーザーの処置: 有効な操作を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5747E 要求されたアクションは無効です - 内部エラー。

説明: 要求された操作は無効です。

ユーザーの処置: 正しい操作を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5748E 要求されたアクションは無効です - 内部エラー。

説明: 要求された操作は無効です。

ユーザーの処置: 正しい操作を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5749E 指定されたダンプ・ファイル名は既に存在しています。

説明: 指定されたダンプ・ファイル名は既に存在します。

ユーザーの処置: 別のダンプ・ファイル名を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5750E ダンプ・ファイルを作成できませんでした。おそらくファイル・システムが満杯です。

説明: ダンプ・ファイルは作成されませんでした。おそらくファイル・システムが満杯です。

ユーザーの処置: 古くなったログやその他の不要なファイルを削除してファイル・システムのサイズを縮小してから、コマンドを再試行します。

CMMVC5751E ダンプ・ファイルに書き込めませんでした。

説明: ダンプ・ファイルをディスクに書き込むことができませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5752E 要求が失敗しました。オブジェクトには子オブジェクトが含まれており、それらを最初に削除する必要があります。

説明: 指定されたオブジェクトに子オブジェクトが含まれていたため、操作は失敗しました。

ユーザーの処置: 子オブジェクトを削除して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5753E 指定されたオブジェクトが存在しないか、またはこのオブジェクトが適切な候補ではありません。

説明: 指定されたオブジェクトが存在しないか、またはこのオブジェクトが適切な候補ではありません。

ユーザーの処置: 正しいオブジェクトを指定して、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC5754E 指定されたオブジェクトは存在しないか、指定された名前が命名規則に違反しています。

説明: 指定されたオブジェクトは存在しないか、オブジェクトの名前が命名要件を満たしていません。

ユーザーの処置: 正しいオブジェクト名を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5755E 指定されたオブジェクトのサイズが一致しないため、作成できません。

説明: 指定されたオブジェクトのサイズが一致しません。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5756E オブジェクト ID が既に別のオブジェクトへマップされているか、**FC** または **RC** 関係の対象であるため、要求を実行できません。

説明: 指定されたオブジェクトは既にマップされているため、操作は失敗しました。

ユーザーの処置: 別のオブジェクトを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5757E 自己記述型構造 (SDS) のデフォルトが見つかりませんでした - 内部エラー。

説明: 自己記述型構造のデフォルトが見つかりませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5758E オブジェクト名は既に存在します。

説明: オブジェクト名は既に存在します。

ユーザーの処置: 固有のオブジェクト名を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5759E 内部エラーが発生しました。メモリーを割り振れませんでした。

説明: メモリーを割り振れません。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5762E タイムアウト期間が満了する前に要求が完了しませんでした。

説明: タイムアウト期間が満了したため、操作は失敗しました。

ユーザーの処置: コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC5763E ノードをオンラインにできませんでした。

説明: ノードをオンラインにできませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5764E 要求されたモード変更は無効です - 内部エラー

説明: 指定されたモード変更は無効です。

ユーザーの処置: 別のモードを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5765E 指定されたオブジェクトが候補ではなくなっています。要求時に変更が発生しました。

説明: 指定されたオブジェクトは候補オブジェクトではありません。要求中に変更が発生しました。

ユーザーの処置: 別のオブジェクトを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5767E 指定された 1 つ以上のパラメーターが無効であるか、パラメーターが欠落しています。

説明: 指定された 1 つ以上のパラメーターが無効です。

ユーザーの処置: 正しいパラメーターを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5769E 要求された操作では、すべてのノードがオンライン状態であることが必要です。1 つ以上のノードがオンライン状態になっていません。

説明: この操作では、すべてのノードがオンライン状態であることが必要です。1 つ以上のノードがオンライン状態になっていません。

ユーザーの処置: それぞれのノードがオンライン状態であることを確認して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5770E 指定された SSH 鍵ファイルは無効です。

説明: SSH 鍵のファイルが無効です。

ユーザーの処置: 別のファイルを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5771E 要求した操作を完了できませんでした。通常の原因は子オブジェクトが存在することです。操作を強制するには、強制フラグを指定してください。

説明: 操作は失敗しました。オブジェクトに子オブジェクトが含まれていることが原因として考えられます。

ユーザーの処置: -force フラグを指定して操作を完了し、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5772E 更新が進行中のため、要求された操作を実行できませんでした。

説明: 更新が進行中のため、操作は失敗しました。

ユーザーの処置: 更新が完了するまで待ってから、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5773E 選択されたオブジェクトが、要求された操作を実行するための正しいモードになっていません。

説明: 選択されたオブジェクトは誤ったモードにあるため、操作は失敗しました。

ユーザーの処置: 正しいモードを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5774E 指定されたユーザー ID は無効です。

説明: ユーザー ID が無効です。

ユーザーの処置: 別のユーザー ID を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5775E 指定されたディレクトリー属性は無効です。

説明: ディレクトリー属性が無効です。

ユーザーの処置: 別のディレクトリーを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5776E ディレクトリー・リストを検索できませんでした。

説明: ディレクトリー・リストを検索できませんでした。

ユーザーの処置: 別のディレクトリー・リストを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5777E ノードを入出力グループに追加できませんでした。この入出力グループの他のノードが同じ電源ドメインにあります。

説明: ノードをこの入出力グループに追加できませんでした。この入出力グループの他のノードが同じ電源ドメインにあります。

ユーザーの処置: 別の入出力グループから別のノードを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5778E 別のクラスターを作成できません。クラスターは既に存在しています。

説明: クラスターは、既に存在するために作成できませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5780E このアクションは、リモート・クラスター名を使用して完了できませんでした。代わりに、リモート・クラスター固有 ID を使用してください。

説明: リモート・クラスターの固有 ID は、このコマンドに必要です。

ユーザーの処置: リモート・クラスターの固有 ID を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5810E 指定されたリソースが使用不可であったため、アクションは失敗しました。

説明: このアクションで指定されたリソースは、使用不可でした。

ユーザーの処置: 指定されたリソースに関連するエラーをすべて修正するか、代替りのリソースを使用してコマンドを再発行します。

CMMVC5781E 指定されたクラスター ID が無効です。

説明: クラスター ID は無効です。

ユーザーの処置: 別のクラスター ID を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5782E 指定されたオブジェクトはオフラインです。

説明: オブジェクトがオフラインです。

ユーザーの処置: オンラインのオブジェクトを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5783E このコマンドを完了させるための情報が得られません。

説明: このエラーは、ノードがサービス状態のときのみ戻されます。

ユーザーの処置: なし。

CMMVC5784E 指定されたクラスター名が固有ではありません。クラスター ID を使用してクラスターを指定してください。

説明: クラスター名が固有ではありません。

ユーザーの処置: クラスター ID を使用してクラスターを指定し、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5785E 指定されたファイル名には正しくない文字が含まれています。

説明: ファイル名に正しくない文字が含まれています。

ユーザーの処置: 有効なファイル名を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5786E クラスターが安定状態でないため、アクションは失敗しました。

説明: クラスターが安定状態でないため、アクションは失敗しました。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5787E クラスターが既に存在するため、クラスターを作成できませんでした。

説明: クラスターが既に存在するため、クラスターを作成できませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5788E サービス IP アドレスが無効です。

説明: サービス IP アドレスが無効です。

ユーザーの処置: 正しいサービス IP アドレスを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5789E IP アドレス、サブネット・マスク、サービス・アドレス、SNMP アドレス、またはゲートウェイ・アドレスが無効なため、クラスターを変更できませんでした。

説明: IP アドレス、サブネット・マスク、サービス・アドレス、SNMP アドレス、またはゲートウェイ・アドレスが無効なため、クラスターを変更できませんでした。

ユーザーの処置: 正しい属性をすべて指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5790E ノードの最大数に達したため、クラスターにノードを追加できませんでした。

説明: ノードの最大数に達したため、クラスターにノードを追加できませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5791E コマンドで指定したオブジェクトが存在しないため、アクションは失敗しました。

説明: コマンドに指定されたエンティティが存在しないため、アクションが失敗しました。

ユーザーの処置: 正しいエンティティを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5792E 入出力グループがリカバリーに使用されているため、アクションは失敗しました。

説明: そのリカバリー・グループは、コマンド・ライン・インターフェースをサポートしていません。

ユーザーの処置: 管理 GUI または **lsiogrp** コマンドを使用して、アクティブな入出力グループのリストを参照します。有効な入出力グループの ID または名前を指定してコマンドを再実行します。

CMMVC5793E 入出力グループには既に一对のノードが含まれているため、ノードをクラスターに追加できませんでした。

説明: 入出力グループには既に一对のノードが含まれているため、ノードをクラスターに追加できませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5794E ノードがクラスターのメンバーでないため、アクションは失敗しました。

説明: ノードがクラスターのメンバーでないため、アクションは失敗しました。

ユーザーの処置: クラスターに含まれるノードを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5795E 更新が進行中のため、ノードは削除されませんでした。

説明: 更新が進行中のため、ノードは削除されませんでした。

ユーザーの処置: 更新が完了するまで待ってから、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5796E ノードが所属する入出力グループが不安定な状態のため、アクションは失敗しました。

説明: 直前の構成コマンドがまだ完了していません。

ユーザーの処置: 前のコマンドが完了するのを待ってから、このコマンドを再実行依頼します。

CMMVC5797E このノードは入出力グループの最後のノードであり、この入出力グループと関連した仮想ディスク (**VDisk**)があるため、このノードを削除できませんでした。

説明: 指定されたノードは入出力グループの最後のノードであり、この入出力グループと関連したボリュームがあるため、このノードを削除できませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5798E ノードがオフラインのため、アクションが失敗しました。

説明: ノードがオフラインのため、アクションが失敗しました。

ユーザーの処置: オンラインのノードを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5799E 入出力グループに 1 つのオンライン・ノードしかないため、シャットダウンは失敗しました。

説明: 入出力グループに 1 つのオンライン・ノードしかないため、シャットダウン操作は失敗しました。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5800E コマンドに指定されたエンティティが存在しないため、アクションが失敗しました。

説明: コマンドに指定されたエンティティが存在しないため、アクションが失敗しました。

ユーザーの処置: 別のエンティティを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5801E クラスター内のすべてのノードがオンライン状態でなければならないため、クラスターの更新を進めることができませんでした。オフラインのノードを削除するか、ノードをオンラインにしてからコマンドを再実行依頼してください。

説明: クラスター内のすべてのノードがオンライン状態でなければならないため、クラスターの更新を進めることができませんでした。

ユーザーの処置: オフラインのノードを削除するか、ノードをオンラインにしてからコマンドを再実行依頼します。

CMMVC5802E クラスター内に 1 つのノードしかない入出力グループがあるため、クラスターの更新を進めることができませんでした。この更新では、入出力グループ内の各ノードをいったんシャットダウンしてから、再起動する必要があります。入出力グループに 1 つのノードしかない場合、更新を開始する前に入出力操作が停止されないと、入出力操作が失われる可能性があります。

説明: クラスター内に 1 つのノードしかない入出力グループがあるため、クラスターの更新を進めることができませんでした。この更新では、入出力グループ内の各ノードをいったんシャットダウンしてから、再起動する必要があります。入出力グループに 1 つのノードしかない場合、更新を開始する前に入出力操作が停止されないと、入出力操作が失われる可能性があります。

ユーザーの処置: -force オプションを使用してクラスターを更新するか、別のノードを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5803E エラーが既に修正されたか修正されていないため、またはシーケンス番号が見つからなかったため、エラー・ログの項目がマークされませんでした。

説明: シーケンス番号が見つからなかったため、イベント・ログの項目にマークが付けられませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5804E コマンドで指定したオブジェクトが存在しないため、アクションは失敗しました。

説明: コマンドに指定されたエンティティが存在しないため、アクションが失敗しました。

ユーザーの処置: 別のエンティティを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5805E FlashCopy 統計がまだ準備されていないため、進行情報が戻されませんでした。

説明: FlashCopy 統計がまだ準備されていないため、進行情報が戻されませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5806E コマンドで指定したオブジェクトが存在しないため、アクションは失敗しました。

説明: コマンドに指定されたエンティティが存在しないため、アクションが失敗しました。

ユーザーの処置: 別のエンティティを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5807E 管理対象ディスク (MDisk) を指定されたモードに変更できなかったため、アクションが失敗しました。

説明: 管理対象ディスク (MDisk) を指定されたモードに変更できなかったため、アクションが失敗しました。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5808E 管理対象ディスク (MDisk) が存在しないため、アクションが失敗しました。

説明: 管理対象ディスク (MDisk) が存在しないため、アクションが失敗しました。

ユーザーの処置: 別の MDisk を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5809E 入出力操作のトレースは既に進行中のため、開始されませんでした。

説明: 入出力操作のトレースは既に進行中のため、開始されませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5810E 指定されたリソースが使用不可であったため、アクションは失敗しました。

説明: このアクションで指定されたリソースは、使用不可でした。

ユーザーの処置: 指定されたリソースに関連するエラーをすべて修正するか、代替りのリソースを使用してコマンドを再発行します。

CMMVC5811E クォーラム・ディスクが存在しないため、オブジェクトのクォーラム索引番号が設定されませんでした。

説明: オブジェクトのクォーラム索引番号を設定する前に、既存のクォーラム・ディスクを指定する必要があります。

ユーザーの処置: 既存のクォーラム・ディスクを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5812E 管理対象ディスク (MDisk) が管理対象モードでないため、アクションは失敗しました。

説明: このアクションは、現在管理対象モードになっている MDisk 上でのみ許可されます。

ユーザーの処置: この MDisk をストレージ・プールに追加するか、別の MDisk を指定してください。

CMMVC5813E オブジェクトのセクター・サイズが無効なため、オブジェクトのクォーラム索引番号は設定されませんでした。

説明: 指定されたオブジェクトのセクター・サイズでは、オブジェクトのクォーラム索引番号を設定できません。

ユーザーの処置: 指定されたオブジェクトのセクター・サイズを変更するか、別のオブジェクトを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5814E クォーラムが 1 つ以上の関連コントローラーでは使用できないため、管理対象ディスク (MDisk) のクォーラム索引番号が設定されませんでした。

説明: クォーラムが 1 つ以上の関連コントローラーでは使用できないため、管理対象ディスク (MDisk) のクォーラム索引番号が設定されませんでした。

ユーザーの処置: すべての関連コントローラーで有効なクォーラムをもつ MDisk を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5815E コマンドに指定されたエンティティが存在しないため、管理対象ディスク・グループは作成されませんでした。

説明: コマンドに指定されたエンティティが存在しないため、ストレージ・プールは作成されませんでした。

ユーザーの処置: 別のエンティティを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5816E コマンドに指定されたエンティティが存在しないため、アクションが失敗しました。

説明: コマンドに指定されたエンティティが存在しないため、アクションが失敗しました。

ユーザーの処置: 別のエンティティを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5817E 指定された管理対象ディスク・グループは無効です。

説明: 名前が無効だったため、ストレージ・プールは名前変更されませんでした。

ユーザーの処置: 別のストレージ・プール名を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5818E グループに少なくとも 1 つの MDisk があるため、管理対象ディスク・グループは削除されませんでした。

説明: グループに少なくとも 1 つの MDisk があるため、ストレージ・プールは削除されませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5819E この管理対象ディスク (MDisk) は別の MDisk グループの一部であるため、この MDisk グループに追加されませんでした。

説明: この管理対象ディスク (MDisk) は別のストレージ・プールの一部であるため、このストレージ・プールに追加されませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5820E コマンドに指定されたエンティティが存在しないため、管理対象ディスク (MDisk) は MDisk グループに追加されませんでした。

説明: コマンドに指定されたエンティティが存在しないため、管理対象ディスク (MDisk) はストレージ・プールに追加されませんでした。

ユーザーの処置: 別のエンティティを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5821E リストに十分な MDisk が含まれていないため、管理対象ディスク (MDisk) は MDisk グループに追加されませんでした。

説明: リストに十分な MDisk が含まれていないため、管理対象ディスク (MDisk) はストレージ・プールに追加されませんでした。

ユーザーの処置: リストに MDisk を追加して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5822E リストに含まれている MDisk の数が多過ぎるため、管理対象ディスク (MDisk) はMDisk グループに追加されませんでした。

説明: リストに含まれている MDisk の数が多過ぎるため、管理対象ディスク (MDisk) はストレージ・プールに追加されませんでした。

ユーザーの処置: リストから余分の MDisk を削除して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5823E この管理対象ディスク (MDisk) は別のMDisk グループの一部であるため、このMDisk グループから削除されませんでした。

説明: この管理対象ディスク (MDisk) は別のストレージ・プールの一部であるため、このストレージ・プールから削除されませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5824E この管理対象ディスク (MDisk) はMDisk グループに属していないため、そのMDisk グループから削除されませんでした。

説明: この管理対象ディスク (MDisk) はストレージ・プールに属していないため、そのストレージ・プールから削除されませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5825E 仮想ディスク (VDisk)は指定された 1 つ以上の MDisk から割り振られているため、管理対象ディスク (MDisk) はMDisk グループから削除されませんでした。強制削除が必要です。

説明: ボリュームは指定された 1 つ以上の MDisk から割り振られているため、管理対象ディスク (MDisk) はストレージ・プールから削除されませんでした。

ユーザーの処置: -force オプションを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5826E コマンドに指定されたエンティティが存在しないため、仮想ディスク (VDisk)は作成されませんでした。

説明: コマンドに指定されたエンティティが存在しないため、ボリュームは作成されませんでした。

ユーザーの処置: 別のエンティティを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5827E 入力された複数のパラメーター間の不整合、または、パラメーターと要求されたアクションとの不整合の結果、コマンドは失敗しました。

説明: 入力された複数のパラメーター間の不整合の結果、コマンドが失敗しました。

ユーザーの処置: 1 つのパラメーターを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5828E 入出力グループにはノードが含まれていないため、仮想ディスク (VDisk)は作成されませんでした。

説明: 入出力グループにはノードが含まれていないため、ボリュームは作成されませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5829E 複数の管理対象ディスク (MDisk) が指定されたため、イメージ・モード、または連続モード 仮想ディスク (VDisk)は作成されませんでした。

説明: 複数の MDisk が指定されたため、イメージ・モード、または連続モード・ボリュームは作成されませんでした。

ユーザーの処置: 別の MDisk を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5830E コマンドに管理対象ディスク (MDisk) が指定されなかったため、イメージ・モード・仮想ディスク (VDisk)は作成されませんでした。

説明: コマンドに管理対象ディスク (MDisk) が指定されなかったため、イメージ・モード・ボリュームは作成されませんでした。

ユーザーの処置: MDisk を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5831E 入出力操作の優先ノードがこの入出力グループの一部でないため、仮想ディスク (VDisk) は作成されませんでした。

説明: 入出力操作の優先ノードがこの入出力グループの一部でないため、ボリュームは作成されませんでした。

ユーザーの処置: 別のノードを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5832E コマンドに指定されたエンティティが存在しないため、仮想ディスク (VDisk) の属性は変更されませんでした。

説明: コマンドに指定されたエンティティが存在しないため、ボリュームの属性は変更されませんでした。

ユーザーの処置: 別のエンティティを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5833E 入出力グループにノードが存在しないため、仮想ディスク (VDisk) の属性は変更されませんでした。

説明: 入出力グループにノードが存在しないため、ボリュームの属性は変更されませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5834E このグループはリカバリー入出力グループのため、仮想ディスク (VDisk) の入出力グループは変更されませんでした。入出力グループを変更するには、**force** オプションを使用してください。

説明: このグループはリカバリー入出力グループのため、ボリュームの入出力グループは変更されませんでした。

ユーザーの処置: **-force** オプションを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5835E コマンドに指定されたエンティティが存在しないため、仮想ディスク (VDisk) は拡張されませんでした。

説明: コマンドに指定されたエンティティが存在しないため、ボリュームは拡張されませんでした。

ユーザーの処置: 別のエンティティを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5836E 仮想ディスク (VDisk) はロックされているため、縮小されませんでした。

説明: コマンドがまだバックグラウンドで実行されている可能性があります。

ユーザーの処置: コマンドが完了するのを待ちます。バックグラウンドで実行されているすべてのマイグレーションを表示するには、**ismigrate** コマンドを使用します。

CMMVC5837E 仮想ディスク (VDisk) は **FlashCopy** マッピングの一部であるため、アクションは失敗しました。

説明: ボリュームは **FlashCopy** マッピングの一部であるため、アクションは失敗しました。

ユーザーの処置: **FlashCopy** マッピングの一部でない別のボリュームを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5838E 仮想ディスク (VDisk) はリモート・コピー・マッピングの一部であるため、アクションは失敗しました。

説明: ボリュームはリモート・コピー・マッピングの一部であるため、アクションは失敗しました。

ユーザーの処置: リモート・コピー・マッピングの一部でない別のボリュームを指定して、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC5839E コマンドに指定されたオブジェクトが存在しないため、仮想ディスク (VDisk) は縮小されませんでした。

説明: コマンドに指定されたオブジェクトが存在しないため、ボリュームは縮小されませんでした。

ユーザーの処置: 別のオブジェクトを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5840E ボリュームは、ホストにマップされているか、**FlashCopy** マッピングまたはリモート・コピー関係の一部であるか、クラウド・スナップショットまたは復元操作が進行中であるか、イメージ・モード・マイグレーションに関与しているため、削除されませんでした。

説明: 以下のいずれかの理由で、ボリュームは削除されませんでした。

- ホストにマップされている
- **FlashCopy** マッピングの一部である

CMMVC5841E • CMMVC5849E

- リモート・コピー関係にある
- クラウド・スナップショット操作が進行中である
- 復元操作が進行中である

ユーザーの処置: 正しいボリュームを指定したか確認してください。そのためには、以下のアクションの 1 つ以上を実行します。

- ボリュームがホストにマップされている場合、ホスト・マッピングを削除します。
- ボリュームが FlashCopy マッピングの一部である場合、マッピングを削除します。
- ボリュームがリモート・コピー関係にある場合、関係から削除します。
- クラウド・スナップショット操作または復元操作が進行中の場合は、操作が完了するまで待つか、操作をキャンセルします。

ボリュームが削除に使用できる場合は、削除コマンドを再実行してください。

CMMVC5841E 仮想ディスク (VDisk)は存在しないため、削除されませんでした。

説明: ボリュームは存在しないため、削除されませんでした。

ユーザーの処置: 別のボリュームを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5842E コマンドで指定したオブジェクトが存在しないため、アクションは失敗しました。

説明: コマンドに指定されたエンティティが存在しないため、アクションが失敗しました。

ユーザーの処置: 別のエンティティを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5843E VDiskがゼロ・バイトを超える容量を持っていないため、VDisk からホストへのマッピングは作成されませんでした。

説明: ボリュームがゼロ・バイトを超える容量を持っていないため、ホスト・マップは作成されませんでした。

ユーザーの処置: 容量がゼロ・バイトより大きいボリュームを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5844E SCSI 論理装置番号 (LUN) ID が無効なため、VDisk からホストへのマッピングは作成されませんでした。

説明: SCSI 論理装置番号 (LUN) ID が無効なため、

ホスト・マップは作成されませんでした。

ユーザーの処置: 正しい SCSI 論理装置番号 (LUN) ID を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5845E コマンドに指定されたオブジェクトが存在しないため、エクステントはマイグレーションされませんでした。

説明: コマンドに指定されたオブジェクトが存在しないため、エクステントはマイグレーションされませんでした。

ユーザーの処置: 別のオブジェクトを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5846E コマンドに指定されたオブジェクトが存在しないため、仮想ディスク (VDisk) はマイグレーションされませんでした。

説明: コマンドに指定されたオブジェクトが存在しないため、ボリュームはマイグレーションされませんでした。

ユーザーの処置: 別のオブジェクトを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5847E この仮想ディスクに関連した管理対象ディスク (MDisk) が既にMDisk グループにあるため、この仮想ディスク (VDisk)はマイグレーションされませんでした。

説明: この仮想ディスクに関連した管理対象ディスク (MDisk) が既にストレージ・プールにあるため、このボリュームはマイグレーションされませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5848E 仮想ディスク (VDisk)が存在しないか削除されているため、アクションは失敗しました。

説明: ボリュームが存在しないか削除されているため、アクションは失敗しました。

ユーザーの処置: 別のボリュームを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5849E 一部またはすべてのエクステントが既にマイグレーション中のため、マイグレーションは失敗しました。

説明: 一部またはすべてのエクステントが既にマイグレーション中のため、マイグレーションは失敗しました。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5850E ソース・エクステントに問題があるため、エクステントはマイグレーションされませんでした。

説明: ソース・エクステントに問題があるため、エクステントはマイグレーションされませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5851E ターゲット・エクステントに問題があるため、エクステントはマイグレーションされませんでした。

説明: ターゲット・エクステントに問題があるため、エクステントはマイグレーションされませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5852E 現在進行中のマイグレーションの数が多過ぎるため、マイグレーションは失敗しました。

説明: 現在進行中のマイグレーションの数が多過ぎるため、マイグレーションは失敗しました。

ユーザーの処置: マイグレーション・プロセスが完了するまで待ってから、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5853E グループに問題があったため、アクションが失敗しました。

説明: ボリュームを処理しようとしたますが、それが使用しているストレージ・プールに次のいずれかの問題があります。

- ターゲットとソースのストレージ・プールのエクステント・サイズが異なっている (グループ・マイグレーション)。
- ターゲットとソースのストレージ・プールが同じである (グループ・マイグレーション)。
- ターゲットとソースのストレージ・プールが異なっている (エクステント・マイグレーション)。
- ターゲット・グループ (グループ・マイグレーション) が無効である。
- ソース・グループ (グループ・マイグレーション) が無効である。

ユーザーの処置: 上記の状態のいずれも存在しないことを確認してから、コマンドを再発行してください。

CMMVC5854E このエクステントは使用されていないか存在しないため、エクステント情報は戻されませんでした。

説明: このエクステントは使用されていないか存在しない

ため、エクステント情報は戻されませんでした。

ユーザーの処置: 正しいエクステントを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5855E 管理対象ディスク (MDisk) がどの仮想ディスク (VDisk)にも使用されていないため、エクステント情報は戻されませんでした。

説明: 管理対象ディスク (MDisk) がどのボリュームにも使用されていないため、エクステント情報は戻されませんでした。

ユーザーの処置: 正しい MDisk を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5856E 仮想ディスク (VDisk)が指定された管理対象ディスク・グループに属していないため、アクションは失敗しました。

説明: ボリュームが指定されたストレージ・プールに属していないため、アクションは失敗しました。

ユーザーの処置: 別のボリュームを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5857E 管理対象ディスク (MDisk) が存在しないか、管理対象ディスク・グループのメンバーでないため、アクションは失敗しました。

説明: 管理対象ディスク (MDisk) が存在しないか、ストレージ・プールのメンバーでないため、アクションは失敗しました。

ユーザーの処置: 別の MDisk を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5858E 仮想ディスク (VDisk)が誤ったモードにあるか、管理対象ディスク (MDisk) が誤ったモードにあるか、または両方が誤ったモードにあるため、アクションは失敗しました。

説明: ボリュームが誤ったモードにあるか、管理対象ディスク (MDisk) が誤ったモードにあるか、または両方が誤ったモードにあるため、アクションは失敗しました。

ユーザーの処置: ボリュームと MDisk が正しいモードであることを確認して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5859E イメージ・モード・仮想ディスク (VDisk)上の最後のエクステントをマイグレーション中にエラーが発生したため、マイグレーションは完了しませんでした。

説明: イメージ・モード・ボリューム上の最後のエクステントをマイグレーション中にエラーが発生したため、マイグレーションは完了しませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5860E 管理対象ディスク・グループに十分なエクステントがないため、アクションは失敗しました。

説明: このエラーは、MDisk のストライプ・セットが指定され、その MDisk の 1 つ以上でボリュームを作成するのに十分なフリー・エクステントがない場合にも戻されます。

ユーザーの処置: この場合、ボリュームを作成するための空き容量が十分あることをストレージ・プールが報告します。各 MDisk 上の空き容量を確認するには、コマンド「lsfreeextents <mdiskname/ID>」を実行依頼します。ほかの方法として、ストライプ・セットを指定せず、システムにフリー・エクステントを自動的に選択させることもできます。

CMMVC5861E 管理対象ディスク (MDisk) 上に十分なエクステントがないため、アクションは失敗しました。

説明: 管理対象ディスク (MDisk) 上に十分なエクステントがないため、アクションは失敗しました。

ユーザーの処置: 別のエクステントを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5862E 仮想ディスク (VDisk)がフォーマット中のため、アクションは失敗しました。

説明: ボリュームがフォーマット中のため、アクションは失敗しました。

ユーザーの処置: ボリュームが正常にフォーマットされるまで待ってから、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5863E ターゲットの管理対象ディスク (MDisk) 上に十分な空きエクステントがないため、マイグレーションは失敗しました。

説明: ターゲットの管理対象ディスク (MDisk) 上に十分な空きエクステントがないため、マイグレーションは失敗しました。

ユーザーの処置: 別のフリー・エクステントを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5864E ソース・エクステントが使用されていないため、エクステント情報は戻されませんでした。

説明: ソース・エクステントが使用されていないため、エクステント情報は戻されませんでした。

ユーザーの処置: 別のソース・エクステントを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5865E エクステントが管理対象ディスク (MDisk) または仮想ディスク (VDisk)の範囲外のため、エクステント情報が戻されませんでした。

説明: エクステントが指定された管理対象ディスク (MDisk) またはボリュームの範囲外のため、エクステント情報が戻されませんでした。

ユーザーの処置: MDisk またはボリュームの範囲内にある別のエクステントを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5866E エクステントに内部データが含まれているため、アクションは失敗しました。

説明: エクステントに内部データが含まれているため、エクステントはマイグレーションされませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5867E このワールド・ワイド・ポート名が既に割り当て済みであるか、または無効であるため、アクションは失敗しました。

説明: このワールド・ワイド・ポート名が既に割り当て済みであるか、または無効であるため、アクションは失敗しました。

ユーザーの処置: 別のワールド・ワイド・ポート名を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5868E コマンドに指定されたエンティティーが存在しないため、アクションが失敗しました。

説明: コマンドに指定されたエンティティーが存在しないため、アクションが失敗しました。

ユーザーの処置: 別のエンティティーを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5869E ホスト **ID** または名前が無効なため、ホスト・オブジェクトは名前変更されませんでした。

説明: ホスト **ID** または名前が無効なため、ホスト・オブジェクトは名前変更されませんでした。

ユーザーの処置: 別のホスト **ID** または名前を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5870E コマンドに指定されたエンティティーが存在しないため、ホスト・オブジェクトは削除されませんでした。

説明: コマンドに指定されたエンティティーが存在しないため、ホスト・オブジェクトは削除されませんでした。

ユーザーの処置: 正しいエンティティーを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5871E ホスト・オブジェクトは、**1** つ以上のボリュームにマップされているため、削除できませんでした。

説明: このホストにマップされたボリュームが少なくとも **1** つ存在します。そのため、ホスト・オブジェクトを削除するとデータ損失が発生します。

ユーザーの処置: 正しいホストを削除しようとしていることを確認してください。その場合は、**lshostvdiskmap** コマンドを使用して、このホストにマップされているボリュームを見つけます。

これらのマッピングが不要になったことが確実である場合は、**rmvdiskhostmap** コマンドを使用してそのマッピングを削除し、元の **rmhost** コマンドを再試行してください。

CMMVC5872E コマンドに指定されたオブジェクトが存在しないため、ポート (**WWPN**) はホスト・オブジェクトに追加されませんでした。

説明: コマンドに指定されたオブジェクトが存在しないため、ポート (**WWPN**) はホスト・オブジェクトに追加されませんでした。

ユーザーの処置: 正しいオブジェクトを指定して、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC5873E 一致する **WWPN** がありません。

説明: 一致するワールド・ワイド・ポート名がないため、アクションは失敗しました。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5874E ホストが存在しないため、アクションは失敗しました。

説明: ホストが存在しないため、アクションは失敗しました。

ユーザーの処置: 別のホストを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5875E 仮想ディスク (**VDisk**)が存在しないため、アクションは失敗しました。

説明: ボリュームが存在しないため、アクションは失敗しました。

ユーザーの処置: 別のボリュームを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5876E マッピングの最大数に達したため、**VDisk** からホストへのマッピングは作成されませんでした。

説明: マッピングの最大数に達したため、ホスト・マップは作成されませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5877E **SCSI LUN** の最大数が割り振られているため、**VDisk** からホストへのマッピングは作成されませんでした。

説明: **SCSI LUN** の最大数が割り振られているため、ホスト・マップは作成されませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5878E この**VDisk**は既にこのホストにマップされているため、**VDisk** からホストへのマッピングは作成されませんでした。

説明: このボリュームは既にこのホストにマップされているため、ホスト・マップは作成されませんでした。

ユーザーの処置: 別のボリュームを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5879E この **SCSI LUN** を使用してこのホストにマップされている **VDisk** が既にあるため、**VDisk** からホストへのマッピングは作成されませんでした。

説明: この **SCSI LUN** は既に別のマッピングに割り当てられているため、ホスト・マップは作成されませんでした。

ユーザーの処置: 別の **SCSI LUN** を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5880E 容量がゼロ・バイトのイメージ・モード・ディスクは許容されないため、仮想ディスクは作成されませんでした。

説明: ボリュームの容量がゼロ・バイトのため、ホスト・マップは作成されませんでした。

ユーザーの処置: 別のボリュームを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5881E コマンドに指定されたエンティティーが存在しないため、**FlashCopy** マッピングは作成されませんでした。

説明: コマンドに指定されたエンティティーが存在しないため、FlashCopy マッピングは作成されませんでした。

ユーザーの処置: 別のエンティティーを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5882E ソースまたはターゲット・仮想ディスク (VDisk)が既に存在するため、**FlashCopy** マッピングは作成されませんでした。

説明: ソースまたはターゲット・ボリュームが既に存在するため、FlashCopy マッピングは作成されませんでした。

ユーザーの処置: 別のソースまたはターゲット・ボリュームを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5883E リカバリー入出力グループはソースまたはターゲット・仮想ディスク (VDisk)と関連付けられているため、**FlashCopy** マッピングは作成されませんでした。

説明: リカバリー入出力グループはソースまたはターゲット・ボリュームと関連付けられているため、FlashCopy マッピングは作成されませんでした。

ユーザーの処置: 別のリカバリー入出力グループを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5884E ソースまたはターゲットの仮想ディスク (VDisk)はリモート・コピー・マッピングのメンバーにはなれないため、**FlashCopy** マッピングは作成されませんでした。

説明: ソースまたはターゲットのボリュームはリモート・コピー・マッピングのメンバーにはなれないため、FlashCopy マッピングは作成されませんでした。

ユーザーの処置: 別のソースまたはターゲット・ボリューム

ームを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5885E このソースまたはターゲットの仮想ディスク (VDisk)は **FlashCopy** マッピングのメンバーにはなれないため、**FlashCopy** マッピングは作成されませんでした。

説明: このソースまたはターゲットのボリュームは FlashCopy マッピングのメンバーにはなれないため、FlashCopy マッピングは作成されませんでした。

ユーザーの処置: 別のソースまたはターゲット・ボリュームを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5886E このソースまたはターゲットの仮想ディスク (VDisk)はリカバリー入出力グループと関連付けられているため、**FlashCopy** マッピングは作成されませんでした。

説明: このソースまたはターゲットのボリュームはリカバリー入出力グループと関連付けられているため、FlashCopy マッピングは作成されませんでした。

ユーザーの処置: 別のソースまたはターゲット・ボリュームを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5887E このソースまたはターゲットの仮想ディスク (VDisk)はルーター・モードになることはできないため、**FlashCopy** マッピングは作成されませんでした。

説明: このソースまたはターゲットのボリュームはルーター・モードになることはできないため、FlashCopy マッピングは作成されませんでした。

ユーザーの処置: 別のソースまたはターゲット・ボリュームを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5888E コマンドに指定されたエンティティーが存在しないため、アクションが失敗しました。

説明: コマンドに指定されたエンティティーが存在しないため、アクションが失敗しました。

ユーザーの処置: 正しいエンティティーを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5889E コマンドに指定されたエンティティーが存在しないため、**FlashCopy** マッピングは削除されませんでした。

説明: コマンドに指定されたエンティティーが存在しな

いため、FlashCopy マッピングは削除されませんでした。

ユーザーの処置: 別のエンティティを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5890E 整合性グループ 0 の開始は有効な操作でないため、FlashCopy マッピングまたは整合性グループは開始されませんでした。

説明: 整合性グループ 0 の開始は有効な操作でないため、FlashCopy マッピングまたは整合性グループは開始されませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5891E 名前が無効なため、FlashCopy 整合性グループは作成されませんでした。

説明: 名前が無効なため、FlashCopy 整合性グループは作成されませんでした。

ユーザーの処置: 別の名前を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5892E FlashCopy 整合性グループは既に存在するため、作成されませんでした。

説明: FlashCopy 整合性グループは既に存在するため、作成されませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5893E コマンドに指定されたエンティティが存在しないため、アクションが失敗しました。

説明: コマンドに指定されたエンティティが存在しないため、アクションが失敗しました。

ユーザーの処置: 正しいエンティティを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5894E 整合性グループ 0 または無効な整合性グループの名前を削除しようとしているため、FlashCopy 整合性グループは削除されませんでした。

説明: 整合性グループの名前が無効であるか、整合性グループ 0 を削除しようとしているため、FlashCopy 整合性グループは削除されませんでした。

ユーザーの処置: 正しい整合性グループを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5895E FlashCopy 整合性グループにはマッピングが含まれているため、削除されませんでした。この整合性グループを削除するには、強制削除が必要です。

説明: FlashCopy 整合性グループにはマッピングが含まれているため、削除されませんでした。

ユーザーの処置: 強制オプションを指定して整合性グループを削除してください。

CMMVC5896E マッピングまたは整合性グループが準備中状態のため、FlashCopy マッピングは削除されませんでした。まず、マッピングまたは整合性グループを停止する必要があります。

説明: マッピングまたは整合性グループが準備中状態のため、FlashCopy マッピングは削除されませんでした。まず、マッピングまたは整合性グループを停止する必要があります。

ユーザーの処置: 整合性グループを停止してから、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5897E マッピングまたは整合性グループが準備済み状態のため、FlashCopy マッピングは削除されませんでした。まず、マッピングまたは整合性グループを停止する必要があります。

説明: マッピングまたは整合性グループが準備済み状態のため、FlashCopy マッピングは削除されませんでした。まず、マッピングまたは整合性グループを停止する必要があります。

ユーザーの処置: 整合性グループを停止してから、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5898E マッピングまたは整合性グループがコピー中状態のため、FlashCopy マッピングは削除されませんでした。まず、マッピングまたは整合性グループを停止する必要があります。

説明: マッピングまたは整合性グループがコピー中状態のため、FlashCopy マッピングは削除されませんでした。まず、マッピングまたは整合性グループを停止する必要があります。

ユーザーの処置: 整合性グループを停止してから、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5899E マッピングまたは整合性グループが停止状態のため、**FlashCopy** マッピングは削除されませんでした。マッピングを削除するには、強制削除が必要です。

説明: マッピングまたは整合性グループが停止状態のため、FlashCopy マッピングは削除されませんでした。

ユーザーの処置: 強制オプションを指定してマッピングを削除してください。

CMMVC5900E マッピングまたは整合性グループが中断状態のため、**FlashCopy** マッピングは削除されませんでした。まず、マッピングまたは整合性グループを停止する必要があります。

説明: マッピングまたは整合性グループが中断状態のため、FlashCopy マッピングは削除されませんでした。まず、マッピングまたは整合性グループを停止する必要があります。

ユーザーの処置: 整合性グループを停止してから、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5901E マッピングまたは整合性グループが既に準備中状態のため、**FlashCopy** マッピングは準備されませんでした。

説明: マッピングまたは整合性グループが既に準備中状態のため、FlashCopy マッピングは準備されませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5902E マッピングまたは整合性グループが既に準備済み状態のため、**FlashCopy** マッピングは準備されませんでした。

説明: マッピングまたは整合性グループが既に準備済み状態のため、FlashCopy マッピングは準備されませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5903E マッピングまたは整合性グループが既にコピー中状態のため、**FlashCopy** マッピングは準備されませんでした。

説明: マッピングまたは整合性グループが既にコピー中状態のため、FlashCopy マッピングは準備されませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5904E マッピングまたは整合性グループが既に中断状態のため、**FlashCopy** マッピングは準備されませんでした。

説明: マッピングまたは整合性グループが既に中断状態のため、FlashCopy マッピングは準備されませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5905E マッピングまたは整合性グループがアイドル状態のため、**FlashCopy** マッピングまたは整合性グループは開始されませんでした。まず、マッピングまたは整合性グループを準備する必要があります。

説明: マッピングまたは整合性グループがアイドル状態のため、FlashCopy マッピングまたは整合性グループは開始されませんでした。

ユーザーの処置: マッピングまたは整合性グループを準備してから、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5906E マッピングまたは整合性グループが準備中状態のため、**FlashCopy** マッピングまたは整合性グループは開始されませんでした。

説明: マッピングまたは整合性グループが準備中状態のため、FlashCopy マッピングまたは整合性グループは開始されませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5907E マッピングまたは整合性グループが既にコピー中状態のため、**FlashCopy** マッピングまたは整合性グループは開始されませんでした。

説明: マッピングまたは整合性グループが既にコピー中状態のため、FlashCopy マッピングまたは整合性グループは開始されませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5908E マッピングまたは整合性グループが停止状態のため、**FlashCopy** マッピングまたは整合性グループは開始されませんでした。まず、マッピングまたは整合性グループを準備する必要があります。

説明: マッピングまたは整合性グループが停止状態のため、FlashCopy マッピングまたは整合性グループは開始されませんでした。

ユーザーの処置: マッピングまたは整合性グループを準備

備してから、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5909E マッピングまたは整合性グループが中断状態のため、**FlashCopy** マッピングまたは整合性グループは開始されませんでした。

説明: マッピングまたは整合性グループが中断状態のため、FlashCopy マッピングまたは整合性グループは開始されませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5910E マッピングまたは整合性グループがアイドル状態のため、**FlashCopy** マッピングまたは整合性グループは停止されませんでした。

説明: マッピングまたは整合性グループがアイドル状態のため、FlashCopy マッピングまたは整合性グループは停止されませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5911E マッピングまたは整合性グループが準備中状態のため、**FlashCopy** マッピングまたは整合性グループは停止されませんでした。

説明: マッピングまたは整合性グループが準備中状態のため、FlashCopy マッピングまたは整合性グループは停止されませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5912E マッピングまたは整合性グループが既に停止状態のため、**FlashCopy** マッピングまたは整合性グループは停止されませんでした。

説明: マッピングまたは整合性グループが既に停止状態のため、FlashCopy マッピングまたは整合性グループは停止されませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5913E マッピングまたは整合性グループが準備中状態のため、**FlashCopy** マッピングの属性は変更されませんでした。

説明: マッピングまたは整合性グループが準備中状態のため、FlashCopy マッピングの属性は変更されませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5914E マッピングまたは整合性グループが準備済み状態のため、**FlashCopy** マッピングの属性は変更されませんでした。

説明: マッピングまたは整合性グループが準備済み状態のため、FlashCopy マッピングの属性は変更されませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5915E マッピングまたは整合性グループがコピー中状態のため、**FlashCopy** マッピングの属性は変更されませんでした。

説明: マッピングまたは整合性グループがコピー中状態のため、FlashCopy マッピングの属性は変更されませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5916E マッピングまたは整合性グループが中断状態のため、**FlashCopy** マッピングの属性は変更されませんでした。

説明: マッピングまたは整合性グループが中断状態のため、FlashCopy マッピングの属性は変更されませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5917E ビットマップを作成するメモリーがないため、**FlashCopy** マッピングは作成されませんでした。

説明: ビットマップを作成するメモリーがないため、FlashCopy マッピングは作成されませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5918E 入出力グループにオンライン・ノードが存在しないか、入出力グループに未回復の **FlashCopy** マッピングもしくは未回復のグローバル・ミラー関係またはメトロ・ミラー関係が存在するため、**FlashCopy** マッピングは準備されませんでした。

説明: このエラーは入出力グループのすべてのノードの一時的消失が原因である可能性があります。その結果、入出力グループのすべての FlashCopy マッピングとグローバル・ミラー関係およびメトロ・ミラー関係が使用できなくなっています。

ユーザーの処置: 以下のステップを実行します。

1. マッピングの入出力グループ内のノードの少なくとも 1 つがオンラインになるようにする。

- イベント・ログ内の未修正イベントをすべて修正する。
- 修正手順に従ってください。

入出力グループのすべての FlashCopy マッピングとグローバル・ミラー関係およびメトロ・ミラー関係を削除してから再追加することが必要になると思われます。

コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC5919E 入出力グループにオンライン・ノードが存在しないか、入出力グループに未回復の **FlashCopy** マッピングもしくは未回復のグローバル・ミラー関係またはメトロ・ミラー関係が存在するため、**FlashCopy** マッピングまたは整合性グループは開始されませんでした。

説明: このエラーは入出力グループのすべてのノードの一時的消失が原因である可能性があります。その結果、入出力グループのすべての FlashCopy マッピングとグローバル・ミラー関係およびメトロ・ミラー関係が使用できなくなっています。

ユーザーの処置: 以下のステップを実行します。

- マッピングの入出力グループ内のノードの少なくとも 1 つがオンラインになるようにする。
- イベント・ログ内の未修正イベントをすべて修正する。
- 修正手順に従ってください。

入出力グループのすべての FlashCopy マッピングとグローバル・ミラー関係およびメトロ・ミラー関係を削除してから再追加することが必要になると思われます。

コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC5920E 整合性グループがアイドルでないため、**FlashCopy** マッピングは作成されませんでした。

説明: 整合性グループがアイドルでないため、FlashCopy マッピングは作成されませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5921E 整合性グループがアイドルでないため、**FlashCopy** マッピングの属性は変更されませんでした。

説明: 整合性グループがアイドルでないため、FlashCopy マッピングの属性は変更されませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5922E 宛先仮想ディスク (VDisk) が小さ過ぎるため、**FlashCopy** マッピングは作成されませんでした。

説明: 宛先ボリュームが小さ過ぎるため、FlashCopy マッピングは作成されませんでした。

ユーザーの処置: 別のボリュームを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5923E 入出力グループにオンライン・ノードが存在しないか、入出力グループに未回復の **FlashCopy** マッピングが存在するため、**FlashCopy** マッピングを作成できません。

説明: このエラーは、入出力グループのすべてのノードの一時的消失が原因である可能性があります。その結果、すべての FlashCopy マッピングが使用できなくなっています。

ユーザーの処置: 以下のステップを実行します。

- マッピングの入出力グループ内のノードの少なくとも 1 つがオンラインになるようにする。
- イベント・ログ内の未修正イベントをすべて修正する。
- 修正手順に従ってください。

入出力グループのすべての FlashCopy マッピングとグローバル・ミラー関係およびメトロ・ミラー関係を削除してから再追加することが必要になると思われます。

コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC5924E ソースとターゲットの仮想ディスク (VDisk) のサイズが異なるため、**FlashCopy** マッピングは作成されませんでした。

説明: ソースとターゲットのボリュームのサイズが異なるため、FlashCopy マッピングは作成されませんでした。

ユーザーの処置: 同サイズの別のソースとターゲットのボリュームを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5925E リモート・クラスター協力関係は既に存在するため、作成されませんでした。

説明: リモート・クラスター協力関係は既に存在するため、作成されませんでした。

ユーザーの処置: 別のリモート・クラスター協力関係を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5926E リモート・クラスター協力関係は、協力関係の数が多過ぎるため、作成されませんでした。

説明: リモート・クラスター協力関係は、協力関係の数が多過ぎるため、作成されませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5927E クラスター ID が無効なため、アクションは失敗しました。

説明: クラスター ID が無効なため、アクションは失敗しました。

ユーザーの処置: 正しいクラスター ID を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5928E クラスター名は別のクラスターと重複しているため、アクションは失敗しました。

説明: クラスター名は別のクラスターと重複しているため、アクションは失敗しました。

ユーザーの処置: 別のクラスター名を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5929E リモート・コピー協力関係は既に削除されているため、削除されませんでした。

説明: リモート・コピー協力関係は既に削除されているため、削除されませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5930E コマンドに指定されたオブジェクトが存在しないため、リモート・コピー関係は作成されませんでした。

説明: コマンドに指定されたオブジェクトが存在しないため、リモート・コピー関係は作成されませんでした。

ユーザーの処置: 正しいオブジェクトを指定して、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC5931E マスターまたは補助の仮想ディスク (VDisk) がロックされているため、リモート・コピー関係は作成されませんでした。

説明: マスターまたは補助ボリュームがロックされているため、リモート・コピー関係は作成されませんでした。

ユーザーの処置: マスターまたは補助ボリュームのロックを解除し、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5932E マスターまたは補助の仮想ディスク (VDisk) が FlashCopy マッピングのメンバーであるため、リモート・コピー関係は作成されませんでした。

説明: マスターまたは補助ボリュームが FlashCopy マッピングのメンバーであり、パートナー・クラスターがダウン・レベルのソフトウェア・バージョンで稼働しているため、リモート・コピー関係は作成されませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5933E マスターまたは補助の仮想ディスク (VDisk) がリカバリー入出力グループに入っているため、リモート・コピー関係は作成されませんでした。

説明: マスターまたは補助ボリュームがリカバリー入出力グループに入っているため、リモート・コピー関係は作成されませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5934E マスターまたは補助の仮想ディスク (VDisk) がルーター・モードにあるため、リモート・コピー関係は作成されませんでした。

説明: マスターまたは補助ボリュームがルーター・モードにあるため、リモート・コピー関係は作成されませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5935E コマンドで指定したオブジェクトが存在しないため、アクションは失敗しました。

説明: コマンドで指定したオブジェクトが存在しないため、アクションは失敗しました。

ユーザーの処置: 正しいオブジェクトを指定して、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC5936E コマンドで指定したオブジェクトが存在しないため、アクションは失敗しました。

説明: コマンドで指定したオブジェクトが存在しないため、アクションは失敗しました。

ユーザーの処置: 正しいオブジェクトを指定して、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC5937E コマンドで指定したオブジェクトが存在しないため、アクションは失敗しました。

説明: コマンドで指定したオブジェクトが存在しないため、アクションは失敗しました。

ユーザーの処置: 正しいオブジェクトを指定して、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC5938E 整合性グループに関係が含まれているため、リモート・コピー整合性グループは削除されませんでした。整合性グループを削除するには、**force** オプションが必要です。

説明: 整合性グループに関係が含まれているため、リモート・コピー整合性グループは削除されませんでした。

ユーザーの処置: 強制オプションを指定して整合性グループを削除してください。

CMMVC5939E クラスターが安定状態でないため、アクションは失敗しました。

説明: クラスターが安定状態でないため、アクションは失敗しました。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5940E 補助仮想ディスク (VDisk)が含まれているクラスターが不明です。

説明: 補助ボリュームが含まれているクラスターが不明です。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5941E マスター・仮想ディスク (VDisk)が含まれているクラスターにある整合性グループの数が多過ぎます。

説明: マスター・ボリュームが含まれているクラスターにある整合性グループの数が多過ぎます。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5942E 補助仮想ディスク (VDisk)が含まれているクラスターにある整合性グループの数が多過ぎます。

説明: 補助ボリュームが含まれているクラスターにある整合性グループの数が多過ぎます。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5943E 指定された関係は無効です。

説明: 指定された関係は無効です。

ユーザーの処置: 正しい関係を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5944E 指定された整合性グループは無効です。

説明: 指定された整合性グループは無効です。

ユーザーの処置: 正しい整合性グループを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5945E 指定されたマスター・クラスターは無効です。

説明: 指定されたマスター・クラスターは無効です。

ユーザーの処置: 正しいマスター・クラスターを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5946E 指定された補助クラスターは無効です。

説明: 指定された補助クラスターは無効です。

ユーザーの処置: 正しい補助クラスターを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5947E 指定されたマスター・仮想ディスク (VDisk)は無効です。

説明: 指定されたマスター・ボリュームは無効です。

ユーザーの処置: 正しいマスター・ボリュームを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5948E 指定された補助仮想ディスク (VDisk)は無効です。

説明: 指定された補助ボリュームは無効です。

ユーザーの処置: 補助ボリュームを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5949E 指定された関係は不明です。

説明: 指定された関係は不明です。

ユーザーの処置: 別の関係を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5950E 指定された整合性グループは不明です。

説明: 指定された整合性グループは不明です。

ユーザーの処置: 別の整合性グループを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5951E 関係が独立型関係でないため、この操作は実行できません。

説明: 関係が独立型でないため、この操作は実行できません。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5952E この関係と整合性グループは、異なるマスター・クラスターを持っています。

説明: この関係と整合性グループは、異なるマスター・クラスターを持っています。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5953E この関係とグループは、異なる補助クラスターを持っています。

説明: この関係とグループは、異なる補助クラスターを持っています。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5954E マスターおよび補助の仮想ディスク (VDisk) のサイズが異なります。

説明: マスター・ボリュームと補助ボリュームのサイズが異なります。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5955E 最大関係数に到達しました。

説明: 最大関係数に到達しました。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5956E 最大整合性グループ数に到達しました。

説明: 最大整合性グループ数に到達しました。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5957E マスター・仮想ディスク (VDisk)は、既に関係に存在します。

説明: マスター・ボリュームは、既に関係に存在します。

ユーザーの処置: 別のマスター・ボリュームを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5958E 補助仮想ディスク (VDisk)は、既に関係に存在します。

説明: 補助ボリュームは、既に関係に存在します。

ユーザーの処置: 別の補助ボリュームを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5959E マスター・クラスターにこの名前を持つ関係が既に存在します。

説明: マスター・クラスターにこの名前を持つ関係が既に存在します。

ユーザーの処置: 別の名前を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5960E 補助クラスターにこの名前を持つ関係が既に存在します。

説明: 補助クラスターにこの名前を持つ関係が既に存在します。

ユーザーの処置: 別の名前を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5961E マスター・クラスターにこの名前を持つ整合性グループが既に存在します。

説明: マスター・クラスターにこの名前を持つ整合性グループが既に存在します。

ユーザーの処置: 別の名前を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5962E 補助クラスターにこの名前を持つ整合性グループが既に存在します。

説明: 補助クラスターにこの名前を持つ整合性グループが既に存在します。

ユーザーの処置: 別の名前を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5963E 方向が定義されていません。

説明: 方向が定義されていません。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5964E コピーの優先順位が無効です。

説明: コピーの優先順位が無効です。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5965E 仮想ディスク (VDisk)は、ローカル・クラスター上の異なる入出力グループにあります。

説明: ボリュームは、ローカル・クラスター上の異なる入出力グループにあります。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5966E マスター・仮想ディスク (VDisk)が不明です。

説明: マスター・ボリュームが不明です。

ユーザーの処置: 別のマスター・ボリュームを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5967E 補助仮想ディスク (VDisk)が不明です。

説明: 補助ボリュームが不明です。

ユーザーの処置: 別の補助ボリュームを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5968E 関係の状態と整合性グループの状態が一致しないため、関係を追加できません。

説明: 関係の状態と整合性グループの状態が一致しないため、関係を追加できません。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5969E 入出力グループにオンライン・ノードが存在しないか、入出力グループに未回復の **FlashCopy** マッピングもしくは未回復のグローバル・ミラー関係またはメトロ・ミラー関係が存在するため、リモート・コピー関係は作成されませんでした。

説明: このエラーは入出力グループのすべてのノードの一時的消失が原因である可能性があります。その結果、入出力グループのすべての **FlashCopy** マッピングとグローバル・ミラー関係およびメトロ・ミラー関係が使用できなくなっています。

ユーザーの処置: 以下のステップを実行します。

1. 入出力グループ内のノードの少なくとも 1 つがオンラインになるようにする。
2. イベント・ログ内の未修正イベントをすべて修正する。

986 Spectrum Virtualize for SAN ボリューム・コントローラーおよび Storwize ファミリー: コマンド・ライン・インターフェース ユーザーズ・ガイド

3. 修正手順に従ってください。

入出力グループのすべての **FlashCopy** マッピングとグローバル・ミラー関係およびメトロ・ミラー関係を削除してから再追加することが必要になると思われます。

コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC5970E メモリー不足のため、リモート・コピー関係は作成されませんでした。

説明: メモリー不足のため、リモート・コピー関係は作成されませんでした。

ユーザーの処置: **chiogrp** コマンドを使用してメモリーを増やします。

CMMVC5971E 整合性グループに関係が含まれていないため、操作は実行されませんでした。

説明: 整合性グループに関係が含まれていないため、操作は実行されませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5972E 整合性グループに関係が含まれているため、操作は実行されませんでした。

説明: 整合性グループに関係が含まれているため、操作は実行されませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5973E 整合性グループが同期化されていないため、操作は実行されませんでした。

説明: 整合性グループが同期化されていないため、操作は実行されませんでした。

ユーザーの処置: 整合性グループを開始するときに、強制オプションを指定してください。

CMMVC5974E 整合性グループ内の 1 つ以上のボリュームがオフラインであるかアクセス不能であるため、操作は完了しませんでした。

説明: このエラーは、整合性グループ内の関係の 1 つ以上のソース・ボリュームまたはターゲット・ボリュームがオフラインであることが原因で発生する可能性があります。また、1 つ以上のソース・ボリュームまたはターゲット・ボリュームが、準備済みまたは不完全な **FlashCopy** マッピングに属しているために、そのボリュームにアクセスできない場合にもこのエラーが発生する可能性があります。

ユーザーの処置: 以下の手順を実行します。

- 各ソース・ボリュームおよびターゲット・ボリュームの入出力グループ内で、少なくとも 1 つのノードがオンラインであることを確認します。
- 整合性グループ内の各関係のソース・ボリュームおよびターゲット・ボリュームがオンラインであることを確認します。
- ソース・ボリュームまたはターゲット・ボリュームをオフラインにしている問題がある場合は、すべて修正します。例えば、すべての使用可能スペースが割り振り済みの場合、シン・プロビジョニング・ボリュームはオフラインになります。
- 各関係のソース・ボリュームおよびターゲット・ボリュームを含むすべての FlashCopy マッピングが完全であることを確認します。
- イベント・ログ内の未修正イベントをすべて修正する。

CMMVC5975E クラスター協力関係が接続されていないため、操作は実行されませんでした。

説明: クラスター協力関係が接続されていないため、操作は実行されませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5976E 整合性グループが凍結状態のため、操作は実行されませんでした。

説明: 整合性グループが凍結状態のため、操作は実行されませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5977E 整合性グループの状態を考慮するとこの操作は無効なため、実行されませんでした。

説明: 整合性グループの状態を考慮するとこの操作は無効なため、実行されませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5978E 関係が整合しているが同期化されていないため、操作は実行されませんでした。
-force パラメーターを使用して関係を再開すると、バックグラウンド・コピーが完了するまで関係は不整合になります。

説明: ConsistentStopped 状態または Idling 状態が発生した後に 1 次ボリュームまたは 2 次ボリュームのいずれかで入力トランザクションが発生しました。関係の同期が失われたため、関係の状態が Stopped になりました。

コピー操作を開始すると整合性が失われるため、関係が

同期されていない場合は startcrrelationship コマンドの -force パラメーターが必要です。-force パラメーターを使用せずに非同期的関係に対して startcrrelationship コマンドを実行依頼することはサポートされていません。

関係の状態が

InconsistentStopped、InconsistentCopying、または ConsistentSynchronized である場合は、-force パラメーターは必要ありません。ただし、サポートはされます。

ユーザーの処置: 該当する場合は、startcrrelationship コマンドの -force パラメーターの使用を検討してください。

CMMVC5980E マスター・クラスターと補助クラスターが接続されていないため、操作は実行されませんでした。

説明: マスター・クラスターと補助クラスターが接続されていないため、操作は実行されませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5981E 関係が凍結状態のため、操作は実行されませんでした。

説明: 関係が凍結状態のため、操作は実行されませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5982E 現行関係の状態を考慮するとこの操作は無効なため、実行されませんでした。

説明: 現行関係の状態を考慮するとこの操作は無効なため、実行されませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5983E ダンプ・ファイルは作成されませんでした。ファイル・システムが満杯であることが原因として考えられます。

説明: ダンプ・ファイルは作成されませんでした。ファイル・システムが満杯であることが原因として考えられます。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5984E ダンプ・ファイルはディスクに書き込まれませんでした。ファイル・システムが満杯であることが原因として考えられます。

説明: ダンプ・ファイルはディスクに書き込まれませんでした。ファイル・システムが満杯であることが原因として考えられます。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5985E 指定されたディレクトリーがこのコマンドに対して許可されていないため、アクションは失敗しました。

説明: コピー、削除、またはダンプのリストを無効なディレクトリーから実行しようとしてしました。これらのコマンドに有効なディレクトリーのリストは、資料に記載されています。

ユーザーの処置: 指定したディレクトリーが有効であることを確認して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5986E 仮想ディスク (VDisk) または管理対象ディスク (MDisk) が統計を戻さなかったため、入出力操作のトレースは開始されませんでした。

説明: ボリュームまたは管理対象ディスク (MDisk) が統計を戻さなかったため、入出力操作のトレースは開始されませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5987E VALUE は有効なコマンド・ライン・オプションではありません。

説明: 入力したストリングは、サポートされていないコマンド・ライン・オプションです。

ユーザーの処置: サポートされているオプションを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC5988E root ユーザー ID でログインしている場合は、このコマンドを発行してはいけません。admin ユーザー ID を使用してください。

説明: root ユーザー ID でログインしている場合は、このコマンドを発行してはいけません。admin ユーザー ID を使用してください。

ユーザーの処置: root ユーザー ID をログオフして、admin で再度ログインしてください。

CMMVC5989E 関係がオフラインのため、操作は実行されませんでした。

説明: 関係がオフラインのため、操作は実行されませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5990E グループ内に FlashCopy マッピングがないため、FlashCopy 整合性グループは停止されませんでした。

説明: グループ内に FlashCopy マッピングがないため、FlashCopy 整合性グループは停止されませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5991E グループ内にリモート・コピー関係がないため、リモート・コピー整合性グループは停止されませんでした。

説明: グループ内にリモート・コピー関係がないため、リモート・コピー整合性グループは停止されませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5992E グループ内にリモート・コピー関係がないため、リモート・コピー整合性グループは停止されませんでした。

説明: グループ内にリモート・コピー関係がないため、リモート・コピー整合性グループは停止されませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5993E 指定された更新パッケージは存在していません。

説明: 指定された更新パッケージは存在していません。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC5994E 更新パッケージのシグニチャーの検査でエラーがありました。

説明: 以下の理由で、システムは更新パッケージのシグニチャーを検査できませんでした。

- システム上にファイルをコピーするための十分なスペースがない。
- パッケージが不完全か、またはエラーが含まれている。

ユーザーの処置: システム上のスペースが不足していることを示すエラーでコピーが失敗した場合、システム上の追加スペースを解放してください。または、シグニチャーのクラスター時刻と日付スタンプが正しいことを確認してください。(例えば、時刻と日付が将来のものであってはいけません。)

CMMVC5995E エラーのため、更新パッケージがアンパックできませんでした。

説明: システム・ディスクがいっぱいになっており、更新パッケージをアンパックできません。

ユーザーの処置: パラメーター `-prefix` `/home/admin/upgrade/` を指定した `cleardumps` コマンドを使用し、使用されていないファイルを消去して、ノードをリブートしてから、更新パッケージを再度アンパックしてください。

CMMVC5996E 現行バージョンの上に特定の更新パッケージをインストールできません。

説明: この更新パッケージは、現行バージョンまたはシステムと互換性がありません。

ユーザーの処置: 使用可能な更新パッケージをチェックし、現行バージョンおよびご使用のシステム用の正しい更新パッケージを見つけてください。更新パッケージがご使用のシステム用の正しいものである場合、パッケージのバージョン要件をチェックしてください。現行バージョンを最新バージョンに更新する前に、中間バージョンに更新しなければならない場合もあります。(例えば、現行バージョンが 1 で、バージョン 3 へ更新しようとしている場合、バージョン 3 更新を適用する前に、バージョン 2 へ更新することが必要な場合があります。)

CMMVC5999W この機能のフィーチャー設定が有効になっていません。

説明: この機能のフィーチャー設定が有効になっていません。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC6000W この機能のフィーチャー設定が有効になっていません。

説明: この機能のフィーチャー設定が有効になっていません。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC6001E グループ内に **FlashCopy** マッピングがないため、**FlashCopy** 整合性グループは開始されませんでした。

説明: グループ内に **FlashCopy** マッピングがないため、**FlashCopy** 整合性グループは開始されませんでした。

ユーザーの処置: 該当するグループ内に **FlashCopy** マッピングを作成してください。

CMMVC6002E このコマンドは、サービス状態のノード上でのみ実行できます。

説明: このコマンドは、サービス状態のノード上でのみ実行できます。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC6003E このコマンドは、サービス状態のノード上で実行できません。

説明: このコマンドは、サービス状態のノード上で実行できません。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC6004E 区切り値 *VALUE* は無効です。

説明: 指定された値は有効な区切り値ではありません。

ユーザーの処置: 違う区切り文字を指定してください。

CMMVC6005E 指定されたオブジェクトが該当するグループのメンバーでないため、表示要求は失敗しました。

説明: 誤って初期化されたオブジェクトに対して、ビューを要求しました。

ユーザーの処置: ビュー要求を再実行依頼する前に、オブジェクトが正しく初期化されたことを確認してください。

CMMVC6006E リソースが使用中だったため、管理対象ディスク (**MDisk**) は削除されませんでした。

説明: マイグレーション操作のマイグレーション元および宛先として使用されているストレージ・プールから **MDisk** を削除しようとしてしました。

ユーザーの処置: ストレージ・プールがマイグレーション操作に使用されていないことを確認してから、コマンドを再発行してください。

CMMVC6007E 入力された 2 つのパスワードが一致しません。

説明: パスワード変更の検証のために入力された 2 つのパスワードが同一ではありませんでした。

ユーザーの処置: パスワードを再入力してください。

CMMVC6008E この鍵は既に存在します。

説明: 重複 SSH 鍵をロードしようとした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC6009E 返されたデータのコピー先であるメモリーのブロックを割り振ることができませんでした。

説明: コマンド・ラインが、照会結果のコピー先であるメモリーのブロックを割り振ることができませんでした。

ユーザーの処置: コマンドを再実行依頼してください。

問題が解決しない場合は、IBM のテクニカル・サポートに連絡して支援を受けてください。

CMMVC6010E フリー・エクステントが不十分のため、またはコマンドが 0 サイズの拡張を要求したため、要求されたコマンドを完了できませんでした。

説明: 要求を満たすのに十分なフリー・エクステントがありません。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC6011E このクラスターはリモート・クラスター協力関係の一部です。この更新パッケージはクラスターの状態を変更するため、すべてのリモート・クラスター協力関係が削除されるまで、現行コード・レベルには適用できません。

説明: リモート・クラスターに対するリモート・コピー関係が存在するときに、ソフトウェアを適用しようとした。

ユーザーの処置: リモート・クラスターに対するリモート・コピー関係を削除して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6012W 仮想化ストレージ容量が、ライセンス交付を受けた使用量に近づいています。

説明: 要求されたアクションは完了しました。ただし、購入したライセンスによって許可された限度に近づいています。

ユーザーの処置: 後続のアクションでは、ライセンス限度を増やすことが必要になる可能性があります。

CMMVC6013E 補助クラスターで整合性グループに不一致があるため、コマンドは失敗しました。

説明: メトロ・ミラー整合性グループのあいだに属性の違いがあるため、アクションは失敗しました。

ユーザーの処置: コマンドを再実行依頼する前に、2 つのメトロ・ミラー整合性グループの属性を一致させてください。

CMMVC6014E 要求されたオブジェクトは使用不可が存在しないため、コマンドは失敗しました。

説明: 要求されたオブジェクトは使用不可が存在しないため、コマンドは失敗しました。

ユーザーの処置: すべてのパラメーターが正しく入力されていることを確認してください。正しく入力されている場合は、オブジェクトを使用できない原因を判別してからコマンドを再実行依頼してください。

CMMVC6015E このオブジェクトの削除要求は既に進行中です。

説明: このオブジェクトの削除要求は既に進行中です。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC6016E MDisk グループにディスクがなくなる (または既がない) ため、アクションは失敗しました。

説明: 入出力グループにディスクがなくなる (または既がない) ため、アクションは失敗しました。

ユーザーの処置: すべてのパラメーターが正しく入力されていることを確認してください。

CMMVC6017E パラメーターまたは引数に無効文字が含まれています。すべての文字が ASCII であることを確認してください。

説明: コマンド・ライン・インターフェース (CLI) は、ASCII 入力のみを受け入れます。

ユーザーの処置: CLI の入力がすべて ASCII であることを確認してから、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC6018E 更新のプリインストール処理に失敗しました。

説明: 前処理中にエラーがあったため、更新が失敗しました。パッケージが無効か、または破壊されています。

ユーザーの処置: 有効な更新パッケージであることを確認します。ネットワーク転送中に破壊された可能性がありますので、元の場所からパッケージをもう一度ダウンロードしてください。

CMMVC6019E ノードが保留されたために、更新が失敗しました。

説明: 更新の進行中にノードが保留されたため、更新が失敗しました。

ユーザーの処置: 更新処理を再開する前に、すべてのノードがオンラインで使用可能な状態になっていることを確認してください。

CMMVC6020E システムがパッケージをすべてのノードに配布できなかったため、更新は失敗しました。

説明: システムは、ファイルの更新処理を完了できませんでした。フル・ディスクが原因の可能性があります。

ユーザーの処置: すべてのノードがオンラインであることを確認し、cleandumps コマンドを使用して更新ディレクトリー内を削除します。

CMMVC6021E システムは現在使用中で、別の要求を実行しています。後で再試行してください。

説明: システムが別の要求を処理しているため、要求アクションは失敗しました。

ユーザーの処置: しばらく待ってから、要求を再実行依頼してください。

CMMVC6022E システムは現在使用中で、別の要求を実行しています。後で再試行してください。

説明: システムが別の要求を処理しているため、要求アクションは失敗しました。

ユーザーの処置: しばらく待ってから、要求を再実行依頼してください。

CMMVC6023E システムは現在使用中で、別の要求を実行しています。後で再試行してください。

説明: システムが別の要求を処理しているため、要求アクションは失敗しました。

ユーザーの処置: しばらく待ってから、要求を再実行依頼してください。

CMMVC6024E 入力した補助VDiskは無効です。

説明: コマンド・ライン・インターフェースでパラメーターとして入力された補助ボリュームは、有効な補助ボリュームではありません。

ユーザーの処置: 有効な補助ボリュームを選択して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6025E RC 整合性グループのマスター・クラスターがローカル・クラスターではありません。

説明: コマンド・ライン・インターフェースでパラメーターとして入力された補助ボリュームは、有効な補助ボリュームではありません。

ユーザーの処置: ローカル・クラスターに属する整合性グループを使用して、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC6026E RC 整合性グループが停止状態ではありません。

説明: メトロ・ミラー整合性グループが停止状態でないために、アクションは失敗しました。

ユーザーの処置: メトロ・ミラー整合性グループが停止状態になっていることを確認してから、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC6027E RC 整合性グループが 1 次マスターではありません。

説明: コマンドで要求した RC 整合性グループは、メトロ・ミラー 1 次マスターではありません。

ユーザーの処置: コマンド・ラインに正しいパラメーターを入力してください。

CMMVC6028E このパッケージにはクラスターの状態の変更が含まれており、リモート・クラスター協力関係が定義されているため、パッケージを現行コード・レベルに適用できません。

説明: 接続されたリモート・クラスターがあるため、アクションは失敗しました。更新を適用できません。適用すると、リモート・クラスターのコード・レベルがローカル・クラスターと異なってしまうためです。

ユーザーの処置: コマンドを再実行依頼する前に、クラスター協力関係を必ず構成解除してください。リモート・クラスターを構成解除し、コードを更新してからクラスター協力関係を再度構成してください。

CMMVC6029E 並行コード更新を実行するには、すべてのノードのコード・レベルが同一でなければなりません。

説明: 複数のノードで異なるコード・レベルが使用されているため、並行更新は失敗しました。ソフトウェア更新を実行するには、すべてのノードを同じコード・レベルにしてください。

ユーザーの処置: サービス・アシスタントを使用してすべてのノードを同じレベルにしてから、並行更新を再実行依頼してください。

CMMVC6030E FlashCopy マッピングが整合性グループの部品であるために、操作は実行されませんでした。整合性グループ・レベルでアクションを実行してください。

説明: FlashCopy マッピングを停止しようとしたしました。FlashCopy マッピングは、整合性グループの一部であるために、この操作は失敗しました。

ユーザーの処置: FlashCopy 整合性グループに対して、停止コマンドを発行してください。この操作により、グループ内で進行中のすべての FlashCopy が停止します。

CMMVC6031E FlashCopy 整合性グループが空なので、操作は実行されませんでした。

説明: 空の FlashCopy 整合性グループを事前開始しようとしたしました。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC6032E 入力したパラメーターのうち **1** つ以上がこの操作には無効なので、操作は実行されませんでした。

説明: コマンドに無効なパラメーターが入力されました。

ユーザーの処置: ボリュームが属する入出力グループを変更する場合は、そのボリュームが既にグループの部品になっていないことを確認してください。

CMMVC6033E 内部エラーのために、アクションは失敗しました。

説明: 内部エラーが原因で、このアクションは失敗しました。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC6034E オブジェクトの最大数に達したために、アクションは失敗しました。

説明: オブジェクトの最大数に達したために、アクションは失敗しました。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC6035E アクションはオブジェクトが既に存在しているために失敗しました。

説明: 既に存在するオブジェクトを作成する操作が要求されました。

ユーザーの処置: 新しいオブジェクトに適用しようとしている名前が存在しないことを確認するか名前を変更してから、コマンドを再発行してください。

CMMVC6036E 無効なアクションが要求されました。

説明: このアクションは発行されたコマンドの有効なアクションではないため、失敗しました。

ユーザーの処置: このコマンドの有効なアクションを発行してください。

CMMVC6037E オブジェクトが空でないため、このアクションは失敗しました。

説明: オブジェクトが指定されたため、このアクションは失敗しました。

ユーザーの処置: オブジェクトを指定せずにコマンドを再実行依頼します。

CMMVC6038E オブジェクトが空であるため、このアクションは失敗しました。

説明: オブジェクトが指定されなかったため、このアクションは失敗しました。

ユーザーの処置: オブジェクトを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6039E オブジェクトがグループのメンバーでないため、このアクションは失敗しました。

説明: このオブジェクトがグループのメンバーでないため、このアクションは失敗しました。

ユーザーの処置: グループの一部であるオブジェクトを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6040E オブジェクトが親でないため、このアクションは失敗しました。

説明: このオブジェクトが親オブジェクトでないため、このアクションは失敗しました。

ユーザーの処置: 親であるオブジェクトを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6041E クラスターがフルであるため、このアクションは失敗しました。

説明: このクラスターが満杯のために、アクションは失敗しました。

ユーザーの処置: データをクラスターから除去して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6042E オブジェクトがクラスター・メンバーでないため、アクションは失敗しました。

説明: このオブジェクトがクラスターのメンバーでないため、このアクションは失敗しました。

ユーザーの処置: クラスターのメンバーであるオブジェクトを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6043E オブジェクトがグループのメンバーであるため、このアクションは失敗しました。

説明: このオブジェクトがグループのメンバーであるため、このアクションは失敗しました。

ユーザーの処置: グループのメンバーでないオブジェクトを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6044E オブジェクトが親であるため、このアクションは失敗しました。

説明: このオブジェクトが親オブジェクトであるため、このアクションは失敗しました。

ユーザーの処置: 親オブジェクトでないオブジェクトを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6045E -force フラグが入力されなかったため、アクションは失敗しました。

説明: 強制オプションが入力されなかったため、このアクションは失敗しました。

ユーザーの処置: コマンドに強制オプションを指定してください。

CMMVC6046E 選択された候補数が多過ぎため、アクションは失敗しました。

説明: このアクションは、候補の選択が多過ぎるために失敗しました。

ユーザーの処置: もっと少ない候補をコマンドに指定してください。

CMMVC6047E 選択された候補数が少な過ぎるため、アクションは失敗しました。

説明: 要求されたアクションは、候補オブジェクトの数が少なすぎます。

ユーザーの処置: 特定のコマンドに必要な正しい候補数を判別し、コマンドを再発行してください。

CMMVC6048E オブジェクトが使用中のため、アクションは失敗しました。

説明: このアクションは、オブジェクトが使用中のために失敗しました。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC6049E オブジェクトの準備ができていないため、アクションは失敗しました。

説明: このアクションは、オブジェクトの準備ができていないために失敗しました。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC6050E コマンドが使用中のため、アクションは失敗しました。

説明: このアクションは、コマンドが使用中のために失敗しました。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC6051E サポートされないアクションが選択されました。

説明: このアクションは、コマンドの有効なアクションではないため失敗しました。

ユーザーの処置: このコマンドの有効なアクションを指定してください。

CMMVC6052E オブジェクトが **FlashCopy** マッピングのメンバーであるため、このアクションは失敗しました。

説明: このオブジェクトが FlashCopy マッピングのメンバーであるため、削除できません。

CMMVC6053E • CMMVC6065E

ユーザーの処置: FlashCopy マッピングのメンバーでないオブジェクトを指定するか、または FlashCopy マッピングからオブジェクトを除去してください。

CMMVC6053E 無効な **WWPN** が入力されました。

説明: 無効なワールド・ワイド・ポート名 (WWPN) が指定されました。

ユーザーの処置: 有効な WWPN を指定してください。

CMMVC6054E オンラインでないノードがあるため、このアクションは失敗しました。

説明: 1 つ以上のノードがオンライン状態になっていません。

ユーザーの処置: それぞれのノードがオンライン状態であることを確認して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6055E 更新が進行中のため、アクションは失敗しました。

説明: ソフトウェアの更新が進行中のため、このアクションは失敗しました。

ユーザーの処置: ソフトウェアの更新が完了するまで待つてから、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6056E オブジェクトが小さ過ぎるため、アクションは失敗しました。

説明: このアクションは、オブジェクトが小さ過ぎるために失敗しました。

ユーザーの処置: 別のオブジェクトを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6058E オブジェクトがリカバリー **HWS** 内にあるため、アクションは失敗しました。

説明: リカバリー入出力グループに入っているノードを操作しようとした。

ユーザーの処置: ノードを別の入出力グループの 1 つに入れ、コマンドを再発行してください。

CMMVC6059E オブジェクトが無効なモードであるため、アクションは失敗しました。

説明: オブジェクトが誤ったモードであるため、このアクションは失敗しました。

ユーザーの処置: オブジェクトが正しいモードであることを確認して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6060E オブジェクトが削除中であるため、アクションは失敗しました。

説明: このアクションは、オブジェクトが削除中であるために失敗しました。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC6061E オブジェクトがサイズ変更中であるため、アクションは失敗しました。

説明: このアクションは、オブジェクトがサイズ変更中のために失敗しました。

ユーザーの処置: オブジェクトが正しいモードであることを確認して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6062E オブジェクトが **HWS** 間で移動中であるため、アクションは失敗しました。

説明: 現在入出力グループ間を移動中であるオブジェクトに対して、アクションを実行しようとした。

ユーザーの処置: 移動操作が完了した時点でコマンドを再発行してください。

CMMVC6063E グループ内にこれ以上ディスクがないために、アクションは失敗しました。

説明: ディスクを含んでいないグループに対して、アクションを実行しようとした。

ユーザーの処置: グループにディスクを追加してコマンドを再発行するか、別のグループを選択して、それに対してアクションを実行してください。

CMMVC6064E オブジェクトの名前が無効であるため、アクションは失敗しました。

説明: 無効な名前を使用して、オブジェクトを作成しようとしたかオブジェクトの名前を変更しようとした。

ユーザーの処置: 名前の標準に合致した名前を使用して、コマンドを再発行してください。

CMMVC6065E オブジェクトがグループに属していないため、アクションは失敗しました。

説明: 適切なグループに属していないオブジェクトに対してアクションを実行しようとした。

ユーザーの処置: オブジェクトが適切なグループのメンバーであることを確認し、コマンドを再発行してください。

CMMVC6066E アクションはシステムがメモリーの低アドレスで実行しているために失敗しました。

説明: システムがメモリーの低アドレスで稼働しています。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC6067E SSH 鍵が見つからなかったために、アクションは失敗しました。

説明: 存在しない SSH 鍵を使用してアクションを実行しようとした。

ユーザーの処置: 存在する鍵を使用してコマンドを再発行してください。

CMMVC6068E フリーの SSH 鍵がないために、アクションは失敗しました。

説明: 空いている SSH 鍵のないときに、SSH 鍵を使用しようとした。

ユーザーの処置: 追加の鍵をアップロードし、コマンドを再発行してください。

CMMVC6069E SSH 鍵が既に登録されているために、アクションは失敗しました。

説明: 既に登録済みの SSH 鍵を登録しようとした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC6070E 無効または重複パラメーター、対応していない引数、または引数の順序の誤りが検出されました。入力ヘルプのとおりであることを確認してください。

説明: コマンドに入力したパラメーターが無効でした。

ユーザーの処置: パラメーターを訂正し、コマンドを再発行してください。

CMMVC6071E VDiskは既にホストにマップされているため、VDisk からホストへのマッピングは作成されませんでした。

説明: ボリュームは、既にホストにマップされています。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC6073E ファイルの最大数を超過しました。

説明: ファイルの最大数を超過しました。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC6074E コマンドは、このエクステントが既に割り当てられていたために失敗しました。

説明: コマンドは、このエクステントが既に割り当てられていたために失敗しました。

ユーザーの処置: 別のエクステントを割り当て、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6075E 拡張は、最後のエクステントが完全なエクステントではないために失敗しました。

説明: 拡張は、最後のエクステントが完全なエクステントではないために失敗しました。

ユーザーの処置: 別のエクステントを割り当て、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6076E 仮想ディスク・キャッシュが空ではないため、コマンドは失敗しました。キャッシュがフラッシュされるのを待つか、強制フラグを使用してキャッシュの内容を破棄してください。

説明: コマンドは、ボリュームのフラッシュ中のエラーのために失敗しました。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC6077E 警告 - 未修正エラーは更新を適用する前に修正してください。エラーの種類によっては、更新処理が失敗する可能性があります。先に進む前にこれらのエラーの修正を強くお勧めします。特定のエラーを修正できない場合は、IBM サポートに連絡してください。

説明: 未修正エラーは更新を適用する前に修正してください。エラーの種類によっては、更新処理が失敗する可能性があります。先に進む前にこれらのエラーの修正を強くお勧めします。

ユーザーの処置: エラーを修正できない場合は、IBM サポートに連絡してください。

CMMVC6078E オブジェクトが無効なモードであるため、アクションは失敗しました。

説明: オブジェクトに対してアクションを実行しようとしたが、オブジェクトは、そのアクションの実行が許されないモードにありました。

ユーザーの処置: オブジェクトを適切なモードにして、コマンドを再発行してください。

CMMVC6079E メタデータ・リカバリーは、パラメーターが無効であるために操作を完了できませんでした。

説明: メタデータ・リカバリーは、パラメーターが無効であるために操作を完了できませんでした。

ユーザーの処置:

CMMVC6081E メタデータ・リカバリーは、前の操作の処理に使用中です。

説明: メタデータ・リカバリーは、前の操作の処理に使用中です。

ユーザーの処置:

CMMVC6082E メタデータ・リカバリーを打ち切ろうとしたが、前の操作が完了したために失敗しました。

説明: メタデータ・リカバリーを取り消そうとしたが、前の操作が完了したために失敗しました。

ユーザーの処置: なし。

CMMVC6083E メタデータ・リカバリーは、再ビルド操作に必要な有効なダンプ・ファイルを検出できませんでした。

説明: メタデータ・リカバリーは、再ビルド操作に必要な有効なダンプ・ファイルを検出できませんでした。

CMMVC6084E メタデータ・リカバリーは、スキャン・ファイルを作成/オープン/書き込みできませんでした。ディスクが満杯である可能性があります。

説明: メタデータ・リカバリーは、スキャン・ファイルを作成/オープン/書き込みできませんでした。ディスクが満杯である可能性があります。

ユーザーの処置:

CMMVC6085E メタデータ・リカバリーは、ダンプ・ファイルを作成/オープン/書き込みできませんでした。ディスクが満杯である可能性があります。

説明: メタデータ・リカバリーは、ダンプ・ファイルを作成/オープン/書き込みできませんでした。ディスクが満杯である可能性があります。

ユーザーの処置:

CMMVC6086E メタデータ・リカバリーは、進行ファイルを作成/オープン/書き込みできませんでした。ディスクが満杯である可能性があります。

説明: メタデータ・リカバリーは、進行ファイルを作成/オープン/書き込みできませんでした。ディスクが満杯である可能性があります。

ユーザーの処置:

CMMVC6087E メタデータ・リカバリーは、操作を完了するために必要なバッファをマップすることができませんでした。

説明: メタデータ・リカバリーは、操作を完了するために必要なバッファをマップすることができませんでした。

ユーザーの処置:

CMMVC6088E メタデータ・リカバリーが要求された **lba** にメタデータが含まれていません。

説明: メタデータ・リカバリーが要求された **lba** にメタデータが含まれていません。

ユーザーの処置:

CMMVC6089E 要求された **lba** のメタデータには無効のフラグが立てられています。

説明: 要求された **lba** のメタデータには無効のフラグが立てられています。

ユーザーの処置:

CMMVC6090E メタデータ・ヘッダー・チェックサム検査が失敗しました。

説明: メタデータ・ヘッダー・チェックサム検査が失敗しました。

ユーザーの処置:

CMMVC6091E メタデータ領域チェックサム検査が失敗しました。

説明: メタデータ領域チェックサム検査が失敗しました。

ユーザーの処置: 管理者に連絡してください。問題が解決したことを管理者が確認した後、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC6092E メタデータ・リカバリー操作が打ち切られました。

説明: メタデータ・リカバリー操作が取り消されました。

ユーザーの処置: コマンドを確認し、入力が正しいことを確認してください。コマンドを再実行依頼してください。同じエラーが発生する場合は、管理者に連絡してください。

CMMVC6093E メタデータ・リカバリーの内部エラー - (読み取り専用)

説明: メタデータ・リカバリーの内部エラー - (読み取り専用)

ユーザーの処置: 管理者に連絡してください。問題が解決したことを管理者から通知されたら、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC6095E メタデータ・リカバリーがディスクの終わりに達しました。

説明: メタデータ・リカバリーがディスクの終わりに達しました。

ユーザーの処置: 管理者に連絡し、このエラーについて通知してください。先に進む前に、管理者がこの問題を処理する必要があります。

CMMVC6096E 要求されたバックエンド・リソースを検出できなかったため、メタデータ・リカバリー・タスクを開始できませんでした。

説明: タスクに必要なバックエンド・リソースが使用不可です。

ユーザーの処置: 必要なバックエンド・リソースが使用可能であることを確認して、タスクを再開します。

CMMVC6097E システムが要求された入出力をバックエンド・リソースに送信できなかったため、メタデータ・リカバリー・タスクを開始できませんでした。

説明: おそらく、バックエンド・リソースが適切に構成されていません。

ユーザーの処置: 必要なバックエンド・リソースがアクセス可能であることを確認して、タスクを再開します。

CMMVC6098E 指定されたノードが構成ノードであるため、コピーは失敗しました。

説明: 指定されたノードが構成ノードであるため、このコピーは失敗しました。

ユーザーの処置: コマンドを確認してください。指定するノードを修正し、再実行依頼してください。

CMMVC6100E *OPTION* が *ACTION* と整合しません。

説明: 指定されたオプションは、指定されたアクションではサポートされていません。

ユーザーの処置: オプションを削除して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6101E *OPTION* が *OPTION* と整合しません。

説明: 指定された 2 つのオプションは、同時に使用することはできません。

ユーザーの処置: オプションの 1 つを削除して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6102E *OPTION* と *OPTION* は代替オプションです。

説明: 指定された 2 つのオプションは代替オプションなので、同時に使用することはできません。

ユーザーの処置: オプションの 1 つを削除して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6103E *FILENAME : DETAILS* で問題が発生しました。

説明: 指定されたファイルを開くときに問題が発生しました。問題の原因を突き止め、問題を訂正してから、再試行してください。

ユーザーの処置: 問題を訂正して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6104E アクション *ACTION* が実行されませんでした。

説明: 予期しないエラーが発生しました。

ユーザーの処置: IBM のテクニカル・サポートに連絡

して支援を受けてください。

CMMVC6105E ソース *SOURCE_CLUSTER_NAME* とターゲット *TARGET_CLUSTER_NAME* のクラスター名が異なります。

説明: ソース・クラスターとターゲット・クラスターの名前が異なるため、ターゲット・クラスターにバックアップ構成をできませんでした。

ユーザーの処置: 次のいずれかのアクションを実行してください。(1) 別のバックアップ構成を使用する。(2) クラスターをいったん削除し、バックアップ構成ファイルに保管されているのと同じ名前を使用して再作成する。

CMMVC6106W ターゲット・クラスターはデフォルト以外の *id_alias ALIAS* 別名を持っています。

説明: ターゲット・クラスターの指定された *id_alias* は、デフォルト以外の値です。クラスターには、デフォルト値を使用する必要があります。デフォルト以外の値は、クラスターがカスタマイズされていることを示すので、復元には不適當です。復元を行うと、*id_alias* は変更されます。

ユーザーの処置: *id_alias* をデフォルト値に変更して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6107E ターゲット・クラスター内の *io_grp* オブジェクトは *NUMBER_OF_OBJECTS* 個です。
NUMBER_OF_REQUIRED_OBJECTS 個必要です。

説明: ターゲット・クラスター内の入出力グループ数が不十分なため、バックアップ構成ファイルに定義された入出力グループ数に対応できません。入出力グループの数が不十分な原因を突き止めてください。

ユーザーの処置: 問題を訂正して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6108I *WWNN_VALUE* の *WWNN* を持つディスク・コントローラー・システムが検出されました。

説明: 要求された *WWNN* のディスク・コントローラー・システムが見つかりました。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC6109E バックアップ・ファイル・バージョン *version_id* は現行バージョン *version_id* と互換性がありません

説明: 現行システムのバージョン番号とは異なるバージョン番号を使用して、バックアップ・ファイルがクラスターで生成されました。

ユーザーの処置: 最新のバックアップ・ファイルをクラスターにコピーしていることを確認してください。バックアップ・ファイルが正しいと考えられる場合は、サービス・サポート担当員に連絡してください。

CMMVC6110E コード・レベル: *VALUE* が不良です。

説明: 予期しないエラーが発生しました。

ユーザーの処置: IBM のテクニカル・サポートに連絡して支援を受けてください。

CMMVC6111E クラスターのコード・レベルを *VALUE* から判別できません。

説明: クラスターのコード・レベルを判別できませんでした。コード・レベルは、*x.y.z* 形式にしてください。ここで、*x*、*y*、および *z* は整数です。

ユーザーの処置: 問題の原因を判別できない場合は、IBM テクニカル・サポートに連絡して支援を受けてください。

CMMVC6112W *OBJECT_TYPE OBJECT_NAME* にデフォルト名が使用されています。

説明: クラスター内のオブジェクトにデフォルト名が使用されています。復元を実行するとデフォルト名が変更されるので、クラスターを復元したときに問題が発生する可能性があります。復元時には、オブジェクト ID も変更されます。

ユーザーの処置: クラスター内の各オブジェクトについて適切な名前を選択して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6113E コマンド *COMMAND* が失敗し、*RETURN_CODE* という戻りコードが戻されました。

説明: セキュア通信を使用して、リモート側でコマンドを実行しようとしたことが失敗しました。

ユーザーの処置: 問題の原因を判別して、コマンドを再実行依頼します。実行したコマンドと提示された戻りコードに応じて、具体的なステップは異なります。

CMMVC6114E アクション *ACTION* のヘルプはありません。

説明: 指定されたアクション・トピックについては、ヘルプはありません。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC6115W フィーチャー *FEATURE_PROPERTY* の不一致。 *VALUE* が必要でしたが、 *VALUE* が検出されました。

説明: バックアップ構成ファイル内の機能とターゲット・クラスターの機能が一致しません。 2 つは完全一致する必要があります。ただし、構成の復元は続行できます。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC6116I フィーチャーは *FEATURE* と一致しています。

説明: バックアップ構成ファイル内の機能とターゲット・クラスターの機能は完全に一致しています。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC6117E *FIX_OR_FEATURE* は使用不可です。

説明: 予期しないエラーが発生しました。

ユーザーの処置: IBM のテクニカル・サポートに連絡して支援を受けてください。

CMMVC6118I *PROPERTY_PROPERTY_VALUE* および *PROPERTY_PROPERTY_VALUE* を持つ *TYPE* が検出されました。

説明: クラスター内に正しい属性のオブジェクトが見つかりました。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC6119E *PROPERTY_PROPERTY_VALUE* を持つ *TYPE* が検出されませんでした。

説明: クラスター内に正しい属性のオブジェクトが見つかりません。オブジェクトなしに復元を続けることはできません。

ユーザーの処置: オブジェクトが見つからない原因を突き止めてください。オブジェクトが使用可能であることを確認して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6120E ターゲットは、構成ノードではありません。

説明: ターゲットは、構成ノードではありません。

ユーザーの処置: 構成ノードに対するアクションをリダイレクトして、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6121E バックアップ構成にクラスター ID または *id_alias* がありません。

説明: クラスターの *id_alias* と ID は、両方ともバックアップ構成ファイルから抽出できません。

ユーザーの処置: 問題の原因を判別できない場合は、IBM テクニカル・サポートに連絡して支援を受けてください。

CMMVC6122E *PROPERTY_VALUE* を持つ *TYPE* がテーブル内に存在しません。

説明: 予期しないエラーが発生しました。

ユーザーの処置: IBM のテクニカル・サポートに連絡して支援を受けてください。

CMMVC6123E *TYPE_NAME* の *PROPERTY* がありません。

説明: 予期しないエラーが発生しました。

ユーザーの処置: IBM のテクニカル・サポートに連絡して支援を受けてください。

CMMVC6124E *PROPERTY_VALUE* を持つ *TYPE* がありません。

説明: 予期しないエラーが発生しました。

ユーザーの処置: IBM のテクニカル・サポートに連絡して支援を受けてください。

CMMVC6125E *TYPE_NAME* の固有 ID がありません。

説明: 予期しないエラーが発生しました。

ユーザーの処置: IBM のテクニカル・サポートに連絡して支援を受けてください。

CMMVC6126E 固有 ID *VALUE* を持つ *TYPE* がありません。

説明: 予期しないエラーが発生しました。

ユーザーの処置: IBM のテクニカル・サポートに連絡して支援を受けてください。

CMMVC6127I *USER* の **SSH** 鍵 *IDENTIFIER* は既に定義されています。**SSH** 鍵は復元されません。

説明: このユーザーには、同一の **SSH** 鍵が既にクラスター上に定義されています。このため、バックアップ・ファイル内の鍵は復元されません。

ユーザーの処置: 別の **SSH** 鍵を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6128W *DIRECTORY*

説明: 指定されたディレクトリー内のファイルを表示できませんでした。

ユーザーの処置: ファイルを表示できない原因を判別し、問題を訂正してからコマンドを再実行依頼します。

CMMVC6129E *VDisk* からホストへのマッピング・オブジェクトに、整合しない **VDisk_UID** 値があります。

説明: ホスト・マッピング・オブジェクトは、ボリューム *LUN* インスタンスについて番号が異なるものがあります。このため、バックアップ構成ファイルが壊れている可能性があります。*LUN* インスタンス番号は、特定のボリュームに関連付けられているすべてのホスト・マッピング・オブジェクトについて、同一である必要があります。*LUN* インスタンス番号は、ボリューム *ID* の属性に一体化されています。

ユーザーの処置: *LUN* インスタンス番号が同一でない原因を判別し、問題を訂正してからコマンドを再実行依頼します。

CMMVC6130W クラスター間 *PROPERTY VALUE* は復元されません。

説明: クラスター間オブジェクトのリストアはサポートされていません。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC6131E ロケーション・クラスター情報がありません。

説明: 予期しないエラーが発生しました。

ユーザーの処置: *IBM* のテクニカル・サポートに連絡して支援を受けてください。

CMMVC6132E タイプ *TYPE* のオブジェクト

OBJECT に無効な値

INCORRECT_VALUE を持つ属性

PROPERTY があります。属性が正しい値 *CORRECT_VALUE* になるまで、操作を進めることができません。管理者が値を変更するアクションを取り、再試行してください。

説明: 指定されたオブジェクトに、指定された無効な値を持つ指定されたタイプの指定された属性があります。属性は、オブジェクトの状態を反映していると考えられます。

ユーザーの処置: 状態を必要な値に変更して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6133E 必須の *TYPE* 属性 *PROPERTY* が見つかりません。

説明: 予期しないエラーが発生しました。

ユーザーの処置: *IBM* のテクニカル・サポートに連絡して支援を受けてください。

CMMVC6134E *OPTION* に引数がありません。

説明: 引数が必要な指定のオプションについて、引数が指定されていません。

ユーザーの処置: 引数を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6135E *OPTION* の引数 *VALUE* が無効です。

説明: 指定のオプションに指定した引数は無効です。

ユーザーの処置: 有効な引数を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6136W **SSH** 鍵ファイルの *FILENAME* がありません。

説明: **SSH** 鍵を含む指定のファイルがないので、復元されません。バックアップ操作は続行されます。

ユーザーの処置: アクションは不要です。手動で鍵を復元することが必要な場合があります。

CMMVC6137W **SSH** 鍵ファイルの *FILENAME* がありません。鍵は復元されません。

説明: **SSH** 鍵を含むものと期待されている指定のファイルがないために、**SSH** 鍵を復元できません。復元操作は続行されます。

ユーザーの処置: 復元が完了した後で、鍵が入っているファイルを見つけて、次のいずれかのアクションを実行してください。(1) ファイルの名前を正しい名前に変更してから、コマンドを再実行依頼する。(2) addsshkey コマンドを使用して、鍵を手動で復元する。

CMMVC6138E *OPTION* が必要です。

説明: オプションが欠落しています。オプションは、任意のオプションとして表示されている場合がありますが、状況によりこのオプションは必須オプションです。

ユーザーの処置: オプションを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6139E *FILENAME* 内の **XML** タグのネスティングに誤りがあります。

説明: 構成ファイルの内容に問題があります。XML レコードが整合していないため、このファイルの XML 構文解析に問題があります。このファイルは壊れている可能性があるか、または切り捨てられています。

ユーザーの処置: このコピーを有効なものに取り替えて、コマンドを再実行依頼します。問題が解決しない場合は、IBM のテクニカル・サポートに連絡して支援を受けてください。

CMMVC6140E タイプ *TYPE* にデフォルト名がありません。

説明: 予期しないエラーが発生しました。

ユーザーの処置: IBM のテクニカル・サポートに連絡して支援を受けてください。

CMMVC6141E オプション *OPTION* は引数をサポートしません。

説明: 引数をサポートしないオプションに対して、引数が指定されました。

ユーザーの処置: 引数を削除して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6142E 既存の *OBJECT_TYPE* の *OBJECT_NAME* が非デフォルト名です。

説明: ターゲット・デフォルト・クラスター内の指定のオブジェクトに、デフォルトでない名前があります。これは、クラスターがカスタマイズされたことを示します。そのため、このクラスターは修復に適していません。

