



Sun Fire™ V1280/Netra™ 1280 システム管理マニュアル

Sun Microsystems, Inc.
4150 Network Circle
Santa Clara, CA 95054
U.S.A.

Part No. 817-1419-10
2003 年 2 月, Revision A

コメントの宛先: docfeedback@sun.com

Copyright 2003 Sun Microsystems, Inc., 4150 Network Circle, Santa Clara, CA 95054 U.S.A. All rights reserved.

米国 Sun Microsystems, Inc. (以下、米国 Sun Microsystems 社とします)は、本書に記述されている製品に採用されている技術に関する知的所有権を有しています。これら知的所有権には、<http://www.sun.com/patents>に掲載されているひとつまたは複数の米国特許、および米国ならびにその他の国におけるひとつまたは複数の特許または出願中の特許が含まれています。

本書およびそれに付随する製品は著作権法により保護されており、その使用、複製、頒布および逆コンパイルを制限するライセンスのもとにおいて頒布されます。サン・マイクロシステムズ株式会社の書面による事前の許可なく、本製品および本書のいかなる部分も、いかなる方法によっても複製することが禁じられます。

本製品のフォント技術を含む第三者のソフトウェアは、著作権法により保護されており、提供者からライセンスを受けているものです。

本製品の一部は、カリフォルニア大学からライセンスされている Berkeley BSD システムに基づいていることがあります。UNIX は、X/Open Company Limited が独占的にライセンスしている米国ならびに他の国における登録商標です。

本製品は、株式会社モリサワからライセンス供与されたリュウミン L-KL (Ryumin-Light) および中ゴシック BBB (GothicBBB-Medium) のフォント・データを含んでいます。

本製品に含まれる HG 明朝 L と HG ゴシック B は、株式会社リコーがリョービマジクス株式会社からライセンス供与されたタイプフェースマスタをもとに作成されたものです。平成明朝体 W3 は、株式会社リコーが財団法人日本規格協会 文字フォント開発・普及センターからライセンス供与されたタイプフェースマスタをもとに作成されたものです。また、HG 明朝 L と HG ゴシック B の補助漢字部分は、平成明朝体 W3 の補助漢字を使用しています。なお、フォントとして無断複製することは禁止されています。

Sun, Sun Microsystems, AnswerBook2, docs.sun.com は、米国およびその他の国における米国 Sun Microsystems 社の商標もしくは登録商標です。サン・ロゴマークおよび Solaris は、米国 Sun Microsystems 社の登録商標です。

すべての SPARC 商標は、米国 SPARC International, Inc. のライセンスを受けて使用している同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。SPARC 商標が付いた製品は、米国 Sun Microsystems 社が開発したアーキテクチャーに基づくものです。

OPENLOOK、OpenBoot、JLE は、サン・マイクロシステムズ株式会社の登録商標です。

ATOK は、株式会社ジャストシステムの登録商標です。ATOK8 は、株式会社ジャストシステムの著作物であり、ATOK8 にかかる著作権その他の権利は、すべて株式会社ジャストシステムに帰属します。ATOK Server/ATOK12 は、株式会社ジャストシステムの著作物であり、ATOK Server/ATOK12 にかかる著作権その他の権利は、株式会社ジャストシステムおよび各権利者に帰属します。

本書で参照されている製品やサービスに関しては、該当する会社または組織に直接お問い合わせください。

OPENLOOK および Sun Graphical User Interface は、米国 Sun Microsystems 社が自社のユーザーおよびライセンス実施権者向けに開発しました。米国 Sun Microsystems 社は、コンピュータ産業用のビジュアルまたはグラフィカル・ユーザーインタフェースの概念の研究開発における米国 Xerox 社の先駆者としての成果を認めるものです。米国 Sun Microsystems 社は米国 Xerox 社から Xerox Graphical User Interface の非独占的ライセンスを取得しており、このライセンスは米国 Sun Microsystems 社のライセンス実施権者にも適用されます。

U.S. Government Rights—Commercial use. Government users are subject to the Sun Microsystems, Inc. standard license agreement and applicable provisions of the FAR and its supplements.

本書は、「現状のまま」をベースとして提供され、商品性、特定目的への適合性または第三者の権利の非侵害の黙示の保証を含みそれに限定されない、明示的であるか黙示的であるかを問わない、なんらの保証も行われぬものとします。

本書には、技術的な誤りまたは誤植の可能性があります。また、本書に記載された情報には、定期的に変更が行われ、かかる変更は本書の最新版に反映されます。さらに、米国サンまたは日本サンは、本書に記載された製品またはプログラムを、予告なく改良または変更することがあります。

本製品が、外国為替および外国貿易管理法(外為法)に定められる戦略物資等(貨物または役務)に該当する場合、本製品を輸出または日本国外へ持ち出す際には、サン・マイクロシステムズ株式会社の書面による承諾を得ることのほか、外為法および関連法規に基づく輸出手続き、また場合によっては、米国商務省または米国所轄官庁の許可を得ることが必要です。

| | |
|-----|---|
| 原典: | Sun Fire V1280/Netra 1280 System Administration Guide Part No: 817-0509-10 Revision A |
|-----|---|



Adobe PostScript

目次

- 1. 概要 1
 - システムコントローラ 1
 - 入出力ポート 2
 - LOM プロンプト 3
 - Solaris コンソール 4
 - 環境監視 4
 - システムインジケータボード 4
 - 信頼性および可用性、保守性 (RAS) 6
 - 信頼性 6
 - コンポーネントまたはボードの使用不可への切り替えおよび電源投入時自己診断 (POST) 6
 - 手動によるコンポーネントの使用不可への切り替え 7
 - 環境監視 7
 - 可用性 7
 - 動的再構成 (DR) 7
 - 電源障害時の対処 8
 - システムコントローラの再起動 8
 - ホストウォッチドッグ 8
 - 保守性 8
 - LED 8

| | |
|--|----|
| 命名法 | 8 |
| システムコントローラのエラー記録 | 9 |
| システムコントローラの外部強制リセット (XIR) のサポート | 9 |
| 2. Sun Fire V1280/Netra 1280 の起動および設定 | 11 |
| ハードウェアの設置およびケーブル配線 | 12 |
| 電源 (オン/スタンバイ) スイッチの使用 | 13 |
| 電源の投入および切断 | 14 |
| 電源投入 | 14 |
| ▼ はじめて電源を入れる | 14 |
| ▼ スタンバイモードから電源を入れる | 14 |
| システムのスタンバイモードへの移行 | 15 |
| 電源投入後の画面表示 | 17 |
| システムの設定 | 19 |
| ▼ 日付および時刻を設定する | 19 |
| ▼ パスワードを設定する | 19 |
| ▼ ネットワークパラメタを設定する | 20 |
| Solaris オペレーティング環境のインストールおよび起動 | 22 |
| ▼ Solaris オペレーティング環境をインストールして起動する | 22 |
| ▼ Lights Out Management パッケージをインストールする | 23 |
| ▼ LOM ドライバをインストールする | 23 |
| ▼ LOM ユーティリティをインストールする | 25 |
| ▼ LOM マニュアルページをインストールする | 26 |
| システムのリセット | 27 |
| ▼ システムを強制的にリセットする | 27 |
| ▼ システムコントローラをリセットする | 28 |
| 3. コンソールのナビゲーション手順 | 29 |
| LOM/コンソール接続の確立 | 29 |

シリアルポートを使用した LOM/コンソールへのアクセス 30

- ▼ ASCII 端末に接続する 30
- ▼ ネットワーク端末サーバーに接続する 32
- ▼ ワークステーションのシリアルポート B に接続する 33
- ▼ telnet コマンドを使用して LOM/コンソールにアクセスする 35
- ▼ LOM/コンソールから切り離す 36

異なるコンソール間の切り替え 37

- ▼ LOM プロンプトを表示する 38
 - エスケープシーケンスの選択 39
- ▼ LOM プロンプトから Solaris コンソールに接続する 39
- ▼ OpenBoot PROM を中断して LOM プロンプトを表示する 40
- ▼ 動作中の Solaris を中断して OpenBoot プロンプトを表示する 40
- ▼ シリアルポートを介してシステムコントローラに接続している場合にセッションを終了する 41
- ▼ telnet を使用してシステムコントローラに接続している場合にセッションを終了する 41

4. システムコントローラのメッセージ記録 43

5. Lights Out Management およびシステムコントローラの Solaris からの使用方法 45

LOM コマンドの構文 45

Solaris からのシステムの監視 46

LOM のオンラインマニュアルの表示 47

LOM 設定の表示 (lom -c) 47

障害 LED およびアラームの状態の確認 (lom -l) 47

イベントログの表示 (lom -e) 48

ファンの状態の確認 (lom -f) 49

内部電圧センサーの状態の確認 (lom -v) 49

内部温度の確認 (lom -t) 52

- 全コンポーネントの状態データと LOM の設定データの表示 (`lom -a`) 53
- Solaris から実行できるその他の LOM 操作 54
 - アラームのオンとオフの切り替え (`lom -A`) 54
 - `lom>` プロンプトのエスケープシーケンスの変更 (`lom -X`) 54
 - LOM プロンプトでの LOM からコンソールへのレポート送信の停止 (`lom -E off`) 55
 - ファームウェアのアップグレード (`lom -G filename`) 56
- 6. POST の実行 57
 - POST の設定に使用する OpenBoot PROM 変数 57
 - `bootmode` コマンドを使用した POST の制御 61
 - システムコントローラの POST の制御 62
- 7. 障害追跡 65
 - デバイスのマッピング 65
 - CPU/メモリーボードのマッピング 65
 - IB_SSC 部品のマッピング 67
 - システム障害 70
 - ユーザーが交換できるユニット 72
 - Sun Fire V1280 72
 - Netra 1280 72
 - 手動によるブラックリストへの登録 (修復までの処置) 73
 - CPU/メモリーボードに関する考慮事項 74
 - ハングアップしたシステムの回復 75
 - ▼ システムのハングアップ状態を手動で回復する 76
 - システムの識別情報の移動 77
 - 温度 78
 - 電源装置 80
 - 診断情報の表示 81
 - サンの保守作業員が障害原因を特定するための支援 81

| | | |
|----|-----------------------------|----|
| 8. | ファームウェアのアップグレード手順 | 83 |
| | flashupdate コマンドの使用 | 83 |
| | flashupdate コマンド - 例 | 85 |
| | lom -G コマンドの使用 | 86 |
| | 例 | 87 |
| 9. | CPU/メモリーボードの交換および動的再構成 (DR) | 91 |
| | 動的再構成 (DR) | 91 |
| | 概要 | 91 |
| | コマンド行インタフェース | 91 |
| | DR の概念 | 92 |
| | 休止 | 92 |
| | 一時停止に対して安全な装置と危険な装置 | 92 |
| | 接続点 | 93 |
| | DR の操作 | 94 |
| | ホットプラグ対応のハードウェア | 94 |
| | 条件および状態 | 94 |
| | ボードの状態および条件 | 95 |
| | ボードのソケットの状態 | 95 |
| | ボードの占有装置の状態 | 96 |
| | ボードの条件 | 96 |
| | コンポーネントの状態および条件 | 96 |
| | コンポーネントのソケットの状態 | 96 |
| | コンポーネントの占有装置の状態 | 97 |
| | コンポーネントの条件 | 97 |
| | コンポーネントの種類 | 97 |
| | 非永続メモリーおよび永続メモリー | 98 |
| | 制限事項 | 98 |
| | メモリーインタリーブ | 98 |

| | |
|---------------------------|-----|
| 永続メモリーの再構成 | 98 |
| コマンド行インタフェース | 99 |
| cfgadm コマンド | 99 |
| 基本的なボード状態の表示 | 99 |
| 詳細なボード状態の表示 | 100 |
| コマンドオプション | 102 |
| ボードおよび構成部品のテスト | 102 |
| ▼ CPU/メモリーボードをテストする | 102 |
| CPU/メモリーボードの取り付けまたは交換 | 104 |
| ▼ 新しいボードを取り付ける | 104 |
| ▼ CPU/メモリーボードのホットスワップを行う | 104 |
| ▼ システムから CPU/メモリーボードを取り外す | 105 |
| ▼ CPU/メモリーボードを一時的に切り離す | 106 |
| 障害追跡 | 107 |
| 構成解除操作の障害 | 107 |
| CPU/メモリーボードの構成解除時の障害 | 107 |
| 構成操作の障害 | 110 |
| CPU/メモリーボード構成時の障害 | 110 |
| エラーの記録 | 111 |
| 用語集 | 113 |
| 索引 | 117 |

図目次

| | | |
|-------|---|-----|
| 図 1-1 | 入出力ポート | 2 |
| 図 1-2 | システムインジケータボード | 5 |
| 図 2-1 | Sun Fire V1280/Netra 1280 システムの電源 (オン/スタンバイ) スイッチ | 13 |
| 図 3-1 | ナビゲーション手順 | 38 |
| 図 4-1 | システムコントローラのロギング | 44 |
| 図 7-1 | Sun Fire V1280/Netra 1280 の IB6 に対応する IB_SSC PCI 物理スロット番号 | 69 |
| 図 7-2 | システムインジケータ | 71 |
| 図 9-1 | <code>cfgadm -av</code> コマンド出力の詳細 | 101 |

表目次

| | | |
|-------|-----------------------------------|-----|
| 表 1-1 | 主な管理作業 | 3 |
| 表 1-2 | システムのインジケータ LED の機能 | 5 |
| 表 6-1 | POST の構成パラメタ | 58 |
| 表 7-1 | CPU およびメモリーのエージェント ID の割り当て | 66 |
| 表 7-2 | 入出力アセンブリのタイプおよびスロット数 | 67 |
| 表 7-3 | 1 システムあたりの入出力アセンブリ数および名前 | 67 |
| 表 7-4 | 入出力コントローラのエージェント ID の割り当て | 67 |
| 表 7-5 | IB_SSC 部品 PCI デバイスのマッピング | 68 |
| 表 7-6 | システムの障害インジケータの状態 | 71 |
| 表 7-7 | ブラックリストに登録できるコンポーネントの名称 | 73 |
| 表 7-8 | showenvironment コマンドを使用した温度状態の確認 | 78 |
| 表 9-1 | DR 操作の種類 | 94 |
| 表 9-2 | ボードのソケットの状態 | 95 |
| 表 9-3 | ボードの占有装置の状態 | 96 |
| 表 9-4 | ボードの条件 | 96 |
| 表 9-5 | コンポーネントの占有装置の状態 | 97 |
| 表 9-6 | コンポーネントの条件 | 97 |
| 表 9-7 | コンポーネントの種類 | 97 |
| 表 9-8 | システムコントローラ (SC) から出力される DR ボードの状態 | 99 |
| 表 9-9 | cfgadm -c コマンドのオプション | 102 |

| | | |
|--------|----------------------|-----|
| 表 9-10 | cfgadm -x コマンドのオプション | 102 |
| 表 9-11 | 診断レベル | 103 |

コード例

| | | |
|----------|---------------------------------|-----|
| コード例 2-1 | システムコントローラからハードウェアをリセットしたときの出力例 | 17 |
| コード例 2-2 | setupnetwork コマンドの出力例 | 21 |
| コード例 2-3 | LOM ドライバのインストール | 23 |
| コード例 2-4 | LOM ユーティリティーのインストール | 25 |
| コード例 2-5 | LOM マニュアルページのインストール | 26 |
| コード例 5-1 | lom -c コマンドの出力例 | 47 |
| コード例 5-2 | lom -l コマンドの出力例 | 47 |
| コード例 5-3 | LOM のイベントログの例 (古い順に表示) | 48 |
| コード例 5-4 | lom -f コマンドの出力例 | 49 |
| コード例 5-5 | lom -v コマンドの出力例 | 49 |
| コード例 5-6 | lom -t コマンドの出力例 | 52 |
| コード例 6-1 | max 設定を使用した場合の POST の出力例 | 60 |
| コード例 6-2 | SCPOST 診断レベルの min の設定 | 62 |
| コード例 6-3 | 診断レベルを min に設定した場合の SCPOST の出力例 | 63 |
| コード例 8-1 | sgpci.flash イメージのダウンロード | 87 |
| コード例 8-2 | sgcpu.flash イメージのダウンロード | 88 |
| コード例 9-1 | cfgadm コマンドの基本的な出力例 | 100 |
| コード例 9-2 | cfgadm -av コマンドの出力例 | 100 |

はじめに

このマニュアルでは、電源を投入する手順と、プラットフォームの設定をカスタマイズする手順について説明します。

このマニュアルには、システムコントローラのセキュリティーに関する情報、システムの電源を切断するためのソフトウェア手順、ファームウェアの更新手順、システムボード (CPU/メモリーボードおよび入出力アセンブリ) および PCI カードの取り外しと交換方法、システムコントローラボードおよびリピータボードの取り外しに必要なソフトウェア手順、障害追跡に関する情報、技術用語集も記載されています。

このマニュアルの構成

第 1 章では、システムコントローラと、ボードの状態について説明します。また、冗長システムコンポーネント、最小システム構成、信頼性および保守性、可用性について説明します。

第 2 章では、はじめてシステムに電源を入れ、設定を行うときの手順について説明します。

第 3 章では、システムコントローラでのナビゲート方法について説明します。

第 4 章では、システムコントローラのメッセージ記録について説明します。

第 5 章では、Solaris コンソールから LOM を使用する方法について説明します。

第 6 章では、電源投入時自己診断 (POST) を実行する方法について説明します。

第 7 章では、LED、システム障害、診断情報の表示方法、システム構成情報の表示方法、コンポーネントの使用不可への切り替え (ブラックリストへの登録) 方法、デバイス名の物理システム装置へのマッピングなどの、障害追跡に関する情報について説明します。

第 8 章では、フラッシュ PROM の更新方法、システムコントローラファームウェアの更新方法などの、ファームウェアの更新に関する情報について説明します。

第 9 章では、動的再構成 (DR) に関する情報と、ユーザーが実行できる DR 手順について説明します。

UNIX コマンド

このマニュアルには、UNIX® の基本的なコマンド、およびシステムの停止、システムの起動、デバイスの構成などの基本的な手順の説明は記載されていません。

基本的なコマンドや手順についての説明は、次のマニュアルを参照してください。

- 『Sun 周辺機器 使用の手引き』
- Solaris™ オペレーティング環境についてのオンライン AnswerBook2™
- 本システムに付属している他のソフトウェアマニュアル

書体と記号について

| 書体または記号 | 意味 | 例 |
|-----------------------------|--|---|
| AaBbCc123 | コマンド名、ファイル名、ディレクトリ名、画面上のコンピュータ出力、コード例。 | .login ファイルを編集します。 ls -a を実行します。 % You have mail. |
| AaBbCc123 | ユーザーが入力する文字を、画面上のコンピュータ出力と区別して表します。 | マシン名% su Password: |
| <i>AaBbCc123</i> またはゴシック | コマンド行の可変部分。実際の名前や値と置き換えてください。 | rm <i>filename</i> と入力します。 rm ファイル名 と入力します。 |
| 『 』 | 参照する書名を示します。 | 『Solaris ユーザーマニュアル』 |
| 「 」 | 参照する章、節、または、強調する語を示します。 | 第 6 章「データの管理」を参照。 この操作ができるのは「スーパーユーザー」だけです。 |
| \ | 枠で囲まれたコード例で、テキストがページ行幅をこえる場合に、継続を示します。 | % grep `^#define` \ XV_VERSION_STRING` |

シェルプロンプトについて

| シェル | プロンプト |
|-----------------------------|-------|
| UNIX の C シェル | マシン名% |
| UNIX の Bourne シェルと Korn シェル | \$ |
| スーパーユーザー (シェルの種類を問わない) | # |
| LOM シェル | lom> |

関連マニュアル

| 種類 | マニュアル名 | Part No. |
|----------------|---|----------|
| 保守 | 『Sun Fire V1280/Netra 1280 システムサービスマニュアル』 | 817-1404 |
| システム コントローラ | 『Sun Fire V1280/Netra 1280 システムコントローラコマンドリファレンスマニュアル』 | 817-1424 |

Sun のオンラインマニュアル

各言語対応版を含むサン各種マニュアルは、次の URL から表示または印刷、購入できます。

<http://www.sun.com/documentation>

コメントをお寄せください

弊社では、マニュアルの改善に努力しており、お客様からのコメントおよびご忠告をお受けしております。コメントは下記宛に電子メールでお送りください。

docfeedback@sun.com

電子メールの表題にはマニュアルの Part No. (817-1419-10) を記載してください。

なお、現在日本語によるコメントには対応できませんので、英語で記述してください。

第1章

概要

この章では、Sun Fire™ V1280/Netra™ 1280 システムのソフトウェアの概要を説明します。この章は、Sun Fire V1280/Netra 1280 システムの機能に関する基本的な知識を提供することを目的としています。

システムの設定方法の概要および詳細な手順については、第2章を参照してください。

システムコントローラ

システムコントローラは、システムのベースプレーンに接続された IB_SSC 部品に常駐する組み込みシステムです。システムコントローラは、電源投入処理、モジュールの電源投入時自己診断 (POST) の制御、環境監視、障害の表示、アラームなどの Lights Out Management (LOM) 機能を提供します。

システムコントローラは、RS232 シリアルインタフェースおよび 10/100 Ethernet インタフェースを1つずつ提供します。これらのインタフェースを介して、LOM コマンド行インタフェースおよび Solaris/OpenBoot PROM コンソールへのアクセスを共有および取得できます。

システムコントローラの機能は次のとおりです。

- システムの監視
- Solaris および OpenBoot PROM コンソールの提供
- 仮想時刻 (TOD) の提供
- 環境監視の実行
- システム初期化の実行
- POST の設定

システムコントローラ上で動作するソフトウェアアプリケーションは、システム設定を変更するためのコマンド行インタフェースを提供します。

入出力ポート

システムの背面には、次のポートがあります。

- コンソールシリアル (RS-232) ポート (RJ45)
- 予備シリアル (RS-232) ポート (RJ45)
- Gigabit Ethernet ポート (RJ-45) 2 つ
- アラームポート (DB15)
- システムコントローラ用 10/100 Ethernet ポート (RJ45)
- UltraSCSI ポート
- PCI ポート最大 6 つ (33 MHz 5 つ、66 MHz 1 つ)

図 1-1 に、各ポートの位置を示します。

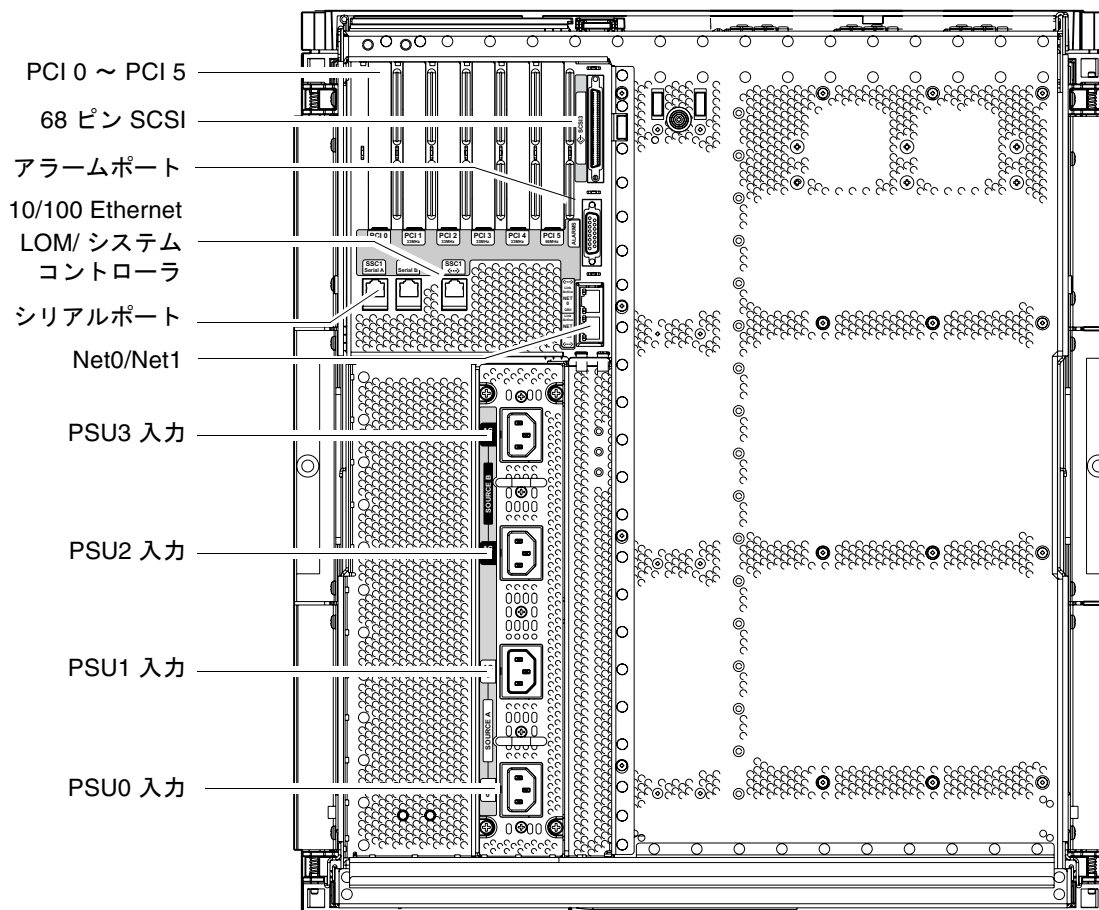


図 1-1 入出力ポート

システムコントローラへのアクセスには、コンソールシリアルポートおよび 10/100 Ethernet ポートを使用します。

コンソールシリアルポートは、ASCII 端末または NTS (ネットワーク端末サーバー) への直接接続に使用します。システムコントローラボードをシリアルケーブルで接続すると、ASCII 端末または NTS を介してシステムコントローラのコマンド行インタフェースにアクセスできます。

