

HA8000

コンバージド ネットワーク ボード ユーザーズガイド ドライバ編

マニュアルはよく読み、保管してください。 製品を使用する前に、安全上の指示をよく読み、十分理解してください。 このマニュアルは、いつでも参照できるよう、手近なところに保管してください。

登録商標·商標

Microsoft、Windows、Windows Server、Hyper-Vは米国Microsoft Corporationの米国およびその他の国における登録商標または商標です。

Intel、インテル、Xeonは、アメリカ合衆国および/またはその他の国におけるIntel Corporationの商標です。 Linuxは、Linus Torvaldsの米国およびその他の国における登録商標または商標です。

Red Hatは、米国およびその他の国におけるRed Hat, Inc. の登録商標または商標です。

VMware、VMware vSphere ESXiは、米国およびその他の地域におけるVMware, Inc.の登録商標または商標です。

その他、本マニュアル中の製品名および会社名は、各社の商標または登録商標です。

発行

2016年6月(4版)

版権

このマニュアルの内容はすべて著作権によって保護されています。このマニュアルの内容の一部または全部を、 無断で転載することは禁じられています。

Copyright© Hitachi, Ltd. 2016. All rights reserved.

お知らせ

重要なお知らせ

- 本書の内容の一部、または全部を無断で転載したり、複写することは固くお断わりします。
- 本書の内容について、改良のため予告なしに変更することがあります。
- 本書の内容については万全を期しておりますが、万一ご不審な点や誤りなど、お気付きのことがありましたら、 お買い求め先へご一報くださいますようお願いいたします。
- 本書に準じないで本製品を運用した結果については責任を負いかねますので、あらかじめご了承ください。

システム装置の信頼性について

ご購入いただきましたシステム装置は、一般事務用を意図して設計・製作されています。生命、財産に著しく影響のある高信頼性を要求される用途への使用は避けてください。このような使用に対する万一の事故に対し、弊社は一切責任を負いません。

高信頼性を必要とする場合には別システムが必要です。弊社営業部門にご相談ください。

一般事務用システム装置が不適当な、高信頼性を必要とする用途例

化学プラント制御・医療機器制御・緊急連絡制御など

規制・対策などについて

電波障害自主規制について

電波障害自主規制については、次の説明文をお読みください。

VCCI-A

電源の瞬時電圧低下対策について

本装置は、落雷などによる電源の瞬時電圧低下に対して不都合が生じることがあります。電源の瞬時電圧低下対 策としては、交流無停電電源装置などを使用されることをお勧めします。(詳しくは本文をご参照ください)

高調波電流規格:JIS C 61000-3-2準用品について

JISC 61000-3-2準用品とは、日本工業規格「電磁両立性-第3-2部:限度値-高調波電流発生限度値(1相当た りの入力電流が20A以下の機器)」を準用し、商用電力系統の高調波環境目標レベルに適合して設計・製造した製 品です。

雑音耐力について

本製品の外来電磁波に対する耐力は、国際電気標準会議規格IEC61000-4-3「放射無線周波電磁界イミュニティ 試験」のレベル2 に相当する規定に合致していることを確認しております。

輸出規制について

本製品を輸出される場合には、外国為替および外国貿易法並びに米国の輸出管理関連法規などの規制をご確認の上、必要な手続きをお取りください。なお、ご不明の場合は弊社担当営業にお問い合わせください。 なお、この装置に付属する周辺機器やプレインストールされているソフトウェアも同じ扱いになります。

海外での使用について

本製品は日本国内専用です。国外では使用しないでください。 なお、他国には各々の国で必要となる法律、規格などが定められており、本製品は適合していません。

製品の廃棄について

事業者が廃棄する場合、廃棄物管理表(マニフェスト)の発行が義務づけられています。詳しくは、各都道府県産業 廃棄物協会にお問い合わせください。廃棄物管理表は(社)全国産業廃棄物連合会に用意されています。個人が 廃棄する場合、お買い求め先にご相談いただくか、地方自治体の条例または規制に従ってください。

はじめに

このたびはHA8000 コンバージド ネットワーク ボードをお買い上げいただき、誠にありがとうございます。 このマニュアルは、HA8000 コンバージドネットワークボード用のドライバについて記載しています。

マニュアルの表記

マークについて

マニュアル内で使用しているマークの意味は次のとおりです。

マーク	
▲ 数件	これは、死亡または重大な傷害を引き起こすおそれのある潜在的な危険の存在を
	示すのに用います。
	これは、軽度の傷害、あるいは中程度の傷害を引き起こすおそれのある潜在的な
▲ 注意	危険の存在を示すのに用います。
	また、オペレーションをする上での注意事項を示します。
)高有1	これは、装置の重大な損傷、または周囲の財物の損傷を引き起こすおそれのある
通之	潜在的な危険の存在を示すのに用います。
	人身の安全や装置の重大な損害と直接関係しない注意書きを示します。
The first second	
- 補足	装置を活用するためのアドバイスを示します。
THE AC	

オペレーティングシステム(OS)の略称について

本マニュアルでは、次のOS 名称を省略して表記します。 また、Service Pack については記載していません。

- Microsoft(R) Windows Server(R) 2012 R2 Standard 日本語版 (以下 Windows Server 2012 R2 Standard)
- Microsoft(R) Windows Server(R) 2012 R2 Datacenter 日本語版 (以下 Windows Server 2012 R2 Datacenter)
- Microsoft(R) Windows Server(R) 2012 Standard 日本語版 (以下 Windows Server 2012 Standard)
- Microsoft(R) Windows Server(R) 2012 Datacenter 日本語版 (以下 Windows Server 2012 Datacenter)
- Microsoft(R) Windows Server(R) 2008 R2 Standard 日本語版 (以下 Windows Server 2008 R2 Standard)
- Microsoft(R) Windows Server(R) 2008 R2 Enterprise 日本語版 (以下 Windows Server 2008 R2 Enterprise)
- Microsoft(R) Windows Server(R) 2008 R2 Datacenter 日本語版 (以下 Windows Server 2008 R2 Datacenter)
- Red Hat(R) Enterprise Linux(R) Server 7.2(64-bit x86_64) (以下 Red Hat Enterprise Linux 7.2(x64))
- Red Hat(R) Enterprise Linux(R) Server 7.1(64-bit x86_64) (以下 Red Hat Enterprise Linux 7.1(x64))
- Red Hat(R) Enterprise Linux(R) Server 6.7(64-bit x86_64) (以下 Red Hat Enterprise Linux 6.7(x64))
- Red Hat(R) Enterprise Linux(R) Server 6.6(32-bit x86) (以下 Red Hat Enterprise Linux 6.6(x86))
- Red Hat(R) Enterprise Linux(R) Server 6.6(64-bit x86_64) (以下 Red Hat Enterprise Linux 6.6(x64))
- VMware ESXi6.0 (以下 VMware 6.0)

はじめに

• VMware ESXi5.5 (以下 VMware 5.5)

なお次のとおり、省略した「OS 表記」は、「対象OS」中のすべてまたは一部を表すときに用います。

OS表記	対象OS
Windows 2012 R2	Windows Server 2012 R2 Standard
	Windows Server 2012 R2 Datacenter
Windows 2012	Windows Server 2012 Standard
	Windows Server 2012 Datacenter
Windows 2008 R2	Windows Server 2008 R2 Standard
	Windows Server 2008 R2 Enterprise
	Windows Server 2008 R2 Datacenter
Windows	Windows Server 2012 R2 Standard
	Windows Server 2012 R2 Datacenter
	Windows Server 2012 Standard
	Windows Server 2012 Datacenter
	Windows Server 2008 R2 Standard
	Windows Server 2008 R2 Enterprise
	Windows Server 2008 R2 Datacenter
Red Hat Enterprise Linux 7.2	Red Hat Enterprise Linux Server 7.2 (x64)
RHEL7.2 (x64)	Red Hat Enterprise Linux Server 7.2 (x64)
RHEL7.2	Red Hat Enterprise Linux Server 7.2 (x64)
Red Hat Enterprise Linux 7.1	Red Hat Enterprise Linux Server 7.1 (x64)
RHEL7.1 (x64)	Red Hat Enterprise Linux Server 7.1 (x64)
RHEL7.1	Red Hat Enterprise Linux Server 7.1 (x64)
Red Hat Enterprise Linux 6.7	Red Hat Enterprise Linux Server 6.7 (x64)
RHEL6.7 (x64)	Red Hat Enterprise Linux Server 6.7 (x64)
RHEL6.7	Red Hat Enterprise Linux Server 6.7 (x64)
Red Hat Enterprise Linux 6.6	Red Hat Enterprise Linux Server 6.6 (x86)
	Red Hat Enterprise Linux Server 6.6 (x64)
RHEL6.6 (x86)	Red Hat Enterprise Linux Server 6.6 (x86)
RHEL6.6 (x64)	Red Hat Enterprise Linux Server 6.6 (x64)
RHEL6.6	Red Hat Enterprise Linux Server 6.6 (x86)
	Red Hat Enterprise Linux Server 6.6 (x64)
RHEL	Red Hat Enterprise Linux Server 7.2 (x64)
	Red Hat Enterprise Linux Server 7.1 (x64)
	Red Hat Enterprise Linux Server 6.7 (x64)
	Red Hat Enterprise Linux Server 6.6 (x86)
	Red Hat Enterprise Linux Server 6.6 (x64)
VMware ESXi 6.0	VMware vSphere ESXi 6.0
VMware ESXi 5.5	VMware vSphere ESXi 5.5
VMware	VMware vSphere ESXi 6.0
	VMware vSphere ESXi 5.5

OneCommand[™] Managerの略称について

略称	ユーティリティ名称
OCM	OneCommand [™] Manager
OneCommand Manager	OneCommand [™] Manager

コンバージド ネットワーク ボードの略称について

略称	デバイス名称			
CNAボード	•RS220xN1/RS220xN2/RS210xN1/RS210xN2用			
	10Gb コンバージドネットワークボード (CNAボード)			
	形名:			
	GQ-CF7061 :Standard Profile Bracket, 単体出荷			
	GQ-CF7061EX :Standard Profile Bracket, 工場搭載			
	GQ-CF7062 :Low Profile Bracket, 単体出荷			
	GQ-CF7062EX :Low Profile Bracket, 工場搭載			
	<u>·TS20xN/TS20xN2用</u>			
	10Gb コンバージドネットワークボード			
	形名:			
	GQ-CF7061 :Standard Profile Bracket, 单体出荷			
	GQ-CF7061EX :Standard Profile Bracket, 工場搭載			
	10Gb コンハーントネットリークホート			
	GQ-CF/062 :Low Profile Bracket, 甲体出荷			
	GQ-CF7062EX :Low Profile Bracket, 工場搭載			

CD / DVD-ROMの略称について

このマニュアル内で [Hitachi Server Navigator]と記載されている箇所は以下に示すメディアをご使用願います。

略称CD/DVD-ROM名称Hitachi Server NavigatorHitachi Server Navigator DVD (バージョン:03-30 以降)

技術情報、アップデートプログラムについて

HA8000 ホームページで、技術情報、ドライバやユーティリティ、BIOS、ファームウェアなどのアップデートプログラ ムを提供しております。[技術情報&ダウンロード]をクリックしてください。

ホームページアドレス: http://www.hitachi.co.jp/ha8000

各アップデートプログラムはお客様責任にて実施していただきますが、システム装置を安全にご使用していただくためにも、定期的にホームページにアクセスして、最新のドライバやユーティリティ、BIOS、ファームウェアへ更新していただくことをお勧めいたします。