ユーザーの処置: クラスター構成の復元方法の説明に従

って、クラスターをリセットし、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6143E 必要な構成ファイル *FILENAME* が存在しません。

説明: 正常な操作を実行するための重要なファイルが欠落しています。

ユーザーの処置: コマンドを確認してください。正しい構成ファイルを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6144W デフォルト名 *NAME* のオブジェクトが *SUBSTITUTE_NAME* として復元されました。

説明: デフォルト名のオブジェクトが別の名前で復元されました。復元されたクラスターを使用する場合は、名前が変更されたことに注意してください。将来の問題を防止するため、クラスターの各オブジェクトについて、適切な名前を選択してください。

ユーザーの処置: クラスター内の各オブジェクトについて適切な名前を選択してください。

CMMVC6145I *COMMAND -prepare* コマンドを最初に使用してください。

説明: 中間ファイルが欠落している場合、CMMVC6103E の前にこの通知が出されます。

ユーザーの処置: 現時点では、実行依頼されたコマンドを処理することができません。メッセージに従って、最初に別のコマンドを実行依頼してください。

CMMVC6146E *OBJECT_TYPE* データ: *LINE* の構文解析で問題が検出されました。

説明: 予期しないエラーが発生しました。

ユーザーの処置: IBM サポートに連絡してください。

CMMVC6147W *TYPE NAME* が *PREFIX* で始まる名前を持っています。

説明: 指定の予約済み接頭部で始まる名前を持つオブジェクトが見つかりました。オブジェクトにこの種の名前が付く唯一妥当な理由は、復元コマンドが正常終了しなかったことです。

ユーザーの処置: オブジェクト名に予約済みの接頭部を使用するオブジェクトがないことを確認して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6148E ターゲット・クラスターにあるタイプ *TYPE* のオブジェクト数が、*NUMBER_OF_REQUIRED_OBJECTS* でなく *NUMBER_OF_EXISTING_OBJECTS* です。

説明: ターゲット・クラスターに指定のタイプのオブジェクトが必要な数だけありません。

ユーザーの処置: 問題を訂正して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6149E アクションが必要です。

説明: コマンドを実行するアクションが必要です。

ユーザーの処置: アクションを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6150E アクション *ACTION* は無効です。

説明: 入力した指定のアクションは無効です。

ユーザーの処置: 有効なアクションを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6151E オプション *OPTION* は無効です。

説明: 入力した指定のオプションは無効です。

ユーザーの処置: 有効なオプションを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6152E *VDisk* *VDISK_NAME* のインスタンス番号 *INSTANCE_NUMBER* は無効です。

説明: インスタンス番号 (16 進数でなければなりません) が無効なため、ボリュームをリストアできませんでした。

ユーザーの処置: IBM のテクニカル・サポートに連絡して支援を受けてください。

CMMVC6153E *OBJECT* が *ACTION* と整合しません。

説明: 指定されたオブジェクトは、指定されたアクションではサポートされていません。

ユーザーの処置: オブジェクトを削除して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6154E 必要な *OBJECT_TYPE* の属性 *PROPERTY_NAME* の値がヌルです。

説明: 予期しないエラーが発生しました。

ユーザーの処置: IBM のテクニカル・サポートに連絡して支援を受けてください。

CMMVC6155I コマンド *COMMAND* 処理が正常に完了しました。

説明: 通知および警告メッセージだけが発行されました。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC6156W *COMMAND* 処理がエラーで完了しました。

説明: 処理は正常に完了しませんでした。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC6157E オブジェクトが必要です。

説明: コマンドに対してオブジェクトまたはターゲットが指定されませんでした。

ユーザーの処置: コマンドの資料を参照し、必要なパラメーターをすべて指定してください。

CMMVC6164E *variable_error_message*

説明: このメッセージはシステムによって生成され、作成された環境によって異なります。

ユーザーの処置: 特定のメッセージのヘルプについては、サービス・サポート担当員にお問い合わせください。

CMMVC6165E ターゲットは *WWNN_VALUE* の **WWNN** を持つ元の構成ノードではありません。

説明: バックアップ構成のリストア先は、元の構成ノードのみが可能です。

ユーザーの処置: 正しい構成ノードを使用してデフォルトのクラスターを再作成し、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6166E *svconfig restore -execute* の実行中に、オブジェクト *OBJECT* の属性 *PROPERTY* が変更されました。

説明: 復元の整合性は保証されません。

ユーザーの処置: `svconfig restore -prepare` からコマンドを再実行依頼します。

CMMVC6169E *variable_error_message*

説明: このメッセージはシステムによって生成され、作成された環境によって異なります。

ユーザーの処置: 特定のメッセージのヘルプについては、サービス・サポート担当員にお問い合わせください。

CMMVC6171I *percentage%* のメタデータ圧縮

説明: このメッセージは、メタデータ圧縮の範囲を表示します。

ユーザーの処置: これは通知メッセージです。アクションは不要です。

CMMVC6174I ノード追加後に *num_minutes* 分間の休止中です

説明: システムは、表示される時間、1 つ以上のノードの追加を処理する必要があります。

ユーザーの処置: これは通知メッセージです。アクションは不要です。

CMMVC6175I 休止後に再開します

説明: システムは、1 つ以上のノードの追加処理を完了しました。

ユーザーの処置: これは通知メッセージです。アクションは不要です。

CMMVC6180E [*object_type* | *object_property*] が欠落しているため、*object_type* [*object_id*] は復元されません

説明: このエラー・メッセージには 2 つのバリエーションがあります。1 つは欠落しているオブジェクト・タイプ (ドライブなど) を指定し、もう 1 つは欠落しているオブジェクト属性 (名前など) を指定します。どちらの場合も、オブジェクトまたは属性が欠落しているため、システムはオブジェクト作成を続行できません。

ユーザーの処置: 指定されたオブジェクトまたは属性をシステムに追加します。そのオブジェクトまたは属性がすでに存在していると考えられる場合は、サービス・サポート担当員に連絡してください。

CMMVC6180W *property property_value* の *object* が欠落しているため、*object_type* *object_identifier* は復元されません

説明: 従属オブジェクトが欠落しているため、システムはオブジェクト作成を続行できません。

ユーザーの処置: 指定された従属オブジェクトをシステムに追加します。そのオブジェクトがすでに存在していると考えられる場合は、サービス・サポート担当員に連絡してください。

CMMVC6181E *object_type object_id* に *property property_value* があります。 *property_value_in_backup*]; **use -force to override** | **overridden**] でなければなりません。

説明: 表示されたオブジェクトの構成にある属性値が、バックアップにおけるその属性の値と一致しません。

ユーザーの処置: 現行構成の属性を確認してください。エラー・メッセージに以下のいずれかの追加が含まれている場合があります。

use -force to override

このバージョンのメッセージが表示される場合、**-force** パラメーターを追加してコマンドを再試行すると、現行構成にある属性値を保持することができます。

overridden

このバージョンのメッセージは、情報提供のためのみに表示されます。現行構成の属性値は保持されます。ユーザー・アクションは不要です。

それ以外の場合は、コマンドを再試行する前に現行構成の属性値を訂正する必要があります。

CMMVC6182E *property property_value* の *object_type* *object_name* は [**restored** | **backed up**] できません。

説明: 示されているとおり、表示されたオブジェクトが復元されなかったか、またはバックアップされませんでした。

ユーザーの処置: ユーザー応答は、オブジェクト・タイプによってそれぞれ異なります。サービス・サポート担当員に連絡してください。

CMMVC6186E `io_grp io_group_name` は、`old_id` ではなく、`id new_id` で復元されました。

説明: この状態は、構成ノードが、元のクラスターの作成に使用されたノードと異なる場合に発生する可能性があります。この変更により、入出力グループの SCSI 照会の値が影響を受けます。

ユーザーの処置: これは警告メッセージです。ユーザー応答は不要です。

CMMVC6187W 余分な `object_type object_name` が検出されました

説明: リカバリーで、表示されたタイプの余分なオブジェクトが識別され、`object_name` という名前を付けました。

ユーザーの処置: これは警告メッセージです。アクションは不要です。

CMMVC6188W バリエント #1: バックアップ `object_type object_id` と矛盾する現行構成はバックアップに存在しません
バリエント #2: バックアップ `object_type object_id` と矛盾する現行構成に `wrong_property wrong_value` があり、以前は `correct_value` でした

説明: バリエント #1: 表示されたタイプと ID のオブジェクトは現行構成にありますが、バックアップ・ファイルにはありません。このオブジェクトはリカバリーされません。

バリエント #2: リカバリー・プロセスで矛盾が検出されました。表示されたタイプと ID のオブジェクトには、誤った値を持つ属性があります。

ユーザーの処置: バリエント #1: リカバリー・プロセスの完了後、バックアップ・ファイルで欠落したオブジェクトを再作成してください。

バリエント #2: リカバリー・プロセスの完了後、正しい値を手動で復元してください。

CMMVC6189W 構成情報が欠落しているため、E メール・サーバーの設定を復元できませんでした。

説明: バックアップ・デバイスで検出されなかった E メール・サーバーの設定を復元しようとしてしました。

ユーザーの処置: 正しい E メール・サーバーを指定したこと、およびタイプミスがないことを確認してください。すべてが正しく見える場合は、サービス・サポート担当員に連絡してください。

CMMVC6200E 制限時間内にディスクバリーが完了しませんでした。これが予想されたことであるかどうかを確認してください

説明:

ユーザーの処置: IBM サポートに連絡してください。

CMMVC6201E 構成を復元するためには、`chsystem` を使用してシステム層を `new_layer` に変更しておく必要があります

説明:

ユーザーの処置: IBM サポートに連絡してください。

CMMVC6202E このコマンドはスーパーユーザーのみが実行できます。

説明:

ユーザーの処置: IBM サポートに連絡してください。

CMMVC6203E エンクロージャーのシリアル番号 `serial_no` がエンクロージャー ID `enclosure_1` で検出されましたが、これはエンクロージャー ID `enclosure_2` で既に使用されています

説明:

ユーザーの処置: IBM サポートに連絡してください。

CMMVC6204E バックアップ内のノード `node_name in backup` は、`io_grp io_group_1` に属していますが、このノードは、現在、`io_grp io_group_2` に設定されています

説明:

ユーザーの処置: IBM サポートに連絡してください。

CMMVC6205E ノード `node_name` の VPD は、現在サービス・モードにあるため、取得できません。

説明:

ユーザーの処置: IBM サポートに連絡してください。

CMMVC6206E `object_type object_id` が期待された値 `property_name expected_value` になるのを待っていて、タイムアウトを越えました。実際の値は `actual_value` です。

説明:

ユーザーの処置: IBM サポートに連絡してください。

CMMVC6207E もっと多くの **USB** デバイスが必要であるため、暗号化を復元できません。
`req_number_devices` 個のデバイスが必要ですが、検出されたデバイスは
`actual_number_devices` 個です。

説明:

ユーザーの処置: 必要な数の **USB** デバイスを追加して、コマンドを再試行してください。

CMMVC6208E 復元操作の前に `feature_id` 機能を部分的に構成することはできません。現在の状態は `current_state` です。

説明:

ユーザーの処置: **IBM** サポートに連絡してください。

CMMVC6209E システム・コードのバージョンを確認できません。

説明:

ユーザーの処置: **IBM** サポートに連絡してください。

CMMVC6210E `vdisk_id volume_id` の `metadatavdisk` が既に存在するため、現行構成はバックアップと不整合です。

説明:

ユーザーの処置: **IBM** サポートに連絡してください。

CMMVC6211E システムに搭載されている **USB** ポートの数、暗号化を自動的にリカバリーするのに必要な数を下回っています。暗号化を手動でセットアップしてから、再度 `-prepare` コマンドを実行してください。

説明:

ユーザーの処置: 暗号化を手動でセットアップしてから、再度 `-prepare` コマンドを実行してください。

CMMVC6212E ホスト・ポート・モードが時間制限内に `transitional` に変更されませんでした。

説明: `fctargetportmode` 変数の値は、1 分以内に `transitional` に変更する必要があります。変更されない場合、T4 のリカバリーは失敗します。

ユーザーの処置: **IBM** サポートに連絡してください。

CMMVC6213E アクティブ/アクティブ・リモート・コピー関係 `relationship_id` は整合性グループ `group_id` に追加されませんでした。

説明:

ユーザーの処置: **IBM** サポートに連絡してください。

CMMVC6214E バックアップ構成に **Storwize V7000 Gen1** ノードと **Storwize V7000 Gen2** ノードのハイブリッド・システムが含まれているため、システムを復元できませんでした。現在、このクラスターは **Storwize V7000 Gen1** と互換性がありません。

説明: 構成ノードからハイブリッド・システムをリカバリーしようとしています。続行すると、システムは **Storwize V7000 Gen1** ノードを追加できず、システムは **Storwize V7000 Gen1** 互換モードを使用不可にして再作成されます。どのような **Storwize V7000 Gen1** ノードもシステムに再追加できません。

ユーザーの処置: 続行した場合、以前のハイブリッド・システムは システム専用として再作成されます。ハイブリッド・システムの使用を続行するには、**Storwize V7000 Gen1** ノードからリカバリーを再始動してください。

CMMVC6215W **SVC** クライアント証明書をエクスポートして、すべての鍵サーバー上にインストールしてから、`execute` を実行する必要があります。

説明: T4 保管プロセスの一環として新しいクラスターが作成されました。この新しいクラスターには新しいクラスター (クライアント) 証明書があります。実行フェーズの後続のリカバリー・コマンド (`mkkeyserver` など) が正常に実行されるように、この証明書をエクスポートしてすべての鍵サーバーにインストールする必要があります。

ユーザーの処置: 必ず、`chssystemcert -export` コマンドを使用して新しいクラスター証明書をエクスポートし、すべての鍵サーバーに **SSL** 証明書をインストールしてから、`svconfig restore -execute` コマンドの処理に進んでください。

CMMVC6216E バックアップ・ファイルからの鍵サーバー証明書の生成に失敗しました。

説明: T4 復元スクリプトの一環として、鍵サーバー構成がバックアップに存在していた場合、鍵サーバーの **SSL** 証明書が再生成され、新しいファイルに書き込まれてから、復元プロセスで使用されます。このエラーは、

CMMVC6218E • CMMVC6304E

復元プロセスで鍵サーバー証明書を再生成できなかったことを意味します。

ユーザーの処置: サービス・サポート担当員に連絡して、サーバー証明書を含めて、鍵サーバー構成を手動で復元してください。

CMMVC6218E 続行するには、**KeySecure** のユーザー名およびパスワードの構成がバックアップ構成と一致している必要があります。現行の設定は **username_set:%1** と **password_set:%2** です。バックアップ設定は、**username_set:%3** と **password_set:%4** です。

説明: T4 リカバリー・スクリプトは、現行の Gemalto SafeNet KeySecure のユーザー名とパスワードの設定がバックアップ・ファイル内の設定と一致していることをチェックします。設定が一致していない場合、このエラーが表示されます。リカバリー・プロセスを続行できるようにするには、その前にこの設定を構成する必要があります。

ユーザーの処置: 正しい構成バックアップ・ファイルが使用されていることを確認してください。**KeySecure** のユーザー名とパスワードの設定を構成してから、**svcconfig restore -prepare** コマンドを実行して先に進みます。

CMMVC6300E ソースとターゲットの **VDisk** が、異なる入出力グループに属する **FlashCopy** マッピングのメンバーであるため、作成に失敗しました。

説明: 接続したマッピングのツリー内にあるすべての **FlashCopy** マッピングは、同じ入出力グループ内にあることが必要です。作成しようとした新規 **FlashCopy** マッピングは、異なる入出力グループに属する 2 つの既存のツリーをリンクしようとしていました。

ユーザーの処置: 3 つのオプションがあります。最初のオプションは、コマンドを再実行依頼し、別のソースまたはターゲット・ボリュームを指定することです。2 番目のオプションは、そのソース・ボリュームを含んでいる既存のすべてのマッピングを削除し、コマンドを再実行依頼することです。3 番目のオプションは、そのターゲット・ボリュームを含んでいる既存のすべてのマッピングを削除し、コマンドを再実行依頼することです。

CMMVC6301E 指定した整合性グループが存在しないために、作成に失敗しました。

説明: 指定した整合性グループが存在しないため、**FlashCopy** マッピングは作成されませんでした。整合性

グループを作成した後に、そのグループにマッピングを配置する必要があります。

ユーザーの処置: 指定した **FlashCopy** 整合性グループを作成してコマンドを再実行依頼するか、コマンドを再実行依頼し、既存の整合性グループを指定します。

CMMVC6302E 結果の **FlashCopy** マッピングのツリーが上限を超えるため、作成に失敗しました。

説明: ソースかターゲット、またはその両方のボリュームが、すでに他の **FlashCopy** マッピングのメンバーです。**FlashCopy** マッピングは、作成しようとした新規 **FlashCopy** マッピングが既存のマッピング・ツリーの単一のツリーへリンクされると、単一のツリーについてサポートされている最大マッピング数を超えるため、作成されませんでした。

ユーザーの処置: 2 つのオプションがあります。最初のオプションは、コマンドを再実行依頼し、別のソースまたはターゲット・ボリュームを指定することです。2 番目のオプションは、ソースまたはターゲット・ボリュームがメンバーとなっている既存の **FlashCopy** マッピングを十分な数だけ削除し、結合されたマッピング・ツリーが単一のツリーについてサポートされている最大マッピング数を超えないようにして、コマンドを再実行依頼することです。

CMMVC6303E ソースとターゲットの **VDisk** が同じであるため、作成に失敗しました。

説明: 特定のボリュームを、1 つの **FlashCopy** マッピングでソースとターゲットの両方にすることはできません。同じボリュームをソースとターゲットの両方として指定したため、**FlashCopy** マッピングは作成されませんでした。

ユーザーの処置: コマンドを再実行依頼し、同じものではないソース・ボリュームとターゲット・ボリュームを指定します。

CMMVC6304E ソース・**VDisk**が存在しないために、作成に失敗しました。

説明: 既存のボリュームを **FlashCopy** マッピングのソースとして指定する必要があります。指定したソース・ボリュームが存在しないため、**FlashCopy** マッピングは作成されませんでした。

ユーザーの処置: 指定したソース・ボリュームを作成してコマンドを再実行依頼するか、コマンドを再実行依頼し、既存のボリュームをソースとして指定します。

CMMVC6305E ターゲット・VDiskが存在しないために、作成に失敗しました。

説明: 既存のボリュームを FlashCopy マッピングのターゲットとして指定する必要があります。指定したターゲット・ボリュームが存在しないため、FlashCopy マッピングは作成されませんでした。

ユーザーの処置: 指定したターゲット・ボリュームを作成してコマンドを再実行依頼するか、コマンドを再実行依頼し、既存のボリュームをターゲットとして指定します。

CMMVC6306E ソース・VDiskが、指定されたグリーン・サイズと異なるグリーン・サイズを持つ **FlashCopy** マッピングのメンバーであるため、作成操作に失敗しました。

説明: 接続したマッピングのツリー内にあるすべての FlashCopy マッピングは、同じグリーン・サイズであることが必要です。指定したソース・ボリュームは別の FlashCopy マッピングのソースまたはターゲット・ボリュームであり、その別の FlashCopy マッピングのグリーン・サイズは、作成しようとしたマッピングに指定したグリーン・サイズと異なるため、FlashCopy マッピングは作成されませんでした。

ユーザーの処置: 2 つのオプションがあります。最初のオプションは、指定したソース・ボリュームを含んでいて、FlashCopy マッピングのグリーン・サイズが指定したグリーン・サイズと異なるすべての FlashCopy マッピングを削除し、コマンドを再実行依頼することです。2 番目のオプションは、コマンドを再実行依頼し、グリーン・サイズ属性を指定しないことです。

CMMVC6307E ターゲット・VDiskが、指定されたグリーン・サイズと異なるグリーン・サイズを持つ **FlashCopy** マッピングのメンバーであるため、作成操作に失敗しました。

説明: 接続したマッピングのツリー内にあるすべての FlashCopy マッピングは、同じグリーン・サイズであることが必要です。指定したターゲット・ボリュームは別の FlashCopy マッピングのソースまたはターゲット・ボリュームであり、その別の FlashCopy マッピングのグリーン・サイズは、作成しようとしたマッピングに指定したグリーン・サイズと異なるため、FlashCopy マッピングは作成されませんでした。

ユーザーの処置: 2 つのオプションがあります。最初のオプションは、指定したターゲット・ボリュームを含んでいて、FlashCopy マッピングのグリーン・サイズが指定したグリーン・サイズと異なるすべての FlashCopy マッピングを削除し、コマンドを再実行依頼することです。

2 番目のオプションは、コマンドを再実行依頼し、グリーン・サイズ属性を指定しないことです。

CMMVC6308E ソース VDisk が、指定された入出力グループと異なる入出力グループを持つ **FlashCopy** マッピングのメンバーであるため、作成操作に失敗しました。

説明: 接続したマッピングのツリー内にあるすべての FlashCopy マッピングは、同じ入出力グループ内にあることが必要です。指定したソース・ボリュームは別の FlashCopy マッピングのソースまたはターゲット・ボリュームであり、その別の FlashCopy マッピングの入出力グループは指定した入出力グループと異なるため、FlashCopy マッピングは作成されませんでした。

ユーザーの処置: 2 つのオプションがあります。最初のオプションは、指定したソース・ボリュームを含んでいて、指定した入出力グループと異なる入出力グループ内にあるすべての FlashCopy マッピングを削除し、コマンドを再実行依頼することです。2 番目のオプションは、コマンドを再実行依頼し、入出力グループ属性を指定しないことです。2 番目のオプションを実行した場合は、入出力グループ属性のデフォルト値が使用されます。

CMMVC6309E ターゲット VDisk が、指定された入出力グループと異なる入出力グループを持つ **FlashCopy** マッピングのメンバーであるため、作成操作に失敗しました。

説明: 接続したマッピングのツリー内にあるすべての FlashCopy マッピングは、同じ入出力グループ内にあることが必要です。指定したターゲット・ボリュームは別の FlashCopy マッピングのソースまたはターゲット・ボリュームであり、その別の FlashCopy マッピングの入出力グループは指定した入出力グループと異なるため、FlashCopy マッピングは作成されませんでした。

ユーザーの処置: 2 つのオプションがあります。最初のオプションは、指定したターゲット・ボリュームを含んでいて、指定した入出力グループと異なる入出力グループ内にあるすべての FlashCopy マッピングを削除し、コマンドを再実行依頼することです。2 番目のオプションは、コマンドを再実行依頼し、入出力グループ属性を指定しないことです。2 番目のオプションを実行した場合は、入出力グループ属性のデフォルト値が使用されます。

CMMVC6310E 指定された **FlashCopy** マッピングが存在しないため、変更失敗しました。

説明: 存在しない FlashCopy マッピングを変更することはできません。変更コマンドは、指定した FlashCopy

CMMVC6311E • CMMVC6321E

マッピングが存在しないために失敗しました。

ユーザーの処置: コマンドを再実行依頼し、既存の FlashCopy マッピングを指定します。

CMMVC6311E ソース・VDiskが、指定された整合性グループに属する **FlashCopy** マッピングのターゲットであるため、コマンドは失敗しました。

説明: 特定のボリュームが同じ整合性グループ内で 1 つの FlashCopy マッピングのソースと別の FlashCopy マッピングのターゲットの両方になることはできません。作成しようとした FlashCopy マッピングのソース・ボリュームは、すでに、指定した整合性グループ内の FlashCopy マッピングのターゲット・ボリュームであるため、FlashCopy マッピングは作成されませんでした。

ユーザーの処置: コマンドを再実行依頼し、別の整合性グループを指定します。

CMMVC6312E ターゲット・VDiskが、指定された整合性グループに属する **FlashCopy** マッピングのソースであるため、コマンドは失敗しました。

説明: 特定のボリュームが同じ整合性グループ内で 1 つの FlashCopy マッピングのソースと別の FlashCopy マッピングのターゲットの両方になることはできません。作成しようとした FlashCopy マッピングのターゲット・ボリュームは、すでに、指定した整合性グループ内の FlashCopy マッピングのソース・ボリュームであるため、FlashCopy マッピングは作成されませんでした。

ユーザーの処置: コマンドを再実行依頼し、別の整合性グループを指定します。

CMMVC6313E 指定されたバックグラウンド・コピー速度が有効でないために、コマンドは失敗しました。

説明: コマンドは、指定したバックグラウンド・コピー速度がサポートされている値でないために失敗しました。

ユーザーの処置: コマンドを再実行依頼し、サポートされているバックグラウンド・コピー速度値を指定するか、コマンドを再実行依頼し、バックグラウンド・コピー速度属性を指定しません。バックグラウンド・コピー速度属性を指定しなかった場合は、デフォルトのバックグラウンド・コピー速度値が使用されます。

CMMVC6314E 指定されたクリーニング速度が有効でないために、コマンドは失敗しました。

説明: コマンドは、指定したクリーニング速度がサポートされている値でないために失敗しました。

ユーザーの処置: コマンドを再実行依頼し、サポートされているクリーニング速度値を指定するか、コマンドを再実行依頼し、クリーニング速度属性を指定しません。クリーニング速度属性を指定しなかった場合は、デフォルトのクリーニング速度値が使用されます。

CMMVC6315E 指定されたグリーン・サイズが有効でないために、コマンドは失敗しました。

説明: コマンドは、指定したグリーン・サイズがサポートされている値でないために失敗しました。

ユーザーの処置: コマンドを再実行依頼し、サポートされているグリーン・サイズ値を指定するか、コマンドを再実行依頼し、グリーン・サイズ属性を指定しません。グリーン・サイズ属性を指定しなかった場合は、デフォルトのグリーン・サイズ値が使用されます。

CMMVC6319E IPv4 と IPv6 のパラメーターを組み合わせるため、コマンドが失敗しました。

説明: このタスクは IPv4 または IPv6 のいずれかのパラメーターを受け入れます。このタスクに IPv4 と IPv6 のパラメーターを組み合わせることはできません。

ユーザーの処置: IPv4 のみまたは IPv6 のみのパラメーターを指定して、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6320E IPv4 アドレスが無効なため、コマンドは失敗しました。

説明: 有効な IPv4 アドレス・フォーマットは d.d.d.d です。ここで、d は 0 から 255 の 10 進値です。

ユーザーの処置: 有効な IPv4 アドレスを指定して、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6321E IPv4 サブネット・マスクが無効なため、コマンドは失敗しました。

説明: 有効な IPv4 アドレス・フォーマットは d.d.d.d です。ここで、d は 0 から 255 の 10 進値です。

ユーザーの処置: 有効な IPv4 サブネット・マスクを指定して、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6322E IPv4 ゲートウェイ・アドレスが無効なため、コマンドは失敗しました。

説明: 有効な IPv4 アドレス・フォーマットは d.d.d.d です。ここで、d は 0 から 255 の 10 進値です。

ユーザーの処置: 有効な IPv4 ゲートウェイ・アドレスを指定して、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6323E IPv6 アドレスが無効なため、コマンドは失敗しました。

説明: 有効な IPv6 アドレス・フォーマットは次のとおりです。

- x:x:x:x:x:x:x
- x:x:x:x:x:d.d.d.d

ここで、d は IPv4 アドレスの 10 進値 (0 から 255)、x は IPv6 アドレスの 16 進値です。

ゼロ・ビットの長ストリングを圧縮する特殊な構文を使用できます。 '::' を使用すると、ゼロの複数のグループが示されます。 '::' は 1 つのアドレスに 1 回のみ使用できます。 '::' はアドレスの先行ゼロまたは後続ゼロを圧縮するためにも使用できます。

- 例: 123.123.123.123
- 例: 1080:0:0:0:8:800:200C:417A。これは 1080::8:800:200C:417A に圧縮できます。
- 例: 0:0:0:0:0:FFFF:129.144.52.38。これは ::FFFF:129.144.52.38 に圧縮できます。
- 例: 0:0:0:0:0:0:13.1.68.3。これは ::13.1.68.3 に圧縮できます。

ユーザーの処置: 有効な IPv6 アドレスを指定して、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6324E IPv6 接頭部が無効なため、コマンドは失敗しました。

説明: IPv6 アドレス接頭部用に入力した値は、有効な IPv6 アドレス接頭部ではありません。

ユーザーの処置: 有効な IPv6 アドレス接頭部を指定して、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6325E IPv6 ゲートウェイ・アドレスが無効なため、コマンドは失敗しました。

説明: 有効な IPv6 アドレス・フォーマットは次のとおりです。

- x:x:x:x:x:x:x
- x:x:x:x:x:d.d.d.d

ここで、d は IPv4 アドレスの 10 進値 (0 から 255)、x は IPv6 アドレスの 16 進値です。

ゼロ・ビットの長ストリングを圧縮する特殊な構文を使用できます。 '::' を使用すると、ゼロの複数のグループが示されます。 '::' は 1 つのアドレスに 1 回のみ使用できます。 '::' はアドレスの先行ゼロまたは後続ゼロを圧縮するためにも使用できます。

- 例: 123.123.123.123
- 例: 1080:0:0:0:8:800:200C:417A。これは 1080::8:800:200C:417A に圧縮できます。
- 例: 0:0:0:0:0:FFFF:129.144.52.38。これは ::FFFF:129.144.52.38 に圧縮できます。
- 例: 0:0:0:0:0:0:13.1.68.3。これは ::13.1.68.3 に圧縮できます。

ユーザーの処置: 有効な IPv6 ゲートウェイ・アドレスを指定して、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6326E 指定された **IPv4** サービス状態アドレスが無効であるため、コマンドは失敗しました。

説明: 有効な IPv4 アドレス・フォーマットは d.d.d.d です。ここで、d は 0 から 255 の 10 進値です。

ユーザーの処置: 有効な IPv4 サービス状態アドレスを指定して、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6327E 指定された **IPv6** サービス状態アドレスが無効であるため、コマンドは失敗しました。

説明: 有効な IPv6 アドレス・フォーマットは次のとおりです。

- x:x:x:x:x:x:x
- x:x:x:x:x:d.d.d.d

ここで、d は IPv4 アドレスの 10 進値 (0 から 255)、x は IPv6 アドレスの 16 進値です。

ゼロ・ビットの長ストリングを圧縮する特殊な構文を使用できます。 '::' を使用すると、ゼロの複数のグループが示されます。 '::' は 1 つのアドレスに 1 回のみ使用できます。 '::' はアドレスの先行ゼロまたは後続ゼロを圧縮するためにも使用できます。

- 例: 123.123.123.123
- 例: 1080:0:0:0:8:800:200C:417A。これは 1080::8:800:200C:417A に圧縮できます。
- 例: 0:0:0:0:0:FFFF:129.144.52.38。これは ::FFFF:129.144.52.38 に圧縮できます。

CMMVC6328E • CMMVC6332E

- 例: 0:0:0:0:0:0:13.1.68.3。これは ::13.1.68.3 に圧縮できます。

ユーザーの処置: 有効な IPv6 サービス状態アドレスを指定して、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6328E コンソール・アドレスが無効なため、コマンドは失敗しました。

説明: 有効な IPv4 アドレス・フォーマットは d.d.d.d です。ここで、d は 0 から 255 の 10 進値です。

有効な IPv6 アドレス・フォーマットは次のとおりです。

- x:x:x:x:x:x:x:x
- x:x:x:x:x:x:d.d.d.d

ここで、d は IPv4 アドレスの 10 進値 (0 から 255)、x は IPv6 アドレスの 16 進値です。

ゼロ・ビットの長ストリングを圧縮する特殊な構文を使用できます。 '::' を使用すると、ゼロの複数のグループが示されます。 '::' は 1 つのアドレスに 1 回のみ使用できます。 '::' はアドレスの先行ゼロまたは後続ゼロを圧縮するためにも使用できます。

- 例: 123.123.123.123
- 例: 1080:0:0:0:8:800:200C:417A。これは 1080::8:800:200C:417A に圧縮できます。
- 例: 0:0:0:0:0:FFFF:129.144.52.38。これは ::FFFF:129.144.52.38 に圧縮できます。
- 例: 0:0:0:0:0:0:13.1.68.3。これは ::13.1.68.3 に圧縮できます。

ユーザーの処置: 有効なコンソール・アドレスを指定して、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6329E IP アドレスが無効なため、コマンドは失敗しました。

説明: 有効な IPv4 アドレス・フォーマットは d.d.d.d です。ここで、d は 0 から 255 の 10 進値です。

有効な IPv6 アドレス・フォーマットは次のとおりです。

- x:x:x:x:x:x:x:x
- x:x:x:x:x:x:d.d.d.d

ここで、d は IPv4 アドレスの 10 進値 (0 から 255)、x は IPv6 アドレスの 16 進値です。

ゼロ・ビットの長ストリングを圧縮する特殊な構文を使用できます。 '::' を使用すると、ゼロの複数のグループが示されます。 '::' は 1 つのアドレスに 1 回のみ使用

できます。 '::' はアドレスの先行ゼロまたは後続ゼロを圧縮するためにも使用できます。

- 例: 123.123.123.123
- 例: 1080:0:0:0:8:800:200C:417A。これは 1080::8:800:200C:417A に圧縮できます。
- 例: 0:0:0:0:0:FFFF:129.144.52.38。これは ::FFFF:129.144.52.38 に圧縮できます。
- 例: 0:0:0:0:0:0:13.1.68.3。これは ::13.1.68.3 に圧縮できます。

ユーザーの処置: 有効な IP アドレスを指定して、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6330E IPv6 アドレスが指定されましたが、クラスターに IPv6 アドレスがないため、コマンドは失敗しました。

説明: IPv6 クラスター管理 IP アドレスが構成されている場合、クラスターは IPv6 アドレスを通してのみサーバーと通信できます。

ユーザーの処置: IPv6 クラスター管理アドレスを持つようにクラスターを構成するか、IPv4 アドレスを指定して、タスクを再実行依頼してください。

注: IPv6 クラスター管理アドレスを持つようにクラスターを構成した場合、IPv4 アドレスを除去する必要はありません。

CMMVC6331E IPv4 アドレスが指定されましたが、クラスターに IPv4 アドレスがないため、コマンドは失敗しました。

説明: IPv4 クラスター管理 IP アドレスが構成されている場合、クラスターは IPv4 アドレスを通してのみサーバーと通信できます。

ユーザーの処置: IPv4 クラスター管理アドレスを持つようにクラスターを構成するか、IPv6 アドレスを指定して、タスクを再実行依頼してください。

注: IPv4 クラスター管理アドレスを持つようにクラスターを構成した場合、IPv6 アドレスを除去する必要はありません。

CMMVC6332E IPv6 E メール・サーバー・アドレスが指定されましたが、クラスターに IPv6 アドレスがないため、コマンドは失敗しました。

説明: IPv6 クラスター管理 IP アドレスが構成されている場合、クラスターは IPv6 アドレスを通してのみサーバーと通信できます。

ユーザーの処置: IPv6 クラスター管理アドレスを持つ

ようにクラスターを構成するか、IPv4 アドレスを持つ E メール・サーバーを使用して、タスクを再実行依頼してください。

注: IPv6 クラスター管理アドレスを持つようにクラスターを構成した場合、IPv4 アドレスを除去する必要はありません。

CMMVC6333E IPv4 E メール・サーバー・アドレスが指定されましたが、クラスターに IPv4 アドレスがないため、コマンドは失敗しました。

説明: IPv4 クラスター管理 IP アドレスが構成されている場合、クラスターは IPv4 アドレスを通してのみサーバーと通信できます。

ユーザーの処置: IPv4 クラスター管理アドレスを持つようにクラスターを構成するか、IPv6 アドレスを持つ E メール・サーバーを使用して、タスクを再実行依頼してください。

注: IPv4 クラスター管理アドレスを持つようにクラスターを構成した場合、IPv6 アドレスを除去する必要はありません。

CMMVC6334E 指定した E メール・ポート番号が無効であるため、コマンドが失敗しました。

説明: E メール・ポート番号用に入力した値は、有効な E メール・ポート番号ではありません。

ユーザーの処置: 有効な E メール・ポート番号を指定して、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6335E 指定されたパラメーターの組み合わせが互いに互換性がないか、またはクラスターを機能するプロトコル・スタックがない状態にしておく可能性があるため、コマンドが失敗しました。

説明: サポートされていないかまたは最小限の必要な情報を提供しないパラメーターおよびパラメーター値を組み合わせてタスクを実行依頼しました。

ユーザーの処置: サポートされているパラメーターとパラメーター値の組み合わせを指定するようにし、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6336E グレーン・サイズは 32、64、128、または 256 であるため、仮想ディスク (VDisk)・コピーは作成されませんでした。

説明: シン・プロビジョニング・ボリュームのコピーを

作成しようとしたときに、-grainsize パラメーターに指定した値が正しくありませんでした。

ユーザーの処置: サポートされているグレーン・サイズを指定して、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC6337E 警告サイズが 512 バイトの倍数でなければならないため、アクションは失敗しました。

説明: シン・プロビジョニング・ボリュームのコピーを作成しようとしたのですが、-warning パラメーターに入力した値が正しくありません。指定できる値は、ボリューム容量のパーセンテージか 512 バイトの倍数である絶対値のいずれかです。

ユーザーの処置: サポートされている警告値を入力して、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC6338E 警告サイズを仮想サイズより大きくすることはできないため、アクションは失敗しました。

説明: シン・プロビジョニング・ボリュームのコピーを作成しようとしたのですが、-warning パラメーターに入力した値が正しくありません。警告値がボリューム容量を超えることはできません。

ユーザーの処置: サポートされている警告値を入力して、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC6339E 仮想サイズが指定されなかったため、仮想ディスク (VDisk)・コピーは作成されませんでした。

説明: イメージ・モードのシン・プロビジョニング・ボリュームを作成しようとしたのですが、-size パラメーターを設定していませんでした。

ユーザーの処置: -size パラメーターを使用して、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC6340E 実サイズとして指定された値が 512 バイトの倍数でないため、アクションは失敗しました。

説明: シン・プロビジョニング・ボリュームのコピーを作成またはサイズ変更しようとしたのですが、-rsize パラメーターに入力した値が正しくありません。サイズはすべて 512 バイトの整数倍でなければなりません。

ユーザーの処置: サポートされている -rsize パラメーター値を使用して、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC6341E 仮想ディスク (VDisk) コピーが、スペース使用効率のよいものでも圧縮されたものでもなかったため、アクションは失敗しました。

説明: シン・プロビジョニング・ボリュームまたは圧縮ボリュームに対してのみ有効なコマンドを実行しようとしてしました。

ユーザーの処置: シン・プロビジョニング・ボリュームまたは圧縮ボリュームを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6342E 仮想ディスク (VDisk) コピーの実サイズは使用済みサイズより小さくすることはできないため、仮想ディスク・コピーは縮小されませんでした。

説明: シン・プロビジョニング・ボリュームのコピーに割り振られた実サイズを削減しようとしていますが、このコマンドを実行すると、実サイズが現在使用されているサイズより小さくなるため、コマンドを開始できません。

ユーザーの処置: ボリューム・コピーの使用済みサイズを調べて、そのサイズ以上の **-rsize** パラメーター値を使用して、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC6343E 仮想ディスク (VDisk) コピーは、実際のサイズが負の値であってはならないため、縮小されませんでした。

説明: シン・プロビジョニング・ボリュームのコピーに割り振られた実サイズを削減しようとしていますが、このコマンドを実行すると実サイズが負の値になるために、コマンドを開始できません。

ユーザーの処置: ボリューム・コピーの実サイズを判別して、サポートされる **-rsize** パラメーター値を使用して、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC6344E 仮想ディスク (VDisk) コピーは既に修復中であるため、修復操作を開始できません。

説明: シン・プロビジョニング・ボリューム・コピーまたは圧縮ボリューム・コピーを修復しようとしていますが、このコピーは既に修復中です。

ユーザーの処置: 正しいボリュームおよびコピー・パラメーターを指定して、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC6345E **-import** を使用して 仮想ディスク (VDisk) ・コピーが作成されたが、クラスターがそのフォーマットを認識できなかったため、修復操作を開始できません。

説明: メタデータの破損が報告されている、シン・プロビジョニング・ボリューム・コピーまたは圧縮ボリューム・コピーを修復しようとしています。このボリューム・コピーは、このクラスターにインポートされるときに有効なシン・プロビジョニング・ボリュームまたは圧縮ボリュームとして認識されなかったため、クラスターはこのボリューム・コピーを修復できません。推定原因はボリューム・コピーのインポート時に、正しくない MDisk が使用されたことです。

ユーザーの処置: ボリューム・コピーを削除して、元のクラスターからエクスポートされた MDisk と同じものを使用して、インポート操作を再実行依頼してください。

CMMVC6346E **-import** を使用し、小さすぎる実サイズを指定してスペース使用効率のよい 仮想ディスク (VDisk) ・コピーが作成されたため、修復操作を開始できません。

説明: メタデータの破損が報告されている、シン・プロビジョニング・ボリュームのコピーを修復しようとしています。このボリューム・コピーは、クラスターにインポートされるときに、有効なシン・プロビジョニング・ボリュームとして認識されましたが、ボリューム・コピーに割り振られた実際のサイズが小さすぎるため、クラスターは、このボリューム・コピーを修復できません。推定原因はボリューム・コピーのインポート時に、**-rsize** パラメーターに指定された値が正しくなかったことです。

ユーザーの処置: ボリューム・コピーを削除します。**-rsize** パラメーターにより大きい値を指定するか、**-rsize** パラメーターに値を指定せず、システムが実際のサイズを選択するようにして、インポート操作を再実行依頼してください。

CMMVC6347E このハードウェア・レベル上には、特定の更新パッケージをインストールできません。

説明: インストールしようとしているソフトウェアのバージョンが構成ノードのハードウェア・レベルをサポートしていません。

ユーザーの処置: 解放ノートで、インストールするソフトウェアのバージョンを確認してください。インストールするソフトウェアのバージョンが、クラスター内のすべてのノードのハードウェア・レベルをサポートしてい

ることを確認してから、タスクを再実行依頼してください。

CMMVC6348E 正常に処理するための情報が十分に提供されなかったため、コマンドが失敗しました。

説明: 最小限の必要な情報を提供しないパラメーターおよびパラメーター値を組み合わせてタスクを実行依頼しました。

ユーザーの処置: サポートされているパラメーターとパラメーター値の組み合わせを指定するようにし、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6349E VDisk キャッシュが失われており、**-force** オプションが指定されなかったため、コマンドは開始されませんでした。

説明: ボリュームを入出力グループ間で移動し、ボリュームでキャッシュ・データが失われた場合は、**-force** オプションを指定する必要があります。

ユーザーの処置: **-force** オプションを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6350E ミラー・ビットマップ・スペースが不足しているため、コマンドは失敗しました。

説明: 入出力グループ内でボリュームのミラーリングまたはフォーマットに必要となる、ビットマップの割り振り用の空きメモリーが不足しているため、コマンドは失敗しました。ミラーリング・ビットマップは、ミラーリングされていないボリュームのフォーマット、およびミラーリングされたボリュームの同期のトラッキングに一時的に使用されます。

ユーザーの処置: 以下のアクションを実行してください。

- **chiogrp** コマンドを実行依頼して、ビットマップ用スペースを増やします。
- 入出力グループからボリューム・ミラーを除去します。

このエラーの原因となったコマンドを再実行依頼してください。

CMMVC6351E 仮想ディスク (VDisk) がミラーリングされていないため、コマンドは失敗しました。

説明: このコマンドでは、ミラーリングされたボリュームのみがサポートされます。

ユーザーの処置: 以下のアクションを実行してください。

- ミラーリングされていないボリュームに対して適切なコマンドを実行依頼します。
- **addvdiskcopy** コマンドを実行依頼して、ボリュームにコピーを追加し、このエラーの原因となったコマンドを再実行依頼してください。

CMMVC6352E この 仮想ディスク (VDisk) のコピー数が限度を超えることになるため、コマンドは失敗しました

説明: ボリュームに対してサポートされるコピー数の限界値を超えることはできません。

ユーザーの処置: **rmvdiskcopy** または **splitvdiskcopy** コマンドを実行依頼して、ボリューム・コピーの数を減らし、このエラーの原因となったコマンドを再実行依頼してください。

CMMVC6353E 指定されたコピーが存在しないため、コマンドが失敗しました。

説明: このコマンドには、既存のコピーを指定する必要があります。

ユーザーの処置: **lsvdiskcopy** コマンドを実行依頼して、このボリュームの使用可能なコピーをすべて表示します。既存のコピーを選択してから、このエラーの原因となったコマンドを再実行依頼してください。

CMMVC6354E コピーが同期化されていないため、コマンドは失敗しました。

説明: このコマンドに指定するコピーは同期化されていなければなりません。

ユーザーの処置: **lsvdisksyncprogress** コマンドを使用して、同期化の状況を表示します。コピーが同期化されるまで待ちます。同期化プロセスをより速く完了させるには、**chvdisk** コマンドを実行依頼して、速度を上げます。コピーが同期化されたら、このエラーの原因となったコマンドを再実行依頼してください。

CMMVC6355E イメージ・モード・コピーが同期されていないため、コマンドは失敗しました。

説明: イメージ・モード・コピーの削除が試みられていたため、そのコピーのデータがホスト・アクセス可能コピーと同期されません。

ユーザーの処置: ボリューム・コピーが再同期されるのを待ってから、コマンドを再試行してください。あるいは、**-discardimage** パラメーターか **-force** パラメーターを指定して、削除操作を強制的に行ってください。

CMMVC6356E コピーが同期化されておらず、**-force** が無指定だったため、コマンドは失敗しました

説明: このコマンドに対してコピーを指定する場合、**-force** パラメーターも指定しないのであれば、コピーを同期化しておく必要があります。

ユーザーの処置: 以下のアクションを実行してください。

- **lsvdisksyncprogress** コマンドを使用して、同期化の状況を表示します。コピーが同期化されるまで待ちます。同期化プロセスをより速く完了させるには、**chvdisk** コマンドを実行依頼して、速度を上げます。コピーが同期化されたら、このエラーの原因となったコマンドを再実行依頼してください。
- **-force** パラメーターを指定して、コマンドを再実行依頼します。

注: このエラーの原因となったコマンドに **-force** パラメーターを指定すると、ボリューム・コピー全体が再同期されます。

CMMVC6357E 指定されたコピーが同期化されておらず、**-force** が無指定だったため、コマンドは失敗しました。

説明: このコマンドに対してコピーを指定する場合、**-force** パラメーターも指定しないのであれば、コピーを同期化しておく必要があります。

ユーザーの処置: 以下のアクションを実行してください。

- **lsvdisksyncprogress** コマンドを使用して、同期化の状況を表示します。コピーが同期化されるまで待ちます。同期化プロセスをより速く完了させるには、**chvdisk** コマンドを実行依頼して、速度を上げます。コピーが同期化されたら、このエラーの原因となったコマンドを再実行依頼してください。
- **-force** パラメーターを指定して、コマンドを再実行依頼します。

注: このエラーの原因となったコマンドに **-force** パラメーターを指定すると、作成されたボリュームは、分割が行われた時点で元のボリュームと同じデータを保持している保証はなくなります。

CMMVC6358E 指定されたコピーのみが同期コピーであるため、コマンドは失敗しました。

説明: 指定されたコピーのみが同期コピーであるため、コマンドは失敗しました。

ユーザーの処置: **lsvdisksyncprogress** コマンドを使用

して、同期化の状況を表示します。別のコピーが同期化されるまで待ちます。同期化プロセスをより速く完了させるには、**chvdisk** コマンドを実行依頼して、速度を上げます。コピーが同期化されたら、このエラーの原因となったコマンドを再実行依頼してください。

CMMVC6359E オンライン状態の同期化されたコピーが不足しているため、コマンドは失敗しました。

説明: このエラーは、少なくとも 1 つのボリューム・コピーがオフラインである時に発生します。

ユーザーの処置: ボリューム・コピーに関連するすべてのエラーを修正して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6363E この仮想ディスク (VDisk) に対して、無効な論理ブロック・アドレス (LBA) が指定されたため、コマンドが失敗しました

説明: このボリュームに対して有効な論理ブロック・アドレス (LBA) を指定する必要があります。

ユーザーの処置: **lsvdisk** コマンドを使用して、ボリューム・サイズを取得し、その範囲内のブロック・アドレスを使用して、このエラーの原因となったコマンドを再実行依頼してください。

CMMVC6364E 要求された論理ブロック・アドレス (LBA) がディスクに対して大きすぎるため、コマンドは失敗しました。

説明: ボリュームまたは MDisk と一緒に LBA を指定しましたが、LBA が大き過ぎて、このディスク内に存在しないアドレスになっています。

ユーザーの処置: ディスクのサイズを確認して、ディスクに含まれる LBA を使用して、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC6365E コマンドがタイムアウトになりました。

説明: コマンドが、妥当な時間内に完了しませんでした。コマンドの処理過程で、ソフトウェアが MDisk の一連の読み取りまたは書き込みの完了を待つ必要がありますが、事前に定義された妥当な待機時間を超過しました。

ユーザーの処置: MDisk またはファブリックのイベント・ログ項目を解決してから、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC6366E クラスター内の 1 つ以上のノードに、新規コードがサポートしていないハードウェアがあります。

説明: インストールしようとしているコードのバージョンが、クラスターに含まれる 1 つ以上のノード内のハードウェアをサポートしていません。

ユーザーの処置: 解放ノートで、インストールするコードのバージョンを確認してください。クラスター内のすべてのハードウェアが、新しいバージョンのコードでサポートされるようにハードウェアを更新してから、タスクを再実行依頼してください。

CMMVC6367E リモート・クラスターで、新規ソフトウェア・パッケージと非互換のソフトウェアが実行されています。

説明: ローカル・クラスターにインストールしようとしているソフトウェアのバージョンが、リモート・クラスターにインストールされているソフトウェアのバージョンをサポートしていません。

ユーザーの処置: 解放ノートで、インストールするソフトウェアのバージョンを確認してください。以下のアクションを実行してください。

- ローカル・クラスター上でインストール対象のソフトウェアのバージョンがサポートするバージョンに、リモート・クラスター上のソフトウェアを更新した後で、ローカル・クラスター上のソフトウェアを更新します。
- クラスター協力関係を削除し、クラスター間のすべてのリモート・コピー関係を停止してから、タスクを再実行依頼してください。

CMMVC6368E 新規コードは、リモート・クラスターと互換性がない可能性があります。

説明: リモート・クラスターにアクセス可能でないため、クラスター間のバージョンの互換性を確認できません。

ユーザーの処置: 以下のアクションを実行してください。

- リモート・クラスターへのリンクが正しく機能していることを確認してから、タスクを再実行依頼してください。
- クラスター協力関係を削除し、クラスター間のすべてのリモート・コピー関係を停止してから、タスクを再実行依頼してください。

CMMVC6369W クラスターが使用している

FlashCopy ストレージ容量が、ライセンス交付を受けている **FlashCopy** ストレージ容量に近づいています。

説明: ライセンスで使用が許可されている **FlashCopy** ストレージ容量を間もなく超える可能性があるために出された警告です。

ユーザーの処置: **FlashCopy** ストレージ容量に対するライセンスを更新して、この警告メッセージが再発しないようにしてください。

CMMVC6370W クラスターが使用しているリモート・コピーのストレージ容量がライセンス交付を受けているリモート・コピーのストレージ容量に近づいています。

説明: ライセンスで使用が許可されているリモート・コピーのストレージ容量を間もなく超える可能性があるために出された警告です。

ユーザーの処置: リモート・コピーのストレージ容量に対するライセンスを更新して、この警告メッセージが再発しないようにしてください。

CMMVC6372W クラスターが使用している仮想化ストレージ容量が、ライセンス交付を受けている仮想化ストレージ容量に近づいています。

説明: ライセンスで使用が許可されている仮想化ストレージ容量を間もなく超える可能性があるために出された警告です。

ユーザーの処置: 仮想化ストレージ容量に対するライセンスを更新して、この警告メッセージが再発しないようにしてください。

CMMVC6373W クラスターが使用している仮想化ストレージ容量がライセンス交付を受けている仮想化ストレージ容量を超えました。

説明: ライセンスで使用が許可されている仮想化ストレージ容量を超えたための警告です。

ユーザーの処置: 仮想化ストレージ容量に対するライセンスを更新して、この警告メッセージが再発しないようにしてください。

CMMVC6374W クラスターが使用している

FlashCopy ストレージ容量が、ライセンス交付を受けている **FlashCopy** ストレージ容量を超えました。

説明: ライセンスが交付された **FlashCopy** ストレージ

容量を超えたための警告です。

ユーザーの処置: FlashCopy ストレージ容量に対するライセンスを更新して、この警告メッセージが再発しないようにしてください。

CMMVC6375W クラスターが使用しているリモート・コピーのストレージ容量が、ライセンス交付を受けているリモート・コピーのストレージ容量を超えました。

説明: ライセンスで使用が許可されているリモート・コピーのストレージ容量を超えたための警告です。

ユーザーの処置: リモート・コピーのストレージ容量に対するライセンスを更新して、この警告メッセージが再発しないようにしてください。

CMMVC6394E 仮想ディスクを空にする操作に時間がかかりすぎたため、コマンドは失敗しました。

説明: 失敗したこのコマンドを正しく実行するには、まずボリューム・キャッシュを空にしてから、データが保存されたことを確認するための要求アクションを実行してみる必要があります。ボリューム・キャッシュを空にするサブタスクに時間がかかり過ぎたため、実行依頼したコマンドが開始できず、別の構成アクティビティが発生した可能性があります。

システムは、引き続きボリューム・キャッシュを空にしようとしています。

ボリュームに関連したストレージが過負荷になっている可能性があります。

ユーザーの処置: ボリューム・キャッシュを空にできるようになるまで数分待ちます。コマンドを再実行依頼してください。

あるいは、コマンドが `-force` パラメーターをサポートしているのであれば、このパラメーターを使用して、ボリューム・キャッシュを空にするサブタスクの実行をバイパスします。ただし、`-force` パラメーターを指定すると、ボリュームのキャッシュ・データは廃棄されます。現存のボリュームの内容を使用する意図がない場合のみ、このコマンドで `-force` フラグを使用してください。

上記のアクションに加えて、このボリュームに関連付けられたネットワーク・ストレージ・デバイスのパフォーマンスを調べます。これらの装置を使用しているホスト・アプリケーションのパフォーマンスが低下状態にある可能性があります。

パフォーマンス上の問題を解決する修正アクションにより、ホスト・アプリケーションのパフォーマンスが最適

状態に戻り、エラーの発生原因となったコマンドの再実行依頼時に、このエラー・メッセージが繰り返し発生しないようにすることができます。

CMMVC6399E 予約に使用可能なメモリーが不十分のため、コマンドは失敗しました。

説明: クラスター内の少なくとも 1 つのノードが必要な量のメモリーを予約できません。キャッシュ内でデータが固定されていることが原因として考えられます。

ユーザーの処置: イベント・ログ内のイベントを調べてください。問題解決のため、修正手順を実行してください。

CMMVC6400E 指定された管理対象ディスク (MDisk) がすでに使用中であるため、コマンドが失敗しました。

説明: MDisk がすでにストレージ・プール内にあるかまたはイメージ・モード・ボリュームとして使用されている場合は、このコマンドに MDisk を指定することはできません。

ユーザーの処置: イメージ・モード・ボリュームとして使用されておらず、さらにストレージ・プール内でない MDisk を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6401E 指定した 1 つ以上の管理対象ディスク (MDisk) が要求された管理対象ディスク・グループにないため、コマンドが失敗しました。

説明: このコマンドでは、指定するすべての MDisk は同じストレージ・プール内になければなりません。

ユーザーの処置: 指定するすべての MDisk が同じストレージ・プール内にあることを確認して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6402E 管理対象ディスク (MDisk) が要求された管理対象ディスク・グループにないため、コマンドが失敗しました。

説明: 指定するすべての MDisk は、要求されたストレージ・プール内になければなりません。このコマンドで指定したソース MDisk の少なくとも 1 つは、要求されたストレージ・プール内にありません。

ユーザーの処置: 指定するすべての MDisk が指定のストレージ・プール内にあることを確認して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6403E ターゲット管理対象ディスク (MDisk) が要求された管理対象ディスク・グループ内にないため、コマンドが失敗しました。

説明: 指定するすべての MDisk は、要求されたストレージ・プール内になければなりません。このコマンドで指定したターゲット MDisk の少なくとも 1 つは、要求されたストレージ・プール内にありません。

ユーザーの処置: 指定するすべての MDisk が指定のストレージ・プール内にあることを確認して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6404E ソースおよびターゲットの管理対象ディスク・グループは異なっている必要があるため、コマンドが失敗しました。

説明: ストレージ・プール間マイグレーションに指定するソースおよびターゲットのストレージ・プールは、異なっていなければなりません。

ユーザーの処置: ストレージ・プール間マイグレーションに指定するソースおよびターゲットのストレージ・プールが異なっていることを確認して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6405E ターゲット・コピーが指定されていないため、コマンドは失敗しました。

説明: ボリューム上でマイグレーションを使用し、複数のボリューム・コピーが存在する場合は、ターゲット・コピーを指定する必要があります。

ユーザーの処置: ターゲット・コピーを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6406E 指定された管理対象ディスク・グループが存在しないため、コマンドは失敗しました。

説明: パラメーター・リストに指定したストレージ・プールの少なくとも 1 つが存在しません。

ユーザーの処置: 指定する各ストレージ・プールが存在することを確認して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6407E 管理対象ディスク・グループが無効であるため、コマンドは失敗しました。

説明: 少なくとも 1 つのストレージ・プール ID は、システムに使用できる最大値を超えています。

ユーザーの処置: パラメーター・リストに指定する各ストレージ・プール ID が存在することを確認して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6408E 指定された管理対象ディスク・グループの数が少なすぎたため、コマンドは失敗しました。

説明: このコマンドで指定する他のパラメーターおよびパラメーター値と整合するストレージ・プール数を指定する必要があります。

ユーザーの処置: パラメーターおよびパラメーター値の有効な組み合わせについては、コマンドに関する資料を参照してください。パラメーターおよび値の有効な組み合わせを使用して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6409E 指定された管理対象ディスク・グループの数が多すぎたため、コマンドは失敗しました。

説明: このコマンドで指定する他のパラメーターおよびパラメーター値と整合するストレージ・プール数を指定する必要があります。

ユーザーの処置: パラメーターおよびパラメーター値の有効な組み合わせについては、コマンドに関する資料を参照してください。パラメーターおよび値の有効な組み合わせを使用して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6410E 指定された管理対象ディスク (MDisk) の数が少なすぎたため、コマンドは失敗しました。

説明: このコマンドで指定する他のパラメーターおよびパラメーター値と整合する MDisk の数を指定する必要があります。

ユーザーの処置: パラメーターおよびパラメーター値の有効な組み合わせについては、コマンドに関する資料を参照してください。パラメーターおよび値の有効な組み合わせを使用して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6411E 指定された管理対象ディスク (MDisk) の数が多すぎたため、コマンドは失敗しました。

説明: このコマンドで指定する他のパラメーターおよびパラメーター値と整合する MDisk の数を指定する必要があります。

ユーザーの処置: パラメーターおよびパラメーター値の有効な組み合わせについては、コマンドに関する資料を参照してください。パラメーターおよび値の有効な組み合わせを使用して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6412E 管理対象ディスク・グループのエクステント・サイズが許容最大サイズを超えたため、コマンドは失敗しました。

説明: 最大サイズを超えたストレージ・プール・エクステント・サイズを指定することはできません。

ユーザーの処置: 最大サイズより小か等しいストレージ・プール・エクステント・サイズを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6413E 管理対象ディスク (MDisk) が無効であるため、コマンドは失敗しました。

説明: 少なくとも 1 つの MDisk ID は、システムに使用できる最大値を超えています。

ユーザーの処置: パラメーター・リストに指定する各 MDisk ID が存在することを確認して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6414E 管理対象ディスク (MDisk) が現在マイグレーション中であるため、コマンドは失敗しました。

説明: このコマンドを実行依頼する場合は、マイグレーション中の MDisk を指定することはできません。

ユーザーの処置: 指定する MDisk のマイグレーションが完了するまで待つか、または別の MDisk を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6415E 管理対象ディスク・グループの警告しきい値が小さすぎるため、コマンドは失敗しました。

説明: 最小サイズ以上のストレージ・プール警告しきい値を指定する必要があります。

ユーザーの処置: 最小サイズ以上のストレージ・プール警告しきい値を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6416E 管理対象ディスク・グループの警告しきい値が大きすぎるため、コマンドは失敗しました。

説明: すべての MDisk が追加されたときにストレージ・プールのサイズに等しいかまたはそれより小さいストレージ・プール警告しきい値サイズを指定するか、あるいは最大警告しきい値比率に等しいかまたはそれより小さいストレージ・プール警告比率を指定する必要があります。

ユーザーの処置: ストレージ・プール警告しきい値のサ

イズまたは比率の有効値を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6417E 管理対象ディスク・グループの警告しきい値が無効であるため、コマンドは失敗しました。

説明: 警告しきい値を指定するには、ストレージ・プール内に少なくとも 1 つの管理対象 MDisk がなければなりません。

ユーザーの処置: ストレージ・プールに対して少なくとも 1 つの MDisk が定義されていることを確認するか、または警告しきい値を削除して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6418E 仮想ディスク (VDisk) がサイズ変更処理中のため、コマンドは失敗しました。

説明: このコマンドを実行依頼する場合は、サイズ変更中のボリュームを指定することはできません。

ユーザーの処置: ボリュームのサイズ変更操作が完了するまで待ちます。操作の完了後にこのコマンドを引き続き実行依頼したい場合は、このコマンドを再実行依頼します。

CMMVC6419E 指定した 1 つ以上の管理対象ディスク (MDisk) が削除処理中のため、コマンドは失敗しました。

説明: このコマンドを実行依頼する場合は、-force オプションを用いて削除中の MDisk を指定することはできません。

ユーザーの処置: MDisk 削除操作が完了するまで待ちます。削除されたいずれの MDisk も、指定する MDisk のリストに組み込んではいけません。続いて、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6421E 指定されたサイズは、この機能に許可されている最大値を超えています。

説明:

- **chiogrp** コマンドが試行されましたが、1 つ以上の機能の最大ビットマップ・メモリーを超えていました。RAID 機能、ボリューム・ミラーリング機能、およびメトロ・ミラーまたはグローバル・ミラーのコピー・サービスの機能でサポートされているビットマップ・メモリーの最大量は 512 MB です。FlashCopy® 機能でサポートされているビットマップ・メモリーの最大量は 2048 MB です。
- あるいは、**remote_copy_free_memory** 変数の値が 0 に達している状態で、メモリー・サイズ 512 MB を

使用してリモート・コピーが試行されました。このシナリオはめったに発生しません。

ユーザーの処置: 必要に応じて、指定するメモリーの量を減らしてコマンドを再試行してください。

CMMVC6422E 指定されたサイズが大きすぎます。すべての機能にわたるメモリーの合計サイズが、許容される最大値を超えています。

説明:

- FlashCopy® 以外のすべての機能全体の最大結合メモリー量は 552 MB です。入出力グループのメモリー割り振りを変更するために **chiogrp** コマンドが使用され、指定された **-size** 値 (単位はデフォルトでメガバイト) が原因で合計メモリーが最大値を超えました。
- あるいは、大容量の HyperSwap ボリュームを作成しようとしたことが、要求を実行するのに十分なメモリーが使用可能ではありませんでした。

ユーザーの処置: 入出力グループの名前または ID を使用して **lsiogrp** コマンドを実行し、各機能によって使用されるメモリーの量を確認します。**chiogrp** コマンドを 1 つ以上実行して、各機能によって使用されるメモリー量を、最大値を超えないように再配分してください。詳細情報を確認するには、**help chiogrp** コマンドを実行してください。

CMMVC6423E E メールが開始されないため、「インベントリー送信」E メール操作が失敗しました。

説明: インベントリー送信 E メール機能が有効になっているが、E メール・サービスが開始されていません。

ユーザーの処置: インベントリー送信 E メール機能を無効にするか、または E メール・サービスを開始します。

CMMVC6424E インベントリー E メール・ユーザーが存在しないため、「インベントリー送信」E メール操作が失敗しました。

説明: インベントリー送信機能が有効にされましたが、インベントリー E メールを受信できる E メール・ユーザーが作成されませんでした。

ユーザーの処置: インベントリー送信 E メール機能をオフにするか、またはインベントリー E メールを受信できる E メール・ユーザー・アカウントを作成します。E メール・ユーザーの作成に関するヘルプについては、**mke-mailuser** コマンドの資料を参照してください。

CMMVC6425E オブジェクトの最大数に達したために、アクションは失敗しました。

説明: オブジェクトの最大数に達したために、アクションは失敗しました。

ユーザーの処置: コマンドで指定されたオブジェクトを確認し、別のオブジェクトを指定する必要があるかを判別します。修正して、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC6426E 指定された管理対象ディスク (MDisk) がすでに使用中であるため、コマンドが失敗しました。

説明: イメージ・モード・ボリュームとしてすでに構成されている MDisk を指定することはできません。

ユーザーの処置: 管理対象外のディスクを指定して、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6427E 指定した 1 つ以上の管理対象ディスク (MDisk) が要求された管理対象ディスク・グループ内にないため、コマンドが失敗しました。

説明: ボリューム作成タスクでは、指定するすべての MDisk は同じストレージ・プール内になければなりません。

ユーザーの処置: 指定するすべての MDisk が同じストレージ・プール内にあることを確認して、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6428E ソース管理対象ディスク (MDisk) が要求された管理対象ディスク・グループ内にないため、コマンドが失敗しました。

説明: このタスクでは、指定するすべてのソース MDisk は同じストレージ・プール内になければなりません。

ユーザーの処置: 指定するすべてのソース MDisk が同じストレージ・プール内にあることを確認して、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6429E ターゲット管理対象ディスク (MDisk) が要求された管理対象ディスク・グループ内にないため、コマンドが失敗しました。

説明: このタスクでは、指定するすべてのターゲット MDisk は同じストレージ・プール内になければなりません。

ユーザーの処置: 指定するすべてのターゲット MDisk

が同じストレージ・プール内にあることを確認して、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6430E ターゲットおよびソースの管理対象ディスク・グループは異なっている必要があるため、コマンドは失敗しました。

説明: ストレージ・プール間マイグレーション・タスクでは、同じストレージ・プールがソースとターゲットの両方のストレージ・プールであることを指定することはサポートされません。

ユーザーの処置: 同一でないソース・ストレージ・プールとターゲット・ストレージ・プールを指定して、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6431E ターゲット・コピーが指定されていないため、コマンドは失敗しました。

説明: ボリューム上でマイグレーションを使用し、複数のコピーが存在する場合は、ターゲット・コピーとして使用するコピーを指定する必要があります。

ユーザーの処置: ターゲット・コピーを指定して、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6432E 指定された管理対象ディスク・グループが存在しないため、コマンドは失敗しました。

説明: 指定するすべてのストレージ・プールはすでに存在していなければなりません。

ユーザーの処置: 指定するすべてのストレージ・プールがすでに存在することを確認して、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6433E 管理対象ディスク・グループが無効であるため、コマンドは失敗しました。

説明: 指定するすべてのストレージ・プール ID の値は、サポートされているストレージ・プール ID 最大値より小か等しくなければなりません。

ユーザーの処置: すべてのストレージ・プールの ID 値がサポートされていることを確認してください。指定するすべてのストレージ・プールがすでに存在することを確認して、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6434E 指定された管理対象ディスク・グループの数が少なすぎたため、コマンドは失敗しました。

説明: 指定したパラメーターおよびパラメーター値の組み合わせはサポートされていません。このタスクでは、

指定された数よりも多くのストレージ・プールを指定する必要があります。

ユーザーの処置: サポートされているパラメーターおよびパラメーター値の組み合わせを指定して、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6435E 指定された管理対象ディスク・グループの数が多すぎたため、コマンドは失敗しました。

説明: 指定したパラメーターおよびパラメーター値の組み合わせはサポートされていません。このタスクでは、指定された数よりも少ないストレージ・プールを指定する必要があります。

ユーザーの処置: サポートされているパラメーターおよびパラメーター値の組み合わせを指定して、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6436E 指定された管理対象ディスク (MDisk) の数が少なすぎたため、コマンドは失敗しました。

説明: 指定したパラメーターおよびパラメーター値の組み合わせはサポートされていません。このタスクでは、指定された数よりも多くの MDisk を指定する必要があります。

ユーザーの処置: サポートされているパラメーターおよびパラメーター値の組み合わせを指定して、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6437E 指定された管理対象ディスク (MDisk) の数が多すぎたため、コマンドは失敗しました。

説明: 指定したパラメーターおよびパラメーター値の組み合わせはサポートされていません。このタスクでは、指定された数よりも少ない MDisk を指定する必要があります。

ユーザーの処置: サポートされているパラメーターおよびパラメーター値の組み合わせを指定して、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6438E 管理対象ディスク・グループのエクス Tent・サイズが許容最大サイズを超えたため、コマンドは失敗しました。

説明: 指定したストレージ・プール・エクス Tent・サイズは、サポートされている最大値を超えています。

ユーザーの処置: サポートされているストレージ・プール・エクス Tent・サイズを指定して、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6439E 管理対象ディスク (MDisk) が無効であるため、コマンドは失敗しました。

説明: 各 MDisk ID の値は、サポートされている MDisk ID 最大値より小か等しくなければなりません。

ユーザーの処置: すべての MDisk の ID 値がサポートされていることを確認してください。指定するすべての MDisk がすでに存在することを確認して、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6440E 管理対象ディスク (MDisk) が現在マイグレーション中であるため、コマンドは失敗しました。

説明: このタスクを実行依頼する場合は、マイグレーション中の MDisk を指定することはできません。

ユーザーの処置: 指定する MDisk がマイグレーション中でないことを確認し、タスクを再実行依頼します。同じ MDisk を指定してタスクを再実行依頼する場合は、タスクを再実行依頼する前に、その MDisk のマイグレーションが完了していることを確認してください。

CMMVC6441E 管理対象ディスク・グループの警告しきい値が小さすぎるため、コマンドは失敗しました。

説明: ストレージ・プール警告しきい値として指定した値が、サポートされている最小値より小さい値です。

ユーザーの処置: ストレージ・プール警告しきい値としてサポートされている値を指定して、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6442E 管理対象ディスク・グループの警告しきい値が大きすぎるため、コマンドは失敗しました。

説明: ストレージ・プール警告比率の値がサポートされている最大値より大きい、またはストレージ・プール警告ディスク・サイズがストレージ・プール容量を超えています。

ユーザーの処置: ストレージ・プールの警告比率およびディスク・サイズのサポートされている値を指定して、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6443E 管理対象ディスク・グループの警告しきい値が無効であるため、コマンドは失敗しました。

説明: このコマンドを実行依頼し、ストレージ・プール警告しきい値比率を指定する場合は、少なくとも 1 つの MDisk を含むストレージ・プールを指定し、ストレージ・プール警告しきい値比率としてサポートされてい

る値を指定する必要があります。

ユーザーの処置: ストレージ・プール警告しきい値比率を指定しないか、またはストレージ・プール警告しきい値比率としてサポートされている値を指定し、少なくとも 1 つの MDisk を含むストレージ・プールを指定します。続いて、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6444E 仮想ディスク (VDisk) がサイズ変更処理中のため、コマンドは失敗しました。

説明: このタスクを実行依頼する場合は、サイズ変更中のボリュームを指定することはできません。

ユーザーの処置: ボリュームのサイズ変更タスクが完了するまで待ちます。進行中のボリュームのサイズ変更タスクの完了後にのみ、同じボリュームを指定し、このタスクを再実行依頼することができます。

CMMVC6445E 指定した 1 つ以上の管理対象ディスク (MDisk) が削除処理中のため、コマンドは失敗しました。

説明: 強制削除中の MDisk を指定することはできません。

ユーザーの処置: すべての MDisk 強制削除タスクが完了するまで待ちます。指定するすべての MDisk が引き続き存在することを確認して、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6446E 管理対象ディスク・グループのエクステント・サイズが異なるため、コマンドは失敗しました。

説明: このタスクでは、ソース・ストレージ・プールのエクステント・サイズとターゲット・ストレージ・プールのエクステント・サイズが同一でなければなりません。

ユーザーの処置: このコマンドを再実行依頼する場合は、ソースとターゲットのストレージ・プールのエクステント・サイズが同じであることを確認してください。ボリュームを異なるエクステント・サイズのストレージ・プールに移動する場合は、技術情報に示されている手順を使用する必要があります。

CMMVC6447E 仮想ディスク (VDisk) が現在マイグレーション中のため、コマンドは失敗しました。

説明: マイグレーション中のボリュームを指定することはできません。

ユーザーの処置: ボリューム・マイグレーション・プロセスが完了するのを待ってタスクを再実行依頼するか、

またはマイグレーション中でないボリュームを指定してタスクを再実行依頼します。

CMMVC6448E このノードを削除すると、このノードの入出力グループに関連付けられたリソースのデータ損失が生じます。

説明: このノードには、入出力グループには不可欠で、他の場所では使用できないリソースが含まれています。このノードを除去すると、お客様のデータが失われます。

このノードによってサポートされるお客様のデータが少しも重要でない場合を除き、このノードを除去しないことをお勧めします。

ユーザーの処置: このノードを除去するには、`-force` オプションを使用する必要があります。

CMMVC6449E 協力関係にグローバル・ミラーまたはメトロ・ミラー関係あるいは整合性グループが含まれているため、操作は実行されませんでした。

説明: ローカル・クラスター内で構成されていて、かつ協力関係のリモート・クラスターに関連付けられているグローバル・ミラーまたはメトロ・ミラー関係あるいは整合性グループがあるときに、クラスター協力関係を除去することはできません。

ユーザーの処置: このクラスターと協力関係のリモート・クラスターとの間で構成されているローカル・クラスター内のグローバル・ミラーまたはメトロ・ミラー関係あるいは整合性グループのすべてを確認します。確認したすべての関係およびグループを除去し、タスクを再実行依頼します。

注: 別のクラスターに関連付けられている関係またはグループを除去してはなりません。また、ローカル・クラスター内に完全に含まれている関係またはグループを除去してはなりません。

CMMVC6450W FlashCopy マッピングは作成されましたが、**physical_flash** が有効ではありません。

説明: FlashCopy マッピング作成タスクは正常終了しました。ただし、**physical_flash** は、物理ディスク・ライセンス方式のもとで FlashCopy マッピングを作成する時には有効にする必要があります。

ユーザーの処置: 有効にするクラスター構成用の該当の仮想化ライセンスを必ず持つようにします。このクラスターのライセンス設定がこのライセンスと一致することを確認します。

FlashCopy マッピングを削除するか、または **physical_flash** を有効にします。

CMMVC6451W グローバル・ミラーまたはメトロ・ミラー関係が作成されたが、**physical_remote** は有効ではありません。

説明: グローバル・ミラーまたはメトロ・ミラー関係作成タスクが正常終了しました。ただし、**physical_remote** は、グローバル・ミラーまたはメトロ・ミラー関係を作成して、クラスターが物理ディスク・ライセンス方式を使用する場合に有効にする必要があります。

ユーザーの処置: 有効にするクラスター構成用の該当の仮想化ライセンスを必ず持つようにします。このクラスターのライセンス設定がこのライセンスと一致することを確認します。

グローバル・ミラーまたはメトロ・ミラー関係を削除するか、あるいは **physical_remote** を有効にします。

CMMVC6452W 物理ディスク・ライセンス方式を使用しているが、**physical_flash** および **physical_remote** の値が設定されていません。

説明: タスクは正常終了しました。ただし、FlashCopy マッピングを作成する前に **physical_flash** を有効にし、グローバル・ミラー・マッピングまたはメトロ・ミラー・マッピングを作成する前に **physical_remote** を有効にする必要があります。

ユーザーの処置: FlashCopy マッピングを作成する前に **physical_flash** を有効にします。また、グローバル・ミラーまたはメトロ・ミラー関係を作成する前に **physical_remote** を有効にします。

CMMVC6453W 物理ディスク・ライセンス方式を無効にしたが、容量ライセンス方式が設定されていません。

説明: タスクは正常終了しました。ただし、FlashCopy、グローバル・ミラー、またはメトロ・ミラー関係を作成する前にライセンス方式を構成する必要があります。物理ディスク・ライセンス方式または容量ライセンス方式を構成できますが、その両方を構成することはできません。

ユーザーの処置: このクラスターに有効な仮想化フィーチャー・ライセンスを持っていない場合は、IBM 営業担当員に連絡して、ライセンスを取得してください。このクラスターのライセンス設定がこのクラスターに対して持っているライセンスと一致することを確認します。

CMMVC6454E 物理ディスク・ライセンス方式が有効でないため、コマンドは失敗しました。

説明: 物理ディスク・ライセンス方式が有効な場合のみ、`physical_flash` または `physical_remote` を有効にすることができます。

ユーザーの処置: 有効にするクラスター構成用の該当の仮想化ライセンスを必ず持つようにします。このクラスターのライセンス設定がこのライセンスと一致することを確認します。ライセンスでサポートされている場合に、このタスクを再実行依頼します。

CMMVC6455E 容量ライセンス方式パラメーターが指定されたが、物理ディスク・ライセンス方式が有効であるため、コマンドは失敗しました。

説明: クラスターが物理ディスク・ライセンス方式を使用しているときは、容量ライセンス方式を有効にすることはできず、また、容量ライセンス方式パラメーターを指定することはできません。

ユーザーの処置: 有効にするクラスター構成用の該当の仮想化ライセンスを必ず持つようにします。このクラスターのライセンス設定がこのライセンスと一致することを確認します。ライセンスでサポートされている場合に、このタスクを再実行依頼します。

CMMVC6456E 物理ディスク・ライセンス方式パラメーターが指定されたが、容量ライセンス方式が有効であるため、コマンドは失敗しました。

説明: クラスターが容量ライセンス方式を使用しているときは、物理ディスク・ライセンス方式を有効にすることはできず、また、物理ディスク・ライセンス方式パラメーターを指定することはできません。

ユーザーの処置: 有効にするクラスター構成用の該当の仮想化ライセンスを必ず持つようにします。このクラスターのライセンス設定がこのライセンスと一致することを確認します。ライセンスでサポートされている場合に、このタスクを再実行依頼します。

CMMVC6457E 指定されたコントローラー上に、1 つ以上のクォーラム・ディスクがあります。

説明: クォーラム・ディスクがコントローラー上で構成されているときに、クォーラム・ディスクをコントローラーがサポートできるようにする設定を無効にすることはできません。

ユーザーの処置: `setquorum` コマンドを使用してすべてのクォーラム・ディスクをコントローラーから別のス

トレージ・システムに移動し、このタスクを再実行依頼します。

CMMVC6458E 指定されたコントローラーはクォーラム・ディスクをサポートできません。

説明: 指定したコントローラーのタイプは、クォーラム・ディスクをサポートしません。

ユーザーの処置: クォーラム・ディスクをサポートするタイプのコントローラーを指定し、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6459E 同じVDiskがマスターおよび補助のVDiskとして指定されたため、`mkrcrelationship` コマンドは失敗しました。

説明: 関係をボリュームからそれ自体に作成することはできません。`mkrcrelationship` コマンドでは、2 つの異なるボリュームをマスター位置および補助位置に指定する必要があります。これらは、ローカル・クラスター内の 2 つのボリュームであっても、2 つの異なるクラスターのそれぞれの中にあるボリュームであってもかまいません。

ユーザーの処置: 互いに同じではないマスター・ボリュームと補助ボリュームを指定し、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6460E マイグレーション・ソースがオフラインであるため、コマンドは失敗しました。

説明: マイグレーションのソースがオフラインです。オフラインのソースは、イメージ・モード MDisk またはストレージ・プール全体です。

ユーザーの処置:

- `rmmdisk` コマンドを実行依頼し、通常の MDisk を指定した場合は、ソース MDisk の定義先のストレージ・プールを判別し、ストレージ・プールをオンラインにするための手順に従います。対応するストレージ・プールのイベント・ログ内に項目があります。
- `rmmdisk` コマンドを実行依頼し、イメージ・モード MDisk を指定した場合は、ソース MDisk を判別し、イメージ・モード MDisk をオンラインにするための手順に従います。対応する MDisk のイベント・ログ内に項目があります。
- イメージ・モード・ボリュームのコピーをマイグレーションするためのコマンドを実行依頼した場合は、対応するソース MDisk を判別し、MDisk に関する問題を診断するための手順に従います。対応する MDisk のイベント・ログ内に項目があります。

- ボリューム・コピーをマイグレーションするための他の任意のコマンドを実行依頼した場合は、ボリュームの定義先のストレージ・プールを判別し、ストレージ・プールをオンラインにするための手順に従います。対応するストレージ・プールのイベント・ログ内に項目があります。

CMMVC6461E マイグレーションを開始すると、ソースの管理対象ディスク・グループ内の **VDisk** がオフラインになるため、コマンドが失敗しました。

説明: イメージ・モード・ボリュームからのマイグレーションではソースのストレージ・プールが使用され、ソースのストレージ・プールはイメージ・モード **MDisk** とストレージ・プールの結合状態を前提とします。イメージ・モード **MDisk** とストレージ・プールのオンラインまたはオフライン状態がさまざまなノード上で異なる場合は、ソース・ボリュームがオフラインになるか、またはソースのストレージ・プール内のすべてのボリュームがオフラインになることがあります。

ユーザーの処置: ノードごとに、ソース・ボリュームおよびソースのストレージ・プールのオンラインまたはオフライン状態に注意してください。一方のエンティティがオンラインで、他方のエンティティがオフラインである場合は、どちらかオフラインになっている方をオンラインにします。オンラインのエンティティをオフラインにすることは、その他のボリュームがオフラインになる可能性があるため、お勧めしません。

CMMVC6462E マイグレーションを開始すると、ターゲットの 管理対象ディスク・グループ がオフラインであるために、**VDisk** がオフラインになるので、コマンドが失敗しました。

説明: マイグレーション・プロセスでは、ソースおよびターゲットのストレージ・プールの状態に基づいてボリュームにオンライン状態またはオフライン状態を割り当てます。この場合、ターゲットのストレージ・プールのオフライン状態に基づいて、現在オンラインであるボリュームはオフラインにされていた可能性があります。このアクションがサポートされていないため、このコマンドを開始することはできません。対応するストレージ・プールのイベント・ログ内に項目があります。

ユーザーの処置: ノードごとに、ソースおよびターゲットのストレージ・プールのオンラインまたはオフライン状態に注意してください。ノードごとに、この 2 つのストレージ・プール的一方がオンラインで、他方がオフラインである場合は、どちらかオフラインになっている方のストレージ・プールをオンラインにします。オンラインのストレージ・プールをオフラインにすることは、

その他のボリュームがオフラインになる可能性があるため、お勧めしません。

CMMVC6463E マイグレーションを開始すると、ターゲットの **MDisk** がオフラインであるために、**VDisk** がオフラインになるので、コマンドが失敗しました。

説明: ボリュームは現在オンラインです。マイグレーション・プロセスでは、ソースおよびターゲットの **MDisk** の状態に基づいてボリュームにオンライン状態またはオフライン状態を割り当てます。この場合、ターゲットの **MDisk** のオフライン状態に基づいて、ボリュームはオフラインにされていた可能性があります。このアクションがサポートされていないため、このタスクを開始することはできません。

ユーザーの処置: **MDisk** をオンラインにするための推奨手順に従ってターゲット **MDisk** をオンラインにして、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6464E ソース・**VDisk**のサイズが以前に実行依頼されたタスクによって変更されているため、**FlashCopy** マッピングの作成タスクを開始できません。

説明: ボリューム・サイズ変更タスクの進行中は、このタスクを実行依頼できません。

ユーザーの処置: ボリューム・サイズ変更タスクが完了するのを待ってから、このタスクを再実行依頼します。

CMMVC6465E ターゲット・**VDisk**のサイズが以前に実行依頼されたタスクによって変更されているため、**FlashCopy** マッピングの作成タスクを開始できません。

説明: ボリューム・サイズ変更タスクの進行中は、このタスクを実行依頼できません。

ユーザーの処置: ボリューム・サイズ変更タスクが完了するのを待ってから、このタスクを再実行依頼します。

CMMVC6466E 同一のマップが既に存在するため、**FlashCopy** マッピングの作成タスクを開始できません。

説明: 指定されたソース **VDisk** とターゲット・ボリューム間のマップは定義済みです。既に定義済みのマップとまったく同じであるマップは定義できません。

ユーザーの処置: このタスクを実行依頼するには、固有のマップを指定してください。

CMMVC6467E 同じターゲット・VDiskを持つ

FlashCopy マップが既に整合性グループに存在するため、**FlashCopy** マッピングの作成タスクを開始できません。

説明: 同じ整合性グループ内に同じターゲット・ボリュームを持つ複数の **FlashCopy** マッピングは作成できません。

ユーザーの処置: このタスクを実行依頼するには、整合性グループに固有の **FlashCopy** マッピング用ターゲット・ボリュームを指定します。

CMMVC6468E ターゲット・ボリュームが復元中の別の **FlashCopy** マップのソースであるため、**FlashCopy** マッピングの開始または準備タスクを開始できません。

説明: マップのターゲットが、復元中の別の **FlashCopy** マッピングのソース・ボリュームである場合、マップを開始または準備することはできません。

ユーザーの処置: 開始または準備しようとしているマップのターゲット・ボリュームが、タスクの実行依頼時に復元中の別の **FlashCopy** マッピングのソース・ボリュームでないようにする必要があります。復元中の関連マップを停止するか、復元中のマップが **Idle_or_Copied** 状態になるまで待ってください。

CMMVC6469E マッピングが復元中であるか、コピー完了状態ではないため、**FlashCopy** マップの分割停止タスクを開始できません。

説明: 復元中であるかコピー完了状態ではない **FlashCopy** マッピングを分割停止することはできません。

ユーザーの処置: このタスクを実行依頼するときは、マップが復元中でなく、コピー完了状態であることを確認します。

CMMVC6470E ターゲット・VDiskが別の **FlashCopy** マップによって使用されているため、**FlashCopy** マッピングの開始または準備タスクを開始できません。

説明: マップのターゲットが以下のいずれかの状態の別のマップのターゲット・ボリュームでもある場合は、マップを開始または準備することはできません。
copying、stopping、suspended、prepared、または preparing。

ユーザーの処置: 開始または準備しようとしているマップのターゲット・ボリュームが、このタスクの実行依頼時にサポートされない状態の 1 つにある別の

FlashCopy マッピングのターゲット・ボリュームでないようにする必要があります。

CMMVC6471E 既存の協力関係のクラスターにこの構成をサポートしない下位レベルのコード・バージョンがあるため、クラスター協力関係の作成タスクを開始できません。

説明: このエラーが発生するシナリオの 1 つは、上位バージョンのクラスターが、複数クラスターのミラーリングをサポートしない下位バージョンのクラスターのパートナーであるときに、複数クラスターのミラーリングを実装するために上位バージョンのクラスターとの別の協力関係を構築しようとした場合です。現在の協力関係内のクラスターの少なくとも 1 つが下位バージョンである場合、第 3 のクラスターとの協力関係の追加はサポートされません。

ユーザーの処置: このタスクをサポートするバージョンに下位レベルのクラスターのソフトウェア・バージョンを更新するか、あるいは下位レベルのソフトウェア・バージョンを持つクラスターとの協力関係を除去します。

CMMVC6472E 協力関係を構築しようとしているリモート・クラスターにこの構成をサポートしない下位レベルのコード・バージョンがあるため、クラスター協力関係の作成タスクを開始できません。

説明: 既存の協力関係内のクラスターのコード・バージョンが、協力関係を構築しようとしているリモート・クラスターのコード・バージョンを持つクラスターとの協力関係をサポートしません。バージョン 5.1.0 またはそれ以降のクラスターがバージョン 5.1.0 またはそれ以降の別のクラスターと既に協力関係にある場合、バージョン 5.1.0 またはそれ以降のとの協力関係のみを追加でき、バージョン 4.3.1 またはそれ以前のバージョンのクラスターとの協力関係は追加できません。バージョン 5.1.0 またはそれ以降のクラスターがバージョン 4.3.1 またはそれ以前の別のクラスターと既に協力関係にある場合、バージョン 4.3.1 のクラスターとの協力関係が存在するため別の協力関係は追加できません。協力関係にないクラスターの場合は、そのクラスターと任意のバージョンのクラスターとの間に協力関係を構築できます。このエラーが発生するシナリオの 1 つは、バージョン 4.3.1 またはそれ以前のリモート・クラスターとの協力関係を追加しようとしている 5.1.0 以降のバージョンのクラスターが、5.1.0 以降のバージョンの別のクラスターと既に協力関係にある場合です。

ユーザーの処置: このタスクをサポートするバージョンに下位レベルのクラスターのコード・バージョンを更新するか、あるいは下位レベルのバージョンのクラスターとの協力関係を構築したいクラスターから既存の協力関

係をすべて除去してから、このタスクを再実行依頼します。

CMMVC6473E アクセス可能なリモート・クラスターのサポートされる最大数を超える可能性があるため、協力関係タスクを開始できません。

説明: 複数クラスターのミラーリングでは、クラスターのチェーンの構成を作成できます。ただし、チェーンに構成できるクラスターの数に限度があります。このタスクは、チェーン内のサポートされるクラスターの最大数を超える可能性があります。

ユーザーの処置: このタスクを実行依頼するには、結果の構成がサポートされるようにします。

CMMVC6474E グローバル・ミラー関係またはメトロ・ミラー関係あるいは整合性グループで協力関係が削除されたため、協力関係の作成タスクを開始できません。

説明: ローカル・クラスターから複数の他のクラスターへの協力関係を構築するには、グローバル・ミラー関係またはメトロ・ミラー関係あるいは整合性グループで削除された協力関係に関連する非協力オブジェクト・エラーを解決する必要があります。

ユーザーの処置: 非協力オブジェクト・エラーを解決し、タスクを再実行依頼します。エラーを解決するには、削除された協力関係から非協力のグローバル・ミラー関係またはメトロ・ミラー関係あるいは整合性グループを削除するか、非協力オブジェクト用の協力関係を構築します。

CMMVC6475E グループに追加しようとしている関係のマスター・クラスターがグループの補助クラスターであり、グループに追加しようとしている関係の補助クラスターがグループのマスター・グループであるため、関係のグループへの追加タスクを開始できません。

説明: グループ内のすべての関係は、グループと同じマスター・クラスターを持つ必要があり、グループと同じ補助クラスターを持つ必要があります。関係または整合性グループの作成時にどのクラスターをマスター・クラスターとして割り当てるかの決定は、タスクの実行依頼元であるクラスターに基づいて行います。

ユーザーの処置: 次の 3 つのオプションのいずれかを実行してください。

- グループを削除し、グループを作成して、グループのマスター・クラスターが関係のマスター・クラスター

と同じになるように、またグループの補助クラスターが関係の補助クラスターと同じになるようにします。

- 関係を削除し、関係を作成して、関係のマスター・クラスターがグループのマスター・クラスターと同じになるように、また関係の補助クラスターがグループの補助クラスターと同じになるようにします。
- 同じマスター・クラスターおよび同じ補助クラスターを持つグループおよび関係を指定します。

このタスクを再実行依頼してください。

CMMVC6478E サーバー設定が構成されていないため、リモート認証サービスの有効化タスクを開始できません。

説明: すべての必要な設定値を指定してサーバーが構成されるまでは、リモート認証サービスを有効にできません。ユーザー名、パスワード、リモート認証サーバーの URL を指定し、必要の場合は SSL 証明書も指定する必要があります。

ユーザーの処置: サーバー設定が正しく構成されていることを確認し、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6479E ユーザー・グループ・テーブルが満杯であるため、タスクを開始できません。

説明: サポートされるユーザー・グループの最大数が既にユーザー・グループ・テーブルに構成されています。

ユーザーの処置: 必要のないユーザー・グループをテーブルから除去し、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6480E 指定されたユーザー・グループが定義されていないため、タスクを開始できません。

説明: ユーザー・グループ・テーブルに存在するユーザー・グループを指定する必要があります。

ユーザーの処置: 指定したユーザー・グループを作成するか、既存のユーザー・グループを指定して、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6481E デフォルトのユーザー・グループが指定されたため、ユーザー・グループの変更タスクを開始できません。

説明: デフォルト・ユーザー・グループの例は、SecurityAdmin、Administrator、CopyOperator、Service、および Monitor です。

ユーザーの処置: このタスクを実行依頼するときは、デフォルト・ユーザー・グループでないユーザー・グループを指定します。

CMMVC6482E デフォルトのユーザー・グループが指定されたため、ユーザー・グループの削除タスクを開始できません。

説明: デフォルト・ユーザー・グループの例は、SecurityAdmin、Administrator、CopyOperator、Service、および Monitor です。

ユーザーの処置: このタスクを実行依頼するときは、デフォルト・ユーザー・グループでないユーザー・グループを指定します。

CMMVC6483E 指定されたユーザー・グループ名が既に存在するため、タスクを開始できません。

説明: ユーザー・グループはそれぞれ固有の名前を持つ必要があります。

ユーザーの処置: 指定した名前の新しいユーザー・グループを定義するには、まず同じ名前を持つ既存のユーザー・グループを削除する必要があります。このタスクを実行依頼するときは、まだ存在しないユーザー・グループを指定します。

CMMVC6484E 指定された役割がサポートされていないため、タスクを開始できません。

説明: 有効な役割の例は、SecurityAdmin、Administrator、CopyOperator、Service、および Monitor です。

ユーザーの処置: サポートされる役割を指定して、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6485E 少なくとも 1 人のユーザーがグループのメンバーとして定義されていて、-force パラメーターが指定されなかったため、ユーザー・グループの削除タスクは失敗しました。

説明: -force パラメーターを指定しない限り、空でないユーザー・グループを削除することはできません。ユーザー・グループを削除するときに -force パラメーターを使用した場合、削除されたユーザー・グループに属していたユーザーはすべて Monitor ユーザー・グループに追加されます。

ユーザーの処置: 必ず正しいユーザー・グループを指定してください。指定したユーザー・グループのメンバーで Monitor 以外のユーザー・グループに所属させる必要のあるユーザーは、それぞれ所要のグループに移します。このタスクを実行依頼するとき、ユーザー・グループに少なくとも 1 人のメンバーがいる場合は -force パラメーターを指定します。

CMMVC6486E ユーザー・テーブルが満杯であるため、タスクを開始できません。

説明: サポートされるユーザーの最大数が既にユーザー・テーブルに構成されています。

ユーザーの処置: 必要のないユーザーをテーブルから除去し、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6487E 指定されたユーザー名が既に存在するため、タスクを開始できません。

説明: ユーザーはそれぞれ固有の名前を持つ必要があります。

ユーザーの処置: 指定した名前の新しいユーザーを定義するには、まず同じ名前を持つ既存のユーザーを削除する必要があります。このタスクを実行依頼するときは、まだ存在しないユーザー名を指定します。

CMMVC6488E 正しくないユーザー・グループ ID が指定されたため、タスクを開始できません。

説明: このタスクを実行依頼するときは、有効なユーザー・グループ ID を指定します。

ユーザーの処置: 有効なユーザー・グループ ID を指定して、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6489E 複数のパスワードが指定されたため、ユーザー・グループの変更タスクを開始できません。

説明: このタスクではパスワードを 1 つだけ指定できます。

ユーザーの処置: パスワードを 1 つだけ指定して、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6490E ユーザー・グループとリモート認証サービスの使用の両方が指定されたため、タスクを開始できません。

説明: リモート認証サービスの使用を指定するときはユーザー・グループを指定できません。

ユーザーの処置: ユーザー・グループからリモート認証サービスの使用のいずれか（両方ではなく）を指定して、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6491E リモート認証サービスで SSH 鍵とパスワードが指定されなかったため、タスクを開始できません。

CMMVC6492E • CMMVC6501E

説明: リモート認証サービスには SSH 鍵とパスワードが必要です。

ユーザーの処置: このタスクを発行するときは、有効な SSH 鍵とパスワードを指定します。

CMMVC6492E ローカル・ユーザーが指定されましたが、ユーザー・グループが指定されなかったため、タスクを開始できません。

説明: このタスクにローカル・ユーザーを指定するときは、ユーザー・グループを指定する必要があります。

ユーザーの処置: このタスクを実行依頼するときにローカル・ユーザーを指定する場合は、有効なユーザー・グループを指定します。

CMMVC6493E 指定されたユーザーが定義されていないため、タスクを開始できません。

説明: ユーザー・テーブルに存在するユーザーを指定する必要があります。

ユーザーの処置: 指定したユーザーを作成するか、既存のユーザーを指定して、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6494E デフォルトのユーザーは削除できないため、タスクを開始できません。

説明: デフォルト・ユーザーの例は、SecurityAdmin、Administrator、CopyOperator、Service、および Monitor です。

ユーザーの処置: このタスクを実行依頼するときは、デフォルト・ユーザーでないユーザーを指定します。

CMMVC6495E スーパーユーザーであるユーザーはローカル・ユーザーでなければならないため、タスクを開始できません。

説明: リモート認証サービスを使用するように、スーパーユーザーであるユーザーを定義することはできません。

ユーザーの処置: ユーザーを正しく指定したことを確認し、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6496E スーパーユーザー・パスワードは削除できないため、タスクを開始できません。

説明: スーパーユーザーであるユーザーは、必ずパスワードを定義されている必要があります。

ユーザーの処置: タスクを実行依頼するときは、ユーザーを正しく指定したことを確認してください。

CMMVC6497E 指定されたユーザーにパスワードが定義されていないため、タスクを開始できません。

説明: 存在しないパスワードを除去することはできません。

ユーザーの処置: タスクを実行依頼するときは、ユーザーを正しく指定したことを確認してください。

CMMVC6498E 指定されたユーザーに SSH 鍵が定義されていないため、タスクを開始できません。

説明: 存在しない SSH 鍵を除去することはできません。

ユーザーの処置: タスクを実行依頼するときは、ユーザーを正しく指定したことを確認してください。

CMMVC6499E 指定された SSH 鍵が既に別のユーザー用に定義されているため、タスクは失敗しました。

説明: 単一の SSH 鍵を複数のユーザー用に定義することはできません。

ユーザーの処置: 指定したユーザー用に固有の鍵を指定するか、または指定した SSH 鍵を持つユーザーを削除して、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6500E ソースと宛先仮想ディスク (VDisk) が同じであるために、アクションは失敗しました。

説明: ソースと宛先ボリュームが同じであるために、アクションは失敗しました。

ユーザーの処置: コマンドを再確認し、指定したソースまたは宛先、あるいはその両方を修正します。修正を行った後、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC6501E ノード・ハードウェアが現行入出力グループ・メンバーと非互換であるために、アクションは失敗しました。

説明: ノード・ハードウェアが現行入出力グループ・メンバーと非互換であるために、アクションは失敗しました。

ユーザーの処置: コマンドを再確認し、指定した入出力グループが正しいことを確認してください。修正して、コマンドを再実行依頼してください。元のコマンドが正しい場合、さらに調査を行い、この問題を修正してください。

CMMVC6502E 整合性グループ 0 の準備は有効な操作ではないため、**FlashCopy** マッピングは準備されませんでした。

説明: 整合性グループ 0 の準備は有効な操作ではないため、FlashCopy マッピングは準備されませんでした。

ユーザーの処置: コマンドを再確認し、正しい整合性グループを指定したことを確認してください。修正して、コマンドを再実行依頼してください。正しい整合性グループを指定した場合は、さらに調査を行い、この問題を修正する必要があります。

CMMVC6503E 整合性グループ 0 の停止は有効な操作でないため、**FlashCopy** マッピングまたは整合性グループは停止されませんでした。

説明: 整合性グループ 0 の停止は有効な操作でないため、FlashCopy マッピングまたは整合性グループは停止されませんでした。

ユーザーの処置: コマンドを再確認し、目的の FlashCopy マッピングまたは整合性グループを指定したことを確認してください。修正して、コマンドを再実行依頼してください。コマンドが正しかった場合は、コマンドを再実行依頼する前に、さらに調査を行う必要があります。