10/100 Ethernet ポートは、システムコントローラをネットワークに接続するために使用します。

LOM プロンプト

LOM プロンプトは、システムコントローラのコマンド行インタフェースを提供します。LOM プロンプトには、コンソールメッセージも表示されます。

プロンプトの形式は、次のとおりです。

```
lom>
```

表 1-1 に、主なシステム管理作業を示します。

表 1-1 主な管理作業

| システムコントローラの管理作業 | 使用するシステムコントローラコマンド |
|-------------------------------------|---|
| システムコントローラの設定 | password、setescape、seteventreporting、 setupnetwork、setupsc |
| システムの設定 | setalarm、setlocator |
| ボードへの電源投入および切断と、システムへの 電源投入および切断 | poweron、poweroff、reset、shutdown |
| CPU/メモリーボードのテスト | testboard |
| システムコントローラのリセット | resetsc |
| コンポーネントの使用可/不可の切り替え | disablecomponent、enablecomponent |
| ファームウェアのアップグレード | flashupdate |
| 現在のシステムコントローラ設定の表示 | showescape、showeventreporting、 shownetwork、showsc |

表 1-1 主な管理作業 (続き)

| システムコントローラの管理作業 | 使用するシステムコントローラコマンド |
|-------------------|---|
| 現在のシステム状態の表示 | showalarm、showboards、showcomponent、 showenvironment、showfault、showhostname、 showlocator、showlogs、showmodel、 showresetstate |
| 日付および時刻、タイムゾーンの設定 | setdate |
| 日付および時刻の表示 | showdate |

Solaris コンソール

Solaris オペレーティング環境または OpenBoot PROM、POST が動作しているときには、Solaris コンソールにアクセスできます。Solaris コンソールに接続すると、次のいずれかの操作モードになります。

- Solaris オペレーティング環境のコンソール (% または # プロンプト)
- OpenBoot PROM (ok プロンプト)
- システムによって POST が実行されて、POST 出力を確認できる

これらのプロンプトと LOM プロンプトを切り替える方法については、37 ページの「異なるコンソール間の切り替え」を参照してください。

環境監視

システムには、温度および電圧、冷却状態を監視するセンサーがあります。

システムコントローラは、これらのセンサーに対して適時にポーリングを行って、有効な環境データを提供します。必要な場合には、システムコントローラはさまざまなコンポーネントを停止して損傷を防ぎます。

たとえば、適正温度を超えた場合には、システムコントローラは Solaris オペレーティング環境に高温状態を通知し、オペレーティング環境が処理を行います。適正温度を大きく超えた場合には、システムコントローラはオペレーティング環境に事前に通知せずにシステムを停止できます。

システムインジケータボード

図 1-2 に示すように、システムインジケータボードには、オン/スタンバイスイッチとインジケータ LED があります。

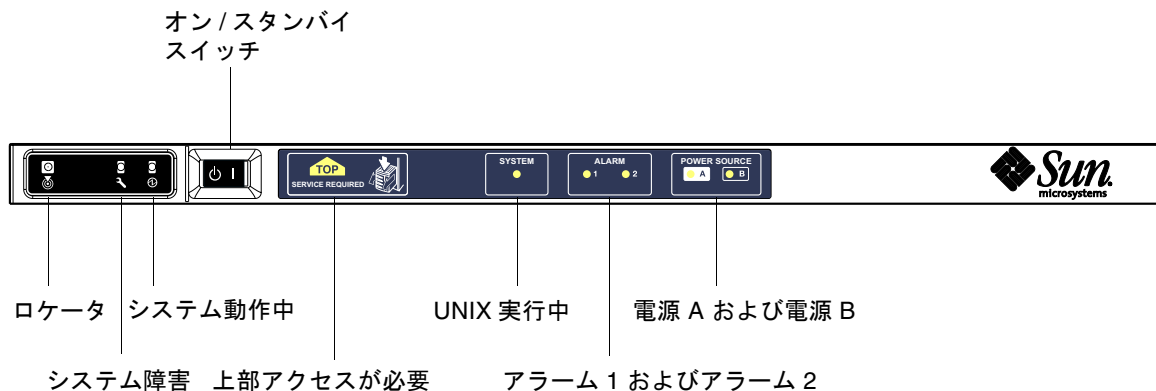


図 1-2 システムインジケータボード

表 1-2 に、インジケータ LED の機能を示します。

表 1-2 システムのインジケータ LED の機能

| 名称 | 色 | 機能 |
|------------------|------|----------------------------------|
| ロケータ* | 白 | 通常は消灯していて、ユーザーコマンドによって点灯 |
| システム障害* | オレンジ | LOM で障害が検出されると点灯 |
| システム動作中* | 緑 | システムに電力が供給されると点灯 |
| 上部アクセスが必要 | オレンジ | システムの上部からのみ交換可能な FRU に障害が発生すると点灯 |
| UNIX 実行中 | 緑 | Solaris の動作中に点灯 |
| アラーム 1 およびアラーム 2 | 緑 | LOM で指定したイベントが発生すると点灯 |
| 電源 A および電源 B | 緑 | 対応する電力の供給がある場合に点灯 |

*. このインジケータは背面パネルにもあります。

信頼性および可用性、保守性 (RAS)

このシステムには RAS (Reliability, Availability and Serviceability) 機能があります。次に、RAS の各機能について説明します。

- 「信頼性」とは、通常的环境条件下で、システムが一定の時間動作を継続する確率です。信頼性は可用性とは異なります。信頼性はシステムの障害だけにかかわりますが、可用性は障害および回復の両方によって左右されます。
- 「可用性」は平均可用性とも呼ばれ、システムが機能を正常に実行している時間の割合を指します。可用性は、システムレベルで評価される場合と、ユーザーにサービスを提供できるかどうかで評価される場合があります。「システム可用性」によって、そのシステム上に構築される製品の可用性の上限が決まります。
- 「保守性」は、保守およびシステム修復の容易さと効率を測るものです。保守性には平均修復時間 (MTTR : Mean Time to Repair) と診断能力の両方が含まれるため、一意に定まった明確な基準はありません。

この節では、RAS について説明します。RAS のハードウェア関連の情報については、『Sun Fire V1280/Netra 1280 システムサービスマニュアル』を参照してください。Solaris オペレーティング環境に含まれる RAS 機能については、『Sun ハードウェアマニュアル』を参照してください。

信頼性

ソフトウェアの信頼性機能には、次のものがあります。

- コンポーネントまたはボードの使用不可への切り替えおよび電源投入時自己診断 (POST)
- 手動によるコンポーネントの使用不可への切り替え
- 環境監視

信頼性機能は、システムの可用性も向上させます。

コンポーネントまたはボードの使用不可への切り替えおよび電源投入時自己診断 (POST)

電源投入時自己診断 (POST) は、システムの電源投入処理の一部です。ボードまたはコンポーネントがテストに合格しなかった場合、POST はそのコンポーネントまたはボードを使用不可にします。showboards コマンドを使用すると、問題または機能低下が検出されたボードを表示できます。Solaris オペレーティング環境が動作しているシステムは、POST 診断に合格したコンポーネントだけを使用して起動します。

手動によるコンポーネントの使用不可への切り替え

システムコントローラは、コンポーネントレベルの状態の表示機能と、ユーザーがコンポーネントを使用不可にするための機能を提供します。これはブラックリストとも呼ばれます。

`disablecomponent` コマンドを使用すると、障害のあるコンポーネントをブラックリストに追加できます。ブラックリストに登録されたコンポーネントは、構成から除外されます。`enablecomponent` コマンドを使用すると、コンポーネントをブラックリストから削除できます。

`showcomponent` コマンドは、使用不可になっているかどうかなどの、コンポーネントの状態情報を表示します。

環境監視

システムコントローラは、システムの温度センサーおよび冷却センサー、電圧センサーを監視します。システムコントローラは、Solaris オペレーティング環境および Sun Fire システムの Sun Management Center ソフトウェアに、最新の環境状態情報を提供します。ハードウェアの電源を切る必要がある場合には、システムコントローラは Solaris オペレーティング環境にシステム停止の実行を通知します。

可用性

ソフトウェアの可用性機能には、次のものがあります。

- 動的再構成 (DR)
- 電源障害時の対処
- システムコントローラの再起動
- ホストウォッチドッグ

動的再構成 (DR)

次のコンポーネントは、動的に再構成できます。

- ハードディスクドライブ
- CPU/メモリーボード
- 電源装置
- ファン

電源障害時の対処

電源異常からの回復時に、システムコントローラはシステムの以前の状態への復元を試みます。

システムコントローラの再起動

システムコントローラは、再起動によってシステムの管理を開始し復元します。再起動が現在動作中の Solaris オペレーティング環境に影響を与えることはありません。

ホストウォッチドッグ

システムコントローラは、Solaris オペレーティング環境の状態を監視し、Solaris からの応答が途絶えたとリセットを実行します。

保守性

ソフトウェアの保守性機能によって、システムの緊急保守だけでなく、日常の保守作業も効率よく適時に行うことができます。

- LED
- 命名法
- システムコントローラのエラー記録
- システムコントローラの外部強制リセット (XIR : eXternally Initiated Reset) のサポート

LED

システム外部からアクセスできるすべての現場交換可能ユニット (FRU) には、そのユニットの状態を示す LED があります。システムコントローラは、電源装置 LED 以外のシステム内のすべての LED を管理します。電源装置 LED は、電源装置によって管理されます。LED の機能の詳細は、『Sun Fire V1280/Netra 1280 システムサービスマニュアル』の該当するボードまたは装置に関する章を参照してください。

命名法

システムコントローラおよび Solaris オペレーティング環境、POST、OpenBoot PROM のエラーメッセージでは、システムの物理ラベルと一致する FRU 識別子を使用します。唯一の例外は、OpenBoot PROM で入出力装置に使用される名称です。装置のプロンプ時には、入出力装置は第 7 章で説明するデバイスパス名によって示されます。

システムコントローラのエラー記録

システムコントローラのエラーメッセージは、Solaris オペレーティング環境に自動的に通知されます。また、システムコントローラには、エラーメッセージが格納される内部バッファもあります。showlogs コマンドを使用することによって、システムコントローラのエラーメッセージバッファに格納された、システムコントローラのログイベントを表示できます。

システムコントローラの外部強制リセット (XIR) のサポート

システムコントローラの reset コマンドを使用すると、ハングアップしたシステムを回復して、Solaris オペレーティング環境の core ファイルを収集できます。

第2章

Sun Fire V1280/Netra 1280 の起動 および設定

この章では、システムコントローラのコマンド行インタフェース (LOM プロンプト) を使用したシステムの電源投入方法および `setupnetwork` コマンドを使用したシステムコントローラの設定方法、Solaris オペレーティング環境の起動方法について説明します。

この章の内容は、次のとおりです。

- 12 ページの「ハードウェアの設置およびケーブル配線」
- 13 ページの「電源 (オン/スタンバイ) スイッチの使用」
- 14 ページの「電源の投入および切断」
- 19 ページの「システムの設定」
- 22 ページの「Solaris オペレーティング環境のインストールおよび起動」
- 27 ページの「システムのリセット」

次に、システムに電源を入れて設定するときの、主な手順の概要を示します。この章では、これらの手順の詳細を説明します。

1. ハードウェアを設置し、ケーブルを配線します。
2. ハードウェアに外部電源を供給します。
3. システムに日付および時刻を設定します。
4. システムコントローラのパスワードを設定します。
5. `setupnetwork` コマンドを使用して、システム固有のパラメタを設定します。
6. `poweron` コマンドを使用して、すべてのハードウェアに電源を入れます。
7. Solaris オペレーティング環境がプリインストールされていない場合は、これをインストールします。
8. Solaris オペレーティング環境を起動します。

9. Solaris サプリメント CD から Lights Out Management パッケージをインストールします。

ハードウェアの設置およびケーブル配線

1. システムコントローラボードのシリアルポートに端末を接続します。

詳細は、図 1-1 を参照してください。

2. 端末を、シリアルポートと同じボーレートを使用するように設定します。

システムコントローラボードのシリアルポートの設定は、次のとおりです。

- 9600 8N1 は、次を意味します。
 - 9600 ボー
 - データビット 8
 - パリティなし
 - ストップビット 1

詳細は、『Sun Fire V1280/Netra 1280 システムサイト準備および設置マニュアル』を参照してください。

電源 (オン/スタンバイ) スイッチの使用



注意 – 電源スイッチは、オン/オフスイッチではなく、オン/スタンバイスイッチです。オン/スタンバイスイッチでは、装置の電源は完全には切断されません。

Sun Fire V1280/Netra 1280 システムの電源 (オン/スタンバイ) スイッチは、離すと元の位置に戻るロッカースイッチです。このスイッチは低電圧信号のみを制御し、高電圧回路は制御しません。

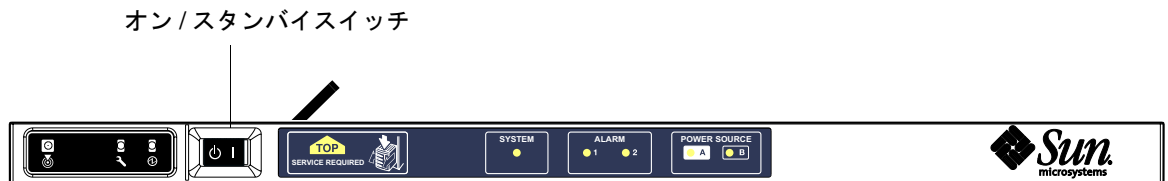


図 2-1 Sun Fire V1280/Netra 1280 システムの電源 (オン/スタンバイ) スイッチ

スイッチの記号の意味は、次のとおりです。

⏻ オン

- サーバーに電源を入れるには、このボタンを押してすぐ離します。LOM の `poweron` コマンドと同じ結果が得られます。

⏻ スタンバイ

- このボタンを押して 4 秒以内に離すと、システムが正常に停止されてスタンバイモードになります。lom> プロンプトで `shutdown` コマンドを実行しても同じ結果が得られます。これは、通常の操作で使用する方法です。
- このボタンを 4 秒より長く押し続けると、システムの電源が切断されてスタンバイモードになります。lom> プロンプトで `poweroff` コマンドを実行しても同じ結果が得られます。この処理は中断できません。データを失う恐れがあるため、システムをスタンバイモードにする前に Solaris を正常に停止してください。電源を切断してスタンバイモードにするには、LOM プロンプトで `shutdown` コマンドを実行することをお勧めします。

LOM の `setupsc` コマンドを使用すると、オン/スタンバイスイッチを誤って操作しないように設定できます。

電源の投入および切断

電源投入

▼ はじめて電源を入れる

1. すべての電源ケーブルが接続され、外部回路遮断器のスイッチがオンになっていることを確認します。
2. システムはスタンバイモードになります。
システムインジケータボード上の電源 A および電源 B インジケータ LED だけが点灯します。IB_SSC 部品の動作中 LED も点灯しますが、システムの正面からは見えません。

▼ スタンバイモードから電源を入れる

スタンバイモードになっているシステムに電源を入れるには、次のいずれかを実行します。

- オン/スタンバイスイッチを操作する
- LOM ポートを介して poweron コマンドを送信する

OpenBoot PROM で変数 auto-boot? に true を設定している場合には、システムは自動的に Solaris オペレーティング環境を起動します。

オン/スタンバイスイッチの使用

1. システムに電力が供給されて、正常にスタンバイモードになっていることを確認します。
システムインジケータボード上の電源 A および電源 B インジケータ LED だけが点灯します。IB_SSC 部品の動作中 LED も点灯しますが、システムの正面からは見えません。
2. オン/スタンバイスイッチの右側を押してすぐ離します。
システムに完全に電源が入ります。電源 A および電源 B インジケータに加えて、システムの動作中インジケータも点灯します。システムは、電源投入時自己診断 (POST) を実行します。

LOM の poweron コマンドの使用

- lom> プロンプトで、次のように入力します。

```
lom>poweron
```

システムコントローラは、最初にすべての電源装置に電源を入れ、次にファントレーに電源を入れ、最後にシステムボードに電源を入れます。OpenBoot PROM の変数 auto-boot? が true に設定されている場合は、Solaris オペレーティング環境も起動します。

poweron コマンドを使用して、個々のモジュールに電源を入れることもできます。詳細は、『Sun Fire V1280/Netra 1280 システムコントローラコマンドリファレンスマニュアル』を参照してください。

電源 A および電源 B インジケータに加えて、システムの動作中インジケータも点灯します。システムは、電源投入時自己診断 (POST) を実行します。

注 - poweron all コマンドは、個々のコンポーネントに電源を入れるだけで、Solaris は起動しません。

poweron コマンドの詳細は、『Sun Fire V1280/Netra 1280 システムコントローラコマンドリファレンスマニュアル』を参照してください。

システムのスタンバイモードへの移行

スタンバイモードに移行するには、次のいずれかの方法を実行します。

- UNIX の shutdown コマンドを使用する
- LOM ポートを介して shutdown コマンドを送信する
- オン/スタンバイスイッチを使用して shutdown コマンドを送信する
- LOM ポートを介して poweroff コマンドを送信する
- オン/スタンバイスイッチを使用して poweroff コマンドを送信する

注 - データを失う恐れがあるため、システムをスタンバイモードにする前に Solaris を正常に停止してください。

Solaris の shutdown コマンドの使用

- システムプロンプトで、次のように入力します。

```
# shutdown -i5
```

システムの電源が切れて、スタンバイモードになります。システムインジケータボード上の電源 A および電源 B インジケータ LED だけが点灯します。IB_SSC 部品の動作中 LED も点灯しますが、システムの正面からは見えません。

LOM の shutdown コマンドの送信

Solaris を正常に停止してから、すべてのモジュールの電源を切ってシステムシャーシをスタンバイモードにするには、LOM の shutdown コマンドを使用します。

注 – Solaris の動作中にこのコマンドを実行すると、スタンバイモードになる前にシステムが正常に停止されます。Solaris の `init 5` コマンドと同じ結果が得られません。

- `lom>` プロンプトで、次のように入力します。

```
lom>shutdown
```

Solaris の停止後にシステムの電源が切れて、スタンバイモードになります。システムインジケータボード上の電源 A および電源 B インジケータ LED だけが点灯します。IB_SSC 部品の動作中 LED も点灯しますが、システムの正面からは見えません。

LOM の shutdown コマンドの詳細は、『Sun Fire V1280/Netra 1280 システムコントローラコマンドリファレンスマニュアル』を参照してください。

オン/スタンバイスイッチを使用した shutdown コマンドの送信

- オン/スタンバイスイッチの左側を押してすぐ離します。

システムの正常な停止が行われて、スタンバイモードになります。`lom>` プロンプトで shutdown コマンドを実行した場合と同じ結果が得られます。

LOM の poweroff コマンドの送信

すべてのモジュールの電源を切ってシステムシャーシをスタンバイモードにするには、LOM の poweroff コマンドを使用します。

- lom> プロンプトで、次のように入力します。

```
lom>poweroff
```

```
This will abruptly terminate Solaris.  
Do you want to continue? [no]
```

Solaris の状態にかかわらず強制的にシステムの電源を切る場合にのみ、実行を続けます。通常の操作では、shutdown コマンドを使用してください。

コマンドを継続するには **y** を入力し、中断するには **Return** キーを押します。

システムの電源が切れて、スタンバイモードになります。システムインジケータボード上の電源 A および電源 B インジケータ LED だけが点灯します。IB_SSC 部品の動作中 LED も点灯しますが、システムの正面からは見えません。

poweroff コマンドの詳細は、『Sun Fire V1280/Netra 1280 システムコントローラコマンドリファレンスマニュアル』を参照してください。

オン/スタンバイスイッチを使用した poweroff コマンドの送信

Solaris の状態にかかわらず強制的にシステムの電源を切る場合にのみ、この方法を実行します。通常の操作では、lom> プロンプトまたはオン/スタンバイスイッチのいずれかから shutdown コマンドを送信してください (16 ページの「オン/スタンバイスイッチを使用した shutdown コマンドの送信」を参照)。

- オン/スタンバイスイッチの左側を 4 秒以上押し続けます。

システムの電源が切れて、スタンバイモードになります。システムインジケータボード上の電源 A および電源 B インジケータ LED だけが点灯します。IB_SSC 部品の動作中 LED も点灯しますが、システムの正面からは見えません。

電源投入後の画面表示

シリアルポートで接続するシステムコントローラには、次のような画面が表示されます。

コード例 2-1 システムコントローラからハードウェアをリセットしたときの出力例

```
Hardware Reset...
```

```
@(#) SYSTEM CONTROLLER(SC) POST 23 2002/03/22 18:03
```

```
PSR = 0x044010e5
```

```
PCR = 0x04004000
```

```
Basic sanity checks done.
Skipping POST ...
ERI Device Present
Getting MAC address for SSC1
Using SCC MAC address
MAC address is 0:3:xx:xx:xx:xx
Hostname: some_name
Address: xxx.xxx.xxx.xxx
Netmask: 255.255.255.0
Attached TCP/IP interface to eri unit 0
Attaching interface lo0...done
Gateway: xxx.xxx.xxx.xxx
interrupt: 100 Mbps half duplex link up

                Copyright 2001-2002 Sun Microsystems, Inc.  All rights reserved.
                Use is subject to license terms.

Lights Out Management Firmware
RTOS version: 23
ScApp version: 5.13.0007 LW8_build0.7
SC POST diag level: off

The date is Friday, July 19, 2002, 3:48:50 PM BST.

Fri Jul 19 15:48:51 some_name lom: Boot: ScApp 5.13.0007, RTOS 23
Fri Jul 19 15:48:54 some_name lom: SBBC Reset Reason(s): Power On Reset
Fri Jul 19 15:48:54 some_name lom: Initializing the SC SRAM
Fri Jul 19 15:48:59 some_name lom: Caching ID information
Fri Jul 19 15:49:00 some_name lom: Clock Source: 75MHz
Fri Jul 19 15:49:02 some_name lom: /N0/PS0: Status is OK
Fri Jul 19 15:49:03 some_name lom: /N0/PS1: Status is OK
Fri Jul 19 15:49:03 some_name lom: Chassis is in single partition mode.
Fri Jul 19 15:49:05 some_name lom: Cold boot detected: recovering active domains
Fri Jul 19 15:49:06 some_name lom: NOTICE: /N0/FT0 is powered off

Connected.

lom>
```

システムの設定

電源を入れたら、この節で説明する手順に従って、システムコントローラの `setdate` コマンドおよび `setupnetwork` コマンドを使用してシステムを設定する必要があります。

この節では、次の項目について説明します。

- 19 ページの「日付および時刻を設定する」
- 20 ページの「ネットワークパラメタを設定する」
- 22 ページの「Solaris オペレーティング環境をインストールして起動する」

▼ 日付および時刻を設定する

注 – 夏時間があるタイムゾーン地域では、夏時間は自動的に設定されます。

- LOM プロンプトで `setdate` コマンドを使用して、システムの日付および時刻、タイムゾーンを設定します。

たとえば、グリニッジ標準時 (GMT) からのオフセットを使用してタイムゾーンを太平洋標準時 (PST) に設定し、日付および時刻を 2000 年 4 月 20 日木曜日、18 時 15 分 10 秒に設定するには、次のように入力します。

```
lom>setdate -t GMT-8 042018152000.10
```

Solaris が動作している場合は、このコマンドではなく Solaris の `date` コマンドを使用します。

`setdate` コマンドの詳細は、『Sun Fire V1280/Netra 1280 システムコントローラコマンドリファレンスマニュアル』を参照してください。

▼ パスワードを設定する

1. LOM プロンプトで、システムコントローラの `password` コマンドを入力します。
2. Enter new password: プロンプトで、使用するパスワードを入力します。

3. Enter new password again: プロンプトで、もう一度パスワードを入力します。

```
lom>password
Enter new password:
Enter new password again:
lom>
```

パスワードを忘れた場合は、ご購入先に問い合わせてください。

▼ ネットワークパラメタを設定する

Sun Fire V1280/Netra 1280 システムは、システムコントローラの LOM プロンプトおよび Solaris から管理できます。LOM/コンソール接続にアクセスする方法は 2 つあります。

- システムコントローラのシリアルポート接続を使用する
- 10/100 Ethernet ポートを介して telnet (ネットワーク接続) を使用する

注 - シリアルポートを使用する場合はシステムを単独で管理できますが、10/100 Ethernet ポートを使用する場合は、独立してセキュリティー保護されているサブネットに接続することをお勧めします。

- LOM プロンプトで `setupnetwork` コマンドを入力します。

```
lom>setupnetwork
```

注 - 各質問に対して Return キーを押すと、現在の値が変更されません。

`setupnetwork` コマンドの詳細は、『Sun Fire V1280/Netra 1280 システムコントローラコマンドリファレンスマニュアル』を参照してください。コード例 2-2 に、`setupnetwork` コマンドの例を示します。