障害等の保守作業で部品を交換した場合、交換した部品のBIOS、ファームウェアは原則として最新のものが適用されます。また保守作業時、交換していない部品のBIOS、ファームウェアも最新のものへ更新する場合があります。 なお、お客様によるBIOS、ファームウェアアップデート作業が困難な場合は、有償でアップデート作業を代行するサ ービスを提供いたします。詳細はお買い求め先にお問い合わせください。

操作や使いこなしについて

本製品のハードウェアについての技術的なお問い合わせは、HCAセンタ(HITACカスタマ・アンサ・センタ)でご回答 いたしますので、次のフリーダイヤルにおかけください。受付担当がお問い合わせ内容を承り、専門エンジニアが折 り返し電話でお答えするコールバック方式をとらせていただきます。

HCA センタ(HITAC カスタマ・アンサ・センタ)



受付時間

9:00~12:00/13:00~17:00(土・日・祝日、年末年始を除く)

お願い

お問い合わせになる際に次の内容をメモし、お伝えください。お問い合わせ内容の確認をスムーズに行うため、ご協力をお願いいたします。

形名(TYPE)/製造番号(S/N)/インストールOS/サービスID(SID)

「形名」、「製造番号」および「サービスID」は、システム装置後面のブラケットに貼り付けられている形名ラベルにてご確認ください。

質問内容をFAXでお送りいただくこともありますので、ご協力をお願いいたします。

HITACカスタマ・アンサ・センタでお答えできるのは、製品のハードウェアの機能や操作方法などです。ハードウェア に関する技術支援や、OSや各言語によるユーザープログラムの技術支援は除きます。 ハードウェアやOSの技術的なお問い合わせについては有償サポートサービスにて承ります。 →「技術支援サービスについて」P.viii

明らかにハードウェア障害と思われる場合は、販売会社または保守会社にご連絡ください。

本製品の納入時の欠品や初期不良および修理に関するお問い合わせは日立コールセンタにご連絡ください。



受付時間

9:00~18:00 (土・日・祝日、年末年始を除く)

お電話の際には、製品同梱の保証書をご用意ください

Webによるお問い合わせは次へお願いします。 https://e-biz.hitachi.co.jp/cgi-shell/ga/rep_form.pl?TXT_MACTYPE=1

技術支援サービスについて

ハードウェアやソフトウェアの技術的なお問い合わせについては、技術支援サービスによる有償サポートとなりま す。

日立統合サポートサービス「日立サポート360」

ハードウェアと、WindowsやLinuxなどのOSを一体化したサポートサービスをご提供いたします。詳細は次のURLで 紹介しています。

ホームページアドレス

http://www.hitachi.co.jp/Prod/comp/soft1/support360/

インストールや運用時のお問い合わせや問題解決など、システムの円滑な運用のためにサービスのご契約をお勧めします。

HA8000 問題切分支援・情報提供サービス

ハードウェアとソフトウェアの問題切り分け支援により、システム管理者の負担を軽減します。 詳細は次のURLで紹介しています。

ホームページアドレス

http://www.hitachi.co.jp/Prod/comp/soft1/HA8000/

運用時の問題解決をスムーズに行うためにサービスのご契約をお勧めします。 なお、本サービスにはOSの技術支援サービスは含まれません。OSの技術支援サービスを必要とされる場合は「日 立サポート360」のご契約をお勧めします。

安全にお使いいただくために

安全に関する注意事項は、下に示す見出しによって表示されます。これは安全警告記号と「警告」、「注意」および 「通知」という見出し語を組み合わせたものです。

安全警告記号です。人への危害を引き起こす潜在的な危険に注意を喚起するために用います。 起こりうる傷害または死を回避するために、このシンボルのあとに続く安全に関するメッセージに 従ってください。

▲ 警告 これは、死亡または重大な傷害を引き起こすおそれのある潜在的な危険の存在を示すのに用います。

▲ 注意 これは、軽度の傷害、あるいは中程度の傷害を引き起こすおそれのある潜在的な危険の存在を 示すのに用います。

通知 これは、人身傷害とは関係のない損害を引き起こすおそれのある場合に用います。



【表記例1】感電注意 ▲ の図記号は注意していただきたいことを示し、▲ の中に「感電注意」などの注意事項の絵が 描かれています。



【表記例2】分解禁止 ◇ の図記号は行ってはいけないことを示し、 ◇ の中に「分解禁止」などの禁止事項の絵が描か れています。 なお、 ◇ の中に絵がないものは、一般的な禁止事項を示します。

【表記例3】電源プラグをコンセントから抜け ● の図記号は行っていただきたいことを示し、● の中に「電源プラグをコンセントから抜け」など の強制事項の絵が描かれています。 なお、↓ は一般的に行っていただきたい事項を示します。

安全に関する共通的な注意について

次に述べられている安全上の説明をよく読み、十分理解してください。

- 操作は、このマニュアル内の指示、手順に従って行ってください。
- 本製品やマニュアルに表示されている注意事項は必ず守ってください。
- 本製品を搭載するシステム装置のマニュアルも参照し、記載されている注意事項を必ず守ってください。
 これを怠ると、人身上の傷害やシステムを含む財産の損害を引き起こすおそれがあります。

操作や動作は

マニュアルに記載されている以外の操作や動作は行わないでください。 本製品について何か問題がある場合は、お買い求め先にご連絡いただくか保守員をお呼びください。

自分自身でもご注意を

本製品やマニュアルに表示されている注意事項は、十分検討されたものです。それでも予測を超えた事態が起こることが考えられます。操作にあたっては、指示に従うだけでなく、常に自分自身でも注意するようにしてください。

- 般的な安全上の注意事項

本製品の取り扱いにあたり次の注意事項を常に守ってください。



梱包用ポリ袋について

本製品の梱包用エアーキャップなどのポリ袋は、小さなお子様の手の届くところに置かないでください。かぶったり すると窒息するおそれがあります。

製品の損害を防ぐための注意

落下などによる衝撃

落下させたりぶつけるなど、過大な衝撃を与えないでください。変形や劣化が生じ、そのまま使用すると発煙、故 障するおそれがあります。



接続端子への接触

コネクタなどの接続端子に手や金属で触れたり、針金などの異物を挿入したりしないでください。また、金属片のある場所に置かないでください。発煙したり接触不良などにより故障の原因となります。



静電気対策について

本製品を取り扱う場合は、金属製のドアノブなどに触れて静電気をあらかじめ取り除くか、綿手袋などを着用してください。静電気を取り除かないで電気部品に触れると壊れるおそれがあります。

▶ 本製品の搭載について

本製品は、本製品の搭載および動作をサポートしているシステム装置でご使用ください。それ以外のシステム装置に搭載すると、接続仕様の違いにより故障の原因となります。サポートの有無については、システム装置のマニ ュアルなどでご確認ください。

安全にお使いいただくために

コンバージド ネットワーク ボード ユーザーズガイド ドライバ編......i

	お知らせ	iii
	重要なお知らせ	iii
	システム装置の信頼性について	iii
	規制・対策などについて	iii
	はじめに	v
	マニュアルの表記	v
	技術情報、アップデートプログラムについて	vii
	操作や使いこなしについて	vii
	お願い	vii
	欠品・初期不良・故障について	viii
	技術支援サービスについて	viii
	安全にお使いいただくために	ix
	一般的な安全上の注意事項	x
	製品の損害を防ぐための注意	x
	日次	vi
1	お使いになる前に	1
	4.4.4.4.9000 ついい こうじ マットローク ギードューゼーブガイドの掛け	2
		Z
2	CNAボードの設定の流れ	3
2	CNAボードの設定の流れ	3
2	CNAボードの設定の流れ	3 4
2	CNAボードの設定の流れ 2.1 CNAボードの設定フローチャート	3 4
2	CNAボードの設定の流れ 2.1 CNAボードの設定フローチャート ドライバのインストール	3 4
2 3	CNAボードの設定の流れ 2.1 CNAボードの設定フローチャート ドライバのインストール	3 4 5
2 3	CNAボードの設定の流れ 2.1 CNAボードの設定フローチャート ドライバのインストール 3.1 CNAボードのドライバインストール	3 4 5 6
2 3	CNAボードの設定の流れ	3 4 5 6
2 3	CNAボードの設定の流れ	
2 3	CNAボードの設定の流れ. 2.1 CNAボードの設定フローチャート. ドライバのインストール. 3.1 CNAボードのドライバインストール. 3.1.1 制限事項および補足事項. 3.1.2 ドライババージョン一覧. 3.1.3 Windows 2008 R2. 2.1 4 Windows 2012 C12 C12 C12 C12 C12 C12 C12 C12 C12 C	
2 3	CNAボードの設定の流れ. 2.1 CNAボードの設定フローチャート. ドライバのインストール 3.1 CNAボードのドライバインストール	
2 3	CNAボードの設定の流れ. 2.1 CNAボードの設定フローチャート. ドライバのインストール 3.1 CNAボードのドライバインストール. 3.1.1 制限事項および補足事項 3.1.2 ドライババージョン一覧. 3.1.3 Windows 2008 R2. 3.1.4 Windows 2012 / Windows 2012 R2. 3.1.5 Red Hat Enterprise Linux 6.6 3.1 6 Red Hat Enterprise Linux 6.7	
2	CNAボードの設定の流れ 2.1 CNAボードの設定フローチャート ドライバのインストール 3.1 CNAボードのドライバインストール	
2	CNAボードの設定の流れ 2.1 CNAボードの設定フローチャート ドライバのインストール 3.1 CNAボードのドライバインストール 3.1.1 制限事項および補足事項 3.1.2 ドライババージョン一覧 3.1.3 Windows 2008 R2. 3.1.4 Windows 2012 / Windows 2012 R2. 3.1.5 Red Hat Enterprise Linux 6.6 3.1.6 Red Hat Enterprise Linux 7.1 3.1.7 Red Hat Enterprise Linux 7.1 3.1.8 Red Hat Enterprise Linux 7.2	
2	CNAボードの設定の流れ. 2.1 CNAボードの設定フローチャート. ドライバのインストール 3.1 CNAボードのドライバインストール. 3.1.1 制限事項および補足事項. 3.1.2 ドライババージョン一覧. 3.1.3 Windows 2008 R2. 3.1.4 Windows 2012 / Windows 2012 R2. 3.1.5 Red Hat Enterprise Linux 6.6 3.1.6 Red Hat Enterprise Linux 6.7 3.1.7 Red Hat Enterprise Linux 7.1 3.1.8 Red Hat Enterprise Linux 7.2 3.1.9 VMware ESXi. 5.5/6.0	
2	CNAボードの設定の流れ 2.1 CNAボードの設定フローチャート ドライバのインストール 3.1 CNAボードのドライバインストール 3.1 CNAボードのドライバインストール 3.1.1 制限事項および補足事項 3.1.2 ドライババージョン一覧 3.1.3 Windows 2008 R2 3.1.4 Windows 2012 / Windows 2012 R2 3.1.5 Red Hat Enterprise Linux 6.6. 3.1.6 Red Hat Enterprise Linux 6.7. 3.1.7 Red Hat Enterprise Linux 7.1. 3.1.9 VMware ESXi. 5.5/6.0	
2 3	CNAボードの設定の流れ. 2.1 CNAボードの設定フローチャート. ドライバのフンストール 3.1 CNAボードのドライバインストール. 3.1 CNAボードのドライバインストール. 3.1.1 制限事項および補足事項 3.1.2 ドライババージョン一覧. 3.1.3 Windows 2008 R2. 3.1.4 Windows 2012 / Windows 2012 R2. 3.1.5 Red Hat Enterprise Linux 6.6. 3.1.6 Red Hat Enterprise Linux 6.7. 3.1.7 Red Hat Enterprise Linux 7.1. 3.1.8 Red Hat Enterprise Linux 7.2. 3.1.9 VMware ESXi. 5.5/6.0.	
2 3	CNAボードの設定の流れ. 2.1 CNAボードの設定フローチャート. ドライバのインストール 3.1 CNAボードのドライバインストール. 3.1 1 制限事項および補足事項. 3.1.2 ドライババージョン一覧. 3.1.3 Windows 2008 R2. 3.1.4 Windows 2012 / Windows 2012 R2. 3.1.5 Red Hat Enterprise Linux 6.6. 3.1.6 Red Hat Enterprise Linux 6.7. 3.1.7 Red Hat Enterprise Linux 7.1. 3.1.8 Red Hat Enterprise Linux 7.2. 3.1.9 VMware ESXi. 5.5/6.0.	
2 3	CNAボードの設定の流れ	
2 3	CNAボードの設定の流れ	
2 3	CNAボードの設定の流れ	