CMMVC6504E 指定された **SSH** 鍵ファイルに有効な **SSH** 鍵が入っていないため、タスクを開始できません。

説明: 有効な **SSH** 鍵が入っている **SSH** 鍵ファイルを指定する必要があります。

ユーザーの処置: 有効な **SSH** 鍵が入っている **SSH** 鍵ファイルを指定して、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6505E 認証サービスとの通信中にエラーが発生したため、タスクは失敗しました。

説明: クラスターは、認証サービスを使用してどのユーザーがクラスターへのアクセスを許可されるかを制御するように構成されています。クラスターが認証サービスに接触しようとしたときにエラーが発生しました。おそらくこのエラーは、クラスターまたは認証サービスのいずれかの構成が正しくなかった結果です。このエラーは、SSL 証明書、ユーザー名、またはパスワードが正しくない場合に発生します。

ユーザーの処置: 認証サービスが正しく機能していることを確認します。クラスター認証サービスの構成が正しいことを確認します。このタスクを再実行依頼してください。

CMMVC6506E 認証サービスとの通信中にタイムアウトが発生したため、タスクは失敗しました。

説明: クラスターは、認証サービスを使用してどのユーザーがクラスターへのアクセスを許可されるかを制御するように構成されています。クラスターが認証サービスに接触しようとしたときにタイムアウトが発生しました。おそらくこのタイムアウトは、TCP/IP ネットワークの問題または正しくない構成の結果です。認証サービス URL に正しくない IP アドレスまたはプロトコルを構成すると、このエラーが発生します。プロトコルは HTTP または HTTPS のいずれかでなければなりません。

ユーザーの処置: クラスター認証サービスの構成が正しいことを確認します。クラスターと認証サービスの間のイーサネット・ネットワークが正しく機能していることを確認します。認証サービスが正しく機能していることを確認します。このタスクを再実行依頼してください。

CMMVC6507E 認証サービスがユーザー名またはパスワードの誤りを報告しているため、タスクは失敗しました。

説明: クラスターは、認証サービスを使用してどのユーザーがクラスターへのアクセスを許可されるかを制御するように構成されています。

該当のユーザー名のパスワードが最近、認証サービスで変更された場合は、クラスターにその認証キャッシュのリフレッシュを強制することが必要な場合があります。強制的にリフレッシュするには、クラスター・コンソールの「クラスター属性の表示」の「リモート認証」パネルを使用するか、コマンド・ライン・インターフェース・コマンド `chauthservice -refresh` を実行してください。

ユーザーの処置: 使用するユーザー名とパスワードが正しいことを確認します。

該当のユーザー名のパスワードが最近、認証サービスで変更された場合は、クラスターにその認証キャッシュのリフレッシュを強制します。

使用するユーザー名にクラスター上で構成されているパスワードもある場合は、クラスター上で構成されているパスワードが認証サービス上でそのユーザー名用に構成されているパスワードと同じであることを確認します。

このタスクを再実行依頼してください。

CMMVC6508E 認証サービスが認証トークンの期限切れを報告しているため、タスクは失敗しました。

説明: クラスターは、認証サービスを使用してどのユーザーがクラスターへのアクセスを許可されるかを制御するように構成されています。ブラウザー Cookie として保管されている認証トークンの有効期限が切れています。認証サービスによって設定されているトークン有効期限属性を変更して、将来このエラーが発生する頻度を減らすことができます。

ユーザーの処置: 新しい認証トークンを取得するか、ユーザー名とパスワードでログインして、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6510E ユーザー名またはパスワードが誤っているためにタスクが失敗しました。

説明: 使用するパスワードが、使用するユーザー名用にクラスターで構成されているパスワードと一致しません。

ユーザーの処置: 正しいユーザー名またはパスワードを入力して、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6511E クラスターが認証サービスを使用するように正しく構成されていないため、タスクは失敗しました。

説明: 使用するユーザー名は認証サービスを使用して認証されるように構成されていますが、クラスターが認証サービスを使用するように構成されていないか、機能が有効になっていません。

ユーザーの処置: 認証サービスを使用したい場合は、そのサービスを使用するようにクラスターを構成します。

認証サービスを使用したくない場合は、クラスター上のユーザー名の構成を変更して、認証サービスを使用する指定を除去します。

このタスクを再実行依頼してください。

CMMVC6512E 同じコマンドを使用して新しいクォーラム・ディスクを作成すると同時に、その新しいディスクをアクティブに設定することはできないため、タスクは失敗しました。

説明: 新しいクォーラム・ディスク・タスクを作成することと、アクティブ・タスク用にディスクを設定することは、2つの別のタスクを使用して行う必要があります。

ユーザーの処置: 新しいクォーラム・ディスクを作成す

るタスクを実行依頼します。そのタスクが完了したら、新しいディスクをアクティブにするタスクを実行依頼します。

CMMVC6513E すべてのクォーラム・ディスクが初期設定されるまでクォーラム・ディスクをアクティブにすることはできないため、タスクは失敗しました。

説明: 少なくとも1つのディスクの初期化処理がまだ完了していません。すべてのクォーラム・ディスクの初期化処理が完了するまで、ディスクをアクティブ・ディスクとして選択することはできません。

ユーザーの処置: クォーラム・ディスクの初期化処理がすべてのクォーラム・ディスクについて完了まで待つて、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6514E アクティブにするために選択したディスクはオンラインではないため、タスクは失敗しました。

説明: ディスクはアクティブ化できるためにはオンラインでなければなりません。

ユーザーの処置: 選択したディスクをオンラインにするか、既にオンラインである別のディスクを選択して、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6515E 少なくとも1つのクォーラム・ディスクが除外状態であるため、タスクは失敗しました。

説明: 1つ以上のクォーラム・ディスクが除外状態であるときは、クォーラム・ディスクをアクティブにすることはできません。

ユーザーの処置: 追加のクォーラム・ディスクを作成するか、除外状態のクォーラム・ディスクが1つもないように構成を変更します。除外状態のクォーラム・ディスクが1つもいないことを確認して、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6516E リモート IPv4 サービスの構成中に IPv4 クラスター・アドレスを除去できないため、コマンドは失敗しました。

説明: 構成済み管理 IP アドレス・プロトコルは、IPv4 または IPv6 のいずれを (または両方を) クラスター上で有効にするかを判別します。クラスターに IPv4 クラスター・アドレスがない場合、IPv4 プロトコル・スタックは有効にされず、したがって、E メール・サーバーまたは SNMP サーバーなどのリモート・サービスに IPv4 アドレスを介してアクセスできません。

ユーザーの処置: IPv4 アドレスを介してのみサービスにアクセスでき、サービスを引き続き使用することが必要な場合、IPv4 クラスター・アドレスを、そのアドレスを介してクラスターの管理を行う意図がない場合でも、引き続き指定する必要があります。

そうしない場合は、すべてのリモート・サービスに IPv6 アドレスのみを使用するようにクラスターを再構成して、IPv4 クラスター・アドレスを除去するタスクを再実行依頼します。

CMMVC6517E リモート IPv6 サービスの構成中に IPv6 クラスター・アドレスを除去できないため、コマンドは失敗しました。

説明: 構成済み管理 IP アドレス・プロトコルは、IPv4 または IPv6 のいずれを (または両方を) クラスター上で有効にするかを判別します。クラスターに IPv6 クラスター・アドレスがない場合、IPv6 プロトコル・スタックは有効にされず、したがって、E メール・サーバーまたは SNMP サーバーなどのリモート・サービスに IPv6 アドレスを介してアクセスできません。

ユーザーの処置: IPv6 アドレスを介してのみサービスにアクセスでき、サービスを引き続き使用することが必要な場合、IPv6 クラスター・アドレスを、そのアドレスを介してクラスターの管理を行う意図がない場合でも、引き続き指定する必要があります。

そうしない場合は、すべてのリモート・サービスに IPv4 アドレスのみを使用するようにクラスターを再構成して、IPv6 クラスター・アドレスを除去するタスクを再実行依頼します。

CMMVC6518E クラスターで現行ユーザー用に定義された役割がないため、タスクは失敗しました。

説明: クラスターは、認証サービスを使用してどのユーザーがクラスターへのアクセスを許可されるかを制御するように構成されています。ユーザーの資格情報は認証サービスによって受け入れられましたが、認証サービスでこのユーザー用に定義されたグループのいずれも、クラスター上で定義されているユーザー・グループに一致しません。

ユーザーの処置: 以下のステップを順に実行してください。

1. 認証サービスでこのユーザー用に定義されているユーザー・グループを判別します。
2. 認証サービスでこのユーザー用に定義されているユーザー・グループの少なくとも 1 つがクラスター上でも定義されているようにします。

3. 認証サービスとクラスターの両方でこのユーザー用に定義されているユーザー・グループの少なくとも 1 つで、remote パラメーターが enabled に設定されるようにします。
4. このタスクを再実行依頼してください。

CMMVC6519E 「superuser」アカウントのユーザー・グループを「SecurityAdmin」以外に変更することはできないため、タスクは失敗しました。

説明: ユーザー名「superuser」に割り当てられるユーザー・グループは必ず「SecurityAdmin」でなければなりません。この割り当ては変更できません。

ユーザーの処置: あるユーザー・アカウントのユーザー・グループを「SecurityAdmin」から別のユーザー・グループに変更するタスクを実行依頼する場合は、必ず「superuser」以外のユーザー・アカウントを指定してください。

CMMVC6520E 現行ユーザーの属性を定義できるのは認証サービスだけであるため、このタスクを使用してこれらの属性を変更することはできません。

説明: 現行ユーザーはクラスター上で定義されていません。現行ユーザーは認証サービスで定義されており、クラスターはその認証サービスを使用するように構成されています。現行ユーザーのパスワードを変更するには、認証サービスを使用する必要があります。

SSH 鍵を使用したクラスターへのコマンド・ライン・インターフェース (CLI) アクセスを有効にするには、現行ユーザーをクラスター上で定義し、SSH 鍵をこのユーザーに関連付ける必要があります。現行ユーザー用に認証サービスも引き続き使用したい場合は、クラスター上で作成する新しい現行ユーザー・アカウント用に「remote」設定を有効にする必要があります。

ユーザーの処置: パスワードを変更したい場合は、そのタスクのための認証サービスを使用します。

SSH 鍵を使用したクラスターへのコマンド・ライン・インターフェース (CLI) アクセスを有効にしたい場合は、ユーザー・アカウントをクラスター上で定義し、SSH 鍵をその定義に関連付けます。ユーザー・アカウントの許可のために認証サービスも引き続き使用したい場合は、クラスター上に新しく作成されたユーザー・アカウント用に「remote」設定を有効にします。

CMMVC6521E ローカル・ユーザーのユーザー・アカウント定義でパスワードも **SSH** 鍵のどちらも指定しないことになるため、タスクを開始できません。

説明: ローカル・ユーザーの定義には、パスワードまたは **SSH** 鍵のいずれかを必ず指定する必要があります。

ユーザーの処置: このタスクを実行依頼するときは、正しいユーザー・アカウントおよびパラメーターを指定したこと、およびタスクの完了後もローカル・ユーザー定義にはパスワードまたは **SSH** 鍵のいずれかが引き続き指定されることを確認します。

CMMVC6522E 許可が失敗しました。

説明: **SSH** ログインの試みが失敗しました。このメッセージに続いて、エラーの原因についての詳しい情報が入った 2 番目のメッセージが出されます。

ユーザーの処置: 2 番目のエラー・メッセージの指示に従って問題を解決してください。

CMMVC6523E 入力された **URL** は無効です。

説明: **URL** は **http://** または **https://** のいずれかで始まる必要があり、以下の文字だけを使用できます。A から Z、a から z、0 から 9、- _ : [] . ~ / %。

ユーザーの処置: 入力した **URL** がサポートされるストリングのいずれかで始まっており、サポートされる文字のみを含んでいることを確認し、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6524E 入力された名前は無効です。名前の先頭や末尾にスペース文字を使用してはならず、名前に * : , ¥ ' % の文字が含まれていてはなりません。

説明: 入力する名前の最初または最後の文字としてスペースは使えません。また、以下の文字は名前のどの部分でもサポートされません。* : , ¥ " ' %

ユーザーの処置: 入力した名前の始めと終わりにスペース文字がないこと、および上記のサポートされない文字が含まれていないことを確認し、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6525E 入力されたパスワードは無効です。パスワードの始めまたは終わりにスペース文字は使用できません。

説明: 入力するパスワードの最初または最後の文字としてスペースは使えません。

ユーザーの処置: 入力したパスワードの始めと終わりに

スペース文字がないことを確認し、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6526E 要求されたコピーの数が指定された固有の **MDisk** グループグループの数と等しくないため、**VDisk**の作成タスクを開始できません。

説明: このタスクを実行依頼する場合は、要求するボリューム・コピーごとに固有のストレージ・プールを指定する必要があります。

ユーザーの処置: 要求するボリューム・コピーの数と同じ数の固有のストレージ・プールを指定し、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6527E 入力された名前は無効です。名前には文字、数字、スペース、ピリオド、ダッシュ、およびアンダースコアを含むことができます。名前は文字またはアンダースコアで開始する必要があります。名前の先頭や末尾にスペースを使用してはなりません。

説明: 入力する名前の最初の文字として数字またはスペースは使えず、最後の文字としてスペースは使えません。また、以下の文字は名前のどの部分でもサポートされません。* : , " ' % #

ユーザーの処置: 入力した名前が数字で始まっていないこと、始めと終わりにスペース文字がないこと、および上記のサポートされない文字が含まれていないことを確認し、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6528E **MDisk** モードがアレイに設定されていないため、コマンドを開始できません。

説明: このコマンドに指定する **MDisk** は、いずれも **LDisk** のアレイであるローカル **MDisk** でなければなりません。指定された **MDisk** のモードはアレイではありません。

ユーザーの処置: ローカル **MDisk** であって **LDisk** のアレイである別の **MDisk** を選択するか、あるいは指定した **MDisk** がローカル **MDisk** であって **LDisk** のアレイになるようにシステムを構成し、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6529E サポートされる最大数の **MDisk** が既に存在するため、コマンドを開始できません。

説明: このコマンドは、アレイ作成のために **MDisk** が使用可能であることを必要とします。 **MDisk** の最大数が既にクラスター上で構成されているため、アレイ作成

に使用できる MDisk がありません。

ユーザーの処置: ローカル MDisk が使用可能であることを確認し、コマンドを再実行依頼します。このタスクのためのローカル MDisk を使用可能にするには、既存のローカル MDisk 上のアレイを削除するか、SAN 接続済み MDisk を除去して、ローカル MDisk を構成します。

このエラーを修正するためのその他の考慮事項をいくつか示します。

- それぞれの分散アレイは、16 で割り切れる MDisk ID から始まる 16 個のスロットを占有します。このため、16 で割り切れる MDisk ID 境界から始まる 16 個の不要な MDisk を削除する必要性についても検討することをお勧めします。追加情報が必要な場合は、lsmdisk を参照してください。
- または、不要な分散アレイを削除して、分散アレイ用のスペースを空けることができます。
- MDisk を削除した後で MDisk インベントリが更新されるように、さらに detectmdisk コマンドを発行する必要があります。

CMMVC6530E サポートされる最大数のアレイが既に存在するため、コマンドを開始できません。

説明: クラスターには、それがサポートできる最大数のアレイが既に存在します。コマンドは新しいアレイの追加を試行しました。

ユーザーの処置: もはや必要でないアレイを除去して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6532E 入出力グループで使用可能な空きメモリーが不足しているため、コマンドを開始できません。

説明: このコマンドは、新しいアレイに必要なメモリーを割り振るために、指定された入出力グループ用に使用できる十分な空きメモリーを必要とします。

ユーザーの処置: 入出力グループに使用できる十分なメモリーがあることを確認し、コマンドを再実行依頼します。入出力グループに割り振られたメモリーの量は増やすことができます。また、入出力グループ内のボリューム・ミラーまたはコピー・サービス関係の数を減らすことによって、使用されるメモリーの量を減らすこともできます。

CMMVC6533E 指定されたアレイ・メンバーが選択されたアレイに存在しないため、コマンドを開始できません。

説明: このコマンドは、指定するアレイ・メンバーが LDisk であることを必要とします。指定されたアレイ・メンバーは、エラーのために最近構成解除された LDisk であった可能性があります。アレイの使用可能なメンバーは、lsarraymember コマンドを使用して表示できます。

ユーザーの処置: 関連付けられた LDisk があるアレイ・メンバーを選択し、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6534E 指定されたドライブが存在しないため、コマンドを開始できません。

説明: 定義されていないドライブ ID を指定しました。

ユーザーの処置: lsdrive コマンドを使用して、既存のドライブ ID を表示してください。既存のドライブ ID のみを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6535E 指定した RAID 形状を使用するアレイを構成するために指定されたドライブの数が誤っているため、コマンドを開始できません。

説明: 各 RAID 形状は、その形状を使用するアレイを構成するために、使用可能な最小数のドライブを必要とします。例えば、RAID 6 形状の場合は、少なくとも 4 つの使用可能なドライブを指定する必要があります。指定したドライブの数が、指定した RAID 形状に必要なドライブの最小数を下回っています。

ユーザーの処置: 指定した RAID 形状に対応できる十分な数のドライブを指定したことを確認して、コマンドを再実行依頼します。異なる数のドライブを指定するか、異なる RAID 形状を指定する必要がある場合もあります。

CMMVC6536E 指定された RAID 形状が許可するよりも多くの数のドライブを指定したため、コマンドを開始できません。

説明: 指定するドライブの数は、指定する RAID 形状のためにサポートされるドライブ数のサポート範囲内になければなりません。例えば、RAID 1 形状の場合は、正確に 2 つの使用可能なドライブを指定する必要があります。

ユーザーの処置: 指定する RAID 形状のためにサポートされる使用可能なドライブ数を指定し、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6537E 指定されたドライブにはタスクでサポートされていない使用属性が指定されているため、コマンドを開始できません。

説明: コマンドで指定されたドライブの現行の **use** 値が原因でコマンドが適用可能とならないため、コマンドを実行できません。

ユーザーの処置: このコマンドでサポートされるドライブの **use** 値については、コマンドの資料を参照してください。**lsdrive** コマンドを使用すると、ドライブの現行の **use** 値を確認できます。このコマンドを実行依頼するときは、サポートされる **use** 値が指定されているドライブを選択してください。

CMMVC6538E 指定されたドライブのうち少なくとも **1** つの使用属性が **Candidate** ではないため、コマンドを開始できません。

説明: このコマンドに指定するドライブは、**Candidate** の使用属性を持っていない必要があります。**lsdrive** コマンドを実行依頼して、既存のドライブの使用属性を表示できます。

ユーザーの処置: 指定するすべてのドライブの使用属性が **Candidate** であることを確認し、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6539E アレイに十分な冗長度がないため、コマンドを開始できません。

説明: このコマンドを実行依頼するときは、アレイに十分な冗長度が必要です。要求されたタスクでは、アレイがオフラインになることになります。

ユーザーの処置: 指定したアレイに関連したすべてのエラーを修正し、アレイの冗長度を回復してから、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6540E スペース使用効率のよい グレーン・サイズが **VDisk** 用に要求された仮想容量を収容するには小さすぎるため、タスクを開始できません。

説明: 要求された仮想容量では、指定されたグレーン・サイズ用にサポートされている最大値より大きいグレーン数が必要になります。

ユーザーの処置: グレーン・サイズを増やすか、要求されたボリュームの仮想容量を減らすか、あるいはその両方を行ってから、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6541E **VDisk** 用に要求された仮想容量がエクステント・サイズでサポートされる最大容量よりも大きいため、タスクを開始できません。

説明: 選択されたストレージ・プールのエクステント・サイズでは、ボリューム用に要求された仮想容量に対処するためには、サポートされている最大値より大きいエクステント数が必要になります。

ユーザーの処置: 要求された仮想容量に対処できる十分な大きさのエクステント・サイズを持つ別のストレージ・プールを選択するか、選択したストレージ・プールのエクステント・サイズ用にサポートされている仮想容量を指定して、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6542E リモート認証タスクが失敗しました。

説明: リモート認証サービスを使用してユーザー・アカウントの認証を試行しているときにエラーが発生しました。**svc_snap** タスクを実行してクラスター情報を収集し、問題判別に使用できます。

ユーザーの処置: IBM のテクニカル・サポートに連絡して支援を受けてください。

CMMVC6543E タスクの実行依頼時に指定できるのは直接接続の管理対象ドライブのみであるため、タスクを開始できません。

説明: 指定されたドライブは、管理対象ドライブではないか、ローカル・ドライブではありません。

ユーザーの処置: このタスクを実行依頼するときは、直接接続 **MDisk** を指定してください。

CMMVC6544E 指定された直接接続の管理対象ドライブがビジーであるため、タスクを開始できません。ドライブがビジーでなくなったら、タスクを再実行依頼してください。

説明: このタスクは完了に約 30 秒かかります。直接接続の管理対象ドライブがビジーの場合は、タスクの完了に必要な時間が長くなります。ドライブがビジーすぎると、タスクは妥当な時間内に完了できません。

ユーザーの処置: 直接接続の管理対象ドライブがビジーでなくなってから、タスクを再実行依頼してください。

CMMVC6545E ドライブ・ソフトウェアの適用タスクはソフトウェア・ダウンロード・イメージへのアクセスに失敗しました。

説明: イメージ・ファイルが読み取れないか、検証署名が正しくないか、ドライブ・タイプまたはソフトウェア

ア・タイプが正しくないか、あるいはイメージ・ファイルが破損しています。

ユーザーの処置: ソフトウェア・ダウンロード・イメージを再インストールして、タスクを再実行依頼してください。問題が解決しない場合は、IBM のテクニカル・サポートに連絡して支援を受けてください。

CMMVC6546E ドライブ・ソフトウェアの適用タスクの実行中にドライブ・エラーが検出されました。

説明: ドライブ・ソフトウェアの適用タスクによる更新に要求されたドライブのうち少なくとも 1 つに障害が発生しました。

ユーザーの処置: ドライブ・ソフトウェアの適用タスクのドライブ・リストから障害のあるドライブを除去してタスクを再実行依頼するか、障害のあるドライブで問題判別を実行してください。

CMMVC6547W **FPGA** ファームウェアのダウンロード・タスクが開始されました。タスクの進行中、**MDisk** はオフラインのままです。タスクの進行中は、ドライブまたはノードの電源をオフにしないでください。

説明: このタスクは完了に約 15 分かかる場合があります。タスクが完了すると、ドライブの状況は自動的にオンラインになります。

ユーザーの処置: 少なくともタスクが完了してドライブの状況がオンラインになるまで、ノードおよびドライブは連続して電力を供給されるようにしてください。

CMMVC6548E ドライブが候補以外に使用されるため、**FPGA** ファームウェアを適用できません。

説明: ドライブの **FPGA** レベルを更新しても、データ保全性を維持することは保証されません。したがって、ドライブはアレイの一部であってはなりません。これを確実にするには、パッケージを適用する前に、ドライブの用途を「候補」にする必要があります。

ユーザーの処置: ドライブが現在、「障害」状態である場合、ドライブに必要なすべての保守処置を実行してから、処理を続行します。ドライブがスベアまたは未使用である場合、GUI を使用するか、**chdrive** コマンドを使用して、ドライブの用途を変更することができます。ドライブが現在、アレイの一部である場合、ホット・スベア・ドライブを構成し、ドライブの用途を「障害」に変更してから、用途を「候補」に変更する必要があります。

CMMVC6549E 指定された認証サービスの **URL** が有効な **URL** ではないため、認証タスクは失敗しました。

説明: このエラーは、認証サービスが正しく作動していないか、または認証サービス用に定義された **URL** が正しくない場合に発生することがあります。**chauthservice** コマンドを使用して、クラスターで認証サービス用に定義されている **URL** を変更できます。

ユーザーの処置: 認証サービスが正しく作動していることを確認します。クラスターで定義されている認証サービス **URL** が正しいことを確認し、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6550E 認証サービスの **URL** で指定されたネットワーク・アドレスを解決できないため、認証タスクは失敗しました。

説明: クラスターで定義されている認証サービス **URL** に、解決できないネットワーク・アドレスがあります。**chauthservice** コマンドを使用して、クラスターで認証サービス用に定義されている **URL** を変更できます。

ユーザーの処置: 認証サービスが正しく作動していることを確認します。クラスターで定義されている認証サービス **URL** が正しいことを確認します。クラスターと認証サービスの間のネットワーク接続が正しく機能していることを確認し、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6551E 認証サービスによる許可についてクラスターに定義されたユーザー名とパスワードの組み合わせが、認証サービスでは定義されていないため、認証タスクは失敗しました。

説明: 認証サービスはクラスターからの認証要求を拒否しました。**chauthservice** コマンドを使用して、クラスターで認証サービス用に定義されているユーザー名またはパスワードを変更できます。

ユーザーの処置: クラスターで認証サービス用に定義されているユーザー名とパスワードの組み合わせが、認証サービスでも定義されていることを確認し、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6552E 認証サービスとの **SSL** 接続を確立できなかったため、認証タスクは失敗しました。

説明: このエラーは、認証サービス・サーバー上の **SSL** 構成が正しくないか、またはクラスター上で構成された **SSL** 証明書が認証サービス・サーバーにより拒否された場合に発生することがあります。**chauthservice** コマンドを使用して、クラスターで認証サービス・サー

バー用に定義されている SSL 証明書を設定できます。

ユーザーの処置: 認証サービス・サーバー上の SSL 構成が正しいこと、およびクラスターで認証サービス・サーバー用に定義されている SSL 証明書が正しいことを確認し、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6553E 少なくとも 1 つのクォーラム・ディスク候補が正しい状態にないため、タスクを開始できません。

説明: MDisk をアクティブ・クォーラム・ディスクになるように設定したとき、すべてのクォーラム・ディスクの状態がオンラインでなければなりません。

ユーザーの処置: すべてのクォーラム・ディスクの状態がオンラインであることを確認し、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6554E 認証サービスから受信したユーザー名が有効なクラスター・ユーザー名ではないため、認証タスクは失敗しました。

説明: クラスター・ユーザー名は長さ 256 文字を超えてはならず、以下の文字のいずれも含んでいてはなりません。

- コロン (:))
- パーセント記号 (%))
- コンマ (,))
- 二重引用符 ("")
- 単一引用符 ('))

ユーザーの処置: リモート認証サービスのユーザー名の定義を変更して、クラスター・ユーザー名要件に準拠させ、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6555E 認証サービスが誤った応答を送信したか、あるいは認証資格情報の誤り以外の理由で認証要求が失敗したことを示す応答を送信したため、認証タスクは失敗しました。

説明: 認証サービスからの応答の形式が無効であるか、あるいは認証される資格情報に関連しない理由で認証要求が失敗したことを応答が示しています。

ユーザーの処置: 認証サービスが正しく機能していることを確認し、タスクを再実行依頼します。問題が解決しない場合は、認証サービスのテクニカル・サポートに連絡して支援を受けてください。

CMMVC6556E ファイルの読み取りの試行中にエラーが発生したため、タスクを開始できません。

説明: タスクには、クラスター構成ノードのファイル・システムにあるファイルの名前が指定されています。指定されたファイルを開くことができません。このエラーは、指定されたファイル名のタイプミスか、現在ログイン中のノード以外のノードへの、構成ノードのフェイルオーバーが原因の場合があります。

ユーザーの処置: ファイルが現行構成ノードにコピーされたこと、およびユーザーがそのノードにログインしていることを確認し、正しいファイル名を指定して、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6557E 指定されたファイルが大きすぎるため、タスクを開始できません。

説明: タスクには、クラスター構成ノードのファイル・システムにあるファイルの名前が指定されています。指定されたファイルは、タスク用にサポートされる最大サイズを超えているため、使用できません。ファイルが破損している場合は、正しいバージョンのファイルを構成ノードにコピーして、正しいファイル・サイズを復元できます。ファイルの最大サイズについては、タスクのヘルプに説明があります。

ユーザーの処置: 正しいファイル名を指定し、ファイルのサイズがこのタスクでサポートされるファイルの最大サイズを超えていないことを確認して、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6558E VDisk がオフラインになる可能性があります。そのため、コマンドを開始できません。このコマンドについては、クラスターのコマンド・ライン・インターフェース (CLI) のコマンド・ヘルプを参照してください。

説明: このコマンドを実行するとボリュームがオフラインになる可能性があることを警告しています。コマンド・ヘルプを読んで、起こりうる事態を完全に理解した後、安全予防措置を指定変更し、-force フラグを使用してこのメッセージが出ないようにすることができます。

ユーザーの処置:

1. 「lsnode dependantvdisk」コマンドを実行依頼して、-force フラグを使用してこのコマンドを実行したときにどのボリュームがオフラインになるかを判別します。applysoftware コマンドを実行依頼したときにこのメッセージを受け取った場合、クラスター内のすべてのノードに対して lsnode dependantvdisk コマンドを実行依頼する必要があります。その他のコマンドの場合は、このメッセー

ジを生成したコマンドでパラメーターとして指定したノードに対して `lsnode dependantvdisk` コマンドを実行依頼する必要があります。

2. 実行依頼した特定のコマンドで `-force` フラグを使用する場合の影響を理解することが極度に重要であるため、このステップは必須です。`-force` フラグを使用した場合にどのような安全予防措置を迂回することになるかについては、CLI コマンド・ヘルプを参照してください。無視される予防措置はコマンドによって異なります。
3. このコマンドを再実行依頼するときに安全予防措置を迂回したい場合は、`-force` フラグを使用する必要があります。

CMMVC6559E ユーザー・タイプ「**support**」が指定され、**-warning** パラメーター値または **-info** パラメーター値のいずれかが「**on**」に指定されたため、**E** メール・ユーザーの追加または変更コマンドは失敗しました。

説明: ユーザー・タイプ「**support**」は、お客様の組織外のハードウェア保守サポート・サービスに属するユーザーを示すことを目的としています。したがって、「**support**」ユーザー・タイプには、より重大な通知タイプである「**error**」のイベントのみが送信されます。

ユーザーの処置: 正しいユーザー・タイプを指定したことを確認します。このユーザーに警告通知または情報通知を受け取らせたい場合は、「**-usertype support**」パラメーターと値は指定しないでください。ユーザー・タイプを「**support**」と指定する場合は、**-warning** パラメーターと **-info** パラメーターは「**off**」にする必要があります。

CMMVC6560E 指定された **IP** アドレスが既にクラスターによって使用されているため、コマンドは失敗しました。

説明: クラスターが使用するようにすでに構成されている **IP** アドレスは指定できません。

ユーザーの処置: 指定する **IP** アドレスがまだクラスターが使用するように構成されていないことを確認し、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6561E クォーラムをアクティブに設定する別のタスクが進行中であるか、選択されたディスクをアクティブ・クォーラム・ディスクとして設定できないため、クォーラムをアクティブに設定するタスクは失敗しました。

説明: これはマルチステップのタスクで、完了するのに数秒から数分かかります。クォーラムをアクティブに設定するタスクは、指定されたどの時点でも、1 つしか進行できません。このエラーは 2 つの原因のいずれかにより発生します。別のクォーラムをアクティブに設定するタスクが既に進行中であるか、内部クラスター・ロックが、選択されたディスクをアクティブ・クォーラム・ディスクにするという要求を受け入れなかったからです。

ユーザーの処置: **MDisk** の状態を確認し、未解決の修正手順をすべて完了します。別のクォーラムをアクティブに設定するタスクが進行中である可能性がある場合は、そのタスクが完了するまで数分間待ってから、このタスクを再実行依頼します。他に進行中のクォーラムをアクティブに設定するタスクがないときにこのエラーを受け取った場合は、現行のアクティブ・クォーラム・ディスクに取り替える別のディスクを指定し、同じクォーラム索引番号を指定して、このタスクを再実行依頼します。

CMMVC6562E 要求されたサイズは、サポートされる最大値を超えています。

説明: 実行依頼したコマンドには、サイズ・パラメーターおよび関連付けられた単位オプションがあります。**-unit** オプションを指定しない場合、単位はデフォルト値のメガバイト (**MB**、**2e20** バイト) になります。サイズ・パラメーターに指定された値と、単位値 (指定されているかまたはデフォルト) を組み合わせると、サポートされる最大サイズの (**2e64** - **1**) バイトより大きくなります。

ユーザーの処置: 指定したサイズが単位オプションの値 (デフォルトかまたは指定されている) に照らして正しいこと、およびサイズがサポートされる最大サイズを超えないことを確認して、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6563E 指定されたユーザーが **E** メール通知を受け取るように構成されていないため、コマンドは失敗しました。

説明: **testemail** コマンドでターゲット受信者として指定するすべてのユーザーは、以下の **E** メール通知フラグの少なくとも 1 つを既に「**on**」に設定されている必要があります。**-error**、**-warning**、または **-info**。

ユーザーの処置: 指定するすべてのユーザーが **E** メール通知フラグの少なくとも 1 つを「**on**」に設定されていることを確認し、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6564E パスワード・タイプがリモート・ユーザーには無効であるため、このユーザーをリモート・ユーザーにすることはできません。

説明: リモート認証サーバーには、旧来形式のパスワードを受け入れない要件があります。このユーザーは旧来形式のパスワードを持っています。

ユーザーの処置: 新規パスワードを指定してコマンドを再実行依頼するか、あるいはまずパスワードを変更してからこのユーザーのリモート認証を指定してコマンドを再実行依頼します。

CMMVC6565E 指定されたノードがオンラインでないため、コマンドは失敗しました。

説明: このコマンドは、指定するノードの状況がオンラインであることを必要とします。

ユーザーの処置: このコマンドを実行依頼するときは、指定するノードの状況がオンラインであることを確認します。

CMMVC6566E -failover パラメーターを指定するときは **-name**、**-iscsialias**、または **-noiscsialias** のいずれかのパラメーターも指定する必要があるため、このコマンドは実行依頼できません。

説明: **-failover** パラメーターを指定するときに必須であるフェイルオーバー・データが指定されていません。

ユーザーの処置: **-failover** パラメーターを指定する必要があることを確認します。このコマンドで **-failover** パラメーターを指定するときは、**-name**、**-iscsialias**、または **-noiscsialias** のいずれかのパラメーターも必ず指定します。

CMMVC6567E パッケージ・ファイルにダウンロード・イメージが見つからないため、ドライブ・ソフトウェアの適用タスクを開始できません。

説明: ドライブ・ソフトウェアの更新パッケージ・ファイルがアンパックされましたが、パッケージ内にダウンロード・ソフトウェア・イメージが見つかりませんでした。

ユーザーの処置: 有効なフラッシュ・ドライブ・ソフトウェアの更新パッケージ・ファイルを取得し、新しいパッケージ・ファイルを使用してタスクを再実行依頼します。

CMMVC6568E 指定されたドライブの少なくとも 1 つで「ドライブ・ソフトウェアの適用」タスクを開始できません。指定されたファイルにそのドライブのテクノロジー用のイメージが含まれていないためです。

説明: パッケージ・ファイル資料には、イメージがあるドライブ・タイプがリストされています。

ユーザーの処置: このドライブ・タイプのイメージが入っている有効なドライブ・ソフトウェアの更新パッケージ・ファイルを取得し、新しいパッケージ・ファイルを使用してタスクを再実行依頼します。

CMMVC6569E パッケージ・ファイルにこのソフトウェア・タイプのダウンロード・イメージが見つからないため、ドライブ・ソフトウェアの適用タスクは失敗しました。

説明: パッケージ・ファイル資料には、イメージがあるドライブ・タイプおよびソフトウェア・タイプがリストされています。ソフトウェア・タイプについて入力する **-type** パラメーターの値には大/小文字の区別がありません。

ユーザーの処置: **-type** パラメーターに入力する値が、フラッシュ・ドライブ・ソフトウェアの更新パッケージ・ファイルに入っているソフトウェア・タイプに正確に一致することを確認し、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6570E 仮想ディスク (VDisk) のキャッシュ・モードがすでに要求した状態になっているため、コマンドは開始されませんでした。

説明: ボリューム・キャッシュ・モードの変更コマンドが発行されましたが、現行モードが要求されたため変更はありません。そのため、コマンドは無視されました。

ユーザーの処置: ボリューム属性をリストし、現行のキャッシュ・モードを判別してください。キャッシュ・モードを変更したい場合は、必ず現行のキャッシュ・モードと異なるキャッシュ・モードを指定して、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC6571E 指定した 仮想ディスク (VDisk) を管理する入出力グループが、コマンドの実行依頼時にオフラインであったため、コマンドは失敗しました。**-force** フラグを使用して強制的にオペレーションを実行することができますが、それによってキャッシュ・データが失われる可能性があります。

説明: **-force** フラグを使用しないでこのコマンドを実行

依頼する場合は、指定したボリュームを管理する入出力グループはオンライン状態である必要があります。

注: キャッシュ・モードの変更時に `-force` フラグを使用すると、現行のキャッシュ・モードおよび要求されたキャッシュ・モードによっては、ボリュームのキャッシュ・データが失われる可能性があります。潜在的なキャッシュ・データ消失のリスクの例の 1 つは、キャッシュ・モードを「読み取り/書き込み」から「なし」への変更です。

ユーザーの処置: 入出力グループをオンラインにする手順に従うか、`-force` フラグを指定してボリュームのキャッシュ・モードを強制的に変更して、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6572E 指定した 仮想ディスク (VDisk) を管理する入出力グループが不安定であったため、コマンドは失敗しました。

説明: 一般的に入出力グループが不安定な状態になるのは一時的で、通常は入出力グループのフェイルオーバーまたはフェイルバック処理中に発生します。

ユーザーの処置: 数分後にコマンドを再実行依頼します。

CMMVC6573E 指定した VDisk が準備済み状態の FlashCopy マッピングのソースまたはターゲットのため、コマンドは失敗しました。

説明: ボリュームが FlashCopy マッピングのソースまたはターゲットの場合、FlashCopy マッピングはボリュームのキャッシュ・モード変更時に `idle_copied` 状態または停止状態である必要があります。

ユーザーの処置: FlashCopy を削除または停止して、FlashCopy マッピングが `idle_copied` 状態または停止状態になるのを待ち、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6574E 指定した VDisk が延期状態の FlashCopy マッピングのソースまたはターゲットのため、コマンドは失敗しました。

説明: ボリュームが FlashCopy マッピングのソースまたはターゲットの場合、FlashCopy マッピングはボリュームのキャッシュ・モード変更時に `idle_copied` 状態または停止状態である必要があります。

ユーザーの処置: FlashCopy を削除または停止して、FlashCopy マッピングが `idle_copied` 状態または停止状態になるのを待ち、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6575E 指定した VDisk が準備中状態の FlashCopy マッピングのソースまたはターゲットのため、コマンドは失敗しました。

説明: ボリュームが FlashCopy マッピングのソースまたはターゲットの場合、FlashCopy マッピングはボリュームのキャッシュ・モード変更時に `idle_copied` 状態または停止状態である必要があります。

ユーザーの処置: FlashCopy を削除または停止して、FlashCopy マッピングが `idle_copied` 状態または停止状態になるのを待ち、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6576E 指定した VDisk が停止中状態の FlashCopy マッピングのソースまたはターゲットのため、コマンドは失敗しました。

説明: ボリュームが FlashCopy マッピングのソースまたはターゲットの場合、FlashCopy マッピングはボリュームのキャッシュ・モード変更時に `idle_copied` 状態または停止状態である必要があります。

ユーザーの処置: FlashCopy を削除または停止して、FlashCopy マッピングが `idle_copied` 状態または停止状態になるのを待ち、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6577E 指定した VDisk がコピー中状態の FlashCopy マッピングのソースまたはターゲットのため、コマンドは失敗しました。

説明: ボリュームが FlashCopy マッピングのソースまたはターゲットの場合、FlashCopy マッピングはボリュームのキャッシュ・モード変更時に `idle_copied` 状態または停止状態である必要があります。

ユーザーの処置: FlashCopy を削除または停止して、FlashCopy マッピングが `idle_copied` 状態または停止状態になるのを待ち、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6578E iSCSI 名がすでに割り当て済みか、または無効であるため、コマンドは失敗しました。

説明: クラスタは重複する iSCSI 名をサポートしません。有効な iSCSI 名には、コンマや先頭または末尾のスペースを含むことができません。

ユーザーの処置: 必ず固有で有効な iSCSI 名を指定し、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6579E クラスター・イーサネット・ポート 1 は常に **IPv4** または **IPv6** 形式のいずれかで完全に構成されている必要があるため、コマンドを開始することができません。

説明: このエラーは、クラスターのプライマリー・イーサネット・ポートで構成されている唯一のアドレスを削除しようと試みることで発生する場合があります。

ユーザーの処置: プライマリー・イーサネット・ポートの IP アドレスを削除する際には、そのポートで他にサポートされる IP アドレスの形式が構成済みであることを確認してください。

CMMVC6580E 指定した **iSCSI** 別名の先頭あるいは末尾にスペース文字が含まれているため、コマンドを開始することができません。

説明: **iSCSI** 別名の先頭あるいは末尾に、スペース文字を使用することはできません。

ユーザーの処置: 指定する **iSCSI** 別名がスペース文字で開始あるいは終了していないことを確認し、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6581E 許可された **iSCSI** 修飾名 (**IQN**) が最大数に達したか、**IQN** が既に割り当て済みであるか、または無効なため、コマンドは失敗しました。

説明: **IQN** は、許可された最大数を超えることができません。重複したり、コンマを含んだり、先頭または末尾のスペースを含んだりしてはなりません。

ユーザーの処置: **IQN** 数が許可された最大数以内である場合は、固有で有効な **IQN** を指定していることを確認し、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6582E 指定されたホストが入出力グループにマップされていないため、タスクは失敗しました。

説明: ホストを少なくとも 1 つの入出力グループにマップするまでは、ホストにポートを追加することはできません。

ユーザーの処置: ホストを少なくとも 1 つの入出力グループにマップしてから、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC6583E 指定した名前にノード名またはクラスター名としてはサポートされない文字が含まれているために、このコマンドは失敗しました。

説明: ノード名またはクラスター名に、次のいずれかの文字または ASCII 16 進値が含まれてはなりません。

- 0000 から 001F ASCII 制御文字
- 0020 から 002C スペース文字 !"#\$%&'()*+,-./
- 002F /
- 003B から 0040 ; 「より小」文字 = > ? @
- 005B から 0060 [¥] ^ _ `
- 007B から 007F { | } ~ および DEL 文字

ユーザーの処置: 有効な名前を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6584E リモート認証サービスが有効になっているときには、このコマンドを開始するとサービスが構成解除されるため、コマンドは開始できません。

説明: リモート認証サービスが有効になっているときには、このサービスを構成解除することはできません。

ユーザーの処置: リモート認証サービスが使用されていないことを確認して、サービスを無効に設定し、タスクを再実行依頼してください。

CMMVC6585E 指定したアレイの形状が **RAID 0** であり、冗長性のある形状ではないため、コマンドを開始できません。

説明: このコマンドに指定するアレイの形状には冗長性が必要であり、**RAID 0** は冗長性のある形状ではありません。

ユーザーの処置: このコマンドを実行依頼する際に、冗長性のある形状のアレイを指定したことを確認してください。

CMMVC6586E アレイが非同期状態にあり、このアクションを実行するとアレイのデータ損失が生じるため、コマンドを開始できません。

説明: データ損失を防ぐために、同期していないアレイはこのコマンドによって処理できません。

ユーザーの処置: **lsarraysyncprogress** コマンドを使用して、このアレイの同期化処理が完了したことを確認し、タスクを再実行依頼します。

CMMVC6587E 割り当てられた時間枠内にアレイの入出力が静止しなかったため、コマンドは完了しませんでした。

説明: 構成を変更するには、その前にアレイに対する未処理の入出力をすべて完了する必要があります。コマンドが失敗した理由は、アレイに対して未処理の入出力がまだ存在し、コマンドに対して割り当てられた最大時間が過ぎたからです。

ユーザーの処置: このタスクを再実行依頼してください。

CMMVC6588E 指定したドライブの容量が、指定したアレイに必要な最小容量よりも小さいために、コマンドを開始できません。

説明: `lsarraymembergoals` を使用して、指定したアレイのメンバーの容量要件を調べることができます。

ユーザーの処置: コマンドを実行依頼する際に、指定したアレイに対して十分な容量のあるドライブを指定します。

CMMVC6589E 指定したドライブがアレイ・メンバーの目標と十分に一致しておらず、**-balanced** パラメーターを指定しなかったため、コマンドは開始されませんでした。

説明: **-balanced** パラメーターを指定しない場合は、既存のアレイ・メンバーのドライブを新しいものに交換する際に、新規ドライブはアレイ・メンバーの目標と完全に一致している必要があります。指定した新規ドライブは、この目標と一致していません。指定したアレイの既存メンバーを置き換えるために、指定したドライブを使用する必要がある場合は、**-balanced** パラメーターを指定する必要があります。このパラメーターを指定すると、新規ドライブを受け入れるためにアレイ・メンバーの目標が強制的に変更されます。

ユーザーの処置: アレイ・メンバーの目標と一致する別のドライブを選択するか、または **-balanced** パラメーターを指定して、新規ドライブを受け入れるようにアレイ・メンバーの目標の変更を強制し、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6590E **-allowdegraded** パラメーターを指定しておらず、関連したアレイ・メンバーに十分なスペア保護がないため、コマンドを開始できません。

説明: このコマンドを実行するには、アレイから削除されるアレイ・メンバー・ドライブの機能を引き継ぐために、スペア・ドライブが使用できることが必要です。こ

の要件は、**-allowdegraded** パラメーターを使用してバイパスできます。

ユーザーの処置: 十分な追加のスペア・ドライブを構成するか、**-allowdegraded** パラメーターを指定して、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC6591E 指定したシーケンス番号がエラー・ログ内のエラーのシーケンス番号と一致しないため、コマンドを開始できません。

説明: コマンドに指定するシーケンス番号は、イベント・ログ内のイベントのシーケンス番号と同じであることが必要です。

ユーザーの処置: イベント・ログを調べて、指定するイベントのシーケンス番号を確認し、正しいシーケンス番号を使用してコマンドを再実行依頼してください。

CMMVC6592E エラー・ログ項目の詳細を表示するためにコマンドを実行依頼する際に、指定されたパラメーターの少なくとも **1** つがサポートされていないため、コマンドを開始できません。

説明: 複数のイベント・ログ項目をリストする際には有効な「**-order severity**」や「**-status alert**」などのフィルター操作パラメーターは、単一のイベント・ログ項目の詳細を表示するコマンドの場合はサポートされません。

ユーザーの処置: コマンドの構文を確認し、コマンドを実行依頼する際にはサポートされる構文を使用してください。

CMMVC6593E エラー・ログ項目の状況がコマンドでサポートされていないため、コマンドを開始できません。

説明: 「アラート」または「メッセージ」の状況のイベントのみに、手動で修正済みまたは未修正のマークを付けることができます。「モニター」または「期限切れ」の状況のイベントには、修正済みまたは未修正のマークを付ける必要はありません。

ユーザーの処置: イベント・ログを調べて、指定するイベントのシーケンス番号を確認してください。このコマンドを実行依頼するときは、指定するイベントの状況がコマンドでサポートされていることを確認します。

CMMVC6594E ドライブ・リストにドライブが **2** 回指定されていたため、コマンドを開始できません。

説明: 同じドライブを複数回にわたってアレイのメンバーにすることはできないので、ドライブ・リストに重複

する項目が含まれていないかもしれません。

ユーザーの処置: このタスクを実行依頼する際には、指定するドライブ・リストに重複する項目が含まれていないことを確認してください。

CMMVC6595E 指定されたドライブにはコマンドでサポートされていないテクノロジー・タイプが指定されているため、コマンドを開始できません。

説明: このコマンドは、特定のドライブ・テクノロジー・タイプのみをサポートします。指定した少なくとも 1 つのドライブのテクノロジー・タイプが、このコマンドではサポートされていません。

ユーザーの処置: このコマンドでサポートされるドライブ・テクノロジー・タイプについては、コマンドの資料を参照してください。lsdrive コマンドを実行依頼して、使用可能なドライブを判別します。このコマンドを実行依頼するときは、コマンドでサポートされているテクノロジー・タイプを備えた、使用可能なドライブを指定します。

CMMVC6596E 存在しない入出力グループを指定したため、コマンドは失敗しました。

説明: このコマンドを実行依頼するときは、既存の入出力グループを指定する必要があります。

ユーザーの処置: 既存の入出力グループを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6597E E メール設定が構成されていないため、コマンドは失敗しました。

説明: エラー通知を行うためのコマンドを実行依頼するには、事前にクラスター E メール・システム設定を構成する必要があります。

ユーザーの処置: エラー通知を有効にするためのクラスターの E メール・システム設定を構成して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6608E Easy Tier が仮想ディスク・コピー上でアクティブなため、コマンドを開始できません。

説明: Easy Tier がボリューム・コピー上でアクティブであるため、コマンドの成功が妨げられています。

ユーザーの処置: ボリューム・コピーで、またはボリューム・コピーが置かれているストレージ・プールで Easy Tier を無効にし、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6609E MDisk のサイズがMDisk グループのエクステント・サイズより小さいため、コマンドを開始できません。

説明: ストレージ・プールに対して MDisk のサイジングが正しくないため、コマンドの成功が妨げられています。

ユーザーの処置: もっと大きい MDisk を使用するか、ストレージ・プールのエクステント・サイズを MDisk より小さくして、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6610E 1 つ以上の入出力グループが保守モードであるため、更新を開始できません。

説明: システムの保守時に保守モードが使用されているため、更新が妨げられています。

ユーザーの処置: システムの保守を完了し、保守モードをオフにして、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6611E 指定されたエンクロージャーがオフラインのため、コマンドは失敗しました。

説明: 指定されたエンクロージャーがオフラインであるため、コマンドの成功が妨げられました。

ユーザーの処置: 指定されたエンクロージャーに関連したエラーをすべて修正して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6612E ハードウェア・エラーのため、コマンドは失敗しました。

説明: ハードウェア・エラーが発生したため、コマンドの成功が妨げられました。

ユーザーの処置: 指定されたオブジェクトのエラーをすべて修正して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6613E 指定されたエンクロージャー・タイプがサポートされていないため、コマンドは失敗しました。

説明: サポートされていないタイプのエンクロージャーを使用しようとしてしました。

ユーザーの処置: 指定されたエンクロージャー・タイプを使用しようとししないでください。

CMMVC6614E 指定されたキャニスターがオフラインのため、コマンドは失敗しました。

説明: 指定されたキャニスターがオフラインであるため、コマンドの成功が妨げられました。

ユーザーの処置: 指定されたキャニスターに関連したエ

ラーをすべて修正して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6615E 指定された入出力グループにこのエンクロージャーのノードを追加できないか、別のエンクロージャーの追加が処理中であるため、コマンドを開始できません。

説明: 追加が行われているエンクロージャー内のノードがクラスター内の他の場所で使用されているか、ターゲット入出力グループに別のコントロール・エンクロージャーのノードが含まれているか、あるいは別のエンクロージャーでの追加処理がまだ完了していません。

ユーザーの処置: ノードが既に入出力グループ内に存在している場合は、ノードは同じエンクロージャーからのみ追加します。入出力グループが空の場合は、ノードがクラスターに属していない別のコントロール・エンクロージャーを使用することができます。現在、別のエンクロージャーを追加中の場合は、その処理が完了するまで待ちます。追加されたエンクロージャーの両方のノードがオンラインであること、およびそのエンクロージャーが `lsenclosure` コマンドの出力にリストされていることを確認してください。

CMMVC6616E すべての使用可能なクォーラム・ディスクが指定した **MDisk** に従属しています。

説明: 指定した **MDisk** のリストに入っているクォーラム・ディスクがすべてアクティブになっています。リスト内のすべての **MDisk** がアクセス不能になった場合、システムは重要なデータをバックアップすることができません。オンラインのクォーラム・ディスクなしにシステムを稼働することはお勧めしません。

ユーザーの処置: オンラインのままにする 1 つ以上のクォーラム・ディスクを **MDisk** に移動します。

CMMVC6617E すべての使用可能なクォーラム・ディスクが指定したドライブに従属しています。

説明: 指定したドライブのリストに入っているクォーラム・ディスクがすべてアクティブになっています。リスト内のすべてのドライブがアクセス不能になった場合、システムは重要なデータをバックアップすることができません。オンラインのクォーラム・ディスクなしにシステムを稼働することはお勧めしません。

ユーザーの処置: オンラインのままにする 1 つ以上のクォーラム・ディスクをドライブに移動します。

CMMVC6618E すべての使用可能なクォーラム・ディスクが指定したエンクロージャーに従属しています。

説明: 指定したエンクロージャーを除去する前に、クォーラムを保持するために割り振られているドライブの少なくとも 1 つが、エンクロージャーがオフラインになるときにオンラインのままであるように、システムを構成する必要があります。

ユーザーの処置: コントロール・エンクロージャーの 1 つ以上のドライブをクォーラム・ドライブとして割り当てます。クォーラム・ドライブを構成した後、依存関係があるかどうかをテストしてください。

CMMVC6619E すべての使用可能なクォーラム・ディスクが指定したキャニスターに従属しています。

説明: 指定したキャニスターを除去する前に、クォーラムを保持するために割り振られているドライブの少なくとも 1 つが、キャニスターがオフラインになるときにオンラインのままであるように、システムを構成する必要があります。

ユーザーの処置: コントロール・エンクロージャーの 1 つ以上のドライブをクォーラム・ドライブとして割り当てます。クォーラム・ドライブを構成した後、依存関係があるかどうかをテストしてください。

CMMVC6620E 指定したドライブが異なる入出力グループにあるため、コマンドを開始できません。

説明: アレイを構成する指定ドライブはすべて、同じ入出力グループに含まれている必要があります。

ユーザーの処置: 同じ入出力グループ内の 1 つ以上のドライブを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6621E 指定したアレイ・メンバーが既に存在するため、コマンドを開始できません。

説明: 指定したアレイ・メンバーに対して、ドライブがすでに構成されています。アレイの使用可能なメンバーは、`lsarraymember` コマンドを使用して表示できます。

ユーザーの処置: 対応するドライブなしにアレイ・メンバーを指定し、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6622E ドライブが妥当性テストに失敗したため、コマンドを開始できません。

説明: ドライブを候補にするときに、新しいドライブを構成に追加しても、既存または将来のアレイの状況に悪影響を与えないことを確実にするために、新しいドライ

ブは妥当性検査されます。ドライブの現在の状況が妥当性検査の実行を許可しないか、妥当性検査が失敗しました。

ユーザーの処置: 指定されたドライブに関連したエラーをすべて修正するか、別のドライブを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6623E ドライブの妥当性テストがタイムアウトになったため、コマンドを開始できません。

説明: ドライブを候補にするときに、新しいドライブを構成に追加しても、既存または将来のアレイの状況に悪影響を与えないことを確実にするために、新しいドライブは妥当性検査されます。このテストがタイムアウトになったため、妥当性検査は失敗しました。

ユーザーの処置: 指定されたドライブに関連したエラーをすべて修正するか、別のドライブを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6624E ドライブがタスクの実行に適切な状態ではないため、コマンドを開始できません。

説明: 指定したドライブがオフラインです。フォーマット・タスクがオフラインのドライブに対して許可されるのは、そのドライブが、フォーマットが必要であり、ドライブとの接続が使用可能であることを示した場合のみです。

ユーザーの処置: 指定されたドライブに関連したエラーをすべて修正するか、別のドライブを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6625E タスクがドライブ上で進行中のため、コマンドを開始できません。

説明: ドライブは、一度に 1 つのタスクのみを完了できます。前のタスクが未完了のままです。

lsdriveprogress コマンドを使用して、タスクの進行状況をモニターすることができます。

ユーザーの処置: 前のタスクが完了するのを待ってから、このコマンドを再実行依頼します。

CMMVC6626E 指定したドライブがコマンドを拒否したため、タスクは開始されませんでした。

説明: タスクを開始するときに、一連のコマンドがドライブに送信されます。指定したドライブによって、これらのコマンドの 1 つ以上が拒否されました。

ユーザーの処置: エンクロージャーと配線に関連したエラーをすべて修正して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6627E イベント・ログに記載されている SAS 構成問題のため、指定したエンクロージャーを管理対象モードに変更できません。

説明: 指定したエンクロージャーの状況では、エンクロージャーをクラスターによって管理することはできません。

ユーザーの処置: エンクロージャーがオンラインであり、正しく配線されていることを確認して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6628E 1 つ以上のドライブが使用中のため、指定したエンクロージャーを非管理モードに変更できません。

説明: 指定したエンクロージャーの状況では、エンクロージャーをクラスターによって非管理にすることはできません。

ユーザーの処置: ドライブの使用を停止して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6630E 指定したドライブがコマンドを拒否したため、ドライブ・ダンプは作成されませんでした。

説明: ドライブのダンプを開始するときに、一連のコマンドがドライブに送信されます。指定したドライブによって、これらのコマンドの 1 つ以上が拒否されました。

ユーザーの処置: ドライブ、エンクロージャーおよび配線に関連したエラーをすべて修正するか、別のドライブを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6631E 指定したドライブが使用不可のため、タスクは完了しませんでした。

説明: 指定したドライブには、タスクの完了に必要な接続がありませんでした。

ユーザーの処置: ドライブに関連したエラーをすべて修正するか、別のドライブを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC6953E ボリュームが指定された MDisk に従属しているため、アクションを完了できません。強制実行が必要です。

説明: ボリュームは、applydrivesoftware コマンドで指定されたドライブに従属しています。

ユーザーの処置: ドライブが RAID0 アレイのメンバーである場合、そのドライブ上のデータを保護するために追加の冗長性を導入するかどうか検討してください。ド

ライブが RAID0 アレイのメンバーではない場合、イベント・ログ内のアレイ関連のエラーをすべて修正してください。ドライブが十分な冗長性を備えたアレイのメンバーであれば、コマンドを繰り返します。または、-force オプションの使用を検討してください。

注: どのドライブ・ソフトウェア更新でも、ドライブが使用不可になるリスクがあります。このリスクを受け入れる場合にのみ、-force オプションを使用してください。

CMMVC6972E MDisk 用のエクステントの最大数を超えるため、コマンドを開始できません。

説明: 各 MDisk のエクステント数には限度があり、それは mdiskgrp で設定されたエクステント・サイズに応じて変動します。このコマンドを実行すると、その限度を超えます。

ユーザーの処置: mkmdiskgrp を使用して、より大きなエクステント・サイズの別のプールを作成してください。その後、mdiskgrp を使用してコマンドを再実行します。

システムの最大構成について正しく理解してください。
<http://www.ibm.com/support> の Web サイトの「サポートおよびダウンロードの検索」ボックスで "configuration limits and restrictions" という用語を検索します。エクステント・サイズと最大 MDisk 容量との関係は「エクステント」表に示されています。

CMMVC6988E クラスターの iSCSI 修飾名 (IQN) が最大数に達したため、コマンドを開始できません。

説明: 指定されたクラスターは、既に最大数の IQN を使用して構成されています。

ユーザーの処置: なし。

CMMVC6998E クラスターで構成された iSCSI 修飾名 (IQN) と WWPN の合計は、既に最大数に達しています。

説明: クラスターの iSCSI 修飾名 (IQN) と WWPN の合計が最大数に達しているため、コマンドを開始することができません。

ユーザーの処置: このアクションが必要かどうかを判別します。

アクションが必要である場合、現行構成を検討して、現行の iSCSI 修飾名または WWPN 定義に不要なものがあるかどうかを判別します。不要な iSCSI 修飾名または WWPN を少なくとも 1 つ除去して、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC6999E ホストの iSCSI 修飾名 (IQN) が最大数に達したため、コマンドを開始できません。

説明: 指定されたホストは、既に最大数の IQN を使用して構成されています。

ユーザーの処置: なし。

CMMVC7003E 指定した電源機構装置 (PSU) がオフラインのため、コマンドを開始できません。

説明: コマンドを実行依頼するときに、指定する電源機構装置 (PSU) はオンラインでなければなりません。

ユーザーの処置: 指定された PSU に関連したエラーをすべて修正します。PSU がオンラインであることを確認して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC7004E 指定したノード・キャニスター・ポートが存在しないため、コマンドを開始できません。

説明: コマンドを実行依頼したときに、存在しないノード・キャニスター・ポートを指定しました。lssasfabric コマンドを実行依頼すると、関連する入出力グループに使用可能なノード・キャニスター・ポートをすべて表示できます。

ユーザーの処置: コマンドを実行依頼するときに存在するノード・キャニスター・ポートを指定します。

CMMVC7005E 指定した入出力グループ用のエンクロージャーが存在しないため、コマンドを開始できません。

説明: コマンドを実行依頼したときに、エンクロージャーに関連していない入出力グループを指定しました。lsenclosure コマンドを実行依頼すると、既存のすべてのエンクロージャーおよびそれらに関連した入出力グループを表示できます。

ユーザーの処置: コマンドを実行依頼するときに、エンクロージャーに関連した入出力グループを指定します。

CMMVC7006E 指定されたキャニスター・ポートから可視であるエンクロージャーがないため、コマンドが失敗しました。

説明: 指定したパラメーターを使用してコマンドを実行する対象のエンクロージャーがありません。

ユーザーの処置: lssasfabric コマンドを使用して、エンクロージャーに対して正しいノード・キャニスター・ポート ID および入出力グループ ID を指定したかどうか

CMMVC7007E • CMMVC7014E

を確認します。コマンドを実行する対象のエンクロージャーがこのビューに表示されない場合、エンクロージャーが物理的に接続され、オフラインでないこと、および指定したポートが、そのエンクロージャーのノード・キャニスターまたは拡張キャニスターで除外されていないことを確認します。

CMMVC7007E 指定されたドライブを含むエンクロージャーがサポートされていないため、タスクを開始できません。

説明: `chdrive -use` コマンドは、システム内で使用するためのドライブを指定します。しかし、指定されたドライブのエンクロージャーが、使用する製品での使用がサポートされているハードウェア・タイプではありません。

ユーザーの処置: ご使用のエンクロージャーが、確実に、製品でサポートされているハードウェア・タイプであるようにします。

CMMVC7008E 指定されたドライブを含むエンクロージャーが非管理であり、エンクロージャーの配線の問題のために管理できないので、タスクを開始できません。

説明: `chdrive -use` は、システム内で使用するためのドライブを指定します。しかし、指定されたドライブのエンクロージャーが管理対象でなく、配線が正しく行われていないか、SAS ネットワーク上のハードウェア障害を招きました。ネットワークの問題が解決されるまで、指定されたドライブのエンクロージャーにこれ以上のドライブやエンクロージャーを追加することはできません。

ユーザーの処置: イベント・ログを確認し、未修正エラーをすべて解決して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC7009E 管理対象エンクロージャーが最大数に達したため、タスクを開始できません。

説明: システムに接続できる管理対象エンクロージャーの数は制限されています。この制限に達しました。

ユーザーの処置: なし。

CMMVC7010E MDisk モードがアレイに設定されているため、コマンドを開始できません。

説明: このコマンドでは、選択された MDisk が SAN MDisk (ローカル・ドライブで構成されているアレイでない MDisk) であることが必要です。選択された MDisk のモードはアレイに設定されています。

ユーザーの処置: `lsmdisk` を使用して MDisk をリスト

し、アレイ以外のモードの MDisk に対してコマンドを再実行依頼します。

CMMVC7011E クォーラム・ディスクが現在構成されていないため、アレイを作成できません。

説明: アレイの作成時に、そのアレイのメタデータをバックアップするためにクォーラム・ディスクが必要です。クォーラム・ディスクが構成されていないときにアレイを作成することは許可されません。クォーラム・ディスクは、コントロール・エンクロージャーのドライブに自動的に割り当てるか、**chquorum** コマンドを使用して手動で割り当てることができます。

ユーザーの処置: コントロール・エンクロージャーを管理し、エンクロージャー内のすべてのドライブがオンラインであることを確認してから、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC7012E アクションによりアレイがオフラインになるため、コマンドを開始できません。

説明: アレイ・メンバー・ドライブはオフラインであるため、その結果、MDisk がオフラインになる可能性があります。オフラインの MDisk により、ストレージ・プール内の他の MDisk がオフラインになる可能性があります。

ユーザーの処置: ドライブがオンラインであることを確認して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC7013E 指定したエンクロージャー内のドライブがスベアまたはアレイ・メンバーとして構成されているため、コマンドを開始できません。

説明: 指定したエンクロージャー内の各ドライブは、スベアまたはアレイ・メンバーとして構成されてはなりません。指定されたエンクロージャー内の 1 つ以上のドライブが、この要件を満たしていません。 `lsdrive` コマンドを使用して、エンクロージャー内のどのドライブで、ドライブの用途がスベアまたはメンバーになっているかを確認します。

ユーザーの処置: エンクロージャー内のドライブがスベアまたはアレイ・メンバーとして構成されていないことを確認して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC7014E 1 つ以上のドライブがこの RAID レベルでサポートされていないため、コマンドを開始できません。

説明: 一部の構成では、特定の RAID レベルのみがサポートされます。

ユーザーの処置: 構成ガイドを参照して、サポートされる RAID レベルを判別してください。

CMMVC7015E 1 つ以上のドライブが誤ったノードに配置されているため、コマンドを開始できません。

説明: RAID 0 の場合、すべてのメンバーが同じノード内に配置されている必要があります。RAID 1 または RAID 10 の場合、ミラーリングされたペアは別のノードに配置されている必要があります。

ユーザーの処置: 構成ガイドを調べて、選択した RAID レベルで使用するドライブを判別してください。

CMMVC7016E 指定されたユーザー名に対して秘密鍵が無効であるため、許可は失敗しました。

説明: 提供された秘密鍵とユーザー名が、クラスター上で定義されているものと一致しません。

ユーザーの処置: 指定したユーザー名に対して秘密鍵が有効であることを確認し、再度ログインしてください。

CMMVC7017E 並行 CLI セッションの最大数に達したため、ログインは失敗しました。

説明: クラスターは、最大 10 個の並行 CLI セッションをサポートします。ログイン試行がサポートされる制限を超えています。

ユーザーの処置: 開かれている CLI セッションの数を削減し、再度ログインしてください。

CMMVC7018E 要求された VDisk サイズが大きすぎるため、コマンドは失敗しました。

説明: システムには最大サイズ (現在は 256 TB) の仮想ディスク (VDisk) があります。新規の VDisk の作成時あるいは既存の VDisk のサイズ変更時に、最大値を超えた VDisk のサイズが要求されました。

ユーザーの処置: より小さい VDisk のサイズでコマンドを再実行依頼してください。

CMMVC7019E VDisk サイズが 512 バイトの倍数でないため、コマンドは失敗しました。

説明: VDisk の容量は、完全数のブロック (1 ブロックは 512 バイト) でなければなりません。新規の VDisk の作成時あるいは既存の VDisk のサイズ変更時に、完全数のブロックではない VDisk のサイズが要求されました。

ユーザーの処置: 有効な VDisk のサイズでコマンドを再実行依頼してください。

CMMVC7020E この入出力グループの最大数の VDisk が既に存在するため、コマンドは失敗しました。

説明: システムには、入出力グループ当たりの VDisk 数に制限があります。既に VDisk 数の制限に達している入出力グループに、新規の VDisk を作成することはできません。

ユーザーの処置: 別の入出力グループを選択するか、この入出力グループ内の VDisk をいくつか削除してください。

CMMVC7021E 既に最大数の VDisk コピーが存在するため、コマンドは失敗しました。

説明: システムには、作成できる VDisk コピーの数に制限があります。制限に達しているため、追加の VDisk コピーを作成することはできません。

ユーザーの処置: 既存の VDisk コピーをいくつか削除し、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC7022E NTP がアクティブであるため、コマンドは失敗しました。

説明: クラスターがその時刻を NTP (Network Time Protocol) を使用して設定するように構成されている状態で、クラスターの時刻を手動で設定しようとした。

ユーザーの処置: NTP を無効にし、コマンドを再実行依頼します。クラスターの時刻が不正確であるために手動で時刻を設定しようとしている場合は、NTP サーバーの設定を確認してください。

CMMVC7023E 要求されたノード名は別のノードのフェイルオーバー名として使用中であるため、コマンドは失敗しました。

説明: 既にクラスターに属しているノードをクラスターに追加しようとしたか、名前を変更しようとした。ノード用に要求した新規名は、クラスター内のノードの 1 つがそのフェイルオーバー名としてその名前を使用して構成されているため、無効です。

ユーザーの処置: 別のノード名を指定してコマンドを再実行依頼するか、クラスター内のノードの構成を変更して、その対応するフェイルオーバー名を別の名前に変更してください。

CMMVC7024E 既に最大数のファイル・システムが存在するため、コマンドは失敗しました。

説明: 最大ファイル・システム数に到達しました。追加のファイル・システムを作成することはできません。

ユーザーの処置: 未使用のファイル・システムを除去してコマンドを再発行するか、既存のファイル・システムに VDisk を作成して、そのファイル・システムを拡張します。

CMMVC7025E VDisk がファイル・システムに関連付けられており、現行のユーザーの役割では除去できないため、コマンドは失敗しました。

説明: ファイル・システムに関連付けられている VDisk を除去しようとしています。しかし、ファイル・システム・アクションおよび VDisk の除去に必要な役割を持っていません。

ユーザーの処置: remove VDisk コマンドを使用してタスクを再実行依頼してください。

CMMVC7026E VDisk がファイル・システム内に存在するため、コマンドは失敗しました。

説明: VDisk が関連付けられている MDisk グループを削除しようとしています。関連付けられている VDisk が残っている場合は、MDisk グループを除去することはできません。

ユーザーの処置: ファイル・システムの VDisk を除去し、コマンドを再実行依頼して MDisk グループを除去します。

CMMVC7027E 要求されたアクションがファイル・システム内にある VDisk で許可されていないため、コマンドは失敗しました。

説明: 指定した VDisk は、要求されたアクションを許可していないファイル・システムに関連付けられています。

ユーザーの処置: この VDisk 上でコマンドを完了することはできません。このコマンドは、ファイル・システムに関連付けられていない VDisk でのみ正常に実行できます。

CMMVC7028E 指定した FlashCopy ターゲット VDisk がメトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係に関与しており、VDisk の入出力グループが提供された FlashCopy マッピングの入出力グループと異なるため、タスクを完了できませんでした。

説明: VDisk はリモート・コピー関係のコンポーネントであるため、FlashCopy マッピングはターゲット VDisk と同じ入出力グループに属している必要があります。

ユーザーの処置: FlashCopy マッピングの作成時に、ターゲット VDisk の入出力グループを指定します。

CMMVC7029E FlashCopy マッピングの 1 つ以上のターゲット VDisk がミラーリングしているメトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係の 1 次であるために、タスクを完了できませんでした。

説明: ターゲット VDisk は、アクティブなりモート・コピー関係の一部です。

ユーザーの処置: FlashCopy 整合性グループを強制的に停止するか、すべてのリモート・コピー関係を停止します。

CMMVC7030E FlashCopy マッピングのターゲット VDisk がメトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係の 1 次であるために、タスクを完了できませんでした。

説明: FlashCopy マッピングのターゲットが、アクティブな FlashCopy マッピングのコンポーネントです。

ユーザーの処置: FlashCopy マッピングを強制的に停止するか、リモート・コピー関係を停止します。

CMMVC7031E FlashCopy マッピングのターゲット VDisk がメトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係の 2 次、あるいはアクティブな関係の 1 次であるために、タスクを完了できません。

説明: FlashCopy マッピングのターゲット VDisk が、アクティブなりモート・コピー関係の一部です。

ユーザーの処置: リモート・コピー関係を停止します。

CMMVC7032E FlashCopy マッピングの 1 つ以上のターゲット **VDisk** がメトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係の 2 次、あるいはアクティブな関係の 1 次であるために、タスクを完了できませんでした。

説明: 整合性グループ内の FlashCopy マッピングのターゲット **VDisk** が、アクティブなリモート・コピー関係の一部です。

ユーザーの処置: 整合性グループ内のマップのターゲット **VDisk** を含むリモート関係をすべて停止します。

CMMVC7033E 現行のハードウェア構成が無効であるため、タスクは失敗しました。

説明: 障害のある、サポートされない、あるいは不完全に取り付けられている新規ハードウェアを有効にするために『**chnodehw**』 コマンドを発行しました。

ユーザーの処置: 管理 GUI によってプロンプト表示される保守手順に従って、ハードウェア構成を修正します。その後、コマンドを再発行してください。

CMMVC7036E 指定されたドライブでクォーラムが許可されていないため、アクションは失敗しました。

説明: クォーラムは、特定のドライブ・タイプでのみ許可されます。選択したドライブは、クォーラムをサポートしません。

ユーザーの処置: 別のドライブを指定して、コマンドを再発行してください。

CMMVC7037E ドライブを検出できないため、アクションは失敗しました。

説明: 存在しないドライブを指定しました。

ユーザーの処置: 別のドライブを指定して、コマンドを再発行してください。

CMMVC7038E システムがクォーラム・ディスクを初期化できなかったため、アクションは失敗しました。

説明: クォーラム・ディスクが使用可能になる前に、SCSI コマンドのシーケンスをクォーラム・ディスクに送信する必要があります。これらの SCSI コマンドのうち 1 つが失敗しました。

ユーザーの処置: ディスクに関連するエラーを修正して、クォーラム用に別のリソースを選択してから、コマンドを再発行します。

CMMVC7039E 指定されたドライブがオンラインでないため、アクションは失敗しました。

説明: 指定したドライブは、おそらくエラーが原因でオフラインになっています。

ユーザーの処置: ドライブに関連するエラーをすべて修正するか、クォーラム用に別のリソースを選択し、コマンドを再発行します。

CMMVC7040E 指定された **MDisk** がオンラインでないため、アクションは失敗しました。

説明: 指定した **MDisk** は、おそらくエラーが原因でオフラインになっています。

ユーザーの処置: **MDisk** に関連するエラーをすべて修正するか、クォーラム用に別のリソースを選択し、コマンドを再発行します。

CMMVC7041E より良いクォーラム候補をクォーラムとして使用できますが、オーバーライドが有効に設定されていないため、アクションは失敗しました。

説明: クォーラム・ディスクは、一連の選択基準に基づいて自動的に選択されます。選択されたリソースは、代替のリソースより劣っています。

ユーザーの処置: クォーラム用に別のリソースを選択するか、クォーラムに関する資料を参照してから **-override** パラメーターを使用してください。

CMMVC7042E -override yes パラメーターが使用されましたが、ドライブまたは **MDisk** が指定されていないため、アクションは失敗しました。

説明: **-override yes** パラメーターには、ドライブまたは **MDisk** を指定する必要があります。

ユーザーの処置: 正しい構文を指定してコマンドを再発行してください。

CMMVC7043E 必要なエクステントを割り振ることができなかったため、アクションは失敗しました。

説明: クォーラム用に **MDisk** を指定する場合は、いくつかのエクステントがクォーラム・ディスクによって使用されるために割り振られている必要があります。使用可能なエクステントが不十分です。

ユーザーの処置: 別の **MDisk** を使用してコマンドを再発行するか、**MDisk** からデータをマイグレーションして、十分なエクステントを解放します。

CMMVC7044E 指定されたドライブが劣化または除外のいずれかの状態であるため、アクションは失敗しました。

説明: 指定したドライブは、エラーがあるか、「除外」状態になっています。

ユーザーの処置: ドライブに関連するエラーをすべて修正するか、クォーラム用に別のリソースを選択し、コマンドを再発行します。

CMMVC7045E 指定された **MDisk** が劣化または除外のいずれかの状態であるため、アクションは失敗しました。

説明: 指定した **MDisk** は、エラーがあるか、「除外」状態になっています。

ユーザーの処置: **MDisk** に関連するエラーをすべて修正するか、クォーラム用に別のリソースを選択し、コマンドを再発行します。

CMMVC7046E **-rsize** オプションが **auto** に設定されている必要があるため、アクションは失敗しました。

説明: 圧縮 **VDisk** をインポートするために (**-compressed** および **-import** を使用して) **mkvdisk** または **addvdiskcopy** コマンドを実行しました。**-rsize** オプションは、値 **auto** を使用して設定する必要があります。

ユーザーの処置: **-rsize auto** を指定して、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC7047E **validate** パラメーターは圧縮 **VDisk** でサポートされていないため、アクションは失敗しました。

説明: コマンド **repairsevdiskcopy -validate** が圧縮 **VDisk** に対して発行されました。シン・プロビジョニング **VDisk** とは異なり、圧縮 **VDisk** は妥当性検査機能をサポートしません。

ユーザーの処置: なし。

CMMVC7048E 圧縮 **VDisk** のコピーのすべてが破損しているわけではないため、アクションは失敗しました。

説明: 破損のマークが付けられていない圧縮 **VDisk** コピーに対して **repairsevdiskcopy** または **recovervdisk -copy** コマンドを発行しました。シン・プロビジョニング **VDisk** コピーとは異なり、圧縮 **VDisk** コピーの修復プロセスを実行できるのは、システムがコピーの破損を検出した場合だけです。

1050 Spectrum Virtualize for SAN ボリューム・コントローラーおよび Storwize ファミリー: コマンド・ライン・インターフェース ユーザーズ・ガイド

ユーザーの処置: 発行されたコマンドは必要ありません。**VDisk** がオフラインである場合、トラブルシューティング・ガイド を参照して問題を解決してください。

CMMVC7049E **VDisk** が圧縮機能に必要なリソースを妨害しているため、コマンドは失敗しました。

説明: **VDisk** が内部リソースをキャッシュから再割り当てできないようにしたため、圧縮を使用可能に設定できませんでした。**VDisk** がオフラインであるか、データをキャッシュからフラッシュするのが間に合いませんでした。

ユーザーの処置: いずれかの **VDisk** がオフラインである場合、コマンドを再実行依頼する前に、それらをオンラインにするための保守手順に従ってください。

CMMVC7050E 入出力グループ内の少なくとも **1** つのノードが圧縮 **VDisk** をサポートしないため、コマンドは失敗しました。

説明: 圧縮は、SAN ボリューム・コントローラー Storwize V5100・ノードの CF8 以降のモデルでのみサポートされています。これらの要件を満たしていないノードが少なくとも **1** つある入出力グループで圧縮 **VDisk** を作成しようとしてしました。

ユーザーの処置: 別の入出力グループを指定して、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC7051E 入出力グループに圧縮ボリュームが含まれているため、コマンドは失敗しました。追加されているノードは、圧縮ボリュームをサポートしません。

説明: 圧縮は、SAN ボリューム・コントローラー Storwize V5100・ノードの CF8 以降のモデルでのみサポートされています。圧縮をサポートしないノードを、既に少なくとも **1** つの圧縮 **VDisk** が含まれている入出力グループに追加しようとしてしました。

ユーザーの処置: 別の入出力グループにノードを追加するか、指定された入出力グループに別のノードを追加してください。

CMMVC7052E ネストされたグループの検索パラメーターは、ターゲット **LDAP** サーバー・タイプに有効ではありません。

説明: 指定された **LDAP** サーバー・タイプは、ネストされたグループの検索を実行するように事前定義されています。

ユーザーの処置: コマンドを確認し、正しい **type** を指

定したことを確認してください。type および -nestedgroupsearch には、以下の規則が適用されることを留意してください。

- type が **itds** である場合、-nestedgroupsearch を処理することはできません。
- type が **ad** である場合、サーバー・サポートがないため、-nestedgroupsearch は **client** または **off** にのみ設定できます。
- type が **other** である場合、-nestedgroupsearch パラメーターは完全に構成可能です。

修正を行った後、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC7053E ネストされたグループの検索値 (サーバー) はターゲット **LDAP** サーバー・タイプに有効ではないため、タスクを開始できません。

説明: 指定された **LDAP** サーバー・タイプは、クライアント・サイドのネストされたグループの検索のみをサポートします。

ユーザーの処置: クライアント・サイドのネストされたグループ検索を指定してタスクを再発行してください。

CMMVC7054E **LDAP** 管理者のユーザー名またはパスワードが指定されなかったため、タスクを開始できません。

説明: **LDAP** 管理者のユーザー名およびパスワードがクラスターで構成されている必要がありますが、構成されていません。資格情報が構成された後、ユーザー名およびパスワードを別々に変更できます。

ユーザーの処置: **LDAP** 管理者のユーザー名とパスワードの両方を指定して、タスクを再発行してください。

CMMVC7055E 指定された **IP** アドレス、ポート、および基本識別名 (**DN**) は既に **LDAP** サーバーで構成されているため、タスクを開始できません。

説明: 複数の **LDAP** サーバーに同じ **IP** アドレス、ポート、および基本 **DN** が存在します。

ユーザーの処置: 別の **IP** アドレス、ポート、および基本 **DN** を指定して、タスクを再発行してください。

CMMVC7056E **LDAP** サーバーの数がサポートされる最大数に達したため、タスクを開始できません。

説明: クラスターには構成可能な **LDAP** サーバーの数の制限があり、その制限に達しました。構成済み **LDAP**

サーバーを除去するために、**rmldapserver** コマンドを実行依頼できます。

ユーザーの処置: 構成済み **LDAP** サーバーを除去して、タスクを再実行依頼してください。

CMMVC7057E 指定された **LDAP** サーバーは唯一の構成済み **LDAP** サーバーであるため、タスクを開始できません。

説明: 指定された **LDAP** サーバーを除去すると、リモート認証サービスが失敗する可能性があります。

ユーザーの処置: **chauthservice** コマンドを実行依頼してリモート認証サービスを無効に設定し、タスクを再発行してください。

CMMVC7058E 構成済み **LDAP** サーバーがないため、タスクを開始できません。

説明: **LDAP** リモート認証サービスは、少なくとも 1 つの **LDAP** サーバーが構成されるまで使用できません。**LDAP** サーバーを構成するために、**mkldapserver** コマンドを実行依頼できます。

ユーザーの処置: 有効な **LDAP** サーバーを構成して、タスクを再発行してください。

CMMVC7059E 一部のリモート・ユーザーが、指定されたリモート認証サービスの **SSH** 鍵とパスワードを指定して構成されていないため、タスクを開始できません。

説明: リモート認証サービスのすべてのユーザーに **SSH** 鍵とパスワードが必要です。**SSH** 鍵とパスワードがないリモート・ユーザーを確認するために、**lsuser** コマンドを実行依頼できます。ユーザーの認証設定を構成するために、**chuser** コマンドを使用できます。

ユーザーの処置: **SSH** 鍵とパスワードを指定してリモート・ユーザーを構成するか、ユーザーをローカルとして構成します。

CMMVC7060E 指定されたパラメーターは **LDAP** 認証サービスに有効ではないため、タスクを開始できません。

説明: 認証サービスの **URL**、ユーザー名、パスワード、および **SSL** 証明書は、**LDAP** 認証サービス用に構成できません。

ユーザーの処置: 有効なパラメーターを指定して、タスクを再発行してください。

CMMVC7061E 指定された LDAP 管理者のユーザー名が有効でないため、タスクを開始できません。

説明: LDAP 管理者のユーザー名は、有効な識別名、NT ログイン、またはユーザー・プリンシパル名でなければなりません。

- 識別名は、attribute=value のペアのシーケンスで、コンマ (,)、セミコロン (;)、または正符号 (+) で区切られ、含まれている特殊文字と UTF-8 文字は円記号 (¥) で適切にエスケープされていなければなりません。
- NT ログインは、Active Directory でのみ有効であり、DOMAIN¥user の形式でなければなりません。先頭や末尾にピリオド (.) を使用してはならず、DOMAIN および user にはいずれも文字 ¥ / : ? " < > | を使用してはなりません。
- UPN ログインは、Active Directory でのみ有効であり、user@suffix の形式でなければなりません。user および suffix にはいずれも、スペースおよび文字 () < > , ; : ¥ " [] @ を使用してはなりません。

ユーザーの処置: 有効な識別名、NT ログイン、またはユーザー・プリンシパル名を指定して、タスクを再発行してください。

CMMVC7062E 無効な LDAP 属性が指定されたため、タスクを開始できません。

説明: LDAP 属性名に含めることができるのは英数字とハイフンのみであり、名前の先頭は文字でなければなりません。

ユーザーの処置: 有効な LDAP 属性名を指定して、タスクを再発行してください。

CMMVC7063E 指定された識別名が無効であるため、タスクを開始できません。

説明: 識別名は、attribute=value のペアのシーケンスで、コンマ (,)、セミコロン (;)、または正符号 (+) で区切られ、含まれている特殊文字と UTF-8 文字は円記号 (¥) でエスケープされていなければなりません。

ユーザーの処置: 有効な識別名を指定して、タスクを再発行してください。

CMMVC7064E 1 つ以上の LDAP サーバーに接続できなかったため、ユーザー認証は失敗しました。

説明: LDAP サーバーが正しく稼働していないか、LDAP 認証サービスに定義されている IP アドレスおよびポートが正しくありません。イベント・ログが記録さ

れており、対応する保守手順を使用してこの問題を解決できます。LDAP サーバーの IP アドレスおよびポートを変更するために、セキュリティ管理者の役割は chldapserver コマンドを実行依頼できます。

ユーザーの処置: LDAP サーバーが正しく作動していることを確認してください。各 LDAP サーバーに定義されている IP アドレスおよびポートが正しいことを確認して、タスクを再発行してください。

CMMVC7065E 1 つ以上の LDAP サーバーとの通信中にタイムアウトが発生したため、ユーザー認証は失敗しました。

説明: クラスターが LDAP サーバーに接続しようとしたときにタイムアウトが発生しました。このタイムアウトの原因として、TCP/IP ネットワークで問題が発生したか、LDAP サーバーが正しく稼働していないか、LDAP サーバーに定義されている IP アドレスおよびポートが正しくないことが考えられます。イベントがログに記録されており、対応する保守手順を使用してこの問題を解決できます。LDAP サーバーの IP アドレスおよびポートを変更するために、セキュリティ管理者は chldapserver コマンドを使用できます。

ユーザーの処置: LDAP サーバー、サーバー間の TCP/IP ネットワーク、およびクラスターが機能していることを確認してください。各 LDAP サーバーに定義されている IP アドレスおよびポートが正しいことを確認して、タスクを再発行してください。

CMMVC7066E 1 つ以上の LDAP サーバーとの SSL 接続を確立できなかったため、ユーザー認証は失敗しました。

説明: クラスター上に正しくない LDAP セキュリティ構成が存在しているか、クラスター上の SSL 証明書が無効です。イベントがログに記録されており、対応する保守手順を使用してこの問題を解決できます。トランスポート層セキュリティをオフにするために、セキュリティ管理者は、chldap コマンドを実行依頼するか、chldapserver コマンドを実行依頼して LDAP サーバーの SSL 証明書を設定することができます。

ユーザーの処置: 各 LDAP サーバー上の SSL 構成が正しいこと、クラスターで各 LDAP サーバー用に定義されている SSL 証明書が正しいこと、またはトランスポート層セキュリティが無効に設定されていることを確認します。次に、タスクを再発行してください。

CMMVC7067E 1 つ以上の LDAP サーバーが匿名バインド試行をリジェクトしたため、ユーザー認証は失敗しました。

説明: クラスターで LDAP 認証用のユーザー名またはパスワードが指定されず、LDAP サーバーは匿名バインドの試行を拒否しました。イベントがログに記録されており、対応する保守手順を使用してこの問題を解決できます。LDAP 認証用のユーザー名およびパスワードを構成するために、セキュリティ管理者は `chldap` コマンドを実行依頼できます。

ユーザーの処置: すべての LDAP サーバーが匿名バインドを許可するように構成されていることを確認するか、LDAP 認証用のユーザー名およびパスワードを構成します。次に、タスクを再発行してください。

CMMVC7068E 1 つ以上の LDAP サーバーが、クラスターで構成されている LDAP 管理者の資格情報とのバインドの試行をリジェクトしたため、ユーザー認証は失敗しました。

説明: クラスターで LDAP 認証用のユーザー名およびパスワードが構成されましたが、LDAP サーバーは、これらの資格情報とのバインドの試行を拒否しました。イベントがログに記録されており、対応する保守手順を使用してこの問題を解決できます。クラスターで定義されているユーザー名およびパスワードを変更するために、セキュリティ管理者は `chldap` コマンドを実行依頼できます。

ユーザーの処置: クラスターで構成されている LDAP 資格情報がすべての LDAP サーバーで構成されている資格情報と一致することを確認して、タスクを再発行してください。

CMMVC7069E 1 つ以上の LDAP サーバーが正しくないユーザー名またはパスワードを報告しているため、ユーザー認証は失敗しました。

説明: 指定されたユーザー名およびパスワードは、構成済み LDAP サーバーのどのユーザー名およびパスワードとも一致しません。該当のユーザー名のパスワードが最近、構成済み LDAP サーバーで変更された場合は、クラスターにその認証キャッシュのリフレッシュを強制することが必要な場合があります。強制的にリフレッシュするために、セキュリティ管理者は、`chauthservice -refresh` コマンドを実行依頼できます。

ユーザーの処置: ユーザー名とパスワードが正しいことを確認してください。最近変更されたパスワードがクラスターのキャッシュからフラッシュされていることを確認して、タスクを再発行してください。

CMMVC7070E 1 つ以上の LDAP サーバーで LDAP ユーザー属性が正しく構成されていないために、ユーザー認証は失敗しました。

説明: クラスター上の LDAP 構成が、LDAP サーバーに存在しない LDAP ユーザー属性を指定しています。属性が正しく構成されていないため、ユーザーをユーザー名によって識別できません。イベントがログに記録されており、対応する保守手順を使用してこの問題を解決できます。別のユーザー属性を指定するために、セキュリティ管理者は、`chldap` コマンドを実行依頼できます。

ユーザーの処置: クラスターで指定されている LDAP ユーザー属性が正しいことを確認してください。指定された属性が構成済み LDAP サーバー上のスキーマの中に含まれていることを確認して、タスクを再発行してください。

CMMVC7071E 1 つ以上の LDAP サーバーで LDAP グループ属性が正しく構成されていないために、ユーザー認証は失敗しました。

説明: クラスター上の LDAP 構成が、LDAP サーバーに存在しない LDAP グループ属性を指定しています。属性が正しく構成されていないため、ユーザーが属するグループを識別できません。イベントがログに記録されており、対応する保守手順を使用してこの問題を解決できます。別のグループ属性を指定するために、セキュリティ管理者は、`chldap` コマンドを実行依頼できます。

ユーザーの処置: クラスターで指定されている LDAP グループ属性が正しいことを確認してください。指定された属性が構成済み LDAP サーバー上のスキーマの中に含まれていることを確認して、タスクを再発行してください。

CMMVC7072E 1 つ以上の LDAP サーバーの LDAP グループ属性が有効な形式でないため、ユーザー認証は失敗しました。

説明: 構成済み LDAP サーバーのユーザー項目の LDAP グループ属性が無効な形式になっています。イベントがログに記録されており、対応する保守手順を使用してこの問題を解決できます。属性は、グループの識別名を含む多値属性、または最大 8 つのユーザー・グループ名のコロン区切りリストでなければなりません。

ユーザーの処置: LDAP サーバーで LDAP グループ属性が正しい形式になっていることを確認して、タスクを再発行してください。

CMMVC7073E 1 つ以上の LDAP サーバーで LDAP 監査ログ属性が正しく構成されていないため、ユーザー認証は失敗しました。

説明: クラスター上の LDAP 構成が、LDAP サーバーに存在しない LDAP 監査ログ属性を指定しています。この属性が正しく構成されていないため、監査ログで使用するストリングを識別できません。イベントがログに記録されており、対応する保守手順を使用してこの問題を解決できます。別の監査ログ属性を指定するために、セキュリティ管理者は、`chldap` コマンドを実行できます。

ユーザーの処置: クラスターで LDAP 監査ログ属性が正しく指定されていることを確認してください。指定された属性が LDAP サーバー上のスキーマの中に含まれていることを確認して、タスクを再発行してください。

CMMVC7074E いずれの構成済み LDAP サーバーでもユーザーを検出できなかったため、タスクを開始できません。

説明: リモート・ユーザーが構成されていますが、構成済み LDAP サーバーにそのユーザーの項目が存在していないか、複数の項目が検出されています。イベントがログに記録されており、対応する保守手順を使用してこの問題を解決できます。

ユーザーの処置: LDAP サーバーでユーザー名が固有であることを確認してください。LDAP バインド資格情報が LDAP サーバーの検索を許可していることを確認して、タスクを再発行してください。

CMMVC7075I LDAP タスクが正常に完了しました。

説明: LDAP タスクが正常に完了しました。

ユーザーの処置: なし。

CMMVC7076E VALUE を指定する場合、VALUE を指定せずに VOLUME を作成することはできません。

説明: 圧縮を指定せずに、シン・プロビジョニング・ファイル・システム・ボリュームを作成しようとしています。シン・プロビジョニング・ファイル・システム・ボリュームには圧縮を含める必要があります。

ユーザーの処置: 圧縮を指定してシン・プロビジョニング・ファイル・システム・ボリュームを作成するか、シン・プロビジョニングを指定せずにファイル・システム・ボリュームを作成します。

CMMVC7077E シン・プロビジョニング・コピーをファイル・システム・ボリュームに追加することは許可されないため、コマンドは失敗しました。

説明: 圧縮されていないシン・プロビジョニング・ファイル・システム・ボリュームにボリューム・コピーを追加しようとしています。ファイル・システム・ボリュームに追加できるのは、圧縮が指定されたコピーまたはシン・プロビジョニングが指定されていないコピーだけです。

ユーザーの処置: 圧縮が指定されたコピーまたはシン・プロビジョニングが指定されていないコピーをファイル・システム・ボリュームに追加してください。

CMMVC7078E コピーをファイル・システム VDisk のストレージ・プールに追加することは許可されないため、コマンドを開始できません。

説明: ボリューム・コピーを別のストレージ・プールのファイル・システム・ボリュームに追加しようとしています。同じストレージ・プールのコピーのみをファイル・システム・ボリュームに追加できます。

ユーザーの処置: 同じファイル・システム・ボリューム内のストレージ・プールにのみ、ボリューム・コピーを追加してください。

CMMVC7079E ボリューム・コピーはファイル・システム・ボリュームへ追加されるときに異なっている必要があるため、コマンドは失敗しました。

説明: 非圧縮と圧縮の間で変換を実行するには、異なるボリューム・コピーを追加する方法のみが可能です。

ユーザーの処置: 非圧縮コピーを持つファイル・システム・ボリュームに圧縮コピーを追加するか、圧縮コピーを持つファイル・システム・ボリュームに非圧縮コピーを追加します。

CMMVC7080W クラスターによって使用されている圧縮ストレージは、ライセンス交付を受けた容量に近づいています。

説明: クラスターによって使用されている圧縮ストレージが合計ライセンス・キャパシティに近づいていることの通知です。

ユーザーの処置: 圧縮の実際の使用量と計画された使用量を比較してください。

CMMVC7081W クラスターによって使用されている圧縮ストレージがライセンス交付を受けた容量を超えました。

説明: クラスター化システムによって使用されている圧縮ストレージが合計ライセンス・キャパシティーを超えていることの通知です。

ユーザーの処置: 圧縮ストレージの使用量を減らすか、追加のライセンスを購入します。

CMMVC7082W 圧縮 VDisk を持つコントロール・エンクロージャーの数が、ライセンス交付を受けた数を超えています。

説明: 圧縮 VDisk を収容できるコントロール・エンクロージャーのライセンス交付を受けた数を超えたことの通知です。

ユーザーの処置: 圧縮 VDisk を減らすか、統合するか、追加のライセンスを購入します。

CMMVC7083E 指定された数のコントロール・エンクロージャーは無効です。

説明: ライセンス交付を受けたコントロール・エンクロージャーの有効な値の範囲は 0 から 4 です。指定する値は、この範囲内でなければなりません。

ユーザーの処置: 0 から 4 の値を指定してください。

CMMVC7084E そのコマンドが圧縮された VDisk に対して許可されていないため、アクションは失敗しました。

説明: 実行依頼されたコマンドは、圧縮されたボリュームでは無効です。

ユーザーの処置: 圧縮されたボリュームに対してこのコマンドを実行依頼しないでください。

CMMVC7102E 要求した 2 次VDiskの 1 つ以上がアクティブな FlashCopy マッピングのターゲットであるため、アクションを実行できませんでした。

説明: 現在、別の関係で定義されている補助ボリュームは、リモート・コピー関係の変更ボリュームとして選択することはできません。

ユーザーの処置: 別の補助ボリュームを選択してください。

CMMVC7143E 別のクラスターからのノードが表示されるため、コマンドを開始できません。

説明: システム層は、ファブリック上に他のシステムが表示されていない場合にのみ変更できます。

ユーザーの処置: ファイバー・チャネル SAN ゾーニングを変更して、ローカル・システム内のノードとリモート・システム内のノードの間の接続を削除し、「svctask detectmdisk」を発行してから、コマンドを再試行します。

CMMVC7144E このコマンドはこのハードウェア・タイプではサポートされていないため、コマンドを開始できません。

説明: システム層は、Storwize ファミリー・システム上でのみ変更できます。

ユーザーの処置: なし。

CMMVC7145E 1 つ以上の協力関係が定義されているため、コマンドを開始できません。

説明: システム層は、リモート・システムとの協力関係が定義されていない場合にのみ変更できます。

ユーザーの処置: リモート・システムに対する協力関係をすべて削除します。最初に、それらの協力関係を使用している関連のリモート・コピー関係と整合性グループをすべて削除してから、コマンドを再試行します。

CMMVC7146E ホスト・オブジェクトが SAN ボリューム・コントローラーのポートと関連付けられているため、コマンドを開始できません。

説明: SAN ボリューム・コントローラー・ノードまたは Storwize ファミリー・システムからのファイバー・チャネル・ポートが含まれているホスト・オブジェクトがある場合、システム層を変更することはできません。

ユーザーの処置: ノード・ポートが含まれているホスト・オブジェクトをすべて削除してから、コマンドを再試行します。

CMMVC7147E システム層の変更をサポートしていないストレージ・システムによって 1 つ以上の MDisk が提供されているため、コマンドを開始できません。

説明: MDisk が現在 Storwize システムによって提供されている場合、システム層を変更することはできません。

ユーザーの処置: Storwize システムによって提供され

CMMVC7154E • CMMVC7161E

た各 MDisk について、その MDisk をストレージ・プールから削除します。そのような MDisk がすべて削除されたら、ファイバー・チャネル SAN ゾーニングを変更して、ローカル・システム内のノードとリモート Storwize システム内のノードの間の接続を削除します。最後に、**detectmdisk** コマンドを実行してから、システム層を変更します。

CMMVC7154E 指定された **FlashCopy** マッピングがメトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係によって制御されているため、タスクを完了できません。

説明: 指定された **FlashCopy** マッピングを制御しているメトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係によって、タスクの完了が妨げられています。

ユーザーの処置: 指定されたタスクがメトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係の構成下で許可されているかを確認してください。

CMMVC7155E ソースまたはターゲットいずれかの **VDisk** がメトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係の変更 **VDisk** として使用されているため、**FlashCopy** マッピングの作成タスクを開始できません。

説明: メトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係で変更ボリュームとして使用されている場合、そのボリュームを **FlashCopy** マッピングのソースあるいはターゲットにすることはできません。

ユーザーの処置: 現在使用中のソースまたはターゲット以外のボリュームを指定してください。

CMMVC7156E この変更 **VDisk** は既存の **FlashCopy** マッピングで既にソース・ボリュームまたはターゲット・ボリュームとなっているため、関連付けることができませんでした。