コード例 2-2 setupnetwork コマンドの出力例

```
lom>setupnetwork
Network Configuration
-----
Is the system controller on a network? [yes]:
Use DHCP or static network settings? [static]:
Hostname [hostname-sc]:
IP Address [123.xxx.xxx.xxx]:
Netmask [255.255.255.0]:
Gateway [123.xxx.xxx.xxx]:
DNS Domain [xxx.somewhere.com]:
Primary DNS Server [123.xxx.xxx.xxx]:
Secondary DNS Server [123.xxx.xxx.xxx]:
lom>
```

各パラメタで入力する値については、コード例 2-2 を参考にしてください。

Solaris オペレーティング環境のインストールおよび起動

LOM コマンドを使用するには、Solaris サプリメント CD から Lights Out Management 2.0 パッケージ (SUNWlomu および SUNWlomr、SUNWlomm) をインストールする必要があります。

▼ Solaris オペレーティング環境をインストールして起動する

1. LOM プロンプトにアクセスします。

詳細は、第 3 章を参照してください。

2. システムに電源を入れます。poweron コマンドを入力します。

OpenBoot PROM の auto-boot? パラメタの設定によって、システムは Solaris の起動を試みるか、または OpenBoot PROM の ok プロンプトを表示します。デフォルトでは true が設定されているので、Solaris の起動が試行されます。auto-boot? に false が設定されているか、起動可能な Solaris イメージがインストールされていない場合には、OpenBoot PROM の ok プロンプトが表示されます。

```
lom>poweron
(ここに POST メッセージが表示されます。)
. . .
. . .
ok
```

3. 必要に応じて、Solaris オペレーティング環境をインストールします。

詳細は、ご使用の Solaris オペレーティング環境のリリースに付属しているインストールマニュアルを参照してください。

4. ok プロンプトで OpenBoot PROM の boot コマンドを入力して、Solaris オペレーティング環境を起動します。

```
ok boot [device]
```

オプションの *device* パラメタに入力する内容は、OpenBoot PROM の devalias コマンドで参照してください。このコマンドは、あらかじめ定義された別名を表示します。

Solaris オペレーティング環境が起動すると、login: プロンプトが表示されます。

```
login:
```

▼ Lights Out Management パッケージをインストールする

Sun Fire V1280/Netra 1280 には、SUNWlomu (ユーザー用 LOMlite ユーティリティ) および SUNWlomm (LOMlite マニュアルページ)、SUNWlomr (LOM ドライバ) の3つの LOM パッケージが必要です。このパッケージは、Solaris サプリメント CD に収録されています。

注 - これらのパッケージに対するパッチ 110208 の最新版は、SunSolve から入手できます。最新の LOM ユーティリティを使用するには、パッチ 110208 の最新バージョンを SunSolve から入手して、Sun Fire V1280/Netra 1280 にインストールしてください。

▼ LOM ドライバをインストールする

- スーパーユーザーで、次のように入力します。

コード例 2-3 LOM ドライバのインストール

```
# pkgadd -d . SUNWlomr

Processing package instance <SUNWlomr> from </var/tmp>

LOMlite driver (root)
(sparc) 2.0,REV=2000.08.22.14.14
Copyright 2000 Sun Microsystems, Inc. All rights reserved.
## Executing checkinstall script.
Using </> as the package base directory.
## Processing package information.
## Processing system information.
   9 package pathnames are already properly installed.
## Verifying package dependencies.
## Verifying disk space requirements.
## Checking for conflicts with packages already installed.
## Checking for setuid/setgid programs.

This package contains scripts which will be executed with super-user
permission during the process of installing this package.
```

コード例 2-3 LOM ドライバのインストール (続き)

```
Do you want to continue with the installation of <SUNWlomr> [y,n,?] y
Installing LOMlite driver (root) as <SUNWlomr>

## Installing part 1 of 1.
20 blocks
i.drivers (INFO): Starting
i.drivers (INFO): Installing
/var/tmp/SUNWlomr/reloc/platform/sun4u/kernel/drv/lom
i.drivers (INFO): Installing
/var/tmp/SUNWlomr/reloc/platform/sun4u/kernel/drv/lomp
i.drivers (INFO): Installing
/var/tmp/SUNWlomr/reloc/platform/sun4u/kernel/drv/sparcv9/lom
i.drivers (INFO): Installing
/var/tmp/SUNWlomr/reloc/platform/sun4u/kernel/drv/sparcv9/lomp
i.drivers (INFO): Installing
/var/tmp/SUNWlomr/reloc/platform/sun4u/kernel/drv/sparcv9/lomv

i.drivers (INFO): Identified drivers 'lom lomp lomv'
i.drivers (INFO): Cleaning up old driver 'lom'...
Cleaning up old devlink entry 'type=ddi_pseudo;name=SUNW,lom lom'
i.drivers (INFO): Cleaning up old driver 'lomp'...
Cleaning up old devlink entry 'type=ddi_pseudo;name=lomp lomp'
i.drivers (INFO): Cleaning up old driver 'lomv'...
Cleaning up old devlink entry 'type=ddi_pseudo;name=SUNW,lomv \M0
type=ddi_pseudo;name=lomv \M0'
i.drivers (INFO): Cleaning up old driver 'lomh'...
Cleaning up old devlink entry 'type=ddi_pseudo;name=SUNW,lomh lom'

i.drivers (INFO): Adding driver 'lomp'...
driver = 'lomp'
aliases = ''
link = 'lomp'
spec = 'lomp'

Adding devlink entry 'type=ddi_pseudo;name=lomp lomp'
adding driver with aliases '' perm '* 0644 root sys'
devfsadm: driver failed to attach: lomp
Warning: Driver (lomp) successfully added to system but failed to attach

i.drivers (INFO): Adding driver 'lomv'...
driver = 'lomv'
aliases = 'SUNW,lomv'
link = 'SUNW,lomv lomv'
spec = '\M0'
```

コード例 2-3 LOM ドライバのインストール (続き)

```
Adding devlink entry 'type=ddi_pseudo;name=SUNW,lomv \M0'
Adding devlink entry 'type=ddi_pseudo;name=lomv \M0'
adding driver with aliases 'SUNW,lomv' perm '* 0644 root sys'
devfsadm: driver failed to attach: lomv
Warning: Driver (lomv) successfully added to system but failed to attach

i.drivers (INFO): Adding driver 'lom'...
  driver   = 'lom'
  aliases  = 'SUNW,lomh SUNW,lom'
  link     = 'SUNW,lomh SUNW,lom'
  spec     = 'lom'

Adding devlink entry 'type=ddi_pseudo;name=SUNW,lomh lom'
Adding devlink entry 'type=ddi_pseudo;name=SUNW,lom lom'
adding driver with aliases 'SUNW,lomh SUNW,lom' perm '* 0644 root sys'
devfsadm: driver failed to attach: lom
Warning: Driver (lom) successfully added to system but failed to attach
i.drivers (SUCCESS): Finished

[ verifying class <drivers> ]

Installation of <SUNWlomr> was successful.
#
```

注 - SUNWlomr パッケージのインストール中に lomr および lomv、lom ドライバの接続に関する警告メッセージが表示されますが、これは無視できるものです。SUNWlomr パッケージは、Sun Fire V1280/Netra 1280 システム上では使用されないためです。ただし、将来のパッチによるアップグレードを正常に行うには、このパッケージがインストールされている必要があります。

▼ LOM ユーティリティをインストールする

- スーパーユーザーで、次のように入力します。

コード例 2-4 LOM ユーティリティのインストール

```
# pkgadd -d . SUNWlomr

Processing package instance <SUNWlomr> from
</cdrrom/suppacd_s28u7_multi_s28u7_supp.08a11/Lights_Out_Management_2.0/Product>

LOMlite Utilities (usr)
(sparc) 2.0,REV=2000.08.22.14.14
Copyright 2000 Sun Microsystems, Inc. All rights reserved.
```

コード例 2-4 LOM ユーティリティーのインストール (続き)

```
Using </> as the package base directory.
## Processing package information.
## Processing system information.
  4 package pathnames are already properly installed.
## Verifying package dependencies.
## Verifying disk space requirements.
## Checking for conflicts with packages already installed.
## Checking for setuid/setgid programs.

Installing LOMlite Utilities (usr) as <SUNWlomu>

## Installing part 1 of 1.
1432 blocks

Installation of <SUNWlomu> was successful.
#
```

▼ LOM マニュアルページをインストールする

- スーパーユーザーで、次のように入力します。

コード例 2-5 LOM マニュアルページのインストール

```
# pkgadd -d . SUNWlomm

Processing package instance <SUNWlomm> from
</cdrom/suppcd_s28u7_multi_s28u7_supp.08all/Lights_Out_Management_2.0/Product>

LOMlite manual pages
(sparc) 2.0,REV=2000.08.22.14.14
Copyright 2000 Sun Microsystems, Inc. All rights reserved.
Using </> as the package base directory.
## Processing package information.
## Processing system information.
  5 package pathnames are already properly installed.
## Verifying disk space requirements.
## Checking for conflicts with packages already installed.
## Checking for setuid/setgid programs.

Installing LOMlite manual pages as <SUNWlomm>

## Installing part 1 of 1.
71 blocks

Installation of <SUNWlomm> was successful.
```

システムのリセット

▼ システムを強制的にリセットする

`reset` コマンドは、システムのハングアップやハードウェアの障害が発生したときにシステムをリセットするために使用します。Solaris オペレーティングシステムが動作している場合には、システムリセットの実行を確認するプロンプトが表示されます。

```
lom>reset

This will abruptly terminate Solaris.
Do you want to continue? [no] y
NOTICE: XIR on CPU 3
```

デフォルトでは、`reset` コマンドは、外部強制リセット (XIR) を使用してシステムの CPU をリセットします。XIR によってプロセッサの制御が強制的に OpenBoot PROM に移り、OpenBoot PROM のエラーリセット回復処理が開始されます。このエラーリセット回復処理では、Solaris オペレーティング環境のコアファイルなどのハードウェアおよびソフトウェアのデバッグに必要なデータを収集できるように、Solaris の状態のほとんどが保持されます。デバッグ情報の保存後、OpenBoot PROM の変数 `auto-boot?` が `true` に設定されている場合には、Solaris オペレーティング環境が起動します。OpenBoot PROM のエラーリセット回復処理は、OpenBoot PROM の構成変数 `error-reset-recovery` の設定によって制御できます。

`reset` コマンドではスタンバイモードに移行せず、「`reset not allowed, domain A keyswitch is set to off`」というメッセージが表示されます。

注 - `reset` コマンドを入力して、そのあともシステムがハングアップしたままになっている (Solaris オペレーティング環境にログインできず、`break` コマンドを入力してもシステムを強制的に OpenBoot PROM の `ok` プロンプトに戻すことができない) 場合は、次に `reset -a` コマンドを入力してすべてをリセットする必要があります。

`reset -a` を実行すると、OpenBoot PROM の `reset-all` と同じ結果が得られます。

▼ システムコントローラをリセットする

`resetsc` コマンドを使用して、システムコントローラをリセットします。このコマンドは、システムコントローラのアプリケーションが誤動作を起こすような、ハードウェアまたはソフトウェアの問題が発生した場合に使用できます。

```
lom>resetsc  
Are you sure you want to reboot the system controller now? [no] y
```

このコマンドを実行するとシステムコントローラがリセットされ、システムコントローラの POST が `setupsc` コマンドで指定したレベルで実行されて、LOM ソフトウェアが再起動されます。

第3章

コンソールのナビゲーション手順

この章では、システムへの接続と LOM シェルおよびコンソール間のナビゲーションに関する手順と図解を示します。また、システムコントローラセッションの終了方法についても説明します。

この章の内容は、次のとおりです。

- 29 ページの「LOM/コンソール接続の確立」
 - 30 ページの「ASCII 端末に接続する」
 - 32 ページの「ネットワーク端末サーバーに接続する」
 - 33 ページの「ワークステーションのシリアルポート B に接続する」
 - 35 ページの「telnet コマンドを使用して LOM/コンソールにアクセスする」
- 37 ページの「異なるコンソール間の切り替え」
 - 38 ページの「LOM プロンプトを表示する」
 - 39 ページの「LOM プロンプトから Solaris コンソールに接続する」
 - 40 ページの「OpenBoot PROM を中断して LOM プロンプトを表示する」
 - 40 ページの「動作中の Solaris を中断して OpenBoot プロンプトを表示する」
 - 41 ページの「シリアルポートを介してシステムコントローラに接続している場合にセッションを終了する」
 - 41 ページの「telnet を使用してシステムコントローラに接続している場合にセッションを終了する」

LOM/コンソール接続の確立

LOM/コンソール接続にアクセスする方法は 2 つあります。

- システムコントローラのシリアルポート接続を使用する
- 10/100 Ethernet ポートを介した telnet (ネットワーク接続) を使用する

通常の動作状態 (Solaris が動作中かシステムが OpenBoot PROM モードにある場合) で LOM/コンソールに接続すると、自動的に Solaris コンソールへの接続が選択されるか、または LOM プロンプトに接続されます。

LOM プロンプトは、次の形式で表示されます。

```
lom>
```

シリアルポートを使用した LOM/コンソールへのアクセス

シリアルポートを使用すると、次のいずれかの装置に接続できます。

- ASCII 端末
- ネットワーク 端末サーバー
- ワークステーション

物理的な接続方法については、『Sun Fire V1280/Netra 1280 システムサイト準備および設置マニュアル』を参照してください。

接続の手順は、装置の種類によって異なります。

▼ ASCII 端末に接続する

1. LOM パスワードが設定されていて、以前の接続がログアウトされている場合には、パスワードの入力が求められます。

```
Enter Password:
```

password コマンドを使用して設定したパスワードを、正確に入力します。

2. パスワードが適切であれば、システムコントローラは接続が確立されたことを表示します。

システムがスタンバイモードになっているときは、自動的に lom プロンプトが表示されます。

```
Connected.
```

```
lom>
```


または、Return キーを押すと Solaris コンソールのプロンプトが表示されます。

```
Connected.  
#
```

3. LOM/コンソールへのネットワークポートを介した接続が確立されていた場合には、その接続をログアウトすることで強制的に接続できます。

```
Enter Password:  
  
The console is already in use.  
  
Host:          somehost.acme.com  
Connected:    May 24 10:27  
Idle time:    00:23:17  
  
Force logout of other user? (y/n) y  
  
Connected.  
  
lom>
```

または、Return キーを押すと Solaris コンソールのプロンプトが表示されます。

```
Connected.  
#
```

▼ ネットワーク端末サーバーに接続する

1. 接続できる各種サーバーのメニューが表示されます。接続するサーバーを選択します。
2. LOM パスワードが設定されていて、以前の接続がログアウトされている場合には、パスワードの入力が求められます。

```
Enter Password:
```

password コマンドを使用して設定したパスワードを、正確に入力します。

3. パスワードが適切であれば、システムコントローラは接続が確立されたことを表示します。

システムがスタンバイモードになっているときは、自動的に lom プロンプトが表示されます。

```
Connected.
```

```
lom>
```

または、Return キーを押すと Solaris コンソールのプロンプトが表示されます。

```
Connected.
```

```
#
```

4. LOM/コンソールへのネットワークポートを介した接続が確立されていた場合には、その接続をログアウトすることで強制的に接続できます。

```
Enter Password:

The console is already in use.

Host:      somehost.acme.com
Connected: May 24 10:27
Idle time: 00:23:17

Force logout of other user? (y/n) y

Connected.

lom>
```

または、Return キーを押すと Solaris コンソールのプロンプトが表示されます。

```
Connected.

#
```

▼ ワークステーションのシリアルポート B に接続する

1. Solaris のシェルプロンプトで、次のように入力します。

```
# tip hardware
```

tip コマンドの詳細は、tip マニュアルページを参照してください。

2. LOM パスワードが設定されていて、以前の接続がログアウトされている場合には、パスワードの入力が求められます。

```
Enter Password:
```

password コマンドを使用して設定したパスワードを、正確に入力します。

3. パスワードが適切であれば、システムコントローラは接続が確立されたことを表示します。

システムがスタンバイモードになっているときは、自動的に lom プロンプトが表示されます。

```
Connected.
```

```
lom>
```

または、Return キーを押すと Solaris コンソールのプロンプトが表示されます。

```
Connected.
```

```
#
```

4. LOM/コンソールへのネットワークポートを介した接続が確立されていた場合には、その接続をログアウトすることで強制的に接続できます。

```
Enter Password:
```

```
The console is already in use.
```

```
Host:      somehost.acme.com
```

```
Connected: May 24 10:27
```

```
Idle time: 00:23:17
```

```
Force logout of other user? (y/n) y
```

```
Connected.
```

```
lom>
```

▼ telnet コマンドを使用して LOM/コンソールにアクセスする

10/100 Ethernet ポートへの telnet を介して LOM/システムコントローラにアクセスするには、まず、インタフェースを設定する必要があります。

詳細は、20 ページの「ネットワークパラメタを設定する」を参照してください。

1. Solaris プロンプトで telnet コマンドを入力して、システムコントローラに接続します。

```
% telnet <system_controller_hostname>
Trying 123.123.123.95...
Connected to interpol-sc.
Escape character is '^]'.
```

2. LOM パスワードが設定されている場合には、パスワードの入力が求められます。

```
# telnet <system_controller_hostname>
Trying 123.123.123.95...
Connected to interpol-sc.
Escape character is '^]'.'
Enter password:
```

3. password コマンドを使用して設定したパスワードを、正確に入力します。
4. パスワードが適切であれば、システムコントローラは接続が確立されたことを表示します。

システムがスタンバイモードになっているときは、自動的に lom プロンプトが表示されます。

```
Connected.

lom>
```

または、Return キーを押すと Solaris コンソールのプロンプトが表示されます。

```
Connected.

#
```

5. LOM/コンソールへのシリアルポートを介した接続が確立されていた場合には、その接続をログアウトすることで強制的に接続できます。

```
# telnet <system_controller_hostname>
Trying 123.123.123.95...
Connected to interpol-sc.
Escape character is '^]'.

The console is already in use.

Host:      somehost.acme.com
Connected: May 24 10:27
Idle time: 00:23:17

Force logout of other user? (y/n) y

Connected.

lom>
```

この場合は、先にこのシリアル接続に対して LOM の `logout` コマンドを実行して、接続を可能にしておく必要があります。詳細は、『Sun Fire V1280/Netra 1280 システムコントローラコマンドリファレンスマニュアル』を参照してください。

▼ LOM/コンソールから切り離す

LOM/コンソールの使用が終了したら、`logout` コマンドを使用して接続を切り離すことができます。

シリアルポートでは、次の応答が表示されます。

```
lom>logout
Connection closed.
```

ネットワークを介して接続している場合は、次の応答が表示されます。

```
lom>logout
Connection closed.
Connection to <system controller host> closed by foreign host.
$
```

異なるコンソール間の切り替え

システムコントローラのコンソール接続は、システムコントローラの LOM コマンド行インタフェースや、Solaris または OpenBoot PROM コンソールへのアクセスを提供します。

この節では、次のコンソール間のナビゲーション方法について説明します。

- LOM プロンプト
- Solaris システムコンソール
- OpenBoot PROM

図 3-1 に、コンソール間のナビゲーション手順の概要を示します。

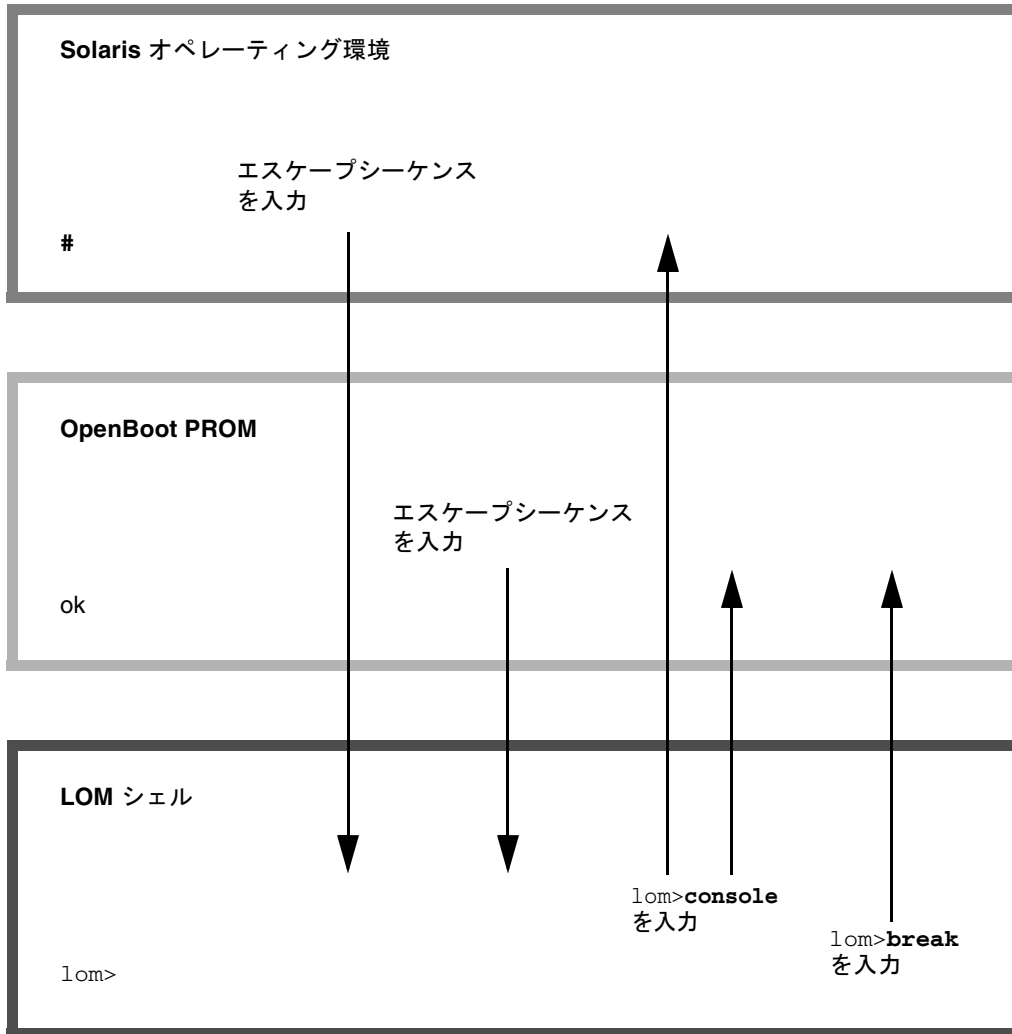


図 3-1 ナビゲーション手順

▼ LOM プロンプトを表示する

- Solaris コンソールへの接続中にエスケープシーケンスを入力すると、コンソールから LOM プロンプトに移行できます。

デフォルトでは、エスケープシーケンスは「#.」に設定されています。ハッシュ記号 (#) のあとにピリオド (.) を入力します。

エスケープシーケンスがデフォルトの「#.」に設定されていた場合には、次のプロンプトが表示されます。

```
lom>
```

エスケープシーケンスの選択

コンソールからエスケープシーケンスの先頭文字を入力すると、その文字が表示されるまでに 1 秒の遅延があります。これは、エスケープシーケンスの次の文字が入力されるかどうかを確認するためにシステムが待機するためです。次の文字は、この 1 秒の間に入力する必要があります。エスケープシーケンスのすべての文字を入力すると、`lom>` プロンプトが表示されます。次に入力した文字がエスケープシーケンスで次に入力すべき文字でなかった場合には、それまでに入力した文字が画面に表示されます。

エスケープシーケンスの先頭文字には、コンソールから入力する頻度の低い文字を選択することをお勧めします。よく使用する文字を選択すると、キーを入力してから画面に文字が表示されるまでの遅延によって混乱を招く可能性があります。

▼ LOM プロンプトから Solaris コンソールに接続する

- Solaris コンソールに接続するには、LOM プロンプトで `console` コマンドを入力し、Return キーを押します。

Solaris が動作している場合、システムは Solaris プロンプトを表示します。

```
lom>console  
#
```

システムが OpenBoot PROM モードになっていた場合は、OpenBoot PROM のプロンプトが表示されます。

```
lom>console  
{2} ok
```

システムがスタンバイモードになっている場合は、次のメッセージが表示されます。

```
lom>console  
Solaris is not active
```

▼ OpenBoot PROM を中断して LOM プロンプトを表示する

- OpenBoot PROM から LOM プロンプトへの移行手順は、Solaris から LOM プロンプトへの移行手順と同じです。

エスケープシーケンス (デフォルトは「#.」) を入力します。

```
{2} ok  
lom>
```

▼ 動作中の Solaris を中断して OpenBoot プロンプトを表示する

- 通常、Solaris オペレーティング環境が動作しているときにコンソールにブレーク信号を送信すると、OpenBoot PROM またはカーネルデバッガが強制的に起動されます。

次のように、LOM プロンプトで break コマンドを使用します。

```
lom>break  
This will suspend Solaris.  
Do you want to continue? [no] y  
Type 'go' to resume  
debugger entered.  
  
{1} ok
```

▼ シリアルポートを介してシステムコントローラに接続している場合にセッションを終了する

- Solaris プロンプトまたは OpenBoot PROM が表示されている場合は、まず、エスケープシーケンスを入力して LOM プロンプトを表示します。次に、logout コマンドに続いて Return キーを押すと、LOM プロンプトセッションが終了します。

```
lom>logout
```