このマニュアルは、HA8000に搭載される、コンバージド ネットワーク ボードのマニュアルです。

<u>1.1 HA8000 コンバージド ネットワーク ボードユーザーズガイドの構成</u>

1.1 HA8000 コンバージド ネットワーク ボード ユーザーズガイドの構成

HA8000 コンバージド ネットワーク ボードユーザーズガイドは、以下製品のマニュアルです。 [HA8000 /TS20 xN2モデル用] コンバージドネットワークボード (以下、CNAボード) 形名:GQ-CF7061EX, GQ-CF7061 (Standard Profile Bracket) [HA8000 /RS220 xN2モデル用] コンバージドネットワークボード (以下、CNAボード) 形名:GQ-CF7061EX, GQ-CF7061 (Standard Profile Bracket) GQ-CF7062EX, GQ-CF7062 (Low Profile Bracket) [HA8000 /RS210 xN2モデル用] コンバージドネットワークボード (以下、CNAボード) 形名:GQ-CF7061EX, GQ-CF7061 (Standard Profile Bracket) GQ-CF7062EX, GQ-CF7062 (Low Profile Bracket) [HA8000 /RS220 xN1モデル用] コンバージドネットワークボード (以下、CNAボード) 形名:GQ-CF7061EX, GQ-CF7061 (Standard Profile Bracket) GQ-CF7062EX, GQ-CF7062 (Low Profile Bracket) [HA8000 /RS210 xN1モデル用] コンバージドネットワークボード (以下、CNAボード) 形名:GQ-CF7061EX, GQ-CF7061 (Standard Profile Bracket) GQ-CF7062EX, GQ-CF7062 (Low Profile Bracket) [HA8000 /TS20 xNモデル用] コンバージドネットワークボード(以下、CNAボード) 形名:GQ-CF7061EX, GQ-CF7061 (Standard Profile Bracket)

[HA8000 /RS440 xNモデル用]

コンバージドネットワークボード (以下、CNAボード)

形名:GQ-CF7062EX, GQ-CF7062 (Low Profile Bracket)

項番	ドキュメント名称	説明
1	HA8000 コンバージド ネットワーク ボードユー	CNAボードの概要、BIOSのパラメーター覧と設定方法、ファームウ
	ザーズガイド	ェアのアップデート方法について説明しています。
	ハードウェア編	
2	HA8000 コンバージド ネットワーク ボードユー	本書。
	ザーズガイド	CNAボードのドライバインストール、ドライバの設定について説明し
	ドライバ編	ています。
3	HA8000 コンバージド ネットワーク ボードユー	CNAボードを管理するユーティリティのインストール方法、操作方
	ザーズガイド	法、ユーティリティを使用した各種設定について説明しています。
	ユーティリティ編	
4	HA8000 LAN拡張機能設定手順書	Windows 2008 R2における、NICのチーミンク設定方法、VLANの
	(Emulex編)	設定方法について説明しています。
		Windows 2012/Windows 2012 R2 の場合は、OS 標準機能の
		NIC チーミングをご参照ください。



この章では、CNAボードの設定の流れをフローチャートで説明します。

<u>2.1 CNAボードの設定フローチャート</u>

2. CNAボードの設定フロー

2.1 CNAボードの設定フローチャート





この章では、CNAボードのドライバのインストールについて説明します。

3.1 CNAボードのドライバインストール

- 3.1.1 制限事項および補足事項
- 3.1.2
 ドライババージョン一覧

 3.1.3
 Windows 2008 R2
- 3.1.4 Windows 2012 / Windows 2012 R2
- 3.1.5 Red Hat Enterprise Linux 6.6
- 3.1.6 Red Hat Enterprise Linux 6.7 3.1.7 Red Hat Enterprise Linux 7.1
- 3.1.8Red Hat Enterprise Linux 7.23.1.9VMware ESXi. 5.5/6.0

3.1 CNAボードのドライバインストール

CNAボードのドライバインストールについて説明します。

3.1.1 制限事項および補足事項

- 1. CNAボードのPersonality がiSCSI またはFCoEの場合は、NIC ドライバ→ iSCSIドライバまたはFCoEド ライバの順番でインストールしてください。
- 2. インストール時は、ほかのアプリケーションを起動しないでください。
- 3. CNAボードを追加した場合は、OS内の標準ドライバが適用される場合があります。このマニュアルに従っ てドライバをインストールしてください。
- 4. 再インストールする場合も、このマニュアルに従い実施してください。
- 5. OS起動時または、CNAボードを増設した場合、ドライバインストールのポップアップが表示される場合があり ます。その場合は、終了するまでお待ちください。
- 6. チーミング(LAN冗長化)機能を使い、CNAボードをご使用になる場合、NICドライバの設定は、必ずチームを 構成する前に行ってください。チームを構成した後に設定変更はできません。
- システムのCPU Core数が110を超える構成で、RHEL6環境においてFCoEドライバlpfcを使用する場合、 sosreportの採取において、111番目以上のCoreのsosreportは採取されませんが、OSの動作に問題はあ りません。
- 8. システム装置の運用中に使用していないCNAボードのポートは、無効に設定してください。
 ・RHELの場合 : コマンド # ifdown ethX (Xは番号)を実行。
 ・Windowsの場合 : [デバイスマネージャー] [ネットワークアダプター] 下のに表示される対象を、右クリックして"無効"を選択。
- VMware ESXi. 5.5 環境上でゲストOSをWindowsでご使用になる場合は、以下のURLをご参照の上、最 新のVMware Tool を適用してください。

[VMware Tools インストール手順] 次のURLから入手できる、最新のVMware Toolsを適用してください。 VMware社 - VMware Tools Operating System Specific Packages (OSPs) URL: https://www.vmware.com/support/packages

適用方法については次のVMware社公開情報を参照してください。 VMware社 – VMware Tools の一般的なインストール手順 (2053219) URL:<u>http://kb.vmware.com/kb/2053219</u>

3.1.2 ドライババージョン一覧

(1) Windows 2008 R2 をご使用の場合

システムモデル CNAデバイス	CNAファームウェア	NICドライバ	iSCSIドライバ	FCoEドライバ	OneCommand Manager		
HA8000 シリーズ							
TS20 xN2, CNAボード	10.6.144.2702	10.6.126.0 (*1)	10.6.116.0	10.6.114.0	10.6.144.19		
RS220 xN2, CNAボード	10.6.144.2702	10.6.126.0 (*1)	10.6.116.0	10.6.114.0	10.6.144.19		
RS210 xN2, CNAボード	10.6.144.2702	10.6.126.0 (*1)	10.6.116.0	10.6.114.0	10.6.144.19		
	10.2.340.10	10.2.298.37 (*1)	10.2.254.0	10.2.261.4	10.2.340.5-1		
RS220 xN1, CNAボード	10.6.144.21	10.6.126.0 (*1)	10.6.116.0	10.6.114.0	10.6.144.19		
	10.6.144.2702	10.6.126.0 (*1)	10.6.116.0	10.6.114.0	10.6.144.19		
	10.2.340.10	10.2.298.37 (*1)	10.2.254.0	10.2.261.4	10.2.340.5-1		
RS210 xN1, CNAボード	10.6.144.21	10.6.126.0 (*1)	10.6.116.0	10.6.114.0	10.6.144.19		
	10.6.144.2702	10.6.126.0 (*1)	10.6.116.0	10.6.114.0	10.6.144.19		
	10.2.340.10	10.2.298.37 (*1)	10.2.254.0	10.2.261.4	10.2.340.5-1		
TS20 xN, CNAボード	10.6.144.21	10.6.126.0 (*1)	10.6.116.0	10.6.114.0	10.6.144.19		
	10.6.144.2702	10.6.126.0 (*1)	10.6.116.0	10.6.114.0	10.6.144.19		
	10.6.144.21	10.6.126.0 (*1)	10.6.116.0	10.6.114.0	10.6.144.19		
	10.6.144.2702	10.6.126.0 (*1)	10.6.116.0	10.6.114.0	10.6.144.19		

(*1) 本バージョンは、インストール前に以下のOS修正モジュールを適用する必要があります。適用していない場合は、ドライバはインストールできません。<u>https://support.microsoft.com/ja-jp/kb/2846340</u>

(2) Windows 2012 をご使用の場合

システムモデル CNAデバイ	イス CNAファームウェア	NICドライバ	iSCSIドライバ	FCoEドライバ	OneCommand Manager			
HA8000 シリーズ	IA8000 シリーズ							
TS20 xN2, CNAボード	10.6.144.2702	10.6.126.0 (*1)(*2)	10.6.116.0	10.6.114.0	10.6.144.19			
RS220 xN2, CNAボード	10.6.144.2702	10.6.126.0 (*1)(*2)	10.6.116.0	10.6.114.0	10.6.144.19			
RS210 xN2, CNAボード	10.6.144.2702	10.6.126.0 (*1)(*2)	10.6.116.0	10.6.114.0	10.6.144.19			
	10.2.340.10	10.2.478.1 (*1)(*2)	10.2.254.0	10.2.261.4	10.2.340.5-1			
RS220 xN1, CNAボード	10.6.144.21	10.6.126.0 (*1)(*2)	10.6.116.0	10.6.114.0	10.6.144.19			
	10.6.144.2702	10.6.126.0 (*1)(*2)	10.6.116.0	10.6.114.0	10.6.144.19			
	10.2.340.10	10.2.478.1 (*1)(*2)	10.2.254.0	10.2.261.4	10.2.340.5-1			
RS210 xN1, CNAボード	10.6.144.21	10.6.126.0 (*1)(*2)	10.6.116.0	10.6.114.0	10.6.144.19			
	10.6.144.2702	10.6.126.0 (*1)(*2)	10.6.116.0	10.6.114.0	10.6.144.19			
	10.2.340.10	10.2.478.1 (*1)(*2)	10.2.254.0	10.2.261.4	10.2.340.5-1			
TS20 xN, CNAボード	10.6.144.21	10.6.126.0 (*1)(*2)	10.6.116.0	10.6.114.0	10.6.144.19			
	10.6.144.2702	10.6.126.0 (*1)(*2)	10.6.116.0	10.6.114.0	10.6.144.19			
	10.6.144.21	10.6.126.0 (*1)(*2)	10.6.116.0	10.6.114.0	10.6.144.19			
R3440 XN CNA/I-P	10.6.144.2702	10.6.126.0 (*1)(*2)	10.6.116.0	10.6.114.0	10.6.144.19			