説明: 変更ボリュームは、同じボリュームが **FlashCopy** マッピングのソースまたはターゲットになっている場合、関連付けることができません。

ユーザーの処置: 現在使用中のソースまたはターゲット以外のボリュームを指定してください。

CMMVC7157E メトロ・ミラー関係あるいはグローバル・ミラー関係が、このクラスター上に別の入出力グループでの **FlashCopy** マッピングのターゲットであるボリュームを持っているため、変更 **VDisk** を関連付けることができませんでした。

説明: 変更ボリュームの入出力グループが、関連付けを

試行した関係内の入出力グループと競合しています。

ユーザーの処置: 競合する入出力グループが存在しないことを確認してください。

CMMVC7158E メトロ・ミラー関係あるいはグローバル・ミラー関係が、このクラスター上に最大数の **FlashCopy** マッピングに既に関係しているボリュームを持っているため、変更 **VDisk** を関連付けることができませんでした。

説明: 変更ボリュームによって、別のボリュームが許可された **FlashCopy** マッピング数を超えることはできません。

ユーザーの処置: **FlashCopy** マッピング数が最大数に達しているボリューム内の **FlashCopy** マッピングを削減してください。

CMMVC7159E 関係が、このクラスター上にオンライン・ノードがない入出力グループに属するボリュームを持っているため、あるいは入出力グループ内に未回復の **FlashCopy** マッピングがあるため、変更ボリュームを関連付けることができませんでした。

説明: **FlashCopy** メタデータが失われており、リカバーできません。

ユーザーの処置: 入出力グループのノードは、変更ボリュームを関連付ける前にオンラインにされている必要があります。入出力グループのノードが削除されている場合、ノードの削除より前に存在していた **FlashCopy** マッピングはすべて削除してください。

CMMVC7160E 入出力グループに十分な空きビットマップ・スペースがないため、変更 **VDisk** を関連付けることができませんでした。

説明: 入出力グループに変更ボリュームを関連付けるには、追加のビットマップ・スペースが必要です。

ユーザーの処置: 入出力グループの合計ビットマップ・スペースを増やしてください。

CMMVC7161E マスター変更ボリュームはマスター・クラスターからのみ、補助変更ボリュームは補助クラスターからのみ構成可能であるため、変更 **VDisk** を関連付けることができませんでした。この変更ボリュームはリモート・クラスターから構成してください。

説明: 変更ボリュームは、同じタイプ (マスターまたは

補助) のクラスターから関連付ける必要があります。

ユーザーの処置: リモート・クラスターから変更ボリュームを構成してください。

CMMVC7162E 変更 **VDisk** は、指定されたメトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係に対して既に構成済みのものがあるため、関連付けることができませんでした。

説明: 指定されたメトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係の変更ボリュームは、以前に構成されています。

ユーザーの処置: 変更ボリュームを関連付ける対象に変更ボリュームがまだ構成されていないことを確認してください。

CMMVC7163E 変更 **VDisk** は、既にメトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係に關与しているため、関連付けることができませんでした。

説明: 現在、この変更ボリュームはメトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係に関連付けられています。

ユーザーの処置: 指定されたメトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係に対しては、関連付けられていない変更ボリュームを選択してください。

CMMVC7164E 変更 **VDisk** は、メトロ・ミラー関係あるいはグローバル・ミラー関係におけるサイズと異なるため、関連付けることができませんでした。

説明: 変更ボリュームは、異なるサイズのボリュームと関連付けることはできません。

ユーザーの処置: 関連付けるボリュームとサイズが一致する変更ボリュームを選択してください。

CMMVC7165E 変更 **VDisk** は、メトロ・ミラー関係あるいはグローバル・ミラー関係に構成済みのものがないため、関連付けを解除することができませんでした。

説明: 現在存在していない変更ボリュームの関連付けを解除しようとした。

ユーザーの処置: 目的の変更ボリュームを指定したかを確認してください。

CMMVC7166E 変更 **VDisk** は、メトロ・ミラー関係あるいはグローバル・ミラー関係によって現在使用されているため、関連付けを解除することができませんでした。

説明: 現在使用中の変更ボリュームの関連付けを解除しようとした。

ユーザーの処置: 目的の変更ボリュームを指定したかを確認してください。

CMMVC7167E 変更 **VDisk** は、ホストにマップ済みであるため、関連付けることができませんでした。

説明: ホストにマップ済みの変更ボリュームは、関連付けることができません。

ユーザーの処置: ホストから変更ボリュームをマップ解除するか、あるいは別の変更ボリュームを選択してください。

CMMVC7168E この **VDisk** はメトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係の変更 **VDisk** であるため、**VDisk** からホストへのマッピングは作成されませんでした。

説明: 変更ボリュームに関連付けられているボリュームは、ホストにマップすることができません。

ユーザーの処置: 別の変更ボリュームを選択してください。

CMMVC7169E 2 次 **VDisk** が破損する可能性があるため、リモート・コピー関係を削除することができませんでした。

説明: 2 次 **VDisk** の破損に対する安全防護策として、関係の削除が防止されています。再同期の許可または安全防護策のオーバーライドによって、この結果を回避することができます。

ユーザーの処置: 削除する前に関係を同期させるか、あるいは **-force** フラグを指定してコマンドを再発行し、2 次 **VDisk** の破損を許可します。

CMMVC7170E 提示されたマスター **VDisk** が既に他の関係の変更 **VDisk** であるため、リモート・コピー関係を作成することができませんでした。

説明: 現在、別の関係で定義されているマスター・ボリュームは、リモート・コピー関係の変更ボリュームとして選択することはできません。

CMMVC7171E • CMMVC7180E

ユーザーの処置: 別のマスター・ボリュームを選択してください。

CMMVC7171E 指定された補助ボリュームがすでに他の関係の変更ボリュームであるため、リモート・コピー関係を作成することができませんでした。

説明: 現在、別の関係で定義されている補助ボリュームは、リモート・コピー関係の変更ボリュームとして選択することはできません。

ユーザーの処置: 別の補助ボリュームを選択してください。

CMMVC7172E リモート・コピー関係の 2 次 VDisk へのアクセスの使用可能化が、適切な期間内に完了できませんでした。

説明: タスクが完了する前にタイムアウトが発生しました。この関係はアクセスの有効化を続行し、アクセスが有効になるとアイドルリング状態になります。

ユーザーの処置: イベント・ログで解決する必要があるイベントがないかを確認し、タスクを再実行依頼してください。

CMMVC7173E リモート・コピー整合性グループの 2 次 VDisk へのアクセスの使用可能化が、適切な期間内に完了できませんでした。

説明: タスクが完了する前にタイムアウトが発生しました。この整合性グループはアクセスの有効化を続行し、アクセスが有効になるとアイドルリング状態になります。

ユーザーの処置: イベント・ログで解決する必要がある問題がないかを確認し、タスクを再実行依頼してください。

CMMVC7174E 他方のクラスターが十分に新しいソフトウェア・バージョンで稼働していないため、タスクを完了できません。

説明: 一方のクラスターのソフトウェア・バージョンがサポートされていません。

ユーザーの処置: そのクラスターのソフトウェア・バージョンを更新してください。

CMMVC7175E グループ内の関係が相互に整合していないため、リモート・コピー整合性グループの 2 次 VDisk へのアクセスの使用可能化が完了できませんでした。

説明: 2 次ボリュームへのアクセスを使用可能にするに

は、事前に整合性グループ内の関係が相互に整合している必要があります。

ユーザーの処置: リモート・コピー整合性グループ内の関係が相互に整合していることを確認してください。

CMMVC7176E サイクル・モードが一致しないため、リモート・コピー関係を整合性グループに追加することができませんでした。

説明: リモート・コピー関係と、リモート・コピー関係を追加する整合性グループのサイクル・モードは、一致している必要があります。

ユーザーの処置: サイクル・モードが一致していることを確認してください。

CMMVC7177E サイクル期間が一致しないため、リモート・コピー関係を整合性グループに追加することができませんでした。

説明: リモート・コピー関係と、リモート・コピー関係を追加する整合性グループのサイクル期間は、一致している必要があります。

ユーザーの処置: サイクル期間が一致していることを確認してください。

CMMVC7178E リモート・コピー関係を適切な時刻に開始することができませんでした。現在、リモート・コピー関係は停止しています。

説明: タスクが完了する前にタイムアウトが発生しました。

ユーザーの処置: イベント・ログで解決する必要がある問題がないかを確認し、タスクを再実行依頼してください。

CMMVC7179E リモート・コピー整合性グループを適切な時刻に開始することができませんでした。現在、リモート・コピー整合性グループは停止しています。

説明: タスクが完了する前にタイムアウトが発生しました。

ユーザーの処置: イベント・ログで解決する必要がある問題がないかを確認し、タスクを再実行依頼してください。

CMMVC7180E マスター変更 VDisk が定義されていないため、リモート・コピー関係を開始することができませんでした。

説明: リモート・コピー関係に対してマスター変更ボリ

ユーモが定義されている必要があります。

ユーザーの処置: マスター変更ボリュームを定義してください。

CMMVC7181E 補助変更 **VDisk** が定義されていないため、リモート・コピー関係を開始することができませんでした。

説明: リモート・コピー関係に対して補助変更ボリュームが定義されている必要があります。

ユーザーの処置: 補助変更ボリュームを定義してください。

CMMVC7182E マスター変更 **VDisk** が定義されていないため、リモート・コピー整合性グループを開始することができませんでした。

説明: リモート・コピー整合性グループに対してマスター変更ボリュームが定義されている必要があります。

ユーザーの処置: マスター変更ボリュームを定義してください。

CMMVC7183E 補助変更 **VDisk** が定義されていないため、リモート・コピー整合性グループを開始することができませんでした。

説明: リモート・コピー整合性グループに対して補助変更ボリュームが定義されている必要があります。

ユーザーの処置: 補助変更ボリュームを定義してください。

CMMVC7184E リモート・コピー・オブジェクトが停止されていないため、タスクを完了できません。

説明: リモート・コピー・オブジェクトが停止されていないため、タスクを完了できません。

ユーザーの処置: リモート・コピー・オブジェクトを停止します。

CMMVC7185E メトロ・ミラー関係あるいはグローバル・ミラー関係が、このクラスター上に別の入出力グループ内にあるボリュームを持っているため、変更 **VDisk** を関連付けることができませんでした。

説明: 変更ボリュームの入出力グループが、関連付けを試行した関係内の入出力グループと競合しています。

ユーザーの処置: 競合する入出力グループが存在しないことを確認してください。

CMMVC7186E マスター **VDisk** が所有されており、使用が制限されているため、リモート・コピー関係は作成されませんでした。

説明: マスター・ボリュームがファイル・システム内にあるか、または所有されている間は、指定されたタスクを実行することはできません。

ユーザーの処置: 指定されたボリュームをファイル・システムから除去できない場合は、別のマスター・ボリュームを選択してください。

CMMVC7187E 補助 **VDisk** が所有されており、使用が制限されているため、リモート・コピー関係は作成されませんでした。

説明: 補助ボリュームがファイル・システム内にあるか、または所有されている間は、指定されたタスクを実行することはできません。

ユーザーの処置: 指定されたボリュームをファイル・システムから除去できない場合は、別の補助ボリュームを選択してください。

CMMVC7188E マスター仮想ディスク (**VDisk**) がファイル・システムにあるため、コマンドは失敗しました。

説明: マスター・ボリュームがファイル・システム内にある場合、そのマスター・ボリューム上で指定されたタスクを実行することはできません。

ユーザーの処置: 指定されたボリュームをファイル・システムから除去できない場合は、別のマスター・ボリュームを選択してください。

CMMVC7189E 変更 **VDisk** がファイル・システムにあるため、関連付けることができませんでした。

説明: 指定された変更ボリュームがファイル・システム内にある場合、その変更 **VDisk** を関連付けることはできません。

ユーザーの処置: 指定されたボリュームをファイル・システムから除去できない場合は、別の変更ボリュームを選択してください。

CMMVC7203E ローカル・クラスターのハードウェア構成とパートナー・クラスターのコードに互換性がないため、コマンドは失敗しました。

説明: ローカル・クラスターのハードウェア構成とパートナー・クラスターのコードに互換性がありません。詳細については、`chnodehw` の説明を参照してください。

CMMVC7204E • CMMVC7220E

ユーザーの処置: 協力関係を構築する前に、ハードウェア構成とその協力関係内のすべてのクラスターのコード・レベルに互換性があることを確認してください。診断情報については、chnodehw を実行してください。

CMMVC7204E ボリューム・アクセス・セットから、最後の入出力グループを除去することはできません。

説明: ボリュームは、アクセス・セット内に入出力グループを少なくとも 1 つ持っている必要があります。ボリューム・アクセス・セットからすべての入出力グループを除去することはできません。

ユーザーの処置: コマンドを再実行する前に、以下のいずれかのステップを実行します。

- 入出力グループ・リストを変更して、ボリュームへのアクセスを提供するすべての入出力グループがリストに含まれないようにしてください。
- 入出力グループをアクセス・セットに追加します。

CMMVC7205E コマンドは、サポートされていないため失敗しました。

説明: コマンドは、この製品ではサポートされていないため失敗しました。

ユーザーの処置: 製品の資料を調べて、適切なコマンドを選択してください。

CMMVC7206E パラメーターがサポートされていないため、コマンドは失敗しました。

説明: ユーザーが使用している製品でサポートされていないパラメーターを入力しました。

ユーザーの処置: 資料を検討し、当該製品に適切なパラメーターを選択してください。

CMMVC7210E 入出力グループの通常プール内に作成される圧縮ボリューム・コピーが多すぎるため、コマンドは失敗しました。

説明: 入出力グループの通常プール内の圧縮コピーの数は、プラットフォーム・タイプに応じて 200 または 512 に制限されます。この制限は、データ削減プール内の圧縮コピーには適用されません。

ユーザーの処置: 以下のアクションのいずれかを実行してください。

- 入出力グループの通常プールから圧縮コピーを削除した後、コマンドを再試行してください。
- 圧縮コピーにデータ削減プールを指定してコマンドを再試行してください。

- 別の入出力グループに対してコマンドを再試行してください。

CMMVC7211E コマンドは、イメージ・モード **MDisk** でサポートされていないため失敗しました。

説明: このエラーが返されるのは、イメージ・モード・ボリュームのマイグレーションをサポートしないプラットフォーム上で、イメージ・モード・ボリュームをバックアップしている MDisk に対して **remove mdisk** **rmmdisk** コマンドが発行されたときです。

ユーザーの処置: イメージ・モード・ボリュームが必須でない場合は、**rmvdisk** を使用してボリュームを削除します。これにより、MDisk も削除されます。ユーザーがイメージ・モード・ボリュームのデータを内部ストレージにマイグレーションする場合は、ボリューム・ミラーリングを使用してから、イメージ・モード・ボリューム・コピーを削除してください。

CMMVC7218E 無効なライセンス・キーが指定されたため、タスクを開始できません。

説明: 指定されたライセンス・キーは、有効なキーとして認識されませんでした。

ユーザーの処置: タイプ入力のエラーがないか確認して、再試行してください。

CMMVC7219E 無効なファンクション ID が指定されたため、タスクを開始できません。

説明: コマンドで指定されたファンクション ID が無効です。アクティブ化できる設定された数のフィーチャーがあります。このメッセージは、ユーザーが無効なファンクション ID を指定した場合に表示されます。

ユーザーの処置: **lsfeature** を使用して、どのファンクション ID を指定すべきか確認してください。

CMMVC7220E 無効なファンクション・ライセンス・キー・ファイル・パスが指定されたため、タスクを開始できません。

説明: ライセンス・キー・ファイルに指定されたファイル・パスが無効です。

ユーザーの処置: タイプ入力のエラーがないか確認して、再試行してください。

CMMVC7221E ライセンスのマシン識別記号がこのマシンと一致しないため、コマンドは失敗しました。

説明: 提供されたライセンス・キーは、このストレージ・システムには無効です。

ユーザーの処置: このエンクロージャーのマシン識別記号を使用して生成されたライセンス・キーを使用してください。

CMMVC7222E ライセンス・キーで指定された機能が認識されなかったため、コマンドは失敗しました。

説明: 指定されたライセンス・キーは、このレベルのファームウェアでサポートされていない機能をアクティブ化するためのものです。

ユーザーの処置: 機能をサポートするファームウェア・レベルにストレージ・システムを更新して、再試行してください。

CMMVC7223E 指定された試行が以前に使用されているため、コマンドは失敗しました。

説明: 各機能には、1 回のみ使用できる試用期間があります。このマシンの試用期間はすでに使用済みです。

ユーザーの処置: この機能の使用を続行するには、フル・ライセンスを購入してください。

CMMVC7224E 指定された機能が現在使用中のため、コマンドは失敗しました。

説明: 機能は、使用中でなくなった場合にのみ非アクティブ化することができます。

ユーザーの処置: 非アクティブ化する必要のある機能が使用中でなくなったことを確認して、再試行してください。

機能を非アクティブ化する前に、FlashCopy ターゲットの数を 64 以下に減らしてください。

CMMVC7226E 指定されたライセンス・キー・ファイルがサポートされている形式でないため、コマンドは失敗しました。

説明: 指定されたライセンス・キー・ファイルがサポートされている形式でないため、コマンドは失敗しました。

ユーザーの処置: 正しいファイルがアップロードされたことを確認して、再試行してください。

CMMVC7233W エンクロージャーごとにライセンスが付与されていない状態で **Easy Tier** がアクティブになっています。

説明: Easy Tier のために十分なライセンスがシステムに付与されていません。

ユーザーの処置: ユーザーは、Easy Tier のライセンス資格を修正する必要があります。

CMMVC7234W エンクロージャーごとにライセンスが付与されていない状態で **FlashCopy** が有効になっています。

説明: FlashCopy のために十分なライセンスがシステムに付与されていません。

ユーザーの処置: ユーザーは、FlashCopy のライセンス資格を修正する必要があります。

CMMVC7235W エンクロージャーごとにライセンスが付与されていない状態でリモート・コピーが有効になっています。

説明: リモート・コピーのために十分なライセンスがシステムに付与されていません。

ユーザーの処置: ユーザーは、リモート・コピーのライセンス資格を修正する必要があります。

CMMVC7236W エンクロージャーごとにライセンスが付与されていない状態で複数の機能が有効になっています。

説明: 複数の機能のために十分なライセンスがシステムに付与されていません。

ユーザーの処置: ユーザーは、これらの機能のライセンス資格を修正する必要があります。

CMMVC7238E グローバル・ミラー関係またはグループのサイクル・モードのみ変更できます。

説明: アクティブ/アクティブ関係のサイクル・モードを変更しようとしてしました。このアクションは許可されていません。

ユーザーの処置: サイクル・モードを使用する必要がある場合は、**chrcrelationship** コマンドを使用して、関係をグローバル・ミラーに変更する必要があります。このシナリオは、一般的ではありません。

CMMVC7239E 構成されたホストの数が、追加しているノード・タイプでサポートされている限度を超えているため、ノードを追加できませんでした。

説明: 1 つ (以上) の入出力グループに、追加しているノード・ハードウェア・タイプでサポートされている数より多くのホストが構成されています。

ユーザーの処置: 構成されているホストの数を減らすか、異なるノード・ハードウェア・タイプを選択して追加してください。

CMMVC7240E 少なくとも 1 つのホストに、追加しているノード・タイプでサポートされているより多くのボリュームがマップされているため、ノードを追加できませんでした。

説明: 1 つ (以上) のホストに、追加しているノード・ハードウェア・タイプでサポートされている数より多くのボリュームがマップされています。

ユーザーの処置: マップされているボリュームの数を減らすか、異なるノード・ハードウェア・タイプを選択して追加してください。

CMMVC7241E コンポーネントのファームウェア更新が進行中のため、システム・コード更新を開始できません。

説明: システムが各種ハードウェア・コンポーネントのファームウェアを更新中に、システム・コード更新またはファームウェア更新のいずれかを開始しようとした。この更新はファームウェアのダウンロードが進行している間は完了できないため、要求が失敗しました。

ユーザーの処置: 別の更新を実行するためには、その前にファームウェアのダウンロードが完了している必要があります。ファームウェアのダウンロードは動的な性質を備えているため、ダウンロードの進行状況を追跡することはできません。約 10 分間待って、コマンドを再試行してください。場合によっては、このステップを何回か繰り返さなければなりません。**svcinfo lsupdate** コマンドを使用すると、ファームウェアのダウンロードが完了したかどうかを確認できます。

CMMVC7242E [%1] に使用可能なヘルプがありません。

説明: このコマンドに使用可能なヘルプがありません。[%1] は、使用可能なヘルプがないコマンドを示します。

ユーザーの処置: なし。

CMMVC7243E ノード通信に不十分なパスが存在しているために、指定されたポート・マスクを適用できません。

説明: 指定された **localfcportmask** ポート・マスク値が原因で、1 つ以上のノードがシステムと連絡を失います。

ユーザーの処置: ゴーニングを確認してください。イベント・ログにポート・エラーがあれば修正します。

lsfabric CLI コマンドを使用して、正しいポート・マスクが指定されて適用されるときに、すべてのノードがシステム内のすべての他のノードと連絡をとる 2 つのパスを持っていることを確認してください。

CMMVC7248E -drivelba パラメーターには **0x** パラメーターを使用する必要があります。

説明: **lsmdisklba** のパラメーター・フォーマットが間違っている可能性があります。コマンドの説明を参照して、許容されているフォーマットを確認してください。

ユーザーの処置: コマンドの資料に説明されているパラメーター・フォーマットを使用して、コマンドを再試行してください。

CMMVC7249E 入力された名前は無効です。名前には文字、数字、スペース、ピリオド、ダッシュ、およびアンダースコアを含むことができます。名前の先頭や末尾にスペースを使用してはなりません。名前の先頭をピリオドにすることはできません。

説明: 入力する名前の先頭文字としてピリオドとスペースはどちらも使えず、末尾の文字としてスペースは使えません。また、以下の文字は名前のどの部分でもサポートされません。*: , " ' % #

ユーザーの処置: 入力した名前の先頭がピリオドでないこと、先頭と末尾にスペース文字がないこと、および上記に示すサポートされない文字が含まれていないことを確認し、タスクを再実行依頼します。

CMMVC7300E 最大数のボリュームが既に存在しています。

説明: 最大数のボリュームが作成されており、1 つ以上を削除する必要があります。

ユーザーの処置: ボリュームの 1 つ以上を破棄すると、さらに作成できるようになります。

CMMVC7301E ボリュームが最小サイズより小さくなるため、コマンドは失敗しました。

説明: 正常に作成するには、ボリュームは 1 MB 以上でなければなりません。

ユーザーの処置: サポートされる最小容量 (1MB) より大きい容量を指定してください。

CMMVC7302E 使用可能なエクステントが不十分のため、コマンドは失敗しました。

説明: 作成されているボリュームが多すぎます。IBM サポートに連絡して支援を受けてください。

ユーザーの処置: 可能な場合は、未使用のボリュームを削除して、再試行してください。エラーが続く場合は、エクステント・マッピングのデフラグを実行する必要があります。

IBM サポートに連絡して支援を受けてください。

CMMVC7304E スペアが既に構成されているため、コマンドを開始できません。

説明: 構成済みのスペアが既に存在します。

ユーザーの処置: 新規ドライブのみフォーマットできます。スペアが既に存在する場合、このコマンドは実行できません。

CMMVC7305E ドライブの障害がリカバリー不能であるため、コマンドを開始できません。

説明: ドライブの障害のため、さらにアクションを取ることができません。

ユーザーの処置: ドライブを交換してください。

CMMVC7306E 現在はアレイが存在しないため、コマンドを開始できません。

説明: アレイが作成されていません。これ以上のアクションは不可能です。

ユーザーの処置: このコマンドを使用する前に、アレイを作成してください。

CMMVC7307E 指定されたバッテリー・スロット番号が無効であるため、コマンドを開始できません。

説明: バッテリーは、バッテリー用のスロット番号 1 と 2 にのみ取り付けられます。

ユーザーの処置: スロット 1 または 2 を選択してください。

CMMVC7308E アレイが既に存在するため、コマンドを開始できません。

説明: アレイが存在するため、要求したアクションは禁止されています。

ユーザーの処置: 作成できるのは 1 つのアレイのみです。同じアレイ上に新規ボリュームを作成するか、あるいはすべてのボリュームとアレイを削除してから、アレイを再作成してください。

CMMVC7309E 指定された RAID レベルはこのプラットフォームではサポートされないため、コマンドを開始できません。

説明: このプラットフォームは、RAID 0 または RAID 5 をサポートします。その他の RAID レベルはサポートされません。

ユーザーの処置: RAID レベルとして raid0 または raid5 を指定します。

CMMVC7310E 1 つ以上のドライブが障害状態にあるため、コマンドを開始できません。

説明: 1 つ以上のドライブに障害が起きており、ほとんどのコマンドを実行できません。

ユーザーの処置: 障害のあるドライブに関連した指定保守手順 (DMP) に従ってください。

CMMVC7311E ドライブ数がサポートされないため、コマンドを開始できません。

説明: 取り付けられたドライブ数がアレイ構成に正しくないか、またはドライブの容量が均一ではありません。

- RAID 0 には、少なくとも 1 つのドライブが必要です。
- RAID 5 には、少なくとも 3 つのドライブが必要です。
- アレイ内のすべてのドライブの容量は同じでなければなりません。

ユーザーの処置: ドライブを取り外すか、挿入して、サポートされる構成になるようにしてください。

CMMVC7312E 1 つ以上のボリュームがアレイを使用しているため、コマンドを開始できませんでした。

説明: 1 つ以上のボリュームが既にアレイを使用しています。アレイを取り外す前に、すべてのボリュームを取り外す必要があります。

ユーザーの処置: アレイを取り外す前に、すべてのボリ

CMMVC7313E • CMMVC7324E

ユーモを取り外してください。

CMMVC7313E 指定されたアレイは破損していないため、リカバリーする必要はありません。

説明: 指定されたアレイは破損しておらず、修復の必要はありません。

ユーザーの処置: このコマンドは、破損したアレイに対してのみサポートされます。

CMMVC7314E 障害のあるドライブが原因で、指定されたアレイをリカバリーできません。

説明: アレイ内の 1 つ以上のドライブに障害があり、このためにリカバリーできません。

ユーザーの処置: ドライブが欠落している場合は、ドライブを戻してください。

CMMVC7315E 指定されたスロットが存在しないため、コマンドを開始できません。

説明: コマンドが、無効なスロットに対して試行されました。

ユーザーの処置: バッテリーにはスロット 1 と 2 があります。エンクロージャーにはスロット 3 から 12 があります。

存在するスロットを指定して、コマンドを再試行してください。

CMMVC7316E 障害のあるドライブが原因で、指定されたアレイをリカバリーできません。

説明: 障害のある 1 つ以上のドライブにより、必要なアクションを実行できません。エラーが多すぎます。

ユーザーの処置: ボリューム・オープン・アクセスを有効にして、ボリューム SCSI ドライブ ID を変更してください。

CMMVC7317E 指定された PSU が存在しないため、コマンドを開始できません。

説明: 要求された PSU が存在しません。

ユーザーの処置: 別の PSU を選択するか、要求された PSU を取り付けてください。

CMMVC7318E オープン・アクセスが有効になっていません。

説明: ホスト・マッピングまたは論理ホストが既に存在します。

ユーザーの処置: ホスト・マッピングまたは論理ホストを削除してください。

CMMVC7319E 期間を変更するには、エア・フィルターが有効に設定されている必要があります。

説明: エア・フィルターのタイマーを変更するには、そのフィルターが現在使用中であることが必要です。

ユーザーの処置: フィルター・タイマーを有効にしたら、コマンドを再試行してください。

CMMVC7320E 無効なポート・マスクが指定されました。

説明: 無効なポート・マスクが指定されました。

ユーザーの処置: コマンド・パラメーターを検討し、訂正された値を使用して再試行してください。

CMMVC7321E ノード通信に十分なパスがないため、マスクは適用できません。

説明: 無効なポート・マスクが指定されました。

ユーザーの処置: コマンド・パラメーターを検討し、訂正された値を使用して再試行してください。

CMMVC7322E 別のボリュームがこの SCSI ID を使用します。

説明: この SCSI ID は既に使用中です。

ユーザーの処置: 別の SCSI ID を使用するか、他方のボリュームを削除してください。

CMMVC7323E ハードウェア障害が原因で、コマンドを開始できません。

説明: ハードウェア障害が発生しました。指定保守手順 (DMP) に従ってください。

ユーザーの処置: 不明のハードウェア障害が存在します。

DMP に従って、ハードウェア障害を解決してください。

CMMVC7324E ドライブ・タスクがサポートされていないため、コマンドを開始できません。

説明: ドライブはそのコマンドをサポートしていません。

ユーザーの処置: なし。

CMMVC7325E ホストが存在するため、オープン・アクセスの設定は変更されません。

説明: ホストが定義されている場合は、オープン・アクセスの状態を変更できません。

ユーザーの処置: ホストを除去して、コマンドを再試行してください。

CMMVC7326E オープン・アクセスが有効に設定されているため、論理ホストを作成できません。

説明: オープン・アクセスによって、論理ホストの作成が妨げられています。

ユーザーの処置: ホスト・マッピング・アクセスが必要な場合は、オープン・アクセスを無効にしてください。

CMMVC7329E ホストに対して最大数の **Infiniband GID** が既に構成されています。

説明: **Infiniband** アドレスの最大数を越えたため、コマンドは失敗しました。

ユーザーの処置: 未使用のホスト・アドレスを削除して、再試行してください。

CMMVC7330E 無効な **Infiniband GID** が入力されました。

説明: 入力された **Infiniband** アドレスは、有効なアドレスではありません。

ユーザーの処置: 入力を確認して、再試行してください。

CMMVC7331E 指定された **Infiniband GID** は、既に別のホストに割り当てられています。

説明: 構成された **Infiniband** アドレスは、構成済みのホストに既に割り当てられています。

ユーザーの処置: 入力を確認して、再試行してください。

CMMVC7332E アレイが存在しません。

説明: フラッシュ・メモリー・アレイが、コマンド・コンソール LUN (CCL) で検出されませんでした。

ユーザーの処置: IBM サポートに連絡して、失敗したアップグレードの再開について指示を受けてください。

CMMVC7334E アレイは初期化中のため、削除できません。

説明: 新規作成されたアレイの初期化中に、**Remove Array** 操作が試行されました。

ユーザーの処置: アレイの初期化を完了させてから、削除を試みてください。

CMMVC7335E アレイが存在するときに暗号化状態を変更できません。

説明: アレイが存在するときにシステムの暗号化状態を変更しようとしてしました。

ユーザーの処置: **rmarray** コマンドを使用してアレイを削除してから、**chencryption** コマンドを再試行してください。

CMMVC7336E トポロジーと速度が、指定されたポートと互換性がありません。

説明: ユーザーが入力した速度とトポロジーの組み合わせは、互換性がありません。

ユーザーの処置: 入力を確認して、再試行してください。

CMMVC7337E 暗号鍵が検出されなかったため、コマンドを開始できません。

説明: システムは正しい暗号鍵を見つけることができません。

ユーザーの処置: コマンドを再試行する前に、現行のマスター暗号鍵をシステムに提供してください。このシステムのマスター暗号鍵を管理するために USB フラッシュ・ドライブを使用している場合は、現行の鍵が入ったいずれかの USB フラッシュ・ドライブを各ノードに接続します。このシステムの暗号鍵を管理するために鍵サーバーを使用している場合は、現行のマスター暗号鍵が格納されている鍵サーバーがシステムに対してオンラインになるように、システム、鍵サーバー、およびネットワークが正しく構成されていることを確認してください。

CMMVC7338E 暗号鍵が無効であるため、コマンドを開始できません。

説明: 指定された暗号鍵は使用できません。

ユーザーの処置: コマンドを再試行する前に、現行のマスター暗号鍵をシステムに提供してください。このシステムのマスター暗号鍵を管理するために USB フラッシュ・ドライブを使用している場合は、現行の鍵が入ったいずれかの USB フラッシュ・ドライブを各ノードに接

続します。このシステムの暗号鍵を管理するために鍵サーバーを使用している場合は、現行のマスター暗号鍵が格納されている鍵サーバーがシステムに対してオンラインになるように、システム、鍵サーバー、およびネットワークが正しく構成されていることを確認してください。

CMMVC7339E ドライブがアンロックしなかったため、コマンドを開始できません。

説明: システムは、提供された暗号鍵を使用してドライブをアンロックできませんでした。

ユーザーの処置: コマンドを再試行する前に、現行のマスター暗号鍵をシステムに提供してください。このシステムのマスター暗号鍵を管理するために USB フラッシュ・ドライブを使用している場合は、現行の鍵が入ったいずれかの USB フラッシュ・ドライブを各ノードに接続します。このシステムの暗号鍵を管理するために鍵サーバーを使用している場合は、現行のマスター暗号鍵が格納されている鍵サーバーがシステムに対してオンラインになるように、システム、鍵サーバー、およびネットワークが正しく構成されていることを確認してください。

CMMVC7340E アレイがオフラインのため、コマンドを開始できません。

説明: 指定されたアレイがオフラインのため、ボリュームを作成できません。

ユーザーの処置: アレイをオンラインにしてください。

CMMVC7341E 現時点では更新を再開できません。

説明: ハードウェア・エラーのため、更新を進めることができません。

ユーザーの処置: IBM サポートに連絡してください。

保守モードでの更新が必要になる場合があります。

CMMVC7342E アレイは既に暗号化されています。

説明: アレイは既に暗号化されています。

ユーザーの処置: 応答は必要ありません。

CMMVC7343E ソフトウェアのアップグレードが進行中であり、それが完了した後でないとバッテリー修理を開始できません。

説明: ソフトウェア・アップグレードの進行中にバッテリー修理を行うことはできません。

ユーザーの処置: ソフトウェア・アップグレードが完了

するまで待つてから、再びバッテリー修理を開始してください。

CMMVC7344E バッテリーの修理は現在実行されていません。

説明: バッテリー修理は現在実行されていないため、それをキャンセルすることはできません。

ユーザーの処置: 応答は必要ありません。

CMMVC7348E バッテリーの 1 つが現在修理中です。修理が完了するまで待ってください。

説明: 既にバッテリーの 1 つに対してバッテリー修理を実行しています。一度に 1 つのバッテリーだけを修理できます。

ユーザーの処置: もう 1 つのバッテリーを修理する前に、現在のバッテリー修理が完了するまで待ってください。

CMMVC7349E エンクロージャー内のもう 1 つのバッテリーが良好かつ充電済みの状態にありません。

説明: バッテリー修理プロセスの間、冗長性を維持するためには、エンクロージャー内の両方のバッテリーが良好かつ充電済みの状態であることが必要です。ストレージ・エンクロージャー内のもう 1 つのバッテリーが充電済みでないか、取り付けられていないか、未解決のエラー状態にあるため、選択されたバッテリーを修理できません。

ユーザーの処置: ストレージ・エンクロージャー内のもう 1 つのバッテリーの状態を判別し、適切なアクションを実行してください。例えば、バッテリーが欠落している場合は、バッテリーを取り付けます。バッテリーがエラー状態にある場合は、イベント・ログを確認して、推奨される指定保守手順 (DMP) に従ってください。

CMMVC7350E 選択されたバッテリーは再調整できません。

説明: 選択されたバッテリーは、修理できる状態にありません。そのバッテリーは、充電済みでないか、取り付けられていないか、未解決のエラー状態にあります。

ユーザーの処置: 選択されたバッテリーの状態を判別して、適切なアクションを実行してください。例えば、バッテリーが欠落している場合は、バッテリーを取り付けます。バッテリーがエラー状態にある場合は、イベント・ログを確認して、推奨される指定保守手順 (DMP) に従ってください。

CMMVC7351E 暗号化されたアレイが存在する間は、暗号化を無効にできません。

説明: 暗号化されたアレイが存在する場合は、システム暗号化を無効にできません。

ユーザーの処置: 暗号化されたアレイを削除してから、暗号化を無効にしてください。

CMMVC7352E システム暗号化が無効になっているため、アレイを暗号化できません。

説明: システム暗号化が無効になっているため、アレイを暗号化できません。

ユーザーの処置: `chencryption` コマンドを使用してシステム暗号化を有効にし、再試行してください。

CMMVC7353E 鍵再設定操作が進行中であるため、コマンドを開始できません。

説明: 進行中の鍵再設定操作があるため、コマンドを実行できません。

ユーザーの処置: 鍵再設定操作が完了するまで待ってから、コマンドを再入力してください。`lsencryption` コマンドを使用して、鍵再設定操作の状況を確認してください。

CMMVC7354E 鍵再設定操作が失敗しました。

説明: 鍵再設定操作が失敗しました。ハードウェア・エラーか、USB ドライブが欠落していることが原因の可能性あります。

ユーザーの処置: コマンドを再試行する前に、現行のマスター暗号鍵をシステムに提供してください。このシステムのマスター暗号鍵を管理するために USB フラッシュ・ドライブを使用している場合は、現行の鍵が入ったいずれかの USB フラッシュ・ドライブを各ノードに接続します。このシステムの暗号鍵を管理するために鍵サーバーを使用している場合は、現行のマスター暗号鍵が格納されている鍵サーバーがシステムに対してオンラインになるように、システム、鍵サーバー、およびネットワークが正しく構成されていることを確認してください。

イベント・ログを調べて、ハードウェア・エラーがないか確認してください。原因を判別できない場合は、IBM サポートに連絡してください。

CMMVC7355E システム暗号化が有効になっていないため、コマンドを開始できません。

説明: ユーザーが入力したコマンドを実行するには、システム暗号化が有効になっている必要があります。

ユーザーの処置: システム暗号化を有効にしてから、コマンドを再入力してください。

CMMVC7356E 現行の USB ドライブ上で鍵を検証できません。

説明: 妥当性検査が失敗しました。このシステムの正しい鍵が入っている USB ドライブを挿入してください。

ユーザーの処置: 追加情報がないかどうか、`lseventlog` コマンドおよび `lsencryption` コマンドの出力を検討して、適切な修正アクションを実行してください。

CMMVC7357E ドライブに障害が起きたため、コマンドを開始できません。

説明: ドライブに障害が起きたため、コマンドを開始できません。

ユーザーの処置: 操作を再試行する前に、ドライブに障害が起きる原因となった問題を解決してください。考えられる原因について、イベント・ログを検討してください。

CMMVC7358E 鍵再設定のコミットは、鍵のコピーが完了するまで許可されません。

説明: 新しい鍵の十分なコピーを作成せずに、新しい鍵をコミットしようとしてしました。

ユーザーの処置: IBM サポートに連絡してください。

CMMVC7359E 暗号化が無効になっているときは、操作は適用されません。

説明: システム暗号化が無効になっているときに鍵の妥当性検査を試みたか、システム暗号化が無効になっているときにアレイを非暗号化から暗号化の状態に変更しようとしてしました。

ユーザーの処置: システム暗号化を有効にして、コマンドを再試行してください。

CMMVC7360E アレイがオンラインでないため、コマンドを実行できません。

説明: `recoverarray -validate` を実行するには、アレイがオンラインであることが必要です。

ユーザーの処置: `lsarray` コマンドを使用して、アレイの属性パラメーター `raid_status` の値を確認してください。アレイが存在しないか、`raid_status` が **offline**、**degraded**、**syncing**、**initiating** のいずれかである場合は、このコマンドを実行できません。

CMMVC7361E アレイ上で別の操作が進行中のため、コマンドを開始できません。

説明: アレイ上で既に別の操作が進行中です。

ユーザーの処置: 現在の操作が完了するのを待ってから、別のコマンドを実行してください。

CMMVC7362I 暗号化コピー・ツールの使用は、サポートの支援を受けられる場合に限ってください。

説明: このコマンドの実行は、サポート担当員の支援を受けられる場合に限ってください。

ユーザーの処置: サポート担当員に連絡してください。

重要: サポート担当員の支援なしに先へ進まないでください。

CMMVC7363E システムは **USB** ドライブをマウント/アンマウントできません。

説明: コマンドが **USB** ドライブをマウントできなかったか、アンマウントできませんでした。

ユーザーの処置: サポート担当員に連絡してください。

重要: サポート担当員の支援なしに先へ進まないでください。

CMMVC7364E システムは、**lsencryption** コマンドからの適正な出力を提供するために必要な情報を収集できません。

説明: このコマンドは、**lsencryption** コマンドの出力を収集できません。

ユーザーの処置: サポート担当員に連絡してください。

重要: サポート担当員の支援なしに先へ進まないでください。

CMMVC7365E システムは、新しい鍵ファイルを読み取ることができなかったため、鍵コピー操作を完了できませんでした。

説明: **USB** ドライブまたは鍵サーバーで新しい鍵ファイルが見つかりませんでした。

ユーザーの処置: コマンドを再試行する前に、現行のマスター暗号鍵をシステムに提供してください。このシステムのマスター暗号鍵を管理するために **USB** フラッシュ・ドライブを使用している場合は、現行の鍵が入ったいずれかの **USB** フラッシュ・ドライブを各ノードに接続します。このシステムの暗号鍵を管理するために鍵サーバーを使用している場合は、現行のマスター暗号鍵が

格納されている鍵サーバーがシステムに対してオンラインになるように、システム、鍵サーバー、およびネットワークが正しく構成されていることを確認してください。問題を解決できない場合は、**IBM** サポートに連絡してください。

CMMVC7366E システムは、現行の鍵ファイルを読み取ることができなかったため、鍵コピー操作を完了できませんでした。

説明: **USB** ドライブまたは鍵サーバーで現行の鍵ファイルが見つかりませんでした。

ユーザーの処置: 新しいシステム上で鍵コピー操作を初めて実行している場合は、応答は必要ありません。そうでない場合は、現行のマスター暗号鍵をシステムに提供してから、コマンドを再試行してください。このシステムのマスター暗号鍵を管理するために **USB** フラッシュ・ドライブを使用している場合は、現行の鍵が入ったいずれかの **USB** フラッシュ・ドライブを各ノードに接続します。このシステムの暗号鍵を管理するために鍵サーバーを使用している場合は、現行のマスター暗号鍵が格納されている鍵サーバーがシステムに対してオンラインになるように、システム、鍵サーバー、およびネットワークが正しく構成されていることを確認してください。問題を解決できない場合は、**IBM** サポートに連絡してください。

CMMVC7367E 鍵ファイルが無効です。

説明: 鍵ファイルが無効です。

ユーザーの処置: 現行のマスター暗号鍵が入った正しい **USB** ドライブが挿入されていることを確認します。現行のマスター暗号鍵のバックアップ・コピーが入った **USB** ドライブを挿入することが必要になることがあります。問題を解決できない場合は、**IBM** サポートに連絡してください。

USB フラッシュ・ドライブで障害が発生した場合は、安全な方法で破棄して新しい **USB** フラッシュ・ドライブに交換してください。正常に機能することが分かっている **USB** フラッシュ・ドライブから鍵ファイルを新しい **USB** フラッシュ・ドライブにコピーします。

CMMVC7368I 追加コピー %1 が作成されました。

説明: 新しい鍵のコピー番号 %1 が作成されました。

ユーザーの処置: 応答は必要ありません。

これは、新しい鍵のコピーがいくつ作成されたかを知らせる情報メッセージです。

CMMVC7369E USB ドライブに追加の鍵コピーが書き込まれませんでした。必要なすべての鍵は、既にドライブ上に存在します。

説明: 新しい鍵と現行鍵の両方が既にドライブ上に存在するため、USB ドライブに追加の鍵は書き込まれませんでした。

ユーザーの処置: 鍵ファイルが入っていない新しい USB ドライブを挿入してコマンドを再試行するか、IBM サポートに連絡して作業を続行してください。

CMMVC7370W 新しい鍵ファイルだけが USB ドライブにコピーされました。現行鍵は既にドライブ上にありました。

説明: 新しい鍵ファイルだけが USB ドライブに書き込まれました。現行鍵は既にドライブ上にありました。

ユーザーの処置: USB ドライブには、既に現行の鍵ファイルが入っています。USB ドライブが空であることが予期されていた場合は、ドライブ上のファイルを調べて、問題を判別してください。

CMMVC7371E 現行鍵ファイルだけが USB ドライブにコピーされました。新しい鍵は既にドライブ上にありました。

説明: 現行鍵だけが USB ドライブに書き込まれました。新しい鍵は既にドライブ上にありました。続行するには、IBM サポートに連絡してください。

ユーザーの処置: 続行するには、IBM サポートに連絡してください。IBM サポートの支援なしに先へ進まないでください。

CMMVC7372E USB ドライブ上の現行鍵が、前に読み取られた鍵に一致しません。

説明: USB ドライブ上の現行鍵が、前に読み取られた鍵に一致しません。

ユーザーの処置: 続行するには、IBM サポートに連絡してください。IBM サポートの支援なしに先へ進まないでください。

CMMVC7373E 新しい鍵を USB ドライブに書き込もうとして失敗しました。

説明: 新しい鍵を USB ドライブに書き込もうとして失敗しました。

ユーザーの処置: 正しい USB ドライブが挿入されていることを確認してください。問題を解決できない場合は、IBM サポートに連絡してください。

CMMVC7374E 現行鍵を USB ドライブに書き込もうとして失敗しました。

説明: 現行鍵を USB ドライブに書き込もうとして失敗しました。

ユーザーの処置: 正しい USB ドライブが挿入されていることを確認してください。問題を解決できない場合はサポートに連絡してください。

CMMVC7375E USB ドライブに鍵が書き込まれませんでした。サポートの支援なしに先へ進まないでください。

説明: USB ドライブに鍵が書き込まれませんでした。サポート担当員に連絡してください。

ユーザーの処置: サポート担当員に連絡してください。

重要: サポート担当員の支援なしに先へ進まないでください。

CMMVC7376E 暗号鍵が作成されなかったため、このコマンドを実行できません。

説明: このコマンドを実行するには暗号鍵が必要ですが、暗号化状態が正しくセットアップされていません。

ユーザーの処置: 暗号化有効化手順を使用して暗号鍵を作成するか、IBM サポートに連絡して支援を受けてください。

CMMVC7377E アレイが存在しないため、コマンドを実行できません。

説明: このコマンドを実行するには暗号鍵が必要ですが、暗号化状態が正しくセットアップされていません。

ユーザーの処置: アレイを作成してから、コマンドを再試行してください。

CMMVC7378E アレイが暗号化されていないため、コマンドを実行できません。

説明: このコマンドを実行する前に、アレイを暗号化しておく必要があります。

ユーザーの処置: アレイを暗号化してから、コマンドを再試行してください。

CMMVC7379E 暗号化されたアレイが既に存在するため、システム暗号化を無効にできません。

説明: 暗号化されたアレイが存在する間は、システム暗号化を無効にできません。暗号化を無効にするには暗号化されたアレイを削除する必要があります。削除するとデータが失われます。

ユーザーの処置: 暗号化を無効にするには、暗号化されたアレイを削除してから、コマンドを再試行します。このステップを実行する前に、IBM IBM サポートに連絡して支援を受けてください。

CMMVC7380E 暗号化されたアレイが存在するため、コマンドを実行できません。

説明: アレイ暗号化を無効にできないため、コマンドを実行できません。

ユーザーの処置: 応答は不可能です。このコンテキストでは、このコマンドは許可されません。

CMMVC7381E USB ドライブ上で現行暗号鍵が見つからなかったため、鍵再設定が失敗しました。

説明: 説明: USB ドライブ上で現行暗号鍵が見つからなかったため、鍵再設定操作を完了できませんでした。

ユーザーの処置: 失敗した鍵再設定操作をキャンセルし、USB ドライブに現行暗号鍵ファイルを復元してから、操作を再試行してください。

CMMVC7382E USB ドライブ上で新しい暗号鍵が見つからなかったため、鍵再設定が失敗しました。

説明: USB ドライブ上で新しい暗号鍵が見つからなかったため、鍵再設定操作を完了できませんでした。

ユーザーの処置: 失敗した鍵再設定操作をキャンセルし、USB ドライブに新しい暗号鍵ファイルを復元してから、操作を再試行してください。

CMMVC7383E 指定された新しい暗号鍵を生成できなかったため、鍵再設定が失敗しました。

説明: 新しい暗号鍵を生成できなかったため、鍵再設定操作が失敗しました。USB フラッシュ・ドライブを使用できない可能性があります。

ユーザーの処置: 失敗した鍵再設定操作をキャンセルし、USB フラッシュ・ドライブを取り替えた後に、新たな鍵再設定操作を試行してください。

chencryption -usb newkey -key prepare コマンドが実行された場合は、既に USB フラッシュ・ドライブ上に暗号鍵ファイルが存在している可能性があります。

USB フラッシュ・ドライブをブランクの USB フラッシュ・ドライブに取り替えて、コマンドを再試行してください。使用できなくなった USB フラッシュ・ドライブは、安全な方法でフォーマットするか、破棄してください。

CMMVC7384E ドライブの 1 つを鍵再設定用に準備できなかったため、鍵再設定操作が失敗しました。

説明: ドライブの 1 つで chencryption コマンドの -key prepare オプションが失敗したため、鍵再設定操作が失敗しました。

ユーザーの処置: イベント・ログを検討し、対応するイベントを解決してください。

CMMVC7385E ドライブの 1 つが鍵再設定にコミットできなかったため、鍵再設定操作が失敗しました。

説明: ドライブの 1 つで chencryption コマンドに対する -key commit オプションが失敗し、そのドライブがコミットできなかったため、鍵再設定操作が失敗しました。

ユーザーの処置: イベント・ログを検討し、対応するイベントを解決してください。

CMMVC7386E ドライブの 1 つが鍵再設定をキャンセルできなかったため、鍵再設定操作が失敗しました。

説明: ドライブの 1 つで chencryption コマンドに対する -key cancel オプションが失敗したため、鍵再設定操作が失敗しました。

ユーザーの処置: イベント・ログを検討し、対応するイベントを解決してください。

CMMVC7387E 鍵再設定が予期された状態にないため、コマンドを開始できません。

説明: 鍵再設定が予期された状態にないため、コマンドを開始できません。

ユーザーの処置: 現在の鍵再設定の状態に基づいて、適切なコマンドを発行してください。

コミット操作は、鍵再設定の状態が prepare または commit_failed のときにのみ実行できます。

キャンセル操作は、鍵再設定の状態が prepare_complete、prepare_failed、cancel_failed のいずれかであるときにのみ実行できます。

CMMVC7388E 再作成オプションは、このアレイ RAID レベルではサポートされません。

説明: 鍵再設定が予期された状態にないため、コマンドを開始できません。

ユーザーの処置: このコマンドは RAID 5 アレイに対

して発行してください。RAID 0 アレイをターゲットにしないでください。

CMMVC7391E 指定されたドライブは、誤ったエンクロージャーにあります。

説明: スペアのアレイ・メンバーを交換しようとした。この製品のアレイは、単一のエンクロージャー内に含まれている必要があります。指定されたドライブは、誤ったエンクロージャーにあります。

ユーザーの処置: 残りのアレイと同じエンクロージャー内にあるアレイ・メンバーを新たに指定して、コマンドを再試行してください。

CMMVC7392E エンクロージャーはすでに別のクラスターによって管理されています。

説明: 1 つのエンクロージャーを、複数のクラスターで同時に管理することはできません。

ユーザーの処置: 該当のエンクロージャーを管理するクラスターを変更したい場合には、以下の手順を実行します。

1. そのエンクロージャーを現在管理しているクラスターにログインします。
2. 管理 GUI を使用するか、または **rmarray** コマンドを実行することによって、エンクロージャー上で該当のアレイを削除します。
3. 管理 GUI を使用するか、または **chenclosure -managed no** コマンドを実行することによって、エンクロージャーの管理を停止します。

エンクロージャーを現在管理しているクラスターにアクセスできない場合は、そのエンクロージャーにログインして、**satask leavecluster -force** コマンドを実行できます。エンクロージャーが使用中の場合は、**-force** パラメーターを使用すると、データが失われる可能性があります。

エンクロージャーを前のクラスターの管理から除外した後で、当初の **chenclosure -managed yes** コマンドを再試行することができます。

CMMVC7393E アレイが存在するため、エンクロージャーを管理対象外にすることはできません。

説明: 拡張エンクロージャーから管理を除去できるのは、アレイが構成されていない場合のみです。

ユーザーの処置: 管理 GUI を使用するか、または **rmarray** コマンドを使用して、エンクロージャーからア

レイを除去します。その後、元のコマンドを再試行してください。

CMMVC7394W システム・ライセンス資格なしに暗号化機能が使用されています。

説明: 暗号化ライセンスは、実行されたコマンドに使用できるものではありませんでした。コマンドは完了しますが、引き続き、有効なライセンスを取得する必要があります。

ユーザーの処置: サポート担当員に連絡して、必要な暗号化ライセンスを入手してください。

CMMVC7395E エンクロージャーはクラスターに含まれていないため、コマンドを実行できません。

説明: 管理対象でないフラッシュ・エンクロージャーを含むアレイを作成しようとした。

ユーザーの処置: 次のコマンドを使用して、フラッシュ・エンクロージャーを管理対象タイプに変更してください。

chenclosure -managed yes enclosureId

ここで、*enclosureId* は、**lsenclosure** コマンドに表示されるエンクロージャーの ID です。その後、コマンドを再試行してください。

CMMVC7396E ターゲット管理対象ディスク (MDisk) がオフライン状態であるため、コマンドは失敗しました。

説明: MDisk がオフラインのとき、その MDisk をストレージ・プールに追加することはできません。

ユーザーの処置: 正しい MDisk を指定したか確認してください。指定が正しい場合は、指定された MDisk がオンラインであり、アクセス可能であることを確認してから、コマンドを再実行してください。

CMMVC7399E エンクロージャーがまだ管理対象になっていないため、このコマンドを実行できません。

説明: このコマンドは、エンクロージャーが管理対象状態になっている必要があります。

ユーザーの処置: 管理 GUI を使用するか、または **chenclosure -managed yes** コマンドを使用して、エンクロージャーを管理します。その後、元のコマンドを再試行してください。

CMMVC7402E IP アドレスが無効なため、コマンドは失敗しました。

説明: コマンドは、無効な形式の IP アドレスを指定しました。

ユーザーの処置: 有効な IPv4 アドレスまたは IPv6 アドレスを使用して、コマンドを再試行してください。

CMMVC7403E コマンドは、指定されたエンクロージャー・タイプではサポートされていないため開始できません

説明: 指定されたエンクロージャーは、このコマンドでは正しいタイプではありませんでした。

ユーザーの処置: コマンドの資料を再確認するか、代わりにエンクロージャーを指定してください。

CMMVC7404E コマンドは、指定されたドライブ・タイプではサポートされていないため開始できません

説明: 指定されたドライブは、このコマンドでは正しいタイプではありませんでした。

chquorum コマンドはNVMe ドライブではサポートされていません。

ユーザーの処置: コマンドの資料を再確認するか、代わりにドライブを指定してください。

chquorum コマンドを使用する場合は、SAS ドライブまたは管理対象ディスクを指定します。

CMMVC7405E コマンドは、指定されたアレイ・タイプではサポートされていないため開始できません

説明: 指定されたアレイは、このコマンドでは正しいタイプではありませんでした。

ユーザーの処置: コマンドの資料を再確認するか、代わりにアレイを指定してください。

CMMVC7406E 要求されたボリュームのサイズが大きすぎるため、コマンドが失敗しました。スペースを解放するために、アレイの予約済み容量を削減してください。

説明: **mkvdisk -size** コマンドと **chvdisk -size** コマンドは、パフォーマンス向上のために予約されているアレイ・スペースを侵害することはできません。

ユーザーの処置:

- これより小さいボリューム・サイズを指定します。

- パフォーマンス向上のために予約されているアレイ内のスペースの量を削減します。

CMMVC7407E このアレイには、パフォーマンスのために予約するフリー・スペースが十分ありません。

説明: アレイにはパフォーマンスのために予約する十分なフリー・スペースがありません。

ユーザーの処置: 以下のいずれかのタスクを実行します。

- **charray -reservesize** コマンドを使用して、アレイより小さいサイズを予約します。
- ボリュームを削除して、アレイ内の使用可能なスペースを増やします。

CMMVC7408E 指定されたエンクロージャー・タイプでは入力されたパラメーターの **1** つ以上が無効なため、コマンドは失敗しました。

説明: パラメーターによっては、特定のエンクロージャー・タイプで使用する場合にしか有効でないものがあります。

ユーザーの処置: 指定されたエンクロージャー・タイプのコマンド構文を再確認するか、代わりにエンクロージャーを指定してください。

CMMVC7409E ポートがオンラインでないため、コマンドを開始できません。

説明: **chportip** は、オンラインのポート上で使用する必要があります。

ユーザーの処置: **lsportip** を使用して、ポートの状態を表示します。状態が **offline** としてリストされている場合、ポートはオフラインです。

CMMVC7410E 指定されたドライブ・タイプでは入力されたパラメーターの **1** つ以上が無効なため、コマンドは失敗しました。

説明: パラメーターによっては、特定のドライブ・タイプで使用する場合にしか有効でないものがあります。

ユーザーの処置: 指定されたドライブ・タイプのコマンド構文を再確認するか、代わりにドライブを指定してください。

CMMVC7411E 指定されたアレイ・タイプでは入力されたパラメーターの **1** つ以上が無効なため、コマンドは失敗しました。

説明: パラメーターによっては、特定のアレイ・タイプ

で使用する場合にしか有効でないものがあります。

ユーザーの処置: 指定されたアレイ・タイプのコマンド構文を再確認するか、代わりのアレイを指定してください。

CMMVC8000E アクティブ・ノード上では実行できません。

説明: この操作は、アクティブ・ノード上では実行できません。

ユーザーの処置: この操作を再試行する前に、非アクティブ・ノードを選択するか、ノードを非アクティブ化してください。

CMMVC8001E 候補ノード上では実行できません。

説明: この操作は、候補ノード上では実行できません。

ユーザーの処置: 別のノードを選択して、操作を再試行してください。

CMMVC8002E サービス状態のノード上では実行できません。

説明: この操作は、サービス状態のノード上では実行できません。

ユーザーの処置: 別のノードを選択して、操作を再試行してください。

CMMVC8003E クラスター・リカバリー状態のノード上では実行できません。

説明: この操作は、クラスター・リカバリー状態のノード上では実行できません。

ユーザーの処置: 別のノードを選択して、操作を再試行してください。

CMMVC8004E ロケーション・エラーがあるノード上では実行できません。

説明: ロケーション・エラーがあるノードではこの操作を処理できません。

ユーザーの処置: エラーを修正するか別のノードを選択して、操作を再試行してください。

CMMVC8005E ハードウェア・エラーが表示されているノード上では実行できません。

説明: この操作は、ハードウェア・エラーが表示されているノード上では実行できません。

ユーザーの処置: エラーを修正するか別のノードを選択して、操作を再試行してください。

CMMVC8006E エラーが表示されているノード上では実行できません。

説明: この操作は、エラーが表示されているノード上では実行できません。

ユーザーの処置: エラーを修正するか別のノードを選択して、操作を再試行してください。

CMMVC8007E 充電中のノード上では実行できません。

説明: この操作は、バッテリーを充電中のノード上では実行できません。

ユーザーの処置: バッテリーの充電が完了するまで待って、操作を再試行してください。

CMMVC8008E このコマンドはこのハードウェア・プラットフォームではサポートされていません (Command not supported on this hardware platform)

説明: このコマンドはこのハードウェア・プラットフォームではサポートされていません。

ユーザーの処置: ハードウェアに対して正しいサービス・アクションが試行されていること、および正しいノードに対して適切なコマンドが実行されていることを確認してください。

CMMVC8009E ノード・キャニスター上では実行できません。

説明: この操作は、ノード・キャニスター上では実行できません。

ユーザーの処置: 適切なターゲットを選択して、操作を再試行してください。

CMMVC8010E USB スティックからではありません。

説明: この操作は、USB スティックからは実行できません。

ユーザーの処置: ロケーションを適切な場所に変更して、操作を再試行してください。

CMMVC8011E このクライアントにはバージョンが高すぎます。

説明: 手動更新中は、この操作を完了できません。

ユーザーの処置: 手動更新が完了するまで待ってから、操作を再試行してください。

CMMVC8012E 操作は許可された時間内に完了しませんでした。

説明: 操作は許可された時間内に完了しませんでした。
ユーザーの処置: 操作が適切に完了するよう、許可された時間を設定します。別の操作またはエラーが問題の原因かどうかを判別します。

CMMVC8013E 非互換のパラメーターが設定されました。

説明: 指定されたパラメーターが相互に排他的です。
ユーザーの処置: 適切なパラメーターを設定して、操作を再試行してください。

CMMVC8014E 不正なパラメーター値です。

説明: コマンドが、構文解析不可の IP アドレス、WWNN、または何らかの他の不明なパラメーター値を伴って入力されました。
ユーザーの処置: 適切なパラメーターを設定して、操作を再試行してください。

CMMVC8015E 失敗しました。

説明: エンクロージャー・ミッドプレーンに設定されたクラスター ID がある、またはミッドプレーンの次のクラスター ID が破損しているか無効です。
ユーザーの処置: 問題を修正して、操作を再試行してください。

CMMVC8016E ノードがサービス状態ではない場合、クラスター化されます。

説明: ノードがサービスを終了するとクラスター内にあるので、実行できません。
ユーザーの処置: 問題を修正して、操作を再試行してください。

CMMVC8017E 情報値は認識されません。

説明: 情報値は認識されません。
ユーザーの処置: 有効な情報値を使用して、操作を再試行してください。

CMMVC8018E 提供されたバッファが小さすぎます。

説明: 提供されたバッファが小さすぎます。
ユーザーの処置: バッファのサイズを増やします。

CMMVC8019E タスクは入出力を中断することができ、強制フラグは設定されていません。

説明: アクティブ・ノード上での実行は、入出力に影響を与えることがあります。
ユーザーの処置: ノードが非アクティブになるまで待って、このタスクを実行してください。

CMMVC8020E クラスター ID が保管されている状態でクラスターの作成を試行しています。

説明: コントロール・エンクロージャーまたはノードがクラスター ID を保管した状態でクラスターを作成しようとした。
ユーザーの処置: クラスター ID を変更するか、異なるコントロール・エンクロージャーまたはノードを選択してください。

CMMVC8021E 無効なパネル名です。

説明: 無効なパネル名がパラメーターに与えられています。
ユーザーの処置: 有効なパネル名を使用してください。

CMMVC8022E 新規クラスターが作成されましたが、ノードはサービス状態のままです。

説明: 新規クラスターが作成されましたが、ノードはサービス状態のままです。バッテリーを充電中か、何らかの他のサービス・タスクが実行中です。
ユーザーの処置: すべてのサービス・タスクが完了するまで待ちます。

CMMVC8023E パートナー・ノードがクラスター化されました。

説明: パートナー・ノードがクラスター化されているため、実行できません。
ユーザーの処置: パートナー・ノードをクラスターから取り出すか、異なるノードを選択してください。

CMMVC8024E ゲートウェイまたはサブネット/プレフィックスが必要です。

説明: ゲートウェイまたはサブネット/プレフィックスが必要です。
ユーザーの処置: ゲートウェイまたはサブネット/プレフィックスを使用してください。

CMMVC8025E DHCP の障害。

説明: DHCP の障害。

ユーザーの処置: 操作を再試行してください。

CMMVC8026E 適切なドナーがありません。

説明: 適切なドナーがありません。

ユーザーの処置: [ユーザー応答が必要です]。

CMMVC8027E T3 の準備に失敗しました。

説明: T3 の準備に失敗しました。

ユーザーの処置: [ユーザー応答が必要です]。

CMMVC8028E T3 の準備は未完了です。

説明: T3 の準備は完了していません。

ユーザーの処置: [ユーザー応答が必要です]。

CMMVC8029E T3 の実行に失敗しました。

説明: T3 の実行に失敗しました。

ユーザーの処置: [ユーザー応答が必要です]。

CMMVC8030E このコマンドの別のインスタンスはすでに実行中です。

説明: このコマンドの別のインスタンスはすでに実行中のため、実行できません。

ユーザーの処置: コマンドの別のインスタンスが完了するまで待ちます。

CMMVC8031E ファイルが見つかりません。

説明: 要求/提供されたファイルが、予期されたロケーションのファイル・システムにありません。

ユーザーの処置: 欠落ファイルを見つけてください。

CMMVC8032E 現行バージョンの上に特定の更新パッケージをインストールできません。

説明: このコードを現行バージョンの上にインストールできません。このバージョンを更新できません。コードはすでにこのレベルになっています。

ユーザーの処置: 正しいバージョンをインストールしていることを確認してください。

CMMVC8033E パスワードのリセットが無効に設定されました。

説明: パスワードのリセット機能が無効に設定されました。

ユーザーの処置: パスワードのリセット機能を有効にするか、システム管理者にお問い合わせください。

CMMVC8034E 必須パラメーターが欠落しています。

説明: 必須パラメーターが提供されていないため、実行できません。

ユーザーの処置: 必須パラメーターを提供してください。

CMMVC8035E サービス・アシスタント CLI が動作不能です。再試行してください。

説明: サービス CLI インターフェースがまだ動作不能です/作動していません。

ユーザーの処置: もう少し待って、再試行してください。

CMMVC8036E 使用可能なヘルプがありません。

説明: 使用可能なヘルプがありません。

ユーザーの処置: IBM サポートに連絡してください。

CMMVC8037E 必須パラメーターが欠落しています。

説明: 必須パラメーターが欠落しています。

ユーザーの処置: 必須パラメーター・セットを使用して操作を再実行してください。

CMMVC8038E 必須パラメーターが欠落しています。

説明: 必須パラメーターが欠落しています。

ユーザーの処置: 必須パラメーター・セットを使用して操作を再実行してください。

CMMVC8039E [%1] パラメーターに、関連する引数が欠落しています。

説明: パラメーターに引数が欠落しています。

ユーザーの処置: パラメーターに必須の引数を使用して操作を再実行してください。

CMMVC8040E [%1] はサポートされたパラメーターではありません。

説明: このパラメーターはサポートされていません。

ユーザーの処置: サポートされたパラメーターを使用して、操作を再実行してください。

CMMVC8041E [%1] は有効なコマンド・ライン・オプションではありません。

説明: 指定されたコマンドが存在しません。

ユーザーの処置: 既存のコマンドを使用してください。

CMMVC8042E 引数が無効または矛盾しています。

説明: 引数が無効または矛盾しています。例えば、最後の引数が認識されるパネル ID ではありません。

ユーザーの処置: 有効で一貫性のある引数を使用してください。

CMMVC8043E このコマンドはスーパーユーザーのみが実行できます。

説明: ユーザーがスーパーユーザーではないため、実行できません。

ユーザーの処置: スーパーユーザーがコマンドを実行してください。

CMMVC8044E コマンドは正常に完了しました。

説明: コマンドは正常に完了しました。このメッセージは、lscmdstatus でのみ使用されます。

ユーザーの処置: なし。

CMMVC8045E 認証に失敗しました。

説明: 認証に失敗しました。

ユーザーの処置: [ユーザー応答が必要です]。

CMMVC8046E パートナー・ノードはクラスター・データを失いました。

説明: パートナー・ノードはクラスター・データを失いました。

ユーザーの処置: [ユーザー応答が必要です]。

CMMVC8047E SSH 鍵が無効です。

説明: 引数に有効な SSH 鍵ではありません。

ユーザーの処置: 引数に有効な SSH 鍵を使用してください。

CMMVC8048E 無効なファイル許可です。

説明: 引数を実行できません。ファイルに無効なファイル許可があります。

ユーザーの処置: 有効なファイル許可を設定してください。

CMMVC8049E 無効なクラスター名です。

説明: ユーザーが無効なクラスター名を提供しました。

ユーザーの処置: 有効なクラスター名を使用してください。

CMMVC8050E 更新パッケージからファイルをアンパックできません。これらのファイルは、システムでアンパックする必要があります。

説明: 考えられる原因は、次のとおりです。

1. ブート・ドライブまたはセクターに問題がある。
2. /upgrade、/tmp、または /upgrade がフルの状態である。
3. パッケージが無効である。

ユーザーの処置:

1. すべてのダンプを消去してから、インストールを再試行してください。
2. ノードをリブートしてから、インストールを再試行してください。

CMMVC8051E ユーティリティ・パッケージがインストールされました。

説明: ユーティリティ・パッケージが正しくインストールされました。

ユーザーの処置: なし。

CMMVC8052E ユーティリティ・パッケージのシグニチャーの検証に失敗しました。

説明: これは、以下の問題が原因で生じることがあります。

1. パッケージが破損している。
2. パッケージが有効な IBM ユーティリティではない。
3. ノード上のシステム・クロックが大幅に遅れており、パッケージのシグニチャーとの時間の開きが大きすぎる。

ユーザーの処置:

1. インストール・パッケージが完全なものであることを確認して、インストールを再試行してください。

- ユーティリティーが IBM サポート担当員によって提供されたものであることを確認します。
- `chssystemtime` を使用して、正確な日付が反映されるようにシステム・クロックを変更します。

CMMVC8053E このハードウェア上には、特定の更新パッケージをインストールできません。

説明: ソフトウェアとハードウェア・レベルに互換性がありません。

ユーザーの処置: 更新中のハードウェアに合った適切なパッケージをダウンロードしたことを確認します。

CMMVC8054E パッケージにファイルが欠落しているため、更新が失敗しました。

説明: アップロードが適切でなかったため、パッケージのファイルが欠落している可能性があります。

ユーザーの処置: パッケージのダウンロードとアップロードが適切に行われたことを妥当性検査し、更新を再試行してください。

CMMVC8055E ノードが使用中のため、コマンドを実行できません。

説明: ノードまたはエンクロージャーが一度に 1 つのタスク・コマンドしか実行できないか、ファームウェアが更新中であるため、コマンドを現在実行できません。

ユーザーの処置: タスクの完了を待って、コマンドを再実行してください。

CMMVC8056E ターゲット・ノードとの通信でエラーが発生しました。

説明: エラーの原因としては、次のケースが考えられます。

- あるパートナー・ノードでの障害によって、別のパートナー・ノードがそのパートナー・ノードを認識することができない。
- ファイバー・チャネル・ネットワークが過密状態であるか障害があるため、パッケージを転送できない。

ユーザーの処置:

- SAN 接続を使用している場合は、ファブリックをチェックして、クラスター内のすべてのノードを相互につなぐパスの障害となるものがないことを確認します。

- ターゲット・ノードがオンラインであり、ハードウェア・エラーまたはロケーション・エラー (このノードがエンクロージャー・ベースである場合) がないことを確認します。
 - ソース・ノードとターゲット・ノードの両方が、`lsservicenodes` で相互のノードを認識していることを確認します。相互のノードを認識していない場合は、パスが欠落しています。
 - 最初の 3 つのステップを試行しても問題が修正されない場合は、パートナー・ノードからではなく、問題となっているノードで直接作業を行います。ターゲット・ノードのサービス・アシスタントにログインし、操作をローカル側で実行します。
-

CMMVC8057E ソース・クラスターの一部ではないノードにファイルをコピーすることはできません。

説明: `cpfiles` を使用してソース・クラスターの一部ではないノードにファイルをコピーすることはできません。

ユーザーの処置: ソース・クラスターの一部であるノードを選択してください。

CMMVC8058E ファイルを作成できません。ファイルが既に存在しています。

説明: 作成しようとしている SSH 鍵ファイルは、すでに存在しています。

ユーザーの処置: なし。

CMMVC8059E このノード上のクラスター構成を維持したまま、指定された更新パッケージをサービス状態を使用してインストールできません。このノード上のクラスター構成を維持する場合、このパッケージのインストールは、**applysoftware** モードまたは **pacedccu** モードを使用してのみ行うことができます。このパッケージは、**-ignore** フラグを使用してサービス状態でインストールできますが、クラスター状態が破壊され、クラスター構成がノードから失われます。

説明: このレベルへのソフトウェア更新は、**-ignore** フラグを使用しないサービス状態を使用して発行することはできません。**-ignore** フラグは、ノードからクラスター構成を除去します。クラスター構成を維持する場合は、自動化された **applysoftware** コマンドを使用するか、または手動更新により、パッケージをインストールする必要があります。

CMMVC8060E • CMMVC8071E

重要: `-ignore` フラグを使用する場合には、十分に注意してください。処理されるデータに悪影響が及ぶ可能性があります。

ユーザーの処置: 正しい手順を使用して、コード・パッケージを更新してください。

CMMVC8060E DHCP フォールバックは、このプラットフォームではサポートされていません。

説明: フォールバックが有効にされた DHCP 経由でサービス IP を設定しようとした。このプラットフォームは、フォールバック・オプションをサポートしていません。

ユーザーの処置: フォールバックが有効にされていない DHCP 経由でサービス IP を設定してください。この製品は、フォールバック・オプションをサポートしていません。

CMMVC8061E このエンクロージャーは、マシンの部品番号の設定はサポートしていません。

説明: このシステム上には `-machinepartnum` がないため、実行できません。

ユーザーの処置: なし。

CMMVC8062E マシン・タイプとモデルが、このエンクロージャーには無効です。

説明: マシン・タイプとモデルが、このエンクロージャーには無効です。

ユーザーの処置: コマンドに有効なマシン・タイプとモデルを使用してください。

CMMVC8063E マシン部品番号が、このエンクロージャーに対して無効です。

説明: マシン部品番号が、このエンクロージャーに対して無効です。

ユーザーの処置: コマンドに有効なマシン部品番号を使用してください。

CMMVC8064E 指定したマシン部品番号とマシン・タイプおよびモデルは、このエンクロージャーには、無効です。

説明: 指定したマシン部品番号とマシン・タイプおよびモデルは、このエンクロージャーには、無効です。

ユーザーの処置: コマンドに有効なマシン部品番号とマシン・タイプおよびモデルを使用してください。

CMMVC8065E エンクロージャー属性は既に設定済みであり、変更できません。

説明: エンクロージャー属性は既に設定済みであり、変更できません。有効な VPD があり、上書きされません。

ユーザーの処置: マシン・シリアル番号が 00000000 ではない、またはブート・ドライブのいずれかに格納されているシリアル番号と同じではない場合は、マシン・シリアル番号 00000000 が格納された未設定の FRU にシステム・ボードを再び交換する必要があります。

CMMVC8066E 新規のエンクロージャー VPD フィールドがノードのコピーと一致しません。

説明: 新規のエンクロージャー VPD フィールドがノードのコピーと一致しません。予期しない値が与えられました。

ユーザーの処置: エンクロージャー VPD フィールドに正しい値を使用して、コマンドを再実行してください。

CMMVC8070E 指定された IP アドレスが同じサブネットワーク内にありません。

説明: 同じサブネットワークになくてもならない `satask.txt` および `cfgtask.txt` の IP アドレスのパラメーター値が、すべて同じサブネットワークにありません。すなわち、サブネット・マスクの IP アドレスのビット単位の AND が、サブネット・マスクの別の IP アドレスのビット単位の AND と同じではありません。

ユーザーの処置: `satask.txt` および `cfgtask.txt` のパラメーターを確認および修正するか、InitTool を使用して USB フラッシュ上に新しい有効な `satask.txt` ファイルおよび `cfgtask.txt` ファイルを作成して、システムの初期セットアップを開始してください。

CMMVC8071E 指定された IP アドレスはすでに使用されています。

説明: IP アドレスの `arp` が、`satask.txt` からこの IP アドレスをすでに使用しているネットワーク上の IP ホストから応答を受信しました。

ユーザーの処置: 他の IP ホストがその IP アドレスを使用するのを停止させられない場合には、別の IP アドレスを割り振り、InitTool を使用して USB フラッシュ上に新しい有効な `satask.txt` ファイルおよび `cfgtask.txt` ファイルを作成して、システムの初期セットアップを開始してください。

CMMVC8072E 上記パラメーターは無効であるか、または **cfgtask.txt** にありません。

説明: このエラー・メッセージの上に示された必須パラメーターが無効であるか、**cfgtask.txt** から欠落していません。

ユーザーの処置: **cfgtask.txt** のパラメーターを確認および修正するか、**InitTool** を使用して USB フラッシュ上に新しい有効な **satask.txt** ファイルおよび **cfgtask.txt** ファイルを作成して、システムの初期セットアップを開始してください。

CMMVC8085E ノードは技術員用ポート機能をサポートしていないため、コマンドは失敗しました。

説明: 一部の旧モデルでは技術員用ポートを提供していません。

ユーザーの処置: 技術員用ポートを使用せずにワークステーションをノードに直接接続するには、ノードのシステム IP またはサービス IP と互換性のある IP アドレスを使用して、イーサネット・ポートの 1 または 2 を介してワークステーションを接続します。これらのポートの IP 構成が不明な場合は、ノードの USB ポートに挿入されている USB フラッシュ・ドライブを使用してください。

CMMVC8086E ノードに既に専用の技術員用ポートがあるため、コマンドは失敗しました。

説明: ノードに専用の技術員用ポートがある場合は、別のポートを技術員用ポートとして構成することはできません。専用の技術員用ポートは永続的に有効になります。

ユーザーの処置: 保守のためにワークステーションをノードに直接接続する必要がある場合は、専用の技術員用ポートを使用してください。

CMMVC8087E 指定されたファイルは有効な **USVNIID** ファイルですが、別のノード用であるため、コマンドは失敗しました。

説明: 正しい形式のアクティベーション・ファイルが指定されましたが、(インストール・プロセス中にノードから取得した) 固有 ID が誤っていました。

ユーザーの処置: 正しいファイルをダウンロードしたことを確認してください。このファイルを生成するために実行したステップを繰り返して、正しいノード ID を使用していることを確認することが必要になる場合があります。

CMMVC8088E 指定されたファイルは有効な **USVNIID** ファイルでないために、コマンドは失敗しました。

説明: 誤った形式のアクティベーション・ファイルが指定されました。

ユーザーの処置: 正しいファイルをダウンロードしたことを確認してください。このファイルを生成するために実行したステップを繰り返すことが必要になる場合があります。

CMMVC8091E 進行中のアップロードはありません。

説明: 進行中のアップロードがないときにアップロードのキャンセルが試行されました。

ユーザーの処置: アクティブなアップロードしかキャンセルできません。

CMMVC8092E リモート・サーバーとの通信中にエラーが発生しました。

説明: **supportupload** コマンドまたは **downloadsoftware** コマンドを使用して、リモート・サーバーへの接続が試行されました。接続は完了しませんでした。

ユーザーの処置: **supportupload** コマンドまたは **downloadsoftware** コマンドの前提条件を確認してください。それらの条件を満たしてから、コマンドを再試行してください。

CMMVC8093E 進行中のダウンロードはありません。

説明: 進行中のダウンロードがないときにダウンロードのキャンセルが試行されました。

ユーザーの処置: アクティブなダウンロードしかキャンセルできません。

CMMVC8094E 使用可能なスペースがダウンロードに十分でないため、コマンドは失敗しました。

説明: **downloadsoftware** コマンドを使用して、Fix Central サーバーからのファイルのダウンロードが試行されました。ダウンロードを完了するために使用可能なスペースが不足しています。

ユーザーの処置: ターゲット・システムから不要なファイルを除去し、コマンドを再試行してください。

CMMVC8095E ターゲット・イーサネット・ポートが存在しないため、コマンドは失敗しました。

説明: イーサネット・ポートには、1 から順に番号が付けられています。指定されたイーサネット・ポートの番号は、システム上のイーサネット・ポートの総数より大きい数値です。

ユーザーの処置: 有効なイーサネット・ポート番号を指定して、コマンドを再試行してください。使用可能なイーサネット・ポートを表示するには、以下のいずれかのコマンドを入力します。

- **lsportip**
- **sainfo lsnodeip**
- **sainfo lsservicestatus**

CMMVC8096E 同じ IP ディスカバリー・ゾーン内のノード間の IP 接続に十分なパスが存在しないため、コマンドが失敗しました。

説明: 非冗長接続の IP アドレスを除去または変更しようとした。このアドレスを除去あるいは変更すると、入出力グループが冗長性を失ったり、機能低下した入出力グループが使用不可になったりする可能性があります。

ユーザーの処置: 以下のアクションのいずれかを実行してください。

- **satask chnodeip** コマンドを使用して、同じ IP ディスカバリー・ゾーン内の非冗長接続ノードにノード IP アドレスを追加します。その後、コマンドを再試行できます。
- **-force** パラメーターを指定してコマンドを再試行することができます。このパラメーターを使用すると、入出力グループが冗長性を失ったり、機能低下した入出力グループが使用不可になったりする可能性があります。 **-force** パラメーターは、使用すると予期しない結果が生じる可能性があるため、通常はテストの状況でのみ使用されます。

CMMVC8097E 重複する WWNN が検出されたため、コマンドは失敗しました。

説明: このエラーは、**chnodeip** コマンドの実行時に重複したワールド・ワイド・ノード名 (WWNN) が検出された場合に起こることがあります。

ユーザーの処置: **satask chvpcd -wwnn WWNN** コマンドを発行して、重複している WWNN を変更してください。重複する WWNN の修正について詳しくは、ご使用の製品の IBM Knowledge Center で入手可能なノード・エラー 556 に関する資料を参照してください。

CMMVC8100E パートナー・キャニスターは、クラスター化の前に候補状態にする必要があります。

説明: コントロール・エンクロージャーでクラスターを作成するには、両方のノード・キャニスターが候補状態でなければなりません。

ユーザーの処置: サービス・アクションに従って、ノード・キャニスターを候補状態に設定してください。

CMMVC8202E このタスクを実行するには、システム・ボード不一致ノード・エラーがアクティブでなければなりません。

説明: このエラーは、**chbootdrive -replacecanister** コマンドを実行しようとしたが、ブート・ドライブとシステム・ボードまたはキャニスターの間に不一致が検出されない場合に発生します。

ユーザーの処置: **lsbootdrive** コマンドは、ブート・ドライブの現在の状態を判別するために使用します。すべてのドライブがオンラインの場合は、これ以上のアクションは必要ありません。1 つ以上のドライブがオフラインの場合は、**lsservicenodes** コマンドを使用して、アクティブ・ノード・エラーを判別し、そのエラーに対して推奨される手順に従ってください。

CMMVC8203E このタスクを実行するには、存在するブート・ドライブの数が正しいものでなければなりません。

説明: このエラーは、不適切な数のブート・ドライブが検出された場合に発生します。モデル AF7 コントロール・エンクロージャーのノード・キャニスターにはブート・ディスクが 1 つ必要です。モデル AF8 コントロール・エンクロージャーのノード・キャニスターにはブート・ディスクが 2 つ必要です。

ユーザーの処置: コントロール・エンクロージャーに依りて、不足しているドライブを接続するか、または余分なドライブを取り外します。

CMMVC8204E このタスクを実行するには、ブート・ドライブ所有者 (**actual_node_sn**) がすべて同一でなければなりません。

説明: このエラーは、**sainfo lsbootdrive** コマンドによって表示された **actual_node_sn** 値が一致しない場合に発生します。

ユーザーの処置: 両方のブート・ドライブの **actual_node_sn** 値は、交換されたキャニスターのキャニスター・シリアル番号と一致している必要があります。シリアル番号は、キャニスターの背面にあるステッ

カーから読み取ることができます。ノードをシャットダウンして、欠落しているブート・ドライブを見つけて取り付け、ノードを再始動した後、コマンドを再実行します。

CMMVC8206E IP アドレスが予約済み/特殊な IP であるため、コマンドは失敗しました。
(The command failed because the IP address is a reserved/special IP.)

説明: **chnodeip** コマンドで指定された IP アドレスは、特殊なアドレスであるか、予約されています。

ユーザーの処置: 特殊なアドレスではなく、予約されていない IP アドレスを指定して、ノードを構成してください。

CMMVC8207E ミッドプレーンのバックアップ・データは使用不可です。

説明: ミッドプレーンのバックアップ・データは使用できず、手動で入力する必要があります。

ユーザーの処置: 次のコマンドを使用して、必要な情報を提供します。

```
satask chvpd -serial serial_number -mtm mtm
```

CMMVC8261E ローカル・クラスターのハードウェア構成とパートナー・クラスターのソフトウェアに互換性がないため、コマンドは失敗しました。

説明: ローカル・クラスターのソフトウェア・バージョンがパートナー・クラスターのソフトウェア・バージョンより新しく、パートナー・クラスターの古いソフトウェアではサポートされていない追加ハードウェアが有効にされています。

ユーザーの処置: パートナー・クラスターのソフトウェアを更新するか、ローカル・クラスター上の新規ハードウェアをオフにするか、リモート・クラスターとのリモート・コピー関係を停止します。古いソフトウェア・バージョンでサポートされないハードウェアを無効にするには、CLI コマンド **chnodehardware -legacy** を使用します。

CMMVC8262E ホスト・マッピングが複数の入出力グループに存在しているため、指定された入出力グループからホストを除去できません。(Cannot remove the host from the specified I/O groups because host mappings exist in multiple I/O groups.)

説明: ホストが複数の入出力グループ内で定義されてお

り、それらのすべての入出力グループを介してボリュームにアクセスできる場合は、それらの入出力グループの 1 つのみからホストを除去する試行は、**-force** パラメーターを指定した場合も失敗します。

ユーザーの処置: コマンドを再実行する前に、以下のいずれかのステップを実行します。

- 入出力グループ・リストを変更して、ボリュームへのアクセスをホストに提供するすべての入出力グループがリストに含まれるようにします。コマンドの実行時に、ホスト・マッピングは除去されます。
- 入出力グループ・リストを変更して、ホスト・マッピングが含まれている入出力グループがリストから除外されるようにします。

CMMVC8263E ボリュームがファイル・システムに関連付けられており、現在のユーザー役割の下では要求されたアクションが完了できないため、コマンドは失敗しました。

説明: ファイル・システムに関連付けられているボリューム上でアクションを完了しようとしています。しかし、ファイル・システム・アクションに必要な役割を持っていません。

ユーザーの処置: ボリューム・コマンドを使用して、コマンドを実行してください。

CMMVC8264E ボリュームがファイル・システムに関連付けられており、圧縮されたファイル・システム・ボリュームの実容量のみが変更可能なので、コマンドは失敗しました。

説明: ファイル・システムに関連付けられているボリュームのサイズを変更しようとしています。しかし、ファイル・システム・ボリュームが圧縮されている場合、サイズを変更できるのはその実容量のみです。

ユーザーの処置: このボリューム上でコマンドを完了することはできません。このコマンドは、ファイル・システムに関連付けられていないボリューム、あるいは圧縮されたファイル・システム・ボリュームでのみ正常に実行できます。

CMMVC8265E 指定されたポートは管理専用であるため、アクションは失敗しました。

説明: 指定されたポートは管理専用であるため、アクションは失敗しました。

ユーザーの処置: **lsportip** の出力で **management_only** としてマークされていない別のポートで試行してください。

CMMVC8266E 指定されたポートがインストールされていないため、アクションは失敗しました。

説明: 指定されたポートがインストールされていないため、アクションは失敗しました。

ユーザーの処置: `lsportip` の出力で表示され、`management_only` としてマークされていないポートを使用してください。

CMMVC8267E ノードをシステムに追加しようとして失敗しました。ノードは手動で更新中であるためです。更新中のノードに現在インストールされているパッケージと同じものを使用して、システムで更新の準備を行う必要があります。

説明: 手動更新では、最初に、システムの更新準備を行う必要があります。手動更新モード (`-pacedccu` パラメーター) は使用されており、より新しいコード・レベルでシステムにノードを追加しようとして失敗しました。しかし、以下のいずれかの状況が発生しました。

- 追加中のノードのコード・レベルでは、システムの更新準備を行ってから、`addnode` コマンドの使用を試みる必要がある。
- システムは、追加中のノード上のソフトウェアのバージョンとは異なるコード・レベルで準備されている。

ユーザーの処置: 追加する手動更新ノードと同じソフトウェアのバージョンで更新できるようにシステムを準備します。そのためには、以下のいずれかのアクションを実行します。

- 更新をキャンセルし、正しいパッケージを使用してシステムを準備する。
- システム・バージョンと一致するコードのバージョンを新規ノード上にインストールする。

CMMVC8268E クラスターで更新を準備しようとして失敗しましたが、このクラスターが別のパッケージ・レベルですでに準備済みであるため、失敗しました。更新を再試行する前に、最初にこの更新を取り消す必要があります。

説明: あるレベルのパッケージを使用してクラスターの更新を準備した後、異なる (上位レベルの) パッケージを使用して更新を準備しようとしたか、あるいは下位レベルのパッケージを使用してクラスターを準備した後で、上位レベルへの更新を自動化しようとして失敗しました。

ユーザーの処置: ユーザーは進行中の現行の更新を取り消し、必要な更新パッケージを使用して再準備する必要があります。

CMMVC8269E 更新の準備をクラスターで行おうとしましたが、以前の更新が `prepare_failed` 状態であるため、失敗しました。この以前の更新をまず打ち切ってから、更新を再試行してください。

説明: `lsupdate` は、更新の現在の状況を `prepare_failed` と報告しています。これは、ユーザーが既に更新の準備を試行しているか、あるいは更新を開始しており、いずれのシナリオの場合も、ボリュームがオフラインであるために準備が失敗したことを示しています。キャッシュ・フラッシュが失敗しました。

ユーザーの処置: 準備が失敗した原因となったエラーを修正する必要があります。最も可能性の高い原因は、ボリュームがオフラインであることです。また、ノードのリセットも準備が失敗する原因となる場合があります。準備が失敗した更新を、`applysoftware -abort` コマンドを使用していったん停止してから再試行してください。

CMMVC8270E ボリューム・キャッシュを空にする操作に時間がかかりすぎたため、`applysoftware` の準備がタイムアウトになりました。このコマンドは、非同期的に完了します。`lsupdate` を使用して、進行状況をモニターしてください。

説明: ボリューム・キャッシュを空にする操作に時間がかかりすぎたため、`applysoftware` の準備がタイムアウトになりました。このコマンドは、非同期的に完了します。`lsupdate` を使用して、進行状況をモニターしてください。正常に完了すると、状態は「準備済み」として報告されます。

ユーザーの処置: 準備が完了し、`lsupdate` が準備済みと報告するまで待ちます。

CMMVC8272E ファイル・システム・ボリュームの作成時には、`access iogrp` パラメーターは無効です。

説明: ファイル・システム・ボリュームの作成時には、`access iogrp` パラメーターは無効です。

ユーザーの処置: `-accessiogrp` パラメーターあるいは `-filesystem` パラメーターを指定せずに `mkvdisk` を再実行してください。

CMMVC8273E 指定されたいずれかの `iogrp` を含む複数の `iogrp` からアクセス可能なボリュームが存在するため、ホストを除去できません。

説明: `VDisk` がホストにマップされている場合、そのボリュームはアクセス可能なすべての入出力グループ内

でマップされている必要があります。rmhostiogrps コマンドによってシステムがこの状態のままになる場合、このコマンドは失敗します。

ユーザーの処置: lshostvdiskmap を使用して、複数の入出力グループ内のホストにマップされているボリュームのリストを検出します。次に、その各ボリュームごとに、a) ホスト/ボリューム・マッピングを除去、または b) ホストを除去している入出力グループをボリュームのアクセス入出力グループ・セットから除去します。

CMMVC8274E 指定されたシーケンス番号が範囲外であるため、イベント・ログ内の項目を修正できません。

説明: イベント・ログ項目のシーケンス番号は、100 から 9,999,999 の間の範囲でなければなりません。

ユーザーの処置: 100 から 9,999,999 の間の範囲で、有効なイベント・ログ項目のシーケンス番号を指定してください。

CMMVC8275E 指定されたシーケンス番号の項目を、イベント・ログ内で検出できません。

説明: 指定されたシーケンス番号の項目がイベント・ログ内に見つからないため、修正要求は失敗しました。

ユーザーの処置: イベント・ログ内に存在する項目のシーケンス番号を指定してください。

CMMVC8276E イベント・ログ内の項目は、期限切れであるかモニター状態であるため、修正できません。

説明: イベント・ログ内の項目は、期限切れであるかモニター状態であるため、修正できません。

ユーザーの処置: 期限切れあるいはモニター中のイベント・ログ内の項目は、修正することができません。

CMMVC8277E MTM の形式は XXXX-YYY でなければなりません。X は数値で、Y は数値または大文字です。

説明: ユーザーが MTM を変更しようとしたのですが、誤った形式が指定されました。

ユーザーの処置: 正しい形式で MTM を指定して、コマンドを再発行してください。形式は XXXX-YYY でなければなりません。ここで、XXXX は数値、YYY は英数字です。英字はすべて大文字でなければなりません。

CMMVC8278E このボリュームは複数の入出力グループを介してアクセス可能であり、このボリュームにマッピングされているホストは、複数の入出力グループからマッピングされているボリュームをサポートしません。

説明: このボリュームは複数の入出力グループを介してアクセス可能であり、このボリュームにマッピングされているホストは、複数の入出力グループからマッピングされているボリュームをサポートしません。

ユーザーの処置: 別のホストまたはボリュームを選択してマップしてください。

CMMVC8279E このボリュームは複数の入出力グループを介してアクセス可能であり、このボリュームにマッピングされているホストには iSCSI 名があります。iSCSI ホストは、複数の入出力グループからマッピングされているボリュームをサポートしません。

説明: このボリュームは複数の入出力グループを介してアクセス可能であり、このボリュームにマッピングされているホストには iSCSI 名があります。iSCSI ホストは、複数の入出力グループからマッピングされているボリュームをサポートしません。

ユーザーの処置: 別のホストまたはボリュームを選択してマップしてください。

CMMVC8280E ホストには、複数の入出力グループを介してアクセス可能なボリュームが、少なくとも 1 つあり、追加されようとしているポートは、複数の入出力グループからマッピングされているボリュームをサポートしないホスト・システムからのものです。

説明: ホストには、複数の入出力グループを介してアクセス可能なボリュームが、少なくとも 1 つあり、追加されようとしているポートは、複数の入出力グループからマッピングされているボリュームをサポートしないホスト・システムからのものです。

注: このエラーは、リリース 7.6.0 以上には適用されません。

ユーザーの処置: 別のポートを選択してホストに追加してください。

CMMVC8281E ホストには、複数の入出力グループを介してアクセス可能なボリュームが、少なくとも **1** つあり、追加されようとしているポートは、**iSCSI** 名を持つホストからのものです。**iSCSI** ホストは、複数の入出力グループからマッピングされているボリュームをサポートしません。

説明: ホストには、複数の入出力グループを介してアクセス可能なボリュームが、少なくとも **1** つあり、追加されようとしているポートは、**iSCSI** 名を持つホストからのものです。**iSCSI** ホストは、複数の入出力グループからマッピングされているボリュームをサポートしません。

注: このエラーは、リリース 7.6.0 以上には適用されません。

ユーザーの処置: 別のポートを選択してホストに追加してください。

CMMVC8282E このボリュームにマッピングされた少なくとも **1** つのホストは、複数の入出力グループからマッピングされているボリュームをサポートしません。

説明: このボリュームにマッピングされた少なくとも **1** つのホストは、複数の入出力グループからマッピングされているボリュームをサポートしません。

ユーザーの処置: 複数の入出力グループからのアクセスをサポートしないホストをマップ解除してください。

CMMVC8283E このボリュームにマッピングされた少なくとも **1** つのホストは、**iSCSI** 名を持っています。**iSCSI** ホストは、複数の入出力グループからマッピングされているボリュームをサポートしません。

説明: このボリュームにマッピングされた少なくとも **1** つのホストは、**iSCSI** 名を持っています。**iSCSI** ホストは、複数の入出力グループからマッピングされているボリュームをサポートしません。

ユーザーの処置: 複数の入出力グループからのアクセスをサポートしないホストをマップ解除してください。

CMMVC8284E このエンクロージャーは、マシンの部品番号の設定はサポートしていません。

説明: ユーザーは、エンクロージャーにマシン部品番号の設定を試行しましたが、このエンクロージャーは VPD の一部としてマシン部品番号を持っていません (例: 2076-112)。

ユーザーの処置: ノードのパネル名を確認して、再試行してください。

CMMVC8285E マシン・タイプとモデルが、このエンクロージャーには無効です。

説明: ユーザーがエンクロージャーのマシン・タイプおよびモデル (MTM) をエンクロージャー・ハードウェアに無効なものに変更しようとしたか、またはエンクロージャー・ハードウェアに有効であるがエンクロージャーのマシン部品番号に無効であるものに変更しようとした。

ユーザーの処置: MTM を確認して、再試行してください。

CMMVC8286E マシン部品番号が、このエンクロージャーに対して無効です。

説明: ユーザーがエンクロージャーの部品番号をエンクロージャー・ハードウェアに無効なものに変更しようとしたか、またはエンクロージャー・ハードウェアに有効であるがエンクロージャーのマシン部品番号に無効であるものに変更しようとした。

ユーザーの処置: マシン部品番号を確認して、再試行してください。

CMMVC8287E 指定したマシン部品番号とマシン・タイプおよびモデルは、このエンクロージャーには、無効です。

説明: ユーザーがエンクロージャーのマシン部品番号とマシン・タイプおよびモデル (MTM) をエンクロージャー・ハードウェアに無効な値に変更しようとした。

ユーザーの処置: MTM およびマシン部品番号を確認して、再試行してください。

CMMVC8289E 新規のエンクロージャー VPD フィールドがノードのコピーと一致しません。

説明: ユーザーが置換エンクロージャーに対してエンクロージャーのシリアル番号、マシン部品番号、またはマシン・タイプおよびモデル (MTM) を変更しようとしたが、新規の値がシステムによって予期されていた値ではありません。

ユーザーの処置: サービス状況ビューで、システムが予期している値を確認して、正しい値でコマンドを再試行してください。

CMMVC8290E 要求された通知の組み合わせは許可されていないため、アクションは失敗しました。

説明: 通知設定の有効な組み合わせは、info+warning+error (情報 + 警告 + エラー) および warning+error (警告 + エラー) です。

ユーザーの処置: 有効な通知設定の組み合わせを使用してコマンドを再発行してください。

CMMVC8291E コマンドは、サポートされていないため失敗しました。

説明: 入力されたコマンドは、このプラットフォームではサポートされていません。コマンドが他のプラットフォームのいずれか 1 つでサポートされていて、それらのプラットフォームの CLI ヘルプにコマンドの説明が記載されている場合があります。

ユーザーの処置: CLI ガイドでコマンドの説明を確認してください。また、システムが目的のものであることを確認してください。

CMMVC8292E パラメーターがサポートされていないため、コマンドは失敗しました。

説明: ユーザーはサポートされているコマンドを入力しましたが、このプラットフォームではサポートされていないパラメーターを使用しました。このパラメーターは他のプラットフォームでサポートされています。例えば、mkmdiskgrp コマンドの -mdisk パラメーターは、このプラットフォームではサポートされていませんが、他のプラットフォームではサポートされています。

ユーザーの処置: CLI ガイドで構文を確認してください。また、システムが目的のものであることを確認してください。

CMMVC8293E コマンドは、イメージ・モード・ボリュームでサポートされていないため失敗しました。

説明: このエラーは、イメージ・モード・ボリューム用のマイグレーションをサポートしないプラットフォーム上でイメージ・モード・ボリュームに対してマイグレーション・コマンドが発行されたときに返されます。

ユーザーの処置: 以下のステップを実行します。

1. ボリューム・ミラーリングを使用して、ボリュームのストレージ・プールを変更する。
2. ボリューム・コピーを目的のストレージ・プールに追加する。
3. ボリュームを同期する。

4. 最初のコピーを削除する。

CMMVC8294E FlashCopy 機能がアクティブではなく、FlashCopy ターゲット・ボリュームの最大数が既に存在するため、コマンドは失敗しました。

説明: ユーザーは既に、FlashCopy ライセンス交付を受けた機能をアクティブにせずに、許可された FlashCopy ターゲットの最大数を構成しています。

ユーザーの処置: いくつかの FlashCopy ターゲットを削除するか、または FlashCopy のライセンス交付を受けた機能をアクティブにしてください。コマンドを再試行してください。