- 端末サーバーを介して接続している場合は、端末サーバーのコマンドを実行して接続を切断します。
- tip コマンドを使用して接続を確立していた場合は、tip の終了シーケンス「~.」を入力します。

```
~.
```

▼ telnet を使用してシステムコントローラに接続している場合にセッションを終了する

- Solaris プロンプトまたは OpenBoot PROM が表示されている場合は、まず、エスケープシーケンスを入力して LOM プロンプトを表示します。次に、logout コマンドを使用して LOM プロンプトセッションを終了します。

telnet セッションは自動的に終了します。

```
lom>logout  
Connection closed by foreign host.  
%
```


システムコントローラのメッセージ記録

Sun Fire V1280/Netra 1280 システムコントローラは、システムイベントや、電源投入、起動、電源切断、ホットプラグ対応ユニットの変更などの処理、環境に関する警告が発生すると、タイムスタンプの付いたメッセージを生成します。

生成されたメッセージは、まず、システムコントローラのオンボードメモリー上の 128 メッセージを記録できる循環バッファに格納されます (1 つのメッセージは数行におよぶ場合もあります)。次に、システムコントローラは、ホストで Solaris が動作中であればメッセージを Solaris ホストに送信します。このメッセージはシステムログデーモン (syslogd) によって処理されます。Solaris が動作している場合、メッセージは、システムコントローラで生成されるとすぐに送信されます。システムコントローラからまだコピーされていないメッセージは、Solaris の起動時またはシステムコントローラのリセット時に送信されます。

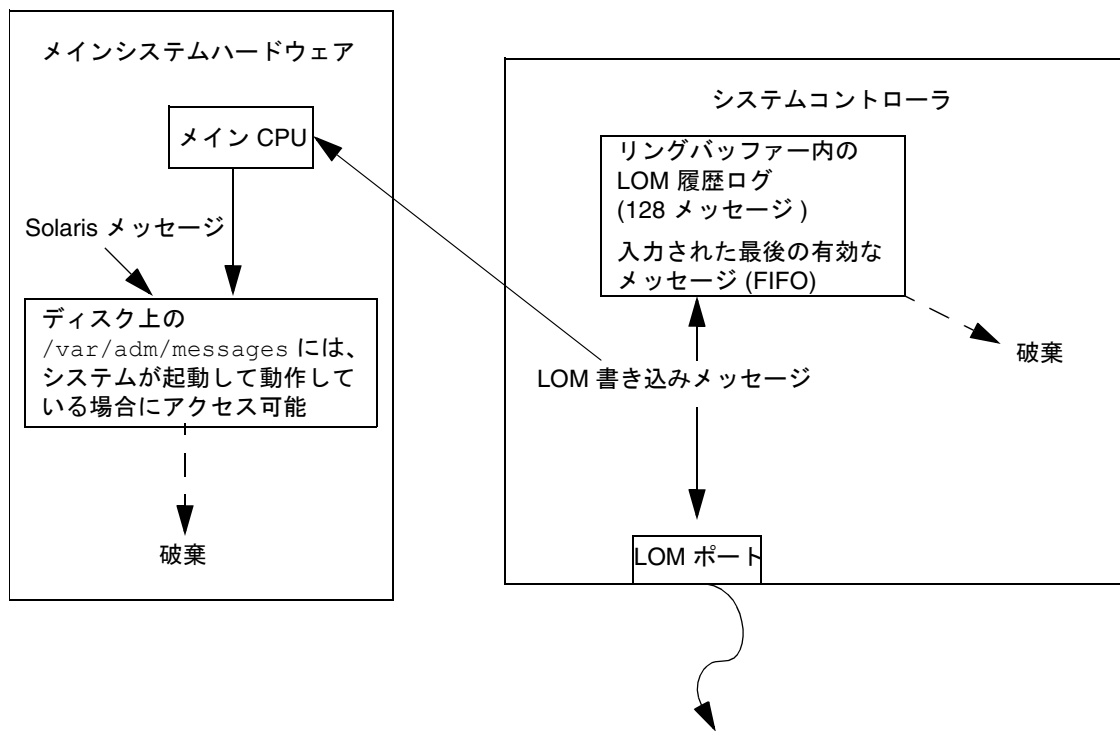
記録されたメッセージは、システムコントローラの lom> プロンプトから showlogs コマンドを使用することで参照できます。また、Solaris プロンプトから lom(1M) ユーティリティ (第 5 章を参照) を使用して表示することもできます。

通常、メッセージは Solaris ホストの /var/adm/messages ファイルに格納されません。メッセージの保存は、使用できるディスク領域の大きさによってのみ制限されます。

システムコントローラのコアメモリーに保持されるメッセージは揮発性で、システムコントローラに電力が供給されないと失われます。電力が供給されない状況とは、電源が両方とも切断されているとき、または 1 台の電源装置だけで動作しているとき、IB_SSC を取り外したとき、システムコントローラがリセットされたときを指します。システムディスクに格納されたメッセージは、Solaris を再起動すると使用できるようになります。

lom> プロンプトでの、Solaris とシステムコントローラが共有するコンソールポート上のメッセージ表示は、seteventreporting コマンド (『Sun Fire V1280/Netra 1280 システムコントローラコマンドリファレンスマニュアル』を参照) によって制御

できます。このコマンドによって、メッセージが記録されたときに lom> プロンプトにメッセージを表示するかどうか、また Solaris のロギングシステムに送信して /var/adm/messages に書き込むかどうかを設定できます。



LOM コマンドは、システムに電源が入っているかスタンバイモードになっている (システムコントローラは正常で電力が供給されている) 場合に履歴ログにアクセス可能

図 4-1 システムコントローラのロギング

第5章

Lights Out Management およびシステムコントローラの Solaris からの使用方法

この章では、Solaris 上で LOM 固有のコマンドを実行して、Sun Fire V1280/Netra 1280 システムを監視および管理する方法について説明します。このコマンドを使用するには、Solaris サプリメント CD から Lights Out Management 2.0 パッケージ (SUNWlomr および SUNWlomu、SUNWlomm) をインストールする必要があります。LOM パッケージのインストール方法については、23 ページの「Lights Out Management パッケージをインストールする」を参照してください。

注 - これらのパッケージに対するパッチ 110208 の最新版は、SunSolve から入手できます。最新の LOM ユーティリティーを使用するには、パッチ 110208 の最新バージョンを SunSolve から入手して、Sun Fire V1280/Netra 1280 にインストールしてください。

この章の内容は、次のとおりです。

- 46 ページの「Solaris からのシステムの監視」
- 54 ページの「Solaris から実行できるその他の LOM 操作」

LOM コマンドの構文

```
lom [-c] [-l] [-f] [-v] [-t] [-a] [-G] [-X]
lom -e <n>, [x]
lom -A on|off <n>
lom -E on|off
```

指定できる値は、次のとおりです。

- c を指定すると、LOM の構成が表示されます。
- l を指定すると、障害 LED とアラーム LED の状態が表示されます。
- e を指定すると、イベントログが表示されます。
- f を指定すると、ファンの状態が表示されます。この情報は、Solaris の prtdiag -v コマンドの出力にも表示されます。
- v を指定すると、電圧センサーの状態が表示されます。この情報は、Solaris の prtdiag -v コマンドの出力にも表示されます。
- t を指定すると、温度情報が表示されます。この情報は、Solaris の prtdiag -v コマンドの出力にも表示されます。
- a を指定すると、すべてのコンポーネントの状態データが表示されます。
- A を指定すると、アラームのオンとオフを切り替えられます。
- X を指定すると、エスケープシーケンスを変更できます。
- E を指定すると、コンソールへのイベントログの表示と非表示を切り替えられます。
- G を指定すると、ファームウェアをアップグレードできます。

Solaris からのシステムの監視

LOM 装置 (システムコントローラ) に、問い合わせまたは実行命令を送信する方法は 2 つあります。

- lom> シェルプロンプトから LOM コマンドを実行する
この方法については、第 3 章を参照してください。
- UNIX の # プロンプトから LOM 固有の Solaris コマンドを実行する
この節では、この方法について説明します。

この節で説明するすべての Solaris コマンドは、UNIX の # プロンプトで /usr/sbin/lom ユーティリティーを起動して実行します。

コマンド行に関する説明のあとには、必要に応じて、そのコマンドの一般的な出力例を示します。

LOM のオンラインマニュアルの表示

- LOM ユーティリティーのマニュアルページを表示するには、次のように入力します。

```
# man lom
```

LOM 設定の表示 (lom -c)

- 現在の LOM の設定を表示するには、次のように入力します。

コード例 5-1 lom -c コマンドの出力例

```
# lom -c
LOM configuration settings:
serial escape sequence=#.
serial event reporting=default
Event reporting level=fatal, warning & information
Serial security=disabled
Automatic return to console=disabled
firmware version=13.7
firmware checksum=0000
product revision=0.0
product ID=Netra T12
```

障害 LED およびアラームの状態の確認 (lom -l)

- 障害 LED およびアラームのオンまたはオフを確認するには、次のように入力します。

コード例 5-2 lom -l コマンドの出力例

```
# lom -l
LOM alarm states:
Alarm1=off
Alarm2=off
Alarm3=on
Fault LED=off
#
```

アラーム 1 および 2 は、ソフトウェアフラグです。これらのアラームは特定の条件に関連付けられているものではなく、ユーザーが作成したプロセスまたはコマンド行で設定します (54 ページの「アラームのオンとオフの切り替え (lom -A)」を参照)。アラーム 3 は UNIX が制御し、ユーザーは設定できません。

イベントログの表示 (lom -e)

- イベントログを表示するには、次のように入力します。

```
# lom -e n,[x]
```

n には表示するイベント数 (128 まで)、*x* には表示するイベントのレベルを指定します。イベントのレベルは、次の 4 つです。

1. Fatal (致命的) イベント
2. Warning (警告) イベント
3. Information (情報) イベント
4. ユーザーイベント (Sun Fire V1280/Netra 1280 システムでは使用しない)

レベルを指定すると、そのレベル以上のイベントが表示されます。たとえば、レベル 2 を指定すると、レベル 2 と 1 のイベントが表示されます。レベル 3 を指定すると、レベル 3、2、1 のイベントが表示されます。

レベルを指定しなかった場合は、すべてのレベルのイベントが表示されます。

コード例 5-3 に、イベントログの出力例を示します。

コード例 5-3 LOM のイベントログの例 (古い順に表示)

```
# lom -e 11
LOMlite Event Log:
Fri Jul 19 15:16:00 commando-sc lom: Boot: ScApp 5.13.0007, RTOS
23
Fri Jul 19 15:16:06 commando-sc lom: Caching ID information
Fri Jul 19 15:16:08 commando-sc lom: Clock Source: 75MHz
Fri Jul 19 15:16:10 commando-sc lom: /N0/PS0: Status is OK
Fri Jul 19 15:16:11 commando-sc lom: /N0/PS1: Status is OK
Fri Jul 19 15:16:11 commando-sc lom: Chassis is in single
partition mode.
Fri Jul 19 15:27:29 commando-sc lom: Locator OFF
Fri Jul 19 15:27:46 commando-sc lom: Alarm 1 ON
```

コード例 5-3 LOM のイベントログの例 (古い順に表示) (続き)

```
Fri Jul 19 15:27:52 commando-sc lom: Alarm 2 ON
Fri Jul 19 15:28:03 commando-sc lom: Alarm 1 OFF
Fri Jul 19 15:28:08 commando-sc lom: Alarm 2 OFF
```

ファンの状態の確認 (lom -f)

- ファンの状態を確認するには、次のように入力します。

コード例 5-4 lom -f コマンドの出力例

```
# lom -f
Fans:
1 OK speed self-regulating
2 OK speed self-regulating
3 OK speed self-regulating
4 OK speed self-regulating
5 OK speed self-regulating
6 OK speed self-regulating
7 OK speed self-regulating
8 OK speed self-regulating
9 OK speed 100 %
10 OK speed 100 %
#
```

ファンを交換する必要がある場合は、ご購入先に交換用のコンポーネントのパーツ番号をお問い合わせください。詳細は、『Sun Fire V1280/Netra 1280 システムサービスマニュアル』を参照してください。

このコマンドで出力される情報は、Solaris の `prtdiag -v` コマンドの出力にも含まれます。

内部電圧センサーの状態の確認 (lom -v)

`-v` オプションは、Sun Fire V1280/Netra 1280 システムの内部電圧センサーの状態を表示します。

- 電源の供給経路と内部電圧センサーの状態を確認するには、次のように入力します。

コード例 5-5 lom -v コマンドの出力例

```
# lom -v
Supply voltages:
1 SSC1 v_1.5vdc0 status=ok
```

コード例 5-5 lom -v コマンドの出力例 (続き)

```
2 SSC1      v_3.3vdc0  status=ok
3 SSC1      v_5vdc0    status=ok
4 RP0       v_1.5vdc0  status=ok
5 RP0       v_3.3vdc0  status=ok
6 RP2       v_1.5vdc0  status=ok
7 RP2       v_3.3vdc0  status=ok
8 SB0       v_1.5vdc0  status=ok
9 SB0       v_3.3vdc0  status=ok
10 SB0/P0   v_cheetah0  status=ok
11 SB0/P1   v_cheetah1  status=ok
12 SB0/P2   v_cheetah2  status=ok
13 SB0/P3   v_cheetah3  status=ok
14 SB2      v_1.5vdc0  status=ok
15 SB2      v_3.3vdc0  status=ok
16 SB2/P0   v_cheetah0  status=ok
17 SB2/P1   v_cheetah1  status=ok
18 SB2/P2   v_cheetah2  status=ok
19 SB2/P3   v_cheetah3  status=ok
20 IB6      v_1.5vdc0  status=ok
21 IB6      v_3.3vdc0  status=ok
22 IB6      v_5vdc0    status=ok
23 IB6      v_12vdc0   status=ok
24 IB6      v_3.3vdc1  status=ok
25 IB6      v_3.3vdc2  status=ok
26 IB6      v_1.8vdc0  status=ok
27 IB6      v_2.4vdc0  status=ok
System status flags:
 1 PS0      status=okay
 2 PS1      status=okay
 3 FT0      status=okay
 4 FT0/FAN0 status=okay
 5 FT0/FAN1 status=okay
 6 FT0/FAN2 status=okay
 7 FT0/FAN3 status=okay
 8 FT0/FAN4 status=okay
 9 FT0/FAN5 status=okay
10 FT0/FAN6 status=okay
11 FT0/FAN7 status=okay
12 RP0      status=okay
13 RP2      status=okay
14 SB0      status=ok
15 SB0/P0   status=online
16 SB0/P0/B0/D0 status=okay
17 SB0/P0/B0/D1 status=okay
18 SB0/P0/B0/D2 status=okay
19 SB0/P0/B0/D3 status=okay
20 SB0/P1   status=online
```

コード例 5-5 lom -v コマンドの出力例 (続き)

```
21 SB0/P1/B0/D0 status=okay
22 SB0/P1/B0/D1 status=okay
23 SB0/P1/B0/D2 status=okay
24 SB0/P1/B0/D3 status=okay
25 SB0/P2      status=online
26 SB0/P2/B0/D0 status=okay
27 SB0/P2/B0/D1 status=okay
28 SB0/P2/B0/D2 status=okay
29 SB0/P2/B0/D3 status=okay
30 SB0/P3      status=online
31 SB0/P3/B0/D0 status=okay
32 SB0/P3/B0/D1 status=okay
33 SB0/P3/B0/D2 status=okay
34 SB0/P3/B0/D3 status=okay
35 SB2        status=ok
36 SB2/P0     status=online
37 SB2/P0/B0/D0 status=okay
38 SB2/P0/B0/D1 status=okay
39 SB2/P0/B0/D2 status=okay
40 SB2/P0/B0/D3 status=okay
41 SB2/P1     status=online
42 SB2/P1/B0/D0 status=okay
43 SB2/P1/B0/D1 status=okay
44 SB2/P1/B0/D2 status=okay
45 SB2/P1/B0/D3 status=okay
46 SB2/P2     status=online
47 SB2/P2/B0/D0 status=okay
48 SB2/P2/B0/D1 status=okay
49 SB2/P2/B0/D2 status=okay
50 SB2/P2/B0/D3 status=okay
51 SB2/P3     status=online
52 SB2/P3/B0/D0 status=okay
53 SB2/P3/B0/D1 status=okay
54 SB2/P3/B0/D2 status=okay
55 SB2/P3/B0/D3 status=okay
56 IB6       status=ok
57 IB6/FAN0  status=okay
58 IB6/FAN1  status=okay
#
```

このコマンドで出力される情報は、Solaris の prtdiag -v コマンドの出力にも含まれます。

内部温度の確認 (lom -t)

- システムの内部の温度とシステム温度の警告および停止しきい値を確認するには、次のように入力します。

コード例 5-6 lom -t コマンドの出力例

```
# lom -t
System Temperature Sensors:
 1 SSC1      t_sbbc0      36 degC : warning 102 degC : shutdown 107 degC
 2 SSC1      t_cbh0       45 degC : warning 102 degC : shutdown 107 degC
 3 SSC1      t_ambient0   23 degC : warning 82 degC : shutdown 87 degC
 4 SSC1      t_ambient1   21 degC : warning 82 degC : shutdown 87 degC
 5 SSC1      t_ambient2   28 degC : warning 82 degC : shutdown 87 degC
 6 RP0       t_ambient0   22 degC : warning 82 degC : shutdown 87 degC
 7 RP0       t_ambient1   22 degC : warning 53 degC : shutdown 63 degC
 8 RP0       t_sdc0       62 degC : warning 102 degC : shutdown 107 degC
 9 RP0       t_ar0        47 degC : warning 102 degC : shutdown 107 degC
10 RP0       t_dx0        62 degC : warning 102 degC : shutdown 107 degC
11 RP0       t_dx1        65 degC : warning 102 degC : shutdown 107 degC
12 RP2      t_ambient0   23 degC : warning 82 degC : shutdown 87 degC
13 RP2      t_ambient1   22 degC : warning 53 degC : shutdown 63 degC
14 RP2      t_sdc0       57 degC : warning 102 degC : shutdown 107 degC
15 RP2      t_ar0        42 degC : warning 102 degC : shutdown 107 degC
16 RP2      t_dx0        53 degC : warning 102 degC : shutdown 107 degC
17 RP2      t_dx1        56 degC : warning 102 degC : shutdown 107 degC
18 SB0      t_sdc0       48 degC : warning 102 degC : shutdown 107 degC
19 SB0      t_ar0        39 degC : warning 102 degC : shutdown 107 degC
20 SB0      t_dx0        49 degC : warning 102 degC : shutdown 107 degC
21 SB0      t_dx1        54 degC : warning 102 degC : shutdown 107 degC
22 SB0      t_dx2        57 degC : warning 102 degC : shutdown 107 degC
23 SB0      t_dx3        53 degC : warning 102 degC : shutdown 107 degC
24 SB0      t_sbbc0      53 degC : warning 102 degC : shutdown 107 degC
25 SB0      t_sbbc1      40 degC : warning 102 degC : shutdown 107 degC
26 SB0/P0   Ambient      29 degC : warning 82 degC : shutdown 87 degC
27 SB0/P0   Die          57 degC : warning 92 degC : shutdown 97 degC
28 SB0/P1   Ambient      27 degC : warning 82 degC : shutdown 87 degC
29 SB0/P1   Die          51 degC : warning 92 degC : shutdown 97 degC
30 SB0/P2   Ambient      27 degC : warning 82 degC : shutdown 87 degC
31 SB0/P2   Die          53 degC : warning 92 degC : shutdown 97 degC
32 SB0/P3   Ambient      29 degC : warning 82 degC : shutdown 87 degC
33 SB0/P3   Die          50 degC : warning 92 degC : shutdown 97 degC
34 SB2      t_sdc0       51 degC : warning 102 degC : shutdown 107 degC
35 SB2      t_ar0        40 degC : warning 102 degC : shutdown 107 degC
36 SB2      t_dx0        52 degC : warning 102 degC : shutdown 107 degC
37 SB2      t_dx1        54 degC : warning 102 degC : shutdown 107 degC
38 SB2      t_dx2        61 degC : warning 102 degC : shutdown 107 degC
39 SB2      t_dx3        53 degC : warning 102 degC : shutdown 107 degC
```

コード例 5-6 lom -t コマンドの出力例 (続き)

| | | | | | |
|----|--------|------------|-------------------|---------------------|----------|
| 40 | SB2 | t_sbbc0 | 52 degC : warning | 102 degC : shutdown | 107 degC |
| 41 | SB2 | t_sbbc1 | 42 degC : warning | 102 degC : shutdown | 107 degC |
| 42 | SB2/P0 | Ambient | 27 degC : warning | 82 degC : shutdown | 87 degC |
| 43 | SB2/P0 | Die | 54 degC : warning | 92 degC : shutdown | 97 degC |
| 44 | SB2/P1 | Ambient | 26 degC : warning | 82 degC : shutdown | 87 degC |
| 45 | SB2/P1 | Die | 53 degC : warning | 92 degC : shutdown | 97 degC |
| 46 | SB2/P2 | Ambient | 27 degC : warning | 82 degC : shutdown | 87 degC |
| 47 | SB2/P2 | Die | 51 degC : warning | 92 degC : shutdown | 97 degC |
| 48 | SB2/P3 | Ambient | 27 degC : warning | 82 degC : shutdown | 87 degC |
| 49 | SB2/P3 | Die | 51 degC : warning | 92 degC : shutdown | 97 degC |
| 50 | IB6 | t_ambient0 | 29 degC : warning | 82 degC : shutdown | 87 degC |
| 51 | IB6 | t_ambient1 | 29 degC : warning | 82 degC : shutdown | 87 degC |
| 52 | IB6 | t_sdc0 | 68 degC : warning | 102 degC : shutdown | 107 degC |
| 53 | IB6 | t_ar0 | 77 degC : warning | 102 degC : shutdown | 107 degC |
| 54 | IB6 | t_dx0 | 76 degC : warning | 102 degC : shutdown | 107 degC |
| 55 | IB6 | t_dx1 | 78 degC : warning | 102 degC : shutdown | 107 degC |
| 56 | IB6 | t_sbbc0 | 51 degC : warning | 102 degC : shutdown | 107 degC |
| 57 | IB6 | t_schizo0 | 48 degC : warning | 102 degC : shutdown | 107 degC |
| 58 | IB6 | t_schizo1 | 53 degC : warning | 102 degC : shutdown | 107 degC |

このコマンドで出力される情報は、Solaris の `prtdiag -v` コマンドの出力にも含まれます。

全コンポーネントの状態データと LOM の設定データの表示 (`lom -a`)

- LOM のすべての状態データおよび設定データを表示するには、次のように入力します。

```
# lom -a
```

Solaris から実行できるその他の LOM 操作

この節では、次の操作方法について説明します。

- アラームインジケータのオンとオフの切り替え方法
- LOM エスケープシーケンスの変更方法
- LOM からコンソールへのレポート送信の停止方法
- ファームウェアのアップグレード方法

アラームのオンとオフの切り替え (lom -A)

LOM に関するアラームは 2 つあります。これらのアラームは特定の条件に関連付けられているものではなく、ユーザーが作成したプロセスまたはコマンド行で設定します。

- コマンド行からアラームをオンにするには、次のように入力します。

```
# lom -A on, n
```

n には、オンにするアラームの番号 (1 または 2) を指定します。

- アラームをオフに戻すには、次のように入力します。

```
# lom -A off, n
```

n には、オフにするアラームの番号 (1 または 2) を指定します。

lom> プロンプトのエスケープシーケンスの変更 (lom -X)

文字シーケンス「#.」(ハッシュ記号とピリオド) を入力すると、Solaris から lom> プロンプトに戻ることができます。

- デフォルトのエスケープシーケンスを変更するには、次のように入力します。

```
# lom -X xy
```

xy には、エスケープシーケンスに使用する英数字を指定します。

注 - シェルが解釈できるように、特殊文字は引用符で囲む必要があります。

注 - コンソールからエスケープシーケンスの先頭文字を入力すると、その文字が表示されるまでに 1 秒の遅延があります。これは、エスケープシーケンスの次の文字が入力されるかどうかを確認するためにシステムが待機するためです。エスケープシーケンスのすべての文字を入力すると、lom> プロンプトが表示されます。次に入力した文字がエスケープシーケンスに設定された文字でなかった場合には、そのエスケープシーケンスですでに入力された文字が画面に表示されます。

LOM プロンプトでの LOM からコンソールへのレポート送信の停止 (lom -E off)

LOM イベントレポートによって、コンソール上で送信または受信しようとしている情報が影響を受けることがあります。

- LOM がコンソールにレポートを送信するのを停止するには、次のように入力します。

```
# lom -E off
```

LOM プロンプトに LOM メッセージが表示されないようにするには、シリアルへのイベントレポート送信をオフにする必要があります。これは、seteventreporting コマンドで設定します。seteventreporting コマンドの詳細は、『Sun Fire V1280/Netra 1280 システムコントローラコマンドリファレンスマニュアル』を参照してください。

- シリアルへのイベントレポート送信を再開するには、次のように入力します。

```
# lom -E on
```

ファームウェアのアップグレード (`l0m -G filename`)