(*1) 本バージョンは、インストール前に以下のOS修正モジュールを適用する必要があります。適用していない場合は、ドライバはインストールできません。<u>https://support.microsoft.com/ja-jp/kb/2846340</u>

(*2) 本バージョンは、Hyper-V環境でのVMQ機能を使用できます。

(3) Windows 2012 R2 をご使用の場合

システムモデル CNAデバイス	CNAファームウェア	NICドライバ	iSCSIドライバ	FCoEドライバ	OneCommand Manager		
HA8000 シリーズ							
TS20 xN2, CNAボード	10.6.144.2702	10.6.126.0 (*2)	10.6.116.0	10.6.114.0	10.6.144.19		
RS220 xN2, CNAボード	10.6.144.2702	10.6.126.0 (*2)	10.6.116.0	10.6.114.0	10.6.144.19		
RS210 xN2, CNAボード	10.6.144.2702	10.6.126.0 (*2)	10.6.116.0	10.6.114.0	10.6.144.19		
	10.2.340.10	10.2.478.1 (*2)	10.2.254.0	10.2.261.4	10.2.340.5-1		
RS220 xN1, CNAボード	10.6.144.21	10.6.126.0 (*2)	10.6.116.0	10.6.114.0	10.6.144.19		
	10.6.144.2702	10.6.126.0 (*2)	10.6.116.0	10.6.114.0	10.6.144.19		
	10.2.340.10	10.2.478.1 (*2)	10.2.254.0	10.2.261.4	10.2.340.5-1		
RS210 xN1, CNAボード	10.6.144.21	10.6.126.0 (*2)	10.6.116.0	10.6.114.0	10.6.144.19		
	10.6.144.2702	10.6.126.0 (*2)	10.6.116.0	10.6.114.0	10.6.144.19		
	10.2.340.10	10.2.478.1 (*2)	10.2.254.0	10.2.261.4	10.2.340.5-1		
TS20 xN, CNAボード	10.6.144.21	10.6.126.0 (*2)	10.6.116.0	10.6.114.0	10.6.144.19		
	10.6.144.2702	10.6.126.0 (*2)	10.6.116.0	10.6.114.0	10.6.144.19		
	10.6.144.21	10.6.126.0 (*2)	10.6.116.0	10.6.114.0	10.6.144.19		
	10.6.144.2702	10.6.126.0 (*2)	10.6.116.0	10.6.114.0	10.6.144.19		

(*2) 本バージョンは、Hyper-V環境でのVMQ機能を使用できます。

(4) RHEL6.6 をご使用の場合

	システムモデル CNAデバイス	CNAファームウェア	NICドライバ	iSCSIドライバ	FCoEドライバ	OneCommand Manager	
HA	148000 シリーズ						
		10.2.340.10	10.2.469.0	10.2.469.0	10.2.469.0	10.2.470.0	
	RS220 xN1, CNAボード	10.6.144.21	10.6.144.21	10.6.144.21	10.6.144.21	10.6.144.21	
		10.6.144.2702	10.6.144.21	10.6.144.21	10.6.144.21	10.6.144.21	
		10.2.340.10	10.2.469.0	10.2.469.0	10.2.469.0	10.2.470.0	
	RS210 xN1, CNAボード	10.6.144.21	10.6.144.21	10.6.144.21	10.6.144.21	10.6.144.21	
		10.6.144.2702	10.6.144.21	10.6.144.21	10.6.144.21	10.6.144.21	
		10.2.340.10	10.2.469.0	10.2.469.0	10.2.469.0	10.2.470.0	
	TS20 xN, CNAボード	10.6.144.21	10.6.144.21	10.6.144.21	10.6.144.21	10.6.144.21	
		10.6.144.2702	10.6.144.21	10.6.144.21	10.6.144.21	10.6.144.21	

(5) RHEL6.7 をご使用の場合

	システムモデル CNAデバイス	CNAファームウェア	NICドライバ	iSCSIドライバ	FCoEドライバ	OneCommand Manager
HA	HA8000 シリーズ					
	TS20 xN2, CNAボード	10.6.144.2702	10.6.144.2706	10.6.144.2702	10.6.144.2703	10.6.144.21
	RS220 xN2, CNAボード	10.6.144.2702	10.6.144.2706	10.6.144.2702	10.6.144.2703	10.6.144.21
	RS210 xN2, CNAボード	10.6.144.2702	10.6.144.2706	10.6.144.2702	10.6.144.2703	10.6.144.21

(6) RHEL7.1 をご使用の場合

	システムモデル CNAデバイス	CNAファームウェア	NICドライバ	iSCSIドライバ	FCoEドライバ	OneCommand Manager	
ΗA	- HA8000 シリーズ						
	RS220 xN1, CNAボード	非サポート	非サポート	非サポート	非サポート	非サポート	
	RS210 xN1, CNAボード	非サポート	非サポート	非サポート	非サポート	非サポート	
	TS20 xN, CNAボード	非サポート	非サポート	非サポート	非サポート	非サポート	

(7) RHEL7.2 をご使用の場合

	システムモデル CNAデバイス	CNAファームウェア	NICドライバ	iSCSIドライバ	FCoEドライバ	OneCommand Manager
ΗA	HA8000 シリーズ					
	TS20 xN2, CNAボード	10.6.144.2702	10.6.144.2707	10.6.144.2707	10.6.144.2708	10.6.144.2708
	RS220 xN2, CNAボード	10.6.144.2702	10.6.144.2707	10.6.144.2707	10.6.144.2708	10.6.144.2708
	RS210 xN2, CNAボード	10.6.144.2702	10.6.144.2707	10.6.144.2707	10.6.144.2708	10.6.144.2708
	RS220 xN1, CNAボード	10.6.144.2702	10.6.144.2707	10.6.144.2707	10.6.144.2708	10.6.144.2708
	RS210 xN1, CNAボード	10.6.144.2702	10.6.144.2707	10.6.144.2707	10.6.144.2708	10.6.144.2708
	TS20 xN, CNAボード	10.6.144.2702	10.6.144.2707	10.6.144.2707	10.6.144.2708	10.6.144.2708

(8) VMware ESXi. 5.5 をご使用の場合

システムモデル CNAデバイス	CNAファームウェア	NICドライバ	iSCSIドライバ	FCoEドライバ	
HA8000 シリーズ					
TS20 xN2, CNAボード	10.6.144.2702	10.2.298.5 10.6.163.0 10.6.144.2712	10.2.250.0	10.2.298.12	
RS220 xN2, CNAボード	10.6.144.2702	10.2.298.5 10.6.163.0 10.6.144.2712	10.2.250.0	10.2.298.12	
RS210 xN2, CNAボード	10.6.144.2702	10.2.298.5 10.6.163.0 10.6.144.2712	10.2.250.0	10.2.298.12	
	10.2.340.10	10.2.298.5	10.2.250.0	10.2.298.12	
	10.6.144.21	10.2.298.5 10.6.163.0	10.2.250.0	10.2.298.12	
	10.6.144.2702	10.2.298.5 10.6.163.0 10.6.144.2712	10.2.250.0	10.2.298.12	
	10.2.340.10	10.2.298.5	10.2.250.0	10.2.298.12	
	10.6.144.21	10.2.298.5 10.6.163.0	10.2.250.0	10.2.298.12	
	10.6.144.2702	10.2.298.5 10.6.163.0 10.6.144.2712	10.2.250.0	10.2.298.12	
	10.2.340.10	10.2.298.5	10.2.250.0	10.2.298.12	
	10.6.144.21	10.2.298.5 10.6.163.0	10.2.250.0	10.2.298.12	
1320 XN, CNA/K—P	10.6.144.2702	10.2.298.5 10.6.163.0 10.6.144.2712	10.2.250.0	10.2.298.12	
	10.6.144.21	10.2.298.5 10.6.163.0	10.2.250.0	10.2.298.12	
RS440 xN CNAボード	10.6.144.2702	10.2.298.5 10.6.163.0 10.6.144.2712	10.2.250.0	10.2.298.12	

(9) VMware ESXi. 6.0 をご使用の場合

システムモデル CNAデバイス	CNAファームウェア	NICドライバ	iSCSIドライバ	FCoEドライバ			
HA8000 シリーズ							
TS20 xN2, CNAボード	10.6.144.2702	10.2.445.0 10.6.163.0 10.6.144.2712	10.2.250.1	10.2.298.12			
RS220 xN2, CNAボード	10.6.144.2702	10.2.445.0 10.6.163.0 10.6.144.2712	10.2.250.1	10.2.298.12			
RS210 xN2, CNAボード	10.6.144.2702	10.2.445.0 10.6.163.0 10.6.144.2712	10.2.250.1	10.2.298.12			
	10.2.340.10	10.2.445.0	10.2.250.1	10.2.298.12			
R5220 xN1 CNAポード	10.6.144.21	10.2.445.0 10.6.163.0	10.2.250.1	10.2.298.12			
	10.6.144.2702	10.2.445.0 10.6.163.0 10.6.144.2712	10.2.250.1	10.2.298.12			
	10.2.340.10	10.2.445.0	10.2.250.1	10.2.298.12			
	10.6.144.21	10.2.445.0 10.6.163.0	10.2.250.1	10.2.298.12			
	10.6.144.2702	10.2.445.0 10.6.163.0 10.6.144.2712	10.2.250.1	10.2.298.12			
	10.2.340.10	10.2.445.0	10.2.250.1	10.2.298.12			
	10.6.144.21	10.2.445.0 10.6.163.0	10.2.250.1	10.2.298.12			
	10.6.144.2702	10.2.445.0 10.6.163.0 10.6.144.2712	10.2.250.1	10.2.298.12			
	10.6.144.21	10.2.445.0 10.6.163.0	10.2.250.1	10.2.298.12			
RS440 xN CNAボード	10.6.144.2702	10.2.445.0 10.6.163.0 10.6.144.2712	10.2.250.1	10.2.298.12			

3.1.3 Windows 2008 R2

CNAボードのドライバインストール手順です。OSを管理者権限でログインしているものとして説明します。 ドライバファイルの提供方法は以下です。適用するドライババージョンを確認して使用してください。

• [Hitachi Server Navigator Version 03-30 以降] : システム装置に添付。

格納されているバージョンについては、同梱のファイル、『Support.html』を参照してください。

••• 補足

■ CNA ボードの Personality が iSCSI、または FCoE の場合は、NIC ドライバ→ iSCSI または FCoE ドライバの順番でインストールしてください。

(1) NIC ドライバ

CNAボードのNICドライバインストール手順です。

- 1 ドライバのバージョンを確認します。
 - [スタート]-[管理ツール]-[コンピューターの管理]-[デバイスマネージャー]-
 - [ネットワークアダプター] 下のデバイスを確認します。
- 2 以下のデバイスをダブルクリックします。

以下とデバイス名が異なる場合、または [ほかのデバイス] にデバイスが追加されている場合は手順6に進んでください。

デバイス名	
デバイス種	[ネットワークアダプター]下の表示
CNAボード	Emulex OneConnect OCe11102-F-HI 2port 10GbE SFP+ PCIe Universal CNA



8 手順1~5を実施し、ドライバのバージョンを確認します。バージョンが正しいことを確認しOSを再起動します。

(2) iSCSI ドライバ

CNAボードのiSCSIドライバインストール手順です。本手順は、実施前にCNAボードのPersonalityがiSCSIに設定 されていることが必要です。Personalityの設定方法は、「HA8000 コンバージド ネットワークボード ユーザーズ ガイド ハードウェア編 4章 CNAボードの設定手順」を参照してください。