CMMVC8295E ライセンス交付を受けた機能がアクティブにされていないため、コマンドは失敗しました。

説明: このコマンドでは、使用する前にライセンス交付を受けた機能をアクティブにする必要があります。

ユーザーの処置: ライセンス交付を受けた機能をアクティブにして、再試行してください。

CMMVC8296E コマンドは、イメージ・モード MDisk でサポートされていないため失敗しました。

説明: このエラーが返されるのは、イメージ・モード・ボリュームのマイグレーションをサポートしないプラットフォーム上で、イメージ・モード・ボリュームをバックアップしている MDisk に対して "remove mdisk" rmmmdisk コマンドが発行されたときです。

ユーザーの処置: イメージ・モード・ボリュームが必須でない場合は、rmvmdisk を使用してボリュームを削除します。これにより、MDisk も削除されます。ユーザーがイメージ・モード・ボリュームのデータを内部ストレージにマイグレーションする場合は、ボリューム・ミラーリングを使用してから、イメージ・モード・ボリューム・コピーを削除してください。

CMMVC8297E ドライブは、アクセス禁止となっているため管理できません。

説明: ユーザーが、ドライブの挿入直後、またはエンクロージャーを初めて接続した直後にドライブの用途を変更すると出力されるメッセージです。また、ハードウェア障害や、システムがすでに管理しているドライブをシステムから除去して、その用途を変更しようとした場合にも出力されます。

ユーザーの処置: しばらく待ってから再試行してください。

い。10 分経過後も、正常に機能しない場合は、ドライブを交換してください。取り外されたドライブは、用途が「未使用」に変更されたままになっている可能性があります。

CMMVC8298E システムはファイルを開くことができません。

説明: `-file` オプションの後に指定されたファイルを開くことができません。

ユーザーの処置: 更新ファイルの文書を参照して、更新ファイルが正しいことを確認してください。

正しいパッケージ・ファイルの新しいコピーを入手し、それをシステムにコピーしてから、コマンドを再実行してください。

CMMVC8299E システムは、ファイルのオープン時に一時リソースを使い尽くしました。

説明: ファイルの解凍に使用した一時ディレクトリーを開くことができません。

ユーザーの処置: めったに発生しませんが、このようなエラーが発生した場合は、ノードのリブートまたはノードのレスキュー保守タスクのいずれかをスケジュールしてください。

保守タスクが完了してノードがオンラインになったら、コマンドを再試行します。

CMMVC8300E 指定されたファイルに含まれるドライブ・ソフトウェア・イメージが多すぎるため、このファイルを使用することはできません。

説明: ドライブ・パッケージには、解凍可能なファイルより多くのファイルが含まれています。

ユーザーの処置: 新しいパッケージ・ファイルを使用して、コマンドを再試行してください。

CMMVC8301E 指定されたファイルには無効なドライブ・ファームウェア・バージョンのストリングが含まれているため、システムはそのファイルからドライブ・ソフトウェアを読み取ることができません。

説明: ドライブ・パッケージが破損しているか、あるいは誤って作成されています。

ユーザーの処置: 更新ファイルの文書を参照して、更新ファイルが正しいことを確認してください。

正しいパッケージ・ファイルの新しいコピーを入手し、

それをシステムにコピーしてから、コマンドを再実行してください。

CMMVC8302E システムは、指定されたファイルからドライブ・ソフトウェアを読み取ることができません。

説明: ドライブ・パッケージを解凍してドライブ・ファームウェアを取り出す際に内部エラーが発生しました。

ユーザーの処置: 更新ファイルの文書を参照して、更新ファイルが正しいことを確認してください。

正しいパッケージ・ファイルの新しいコピーを入手し、それをシステムにコピーしてから、コマンドを再実行してください。

CMMVC8303E システムは、一度に 1 つのドライブの **FPGA** のみをプログラムすることができません。

説明: 複数のドライブが指定され、`-type` オプションが `fpga` に設定されました。

ユーザーの処置: `svctask applydrivesoftware -type fpga` は、1 つのコマンドで 1 つのドライブしかサポートしないため、単一のドライブ ID のみを指定するようにコマンドを変更してください。

CMMVC8304E 以前のドライブ更新タスクがまだ進行中のため、システムはタスクを適用できません。

説明: 既に実行中の `svctask applydrivesoftware` が存在しています。一度に許可されるタスクは 1 つのみです。

ユーザーの処置: 進行中のドライブ更新タスクがないときに、コマンドを再試行してください。

`lsdriveupgrade progress` コマンドを使用して更新の完了時点を判別するか、`svctask applydrivesoftware -cancel` を使用して、現在のドライブ更新タスクをキャンセルします。

CMMVC8305E 指定されたドライブの一部がオンラインではないため、システムはそれらのドライブにドライブ・ソフトウェアを適用することができません。

説明: `svctask applydrivesoftware` コマンドが発行されましたが、指定されたドライブの一部がオンラインではありません。

ユーザーの処置: 問題判別を実行し、ドライブをオンラインにしてからコマンドを繰り返します。あるいは、オンラインになっていないドライブのドライブ ID を指定

せずにコマンドを繰り返します。

CMMVC8306E 指定されたドライブの一部がオフラインです。-force オプションが指定された場合でも、システムはオフライン・ドライブにドライブ・ソフトウェアを適用することができません。

説明: `svctask applydrivesoftware` コマンドが発行されましたが、指定されたドライブの一部がオフラインです。

ユーザーの処置: 指定されたドライブが「online」状態または「degraded」状態になるようにしてください。

CMMVC8307E いずれのドライブもドライブ・ソフトウェアのアップグレードをスケジュールできません。

説明: 指定されたドライブは、いずれもドライブ・ファームウェア更新を適用するのに適切な状態ではありません。

ユーザーの処置: コマンドを繰り返す前に、ドライブの状態がドライブ・ソフトウェアのダウンロードを許可するためのすべての要件を満たしていることを確認してください。

CMMVC8309E 指定されたドライブの一部がサポートされないドライブ・テクノロジーを使用しているため、タスクを開始することができません。

説明: ドライブ・テクノロジーは、`svcinfoldrive` コマンドで戻される `tech_type` フィールドの値です。以下の値がサポートされます。

- tier0_flash
- tier1_flash
- tier_enterprise
- tier_nearline

他のいずれかのテクノロジー・タイプを使用してドライブを指定すると、このエラーになります。

ユーザーの処置: `lsdrive` コマンドを使用して、サポートされないドライブ・テクノロジーを使用しているドライブを判別します。

サポートされないドライブ・タイプを持つドライブ ID を指定せずにコマンドを繰り返します。

CMMVC8310E 複数のドライブが指定された場合、タスクを未使用のドライブに適用することはできません。

説明: 一部の指定ドライブは、現在システムで使用されていないため、アップグレードできません。

ユーザーの処置: 現時点で未使用のドライブのドライブ ID を指定せずにコマンドを繰り返します。

CMMVC8311E システムはファイルを開くことができません。

説明: -file オプションの後に指定されたファイルを開くことができません。

ユーザーの処置: 更新ファイルの文書を参照して、更新ファイルが正しいことを確認してください。

正しいパッケージ・ファイルの新しいコピーを入手し、それをシステムにコピーしてから、コマンドを再実行してください。

CMMVC8313E 指定されたファイルに含まれるドライブ・ソフトウェア・イメージが多すぎるため、このファイルを使用することはできません。

説明: ドライブ・パッケージには、解凍可能なファイルより多くのファイルが含まれています。

ユーザーの処置: 新しいパッケージ・ファイルを使用して、コマンドを再試行してください。

CMMVC8314E 指定されたファイルには無効なドライブ・ファームウェア・バージョンのストリングが含まれているため、システムはそのファイルからドライブ・ソフトウェアを読み取ることができません。

説明: ドライブ・パッケージが破損しているか、あるいは誤って作成されています。

ユーザーの処置: 更新ファイルの文書を参照して、更新ファイルが正しいことを確認してください。

正しいパッケージ・ファイルの新しいコピーを入手し、それをシステムにコピーしてから、コマンドを再実行してください。

CMMVC8315E システムは、指定されたファイルからドライブ・ソフトウェアを読み取ることができません。

説明: ドライブ・パッケージを解凍してドライブ・ファームウェアを取り出す際に内部エラーが発生しました。

CMMVC8316E • CMMVC8325E

ユーザーの処置: 更新ファイルの文書を参照して、更新ファイルが正しいことを確認してください。

正しいパッケージ・ファイルの新しいコピーを入手し、それをシステムにコピーしてから、コマンドを再実行してください。

CMMVC8316E システムは、一度に **1** つのドライブの **FPGA** のみをプログラムすることができません。

説明: 複数のドライブが指定され、**-type** オプションが **fpga** に設定されました。

ユーザーの処置: **svctask applydrivesoftware -type fpga** は、1 つのコマンドで 1 つのドライブしかサポートしないため、単一のドライブ ID のみを指定するようにコマンドを変更してください。

CMMVC8317E 以前のドライブ更新タスクがまだ進行中のため、システムはこのタスクを適用できません。

説明: 既に実行中の **svctask applydrivesoftware** が存在しています。一度に許可されるタスクは 1 つのみです。

ユーザーの処置: 進行中のドライブ更新タスクがないときに、コマンドを再実行してください。

lsdriveupgradeprogress コマンドを使用して更新の完了時点を判別するか、**svctask applydrivesoftware -cancel** を使用して、現在のドライブ更新タスクをキャンセルします。

CMMVC8318E 指定されたドライブの一部がオンラインではないため、システムはそれらのドライブにドライブ・ソフトウェアを適用することができません。

説明: **svctask applydrivesoftware** コマンドが発行されましたが、指定されたドライブの一部がオンラインではありません。

ユーザーの処置: 問題判別を実行し、ドライブをオンラインにしてからコマンドを繰り返します。あるいは、オンラインになっていないドライブのドライブ ID を指定せずにコマンドを繰り返します。

CMMVC8319E 指定されたドライブの一部がオフラインです。**-force** オプションが指定された場合でも、システムはオフライン・ドライブにドライブ・ソフトウェアを適用することができません。

説明: **svctask applydrivesoftware** コマンドが発行され

ましたが、指定されたドライブの一部がオフラインです。

ユーザーの処置: 指定されたドライブがオンラインか機能低下状態になっていることを確認してから、コマンドを再発行してください。

CMMVC8320E いずれのドライブもドライブ・ソフトウェアのアップグレードをスケジュールできません。

説明: 指定されたドライブは、いずれもドライブ・ファームウェア更新を適用するのに適切な状態ではありません。

ユーザーの処置: コマンドを繰り返す前に、ドライブの状態がドライブ・ソフトウェアのダウンロードを許可するためのすべての要件を満たしていることを確認してください。

CMMVC8321E アップグレードしたいドライブ (複数可) を指定するには、「**-all**」または「**-drive**」オプションが必要です。

説明: ドライブを指定せずに 1 つ以上のドライブにソフトウェアを適用しようとしてしました。

ユーザーの処置: **applydrivesoftware** コマンドを再実行し、今回は **-all** オプションまたは **-drive** オプションの後に、コロンで区切られた 1 つ以上のドライブ ID を続けて指定してください。

CMMVC8323E 複数のドライブが指定された場合、タスクを未使用のドライブに適用することはできません。

説明: 一部の指定ドライブは、現在システムで使用されていないため、アップグレードできません。

ユーザーの処置: 現時点で未使用のドライブのドライブ ID を指定せずにコマンドを繰り返します。

CMMVC8324E スケジュールされたドライブ・ソフトウェア・アップグレードはありません。

説明: ユーザーが **-cancel** オプションを入力している間、コマンドは進行しません。

ユーザーの処置: アクションは不要です。

CMMVC8325E 指定されたドライブは、いずれもアップグレードもダウングレードも必要ありませんでした。

説明: 要求されたドライブ・ファームウェアは、すべてデフォルトで最新です。パッケージが古い場合、または

ドライブ用の新しいイメージがパッケージに含まれていない場合は、コマンドはレベル検査を通過できません。

ユーザーの処置: パッケージが正しいことを確認するか、`-allowreinstall` オプションまたは `-allowdowngrade` オプションを使用して、コマンドを繰り返します。

CMMVC8326E ドライブの用途が変更されたため、タスクを開始できません。

説明: ユーザーがドライブの使用状況を変更すると、コマンドの進行中に一部のドライブが「未使用」に変更される可能性があるため、コマンドは停止します。

ユーザーの処置: コマンド・ラインに指定したドライブの使用状況を確認します。ドライブに新規ファームウェアをアップロードすることが適切であれば、コマンドを繰り返します。

CMMVC8327E `-allowreinstall` および `-allowdowngrade` オプションを、オプション `-type fpga` と同時に使用することはできません。

説明: `fpga` タイプのドライブの `applydrivesoftware` を実行するには、ドライブの再インストールまたはダウングレードは許可しません。

ユーザーの処置: ドライブ FGPA ソフトウェアをダウンロードするには、コマンドを繰り返します。ただし、`-allowreinstall` オプションと `-allowdowngrade` オプションを必ず省略してください。

CMMVC8328E パッケージ・ファイルが指定されていないか、無効なパッケージ・ファイル名が使用されています。

説明: ユーザーが無効なパッケージ・ファイル名を入力しました。

ユーザーの処置: 正しいパッケージ・ファイル名を入力して、コマンドを繰り返してください。

CMMVC8329E 1 つ以上のドライブへのダウンロードによってボリュームがオフラインになる可能性があるため、タスクを開始できません。強制実行が必要です。

説明: どのドライブ・ソフトウェア更新でも、ドライブが使用不可になるリスクがあります。ドライブが RAID0 アレイのメンバーである場合、そのドライブ上のデータを保護するために追加の冗長性を導入するかどうかが検討してください。

ユーザーの処置: ドライブが RAID0 アレイのメンバー

ではない場合、イベント・ログ内のアレイ関連のエラーをすべて修正してください。ドライブが十分な冗長性を備えたアレイのメンバーであれば、コマンドを繰り返します。または、「`-force`」オプションの使用を検討してください。

CMMVC8330E バックアップで %2 %3 の %1 が %4 です。%5 でなければなりません

説明: 指定されたオブジェクトに、指定された無効な値を持つ指定されたタイプの指定された属性があります。属性は、オブジェクトの状態を反映していると考えられます。

ユーザーの処置: 状態を必要な値に変更して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC8331E 指定された MDisk の少なくとも 1 つがイメージ・モードでのみ使用可能なため、コマンドは失敗しました。

説明: イメージ・モード専用 MDisk をストレージ・プールに追加することは禁止されています。

ユーザーの処置: イメージ・モードでのみ使用できる MDisk を、ストレージ・プールに組み込まないでください。

CMMVC8332E 指定された MDisk の少なくとも 1 つがイメージ・モードでのみ使用可能なため、ストレージ・プールから除去された MDisk はありません。

説明: このコマンドでは、イメージ・モード専用 MDisk を除去できません。

ユーザーの処置: `rmvdisk` または `rmvdiskcopy` を使用して、イメージ・モードでのみ使用できる MDisk を除去してください。

CMMVC8333E タスクは、イメージ・モード専用 MDisk でサポートされていないため、失敗しました。

説明: このコマンドでは、データをイメージ・モード専用 MDisk から、またはイメージ・モード専用 MDisk にマイグレーションすることができません。

ユーザーの処置: ボリューム・ミラーリングを使用して、イメージ・モード専用 MDisk から、またはイメージ・モード専用 MDisk にデータをマイグレーションしてください。

CMMVC8335E アクティブな協力関係にある IP アドレスの属性は変更できません。

説明: アクティブな IP 協力関係が実行されている IP アドレスに関連付けられている属性または VLAN ID を変更しようとした。この IP アドレスの属性あるいは VLAN ID を変更するには、事前に協力関係を停止する必要があります。

ユーザーの処置: **chpartnership -stop** コマンドを入力して協力関係を停止してから、元の **cfgportip** コマンドを再実行してください。

CMMVC8336E サイトが指定されませんでした。トポロジが拡張であるため、サイトを指定する必要があります。

説明: サイトが指定されませんでした。トポロジが拡張であるため、サイトを指定する必要があります。

ユーザーの処置: 新規ノードのサイトを識別し、**-site** フラグを付けてコマンドを再実行依頼してください。

または、システム・トポロジを変更してください。

注: トポロジを変更すると、DR 機能が無効になります。

CMMVC8337E 指定されたサイトが無効です。システム・トポロジが拡張であり、他方のメンバーが同じサイトに構成されています。

説明: 指定されたサイトが無効です。システム・トポロジが拡張であり、他方のメンバーが同じサイトに構成されています。

ユーザーの処置: 既存のノードに対して異なるサイトにあるノードを識別し、再実行依頼してください。

または、システム・トポロジを変更してください。

注: トポロジを変更すると、DR 機能が無効になります。

CMMVC8338E サイト・パラメーターは、現在の更新が完了するまではサポートされません。

説明: サイト・パラメーターは、現在の更新が完了するまではサポートされません。

ユーザーの処置: 現在の更新が完了するまでは、ノードをサイトに割り当てることはできません。**-site** パラメーターを指定せずにノードを追加し、更新が完了した後でサイトを構成してください。

CMMVC8339E このシステムでは、サポートされていません。

説明: このシステムでは、サポートされていません。

ユーザーの処置: この機能は、このシステムではサポートされていません。今後のリリースを待ってください。

CMMVC8340E システム・トポロジが拡張であるため、サイトを変更できません。

説明: システム・トポロジが拡張であるため、サイトを変更できません。

ユーザーの処置: トポロジを標準に設定してから、サイトを操作してください。

注: トポロジが標準の場合、DR 機能は使用できません。

CMMVC8341E サイト値が無効です。サイト 1 またはサイト 2 のみ指定できます。

説明: サイト値が無効です。サイト 1 またはサイト 2 のみ指定できます。

ユーザーの処置: サイト 1 またはサイト 2 のどちらかを指定してください。

CMMVC8342E 一部のノードに構成済みサイトがないため、拡張トポロジを設定できません。

説明: 一部のノードに構成済みサイトがないため、拡張トポロジを設定できません。

ユーザーの処置: ノードごとにサイトを構成してから、トポロジを設定してください。

CMMVC8343E 一部の入出力グループで同じサイトに 2 つのノードがあるため、拡張トポロジを設定できません。

説明: 一部の入出力グループで同じサイトに 2 つのノードがあるため、拡張トポロジを設定できません。

ユーザーの処置: 入出力グループの各ノードを異なるサイトに割り当ててから、トポロジを設定してください。

CMMVC8344E コントローラーに 1 つ以上の管理対象 MDisk があり、システム・トポロジが拡張されているか、ハイパースワップであるため、サイトを変更できません。

説明: 拡張システム・モードまたは HyperSwap システム・モードでは、コントローラーに 1 つ以上の管理対象 MDisk がある間、サイトを変更できません。

ユーザーの処置: コントローラー上の MDisk をマイグレーションするか、削除して、すべての MDisk を非管理にしてください。または、システム・トポロジを標準に設定してから、サイトを変更してください。

注: 災害復旧機能は、標準トポロジでは使用できません。

CMMVC8345E コントローラーが **SAS RAID** コントローラーであるため、サイトを変更できません。

説明: この時点では、SAS RAID コントローラーはサポートされません。

ユーザーの処置: FC 接続コントローラーを使用してください。

CMMVC8346E サイトには既に定義されたクォーラム・ディスクがあり、クラスター・トポロジが拡張されているか、ハイパースワップであるため、クォーラム・ディスクを変更できません。

説明: サイトごとに 1 つのクォーラム・ディスクのみがサポートされます。

ユーザーの処置: 識別された現行のクォーラム・ディスク ID か、新規クォーラム MDisk のどちらかを変更して、両方が同一サイトにないようにしてください。

または、トポロジを標準に設定してください。

注: トポロジを標準に設定すると、DR 機能が無効になります。

CMMVC8347E 停止していない IP 協力関係が存在するため、**rcauthmethod** を変更できません。

説明: **rcauthmethod** を変更するには、その前にすべての IP 協力関係を停止する必要があります。

ユーザーの処置: **chpartnership -stop** を使用して協力関係を停止し、コマンドを再実行します。

CMMVC8348E **rcauthmethod** が **chap** に設定され、停止していない IP 協力関係が存在するため、**chapsecret** を変更できません。

説明: **rcauthmethod** を変更するには、その前にすべての IP 協力関係を停止する必要があります。

ユーザーの処置: **chpartnership -stop** を使用して協力関係を停止し、コマンドを再実行します。

CMMVC8349E 指定された **rc** 認証方式は無効です。

説明: 指定された **rcauthmethod** の値が、「chap」または「none」ではありません。

ユーザーの処置: パラメーターの値を訂正します。

CMMVC8350E 指定されたバッテリーがオフラインのため、コマンドは失敗しました。

説明: 指定されたバッテリーがオフライン、または取り外されたために、バッテリーの状態を調整するコマンドを完了できません。

ユーザーの処置: バッテリーがオフライン状態で取り付けられている場合は、**chnodebattery -remove** コマンドを発行せずに安全に取り外すことができます。LED をオンにするには、バッテリーを取り付けてオンラインにする必要があります。

CMMVC8351E 指定されたバッテリーが冗長ではないため、コマンドは失敗しました。

説明: 指定されたバッテリーが冗長ではないために、バッテリーの取り外し準備の要求を完了できません。

ユーザーの処置: 冗長性が失われる原因になっている状態を解決してください。このような状態としては、例えばパートナー・バッテリーがオフラインになっていたり、完全に充電されていなかったり、ブート・ドライブのいずれかがオフラインになっていたりすることが考えられます。

CMMVC8352E ダウンロード・タイプが無効であるため、タスクを開始できません。

説明: **-type** を指定した場合は、**firmware** または **fpga** のみが現在はサポートされています。

ユーザーの処置: 入力ダウンロード・タイプを確認し、サポートされるダウンロード・タイプを指定してコマンドを繰り返します。

CMMVC8353E CHAP 認証障害

説明: 指定された CHAP シークレットが正しくないため、パートナー・ディスカバリーがディスカバリー要求を拒否しました。

ユーザーの処置: 正しい CHAP シークレットを指定する必要があります。

CMMVC8354E 到達不能なクラスター IP アドレス

説明: 誤ったパートナー・クラスター IP アドレス・パラメーターが指定されました。

ユーザーの処置: クラスターの正しい IP アドレスを指定する必要があります。IP アドレスは ping 可能である必要があります。

CMMVC8355E リモート・コピー・ポート・グループが構成されていないか、誤って構成されています。

説明: このエラーは、管理者がリモート・コピー・ポート・グループ 1 または 2 を指定して、ローカル・システムのいずれかのノード上でイーサネット・ポートをセットアップしなかった場合に発生します。また、これらはフェイルオーバーされているか、オフラインになっている可能性もあります。

ユーザーの処置: 管理者は `cfgportip` CLI を実行して、ローカル・ノードのいずれか 1 つに対して 1 つ以上の IP アドレスを構成し、リモート・コピー・ポート・グループ 1 または 2 を指定する必要があります。

CMMVC8356E リモート・コピー・ポート・グループが構成されていないか、誤って構成されています。

説明: このエラーは、管理者がタイプ IPv4 または IPv6 の協力関係を複数セットアップすると発生します。

ユーザーの処置: 可能なアクションはありません。唯一のオプションは、既存の協力関係を削除し、新規の協力関係を構築することです。

CMMVC8357E 許容される協力関係の最大数を超えました。

説明: このエラーは、管理者が 3 つを超える協力関係をセットアップすると発生します。最大 3 つの FC 協力関係、または 2 つの FC 協力関係と 1 つの IP 協力関係が存在できます。

ユーザーの処置: 可能なアクションはありません。唯一のオプションは、既存の協力関係の 1 つを削除し、新規の協力関係を構築することです。

CMMVC8358E 協力関係タイプのローカル・クラスター IP が構成されていません。

説明: このエラーは、ローカル・クラスター上で IPv4 タイプのクラスター IP が構成されていない場合に、管理者がタイプ IPv4 の協力関係を構築すると発生します。ローカル・クラスター上で IPv6 タイプのクラスター

IP が構成されていない場合に、管理者がタイプ IPv6 の協力関係を構築しようとした場合も、同じエラーが発生します。

ユーザーの処置: 管理者は `cfgportip` CLI を実行して、作成する IP 協力関係のタイプに応じたローカル IP アドレスを構成する必要があります。

CMMVC8359E パートナーが既に候補リストに存在します。協力関係を構築できません。

説明: このエラーは、`lspartnershipcandidate` CLI によって表示される候補リストに既に存在するリモート・クラスターに対して、IP 協力関係を構築すると発生します。

ユーザーの処置: このシナリオでは、クラスター間に FC リンクが存在します。管理者は、CLI `mkfcpartnership` を実行して協力関係を構築する必要があります。

CMMVC8360E 指定されたパートナー・クラスター IP アドレスは、ローカル・クラスター上で使用されています。協力関係を構築できません。

説明: このエラーは、管理者がリモート・クラスター IP アドレスとしてローカル IP アドレスを指定した場合に発生します。

ユーザーの処置: ローカル IP アドレスを使用して IP 協力関係を構築することはできません。リモート IP アドレスを指定する必要があります。

CMMVC8361E 協力関係タイプのすべての IP アドレスがダウンしているか、構成されていません。

説明: このエラーは、パートナー・ディスカバリーで一致するリモート・ポートが報告されない場合に発生します。例えば、協力関係タイプが IPv4 である一方、パートナー・クラスター上のイーサネット・ポートはすべて IPv6 タイプを指定して構成されている (またはその逆) 場合がこれに当たります。また、協力関係タイプが IPv4 である一方、パートナー・クラスター上で構成されたすべての IPv4 アドレスがオフラインになっている場合も、このエラーが発生します。

ユーザーの処置: 管理者は、正しい協力関係タイプを指定する必要があります。これは、リモート・クラスター上で構成された IP アドレスのタイプによって異なります。

CMMVC8362E クラスター ID が無効なため、アクションは失敗しました。

説明: 指定されたリモート・クラスター ID が有効でないため、協力関係の作成に失敗しました。

ユーザーの処置: CLI `mkfcpartnership` の場合、管理者は CLI `lspartnershipcandidate` を実行して正しいクラスター ID/名前を検査する必要があります。CLI `mkippartnership` の場合、管理者は IP アドレスのみを指定し、クラスター ID はディスカバーされます。このエラーが `mkippartnership` に対して発生した場合は、サポートに連絡してください。

CMMVC8363E リモート・クラスター協力関係は既に存在するため、作成されませんでした。

説明: このエラーは、既に協力関係に含まれているクラスターに対して協力関係を構築すると発生します。

ユーザーの処置: アクションなし。既に協力関係に含まれているクラスターを使用して、協力関係を構築することはできません。

CMMVC8364E サポートされない協力関係タイプが指定されました。

説明: このエラーは、管理者がサポートされていないタイプの協力関係タイプを CLI `chpartnership` に対して指定すると発生します。

ユーザーの処置: 管理者は、CLI ヘルプで使用可能なオプションを確認し、正しい協力関係のタイプを指定できます。

CMMVC8365E 協力関係が停止状態でない場合にはパラメーターを変更できません。

説明: このエラーは、管理者が協力関係を停止せずに協力関係パラメーターを変更すると発生します。

ユーザーの処置: 管理者は、コマンド `chpartnership -stop clusterid/name` を実行する必要があります。

CMMVC8366E 誤ったリモート・クラスター IP が指定されました。

説明: このエラーは、`chpartnership` を実行する管理者が、タイプを IPv4 と指定する一方で IPv6 アドレス値を指定する (またはその逆) と発生します。

ユーザーの処置: 協力関係タイプに対して有効な IP アドレスを指定します。

CMMVC8367E FC 協力関係の操作が誤っています。

説明: `chpartnership` を実行する際に、CLI 管理者が FC 協力関係に対してオプション `-clusterip`、`-chapsecret`、または `-nochapsecret` を指定しました。

ユーザーの処置: アクションなし。オプション `-clusterip`、`-chapsecret`、および `-nochapsecret` は、FC 協力関係に対して有効ではありません。

CMMVC8368E 未構成のポートの属性は、設定またはリセットすることはできません。

説明: 対応する IP アドレスが割り当てられていないときに、以下のいずれかのアクションを実行しようとした。

- ポートの属性を変更する。
- ポートの VLAN ID を追加または削除する。

ユーザーの処置: `cfgportip` コマンドを使用し、欠落した IP アドレスを指定して、ポートを構成します。この同じコマンドの一環として、ポートの属性を変更したり、VLAN ID を追加または削除したりすることができます。あるいは、別途 `cfgportip` コマンドを使用して変更します。

CMMVC8369E クラスター ID が無効なため、アクションは失敗しました。

説明: ユーザーが誤ったクラスター ID を入力しました。

ユーザーの処置: ユーザーは正しいクラスター ID を入力する必要があります。

CMMVC8370E リモート・クラスター協力関係は既に存在するため、作成されませんでした。

説明: 既に協力関係に含まれているクラスターに対して、協力関係を構築しようとした。

ユーザーの処置: アクションなし。既に協力関係に含まれているクラスターを使用して、協力関係を構築することはできません。

CMMVC8371E 協力関係のタイプが一致しないため、協力関係をセットアップできません。

説明: このエラーは、ローカル・システムとリモート・システムの協力関係タイプが一致しない場合に発生します。例: リモート・システムの `mkippartnership` CLI 上では協力関係タイプ `IPv6` を指定して呼び出しが行われましたが、ローカル・システム上での対応する呼び出しは `IPv4` を指定して行われました。

ユーザーの処置: 両方のクラスターで同じ協力関係タイプを指定してください。

CMMVC8372E 一致するリモート・コピー・ポート・グループを使用できないため、パートナーとのリモート・コピー・データ・パスをセットアップできません。

説明: このエラーは、パートナーが返すリモート・コピー構成情報に、一致するリモート・コピー・ポート・グループ ID が指定されていない場合に発生します。また、このエラーは、一致するローカル・ポートまたはリモート・ポートがオフライン (リンク状態が非アクティブ) で、パートナー・ノードにフェイルオーバーしている場合にも発生することがあります。例えば、ローカル・システムのリモート・コピー・ポート・グループ ID が 1 に設定されている一方、パートナーのリモート・コピー・ポート・グループ ID が 2 に設定されている場合です。

ユーザーの処置: 両方のクラスターに、同じリモート・コピー・グループ・ポート ID が設定されている必要があります。

CMMVC8373E 各エンクロージャーのライセンスなしに、**Easy Tier** がアクティブになっていません。

説明: 各エンクロージャーのライセンスなしに、**Easy Tier** がアクティブになってはなりません。

ユーザーの処置: エンクロージャーごとにライセンスが存在することを確認してください。

CMMVC8374E ソース・ボリュームに滞留されたデータがあるため、コマンドは失敗しました。

説明: ソース・ボリュームに滞留されたデータがない場合のみ、FlashCopy マッピングを開始できます。

ユーザーの処置: ソース・ボリュームがオフラインである理由を調べます。エラーを修正して、ボリュームをオンラインに戻します。コマンドを再試行してください。

CMMVC8375E ボリュームに滞留されたデータがあるため、コマンドは失敗しました。

説明: ボリュームに滞留されたデータがあるため、コマンドを完了できません。

ユーザーの処置: ボリュームがオフラインである理由を調べます。エラーを修正して、ボリュームをオンラインに戻します。コマンドを再試行してください。

CMMVC8376E サイトには既に定義されたクォーラム・ディスクがあり、クラスター・トポロジーが拡張されているか、ハイパースワップであるため、クォーラム・ディスクを変更できません。

説明: 拡張システムまたはハイパースワップ・システムでは、サイトごとに 1 つのクォーラムのみがあることを確実にするために、すべてのクォーラム・ディスクに有効なサイトが必要です。

ユーザーの処置: このサイトには他のクォーラム・ディスクが存在しない状態で、有効なサイトを持つ MDisk を検出してください。

CMMVC8377E サイトをクォーラム・ドライブ用に変更できません。

説明: 拡張システム・モードでは、有効なサイトのないクォーラム・ディスクとしてのドライブはサポートされません。

ユーザーの処置: このサイトには他のクォーラム・ディスクが存在しない状態で、有効なサイトを持つ MDisk を検出してください。

CMMVC8378E 停止していない IP 協力関係が存在するため、クラスター IP を変更できません。

説明: このエラーが表示されるのは、管理者が clusterip を変更するときに、クラスター上にアクティブな IP 協力関係がある場合です。

ユーザーの処置: 管理者が IP 協力関係を停止した後、クラスター IP を変更できます。

CMMVC8379E パートナー状態は停止しています。

説明: このエラーが発生するのは、リモート・クラスターとの IP 協力関係を構築し、リモート・クラスター協力関係が `partially_configured_local_stopped` である場合です。

ユーザーの処置: リモート・クラスターで `chpartnership -start <Cluster ID>` を実行してください。

CMMVC8380E パートナー・ソフトウェアのバージョンが一致しません。

説明: このエラーは、非互換バージョンのシステム・ソフトウェアを持つノードとの協力関係を作成しようとした場合に発生します。

ユーザーの処置: なし。互換性のあるソフトウェアのバージョンが必要です。

CMMVC8381E ドライブのダウンロードをすべて完了したので、タスクをキャンセルできません。

説明: 複数ドライブ・ダウンロード・タスクが完了した後、270 秒の遅延があります。この期間内に実行された場合、タスクをキャンセルする必要はありません。

ユーザーの処置: 270 秒待ってから、コマンドを再試行してください。

CMMVC8382E コマンド間で遅延が課されるため、システムはタスクを適用できません。(約 270 秒)

説明: 直前の `applydrivesoftware` タスクが完了すると、各コマンド間に 270 秒の遅延が課されます。このエラー・メッセージが表示されるのは、この待機期間中に新規タスクが試行された場合です。

ユーザーの処置: 270 秒待ってから、コマンドを再試行してください。

CMMVC8383E システム層が一致しません。

説明: このエラーが発生するのは、2 つのクラスターが別々の層にあるときにこれらのクラスター間で IP 協力関係を構築する場合です。

ユーザーの処置: 管理者は、層が同じになるようにクラスター層を変更する必要があります。これを行うには、コマンド `-svctask chsystem -layer<storage/replication>` を使用します。

CMMVC8384E 指定されたファン・モジュールがオフラインのため、コマンドは失敗しました。

説明: 指定されたファン・モジュールがオフライン、または取り外されたために、ファン・モジュールの状態を調整するコマンドを完了できません。

ユーザーの処置: オフラインのファン・モジュールが存在する場合は、ファン・モジュール交換 DMP が開始されます。この手順に従って、破損または欠落したファン・モジュールを機能ユニットに交換する必要があります。

注: 現在の状態がオフラインであるファン・モジュールに対して `chenclosurefanmodule` が使用された場合に返されます。

CMMVC8386E 同期操作を実行できません。

説明: ノード・ブート・ドライブの同期操作を実行できません。

ユーザーの処置: `lsnodebootdrive` 表示の `can_sync` フィールドを確認します。

ドライブが既に同期している場合、または特定のブート・ドライブ・エラー (サポートされないドライブ、間違ったノード、無効なドライブ内容) がアクティブになっている場合は、`can_sync` は `false` になります。

ドライブが既に同期している場合は、処置は不要です。

アクティブなブート・ドライブ・エラーが存在する場合は、同期を試みる前にドライブ・エラーを解決してください。

CMMVC8387E パートナー・クラスター ID が一致しません。

説明: パートナー・クラスターのディスカバリーで、協力関係が処理した ID とは異なるクラスター ID が返されました。

ユーザーの処置: このエラーは、以下の 2 つのシナリオで発生します。

- 現行の協力関係の一部ではないリモート・クラスター IP アドレスを指定して、`chpartnership` コマンドを実行しようとしてしました。この場合は、有効なクラスター IP アドレスを指定してコマンドを再試行してください。
- リモート・クラスターの T3 または T4 リカバリーで、リモート・クラスター ID が変更されました。この場合は、以下のように IP 協力関係および関係を削除してから再作成する必要があります。

1. `stopprrelationship` コマンドを使用してリモート・コピー関係を停止します。
2. `rmrrelationship` コマンドを使用してリモート・コピー関係を削除します。
3. `rmpartnership` コマンドを使用して協力関係を削除します。
4. `mkippartnership` コマンドまたは `mkfcpartnership` コマンドを使用して協力関係を再作成します。

CMMVC8389E `[-size]` は、指定された `mdiskgrp` のパラメーターとしてサポートされていません。

説明: 親プールのサイズを変更することはできません。

ユーザーの処置: `chmdiskgrp -size` コマンドは、子プールのサイズ変更에만使用できます。

CMMVC8390E 子ストレージ・プールには `easy_tier_option` を設定できません。この値は親ストレージ・プールの **Easy Tier** 設定と同じでなければなりません。

説明: 子ストレージ・プールの Easy Tier 設定は変更できません。

ユーザーの処置: 間違ったストレージ・プールを指定した場合は、正しいストレージ・プールを使用してコマンドを再試行してください。

親プールの Easy Tier 設定を変更する場合は、**chmdiskgrp -easytier easy_tier_option** コマンドを使用します。

CMMVC8412E 子プールに **mdisk** を追加することはできません。

説明: **addmisk** コマンドに指定する `mdisk_group_id/_name` は、親プールであることが必要です。

このエラーは、CLI **addmisk** コマンドから報告されます。

ユーザーの処置: **addmisk** コマンドに親プールを指定します。

CMMVC8415E サポートされる最大数のドライブが既に存在するため、コマンドを開始できません。

説明: このシステムでは、4096 を超えるドライブを管理することはできません。

ユーザーの処置: 未使用のドライブを削除して、再試行してください。

CMMVC8423E ストレージ・プール・サイズがエクステント・サイズの倍数でないため、コマンドは失敗しました。

説明: 子プールのサイズは、そのエクステント・サイズの倍数でなければなりません。例えば、エクステント・サイズが 256 MB の場合、ストレージ・プール・サイズの正しい値には 256 MB、512 MB、768 MB などがあります。

ユーザーの処置: ストレージ・プール・サイズに正しい値を指定して、コマンドを再試行してください。

CMMVC8424E ソースまたはターゲットのストレージ・プールが子ストレージ・プールであり、ソースとターゲットが別々の親ストレージ・プールにあるため、コマンドは失敗しました。

説明: 無効なターゲットの **mdiskgrp** (子プール) パラメーターを指定して **migratevdisk** コマンドを実行しようとした。ソースとターゲットのストレージ・プールの親ストレージ・プールが同じであることが必要です。

ユーザーの処置: 有効なターゲットを指定してコマンドを再試行してください。

CMMVC8425E ストレージ・プールに子ストレージ・プールがあるため、コマンドは失敗しました。

説明: 子ストレージ・プールがある親ストレージ・プールを削除しようとした。このアクションは許可されていません。親に関連付けられている子プールの数を確認するには、**lsmdiskgrp** コマンドを実行して、**child_mdisk_grp_count** フィールドを調べます。

ユーザーの処置: 親ストレージ・プールを削除するには、**rmmdiskgrp** コマンドを使用して最初に子ストレージ・プールをすべて除去してから、親の除去を再試行してください。

CMMVC8427E 子ストレージ・プールはその使用済み容量より小さく縮小できないため、コマンドは失敗しました。

説明: このコマンドは、子ストレージ・プールがその使用済み容量より小さく縮小できないために失敗しました。

このエラーは、**chmdiskgrp -size new_size** から報告されます。

ユーザーの処置: ストレージ・プールの使用済み容量より大きいサイズを新たに指定してください。

CMMVC8452E 指定された親 **mdiskgrp** が子プールであるために、コマンドは失敗しました。

説明: このコマンドが失敗した理由は、子プールをその使用済み容量より小さく縮小できないからです。

このエラーは、**chmdiskgrp -size <new size>** から報告されます。

ユーザーの処置: 使用済み容量より大きい新規サイズを指定します。

CMMVC8455E サポートされる最大数のドライブが既に存在するため、コマンドを開始できません。

説明: 4096 個を超えるドライブを管理しようとしてしました。

ユーザーの処置: 未使用のドライブを削除して、再試行してください。

CMMVC8456E Storwize V7000 Gen2 エンクロージャー上の少なくとも 1 つのドライブが、ドライブ更新パッケージを検出できません。

説明: エンクロージャー上のドライブを更新しているとき、CLI はドライブ更新パッケージのファイル名が正しくフォーマット設定されていない場合、このエラーを返します。正しいファイル名フォーマットは次のとおりです。`mdisksw.product_id.firmware.fw_level.img`

ユーザーの処置: .gpf ファイル内の .img ファイル名を確認して、コマンドを再試行してください。

CMMVC8457E マップ解除しようとしているボリュームは、定義されたボリューム保護期間内に入出力を受け取っているため、マッピングは除去できません。

説明: ボリューム保護が有効になっており、マップ解除しようとしているボリュームが、定義されたボリューム保護期間内に入出力を受け取った場合、コマンドは失敗します。

ユーザーの処置: ホスト入出力がボリュームへ送信されていないことを確認し、定義されたボリューム保護期間が経過するまで待機するか、またはボリューム保護を無効にしてください。

CMMVC8458E このボリュームは、定義されたボリューム保護期間内に入出力を受け取っているため、除去できません。

説明: ボリューム保護が有効になっており、ボリュームが、定義されたボリューム保護期間内に入出力を受け取った場合、コマンドは失敗します。

この動作は、ボリュームのマップ/マップ解除によって変更されません。

強制フラグは、このポリシング動作に影響を与えません。例えば、強制フラグはポリシングをオーバーライドしません。

ユーザーの処置: ホスト入出力がボリュームへ送信されていないことを確認し、定義されたボリューム保護期間

が経過するまで待機するか、またはボリューム保護を無効にしてください。

CMMVC8459E このボリュームは、定義されたボリューム保護期間内に入出力を受け取っているため、除去できません。

説明: 最後のボリューム・コピーを削除しようとしているときに、ボリューム保護が有効になっており、削除しようとしているボリュームが、定義されたボリューム保護期間内に入出力を受け取った場合、コマンドは失敗します。

この動作は、ボリュームのマップ/マップ解除によって変更されません。

(2 つのうちの) 一方のボリューム・コピーを削除しても、影響はありません。

強制フラグは、このポリシング動作に影響を与えません。例えば、強制フラグはポリシングをオーバーライドしません。

ユーザーの処置: ホスト入出力がボリュームへ送信されていないことを確認し、定義されたボリューム保護期間が経過するまで待機するか、またはボリューム保護を無効にしてください。

CMMVC8460E プール内の少なくとも 1 つのボリュームが、定義されたボリューム保護期間内に入出力を受け取っているため、ストレージ・プールは削除できません。

説明: ボリューム保護が有効になっており、削除しようとしているプール内のいずれかのボリュームが、定義されたボリューム保護期間内に入出力を受け取った場合、コマンドは失敗します。

この動作は強制フラグの影響を受けません (削除しようとしているプール内に MDisk があるときに、強制フラグが使用されなかった場合でも、コマンドはすでに失敗しています)。例えば、強制フラグはポリシングをオーバーライドしません。

ユーザーの処置: ホスト入出力がストレージ・プール内のボリュームへ送信されていないことを確認し、定義されたボリューム保護期間が経過するまで待機するか、またはボリューム保護を無効にしてください。

CMMVC8461E 削除しようとしているホストは、定義されたボリューム保護期間内に入出力を受け取っているボリュームにマップされているため、ホストは除去できません。

説明: ボリューム保護が有効になっており、削除しようとしているホストが、定義されたボリューム保護期間内

に入出力を受け取ったいずれかのボリュームにマップされている場合、コマンドは失敗します。

この動作は強制フラグの影響を受けません (強制フラグは、vdisk マッピングがある場合であっても、ホストを削除します)。例えば、強制フラグはポリシングをオーバーライドしません。

複数のホストが同じボリュームへマップされている場合、除去しようとしているホストがすでに「オフライン」である場合、コマンドは許可されます。オンラインであるかどうかに関係なく、保護により、最後のホストは除去できません (これは、クラスター・ホストのポリシング動作を改善するためのものです)。

ユーザーの処置: ホストへマップされたボリュームへホスト入出力が送信されていないことを確認し、定義されたボリューム保護期間が経過するまで待機するか、またはボリューム保護を無効にしてください。

CMMVC8462E ホストから除去しようとしている入出力グループ内の少なくとも 1 つのボリュームが、定義されたボリューム保護期間内に入出力を受け取っているため、ホスト入出力グループは除去できません。

説明: ボリューム保護が有効になっており、ホストから除去しようとしている入出力グループ内のホストにマップされているボリュームが、定義されたボリューム保護期間内に入出力を受け取った場合、コマンドは失敗します。

この動作は強制フラグの影響を受けません (強制フラグは、入出力グループ内に vdisk マッピングがある場合であっても、入出力グループからホストを削除します)。例えば、強制フラグはポリシングをオーバーライドしません。

ポリシングは、ホストがすでにオフラインであり、少なくとも他の 1 つのホストがボリュームにマップされている場合、入出力グループの除去を許可します。これは、rmhost と同じ動作です。ホストがボリュームにマップされている唯一のホストであり、ボリュームが使用中である場合、入出力グループを除去することは許可されません。

ユーザーの処置: 影響を受けるボリュームへホスト入出力が送信されていないことを確認し、定義されたボリューム保護期間が経過するまで待機するか、またはボリューム保護を無効にしてください。

CMMVC8463E ホストが、定義されたボリューム保護期間内に入出力を受け取っている少なくとも 1 つのボリュームにマップされており、このポートはホストに関連付けられている最後のポートであるため、このポートは除去できません。

説明: ボリューム保護が有効になっており、削除しようとしているホスト・ポートが、定義されたボリューム保護期間内に入出力を受け取ったいずれかのボリュームにマップされているホストの最後のポートである場合、コマンドは失敗します。

同じ動作が **rmhost** にも適用されます。ホストがすでにオフラインであり、ボリュームにマップされている別のホストがある場合、ポリシングにより、最後のホスト・ポートを除去できます。

ユーザーの処置: ホスト入出力がボリュームへ送信されていないことを確認し、定義されたボリューム保護期間が経過するまで待機するか、またはボリューム保護を無効にしてください。

CMMVC8469E ノードが最小ハードウェア要件を満たしていないため、ノードを追加できません。

説明: 現行レベルのコードを実行するための十分なキャッシュ RAM (メモリー) を備えていないノードをシステムに追加しようとしました。

ユーザーの処置: 別のノードを選択して追加するか、このノードのキャッシュ RAM (メモリー) をアップグレードしてください。

CMMVC8470E システム更新は、必要でないため、実行できません。

説明: ユーザーはシステム更新を実行しようとしていますが。このアクションは、システムがそれを必要とする状態にないため、許可されません。

ユーザーの処置: なし - このコマンドは、このシステムに適切ではありません。

CMMVC8471E システム更新は、停止されていないため、再開できません。

説明: ユーザーはシステム更新を再開しようとしていますが。システム更新は「停止」状態にないため、再開できません。

ユーザーの処置: これ以上のアクションは不要です。

CMMVC8472E このアクションは、ペースに合わせた更新が進行中でないため、実行できません。

説明: ペースに合わせたシステム更新の一環として、ユーザーはシステム内の次のノードの更新を要求しています。システムは、ペースに合わせた更新を実行していません。

ユーザーの処置: これ以上のアクションは不要です。

CMMVC8473E 次のノードは、更新の準備ができていないため、更新できません。

説明: ペースに合わせたシステム更新の一環として、ユーザーはシステム内の次のノードの更新を要求しています。システムは現行ノードの更新をまだ完了しておらず、別のノードの更新を開始する準備ができていません。

ユーザーの処置: 現行ノードの更新が完了し、次のノードの準備ができるまで待ってください。

CMMVC8474E このノードは、更新すると **VDisk** がオフラインになるため、更新できません。

説明: ペースに合わせたシステム更新の一環として、ユーザーはシステム内の次のノードの更新を要求しています。このノードが更新されると、一部のボリュームが一時的にオフラインになります。

ユーザーの処置: ボリュームが冗長にならない原因となっている問題に対処するか、**-force** オプションを使用してコマンドを再実行依頼します。**-force** オプションを使用すると、一部のボリュームが一時的にオフラインになります。

CMMVC8475E このノードはオフラインであるため、更新できません。

説明: ペースに合わせたシステム更新の一環として、ユーザーはシステム内の次のノードの更新を要求しています。このノードはオフラインであるため、更新できません。

ユーザーの処置: ノードをシステムから削除するか、サービス・アクションを実行してオンラインに戻してください。

CMMVC8476E ノードを追加するとペースに合わせた更新が実行されますが、システムは現行の更新を完了していないため、ノードを追加できません。

説明: ペースに合わせた更新を実行するように構成されたノードを追加しようとしています。現在、システム更

新が進行中であり、ペースに合わせた更新を開始するのに適切な時期ではありません。

ユーザーの処置: システム更新が完了するまで待ってから、再びノードを追加してください。

CMMVC8477E Storwize V7000 Gen2 ドライブに適用可能なファームウェアがパッケージになかったため、コマンドは失敗しました。

説明: エンクロージャー上のドライブの更新時に、ドライブ更新パッケージのファイル名のフォーマットが誤っていると、CLI によってこのエラーが返されます。

正しいファイル名のフォーマットは次のとおりです。

`mdisksw.product_id.firmware.fw_level.img`

ユーザーの処置: `.gpf` ファイル内の `.img` ファイル名を確認して、コマンドを再試行してください。

CMMVC8478E マップ解除しようとしているボリュームは、定義されたボリューム保護期間内に入出力を受け取っているため、マッピングは除去できません。

説明: ボリューム保護が有効になっていても、定義されたボリューム保護期間内において、マップ解除しようとしているボリュームが新たに入出力を受け取ると、マップ解除コマンドは失敗します。一般に、入出力を受け取るとはボリュームが使用中であることを示します。

ユーザーの処置:

1. そのボリュームがマップ解除の対象であることを確認します。間違ったボリュームを選択していた場合は、正しいボリュームを指定してマップ解除コマンドを繰り返します。
2. このボリュームをマップ解除するには、目的のボリュームにホスト入出力が送信されていないことを確認し、最後の入出力を受け取った時点から **lssystem** コマンドの `vdisk_protection_time` フィールドに指定された時間だけ待ち、マップ解除コマンドを再試行します。
3. ボリューム保護とその警告を無効にするには、**chsystem** コマンドの `vdisk_protection-enabled` フィールドを無効にします。

CMMVC8479E このボリュームは、定義されたボリューム保護期間内に入出力を受け取っているため、除去できません。

説明: ボリューム保護が有効になっており、そのボリュームが入出力を受け取った後、定義済みボリューム保護期間内に最後のボリューム・コピーを削除しようとする、ボリューム除去コマンドは失敗します。このポリシ

ング動作は入出力の保全性を守ります。

このポリシング動作は、具体的に以下のように動作します。

- マップまたはマップ解除されるボリュームの影響を受けません。
- 2 つのボリューム・コピーのいずれかを削除するときは適用されません。
- **force** フラグを使用してオーバーライドされません。

ユーザーの処置:

1. そのボリュームがマップ解除の対象であることを確認します。間違ったボリュームを選択していた場合は、正しいボリュームを指定してコマンドを繰り返します。
2. ボリュームをマップ解除するには、目的のボリュームにホスト入出力が送信されていないことを確認し、**lssystem** コマンドの **vdisk_protection_time** フィールドに指定された時間だけ待ち、ボリューム除去コマンドを再試行します。
3. あるいは、ボリューム保護の警告と動作を無効にする場合は、**chssystem** コマンドを使用して **vdisk_protection-enabled** フィールドを無効にしてから、ボリューム除去コマンドを再試行します。

CMMVC8481E プール内の少なくとも 1 つのボリュームが、定義されたボリューム保護期間内に入出力を受け取っているため、ストレージ・プールは削除できません。

説明: ボリューム保護が有効になっており、削除しようとしているストレージ・プール内のいずれかのボリュームが、定義されたボリューム保護期間内に入出力を受け取った場合、ストレージ・プール削除コマンドは失敗します。これは、入出力の保全性を守るためのポリシング動作です。

このポリシング動作は **force** フラグによってオーバーライドされることはありません。

ユーザーの処置:

1. プール内に使用中のボリュームがないことを確認します。間違ったプールを選択していた場合は、正しいプールを指定してコマンドを繰り返します。
2. プール内のすべてのボリュームをマップ解除するには、ホスト入出力がプール内のどのボリュームにも送信されていないことを確認し、**lssystem** コマンドの **vdisk_protection_time** フィールドに指定された時間だけ待ってから、ストレージ・プール削除コマンドを再試行します。
3. あるいは、ボリューム保護の警告と動作を無効にする場合は、**chssystem** コマンドを使用して

vdisk_protection-enabled フィールドを無効にしてから、ストレージ・プール削除コマンドを再試行します。

CMMVC8482E 削除しようとしているホストは、定義されたボリューム保護期間内に入出力を受け取っているボリュームにマップされているため、ホストは除去できません。

説明: ボリューム保護が有効になっており、削除しようとしているホストが、定義されたボリューム保護期間内に入出力を受け取ったいずれかのボリュームにマップされている場合、ホスト削除コマンドは失敗します。このポリシング動作は入出力の保全性を守ります。

このポリシング動作は、具体的に以下のように動作します。

- 複数のホストが同じボリュームにマップされている場合、および除去しようとしているホストが既にオフラインである場合は、適用されません。
- **force** フラグを使用してオーバーライドされません。
- 最後のホストは、それがオンラインかどうかに関係なく除去できません。これにより、クラスター・ホストのポリシング動作が改善されます。

ユーザーの処置:

1. そのホストが除去対象であることを確認します。間違ったホストを選択していた場合は、正しいホストを指定してコマンドを繰り返します。
2. ホストを除去するには、目的のホストにマップされたどのボリュームにもホスト入出力が送信されていないことを確認し、**lssystem** コマンドの **vdisk_protection_time** フィールドに指定された時間だけ待ち、ボリューム除去コマンドを再試行します。
3. あるいは、ボリューム保護の警告と動作を無効にする場合は、**chssystem** コマンドを使用して **vdisk_protection-enabled** フィールドを無効にしてから、ホスト除去コマンドを再試行します。

CMMVC8483E ホストから除去しようとしている出力グループ内の少なくとも 1 つのボリュームが、定義されたボリューム保護期間内に入出力を受け取っているため、ホスト入出力グループは除去できません。

説明: ボリューム保護が有効になっていても、除去候補の入出力グループ内のホストにマップされたいずれかのボリュームが (定義されたボリューム保護期間内において) 新たに入出力を受け取った場合、ホスト入出力グループ除去コマンド **rmhostiogr** は失敗します。

この動作は、コマンドの **force** パラメーターの影響は

受けません。 **force** パラメーターは、ボリューム・マッピングを持つ入出力グループをホストから削除します。**force** パラメーターはボリューム保護ポリシングをオーバーライドすることはありません。

ポリシング動作では、ホストがオフラインの場合や、ボリュームにマップされているホストがもう 1 つある場合は入出力グループの除去が許可されるため、ホスト入出力グループの除去はホストを除去する場合と同じ動作になります。ホストがボリュームにマップされている唯一のホストであり、そのボリュームが使用中である場合、ポリシング・ポリシーでは入出力グループの除去は許可されません。

ユーザーの処置:

1. そのホスト入出力グループがマップ解除の対象であることを確認します。間違ったホスト入出力グループを選択していた場合は、正しいホスト入出力グループを指定して除去コマンドを繰り返します。
2. ホスト入出力グループ内のボリュームをマップ解除して、その入出力グループを除去するには、該当のボリュームにホスト入出力が送信されていないことを確認し、最後の入出力の受信時点から、**lssystem** コマンドの **vdisk_protection_time** フィールドに指定された時間だけ待った後で、ホスト入出力グループ除去コマンドを再試行します。
3. ボリューム保護とその警告を無効にするには、**chsystem** コマンドの **vdisk_protection-enabled** フィールドを無効にします。

CMMVC8484E ホストが、定義されたボリューム保護期間内に入出力を受け取っている少なくとも 1 つのボリュームにマップされており、このポートはホストに関連付けられている最後のポートであるため、このポートは除去できません。

説明: ボリューム保護が有効になっていても、対象のホスト・ポートが (定義されたボリューム保護期間内において) 新たに入出力を受け取っていないいずれかのボリュームにマップされたホストの最後のポートである場合、**rmhostport** コマンドは失敗します。

rmhostport コマンドは、**rmhost** コマンドおよび **rmhostiogr** コマンドと共通した動作をします。ボリューム保護ポリシングでは、ホストが既にオフラインであり、ボリュームにマップされたホストがもう 1 つある場合、最後のホスト・ポートの除去が許可されます。ホストがボリュームにマップされている唯一のホストであり、そのボリュームが使用中である場合、ポリシング・ポリシーではホスト・ポートの除去は許可されません。

この動作は、コマンドの **force** パラメーターの影響を受けません。

ユーザーの処置:

1. そのホスト・ポートが除去の対象であることを確認します。間違ったホスト・ポートを選択していた場合は、正しいホスト・ポートを指定して除去コマンドを繰り返します。
2. ホスト入出力グループ内のボリュームをマップ解除して、ホスト・ポートを除去する場合は、ホスト入出力がそのボリュームに送信されていないことを確認し、最後の入出力の受信時点から、**lssystem** コマンドの **vdisk_protection_time** フィールドに指定された時間だけ待った後で、ホスト・ポート除去コマンドを再試行します。
3. ボリューム保護とその警告を無効にするには、**chsystem** コマンドの **vdisk_protection-enabled** フィールドを無効にします。

CMMVC8485E 指定されたドライブが正しい保護情報方式でフォーマット設定されていないため、コマンドを開始できません。

説明: ドライブが正しい保護情報方式 (タイプ 2) にフォーマット設定されていないため、初期化を実行できません。これは通常、ドライブの製造時にプロセス・ステップが不足していたことを意味します。

ユーザーの処置: ドライブにデータがないことが確実な場合は、**-task format <drive_id>** を使用して、正しい保護情報方式にドライブを再フォーマット設定します。その後、コマンドを再試行してください。

CMMVC8518E イメージ・モード・ボリュームは子ストレージ・プールでサポートされないため、コマンドは失敗しました。

説明: 子プールからイメージ・モード・ボリュームを作成することはできません。

このエラーは、**mkvdisk -mode image** コマンドによって報告されます。

ユーザーの処置: ボリューム・モードを **striped** に変更します。

CMMVC8519E 順次モード・ボリュームは子ストレージ・プールでサポートされないため、コマンドは失敗しました。

説明: 子プールから順次モード・ボリュームを作成することはできません。

このエラーは、**mkvdisk -mode seq** コマンドによって報告されます。

ユーザーの処置: ボリューム・モードを **striped** に変更します。

CMMVC8523E 指定されたストレージ・プールが子ストレージ・プールであるため、コマンドは失敗しました。

説明: このエラーは、**mkmdiskgrp -parentmdiskgrp** コマンドによって報告されます。**parentmdiskgrp** パラメーターは親ストレージ・プールを示していなければなりません。子プールを別の子プールから作成することはできません。

ユーザーの処置: **-parentmdiskgrp** パラメーターに親ストレージ・プールを指定してください。

CMMVC8525E 子ストレージ・プールには **mdisk** を追加できないため、コマンドは失敗しました。

説明: **addmdisk** コマンドに指定された **mdisk_group_id** または **mdisk_group_name** は親プールでなければなりません。

ユーザーの処置: **addmdisk** コマンドに親プールを指定します。

CMMVC8526E 子ストレージ・プールからは **MDisk** を削除できないため、コマンドは失敗しました。

説明: **rmmdisk** コマンドに指定された **mdisk_group_id** または **mdisk_group_name** は親プールでなければなりません。

ユーザーの処置: **rmmdisk** コマンドに親プールを指定します。

CMMVC8528E システムは暗号化をサポートしていません。

説明: このシステムのハードウェアは、暗号化をサポートしていません。

ユーザーの処置: 暗号化をサポートしているシステム・ハードウェアを使用してください。

CMMVC8529E 暗号化機能がアクティブ化されていません。

説明: システムは暗号化をサポートしていますが、ライセンスがアクティブ化されていません。

ユーザーの処置: ライセンス・キーをインストールすることにより、すべての入出力グループ上で暗号化機能をアクティブ化してください。

CMMVC8530E 鍵再設定操作が進行中です。

説明: 鍵再設定操作の進行中にコマンドを実行することはできません。

ユーザーの処置: **chencryption** を実行して、現在の鍵再設定操作をコミットまたはキャンセルしてください。

CMMVC8531E いくつかの機能が暗号化を使用するように構成されている間は、暗号化を無効にできません。

説明: 管理者が暗号化を無効にしようとしたときに、まだ使用中の暗号鍵がありました。システムのどこかに暗号化されたデータが存在していることが考えられます。

ユーザーの処置: 暗号化されたオブジェクトをすべて除去して再試行するか、暗号化を使用中は暗号化を有効なままにしておきます。

CMMVC8532E 暗号化機能が有効になっていません。

説明: 暗号化が有効になるまで、暗号鍵をセットアップできません。

ユーザーの処置: システムで暗号化がサポートされている場合は、暗号化を有効にして再試行してください。
『暗号化の有効化』を検索すると、詳細情報を参照できます。

CMMVC8533E 進行中の鍵再設定操作はありません。

説明: 鍵再設定操作のコミットやキャンセルはできません。

ユーザーの処置: 最初に鍵を準備し、コミット・タスクを再試行してください。

キャンセルするには、アクションは不要です。

CMMVC8534E 鍵素材を生成するには、ノード [X] のエントロピーが不十分です。

説明: 暗号鍵素材の生成中に内部エラーが発生しました。

ユーザーの処置: 鍵生成に使用されているノードを識別し、コマンドを再試行してください。コマンドが再度失敗する場合は、以下のステップを実行して、コマンドが正常に実行されるまで、各ステップの後にコマンドを再試行します。

1. ノードを再始動します。
2. Trusted Platform Module (TPM) が交換可能な場合は、TPM を交換します。
3. ノードを交換します。

CMMVC8535E システムが現行暗号鍵にアクセスできません。

説明: 現行暗号鍵が入っている USB フラッシュ・ドライブにシステムがアクセスできません。

ユーザーの処置: 暗号鍵が入っている USB フラッシュ・ドライブを見つけて、システムに差し込んでください。

CMMVC8536E システムに十分な数の USB フラッシュ・ドライブが接続されていません。

説明: システムに十分な数の USB フラッシュ・ドライブが接続されていません。必要な数が表示されます。

ユーザーの処置: 指定された数の必要な USB フラッシュ・ドライブをシステムに挿入して、再試行してください。

CMMVC8537E 十分な USB コピーが作成されませんでした。必要数: (%1)。

説明: 最小の数の USB デバイスに鍵が書き込まれませんでした。

ユーザーの処置:

- コピー・カウントが必要最小数に到達するまで待ってください。
- USB エラーがないか確認してください。
- フラッシュ・ドライブを取り替えて cancel を実行します。次に、prepare を再試行します。

CMMVC8538E システムは使用中で、コミットが進行中です。

説明: システムが使用中です。コミットが進行中です。

ユーザーの処置: 入出力が完了し、コミットが完了するまで待ちます。次に、lsencryption を使用して状態を確認します。

CMMVC8539E ドライブの入出力グループで暗号化がサポートされません。

説明: 選択されたドライブは、暗号化をサポートしていない入出力グループに含まれています。

ユーザーの処置: 暗号化をサポートしている入出力グループ内のドライブを選択してください。

CMMVC8540E 内部エラーのため SAS アダプターが受け入れない鍵です。

説明: SAS アダプターが受け入れない鍵です。

ユーザーの処置: lsencryption で表示されるエラーの DMP に従ってください。

CMMVC8541E オブジェクトが自動システム構成タスクで使用されているため、コマンドを開始できません。

説明: このメッセージは、以下の場合に表示されます。

- 障害ドライブの取り付け直しまたは取り替えが行われました。システムは装置を自動構成しました。

構成内で、ドライブが障害ドライブの置き換えとして自動的に管理されていました。この原因として考えられることは、障害を起こしたハードウェアを新しいドライブに取り替えるか、DMP からのアドバイスに従って古いハードウェアを取り付け直すユーザー・アクションです。

- 取り付け直しまたは取り替えが行われたドライブの自動構成の試みが失敗しました。

障害ドライブの取り付け直しまたは取り替えが行われました。システムは、取り付け直しまたは取り替えが行われたドライブをシステムで使用するために自動構成しようとして失敗しました。

ユーザーの処置: ドライブの自動管理プロセスが完了するまで待ちます。イベント・ログに通知メッセージまたはエラー・メッセージが表示されます。

CMMVC8542E システムの更新前に、システム更新テスト・ユーティリティが実行されていません。

説明: システムを更新する前に、最新バージョンのテスト・ユーティリティを実行して、現行システムに問題がないことを確認する必要があります。

ユーザーの処置: システムの更新を試行する前に、システム更新テスト・ユーティリティを実行します。

CMMVC8544E オブジェクトが自動システム構成タスクで使用されているため、コマンドを開始できません。

説明: この新しいドライブ自動管理コードが実行されている間、chenclosureslot コマンドは機能しくなくなります。

ユーザーの処置: ドライブ自動管理が完了するまで待つてから、chenclosureslot コマンドを実行してください。

CMMVC8549E ソース・ボリュームが子プールからのものであるため、コマンドは失敗しました。

説明: 子プールのボリュームは、その親プールまたは同じ親を持つ子プールにのみマイグレーションできます。

ユーザーの処置: ソース・ボリュームと同じ親を持つターゲット・プールを選択して、コマンドを再試行してください。

CMMVC8550E 暗号化が有効である間、クラスター ID 別名を変更することはできません。

説明: 暗号化では、暗号化が有効である間、クラスター ID 別名が変更されないことが必要です。

ユーザーの処置: クラスター ID 別名を変更するには、暗号化を無効にします。

完了後、暗号化を再度有効にします。

CMMVC8567E すべての入出力グループにマップするには、タイプ **adminlun** のホストが必要です。

説明: ホスト・タイプを **adminlun** に変更しようとしたのですが、ホストが「すべての入出力グループ」に含まれていません。

ユーザーの処置: 以下のコマンドを使用して、ホストを「すべての入出力グループ」に追加します。

```
addhostiogrp -iogrpall host_id
```

これで、ホスト・タイプを **adminlun** に変更できます。

CMMVC8570E 補助ボリュームは、タイプ **adminlun** のホストのみにマップできます。

説明: **adminlun** タイプではないホストに補助ボリュームをマップしようとした。補助 LUN マッピングは通常、IBM Spectrum™ Connect アプリケーションによって作成または削除されます。これらのマッピングは **adminlun** ホスト・タイプにのみ適用されるので、ストレージ管理者がこのメッセージを検出する可能性はほとんどありません。

ユーザーの処置: IBM サポートに連絡してください。

CMMVC8571E ボリュームは補助ボリュームとしてすでにマップされています。

説明: ボリュームを補助ボリュームとしてマップしようとしたのですが、そのボリュームは既に補助ボリュームとしてマップされています。補助 LUN マッピングは通

常、IBM Spectrum Connect アプリケーションによって作成または削除されます。これらのマッピングは **adminlun** ホスト・タイプにのみ適用されるので、ストレージ管理者がこのメッセージを検出する可能性はほとんどありません。

ユーザーの処置: IBM サポートに連絡してください。

CMMVC8573E このストレージ・プールにはメタデータ・ボリュームによって所有されている 1 つの特殊なボリュームがあるため、アクションは失敗しました。

説明: **-force** パラメーターが指定されていたとしても、**rmmdiskgrp** コマンドは失敗しました。指定されたストレージ・プール内に、メタデータ・ボリュームによって所有されている特殊なボリュームが 1 つあります。

ユーザーの処置: 以下の手順を実行します。

1. **lsmetadatavdisk** コマンドを実行して、メタデータ・ボリュームによって所有されている特殊なボリュームを見つけます。
2. **migratevdisk** コマンドを実行して、その特殊なボリュームを指定されたストレージ・プールから別のストレージ・プールにマイグレーションします。
3. **rmmdiskgrp** コマンドを再試行します。

CMMVC8574E 所有者タイプが **vvol** であるいくつかのボリュームは **metadatavdisk** に依存しており、**-ignorevolsexist** が指定されなかったため、アクションは失敗しました。

説明: 他のボリュームが依存しているメタデータ・ボリュームを除去しようとした。

ユーザーの処置: 以下のアクションのいずれかを実行してください。

- **rmvdisk** コマンドを使用して、タイプが **vvol** のボリュームを除去してから、**rmmetadatavdisk** コマンドを再試行してください。
- あるいは、コマンドの再試行時に **-ignorevolsexist** パラメーターを指定してください。このパラメーターを使用すると、メタデータ・ボリュームは除去されますが、依存する **vvol** ボリュームはそのまま保持されます。

CMMVC8575E このアクションは、**NTP** サーバーに依存するものですが、**NTP** サーバーが構成されていないため、失敗しました。

説明: メタデータ・ボリュームの作成中に、誤ったタイム・スタンプが検出されました。このエラーの原因は、

メタデータ・ボリュームに必要な Network Time Protocol (NTP) サーバーが欠落していることです。

ユーザーの処置: 以下のコマンドを使用して、NTP サーバーを作成してください。

```
chsystem -ntpip
```

NTP サーバーの作成後に、**mkmetadatavdisk** コマンドを再試行してください。

CMMVC8587E ボリュームが高速フォーマット中であるため、コマンドは失敗しました。

説明: ボリュームのフォーマット中は、コマンドを実行できません。

ユーザーの処置: ボリュームのフォーマットが終わるまで待ってから、コマンドを再試行してください。

CMMVC8590E 比較ボリュームの ID または名前が無効であるため、コマンドが失敗しました。

説明: 指定された比較ボリュームの ID または名前が無効です。

ユーザーの処置: 有効な比較ボリューム ID または名前を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC8591E 基本ボリュームの ID または名前が無効であるため、コマンドが失敗しました。

説明: 基本ボリュームの ID または名前が無効であるため、コマンドが失敗しました。

ユーザーの処置: 基本ボリュームの ID または名前を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC8592E 比較ボリュームが存在しないため、コマンドが失敗しました。

説明: 比較ボリュームが存在しないため、コマンドが失敗しました。

ユーザーの処置: 既存の比較ボリュームの ID または名前を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC8593E 基本ボリュームが存在しないため、コマンドが失敗しました。

説明: 基本ボリュームが存在しないため、コマンドが失敗しました。

ユーザーの処置: 既存の基本ボリュームの ID または名前を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC8594E 基本ボリュームと比較ボリュームが同じであるため、コマンドが失敗しました。

説明: 基本ボリュームと比較ボリュームが同じであるため、コマンドが失敗しました。

ユーザーの処置: 同一でない基本ボリュームと比較ボリュームを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC8595E スキャン・セグメントの **startlba** が無効であるため、コマンドが失敗しました。

説明: スキャン・セグメントの **startlba** が無効であるため、コマンドが失敗しました。

ユーザーの処置: 有効な **startlba** を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC8596E スキャン・セグメントの **lbacount** が無効であるため、コマンドが失敗しました。

説明: スキャン・セグメントの **lbacount** が無効であるため、コマンドが失敗しました。

ユーザーの処置: 有効な **lbacount** を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC8597E チャンク・サイズが無効であるため、コマンドが失敗しました。

説明: 指定されたチャンク・サイズが無効であるため、コマンドが失敗しました。

ユーザーの処置: 有効なチャンク・サイズを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC8598E 指定のボリュームと基本ボリュームが同じ依存関係チェーンにないため、コマンドが失敗しました。

説明: 指定のボリュームと基本ボリュームが同じ依存関係チェーンにないため、コマンドが失敗しました。

ユーザーの処置: 同じ依存関係チェーンにある基本ボリュームと比較ボリュームを指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC8599E ノードがオフラインであるため、コマンドが失敗しました。

説明: ノードがオフラインであることが原因で、コマンドが失敗しました。

ユーザーの処置: ノードをオンラインに戻して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC8600E 書き込みキャッシュを時間内にフラッシュできなかったため、コマンドが失敗しました。

説明: 書き込みキャッシュを時間内にフラッシュできなかったため、コマンドが失敗しました。

ユーザーの処置: コマンドを再試行します。

CMMVC8601E スキャン・セグメントの開始でチャンク整合されていないため、コマンドが失敗しました。

説明: スキャン・セグメントの開始でチャンク整合されていないため、コマンドが失敗しました。

ユーザーの処置: チャンク整合されている `startlba` を指定して、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC8620E マスター・ボリュームと補助ボリュームに明確に定義された異なるサイトがないため、アクティブ - アクティブ関係を作成できませんでした。

説明: マスター・ボリュームと補助ボリュームに明確に定義された異なるサイトがないため、アクティブ - アクティブ関係を作成できませんでした。

ユーザーの処置: IBM サポートに連絡してください。

CMMVC8621E システム・トポロジが **HyperSwap** でないため、アクティブ - アクティブ関係を作成できませんでした。

説明: システム・トポロジが **HyperSwap** でないため、アクティブ/アクティブ関係を作成できませんでした。

ユーザーの処置: IBM サポートに連絡してください。

CMMVC8622E マスター・ボリュームと補助ボリュームが同じシステムにないため、アクティブ/アクティブ関係を作成できませんでした。

説明: マスター・ボリュームと補助ボリュームが同じシステムにないため、アクティブ - アクティブ関係を作成できませんでした。

ユーザーの処置: IBM サポートに連絡してください。

CMMVC8623E 入出力グループが指定されていませんでした。トポロジがハイパースワップであるため、入出力グループを指定する必要があります。

説明: 入出力グループを指定しないと、**HyperSwap** トポロジを設定できません。

ユーザーの処置: **HyperSwap** テクノロジーを使用する場合は入出力グループを指定してください。

CMMVC8624E 一部のノードに構成済みサイトがないため、ハイパースワップ・トポロジを設定できません。

説明: 一部のノードに構成済みサイトがないため、**HyperSwap** トポロジを設定できません。

ユーザーの処置: ノードごとにサイトを構成してから、トポロジを設定してください。

CMMVC8625E 入出力グループに別々のサイトに割り当てられたノードがあるため、**HyperSwap** トポロジを設定できません。

説明: 入出力グループのノードが別々のサイトに割り当てられている場合は、**HyperSwap** トポロジを設定できません。

ユーザーの処置: 入出力グループの両方のノードを同じサイトに割り当てるか、または **HyperSwap** を設定しないでください。

CMMVC8626E トポロジが **HyperSwap** であるため、サイトを変更できません。

説明: トポロジが **HyperSwap** に設定されているため、ノードのサイトを変更できません。

ユーザーの処置: システム・トポロジを `standard` に変更して、ノードのサイトを変更してください。

注: トポロジを変更すると、災害復旧 (DR) 機能が無効になります。

CMMVC8627E サイトが指定されませんでした。トポロジがハイパースワップであるため、サイトを指定する必要があります。

説明: サイトが指定されませんでした。トポロジが **HyperSwap** であるため、サイトを指定する必要があります。

ユーザーの処置: サイトを特定し、`-site` フラグを指定したコマンドを再実行依頼してください。または、システム・トポロジを変更してください。

注: トポロジを変更すると、災害復旧機能が無効になります。

CMMVC8628E このボリュームはアクティブ/アクティブ関係のホスト・アクセス可能ボリュームでないため、ホスト・マッピングは作成されませんでした。

説明: ボリュームがアクティブ/アクティブ関係の補助ボリュームである場合、そのボリュームをホストにマップすることができません。

ユーザーの処置: 関係のマスター・ボリュームに対するホスト・マッピングを作成してください。

CMMVC8629E 指定されたサイトが無効です。システム・トポロジはハイパースワップであり、入出力グループの他のメンバーが別のサイトに対して構成されています。

説明: 指定されたサイトが無効です。システム・トポロジは HyperSwap であり、入出力グループの他のメンバーが別のサイトに対して構成されています。

ユーザーの処置: 入出力グループの他のメンバーのサイトを識別します。同じサイトを割り当てて、再実行依頼してください。または、システム・トポロジを変更してください。

注: トポロジを変更すると、DR 機能が無効になります。

CMMVC8630E 指定されたサイトが無効です。システム・トポロジはハイパースワップであり、ノードまたはコントロール・エンクロージャーが以前に別のサイトで構成されました。

説明: 指定されたサイトが無効です。システム・トポロジは HyperSwap であり、ノードまたはコントロール・エンクロージャーが以前に別のサイトで構成されました。

ユーザーの処置: このノードまたはコントロール・エンクロージャーに対して最初に指定されたサイトを識別して、コマンドを再実行依頼してください。または、システム・トポロジを変更してください。

注: トポロジを変更すると、災害復旧機能が無効になります。

CMMVC8631E 変更 VDisk は、アクティブ/アクティブ関係で構成されているため、関連付けを解除することができませんでした。

説明: 変更ボリュームは、アクティブ/アクティブ関係との関連付けを解除することができません。

ユーザーの処置: IBM サポートに連絡してください。

CMMVC8632E アクティブ/アクティブ関係またはグループのコピー・タイプを変更できません。

説明: アクティブ/アクティブ関係またはグループのコピー・タイプを変更できません。

ユーザーの処置: IBM サポートに連絡してください。

CMMVC8633E グループ内の 1 組の最新コピーと同じサイトに最新コピーがないため、関係を整合性グループに追加できませんでした。

説明: アクティブ/アクティブ関係を整合性グループに追加する場合、目的の関係には、その整合性グループの各関係の 1 組の最新コピーと同じサイト内に最新コピーが必要です。

ユーザーの処置: 整合性グループに関係を追加する前に、追加候補の関係内のコピーの最新性が、その整合性グループ内にある既存の関係の最新コピー・セットと同程度であることを確認してください。

CMMVC8634E ホストに定義されたサイトがなく、ボリュームがアクティブ/アクティブ関係にあるため、ホスト・マッピングは作成されませんでした。

説明: アクティブ/アクティブ関係のボリュームをホストにマップできるのは、ホストに定義されたサイトがある場合のみです。

ユーザーの処置: 管理 GUI、または lshost コマンドおよび chhost CLI コマンドを使用して、ホストにサイトを設定してください。

CMMVC8635E ホストはアクティブ/アクティブ関係のボリュームにマップされているので、ホスト・サイトを設定解除できません。

説明: アクティブ/アクティブ関係でボリュームにマップされているホストには、サイトが定義されていなければなりません。

ユーザーの処置: サイトを定義されたままにするか、あるいはホスト・サイトの設定解除が必要であればホスト・マッピングを除去してください。

CMMVC8636E マスター・ボリュームにマップされている 1 つ以上のホストに定義されたサイトがないため、アクティブ/アクティブ関係が作成されませんでした。

説明: アクティブ/アクティブ関係でボリュームにマップされているホストには、サイトが定義されていなければなりません。

CMMVC8637E • CMMVC8646E

ユーザーの処置: マスター・ボリュームにマップされているすべてのホストのサイトを設定してから、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC8637E 補助ボリュームとの 1 つ以上のホスト・マッピングがあるため、アクティブ/アクティブ関係を作成できませんでした。

説明: 補助ボリュームとの 1 つ以上のホスト・マッピングがあるため、アクティブ/アクティブ関係を作成できませんでした。

ユーザーの処置: IBM サポートに連絡してください。

CMMVC8638E 状態が **idling** であり、かつ非同期整合コピーへのアクセスが以前に有効に設定されている場合を除いて、アクティブ/アクティブ関係またはグループを手動で開始できません。

説明: 状態が **idling** であり、かつ非同期整合コピーへのアクセスが以前に使用可能に設定されている場合を除いて、アクティブ/アクティブ関係またはグループを手動で開始できません。

ユーザーの処置: IBM サポートに連絡してください。

CMMVC8639E 状態が **consistent_copying** であり、かつ非同期整合コピーへのアクセスが必要である場合を除いて、アクティブ/アクティブ関係またはグループを手動で停止できません。

説明: 状態が **consistent_copying** であり、かつ非同期整合コピーへのアクセスが必要である場合を除いて、アクティブ/アクティブ関係またはグループを手動で停止できません。

ユーザーの処置: IBM サポートに連絡してください。

CMMVC8640E **Active-active** 関係およびグループはそれらの方向を自動的に変更するので、手動で方向を切り替えることはできません。

説明: **Active-active** 関係およびグループはそれらの方向を自動的に変更するので、手動で方向を切り替えることはできません。

ユーザーの処置: IBM サポートに連絡してください。

CMMVC8642E 指定されたコピーが同期されていないため、コマンドは失敗しました。アクティブ/アクティブ関係を作成するには、コピーを同期化する必要があります。

説明: アクティブ/アクティブ関係を作成する場合、両

方のコピーが同期化されるボリュームのみを分割することができます。指定されたコピーが同期化されていないため、コマンドは失敗しました。

ユーザーの処置: IBM サポートに連絡してください。

CMMVC8643E 既存ボリュームと新規ボリュームに明確に定義された異なるサイトがないため、アクティブ/アクティブ関係を作成できませんでした。

説明: 既存ボリュームと新規ボリュームに明確に定義された異なるサイトがないため、アクティブ/アクティブ関係を作成できませんでした。

ユーザーの処置: IBM サポートに連絡してください。

CMMVC8644E 補助ボリュームに最新コピーが含まれていないか、またはホスト・アクセスが有効に設定されていないために、コマンドは失敗しました。

説明: アクティブ/アクティブ関係にあるマスター・ボリューム (補助ボリュームへのホスト・アクセスを維持) を削除できるのは、補助ボリュームがすでにホスト入出力を処理している場合のみです。それがアクティブ/アクティブ関係の最新コピーであるか、

「stoprelationship -access」コマンドでコピーのホスト・アクセスが有効に設定されているかのどちらかで

ユーザーの処置: IBM サポートに連絡してください。

CMMVC8646E マスター・ボリュームまたは補助ボリュームが **FlashCopy** マッピングのターゲットであるため、あるいはマスター・ボリュームまたは補助ボリュームが、ターゲット・ボリュームが別のサイトにある **FlashCopy** マッピングのソースであるために、アクティブ/アクティブ関係を作成できませんでした。

説明: 以下の理由で、アクティブ/アクティブ関係を作成できませんでした。

- マスター・ボリュームまたは補助ボリュームが **FlashCopy** マッピングのターゲットである。
- マスター・ボリュームまたは補助ボリュームが、ターゲット・ボリュームが別のサイトにある **FlashCopy** マッピングのソースである。

ユーザーの処置: サポートに連絡してください。

CMMVC8649E アクティブ/アクティブ関係が定義され、ハイパースワップ・トポロジのみでサポートされているため、トポロジを変更できません。

説明: アクティブ/アクティブ関係が定義され、HyperSwap トポロジのみでサポートされているため、トポロジを変更できません。

ユーザーの処置: トポロジを変更する前に、すべてのアクティブ/アクティブ関係を除去してください。

CMMVC8650E システム・トポロジがハイパースワップまたは拡張であり、追加される MDisk のサイトが、ストレージ・プールのサイトと一致しません。

説明: システム・トポロジが HyperSwap または拡張のいずれかであり、追加される MDisk のサイトが、ストレージ・プールと一致しません。

ユーザーの処置: 次のいずれかを実行します。

- 空のストレージ・プール、または一致するサイトの MDisk をすでに含むストレージ・プールに MDisk を追加します。
- MDisk のコントローラーを除去し、目的のサイトに再追加します。

その後、コマンドを再試行してください。

CMMVC8652E このボリュームは所有されており、使用が制限されているため、コマンドは失敗しました。

説明: このボリュームにはこのコマンドを指定できません。そのボリュームは所有されており、使用が制限されているためです。

ユーザーの処置: 所有された (使用制限がある) 状態になっていないボリュームを選択してください。

CMMVC8653E MDisk が所有されており、使用が制限されているため、コマンドが失敗しました。

説明: コマンドで指定された MDisk グループは所有されており、そのアクションがこのタイプの所有者に対して許可されていないか、ユーザーに特定の役割が必要であるかのいずれかです。

ユーザーの処置: MDisk グループが所有されているかどうかを調べて、そのコマンドがこのタイプの所有者に対して許可されていること、または必要な役割が使用されていることを確認します。

CMMVC8654E 指定されたストレージ・プールは無効です。ボリュームは **active-active** 関係のメンバーであり、新規コピーのストレージ・プールは、ボリュームの現行のサイトとは異なるサイトにあります。

説明: **active-active** 関係のメンバーは同じサイトに配置されていなければなりません。

ユーザーの処置: ボリュームを同じサイトのストレージ・プールに移動するか、**active-active** 関係の他のコピーをターゲット・ストレージ・プールに移動します。

CMMVC8655E 移動されるボリュームは **active-active** 関係のメンバーであり、ターゲットのストレージ・プールは、ボリュームの現行のサイトとは異なるサイトにあります。

説明: **active-active** 関係のメンバーは同じサイトに配置されていなければなりません。

ユーザーの処置: ボリュームを同じサイトのストレージ・プールに移動するか、**active-active** 関係の他のコピーをターゲット・ストレージ・プールに移動します。

CMMVC8657E 指定されたストレージ・プールがオフラインであるので、コマンドは失敗しました。

説明: コマンドで指定されたストレージ・プールはオフラインです。

ユーザーの処置:

1. このストレージ・プールがオフラインになっている原因を判別します。**lseventlog** コマンドを使用して、問題の原因となったイベントを判別することができます。
2. **lseventlog** コマンドの出力で示された問題を修正します。
3. **mkmetadatavdisk** コマンドを再試行します。

CMMVC8658E 圧縮をサポートする入出力グループがないため、作成は失敗しました。

説明: 圧縮ボリュームを作成しようとしたのですが、**-iogrp** パラメーターが指定されておらず、コマンドの候補となる入出力グループがどれも圧縮をサポートしていません。

ユーザーの処置: **-iogrp** パラメーターを使用して、圧縮をサポートしている入出力グループを指定し、コマンドを再試行してください。あるいは、**-compressed** パラメーターを指定せずにコマンドを再試行してください。

CMMVC8659E ターゲット・ボリュームが **active-active** 関係にあるため、**FlashCopy** マッピングの作成タスクを開始できません。

説明: HyperSwap ボリュームをターゲットとして FlashCopy マッピングを作成しようとしてしました。HyperSwap ボリュームを FlashCopy マッピングのターゲットとして使用することはできません。この規則は、アクティブ/アクティブ関係のマスター・ボリュームと補助ボリュームの両方に適用されます。

ユーザーの処置: FlashCopy を使用して HyperSwap ボリュームにポイント・イン・タイム・コピーのボリュームを作成する必要がある場合、そのターゲット HyperSwap ボリュームは、FlashCopy プロセスが完了するまで通常のボリュームとして再構成されている必要があります。FlashCopy マッピングを作成する前に、管理 GUI または **rmvoluncopy** コマンドを使用してターゲット HyperSwap ボリュームの一方のコピーを削除してください。

CMMVC8660E ソース・ボリュームが **active-active** 関係にあり、ターゲット・ボリュームとマップがソース・ボリュームと同じサイトがないため、**FlashCopy** マッピングの作成タスクを開始できません。

説明: HyperSwap ボリュームはサイトごとに 1 つのコピーを含んでおり、サイト間でデータをコピーすると、大量の不要なデータ移動が発生します。HyperSwap ボリューム上のデータをコピーするために FlashCopy マッピングを作成する場合、FlashCopy マッピングのソース・ボリュームは、ターゲット・ボリュームと同じサイトにある HyperSwap ボリューム・コピーであることが必要です。

ユーザーの処置: ターゲット・ボリュームと同じサイトにある HyperSwap ボリューム・コピーをソース・ボリュームとして指定して、コマンドを再試行してください。

CMMVC8661E 指定されたボリュームが、ソース・ボリュームが **active-active** 関係にある **FlashCopy** マッピングのターゲットであり、新規出力グループがソース・ボリュームとは異なるサイトにあるため、コマンドは失敗しました。

説明: ボリュームの優先ノードを別のサイトにある出力グループに移動しようとしてしましたが、そのボリュームは、ソース・ボリュームがアクティブ/アクティブ関係にある FlashCopy マッピングのターゲットです。HyperSwap ボリュームからデータをコピーする

FlashCopy マッピングの場合、FlashCopy マッピングのソース・ボリュームはターゲット・ボリュームと同じサイトにあることが必要です。

ユーザーの処置: ボリュームを同じサイトにある別の出力グループに移動して、コマンドを再試行してください。あるいは、ソース・ボリュームを他のサイトの出力グループに移動するために、最初に管理 GUI か **rmvoluncopy** コマンドを使用して、FlashCopy マッピングを除去するか、HyperSwap ソース・ボリュームを通常のボリュームに変換してください。

CMMVC8662E 指定されたボリュームが、ソース・ボリュームが **active-active** 関係にある **FlashCopy** マッピングのターゲットであり、ターゲット・ストレージ・プールがソース・ボリュームとは異なるサイトにあるため、コマンドは失敗しました。

説明: HyperSwap ボリュームはサイトごとに 1 つのコピーを含んでおり、サイト間でデータをコピーすると、大量の不要なデータ移動が発生します。

HyperSwap ボリュームからデータをコピーする FlashCopy マッピングの場合、FlashCopy マッピングのソース・ボリュームはターゲット・ボリュームと同じサイトにあることが必要です。

ユーザーの処置: ボリュームを同じサイトにあるストレージ・プールに移動して、コマンドを再試行してください。あるいは、ボリュームを他のサイトのストレージ・プールに移動するために、最初に管理 GUI か **rmvoluncopy** コマンドを使用して、HyperSwap ソース・ボリュームを通常のボリュームに変換してください。

CMMVC8663E 指定されたボリュームが、ソース・ボリュームが **active-active** 関係にある **FlashCopy** マッピングのターゲットであり、新規コピーのストレージ・プールがソース・ボリュームとは異なるサイトにあるため、コマンドは失敗しました。

説明: HyperSwap ボリュームはサイトごとに 1 つのコピーを含んでおり、サイト間でデータをコピーすると、大量の不要なデータ移動が発生します。HyperSwap ボリュームからデータをコピーする FlashCopy マッピングの場合、FlashCopy マッピングのソース・ボリューム全体がターゲット・ボリュームと同じサイトにあることが必要です。このコマンドは、ボリュームを両方のサイトにわたって拡散します。

ユーザーの処置: 以下のアクションのいずれかを実行してください。

- FlashCopy マッピングを削除して、コマンドを再試行する。
- FlashCopy ターゲット・ボリュームを、以下のよう
にソース・ボリュームと同じサイトに移動する。
 1. **movevdisk** コマンドを使用して、ターゲット・ボ
リュームの入出力グループを、ソース・ボリューム
と同じサイト上のものに変更します。
 2. **migratevdisk** コマンドを使用して、ターゲッ
ト・ボリュームのストレージ・プールを、ソー
ス・ボリュームと同じサイト上のストレージ・プ
ールに変更します。

その後、コマンドを再試行してください。

CMMVC8664E 変更ボリュームは、関係における関連
ボリュームと同じ明確に定義されたサイト
がないため、関連付けることができません
でした。

説明: 変更ボリュームは、整合したデータを同期時にキ
ャプチャすることにより、HyperSwap ボリュームを
サポートします。このプロセスにより、リモート・サイ
トが失われた場合でも整合したデータにアクセスする
ことができます。変更ボリュームは、関連付けられるアク
ティブ/アクティブ関係のボリュームの正しいサイト上
に存在する必要があります。

ユーザーの処置: 関連付けようとしているアクティブ/
アクティブ関係にあるボリュームと同じサイトの入出力
グループおよびストレージ・プール内に、変更ボリュー
ムを構成してください。

CMMVC8665E ソース・ボリュームが **active-active**
関係にあり、最新のコピーを含んでいない
か、またはホスト・アクセスが有効に設定
されていないために、**FlashCopy** マッピ
ングは開始されませんでした。

説明: HyperSwap ボリュームはサイトごとに 1 つの
コピーを含んでおり、サイト間でデータをコピーする
と、大量の不要なデータ移動が発生します。HyperSwap
ボリュームからデータをコピーする FlashCopy マッピ
ングの場合、その HyperSwap ボリュームは、
FlashCopy マッピングのターゲット・ボリュームと同じ
サイトに最新のコピーを持っている必要があります。

ユーザーの処置: FlashCopy マッピングを開始する前
に、HyperSwap ボリュームが完全に同期を取れるよう
にしてください。あるいは、HyperSwap ボリュームの
最新のコピーと同じサイトに FlashCopy マッピングを
作成し、使用してください。

CMMVC8666E 1 つ以上のソース・ボリュームが

active-active 関係にあり、最新のコピー
を含んでいないか、またはホスト・アクセ
スが有効に設定されていないために、
FlashCopy 整合性グループは開始されま
せませんでした。

説明: HyperSwap ボリュームはサイトごとに 1 つの
コピーを含んでおり、サイト間でデータをコピーする
と、大量の不要なデータ移動が発生します。HyperSwap
ボリュームからデータをコピーする 1 つ以上のマップ
がある FlashCopy 整合性グループの場合、その
HyperSwap ボリュームは、FlashCopy マッピングのタ
ーゲット・ボリュームと同じサイトに最新のコピーを持
っている必要があります。

ユーザーの処置: FlashCopy マッピングを開始する前
に、HyperSwap ボリュームが完全に同期を取れるよう
にしてください。あるいは、HyperSwap ボリュームの
最新のコピーと同じサイトに FlashCopy マッピングを
作成し、使用してください。

CMMVC8667E ノード上で指定のホスト・ポートに 5
つ以上のログインがあるため、コマンドは
失敗しました。

説明: 少なくとも 1 つのホスト・ポート (WWPN ま
たは IQN) に、同じノードへのログインが 5 つ以上あ
ります。ネットワークまたは SAN のゾーニングが正し
く設定されていない可能性があります。システムは、同
じホスト・ポートからノード当たり最大 4 つのログイ
ンをサポートします。

ユーザーの処置: 次の手順を実行します。追加の支援が
必要場合は、いつでもサービス・サポート担当者に連
絡してください。

1. 問題のあるホスト、WWPN、およびノードのリスト
を作成します。
 - a. **svcinfo lsfabric -host** コマンドを実行し、出
力を解析して人が読み取れる形式にします。
 - b. WWPN 別にソートし、次に、ノード別にソー
トします。
 - c. 4 つを超えるログインを示している WWPN と
ノードのすべての組み合わせに対して、以下を
実行します。
 - 1) **lshost** 詳細ビューのマスク・フィールドか
らホスト・ポート・マスクを取得します。
 - 2) **local_port** フィールドがホスト・ポート・マ
スクの該当ビットに一致しない行は、すべて
無視します。

- 3) ホスト・ポート・マスクの適用後にまだ 4 つを超えるログインを示しているホストをメモします。

2. ゾーニングを変更するか、ホスト・ポート・マスクを変更して、問題を修正します。

CMMVC8668E この特定のホスト・タイプに対して **SCSI 論理装置番号 (LUN) ID** が無効なため、ホスト・マッピングは作成されませんでした。

説明: ボリュームと **adminlun** ホストとの間のマッピングを作成しようとしたが、**SCSI LUN ID** が **adminlun** ホストの範囲内にありません。**adminlun** ホストに指定できる最高の **SCSI LUN ID** は 512 です。

ユーザーの処置: 有効な **SCSI LUN ID** を指定して、コマンドを再試行してください。

CMMVC8670E 補助マッピングがあるので、ホスト・タイプを変更できません。

説明: ホスト・タイプを **adminlun** から別のホスト・タイプに変更しようとしたが、その **adminlun** ホストには補助マッピングがあります。補助マッピングを持つことができるのは、**adminlun** ホストのみです。

ユーザーの処置: VMware 管理者に連絡して、すべての仮想ボリューム データ・ストアが、指定のホストからアンマウントされていることを確認してください。この操作により、残りの補助マッピングがすべて除去されるからです。このプロセスの完了後に、コマンドを再試行します。

CMMVC8671E ホストの **SCSI ID** がこのホスト・タイプの最大値を超えています。

説明: ホスト・タイプを **adminlun** に変更しようとしたが、このホスト・タイプに使用可能な空き **SCSI ID** がありませんでした。**adminlun** ホスト・タイプに使用可能な **SCSI ID** の最大数は 512 です。

ユーザーの処置: 以下のいずれかのステップを実行して、新規 **adminlun** ホスト用に **SCSI ID** を使用可能にしてください。

- **rmhost** コマンドを使用して **adminlun** ホストを削除する。
- **chhost** コマンドを使用して既存の **adminlun** ホストのタイプを変更する。ただし、仮想ボリュームを使用している場合は、ホスト・タイプを変更することはできません。

CMMVC8672E 補助ボリュームのアクセス入出力グループ・セットを変更できないため、コマンドは失敗しました。

説明: 補助ボリュームのアクセス入出力グループ・セットを変更しようとしたが、その補助ボリュームはすべての入出力グループで使用可能であることが必要です。

ユーザーの処置: 補助ボリュームのアクセスを変更できません。別のボリュームに対してコマンドを再試行してください。

CMMVC8673E このボリュームは既に **SCSI LUN** としてマップされています。補助ボリューム・マッピングを作成するには、まずマップ解除/削除する必要があります。

説明: 補助ボリューム・マッピングを作成しようとしたが、ボリュームは既に **SCSI LUN** としてマップされています。補助 **LUN** マッピングは通常、**IBM Spectrum Connect** アプリケーションによって作成または削除されます。これらのマッピングは **adminlun** ホスト・タイプにのみ適用されるので、ストレージ管理者がこのメッセージを検出する可能性はほとんどありません。

ユーザーの処置: **IBM** サポートに連絡してください。

CMMVC8674E ボリュームは補助 **LUN** としてマップされていません。

説明: **adminlun** ホストとボリュームの間の補助マッピングを除去しようとしたが、ボリュームが補助ボリュームではありませんでした。

ユーザーの処置: 有効なボリューム ID を指定して、コマンドを再試行してください。

CMMVC8676E ボリュームがアクティブ/アクティブ関係にあるマスター・ボリュームでないため、コマンドは失敗しました。

説明: このコマンドは、アクティブ/アクティブ関係のマスター・ボリュームの削除時に、**HyperSwap** ボリュームへのアクセスを保持します。アクティブ/アクティブ関係の補助ボリューム、または非 **HyperSwap** ボリュームの削除時には、このコマンドは不要であるか、許可されません。

ユーザーの処置: 正しいオブジェクト・タイプでコマンドを再試行します。

CMMVC8677E マスター VDisk または補助 VDisk のいずれかがミラーリング・モードになっているため、補助 VDisk へのアクセスを保持できませんでした。

説明: アクティブ/アクティブ関係にあるマスター・ボリュームは、マスター・ボリュームと補助ボリュームの両方がミラーリングされていないボリュームに入っている場合にのみ、補助ボリュームへのホスト・アクセスを維持したままの状態を削除することができます。

ユーザーの処置: アクティブ/アクティブ関係のマスター・ボリュームと補助ボリュームのそれぞれが 1 つだけミラーを持つようにその他のミラーを削除してから、コマンドを再試行します。

CMMVC8696E ボリュームまたはボリューム・コピーが削除中状態であるため、コマンドは失敗しました。

説明: 削除処理中のボリュームまたはボリューム・コピーに対するアクションが要求されました。

ユーザーの処置: 正しいボリュームを指定したか確認してください。正しいボリュームを指定した場合、要求されたアクションは、削除中のボリュームまたはボリューム・コピー上ではサポートされません。

CMMVC8697E ソース・ボリュームまたはターゲット・ボリュームが削除中状態であるため、コマンドは失敗しました。

説明: すでに削除処理中であったボリュームを削除しようとした。

ユーザーの処置: 以下のアクションを実行します。

1. 正しいボリュームを指定したか確認してください。
2. 指定が正しい場合は、前の **rmvdisk** コマンドが完了するまで待ちます。
3. 前のコマンドが失敗したという確信があり、処理を進めたい場合は、**-force** パラメーターを指定してコマンドを再試行できます。**-force** パラメーターを使用すると、すべての組み込み安全検査がバイパスされます。