詳細は、第 8 章を参照してください。

第6章

POST の実行

各システムボード (CPU/メモリーボードおよび IB_SSC 部品) には、フラッシュ PROM が搭載されています。フラッシュ PROM は、電源投入時自己診断 (POST) 用の記憶領域を提供します。POST では、次のコンポーネントをテストします。

- CPU チップ
- 外部キャッシュ
- メモリー
- バスインターコネクト
- 入出力 ASIC
- 入出力バス

POST にはいくつかの診断レベルがあり、OpenBoot PROM の変数 `diag-level` を使用して選択できます。また、`bootmode` コマンドを使用すると、次回のシステム再起動時に実行される POST のレベルを設定できます。

POST には、システムコントローラ上で実行されるものと、`setupsc` コマンドで制御できるものがあります。

POST の設定に使用する OpenBoot PROM 変数

OpenBoot PROM では、POST の実行方法を制御する変数を設定できます。詳細は、『OpenBoot 4.x Command Reference Manual』を参照してください。

OpenBoot の `printenv` コマンドを使用すると、現在の設定を表示できます。

```
{3} ok printenv diag-level
diag-level                init                (init)
```

OpenBoot PROM の `setenv` コマンドを使用すると、変数の現在の設定を変更できません。

```
{1} ok setenv diag-level quick  
diag-level=quick
```

たとえば、次のように入力すると、POST の実行時間を最短に設定できます。

```
{1} ok setenv diag-level init  
diag-level=init  
{1} ok setenv verbosity-level off  
verbosity-level=off
```

このように設定すると、LOM プロンプトでシステムコントローラの `bootmode skipdiag` コマンドを実行するのと同じ結果が得られますが、OpenBoot コマンドを使用した場合は、次に変更するまで設定内容が保持される点が異なります。

表 6-1 POST の構成パラメタ

| パラメタ | 値 | 説明 |
|-----------------|------------------|---|
| diag-level | init (デフォルト値) | システムボードの初期設定コードだけが実行されます。テストは行われません。POST の実行は、もっとも早く終了します。 |
| | quick | すべてのシステムボードコンポーネントに対して、少数のテストパターンによる少数のテストが実行されます。 |
| | max | メモリーおよび外部キャッシュモジュールを除き、すべてのシステムボードコンポーネントに対して、すべてのテストおよびテストパターンが実行されます。メモリーおよび外部キャッシュモジュールに対しては、複数のパターンによるすべての場所のテストが実行されます。このレベルでは、より広範囲で時間のかかるアルゴリズムは実行されません。 |
| | mem1 | デフォルトレベルのすべてのテストに加えて、より徹底した DRAM および SRAM テストアルゴリズムが実行されます。 |
| | mem2 | DRAM データを明示的に比較する DRAM テストも実行されるほかは、mem1 と同じです。 |
| verbosity-level | off | 状態メッセージは表示されません。 |
| | min (デフォルト値) | テスト名および状態メッセージ、エラーメッセージが表示されます。 |
| | max | サブテストのトレースメッセージが表示されます。 |

表 6-1 POST の構成パラメタ (続き)

| パラメタ | 値 | 説明 |
|----------------------|--------------------------|---|
| error-level | off | エラーメッセージは表示されません。 |
| | min | 問題が発見されたテスト名が表示されます。 |
| | max (デフォルト値) | 発生したすべてのエラーの情報が表示されます。 |
| interleave-scope | within-board (デフォルト値) | システムボード上のメモリーバンクは、相互にインタリーブされます。 |
| | across-boards | メモリーは、システム内のすべてのボードのすべてのメモリーバンクにインタリーブされます。 |
| interleave-mode | optimal (デフォルト値) | メモリーはさまざまなサイズでインタリーブされて、性能が最適化されます。 |
| | fixed | メモリーは固定サイズでインタリーブされます。 |
| | off | メモリーはインタリーブされません。 |
| reboot-on-error | false (デフォルト値) | エラーを検出すると、システムは一時停止します。 |
| | true | エラーを検出すると、システムが再起動されます。 |
| use-nvramrc? | | このパラメタは OpenBoot PROM の <code>nvramrc?</code> パラメタと同じです。このパラメタは、 <code>nvramrc</code> に格納されている別名を使用します。 |
| | true | このパラメタに <code>true</code> を設定すると、 OpenBoot PROM は、 <code>nvramrc</code> に格納されているスクリプトを実行します。 |
| | false (デフォルト値) | このパラメタに <code>false</code> を設定すると、 OpenBoot PROM は、 <code>nvramrc</code> に格納されているスクリプトを実行しません。 |
| auto-boot? | | Solaris オペレーティング環境の起動を制御します。 |
| | true (デフォルト値) | このパラメタを <code>true</code> に設定すると、POST 実行後、システムは自動的に Solaris オペレーティング環境を起動します。 |
| | false | このパラメタを <code>false</code> に設定すると、POST 終了後、 OpenBoot PROM の <code>ok</code> プロンプトが表示されます。このプロンプトから Solaris オペレーティング環境を起動するには、 <code>boot</code> コマンドを入力する必要があります。 |
| error-reset-recovery | | 外部強制リセット (XIR) およびレッドモードトラップ後のシステムの動作を制御します。 |

表 6-1 POST の構成パラメタ (続き)

| パラメタ | 値 | 説明 |
|------|------------------|---|
| | sync (デフォルト値) | OpenBoot PROM は、sync を呼び出します。コアファイルが生成されます。この呼び出しから戻った場合、OpenBoot PROM は再起動を実行します。 |
| | none | OpenBoot PROM は、エラーリセットの原因になったリセットトラップを説明するメッセージを出力し、OpenBoot PROM の ok プロンプトに制御を渡します。リセットトラップの種類を説明するメッセージは、プラットフォーム固有です。 |
| | boot | OpenBoot PROM のファームウェアがシステムを再起動しません。コアファイルは生成されません。システムを再起動すると、OpenBoot PROM 構成変数 diag-switch? の値に基づいて、OpenBoot PROM 設定 diag-device または boot-device が使用されます。diag-switch? に true が設定されている場合は、diag-device のデバイス名が起動時のデフォルトになります。diag-switch? に false が設定されている場合は、boot-device のデバイス名が起動時のデフォルトになります。 |

POST のデフォルト設定では、コード例 6-1 に示すような内容が出力されます。

コード例 6-1 max 設定を使用した場合の POST の出力例

```

Testing CPU Boards ...
Loading the test table from board SB0 PROM 0 ...
{/N0/SB0/P0} Running CPU POR and Set Clocks
{/N0/SB0/P1} Running CPU POR and Set Clocks
{/N0/SB0/P2} Running CPU POR and Set Clocks
{/N0/SB0/P3} Running CPU POR and Set Clocks
{/N0/SB0/P0} @(#) lpost 5.13.0007      2002/07/18 12:45
{/N0/SB0/P2} @(#) lpost 5.13.0007      2002/07/18 12:45
{/N0/SB0/P1} @(#) lpost 5.13.0007      2002/07/18 12:45
{/N0/SB0/P0} Copyright 2001 Sun Microsystems, Inc. All rights reserved.
{/N0/SB0/P0} Subtest: Setting Fireplane Config Registers
{/N0/SB0/P0} Subtest: Display CPU Version, frequency
{/N0/SB0/P0} Version register = 003e0015.21000507
{/N0/SB0/P0} Cpu/System ratio = 6, cpu actual frequency = 900
{/N0/SB0/P1} Copyright 2001 Sun Microsystems, Inc. All rights reserved.
. . .
. . .
. . . (その他の POST 出力)
. . .
. . .
pci bootbus-controller pci

```

コード例 6-1 max 設定を使用した場合の POST の出力例 (続き)

```
Probing /ssm@0,0/pci@18,700000 Device 1 Nothing there
Probing /ssm@0,0/pci@18,700000 Device 2 Nothing there
Probing /ssm@0,0/pci@18,700000 Device 3 ide disk cdrom
Probing /ssm@0,0/pci@18,600000 Device 1 Nothing there
Probing /ssm@0,0/pci@18,600000 Device 2 scsi disk tape scsi disk tape
pci pci
Probing /ssm@0,0/pci@19,700000 Device 1 Nothing there
Probing /ssm@0,0/pci@19,700000 Device 2 Nothing there
Probing /ssm@0,0/pci@19,700000 Device 3 Nothing there
Probing /ssm@0,0/pci@19,600000 Device 1 network
Probing /ssm@0,0/pci@19,600000 Device 2 network

Sun Fire V1280
OpenFirmware version 5.13.0007 (07/18/02 12:45)
Copyright 2001 Sun Microsystems, Inc. All rights reserved.
SmartFirmware, Copyright (C) 1996-2001. All rights reserved.
16384 MB memory installed, Serial #9537054.
Ethernet address 8:0:xx:xx:xx:xx, Host ID: 80xxxxxx.

NOTICE: obp_main: Extended diagnostics are now switched on.
{0} ok
```

bootmode コマンドを使用した POST の制御

システムコントローラの bootmode コマンドを使用すると、次のシステム再起動時だけに使用する起動設定を指定できます。これによって、変数 diag-level などを変更するために、システムを停止して OpenBoot PROM に移行する必要がなくなります。

たとえば、次の起動時に最高レベルの POST 診断を強制的に実行するには、次のコマンドを使用します。

```
lom>shutdown
lom>bootmode diag
lom>poweron
```

次回の起動時に最低レベルの POST 診断を強制的に実行するには、次のコマンドを使用します。

```
lom>shutdown
lom>bootmode skipdiag
lom>poweron
```

bootmode コマンドの発行後 10 分以内にシステムを再起動しないと、bootmode の設定が normal に戻り、以前設定した diag-level および verbosity-level の値が適用されます。

これらのコマンドの詳細は、『Sun Fire V1280/Netra 1280 システムコントローラコマンドリファレンスマニュアル』を参照してください。

システムコントローラの POST の制御

システムコントローラの POST (SCPOST) は、LOM の setupsc コマンドを使用して設定します。このコマンドによって、SCPOST 診断レベルを off または min、max に設定できます。コマンドの詳細は、『Sun Fire V1280/Netra 1280 システムコントローラコマンドリファレンスマニュアル』を参照してください。

SCPOST 出力は、システムコントローラのシリアル接続だけに表示されます。

SCPOST 診断レベルをデフォルトの min に設定するには、次のように入力します。

コード例 6-2 SCPOST 診断レベルの min の設定

```
lom>setupsc

System Controller Configuration
-----
SC POST diag Level [off]: min
Host Watchdog [enabled]:
Rocker Switch [enabled]:
Secure Mode [off]:

lom>
```


SCPOST の diag-level を min に設定すると、システムコントローラがリセットされるたびに、シリアルポート上に次のような出力が表示されます。

コード例 6-3 診断レベルを min に設定した場合の SCPOST の出力例

```
@(#) SYSTEM CONTROLLER(SC) POST 21 2001/12/11 17:11
PSR = 0x044010e5
PCR = 0x04004000

        SelfTest running at DiagLevel:0x20

SC Boot PROM          Test
        BootPROM CheckSum          Test
IU          Test
        IU instruction set          Test

        Little endian access          Test
FPU          Test
        FPU instruction set          Test
SparcReferenceMMU    Test
        SRMMU TLB RAM          Test
        SRMMU TLB Read miss          Test
        SRMMU page probe          Test
        SRMMU segment probe          Test
        SRMMU region probe          Test
        SRMMU context probe          Test
. . .
. . .
. . . (その他の SCPOST 出力)
. . .
. . .
Local I2C AT24C64      Test
        EEPROM          Device          Test
        performing eeprom sequential read

Local I2C PCF8591      Test
        VOLT_AD          Device          Test
        channel[00000001] Voltage(0x00000099) :1.49
        channel[00000002] Voltage(0x0000009D) :3.37
        channel[00000003] Voltage(0x0000009A) :5.1
        channel[00000004] Voltage(0x00000000) :0.0
Local I2C LM75          Test
        TEMP0 (IIep) Device          Test
        Temperature : 24.50 Degree(C)

Local I2C LM75          Test
        TEMP1 (Rio) Device          Test
        Temperature : 23.50 Degree(C)
```

コード例 6-3 診断レベルを min に設定した場合の SCPOST の出力例 (続き)

```
Local I2C LM75      Test
      TEMP2 (CBH)   Device      Test
      Temperatur : 32.0 Degree (C)

Local I2C PCF8574   Test
      Sc CSR        Device      Test
Console Bus Hub     Test
      CBH Register Access      Test
POST Complete.
```

第7章

障害追跡

この章では、システム管理者のための障害追跡情報について説明します。この章の内容は、次のとおりです。

- 70 ページの「システム障害」
- 81 ページの「診断情報の表示」
- 81 ページの「サンの保守作業員が障害原因を特定するための支援」
- 75 ページの「ハングアップしたシステムの回復」

デバイスのマッピング

物理アドレスは、デバイスに固有の物理特性を示します。たとえば、物理アドレスには、バスアドレスおよびスロット番号が含まれます。スロット番号は、その装置が取り付けられた場所を示します。

物理デバイスは、ノード識別子—エージェント ID (AID)—によって参照します。AID は、10 進法で 0 ~ 31 (16 進法で 0 ~ 1f) の値になります。ssm@0,0 で始まるデバイスパスの、最初の 0 はノード ID です。

CPU/メモリーボードのマッピング

CPU/メモリーボードおよびメモリーのエージェント ID (AID) は、10 進法で 0 ~ 23 (16 進法で 0 ~ 17) の値になります。システムには、CPU/メモリーボードを 3 つまで搭載できます。

各 CPU/メモリーボードには、4つの CPU を搭載できます。また、各 CPU/メモリーボードには、メモリーを 4 バンクまで装備できます。各メモリーバンクは、個々に 1 つのメモリー管理ユニット (MMU)、つまり CPU によって制御されます。次のコード例に、CPU とその関連するメモリーのデバイスツリーエントリを示します。

```
/ssm@0,0/SUNW/UltraSPARC-III@b,0 /ssm@0,0/SUNW/memory-controller@b,400000
```

この場合、次のような意味になります。

b,0 の意味は、次のとおりです。

- b は、CPU のエージェント ID (AID)
- 0 は、CPU レジスタ

b,400000 の意味は、次のとおりです。

- b は、メモリーのエージェント ID (AID)
- 400000 は、メモリーコントローラレジスタ

各 CPU/メモリーボードには、最大で 4 つの CPU を搭載できます (表 7-1 を参照)。

- エージェント ID 0 ~ 3 の CPU は、ボード名 SB0 に搭載されます。
- エージェント ID 8 ~ 11 の CPU は、ボード名 SB2 に搭載されます。以降も同様です。

表 7-1 CPU およびメモリーのエージェント ID の割り当て

| CPU/メモリーボード名 | 各 CPU/メモリーボードのエージェント ID | | | |
|--------------|-------------------------|---------|---------|---------|
| | CPU 0 | CPU 1 | CPU 2 | CPU 3 |
| SB0 | 0 (0) | 1 (1) | 2 (2) | 3 (3) |
| SB2 | 8 (8) | 9 (9) | 10 (a) | 11 (b) |
| SB4 | 16 (10) | 17 (11) | 18 (12) | 19 (13) |

エージェント ID の欄の最初の数字は 10 進数です。括弧内の数字または文字は 16 進数です。

IB_SSC 部品のマッピング

表 7-2 に、入出力アセンブリのタイプおよび入出力アセンブリごとのスロット数を示します。

表 7-2 入出力アセンブリのタイプおよびスロット数

| 入出力アセンブリのタイプ | 入出力アセンブリごとのスロット数 |
|--------------|------------------|
| PCI | 6 |

表 7-3 に、1 システムあたりの入出力アセンブリの数とその名前を示します。

表 7-3 1 システムあたりの入出力アセンブリ数および名前

| 入出力アセンブリ数 | 入出力アセンブリ名 |
|-----------|-----------|
| 1 | IB6 |

入出力アセンブリは、次の 2 つの入出力コントローラを装備します。

- 入出力コントローラ 0
- 入出力コントローラ 1

入出力デバイスツリーエントリをシステムの物理的なコンポーネントにマッピングする場合には、デバイスツリーに次の 5 つのノードが存在することを考慮する必要があります。

- ノード識別子 (ID)
- ID コントローラのエージェント ID (AID)
- バスオフセット
- PCI スロット
- デバイスインスタンス

表 7-4 に、各入出力アセンブリの 2 つの入出力コントローラの AID を示します。

表 7-4 入出力コントローラのエージェント ID の割り当て

| スロット番号 | 入出力アセンブリ名 | 偶数の入出力コントローラ AID | 奇数の入出力コントローラ AID |
|--------|-----------|------------------|------------------|
| 6 | IB6 | 24 (18) | 25 (19) |

欄内の最初の数字は 10 進数です。括弧内の数字 (または数字と文字の組み合わせ) は 16 進数です。

入出力コントローラには、A および B の 2 つのバスがあります。

- 66 MHz のバス A は、オフセット 600000 によって参照されます。
- 33 MHz のバス B は、オフセット 700000 によって参照されます。

入出力アセンブリ内のボードスロットは、デバイス番号によって参照されます。

ここでは、PCI 入出力アセンブリスロットの割り当てについて説明し、デバイスパスの例を示します。

次のコード例に、SCSI ディスクのデバイスツリーエントリの詳細情報を示します。

```
/ssm@0,0/pci@19,700000/pci@3/SUNW,isptwo@4/sd@5,0
```

注 – デバイスパスの中の数字は 16 進数です。

この場合、次のような意味になります。

19,700000 の意味は、次のとおりです。

- 19 は、入出力コントローラのエージェント ID (AID)
- 700000 は、バスオフセット

pci@3 の意味は、次のとおりです。

- 3 は、デバイス番号

isptwo は、SCSI ホストアダプタです。

sd@5,0 の意味は、次のとおりです。

- 5 は、ディスクの SCSI ターゲット番号
- 0 は、ターゲットディスクの論理ユニット番号 (LUN)

ここでは、PCI 入出力アセンブリスロットの割り当てについて説明し、デバイスパスの例を示します。

表 7-5 に、スロット番号および入出力アセンブリ名、各入出力アセンブリのデバイスパス、入出力コントローラ番号、バスを 16 進数で示します。

表 7-5 IB_SSC 部品 PCI デバイスのマッピング

| 入出力アセンブリ名 | デバイスパス | 物理スロット番号 | 入出力コントローラ番号 | バス |
|-----------|----------------------------|----------|-------------|----|
| IB6 | /ssm@0,0/pci@18,700000/*@1 | 0 | 0 | B |
| | /ssm@0,0/pci@18,700000/*@2 | 1 | 0 | B |
| | /ssm@0,0/pci@18,700000/*@3 | x | 0 | B |
| | /ssm@0,0/pci@18,600000/*@1 | 5 | 0 | A |
| | /ssm@0,0/pci@18,600000/*@2 | w | 0 | A |
| | /ssm@0,0/pci@19,700000/*@1 | 2 | 1 | B |
| | /ssm@0,0/pci@19,700000/*@2 | 3 | 1 | B |

表 7-5 IB_SSC 部品 PCI デバイスのマッピング (続き)

| 入出力アセンブリ名 | デバイスパス | 物理スロット番号 | 入出力コントローラ番号 | バス |
|-----------|----------------------------|----------|-------------|----|
| | /ssm@0,0/pci@19,700000/*@3 | 4 | 1 | B |
| | /ssm@0,0/pci@19,600000/*@1 | y | 1 | A |
| | /ssm@0,0/pci@19,600000/*@2 | z | 1 | A |

この場合、次のような意味になります。

w = ボード上の LSI1010R SCSI コントローラ

x = ボード上の CMD646U2 EIDE コントローラ

y = ボード上の Gigaswift Ethernet コントローラ 0

z = ボード上の Gigaswift Ethernet コントローラ 1

* は、スロットに取り付けられている PCI カードのタイプによって異なります。

次のことに注意してください。

- 600000 はバスオフセットで、66 MHz で動作するバス A を示します。
- 700000 はバスオフセットで、33 MHz で動作するバス B を示します。
- *@3 は、デバイス番号です。この例で、@3 はバスの 3 番目のデバイスを意味します。

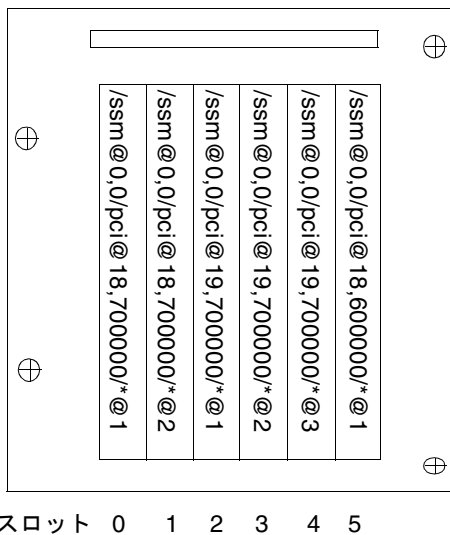


図 7-1 Sun Fire V1280/Netra 1280 の IB6 に対応する IB_SSC PCI 物理スロット番号

*は、スロットに取り付けられている PCI カードのタイプによって異なります。

たとえば、次のようにカードが取り付けられているとします。

- スロット 4 に、デュアル差動型 Ultra SCSI カード (375-0006)
- スロット 3 に、FC-AL カード (375-3019)
- スロット 2 に、FC-AL カード (375-3019)

この場合、次のようなデバイスパス名が生成されます。

```
/ssm@0,0/pci@19,700000/scsi@3,1
/ssm@0,0/pci@19,700000/scsi@3,1 (scsi-2)
/ssm@0,0/pci@19,700000/scsi@3,1/tape (byte)
/ssm@0,0/pci@19,700000/scsi@3,1/disk (block)
/ssm@0,0/pci@19,700000/scsi@3 (scsi-2)
/ssm@0,0/pci@19,700000/scsi@3/tape (byte)
/ssm@0,0/pci@19,700000/scsi@3/disk (block)

/ssm@0,0/pci@19,700000/SUNW,qlc@2 (scsi-fcp)
/ssm@0,0/pci@19,700000/SUNW,qlc@2/fp@0,0 (fp)
/ssm@0,0/pci@19,700000/SUNW,qlc@2/fp@0,0/disk (block)

/ssm@0,0/pci@19,700000/SUNW,qlc@1 (scsi-fcp)
/ssm@0,0/pci@19,700000/SUNW,qlc@1/fp@0,0 (fp)
/ssm@0,0/pci@19,700000/SUNW,qlc@1/fp@0,0/disk (block)
```

システム障害

システムの障害とは、システムが正常に動作する上で容認できないすべての状態を指します。システムに障害が発生すると、障害 LED (🔴) が点灯します。図 7-2 に、システムインジケータを示します。

オン/スタンバイスイッチ



図 7-2 システムインジケータ

表 7-6 に、システムインジケータの状態を示します。システムの障害は、ただちに処置を行って解決する必要があります。

表 7-6 システムの障害インジケータの状態

| FRU 名 | 障害が検出されたとき 障害インジケータが点灯する* | FRU 障害によってシステム障害インジケータが点灯する* | FRU 障害によって上部アクセスインジケータが点灯する* | 備考 |
|------------|------------------------------|------------------------------|------------------------------|---|
| システムボード | はい | はい | はい | プロセッサおよび外部キャッシュ、DIMM を含む |
| レベル 2 リピータ | はい | はい | はい | |
| IB_SSC | はい | はい | はい | |
| システムコントローラ | いいえ | はい | はい | IB_SSC の障害 LED が点灯 |
| ファン | はい | はい | はい | IB ファンの障害 LED が点灯 |
| 電源装置 | はい (電源装置ハードウェアによって点灯) | はい | いいえ | すべての電源装置インジケータは、電源装置ハードウェアによって点灯されます。障害予測インジケータもあります。インジケータの制御が行われないため、電源装置の EEPROM エラーによって機能低下状態になることはありません。 |
| 配電盤 | いいえ | はい | はい | 機能低下のみ |
| ベースプレーン | いいえ | はい | はい | 機能低下のみ |

表 7-6 システムの障害インジケータの状態 (続き)

| FRU 名 | 障害が検出されたとき障害インジケータが点灯する* | FRU 障害によってシステム障害インジケータが点灯する* | FRU 障害によって上部アクセスインジケータが点灯する* | 備考 |
|---------------|--------------------------|------------------------------|------------------------------|--------|
| システムインジケータボード | いいえ | はい | はい | 機能低下のみ |
| システム構成カード | いいえ | はい | いいえ | |
| ファントレイ | はい | はい | いいえ | |
| メインファン | はい | はい | いいえ | |
| メディアベイ | いいえ | はい | はい | |
| ディスク | はい | はい | いいえ | |

*. 障害には、FRU の機能が低下した場合も含まれます。

ユーザーが交換できるユニット

Sun Fire V1280

次に、障害発生時にユーザーが取り扱うことができる FRU を示します。

- ハードディスク – ホットスワップ対応
- PSU (PS0/PS1/PS2/PS3) – ホットスワップ対応
- CPU/メモリーボード (SB0/SB2/SB4) – 障害の可能性がある場合は、ブラックリストに登録できる
- リピータボード (RP0/RP2) – 障害の可能性がある場合は、ブラックリストに登録できる