- ドライバのバージョンを確認します。

 スタート]-[管理ツール]-[コンピューターの管理]-[デバイスマネージャー] [記憶域コントローラー]下のデバイスを確認します。
- 2 以下のデバイスをダブルクリックします。

以下とデバイス名が異なる場合、または [ほかのデバイス] にデバイスが追加されている場合は手順6に進んでください。

アバイス名		
デバイス種	[記憶域コントローラー]下の表示	
CNAボード	Emulex OneConnect OCe11102-FM-HI, PCI Slot X, iSCSI Storport Miniport Driver	(Xは数字)

 ● 補足 デバイス名の表記は、2 個目以降から [デバイス名 #x]と表示されます。(x: ポートの数)
 ■ マルチチャネル機能が無効、かつ Personality が iSCSI の場合 : NIC 2 ポート、iSCSI 2 ポート
 ■ マルチチャネル機能が有効、かつ Personality が iSCSI の場合 : NIC 6 ポート、iSCSI 2 ポート

- 3 [ドライバー]タブの[ドライバーの詳細]をクリックします。
- 4 [ドライバーファイルの詳細]で 拡張子が [.sys] のファイルを選択します。

- 5 [ファイルバージョン]でドライバのバージョンを確認します。 ドライババージョンは、「<u>3.1.2 ドライババージョン一覧</u>」を参照して確認してください。 適用するバージョンであれば再インストールは不要です。 バージョンアップまたはバージョンダウンが必要な場合手順6に進みます。
- 6 インストール用ドライバメディア [Hitachi Server Navigator Version 03-30 以降] を用意します。 メディアをシステム装置に接続したDVDドライブに入れてください。
- 7 以下のフォルダ内の [APInstall.exe]を実行します。

[Hitachi Server Navigator]ドライバファイルのパス		
	OS	インストールファイルのパス	
	Windows 2008 R2	メディア内にある Support.html を参照してください。	

タスクバーに [AutoPilot Installer] が表示されます。インストール終了には、約3~5分かかります。 タスクバーの [AutoPilot Installer] が消えるとインストールは終了です。

8 手順1~5を実施し、ドライバのバージョンを確認します。 バージョンが正しいことを確認しOSを再起動します。

(3) FCoE ドライバ

CNAボードのFCoEドライバインストール手順です。本手順は、実施前にCNAボードのPersonalityがFCoEに設定 されていることが必要です。Personalityの設定方法は、「HA8000 コンバージド ネットワークボード ユーザーズ ガイド ハードウェア編 4章 CNAボードの設定手順」を参照してください。

- ドライバのバージョンを確認します。

 スタート]-[管理ツール]-[コンピューターの管理]-[デバイスマネージャー] [記憶域コントローラー]下のデバイスを確認します。
- 2 以下のデバイスをダブルクリックします。

以下とデバイス名が異なる場合、または [ほかのデバイス] にデバイスが追加されている場合は手順6に進んでください。

デバイス名

デバイス種	[記憶域コントローラー]下の表示	
CNAボード	Emulex OCe11102-FM-HI, PCI Slot X, Storport Miniport Driver (Xは数字)	

••• 補足

デバイス名の表記は、2個目以降から [デバイス名 #x]と表示されます。(x:ポートの数)

- マルチチャネル機能が無効、かつ Personality が FCoE の場合:NIC 2ポート、FCoE 2ポート
- マルチチャネル機能が有効、かつ Personality が FCoE の場合:NIC 6 ポート、FCoE 2 ポート
- 3 [ドライバー]タブの [ドライバーの詳細]をクリックします。
- 4 [ドライバーファイルの詳細]で拡張子が[.sys]のファイルを選択します。
- 5 [ファイルバージョン]でドライバのバージョンを確認します。 ドライババージョンは、「<u>3.1.2 ドライババージョン一覧</u>」を参照して確認してください。適用するバージョンであ れば再インストールは不要です。バージョンアップまたはバージョンダウンが必要な場合手順6に進みます。
- 6 インストール用ドライバメディア [Hitachi Server Navigator Version 03-30 以降]を用意します。 メディアをシステム装置に接続したDVDドライブに入れてください。
- 7 以下のフォルダ内の [APInstall.exe]を実行します。

[Hitachi Server Navigator] ドライバファイルのパス

OS インストールファイルのパス	
Windows 2008 R2	メディア内にある Support.html を参照してください。

タスクバーに [AutoPilot Installer] が表示されます。インストール終了には、約3~5分かかります。 タスクバーの [AutoPilot Installer] が消えるとインストールは終了です。

8 手順1~5を実施し、ドライバのバージョンを確認します。バージョンが正しいことを確認しOSを再起動します。

3.1.4 Windows 2012 / Windows 2012 R2

CNAボードのドライバインストール手順です。OSを管理者権限でログインしているものとして説明します。

- ドライバファイルの提供方法は以下です。適用するドライババージョンを確認して使用してください。
 - [Hitachi Server Navigator Version 03-30 以降] : システム装置に添付。

格納されているバージョンについては、同梱のファイル、『Support.html』をご参照ください。

••• 補足

■ CNA ボードの Personality が iSCSI または FCoE の場合は、NIC ドライバ→ iSCSI または FCoE ドライバの順番でインストールしてください。

(1) NIC ドライバ

CNAボードのNICドライバインストール手順です。

- 1 ドライバのバージョンを確認します。 [サーバーマネージャー]-[ツール]-[コンピューターの管理]-[デバイスマネージャー]-[ネットワークアダプター]下のデバイスを確認します。
- 2 以下のデバイスをダブルクリックします。以下とデバイス名が異なる場合、または [ほかのデバイス]にデバイスが追加されている場合は手順6に進んでください。

デバイス名			
デバイス種	[ネットワークアダプター] 下の表示		
CNAボード	Emulex OneConnect OCe11102-F-HI 2port 10	GbE SFF	P+ PCIe Universal CNA
 ● 補足 デバイス名の表記は、2 ■ マルチチャネル機能が無 ■ マルチチャネル機能が有 	個目以降から[デバイス名 #x]と表示され 効の場合のポート数 効、かつ Personality が NIC Only の場合	ぃます。(ゝ :NIC :NIC	x:ポートの数) 2ポート 8ポート

- 3 [ドライバー] タブ の [ドライバーの詳細]をクリックします。
- 4 [ドライバーファイルの詳細]で 拡張子が [.sys] のファイルを選択します。
- 5 [ファイルバージョン]でドライバのバージョンを確認します。 ドライババージョンは、「<u>3.1.2 ドライババージョン一覧</u>」を参照して確認してください。 適用するバージョンであれば再インストールは不要です。 バージョンアップまたはバージョンダウンが必要な場合は手順6に進みます。
- 6 インストール用ドライバメディア [Hitachi Server Navigator Version 03-30 以降]を用意します。メディアをシステム装置に接続したDVDドライブに入れてください。
- 7 以下のフォルダ内の [APInstall.exe]を実行します。

[Hitachi Server Navigator] インストールファイルのパス

OS	インストールファイルのパス
Windows 2012	ノディア中にちて Support html た余昭! ナノださい
Windows 2012 R2	アナイア内にある Support.numl を参照してください。

--- 補足

 Windows Server 2012 上で、NICドライバ 10.2.478.1をインストールする場合は、インストール前に 以下の OS 修正モジュールを適用する必要があります。適用していない場合は、ドライバはインストー ルできません。
 https://support.microsoft.com/ja-jp/kb/2846340

<u>タスクバーに [AutoPilot Installer] が表示されます。インストール終了には、約3~5分かかります。</u> タスクバーの [AutoPilot Installer] が消えるとインストールは終了です。

8 手順1~5を実施し、ドライバのバージョンを確認します。バージョンが正しいことを確認しOSを再起動します。

(2) iSCSI ドライバ

CNAボード のiSCSIドライバインストール手順です。本手順は、実施前にCNAボードのPersonalityがiSCSIに設 定されていることが必要です。Personalityの設定方法は、「HA8000 コンバージド ネットワークボード ユーザー ズガイド ハードウェア編 4章 CNAボードの設定手順」を参照してください。

- ドライバのバージョンを確認します。

 サーバーマネージャー]-[ツール]-[コンピューターの管理]-[デバイスマネージャー] 記憶域コントローラー] 下のデバイスを確認します。
- 2 以下のデバイスをダブルクリックします。 以下とデバイス名が異なる場合、または [ほかのデバイス]にデバイスが追加されている場合は手順6に進んでください。





デバイス名の表記は、2個目以降から [デバイス名 #x]と表示されます。(x:ポートの数)

- マルチチャネル機能が無効、かつ Personality が iSCSI の場合:NIC 2ポート、iSCSI 2ポート
- マルチチャネル機能が有効、かつ Personality が iSCSI の場合: NIC 6 ポート、iSCSI 2 ポート
- 3 [ドライバー] タブの[ドライバーの詳細]をクリックします。
- 4 [ドライバーファイルの詳細]で 拡張子が [.sys] のファイルを選択します。
- 5 [ファイルバージョン]でドライバのバージョンを確認します。 ドライババージョンは、「<u>3.1.2 ドライババージョン一覧</u>」を参照して確認してください。 適用するバージョンであれば再インストールは不要です。 バージョンアップまたはバージョンダウンが必要な場合手順6に進みます。
- インストール用ドライバメディア [Hitachi Server Navigator Version 03-30 以降]を用意します。
 メディアをシステム装置に接続したDVDドライブに入れてください。
- 7 以下のフォルダ内の [APInstall.exe]を実行します。

[Hitachi Server Navigator]	ドライバファイルのパス
----------------------------	-------------

· · · ·		
OS	インストールファイルのパス	
Windows 2012	ノディア中にちて Support html た余昭L アノださい	
Windows 2012 R2	アナイア Micのる Support num を参照してください。	

<u>タスクバーに [AutoPilot Installer] が表示されます。インストール終了には、約3~5分かかります。</u> タスクバーの [AutoPilot Installer] が消えるとインストールは終了です。

8 手順1~5を実施し、ドライバのバージョンを確認します。バージョンが正しいことを確認しOSを再起動します。

(3)FCoEドライバ

CNAボード のFCoEドライバインストール手順です。本手順は、実施前にCNAボードのPersonalityがFCoEに設 定されていることが必要です。Personalityの設定方法は、「HA8000 コンバージド ネットワークボード ユーザー ズガイド ハードウェア編 4章 CNAボードの設定手順」を参照してください。

- ドライバのバージョンを確認します。

 サーバーマネージャー]-[ツール]-[コンピューターの管理]-[デバイスマネージャー] 記憶域コントローラー] 下のデバイスを確認します。
- 2 以下のデバイスをダブルクリックします。

以下とデバイス名が異なる場合、または [ほかのデバイス] にデバイスが追加されている場合は手順6に進んでください。

デバイス名



••• 補足

デバイス名の表記は、2個目以降から [デバイス名 #x]と表示されます。(x:ポートの数)

- マルチチャネル機能が無効、かつ Personality が FCoE の場合: NIC 2ポート、FCoE 2ポート
- マルチチャネル機能が有効、かつ Personality が FCoE の場合: NIC 6 ポート、FCoE 2 ポート

3 [ドライバー] タブ の[ドライバーの詳細]をクリックします。

- 4 [ドライバーファイルの詳細]で 拡張子が [.sys] のファイルを選択します。
- 5 [ファイルバージョン]でドライバのバージョンを確認します。 ドライババージョンは、「<u>3.1.2 ドライババージョン一覧</u>」を参照して確認してください。 適用するバージョンであれば再インストールは不要です。 バージョンアップまたはバージョンダウンが必要な場合手順6に進みます。