CMMVC8698E ボリュームにホスト・マッピングがあるため、コマンドは失敗しました。**-removehostmappings** を使用してください。

説明: ホスト・マッピングを持つボリュームを削除しようとした。

ユーザーの処置: 正しいボリュームを指定したか確認してください。指定が正しく、ボリュームと共にホスト・

マッピングを削除する場合は、**-removehostmappings** パラメーターを指定してコマンドを再試行してください。

CMMVC8699E ボリュームがイメージ・モードで、**FlashCopy** マップを持っているため、コマンドは失敗しました。最初に **FlashCopy** マップを削除するか、**-force** を使用してください。

説明: FlashCopy マップを持つイメージ・モード・ボリュームを削除しようとした。

ユーザーの処置: 以下の手順を実行します。

1. 正しいボリュームを指定したか確認してください。
2. 指定が正しい場合は、**rmfcmaps** コマンドを使用して FlashCopy マップを削除してから、**rmvdisk** コマンドを再試行します。
3. あるいは、**-force** パラメーターを指定して **rmvdisk** コマンドを再試行することができます。**-force** パラメーターを使用すると、すべての組み込み安全検査がバイパスされます。

CMMVC8706E 1 次コピーの **autodelete** フラグがオンになっていて、型変換が進行中であるため、コマンドは失敗しました。

説明: 1 次コピーの **autodelete** フラグがオンになっている場合、(**chvdisk -primary** コマンドによる) 1 次コピーの変更はできません。

ユーザーの処置: 1 次コピーの変更は、1 次コピーの **autodelete** が **no** の場合に行います。

型変換が完了するのを待つか、必要に応じて **rmvdiskcopy** コマンドを使用することによりプロセスを取り消してください。

CMMVC8707E ボリュームのキャッシュ入出力グループが 2 つの独立したサイトにないため、コマンドは失敗しました。

説明: HyperSwap ボリュームを作成する際は、キャッシュ入出力グループはサイト 1 とサイト 2 の両方になければなりません。

ユーザーの処置: キャッシュ入出力グループがサイト 1 とサイト 2 の両方にあることを確認してから、コマンドを再試行してください。

CMMVC8708E システムにはハイパースワップ・トポロジがないため、コマンドは失敗しました。

説明: HyperSwap トポロジがないシステムで、HyperSwap ボリュームを作成しようとした。

mkvolume コマンドは、以下の環境のいずれかで HyperSwap ボリュームを作成しようとしてしました。

- コマンドで 2 つの入出力グループが指定されている。
- HyperSwap トポロジーを持つ 2 つの独立したサイト内で 2 つのストレージ・プールが指定されている。この場合、**iogrp** パラメーターは省略できます。システムは入出力グループを自動選択します。

ユーザーの処置: 以下のアクションのいずれかを実行してください。

- コマンドを間違えて入力した場合は、コマンドを訂正して再試行します。
- 単一の **-iogrp** パラメーターを指定して **mkvolume** コマンドを入力し、基本ボリュームを作成します。
- HyperSwap トポロジーを使用するようにシステムを構成して、コマンドを再試行します。

CMMVC8709E キャッシュ入出力グループがストレージ・プールと同じサイトにないため、コマンドは失敗しました。

説明: HyperSwap トポロジーの下でボリュームを作成する際は、キャッシュ入出力グループはストレージ・プールと同じサイトになければなりません。

ユーザーの処置: キャッシュ入出力グループがストレージ・プールと同じサイトにあることを確認してから、コマンドを再試行してください。

CMMVC8710E ストレージ・プール *storage_pool* に十分なエクステントがないため、コマンドは失敗しました。

説明: ボリュームは、ストレージ・プール内の使用可能なエクステントから作成されます。十分なエクステントが使用可能でなかったときに、ボリュームを作成しようとしてしました。

ユーザーの処置: 正しいストレージ・プールを指定した場合は、以下のタスクのいずれかを実行してください。

- 作成しているボリュームのサイズを削減します。
- プールにさらにオブジェクトを追加します。

その後、コマンドを再試行してください。

CMMVC8711E 指定された入出力グループの数が多すぎたため、コマンドは失敗しました。

説明: 入出力グループの最大数は、2 です。

ユーザーの処置: 指定する入出力グループの数を 2 個以下にして、コマンドを再試行してください。

CMMVC8712E 指定されたストレージ・プールの数が多すぎたため、コマンドは失敗しました。

説明: 2 個を超えるストレージ・プールを参照するボリュームまたはボリューム・コピーを作成しようとしてしました。以下の制限があります。

- **mkvdisk** コマンドでは、2 個のミラーリングされたコピー。
- 標準トポロジーまたは拡張トポロジーを指定した **mkvolume** コマンドでは、2 個のミラーリングされたコピー。
- HyperSwap トポロジーを指定した **mkvolume** コマンドでは、2 個のボリューム・コピー。

ユーザーの処置: 2 個以下のストレージ・プールが指定された状態で、コマンドを再試行してください。

CMMVC8713E ストレージ・プールはサイト 1 またはサイト 2 になければならないため、コマンドは失敗しました。

説明: 拡張トポロジーまたは HyperSwap トポロジーの下でボリュームを作成する際は、ストレージ・プールはサイト 1 またはサイト 2 のいずれかになければなりません。

ユーザーの処置: ストレージ・プールがサイト 1 またはサイト 2 のいずれかにあることを確認してから、コマンドを再試行してください。

CMMVC8714E 指定された入出力グループの数が、指定されたストレージ・プールの数と異なっていたため、コマンドは失敗しました。

説明: HyperSwap ボリュームを作成する際は、指定する入出力グループの数は、指定するストレージ・プールの数に等しくなければなりません。

ユーザーの処置: 等しい数の入出力グループとストレージ・プールを指定して、コマンドを再試行してください。

CMMVC8715E ボリュームのストレージ・プールが 2 つの独立したサイトにないため、コマンドは失敗しました。ボリュームを作成するには、サイト 1 およびサイト 2 にあるストレージを使用する必要があります。

説明: 2 個のストレージ・プールを使用して拡張ボリュームまたは HyperSwap ボリュームを作成する際は、プールは独立したサイト、つまりサイト 1 とサイト 2 の両方になければなりません。

ユーザーの処置: ストレージ・プールがサイト 1 とサ

イト 2 の両方にあることを確認してから、コマンドを再試行してください。

CMMVC8716E サイト *site_number* に入出力グループがないため、作成は失敗しました。

説明: 入出力グループが指定されていない場合、システムは、コマンドで指定された MDisk またはストレージ・プールと同じサイト内で、ボリュームの入出力グループを自動的に選択します。しかし、空でない入出力グループが存在しないサイト内でボリュームを作成しようとして失敗しました。

ユーザーの処置: 空でない少なくとも 1 つの入出力グループをサイトに追加してから、コマンドを再試行してください。

CMMVC8717E サイト *site_number* に圧縮をサポートする入出力グループがないため、作成は失敗しました。

説明: 入出力グループが指定されていない場合、システムでは、ボリュームの入出力グループが自動的に選択されます。指定された MDisk またはストレージ・プールのサイトに、圧縮をサポートする空でない入出力グループが見つかりませんでした。

ユーザーの処置: 以下のいずれかのタスクを実行します。

- 圧縮をサポートする既存の入出力グループを指定します。
- 圧縮をサポートする空でない入出力グループを持つサイトで、MDisk またはストレージ・プールを指定します。
- 圧縮をサポートする空でない入出力グループを含むサイトに、MDisk またはストレージ・プールが入るようにシステムを再構成します。

CMMVC8718E 管理対象ディスクはサイト 1 または 2 になければならないため、コマンドは失敗しました。

説明: 拡張トポロジまたは HyperSwap トポロジの下では、管理対象ディスクはサイト 1 またはサイト 2 になければなりません。

ユーザーの処置: 管理対象ディスクがサイト 1 またはサイト 2 にあることを確認してから、コマンドを再試行してください。

CMMVC8719E 1 つ以上のサービス IP アドレスが設定されていないために、コマンドは失敗しました。

説明: クォーラム・アプリケーションは、サービス IP アドレスを使用した、クラスター内のすべてのノードへの接続を必要とします。

ユーザーの処置:

1. クォーラム・アプリケーションがクラスターへの接続に使用する必要がある IP バージョンを判別してください。IPv4 (デフォルト) または IPv6 です。デフォルトの IP バージョンを変更するには、**mkquorumapp -ip_v6** コマンドを使用してください。
2. 使用していない IP バージョンのサービス IP は、ブランクの場合があり、使用されません。
3. クラスター内の全ノードの IPv4 または IPv6 のサービス IP が設定されていることを確認してください。
4. ブランクの IPv4 または IPv6 のサービス IP があれば、設定してください。サービス IP を設定するには、**satask chserviceip** コマンドを使用してください。
5. コマンドを再発行してください。

CMMVC8720E 指定された IP アドレスがすでに DNS サーバーとして構成されているため、コマンドは失敗しました。

説明: 構成されている各 DNS サーバーには別々の IP アドレスが必要です。

ユーザーの処置: 別の IP アドレスを使用してコマンドを再試行してください。

CMMVC8721E 提供された IP アドレスがこのシステムによって既に使用中のため、コマンドは失敗しました。

説明: コマンドで指定された IP アドレスは現行システム上の IP アドレスであり、システムは DNS サービスを提供しません。

ユーザーの処置: DNS サーバーの正しい IP アドレスを提供してください。

CMMVC8722E DNS クライアントの構成中に DNS サーバーを除去することはできないため、コマンドは失敗しました。

説明: 最後に構成された DNS サーバーを削除できるのは、DNS クライアントが構成されていない場合のみです。

CMMVC8723E • CMMVC8730E

ユーザーの処置: 指定されたサーバーのすべての DNS クライアントを停止してから、コマンドを再試行してください。さまざまな種類の DNS クライアントがこのメッセージをトリガーする可能性があるため、クライアントを停止する具体的な手順をここに記載できません。製品資料を参照するか、サービス・サポート担当員に連絡してください。

CMMVC8723E システムではそのクラウド・ゲートウェイ機能をサポートしていないため、コマンドは失敗しました。

説明: システム内の少なくとも 1 つのノードがクラウド・ゲートウェイ機能をサポートしていないときに、その機能を有効にしようとした。

ユーザーの処置: 資料でハードウェア互換性マトリックスを調べてください。この機能をサポートしないノードをシステムから除去して、再試行してください。

CMMVC8724E 候補はクラウド・スナップショットをサポートしておらず、構成済みのクラウド・アカウントがあるため、コマンドは失敗しました。

説明: クラウド・スナップショットをサポートしていないノードまたはエンクロージャーを、クラウド・スナップショット機能が有効になっているシステムに追加しようとした。

ユーザーの処置: 別のノードを追加するか、**rmcloudaccount** コマンドを使用してクラウド・スナップショットを無効にしてから再試行してください。

CMMVC8725E DNS サーバーが構成されていないため、コマンドは失敗しました。

説明: クラウド・アカウントを構成しようとしたが、構成された DNS サーバーがシステムにありません。

ユーザーの処置: **mkdnserver** コマンドを使用して少なくとも 1 つの DNS サーバーを構成してから、**mkcloudaccountawss3** コマンドを再試行してください。

CMMVC8726E 暗号化機能は現在このシステム上で使用可能になっていないため、コマンドは失敗しました。

説明: 暗号化されたクラウド・アカウントを構成しようとしたが、暗号化機能がこのクラスターで現在使用できません。

ユーザーの処置: **chencryption** コマンドを使用してシステムで暗号化を有効にしてから、**mkcloudaccount** コ

マンドを再試行してください。

CMMVC8727E クラウド・ゲートウェイ・サービスはオフラインであるため、コマンドは失敗しました。

説明: クラウド・アカウントの属性をテストまたは変更しようとした。システムのクラウド・ゲートウェイ・サービスのリセット回数が多すぎるため、オフラインのままになっています。クラウド・アカウントがこの状態である場合、操作できません。

ユーザーの処置: このエラーに関連したアラート・イベントがないか、ログを調べてください。イベントに修正済みのマークを付けると、システムがアカウントをオンラインにしようします。この試みが失敗すると、新しいエラー・メッセージが表示されます。詳しい説明について表示されるエラー・コードの資料を参照してから、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC8728E クラウド・アカウントは別のプロバイダーによるものであるため、コマンドは失敗しました。

説明: 既存のクラウド・アカウントを変更しようとしたが、誤ったコマンドが使用されました。例えば、AWS S3 をクラウド・プロバイダーとして使用するクラウド・アカウントが作成されますが、それを変更するには **chcloudaccountawss3** コマンドのみが使用できます。

ユーザーの処置: アカウント・タイプに適切なコマンドを使用してアカウントを変更してください。

CMMVC8729E 最大数のシステムがクラウド・アカウントをすでに使用しているため、コマンドは失敗しました。

説明: 最大数のシステムによってすでに使用されているクラウド・ストレージを識別する資格情報を使用して、クラウド・アカウントを構成しようとした。

ユーザーの処置: 別のクラウド・ストレージを指定するか、一部のシステムが指定のクラウド・ストレージを使用しないようにしてください。

CMMVC8730E クラウド・ストレージ内のメタデータ・オブジェクトにアクセス中に問題が発生したため、コマンドは失敗しました。

説明: 異なるシステムによって作成されたクラウド・ストレージ、または現行システムによって別の時刻に作成されたクラウド・ストレージにアクセスしようとした。現行システムは、発生元のシステムによってクラウ

ド・ストレージに書き込まれたメタデータを正しく読み取れません。

ユーザーの処置: クラウド・ストレージが正しく動作していることをクラウド・サービス・プロバイダーに確認してください。異なるシステムによって作成されたクラウド・ストレージにアクセスしようとしている場合は、そのシステムが正しく動作していることを確認します。コマンドを再試行します。

CMMVC8731E メタデータ・オブジェクトはこのシステムと互換性のない、さらに新しいバージョンのコードによって作成されているため、コマンドは失敗しました。

説明: 異なるシステムによって作成されたクラウド・ストレージ、または現行システムによって別の時刻に作成されたクラウド・ストレージにアクセスしようとした。他のシステムが現行システムより新しいレベルのコードを実行しているため、他のシステムによって作成されたメタデータは互換性がありません。

ユーザーの処置: 他のシステムのコード・レベルと一致するように現行システムのコード・レベルを更新してから、コマンドを再試行してください。

CMMVC8732E 新しい資格情報は別のクラウド・ストレージを特定するため、コマンドは失敗しました。

説明: クラウド・アカウントのログイン詳細情報を変更しようとした。新しい詳細情報は機能しますが、新しい詳細情報を使用してアクセス可能なクラウド・ストレージ・リソースは、システムが使用しているストレージ・リソースと異なります。

ユーザーの処置: 異なるクラウド・ストレージ・リソースを使用する必要がある場合は、新しいクラウド・アカウント・オブジェクトをセットアップしてください。異なるリソースを使用する必要がない場合は、変更しようとしている詳細情報を確認して、コマンドを再試行してください。

CMMVC8733E クラウド・アカウントが少なくとも 1 つ構成済みであるため、コマンドは失敗しました。

説明: 通常、このエラーはサービス・サポート担当員だけに表示されます。クラスター ID 別名を変更しようとした。クラウド内のデータを識別するために現在のクラスター ID 別名を使用しているクラウド・アカウントが、少なくとも 1 つ構成済みになっています。この状況では、現在のクラスター ID 別名を参照するデータがクラウド・ストレージ内に存在するため、その別名を変更できません。

ユーザーの処置: 正しいクラスターを指定しており、そのクラスター ID 別名を変更する必要がある場合は、最初に **rmcloudaccount** コマンドを使用して、関連するクラウド・アカウントを削除する必要があります。その後、**chsystem** コマンドを再試行することができます。

CMMVC8734E システムはクラウド・プロバイダーのホスト名を解決できないため、コマンドは失敗しました。

説明: システムは、システムに構成されている DNS サーバーを使用して、クラウド・プロバイダーに関連付けられているホスト名を解決できません。一部のクラウド・プロバイダーの場合、ユーザーがこのホスト名を入力しました。Amazon S3 などのその他のクラウド・プロバイダーの場合、システムがホスト名を判別します。

ユーザーの処置: ホスト名を含むエンドポイント URL がクラウド・アカウントに関連付けられている場合は、そのホスト名が正しいことを確認してください。システムの DNS サーバーが正しく構成され、正しく機能していることを確認します。検出した問題を訂正した後、コマンドを再試行してください。

CMMVC8735E システムは管理ネットワーク上のクラウド・プロバイダー・サーバーに接続できないため、コマンドは失敗しました。

説明: システムは管理イーサネット・ネットワークを介してクラウド・プロバイダーに接続できません。

ユーザーの処置: IP アドレスを含むエンドポイント URL がクラウド・アカウントに関連付けられている場合は、その IP アドレスが正しいことを確認してください。システム管理 IP アドレスがクラウド・プロバイダーに接続できない理由を判別してください。ファイアウォールが障害になっているか、クラウド・アカウント・プロバイダーが問題を検出している可能性があります。検出した問題を訂正した後、コマンドを再試行してください。

CMMVC8736E システムはクラウド・プロバイダー・ソフトウェアとの接続を確立できないため、コマンドは失敗しました。

説明: システムはクラウド・プロバイダー・サーバー・ソフトウェアと通信できません。システム上のクラウド・プロバイダーのアドレスが誤って構成されているか、クラウド・プロバイダーに問題がある可能性があります。

ユーザーの処置: エンドポイント URL がクラウド・アカウントに関連付けられている場合は、その URL が正しいことを確認してください。クラウド・プロバイダーが正しく機能し、システムと互換性があることを確認し

CMMVC8737E • CMMVC8744E

ます。検出した問題を訂正した後、コマンドを再試行してください。

CMMVC8737E システムにはクラウド・プロバイダー・サーバーの **CA SSL** 証明書がないため、コマンドは失敗しました。

説明: SSL を使用するクラウド・アカウントを構成しようとして、クラウド・プロバイダー・サーバーが証明書を提示しましたが、システムに対応する認証局 (CA) 証明書がないためシステムは認証性を検証できません。

ユーザーの処置: クラウド・プロバイダーに連絡して、適切な CA 証明書を入手してください。または、SSL が必要ない場合は、SSL が無効に設定されている接続をクラウド・プロバイダーがサポートするかどうかを確認してください。

CMMVC8738E SSL 証明書が期限切れになったため、コマンドは失敗しました。

説明: SSL を使用するクラウド・アカウントを構成しようとして、SSL 証明書が提供されましたが、現行のシステム時刻が証明書の有効期間内にありません。

ユーザーの処置: システム時刻が正しいことを確認します。正しい場合は、クラウド・プロバイダーに連絡して、有効な SSL 証明書を入手してください。

CMMVC8739E SSL 証明書が有効でないために、コマンドは失敗しました。

説明: SSL を使用するクラウド・アカウントを構成しようとして、提供された SSL 証明書が無効であるか、システムがサポートしない機能を使用しているため、その証明書は機能しません。

ユーザーの処置: 提供した証明書が PEM 形式の有効な X509 SSL CA 証明書であることを確認します。そうでない場合は、証明書を取り替えます。システム・セキュリティ設定がクラウド・プロバイダーと互換性があることを確認します。検出した問題を訂正した後、コマンドを再試行してください。

CMMVC8740E アカウント資格情報がクラウド・プロバイダーによって拒否されたため、コマンドは失敗しました。

説明: クラウド・プロバイダーは、ローカル・システムで構成されたログイン資格情報を受け入れませんでした。

ユーザーの処置: システムで時刻が正しく設定されていることを確認してください。システムに入力された資格

情報が、クラウド・プロバイダーの有効な資格情報と一致することを確認します。検出した問題を訂正した後、コマンドを再試行してください。

CMMVC8741E アカウント資格情報はクラウド・ストレージ・コンテナにアクセスする許可を付与しないため、コマンドは失敗しました。

説明: クラウド・プロバイダーは、ローカル・システムで構成されたログイン資格情報を受け入れましたが、クラウド・ストレージを十分に使用する許可をシステムに付与していません。

ユーザーの処置: クラウド・アカウントに関連付けられているコンテナ接頭部が使用可能であり、他のクラウド・クライアントで使用でないことを確認します。もっと多くの許可を持つユーザーを指定するように資格情報を変更するか、またはクラウド・プロバイダーにアクセスし、必要な許可を現行ユーザーに付与してください (システム資料を参照)。

CMMVC8742E クラウド・プロバイダーとの通信中のエラーにより、コマンドは失敗しました。

説明: システムがクラウド・プロバイダーと通信しようとしていたときに予期しないエラーが検出されました。

ユーザーの処置: クラウド・プロバイダーが正常に機能していることを確認します。システム・イベント・ログでアラートを調べます。問題の原因を判別できない場合は、サービス・サポート担当員にお問い合わせください。

CMMVC8743E 指定された領域が無効なため、コマンドは失敗しました。

説明: Amazon Web Services (AWS) S3 クラウド・アカウントを構成しようとして、指定された AWS 領域が認識されませんでした。

ユーザーの処置: 有効な領域を使用してコマンドを再試行してください。有効な領域を検出するには、AWS Web サイトで AWS S3 でサポートされている領域のリストを調べてください。

<https://aws.amazon.com/about-aws/global-infrastructure/regional-product-services/>

CMMVC8744E バケット接頭部は既に使用中であるため、コマンドは失敗しました。

説明: Amazon Web Services を使用するクラウド・アカウントを構成しようとして、バケット接頭部が既に使用中でした。

ユーザーの処置: バケットの命名に関する Amazon Web Services の資料を調べてください。別のバケット接続部を選択して、コマンドを再試行します。

CMMVC8745E システムは **Gen1** 互換モードであるため、コマンドは失敗しました。

説明: システムが Storwize V7000 Gen1 互換モードである場合、クラウド・アカウントを構成することはできません。

ユーザーの処置: 以下の手順を実行します。

1. Storwize V7000 Gen1 キャニスターがシステムに接続されていないことを確認します。
2. **chsystem -gen1compatibilitymode no** コマンドを入力して、Gen1 互換モードを無効にします。
3. **mkcloudaccountawss3** コマンドを再試行します。

CMMVC8746E SSL 証明書付きのアカウントのエンドポイントは **https** でなければならないため、コマンドは失敗しました。

説明: クラウド・アカウントを構成するときに SSL 証明書を提供する場合、SSL を必要とするエンドポイント URL を提供する必要があります。**https** を使用しないエンドポイントを提供する場合は、SSL 証明書を提供してはなりません。

ユーザーの処置: **https** のエンドポイント URL を使用するか、あるいは SSL 証明書を使用せずに、コマンドを再試行してください。

CMMVC8748E クラウド・データが誤った鍵で暗号化されているため、コマンドは失敗しました。

説明: クラウド・データに関連付けられているマスター鍵が、システムの作成時に使用されたマスター鍵と一致しません。クラウド・スナップショット・サービスは、この問題が修正されるまで使用不可のままです。

ユーザーの処置: USB ドライブまたはネットワーク鍵サーバーで正しいマスター鍵を見つけ、クラスターで使用できるようにしてください。その後、コマンドを再試行してください。

CMMVC8749E 指定されたボリューム・グループは空でないため、コマンドは失敗しました。

説明: ボリュームが含まれているボリューム・グループを削除しようとした。ボリューム・グループにボリュームが含まれている間は、そのボリューム・グループを削除できません。

ユーザーの処置: **chvdisk -novolumegroup** コマンドを

使用してボリュームをグループから除去して、再試行してください。

CMMVC8750E 指定されたボリューム・グループには、既に最大数のボリュームが含まれているため、コマンドは失敗しました。

説明: 最大ボリューム・メンバー限界に達した後、指定されたボリューム・グループにボリュームを追加できません。

ユーザーの処置: 以下のいずれかの解決方法を試してください。

- 指定されたボリュームのスタンドアロン・ボリュームとして使用します。
- **chvdisk -novolumegroup** コマンドを使用して既存のボリュームをグループから除去してから、新規ボリュームの追加を再試行します。
- コマンドを再試行し、別のボリューム・グループを指定します。

CMMVC8751E ボリューム・グループにボリュームが含まれていないため、新しいクラウド・スナップショットを作成できませんでした。

説明: 空のボリューム・グループをバックアップしようとした。

ユーザーの処置: 少なくとも 1 つのボリュームをグループに追加して再試行してください。あるいは、別のボリューム・グループを指定してください。

CMMVC8752E クラウド **FlashCopy** 機能がすべてのボリューム・グループ・メンバーに対して使用可能に設定されていないため、クラウド・スナップショットを作成できませんでした。

説明: グループ内の少なくとも 1 つのボリュームに対してクラウド・スナップショット機能が有効になっていないボリューム・グループをバックアップしようとした。新しいクラウド・スナップショットを作成できるのは、クラウド・バックアップ機能がすべてのボリューム・グループ・メンバーで有効になっている場合のみです。

ユーザーの処置: グループ内のすべてのボリュームのクラウド・スナップショット機能を有効にして、再試行してください。ボリュームのクラウド・スナップショットを有効にするには、次のコマンドを使用します。

```
chvdisk -backup cloud -enable -account account
volume
```

CMMVC8753E クラウド・スナップショット操作が既に進行しているため、新しいクラウド・スナップショットを作成できませんでした。

説明: 新しいクラウド・スナップショットを開始できるのは、ボリュームの **backup_status** が **ready** である場合のみです。

ユーザーの処置: 既存のクラウド・スナップショット操作が完了するまで待つか、クラウド・スナップショットをキャンセルします。管理 GUI または **lsvolumebackupprogress** コマンドを使用してクラウド・スナップショットの進行状況をモニターするか、**rmvolumebackupgeneration** コマンドを使用してクラウド・スナップショットをキャンセルしてください。

CMMVC8754E 復元操作が既に進行しているため、クラウド・スナップショットを作成できませんでした。

説明: ボリュームの復元中は、新しいクラウド・スナップショットを開始できません。

ユーザーの処置: 正しいボリュームを指定したか確認してください。指定した場合は、既存の復元操作が完了するまで待つか、復元をキャンセルします。管理 GUI または **lsvolume restoreprogress** コマンドを使用して復元の進行状況をモニターするか、**restorevolume** コマンドを使用して復元をキャンセルします。

CMMVC8755E システムではそのボリューム・グループ機能をサポートしていないため、コマンドは失敗しました。

説明: ボリューム・グループ機能を有効にしようとしたますが、システム内の少なくとも 1 つのノードがその機能をサポートしていません。

ユーザーの処置: 資料でハードウェア互換性表を調べてください。この機能をサポートしないノードをシステムから除去して、再試行してください。

CMMVC8756E そのボリュームはボリューム・グループの一部であるため、新しいクラウド・スナップショットを作成できませんでした。

説明: 新しいクラウド・スナップショットを作成できるのは、ボリュームがボリューム・グループの一部でない場合のみです。

ユーザーの処置: そのボリュームをグループから除去するか、**backupvolumegroup** コマンドを使用してグループ全体のクラウド・スナップショットを作成してください。

CMMVC8757E CADF 報告が設定されているため、ファシリティーを変更できません。

説明: syslog サーバーのファシリティー・コードを変更しようとしてしました。Cloud Auditing Data Federation (CADF) 報告が有効に設定されている場合、ファシリティー・コードは自動的に 8 に設定されます。

ユーザーの処置: ファシリティー・コードを変更するには、**chsyslogserver -cadf off** コマンドを使用して、最初に CADF 報告を無効にする必要があります。

CMMVC8758E システム内の空きボリューム・コピー ID の数が不十分なため、クラウド・スナップショットを有効に設定できません。

説明: クラウド・スナップショット機能では、ボリュームと同じキャッシュ入出力グループに内部ボリュームを 2 つ作成するために ID が必要です。

ユーザーの処置: **rmvolume** コマンドまたは **rmvolumecopy** コマンドを使用して不要なボリュームまたはボリューム・コピーをシステムから除去してから、コマンドを再試行してください。

CMMVC8759E ボリュームのキャッシュ入出力グループ内の空きボリューム・コピー ID の数が不十分なため、クラウド・スナップショットを有効に設定できません。

説明: クラウド・スナップショット機能では、ボリュームと同じキャッシュ入出力グループに内部ボリュームを 2 つ作成するために ID が必要です。

ユーザーの処置: 以下のアクションのいずれかを実行してください。

- キャッシュ入出力グループから不要なボリュームを除去します。
- ボリュームを別の入出力グループに移動させます。

その後、コマンドを再試行してください。

CMMVC8760E ストレージ・プール内の空き容量が不十分なため、クラウド・スナップショットを有効に設定できません。

説明: クラウド・スナップショット機能には、ボリュームのストレージ・プールに追加のストレージ容量が必要です。

ユーザーの処置: 以下のアクションのいずれかを実行してください。

- **addmdisk** コマンドを使用してストレージ・プールの容量を追加します。内蔵ドライブを使用している場合は **mkarray** コマンドを使用します。

- **rmvdisk** コマンドを使用して不要なボリュームをストレージ・プールから除去します。
- **migratevdisk** コマンドを使用してボリュームを別のストレージ・プールに移動します。

CMMVC8761E システム内の **FlashCopy** マッピングの最大数に達しているため、クラウド・スナップショットを有効に設定できません。

説明: クラウド・スナップショット機能は、ボリューム当たり 2 つの内部 **FlashCopy** マッピングを構成します。

ユーザーの処置: 不要な **FlashCopy** マッピングをシステムから除去して、コマンドを再試行してください。

CMMVC8762E **FlashCopy** に有効なメモリーが不十分のため、クラウド・スナップショットを有効に設定できません。

説明: リストア操作には内部 **FlashCopy** マッピングの作成が必要ですが、システム限度に達しました。

ユーザーの処置: **rmfcmap** コマンドを使用して不要な **FlashCopy** マッピングをシステムから除去して、コマンドを再試行してください。

CMMVC8763E このボリュームは **FlashCopy** マッピングの一部であるため、クラウド・スナップショットを有効に設定できません。

説明: クラウド・スナップショット機能を、**FlashCopy** マッピングのソースまたはターゲットであるボリュームで使用することはできません。

ユーザーの処置: 正しいボリュームを指定したか確認してください。指定が正しい場合は、このボリュームが属しているすべての **FlashCopy** マッピングを除去して、コマンドを再試行します。

CMMVC8764E このボリュームはメトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係の一部であるため、クラウド・スナップショットを有効に設定できません。

説明: クラウド・スナップショット機能を、リモート・コピー関係にあるボリュームで使用することはできません。

ユーザーの処置: 正しいボリュームを指定したか確認してください。指定が正しい場合は、このボリュームが属しているリモート・コピー関係を除去して、コマンドを再試行します。

CMMVC8765E このボリュームは **HyperSwap** ボリュームであるため、クラウド・スナップショットを有効にできません。

説明: クラウド・スナップショット機能は、**HyperSwap** ボリュームでは使用できません。

ユーザーの処置: 正しいボリュームを指定したか確認してください。その場合は、1 つのサイトでコピーを除去してボリュームを基本ボリュームに変換してから、コマンドを再試行します。

CMMVC8766E ボリュームは 2 つの異なるプール間でミラーリングされているため、クラウド・スナップショットを有効に設定できません。

説明: クラウド・スナップショット機能を、別のプールにコピーがあるボリュームで使用することはできません。

ユーザーの処置: 正しいボリュームを指定したか確認してください。指定が正しい場合は、コピーを除去してボリュームを基本ボリュームに変換してから、コマンドを再試行します。

CMMVC8767E ボリュームはプール間でマイグレーションされているため、クラウド・スナップショットを有効に設定できません。

説明: ボリュームがプール間でマイグレーションされているときに、クラウド・スナップショット機能を有効化しようとしたしました。

ユーザーの処置: マイグレーション操作が完了するまで待ってから、このボリュームのクラウド・スナップショットを有効化してください。管理 GUI または **lsmigrate** コマンドを使用して、マイグレーションの進行状況をモニターします。

CMMVC8768E ボリューム容量は 0 バイトであるため、クラウド・スナップショットを有効に設定できません。

説明: クラウド・スナップショット機能を、容量がゼロ・バイトのボリュームで使用することはできません。

ユーザーの処置: 正しいボリュームを指定したか確認してください。指定が正しい場合は、ボリュームのサイズを大きくしてから、コマンドを再試行します。

CMMVC8769E ポリュームのクラウド・スナップショットが進行中のため、クラウド・スナップショットを無効に設定できません。

説明: クラウド・スナップショットが進行中のときに、クラウド・スナップショット機能を無効にしようとしたしました。

ユーザーの処置: クラウド・スナップショット操作が完了するのを待つか、クラウド・スナップショットをキャンセルします。管理 GUI または

lsvolumebackupprogress コマンドを使用してクラウド・スナップショットの進行状況をモニターするか、**rmvolumebackupgeneration** コマンドを使用してクラウド・スナップショットをキャンセルしてください。スナップショットが進行中でなくなったら、コマンドを再試行します。

CMMVC8771E 指定するパラメーター・リストの長さは等しくなければなりません。

説明: **driveclass** パラメーターに含まれるコロン区切りリスト・エレメントの数は、**drivecount** パラメーターと同じでなければなりません。

ユーザーの処置: コマンド・ラインを検証して、コマンドを再試行してください。

CMMVC8772E ドライブ・クラスの入出力グループに最大数のアレイが構成されているため、コマンドを完了できませんでした。

説明: ドライブ・クラスの入出力グループ内に、既に最大数のアレイが構成済みで存在しているため、**mkdistributedarray** コマンドが失敗しました。

注: MDisk テーブル内では、各分散アレイは、16 で割り切れる MDisk ID から始めて、16 個のスロットを占有します。詳しくは、**lsmdisk** コマンドの資料を参照してください。

ユーザーの処置: 入出力グループ内の既存のアレイを除去してから、コマンドを再試行してください。

CMMVC8773E 使用可能なドライブが不十分であるため、アレイを作成できません。

説明: 指定されたドライブ・クラスには、完全なアレイを作成するのに使用できる適切なドライブ状態のドライブがないため、コマンドは失敗しました。

使用可能なドライブはいくつかあると思われますが、必要なドライブがすべてあるわけではありません。

おそらく、一部のドライブが候補状態になっていません。

おそらく、エンクロージャーがオフラインになっている可能性もあります。

ユーザーの処置: 適切なクラスにおけるドライブの可用性の問題を是正した後に、**lsdriveclass** コマンドまたは GUI の **lsdriveclass** ビューを使用して、使用可能なドライブの数を確認してください。その後にコマンドを再試行します。

CMMVC8774E 入力されたドライブ数、ストライプの幅、再作成領域ではアレイを作成できません。

説明: ドライブ数、ストライプの幅、および再作成領域の値は、一緒に使用してうまく機能する値でないため、**mkdistributedarray** コマンドが失敗しました。

ドライブ数の値は、ストライプの幅の値と再作成領域数の値を合計した値以上でなければなりません。

ユーザーの処置: 適切な値を確認した後に、コマンドを再試行してアレイを作成してください。

CMMVC8775E 分散アレイに使用可能な再作成スペースがないため、コマンドを開始できません。再試行する前に、再作成スペースを占有している障害のあるメンバー・ドライブまたはスワップ・メンバーを置き換えてください。

説明: 使用可能な再作成スペースが十分でないため、**charraymember** コマンドまたは **chdrive** コマンドが失敗しました。

分散アレイの再作成スペースの数量が限られています。このコマンドでは再作成スペースを使用する必要がありますが、使用できるフリー・スペースがありません。

障害のあるドライブを取り替えると、再作成スペースからデータをコピーして戻すコピーバックを開始するためのスペースがアレイ内に作成されます。障害のあるドライブを取り替えると、コマンドが使用できる再作成スペースが解放されます。

ユーザーの処置: アレイ・メンバー ID が正しいことを確認します。障害のあるハードウェアを取り替えて、再作成スペースを解放します。ドライブに障害が発生した場合は、コマンドによって冗長度を低下させてください。その後にコマンドを再試行します。

CMMVC8776E このアレイ・タイプではパラメーターはサポートされていません。

説明: 現在のアレイ・タイプ (分散型または従来型) ではサポートされないパラメーターを使用して、サポートされない変更を行おうとしたために、**charraymember** コ

マンドまたは **charray** コマンドが失敗しました。

rebuildareagoal パラメーターおよび **initnewextents** パラメーターに対する変更は、分散アレイの場合にのみサポートされます。

sparegoal パラメーターおよび **balanced** パラメーターに対する変更は、従来型アレイの場合にのみサポートされます。

ユーザーの処置: アレイのタイプに応じた適切なパラメーターを使用して、コマンドを再試行してください。

CMMVC8777E 暗号鍵が最大数に達したため、コマンドは失敗しました。

説明: 新規鍵の作成に必要なリソースがすべて使用されていました。

ユーザーの処置: ご使用のオブジェクトに、個々に選択可能な暗号化属性がある場合は、そのオブジェクトに対して **-encrypt no** オプションの選択を検討してください。そうでない場合は、システム内のすべての暗号化オブジェクトを確認します。可能であれば、既存の一部の暗号化オブジェクトを解放してから、コマンドを再試行してください。

CMMVC8778E オブジェクトは、そのボリュームの最後のアクティブ・コピーであるため、コマンドは失敗しました。

説明: ボリュームには、少なくとも 1 つのコピーが含まれていなければなりません。

ユーザーの処置: コピーを削除しなければならない場合は、**rmvolume** コマンドを使用してボリューム全体を削除してください。

CMMVC8779E 提供された情報は、特定のボリューム・コピーを識別するのに不十分です。

説明: このコマンドは、以下の基準を 1 つ以上使用して、ボリューム・コピーを削除します。

- サイト番号
- ストレージ・プール
- コピー ID

このコマンドは、削除されるボリューム・コピーを一義的に識別するのに十分な情報を指定していませんでした。

ユーザーの処置: さらに情報を提供して、コマンドを再試行してください。

CMMVC8780E ボリューム・コピーは、**FlashCopy** マッピングの一部であるため、削除されませんでした。

説明: **FlashCopy** マッピングの一部であるボリューム・コピーを削除することはできません。

ユーザーの処置: 最初に、正しいボリューム・コピーを指定したか確認してください。正しいものが指定されていなかった場合は、**FlashCopy** マッピングの一部ではないボリューム・コピーを指定してコマンドを再試行してください。

正しいボリューム・コピーを指定してあった場合は、以下のタスクのいずれかを実行してください。

- **FlashCopy** マッピングを除去してから、コマンドを再試行します。
- **-removefcmaps** パラメーターを指定して、ボリューム・コピーを強制削除します。このパラメーターは、従属 **FlashCopy** マップをすべて停止するので、慎重に使用する必要があります。

CMMVC8810E ボリュームは、リモート・コピー関係の変更ボリュームとして構成されているため、削除されませんでした。ボリュームを関係から切り離すか、**-removefcmaps** を使用してボリュームの削除を強制します。後者ではデータの損失が発生する可能性があります。

説明: リモート・コピー関係でマスターまたは補助の変更ボリュームとして構成されているボリュームを削除しようとした。

ユーザーの処置: 以下のアクションのいずれかを実行してください。

- 間違ったボリュームを入力した場合は、コマンドを訂正して再試行してください。
- ボリュームをリモート・コピー関係から除去した後で、コマンドを再試行してください。
- **-removefcmaps** パラメーターを指定してコマンドを再試行して、ボリュームの削除を強制してください。

注意:

強制された削除では、データ損失が発生する可能性があります。

CMMVC8782E ボリューム・コピーにイメージ・モード **MDisk** があり、変更ボリュームが整合したイメージを提供しているため、ボリューム・コピーは削除されませんでした。

説明: 変更ボリュームの使用中は、ボリューム・コピーを削除することができません。

ユーザーの処置: 最初に、正しいボリューム・コピーを指定したか確認してください。正しいものが指定されていなかった場合は、イメージ・モード MDisk を持たないボリューム・コピーを指定してコマンドを再試行してください。

正しいボリューム・コピーを指定してあった場合は、以下のタスクのいずれかを実行してください。

- 変更ボリュームの使用が完了するのを待ってから、コマンドを再試行します。
- **-discardimage** パラメーターを指定して、ボリューム・コピーを強制削除します。強制された削除では、イメージ・モード・コピーでデータ損失が発生する可能性があります。

CMMVC8783E ボリュームは整合性グループの一部であるため、ボリューム・コピーが削除されませんでした。

説明: ボリューム・コピーがアクティブ/アクティブ関係の一部である場合は、そのボリューム・コピーを削除することはできません。

ユーザーの処置: 最初に、正しいボリューム・コピーを指定したか確認してください。正しいものが指定されていなかった場合は、整合性グループの一部ではないボリューム・コピーを指定してコマンドを再試行してください。

正しいボリューム・コピーを指定してあった場合は、そのボリュームのアクティブ/アクティブ関係を整合性グループから除去してから、コマンドを再試行してください。

CMMVC8784E 候補ノードには追加機能のアクティベーションが必要であるため、コマンドは失敗しました。

説明: 候補ノードでアクションを実行するには、事前に追加のライセンスが必要です。

ユーザーの処置: 候補ノードの機能をアクティブ化してから、コマンドを再試行してください。

CMMVC8785E ノードが暗号化をサポートせず、入出力グループでは暗号化が必要なため、コマンドは失敗しました。

説明: 既存の入出力ノードは暗号化に対応しています。このエラーは、追加する入出力グループ・パートナー・ノードが暗号化をサポートしない場合に発生します。

ユーザーの処置: 暗号化対応ノードを取得して入出力グループに追加してください。

CMMVC8786E ノードが暗号化をサポートしておらず、一部の **SAN MDisk** で暗号化が使用中であるため、ノードを追加できません。

説明: 暗号化が有効になっています。自己暗号化を行っていない SAN MDisk を含むストレージ・プールを暗号化しているときに、暗号化が有効でないノードを追加しようとしてしました。

ユーザーの処置: 暗号化対応ノードを取得するか、自己暗号化を行っていないすべての SAN MDisk をすべての暗号化ストレージ・プールから削除してください。

CMMVC8787E ボリュームは、ホストにマップされているため、削除されませんでした。

説明: ホストにマップされているボリュームを削除することはできません。

ユーザーの処置: 間違ったボリュームを指定した場合は、コマンドを再試行してください。指定されたボリュームの削除を実際に行う場合は、ホスト・マッピングを削除して、コマンドを再試行してください。あるいは、**-removehostmappings** パラメーターを **rmvolume** コマンドと共に組み込んで、ホスト・マッピングの削除を強制することができます。

注意:

-removehostmappings などの「強制」パラメーターを使用すると、データが失われるおそれがあります。

CMMVC8788E ボリュームは、メトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係の一部であるため、削除されませんでした。

説明: リモート・コピー関係の一部であるボリュームを削除することはできません。

ユーザーの処置: 間違ったボリュームを指定した場合は、コマンドを再試行してください。指定されたボリュームの削除を実際に行う場合は、リモート・コピー関係を削除して、コマンドを再試行してください。あるいは、**-removercrelationshps** パラメーターを **rmvolume** コマンドと共に組み込んで、リモート・コピー関係の削除を強制することができます。

注意:

-removercrelationshps などの **"force"** パラメーターを使用すると、データを損失するおそれがあります。

CMMVC8789E ボリュームは **FlashCopy** マッピングの一部であるため、削除されませんでした。

説明: FlashCopy マッピングの一部であるボリューム

を削除することはできません。

ユーザーの処置: 間違ったボリュームを指定した場合は、コマンドを再試行してください。指定されたボリュームの削除を実際に行う場合は、FlashCopy マッピングを削除して、コマンドを再試行してください。あるいは、**-removefcmaps** パラメーターを **rmvolume** コマンドと共に組み込んで、FlashCopy マッピングの削除を強制することができます。

注意:

-removefcmaps などの **"force"** パラメーターを使用すると、データを損失するおそれがあります。

CMMVC8790E ボリュームを削除すると、イメージ・モード **MDisk** 上で不整合なデータが発生するおそれがあるため、このボリュームは削除されませんでした。

説明: 不整合データを持つイメージ・モード・ボリュームは削除することができません。

ユーザーの処置: 間違ったボリュームを指定した場合は、コマンドを再試行してください。指定されたボリュームの削除を実際に行う場合は、イメージ・モード・ボリューム上のデータが整合するまで待ってから、コマンドを再試行してください。あるいは、**-discardimage** パラメーターを **rmvolume** コマンドと共に組み込んで、ボリュームの削除を強制することができます。

注意:

-discardimage などの **"force"** パラメーターを使用すると、データを損失するおそれがあります。

CMMVC8791E 未処理の認証要求が既に存在します。その要求を **-force** フラグを使用して廃棄し、新しい認証要求を生成してください。

説明: 「**chssystemcert -mkrequest**」を 2 回発行し、「**chssystemcert -install**」を使用する最初の要求からの証明書を正常にインストールすることができませんでした。

ユーザーの処置: 次のいずれかを実行します。

- 未処理の要求の署名を取得し、「**chssystemcert -install**」を使用して、それをインストールします。
- 処理の要求を破棄し、「**chssystemcert -mkrequest ... -force**」を使用して新しい要求を開始します。

注: 新しい要求が開始された場合、以前の要求で作成された証明書はすべて使用できなくなります。

CMMVC8792E 未処理の認証要求がないため、証明書をインストールできません。

説明: 最初に認証要求を作成することなく、

「**chssystemcert -install**」を使用して証明書ファイルをインストールしようとしています。システムが作成した認証要求から生成された署名付き証明書のみをインストールすることができます。いったんインストールされた証明書を再度インストールすることはできません。

ユーザーの処置: 署名付き認証要求のみをインストールすることができます。「**chssystemcert -mkrequest**」コマンドを使用して認証要求を作成してから、その要求に対する認証局 (CA) の署名を取得します。その後、結果として生成された証明書をインストールすることができます。

CMMVC8793E 鍵が誤っているため、証明書をインストールできません。

説明: 「**chssystemcert -install**」を使用して証明書ファイルをインストールしようとしています。そのファイルは未処理の認証要求から生成されたものではありません。以下のいずれかです。

- 誤った証明書をインストールしようとしてしました。
- 認証要求の生成から署名付き証明書のインストールまでの間で「**mkrequest -force**」が使用されました。

注: 最新の要求に対する署名を取得して、その証明書をインストールしてください。

ユーザーの処置: インストールする正しい証明書を検索するか、「**chssystemcert -mkrequest -force**」コマンドを使用して、新しい認証要求を開始してください。

CMMVC8794E 無効な証明書ファイルです。

説明: インストールしようとしている証明書ファイルは、構文解析できません。証明書は、Base64 でエンコードされた PEM 形式で提供する必要があります。

ユーザーの処置: インストールされる証明書が正しい形式になっていることを確認してから、ファイルをシステムにコピーしてください。証明書のインストールを再試行してください。

CMMVC8795E このコマンドはサポートされなくなりました。**CLI** コマンド「**chssystemcert**」を使用して、システムの **SSL** 証明書を管理してください。

説明: CLI コマンド「**chssystem -regensslcert**」はサポートされなくなりました。新しい CLI コマンド「**chssystemcert**」はそれに代わるもので、システムの

CMMVC8796E • CMMVC8803E

SSL 証明書を管理するためのオプションをより多く提供します。

ユーザーの処置: 代わりに「chsystemcert」コマンドを使用してください。

CMMVC8796E 親 MDisk グループ [%1] に暗号鍵があるため、暗号化されていない MDisk グループを作成することはできません。

説明: 親 MDisk グループに暗号鍵がある場合、暗号化されていない子 MDisk グループを作成することはできません。

ユーザーの処置: このユース・ケースは、暗号化されたシステム上に暗号化されていない子 MDisk グループを作成するものです。代わりに、暗号鍵を使用せずに新規の MDisk グループを作成する必要があります。

CMMVC8797E 暗号鍵を持つ MDisk グループの一部である間は、MDisk 属性を変更できません。

説明: MDisk グループまたはその子プールのいずれか(あるいはその両方)に、それが MDisk 用に使用している暗号鍵があります。これは、その MDisk にお客様データが含まれている場合は変更できません。

ユーザーの処置: その MDisk を MDisk グループから削除し、属性の変更を適用してから、その MDisk を MDisk グループに戻す必要があります。

CMMVC8798E 暗号化されていない MDisk を、暗号化されている MDisk グループに追加することはできません。

説明: ユーザーは、暗号化されていない MDisk を暗号化されたストレージ・プールに追加することを許可されていません。

ユーザーの処置: 暗号化されたストレージ・プールに追加できるのは、暗号化された入出力グループ内の MDisk のみです。

CMMVC8799E 暗号化されたイメージ・ディスクを作成することはできません。

説明: 暗号化されるイメージ・モード・ディスクを作成しようとしています。

ユーザーの処置: イメージ・モード・ディスクは、暗号化されていないストレージ・プールでのみ作成することができます。

CMMVC8800E プール *storage_pool* が暗号化されているため、マイグレーションはできません。

説明: 暗号化データの移動は、そのソースと宛先の暗号鍵が同じでない限り行えません。

ユーザーの処置: ボリュームのコピーを作成または追加してから、コピー後のソースを (自動) 削除してください。

CMMVC8801E 十分なドライブ数が指定されませんでした。

説明: *drivecount* パラメーターがその *stripewidth* パラメーターの値より小さい場合、*lspotentialarraysize* コマンドは失敗します。

アレイ内のドライブ数は 3 から 128 までの整数でなければなりません。ストライプの幅は RAID タイプによって異なります。

RAID ストライプの幅

R1 2-16

R5 3-16

R6 5-16

R10 2 から 16 までの偶数の整数

ユーザーの処置: ドライブ数をストライプの幅以上にして、コマンドを再試行してください。

CMMVC8802E 親プールに非暗号化外部 MDisk が含まれているため、コマンドは失敗しました。

説明: 暗号化されていない外部 MDisk を持つ親プールに暗号化された子プールを作成しようとしたますが、少なくとも 1 つの入出力グループには暗号化対応として報告されていないハードウェアが含まれています。非暗号化有効ノードでは暗号化操作を実行できません。

ユーザーの処置: 非暗号化対応の入出力グループ・メンバーをクラスターから削除するか、プールを非暗号化として作成してください。

CMMVC8803E ストライプ幅が RAID タイプに不適切です。

説明: ストライプの幅が正しくないため、*lspotentialarraysize* コマンドは失敗しました。有効な値は以下のとおりです。

RAID ストライプの幅

R0 1-8

R1 2

R5 3-16

R6 5-16

R10 2 から 16 までの偶数の整数

ユーザーの処置: 有効なストライプを指定してコマンドを再試行します。**lsarrayrecommendation** コマンドを使用すると、最適な値が推奨されます。

CMMVC8804E 指定された再作成領域の数は、再作成領域の目標パラメーター以上でなければなりません。

説明: このアレイで使用可能な数より多い再作成領域の目標を指定して分散アレイを作成したため、コマンドが失敗しました。

ユーザーの処置: **mkdistributedarray** コマンドの **rebuildareas** パラメーターを使用する場合は、その値が **rebuildareasgoal** パラメーターの値以上であることを確認してください。

rebuildareas パラメーターを使用せず、**rebuildareasgoal** パラメーターを使用する場合、目標の値はデフォルトの領域値である 1 (RAID5 の場合) または 2 (RAID6 の場合) より大きい値になります。目標の値を小さくするか、デフォルトより大きい領域値を指定してください。

CMMVC8805E このドライブ容量を使用すると、この **RAID** レベルのアレイは作成できません。

説明: ドライブの容量が **RAID** レベルの制限を超えていると分散アレイを作成できないため、コマンドは失敗しました。例えば、ドライブ容量が 8 TB 以上である場合、**RAID5** アレイは作成できません。

ユーザーの処置: **RAID** レベルを変更するか、または **RAID** レベルの制限 (**RAID5** では 8 TB) より容量の少ないドライブを使用してください。

CMMVC8806E 指定されたドライブ数が、ドライブ・クラスで使用可能なドライブ数を超えています。

説明: ドライブ数のコロン区切りリストに含まれるドライブ数が、その特定のドライブ・クラスで使用可能なドライブ数を超えているため、**lsarrayrecommendation** コマンドが失敗しました。

ユーザーの処置: 各ドライブ数を、その特定のドライブ・クラスで使用可能なドライブ数以下にして、コマンドを再試行してください。

CMMVC8807E リストに重複したドライブ・クラス **ID** が入力されました。

説明: ドライブ・クラスのコロン区切りリストに重複した **ID** が含まれていると、**lsarrayrecommendation** コマンドは失敗します。

ユーザーの処置: ドライブ・クラスのリストを編集してから、コマンドを再試行してください。

CMMVC8808E 非暗号化対応入出力グループによって提供されたアレイが親プールに含まれているため、暗号化子プールを作成できません。

説明: 暗号化をサポートしないエンクロージャーによって提供されたアレイが親プールに含まれている状況で、暗号化子プールを作成しようとしてしました。

ユーザーの処置: そのアレイを親グループから削除するか、そのようなアレイを含まない親プールで子プールを作成するか、または暗号化なしで子プールを作成してください。

CMMVC8809E 親プールに非暗号化 **DRAID** アレイが含まれているため、暗号化子プールを作成できません。

説明: 親プールに非暗号化分散アレイが含まれている状況で、暗号化子プールを作成しようとしてしました。

ユーザーの処置: そのアレイを親グループから削除するか、暗号化なしで子プールを作成してください。

CMMVC8810E ボリュームは、リモート・コピー関係の変更ボリュームとして構成されているため、削除されませんでした。ボリュームを関係から切り離すか、**-removefcmaps** を使用してボリュームの削除を強制します。後者ではデータの損失が発生する可能性があります。

説明: リモート・コピー関係でマスターまたは補助の変更ボリュームとして構成されているボリュームを削除しようとしてしました。

ユーザーの処置: 以下のアクションのいずれかを実行してください。

- 間違ったボリュームを入力した場合は、コマンドを訂正して再試行してください。
- ボリュームをリモート・コピー関係から除去した後で、コマンドを再試行してください。
- **-removefcmaps** パラメーターを指定してコマンドを再試行して、ボリュームの削除を強制してください。

注意:

強制された削除では、データ損失が発生する可能性があります。

CMMVC8811E このアレイ・タイプではコマンドはサポートされていません。

説明: 以下のどのアクションでも、このエラー・メッセージが表示される場合があります。

- **charray -encrypt** コマンドを使用することにより、暗号化されるアレイを変更しようとする。
- 分散アレイの平衡パラメーターまたはスベアの目標パラメーターを変更しようとする。
- 非分散アレイの再作成領域の目標パラメーターまたは初期の新規エクステンツ・パラメーターを変更しようとする。
- 分散アレイ・メンバーの平衡パラメーターを変更しようとする。
- 待ち時間モードを使用するように分散アレイを変更しようとする。
- 待ち時間モードで分散アレイを作成しようとする。
- RAID0 について **lspotentialarraysize** コマンドを実行する。
- 再作成領域が設定された場合は、RAID1 または RAID10 について **lspotentialarraysize** コマンドを実行する。

ユーザーの処置: 正しいタイプのアレイを指定して、コマンドを再試行してください。

CMMVC8812E 既存のボリュームではミラーリングされたコピーが **1** つしかない場合があるため、コマンドは失敗しました。

説明: HyperSwap トポロジーでは、既存のボリュームは単一のミラーリングされたコピーしか持つことができません。

ユーザーの処置: 異なるボリュームを指定するか、既存のミラーリングされたコピーを削除してから、コマンドを再試行してください。

CMMVC8813E 既存のボリュームは異なるサイトでミラーリングされたコピーを持っているため、コマンドは失敗しました。

説明: HyperSwap トポロジーでは、既存のボリュームのミラーリングされたコピーはすべて、**1** または **2** のマッチング・サイトがなければなりません (マッチング・サイトが **3** である場合やマッチング・サイトがない場合は不可)。この構成により、既存のボリューム自体が確実に **1** または **2** の明確に定義され、整合したサ

イトを持つようになります。

ユーザーの処置: 既存のボリュームのミラーリングされたコピーすべてに **1** または **2** のマッチング・サイトがあることを確認してから、コマンドを再試行してください。

CMMVC8814E 既存のボリュームはサイトが **1** でも **2** でもないストレージ・プールにミラーリングされたボリュームを持っているため、コマンドは失敗しました。

説明: HyperSwap トポロジーでは、既存のボリュームのミラーリングされたコピーはすべて、**1** または **2** のマッチング・サイトがなければなりません (マッチング・サイトが **3** である場合やマッチング・サイトがない場合は不可)。この構成により、既存のボリューム自体が確実に **1** または **2** の明確に定義され、整合したサイトを持つようになります。

ユーザーの処置: 既存のボリュームのミラーリングされたコピーすべてに **1** または **2** のマッチング・サイトがあることを確認してから、コマンドを再試行してください。

CMMVC8815E 入出力グループはストレージ・プールと同じサイトにならないため、コマンドは失敗しました。

説明: **-iogrp** パラメーターは、HyperSwap ボリューム・コピーを作成するときのみ適用され、システムが HyperSwap トポロジーで構成されている必要があります。キャッシュ入出力グループは、作成するボリューム・コピーに指定するストレージ・プールと同じサイトになければなりません。

ユーザーの処置: コマンドを訂正し、再試行してください。

CMMVC8816E 指定された **FlashCopy** マッピングは **FlashCopy** によって制御されるため、コマンドは失敗しました。

説明: このコマンドは、内部で制御される **FlashCopy** マップには無効です。

ユーザーの処置: 内部で所有されていない **FlashCopy** マップを指定してから、コマンドを再試行してください。

CMMVC8818E ボリュームは、指定のサイトに既にコピーがあるため、コマンドは失敗しました。**addvdiskcopy** コマンドを使用して、同じサイトに **2** つ目のコピーを追加してください。

説明: ボリュームが指定されたサイトにコピーを既に持っているときに、**addvolumecopy** コマンドを使用することにより、サイトにボリューム・コピーを追加しようとしました。

ユーザーの処置: **adddiskcopy** コマンドを使用して、同じサイトに追加のコピーを作成してください。

CMMVC8819E 既存のソース・コピーが圧縮されていないため、ボリューム・コピーを作成できませんでした。

説明: 新しいボリューム・コピーを作成する際は、既存のソース・コピーが圧縮コピーである場合にのみ **ignoresyncerrors** パラメーターを使用します。

ユーザーの処置: **ignoresyncerrors** パラメーターは、圧縮ボリューム・コピーに使用してください。

注: **ignoresyncerrors** パラメーターは、圧縮エンジンのバグが原因で破損した圧縮ボリューム・コピーの有効なコピーを作成する場合にも役立ちます。

CMMVC8870E 容量がゼロ・バイトの **HyperSwap** ボリュームは許容されないため、ボリュームは作成されませんでした。

説明: **HyperSwap** ボリュームは、ゼロ・バイトを超える仮想容量を指定した場合のみ作成できます。

ユーザーの処置: ボリュームにゼロ以外のサイズを指定するか、別のタイプのボリュームを作成します。

CMMVC8879E 指定された入出力グループは存在しません。

説明: 指定された入出力グループを使用してディスカバリーを実行しなければならない場合は、有効な入出力グループ番号を指定する必要があります。無効、または存在しない入出力グループが指定されました。

ユーザーの処置: 管理 GUI または **lsiogroup** コマンドを使用して、有効な入出力グループ番号を取得してください。

CMMVC8880E クラスター/指定された入出力グループ内のノードの一部がオンライン状態になっていません。

説明: 指定されたシステムまたは入出力グループに含まれる 1 つ以上のノードがアクティブ状態になっていません。ディスカバリーは、システム内または指定された入出力グループ内のすべてのノードから開始する必要があります。

ユーザーの処置: 管理 GUI または **lsnode** コマンドか

lsnodecanister コマンドを使用してノードの状況を調べ、すべてのノードがオンラインであることを確認してからディスカバリーを再開してください。

CMMVC8881E システムまたは指定された入出力グループ内の 1 つ以上のノードのソース・ポート ID が無効であるため、ディスカバリーを実行できません。

説明: ノードのモデルや世代が異なると、イーサネット・ポートの番号が異なる場合があります。サポートされているノード・モデルがそれぞれ異なる複数のノードを含むシステムを作成する場合、(管理 GUI または **detectiscsistorageportcandidate** コマンドを使用して) 指定するソース・ポート ID は、そのシステムまたは指定された入出力グループに含まれるノードの最も大きいポート ID を超えることはできません。

ユーザーの処置: 管理 GUI または **lsportip** コマンドを使用して各ノードにあるイーサネット・ノード・ポートの番号を確認します。ディスカバリーを再実行し、今回は使用可能な範囲内のポート ID を指定します。

CMMVC8882E 指定されたソース・イーサネット・ポートの一部が **iSCSI** で使用するように構成されていません。

説明: システムまたは指定された入出力グループ内のすべてのノードのイーサネット・ポートは、そのポートを通じてバックエンド・コントローラーのディスカバリーを開始するために、事前にオンライン状態になっていなければなりません。ポートの状態は以下のいずれかです。

unconfigured

ポートに iSCSI アドレスが割り当てられていません。

configured

ポートに IP アドレスが割り当てられています。

ユーザーの処置: 管理 GUI または **lsportip** コマンドを使用して、ディスカバリー用に指定したソース・ポート ID を持つ **unconfigured** 状態のノード上のイーサネット・ポートを特定します。管理 GUI または **cfgportip** コマンドを使用して、必要なタイプ (IPv4 または IPv6) の IP アドレスを割り当てます。必要なノード・イーサネット・ポートがすべてオンライン状態であることを確認してから、ディスカバリーを再開してください。

CMMVC8883E システムまたは指定された入出力グループ内の 1 つ以上のソース・イーサネット・ポートのリンク状態が非アクティブです。

説明: ソース・ポート ID によって指定されたノード・イーサネット・ポートではすべて、リンクがアクティブになっていなければなりません。いずれかのリンクが停止している場合は、ディスクバリーを開始できません。

ユーザーの処置: 管理 GUI または **lsportip** コマンドを使用して、**link_state** が非アクティブであるソース・ポート ID を持つノード・イーサネット・ポートを特定します。関係するすべてのノードのポートにイーサネット・ケーブルが接続されていることを確認してから、ディスクバリーを再開してください。

CMMVC8884E 指定されたソース・ポートの IP とターゲット IP の間で IP タイプが一致していません。

説明: iSCSI セッションを確立するには、イニシエーターとターゲットの接続エンドポイントのアドレスが、両方とも IPv4 か IPv6 のいずれかでなければなりません。クラスター全体のディスクバリーを実行していて、指定されたターゲット IP タイプが IPv6 の場合、指定されたポート ID を持つすべてのイニシエーター・ソース・ポートに IPv6 アドレスを割り当てる必要があります。入出力グループに特定したディスクバリーを実行していて、指定されたターゲット IP タイプが IPv6 の場合、指定されたポート ID を持つ、その入出力グループ内のすべてのイニシエーター・ソース・ポートに IPv6 アドレスを割り当てる必要があります。

ユーザーの処置: 管理 GUI または **cfgportip** コマンドを使用して、ターゲット IP と一致する IP タイプの IP アドレスを割り当てます。あるいは、ソース・ポートの IP タイプと一致する IP アドレスをターゲット・コントローラー・ポートで構成することもできます。

CMMVC8885E 管理対象 iSCSI コントローラーの限度に達したため、新規コントローラーをディスクカバーできません。

説明: iSCSI コントローラーが最大数の 64 に達した後に、**detectiscsistorageportcandidate** コマンドで既存の確立済み接続のない新規コントローラーが見つかりました。

ユーザーの処置: 管理 GUI または **lscontroller** コマンドを使用して、管理対象コントローラーのリストを表示します。管理する必要がなくなったコントローラーを特定します。特定されたコントローラーからエクスポート

された mdisk で構成された mdisk グループを除去します。未使用の iSCSI ポートを除去するには、**rmiscsistorageport** コマンドを使用します。**lscontroller** コマンドで示されるコントローラー数が最大数の 64 より少なくなったら、コマンドを再試行して新規コントローラーをディスクカバーします。また、iSCSI ストレージを少なくなったコントローラー上でどのように統合するかについても検討してください。

CMMVC8886E **targetip/targetip6** パラメーターが標準の **IPv4/IPv6** フォーマットに従っていません。

説明: **targetip** 引数または **targetip6** 引数で、標準の IP アドレス・フォーマットに従っていない IPv4 または IPv6 アドレスが使用されました。

ユーザーの処置: コマンドを再入力します。今回は、**targetip** 引数または **targetip6** 引数で正しいフォーマットを使用してください。許容されるフォーマットについては、次の表を参照してください。

表 140. 許容される IP アドレス・フォーマット

IP タイプ	IP アドレス・リストの形式
IPv4	1.2.3.4
フル IPv6	1234:1234:abcd:0123:0000:0000:7689:6576
先行ゼロが抑止された完全な IPv6	1234:1234:abcd:123:0:0:7689:6576
ゼロ圧縮された IPv6	1234:1234:abcd:123::7689:6576

CMMVC8887E 指定された資格情報を使用したターゲット・コントローラーによる認証が成功しませんでした

説明: iSCSI イニシエーターが提示した **username** 引数と **chapsecret** 引数が、iSCSI ターゲット・コントローラーが想定した資格情報と一致していません。

ユーザーの処置: **username** 引数と **chapsecret** 引数に正しい資格情報を指定したか確認してください。

CMMVC8888E バックエンド・コントローラーとの接続を確立できなかったため、ディスクバリーを開始できませんでした。

説明: IP ネットワークまたは iSCSI ターゲット・コントローラー内の問題が原因で、ログイン要求またはディスクバリー要求がターゲット・コントローラーに到達できなかったか、ターゲット・コントローラーがディスクバリー要求に応答できませんでした。

ユーザーの処置: 以下の条件を確認してください。

- IP ネットワークが正しく構成されている

- ターゲット・ポートが構成されている
- ターゲット IP が到達可能である

CMMVC8889E ターゲットまたはイニシエーターで発生した問題が原因でディスカバリーを完了できませんでした。

説明: 問題が発生したために、ログインが成功しなかったか、ターゲット・コントローラーからディスカバリー出力を受け取れませんでした。考えられる問題として、プロトコル・エラー、ターゲット、イニシエーター、またはネットワークの一過性の問題、ディスカバリー要求への応答時にターゲットによって返されるその他エラーなどが挙げられます。

ユーザーの処置: イニシエーターまたはターゲットで発生した構成の問題を修正してください。問題が解決しない場合は、IBM サポートに連絡してください。

CMMVC8890E 指定された ID のコントローラーがディスカバーされなかったため、セッションを確立できませんでした。

説明: ターゲット iSCSI の名前を示す行 ID が指定されませんでした。

ユーザーの処置: 管理 GUI または

lsiscsistorageportcandidate コマンドを使用してディスカバーされたターゲットをリストし、**addiscsistorageport** コマンドへの入力として有効な行 ID を選択してください。

CMMVC8891E 指定されたターゲット IP は、システム管理ポートの IP を参照してはなりません

説明: ソース・ポートの IP アドレスとターゲットの IP アドレスの間に IP の矛盾が検出されました。このエラーが発生したため、ディスカバリー要求をある 1 つのソース・ポートから、クラスター内のいずれかのノード上の同じまたは異なる構成済みソース・ポートに送信できません。

ユーザーの処置: 管理 GUI または **lsportip** コマンドを使用して、ターゲットで構成済みの IP アドレスと同じソース・ポート IP アドレスを見つけます。矛盾を解決して、ディスカバリーを再試行してください。

CMMVC8892E 指定されたターゲット IP は、システム上の iSCSI ポートを参照してはなりません。

説明: 割り当て済みのクラスター化システム IP アドレスとターゲット IP アドレスの間に IP の矛盾が検出されました。このエラーが発生したため、ディスカバリー

要求をある 1 つのソース・ポートからシステム管理ポートに送信できません。クラスター化システムの IP アドレスはクラスターの作成時に割り当てられます。

ユーザーの処置: 矛盾する IP アドレスを解決して、コマンドを再試行してください。必要であれば、管理 GUI または **lsystemip** コマンドを使用して矛盾する IP アドレスを見つけ、**chsystemip** コマンドを使用してシステム IP アドレスを変更できます。

CMMVC8893E 指定された入出力グループを通じてディスカバリーが実行されなかったため、セッションを確立できませんでした。

説明: **addiscsistorageport** コマンドを使用して入出力グループ経由でセッションを確立するには、事前にその入出力グループを通じてディスカバリーを実行しておく必要があります。以前にクラスター全体のディスカバリーを実行していれば、特定の入出力グループ ID を指定して **addiscsistorageport** コマンドを実行できます。

ユーザーの処置: 管理 GUI または

lsiscsistorageportcandidate コマンドを使用して、ディスカバリーの実行に使用した入出力グループを表示します。この情報を使用してコマンドを修正してから、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC8894E 外部 iSCSI ストレージ・システム当たりの IQN+IP タプル数の最大限度に達しました。

説明: 開始クラスター内のコントローラー当たり、最大で 128 の固有の IQN + IP 組み合わせ (タプル) を使用できます。

ユーザーの処置: 管理 GUI または

lsiscsistorageport コマンドを使用して、確立済みセッションのリストを表示します。管理 GUI または **rmiscsistorageport** コマンドを使用して、不要になったセッションを除去します。**addiscsistorageport** コマンドを再試行します。

CMMVC8895E ノード当たりの最大セッション数に達したため、セッションを確立できません。

説明: 1 つ以上のターゲット・コントローラーから確立されたイニシエーター・セッション数が、イニシエーター・ノード当たりの最大数である 256 に達しました。**addiscsistorageport** コマンドを呼び出すたびに、指定された入出力グループまたはクラスター内のノードを介する追加セッションが作成されます。

ユーザーの処置: 管理 GUI または

lsiscsistorageport コマンドを使用して、ノード当たりのセッションの総数を確認します。管理 GUI または

rmiscsistorageport コマンドを使用して、使用されなくなったセッションを除去します。セッション数が最大数より少なくなったら、セッションの確立を再試行してください。

CMMVC8896E 1 つのソース・ポートが、異なるターゲット・ポートを介して同じターゲット **IQN** に対する複数のセッションを持つことはできません。

説明: ソース・ポートからバックエンド・コントローラーのターゲット・ポートに対して 1 対多の接続を行うと、入出力パスに障害が発生する場合があります。

ユーザーの処置: 管理 GUI または

lsiscsistorageport コマンドを使用して、イニシエーター・ポートとターゲット **IQN+IP** の間に確立されたセッションを表示します。まだソース・ポートに接続されていないターゲット **IQN** に対するセッションを作成してください。

CMMVC8897E 1 つのノードが、異なるソース・ポートを介して同じターゲット **IQN+IP** と複数のセッションを持つことはできません。

説明: ソース・ポートからバックエンド・コントローラーのターゲット・ポートに対して多対 1 の接続を行うと、入出力パスに障害が発生する場合があります。

ユーザーの処置: 管理 GUI または

lsiscsistorageport コマンドを使用して、イニシエーター・ポートとターゲット **IQN+IP** の間に確立されたセッションを表示します。ソース・ポートはまだターゲット **IQN** に接続されていないセッションに使用してください。

CMMVC8898E セッションが存在しないため、セッションを打ち切ることはできません。

説明: 打ち切り対象として有効な既存のセッション **ID** が指定されませんでした。

ユーザーの処置: 管理 GUI または

lsiscsistorageport コマンドを使用して、除去候補のセッションをリストしてください。

CMMVC8901E 少なくとも 1 つのスロットル・パラメーターを入力してください。

説明: スロットル・パラメーター (例えば、IOPS や帯域幅) が指定されませんでした。

ユーザーの処置: スロットル・パラメーターを 1 つ以上指定してください。

CMMVC8902E ボリュームが無効であるか存在していません。

説明: スロットルするボリュームの **ID** または名前が無効だったか、見つかりませんでした。

ユーザーの処置: コマンドを再試行する際に、有効なボリュームの **ID** または名前を使用してください。

CMMVC8903E スロットルは既にこのボリュームに関連付けられています。

説明: コマンド・ライン・パラメーターに指定したボリュームの **ID** または名前には、既にスロットル値が関連付けられています。

ユーザーの処置: ボリュームに別の **ID** または名前を指定するか、**chthrottle** コマンドを使用して現在のボリュームの既存のスロットル値を変更してください。

CMMVC8904E スロットル・パラメーターがないか、または無効です。

説明: 1 つ以上のパラメーターに無効な値を入力したか、1 つ以上の必須パラメーターが指定されていないか、またはこの両方です。

ユーザーの処置: 必須パラメーターがすべて指定されていて、すべての値が有効であることを確認してから、コマンドを再試行してください。

CMMVC8905E オフロード入出力スロットルは既に存在します。

説明: オフロードする入出力用のスロットルは存在しています。クラスターごとに作成できるオフロード入出力スロットルは 1 つのみです。

ユーザーの処置: オフロード入出力スロットル・パラメーターを変更するには、**chthrottle** コマンドを使用します。

CMMVC8906E スロットル・オブジェクトが存在しません。

説明: **throttle_name** パラメーターに指定した値が見つかりませんでした。

ユーザーの処置: コマンドを再試行します。今回は、スロットルの有効な名前を指定します。

CMMVC8910E 指定された **IP** は予約済みであるか特殊な **IP** であり、使用できません。

説明: 以下の特殊な、または予約済みの **IP** アドレスは

ターゲット・コントローラーに割り当てることはできません。

- ブロードキャスト・アドレス

注: サブネット・マスクが指定されていないため、システムではサブネット・ブロードキャスト・アドレスの誤使用は検出されません。

- マルチキャスト・アドレス
- 未指定アドレス (IPv4 では「0.0.0.0」、IPv6 では「::」)
- ループバック・アドレス
- リンク・ローカル・アドレス

APIPA アドレスはシステムによって検証できないため、注意して使用してください。

ユーザーの処置: ターゲット・コントローラーでサポートされている IP アドレスを構成し、ディスカバリーを再試行してください。

CMMVC8911E ターゲット・コントローラー当たりの IQN 数の限度に達しました。

説明: ターゲット iSCSI コントローラー当たり最大で 64 の iSCSI 修飾名 (IQN) を使用できます。

ユーザーの処置: 管理 GUI または **lsiscsistorageport** コマンドを使用して、コントローラーのセッションを表示します。管理 GUI または **rmiscsistorageport** コマンドを使用して、使用されなくなっている IQN へのセッションを除去してください。 **addiscsistorageport** コマンドを再実行します。

CMMVC8912E 指定されたイーサネット・ポートは、外部ストレージ・システムとの接続用に構成されていません。

説明: バックエンド・ストレージ・コントローラーに接続できるようにイーサネット・ポートが構成されていないと、そのポートを通じてディスカバリーを開始したり、セッションを確立したりすることはできません。

ユーザーの処置: 管理 GUI または **cfgporttip** コマンドを使用して、ストレージ・システムと接続できるようにします。 IPv4 アドレスでは **storage** フラグを、IPv6 アドレスでは **storage_6** フラグを使用します。

CMMVC8913E そのポートを介して確立されたバックエンド・コントローラーとのアクティブ・セッションが存在するため、ポート IP アドレスを構成解除できません。

説明: バックエンド・コントローラー・セッションの確立に使用されたポートから IP アドレスを除去しようと

しました。セッションの確立に使用された IP アドレスを除去すると MDisk が機能低下状態になるため、この操作は許可されません。

ユーザーの処置: バックエンド・コントローラーの接続に使用されている IP アドレスを除去する前に、管理 GUI または **rmiscsistorageport** コマンドを使用して、ソース・ポートを介するセッションを除去します。あるいは、単に IP を除去してから新規 IP を構成することが目的であれば、**-force** フラグを指定して **cfgporttip** コマンドを使用すると、同じ目的を達成できます。

CMMVC8914E IP が既にバックエンド・コントローラーの接続に使用されているため、ストレージ・フラグをリセットできません。

説明: **storage** フラグまたは **storage_6** フラグを yes に設定している場合、ポートの IPv4 または IPv6 アドレスを使用してバックエンド iSCSI コントローラーとの接続を確立できます。 **addiscsistorageport** コマンドを使用してソース・ポートから 1 つ以上のバックエンド・コントローラーとの接続を確立すると、バックエンド・コントローラーとのすべてのセッションを除去しない限り、**storage** フラグと **storage_6** フラグはいずれも no に設定できません。

ユーザーの処置: 情報を確認し、訂正を行ってから、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC8915E IP アドレスの属性の変更により、しばらくの間、MDisk が機能低下状態になる可能性があります。

説明: ソース IP アドレスがバックエンド・コントローラーの接続用に使用されている場合、IP アドレス、マスク、またはゲートウェイを変更すると、既存のセッションが除去され、新規セッションが確立されます。このフェーズ中、再構成するソース・ポートを介して認識される管理対象ディスクは、新規セッションが確立されるまで機能低下状態になります。

ユーザーの処置: 再構成する意図がなかった場合は、正しいパラメーターを指定してコマンドを再入力してください。再構成を行う場合、管理者が管理 GUI または **-force** フラグを指定した **cfgporttip** コマンドを使用して、再構成を進めることができます。 **cfgporttip** コマンドに使用しようとしているポートに IP アドレスがまだ割り当てられていない場合であっても、**-force** フラグを使用してください。セッションが存在しないため、切断されるセッションはありません。

CMMVC8919E 要求された移行が無効であるため、コマンドは失敗しました。

説明: 無効な移行 (例えば、disabled から enabled への移行) が試みられました。

ユーザーの処置: いくつかのステップを実行して、必要な移行を行ってください。例えば、disabled から transitional へ、さらに transitional から enabled へ移行します。具体的な構成手順については、ヘルプを参照してください。

CMMVC8920E 1 つ以上のホスト・ポートが現在フェイルオーバーされているため、コマンドは失敗しました。

説明: フェイルオーバーの進行中に状態遷移が試みられました。実際には、両方のノードがオンラインであるという要件があるため、このエラーはめったに見受けられません。ノードが非保留になった直後、制御対象ノードがシャットダウンする前の短い時間枠の中で、このエラーが発生する可能性があります。

ユーザーの処置: この入出力グループ内のすべてのポートがその所有者ノードでオンラインになっていることが **lstargetportfc** コマンドによって報告されるまで待つてから、再試行してください。

CMMVC8922E ボリューム・コピーが 2 つの独立したサイトに置かれなくなるため、コマンドは失敗しました。

説明: 拡張システム・トポロジでボリューム・コピーを追加できるのは、追加した結果、ボリューム・コピーがサイト 1 とサイト 2 のそれぞれに置かれるようになる場合のみです。

ユーザーの処置: 既存のボリューム・コピーに **site** 引数が明確に定義 (サイト 1 またはサイト 2) されていることを確認し、他方のサイトに新規ボリューム・コピーを追加することで再試行してください。

CMMVC8923E メトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係にあるボリュームが、ハイパースワップを使用する 2 つのサイトにコピーを持つことができないため、コマンドは失敗しました。

説明: HyperSwap システム・トポロジでは、既存のボリュームがメトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係にある場合、ボリューム・コピーを別のサイトに追加できません。

ユーザーの処置: 間違ったボリュームを指定した場合は、コマンドを訂正して再試行してください。ボリューム

ム・コピーを別のサイトに追加する必要がある場合は、最初に **rmrcrelationship** コマンドを使用してリモート・コピー関係を除去してから、コマンドを再試行してください。

CMMVC8924E ボリュームは、指定のサイトに既にコピーがあるため、コマンドは失敗しました。

説明: 拡張システム・トポロジでボリューム・コピーを追加できるのは、追加した結果、ボリューム・コピーがサイト 1 とサイト 2 のそれぞれに置かれるようになる場合のみです。

ユーザーの処置: 新規ボリューム・コピー用の別のサイトがあるストレージ・プールを指定して、再試行してください。

CMMVC8925E イメージ・モードのボリュームまたはコピーのキャッシュ状態が破損であるため、コマンドは失敗しました。

説明: イメージ・モード MDisk 上のデータが、イメージ・モード・ボリューム上のデータと異なっている可能性があります。

ユーザーの処置: **recovervdisk** コマンドを使用してボリュームのデータ損失を認知してから、コマンドを再試行してください。あるいは、**-discardimage** パラメーターを指定して、イメージ・モード・コピーの除去を強制的に行います。

CMMVC8926E 変更ボリュームが他方のサイト上にあるコピーの整合したイメージを提供しているため、ボリューム・コピーは削除されませんでした。

説明: 変更ボリュームがまだ使用されているときに、HyperSwap ボリュームのイメージ・モード・コピーを除去しようとしてしました。

ユーザーの処置: 変更ボリュームが使用されなくなるまで待つてから、コマンドを再試行してください。あるいは、**-discardimage** パラメーターを指定してボリューム・コピーの除去を強制的に行います。ただし、これによってデータ損失が起こる可能性があります。

CMMVC8927E 要求された操作は、**sra_monitor** および **sra_privileged** には適用できません。

説明: **rmuser** コマンドまたは **chuser** コマンドを使用して、サポート・アシスタンス・ユーザーを削除または変更しようとしてしました。

ユーザーの処置: **chsra -disable** コマンドを使用し

て、サポート・アシスタンス・ユーザーを削除します。

注: **chsra -disable** コマンドは、sra_monitor ユーザーおよび sra_privileged ユーザーを除去し、ローカルおよびリモートのサポート・アシスタンスを無効にします (構成されている場合)。

CMMVC8928E ユーザー名 **sra_monitor** および **sra_privileged** は予約済みです。別の名前で再試行してください。

説明: 予約済みの名前である sra_monitor または sra_privileged を使用してユーザーを追加しようとした。

ユーザーの処置: 別のユーザー名を選択して、コマンドを再試行してください。

CMMVC8929E サポート・アシスタンスが有効になっていると、E メールを停止できません。

説明: サポート・アシスタンスが有効になっているときに、E メール・サービスを停止しようとした。

ユーザーの処置: **chsra -disable** コマンドを入力してサポート・アシスタンスを無効にしてから、E メール・サービスの停止を再試行してください。

注: **chsra -disable** コマンドは、sra_monitor ユーザーおよび sra_privileged ユーザーを除去し、ローカルおよびリモートのサポート・アシスタンスを無効にします (構成されている場合)。

CMMVC8930E サポート・アシスタンス機能が有効になっていないため、コマンドは失敗しました。

説明: サポート・アシスタンスが有効になる前に、**chsra -disable** や **chsra -updatetoken** などのサポート・アシスタンス・コマンドを入力しようとした。

ユーザーの処置: **chsra -enable** コマンドを入力してサポート・アシスタンスを有効にしてから、失敗したコマンドを再試行してください。

CMMVC8931E サポート・アシスタンスが有効になっていると、usertype support の E メール・ユーザーを除去できません。

説明: サポート・アシスタンスが有効になっているときに、rmemailuser などのコマンドを使用して support タイプの E メール・ユーザーを除去しようとした。

ユーザーの処置: **chsra -disable** コマンドを使用してサポート・アシスタンスを無効にしてから、E メール・

ユーザーの除去を再試行してください。

注: **chsra -disable** コマンドは、sra_monitor ユーザーおよび sra_privileged ユーザーを除去し、ローカルおよびリモートのサポート・アシスタンスを無効にします (構成されている場合)。

CMMVC8932E サポート・アシスタンスが有効になっていると、E メール・サーバー構成を削除できません。

説明: サポート・アシスタンスが有効になっているときに、rmemailserver などのコマンドを入力して E メール・サーバーを除去しようとした。

ユーザーの処置: **chsra -disable** コマンドを実行してサポート・アシスタンスを無効にしてから、E メール・サーバーの除去を再試行してください。

注: **chsra -disable** コマンドは、sra_monitor ユーザーおよび sra_privileged ユーザーを除去し、ローカルおよびリモートのサポート・アシスタンスを無効にします (構成されている場合)。

CMMVC8933E ホスト・クラスターの制限に達しました。

説明: ホスト・クラスターを作成しようとしたが、既に最大数のホスト・クラスターが作成されています。ホスト・クラスターの最大数は 512 です。

ユーザーの処置: 1 つ以上の既存のホスト・クラスターを除去してから、新規のホスト・クラスターを追加してください。

CMMVC8934E ホストは既にホスト・クラスターに属しています。

説明: ホストが既に別のホスト・クラスターに属している状態で、ホストをホスト・クラスターに追加しようとした。

ユーザーの処置:

- 間違ったホストを指定した場合は、別のホストを指定してコマンドを再試行してください。
- そうでない場合は、現在属しているホスト・クラスターからホストを除去して、コマンドを再試行してください。

CMMVC8935E ホスト・クラスターは存在していません。

説明: 存在しないホスト・クラスターが指定されました。

CMMVC8936E • CMMVC8941E

ユーザーの処置: 別のホスト・クラスターを指定してコマンドを再試行してください。

CMMVC8936E ホスト・クラスターに共有マッピングがあります。**-keepmappings** フラグまたは **-removemappings** フラグを使用してください。

説明: 1 つ以上の共有マッピングを持つホスト・クラスターを削除しようとしたのですが、それらのマッピングの処理方法を指定するためのフラグが設定されませんでした。

ユーザーの処置: 以下のいずれかのフラグを指定して、コマンドを再試行してください。

-removemappings

ホスト・クラスターと共に共有マッピングを削除します。

-keepmappings

ホストの共有マッピングを専用マッピングとして保持します。

CMMVC8937E ホスト・クラスター内のホストの制限に達しました。

説明: 満杯のホスト・クラスターにホストを追加しようとした。1 つのホスト・クラスターに最大 128 個のホストを含めることができます。

ユーザーの処置:

- ホストを別のホスト・クラスターに追加します。
- あるいは、ホスト・クラスターから 1 つ以上のホストを除去した後、別のホストを追加します。

CMMVC8938E ホストは、ホスト・クラスターの一部ではありません。

説明: 指定されたホスト・クラスターに属していないホストを指定して、以下のいずれかのアクションを実行しようとした。

- ホストの除去
- 共有マッピングから専用マッピングへの変換

ユーザーの処置: 別のホスト、別のホスト・クラスター、あるいは両方を指定して、コマンドを再試行してください。

CMMVC8939E フェイルオーバーが行われているため、一部のソース・イーサネット・ポートが一時的に使用不可になっています。

説明: ノード保留イベントが発生すると、ノードのイーサネット・ポートに割り当てられた iSCSI IP アドレス

はパートナー・ノードにフェイルオーバーされます。IP アドレスがフェイルオーバー状態にある間は、ノード・ポートが構成済み状態になっている場合でも、それらの IP アドレスが割り当てられているノードからディスカバリーを開始できません。ディスカバリーは、IP アドレスがフェイルバックされると開始できます。保留イベントの発生後、ノードが 5 分以上非保留になっていると、IP アドレスは直ちにフェイルバックされません。保留イベント発生後のノードが非保留になっている時間が 5 分に満たない場合、IP アドレスのフェイルバックは、保留時間に 5 分を足した時間が経過した後に初めて行われます。

ユーザーの処置: 管理 GUI または **lsportip** コマンドを使用して IP アドレスが所有側ノードにフェイルバックされたことを確認してから、ディスカバリーを再試行してください。

CMMVC8940E 指定されたサイトのノードからディスカバリーが開始されませんでした。

説明: **addiscsistorageport** コマンドが、ディスカバリーの実行に使用されたものと同じサイト ID 引数を使用して実行されませんでした。

ユーザーの処置: **detectiscsistorageportcandidate** コマンドでディスカバリーの実行に使用されたものと同じサイト ID 引数を使用して、管理 GUI または **addiscsistorageport** コマンドを実行してください。

CMMVC8941E 既存の接続またはディスカバリー出力と競合するため、ターゲット・コントローラーにセッションを追加できません。

説明: 以下のいずれかの状態が発生しています。

- **iogroup** パラメーターに何らかの値を指定してディスカバリーが実行され、**addiscsistorageport** コマンドの実行では **iogroup** パラメーターに別の値が指定されました。
- **iogroup** パラメーターに値を指定してディスカバリーが実行され、**addiscsistorageport** コマンドはクラスター全体で (**iogroup** が指定されずに) 実行されました。
- ディスカバリーはクラスター全体で実行され、**addiscsistorageport** コマンドの実行では **iogroup** パラメーターに値が指定されました。
- 何らかの入出力グループを介するセッションが既に確立されていて、別の入出力グループを介する接続またはクラスター全体の接続を追加するために **addiscsistorageport** コマンドが実行されました。

- クラスター全体のセッションが既に確立されていて、入出力グループを介する接続を追加するために **addiscsistorageport** コマンドが実行されました。
- サイトを介するセッションが既に確立されていて、入出力グループを介する接続またはクラスター全体の接続を追加するために **addiscsistorageport** コマンドが実行されました。
- 入出力グループを介するセッション、またはクラスター全体のセッションが既に確立されていて、サイトを介する接続を追加するために **addiscsistorageport** コマンドが実行されました。(同じシステムに、異なるトポロジーの入出力グループを混在させることはできません。)

ユーザーの処置: **detectiscsistorageportcandidate** コマンドでディスカバリーの実行に使用されたものと同じサイト ID パラメーターを使用して、管理 GUI または **addiscsistorageport** コマンドを実行してください。

CMMVC8942E ボリュームが **FlashCopy** マッピングに関与しているため、ボリューム・コピーが削除されませんでした。すべての **FlashCopy** マッピングをボリュームから削除してからでないと、このコピーを削除できません。

説明: ボリュームに **FlashCopy** マッピングが含まれているときに、ボリューム・コピーを除去しようとしてしました。

ユーザーの処置: ボリュームからすべての **FlashCopy** マッピングを除去してから、コピーの削除を再試行してください。

CMMVC8943E イメージ・モード・コピー上の整合したイメージが **FlashCopy** マップによって提供されているため、コマンドは失敗しました。

説明: アクティブな (コピー中の) **FlashCopy** マッピングのターゲットであるイメージ・モードのボリュームまたはボリューム・コピーを除去しようとしてしました。

FlashCopy マッピングのコピー中は、イメージ・モード MDisk 上のデータが、イメージ・モード・ボリューム上のデータと異なっている可能性があります。

ユーザーの処置: **FlashCopy** 操作が完了するのを待ってから、コマンドを再試行してください。あるいは、**-discardimage** パラメーターを指定して削除操作を強制的に行います。ただし、これによってデータ損失が起こる可能性があります。

CMMVC8944E ボリュームがハイパースワップを使用する 2 つのサイトに既にコピーを持っているため、コマンドは失敗しました。

addvdiskcopy コマンドを使用して、同じサイトに 2 つ目のコピーを追加してください。

説明: **HyperSwap** システム・トポロジーでは、既存のボリューム・コピーと同じサイトにミラーリングされたコピーを追加する場合に **addvolume copy** コマンドを使用できません。

ユーザーの処置: **addvdiskcopy** コマンドを使用して、同じサイトに 2 つ目のコピーを追加してください。

CMMVC8945E メトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係で、整合したデータを含めないイメージ・モード・コピーへのアクセスが許可されようとしたため、コマンドは失敗しました。

説明: メトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係の 2 次であるイメージ・モードのボリュームまたはボリューム・コピーを除去しようとしてしましたが、そのボリューム上のデータは整合していません。

ユーザーの処置: その関係でボリュームが 1 次ボリュームから同期されるまで待ってから、コマンドを再試行してください。あるいは、**-discardimage** パラメーターを指定して、削除操作を強制的に行ってください。

CMMVC8946E イメージ・モード・コピーがホスト・アクセス可能コピーと同期されていないため、コマンドは失敗しました。

説明: イメージ・モードのボリュームまたはボリューム・コピーを除去しようとしていて、イメージ・モード・コピーのデータがホスト・アクセス可能コピーと同期していません。

ユーザーの処置: ボリューム・コピーが再同期されるのを待ってから、コマンドを再試行してください。あるいは、**-discardimage** パラメーターを指定して、削除操作を強制的に行ってください。

CMMVC8947E ターゲット・コントローラーがストレージ層にありません。

説明: ターゲット **Storwize** コントローラーがレプリカ生成層で構成されています。

ユーザーの処置: ターゲット・コントローラーが正しく構成されているかどうかを検討してください。適切であれば、ターゲット・コントローラーで管理 GUI または **chssystem -layer storage** コマンドを使用して、ストレ

ージ層でコントローラーを構成してください。ターゲット・コントローラーが正しい層にある場合は、指定した IP アドレスが正しいターゲットを指していることを確認してください。ターゲット・コントローラーの層を訂正するか正しい IP アドレスを指定して、

detectiscsistorageportcandidate コマンドを使用して ディスカバリーを再実行してください。

CMMVC8948E システムに **Storwize V7000 Gen1** エンクロージャーが含まれているため、**Storwize V7000 Gen1** 互換モードは無効にできません。

説明: Storwize V7000 Gen1 互換モードを無効にしようとした。このモードは、エンクロージャーとともに Storwize V7000 Gen1 エンクロージャーを含むすべてのシステムで有効にする必要があります。システムにそのような組み合わせが含まれているため、このモードを無効にする要求は拒否されました。

ユーザーの処置: Storwize V7000 Gen1 互換モードを無効にする必要がある場合は、クラスターから Storwize V7000 Gen1 エンクロージャーを除去して、コマンドを再実行してください。

CMMVC8949E **Storwize V7000 Gen1** 互換モードを再有効化できません。

説明: Storwize V7000 Gen1 互換モードが無効になっているシステムで、このモードを有効にしようとした。このモードの再有効化はできません。

ユーザーの処置: 間違ったシステムを指定していた場合は、コマンドを再入力してください。そうでない場合、Storwize V7000 Gen1 エンクロージャーが正しく除去されると、データはマイグレーションされ、そのエンクロージャーを追加して戻すことはできません。

CMMVC8950E **Storwize V7000 Gen1** 互換モードは、このシステムでは使用されていないため、無効にできません。

説明: Storwize V7000 Gen1 互換モードが使用されていないクラスター上で、そのモードを無効にしようしました。Storwize V7000 Gen1 互換モードが使用されているのは、(ハイブリッドが可能な) Storwize V7000 システムのみです。

ユーザーの処置: 間違ったシステムを指定していた場合は、正しいシステムを使用して、コマンドを再実行してください。

CMMVC8951E **Storwize V7000 Gen1** 互換モードは有効になっていないため、**Storwize V7000 Gen1** コントロール・エンクロージャーを追加することはできません。

説明: Storwize V7000 Gen1 互換モードが無効になっているシステムに Storwize V7000 Gen1 コントロール・エンクロージャーを追加しようとした。

ユーザーの処置: コマンドを再試行します。今回は、エンクロージャーを指定します。あるいは、Storwize V7000 Gen1 エンクロージャーを、それが受け入れられるシステムに追加してください。

CMMVC8952E 同じターゲットに対して以前に指定された認証資格情報との不一致があったため、アクションは失敗しました。

説明: **addiscsistorageport** コマンドでは、イニシエーター・ポートとターゲット iSCSI 修飾名 (IQN) のターゲット IP アドレスとの間にセッションを構成します。同じターゲット・パラメーターでこのコマンドを再実行すると、最初の呼び出し後にセッションは確立されているため、このコマンドはアクションを開始せずに正常に復帰します。ただし、**username** 引数、**chapsecret** 引数、またはこの両方に異なる値を指定してこのコマンドを再試行すると、イニシエーターがどの資格情報が正しいか検証できないため、コマンドは失敗します。

ユーザーの処置: ターゲットの資格情報を変更するには、GUI または指定されたコマンドを使用して以下の手順を実行します。

1. **lsiscsistorageport** コマンドを使用して、それまでに確立されているセッション・セットをリストします。
2. **rmiscsistorageport** コマンドを使用して、ターゲットに対するソース・ポート、IP アドレス、および IQN と一致するセッションを除去します。
3. 新規ディスカバリーを開始し、新規資格情報を使用してセッションを確立します。

CMMVC8953E 指定されたサイトまたは入出力グループ (あるいはその両方) にノードがありません。

説明: クラスター内のノードが、iSCSI バックエンド・コントローラーのディスカバリーが開始される前に、サイトの一部として構成されていませんでした。

ユーザーの処置: システム・トポロジーが拡張クラスターまたは HyperSwap 構成である場合は、管理 GUI または **addnode** コマンドか **chnode** コマンドを使用して、ノードを指定されたサイトに追加します。ディスカバリーを再開します。

CMMVC8954E システムがレプリカ生成層にありません。

説明: ディスカバリーは、レプリカ生成層にあるシステムからしか開始できません。

ユーザーの処置: ソース・システムが正しく構成されているかどうかを検討してください。適切であれば、ソース・システムで管理 GUI または **chsystem -layer replication** コマンドを使用して、システムをレプリカ生成層で構成します。

detectiscsistorageportcandidate コマンドを使用してディスクバリーを再実行します。

CMMVC8956E ボリュームがアクティブ/アクティブ関係にある補助ボリュームであるため、コマンドは失敗しました。

説明: 指定されたボリュームは、アクティブ/アクティブ・リモート・コピー関係の補助ボリュームです。補助ボリュームはスロットルできません。

ユーザーの処置: 別のボリュームを指定するか、リモート・コピー関係を破棄してから、このボリュームでスロットルを作成または変更してください。

CMMVC8957E 指定されたボリュームが存在しないため、コマンドは失敗しました。

説明: 存在しないボリューム ID またはボリューム名が指定されました。

ユーザーの処置: GUI または **lsvdisk** コマンドを使用してボリュームのリストを表示し、正しいボリューム ID またはボリューム名を指定したことを確認してください。アクティブ/アクティブ関係に含まれる HyperSwap ボリュームでは、ボリューム ID とボリューム名はマスター・ボリュームのものと同じです。

CMMVC8958E ボリュームに **VVOL** 所有権があり、ハイパースワップを使用する 2 つのサイトにコピーがない可能性があるため、コマンドは失敗しました。

説明: **VVOL** として作成されたボリュームは、アクティブ/アクティブ関係に含まれる HyperSwap ボリュームとして作成したり、そのようなボリュームに変換したりすることができない場合があります。

ユーザーの処置: 別のボリュームを HyperSwap ボリュームとして使用してください。

CMMVC8959E マスター・ボリュームに **VVOL** 所有権があり、リモート・コピー関係に参加できないため、コマンドは失敗しました。

説明: **VVOL** として作成されたボリュームは、マスター・ボリュームとしても補助ボリュームとしてもリモート・コピー関係に参加できません。

ユーザーの処置: ボリュームやプールなどのシステム・オブジェクトの管理には、VMware vCenter を使用してください。

CMMVC8960E 指定されたノードがクラスターの最後のノードであるため、コマンドは失敗しました。

説明: システムにはノードが 1 つしか残っていません。このノードがシステムを離れると、システムは除去され、コマンドを処理できません。**-action replace** ではこのエラーは発生しません。

ユーザーの処置: システムの最後のノードをサービス状態にするには、**satask startservice** を実行します。このコマンドはシステム・レベルでは実行されません。システムの最後のノードをスベアと交換することはできません。

CMMVC8961E ノード・ハードウェアが以前のノードと非互換であるため、アクションは失敗しました。

説明: 候補ノードは、スワップしようとしているノードとワールド・ワイド・ノード名は同じですが、ノード・タイプが異なるかハードウェア構成が異なります。

ユーザーの処置: ファイバー・チャネル構成を変更してから、コマンドを再試行してください。

CMMVC8962E 指定されたノードがオンラインでないため、アクションは失敗しました。

説明: オンラインでないノードで **swapnode -action service** コマンドを実行しようとして失敗しました。

ユーザーの処置: 最初に、正しいノードを指定したか確認してください。正しいものが指定されていなかった場合は、オンラインのノードを指定して、アクションを再試行します。

正しいノードを指定していた場合、ノードは既にオフラインであるため、これ以上のアクションは必要ありません。

CMMVC8964E サポート・アシスタンス機能が既に有効になっているため、コマンドは失敗しました。

説明: サポート・アシスタンスが既に有効になっているときに、**chsra -enable** コマンドが入力されました。

ユーザーの処置: **chsra -updatetoken** コマンドを入力して共有トークンを更新するか、**chsra -disable** コマンドを入力してサポート・アシスタンスを無効にしてください。