上記以外の FRU に障害が発生した場合、またはブラックリストに登録された FRU を物理的に交換する必要がある場合は、ご購入先にお問い合わせください。

Netra 1280

次に、障害発生時にユーザーが取り扱うことができる FRU を示します。

- ハードディスク – ホットスワップ対応
- PSU (PS0/PS1/PS2/PS3) – ホットスワップ対応

注 – 適切にトレーニングを受けた保守作業員のみが、アクセスが制限された場所に入って PSU またはハードディスクドライブのホットスワップを実行できます。

- CPU/メモリーボード (SB0/SB2/SB4) – 障害の可能性がある場合は、ブラックリストに登録できる
- リピータボード (RP0/RP2) – 障害の可能性がある場合は、ブラックリストに登録できる

上記以外の FRU に障害が発生した場合、またはブラックリストに登録された FRU を物理的に交換する必要がある場合は、ご購入先にお問い合わせください。

手動によるブラックリストへの登録 (修復までの処置)

システムコントローラは、ボード上のコンポーネントを使用不可にするブラックリスト機能をサポートします (表 7-7 を参照)。

ブラックリストに登録することで、テストされず Solaris オペレーティング環境に構成されない一連のシステムボードコンポーネントを示すことができます。ブラックリストは非揮発性のメモリーに格納されます。

表 7-7 ブラックリストに登録できるコンポーネントの名称

| システムコンポーネント | コンポーネントのサブシステム | コンポーネント名 |
|--------------|-----------------------------|---|
| CPU システム | | <i>slot/port/physical_bank/logical_bank</i> |
| | CPU/メモリーボード (<i>slot</i>) | SB0, SB2, SB4 |
| | CPU/メモリーボード上のポート | P0, P1, P2, P3 |
| | CPU/メモリーボード上の物理メモリーバンク | B0, B1 |
| | CPU/メモリーボード上の論理バンク | L0, L1, L2, L3 |
| 入出力アセンブリシステム | | <i>slot/port/bus</i> または <i>slot/card</i> |
| | 入出力アセンブリ | IB6 |
| | CPU/メモリーボード上のポート | P0, P1 |
| | 入出力アセンブリ上のバス | B0, B1 |
| | 入出力アセンブリ上の入出力カード | PCI0, PCI1, PCI2, PCI3, PCI4, PCI5 |
| リピータシステム | | <i><slot></i> |
| | リピータボード | RP0, RP2 |

障害が断続的または継続的に発生する可能性のあるコンポーネントおよび装置は、ブラックリストに登録します。障害の可能性のある装置は、障害追跡します。

ブラックリストの登録に関連するシステムコントローラコマンドは、次の3つです。

- disablecomponent
- enablecomponent
- showcomponent

disablecomponent および enablecomponent コマンドは、ブラックリストを更新するだけです。この2つのコマンドは、現在構成されているシステムボードの状態に直接は影響しません。

更新したリストは、次のいずれかの作業を行ったときに有効になります。

- システムを再起動する場合
- 動的再構成 (DR) を使用してブラックリストに登録されているコンポーネントを含むボードを構成し、システムから取り外したあと再度システムに戻した場合

リピータボード (RP0/RP2) に対して disablecomponent または enablecomponent コマンドを使用する場合は、まず poweroff コマンドによってシステムを停止してスタンバイモードにする必要があります。

リピータボード (RP0/RP2) に対して disablecomponent または enablecomponent コマンドを実行すると、システムコントローラは新しい設定を有効にするために自動的にリセットされます。

交換用のリピータボードを挿入する場合は、resetsc コマンドを使用してシステムコントローラを手動でリセットする必要があります。このコマンドの詳細は、『Sun Fire V1280/Netra 1280 システムコントローラコマンドリファレンスマニュアル』を参照してください。

CPU/メモリーボードに関する考慮事項

POST 実行中に CPU/メモリーボードがインターコネクトテストに失敗した場合は、POST 出力で次のようなメッセージが表示されます。

```
Jul 15 15:58:12 noname lom: SB0/ar0 Bit in error P3_ADDR [2]
Jul 15 15:58:12 noname lom: SB0/ar0 Bit in error P3_ADDR [1]
Jul 15 15:58:12 noname lom: SB0/ar0 Bit in error P3_ADDR [0]
Jul 15 15:58:12 noname lom: AR Interconnect test: System board SB0/ar0 address
repeater connections to system board RP2/ar0 failed
Jul 15 15:58:13 noname lom: SB0/ar0 Bit in error P3_INCOMING [0]
Jul 15 15:58:17 noname lom: SB0/ar0 Bit in error P3_PREREQ [0]
Jul 15 15:58:17 noname lom: SB0/ar0 Bit in error P3_ADDR [18]
Jul 15 15:58:17 noname lom: SB0/ar0 Bit in error P3_ADDR [17]
```

CPU/メモリーボードがインターコネクトテストに失敗すると、poweron コマンドによるシステムへの電源投入ができなくなることがあります。このとき、システムは lom> プロンプトに戻ります。

保守作業が行われるまでの一時的な処置として、システムコントローラの lom> プロンプトで次の一連のコマンドを実行することによって、障害が発生した CPU/メモリーボードをシステムから切り離すことができます。

```
lom>disablecomponent SBX
.
.
lom>poweroff
.
.
lom>resetsc -y
```

このあとで poweron コマンドを実行すると、電源が投入されます。

ハングアップしたシステムの回復

Solaris オペレーティング環境にログインできず、LOM シェルから break コマンドを入力してもシステムの制御を強制的に OpenBoot PROM の ok プロンプトに戻せない場合は、システムの応答が停止しています。

ホストウォッチドッグが、Solaris オペレーティング環境が応答を停止していることを検出し、システムを自動的にリセットすることもあります。

ホストウォッチドッグが setupsc コマンドによって使用不可にされていないときには、ホストウォッチドッグによってシステムが自動的にリセットされます。

また、lom> プロンプトから reset コマンドを実行することもできます。このコマンドのデフォルトオプションは -x なので、プロセッサに外部強制リセット (XIR) が送信されます。reset コマンドを実行すると、Solaris オペレーティング環境は停止します。



注意 – Solaris オペレーティング環境を停止したとき、メモリー上のデータがディスクにフラッシュされない可能性があります。データがディスクにフラッシュされないと、アプリケーションのファイルシステムデータが失われるか破壊されることがあります。Solaris オペレーティング環境を停止する前には、停止の実行を確認するメッセージが表示されます。

▼ システムのハングアップ状態を手動で回復する

1. 81 ページの「サンの保守作業員が障害原因を特定するための支援」の手順を実行します。
2. LOM シェルにアクセスします。
詳細は、第 3 章を参照してください。
3. `reset` コマンドを入力して、システムの制御を強制的に OpenBoot PROM に戻します。`reset` コマンドは、システムに XIR を送信して、ハードウェアのデバッグに必要なデータを収集します。

```
lom>reset
```

注 - `setsecure` コマンドを使用してシステムをセキュリティー保護モードに設定していた場合にはエラーが表示されます。システムがセキュリティー保護モードで動作しているときには、`reset` または `break` コマンドは使用できません。詳細は、『Sun Fire V1280/Netra 1280 システムコントローラコマンドリファレンスマニュアル』を参照してください。

4. この手順は、OpenBoot PROM の構成変数 `error-reset-recovery` の設定によって異なります。
 - 構成変数 `error-reset-recovery` に `none` が設定されている場合、システムはただちに OpenBoot PROM に戻ります。OpenBoot PROM に制御が移ると、OpenBoot PROM は、構成変数 `error-reset-recovery` の設定に基づいて動作します。`ok` プロンプトからは、Solaris オペレーティング環境を再起動する `boot` コマンドなど、すべての Openboot PROM コマンドを入力できます。また、`sync` コマンドを使用して、コアファイルを強制出力することもできます。この構成変数に設定した動作によっては、システムが `ok` プロンプトに戻らないこともあります。
 - 構成変数 `error-reset-recovery` に `none` が設定されていない場合、OpenBoot PROM は自動的に回復処理を行います。
 - 構成変数 `error-reset-recovery` に `sync` (デフォルト) が設定されている場合、システムは Solaris オペレーティング環境のコアファイルを生成し、システムを再起動します。
 - 構成変数 `error-reset-recovery` に `boot` が設定されている場合、システムは再起動します。

5. 手順 4 でシステムの再起動に失敗した場合は、`poweroff` および `poweron` コマンドを使用してシステムの電源を再投入します。

システムの電源を切るには、次のように入力します。

```
lom>poweroff
```

システムの電源を入れるには、次のように入力します。

```
lom>poweron
```

システムの識別情報の移動

サービスを回復するもっとも単純な方法は、システムを完全に入れ替えることです。システム構成カード (SCC) を障害が発生したシステムの SCC リーダー (SCCR) から物理的に取り外し、交換用のシステムの SCCR に挿入すると、システムの識別情報および重要な設定を交換用のシステムにすばやく転送できます。

システム構成カード (SCC) には、次の情報が格納されています。

- MAC アドレス
 - システムコントローラ 10/100 Ethernet ポート
 - オンボード Gigabit Ethernet ポート NET0
 - オンボード Gigabit Ethernet ポート NET1
- ホスト ID
- 重要な LOM 設定
 - LOM パスワード
 - エスケープシーケンス
 - SC ネットワーク設定 (IP アドレス/DHCP/ゲートウェイなど)
 - イベント送信レベル
 - ホストウォッチドッグの有効/無効
 - オン/スタンバイの有効/無効
 - セキュリティ保護モードの有効/無効
- 重要な OBP 設定
 - auto-boot?
 - boot-device
 - diag-device
 - use-nvramrc?
 - local-mac-address?

温度

1つ以上のコンポーネントの過熱状態は、問題を示している可能性があります。
showenvironment コマンドを使用すると、現在の状態の一覧を表示できます。

表 7-8 showenvironment コマンドを使用した温度状態の確認

```
lom>showenviroment
```

| Slot Device | Sensor | Value | Units | Age | Status |
|------------------|-----------|-------|-----------|-------|--------|
| SSC1 SBBC 0 | Temp. 0 | 34 | Degrees C | 1 sec | OK |
| SSC1 CBH 0 | Temp. 0 | 41 | Degrees C | 1 sec | OK |
| SSC1 Board 0 | Temp. 0 | 22 | Degrees C | 1 sec | OK |
| SSC1 Board 0 | Temp. 1 | 22 | Degrees C | 1 sec | OK |
| SSC1 Board 0 | Temp. 2 | 28 | Degrees C | 1 sec | OK |
| SSC1 Board 0 | 1.5 VDC 0 | 1.49 | Volts DC | 1 sec | OK |
| SSC1 Board 0 | 3.3 VDC 0 | 3.35 | Volts DC | 1 sec | OK |
| SSC1 Board 0 | 5 VDC 0 | 4.98 | Volts DC | 1 sec | OK |
| /N0/PS0 Input 0 | Volt. 0 | - | - | 1 sec | OK |
| /N0/PS0 48 VDC 0 | Volt. 0 | 48.00 | Volts DC | 1 sec | OK |
| /N0/PS1 Input 0 | Volt. 0 | - | - | 5 sec | OK |
| /N0/PS1 48 VDC 0 | Volt. 0 | 48.00 | Volts DC | 5 sec | OK |
| /N0/FT0 Fan 0 | Cooling 0 | Auto | | 5 sec | OK |
| /N0/FT0 Fan 1 | Cooling 0 | Auto | | 5 sec | OK |
| /N0/FT0 Fan 2 | Cooling 0 | Auto | | 5 sec | OK |
| /N0/FT0 Fan 3 | Cooling 0 | Auto | | 5 sec | OK |
| /N0/FT0 Fan 4 | Cooling 0 | Auto | | 5 sec | OK |
| /N0/FT0 Fan 5 | Cooling 0 | Auto | | 5 sec | OK |
| /N0/FT0 Fan 6 | Cooling 0 | Auto | | 5 sec | OK |
| /N0/FT0 Fan 7 | Cooling 0 | Auto | | 5 sec | OK |
| /N0/RP0 Board 0 | 1.5 VDC 0 | 1.49 | Volts DC | 5 sec | OK |
| /N0/RP0 Board 0 | 3.3 VDC 0 | 3.37 | Volts DC | 5 sec | OK |
| /N0/RP0 Board 0 | Temp. 0 | 20 | Degrees C | 5 sec | OK |
| /N0/RP0 Board 0 | Temp. 1 | 19 | Degrees C | 5 sec | OK |
| /N0/RP0 SDC 0 | Temp. 0 | 55 | Degrees C | 5 sec | OK |
| /N0/RP0 AR 0 | Temp. 0 | 45 | Degrees C | 5 sec | OK |
| /N0/RP0 DX 0 | Temp. 0 | 57 | Degrees C | 5 sec | OK |
| /N0/RP0 DX 1 | Temp. 0 | 59 | Degrees C | 5 sec | OK |
| /N0/RP2 Board 0 | 1.5 VDC 0 | 1.48 | Volts DC | 5 sec | OK |
| /N0/RP2 Board 0 | 3.3 VDC 0 | 3.37 | Volts DC | 5 sec | OK |
| /N0/RP2 Board 0 | Temp. 0 | 22 | Degrees C | 5 sec | OK |
| /N0/RP2 Board 0 | Temp. 1 | 22 | Degrees C | 5 sec | OK |
| /N0/RP2 SDC 0 | Temp. 0 | 53 | Degrees C | 5 sec | OK |
| /N0/RP2 AR 0 | Temp. 0 | 43 | Degrees C | 5 sec | OK |

表 7-8 showenvironment コマンドを使用した温度状態の確認 (続き)

| | | | | | |
|-----------------|-----------|------|-----------|-------|----|
| /N0/RP2 DX 0 | Temp. 0 | 49 | Degrees C | 5 sec | OK |
| /N0/RP2 DX 1 | Temp. 0 | 52 | Degrees C | 5 sec | OK |
| /N0/SB0 Board 0 | 1.5 VDC 0 | 1.51 | Volts DC | 5 sec | OK |
| /N0/SB0 Board 0 | 3.3 VDC 0 | 3.29 | Volts DC | 5 sec | OK |
| /N0/SB0 SDC 0 | Temp. 0 | 46 | Degrees C | 5 sec | OK |
| /N0/SB0 AR 0 | Temp. 0 | 39 | Degrees C | 5 sec | OK |
| /N0/SB0 DX 0 | Temp. 0 | 45 | Degrees C | 5 sec | OK |
| /N0/SB0 DX 1 | Temp. 0 | 49 | Degrees C | 5 sec | OK |
| /N0/SB0 DX 2 | Temp. 0 | 53 | Degrees C | 5 sec | OK |
| /N0/SB0 DX 3 | Temp. 0 | 48 | Degrees C | 5 sec | OK |
| /N0/SB0 SBBC 0 | Temp. 0 | 49 | Degrees C | 5 sec | OK |
| /N0/SB0 Board 1 | Temp. 0 | 24 | Degrees C | 5 sec | OK |
| /N0/SB0 Board 1 | Temp. 1 | 24 | Degrees C | 6 sec | OK |
| /N0/SB0 CPU 0 | Temp. 0 | 47 | Degrees C | 6 sec | OK |
| /N0/SB0 CPU 0 | 1.8 VDC 0 | 1.72 | Volts DC | 6 sec | OK |
| /N0/SB0 CPU 1 | Temp. 0 | 47 | Degrees C | 6 sec | OK |
| /N0/SB0 CPU 1 | 1.8 VDC 1 | 1.72 | Volts DC | 6 sec | OK |
| /N0/SB0 SBBC 1 | Temp. 0 | 37 | Degrees C | 6 sec | OK |
| /N0/SB0 Board 1 | Temp. 2 | 24 | Degrees C | 6 sec | OK |
| /N0/SB0 Board 1 | Temp. 3 | 24 | Degrees C | 6 sec | OK |
| /N0/SB0 CPU 2 | Temp. 0 | 49 | Degrees C | 6 sec | OK |
| /N0/SB0 CPU 2 | 1.8 VDC 0 | 1.71 | Volts DC | 6 sec | OK |
| /N0/SB0 CPU 3 | Temp. 0 | 46 | Degrees C | 6 sec | OK |
| /N0/SB0 CPU 3 | 1.8 VDC 1 | 1.72 | Volts DC | 7 sec | OK |
| /N0/SB2 Board 0 | 1.5 VDC 0 | 1.51 | Volts DC | 6 sec | OK |
| /N0/SB2 Board 0 | 3.3 VDC 0 | 3.29 | Volts DC | 6 sec | OK |
| /N0/SB2 SDC 0 | Temp. 0 | 55 | Degrees C | 6 sec | OK |
| /N0/SB2 AR 0 | Temp. 0 | 37 | Degrees C | 6 sec | OK |
| /N0/SB2 DX 0 | Temp. 0 | 47 | Degrees C | 6 sec | OK |
| /N0/SB2 DX 1 | Temp. 0 | 50 | Degrees C | 6 sec | OK |
| /N0/SB2 DX 2 | Temp. 0 | 53 | Degrees C | 6 sec | OK |
| /N0/SB2 DX 3 | Temp. 0 | 47 | Degrees C | 6 sec | OK |
| /N0/SB2 SBBC 0 | Temp. 0 | 48 | Degrees C | 6 sec | OK |
| /N0/SB2 Board 1 | Temp. 0 | 23 | Degrees C | 7 sec | OK |
| /N0/SB2 Board 1 | Temp. 1 | 24 | Degrees C | 7 sec | OK |
| /N0/SB2 CPU 0 | Temp. 0 | 45 | Degrees C | 7 sec | OK |
| /N0/SB2 CPU 0 | 1.8 VDC 0 | 1.72 | Volts DC | 7 sec | OK |
| /N0/SB2 CPU 1 | Temp. 0 | 46 | Degrees C | 7 sec | OK |
| /N0/SB2 CPU 1 | 1.8 VDC 1 | 1.73 | Volts DC | 7 sec | OK |
| /N0/SB2 SBBC 1 | Temp. 0 | 37 | Degrees C | 7 sec | OK |
| /N0/SB2 Board 1 | Temp. 2 | 24 | Degrees C | 7 sec | OK |
| /N0/SB2 Board 1 | Temp. 3 | 25 | Degrees C | 7 sec | OK |
| /N0/SB2 CPU 2 | Temp. 0 | 47 | Degrees C | 7 sec | OK |
| /N0/SB2 CPU 2 | 1.8 VDC 0 | 1.71 | Volts DC | 7 sec | OK |
| /N0/SB2 CPU 3 | Temp. 0 | 45 | Degrees C | 7 sec | OK |
| /N0/SB2 CPU 3 | 1.8 VDC 1 | 1.71 | Volts DC | 7 sec | OK |
| /N0/IB6 Board 0 | 1.5 VDC 0 | 1.50 | Volts DC | 7 sec | OK |

表 7-8 showenvironment コマンドを使用した温度状態の確認 (続き)

| | | | |
|------------------|-----------|----------------|----------|
| /N0/IB6 Board 0 | 3.3 VDC 0 | 3.35 Volts DC | 7 sec OK |
| /N0/IB6 Board 0 | 5 VDC 0 | 4.95 Volts DC | 7 sec OK |
| /N0/IB6 Board 0 | 12 VDC 0 | 11.95 Volts DC | 7 sec OK |
| /N0/IB6 Board 0 | Temp. 0 | 29 Degrees C | 7 sec OK |
| /N0/IB6 Board 0 | Temp. 1 | 28 Degrees C | 7 sec OK |
| /N0/IB6 Board 0 | 3.3 VDC 1 | 3.30 Volts DC | 7 sec OK |
| /N0/IB6 Board 0 | 3.3 VDC 2 | 3.28 Volts DC | 7 sec OK |
| /N0/IB6 Board 0 | 1.8 VDC 0 | 1.81 Volts DC | 7 sec OK |
| /N0/IB6 Board 0 | 2.5 VDC 0 | 2.51 Volts DC | 7 sec OK |
| /N0/IB6 Fan 0 | Cooling 0 | High | 7 sec OK |
| /N0/IB6 Fan 1 | Cooling 0 | High | 7 sec OK |
| /N0/IB6 SDC 0 | Temp. 0 | 63 Degrees C | 7 sec OK |
| /N0/IB6 AR 0 | Temp. 0 | 77 Degrees C | 7 sec OK |
| /N0/IB6 DX 0 | Temp. 0 | 69 Degrees C | 7 sec OK |
| /N0/IB6 DX 1 | Temp. 0 | 73 Degrees C | 8 sec OK |
| /N0/IB6 SBBC 0 | Temp. 0 | 51 Degrees C | 8 sec OK |
| /N0/IB6 IOASIC 0 | Temp. 0 | 46 Degrees C | 8 sec OK |
| /N0/IB6 IOASIC 1 | Temp. 1 | 52 Degrees C | 8 sec OK |

電源装置

各電源装置 (PSU) には、次の LED があります。

- 電源/動作状態 – PSU が主電源を供給している場合は点灯、スタンバイモードの場合は点滅します。
- 障害 – PSU が障害状態を検出すると点灯し、メイン出力を切断します。
- 障害予測 – PSU は未解決の内部障害を検出していますが、メイン出力電源はまだ供給している場合に点灯します。この状態は、PSU ファンのスピードが低下した場合にのみ発生します。

このほか、電源 A および電源 B というラベルが付けられた 2 つのシステム LED もあります。この 2 つのシステム LED は、システムへの電力の供給状態を示します。物理的な電力供給源は 4 つあり、それらは A および B に分割して割り当てられます。

給電 A は PS0 および PS1 に、給電 B は PS2 および PS3 に相当します。PS0 または PS1 に電力が供給されると、電源 A インジケータが点灯します。PS2 または PS3 に電力が供給されると、電源 B インジケータが点灯します。どちらの電源装置にも電力が供給されない場合には、インジケータは消灯します。

各インジケータは、10 秒に 1 回以上の定期的な間隔で状態を監視するように設定されています。

診断情報の表示

診断情報の表示については、Solaris オペレーティング環境の使用しているリリースに付属する『Sun ハードウェアマニュアル』を参照してください。

サンの保守作業員が障害原因を特定するための支援

サンの保守作業員が障害原因を特定できるように、次の情報を提供してください。

- システムコンソールに表示されたすべての出力内容の、障害が発生するまでの部分の正確な写し。これには、ユーザーの操作のあとに表示された内容も含めてください。この写しでユーザーの操作を確認できない場合は、どの操作によってどのメッセージが表示されたかを記したコメントを別ファイルとして添付してください。
- `/var/adm/messages` のシステムログファイルの、障害が発生するまでの部分のコピー
- 次のシステムコントローラコマンドによって LOM シェルから出力された情報
 - `showsc -v` コマンド
 - `showboards -v` コマンド
 - `showlogs` コマンド
 - `history`
 - `date`
 - `showresetstate`
 - `showenvironment`

第8章

ファームウェアのアップグレード手順

この章では、システムファームウェアのアップグレード方法について説明します。

Sun Fire V1280/Netra 1280 システムのファームウェアは、次の 2 つの方法で更新できます。

- システムコントローラの LOM プロンプトで `flashupdate` コマンドを実行する
- Solaris オペレーティング環境で `lom -G` コマンドを実行する

1 つ目の方法を実行するには、システムコントローラの 10/100 Ethernet ポートを適切なネットワークに接続し、ダウンロードする新しいファームウェアイメージを格納した外部の `ftp` サーバーまたは `http` サーバーを参照できるように構成する必要があります。

flashupdate コマンドの使用

`flashupdate` コマンドを使用する場合は、10/100 Ethernet ポートで外部の `ftp` サーバーまたは `http` サーバーにアクセスできるように構成する必要があります。

`flashupdate` コマンドを使用すると、システムコントローラおよびシステムボード (CPU/メモリーボードおよび入出力アセンブリ) のフラッシュ PROM が更新されます。フラッシュイメージのソースは、通常、NFS サーバー上に保持されます。CPU/メモリーボードの場合は、あるボードのフラッシュイメージを使用して別のボードを更新できます。

`flashupdate` コマンドの構文は、次のとおりです。

```
flashupdate [-y|-n] -f <url> all|systemboards|scapp|rtos|<board> . . .
flashupdate [-y|-n] -c <source_board> <destination_board> . . .
flashupdate [-y|-n] -u
```

指定できる値は、次のとおりです。

-y を指定すると、確認のプロンプトが表示されません。

-n を指定すると、確認が必要な場合にはコマンドが実行されません。

-f にはフラッシュイメージのソースの URL を指定します。このオプションを使用するには、NFS サーバーに保持されているフラッシュイメージとのネットワーク接続が必要です。新しいファームウェアをインストールする場合には、このオプションを使用します。

<url> は、フラッシュイメージを含むディレクトリを示す URL で、次の形式で指定する必要があります。

```
ftp://[<userid>:<password>@]<hostname>/<path>
```

または

```
http://<hostname>/<path>
```

a11 を指定すると、すべてのボード (CPU/メモリーボードおよび入出力アセンブリ、システムコントローラ) が更新されます。この操作によって、システムコントローラが再起動されます。

systemboards を指定すると、すべての CPU/メモリーボードおよび入出力アセンブリが更新されます。

scapp を指定すると、システムコントローラのアプリケーションが更新されます。この操作によって、システムコントローラが再起動されます。

rtos を指定すると、システムコントローラのリアルタイムオペレーティングシステムが更新されます。この操作によって、システムコントローラが再起動されます。

<board> には、更新するボード (sb0 または sb2、sb4、ib6) を指定します。

-c には、フラッシュイメージのソースになるボードを指定します。交換用 CPU/メモリーボードを更新する場合には、このオプションを使用します。

<source_board> には、フラッシュイメージのソースになる既存の CPU/メモリーボード (sb0 または sb2、sb4) を指定します。

<destination_board> には、更新する CPU/メモリーボード (sb0 または sb2、sb4) を指定します。

-u を指定すると、現在もっとも新しいバージョンのファームウェアが組み込まれているボードのイメージを使用して、すべての CPU/メモリーボードが自動的に更新されます。交換用 CPU/メモリーボードを更新する場合には、このオプションを使用します。