インストール用ドライバメディア [Hitachi Server Navigator Version 03-30 以降]を用意します。メディアをシステム装置に接続したDVDドライブに入れてください。

6 以下のフォルダ内の [APInstall.exe]を実行します。

[Hitachi Server Navigator] ドライバファイルのパス

OS	インストールファイルのパス			
Windows 2012	ノディア内にもる Support html た弁昭L アノださい			
Windows 2012 R2	アンイン Mic のの Support.num を参照してくたらい。			

タスクバーに [AutoPilot Installer] が表示されます。インストール終了には、約3~5分かかります。 タスクバーの [AutoPilot Installer] が消えるとインストールは終了です。

7 手順1~5を実施し、ドライバのバージョンを確認します。バージョンが正しいことを確認しOSを再起動します。

3.1.5 Red Hat Enterprise Linux 6.6

```
CNAボードのドライバインストール手順です。
OSを管理者権限でログインしているものとして説明します。
```

ドライバファイルの提供方法は以下です。適用するドライババージョンを確認して使用してください。 ・[Hitachi Server Navigator Version 03-30 以降]: システム装置に添付。

格納されているバージョンについては、同梱のファイル、『Support.html』を参照してください。

2 制限

- RHEL6.6をインストールする際は、インストール開始前にマルチチャネル機能は無効に設定してください。
- OS インストール後、マルチチャネルを有効にする場合、以下の制限があります。
 - マルチチャネルの設定の前に、/boot/grub/grub.conf ファイル内(Legacy ブート時), または /boot/efi/EFI/redhat/grub.conf ファイル内(UEFI ブート時)のカーネル行に、" udevchilds=1" を追加 してください。追加されない場合、以下のメッセージが出力され、OS が起動しないことがあります。

udevd[X]: worker [Y] unexpectedly returned with status 0x0100

(1) NIC ドライバ

CNAボードのNICドライバインストール手順です。以下のコマンドライン内の△は半角スペースです。

```
••• 補足
```

```
システムのカーネルバージョンを更新する場合、
```

```
カーネルのバージョンを更新した後に、以下の手順を実施してください。
```

1 [modinfo] コマンドでバージョン情報を表示させます。

 $\# modinfo_{\Delta}$ -F $_{\Delta}version_{\Delta}be2net$

- 2 ドライバのバージョンを確認します。 ドライババージョンは、「<u>3.1.2 ドライババージョン一覧</u>」を参照して確認してください。適用するバージョンがインストール済みの場合、本作業は終了です。 バージョンアップまたはバージョンダウンが必要な場合は、再インストールします。
- 3 インストール用ドライバファイルを用意します。 [Hitachi Server Navigator Version 03-30 以降]メディアをDVDドライブにセットしてください。

インストールファイルのパス

OS	インストールファイルのパス	
RHEL6.6 (x86)		
RHEL6.6 (x64)	/RHEL0_0/Drivers/HA8000/ C8-00-0606XX-XX.ISO	

[Hitachi Server Navigator]内のISOイメージを任意のディレクトリにコピーします。 ここでは、/tmp/iso1という名前のディレクトリを作成しています。

```
# mkdir<sub>\alph</sub>/tmp/iso1
# mount<sub>\alph</sub>/dev/cdrom<sub>\alph</sub>/media
# cp<sub>\alph</sub>-a<sub>\alph</sub>/media/RHEL6_6/Drivers/HA8000/C8-00-060601-01.iso<sub>\alph</sub>/tmp/iso1
# umount<sub>\alph</sub>/media
```

コピーした「C8-00-060601-01.iso」ファイルをマウントします。ここでは、 /mnt/iso2 という名前のディレクトリを作成しています。

mkdir_{Δ}/mnt/iso2 # mount_{Δ}-o_{Δ}loop_{Δ}-t_{Δ}iso9660_{Δ}/tmp/iso1/C8-00-060601-01.iso_{Δ}/mnt/iso2 マウントした「C8-00-0606xx-xx.iso」ファイルからドライバファイルをコピーします。 ここでは、/tmp/be2workにコピーしています。

ドライバファイルのパス

OS	ドライバファイルのパス
RHEL6.6 (x86)	/rpms/i686/kmod-be2net-(ドライババージョン).el6.i686.rpm
RHEL6.6 (x64)	/rpms/x86_64/kmod-be2net-(ドライババージョン).el6.x86_64.rpm

mkdir_Δ/tmp/be2work # cp_Δ–a_Δ/mnt/iso2/[ドライバのパス] _Δ/tmp/be2work # cd_Δ/tmp/be2work # umount_Δ/mnt/iso2

4 ドライバのインストールを実行します。

rpm_Δ-Uvh _Δ[ドライバファイル]

5 正しいドライバがインストールされているか確認します。

modinfo_Δ-F_Δversion_Δbe2net 10.2.469.0 (ドライババージョン表示例)

正しいドライババージョンでない場合は手順2からやり直します。正しいドライババージョンの場合はインストール終了です。 OSを再起動してください。

(2) iSCSI ドライバ

CNAボード のiSCSIドライバインストール手順です。以下のコマンドライン内の△は半角スペースです。

1 [modinfo] コマンドでバージョン情報を表示させます。

modinfo_A-F_Aversion_Abe2iscsi

- 2 ドライバのバージョンを確認します。 ドライババージョンは、「3.1.2 ドライババージョン一覧」を参照して確認してください。 適用するバージョンがインストール済みの場合、本作業は終了です。 バージョンアップまたはバージョンダウンが必要な場合は、再インストールします。
- 3 インストール用ドライバファイルを用意します。 [Hitachi Server Navigator Version 03-30 以降]メディアをDVDドライブにセットしてください。

インストールファイルのパス

OS	インストールファイルのパス		
RHEL6.6 (x86)			
RHEL6.6 (x64)	/RHEL0_0/DIIVEIS/HA8000/C8-00-06000XX-XX.IS0		

[Hitachi Server Navigator]内のISOイメージを任意のディレクトリにコピーします。 ここでは、/tmp/iso1という名前のディレクトリを作成しています。

```
# mkdir<sub>\[L]</sub>/tmp/iso1
# mount<sub>\[L]</sub>/dev/cdrom /media
# cp<sub>\[L]</sub>-a<sub>\[L]</sub>/media/RHEL6_6/Drivers/HA8000/C8-00-060601-01.iso<sub>\[L]</sub>/tmp/iso1
# umount<sub>\[L]</sub>/media
```

コピーした「C8-00-060601-01.iso」ファイルをマウントします。ここでは、 /mnt/iso2 という名前のディレクトリを作成しています。

mkdir_^/mnt/iso2 # mount_^-o_^loop_^-t_^iso9660_//tmp/iso1/C8-00-060601-01.iso_/mnt/iso2 マウントした「C8-00-0606xx-xx.iso」ファイルからドライバファイルをコピーします。 ここでは、/tmp/be2workにコピーしています。

ドライバファイルのパス

OS	ドライバファイルのパス		
RHEL6.6 (x86)	/rpms/i686/kmod-be2iscsi-(ドライババージョン).el6.i686.rpm		
RHEL6.6 (x64)	/rpms/x86_64/kmod-be2iscsi-(ドライババージョン).el6.x86_64.rpm		
# mkdir _A /tmp/be2w # cp _A –a _A /mnt/iso2/ # cd _A /tmp/be2work # umount _A /mnt/iso	rork /[ドライバのパス] _Δ /tmp/be2work x 2		

4 ドライバのインストールを実行します。

rpm_Δ-Uvh_Δ[ドライバファイル]

5 正しいドライバがインストールされているか確認します。

modinfo_A-F_Aversion_Abe2iscsi 10.2.469.0 (ドライババージョン表示例)

正しいドライババージョンでない場合は手順2からやり直します。正しい場合は次に進みます。

6 初期起動用イメージを更新します。

バックアップを作成します。ここでは"/boot/initramfs-<使用中のカーネルバージョン>.img.org"をバックアップ ファイルとして作成しています。

mv_Δ/boot/initramfs-<使用中のカーネルバージョン>.img_Δ/boot/ initramfs-<使用中のカーネルバージョン>.img.org # dracut_Δ/boot/initramfs-`uname -r`.img

7 システムは、クラッシュダンプ採取のために最低256MBの領域を確保します。

/boot/grub/grub.conf 内(RHEL6.6(x86)の場合)、または、/boot/efi/EFI/redhat/grub.conf ファイル内 (RHEL6.6(x64)の場合)のカーネル行に対して、"crashkernel=128M"を "crashkernel=256M" に変更してく ださい。また、kdump サービスを自動起動するように設定します。

chkconfig_△kdump_△345_△on

設定を有効にするために、再起動します。 再起動後、kdump実行時にiSCSIディスクを認識できるようにするために以下を実施します。

# cp _A /etc/dracut.conf _A /etc/kdump-adv-conf/initramfs.conf # service _A kdump _A restart	
Stopping kdump: Detected change(s) the following file(s):	[OK]
/etc/kdump.conf Rebuilding /boot/initrd-2.6.32-431.20.3.el6.x86_64kdump.img Starting kdump:	[OK]

🔉 制限

 iSCSI 構成時の kdump は、データ用外付けストレージに出力されず、ブートデバイスの内蔵 SAS HDD へ出力されます。 8 iSCSI データ接続構成を構築します、以下の手順を実施して必要なパッケージをインストールします。

- <必要なパッケージ>
- iscsi-initiator-utils
- dracut-network

以下のコマンドより、パッケージがインストールされているか確認します。

rpm_-qa_|_grep_iscsi-initiator-utils [Enter]
iscsi-initiator-utils-6.2.0.873-10.el6.x86_64
rpm_-qa_|_grep dracut-network [Enter]
dracut-network-004-335.el6.noarch

9 パッケージがインストールされていない場合は、以下作業を実施しパッケージをインストールします。

```
    インストール時に使用したOSメディア(RHEL)をマウントします。
    "find"コマンドを実行し、パッケージの格納場所を確認します。
    "rpm -ivh"コマンドを実行し、パッケージをインストールします。
```

以下は、"iscsi-initiator-utils"パッケージをインストールする場合を示します。 "Dracut-network"パッケージも同様に実行します。

# find /media/ -name "iscsi-initiator-utils" [Enter]	
/media/Packages/iscsi-initiator-utils-6.2.0.873-10.el6.x86_64.rpm # rpmivh_/media/Packages/iscsi-initiator-utils-6.2.0.873-10.e l6.x86_64.rpm	[Enter]
: 準備中 (100%)# (100%)###################################	 ¥

10 iSCSIストレージを追加します。

```
(1)「コンバージド ネットワーク ボード ユーザーズガイド ハードウェア編」の「4 CNAボードの設定手順」
を参照し、iSCSI設定を行います。
(2) OS(RHEL)を起動してください。
(3) iSCSI接続用に使用するネットワークを設定します。
以下では、eth2の設定例を示します。
```

cat_A/etc/sysconfig/network-scripts/ifcfg-eth2 [Enter] DEVICE="eth2" NM_CONTROLLED="no" ONBOOT="yes" IPADDR=192.168.0.210 NETMASK=255.255.255.0

```
    (4) iSCSIサービスを起動します。
    chkconfigコマンドで以下のサービスが有効になっているか確認してください。
    3,4,5がonと表示されればサービスは有効となります。
```