CMMVC8965E ボリュームが指定されたノードに従属していて、**-permitofflinevolumes** が指定されなかったため、コマンドは失敗しました。

説明: この操作を実行すると、ホスト入出力が停止する場合があります。**-action replace** ではこのエラーは発生しません。

ユーザーの処置: 冗長性の問題を修正するか、または入出力が停止してもかまわない場合は、**-permitofflinevolumes** パラメーターを指定してコマンドを再試行してください。

CMMVC8966E 構成済みの **RAM** が必要な量より少ないため、このノードを入出力グループに追加できません。

説明: 入出力グループにノードを追加しようとしたのですが、追加するノードより、そのグループ内の他のノードの方が多くのメモリーを備えています。また、RAM に障害があるために、ノードのメモリー量が正しく検出されない可能性もあります。入出力グループ内のすべてのノードでは、構成済み RAM の量が同じでなければなりません。

ユーザーの処置: ノードを別の入出力グループに追加するか、ノードのメモリーを増やして、そのグループ内の他のノードの量と同じにしてから、コマンドを再試行してください。

CMMVC8967E 補助ボリュームに **VVOL** 所有権があり、リモート・コピー関係に参加できないため、コマンドは失敗しました。

説明: **VVOL** として作成されたボリュームは、マスター・ボリュームとしても補助ボリュームとしてもリモート・コピー関係に参加できません。

ユーザーの処置: ボリュームやプールなどのシステム・オブジェクトの管理には、VMware vCenter を使用してください。

CMMVC8968E **iSCSI** イニシエーター・セッションが存在するため、この操作を完了できません。

説明: **iSCSI** イニシエーター・セッションが存在しており、以下のいずれかの変更を試みた場合、この操作は許可されません。

- **iSCSI** イニシエーターとして機能するシステム上でレプリカ生成層からストレージ層に変更する。
- **iSCSI** ターゲットとして機能するシステム上でストレージ層からレプリカ生成層に変更する。

ユーザーの処置: イニシエーター・セッションを除去するには、以下の手順に従ってください。

1. 管理 GUI または **lsiscsistorageport** コマンドを使用して、**iSCSI** イニシエーターとして機能するシステム上で **iSCSI** イニシエーター・セッションを識別します。
2. 管理 GUI または **rmiscsistorageport** コマンドを使用して、**iSCSI** イニシエーター・セッションをすべて除去します。
3. すべてのイニシエーター・セッションを除去した後で、コマンドを再試行します。

CMMVC8969E 別の親ストレージ・プールへのマイグレーションはサポートされないため、この操作を完了できません。

説明: 子ストレージ・プールからは、ボリュームを別の親ストレージ・プールにも、ソースとは親が異なる子ストレージ・プールにもマイグレーションできません。

ユーザーの処置: 最初にボリュームを子プールからそれ自身の親プールにマイグレーションしたうえで、その親プールから別の親のプールにマイグレーションしてください。

CMMVC8970E ストレージ・プールにボリュームが関連付けられているため、そのストレージ・プールを削除できませんでした。強制削除が必要です。

説明: まだボリュームが関連付けられているストレージ・プールは削除できません。

ユーザーの処置: 関連付けられたボリュームを除去してコマンドを再試行するか、以下のように **-force** フラグを使用します。

rmmdiskgrp -force storage_pool

ここで、**storage_pool** はストレージ・プールの名前または ID です。

注意:

-force フラグを使用するとデータが失われる可能性があります。このフラグを使用する前に、**IBM** サポートに連絡してください。

CMMVC8971E キャッシュに入れられたデータはディスクにコミットされていなかったため、コマンドは失敗しました。

説明: キャッシュに入れられたデータはディスクにコミットされていなかったため、コマンドは失敗しました。

ユーザーの処置: コマンドを確認し、正しいボリュームおよびターゲットを指定したことを確認してください。修正して、コマンドを再実行依頼してください。それでも解決しない場合は、データがコミットされなかった理由、およびデータをどのようにコミットする必要があるかを調査してください。

CMMVC8972E **MDisk** がアレイであるため、コマンドは失敗しました。

説明: アレイである **MDisk** の暗号化設定を変更しようとした。 **chmdisk** コマンドは外部 **MDisk** のみに適用されます。

ユーザーの処置: 非暗号化から暗号化に、または暗号化から非暗号化にアレイを直接変換することはできません。代わりに、以下のいずれかのアクションを実行する必要があります。

- 別の **MDisk** を指定して、コマンドを再試行します。
- アレイを削除し、新しい暗号化設定を使用して再作成します。

CMMVC8973W 入出力グループ **io_group_name** は、**old_id** ではなく、**ID new_id** で復元されました。

説明: この状態は、構成ノードが、元のクラスターの作成に使用されたノードと異なる場合に発生する可能性があります。この変更により、入出力グループの **SCSI** 照会の値が影響を受けます。

ユーザーの処置: これは警告メッセージです。ユーザー応答は不要です。

CMMVC8974E 非互換コードのため、アクションは失敗しました。

説明: 1 つ以上のノードにあるコード・バージョンが、新しいバージョンと非互換です。

ユーザーの処置: 追加しようとしているコード・バージョンの互換性要件を参照してください。互換性要件が

満たされるようにクラスターを更新してから、アップグレードを実行します。

CMMVC8975E 非互換コードのために、ノードを追加できませんでした。状況コードは **status_code** です。

説明: クラスター内のコードと異なる改訂レベルを持つコードのノードを追加しようとした。

ユーザーの処置: リジェクトされたノード上のコードを、追加先クラスターのものと同じレベルに更新して、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC8976E **IP** アドレスが無効なため、クラスターを変更できませんでした。

説明: クラスターの **IP** アドレスを無効なアドレスに変更しようとした。

ユーザーの処置: アドレスを訂正し、コマンドを再発行してください。

CMMVC8977E 指定されたディレクトリーが次のいずれかのディレクトリーでないため、アクションは失敗しました:
/dumps/、**/dumps/iostats/**、**/dumps/iotrace/**、**/dumps/feature/**、**/dumps/config/**、**/dumps/elog/**、**/dumps/ec** または **/dumps/pl**

説明: ファイルを無効なディレクトリーから消去しようとしたか、無効なディレクトリーへコピーしようとした。

ユーザーの処置: コマンドが有効なディレクトリーにアクセスすることを確認して、再試行してください。

CMMVC8978E 結果のディスク・サイズはゼロ以下になるため、アクションは失敗しました。

説明: ディスクを縮小しようとしたが、結果としてのサイズがゼロ以下でした。

ユーザーの処置: コマンドを確認し、ディスク・サイズが正しいことを確認してください。また、**shrinkvdisksize** コマンドの資料で追加情報を確認することもできます。修正して、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC8979E 結果のディスク・サイズはゼロ以下になるため、アクションは失敗しました。

説明: 許容される最小値を下回るサイズにボリュームを縮小しようとした。

CMMVC8980E • CMMVC8988E

ユーザーの処置: コマンドを確認し、ディスク・サイズが正しいことを確認してください。修正して、コマンドを再実行依頼してください。詳しくは、**shrinkvdiskspace** コマンドの資料を参照してください。

CMMVC8980E メタデータ・リカバリーは指定された **MDisk ID** を使用できません - 無効、または破棄されています。

説明: メタデータ・リカバリーは、指定された **MDisk ID** を使用できません。この **ID** は、無効であるか、破棄されたディスクを参照します。

ユーザーの処置: 指定された **MDisk** を訂正して、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC8981E 更新は、指定された **MCP** バージョンのコードを含むファイルが見つからなかったため、失敗しました。

説明: コード更新を正常に完了するには、2 つのファイルが必要です。1 つは基本オペレーティング・システムを構成するファイルを含むファイルで、もう 1 つはコードを含むファイルです。このメッセージは、OS のバージョンがコードと互換性がない場合に表示されます。

ユーザーの処置: 2 つの互換ファイルをアップロードして、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC8982E ボリュームはリモート・コピー関係の一部であるため、アクションは失敗しました。

説明: リモート・コピー関係の一部であるボリュームに対してアクションが行われました。

ユーザーの処置: ボリュームをリモート・コピー関係から除去した後で、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC8983E ボリュームは **FlashCopy** マッピングの一部であるため、アクションは失敗しました。

説明: **FlashCopy** マッピングの一部であるボリュームに対してアクションが行われました。

ユーザーの処置: ボリュームを **FlashCopy** マッピングから除去した後で、コマンドを再発行してください。

CMMVC8984E **FlashCopy** マッピングまたは整合性グループは、適切な時刻に開始できませんでした。代わって、マッピングまたはグループが準備されています。

説明: **FlashCopy** マッピングまたは整合性グループは、適切な時刻に開始できませんでした。代わって、

マッピングまたはグループが準備されています。

ユーザーの処置: コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC8985E 仮想メディア・エラーがイメージ・モードボリュームまたはコピー上に存在するため、コマンドが失敗しました。

説明: このコマンドを実行依頼する場合、メディア・エラーは排出済み **MDisk** イメージ・コピー上で保持できないため、ボリューム上またはボリュームのいずれかのコピー上に仮想メディア・エラーがあるイメージ・モード・ボリュームを指定することはできません。

ユーザーの処置: 正確なイメージ・コピーが必要な場合は、指定するイメージ・モード・ボリューム上またはそのいずれかのコピー上に仮想メディア・エラーがないことを確認し、コマンドを再実行依頼します。

正確なイメージ・コピーが必要でない場合は、このコマンドの **-force** オプションを使用できますが、仮想メディア・エラーのすべてが失われます。

CMMVC8986E イメージへのマイグレーションが進行中であったため、コマンドは失敗しました。

説明: イメージへのマイグレーション操作に関与するボリュームに対してコマンドを実行しようとしていました。

ユーザーの処置: マイグレーションが完了するのを待って、コマンドを再発行してください。

CMMVC8987E 現在ノード上で実行されているコード・レベルとは異なるコード・レベルで作成された領域データをリカバリーしようとしています。

説明: 現在ノード上で実行されているコード・レベルとは異なるコード・レベルで作成された領域データをリカバリーしようとしています。

ユーザーの処置: このエラーを管理者に通知してください。ご使用のサーバーのコード・レベルを更新することをお勧めします。サーバーが更新されるまで待ってから、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC8988E 再ビルドしようとしているクラスタの再作成に失敗しました。

説明: クラスタを再作成しようとしていましたが、試みは失敗しました。

ユーザーの処置: コマンドを確認してください。ソース名とターゲット名が一致していない可能性があります。修正して、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC8989E 整合性グループには既に最大マッピング数が含まれているので、**FlashCopy** マッピングは作成または変更されませんでした。

説明: 格納できる最大数の FlashCopy マッピングを持っている整合性グループに FlashCopy マッピングを作成または移動しようとした。

ユーザーの処置: 別の整合性グループに FlashCopy マッピングを作成または移動するか、所要のグループから既存の FlashCopy マッピングを除去した後に、コマンドを再発行してください。

CMMVC8990E マスターまたは補助ボリュームがリモート・コピー関係のメンバーであるため、リモート・コピー関係は作成されませんでした。

説明: ボリューム・コピーが別のサイトにある状態でアクティブ/アクティブ関係を作成しようとした。この関係は、ボリュームが既にリモート・コピー関係にある場合には、サポートされません。

ユーザーの処置: 正しいボリュームを指定したか確認してください。正しいものが指定されている場合は、その既存の関係を削除して、再試行してください。

CMMVC8991E クラスターに対するホストの最大数は、既に構成されています。

説明: コマンドを再実行依頼する前に、少なくとも 1 つのホスト定義を除去する必要があります。

ユーザーの処置: このアクションが必要かどうかを判断します。

アクションが必要である場合、現行構成を検討して、現行のホスト定義に不要なものがあるかどうかを判断します。不要なホスト定義を少なくとも 1 つ除去して、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC8992E クラスターに対して最大数のホスト/出力グループ・ペアが既に構成されています。

説明: コマンドを再実行依頼する前に、少なくとも 1 つのホスト出力グループ・ペア定義を除去する必要があります。

ユーザーの処置: このアクションが必要かどうかを判断します。

アクションが必要である場合、現行構成を検討して、現行のホスト出力グループ・ペア定義に不要なものがあるかどうかを判断します。不要なホスト出力グループ・

ペア定義を少なくとも 1 つ除去して、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC8993E クラスターで構成された **WWPN** と **iSCSI** 修飾名 (**IQN**) の合計は、既に最大数に達しています。

説明: クラスターの WWPN と iSCSI 修飾名の合計が最大数に達しているため、コマンドを開始することができません。

ユーザーの処置: このアクションが必要かどうかを判断します。

アクションが必要である場合、現行構成を検討して、現行の WWPN または iSCSI 修飾名定義に不要なものがあるかどうかを判断します。不要な WWPN 定義または iSCSI 修飾名を少なくとも 1 つ除去して、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC8994E 1 つ以上の入出力グループに対するホストの最大数は、既に構成されています。

説明: コマンドを再実行依頼する前に、指定した入出力グループから少なくとも 1 つのホスト入出力グループ・ペア定義を除去する必要があります。

ユーザーの処置: このアクションが必要かどうかを判断します。

アクションが必要である場合、現行構成を検討して、指定した入出力グループの現行ホスト入出力グループ・ペア定義に不要なものがあるかどうかを判断します。指定した入出力グループから不要なホスト入出力グループ・ペア定義を少なくとも 1 つ除去して、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC8995E 1 つ以上の入出力グループに対する **WWPN** の最大数は、既に構成されています。

説明: コマンドを再実行依頼する前に、指定した入出力グループから少なくとも 1 つの WWPN 定義を除去する必要があります。

ユーザーの処置: このアクションが必要かどうかを判断します。

アクションが必要である場合、現行構成を検討して、指定した入出力グループの現行 WWPN 定義に不要なものがあるかどうかを判断します。指定した入出力グループから不要な WWPN 定義を少なくとも 1 つ除去して、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC8996E ホストに対する **WWPN** の最大数は、既に構成されています。

説明: コマンドを再実行依頼する前に、指定したホストの **WWPN** 定義を少なくとも 1 つ除去する必要があります。

ユーザーの処置: このアクションが必要かどうかを判別します。

アクションが必要である場合、現行構成を検討して、指定したホストの現行 **WWPN** 定義に不要なものがあるかどうかを判別します。指定したホストの不要な **WWPN** 定義を少なくとも 1 つ除去して、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC8997E ホストは、指定または推論された 1 つ以上の入出力グループに所属していません。

説明: ホストは、指定または推論された 1 つ以上の入出力グループに所属していません。

ユーザーの処置: 現在定義されているホストおよび入出力グループの組み合わせを指定して、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC8998E ホストは、指定された 1 つ以上の入出力グループに既に所属しています。

説明: ホストは、指定された 1 つ以上の入出力グループに既に所属しています。

ユーザーの処置: コマンドを確認してください。該当する場合はホスト名を変更し、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC8999E 1 つ以上の関連付けられたボリュームがあるため、入出力グループをホストから除去できません。

説明: 1 つ以上の関連付けられた **VDisk**があるため、入出力グループをホストから除去できません。

ユーザーの処置: コマンドを確認し、正しい入出力グループを指定したことを確認してください。必要に応じて修正を行い、再実行依頼してください。

CMMVC9000E クラスターがストレージ・プール内のエクステントの最大数に達したため、アクションが完了しませんでした。

説明: クラスターがストレージ・プール内のエクステントの最大数に達したため、アクションが完了しませんでした。ボリュームの作成または拡張などにより、追加のエクステントを使用しようとしていました。このアクション

は、クラスター用エクステントの最大数を超えることになるため、開始できません。

ユーザーの処置: 別のボリュームを削除してエクステントを解放してから、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC9001I パッケージが正常にインストールされました。

説明: パッケージが正常にインストールされました。

ユーザーの処置: このメッセージは通知専用です。応答は不要です。

CMMVC9002E クラスターはリカバリーされました。障害の原因が判明し修正処置が行われるまで、**CLI** 機能は制限されます。テクニカル・サポートに連絡して支援を受けてください。

説明: クラスターがリカバリーされ、**CLI** 機能が制限されます。

ユーザーの処置: **IBM** サポートに連絡してください。

CMMVC9003E **SSH** 鍵が取り消されたために、アクションは失敗しました。

説明: **SSH** 鍵が取り消されたため、アクションは失敗しました。

ユーザーの処置: コマンドを確認して、**SSH** 鍵に指定した数値を修正します。修正を行った後、再実行依頼してください。

CMMVC9004E **SSH** 鍵の索引 (**SSH_LABEL_ID**) が無効であるために、アクションは失敗しました。

説明: **SSH** 鍵の索引 (**SSH_LABEL_ID**) が無効であるため、アクションは失敗しました。

ユーザーの処置: **SSH** 鍵の索引を訂正して、コマンドを再実行してください。

CMMVC6231E 監査テーブルが満杯のために、アクションは失敗しました。

説明: 監査テーブルが満杯であるため、アクションは失敗しました。

ユーザーの処置: 監査ログをディスクに保管して、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC9006E クラスターは現在、前の更新コマンドを取り消し中であるため、この操作は実行できません。

説明: 前の更新コマンドの取り消し中に同時に、この操作を実行することはできません。

ユーザーの処置: 前の更新コマンドが実行を停止するまで待ってから、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC9007E 更新が開始されていないか、または更新は進行中であるが打ち切れる状態にないため、この操作は実行できません。

説明: 更新が進行中であるため、この操作を実行することはできません。

ユーザーの処置: 更新が完了するまで待ってから、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC9008E 少なくとも 1 つのノードが既に新規コード・レベルにコミットされているため、更新を取り消すことはできません。

説明: 1 つ以上のノードが既に新規コード・レベルにコミットされているため、更新を取り消すことはできません。

ユーザーの処置: IBM サポートに連絡してください。

CMMVC9009E 無効な応答が入力されました。コマンドは実行されていません。入力は大/小文字の区別をします。**yes** または **no** を入力してください。

説明: 無効な応答が入力されました。コマンドは実行されませんでした。

ユーザーの処置: **yes** または **no** を入力してください。

CMMVC9010E コマンドは完了しませんでした。必要な環境設定を設定せずに、限定された可用性パラメーターが入力されました。

説明: コマンドは完了しませんでした。必要な環境設定なしに、限定された可用性パラメーターが入力されました。

ユーザーの処置: コマンドを確認してください。コマンドが正しい場合は、管理者に連絡して、コマンドを実行できるようにするために環境設定が必要かどうか判別してください。問題が解決したら、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC9011E リモート・クラスターがグローバル・ミラーをサポートしないため、コマンドは失敗しました。

説明: リモート・クラスターがグローバル・ミラーをサポートしていないため、コマンドは失敗しました。

ユーザーの処置: コマンドを確認し、正しいクラスターを指定したことを確認してください。修正して、コマンドを再実行依頼してください。正しいクラスターを指定した場合は、そのクラスターがグローバル・ミラーをサポートしていない理由を調査してください。

CMMVC9012E コピー・タイプが、既に整合性グループ内にある他のコピーと異なっています。

説明: コピー・タイプが、既に整合性グループ内にある他のコピーと異なっています。

ユーザーの処置: 追加しようとしているマッピングのコピー・タイプが、マッピングの追加先の整合性グループ内にあるマッピングと同じコピー・タイプであることを確認して、タスクを再実行依頼してください。

CMMVC9013E マッピングまたは整合性グループが停止中状態にあるため、**FlashCopy** マッピングは準備されませんでした。マッピングまたは整合性グループは、まず停止操作を完了し、その後で準備する必要があります。

説明: **FlashCopy** マッピングまたは整合性グループが停止中状態にあるときは、**FlashCopy** マッピングまたは整合性グループを準備することはできません。

FlashCopy マッピングまたは整合性グループを準備するには、**FlashCopy** マッピングまたは整合性グループが停止状態か **idle_or_copied** 状態でなければなりません。

ユーザーの処置: **FlashCopy** マッピングまたは整合性グループが停止状態または **idle_or_copied** 状態に到達するまで待ってから、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC9014E マッピングまたは整合性グループが停止中状態のため、**FlashCopy** マッピングの属性は変更されませんでした。

説明: **FlashCopy** マッピングが停止中状態のときは、**FlashCopy** マッピングの整合性グループを変更することはできません。**FlashCopy** マッピングの整合性グループを変更したい場合は、その **FlashCopy** マッピングを停止状態か **idle_or_copied** 状態にする必要があります。

ユーザーの処置: **FlashCopy** マッピングが停止状態または **idle_or_copied** 状態に到達するまで待ってから、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC9015E マッピングまたは整合性グループが停止状態のため、**FlashCopy** マッピングは削除されませんでした。まず、マッピングまたは整合性グループを停止する必要があります。

説明: **FlashCopy** マッピングまたは整合性グループが停止中状態のときは、**FlashCopy** マッピングまたは整合性グループを削除することはできません。**FlashCopy** マッピングまたは整合性グループを削除するには、**FlashCopy** マッピングまたは整合性グループが停止状態か **idle_or_copied** 状態でなければなりません。

ユーザーの処置: **FlashCopy** マッピングまたは整合性グループが停止状態または **idle_or_copied** 状態に到達するまで待ってから、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC9016E マッピングまたは整合性グループが停止状態のため、**FlashCopy** マッピングまたは整合性グループは開始されませんでした。マッピングまたは整合性グループは、まず停止操作を完了し、その後で準備する必要があります。

説明: **FlashCopy** マッピングまたは整合性グループが停止中状態のときは、**FlashCopy** マッピングまたは整合性グループを開始することはできません。**FlashCopy** マッピングまたは整合性グループを開始するには、**FlashCopy** マッピングまたは整合性グループが準備済み状態でなければなりません。

ユーザーの処置: **FlashCopy** マッピングまたは整合性グループが停止状態または **idle_or_copied** 状態に到達するまで待ってから、**FlashCopy** マッピングまたは整合性グループを準備し、その後にそれらを開始してください。

CMMVC9017E マッピングまたは整合性グループが既に停止中状態のため、**FlashCopy** マッピングまたは整合性グループは停止されませんでした。

説明: **FlashCopy** マッピングまたは整合性グループの停止タスクが既に実行依頼されており、まだ進行中です。タスクが正常に完了すると、**FlashCopy** マッピングまたは整合性グループの状態は停止済みになります。

ユーザーの処置: 既存のタスクが完了するのを待ってください。グループの状態は自動的に「停止済み」になります。

CMMVC9018E ソース・ボリュームは **FlashCopy** マッピングのターゲットにはなれないため、**FlashCopy** マッピングは作成されませんでした。

説明: 1 つのボリュームが **FlashCopy** マッピングのソースと **FlashCopy** マッピングのターゲットの両方に同時になることはできません。現在、**FlashCopy** マッピングのターゲットとして定義されているソース・ボリュームが指定されました。

ユーザーの処置: 2 つのオプションがあります。1 つのオプションは、別のソース・ボリュームを指定して、コマンドを再実行依頼することです。もう 1 つのオプションは、ターゲット・ボリュームとして指定したソース・ボリュームを定義している既存の **FlashCopy** マッピングを削除して、コマンドを再実行依頼することです。

CMMVC9019E 仮想ディスク (VDisk) は既に最大数の **FlashCopy** マッピングに含まれているため、**FlashCopy** マッピングは作成されませんでした。

説明: 1 つのボリュームをソース・ボリュームとして定義できる **FlashCopy** マッピングの数は制限されています。指定されたソース・ボリュームは、既に **FlashCopy** マッピングの最大数までソース・ボリュームとして定義されているため、別の **FlashCopy** マッピングに対して定義することはできません。

ユーザーの処置: 2 つのオプションがあります。1 つのオプションは、別のソース・ボリュームを指定して、コマンドを再実行依頼することです。もう 1 つのオプションは、そのソース・ボリュームを含んでいる既存の **FlashCopy** マッピングの 1 つを削除して、コマンドを再実行依頼することです。

CMMVC9020E ターゲット・ボリュームは既に **FlashCopy** マッピングのソース・ボリュームであるため、**FlashCopy** マッピングは作成されませんでした。

説明: 1 つのボリュームが **FlashCopy** マッピングのソースと **FlashCopy** マッピングのターゲットの両方に同時になることはできません。指定されたターゲット・ボリュームは、現在 **FlashCopy** マッピングのソースとして定義されています。

ユーザーの処置: 2 つのオプションがあります。1 つのオプションは、別のターゲット・ボリュームを指定して、コマンドを再実行依頼することです。もう 1 つのオプションは、指定されたターゲット・ボリュームを含んでいる既存の **FlashCopy** マッピングをすべて削除し

て、コマンドを再実行依頼することです。

CMMVC9021E ターゲット・仮想ディスク (VDisk) は既に **FlashCopy** マッピングのターゲット **VDisk** であるため、**FlashCopy** マッピングは作成されませんでした。

説明: 1 つのボリュームが同時に複数の **FlashCopy** マッピングのターゲットになることはできません。指定されたターゲット・ボリュームは現在、別の **FlashCopy** マッピングのターゲットとして定義されています。

ユーザーの処置: 2 つのオプションがあります。1 つのオプションは、別のターゲット・ボリュームを指定して、コマンドを再実行依頼することです。もう 1 つのオプションは、指定されたターゲット・ボリュームを含んでいる既存の **FlashCopy** マッピングを削除して、コマンドを再実行依頼することです。

CMMVC9022E 許可テーブルが満杯のために、コマンドは失敗しました。

説明: 許可テーブルが満杯のために、コマンドは失敗しました。

ユーザーの処置: 管理者に連絡して、許可テーブルの状況を確認してください。テーブルが調整されるまで待つて、コマンドを再実行依頼する必要があります。

CMMVC9023E 許可レコードが見つからなかったか、既にデフォルトの役割に設定されているために、コマンドは失敗しました。

説明: 許可レコードが見つからなかったか、既にデフォルトの役割に設定されているために、コマンドは失敗しました。

ユーザーの処置: 指定した役割に対するコマンドを確認してください。役割がセットアップされていない場合は、管理者に連絡して、状況を確認してください。役割がシステムにセットアップされた後、コマンドを再実行依頼してください。

役割をデフォルトとして設定する場合は、これ以上のアクションは不要です。

CMMVC9024E 許可レコードがデフォルトの役割に設定されていないために、コマンドは失敗しました。**rmauth** を使用して、デフォルトの役割を設定してください。

説明: 許可レコードがデフォルトの役割に設定されていないために、コマンドは失敗しました。

ユーザーの処置: **rmauth** コマンドを使用してデフォルトの役割を設定します。

CMMVC9025E 指定された役割が見つからなかったために、コマンドは失敗しました。

説明: 指定された役割が見つからなかったために、コマンドは失敗しました。

ユーザーの処置: コマンドを確認し、指定された役割を修正してください。指定された役割が存在すると考えられる場合は、管理者に問い合わせ、解明してください。修正して、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC9026E セッション SSH 鍵が無効であるか、削除されたために、コマンドは許可に失敗しました。

説明: セッション SSH 鍵が無効であるか、削除されたために、コマンドは許可に失敗しました。

ユーザーの処置: コマンドを確認し、有効な SSH 鍵を指定したことを確認してください。修正して、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC9027E ユーザーの役割はこのコマンドの実行依頼を許可されていないため、タスクは失敗しました。

説明: ユーザーの役割の制限の一例として、モニターの役割を持つユーザーはボリュームを作成できないという制限があります。

ユーザーの処置: このタスクの実行依頼を許可される役割を持つユーザーとしてログインするか、使用するユーザー・アカウントの役割を、このタスクの実行依頼を許可される役割に変更してから、タスクを再実行依頼してください。

CMMVC9028E 指定された SSH 鍵が見つからなかったために、コマンドは失敗しました。このコマンドでは管理者の鍵を指定する必要があります。ことに注意してください。

説明: 指定された SSH 鍵が見つからなかったために、コマンドは失敗しました。このコマンドでは管理者の鍵を指定する必要があります。

ユーザーの処置: コマンドを再確認し、SSH ユーザー名として **admin** を指定したことを確認してください。修正して、再実行依頼してください。

CMMVC9029E このコマンドは、許可レコードをデフォルトの役割に設定できません。**rmauth** を使用して、デフォルトの役割を設定してください。

説明: このコマンドは、許可レコードをデフォルトの役割に設定できません。

ユーザーの処置: **rmauth** コマンドを使用してデフォルトの役割を設定します。

CMMVC9030E SSH 鍵が既に存在するか、重複 SSH 鍵があるために、コマンドは失敗しました。

説明: 既に存在する SSH 鍵を追加しようとした。異なる許可レベルが鍵に関連付けられる可能性があります。

ユーザーの処置: 同じタイプの既存の SSH 鍵に必要とする権限レベルがない場合は、別の SSH 鍵を追加してください。

CMMVC9031E メモリーの変更が試行されたとき、指定された入出力グループのノードのいずれかがオフラインだったため、コマンドは失敗しました。

説明: **chiogrp** コマンドを入力するとき、入出力グループ内のすべてのノードはオンラインになっている必要があります。このエラーは、少なくとも 1 つのノードが現在オンラインになっていないことを示しています。

ユーザーの処置: エンクロージャー・ベースのシステムでは **lsnodecanister** コマンドを、あるいはアプライアンス・ベースのシステムでは **lsnode** コマンドを使用することにより、ノードの状況を確認してください。指定された入出力グループ内のノードで現在、オンラインになっていないものがある場合は、そのノードのメンテナンス手順に従ってください。すべてのノードがオンラインになったら、コマンドを繰り返してください。

CMMVC9032E ユーザー・リストに残されたスペースがないため、「E メール・ユーザーの追加」操作が失敗しました。

説明: E メール受信者の最大数は既に構成されています。

ユーザーの処置: 既存の E メール受信者を 1 人削除して、再試行してください。

CMMVC9033E 同名のユーザーが既に存在するため、この操作は失敗しました。

説明: そのアドレスの E メール受信者は既に存在しています。

ユーザーの処置: 正しいユーザー名を指定したか確認してください。正しいものが指定されていなかった場合は、訂正して、再試行してください。

CMMVC9034E 指定されたユーザーは存在していないため、操作は失敗しました。

説明: 存在していないユーザーについて操作を実行しようとした。

ユーザーの処置: 存在しているユーザーでコマンドを再試行してください。

CMMVC9035E ユーザー・リストの最後のエントリーであるため、「E メール・ユーザーの削除」操作は失敗しました。

説明: E メール・サービスでは、少なくとも 1 人の参加者が構成されている必要があります。

ユーザーの処置: **stopemail** コマンドを実行して E メール・サービスを停止してから、E メール・ユーザーを削除してください。

CMMVC9036E Sendmail エラー EX_USAGE。コマンドまたは構成の行が誤って使用されました。

説明: コマンドまたは構成の行が誤って使用されたため、E メール送信タスクが失敗しました。

ユーザーの処置: E メール設定が正しいことを確認し、タスクを再実行依頼します。

CMMVC9037E Sendmail エラー EX_DATAERR。アドレスが間違っているか、メッセージがメールボックスには大きすぎます。

説明: 送信されるメッセージが大きすぎるかまたは受信側アドレスが間違っているため、E メール送信タスクが失敗しました。

ユーザーの処置: すべてのアドレスが正しく、メッセージが大きすぎないことを確認し、タスクを再実行依頼します。

CMMVC9038E Sendmail エラー EX_NOINPUT。入力ファイル (システム・ファイルではない) が存在しなかったか、読み取り不能でした。

説明: ファイルが欠落しているかまたは読み取り不能のため、E メール送信タスクが失敗しました。

ユーザーの処置: E メール・システムが正しく構成されていることを確認してください。すべての E メール構成ファイルに対してアクセス許可が正しく指定されていることを確認してください。このタスクを再実行依頼してください。

CMMVC9039E Sendmail エラー

EX_NOUSER。**sendmail** コマンドが、指定されたユーザーを認識できませんでした。

説明: 指定したユーザーとドメインの組み合わせが存在しないため、E メール送信タスクは失敗しました。

ユーザーの処置: 定義済みのユーザーとドメインの組み合わせを指定して、タスクを再実行依頼してください。

CMMVC9040E Sendmail エラー

EX_NOHOST。**sendmail** コマンドが、指定されたホスト名を認識できませんでした。

説明: ホストが E メール・システムに認識されないため、E メール送信タスクが失敗しました。

ユーザーの処置: SMTP 環境を正しく構成したこと、および定義されたホストを指定していることを確認してください。このタスクを再実行依頼してください。

CMMVC9041E Sendmail エラー

EX_UNAVAILABLE。必要なシステム・リソースが使用不可です。

説明: 必須システム・リソースが使用不可のため、E メール送信タスクが失敗しました。

ユーザーの処置: SMTP 環境を正しく構成したことを確認してから、タスクを再実行依頼してください。

CMMVC9042E Sendmail エラー EX_SOFTWARE。

内部エラーが発生しました (引数の不良を含む)。

説明: 正しくないパラメーターまたはパラメーター値が検出されたため、E メール送信タスクが失敗しました。

ユーザーの処置: SMTP 環境を正しく構成したことを確認してください。サポートされているパラメーターおよびパラメーター値のみを指定して、タスクを再実行依頼します。

CMMVC9043E Sendmail エラー EX_OSERR。

システム・リソース・エラーによって E メールを送信できませんでした。

説明: システム・リソース・エラーが発生したため、E メール送信タスクが失敗しました。

ユーザーの処置: SMTP 環境を正しく構成したことを確認して、タスクを再実行依頼してください。

CMMVC9044E Sendmail エラー EX_OSFILE。

重要なシステム・ファイルを開くことができませんでした。

説明: 必須システム・ファイルを開くことができないため、E メール送信タスクが失敗しました。

ユーザーの処置: E メール・システムが正しく構成されていること、およびすべての E メール構成ファイルに対してアクセス許可が正しく指定されていることを確認してください。このタスクを再実行依頼してください。

CMMVC9045E Sendmail エラー

EX_CANTCREAT。出力ファイルを**sendmail** で書き込むことができませんでした。

説明: システムが必須出力ファイルへ書き込みすることができないため、E メール送信タスクが失敗しました。

ユーザーの処置: E メール・システムが正しく構成されていること、およびすべての E メール構成ファイルに対してアクセス許可が正しく指定されていることを確認してください。このタスクを再実行依頼してください。

CMMVC9046E Sendmail エラー

EX_IOERR。**sendmail** 操作中にシステム入出力エラーが発生しました。これは、ディスクの障害が原因である可能性があります。

説明: 書き込みまたは読み取りの入出力操作が失敗したため、E メール送信タスクが失敗しました。このエラーは、ディスク装置の障害が原因である可能性があります。

ユーザーの処置: 入出力障害の根本原因を修正し、タスクを再実行依頼します。

CMMVC9047E Sendmail エラー

EX_TEMPFAIL。**sendmail** コマンドでリモート・システムへの接続を作成できませんでした。

説明: **sendmail** アプリケーションがリモート・システムへの接続を確立できないため、E メール送信タスクが失敗しました。

ユーザーの処置: リモート・システムへのネットワーク接続が正しく機能していることを確認し、タスクを再実行依頼します。

CMMVC9048E Sendmail エラー EX_PROTOCOL。
リモート・システムが、プロトコル交換時に正しくない何かを返しました。

説明: プロトコル交換時にエラーが発生したため、E メール送信タスクが失敗しました。

ユーザーの処置: E メール・システムが正しく構成されていること、および SMTP 環境を正しく構成したことを確認してください。このタスクを再実行依頼してください。

CMMVC9049E Sendmail エラー EX_NOPERM。 ユーザーは、要求された操作を行う権限を持っていません。

説明: ユーザー ID にタスクを実行依頼する権限がないため、E メール送信タスクが失敗しました。

ユーザーの処置: E メールおよび SMTP 構成でのご使用のユーザー ID の権限が正しいことを確認し、タスクを再実行依頼します。

CMMVC9050E Sendmail エラー EX_CONFIG。 sendmail の構成に致命的な問題があります。

説明: sendmail の構成が正しくないため、E メール送信タスクが失敗しました。

ユーザーの処置: E メール・システムが正しく構成されていること、および SMTP 環境を正しく構成したことを確認してください。このタスクを再実行依頼してください。

CMMVC9051E 不明なエラーが発生しました。SMTP サーバーが稼働中であるか確認してください。

説明: 予期しないエラーが発生したため、E メール送信タスクが失敗しました。

ユーザーの処置: SMTP サーバーが稼働中であることを確認し、タスクを再実行依頼します。

CMMVC9052E E メール・コマンドがタイムアウトになりました。E メール・サーバーがクラスター上の記載に従って設定されているかを確認してください。

説明: コマンドのタイムアウトが発生したため、E メール送信タスクが失敗しました。

ユーザーの処置: ご使用のシステム設定値が sendmail アプリケーション資料で推奨されている設定値と一致することを確認し、タスクを再実行依頼します。

CMMVC9053E E メール・サービスが有効になっていません。

説明: E メール・アプリケーションが有効になっていないため、E メール送信タスクが失敗しました。

ユーザーの処置: **startemail** コマンドを使用して E メール・アプリケーションを有効にし、タスクを再実行依頼します。

CMMVC9054E 指定されたユーザーが存在しません。

説明: 存在するユーザー ID を指定する必要があります。

ユーザーの処置: 指定するユーザー ID が定義済みであることを確認し、タスクを再実行依頼します。

CMMVC9055E ターゲット・ボリュームに従属 FlashCopy マッピングがあるために、コマンドが失敗しました。

説明: FlashCopy マッピングのターゲット・ボリューム、または整合性グループ内の少なくとも 1 つの FlashCopy マッピングのターゲット・ボリュームに、ターゲット・ボリューム上のデータに従属する別の FlashCopy マッピングがあります。

ユーザーの処置: **lsvdiskdependentmaps** コマンドを使用し、ターゲット・ボリュームを指定して、どの FlashCopy マッピングがターゲット・ボリュームに依存しているかを判別します。それらのマッピングが **idle_or_copied** 状態に到達するのを待つか、それらのマッピングを停止します。このエラーを生成したコマンドを再実行依頼してください。

CMMVC9056E ソースとターゲットのボリュームが、グリーン・サイズの異なる FlashCopy マッピングのメンバーであるため、作成に失敗しました。

説明: 接続したマッピングのツリー内にあるすべての FlashCopy マッピングは、同じグリーン・サイズであることが必要です。グリーン・サイズが異なる 2 つの既存のツリーをリンクする新規の FlashCopy マッピングを作成しようとして失敗しました。

ユーザーの処置: 3 つのオプションがあります。

- コマンドを再実行依頼し、別のソースまたはターゲット・ボリュームを指定します。
- そのソース・ボリュームを含んでいる既存のすべてのマッピングを削除し、コマンドを再実行依頼します。
- そのターゲット・ボリュームを含んでいる既存のすべてのマッピングを削除し、コマンドを再実行依頼します。

CMMVC9061E 鍵サーバー・タイプは、このタイプの鍵サーバー・オブジェクトが存在するため、無効にできません。

説明: 鍵サーバーのエンドポイントが存在する鍵サーバー・タイプを無効にしようとした。このエンドポイントは、この鍵サーバー・タイプが暗号化にアクティブに使用されているため、無効にできないことを示しています。

ユーザーの処置: 正しい鍵サーバー・タイプを指定していることを確認します。指定している場合は、**rmkeyserver** コマンドを使用してこのタイプのすべての鍵サーバー・オブジェクトを削除して、再試行してください。

CMMVC9062E 鍵サーバー・タイプは、現在有効になっていないため、無効にできません。

説明: 現在有効になっていない鍵サーバー・タイプを無効にしようとした。**-disable** パラメーターは、現在有効であり、オンラインの鍵サーバー・オブジェクトがない鍵サーバー・タイプを無効にするためにのみ使用できます。

ユーザーの処置: コマンドを再試行して、現在有効であり、オンラインの鍵サーバー・オブジェクトがない適切な鍵サーバー・タイプを指定してください。

CMMVC9064E このホストは、ホスト・クラスター内で唯一のホストです。このホストが除去された後、ホスト・クラスターはすべての共有マッピングを失います。続行するには、**-force** フラグを使用してください。

説明: まだ共有マッピングが含まれているホスト・クラスターの最後のホストを除去しようとした。このような状況では **-force** フラグを使用する必要があります。そうすると、ホスト・クラスターのすべての共有マッピングが除去されます。

ユーザーの処置: ホストの削除を実際に行う場合は、**-force** フラグを使用してコマンドを再試行してください。

注: **-force** フラグを使用すると、予期せずデータが失われる可能性があります。

CMMVC9065E ホスト・クラスターにホストが含まれていません。

説明: 空のホスト・クラスターに対して以下のいずれかのアクションを実行しようとした。

- クラスターの変更

- 共有マッピングの追加または除去

ユーザーの処置: 正しいホスト・クラスターを指定したか確認してください。正しく指定した場合は、ホストをホスト・クラスターに追加してから、ホスト・クラスターを変更するか、共有マッピングの追加または削除を行います。

CMMVC9066E ボリュームには、既にホスト・クラスターへの共有マッピングがあります。

説明: ボリュームを同じホスト・クラスターに 2 回マップしようとした。

ユーザーの処置: ボリューム名を修正して、コマンドを再試行してください。

CMMVC9067E ボリュームは補助 LUN (仮想ボリューム) としてマップされています。

説明: VMware vSphere 仮想ボリュームをホスト・クラスターにマップしようとした。このマッピングは許可されていません。

ユーザーの処置: 仮想ボリュームではないボリュームを使用してコマンドを再試行してください。

CMMVC9068E ホスト・クラスター内のホストで、専用マッピングの **SCSI ID** が競合しています。

説明: ボリュームへの共有ホスト・クラスター・マッピングを作成しようとしたが、ホスト・クラスター内のホストは既にそのボリュームに専用にマップされています。

ユーザーの処置: ホスト・マッピングがホスト・クラスターおよびその中のホストのマッピングと互換性があることを確認してください。

CMMVC9069E ボリュームには、このホスト・クラスターへの共有マッピングはありません。

説明: マッピングが存在しない状態で、ボリュームからホスト・クラスターへのマッピングを除去しようとした。

ユーザーの処置: 正しいボリュームおよびホスト・クラスターを指定したか確認してください。正しく指定していなかった場合は、正しいパラメーターを指定してコマンドを再試行してください。正しく指定していた場合は、マッピングが存在しないため、さらなる処置は不要です。

CMMVC9070E **-keepmappings** フラグまたは **-removemappings** フラグのいずれかを指定する必要があります。

説明: 1 つ以上の共有マッピングを持つホストをホスト・クラスターから除去しようとしたのですが、そのホストのマッピングの処理を決定するためのフラグが設定されませんでした。

ユーザーの処置: 既存のマッピングを保持するための **-keepmappings** フラグ、またはマッピングを削除するための **-removemappings** フラグのいずれかを指定してコマンドを再試行してください。

CMMVC9071E マッピングは共有マッピングであるため、除去できません。

説明: **rmvdiskhostmap** コマンドを使用してホスト・クラスターから共有マッピングを除去しようとした。この操作では、ホストとボリュームの単一のマッピングが除去されます。

ユーザーの処置: ホスト・クラスターから共有マッピングを除去するには、**rmvolumehostclustermapping** コマンドを使用します。

CMMVC9072E この **SCSI LUN** を使用してこのホスト・クラスターにマップされているボリュームが既にあるため、ホスト・クラスター・マッピングは作成されませんでした。

説明: 現在のホスト・クラスターにマップされているボリュームで既に使用されている **SCSI LUN** が指定されました。

ユーザーの処置: 別の **SCSI LUN** を指定してコマンドを再試行してください。

CMMVC9073E このボリュームは、別の **SCSI LUN** を使用してホスト・クラスター内のいずれかのホストにマップされているため、ホスト・クラスター・マッピングは作成されませんでした。

説明: マッピングに非互換の **SCSI LUN ID** が指定されました。ホスト・クラスター内のホストには、この **SCSI LUN** を使用するボリュームへの専用マッピングがあります。

ユーザーの処置: 互換性のある **SCSI LUN ID**、つまり、専用マッピングに使用されていない **ID** を指定して、コマンドを再試行してください。

CMMVC9074E このボリュームはこのホスト・クラスター内にないホストにマップされているため、ホスト・クラスター・マッピングは作成されませんでした。マッピングを作成するには、**-force** を使用してください。

説明: ボリュームが既に別のホストまたはホスト・クラスターにマップされている状態で、ボリュームをホスト・クラスターにマップしようとした。

ユーザーの処置: 正しいボリュームおよびホスト・クラスターを指定したか確認してください。正しく指定した場合は、コマンドを再試行して、**-force** フラグを使用し、マッピングを作成することができます。その場合、前のマッピングも保持されます。**-force** フラグを使用すると予期しない結果が生じる可能性があるため、必ず注意して使用してください。

CMMVC9075E このホスト・タイプでサポートされている **SCSI LUN** の制限に達したため、ホスト・クラスター・マッピングは作成されませんでした。

説明: ホスト・クラスターのタイプを **adminlun** に変更しようとしたのですが、ホスト・クラスター内のいずれかのホストのマッピングの 1 つに、**adminlun** タイプの最大値を超える **SCSI LUN** があります。デフォルトのホスト・タイプの **SCSI LUN** の最大数は 4096 (以前のハードウェアの場合は 2048)、**adminlun** ホスト・タイプの最大数は 512 です。

ユーザーの処置: **rmvdiskhostmap** コマンドを使用して少なくとも 1 つのホスト・マッピングを除去することで **SCSI LUN** の数を減らしてから、コマンドを再試行してください。

CMMVC9076E この共有マッピング用に空いている **SCSI LUN** を見つけれなかったため、ホスト・クラスター・マッピングは作成されませんでした。

説明: 共有マッピングを作成しようとしたのですが、ホスト・クラスター内のすべてのホスト用に空いている **SCSI LUN** スロットが見つかりませんでした。

ユーザーの処置: 1 つ以上のボリュームをマップ解除して、少なくとも 1 個の **SCSI LUN** スロットを解放し、コマンドを再実行依頼してください。

CMMVC9077E SCSI LUN が競合しているため、ホスト・クラスター・マッピングは作成されませんでした。ホスト・クラスター内のいずれかのホストに既にこのボリュームへのマッピングがありますが、ホスト・クラスター内の別のホストに、同じ **SCSI LUN** を使用する別のボリュームへのマッピングがあります。

説明: 共有マッピングを作成しようとしたのですが、ホスト・クラスター内のホストに、同じ **SCSI LUN** を使用している別のボリュームへのマッピングがあります。

ユーザーの処置: 共有マッピングに変更する前に互換性のある **SCSI LUN ID** にボリュームを再マップするか、他のホストの専用マッピングを除去して競合を解消します。

CMMVC9078E -ignoreseedvolume リストにリストされているボリュームには、**-seedfromhost** リストに指定されているどのホストへのマッピングもありません。

説明: ボリュームは「非シーディング」として指定されましたが、このボリュームはシーディング・ホストにマップされていません。

ユーザーの処置: シーディング・ホストにマップされているボリュームを指定してコマンドを再試行します。

CMMVC9079E 少なくとも 1 つのホストにマッピングがあるため、すべてのホストを削除することはできません。すべてのホストを削除した後、すべてのマッピングも削除されます。続行するには、**-force** フラグを使用してください。

説明: ホスト・クラスターから複数のホストを除去しようとしたのですが、少なくとも 1 つのホストがまだボリュームにマップされていました。

ユーザーの処置:

- ホスト・クラスターから除去するすべてのホストのマッピングを削除します。
- あるいは、**-force** フラグを使用して、ホストが除去されるときにそのホストのマッピングをすべて自動的に削除します。

注: **-force** フラグを使用すると、予期しない結果が生じることがあります。

CMMVC9080E 入出力グループ内の少なくとも 1 つのボリュームが、定義されたボリューム保護期間内に入出力を受け取っているため、ホスト・クラスターの入出力グループは除去できません。

説明: グローバル・ボリューム保護が有効になっていて、指定された静止期間内に入出力が発生しているときに、入出力グループを除去しようとした。

ユーザーの処置: 正しい入出力グループを指定したか確認してください。正しく指定した場合は、入出力グループが関与するアクティビティーが必須の静止期間中に行われていないことを確認してから、コマンドを再試行します。

CMMVC9081E 重複したホスト **ID** が入力されました。

説明: ホスト・クラスターに対して複数のホストの追加または除去を行おうとしたのですが、同じホスト **ID** が 2 回指定されました。

ユーザーの処置: 各 **ID** を 1 回のみ指定してホスト **ID** を修正し、コマンドを再試行してください。

CMMVC9082E リストに指定されたホストの数が多すぎます。

説明: ホスト・クラスターに追加されるホストのリストが指定されましたが、リスト内のホストの数が多すぎます。1 つのホスト・クラスターに最大 128 個のホストを含めることができます。

ユーザーの処置: ホストのリストを短くして、コマンドを再試行してください。

CMMVC9083E ボリュームが作動可能でないため、新規クラウド・スナップショットを作成できませんでした。

説明: 以下のいずれかの条件が該当する場合は、クラウド・スナップショットを作成できません。

- そのボリュームに対して、クラウド・スナップショット操作、復元操作、削除操作のいずれかが既に進行中である
- そのボリュームに対して、未修正のクラウド・スナップショット・エラーがログに記録されている

新しいクラウド・スナップショットを開始できるのは、ボリュームの **backup_status** が **ready** である場合のみです。

ユーザーの処置: 以下のアクションを実行します。

CMMVC9084W • CMMVC9091E

1. 未解決のスナップショット・エラーがあれば修正して、コマンドを再試行してください。
2. エラーが続く場合は、管理 GUI、または **lsvolumebackupprogress** コマンドと **lsvolumerestoreprogress** コマンドを使用して、既存のクラウド・スナップショット操作、削除操作、および復元操作の進行状況をモニターします。既存の操作が完了するまで待つか、操作をキャンセルしてから、元のコマンドを再試行してください。

CMMVC9084W エンクロージャーごとにライセンスが付与されていない状態で、クラウド・スナップショットが有効に設定されたボリュームが存在します。

説明: クラウド・スナップショットが有効に設定されたボリュームを含む各エンクロージャーには、有効な透過クラウド階層化のライセンスが必要です。少なくとも 1 つのエンクロージャーにライセンスがありません。

ユーザーの処置: 透過クラウド階層化のライセンスが必要なすべてのエンクロージャーに有効なライセンスを取得してください。

CMMVC9085E クラウド・アカウントはまだ初期化中のため、コマンドは失敗しました。

説明: クラウド・アカウントを使用する前に、クラウド・アカウントの初期化が完了していなければなりません。

ユーザーの処置: クラウド・アカウントの初期化が完了するまで待ってから、コマンドを再試行してください。

CMMVC9086E ボリューム用に構成済みのクラウド・アカウントはインポート・モードであるため、新しいクラウド・スナップショットを作成できませんでした。

説明: 新しいクラウド・スナップショットを作成できるのは、クラウド・アカウントが通常モードである場合のみです。

ユーザーの処置: クラウド・アカウントのモードを変更するか、別のクラウド・アカウントを使用するようにボリュームを構成してください。

CMMVC9087E ボリュームでクラウド・スナップショットが有効になっていないため、新しいクラウド・スナップショットを作成できません。

説明: 新しいクラウド・スナップショットを作成できるのは、クラウド・スナップショット機能が有効になっている場合のみです。

ユーザーの処置: 管理 GUI または **chvdisk** コマンドを使用して、ボリュームに対してクラウド・スナップショット機能を有効にしてください。

CMMVC9088E 該当のボリュームについて最大数のクラウド・スナップショットが既に存在するため、新しいクラウド・スナップショットを作成できませんでした。

説明: ボリュームには、最大数のクラウド・スナップショットが既にあります。

ユーザーの処置: ボリュームの不要なクラウド・スナップショットを除去し、コマンドを再試行します。管理 GUI または **lsvolumebackupgeneration** コマンドおよび **rmvolumebackupgeneration** コマンドを使用して、クラウド・スナップショットのリストと除去を行ってください。

CMMVC9089E 指定されたボリュームのクラウド・スナップショットは存在しないため、コマンドは失敗しました。

説明: 有効なボリューム ID が提供されているクラウド・スナップショットを除去しようとしたますが、指定されたボリュームのクラウド・スナップショットが見つかりませんでした。

ユーザーの処置: 管理 GUI または **lsvolumebackup** コマンドを使用して、クラウド・スナップショットがクラウドに存在するボリュームをリストしてください。コマンドの再試行時に、それらのボリュームの 1 つを指定してください。

CMMVC9090E 指定されたクラウド・スナップショットは存在しないため、コマンドは失敗しました。

説明: クラウド・スナップショットを除去またはリストアしようとしたますが、指定されたスナップショットがクラウドで見つかりませんでした。

ユーザーの処置: 管理 GUI または **lsvolumebackupgeneration** コマンドまたは **lsvolumebackup** コマンドを使用して、特定のボリュームについてクラウドに存在するクラウド・スナップショットをリストしてください。コマンドの再試行時に、それらのスナップショットの 1 つを指定してください。

CMMVC9091E 既存の削除操作がこのボリュームに対して進行中であるため、コマンドは失敗しました。

説明: クラウド・スナップショットがあるボリュームに対しては、一度に 1 つの削除操作だけが許可されま

す。削除プロセスは非同期で行われ、バックグラウンドで実行されます。そのプロセスが 1 つのスナップショットについて実行されている間、同じボリュームの別のスナップショットを削除することはできません。

ユーザーの処置: 管理 GUI または

lsvolumebackupprogress コマンドを使用して、現行の削除操作の進行状況をリストしてください。そのボリュームについて他の削除操作が進行中でない場合は、コマンドを再試行してください。

CMMVC9092E 指定されたクラウド・スナップショットは該当ボリュームの最新の完全クラウド・スナップショットであるため、コマンドは失敗しました。

説明: ボリュームの最新のクラウド・スナップショットを削除しようとしてしました。リストア操作で使用するために、最新のスナップショットは使用可能なままでなければなりません。

ユーザーの処置: 管理 GUI または **lsvolumebackup** を使用して、削除する別のクラウド・スナップショットを選択してください。

CMMVC9093E このクラウド・スナップショットからリストア操作が進行中であるため、コマンドは失敗しました。

説明: ボリュームのリストアに使用中にクラウド・スナップショットを削除しようとしてしました。

ユーザーの処置: リストア操作が完了するまで待つか、リストア操作をキャンセルします。管理 GUI または **lsvolume restoreprogress** コマンドを使用して、現行のリストア操作の進行状況を表示してください。

CMMVC9094E このボリュームに対してクラウド・スナップショットの 1 つからリストア操作が進行中であるため、コマンドは失敗しました。

説明: いずれかのクラウド・スナップショットがボリュームのリストアに使用されている間に、ボリュームのすべてのクラウド・スナップショットを削除しようとしてしました。

ユーザーの処置: リストア操作が完了するまで待つか、リストア操作をキャンセルします。管理 GUI または **lsvolume restoreprogress** コマンドを使用して、現行のリストア操作の進行状況をリストしてください。

CMMVC9095E **-fromuid** パラメーターを使用して **UID** が指定されているボリュームがローカル・システム上にすでに存在するため、コマンドは失敗しました。

説明: **-fromuid** パラメーターは、別のボリュームから作成されたクラウド・スナップショットをリストアするために使用されます。

ユーザーの処置: 指定されたボリュームがローカル・システム上にすでに存在する場合、**-fromuid** パラメーターを使用しないでください。

CMMVC9096E 既存のリストア操作がこのボリューム上で進行中であるため、コマンドは失敗しました。

説明: 既に復元中であったボリュームを復元しようとしてしました。

ユーザーの処置: リストア操作が完了するまで待ちます。間違ったボリュームを指定した場合は、管理 GUI または **lsvolume restoreprogress** コマンドを使用して、リストア操作が進行中であるすべてのボリュームのリストを表示できます。元のコマンドの再試行時に、リストア操作が進行中でないボリュームを指定してください。

CMMVC9097E 指定されたバージョンのクラウド・スナップショットは該当ボリュームの最新のクラウド・スナップショットではないため、コマンドは失敗しました。最新バージョンのクラウド・スナップショットが指定されていない場合、**-deletelatergenerations** パラメーターを指定する必要があります。

説明: クラウド・スナップショットがボリュームで有効であるときに、復元されるクラウド・スナップショットがボリュームの最新クラウド・スナップショットでない場合、**-deletelatergenerations** パラメーターを指定して、そのボリュームの後続のすべてのクラウド・スナップショットが削除されなければなりません。

ユーザーの処置: 以下のアクションのいずれかを実行してください。

- **-deletelatergenerations** パラメーターを指定してコマンドを再試行します。
- 実動ボリュームに直接復元しようとする場合は、ボリュームでクラウド・スナップショットを無効にし、コマンドを再試行します。後でクラウド・スナップショットが有効になると、次のクラウド・スナップショットはフル・クラウド・スナップショットになります。

CMMVC9098E • CMMVC9103E

- 一時ボリュームから復元をコミットしようとする場合は、**-detach** パラメーターを使用して一時ボリュームを独立ボリュームに変換することを検討します。そうすると、元のボリュームとボリューム・クラウド・スナップショットを未変更のままにすることができません。

CMMVC9098E 既存のリストア操作がこのボリューム・クラウド・スナップショットから進行中であるため、コマンドは失敗しました。

説明: 指定されたクラウド・スナップショットが既にリストア操作に使用中であったボリュームを復元しようとしてしました。

ユーザーの処置: 管理 GUI または **lsvolumerestoreprogress** コマンドを使用して、現行のリストア操作の進行状況をリストしてください。

CMMVC9099E このボリュームについてリストア操作が進行中でないため、コマンドは失敗しました。

説明: 進行中のリストア操作がないボリュームのリストアをキャンセルしようとしてしました。

ユーザーの処置: リストア操作が進行中であるすべてのボリュームのリストを表示するには、管理 GUI または **lsvolumerestoreprogress** コマンドを使用します。元のコマンドの再試行時に、それらのボリュームの 1 つを指定してください。

CMMVC9100E このボリュームについてコミットされていないリストア操作がないため、コマンドは失敗しました。

説明: コミットされていないリストア操作が見つからないボリュームのリストアをコミットまたは切り離そうとしてしました。

ユーザーの処置: リストア操作が進行中であるすべてのボリュームのリストを表示するには、管理 GUI または **lsvolumerestoreprogress** コマンドを使用します。元のコマンドの再試行時に、それらのボリュームの 1 つを指定してください。

CMMVC9101E **-fromuid** パラメーターが指定され、指定されたローカル・ボリュームでクラウド・スナップショットが有効になっているため、コマンドは失敗しました。

説明: 別のボリュームからクラウド・スナップショットを復元しようとしてしました。しかし、クラウド・スナップショットは指定されたローカル・ボリュームで有効になっていません。

-fromuid パラメーターを使用する場合、ローカル・ボリューム上でクラウド・スナップショットを有効にすることはできません。

ユーザーの処置: 以下のアクションのいずれかを実行してください。

- ローカル・ボリュームでクラウド・スナップショットを無効にし、コマンドを再試行します。
- 別のローカル・ボリュームに復元します。

CMMVC9102E 既存のボリュームにホストへのマッピングがあるときに **-restoreuid** パラメーターが指定されたため、コマンドは失敗しました。

説明: ローカル・ボリュームの UID が、ボリューム・クラウド・スナップショットの UID に設定されることが要求された場合に、別のボリュームからクラウド・スナップショットを復元しようとしてしました。ただし、ローカル・ボリュームには、ホスト・オブジェクトとのマッピングがあります。

-restoreuid パラメーターを使用する場合、ローカル・ボリュームには、ボリュームとホストとのマッピングは使用できません。

ユーザーの処置: 以下のアクションのいずれかを実行してください。

- ローカル・ボリュームのボリュームとホストとのマッピングを除去して、コマンドを再試行します。
- 別のローカル・ボリュームに復元します。

CMMVC9103E ボリュームが作動可能でないため、復元操作を開始できませんでした。

説明: 以下のいずれかの条件が該当する場合は、復元操作を開始できません。

- そのボリュームに対して、クラウド・スナップショット操作、復元操作、削除操作のいずれかが既に進行中である
- そのボリュームに対して、未修正のクラウド・スナップショット・エラーがログに記録されている

復元操作を開始できるのは、ボリュームの **restore_status** が **available** である場合だけです。

ユーザーの処置: 以下のアクションを実行します。

- 未解決のスナップショット・エラーがあれば修正して、コマンドを再試行してください。
- エラーが続く場合は、管理 GUI または **lsvolumebackupprogress** コマンドと **lsvolumerestoreprogress** コマンドを使用して、既存のクラウド・スナップショット操作、削除操作、

および復元操作の進行状況をモニターします。既存の操作が完了するまで待つか、操作をキャンセルしてから、元のコマンドを再試行してください。

CMMVC9104E ボリュームが作動可能でないため、クラウド・スナップショットを削除できません。

説明: 以下のいずれかの条件が該当する場合は、クラウド・スナップショットを削除できません。

- そのボリュームに対して、クラウド・スナップショット操作、復元操作、削除操作のいずれかが既に進行中である
- そのボリュームに対して、未修正のクラウド・スナップショット・エラーがログに記録されている

ユーザーの処置: 以下のアクションを実行します。

1. 未解決のスナップショット・エラーがあれば修正して、コマンドを再試行してください。
2. エラーが続く場合は、管理 GUI、または **lsvolumebackupprogress** コマンドと **lsvolumerestoreprogress** コマンドを使用して、既存のクラウド・スナップショット操作、削除操作、および復元操作の進行状況をモニターします。既存の操作が完了するまで待つか、操作をキャンセルしてから、元のコマンドを再試行してください。

CMMVC9105E ローカル・ボリュームは指定されたクラウド・スナップショットとサイズが異なるため、コマンドは失敗しました。

説明: ボリューム・クラウド・スナップショットと同じ仮想容量がないボリュームを復元しようとした。

ユーザーの処置: ローカル・ボリュームのサイズを変更してコマンドを再試行するか、別のローカル・ボリュームに復元してください。

CMMVC9106E **-createtemporaryvolume** オプションが使用できるのはボリュームでクラウド・スナップショットが有効になっている場合のみであるため、コマンドは失敗しました。

説明: 復元されたデータを保持するために一時ボリュームを作成しようとしたが、復元操作のターゲット・ボリュームでクラウド・スナップショットが有効になっていません。この使用法はサポートされていません。

ユーザーの処置: 以下のアクションのいずれかを実行してください。

- **-createtemporaryvolume** パラメーターを省略して、指定のボリュームに対して直接復元操作を実行します。
- 復元操作のターゲット・ボリュームでクラウド・スナップショットを有効にし、コマンドを再試行します。

CMMVC9107E システム内の空きボリューム ID またはボリューム・コピー ID の数が不十分であるため、リストア・プロセスについて一時ボリュームを作成できませんでした。

説明: 復元されたデータを保持するために一時ボリュームを作成しようとしたが、これにはリストア操作のターゲット・ボリュームと同じキャッシュ入出力グループで新規ボリュームが作成されることが必要でした。システムで空きボリューム ID またはボリューム・コピー ID が使用可能でなかったため、新規ボリュームが作成されませんでした。

ユーザーの処置: システムに不要なボリュームやボリューム・コピーが含まれているかどうかを判別します。含まれている場合は、**rmvolume** コマンドまたは **rmvolumecopy** コマンドを使用して不要なボリュームやボリューム・コピーを除去してから、コマンドを再試行してください。

CMMVC9108E ボリュームでクラウド・スナップショットが有効になっているため、ボリュームのサイズ変更はできません。

説明: ボリュームでクラウド・スナップショット機能が有効になっているときに、ボリュームのサイズを変更しようとした。

ユーザーの処置: 正しいボリュームを指定したか確認してください。指定した場合は、**chvdisk** コマンドを使用してそのボリュームでクラウド・スナップショット機能を無効にしてから、元のコマンドを再試行します。

CMMVC9109E ストレージ・プール内にある空き容量が不十分なため、リストア・プロセスについて一時ボリュームを作成できませんでした。

説明: 復元されたデータを保持するために一時ボリュームを作成しようとしたが、これにはリストア操作のターゲット・ボリュームと同じキャッシュ入出力グループで新規ボリュームが作成されることが必要でした。ストレージ・プールで空きボリューム ID が使用可能でなかったため、新規ボリュームが作成されませんでした。

ユーザーの処置: システムに不要なローカル・ボリュームが含まれているかどうかを判別します。含まれている場合は、**rmvdisk** コマンドを使用して不要なローカル・

ボリュームを除去してから、コマンドを再試行してください。

CMMVC9110E システム内の **FlashCopy** マッピングの最大数に達しているため、リストア操作を開始できませんでした。

説明: リストア操作には内部 **FlashCopy** マッピングの作成が必要ですが、システム限度に達しました。

ユーザーの処置: **rmfcmap** コマンドを使用して不要な **FlashCopy** マッピングをシステムから除去して、**restorevolume** コマンドを再試行してください。

CMMVC9111E 指定されたボリュームがメトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係の一部であるため、コマンドは失敗しました。

説明: リモート・コピー関係の一部であるボリュームを復元しようとした。

ユーザーの処置: 正しいボリュームを指定したか確認してください。そうである場合は、**rmrcrelationship** コマンドを使用して、このボリュームを使用しているリモート・コピー関係を除去して、**restorevolume** コマンドを再試行します。

CMMVC9112E 指定されたボリュームは **HyperSwap** ボリュームであるため、コマンドは失敗しました。

説明: **HyperSwap** ボリュームを復元しようとした。この操作は許可されていません。

ユーザーの処置: 正しいボリュームを指定したか確認してください。その場合は、1 つのサイトでコピーを除去してボリュームを基本ボリュームに変換してから、コマンドを再試行します。

CMMVC9113E クラウド・スナップショットは、指定されたボリュームですでに有効化されています。

説明: クラウド・スナップショットがすでに有効化されているボリュームでクラウド・スナップショットを有効化しようとした。

ユーザーの処置: 正しいボリュームを指定したか確認してください。別のクラウド・アカウントを使用するクラウド・スナップショットを有効化したい場合は、最初に現行アカウントのクラウド・スナップショットを無効化してから、コマンドを再試行します。

CMMVC9114E クラウド・スナップショットは、このボリュームで有効になっているため、無効にできません。

説明: クラウド・スナップショット機能が有効になっていないときに、クラウド・スナップショットを無効にしようとした。

ユーザーの処置: 正しいボリュームを指定したか確認してください。

CMMVC9115E システム内のクラウド・スナップショット対応ボリュームの最大数に達しているため、クラウド・スナップショットを有効に設定できません。

説明: クラウド・スナップショットについて有効に設定できるボリュームの数がシステムしきい値に達しました。

ユーザーの処置: 現在のボリュームについてクラウド・スナップショットを有効に設定するには、その前に、別のボリュームのクラウド・スナップショットを無効にする必要があります。

CMMVC9116E 指定されたクラウド・アカウントはインポート・モードであるため、クラウド・スナップショットを有効に設定できません。

説明: クラウド・スナップショットを有効にする場合、クラウド・アカウントは通常モードでなければなりません。

ユーザーの処置: アカウントを通常モードに変更して、コマンドを再試行してください。

CMMVC9117E クラウド・スナップショット操作は進行中であるため、ボリュームは削除されませんでした。

説明: クラウド・スナップショット操作の完了を妨げる可能性があるため、ボリュームは削除されませんでした。

ユーザーの処置: 正しいボリュームを指定したか確認してください。指定が正しい場合は、クラウド・スナップショット操作が完了するまで待つか、クラウド・スナップショットをキャンセルします。管理 GUI または **lsvolumebackupprogress** コマンドを使用してクラウド・スナップショットの進行状況をモニターするか、**rmvolumebackupgeneration** コマンドを使用してクラウド・スナップショットをキャンセルしてください。あるいは、**-cancelbackup** パラメーターを指定して、ボリュームを強制削除し、ボリュームにアクティブなクラウ

ド・スナップショット操作があればすべてキャンセルします。

CMMVC9118E ボリュームは、復元操作が進行中であるために削除されず、整合性のあるデータが含まれていないイメージ・モード・コピーへのアクセスを許すことになります。

説明: イメージ・モード・コピーに不整合なデータが含まれている可能性があるため、ボリュームは削除されませんでした。

ユーザーの処置: 正しいボリュームを指定したか確認してください。指定が正しい場合は、復元操作が完了するまで待つか、復元をキャンセルします。管理 GUI または **lsvolumerestoreprogress** コマンドを使用して復元の進行状況をモニターするか、**restorevolume** コマンドを使用して復元をキャンセルします。あるいは、**-discardimage** パラメーターを指定して、ボリュームを強制削除し、アクティブな復元操作があればすべてキャンセルします。

CMMVC9119E ボリューム・コピーは、復元操作が進行中のため削除されず、整合性のあるデータが含まれていないイメージ・モード・コピーへのアクセスを許す場合があります。

説明: イメージ・モード・コピーに不整合なデータが含まれている可能性があるため、ボリューム・コピーは削除されませんでした。

ユーザーの処置: 正しいボリュームを指定したか確認してください。指定が正しい場合は、復元操作が完了するまで待つか、復元をキャンセルします。管理 GUI または **lsvolumerestoreprogress** コマンドを使用して復元操作の進行状況をモニターするか、**restorevolume** コマンドを使用して復元操作をキャンセルします。あるいは、**-discardimage** パラメーターを指定して、ボリューム・コピーを強制削除します。

CMMVC9120E マスターまたは補助ボリュームがクラウド・スナップショットに対して有効化されているため、リモート・コピー関係は作成されませんでした。

説明: クラウド・スナップショットが有効化されているボリュームを、リモート・コピー関係の一部にすることはできません。

ユーザーの処置: 正しいボリュームを指定したか確認してください。指定した場合は、**rmcloudaccount** コマンドを使用してクラウド・スナップショット機能を無効にしてから、元のコマンドを再試行します。

CMMVC9121E ボリュームはクラウド・スナップショットに対して有効化されているため、変更ボリュームを関連付けることはできません。

説明: クラウド・スナップショット機能がボリュームで有効化されている場合、リモート・コピー関係の変更ボリュームとしてボリュームを構成できません。

ユーザーの処置: 正しいボリュームを指定したか確認してください。指定した場合は、**rmcloudaccount** コマンドを使用してそのボリュームでクラウド・スナップショット機能を無効にしてから、元のコマンドを再試行します。

CMMVC9122E ソースまたはターゲットのボリュームはクラウド・スナップショットに対して有効化されているため、**FlashCopy** マッピングは作成されませんでした。

説明: クラウド・スナップショット機能をボリュームで有効化する場合、ボリュームは、FlashCopy マッピングのソース・ボリュームやターゲット・ボリュームであってはなりません。

ユーザーの処置: 正しいボリュームを指定したか確認してください。指定した場合は、**chvdisk** コマンドを使用してそのボリュームでクラウド・スナップショット機能を無効にしてから、元のコマンドを再試行します。

CMMVC9123E 鍵サーバー・タイプが有効になっていないため、コマンドは失敗しました。

説明: 鍵サーバー・タイプを有効にせずに鍵サーバーを作成しようとした。

ユーザーの処置: **chkeyserverisklm** コマンドを使用して鍵サーバー・タイプを有効にします。次に、**mkkeyserver** コマンドを再試行してください。

CMMVC9124E 1 次 ISKLM 鍵サーバーは既に存在しているため、コマンドは失敗しました。1 次 ISKLM 鍵サーバーは既に存在しているため、コマンドは失敗しました。

説明: 1 次鍵サーバーが既に存在している状態で、**mkkeyserver -primary** コマンドを使用して鍵サーバー・オブジェクトを作成しようとした。1 次鍵サーバーを作成した後、それ以降の鍵サーバー・オブジェクトは、**-primary** フラグを指定して作成できません。1 次鍵サーバーは、**chkeyserver** コマンドを使用して後で変更できます。

ユーザーの処置: **-primary** フラグを指定せずにコマンドを再試行してください。

CMMVC9125E **-primary** フラグは最初の **ISKLM** 鍵サーバーの作成時に設定する必要があるため、コマンドは失敗しました。

説明: **-primary** フラグを指定せずに 1 次 **ISKLM** 鍵サーバー・オブジェクトを作成しようとしてしました。最初に作成する **ISKLM** タイプの鍵サーバーには、**-primary** フラグが設定されていなければなりません。つまり、最初に 1 次鍵サーバーを作成する必要があります。それ以降の鍵サーバー・オブジェクトは、**-primary** フラグを指定して作成できません。1 次 **ISKLM** 鍵サーバーは、**chkeyserver** コマンドを使用して後で変更できません。

ユーザーの処置: コマンドの再試行時に **-primary** フラグを指定してください。

CMMVC9126E **-primary** フラグを設定できるのは **ISKLM** 鍵サーバーについてのみであるため、コマンドは失敗しました。

説明: **-primary** フラグが指定された鍵サーバー・オブジェクトを作成しようとしてしました。**-primary** フラグは **ISKLM** 鍵サーバーに対してのみ有効ですが、**ISKLM** 鍵サーバー・タイプは現在有効に設定されていません。

ユーザーの処置: **-primary** フラグを指定せずにコマンドを再試行してください。

CMMVC9127E **SSL** 証明書が必要であるため、コマンドは失敗しました。

説明: 自己署名 **SSL** 証明書を指定せずに鍵サーバー・オブジェクトを作成しようとしてしました。親の鍵サーバー・タイプ・オブジェクトに **CA** 証明書も構成されていません。その結果、鍵サーバーと通信するための **SSL** 証明書がシステムで使用できません。

ユーザーの処置: この鍵サーバー・タイプの **CA** 証明書を構成するか、**-sslcert** パラメーターを使用して鍵サーバーの自己署名証明書を提供してください。

CMMVC9128E 鍵サーバー・タイプは、有効な鍵サーバー・タイプの数が増加したため、鍵サーバー・タイプを有効にできません。

説明: 通常、一度に 1 つの鍵サーバー・タイプを有効にします。鍵サーバー・タイプ間の移行は、移行が完了するまで 2 番目のタイプを有効にすることができる特殊なケースです。このエラーは、移行時に 3 番目の鍵サーバー・タイプを有効にしようとしたことを意味します。これは許可されません。

ユーザーの処置: 現在 2 つの鍵サーバー・タイプ間を

移行中である場合は、コマンドを再試行し、今回は移行ターゲットを無効にするために **-disable** パラメーターを組み込んでください。

CMMVC9129E **IPv4** アドレスが指定されましたが、各ノードが **IPv4** サービス **IP** アドレスを持っていないため、コマンドは失敗しました。

説明: **IPv4** アドレスを使用して鍵サーバー・オブジェクトを作成しようとしてしました。これには、システム内の各ノードに **IPv4** サービス **IP** アドレスが設定されている必要があります。

ユーザーの処置: **lsservicestatus** コマンドを使用して、システム内の各ノードに **IPv4** サービス **IP** アドレスがあることを確認してから、コマンドを再試行してください。または、各ノードに **IPv6** サービス・アドレスがある場合は、コマンドの再試行時に **IPv6** サービス **IP** アドレスを指定してください。

CMMVC9130E **IPv6** アドレスが指定されましたが、各ノードが **IPv6** サービス **IP** アドレスを持っていないため、コマンドは失敗しました。

説明: **IPv6** アドレスを使用して鍵サーバー・オブジェクトを作成しようとしてしました。これには、システム内の各ノードに **IPv6** サービス **IP** アドレスが設定されている必要があります。

ユーザーの処置: **lsservicestatus** コマンドを使用して、システム内の各ノードに **IPv6** サービス **IP** アドレスがあることを確認してから、コマンドを再試行してください。または、各ノードに **IPv4** サービス・アドレスがある場合は、コマンドの再試行時に **IPv4** サービス **IP** アドレスを指定してください。

CMMVC9131E 鍵サーバーがエラーを報告したため、コマンドは失敗しました。

説明: システムで鍵サーバーを作成またはテストしようとしてしました。**mkkeyserver** と **testkeyserver** の両方のタスク中、システムは鍵サーバーの検証を試みます。この検証中に、鍵サーバーがエラーを報告しました。エラーに関する詳細情報は、イベント・ログ内の追加セン
ス・データにあります。

ユーザーの処置: 鍵サーバー・エラーがないか、イベント・ログを確認してください。鍵サーバー・エラーがあれば修正して、タスクを再実行してください。

CMMVC9132E この操作により、既にサイトが定義されているホスト・クラスター内の少なくとも 1 つのホストのサイトが変更されます。続行するには、**-force** フラグを使用してください。

説明: ホスト・クラスターのサイトを変更しようとした。この操作により、ホスト・クラスター内の少なくとも 1 つのホストのサイトが変更される場合があります。

ユーザーの処置: コマンドで正しい情報を指定したか確認してください。正しく指定した場合は、**-force** フラグを使用して、ホスト・クラスター内の 1 つ以上のホストのサイトを強制的に変更することができます。**-force** フラグを使用すると、予期しない結果が生じることがあります。

CMMVC9134E 該当の鍵サーバーはサポートされていないため、コマンドは失敗しました。

説明: システムで鍵サーバーを作成またはテストしようとした。mkkeyserver と testkeyserver の両方のタスク中、システムは鍵サーバーの検証を試みます。この検証中に、鍵サーバーが、サポートされないベンダーの情報を報告しました。サーバーに関する詳細情報は、イベント・ログ内の追加センス・データにあります。

ユーザーの処置: 鍵サーバー・エラーがないか、イベント・ログを確認してください。鍵サーバー・エラーがあれば修正して、タスクを再実行してください。

CMMVC9135E 鍵サーバーへの接続の確立に問題があるため、コマンドは失敗しました。

説明: システムで鍵サーバーを作成またはテストしようとした。mkkeyserver と testkeyserver の両方のタスク中、システムは鍵サーバーの検証を試みます。鍵サーバーに指定された IP アドレス、IP ポート、および SSL 証明書を使用して鍵サーバーとの接続の確立中にエラーが発生しました。このエラーの原因は、ネットワークの問題、誤った IP アドレスまたはポートの詳細、または SSL 証明書の問題が考えられます。エラーに関する詳細情報は、イベント・ログ内の追加センス・データにあります。

ユーザーの処置: 正しい IP アドレス、IP ポート、および SSL 証明書が鍵サーバーに指定されていることを確認します。システム内の各ノードに鍵サーバーへのアクセス権限があることを確認します。鍵サーバーが完全に作動可能であることを確認して、タスクを再実行してください。

CMMVC9136E 鍵サーバーの応答が理解されなかったため、コマンドは失敗しました。

説明: システムで鍵サーバーを作成またはテストしようとした。mkkeyserver と testkeyserver の両方のタスク中、システムは鍵サーバーの検証を試みます。システムは、鍵サーバーからの応答を処理できませんでした。

ユーザーの処置: 鍵サーバー・エラーがあれば修正して、タスクを再実行してください。

CMMVC9137E 1 次鍵サーバーは存在しないため、コマンドは失敗しました。

説明: 1 次鍵サーバー・オブジェクトなしに新しい鍵サーバーのマスター鍵を作成しようとした。1 次のマークが付けられた鍵サーバー・オブジェクトが、新しい鍵の作成を担当します。鍵サーバーのマスター鍵を作成する前に、1 次鍵サーバー・オブジェクトが存在しなければなりません。

ユーザーの処置: mkkeyserver コマンドを使用して、1 つの鍵サーバーを 1 次鍵サーバーとして指定して、chencryption コマンドを再実行してください。

CMMVC9138E 鍵サーバーは存在しないため、コマンドは失敗しました。

説明: 鍵サーバーがシステムから認識されなかったときに、新しい鍵サーバーのマスター鍵を作成しようとした。鍵サーバーのマスター鍵を作成する前に、少なくとも 1 つの鍵サーバー・オブジェクトが存在しなければなりません。

ユーザーの処置: mkkeyserver コマンドを使用して、鍵サーバー・オブジェクトを作成し、chencryption コマンドを再実行してください。

CMMVC9139E 一部の鍵サーバーのみがオンラインであるため、コマンドは失敗しました。

説明: 鍵サーバー・オブジェクトの状況がオンラインでないことを示しているときに、新しい鍵サーバーのマスター鍵を作成しようとした。鍵サーバーのマスター鍵を作成する前に、すべての鍵サーバー・オブジェクトがオンラインでなければなりません。

ユーザーの処置: すべての鍵サーバーの状況を確認し、問題があれば修正します。すべての鍵サーバーの状況がオンラインである場合、このコマンドを再実行してください。

CMMVC9140E 該当の鍵サーバーは、有効になっている鍵サーバー・タイプの唯一の鍵サーバーであるため、削除できませんでした。

説明: 状況が **enabled_active** である鍵サーバー・タイプで残っている最後の鍵サーバー・オブジェクトを削除しようとしてしました。この鍵サーバーを削除すると、暗号鍵へのアクセスが失われ、暗号化されたオブジェクトがオフラインになる可能性があります。

ユーザーの処置: **chencryption** コマンドを使用して、鍵サーバー暗号化を無効にしてください。

CMMVC9141E **validate** コマンドは、鍵サーバーに対して無効です。鍵サーバーを検証するには、**testkeyserver** コマンドを使用します。

説明: 鍵サーバーに **chencryption -keyserver validate** コマンドを使用することは許可されていませんが、これを使用しようとしてしました。一度に 1 つの鍵サーバーしかテストできません。

ユーザーの処置: **testkeyserver** コマンドを使用して、個々の鍵サーバー・オブジェクトをテストしてください。

CMMVC9142E 別の暗号化機能がすでに有効に設定されているため、コマンドは失敗しました。

説明: システムで別の機能がすでに有効になっているときに、2 番目の暗号化機能を有効にしようとしてしました。例えば、USB 暗号化がすでに有効になっているときに、鍵サーバー暗号化が要求された可能性があります。

ユーザーの処置: 新規暗号化機能を有効にするには、最初に **chencryption** コマンドを使用して、現在有効になっている機能を無効にしてください。

CMMVC9143E システム上で 1 次が誤って構成されていることを鍵サーバーが報告したため、コマンドは失敗しました。

説明: SKLM 鍵サーバーが、システムで定義された値と競合するサーバー・タイプを報告しました。鍵サーバーが 1 次サーバーではないと報告したサーバーが、システム上で 1 次サーバーとして定義されています。

ユーザーの処置: 正しい鍵サーバーが 1 次として指定されていることを確認してください。

CMMVC9144E システムは 1 次鍵サーバーから現行の鍵を取得できないため、コマンドは失敗しました。

説明: 鍵サーバー暗号化を使用するように構成されたシステムに対して以下のいずれかのアクションを実行しようとしてしました。

- 鍵サーバー暗号化と一緒に有効にされている USB 暗号化機能を無効にする。
- USB 暗号鍵を初めて準備する。

USB 暗号化を安全に無効にする、あるいは USB 鍵を初めて準備する場合、システムは、1 次鍵サーバー上の現行の暗号鍵にアクセスできることを確認します。このエラー・メッセージは、システムが鍵を取り出すことができなかったために表示されます。この失敗の原因として、以下の状態が考えられます。

- ネットワークの問題によって鍵サーバーに接続できなかった。
- 鍵サーバー上に暗号鍵が存在しない。
- システム上で 1 次鍵サーバーが構成されていない。

ユーザーの処置: イベント・ログに示された鍵サーバーの問題をすべて修正し、1 次鍵サーバーをオンラインにした後、コマンドを再試行してください。問題が続く場合は、現行の鍵が 1 次鍵サーバーに存在することを確認してください。

CMMVC9145E メタデータが読み取り不能であるため、**LBA** ルックアップを実行できません。

説明: メディア・エラーが原因でリパース・ルックアップが失敗しました。

ユーザーの処置: ホスト・アプリケーションを使用して、ボリューム上のデータを確認してください。ハード・ディスク・エラーを特定した後、欠落データをバックアップからリストアします。

ボリュームがミラーリングされていて、影響を受けるボリュームがいずれかのコピーである場合は、**repairvdiskcopy** コマンドに **-validate** フラグを指定して使用し、障害のあるコピーと良好なコピーを比較することができます。良好なコピーから障害のあるコピーにデータをリストアするには、**-resync** オプションを使用します。

CMMVC9146E サポート・アシスタンスが有効になっていると、サポート・センター・オブジェクトの追加や除去ができません。

説明: セキュア・リモート・アクセスが有効になっている間、サポート・センター構成を変更できません。

ユーザーの処置: **chsra -disable** コマンドを使用してサポート・アシスタンスを無効にしてから、元のコマンドを再試行してください。

CMMVC9148E デフォルトのサポート・センターは削除できないため、コマンドは失敗しました。

説明: ソフトウェアを最初にインストールしたとき、または現行バージョンにアップデートしたときに、いくつかのサポート・センター・オブジェクトが追加されます。それらのオブジェクトは削除できません。

ユーザーの処置: デフォルト以外のサポート・センター・オブジェクトを削除用に指定してください。

CMMVC9157E 指定された 2 次拡張モジュールはオフラインであるため、コマンドは失敗しました。

説明: 指定された 2 次拡張モジュールはオフラインです。

ユーザーの処置: このエラーは、モジュールの取り付け直しまたは交換方法を示す指定保守手順 (DMP) を開始します。DMP が表示されない場合は、IBM サポートに連絡してください。

CMMVC9158E 指定された表示パネルはオフラインであるため、コマンドは失敗しました。

説明: 指定された表示パネルはオフラインです。

ユーザーの処置: このエラーは、表示パネルの交換方法を示す指定保守手順 (DMP) を開始します。DMP が表示されない場合は、サポート担当員に連絡してください。

CMMVC9159E ホストが無効であるか、存在しません

説明: スロットルするホストの ID または名前が無効だったか、見つかりませんでした。

ユーザーの処置: 有効なホストのリストを作成するには、**lshost** コマンドを使用します。有効なホストを使用してコマンドを再試行してください。

CMMVC9160E スロットルは既にこのホストに関連付けられています。

説明: **mkthrottle** コマンドで指定されたホストには既に関連付けられたスロットルがあります。

ユーザーの処置: 正しいホストを指定したか確認してください。必要の場合は、**lshost** コマンドを使用して有効なホストのリストを作成し、有効なホストを指定して

コマンドを再試行してください。このホスト用のスロットル・パラメーターを変更する場合は、**chthrottle** コマンドを使用します。

CMMVC9161E ホストには、既にホスト・クラスター・スロットルが関連付けられています。

説明: 親ホスト・クラスターでホスト・クラスター・スロットルが定義されている場合、ホストがスロットルを持つことはできません。

ユーザーの処置: 正しいホストを指定したか確認してください。必要の場合は、**lshost** コマンドを使用して有効なホストのリストを作成し、有効なホストを指定してコマンドを再試行してください。**chthrottle** コマンドを使用して、メンバー・ホストの要件に対応するようにホスト・クラスター・スロットルを変更することで、システムを調整することができます。

CMMVC9162E ホスト・クラスターが無効であるか、存在しません。

説明: スロットルするホスト・クラスターの ID または名前が無効だったか、見つかりませんでした。

ユーザーの処置: **lshostcluster** コマンドを使用して、有効なホスト・クラスターのリストを作成してから、有効なホスト・クラスターを指定してコマンドを再試行してください。

CMMVC9163E スロットルは既にこのホスト・クラスターに関連付けられています。

説明: **mkthrottle** コマンドで指定されたホスト・クラスターには、既に関連付けられたスロットルがありません。

ユーザーの処置: 正しいホスト・クラスターを指定したか確認してください。必要の場合は、**lshostcluster** コマンドを使用して有効なホスト・クラスターのリストを作成し、有効なホスト・クラスターを指定してコマンドを再試行してください。このホスト・クラスター用のスロットル・パラメーターを変更する場合は、**chthrottle** コマンドを使用します。

CMMVC9164E ホスト・クラスターには、定義済みのスロットルを持つメンバー・ホストが 1 つあります。

説明: 1 つ以上のメンバー・ホストに対してスロットルが既に定義されているホスト・クラスターについてスロットルを定義しようとした。このアクションは許可されていません。

ユーザーの処置: 正しいホスト・クラスターを指定した

か確認してください。指定が正しい場合は、**1sthrottle** コマンドを使用して、スロットルを持つホストを確認します。表示される情報が正しく、ホスト・クラスターにスロットルを定義する必要がない場合、これ以上のアクションは不要です。ホスト・クラスターにスロットルを定義する場合は、**rmthrottle** コマンドを使用して、個別のホスト・スロットルを除去する必要があります。どのメンバー・ホストにもスロットルが定義されていない状態になったら、コマンドを再試行してください。

CMMVC9165E Mdiskgroup が無効であるか、存在しません。

説明: スロットルするストレージ・プールの ID または名前が無効だったか、見つかりませんでした。

ユーザーの処置: **lsmdiskgrp** コマンドを使用して、有効なストレージ・プールのリストを作成します。有効なストレージ・プールを使用してコマンドを再試行してください。

CMMVC9166E スロットルは既にこの **mdiskgroup** に関連付けられています。

説明: **mkthrottle** コマンドで指定されたストレージ・プールには、既に関連付けられたスロットルがあります。

ユーザーの処置: 正しいストレージ・プールを指定したか確認してください。必要な場合は、**lsmdiskgrp** コマンドを使用して有効なストレージ・プールのリストを作成し、有効なストレージ・プールを指定してコマンドを再試行してください。このストレージ・プール用のスロットル・パラメーターを変更する場合は、**chthrottle** コマンドを使用します。

CMMVC9167E ホストおよびホスト・クラスターには既にスロットルが関連付けられています。

説明: ホストとホスト・クラスターの両方にスロットルが既に定義されている状態で、ホストをホスト・クラスターに追加しようとしてしました。スロットルは、ホストまたはホスト・クラスターのいずれかに対して定義できますが、両方に定義することはできません。

ユーザーの処置: **rmthrottle** コマンドを使用して、ホスト・スロットルまたはホスト・クラスター・スロットルのいずれかを一方を除去してから、**addhostclustermember** コマンドを再試行してください。

CMMVC9168E シード・ホストにはスロットルが関連付けられています。

説明: 1 つ以上のシード・ホストに対してスロットルが定義されている状態で、ホスト・クラスターを作成しようとしてしました。

ユーザーの処置: **rmthrottle** コマンドを使用してすべてのシード・ホストからスロットルを除去してから、**mkhostcluster** コマンドを再試行してください。

CMMVC9173E 指定のプールはデータ削減プールです。データ削減プールから作成されたシン・プロビジョニング・ボリューム・コピーや圧縮ボリューム・コピーは、**-autoexpand** を使用する必要があります。

説明: データ削減プールからボリューム・コピーを作成する場合は、自動拡張機能を有効にする必要があります。データ削減プールからシン・プロビジョニング・ボリューム・コピーあるいは圧縮ボリューム・コピーを作成する際に **-autoexpand** パラメーターを指定しないと、コマンドは失敗します。

ユーザーの処置: データ削減プールからシン・プロビジョニング・ボリューム・コピーあるいは圧縮ボリューム・コピーを作成する場合は、**-autoexpand** パラメーターを使用してください。

CMMVC9175E 指定のプールはデータ削減プールです。シン・プロビジョニングまたは圧縮され、データ削減プールから作成されたボリュームまたはボリューム・コピーは、**MDisk** モード、順次モード、またはイメージ・モードを指定するストライプ・モードにすることはできません。

説明: データ削減プールからシン・プロビジョニング・ボリュームまたは圧縮ボリューム、あるいはボリューム・コピーを作成する場合は、**mdisk** モード、**sequential** モード、または **image** モードでストライプ・モードを指定しないでください。

ユーザーの処置: 有効なオプションを指定して、コマンドを再試行してください。**MDisk** を指定しない場合は、ストライプ・モードを使用することができます。

CMMVC9176E 指定のプールはデータ削減プールです。シン・プロビジョニングまたは圧縮され、データ削減プールから作成されたボリュームまたはボリューム・コピーの場合、ボリュームは「**none**」や「**readonly**」のキャッシュ・モードを持つことができます。

説明: データ削減プールから作成するシン・プロビジョニング・ボリュームまたは圧縮ボリューム、あるいはボリューム・コピーは、キャッシュ・モード **readwrite** を持つ必要があります。

ユーザーの処置: ボリュームのキャッシュ・モードを **readwrite** に変更して、コマンドを再試行してください。

CMMVC9177E 指定のプールはデータ削減プールです。データ削減プールから作成されたシン・プロビジョニング・ボリューム・コピーや圧縮ボリューム・コピーは、**-noautoexpand** を使用することができません。

説明: データ削減プールから作成されたシン・プロビジョニング・ボリューム・コピーや圧縮ボリューム・コピーでは、自動拡張オプションが有効にされている必要があります。

ユーザーの処置: **-noautoexpand** パラメーターを指定せずにコマンドを再試行します。

CMMVC9178E プールは、シン・ボリュームまたは圧縮ボリュームがあるため、変更できません。

説明: プールには、完全割り振りボリュームが入っているか、データ削減プロパティを変更するときにはボリュームは含まれていません。シン・プロビジョニング・ボリュームまたは圧縮ボリュームが存在すると、コマンドは失敗します。

ユーザーの処置: プールのデータ削減を有効にするときに既存のシン・プロビジョニング・ボリュームまたは圧縮ボリュームを変換するには、以下の手順を実行します。

1. データ削減プロパティを変更したい親プール内で新しい通常の子プールを作成します。
2. **migratevdisk** コマンドを使用して、親プール内の各シン・プロビジョニング・ボリュームまたは圧縮ボリュームを子プールにマイグレーションします。
3. **chmdiskgrp** コマンドを使用して、親プールのデータ削減を有効にします。

4. **-autodelete** パラメーターを指定した **addvdiskcopy** コマンドを使用して、ボリュームをコピーして親プールに戻します。
5. 子プールを削除します。

データ削減を無効にするときに既存のシン・プロビジョニング・ボリュームまたは圧縮ボリュームを変換するには、以下の手順を実行します。

1. データ削減プロパティを変更したい親プール内で新しい通常の子プールを作成します。
2. **-autodelete** パラメーターを指定した **addvdiskcopy** コマンドを使用して、ボリュームを親プールから子プールにコピーします。
3. **chmdiskgrp** コマンドを使用して、親プールのデータ削減を無効にします。
4. **migratevdisk** コマンドを使用して、子プール内の各シン・プロビジョニング・ボリュームまたは圧縮ボリュームを親プールにマイグレーションします。
5. 子プールを削除します。

CMMVC9179E データ削減プールに必要なリソースを割り振ることができなかったため、コマンドは失敗しました。

説明: データ削減プールの作成に使用可能なシステム・リソースが不十分です。

ユーザーの処置: 十分なボリューム・コピー、ボリューム、またはプールを削除して必要なシステム・リソースを解放した後、コマンドを再試行してください。

CMMVC9180E 最大数のデータ削減プールが既に存在するため、データ削減プールを作成することはできません。

説明: システムごとに作成できるデータ削減プールは最大 4 つです。

ユーザーの処置: **rmmdiskgrp** コマンドを使用して既存のデータ削減プールを削除した後、元のコマンドを再試行してください。

CMMVC9181E データ削減は、親プールに対してのみオンに設定できます。

説明: 子プールをデータ削減プールとして指定することはできません。

ユーザーの処置: **chmdiskgrp** コマンドを使用して、データ削減を使用するように親プールを変更した後、**chmdiskgrp** コマンドを使用して、子プールを継承データ削減プールに変更します。

CMMVC9182E データ削減は、子プールを持つ暗号化プールに対して設定することはできません。

説明: 子プールを持つ暗号化プールは、データ削減プールに変更できません。

ユーザーの処置: 以下のアクションのいずれかを実行してください。

- 次のコマンドを使用して、プールから暗号化を除去します。
`chencryption -[usb|keyserver] -disable`
- **rmmdiskgrp** コマンドを使用して子プールを除去します。

プールが暗号化されなくなったか、子プールがなくなった後、元のコマンドを再試行してください。

CMMVC9183E 指定されたプールは親プールです。継承されたデータ削減プールに変更できるのは、子プールのみです。

説明: 継承されたデータ削減プールに親プールを変更しようとした。このアクションは許可されていません。

ユーザーの処置: 子プールを指定してコマンドを再試行してください。

CMMVC9184E 指定のボリュームは、データ削減プール内のシン・ボリュームまたは圧縮ボリュームです。自動拡張がオンになっている必要があり、変更することはできません。

説明: シン・プロビジョニング・ボリュームまたは圧縮ボリュームでは、自動拡張オプションをオフにすることはできません。

ユーザーの処置: **-autoexpand** パラメーターが **on** に設定されていることを確認してから、コマンドを再試行してください。

CMMVC9185E 指定のボリュームまたはボリューム・コピーは、データ削減プール内のシン・ボリュームまたは圧縮ボリュームであり、要求されたアクションはこのタイプのボリューム上ではサポートされていません。

説明: コピーがデータ削減プール内のシン・プロビジョニング・ボリュームまたは圧縮ボリュームのいずれかである場合、このコマンドを実行することはできません。

ユーザーの処置: 以下の要件の少なくとも 1 つを満たすボリュームを指定して、コマンドを再試行してください。

- ボリュームが完全に割り振られている。
- ボリュームが通常プール内にある。

CMMVC9186E 指定のプールはデータ削減プールです。シン・ボリュームあるいは圧縮ボリュームをデータ削減プールにマイグレーションすることはできません。

説明: **migratevdisk** コマンドを使用して、シン・プロビジョニング・ボリュームまたは圧縮ボリュームをデータ削減プールにマイグレーションすることはできません。

ユーザーの処置: シン・プロビジョニング・ボリュームまたは圧縮ボリュームをデータ削減プールにマイグレーションするには、以下のステップを実行してください。

1. **addvdiskcopy** コマンドを使用して、データ削減プール内にシン・プロビジョニング・ボリュームまたは圧縮ボリュームを作成します。
2. **rmvdiskcopy** コマンドを使用して、元のバージョンのボリューム・コピーを削除します。

CMMVC9187E 指定のシン・ボリュームまたは圧縮ボリュームは、データ削減プールからのものですが、マイグレーション先は、継承されたデータ削減子プールのいずれかでも、関連付けられたデータ削減親プールでもありません。

説明: XXX

ユーザーの処置: XXX

CMMVC9190E 指定のプールはデータ削減プールであり、このタイプのプールからのシン・ボリュームまたは圧縮ボリュームは、**autoexpand** がオンになっている必要があります。

説明: データ削減プール内のすべてのシン・プロビジョニング・ボリュームまたは圧縮ボリュームで自動拡張オプションを有効にする必要があります。

ユーザーの処置: **mkvdisk** コマンドの場合は、**-autoexpand** パラメーターが **on** に設定されていることを確認してください。

mkvolume コマンドの場合は、**-noautoexpand** パラメーターが含まれていないことを確認してください。

コマンドを再試行します。

CMMVC9191E ボリュームはクラウド・スナップショットに対して有効化されているため、コマンドは失敗しました。

説明: ボリュームでクラウド・スナップショット機能が有効に設定されている場合に、ストレージ・プール間でボリュームをマイグレーションしようとしたか、またはボリュームのコピーを別のストレージ・プールに追加しようとした。これらのアクションは許可されていません。

ユーザーの処置: 正しいボリュームを指定したか確認してください。指定した場合は、**chvdisk** コマンドを使用してクラウド・スナップショット機能を無効にしてから、元のコマンドを再試行します。

CMMVC9193E インポート用に要求されたシステムはアカウント内にデータを持っていないため、コマンドは失敗しました。

説明: 別のシステムからデータをインポートするようにクラウド・アカウントを構成しようとしたが、その別のシステムにはそのアカウント内にデータがありません。

ユーザーの処置: **lsccloudaccountimportcandidate** コマンドを使用して、そのアカウント内にデータがあるシステムのリストを確認してから、元のコマンドを再試行してください。