-h を指定すると、このコマンドのヘルプが表示されます。

更新した OpenBoot PROM を有効にするには、電源を再投入する必要があります。

注 - flashupdate では、ユーザー ID およびパスワードでセキュリティー保護された HTTP URL からフラッシュイメージを取り出すことはできません。ファイルが存在していても、「flashupdate: failed, URL does not contain required file: <file>」というメッセージが表示されます。



注意 - flashupdate 操作は中断しないでください。flashupdate コマンドが異常終了すると、システムコントローラはシングルユーザーモードになり、シリアルポートからしかアクセスできなくなります。



注意 - flashupdate を実行する前に、showboards -p version コマンドを使用してすべてのボードのファームウェアバージョンを確認してください。



注意 - システムコントローラのアプリケーション (scapp) またはリアルタイムオペレーティングシステム (rtos) を更新する場合は、すべての結果を監視できるように、シリアル接続上で動作している LOM シェルから flashupdate コマンドを実行することを強くお勧めします。



注意 - CPU/メモリーボードまたは入出力アセンブリを更新する前に、poweron コマンドを使用して、更新するすべてのボードに確実に電源を入れてください。

flashupdate コマンド - 例

システムコントローラおよび入出力アセンブリ、すべての CPU/メモリーボード上のフラッシュ PROM を更新するには、次のように入力します。

```
lom>flashupdate -f ftp://<host>/<path> all
```

システムコントローラのアプリケーションおよびリアルタイムオペレーティングシステムを更新するには、次のように入力します。

```
lom>flashupdate -f ftp://<host>/<path> scapp rtos
```

CPU/メモリーボード sb2 および sb4 を、ボード sb0 と同じファームウェアバージョンにするには、次のように入力します。

```
lom>flashupdate -c sb0 sb2 sb4
```

更新した OpenBoot PROM を有効にするため、電源を再投入する必要があります。

lom -G コマンドの使用

このコマンドを使用して転送できるイメージは次のとおりです。

- sgpci.flash (入出力ボードのローカル POST)
- sgcpu.flash (CPU/メモリーボードのローカル POST および OBP)
- sgsc.flash (LOM/システムコントローラのファームウェア)
- sgrtos.flash (LOM/システムコントローラのリアルタイムオペレーティングシステム)

これらのイメージを適切なディレクトリ (/var/tmp など) に置き、lom -G コマンドにダウンロードするファイルのファイル名を指定して実行します。ファームウェアは、ファイルのヘッダー情報からアップグレードするイメージの種類を識別します。

これらのイメージは、パッチとして、www.sunsolve.sun.com からダウンロードするか、またはご購入先から入手できます。

パッチの README ファイルには、新しいファームウェアイメージのインストール方法が記載されています。記載されている手順を正しく実行してください。手順を正しく実行しないと、システムが起動できなくなる可能性があります。



注意 - lom -G 操作は中断しないでください。lom -G コマンドが異常終了すると、システムコントローラはシングルユーザーモードになり、シリアルポートからしかアクセスできなくなります。



注意 - lom -G を実行する前に、showboards -p version コマンドを使用してすべてのボードのファームウェアバージョンを確認してください。



注意 - すべての結果を監視できるように、シリアル接続上で動作している Solaris コンソールから lom -G コマンドを実行することを強くお勧めします。



注意 – CPU/メモリーボードまたは入出力アセンブリを更新する前に、poweron コマンドを使用して、更新するすべてのボードに確実に電源を入れてください。

例

次に、sgpci.flash イメージのダウンロードの例を示します。

コード例 8-1 sgpci.flash イメージのダウンロード

```
# lom -G sgpci.flash
WARNING:
This program will replace LOMlite2 firmware version 5.13 with version 0.1
Are you sure you want to continue?
Enter 'C' and return to Continue or anything else to Terminate
C
Transferring 308 kB image to the system controller.
This may take several minutes.
.....

Validating image...
308 kB IO image transferred.
Programming /N0/IB6 PROM 0
Comparing image and flash
# Image and flash are different, proceeding with update.
Erasing      ..... Done
Programming  ..... Done
Verifying    ..... Done
May 22 14:28:37 commando lw8: /N0/IB6 PROM 0 updated with version 5.13.5 05/17/2002.

Firmware update complete.

You must reboot Solaris to load the new firmware.

#
```

次に、sgcpu.flash イメージのダウンロードの例を示します。

コード例 8-2 sgcpu.flash イメージのダウンロード

```
# lom -G sgcpu.flash
WARNING:
This program will replace LOMlite2 firmware version 5.13 with version 0.1
Are you sure you want to continue?
Enter 'C' and return to Continue or anything else to Terminate
C
Transferring 792 kB image to the system controller.
This may take several minutes.
.....

Validating image...
# 792 kB CPU image transferred.
Programming /N0/SB0 PROM 0
Comparing image and flash
Image and flash are different, proceeding with update.
Erasing ..... Done
Programming ..... Done
Verifying ..... Done
May 22 14:46:40 commando lw8: /N0/SB0 PROM 0 updated with version 5.13.5 05/17/2
002.
Programming /N0/SB0 PROM 1
Comparing image and flash
Image and flash are different, proceeding with update.
Erasing ..... Done
Programming ..... Done
Verifying ..... Done
May 22 14:47:08 commando lw8: /N0/SB0 PROM 1 updated with version 5.13.5 05/17/2
002.
Programming /N0/SB2 PROM 0
Comparing image and flash
Image and flash are different, proceeding with update.
Erasing ..... Done
Programming ..... Done
Verifying ..... Done
May 22 14:47:36 commando lw8: /N0/SB2 PROM 0 updated with version 5.13.5 05/17/2
002.
Programming /N0/SB2 PROM 1
Comparing image and flash
Image and flash are different, proceeding with update.
Erasing ..... Done
Programming ..... Done
Verifying ..... Done
May 22 14:48:10 commando lw8: /N0/SB2 PROM 1 updated with version 5.13.5 05/17/2
002.
```

コード例 8-2 `sgcpu.flash` イメージのダウンロード (続き)

```
Firmware update complete.  
  
You must reboot Solaris to load the new firmware.  
  
#
```


第9章

CPU/メモリーボードの交換および動的再構成 (DR)

この章では、Sun Fire V1280/Netra 1280 システムで CPU/メモリーボードを動的に再構成する方法について説明します。

動的再構成 (DR)

概要

DR ソフトウェアは、Solaris オペレーティング環境の一部です。DR ソフトウェアを使用すると、システムボードを動的に再構成して、Solaris オペレーティング環境の動作中でも安全にシステムに対するシステムボードの取り外しまたは取り付けを行えるので、システムで実行しているユーザープロセスの中断を最小限に抑えられます。DR は、次のような目的で使用します。

- ボードの取り付けまたは取り外しによるシステムアプリケーションの中断を最小限にする
- 障害によってオペレーティングシステムがクラッシュする前に、障害が発生している装置を取り外して使用不可にする
- ボードの動作状態を表示させる
- システムを動作させたままでボードのシステム診断を開始する

コマンド行インタフェース

Solaris の `cfgadm(1M)` コマンドは、DR 機能を管理するためのコマンド行インタフェースを提供します。

DR の概念

休止

永続メモリー (OpenBoot PROM またはカーネルメモリー) を搭載したシステムボードの構成解除操作中、オペレーティング環境は短時間だけ停止します。これを、オペレーティング環境の休止と呼びます。ベースプレーン上のすべてのオペレーティング環境および装置の活動は、構成解除操作の重要な段階では停止する必要があります。

注 - 休止は、作業負荷およびシステム構成によっては数分間に及ぶ場合があります。

休止状態になる前に、オペレーティングシステムは、すべての処理および CPU、装置の活動を一時的に停止する必要があります。システムの使用法および進行中のシステム活動によっては、システムが休止するまでに数分かかる場合があります。オペレーティング環境が休止に失敗した場合には、その理由が表示されます。次のような理由が考えられます。

- 実行スレッドが中断されなかった
- リアルタイム処理が実行中である
- オペレーティングシステムが一時停止させることのできない装置がある

通常、処理の停止が失敗するような状況は一時的なものです。停止できない原因を調査してください。オペレーティング環境で停止処理に失敗するような一時的な状況が発生していた場合には、停止操作を再試行できます。

RPC または TCP のタイムアウトと接続の切断

デフォルトでは、2 分が経過するとタイムアウトが発生します。DR によって発生するオペレーティングシステムの休止は 2 分以上になる可能性があるため、管理者は、休止中にタイムアウトが発生しないようにタイムアウト値を大きくしなくてはならない場合があります。システムが休止すると、システムおよび関連するネットワークサービスは 2 分を超える間使用できなくなります。この変化は、クライアントマシンとサーバーマシンの両方に影響します。

一時停止に対して安全な装置と危険な装置

DR がオペレーティング環境を停止するときには、オペレーティング環境に組み込まれたすべてのデバイスドライバも一時的に停止します。ドライバを停止 (または停止後に再開) できない場合、DR 操作は失敗します。

「一時停止に対して安全な」装置は、オペレーティング環境の休止中にメモリーへのアクセスまたはシステムへの割り込みを行いません。オペレーティング環境の休止（一時停止/再開）をサポートするドライバは、一時停止に対して安全です。また、一時停止に対して安全なドライバは、停止要求が発行されたときに管理する装置がオープンしていた場合でも、停止要求の正常な完了後はその装置がメモリーへのアクセスを行わないことを保証します。

「一時停止に対して危険な」装置は、オペレーティング環境の休止中でも、メモリーへのアクセスまたはシステムへの割り込みを行います。

接続点

接続点は、ボードとボード上のスロットをまとめて表す識別子です。DR は、スロットおよびボード、接続点の状態を表示できます。DR でボードと言うとき、その定義には接続された装置も含まれます。そのため、「占有装置」とは、ボードと接続された装置の組み合わせを指します。

- スロット（ソケットとも呼ぶ）には、ホストマシンから占有装置を電氣的に切り離す機能があります。この機能により、ソフトウェアによって1つのスロットを低電力モードに移行させることができます。
- ソケットは、スロット番号に基づいて命名するか、または匿名にできます（SCSI チェーンなど）。使用できるすべての論理接続点の一覧を表示するには、`cfgadm(1M)` コマンドに `-1` オプションを付けて実行します。

接続点は、次の2つの形式で表すことができます。

- 「物理」接続点は、ソフトウェアドライバとスロットの場所を表します。次に、物理接続点の名前の例を示します。

```
/devices/ssm@0,0:N0.SBx
```

N0 は、ノード 0 (ゼロ) を示します。

SB は、システムボードを示します。

x には、スロット番号を指定します。スロット番号は、システムボードごとに 0 または 2、4 になります。

- 「論理」接続点は、システムによって作成された物理接続点に対応する略名です。次に、論理接続点の形式を示します。

```
N0.SBx
```

- `cfgadm` は入出力アセンブリ `N0.IB6` も表示しますが、これは冗長部品ではないため、この接続点による DR 操作は許可されていません。

DR の操作

DR では、主に次の 4 種類の操作を行うことができます。

表 9-1 DR 操作の種類

| | |
|------|--|
| 接続 | スロットはボードに電力を供給し、ボードの温度を監視します。 |
| 構成 | オペレーティング環境はボードに機能的な役割を割り当て、ボードのデバイスドライバを読み込み、Solaris オペレーティング環境でそのボード上の装置を使用できるようにします。 |
| 構成解除 | システムは、オペレーティング環境からボードを論理的に切り離します。環境監視は継続されますが、システムではボード上の装置を使用できません。 |
| 切り離し | システムはボードの監視をやめて、スロットへの電力の供給を停止します。 |

システムボードが使用中である場合には、使用を停止しシステムから切り離れたあとで電源を切ります。新規のまたはアップグレードされたシステムボードを挿入し、電源を入れたあとは、接続点を接続してオペレーティング環境で使用できるように構成します。cfmgadm(1M) コマンドは、1 回の実行で接続と構成 (または構成解除と切り離し) を行うことができますが、必要に応じて各操作 (接続、構成、構成解除、切り離し) を個々に実行することもできます。

ホットプラグ対応のハードウェア

ホットプラグ装置には、データピンが接触する前にボードまたはモジュールに電力を供給するための特別なコネクタがあります。ホットプラグコネクタがあるボードおよび装置は、システムの動作中でも挿入または取り外しができます。装置には、挿入処理中にコモンスリファレンスと電力制御を確実にを行うための制御回路があります。ボードが正しく接続されてシステムコントローラが指示するまで、インタフェースには電力が供給されません。

Sun Fire V1280/Netra 1280 システムで使用する CPU/メモリーボードは、ホットプラグ装置です。

条件および状態

状態とは、ソケット (スロット) または占有装置 (ボード) の操作状態を指します。条件とは、接続点の操作状態です。

システムからボードまたはコンポーネントの DR 操作を行う前には、状態および条件を確認する必要があります。cfgadm(1M) コマンドに -la オプションを指定して実行すると、各コンポーネントの種類および状態、条件と、システムの各ボードスロットの状態および条件が表示されます。コンポーネントの種類の一覧は、97 ページの「コンポーネントの種類」を参照してください。

ボードの状態および条件

ここでは、CPU/メモリーボード (システムスロットとも呼ぶ) の状態および条件について説明します。

ボードのソケットの状態

ボードのソケットは、空き (empty)、切り離し (disconnected)、接続 (connected) の 3 つの状態のいずれかになります。ボードを挿入すると、ソケットの状態は、empty から disconnected に切り替わります。ボードを取り外すと、ソケットの状態は、disconnected から empty に切り替わります。



注意 – connected 状態のボード、または電源が入っていて disconnected 状態のボードを物理的に取り外すと、オペレーティングシステムが破壊され、取り外したシステムボードに永久的な損傷を与えます。

表 9-2 ボードのソケットの状態

| 名称 | 説明 |
|--------------|---|
| empty | ボードは挿入されていません。 |
| disconnected | ボードはシステムバスから切り離されています。電源を切らなくてもボードは切り離し状態になります。ボードをスロットから取り外す場合は、ボードの電源を切って、切り離し状態にする必要があります。 |
| connected | ボードに電源が入っていて、システムバスに接続されています。ボード上のコンポーネントは、ボードが接続状態になると表示されるようになります。 |

ボードの占有装置の状態

ボードの占有装置は、構成 (configured) または構成解除 (unconfigured) のいずれかの状態になります。切り離されたボードの占有装置の状態は、常に unconfigured になります。

表 9-3 ボードの占有装置の状態

| 名称 | 説明 |
|--------------|-------------------------------|
| configured | ボード上の 1 つ以上のコンポーネントが構成されています。 |
| unconfigured | ボード上のすべてのコンポーネントは構成解除されています。 |

ボードの条件

ボードは、不明 (unknown)、正常 (ok)、不合格 (failed)、使用不能 (unusable) の 4 つ条件のいずれかになります。

表 9-4 ボードの条件

| 名称 | 説明 |
|----------|-------------------|
| unknown | ボードのテストは行われていません。 |
| ok | ボードは操作可能です。 |
| failed | ボードはテストで不合格でした。 |
| unusable | ボードスロットは使用できません。 |

コンポーネントの状態および条件

ここでは、コンポーネントの状態および条件について説明します。

コンポーネントのソケットの状態

コンポーネントは、単独で接続または切り離すことはできません。そのため、コンポーネントの状態は、常に接続 (connected) になります。

コンポーネントの占有装置の状態

ボードの占有装置は、構成 (configured) または構成解除 (unconfigured) のいずれかの状態になります。

表 9-5 コンポーネントの占有装置の状態

| 名称 | 説明 |
|--------------|---------------------------------------|
| configured | コンポーネントは、Solaris オペレーティング環境で使用できます。 |
| unconfigured | コンポーネントは、Solaris オペレーティング環境では使用できません。 |

コンポーネントの条件

コンポーネントは、不明 (unknown)、正常 (ok)、不合格 (failed) の3つの条件のいずれかになります。

表 9-6 コンポーネントの条件

| 名称 | 説明 |
|---------|-----------------------|
| unknown | コンポーネントのテストは行われていません。 |
| ok | コンポーネントは操作可能です。 |
| failed | コンポーネントはテストで不合格でした。 |

コンポーネントの種類

DR では、数種類のコンポーネントを構成または構成解除できます。

表 9-7 コンポーネントの種類

| 名称 | 説明 |
|--------|---------------|
| cpu | 個々の CPU |
| memory | ボード上のすべてのメモリー |

非永続メモリーおよび永続メモリー

ボードを取り外す前には、その環境でボード上のメモリーを空にする必要があります。ボードを空にするとは、非永続メモリーの内容をスワップ空間にフラッシュし、永続メモリー (カーネルメモリーおよび **OpenBoot PROM** メモリー) の内容をほかのメモリーボードにコピーすることを意味します。永続メモリーを再配置するには、システムのオペレーティング環境を一時的に停止または休止する必要があります。一時停止の長さは、システムの構成および実行中の作業負荷によって異なります。永続メモリーを搭載したボードを取り外すことができるのは、オペレーティング環境が停止しているときだけです。したがって、システムの動作に重大な影響を与えないように、永続メモリーが搭載されている場所を確認しておく必要があります。永続メモリーは、`cfgadm(1M)` コマンドに `-v` オプションを指定して実行することで表示できます。ボード上に永続メモリーがある場合、オペレーティング環境は、その永続メモリーを受け入れられる容量がある別のメモリーコンポーネントを探す必要があります。別のメモリーコンポーネントが見つからないと、DR 操作は失敗します。

制限事項

メモリーインタリーブ

システムメモリーが複数の CPU/メモリーボードでインタリーブされている場合、システムボードを動的に再構成することはできません。

永続メモリーの再構成

再配置できない (永続) メモリーを搭載する CPU/メモリーボードを動的に再構成してシステムから取り外すときには、すべてのドメイン活動を短時間だけ停止する必要があります。それによってアプリケーションの応答が遅延する可能性があります。通常、この状況は、システム内の 1 つの CPU/メモリーボードで発生します。このようなボード上のメモリーは、`cfgadm -av` コマンドによって出力される状態一覧に、サイズがゼロでない永続メモリーとして表示されます。

DR は、次のどちらかの条件に当てはまる場合にのみ、1 つのシステムボードからほかのボードへの永続メモリーの再構成をサポートします。

- 対象のシステムボードのメモリーサイズがソースシステムボードのサイズと同じ場合

または

- 対象のシステムボードのメモリーサイズがソースシステムボードのサイズより大きい場合。この場合、余分なメモリー領域は使用可能なメモリーのプールに追加されます。

コマンド行インタフェース

この節では、次の手順について説明します。

- 102 ページの「CPU/メモリーボードをテストする」
- 104 ページの「新しいボードを取り付ける」
- 104 ページの「CPU/メモリーボードのホットスワップを行う」
- 105 ページの「システムから CPU/メモリーボードを取り外す」
- 106 ページの「CPU/メモリーボードを一時的に切り離す」

注 – 動的再構成 (DR) を明示的に使用可能にする必要はありません。DR は、デフォルトで使用可能になっています。

cfgadm コマンド

cfgadm(1M) コマンドを使用すると、動的再構成が可能なハードウェア資源に対して構成管理操作を実行できます。表 9-8 に、DR ボードの状態を示します。

表 9-8 システムコントローラ (SC) から出力される DR ボードの状態

| ボードの状態 | 説明 |
|-------------------|---|
| 使用可能 (Available) | スロットは割り当てられていません。 |
| 割り当て済み (Assigned) | ボードは割り当てられていますが、使用できるように構成されていません。ボードをシャーシポートからもう一度割り当てるか解放する必要があります。 |
| 動作中 (Active) | ボードは動作中で使用されています。動作中のボードを再割り当てすることはできません。 |

基本的なボード状態の表示

cfgadm プログラムは、ボードおよびスロットに関する情報を表示します。このコマンドのオプションについては、cfgadm(1) マニュアルページを参照してください。

多くの操作では、システムボードの名前を指定する必要があります。システムボード名を取得するには、次のように入力します。

```
# cfgadm
```

オプションを指定せずに `cfgadm` コマンドを実行すると、ボードスロットや SCSI バスなどの、既知のすべての接続点に関する情報が表示されます。次に、一般的な出力例を示します。

コード例 9-1 `cfgadm` コマンドの基本的な出力例

```
# cfgadm
Ap_Id Type Receptacle Occupant Condition
N0.IB6 PCI_I/O_Boa connected configured ok
N0.SB0 CPU_Board connected configured unknown
N0.SB4 unknown emptyunconfigured unknown
c0      scsi-bus connected configured unknown
c1      scsi-bus connected unconfigured unknown
c2      scsi-bus connected unconfigured unknown
c3      scsi-bus connected configured unknown
```

詳細なボード状態の表示

詳細な状態レポートを表示するには、`cfgadm -av` コマンドを使用します。`-a` オプションを指定すると接続点のリストが表示され、`-v` オプションによって拡張 (冗長) 説明が表示されます。

コード例 9-2 に、`cfgadm -av` コマンドの出力の一部を示します。この例では、行が折り返しているため、出力内容が判読しにくくなっています (この状態レポートは、コード例 9-1 と同じシステムのものです)。図 9-1 には、各表示項目の詳細を示します。

コード例 9-2 `cfgadm -av` コマンドの出力例

```
# cfgadm -av
Ap_Id Receptacle Occupant Condition Information
When Type Busy Phys_Id
N0.IB6 connected configured ok powered-on, assigned
Apr 3 18:04 PCI_I/O_Boa n /devices/ssm@0,0:N0.IB6
N0.IB6::pci0 connected configured ok device
/ssm@0,0/pci@19,70000
Apr 3 18:04 io n /devices/ssm@0,0:N0.IB6::pci0
N0.IB6::pci1 connected configured ok device
/ssm@0,0/pci@19,600000
Apr 3 18:04 io n /devices /ssm@0,0:N0.IB6::pci1
N0.IB6::pci2 connected configured ok device
/ssm@0,0/pci@18,700000
Apr 3 18:04 io n /devices/ssm@0,0:N0.IB6::pci2
N0.IB6::pci3 connected configured ok device
/ssm@0,0/pci@18,600000
Apr 3 18:04 io n /devices/ssm@0,0:N0.IB6::pci3
N0.SB0 connected configured unknown powered-on, assigned
```

コード例 9-2 `cfgadm -av` コマンドの出力例 (続き)

```
Apr 3 18:04 CPU_Board n /devices/ssm@0,0:N0.SB0
N0.SB0::cpu0 connected configured ok cpuid 0, speed 750 MHz,
ecache 8 MBytes
Apr 3 18:04 cpu n /devices/ssm@0,0:N0.SB0::cpu0
N0.SB0::cpu1 connected configured ok cpuid 1, speed 750 MHz,
ecache 8 MBytes
Apr 3 18:04 cpu n /devices/ssm@0,0:N0.SB0::cpu1
N0.SB0::cpu2 connected configured ok cpuid 2, speed 750 MHz,
ecache 8 MBytes
Apr 3 18:04 cpu n /devices/ssm@0,0:N0.SB0::cpu2
```

図 9-1 に、コード例 9-2 の詳細を示します。

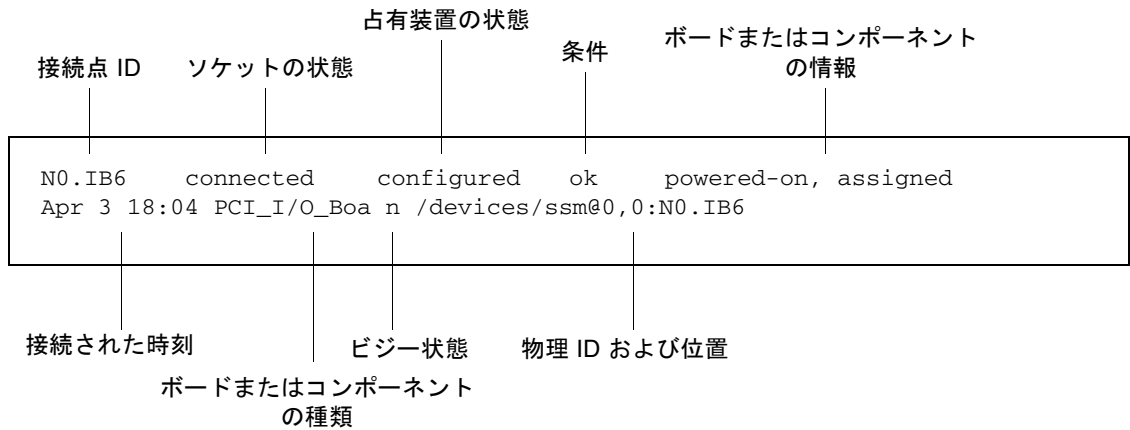


図 9-1 `cfgadm -av` コマンド出力の詳細

コマンドオプション

表 9-9 に、`cfgadm -c` コマンドのオプションを示します。

表 9-9 `cfgadm -c` コマンドのオプション

| <code>cfgadm -c</code> のオプション | 機能 |
|-------------------------------|---|
| <code>connect</code> | スロットはボードに電力を供給し、ボードの監視を開始します。スロットがまだ割り当てられていない場合には割り当てます。 |
| <code>disconnect</code> | システムはボードの監視をやめて、スロットへの電力の供給を停止します。 |
| <code>configure</code> | オペレーティングシステムはボードに機能的な役割を割り当て、ボードおよびボードに接続されている装置のデバイスドライバを読み込みます。 |
| <code>unconfigure</code> | システムは、オペレーティングシステムからボードを論理的に切り離し、関連するデバイスドライバをオフラインにします。環境監視は継続されますが、ボード上の装置はいずれもシステムでは使用できません。 |