∙iscsi ∙iscsid

以下はサービスiscsidが有効の場合を示します。

# chkconfig _△ I	ist⊿iscs	id [En	ter]				
iscsid	0:off	1:off	2:on	3:on	4:on	5:on	6:off

サービスが有効になっていない場合(3,4,5がoffの場合)は、以下の手順でサービスを有効にしてください。 iscsid を有効にする場合は以下になります。

```
# service<sub>∆</sub>iscsid<sub>∆</sub>start [Enter]
# chkconfig<sub>∆</sub>iscsid<sub>∆</sub>on [Enter]
```

(5) "hbacmd listhbas pt=iSCSI"コマンドを実行し、iSCSI用のMACアドレスを控えます。

# hbacmd₄listhbas₄pt=iSCSI [Enter] Manageable HBA List			
Permanent MAC Current MAC Logical HBA# Flags Host Name Mfg Serial No. Port Number Mode PCI Bus Number PCI Function Port Type Model : 省略	: f8:48:97:24:0f:e9 : f8:48:97:24:0f:e9 : 0 : 80000722 : localhost.localdomain : Emulex Corporation : BG38L006 : 0 : Initiator : 139 : 4 : ISCSI : OCe11102-FM-HI		

••• 補足

■ "hbacmd"コマンドはOneCommand Manager CLI版(以下、OCM_CLI)用のコマンドです。 OCM_CLIについては、「コンバージドネットワークボードユーザーズガイドユーティリティ編」第4章 OneCommand Manager CLI版(Linux環境)を参照してください。

OneCommand Manager CLI版(OCM_CLI)ユーティリティがインストールされていない場合は、 EFI上またはHBA BIOS上でもiSCSI用のMACアドレスを確認できます。 詳細は、「コンバージド ネットワーク ボード ユーザーズガイド ハードウェア編」を参照してください。 (6) iSCSI接続に使用するportのifaceファイルを作成します。iSCSIイニシエータ名の指定は(5)で控えた MACアドレスの":"を"-"に置き換えて指定してください。

```
# cd<sub>^</sub>/var/lib/iscsi/ifaces/ [Enter]
# iscsiadm<sub>\Delta</sub>-m<sub>\Delta</sub>iface<sub>\Delta</sub>-o<sub>\Delta</sub>new<sub>\Delta</sub>-l<sub>\Delta</sub>be2iscsi.f8:48:97:24:0f:e9 [Enter]
New interface be2iscsi.f8:48:97:24:0f:e9 added
# iscsiadm<sub>\Delta</sub>-m<sub>\Delta</sub>iface<sub>\Delta</sub>-I<sub>\Delta</sub>be2iscsi.f8:48:97:24:0f:e9<sub>\Delta</sub>--op=update<sub>\Delta</sub>-n<sub>\Delta</sub>iface.hwaddress<sub>\Delta</sub>
-v<sub>A</sub>f8:48:97:24:0f:e9 [Enter]
be2iscsi.f8:48:97:24:0f:e9 updated.
# iscsiadm<sub>A</sub>-m<sub>A</sub>iface<sub>A</sub>-I<sub>A</sub>be2iscsi.f8:48:97:24:0f:e9<sub>A</sub>--op=update<sub>A</sub>-n<sub>A</sub>
iface.transport_name_-v_be2iscsi [Enter]
be2iscsi.f8:48:97:24:0f:e9 updated.
# iscsiadm<sub>a</sub>-m<sub>a</sub>iface<sub>a</sub>-l<sub>a</sub>be2iscsi.f8:48:97:24:0f:e9<sub>a</sub>--op=update<sub>a</sub>-n<sub>a</sub>
iface.initiatorname<sub>A</sub>-v<sub>A</sub>iqn.1990-07.com.emulex:f8-48-97-24-0f-e9 [Enter]
be2iscsi.f8:48:97:24:0f:e9 updated.
# cat, be2iscsi.f8:48:97:24:0f:e9 [Enter]
# BEGIN RECORD 6.2.0-873.10.el6
iface.iscsi_ifacename = be2iscsi.f8:48:97:24:0f:e9
iface.hwaddress = f8:48:97:24:0f:e9
iface.transport_name = be2iscsi
iface.initiatorname = iqn.1990-07.com.emulex:f8-48-97-24-0f-e9
iface.vlan_id = 0
iface.vlan_priority = 0
iface.iface_num = 0
iface.mtu = 0
iface.port = 0
# END RECORD
```

(7) iSCSIターゲット情報を取得します。

 $\label{eq:linear_state} $$\#$ iscsiadm_{\Delta}-m_{\Delta}discovery_{\Delta}-t_{\Delta}st_{\Delta}-p_{\Delta}192.168.0.204:3260_{\Delta}-l_{\Delta}be2iscsi.f8:48:97:24:0f:e9$ [Enter] $$192.168.0.204:3260,1$ iqn.1994-04.jp.co.hitachi:rsd.d9s.t.10198.0e014$ $$192.168.0.204:3260,1$ iqn.1994-04.jp.co.hitachi:rsd.d9s.t.1994-04.jp.co.hitachi:rsd.d9s.t.1994-04.jp.co.hitachi:rsd.d9s.t.1994-04.jp.co.hitachi:rsd.d9s.t.1994-04.jp.co.hitachi:rsd.d9s.t.1994-04.jp.co.hitachi:rsd.d9s.t.1994-04.jp.co.hitachi:rsd.d9s.t.1994-04.jp.co.hitachi:rsd.d9s.t.1994-04.jp.co.hitachi:rsd.d9s.t.1994-04.jp.co.hitachi:rsd.d9s.t.1994-04.jp.co.hitachi:rsd.d9s.t.1994-04.jp.co.hitachi:rsd.d9s.t.1994-04.jp.co.hitachi:rsd.d9s.t.1994-04.jp.co.hitachi:rsd.d9s.t.1994-04.jp.co.hitachi:rsd.d9s.t.1994-04.jp.co.hitachi:rsd.d9s.t.1994-04.jp.co.hitachi:rsd.d9s.t.1994-04.jp.co.hi$

(8) iSCSIターゲットへ接続します。

```
# iscsiadm<sub>\Delta</sub>-m<sub>\Delta</sub>node<sub>\Delta</sub>-p<sub>\Delta</sub>192.168.0.204:3260<sub>\Delta</sub>-I [Enter]
```

Login to [iface: be2iscsi.f8:48:97:24:0f:e9, target: 192.168.0.204:3260,1 iqn.1994-04.jp.co.hitachi:rsd.d9s.t.10198.0e014, portal: 192.168.0.204,3260] successful.

(9) 追加したiSCSIディスクをシステム起動時に自動マウントする場合は、/etc/fstabに以下に示すようにマウントオプションに_netdevを指定してください。

cat_/etc/fstab [Enter]
:
UUID=6d9c645c-6581-4cac-96c4-b082ab3bdbf4 /mnt/disk1 ext4 defaults,_netdev
0 0

••• 補足

.

OneCommand Manager のサービス起動時に、以下のメッセージが出力される場合があります。

sh: iscsiadm: command not found sh: iscsiadm: command not found sh: iscsiadm: command not found sh: iscsiadm: command not found

これは、iscsi-initiator-utils パッケージがインストールされていない、または、iscsi サービスが起動していないことによります。

この場合は、上記の手順 1, 2, および手順 3(4)を参照して、iscsi-initiator-utils パッケージをインスト ールし、サービスを起動してください。

(3) FCoE ドライバ

CNAボード のFCoEドライバインストール手順です。以下のコマンドライン内の△は半角スペースです。

1 [modinfo] コマンドでバージョン情報を表示させます。

modinfo_A-F_Aversion_Alpfc

- 2 ドライバのバージョンを確認します。 ドライババージョンは、「<u>3.1.2 ドライババージョン一覧</u>」を参照して確認してください。 適用するバージョンがインストール済みの場合、本作業は終了です。 バージョンアップまたはバージョンダウンが必要な場合は、再インストールします。
- 3 インストール用ドライバファイルを用意します。 [Hitachi Server Navigator Version 03-30 以降]メディアをDVDドライブにセットしてください。

インストールファイルのパス				
OS	インストールファイルのパス			
RHEL6.6 (x86)				
RHEL6.6 (x64)	/KHEL0_0/DIIVeI3/HA0000/Co-00-0000xx-xx.is0			

[Hitachi Server Navigator]内のISOイメージを任意のディレクトリにコピーします。 ここでは、/tmp/iso1という名前のディレクトリを作成しています。

mkdir_{\[L]}/tmp/iso1
mount_{\[L]}/dev/cdrom_{\[L]}/media
cp_{\[L]}/media/RHEL6_6/Drivers/HA8000/C8-00-060601-01.iso_{\[L]}/tmp/iso1
umount_{\[L]}/media

コピーした「C8-00-060601-01.iso」ファイルをマウントします。ここでは、 /mnt/iso2 という名前のディレクトリを作成しています。

mkdir_&/mnt/iso2 # mount_&-o_&loop_&-t_&iso9660_&/tmp/iso1/C8-00-060601-01.iso_&/mnt/iso2

マウントした「C8-00-060601-01.iso」ファイルからドライバファイルをコピーします。 ここでは、/tmp/be2workにコピーしています。

ドライバファイルのパス

OS	ドライバファイルのパス
RHEL6.6 (x86)	/rpms/i686/kmod-lpfc-(ドライババージョン).el6.i686.rpm
RHEL6.6 (x64)	/rpms/x86_64/kmod-lpfc-(ドライババージョン).el6.x86_64.rpm

mkdir_Δ/tmp/be2work # cp_Δ–a_Δ/mnt/iso2/[ドライバのパス] _Δ/tmp/be2work # cd_Δ/tmp/be2work # umount_Δ/mnt/iso2

4 ドライバのインストールを実行します。

rpm_A-Uvh_A[ドライバファイル]

5 正しいドライバがインストールされているか確認します。

# modinfo _A -F _A v	ersion _A lpfc
0:10.2.469.0	(ドライババージョン表示例)

正しいドライババージョンでない場合は手順2からやり直します。正しい場合は次に進みます。

6 初期起動用イメージを更新します。

バックアップを作成します。ここでは"/boot/initramfs-<使用中のカーネルバージョン>.img.org"をバックアップ ファイルとして作成しています。

mv_Δ/boot/initramfs-<使用中のカーネルバージョン>.img_Δ/boot/ initramfs-<使用中のカーネルバージョン>.img.org # dracut_Δ/boot/initramfs-`uname -r`.img

7 システムは、クラッシュダンプ採取のために最低256MBの領域を確保します。

/boot/grub/grub.conf 内(LegacyBIOS 上)、または、/boot/efi/EFI/redhat/grub.conf ファイル内(UEFI 上)のカ ーネル行に対して、"crashkernel=256M" を設定してください。また、kdump サービスを自動起動するように設 定します。

chkconfig_△kdump_△345_△on

- 8 設定を有効にするための再起動します。
- 9 再起動後、kdump実行時にFCoEディスクを認識できるようにするために以下を実施します。

# $cp_{\Delta}/etc/dracut.conf_{\Delta}/etc/kdump-adv-conf/initramfs.conf# service_kdump_restart$			
Stopping kdump: Detected change(s) the following file(s):	[OK]
/etc/kdump.conf Rebuilding /boot/initrd-2.6.32-431.20.3.el6.x86_64kdump.img Starting kdump:	[ОК]

🔉 制限

FCoE 構成時の kdump は、データ用外付けストレージに出力されず、ブートデバイスの内蔵 SAS HDD のみ出力が可能です。

以上で、FCoEドライバのインストール手順は完了です。

3.1.6 Red Hat Enterprise Linux 6.7

```
CNAボードのドライバインストール手順です。
OSを管理者権限でログインしているものとして説明します。
```

ドライバファイルの提供方法は以下です。適用するドライババージョンを確認して使用してください。 ・[Hitachi Server Navigator Version 03-34 以降]: システム装置に添付。