CMMVC9194E 少なくとも 1 つのボリュームが該当のアカウントを使用しているため、コマンドは失敗しました。

説明: クラウド・アカウントのモードを変更しようとしたが、システム内の少なくとも 1 つのボリュームが、そのアカウントを使用するように構成されています。例えば、ボリュームがクラウド・スナップショットを使用するように構成されている可能性があります。これらのボリュームがそのアカウントを使用しないように再構成されるまで、そのアカウントのモードを変更できません。

ユーザーの処置: そのアカウントを使用しているボリュームを再構成してから、コマンドを再試行してください。

CMMVC9195E アカウントは、ボリュームが使用しているため、削除できません。

説明: クラウド・アカウントを削除しようとしたが、システム上のボリュームがそのアカウントを使用するように構成されています。例えば、ボリュームがクラウド・スナップショット機能を使用するように構成されている可能性があります。

ユーザーの処置: 正しいアカウントを指定したか確認してください。指定が正しい場合は、そのアカウントを使用するボリュームを切り離すかどうか確認してください。切り離す場合は、ボリュームを切り離して、コマンドを再試行してください。

CMMVC9196E 使用可能なすべてのクォーラム・ディスクが、指定した **SEM** に依存しています。

説明: すべてのクォーラム・ディスクが、指定された 2 次拡張機構モジュール (SEM) に依存しています。キャニスターをオフラインにしても、クォーラムを保持するために割り振られたドライブの少なくとも 1 つがオンラインで残るようにシステムを構成する必要があります。

ユーザーの処置: **chquorum** コマンドを使用して、コントロール・エンクロージャーの 1 つ以上のドライブをクォーラム・ドライブとして割り当てます。クォーラム・ドライブを構成した後、**lsdependentvdisks** コマンドを **-sem** オプション付きで使用して、依存関係の有無をテストしてください。

CMMVC9197E 世代の削除が中止されたため、クラウドのスナップショット操作および復元操作は許可されません。

rmvolumebackupgeneration を使用して、削除操作を再試行してください。

説明: 前の世代削除操作は中止されました。この操作を完了してからでないと、これ以降のスナップショット操作または復元操作を実行することはできません。

ユーザーの処置: 中止されたボリュームの世代削除操作を再実行してください。この操作が完了したら、新規のスナップショット操作および復元操作を実行できます。管理 GUI または **lsvolumebackupgeneration** コマンドおよび **rmvolumebackupgeneration** コマンドを使用して、スナップショット世代のリストと除去を行ってください。

CMMVC9198E 前の **rmvolumebackupgeneration -all** コマンドが中止されました。

rmvolumebackupgeneration -all を使用して、削除操作を再試行してください。

説明: **-all** オプションを使用した以前の世代削除操作は中止されました。この操作を完了してからでないと、これ以降のスナップショットまたは復元を実行することはできません。

ユーザーの処置: **-all** オプションを含めて、中止されたボリュームの世代削除操作を再実行してください。この操作が完了したら、新規のスナップショット操作および

CMMVC9199E • CMMVC9205E

び復元操作を実行できます。管理 GUI または **rmvolumebackupgeneration -all** コマンドを使用して、ボリュームのスナップショット世代をすべて削除してください。

CMMVC9199E 前の **rmvolumebackupgeneration**、または **-deletelatergenerations** コマンドを使用したクラウド復元は中止されました。最小の削除世代を指定した **rmvolumebackupgeneration** を使用して、削除操作を再試行してください。

説明: 以下のいずれかが操作が中止されました。

- **-deletelatergenerations** オプションを指定した世代復元操作
- **-generation** オプションを指定した **rmvolumebackupgeneration** 操作

この操作を完了してからでないと、これ以降のスナップショットまたは復元を実行することはできません。

ユーザーの処置: **lsvolumebackupgeneration** コマンドを実行して、「削除中」のラベルが付いた 1 つ以上の世代を見つけてください。それらの世代を指定して、**rmvolumebackupgeneration** 操作を実行します。この操作が完了したら、新規のスナップショット操作および復元操作を実行できます。

CMMVC9201E ボリュームは、ミラーリングされており、少なくとも 1 つの完全割り振りコピーがあり、メトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係の一部であるため、タスクは失敗しました。

説明: メトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係の一部であるボリュームは、ミラーリングされていて、完全割り振りコピーが少なくとも 1 つある場合、拡張または縮小することはできません。

ユーザーの処置: ミラーリングされたボリュームのいずれかのコピーを削除して、ミラーリングされていない完全割り振りコピーまたはシン・プロビジョニング・コピーを残します。その後、タスクを再試行してください。

CMMVC9202E ボリュームがシステムのメトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係の一部であり、そのシステムで実行中のソフトウェアが関係内でのボリュームのサイズ変更をサポートしていないため、タスクは失敗しました。

説明: メトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係の一部であるボリュームのサイズは、その関係に含まれる両方のシステムが、サイズ変更機能をサポートする

ソフトウェアを実行している場合にのみ変更できます。

ユーザーの処置: リモート・システムをアップグレードするか、メトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係を削除してから、コマンドを再試行してください。

CMMVC9203E この機能に使用可能なメモリーが不十分なため、**expandvdiskspace** タスクは失敗しました。

説明: ボリュームは、メトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係の一部であり、変更記録マップに対応するために、さらに多くのメモリーを必要とします

ユーザーの処置: 拡張するボリュームのキャッシュ出力グループ内でリモート・コピー用に使用可能なメモリー・スペースを増やしてから、タスクを再試行してください。

CMMVC9204E ボリュームが、サイクル・モードのグローバル・ミラーで作動するように構成された関係の一部であるため、タスクは失敗しました。

説明: グローバル・ミラー関係の一部であるボリュームのサイズを変更しようとしたましたが、その関係はマルチサイクル・モードで作動するように構成されています。この変更は許可されていません。

ユーザーの処置: 以下のいずれかの手順を実行してください。

- グローバル・ミラー関係を削除します。
- 該当の関係をすべての整合性グループから削除し、1 つの関係をグローバル・ミラー非サイクル・モードに変換し、関係を開始して、関係が **consistent_synchronized** 状態に達するまで待ちます。

ボリューム・サイズの変更を再試行してください。

CMMVC9205E ボリュームが **HyperSwap** 関係の一部であるため、タスクは失敗しました。

説明: ボリュームは、**HyperSwap** 関係の一部である場合は、サイズ変更できません。

ユーザーの処置: 正しいボリュームを指定したか確認してください。その場合は、1 つのサイトでコピーを除去してボリュームを基本ボリュームに変換してから、コマンドを再試行します。

CMMVC9206E ボリュームが、
consistent_synchronized 状態でない関係の一部であるため、タスクは失敗しました。

説明: 同期化されていないリモート・コピー関係の一部であるボリュームをサイズ変更しようとしてしました。メトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係の一部であるボリュームは、関係が同期化されている場合にのみサイズ変更できます。

ユーザーの処置: 関係を開始し、関係が同期するまで待ってから、**resize** コマンドを再試行してください。

CMMVC9207E 拡張中のボリュームがメトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係の 1 次ボリュームであり、1 次ボリューム・サイズが 2 次ボリューム・サイズとは異なる結果になるため、タスクは失敗しました。

説明: 拡張中のボリュームはメトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係の 1 次ボリュームであり、拡張要求の結果が関連の 2 次ボリュームより大きくなるか、または小さくなります。関係内のボリュームを拡張するには、まず 2 次ボリュームを必要量だけ拡張してから、1 次ボリュームを同じサイズに拡張します。

ユーザーの処置: 必ず 2 次ボリュームを先に拡張し、次に、1 次ボリュームが関連の 2 次ボリュームと同じサイズになるように、要求サイズを調整してください。

CMMVC9208E 拡張中のボリュームがメトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係の 2 次ボリュームであり、既に関連の 1 次ボリュームより大きく拡張されているため、タスクは失敗しました。

説明: 関連の 1 次ボリュームより既に大きくなっていた 2 次ボリュームを拡張しようとしてしました。2 次ボリュームは、1 次ボリュームと同じサイズでない限り、拡張できません。

ユーザーの処置: 1 次ボリュームを 2 次ボリュームと同じサイズに拡張するか、または 2 次ボリュームを 1 次ボリュームと同じサイズに縮小します。両方のボリュームが同じサイズになってから、2 次ボリュームの拡張を再試行できます。

CMMVC9209E 縮小中のボリュームがメトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係の 2 次ボリュームであり、2 次ボリューム・サイズが関連の 1 次ボリュームとは異なる結果になるため、タスクは失敗しました。

説明: 縮小中のボリュームは、メトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係の 2 次ボリュームであり、縮小要求の結果、ボリュームが関連の 1 次ボリュームより大きくなるかまたは小さくなります。関係内のボリュームを縮小するには、まず 1 次ボリュームを必要量だけ縮小してから、2 次ボリュームを同じサイズに縮小します。

ユーザーの処置: 2 次ボリュームを縮小するには、2 次ボリュームが 1 次ボリュームより小さくなければなりません。また、1 次ボリュームのサイズまで縮小できるだけです。両方のボリュームが同じサイズの場合、1 次ボリュームをまず縮小してから、2 次ボリュームを同じサイズまで縮小できます。

CMMVC9210E 縮小中のボリュームがメトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係の 1 次ボリュームであり、既に関連の 2 次ボリュームより小さく縮小されているため、タスクは失敗しました。

説明: 縮小中のボリュームは 1 次ボリュームですが、関連の 2 次ボリュームより既に小さくなっています。関係内のボリュームを縮小するには、まず 1 次ボリュームを必要量だけ縮小してから、2 次ボリュームを同じサイズに縮小します。

ユーザーの処置: 2 次ボリュームを 1 次ボリュームと同じサイズに縮小するか、または 1 次ボリュームを 2 次ボリュームと同じサイズに拡張します。両方のボリュームが同じサイズになってから、1 次ボリュームの縮小を再試行できます。

CMMVC9211E 1 次と 2 次のサイズが異なるため、タスクを実行できません。

説明: 指定されたコマンドは、1 次ボリュームと 2 次ボリュームが同じサイズである関係の場合のみ実行できます。

ユーザーの処置: 正しい関係を指定したことを確認してください。指定が正しい場合は、1 次ボリュームを 2 次ボリュームと同じサイズに拡張するか、または 2 次ボリュームを 1 次ボリュームと同じサイズに縮小します。その後、コマンドを再試行できます。

CMMVC9212E 対応する 2 次ボリュームとサイズの異なる 1 次ボリュームが 1 つ以上あるため、タスクを実行できません。

説明: 指定されたコマンドは、すべての関係が同じサイズの 1 次ボリュームと 2 次ボリュームで構成される整合性グループ上でのみ完了できます。

ユーザーの処置: すべての 1 次ボリュームが対応する

2 次ボリュームと同じサイズであることを確認して、コマンドを再試行してください。

CMMVC9215E このコントローラーの **MDisk** の **Tier** は変更することができないため、アクションは失敗しました。

説明: このコントローラーの **MDisk** の **Tier** は固定されています。

ユーザーの処置: 正しい **MDisk** を指定したか確認してください。指定していない場合は、**Tier** の変更を許可しているコントローラーの **MDisk** を指定してください。

CMMVC9218E リモート・サポートが接続済み状態またはアクティブ状態のいずれかにあるため、アクションは失敗しました。

説明: 接続済み状態またはアクティブ状態にあるリモート・サポート・アシスタンスをテストしようとした。

ユーザーの処置: リモート・サポート・アシスタンスのテストは、切断、接続中、障害のいずれかの状態にあるときにだけ実行してください。

CMMVC9219E リモート・サポート機能が既に有効になっているため、コマンドは失敗しました。

説明: リモート・サポート・アシスタンスが既に有効になっているときに、**chsra -remotesupport enable** コマンドが入力されました。

ユーザーの処置: 必要となるのは、リモート・サポート・アシスタンスを有効にすることのみです。他のアクションは不要です。

chsra コマンドを実行して **-idletimeout** パラメーターを変更した場合は、以下のステップを実行します。

1. **chsra -remotesupport disable** コマンドを実行して、リモート・サポートを無効にします。
2. 次の例のように、アイドル・タイムアウトを指定してリモート・サポートを有効にします。

```
chsra -remotesupport enable -idletimeout 60
```

この例では、アイドル・タイムアウトを 60 分に設定しています。

サポート担当員から新規サポート・センターを追加するようにアドバイスされた場合、あるいはプロキシ・サーバーを構成したい場合は、以下のステップを実行します。

1. **chsra -disable** コマンドを使用して、サポート・アシスタンスを無効にします。

2. **mksystemsupportcenter** コマンドを使用して、新規サポート・センターまたはプロキシ・サーバーを構成します。

3. 必要に応じて、**chsra -enable** コマンドおよび **chsra -remotesupport enable** コマンドを使用して、ローカル・サポート・アシスタンスおよびリモート・サポート・アシスタンスを有効にします。

CMMVC9220E サポート・センターの名前が、デフォルトのサポート・センターに関連付けられている接頭部で始まっているために、コマンドは失敗しました。

説明: 名前が「default_support_center」で始まるサポート・センターを作成しようとした。この接頭部は、デフォルトのサポート・センターで使用するために予約されている。

ユーザーの処置: 「default_support_center」で始まらないサポート・センターの名前を使用して、コマンドを再試行してください。

CMMVC9224E 指定されたノードが、指定されたサイトまたは入出力グループ、あるいはその両方に含まれていないため、コマンドは失敗しました。

説明: 指定されたサイトまたは入出力グループのメンバーではないノードの認証情報を変更しようとした。

ユーザーの処置: 以下のアクションのいずれかを実行してください。

- 指定されたサイトまたは入出力グループのメンバーであるノードを指定して、コマンドを再試行してください。
- 管理 GUI、あるいは **addnode** コマンドまたは **chnode** コマンドを使用して、ノードを適切なサイトおよび入出力グループに追加してから、**chiscsistorageport** コマンドを再試行します。

注: **site_id** パラメーターまたは **site_name** パラメーターは、拡張トポロジまたは HyperSwap トポロジに対してのみ指定できます。

CMMVC9225E イニシエーター・ノード固有の認証資格情報の最大制限を超過したため、コマンドは失敗しました。

説明: イニシエーター・ノード固有の資格情報のモードを使用する場合、ユーザー名には最大 32 文字、**chapsecret** には最大 32 文字を使用できます。このモードは、**-node** パラメーターによってトリガーされます。

ユーザーの処置: ユーザー名と **chapsecret** をそれぞれ

32 文字以下で指定して、コマンドを再試行してください。

CMMVC9226E 指定された iSCSI ストレージ・ポートはすべてのノードで単一のユーザー名/パスワード資格情報に対して構成されているため、コマンドは失敗しました。SVC ノードごとの資格情報を指定することはありません。

説明: 認証のモードをシステム全体の単一の資格情報からノードごとの資格情報に変更しようとした。この iSCSI ストレージ・ポートは、すべてのノードで単一のユーザー名とパスワードを使用するように構成されています。

ユーザーの処置: **-node** パラメーターを省略してコマンドを再試行してください。

CMMVC9227E 指定された iSCSI セッションは存在しないため、コマンドは失敗しました。

説明: 存在しない iSCSI セッションの認証を変更しようとした。

ユーザーの処置: 有効な iSCSI セッションを指定して、コマンドを再試行してください。

CMMVC9228E 一部のパラメーターが欠落しているか、無効なパラメーターが入力されたため、コマンドは失敗しました。

説明: コマンドに 1 つ以上の無効なパラメーターが含まれていたか、1 つ以上の必須パラメーターが含まれていなかったか、またはこの両方です。

ユーザーの処置: コマンド構文について製品資料を参照し、正しいパラメーターを指定してコマンドを再試行してください。

CMMVC9230E システムは USB フラッシュ・ドライブから現行の鍵を取得できないため、コマンドは失敗しました。

説明: 以下のいずれかのアクションを実行しようとした。

- システムが USB 暗号化も使用するように構成されている状態で、鍵サーバー暗号化機能を無効にする。
- 鍵サーバー暗号化を初めて有効にする際に新規の鍵サーバーを準備する。

鍵サーバー暗号化を安全に無効にする、あるいは鍵サーバー鍵を初めて準備する場合、システムは、少なくとも 1 つの USB フラッシュ・ドライブ上の現行の暗号鍵にアクセスできることを確認します。このエラー・メッセ

ージは、システムが鍵を読み取ることができなかったために表示されます。この失敗の原因として、以下の状態が考えられます。

- 取り付けられている USB フラッシュ・ドライブに障害がある。
- USB フラッシュ・ドライブが別のシステムに属している。

ユーザーの処置: システムの正しい鍵が含まれ、作動している少なくとも 1 つの USB フラッシュ・ドライブがシステムに取り付けられていることを確認した後、コマンドを再試行してください。

CMMVC9231E USB 鍵再設定操作が進行中であるため、コマンドは失敗しました。

説明: システム上で USB 暗号化が有効にされており、現在準備済み状態です。現在の状態で許可されていないアクションが試行されました。

ユーザーの処置: 以下のいずれかのコマンドを入力して、鍵再設定操作を完了してください。

- `chencryption -usb newkey -key commit`
- `chencryption -usb newkey -key cancel`

鍵再設定操作が完了したら、元のコマンドを再試行してください。

CMMVC9232E 鍵サーバーの鍵再設定操作が進行中であるため、コマンドは失敗しました。

説明: システム上で鍵サーバー暗号化が有効にされており、現在準備済み状態です。現在の状態で許可されていないアクションが試行されました。

ユーザーの処置: 以下のいずれかのコマンドを入力して、鍵再設定操作を完了してください。

- `chencryption -keyserver newkey -key commit`
- `chencryption -keyserver newkey -key cancel`

鍵再設定操作が完了したら、元のコマンドを再試行してください。

CMMVC9233E USB 鍵再設定操作が必要であるため、コマンドは失敗しました。

説明: USB 暗号化がシステムで有効です。新しい USB キーが作成されるまで許可されていないアクションが試行されました。

ユーザーの処置: 『USB フラッシュ・ドライブを使用した暗号化対応システムの鍵再設定』のトピックに記載されている手順を実行して、システムに新しい USB キーを作成してください。

CMMVC9234E クラウド・アカウントがインポート・モードであるため、コマンドは失敗しました。

説明: クラウド・アカウントがインポート・モードであったときに、鍵プロバイダーを有効または無効にしようとした。インポート・モードでは、アカウントは読み取り専用であり、変更を加えることはできません。

ユーザーの処置: 該当するプロバイダーに対してクラウド・アカウント変更コマンド (**chcloudaccountswift** など) を使用して、アカウント・モードを **normal** に変更してから、元のコマンドを再試行してください。

CMMVC9235E 指定のプールはデータ削減プールです。シン・プロビジョニングされ、データ削減プールから作成されたボリュームまたはボリューム・コピーは、**-grainsize** パラメーターを使用することができません。

説明: **-grainsize** パラメーターを使用するシン・プロビジョニング・ボリュームまたはボリューム・コピーを作成することはできません。このタイプのボリュームまたはボリューム・コピーは、8 KB の必須グレーン・サイズで作成されます。

ユーザーの処置: **-grainsize** パラメーターを使用せずにコマンドを再試行してください。

CMMVC9236E 指定のプールはデータ削減プールです。シン・プロビジョニングされ、データ削減プールから作成されたボリュームまたはボリューム・コピーは、**-warning** パラメーターを使用することができません。

説明: このタイプのボリュームまたはボリューム・コピーは、警告しきい値を指定せずに作成されます。

ユーザーの処置: **-warning** パラメーターを指定せずにコマンドを再試行します。

CMMVC9237E 指定のボリュームは、データ削減プール内のシン・ボリュームまたは圧縮ボリュームです。キャッシュを **none** または **readonly** に設定することはできません。

説明: データ削減プール内のシン・プロビジョニング・ボリュームあるいは圧縮ボリュームでは、キャッシュを有効にする必要があります。

ユーザーの処置: **-cache** パラメーターに **none** および **readonly** 以外の値を指定して、コマンドを再試行してください。

CMMVC9238E 指定のボリュームは、データ削減プール内のシン・ボリュームです。**-warning** パラメーターを使用することはできません。

説明: データ削減プール内のシン・プロビジョニング・ボリュームに警告しきい値を設定するために、**chvdisk** コマンドの **-warning** パラメーターを使用しようとした。このアクションは許可されていません。ただし、プール・レベルで警告しきい値を設定できます。

ユーザーの処置: プール・レベルで警告しきい値を設定するには、**chmdiskgrp -warning** コマンドを使用します。

CMMVC9240E 要求されたアクションは、データ削減プール内のボリュームやボリューム・コピー上ではサポートされません。

説明: データ削減プール内にあるボリュームでは、このコマンドを実行することができません。

ユーザーの処置: 通常のプールを指定して、このコマンドを再試行してください。

CMMVC9241E クォーラム・デバイスが使用不可であるため、アクションは完了できません。

説明: クォーラム・デバイスとの通信に問題があります。

ユーザーの処置: イベント・ログを確認して、クォーラム・デバイスに関する未解決の問題を解決してください。

CMMVC9242E 指定のボリュームまたはボリューム・コピーは、データ削減プール内のシン・ボリュームまたは圧縮ボリュームです。データ削減プールから作成されたシン・プロビジョニング・ボリューム・コピーや圧縮ボリューム・コピーは、**-rsize** パラメーターを使用することができません。

説明: データ削減プール内で作成されたシン・プロビジョニング・ボリューム・コピーや圧縮ボリューム・コピーには、**-rsize** パラメーターを指定することができません。データ削減プールは、プール内のボリューム全体で使用される物理容量を自動的に管理するため、このタイプのボリューム・コピーの **-rsize** を縮小することも拡張することもできません。

ユーザーの処置: **-rsize** パラメーターを指定せずにコマンドを再試行します。

CMMVC9243E 非アクティブ・スベア・ノードのノード **VPD** が使用不可です。代わりに **sainfo lsservicenodes** を使用してください。

説明: **lsnodevpd** コマンドは、非アクティブ・スベア・ノードの重要プロダクト・データを表示しません。大部分のアプリケーションの場合、代わりに **sainfo lsservicenodes** コマンドを使用できます。

ユーザーの処置: **sainfo lsservicenodes** コマンドを使用して、ノードの重要プロダクト・データを表示してください。

CMMVC9245E 指定のプールはデータ削減プールであり、選択された入出力グループには既に通常プール内の圧縮ボリュームが含まれています。ソフトウェア圧縮を使用する入出力グループには、通常プールおよびデータ削減プールからの圧縮ボリュームを同時に含めることはできません。

説明: データ削減プールからの圧縮ボリュームを、既に通常プールからの圧縮ボリュームが少なくとも 1 つ含まれている入出力グループに追加しようとしていました。ソフトウェア圧縮を使用する入出力グループには、データ削減プールまたは通常プールからの圧縮ボリュームを含めることはできますが、両方を含めることはできません。

ユーザーの処置: 別の入出力グループ、あるいは通常プールからのボリュームを指定して、コマンドを再試行してください。

CMMVC9246E 指定のプールは通常プールであり、選択された入出力グループには既にデータ削減プール内の圧縮ボリュームが含まれています。ソフトウェア圧縮を使用する入出力グループには、通常プールおよびデータ削減プールからの圧縮ボリュームを同時に含めることはできません。

説明: 通常プールからの圧縮ボリュームを、既にデータ削減プールからの圧縮ボリュームが少なくとも 1 つ含まれている入出力グループに追加しようとしていました。ソフトウェア圧縮を使用する入出力グループには、データ削減プールまたは通常プールからの圧縮ボリュームを含めることはできますが、両方を含めることはできません。

ユーザーの処置: 別の入出力グループ、あるいはデータ削減プールからのボリュームを指定して、コマンドを再試行してください。

CMMVC9247E 指定のプールはデータ削減プールです。データ削減プール内のシン・ボリュームまたは圧縮ボリューム、あるいはボリューム・コピーでは、**Easy Tier** 状況を設定および変更することはできません。

説明: データ削減プール内のシン・プロビジョニング・ボリュームまたは圧縮ボリュームでは、ボリュームあるいはボリューム・コピー・ベースで **Easy Tier** モードを設定することができません。 **Easy Tier** モードは、プールの属性であり、プール・レベルで設定または変更する必要があります。

ユーザーの処置: **mkmdiskgrp** コマンドを使用して、プール・レベルで **-easytier** パラメーターの値を設定あるいは変更してください。

CMMVC9248E 指定のボリュームまたはボリューム・コピーは、データ削減プール内のシン・ボリュームまたは圧縮ボリュームです。
Easy Tier 状況を変更することはできません。

説明: データ削減プールから作成したボリュームまたはボリューム・コピーの **Easy Tier** モードを指定することはできません。

ユーザーの処置: 以下のいずれかまたは両方のアクションを実行します。

- **-easytier** パラメーターを省略してコマンドを再試行してください。
- **mkmdiskgrp** コマンドを使用して、プール・レベルで **-easytier** パラメーターの値を設定してください。

CMMVC9249E データ削減プールは子プールを持つことができません。

説明: データ削減プール内に子プールを作成しようとしていました。

ユーザーの処置: 子プールが必要な場合は、通常プール内に作成する必要があります。

CMMVC9250E 指定のプールはデータ削減プールです。データ削減プールから作成されたシン・プロビジョニング・ボリューム・コピーや圧縮ボリューム・コピーは、**-buffersize** パラメーターを使用することができません。

説明: データ削減プールからシン・プロビジョニング・ボリューム・コピーあるいは圧縮ボリューム・コピーを作成する場合は、**-buffersize** パラメーターを使用できません。

CMMVC9251E • CMMVC9258E

ユーザーの処置: 以下のアクションのいずれかを実行してください。

- **-buffersize** パラメーターを指定せずにコマンドを再試行します。
- データ削減プールではないプールを指定して、コマンドを再試行してください。

CMMVC9251E -deletelatergenerations パラメーターが指定され、指定されたローカル・ボリュームでクラウド・スナップショットが使用不可になっているため、コマンドは失敗しました。

説明: クラウド・スナップショットを復元しようとしてしました。ただし、クラウド・スナップショットは、指定されたローカル・ボリュームで使用不可になっています。**-deletelatergenerations** パラメーターを使用する場合、ローカル・ボリューム上でクラウド・スナップショットが有効でなければなりません。

ユーザーの処置: 以下のアクションのいずれかを実行してください。

- **-deletelatergenerations** パラメーターを使用しないで、ボリュームを復元します。
- **chvdisk** コマンドを使用してローカル・ボリュームでクラウド・スナップショットを有効にしてから、元のコマンドを再試行します。

CMMVC9252E 入出力グループに圧縮ボリュームが含まれているため、コマンドは失敗しました。新規のハードウェア構成は、圧縮ボリュームをサポートしていません。

説明: このノードが属している入出力グループに圧縮ボリュームが含まれている状態で、圧縮ボリュームをサポートしないハードウェア構成をサブミットしようとしてしました。

ユーザーの処置: 以下のアクションのいずれかを実行してください。

- 圧縮ボリュームをサポートするハードウェア構成をサブミットします。
- **rmvdisk** コマンドを使用して、入出力グループからすべての圧縮ボリュームを除去してから、コマンドを再試行します。

CMMVC9253E ソフトウェア圧縮を使用する入出力グループには、通常プールおよびデータ削減プールからの圧縮ボリュームを同時に含めることはできません。

説明: 選択された入出力グループは、ソフトウェア圧縮のみをサポートします。通常プールとデータ削減プール

の両方にコピーがある圧縮ボリュームを作成することはできません。

ユーザーの処置: 以下のアクションのいずれかを実行してください。

- コマンドを再試行し、別の入出力グループを選択します。
- 通常プール内の両方のコピー、またはデータ削減プール内の両方のコピーを使用して、圧縮ボリュームを作成します。その後、コマンドを再試行してください。

CMMVC9254E 最大数のスベア・ノードがすでにこのクラスターに割り当てられていたため、コマンドは失敗しました。

説明: システムにはすでに最大数のスベア・ノードが割り当てられています。スベアを追加することはできません。

ユーザーの処置: **rmnode** コマンドを使用して既存のスベアを除去してから、新規ノードを追加してください。

CMMVC9256E 指定されたノードは、アクティブなスベア・ノードではありません。

説明: 指定されたノードがスベア・ノードでないため、**swapnode** コマンドが完了しませんでした。

ユーザーの処置: 有効なスベア・ノードを指定してコマンドを再試行してください。

CMMVC9257E -deactivatespare が指定されなかったため、コマンドは失敗しました。

説明: スベア・ノードが所定の位置でアクティブであるときに、ノードを除去しようとしてしました。指定されたノードを除去する前に、スベア・ノードを非アクティブ化しておく必要があります。**-deactivatespare** パラメーターは、コマンドの一部として必要な非アクティブ化を実行します。

ユーザーの処置: **-deactivatespare** パラメーターを組み込んでコマンドを再試行してください。

CMMVC9258E -deactivatespare が指定されたため、コマンドは失敗しました。

説明: スベア・ノードが現在、削除対象のノードに取って代わることを示すために、**-deactivatespare** パラメーターが使用されました。指定されたノードの代わりに実際に使用されるスベアはありません。

ユーザーの処置: **-deactivatespare** パラメーターを省略してコマンドを再試行してください。

CMMVC9259E アップグレードが現在、一時停止していません

説明: 更新が一時停止していないときに、ソフトウェア更新を続行しようとしてしました (**svctask applysoftware -continue**)。

lsupdate コマンドで以下のいずれかの状況が示される場合、ソフトウェア更新を続行できます。

- **system_updating_pausing**
- **system_restoring_pausing**

ユーザーの処置: 最も可能性が高いシナリオは、**continue** コマンドが誤って実行されたことです。この場合、ユーザー応答は必要ありません。**lsupdate** でいずれかの「一時停止」メッセージが表示されない限り、更新は自動的に続行されます。

CMMVC9260E 指定されたノードがスペアと置き換えられたため、コマンドが失敗しました。

説明: 指定されたノードがスペアと置き換えられたため、現在、コマンドを実行できません。最初に元のノードを復元する必要があります。

ユーザーの処置: **swapnode -failback** コマンドを入力して元のノードを復元してから、元のコマンドを再試行してください。

CMMVC9261E 指定されたノードの状況が「候補」ではないため、コマンドが失敗しました。

説明: **sainfo lsservicenodes** コマンドからの表示で、ノードに必要な状況「候補」がありません。

ユーザーの処置: 指定されたノードの状況が **sainfo lsservicenodes** で「サービス」であり、ノード・エラー 690 がある場合、**satask stopservice** コマンドを実行してサービス・モードを終了してから、元のコマンドを再試行してください。

状態が上記の条件と一致しない場合、または **stopservice** コマンドが失敗した場合は、サポート担当員に連絡してください。

CMMVC9262E 指定のプールはデータ削減プールです。要求されたアクションは、このタイプのプールではサポートされません。

説明: データ削減プールに対してこのコマンドを実行することはできません。

ユーザーの処置: 通常のプールを指定して、コマンドを再試行してください。

CMMVC9264E 元のボリュームの最後のグリーンで新規に拡張された領域をフォーマットできないため、タスクは失敗しました。

説明: 元のボリュームの最後のグリーンのフォーマットに関連した入出力操作が失敗しました。拡張プロセスを続行することはできません。このエラーは、ボリュームがオフラインであるか、入出力操作が遅延している場合に起こることがあります。

ユーザーの処置: ボリュームがオンラインであり、入出力操作が遅延していないことを確認してください。コマンドを再試行してください。

CMMVC9265E 指定されたボリュームには、データ削減プール内のシン・ボリューム・コピーまたは圧縮ボリューム・コピーがあります。データ削減プールから作成されたシン・プロビジョニング・ボリュームおよび圧縮ボリュームは、**-size** パラメーターを使用してボリュームのサイズを削減することができません。

説明: データ削減プールから作成されたシン・プロビジョニング・ボリュームおよび圧縮ボリュームは、**-size** パラメーターを使用して縮小することができません。

ユーザーの処置: 通常のディスク、または通常プールのディスクを指定して、コマンドを再試行してください。

CMMVC9266E 指定されたホスト・ポート・グループ ID がフェイルオーバー・ポートのホスト・ポート・グループ ID と異なるため、コマンドは失敗しました。

説明: システム管理者が、フェイルオーバー・ポートのホスト・ポート・グループ ID と一致していないポート・グループ・グループ ID を割り当てるために **-hpgid** パラメーターを使用しました。このエラーが発生するのは、管理者が、T3 リカバリーまたは T4 リカバリーで使用する **svc_config.backup.xml** ファイルを手動で編集する場合のみです。

ユーザーの処置: コマンドを再試行して、フェイルオーバー・ポートに使用されているのと同じホスト・ポート・グループ ID を割り当ててください。

CMMVC9267E 同じホスト・ポート・グループ ID に 4 つを超えるポートを割り当てようとしているため、コマンドは失敗しました。

説明: システム管理者が、4 つを超えるポートに同じホスト・ポート・グループ ID を割り当てるために **-hpgid** パラメーターを使用しました。このエラーが発生するのは、管理者が、T3 リカバリーまたは T4 リカ

CMMVC9268E • CMMVC9277E

バリーで使用される `svc_config.backup.xml` ファイルを手動で編集する場合のみです。

ユーザーの処置: コマンドを再試行して、まだ 4 つのポートに使用されていないホスト・ポート・グループ ID を割り当ててください。

CMMVC9268E ネットワーク接続が拒否されました。

説明: ネットワークが `api.service.softlayer.com` に接続できません。

ユーザーの処置: `api.service.softlayer.com` にアクセスできるようにネットワークを構成してください。その後、コマンドを再試行してください。

CMMVC9269E 指定されたストレージが見つかりませんでした。

説明: **-storage** パラメーターで無効な IBM Cloud ストレージ名を指定して、IBM Cloud バックエンド・ストレージを構成しようとした。

ユーザーの処置: 有効な IBM Cloud ストレージ名を使用して、コマンドを再試行してください。

CMMVC9270E 無効なユーザー名またはキーです。

説明: **-username** パラメーターまたは **-key** パラメーターに無効な値を指定して、IBM Cloud バックエンド・ストレージを構成しようとした。

ユーザーの処置: IBM Cloud ユーザー・ポータルを参照して、正しい IBM Cloud API ユーザー名または IBM Cloud API キーを取得します。有効な値を指定して、コマンドを再試行してください。

CMMVC9271E ストレージ・アクセス制御エラー。

IBM Cloud 上で iSCSI 修飾名 (IQN) が重複することが原因の可能性があります。**Web** ポータル IQN は、システム上の IQN に一致する必要があります。

説明: ストレージ・アクセス制御エラーが発生しました。IBM Cloud 上で検出された各種ベア・メタル・サーバー上で IQN が重複することが原因の可能性があります。

システム上で新規の iSCSI 修飾名 (IQN) が生成されましたが、IBM Cloud ユーザー・ポータルの IQN は変更されませんでした。

ユーザーの処置: 各ベア・メタル・サーバー上の IQN が固有であることを確認した後、コマンドを再試行してください。

IBM Cloud ユーザー・ポータルを使用して、IQN をご

使用のシステムと同期化してください。その後、コマンドを再試行してください。

CMMVC9272E 指定されたストレージは既に構成されています。

説明: **-storage** パラメーターが、既に構成されている IBM Cloud ストレージを参照しています。

ユーザーの処置: 正しい IBM Cloud ストレージ名を指定した場合、追加のアクションは不要です。指定した名前が誤っている場合は、正しいストレージ名を指定してコマンドを再試行してください。

CMMVC9273E 指定されたストレージは、別のクラスターによって既に使用されています。

説明: **-storage** パラメーターが、別のクラスターによって既に使用されている IBM Cloud ストレージを参照しています。

ユーザーの処置: 有効なストレージ名を指定して、コマンドを再試行してください。

CMMVC9274E 一部のシリアル番号が正しくありません。

説明: 製品のパネル名は、IBM Cloud Web ページから得られる固有のシリアル番号です。この名前は、**initnode** コマンドで必須のパラメーターです。誤ったシリアル番号を指定して **initnode** コマンドが実行されました。

ユーザーの処置: 正しいシリアル番号を指定して、**initnode** コマンドを再試行してください。次に、**cfgcloudstorage** コマンドを再試行してください。

CMMVC9277E 非同期状態のボリューム・ミラーがあり、同様に削除される可能性があるデータ削減プール内に一部のコピーがあるため、コマンドは失敗しました。

説明: 少なくとも 1 つのボリューム・ミラーが非同期状態で、非同期状態のコピーがデータ削減プール内にあるときに、**rmmdiskgrp** コマンドが試行されました。

ユーザーの処置: ボリューム・コピーがデータ削減プール内にあるすべての場合において、ボリューム・ミラーを同期してください。次に、**rmmdiskgrp** コマンドを再試行してください。

CMMVC9278E ミラーリングされたボリュームに完全割り振りコピーがあり、**-nofmtdisk** が指定されているため、タスクは失敗しました。

説明: 完全に割り振られていてミラーリングされたボリュームを拡張するには、コピーが確実に整合するように、拡張の領域をフォーマットする必要があります。この場合、フォーマットをスキップするために **-nofmtdisk** パラメーターは使用できません。

ユーザーの処置: **-nofmtdisk** パラメーターを指定せずにコマンドを再試行してください。

CMMVC9279E 入出力グループ内にボリュームが含まれる最新のノードがないため、タスクは失敗しました。(The task failed because there is no up-to-date node in the IO group that contains the volume.)

説明: ボリュームの入出力グループの両方のノードがオフラインである場合や、入出力グループの一部のノードはオンラインであっても、その情報が失効している場合に、このエラーが起こることがあります。

ユーザーの処置: 入出力グループの各ノードがオンラインであり、その情報が失効していないことを確認してから、コマンドを再試行してください。コマンドの実行中にノードが確実にオンラインのままになるようにしてください。

CMMVC9280E 割り当てられた時間枠内にミラー・ビットマップの作成が完了しなかったため、コマンドは完了しませんでした。

説明: コマンドを続行する前に、ミラー・ビットマップが正常に作成されている必要があります。ビットマップが作成されている間に、コマンドに対して割り当てられた最大時間が過ぎました。

ユーザーの処置: コマンドを再度実行してください。問題が解決しない場合は、IBM サポートに連絡してください。

CMMVC9281E 選択された入出力グループ内の 1 つ以上のノードに動作中の圧縮ハードウェアがありません。

説明: 動作中の圧縮ハードウェアがないノードを持つ入出力グループ内に圧縮ボリュームを作成することはできません。圧縮ボリュームを作成する前に、ハードウェアの問題を修正する必要があります。

ユーザーの処置: イベント・ログを確認して、指定保守

手順に従い、圧縮ハードウェアの問題を修正してください。

CMMVC9282E 指定された iSCSI ストレージ・ポートは、ノードごとの資格情報を使用しています。すべてのノードの資格情報をリセットすると、**MDisk** が一時的にオフラインになる可能性があります。この変更を行うには、**-force** オプションを使用してください。

説明: コマンド・ラインで単一のコマンドを実行して、システム内のすべてのイニシエーター・ノードの認証資格情報をリセットしようとした。このアクションは、**-f (force)** オプションを使用する場合にのみ実行できます。

ユーザーの処置: 以下のアクションのいずれかを実行してください。

- 単一のイニシエーター・ノードに対してコマンドを再試行します。
- **-f (force)** オプションを組み込み、システム内のすべてのイニシエーター・ノードに対してコマンドを再試行します。

CMMVC9283E 指定されたプールは容量が不十分なデータ削減プールであるため、コマンドは失敗しました。

説明: 指定されたプールの容量は、データ削減プール内にシン・ボリュームまたは圧縮ボリュームを作成するには不十分です。

ユーザーの処置: 指定されたストレージ・プールに容量を追加してから、このコマンドを再実行してください。

CMMVC9284E 指定されたプールはオフライン・ボリュームを含むデータ削減プールであるため、コマンドは失敗しました。

説明: 1 つ以上のボリュームがオフラインになっているデータ削減プールにボリュームを作成しようとした。ボリュームは、以下のいずれかの原因でオフラインになることがあります。

- データ削減プールの容量が不足している。
- データ削減プールが破損している。
- データ削減プールに破損ボリュームが含まれている。
- データ削減プールにオフラインの **MDisk** が含まれている。

ユーザーの処置: 1 つ以上のボリュームがオフラインで保持される原因となっている問題を解決して、コマンドを再試行してください。以下のいずれかのタスクを実行

することが必要になる場合があります。

- **addmdisk** コマンドを使用して、データ削減プールに容量を追加します。内蔵ドライブを使用している場合は、**mkarray** コマンドを使用します。
- 破損ボリュームを修復します。
- **recovervdisk** コマンドを使用して、破損しているデータ整理プールを修復します。

CMMVC9285E FlashCopy 用に構成されたメモリーの量が **1.5** ギガバイト (**GB**) を超えており、入出力グループ内に十分な空きメモリーがないため、この入出力グループ内でデータ削減プール内のシン・ボリュームまたは圧縮ボリュームを作成することはできません。

説明: 8 GB ノード・タイプが含まれている入出力グループの場合、FlashCopy ビットマップが 1.5 GB を超えていると、シン・ボリュームも圧縮ボリュームも作成できません。

ユーザーの処置: 以下のアクションのいずれかを実行してください。

- 8 GB を超えるメモリーを収容するように入出力グループ内のノード・タイプをアップグレードします。
- 指定された入出力グループ内のデータ削減ボリュームを除去します。
- データ削減プールにシン・ボリュームまたは圧縮ボリュームを作成するために、別の入出力グループを選択します。
- 入出力グループで使用中の FlashCopy ビットマップ・メモリーの容量を 1.5 GB 未満に減らします。

その後、元のコマンドを再試行してください。

CMMVC9286E この入出力グループにはデータ削減ボリュームが存在するため、**FlashCopy** 用に構成されたメモリーの量が **1.5** ギガバイト (**GB**) を超えることはできません。

説明: 8 GB ノード・タイプおよびシン・ボリュームまたは圧縮ボリュームが含まれている入出力グループの場合、FlashCopy ビットマップを 1.5 GB を超えるサイズに増やすことはできません。

ユーザーの処置: 以下のアクションのいずれかを実行してください。

- 8 GB を超えるメモリーを収容するように入出力グループ内のノード・タイプをアップグレードします。
- その入出力グループ内のデータ削減ボリュームを除去します。

- **FlashCopy** ビットマップ・サイズを 1.5 GB 未満に設定します。
- フラッシュ・コピーに使用する別の入出力グループを指定します。

その後、元のコマンドを再試行してください。

CMMVC9287E データ削減プールが破損しているため、ボリュームまたはボリューム・コピーを削除できません。

説明: ボリュームが入れられていたデータ削減プールに破損のマークが付けられているときに、そのボリュームを削除しようとしてしました。

ユーザーの処置: 以下のアクションのいずれかを実行してください。

- **recovervdisk** コマンドを使用して、データ削減プールを修復します。
- **rmdiskgrp -force** コマンドを使用して、プール全体を削除します。

CMMVC9288E シン・ボリュームまたは圧縮ボリュームを含むデータ削減プールがこの入出力グループ内に存在し、新しいノードが最小限の **CPU** 要件を満足しないため、該当のノードを追加できませんでした。

説明: 入出力グループにおいてデータ削減プール内の最初のシン・ボリュームまたは圧縮ボリュームが作成される際に、入出力グループでは最小限の **CPU** しきい値が設定されます。このしきい値は、入出力グループ内のノードで使用可能な **CPU** リソースの最小数に基づいています。**CPU** リソースがそれよりも少ない新規ノードをその入出力グループに追加することはできません。

ユーザーの処置: 以下のアクションのいずれかを実行してください。

- 可能な場合、別の **CPU** をノードに追加します。
- 現在システム内にあるノードと同じタイプで同じ **CPU** を持つ別のノードを指定します。
- 上記のいずれのオプションも可能でない場合は、指定された入出力グループのすべてのデータ削減プール内のシン・ボリュームおよび圧縮ボリュームをすべて削除します。

次に、**addnode** コマンドを再試行してください。

CMMVC9289E 選択したドライブで、互換性のないテクノロジー・タイプとトランスポート・プロトコルが組み合わされている互換性のないものであるため、コマンドは失敗しました。

説明: このエラーは、アレイ内で NVMe ドライブを別のトランスポート・プロトコルまたはテクノロジー・タイプを使用するドライブと混用しようとするが発生します。

ユーザーの処置: SAS ドライブのみを使用するアレイ、または単一のテクノロジー・タイプの NVMe ドライブのみを使用するアレイを作成します。アレイに追加されたドライブが既存のアレイ・メンバーと互換性があることを確認してください。

CMMVC9290E この入出力グループでは **-level raid5** と **raid6** はサポートされていないため、**mkarray** コマンドは失敗しました。

説明: このエラーは、入出力グループのハードウェアが、指定された RAID レベルをサポートしていないために発生します。

ユーザーの処置: サポートされる RAID レベルを使用するアレイを作成してください。RAID レベルのサポートについて詳しくは、ご使用の製品の IBM Knowledge Center で入手可能なアレイ構成に関するトピックを参照してください。

CMMVC9291E ボリュームが完全割り振りコピーによってミラーリングされておらず、**-nofmtdisk** が指定されたメトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係の一部であるため、タスクは失敗しました。

説明: 完全に割り振り済みでメトロ・ミラー関係またはグローバル・ミラー関係の一部になっている非ミラーリングのボリュームを拡張するには、拡張の領域をフォーマットする必要があります。この場合、フォーマットをスキップするために **-nofmtdisk** パラメーターは使用できません。

ユーザーの処置: **-nofmtdisk** パラメーターを指定せずにコマンドを再試行してください。

CMMVC9292E 通常のストレージ・プール内に圧縮ボリュームまたはボリューム・コピーが存在する場合、同時に、入出力グループにデータ削減プール内の重複排除ボリュームやボリューム・コピーが存在することはできません。

説明: 通常のストレージ・プールに圧縮ボリュームまたは圧縮ボリューム・コピーがある場合は、入出力グループに重複排除ボリュームおよび重複排除ボリューム・コピーを作成することはできません。

ユーザーの処置: 入出力グループ内のすべての圧縮ボリュームを通常のストレージ・プールからデータ削減プー

ルにマイグレーションした後、アクションを再試行してください。あるいは、重複排除ボリュームまたはボリューム・コピーを別の入出力グループに作成してください。

CMMVC9294E ホストをストレージに追加できません。

説明: ペア・メタル・サーバーは、IBM Cloud 内のブロック・ストレージに対する有効なホストとして許可されていません。

ユーザーの処置: IBM Cloud ユーザー・ポータルで、ブロック・ストレージに対する有効なホストとしてペア・メタル・サーバーを許可してください。その後、コマンドを再試行してください。

CMMVC9295E この RAID レベルは圧縮ドライブではサポートされないため、コマンドは失敗しました。

説明: このエラーは、圧縮されたドライブを使用する非分散アレイの作成を試みた場合に発生します。非分散アレイでは、圧縮ドライブはサポートされません。

ユーザーの処置: 圧縮ドライブを使用して、分散アレイを作成します。そのアレイが使用するドライブはすべて互換性があることを確認してください。

CMMVC9296E 指定したボリューム論理ブロック・アドレス (LBA) がリカバリー不能であり、仮想メディア・エラーが含まれているため、コマンドは失敗しました。

説明: この操作は、指定されたボリューム LBA にあるデータがリカバリー不能であり、ボリューム LBA が物理アドレスをルックアップできないため、失敗しました。

ユーザーの処置: ボリュームのバックアップから、またはボリュームの以前に生成されたバックアップからデータを仮想 LBA にリストアするか、あるいはホスト・アプリケーションからボリュームを修復してください。

CMMVC9298E 指定されたボリューム上で既に分析が進行中であるため、コマンドは失敗しました。

説明: 分析は既に進行中であるため、指定されたボリューム上で分析をキューに入れることはできません。

ユーザーの処置: 正しいボリュームが指定されたかを確認してください。指定されたボリュームの状況を確認します。

CMMVC9299E 指定されたボリューム上で分析が進行中でないため、コマンドは失敗しました。

説明: 分析は進行中ではなく、キューにも入っていないため、指定されたボリューム上で分析をキャンセルすることはできません。

ユーザーの処置: 正しいボリュームが指定されたかを確認してください。指定されたボリュームの状況を検査します。

CMMVC9300E 指定された入出力グループは重複排除をサポートしていません。

説明: 重複排除ボリュームおよびボリューム・コピーは、両方のノードに最小 32 GB のメモリーがある入出力グループにのみ作成することができます。

ユーザーの処置: 両方のノードに少なくとも 32 GB のメモリーがある入出力グループを指定してください。

CMMVC9301E 指定されたプールの 1 つがデータ削減プールではなく、重複排除ボリュームやボリューム・コピーの作成に使用できません。

説明: 重複排除ボリュームおよびボリューム・コピーは、データ削減プールから作成する必要があります。

ユーザーの処置: データ削減プールを使用して、重複排除ボリュームまたはボリューム・コピーを作成してください。

CMMVC9302E 1 つのアレイ内に圧縮ドライブと非圧縮ドライブを混在させることはできないため、コマンドは失敗しました。

説明: アレイに含まれるメンバーは、すべて圧縮ドライブであるか、すべて非圧縮ドライブである必要があります。

ユーザーの処置: 既存のアレイ・メンバーと同じ圧縮特性を持つ新規ドライブを選択してください。

CMMVC9303E 1 つ以上の必須ドライブでフォーマットが完了しなかったため、コマンドは失敗しました。

説明: このエラーは、アレイ内で使用される候補である 1 つ以上のドライブが、必要な時間内にフォーマット・プロセスを完了しない場合に発生します。システム内のすべての NVMe ドライブをフォーマットしてからでないと、アレイを作成できません。

ユーザーの処置: すべてのドライブについてフォーマット・プロセスが完了するまで待機します。

lsdriveprogress コマンドを使用して、フォーマット・プロセスをモニターできます。

CMMVC9304E 該当のドライブ・クラスでは、指定された数の **rebuildareas** はサポートされないため、コマンドは失敗しました。

説明: 再作成領域の数が、そのドライブ・クラスには無効です。

ユーザーの処置: 以前に指定したドライブ・クラスを使用するアレイを作成する場合は、指定する再作成領域の数を減らしてください。

CMMVC9305E クラウド・コール・ホーム機能は、このプラットフォームではサポートされていません。

説明: このシステムは、クラウド内のサーバーへのコール・ホーム情報の直接送信をサポートしていません。

ユーザーの処置: 適用されません。

CMMVC9306E クラウド・コール・ホーム機能は有効にされていません。

説明: クラウド・サービスを介してサポート・センターに通知を送信するコール・ホーム機能は有効になっていません。

ユーザーの処置: 次のコマンドを発行し、クラウド・サービスに対してコール・ホーム機能を有効にしてください。

svctask chcloudcallhome -enable

CMMVC9307E クラウド・コール・ホーム・サービスからの応答がありません。

説明: クラウド・サービスを介してコール・ホーム情報を送信できません。このエラーは、ネットワークに問題があるか、クラウド・サービスが現在利用不可になっている場合に起こることがあります。

ユーザーの処置: クラウド内のコール・ホーム・サーバーへのセキュア HTTP 接続を使用できるように、ファイアウォールでポート 443 が開いていることを確認します。

- DNS を使用している場合は、ポート 443 を介した `esupport.ibm.com` へのアウトバウンド・トラフィックを許可します。
- DNS を使用していない場合は、ポート 443 を介した IP アドレス 129.42.54.189、129.42.56.189、および 129.42.60.189 へのアウトバウンド・トラフィックを許可します。

CMMVC9308E 要求された証明書が現在の SSL プロトコル・レベルと互換性がないため、コマンドは失敗しました。

説明: 要求された証明書タイプは、システム上の現行のセキュリティ・レベル設定で許可された証明書タイプと一致しません。

ユーザーの処置: 現行の SSL セキュリティ・レベルでサポートされる証明書タイプを指定してください。あるいは、**chsecurity** コマンドを使用して SSL セキュリティ・レベルを下げた後、コマンドを再試行してください。

CMMVC9309E SSL プロトコル・レベルが現在のシステム証明書と互換性がないため、コマンドは失敗しました。

説明: 指定されたレベルの SSL プロトコルでは、証明書が署名された方法が原因で、現行の証明書で許可されない暗号しか許可されません。このエラーは、特定のセキュリティ・レベルと現在保管されている証明書の組み合わせで GUI が機能しない場合に発生します。例えば、このエラーは、RSA 鍵の交換を禁止するセキュリティ・レベルが指定されたのに対して、現行の証明書が RSA 署名されている場合などに発生します。

ユーザーの処置: **chsystemcert** コマンドを使用して、新規のシステム証明書を生成します。SSL 証明書の鍵タイプには、RSA ではなく ECDSA を指定してください。

CMMVC9310E 1 つ以上のドライブ・フォーマットがまだ進行中のため、コマンドは失敗しました。

説明: このエラーは、ドライブのフォーマット中に **mkarray** コマンドが実行され、フォーマット・プロセスが割り当てられた時間内に完了しなかった場合に、発生する可能性があります。

ユーザーの処置: フォーマットが完了した後で、コマンドを再試行してください。**lsdriveprogress** コマンドを使用して、フォーマット・プロセスの進行状況を表示することができます。

CMMVC9312E 圧縮ドライブをドライブ・クラスが異なる圧縮ドライブと交換することはできないため、コマンドは失敗しました。

説明: 圧縮ドライブのアレイでは、すべてのメンバーが同じドライブ・クラスを持っている必要があります。

ユーザーの処置: メンバー・ドライブを、同じドライブ・クラスを持つ圧縮ドライブに交換します。

CMMVC9315E 重複排除をサポートする入出力グループがないため、作成は失敗しました。

説明: 重複排除ボリュームおよびボリューム・コピーは、両方のノードに最小 32 GB のメモリーがある入出力グループにのみ作成することができます。

ユーザーの処置: 両方のノードに少なくとも 32 GB のメモリーがある入出力グループを指定してください。

CMMVC9316E サイト内に重複排除をサポートする入出力グループがないため、作成は失敗しました。

説明: 重複排除ボリュームおよびボリューム・コピーは、両方のノードに最小 32 GB のメモリーがある入出力グループにのみ作成することができます。

ユーザーの処置: 両方のノードに少なくとも 32 GB のメモリーがある入出力グループを含むサイトを指定します。

CMMVC9318E 選択された入出力グループ内の圧縮ボリュームは、データ削減プール内になければなりません。

説明: RACE をサポートしない入出力グループにランダム・アクセス圧縮エンジン (RACE) 圧縮ボリューム・コピーを保管する操作が試行されました。

ユーザーの処置: コマンドを再試行し、RACE をサポートする入出力グループを指定するか、またはデータ削減ストレージ・プールを指定します。

CMMVC9319E シン・プロビジョニングまたは圧縮され、データ削減プールから作成されたボリュームまたはボリューム・コピーを修復する場合は、サポートの支援を受ける必要があります。

説明: このエラーは、データ削減プール内のディスクに対して **repairsevdiskcopy** コマンドが実行された場合に表示されます。

ユーザーの処置: IBM サポートに連絡して支援を依頼してください。

CMMVC9321E インベントリー・データはまだ使用できません。数分後にコマンドを再試行してください。

説明: クラスターの作成、手動更新、またはフェイルオーバーを行った直後は、インベントリー・データはバックグラウンドで収集されているため、短時間にわたって使用できません。

ユーザーの処置: 数分間待ってから、コマンドを再試行してください。

CMMVC9322E このストリップ・サイズはこの入出力グループでサポートされていないため、コマンドは失敗しました。

説明: 入出力グループのハードウェアは、ストリップ・サイズが 128 KB のアレイをサポートしません。

ユーザーの処置: 256 KB のストリップ・サイズを使用するアレイを作成します。

CMMVC9323E 指定されたホスト・プロトコルと指定されたポート・タイプに互換性がないため、コマンドは失敗しました。

説明: Non-Volatile Memory express (NVMe) プロトコルを使用するホストには、NVMe 修飾名 (NQN) のみを含めることができます。SCSI プロトコルを使用するホストに NQN を含めることはできません。

ユーザーの処置: NVMe プロトコルを使用するホストの場合、**-nvmenqn** パラメーターを使用して、ホストに追加する NQN のリストを指定します。SCSI プロトコルを使用するホストの場合、パラメーター **-fcwwpn**、**-iscsiname**、または **-saswwpn** を使用して、ホストに追加するポートのリストを指定します。

CMMVC9324E 指定されたホスト・タイプと指定されたプロトコルに互換性がないため、コマンドは失敗しました。

説明: Non-Volatile Memory express (NVMe) プロトコルを使用するホストのタイプは、**generic** でなければなりません。その他のホスト・タイプはサポートされていません。

ユーザーの処置: ホストのプロトコルまたはタイプを変更してから、コマンドを再試行してください。

CMMVC9325E システムのホスト・ポートの最大数を超過するため、コマンドは失敗しました。

説明: 指定されたポートを追加すると、ホスト・ポートの合計数が、システムで構成できる制限を超えることになります。

ユーザーの処置: 使用されていないホストまたはホスト・ポートを除去してから、コマンドを再試行してください。

CMMVC9326E 入出力グループのホスト・ポートの最大数を超過するため、コマンドは失敗しました。

説明: 指定されたポートを追加すると、ホスト・ポートの合計数が、入出力グループに構成できる制限を超えることになります。

ユーザーの処置: 制限を超えることになる入出力グループを特定して、使用されていないホストまたはホスト・ポートを除去した後で、コマンドを再試行してください。あるいは、ホストがボリュームにアクセスするために使用できる別の入出力グループのセットを指定してください。

CMMVC9327E 入出力グループの NQN の最大数を超過するため、コマンドは失敗しました。

説明: 指定された NVMe 修飾名 (NQN) を追加すると、NQN の合計数が、入出力グループに構成できる制限を超えることになります。

ユーザーの処置: 制限を超えることになる入出力グループを特定して、使用されていない NVMe ホストまたは NQN を除去した後で、コマンドを再試行してください。あるいは、ホストがボリュームにアクセスするために使用できる別の入出力グループのセットを指定してください。

CMMVC9328E 指定された NQN の 1 つが既にホストに割り当てられているため、コマンドは失敗しました。

説明: 1 つの Non-Volatile Memory express 修飾名 (NQN) は 1 つのホストにのみ割り当てることができます。大/小文字のみが異なる NQN は、固有であるとは見なされません。

ユーザーの処置: 指定された NQN が含まれている既存のホストを特定します。そのホストから NQN を除去して、コマンドを再試行してください。

CMMVC9329E 指定されたホスト・タイプと現行のホスト・プロトコルに互換性がないため、コマンドは失敗しました。

説明: Non-Volatile Memory Express (NVMe) プロトコルを使用するホストのタイプは、**generic** でなければなりません。

ユーザーの処置: NVMe プロトコルを使用するホストのホスト・タイプは変更できません。

CMMVC9330E 指定されたホスト・プロトコルと現行のホスト・タイプに互換性がないため、コマンドは失敗しました。

説明: Non-Volatile Memory express (NVMe) プロトコルを使用するホストのタイプは、**generic** でなければなりません。

ユーザーの処置: ホスト・タイプを **generic** に変更してから、コマンドを再試行してホスト・プロトコルを変更してください。

CMMVC9331E ホストにはポートが構成されているため、ホスト・プロトコルを変更できません。

説明: ポートがホスト用に構成されている間は、ホスト・プロトコルを変更できません。

ユーザーの処置: すべてのポートをホストから除去して、コマンドを再試行してください。

CMMVC9332E ホストにはボリュームがマップされているため、ホスト・プロトコルを変更できません。

説明: ボリュームがホストにマップされている間は、ホスト・プロトコルを変更できません。

ユーザーの処置: ホストへのマッピングをすべて除去してから、コマンドを再試行してください。

CMMVC9334E ボリュームは指定されたホストと不整合なプロトコルを使用して既にホストにマップされているため、コマンドは失敗しました。

説明: SCSI プロトコルを使用するホストと NVMe プロトコルを使用するホストの両方にボリュームをマップすることはできません。

ユーザーの処置: ボリュームにマップされるすべてのホストで同じプロトコルが使用されていることを確認してください。

CMMVC9335E **-scsi** パラメーターはプロトコルが NVMe に設定されたホストではサポートされないため、コマンドは失敗しました。

説明: NVMe プロトコルを使用するホストにボリュームをマップする場合、SCSI ID は指定できません。

ユーザーの処置: **-scsi** パラメーターを指定せずにコマンドを再試行してください。

CMMVC9336E システムは NVMe ホスト接続をサポートしていないため、コマンドは失敗しました。

説明: システムは、Non-Volatile Memory express (NVMe) プロトコルを使用するホスト接続をサポートしていません。

ユーザーの処置: ホスト接続に別のプロトコルを使用してください。

CMMVC9337E 指定されたポート・タイプとホスト・プロトコルに互換性がないため、コマンドは失敗しました。

説明: Non-Volatile Memory express (NVMe) プロトコルを使用するホストには、NVMe 修飾名 (NQN) のみを含めることができます。SCSI プロトコルを使用するホストに NQN を含めることはできません。

ユーザーの処置: NVMe プロトコルを使用するホストの場合、**-nqn** パラメーターを使用して、ホストに追加する NQN のリストを指定します。

SCSI プロトコルを使用するホストの場合、パラメーター **-fcwwpn**、**-iscsiname**、または **-saswpn** を使用して、ホストに追加するポートのリストを指定します。

CMMVC9338E ホストのポートの最大数を超過するため、コマンドは失敗しました。

説明: 指定されたポートを追加すると、ポートの合計数が、ホストに構成できる制限を超えることになります。

ユーザーの処置: 使用されていないポートを特定してホストから除去した後で、コマンドを再試行してください。あるいは、指定されたポートを使用するホストを作成してください。

CMMVC9339E ホストの NQN の最大数を超過するため、コマンドは失敗しました。

説明: 指定された Non-Volatile Memory express (NVMe) 修飾名を追加すると、NQN の合計数が、ホストに構成できる制限を超えることになります。

ユーザーの処置: 使用されていない NQN を特定してホストから除去した後、コマンドを再試行してください。あるいは、指定された NQN を使用する新規ホストを作成してください。

CMMVC9340E 指定された NQN が指定されたホストに割り当てられていないため、コマンドは失敗しました。

説明: 指定された NVMe 修飾名 (NQN) は、指定さ

れたホストに割り当てられていないため、除去できません。

ユーザーの処置: 指定した NQN とホストを確認してから、ホストに割り当てられている NQN を指定してコマンドを再試行してください。

CMMVC9341E **-src_ip** パラメーターで指定されたソース IP アドレスが存在しないか、**-src_port_id** パラメーターで指定されたポート ID が存在しないため、コマンドは失敗しました。

説明: このエラーは、指定されたソース IP アドレスまたはポート ID が存在しない場合に発生することがあります。ソース IP アドレスおよびポート ID は、**svcinfo lsportip** コマンドによって表示されるリストに含まれている必要があります。

ユーザーの処置: **svcinfo lsportip** コマンドを実行して、指定する正しいソース IP アドレスとポート ID を判別してください。

CMMVC9342E **-node_id** パラメーターで指定されたノード ID が存在しないか、オフライン状態であるため、コマンドは失敗しました。

説明: このエラーは、指定されたノードがアクティブでない場合に発生することがあります。

ユーザーの処置: **svcinfo lsnode** コマンドまたは **svcinfo lsnodecanister** コマンドでアクティブ状況またはオンライン状況が示されるノードの ID を指定してください。

CMMVC9343E ホスト・プロトコルがホスト・クラスター内の既存のホストと一致しないため、コマンドは失敗しました。

説明: ホスト・クラスター内のすべてのホストで同じプロトコルを使用する必要があります。

ユーザーの処置: ホストのプロトコルと一致するプロトコルを使用するホスト・クラスターを指定してください。

CMMVC9344E 指定されたホストのプロトコルが異なっているため、コマンドは失敗しました。

説明: ホスト・クラスター内のすべてのホストで同じプロトコルを使用する必要があります。

ユーザーの処置: 同じプロトコルを使用するホストを指定してください。

CMMVC9345E ホストはホスト・クラスターのメンバーであるため、ホスト・プロトコルを変更できません。

説明: ホスト・クラスター内のすべてのホストで同じプロトコルを使用する必要があります。

ユーザーの処置: ホスト・クラスターからホストを除去して、コマンドを再試行してください。

CMMVC9346E ボリュームは **NVMe** プロトコルを使用するホストにマップされているため、コマンドは失敗しました。

説明: NVMe プロトコルを使用するホストによってアクセスされるボリュームを、複数のアクセス入出力グループで構成することはできません。HyperSwap ボリュームでは、適切な動作のために各サイトで少なくとも 1 つのアクセス入出力グループが構成される必要があります。

ユーザーの処置: HyperSwap ボリュームへのアクセスが必要な場合は、SCSI プロトコルを使用してストレージにアクセスするようにホストを変更してください。

CMMVC9347E ボリュームは **NVMe** プロトコルを使用するホストにマップされているため、コマンドは失敗しました。

説明: NVMe プロトコルを使用するホストによってアクセスされるボリュームを、複数のアクセス入出力グループで構成することはできません。

ユーザーの処置: 複数のアクセス入出力グループが必要な場合は、SCSI プロトコルを使用してストレージにアクセスするようにホストを変更してください。

CMMVC9348E NVMe プロトコルを使用するホストは **HyperSwap** ボリュームにマップできないため、コマンドは失敗しました。

説明: NVMe プロトコルを使用するホストは、複数のアクセス入出力グループが構成されているボリュームにマップすることはできません。HyperSwap ボリュームでは、適切な動作のために各サイトで少なくとも 1 つのアクセス入出力グループが構成される必要があります。そのため、NVMe プロトコルを使用するホストからはアクセスできません。

ユーザーの処置: HyperSwap ボリュームへのアクセスが必要な場合は、SCSI プロトコルを使用してストレージにアクセスするようにホストを変更してください。

CMMVC9349E NVMe プロトコルを使用するホストは複数のアクセス入出力グループが構成されているボリュームにマップできないため、コマンドは失敗しました。

説明: NVMe プロトコルを使用するホストは、複数のアクセス入出力グループが構成されているボリュームにマップすることはできません。

ユーザーの処置: 複数のアクセス入出力グループが必要な場合は、SCSI プロトコルを使用してストレージにアクセスするようにホストを変更してください。あるいは、単一の入出力グループのみを介してボリュームにアクセスできるように、ボリューム・アクセス・セットからその他のアクセス入出力グループを除去してください。

CMMVC9350E NVMe プロトコルを使用するホストは **HyperSwap** ボリュームにマップできないため、コマンドは失敗しました。

説明: NVMe プロトコルを使用するホストは、複数のアクセス入出力グループが構成されているボリュームにマップすることはできません。HyperSwap ボリュームでは、適切な動作のために各サイトで少なくとも 1 つのアクセス入出力グループが構成される必要があります。そのため、NVMe プロトコルを使用するホストからはアクセスできません。

ユーザーの処置: HyperSwap ボリュームへのアクセスが必要な場合は、SCSI プロトコルを使用してストレージにアクセスするように、ホスト・クラスター内のホストを変更してください。

CMMVC9351E NVMe プロトコルを使用するホストは複数のアクセス入出力グループが構成されているボリュームにマップできないため、コマンドは失敗しました。

説明: NVMe プロトコルを使用するホストは、複数のアクセス入出力グループが構成されているボリュームにマップすることはできません。

ユーザーの処置: 複数のアクセス入出力グループが必要な場合は、SCSI プロトコルを使用してストレージにアクセスするように、ホスト・クラスター内のホストを変更してください。あるいは、単一の入出力グループのみを介してボリュームにアクセスできるように、ボリューム・アクセス・セットからその他のアクセス入出力グループを除去してください。

CMMVC9352E ボリュームは指定されたホスト・クラスターと不整合なプロトコルを使用して既にホストにマップされているため、コマンドは失敗しました。

説明: SCSI プロトコルを使用するホスト・クラスターと NVMe プロトコルを使用するホスト・クラスターにボリュームを同時にマップすることはできません。

ユーザーの処置: ボリュームにマップされるすべてのホスト・クラスターで同じプロトコルが使用されていることを確認してください。

CMMVC9353E -scsi パラメーターはプロトコルが **NVMe** に設定されたホスト・クラスターではサポートされないため、コマンドは失敗しました。

説明: NVMe プロトコルを使用するホスト・クラスターにボリュームをマップする場合、SCSI ID は指定できません。

ユーザーの処置: **-scsi** パラメーターを指定せずにコマンドを再試行してください。

CMMVC9358E 自己暗号化ドライブのセットアップ中に不明なエラー状態が発生しました。

説明: 1 つ以上のドライブで暗号化を構成中に未指定のエラーが発生しました。

ユーザーの処置: 候補ドライブをフォーマットしてから、コマンドを再試行してください。問題が解決しない場合は、IBM サポートにお問い合わせください。

CMMVC9362E chiscsiportauth CLI によって認証資格情報が設定されていないため、コマンドは失敗しました。

説明: ノード・ポートに対して認証情報が設定されていない場合、空のソース iSCSI 修飾名 (IQN) が使用されます。iSCSI ログイン・メッセージに空のソース IQN を含めることはできません。このエラーは、IBM Cloud にのみ適用されます。

ユーザーの処置: **chiscsiportauth** コマンドを使用して、構成ノード上のポートの認証情報を設定します。

CMMVC9365E 入出力グループの障害を引き起こすため、ノードを除去することはできません。オーバーライドするには、**-force** フラグを使用してください。

説明: **-force** パラメーターを指定しない場合、**rmnode** コマンドを使用して入出力グループ内の最後のノードを除去することはできません。

ユーザーの処置: 入出力グループ内の最後のノードを除去する必要があるか確認してください。入出力グループ内の最後のノードを除去する必要があることが確実である場合は、**-force** パラメーターを指定して **rmnode** コマンドを入力してください。

CMMVC9369E 圧縮と重複排除の両方をサポートする入出力グループがないため、コマンドは失敗しました。

説明: 重複排除と圧縮の両方をサポートする入出力グループが使用可能でないため、圧縮および重複排除されたボリュームをクラスター化システムに作成できません。

このメッセージは、クラスター化システムに、圧縮はサポートするが、重複排除をサポートしていない入出力グループと、重複排除はサポートするが、圧縮をサポートしていない入出力グループが含まれているが、重複排除と圧縮の両方をサポートしている入出力グループは含まれていない場合に表示されます。

ユーザーの処置: 圧縮と重複排除の両方をサポートしている入出力グループをシステムに追加してください。

CMMVC9370E サイト *site_id* に、圧縮と重複排除の両方をサポートしている入出力グループがないため、コマンドは失敗しました。

説明: 重複排除と圧縮の両方をサポートする入出力グループが使用可能でないため、指定されたサイトのクラスター化システムに、圧縮および重複排除されたボリュームを作成できません。

このメッセージは、クラスター化システムに、圧縮はサポートするが、重複排除をサポートしていない入出力グループと、重複排除はサポートするが、圧縮をサポートしていない入出力グループが含まれているが、重複排除と圧縮の両方をサポートしている入出力グループは含まれていない場合に表示されます。

ユーザーの処置: 圧縮と重複排除の両方をサポートしている入出力グループをサイトに追加してください。

CMMVC9371E 指定された入出力グループはストレージ・プールと同じサイトがないため、コマンドは失敗しました。

説明: 入出力グループのサイトとは異なるサイトのデータ削減プールに、シン・コピーまたは圧縮コピーを使用してボリュームを作成することはできません。

このメッセージは、HyperSwap トポロジーを使用するシステム上のデータ削減プールで、コピーを使用してシン・ボリュームまたは圧縮ボリュームを作成しようとしたときに表示されます。

ユーザーの処置: ボリュームの入出力グループと同じサイトにあるストレージ・プールを指定して、コマンドを再試行してください。

CMMVC9372E 指定されたストレージ・プールはボリュームと同じサイトがないため、コマンドは失敗しました。

説明: ボリュームの入出力グループとは異なるサイトのデータ削減プール内に、シン・ボリューム・コピーまたは圧縮ボリューム・コピーを作成することはできません。

このメッセージは、HyperSwap トポロジーを使用するシステム上のデータ削減プールで、シン・ボリューム・コピーまたは圧縮ボリューム・コピーを作成しようとしたときに表示されます。

ユーザーの処置: ボリュームの入出力グループと同じサイト上のストレージ・プールを指定して、コマンドを再試行してください。

CMMVC9373E ドライブは、スペアを使用しない分散アレイについてのみサポートされるため、コマンドは失敗しました。

説明: FlashCore モジュール (FCM) をホット・スペア・ドライブとして使用できるように、FCM の役割を変更しようとした。このエラーが発生する可能性があるのは、**chdrive -use spare drive_id** コマンドが FCM で実行される場合です。FCM では分散アレイのみがサポートされます。FCM をホット・スペア・ドライブとして使用できません。

ユーザーの処置: FCM をホット・スペア・ドライブとして使用できるように、FCM の役割を変更しようとしてください。アレイ内の障害ドライブを交換しようとする場合、交換用ドライブを障害ドライブと同じスロットに直接挿入してください。これにより、システムは FCM を交換メンバーとして自動的に構成します。

交換用ドライブの役割が既に変更された場合、同じスロットに挿入しても、システムはアレイ内の前のメンバー・ドライブを自動的に交換しません。この状態では、**charraymember** コマンドを使用して、交換用の候補ドライブをアレイに直接追加してください。旧ドライブの役割を **unused** に変更して、システムから除去します。

メンバー・ドライブの役割を **failed** から **unused** に変更してメンバー・ドライブをアレイから除去した場合、**charraymember** コマンドを使用してアレイを保守します。

CMMVC9399E コマンドは、**EasyTier FCM** の超過割り振り最大率が範囲外であるために失敗しました。

説明: このエラーは、IBM Easy Tier FlashCore モジュール (FCM) の超過割り振り最大率が範囲外の場合に発生します。サポートされる超過割り振り最大率の範囲は、100% から 400% までです。

ユーザーの処置: コマンドを再試行して、100% から 400% の間で超過割り振り最大率を指定してください。

付録. システムのアクセシビリティ機能

アクセシビリティ機能は、運動障害または視覚障害など身体に障害を持つユーザーが情報技術製品を快適に使用できるようにサポートします。

アクセシビリティ機能

システムには、以下のような主要なアクセシビリティ機能があります。

- スクリーン・リーダー・ソフトウェアとデジタル音声シンセサイザーを使用して、画面の表示内容を音声で聞くことができる。HTML 文書は、JAWS バージョン 15.0 を使用してテストされています。
- 本製品では、標準の Windows ナビゲーション・キーを使用しています。
- インターフェースはスクリーン・リーダー (読み上げソフトウェア) によって一般に使用されます。
- キーは、押したときに手応えで入力を確認できますが、単に触れただけでは作動しません。
- 業界標準に準拠している装置、ポート、およびコネクタ。
- 代替の入出力装置を接続できます。

システムのオンライン資料およびその関連資料は、アクセシビリティに対応しています。オンライン資料のアクセシビリティ機能については、インフォメーション・センターの情報の表示で説明しています。

キーボード・ナビゲーション

キーやキーの組み合わせを使用して、マウス・アクションでも実行できる操作を実行したり、メニュー・アクションを開始したりできます。ご使用のブラウザやスクリーン・リーダー・ソフトウェアのキーボード・ショートカットを使用して、キーボードからシステムのオンライン資料に移動できます。サポートされるキーボード・ショートカットのリストについては、ご使用のブラウザまたはスクリーン・リーダー・ソフトウェアのヘルプを参照してください。

IBM とアクセシビリティ

アクセシビリティに対する IBM のコミットメントの詳細については、IBM Human Ability and Accessibility Center を参照してください。

特記事項

本書は米国 IBM が提供する製品およびサービスについて作成したものです。この資料は、IBM から他の言語でも提供されている可能性があります。ただし、これ入手するには、本製品または当該言語版製品を所有している必要がある場合があります。

本書に記載の製品、サービス、または機能が日本においては提供されていない場合があります。日本で利用可能な製品、サービス、および機能については、日本 IBM の営業担当員にお尋ねください。本書で IBM 製品、プログラム、またはサービスに言及していても、その IBM 製品、プログラム、またはサービスのみが使用可能であることを意味するものではありません。これらに代えて、IBM の知的所有権を侵害することのない、機能的に同等の製品、プログラム、またはサービスを使用することができます。ただし、IBM 以外の製品とプログラムの操作またはサービスの評価および検証は、お客様の責任で行っていただきます。

IBM は、本書に記載されている内容に関して特許権 (特許出願中のものを含む) を保有している場合があります。本書の提供は、お客様にこれらの特許権について実施権を許諾することを意味するものではありません。実施権についてのお問い合わせは、書面にて下記宛先にお送りください。

〒103-8510

東京都中央区日本橋箱崎町19番21号

日本アイ・ビー・エム株式会社

法務・知的財産

知的財産権ライセンス渉外

IBM およびその直接または間接の子会社は、本書を特定物として現存するままの状態を提供し、商品性の保証、特定目的適合性の保証および法律上の瑕疵担保責任を含むすべての明示もしくは黙示の保証責任を負わないものとします。国または地域によっては、法律の強行規定により、保証責任の制限が禁じられる場合、強行規定の制限を受けるものとします。

この情報には、技術的に不適切な記述や誤植を含む場合があります。本書は定期的に見直され、必要な変更は本書の次版に組み込まれます。IBM は予告なしに、随時、この文書に記載されている製品またはプログラムに対して、改良または変更を行うことがあります。

本書において IBM 以外の Web サイトに言及している場合がありますが、便宜のため記載しただけであり、決してそれらの Web サイトを推奨するものではありません。それらの Web サイトにある資料は、この IBM 製品の資料の一部ではありません。それらの Web サイトは、お客様の責任でご使用ください。

IBM は、お客様が提供するいかなる情報も、お客様に対してなんら義務も負うことのない、自ら適切と信ずる方法で、使用もしくは配布することができるものとします。

本プログラムのライセンス保持者で、(i) 独自に作成したプログラムとその他のプログラム (本プログラムを含む) との間での情報交換、および (ii) 交換された情報の相互利用を可能にすることを目的として、本プログラムに関する情報を必要とする方は、下記に連絡してください。

IBM Director of Licensing

IBM Corporation

North Castle Drive, MD-NC119

Armonk, NY 10504-1785

US

本プログラムに関する上記の情報は、適切な使用条件の下で 사용할 수 있습니다가、有償の場合もあります。

本書で説明されているライセンス・プログラムまたはその他のライセンス資料は、IBM 所定のプログラム契約の契約条項、IBM プログラムのご使用条件、またはそれと同等の条項に基づいて、IBM より提供されます。

本書に含まれるパフォーマンス・データは、特定の動作および環境条件下で得られたものです。実際の結果は、異なる可能性があります。

IBM 以外の製品に関する情報は、その製品の供給者、出版物、もしくはその他の公に利用可能なソースから入手したものです。IBM は、それらの製品のテストは行っておりません。したがって、他社製品に関する実行性、互換性、またはその他の要求については確証できません。IBM 以外の製品の性能に関する質問は、それらの製品の供給者にお願いします。

IBM の将来の方向性および指針に関する記述は、予告なく変更または撤回される場合があります。これらは目標および目的を提示するものにすぎません。

表示されている IBM の価格は IBM が小売り価格として提示しているもので、現行価格であり、通知なしに変更されるものです。卸価格は、異なる場合があります。

本書はプランニング目的としてのみ記述されています。記述内容は製品が使用可能になる前に変更になる場合があります。

本書には、日常の業務処理で用いられるデータや報告書の例が含まれています。より具体性を与えるために、それらの例には、個人、企業、ブランド、あるいは製品などの名前が含まれている場合があります。これらの名称はすべて架空のものであり、名称や住所が類似する企業が実在しているとしても、それは偶然にすぎません。

著作権使用許諾:

本書には、様々なオペレーティング・プラットフォームでのプログラミング手法を例示するサンプル・アプリケーション・プログラムがソース言語で掲載されています。お客様は、サンプル・プログラムが書かれているオペレーティング・プラットフォームのアプリケーション・プログラミング・インターフェースに準拠したアプリケーション・プログラムの開発、使用、販売、配布を目的として、いかなる形式においても、IBM に対価を支払うことなくこれを複製し、改変し、配布することができます。このサンプル・プログラムは、あらゆる条件下における完全なテストを経ていません。従って IBM は、これらのサンプル・プログラムについて信頼性、利便性もしくは機能性があることをほのめかしたり、保証することはできません。これらのサンプル・プログラムは特定物として現存するままの状態を提供されるものであり、いかなる保証も提供されません。IBM は、お客様の当該サンプル・プログラムの使用から生ずるいかなる損害に対しても一切の責任を負いません。

この情報をソフトコピーでご覧になっている場合は、写真やカラーの図表は表示されない場合があります。

商標

IBM、IBM ロゴ、および ibm.com[®] は、世界の多くの国で登録された International Business Machines Corporation の商標です。他の製品名およびサービス名等は、それぞれ IBM または各社の商標である場合があります。現時点での IBM の商標リストについては、www.ibm.com/legal/copytrade.shtml の「Copyright and trademark information」をご覧ください。

Adobe、Adobe ロゴ、PostScript、PostScript ロゴは、Adobe Systems Incorporated の米国およびその他の国における登録商標または商標です。

Intel および Intel Xeon は、Intel Corporation または子会社の米国およびその他の国における商標です。

Java およびすべての Java 関連の商標およびロゴは Oracle やその関連会社の米国およびその他の国における商標または登録商標です。

Linux および Linux ロゴは、Linus Torvalds の米国およびその他の国における登録商標です。

Microsoft、Windows、および Windows ロゴは、Microsoft Corporation の米国およびその他の国における商標です。

UNIX は The Open Group の米国およびその他の国における登録商標です。

他の製品名およびサービス名等は、それぞれ IBM または各社の商標である場合があります。

索引

日本語, 数字, 英字, 特殊文字の順に配列されています。なお, 濁音と半濁音は清音と同等に扱われています。

【ア行】

アクセシビリティ xiii
アレイ・コマンド
 概要 103
イベント通知コマンド
 概要 443
イメージ・モード・ボリューム
 管理対象モードへの変換
 CLI (コマンド・ライン・インターフェース) の使用 77
インベントリー・コマンド
 mkemailuser 453
 rmemailuser 457
 stopemail 459
 testemail 460
エクステンツ
 マイグレーション
 CLI (コマンド・ライン・インターフェース) の使用 73
エラー通知
 SYSLOG 93
エンクロージャー・コマンド
 概要 461
 chenclosure 463
 lsenclosureslot 490

【カ行】

概要
 アレイ・コマンド 103
 イベント通知コマンド 443
 エンクロージャー・コマンド 461
 監査ログ・コマンド 145
 管理対象ディスク・コマンド 607
 クラウド・コマンド 157
 クラスター化システムの診断および保守支援機能コマンド 373
 クラスター・コマンド 179
 コントローラー・コマンド 411
 情報コマンド 601
 ストレージ・プール・コマンド 759
 セキュリティ・コマンド 503
 ダンプ・コマンド 17
 ドライブ・コマンド 419

概要 (続き)
 バックアップおよび復元コマンド 149
 保守モード情報コマンド 717
 保守モード・コマンド 715
 ホスト・コマンド 561
 マイグレーション・コマンド 681
 ユーザー管理コマンド 783
 E メール・コマンド 443
 FlashCopy コマンド 531
関係、アクティブ/アクティブ
 削除 49
 作成 46
 表示 48
 変更 47
関係、グローバル・ミラー
 切り替え 49
 削除 49
 作成 46
 表示 48
 変更 47
関係、メトロ・ミラー
 切り替え 49
 削除 49
 作成 46
 表示 48
 変更 47
監査ログ・コマンド
 概要 145
管理対象ディスク (MDisk)
 追加 27
 ディスクカバー 23
 バランスの取り直し、アクセスの 23
 ボリューム関係 58
管理対象ディスク・コマンド
 概要 607
 chquorum 209
管理対象モード・ボリューム
 イメージ・モードからの変換
 CLI (コマンド・ライン・インターフェース) の使用 77
協力関係、グローバル・ミラー
 開始と停止 54
 削除 55
 作成 52
協力関係、メトロ・ミラー
 開始と停止 54
 削除 55
 作成 52
クォラム・ディスク
 CLI を使用した設定 28

クラスター
 エラー・ログ 98
 フィーチャー・ログの表示 98
 ログ 98
クラスター化システム
 属性 15
クラスター化システムのコマンド
 chportib 194
 chsystemcert 225
 lsiscsistorageport 246
 lssystemcert 341
 mkthrottle 355
 ping 357
 rmpartip 361
 setpwdreset 363
 startstats 365
クラスター化システムの診断および保守支援機能コマンド
 概要 373
 clearerrlog 380
 dumpperrlog 381
 finderr 382
 writesernum 408
クラスターの時間帯 364
クラスターの日時
 設定 14
クラスター・エラー・ログ
 表示 377
グローバル・ミラー
 メモリー 29
グローバル・ミラー・コマンド
 概要 631
 mkrconsistgrp 660
 mkrrelationship 661
 rmpartnership 665
 rmrrelationship 666
 starttrconsistgrp 668
 switchrconsistgrp 678
 switchrrelationship 679
ゲートウェイ・アドレス
 変更 83
言語
 ロケールの変更 97
検証
 ボリューム・コピー 63
構成
 CLI を使用したリモート認証サービス 89
 PuTTY 3
コマンド 436, 437
サービス情報 689

コマンド (続き)

サービス・タスク 719
ユーザー管理 783
ライブ・ダンプ 603
caterrlog 377
caterrlogbyseqnum 377
chemailserver 445
chemailuser 446
chenclosure 463
chenclosurecanister 464
chenclosurepsu 466
cherrstate 377
chportib 194
chquorum 209
chsecurity 211
chsite 213
chsnmpserver 448
chsystemcert 225
clearerrlog 380
dumperrlog 381
finderr 382
help 236
lscimomdumps 382
lscontroller 413
lscopystatus 382
lsdrivelba 434
lsdumps 383
lsenclosureslot 490
lserrlogbyfcconsistgrp 386
lserrlogbyfcmap 386
lserrlogbyhost 386
lserrlogbyiogrp 386
lserrlogbymdisk 386
lserrlogbymdiskgp 386
lserrlogbynnode 386
lserrlogbyrcconsistgrp 387
lserrlogbyrcrelationship 387
lserrlogbyvdisk 387
lserrlogdumps 387
lseventlog 387
lsfcportcandidate 244
lsfeaturedumps 387
lsiogrpcandidate 258
lsiogrphost 257
lsiostatsdumps 259
lsiotracedumps 259
lsnodependentvdisks 278
lsnodevpd / lsnodecanistervpd 288
lspartnershipcandidate 645
lsportsas 312
lsrrelationshipprogress 656
lsroute 316
lssasportcandidate 318
lssecurity 320
lssite 321
lssoftwaredumps 395

コマンド (続き)

lssystemcert 341
mkemailserver 453
mkemailuser 453
mkfcpartnership 657
mkrcconsistgrp 660
mkrcrelationship 661
mksnmpserver 455
ping 357
rmemailserver 456
rmemailuser 457
rmpartnership 665
rmportip 361
rmrcrelationship 666
rmsnmpserver 457
rmsyslogserver 405
setpwdreset 363
showtimezone 364
starttrconsistgrp 668
startstats 365
stopemail 459
switchrcconsistgrp 678
switchrcrelationship 679
testemail 460
triggerenclosuredump 500
writesernum 408
コマンド・ライン・インターフェース (CLI)
構成 2
始めに 13
AIX または Linux 上での SSH クライアントの準備 7
PuTTY の構成 3
Windows 上での SSH クライアントの準備 2
コマンド・ライン・インターフェース・メッセージ
概要 961
コントローラー
コマンド 413
コントローラー・コマンド
概要 411

[サ行]

サービス情報コマンド 689
サービス・コマンド
lsfcportcandidate 244
lssasportcandidate 318
サービス・タスク・コマンド 719
help 236
削除
ノード 79
作成
ホスト・マッピング 38

サブネット・マスク

変更 83
システム
ゲートウェイ・アドレス
変更 83
削除、ノードの 79
追加、ノードの 60
取り外し、ノードの 79
リカバリー、ノードの 66
システム IP アドレスの変更
chsystemip 82
システム・ログ
情報 93
実行
PuTTY plink ユーティリティ 4
修復
シン・プロビジョニング・ボリューム (thin-provisioned volume) 65
重要プロダクト・データ (VPD) (vital product data (VPD))
表示 288
商標 1192
情報コマンド
概要 601
caterrlog 377
caterrlogbyseqnum 377
chenclosurecanister 464
chenclosurepsu 466
chsecurity 211
chsite 213
lscimomdumps 382
lscontroller 413
lscopystatus 382
lsdumps 383
lserrlogbyfcconsistgrp 386
lserrlogbyfcmap 386
lserrlogbyhost 386
lserrlogbyiogrp 386
lserrlogbymdisk 386
lserrlogbymdiskgp 386
lserrlogbynnode 386
lserrlogbyrcconsistgrp 387
lserrlogbyrcrelationship 387
lserrlogbyvdisk 387
lserrlogdumps 387
lseventlog 387
lsfeaturedumps 387
lsiogrpcandidate 258
lsiogrphost 257
lsiostatsdumps 259
lsiotracedumps 259
lsnodependentvdisks 278
lsnodevpd / lsnodecanistervpd 288
lspartnershipcandidate 645
lsportsas 312
lsrrelationshipprogress 656

情報コマンド (続き)

- lsroute 316
- lssecurity 320
- lssite 321
- lssoftwareumps 395
- showtimezone 364
- triggerenclosedump 500

除去

- ノード 79

診断および保守支援機能コマンド

- 概要 373
- クラスター化システム 373
 - writesernum 408
- clearerrlog
 - クラスター化システム 380
- dumpperrlog
 - クラスター 381
- finderr
 - クラスター化システム 382

スキャン

- バランスの取り直し、MDisk アクセスの 23
- ファイバー・チャネル・ネットワーク 23

ストレージ・プール

- CLI を使用した作成 24

ストレージ・プール・コマンド

- 概要 759

整合性グループ

- FlashCopy の削除 45

整合性グループ (consistency group)

- FlashCopy の停止 45

整合性グループ、アクティブ/アクティブ

- 開始と停止 51

- 削除 52

- 作成 50

- 変更 50

整合性グループ、グローバル・ミラー

- 開始と停止 51

- 削除 52

- 作成 50

- 変更 50

整合性グループ、メトロ・ミラー

- 開始と停止 51

- 削除 52

- 作成 50

- 変更 50

セキュア・シェル

- PuTTY 3

セキュア・シェル (SSH)

- 鍵の作成 2

- クライアント (client)

- AIX または Linux 7

- Windows 2

セキュア・シェル・クライアント

- AIX での CLI 用の準備 7

セキュア・シェル・クライアント (続き)

- Linux での CLI 用の準備 7
- 設定

- イベント通知 92

- エラー通知 93

- クォーラム・ディスク 28

- E メール・サーバー 96

ソフトウェア・パッケージ

- 表示 395

[タ行]

ダンプ・ファイル

- lsfeaturedumps 387

追加

- ノード 19, 60

通信

- ホストとボリューム間の判別 57

停止

- FlashCopy マッピング 40

ディスカバー

- 管理対象ディスク 23

ディスク

- マイグレーション、イメージ・モード 78

電源オフ

- システム 99

ドライブ・コマンド

- 概要 419

- lsdrivelba 434

[ナ行]

日時

- クラスターの設定 14

ノード

- 削除 79

- システムへの戻し 66

- 除去 79

- 追加 19, 60

- 表示

- その他の詳細 22

[ハ行]

始めに

- コマンド・ライン・インターフェース (CLI) の使用 13

- CLI (コマンド・ライン・インターフェース) の使用 13

パスワード

- フロント・パネル 16

バックアップおよび復元コマンド 149

バランスの取り直し

- 管理対象ディスク (MDisk) アクセス 23

判別

- ホストとボリューム間の通信 57

フロント・パネル

- パスワード 16

保守

- パスワード 16

保守モード

- コマンド 715

- 情報コマンド 717

保守モード情報コマンド

- 概要 717

保守モード・コマンド

- 概要 715

ホスト

- コマンド 561

- 判別、ボリューム名の 57

- ボリュームのマッピング 38

ホスト・オブジェクト (構成) 36

ホスト・コマンド

- 概要 561

ボリューム 71

- 拡張 71

- 管理対象ディスク (MDisk) 関係 58

- コピーの削除 35

- 作成 32

- 使用、CLI の 67

- 判別、名前の 57

- 判別、マッピングの 58

- 変換

- イメージ・モードから管理対象モードへ 77

- マイグレーション 76

- リカバリ 67

- リスト作成、ノード依存 56

- MDisk (管理対象ディスク) 関係 58

ボリューム・コピー

- 検証 63

ボリューム・ミラーリング

- メモリー 29

[マ行]

マイグレーション (migration) 681

マイグレーションボリューム

- エクステンツ

- CLI (コマンド・ライン・インターフェース) の使用 73

マイグレーション・コマンド

- 概要 681

マスター・コンソール

- 構成 2

マッピング (mapping)

- FlashCopy の削除 41

メトロ・ミラー
メモリ 29
メトロ・ミラーおよびグローバル・ミラー・コマンド
mkfcpartnership 657
メトロ・ミラー・コマンド
概要 631
mkrcconsistgrp 660
mkrcrelationship 661
rmpartnership 665
rmrcrelationship 666
startrcconsistgrp 668
switchrcconsistgrp 678
switchrcrelationship 679

[ヤ行]

ユーザー
作成 9
CLI を使用した作成 91
CLI を使用した変更 91
ユーザー管理コマンド 783
ユーザーの作成 9
ユーザー・グループ
変更 90

[ラ行]

ライブ・ダンプ・コマンド 603
リスト・ダンプ・コマンド 17
リモート認証
CLI を使用した構成 89
ロケール
変更 97

C

caterrlog コマンド 377
caterrlogbyseqnum コマンド 377
chdnsserver
E メールおよびイベント通知コマンド 377
chemailserver コマンド 445
chemailuser コマンド 446
chenclosure コマンド 463
chenclosurecanister コマンド 464
chenclosurepsu コマンド 466
cherrstate コマンド 377
chportib コマンド 194
chquorum コマンド 209
chsecurity コマンド 211
chsite コマンド 213
chsnmpserver コマンド 448
chsystemcert コマンド 225
clearerrlog コマンド 380

CLI コマンド
chcurrentuser 91
chfcmap 42
chsystem
関係帯域幅の変更 83
システム IP アドレスの変更 82
システムのゲートウェイ・アドレスの変更 83
chsystemip
システム IP アドレスの変更 82
chuser 91
chusergrp 90
lscurrentuser 91
lsfcconsistgrp 42, 43
lsfcmap 38, 42
lssystem
関係帯域幅の変更 83
クラスター化システム属性の表示 15
システムのゲートウェイ・アドレスの変更 83
lssystemip
システム IP アドレスの変更 82
lsuser 91
lsusergrp 90
lsvdisk 38
mkfcconsistgrp 42
mkfcmap 38
prestartfcconsistgrp 43
setlocale 97
startfcconsistgrp 43
CLI (コマンド・ライン・インターフェース)
始めに 13
AIX または Linux 上での SSH クライアントの準備 7
PuTTY の構成 3
Windows 上での SSH クライアントの準備 2

D

dumperrlog コマンド 381

E

E メールおよびイベント通知コマンド
chdnsserver 377
chemailserver 445
chsnmpserver 448
lsdnsserver 385
mkemailserver 453
mksnmpserver 455
rmemailserver 456
rmsnmpserver 457

E メールおよびイベント通知コマンド (続き)
rmsyslogserver 405
E メール・コマンド
概要 443
chemailuser 446
mkemailuser 453
rmemailuser 457
stopemail 459
testemail 460
E メール・サーバー
セットアップ
CLI 96

F

finderr コマンド 382
FlashCopy
整合性グループ
CLI を使用した開始 43
CLI を使用した削除 45
CLI を使用した作成 42
CLI を使用した準備 43
整合性グループ (consistency group)
CLI を使用した停止 45
整合性グループの削除 45
整合性グループの停止 45
マッピング
整合性グループへの追加 42
CLI を使用した作成 38
マッピング (mapping)
停止 40
CLI を使用した削除 41
マッピングの削除 41
メモリ 29
FlashCopy コマンド
概要 531

H

help コマンド 236
HyperSwap コマンド
概要 631

I

IP アドレス
変更 82

L

lscimomdumps コマンド 382
lscontroller コマンド 413
lscopystatus コマンド 382

lsdnsserver
E メールおよびイベント通知コマンド 385
lsdrivelba コマンド 434
lsdriveprogress 436
lsdriveprogress コマンド 436
lsdriveupgradeprogress 437
lsdriveupgradeprogress コマンド 437
lsdumps コマンド 383
lsenclosureslot コマンド 490
lserrlogbyfcconsistgrp コマンド 386
lserrlogbyfcmap コマンド 386
lserrlogbyhost コマンド 386
lserrlogbyiogrp コマンド 386
lserrlogbymdisk コマンド 386
lserrlogbymdiskgp コマンド 386
lserrlogbystate コマンド 386
lserrlogbyrconsistgrp コマンド 387
lserrlogbyrconsistgrp コマンド 387
lserrlogbyrconsistgrp コマンド 387
lserrlogbyvdisk コマンド 387
lserrlogdumps コマンド 387
lseventlog コマンド 387
lsfcportcandidate コマンド 244
lsfeaturedumps コマンド 387
lsiogrpcandidate コマンド 258
lsiogrpghost コマンド 257
lsiostatsdumps コマンド 259
lsiotracedumps コマンド 259
lsiscsistorageport コマンド 246
lsnodedependentvdisks コマンド 278
lsnodevpd / lsnodecanistervpd コマンド 288
lspartnershipcandidate コマンド 645
lsportsas コマンド 312
lsrrelationshipprogress コマンド 656
lsroute コマンド 316
lssasportcandidate コマンド 318
lssecurity コマンド 320
lssite コマンド 321
lssoftwaredumps コマンド 395
lssystemcert コマンド 341

M

MDisk (管理対象ディスク)
追加 27
ボリューム関係 58
MDisks 参照 管理対象ディスク 607, 759
mkemailserver コマンド 453
mkemailuser コマンド 453
mkfcpartnership コマンド 657
mkrcconsistgrp コマンド 660
mkrcrelationship コマンド 661
mksnmpserver コマンド 455
mkthrottle コマンド 355

O

OpenSSH を使用した CLI への接続 8
OpenSSH を使用した SSH 鍵ペアの生成 8
OpenSSH、使用した CLI との接続 8
OpenSSH、使用した SSH 鍵ペアの生成 8

P

ping コマンド 357
plink ユーティリティー
実行 4
PuTTY
構成 3
plink ユーティリティーの実行 4
SSH 鍵ペアの生成 2
PuTTY セッション
CLI の構成 3

R

RAID
メモリー 29
rmemailserver コマンド 456
rmemailuser コマンド 457
rmpartnership コマンド 665
rmportip コマンド 361
rmrrelationship コマンド 666
rmsnmpserver コマンド 457
rmsyslogserver コマンド 405

S

SAN ボリューム・コントローラー
属性 22
フロント・パネル・パスワード 16
setpwdreset コマンド 363
showtimezone コマンド 364
SNMP トラップ 92
SSH 鍵
作成 2
SSH (セキュア・シェル)
クライアント・システム
CLI コマンドの実行の準備 7
startcrconsistgrp コマンド 668
startstats コマンド 365
stopemail コマンド 459
stopstats コマンド 367
switchcrconsistgrp コマンド 678
switchcrrelationship コマンド 679
SYSLOG 93

T

testemail コマンド 460
triggerenclosedump コマンド 500

W

writesernum コマンド 408

[特殊文字]

-filtervalue 引数 xxviii



Printed in Japan