表 9-10 に、`cfgadm -x` コマンドのオプションを示します。

表 9-10 `cfgadm -x` コマンドのオプション

| <code>cfgadm -x</code> のオプション | 機能 |
|-------------------------------|----------------------|
| <code>poweron</code> | CPU/メモリーボードに電源を入れます。 |
| <code>poweroff</code> | CPU/メモリーボードの電源を切ります。 |

`cfgadm -c` および `cfgadm -x` オプションの詳細は、`cfgadm_sbd` マニュアルページを参照してください。sbd ライブラリは、`cfgadm` フレームワークによって、クラス `sbd` としてホットプラグ対応システムボードのための機能を提供します。

ボードおよび構成部品のテスト

▼ CPU/メモリーボードをテストする

CPU/メモリーボードのテストは、ボードに電源を入れて切り離してから実行してください。電源投入および切り離しを行わずにテストを実行すると、ボードのテストは失敗します。

CPU/メモリーボードをテストするには、Solaris の `cfgadm` コマンドを使用します。スーパーユーザーで、次のように入力します。

```
# cfgadm -t ap-id
```

`cfgadm` コマンドで実行する診断のレベルを変更するには、次のように `cfgadm` コマンドに診断レベルを指定します。

```
# cfgadm -o platform=diag=<level> -t ap-id
```

level には診断レベルを、*ap-id* には `N0.SB0`、`N0.SB2`、`N0.SB4` のいずれかを指定します。

level を指定しないと、診断レベル `default` が設定されます。次の表に、診断レベルを示します。

表 9-11 診断レベル

| 診断レベル | 説明 |
|----------------------|---|
| <code>init</code> | システムボードの初期設定コードだけが実行されます。テストは行われません。POST の実行がもっとも早く終了します。 |
| <code>quick</code> | すべてのシステムボードコンポーネントに対して、少数のテストパターンによる少数のテストが実行されます。 |
| <code>default</code> | メモリーおよび外部キャッシュモジュールを除くすべてのシステムボードコンポーネントに対して、すべてのテストおよびテストパターンが実行されます。 <code>max</code> と <code>default</code> の定義は同じです。 |
| <code>max</code> | メモリーおよび外部キャッシュモジュールを除くすべてのシステムボードコンポーネントに対して、すべてのテストおよびテストパターンが実行されます。 <code>max</code> と <code>default</code> の定義は同じです。 |
| <code>mem1</code> | <code>default</code> レベルのすべてのテストに加えて、より徹底した DRAM および SRAM テストアルゴリズムが実行されます。メモリーおよび外部キャッシュモジュールに対しては、複数のパターンによるすべての場所のテストが実行されます。このレベルでは、より広範囲で時間のかかるアルゴリズムは実行されません。 |
| <code>mem2</code> | DRAM データを明示的に比較する DRAM テストも実行されるほかは、 <code>mem1</code> と同じです。 |

CPU/メモリーボードの取り付けまたは交換



注意 – 物理的なボードの交換は、必ず認定された保守作業員が行ってください。

▼ 新しいボードを取り付ける



注意 – CPU/メモリーボードの物理的な取り外しおよび交換方法については、『Sun Fire V1280/Netra 1280 システムサービスマニュアル』を参照してください。記載されている手順に従わないと、システムボードおよびその他のコンポーネントが損傷する場合があります。

注 – ボードを交換する際に、フィラーパネルが必要になることがあります。

システムにボードを取り付けた経験がない場合は、この手順をはじめる前に『Sun Fire V1280/Netra 1280 システムサービスマニュアル』を参照してください。

1. リストストラップを装着して、適切にアースされていることを確認します。
2. 空きスロットの場所を確認して、スロットからシステムボードのフィラーパネルを取り外します。
3. システムの過熱を防ぐため、1 分以内にボードをスロットに挿入します。
ボードの挿入手順の詳細は、『Sun Fire V1280/Netra 1280 システムサービスマニュアル』を参照してください。
4. 次のように `cfgadm -c configure` コマンドを実行して、ボードの電源投入およびテスト、構成を行います。

```
# cfgadm -c configure ap_id
```

ap_id には、N0.SB0、N0.SB2、N0.SB4 のいずれかを指定します。

▼ CPU/メモリーボードのホットスワップを行う



注意 – ボードの物理的な取り外しおよび交換方法については、『Sun Fire V1280/Netra 1280 システムサービスマニュアル』を参照してください。記載されている手順に従わないと、システムボードおよびその他のコンポーネントが損傷する場合があります。

1. リストストラップを装着して、適切にアースされていることを確認します。

2. `cfgadm` コマンドを使用して、ボードの電源を切ります。

```
# cfgadm -c disconnect ap_id
```

ap_id には、N0.SB0、N0.SB2、N0.SB4 のいずれかを指定します。

このコマンドを実行すると、Solaris オペレーティング環境および OpenBoot PROM から資源が削除され、ボードの電源が切れます。

3. 電源 LED およびホットプラグ可能 LED の状態を確認します。

CPU/メモリーボードの冷却中は、緑の電源 LED が短い間隔で点滅します。システムからボードを安全に取り外すため、ボード上の緑色の電源 LED が消灯し、オレンジ色のホットプラグ可能 LED が点灯していることを確認してください。

4. ボードハードウェアの取り外しおよび取り付けを完了します。詳細は、『Sun Fire V1280/Netra 1280 システムサービスマニュアル』を参照してください。
5. ボードの取り外しおよび取り付けのあとに、Solaris の動的再構成コマンド `cfgadm` を使用して、ボードを Solaris オペレーティング環境に戻します。

```
# cfgadm -c configure ap_id
```

ap_id には、N0.SB0、N0.SB2、N0.SB4 のいずれかを指定します。

このコマンドを実行すると、ボードに電源が入り、テストおよび接続が行われて、ボードのすべての資源が Solaris オペレーティング環境に戻ります。

6. 緑色の電源 LED が点灯していることを確認します。

▼ システムから CPU/メモリーボードを取り外す

注 – この手順を行う前に、取り外すシステムボードの代わりに取り付けるシステムボードのフィルターパネルを用意してください。システムボードのフィルターパネルはスロットの付いた金属製のボードで、冷却された空気を循環できるようになっています。

1. `cfgadm -c disconnect` コマンドを使用して、システムからボードを切り離し、電源を切ります。

```
# cfgadm -c disconnect ap_id
```

ap_id には、N0.SB0、N0.SB2、N0.SB4 のいずれかを指定します。



注意 – ボードの物理的な取り外しおよび交換方法については、『Sun Fire V1280/Netra 1280 システムサービスマニュアル』を参照してください。記載されている手順に従わないと、システムボードおよびその他のコンポーネントが損傷する場合があります。

2. システムからボードを取り外します。

ボードの取り外し手順の詳細は、『Sun Fire V1280/Netra 1280 システムサービスマニュアル』を参照してください。

3. システムの過熱を防ぐため、ボードを取り外してから 1 分以内にフィルターパネルをスロットに挿入します。

▼ CPU/メモリーボードを一時的に切り離す

DR を使用してボードの電源を切り、そのまま置いておきます。たとえば、ボードの障害が検出されても、交換用のボードまたはシステムボードのフィルターパネルがない場合に、この操作を行います。

- `cfgadm -c disconnect` コマンドを使用して、ボードを切り離し、電源を切ります。

```
# cfgadm -c disconnect ap_id
```

ap_id には、N0.SB0、N0.SB2、N0.SB4 のいずれかを指定します。

障害追跡

この節では、一般的な障害について説明します。

- 107 ページの「構成解除操作の障害」
- 110 ページの「構成操作の障害」

次に、`cfgadm` 診断メッセージの例を示します (ここでは、構文エラーメッセージは示しません)。

```
cfgadm: hardware component is busy, try again
cfgadm: operation: Data error: error_text
cfgadm: operation: Hardware specific failure: error_text
cfgadm: operation: Insufficient privileges
cfgadm: operation: Operation requires a service interruption
cfgadm: System is busy, try again
WARNING: Processor number number failed to offline.
```

エラーメッセージの詳細は、`cfgadm(1M)` および `cfgadm_sbd(1M)`、`config_admin(3X)` の各マニュアルページを参照してください。

構成解除操作の障害

構成解除操作をはじめる前にシステムを適切な状態しておかないと、CPU/メモリーボードの構成解除で問題が発生することがあります。

CPU/メモリーボードの構成解除時の障害

- ボード上のメモリーが複数のボード間でインタリーブされた状態で、ボードの構成解除を試みた
- 処理が CPU にバインドされた状態で、CPU の構成解除を試みた
- システムボード上のメモリーが構成されたままの状態、そのボード上の CPU の構成解除操作を行った
- ボード上のメモリーが構成されている (使用中である)。詳細は、108 ページの「永続メモリーを搭載するボード上のメモリーを構成解除できない」を参照してください。
- ボード上の CPU をオフラインにできない。詳細は、110 ページの「CPU を構成解除できない」を参照してください。

ボード上のメモリーが複数のボード間でインタリーブされているため、ボードを構成解除できない

システムボード間でインタリーブされているメモリーを搭載したシステムボードの構成解除を試みると、システムによって次のようなエラーメッセージが表示されます。

```
cfgadm: Hardware specific failure: unconfigure N0.SB2::memory: Memory is interleaved across boards: /ssm@0,0/memory-controller@b,400000
```

処理がバインドされている CPU を構成解除できない

処理がバインドされている CPU の構成解除を試みると、システムによって次のようなエラーメッセージが表示されます。

```
cfgadm: Hardware specific failure: unconfigure N0.SB2::cpu3: Failed to off-line: /ssm@0,0/SUNW,UltraSPARC-III
```

- CPU から処理のバインドを解除して、もう一度構成解除操作を行います。

すべてのメモリーを構成解除しないと CPU を構成解除できない

CPU を構成解除するには、システムボード上のすべてのメモリーを構成解除する必要があります。ボード上のすべてのメモリーを構成解除せずに CPU の構成解除を試みると、システムによって次のようなエラーメッセージが表示されます。

```
cfgadm: Hardware specific failure: unconfigure N0.SB2::cpu0: Can't unconfig cpu if mem online: /ssm@0,0/memory-controller
```

- ボード上のすべてのメモリーを構成解除したあと CPU の構成解除を行います。

永続メモリーを搭載するボード上のメモリーを構成解除できない

永続メモリーを搭載するボード上のメモリーを構成解除するには、永続メモリーのページを、その内容を格納できるメモリー領域のあるほかのボードに移します。構成解除操作を開始する前に、永続メモリーを移すボードを使用可能にしておく必要があります。

メモリーを再構成できない

次のようなメッセージが表示されて構成解除操作が失敗した場合は、ボード上のメモリーは構成解除されていません。

```
cfgadm: Hardware specific failure: unconfigure N0.SB0: No available memory
target: /ssm@0,0/memory-controller@3,400000
```

永続メモリーのページを格納できる容量のメモリーを追加して、もう一度構成解除操作を行います。

移動できなかったメモリーページを確認するには、`cfgadm` コマンドに冗長オプションを付けて実行し、一覧で `permanent` という文字を検索します。

```
# cfgadm -av -s "select=type(memory)"
```

使用可能なメモリーが十分でない

次のいずれかのメッセージが表示されて構成解除操作が失敗した場合は、ボードを取り外すとシステムの使用可能なメモリーが不足します。

```
cfgadm: Hardware specific failure: unconfigure N0.SB0: Insufficient memory
```

- システム上のメモリーの負荷を減らして、もう一度実行します。可能であれば、ほかのボードスロットにメモリーを増設します。

メモリー要求が増加している

次のようなメッセージが表示されて構成解除操作が失敗した場合は、構成解除操作中にメモリー要求が増加しています。

```
cfgadm: Hardware specific failure: unconfigure N0.SB0: Memory operation failed
```

```
cfgadm: Hardware specific failure: unconfigure N0.SB0: Memory operation refused
```

- システム上のメモリーの負荷を減らして、もう一度実行します。

CPU を構成解除できない

CPU の構成解除は、CPU/メモリーボードの構成解除操作の一部です。構成解除操作で CPU をオフライン化できないと、次のメッセージがコンソールに記録されます。

```
WARNING: Processor number failed to offline.
```

このエラーは、次の場合に発生します。

- オフラインにする CPU に処理がバインドされている
- CPU セットの最後の CPU のオフライン化を試みた
- システムの最後のオンライン CPU のオフライン化を試みた

ボードを切り離せない

ボードを構成解除することはできても、切り離すことができない場合があります。このようなボードは、`cfgadm` の状態表示に切り離し不可と表示されます。ボードが代替ボードに再配置できない重要なハードウェアサービスを提供している場合に、この障害が発生します。

構成操作の障害

CPU/メモリーボード構成時の障害

ほかの CPU が構成されていると CPU0 または CPU1 が構成できない

CPU0 または CPU1 を構成する前に、ほかの CPU が構成解除されていることを確認してください。一度 CPU0 および CPU1 の両方を構成解除すると、両方の CPU を構成できるようになります。

メモリーを構成する前にボード上の CPU を構成する必要がある

メモリーを構成する前に、システムボード上のすべての CPU を構成する必要があります。1 つ以上の CPU が構成解除されているときにメモリーを構成しようとすると、システムによって次のようなエラーメッセージが表示されます。

```
cfgadm: Hardware specific failure: configure N0.SB2::memory: Can't
config memory if not all cpus are online: /ssm@0,0/memorycontroller
```

エラーの記録

Solaris によって生成されるエラーメッセージは、`syslog` コマンドおよび SunMC によって記録されます。システムコントローラによって生成されるエラーメッセージも SunMC に記録されます。

用語集

- ap_id** 接続点識別子。ap_id は、システム内の接続点の種類および位置を示す、確定した識別子である。識別子には、物理および論理の 2 種類がある。物理識別子は完全指定のパス名を含み、論理識別子は短縮表記を含む。
- cfgadm コマンド** Sun Fire V1280/Netra 1280 システムで動的再構成に使用する主要なコマンド。コマンドおよびオプションの詳細は、**cfgadm(1M)** および **cfgadm_sbd(1M)**、**cfgadm_pci(1M)** の各マニュアルページで参照できる。このコマンドおよび関連するコマンドの最新の情報は、DR の Web サイトの Solaris 8 のセクションで参照できる。詳細は、第 9 章を参照。
- DR** 「動的再構成 (DR)」を参照。
- IP マルチパス (IPMP)** インターネットプロトコルマルチパス。複数のネットワークインタフェースカードがシステムに取り付けられている場合には、負荷均衡による障害が発生しても、継続してアプリケーションを使用できる。ネットワークアダプタで障害が発生したときに、同じ IP リンクに代替アダプタが接続されていると、システムはすべてのネットワークアクセスを障害が発生したアダプタから代替アダプタに切り替える。複数のネットワークアダプタを同じ IP リンクに接続すると、ネットワークトラフィックが増加しても複数のネットワークアダプタにトラフィックが分散されるため、ネットワークスループットが向上する。
- SNMP** Simple Network Management Protocol の略。SNMP イベントをリスニングするシステム。通常は、Sun Management Center ソフトウェアがインストールされているシステムを指す。
- 一時停止機能** DR を行うために、デバイスドライバに必要な機能。デバイスドライバは、ユーザスレッドの停止および DDI_SUSPEND 呼び出しの実行、クロックの停止、CPU の停止を行う必要がある。
- 一時停止に対して安全** オペレーティング環境の休止中に、メモリーへのアクセスまたはシステムへの割り込みを行わない装置。オペレーティングシステムの休止 (一時停止/再開) をサポートするドライバは、一時停止に対して安全である。一時停止に対して安全なドライバは、停止要求が発行された時点で管理する装置がオープンしていた場合でも、停止要求の正常な完了後はその装置がメモリーへのアクセスを行わないことを保証する。

| | |
|------------------------------|--|
| 一時停止に対して危険 | オペレーティング環境の休止中も、メモリーへのアクセスまたはシステムへの割り込みを行う装置。 |
| 休止 | オペレーティング環境を短時間だけ停止して、ページングできない OpenBoot PROM (OBP) またはカーネルメモリーを搭載したシステムボードに対する構成解除および切り離し操作を可能にすること。バックプレーン上のすべてのオペレーティング環境および装置の活動は、構成解除操作の重要な段階では数秒間停止する必要がある。 |
| 切り離し | システムがボードの監視を停止し、スロットへの電源を切断している状態。切り離し状態のボードは取り外すことができる。 |
| 切り離し可能 | デバイスドライバが DDI_DETACH をサポートし、装置 (入出力ボード、SCSI チェーンなど) が物理的に取り外せるように配置されている状態。 |
| 構成 (システム) | システムが認識する接続された装置の集合。構成を更新しないと、物理的な装置をシステムで使用することはできない。オペレーティングシステムはボードに機能的な役割を割り当て、そのボードおよびボードに接続された装置のデバイスドライバの読み込みを行う。 |
| 構成 (ボード) | オペレーティングシステムがボードに機能的な役割を割り当て、そのボードおよびボードに接続された装置のデバイスドライバの読み込みを行うこと。 |
| 構成解除 | システムが、オペレーティングシステムからボードを論理的に切り離し、関連するデバイスドライバをオフラインにすること。環境監視は継続されるが、ボード上のすべての装置はシステムでは使用できない。 |
| システムコントローラ ソフトウェア | システムコントローラハードウェアのすべての管理機能を実行する主要なアプリケーション。 |
| 条件 | 接続点の操作状態。 |
| 状態 | ソケット (スロット) または占有装置 (ボード) の操作状態。 |
| 接続 | ボードがスロットに挿入されていて電氣的に接続されている状態。スロットの温度は、システムによって監視される。 |
| 接続点 | ボードおよびボード上のカードケージスロットをまとめて表したものの。物理接続点は、ソフトウェアドライバとカードケージスロットの場所を表す。論理接続点は、システムによって作成された物理接続点に対応する略名である。 |
| 占有装置 | DR ソケットまたはスロットを占有するシステムボードやディスクドライブなどのハードウェア資源。 |
| ソケット | ボードスロット、SCSI チェーンなどの受信装置。 |

| | |
|-------------------|---|
| 動的再構成 (DR) | 管理者が次の作業を実行するために使用するソフトウェア。(1) システム構成の参照、(2) ポートまたは記憶装置、ボードに関する操作の中断または再開、(3) システムの電源を切断することのないシステムの再構成 (ディスクドライブやインタフェースボードなどのホットスワップ対応装置の切り離しまたは接続)。IPMP または Solstice DiskSuite ソフトウェア (および冗長ハードウェア) とともに DR を使用すると、保守プロバイダによる既存の装置の交換または新しい装置の取り付け中も中断することなく、サーバーはディスクドライブおよびネットワークとの通信を継続できる。DR は、システム内のほかのボードとの間でメモリーをインタリーブしていない CPU/メモリーボードの交換をサポートする。 |
| 物理 DR | ボードの物理的な追加または削除を伴う DR 操作。「論理 DR」も参照。 |
| プラットフォーム | Sun Fire V1280/Netra 1280 システムなどの、特定の Sun Fire システムモデル。 |
| ポート | ボードのコネクタ。 |
| ホットスワップ | ホットスワップ装置には、システムの電源を切らずに装置を挿入するための、特別な DC 電源コネクタと論理回路がある。 |
| ホットプラグ | ホットプラグ対応のボードおよびモジュールには、データピンが接触する前にボードまたはモジュールに電力を供給するための特別なコネクタが装備されている。ホットプラグコネクタがないボードおよび装置は、システムの動作中に挿入または取り外すことはできない。 |
| 論理 DR | ハードウェアの物理的な取り付けまたは取り外しを伴わない DR 操作。たとえば、障害が発生したボードの活動を停止した場合に、交換用のボードを入手するまで、冷却用空気の流れを変えないようにスロットにボードを挿入したままにすること。 |

索引

A

auto-boot? OpenBoot 変数, 59

B

bootmode コマンド, 58, 61

C

cfgadm コマンド, 91, 99

CPU/メモリーのマッピング, 65

CPU/メモリーボード、交換, 91

D

diag-level OpenBoot 変数, 58

disablecomponent コマンド, 74

E

enablecomponent コマンド, 74

error-level OpenBoot 変数, 59

error-reset-recovery OpenBoot 変数, 59

F

flashupdate コマンド, 83

I

interleave-mode OpenBoot 変数, 59

interleave-scope OpenBoot 変数, 59

L

LOM

アラームの設定, 54

イベントログの例, 48

エスケープシーケンス、変更, 54

オンラインマニュアル, 47

システムの監視, 46 ~ 53

lom -A コマンド, 54

lom -E コマンド, 55

lom -f コマンド, 49

lom -G コマンド, 86

lom -l コマンド, 47

lom -t コマンド, 52

lom -v コマンド, 49

lom -X コマンド, 54

LOM シリアルポート, 55

イベントレポートの送信停止, 55

LOM プロンプト
アクセス, 38

O

OpenBoot PROM 変数, 57
OpenBoot プロンプト、アクセス, 40

P

password コマンド, 19
POST, 57
 OpenBoot PROM 変数, 57
 制御, 57, 61
poweroff コマンド, 16, 17
poweron コマンド, 15
printenv コマンド, 58

R

RAS, 6
reboot-on-error OpenBoot 変数, 59

S

SCPOST、制御, 62
setdate コマンド, 19
setenv コマンド, 58
setupnetwork コマンド, 20
setupsc コマンド, 62
showcomponent コマンド, 74
showenvironment コマンド, 78
shutdown コマンド, 16
Solaris コンソール
 アクセス, 39
Solaris、インストールおよび起動, 22

U

use-nvramrc? OpenBoot 変数, 59

V

verbosity-level OpenBoot 変数, 58

あ

アラーム、状態の確認, 47
アラーム、設定, 54

い

一時停止に対して安全な装置, 92
一時停止に対して危険な装置, 92
イベントレポート, 55

え

永続メモリー, 98

お

オン/スタンバイスイッチ, 13
温度, 78

か

回復、ハングアップしたシステム, 76
過熱状態, 78
可用性, 7
環境監視, 4
監視、環境条件, 4

き

休止, 92

こ

- コンポーネント
 - 種類, 97
 - 条件, 97
 - 状態, 96
 - 使用不可, 73
 - 占有装置の状態, 97
 - ソケットの状態, 96
 - ブラックリストへの登録, 73

さ

- 最初の電源投入, 14

し

- システム
 - ハードハング、回復, 76
- システム、ハングアップ、回復, 75
- システムコントローラの POST、「SCPOST」を参照
- システム障害, 70
- システムの識別情報、移動, 77
- システムのハードハング状態からの回復, 76
- 手動によるブラックリストへの登録, 73
- 障害 LED、遠隔からの状態の確認, 47
- 障害、原因の特定, 81
- 障害、システム, 70
- 障害追跡, 65
- 条件、コンポーネント, 95
- 状態、コンポーネント, 95
- 使用不可、コンポーネント, 73
- 診断情報、表示, 81
- 信頼性, 6

す

- スタンバイ
 - 電源切断, 15
 - 電源投入, 14

せ

- 接続点, 93

た

- 端末、接続, 30

て

- デバイス名のマッピング, 65
- 電圧センサー, 49
- 電源切断, 15
 - スタンバイモードへ, 15
- 電源装置, 80
- 電源投入, 14
 - 初回, 14
 - スタンバイモードから, 14
- 電源投入、ハードウェア, 17
- 電源投入時自己診断、「POST」を参照

と

- 動的再構成 (DR), 91
- ドメイン
 - コンソール, 4

な

- 内部温度、確認, 52
- 内部電圧センサー, 49
- ナビゲーション手順, 29

に

- 入出力アセンブリ
 - マッピング, 67

ね

ネットワークパラメタ、設定, 20

の

ノードのマッピング, 65

は

ハードウェアへの電源投入, 17

ハードハンクしたシステム、回復, 76

パスワード、設定, 19

ハングアップ、原因の特定, 81

ハングアップしたシステム、回復, 75

ひ

非永続メモリー, 98

日付および時刻、設定, 19

ふ

ファームウェア、アップグレード, 83

ファン、状態の確認, 49

物理システムデバイスへのデバイスパス名, 65

物理接続点, 93

ブラックリストへの登録

コンポーネント, 73

手動, 73

ほ

ボード

条件, 96

状態の表示, 99

占有装置の状態, 96

ソケットの状態, 95

ボードの状態、詳細, 100

保守, 83

保守性, 8

ホットプラグ対応装置, 94

ま

マッピング, 65

CPU/メモリー, 65

入出力アセンブリ, 67

ノード, 65

め

メモリー

インタリーブされた, 98

永続, 98

再構成, 98

非永続, 98

ろ

論理接続点, 93