格納されているバージョンについては、同梱のファイル、『Support.html』を参照してください。

2 制限

- RHEL6.7 をインストールする際は、インストール開始前にマルチチャネル機能は無効に設定してください。
- OS インストール後、マルチチャネルを有効にする場合、以下の制限があります。
 - マルチチャネルの設定の前に、/boot/grub/grub.conf ファイル内(Legacy ブート時), または /boot/efi/EFI/redhat/grub.conf ファイル内(UEFI ブート時)のカーネル行に、" udevchilds=1" を追加 してください。追加されない場合、以下のメッセージが出力され、OS が起動しないことがあります。

udevd[X]: worker [Y] unexpectedly returned with status 0x0100

(1) NIC ドライバ

CNAボードのNICドライバインストール手順です。以下のコマンドライン内の△は半角スペースです。

```
    ● システムのカーネルバージョンを更新する場合、
    カーネルのバージョンを更新した後に、以下の手順を実施してください。
```

[modinfo] コマンドでバージョン情報を表示させます。

```
# modinfo<sub>\Delta</sub>-F<sub>\Delta</sub>version<sub>\Delta</sub>be2net
```

- 2 ドライバのバージョンを確認します。 ドライババージョンは、「<u>3.1.2 ドライババージョン一覧</u>」を参照して確認してください。適用するバージョンがインストール済みの場合、本作業は終了です。 バージョンアップまたはバージョンダウンが必要な場合は、再インストールします。
- 3 インストール用ドライバファイルを用意します。 [Hitachi Server Navigator Version 03-34 以降]メディアをDVDドライブにセットしてください。

インストールファイルの	Dパス
OS	インストールファイルのパス
RHEL6.7 (x64)	/RHEL6_7/Drivers/HA8000/ C8-00-0607xx-xx.iso

[Hitachi Server Navigator]内のISOイメージを任意のディレクトリにコピーします。 ここでは、/tmp/iso1という名前のディレクトリを作成しています。

```
# mkdir<sub>\alpha</sub>/tmp/iso1
# mount<sub>\alpha</sub>/dev/cdrom<sub>\alpha</sub>/media
# cp<sub>\alpha</sub>-a<sub>\alpha</sub>/media/RHEL6_7/Drivers/HA8000/C8-00-060701-01.iso<sub>\alpha</sub>/tmp/iso1
# umount<sub>\alpha</sub>/media
```

コピーした「C8-00-060701-01.iso」ファイルをマウントします。ここでは、 /mnt/iso2 という名前のディレクトリを作成しています。

mkdir_&/mnt/iso2 # mount_&-o_&loop_&-t_&iso9660_&/tmp/iso1/C8-00-060701-01.iso_&/mnt/iso2

マウントした「C8-00-0607xx-xx.iso」ファイルからドライバファイルをコピーします。 ここでは、/tmp/be2workにコピーしています。

ドライバファイルのパス

OS	ドライバファイルのパス
RHEL6.7 (x64)	/rpms/x86_64/kmod-be2net-(ドライババージョン).el6.x86_64.rpm

mkdir_Δ/tmp/be2work # cp_Δ–a_Δ/mnt/iso2/[ドライバのパス] _Δ/tmp/be2work # cd_Δ/tmp/be2work # umount_Δ/mnt/iso2

4 ドライバのインストールを実行します。

rpm_{Δ}-Uvh _{Δ}[ドライバファイル]

5 正しいドライバがインストールされているか確認します。

modinfo_Δ-F_Δversion_Δbe2net 10.6.144.2706 (ドライババージョン表示例)

正しいドライババージョンでない場合は手順2からやり直します。正しいドライババージョンの場合はインストール終了です。 OSを再起動してください。

(2) iSCSI ドライバ

CNAボード のiSCSIドライバインストール手順です。以下のコマンドライン内の△は半角スペースです。

1 [modinfo] コマンドでバージョン情報を表示させます。

modinfo_A-F_Aversion_Abe2iscsi

- 2 ドライバのバージョンを確認します。 ドライババージョンは、「3.1.2 ドライババージョン一覧」を参照して確認してください。 適用するバージョンがインストール済みの場合、本作業は終了です。 バージョンアップまたはバージョンダウンが必要な場合は、再インストールします。
- 3 インストール用ドライバファイルを用意します。 [Hitachi Server Navigator Version 03-34 以降]メディアをDVDドライブにセットしてください。

インストールファイルのパス		
OS	インストールファイルのパス	
RHEL6.7 (x64)	/RHEL6_7/Drivers/HA8000/C8-00-0607xx-xx.iso	

[Hitachi Server Navigator]内のISOイメージを任意のディレクトリにコピーします。 ここでは、/tmp/iso1という名前のディレクトリを作成しています。

```
# mkdir<sub>\alpha</sub>/tmp/iso1
# mount<sub>\alpha</sub>/dev/cdrom /media
# cp<sub>\alpha</sub>-a<sub>\alpha</sub>/media/RHEL6_7/Drivers/HA8000/C8-00-060701-01.iso<sub>\alpha</sub>/tmp/iso1
# umount<sub>\alpha</sub>/media
```

コピーした「C8-00-060701-01.iso」ファイルをマウントします。ここでは、 /mnt/iso2 という名前のディレクトリを作成しています。

mkdir_&/mnt/iso2 # mount_&-o_&loop_&-t_&iso9660_&/tmp/iso1/C8-00-060701-01.iso_&/mnt/iso2

マウントした「C8-00-0607xx-xx.iso」ファイルからドライバファイルをコピーします。 ここでは、/tmp/be2workにコピーしています。

ドライバファイルのパス

OS ドライバファイルのパス RHEL6.7 (x64) //pms/x86_64/kmod-be2iscsi-(ドライババー	•
RHEL67 (x64) /rpms/x86 64/kmod-be2iscsi-(K=4/i)/	
	-ジョン).el6.x86_64.rpm
# mkdir_/tmp/be2work # cp_–a_/mnt/iso2/ [ドライバのパス]_/tmp/be2work # cd_/tmp/be2work	

4 ドライバのインストールを実行します。

rpm_ム-Uvh_ム[ドライバファイル]

5 正しいドライバがインストールされているか確認します。

modinfo_A-F_Aversion_Abe2iscsi 10.6.144.2702 (ドライババージョン表示例)

正しいドライババージョンでない場合は手順2からやり直します。正しい場合は次に進みます。

6 初期起動用イメージを更新します。

バックアップを作成します。ここでは"/boot/initramfs-<使用中のカーネルバージョン>.img.org"をバックアップ ファイルとして作成しています。

mv_Δ/boot/initramfs-<使用中のカーネルバージョン>.img_Δ/boot/ initramfs-<使用中のカーネルバージョン>.img.org # dracut_Δ/boot/initramfs-`uname -r`.img

7 システムは、クラッシュダンプ採取のために最低512MBの領域を確保します。

/boot/efi/EFI/redhat/grub.conf ファイル内のカーネル行に対して、"crashkernel=128M"を "crashkernel=512M" に変更してください。また、kdump サービスを自動起動するように設定します。

chkconfig_△kdump_△345_△on

```
設定を有効にするために、再起動します。
再起動後、kdump実行時にiSCSIディスクを認識できるようにするために以下を実施します。
```

# cp _Δ /etc/dracut.conf _Δ /etc/kdump-adv-conf/initramfs.conf # service _Δ kdump _Δ restart	
Stopping kdump: Detected change(s) the following file(s):	[OK]
/etc/kdump.conf Rebuilding /boot/initrd-2.6.32-431.20.3.el6.x86_64kdump.img Starting kdump:	[OK]

🖸 制限

Г

 iSCSI 構成時の kdump は、データ用外付けストレージに出力されず、ブートデバイスの内蔵 SAS HDD へ出力されます。 8 iSCSI データ接続構成を構築します、以下の手順を実施して必要なパッケージをインストールします。

- <必要なパッケージ>
- iscsi-initiator-utils
- dracut-network

以下のコマンドより、パッケージがインストールされているか確認します。

rpm_-qa_|_grep_iscsi-initiator-utils [Enter]
iscsi-initiator-utils-6.2.0.873-10.el6.x86_64
rpm_-qa_|_grep dracut-network [Enter]
dracut-network-004-335.el6.noarch

9 パッケージがインストールされていない場合は、以下作業を実施しパッケージをインストールします。

```
    インストール時に使用したOSメディア(RHEL)をマウントします。
    "find"コマンドを実行し、パッケージの格納場所を確認します。
    "rpm -ivh"コマンドを実行し、パッケージをインストールします。
```

以下は、"iscsi-initiator-utils"パッケージをインストールする場合を示します。 "Dracut-network"パッケージも同様に実行します。

# find /media/ -name "iscsi-initiator-utils" [Enter]	
/media/Packages/iscsi-initiator-utils-6.2.0.873-10.el6.x86_64.rpm # rpm _{\alpha} -ivh _{\alpha} /media/Packages/iscsi-initiator-utils-6.2.0.873-10.e l6.x86_64.rp	om [Enter]
:	
準備中 (10)0%)#
(100%)###################################	

10 iSCSIストレージを追加します。

```
(1)「コンバージド ネットワーク ボード ユーザーズガイド ハードウェア編」の「4 CNAボードの設定手順」
を参照し、iSCSI設定を行います。
(2) OS(RHEL)を起動してください。
(3) iSCSI接続用に使用するネットワークを設定します。
以下では、eth2の設定例を示します。
```

cat_A/etc/sysconfig/network-scripts/ifcfg-eth2 [Enter] DEVICE="eth2" NM_CONTROLLED="no" ONBOOT="yes" IPADDR=192.168.0.210 NETMASK=255.255.255.0

```
    (4) iSCSIサービスを起動します。
    chkconfigコマンドで以下のサービスが有効になっているか確認してください。
    3,4,5がonと表示されればサービスは有効となります。
```

∙iscsi ∙iscsid

以下はサービスiscsidが有効の場合を示します。

# chkconfig _△ -	list _∆ iscs	id [En	ter]				
iscsid	0:off	1:off	2:on	3:on	4:on	5:on	6:off

サービスが有効になっていない場合(3,4,5がoffの場合)は、以下の手順でサービスを有効にしてください。 iscsid を有効にする場合は以下になります。

```
# service<sub>∆</sub>iscsid<sub>∆</sub>start [Enter]
# chkconfig<sub>∆</sub>iscsid<sub>∆</sub>on [Enter]
```

(5) "hbacmd listhbas pt=iSCSI"コマンドを実行し、iSCSI用のMACアドレスを控えます。

# hbacmd _▲ listhba Manageable HBA	as_△pt=iSCSI [Enter] List	
Permanent MAC Current MAC Logical HBA# Flags Host Name Mfg Serial No. Port Number Mode PCI Bus Number PCI Bus Number PCI Function Port Type Model : 省略 :	: f8:48:97:24:0f:e9 : f8:48:97:24:0f:e9 : 0 : 80000722 : localhost.localdomain : Emulex Corporation : BG38L006 : 0 : Initiator : 139 : 4 : iSCSI : OCe11102-FM-HI	

••• 補足

■ "hbacmd"コマンドはOneCommand Manager CLI版(以下、OCM_CLI)用のコマンドです。 OCM_CLIについては、「コンバージドネットワークボードユーザーズガイドユーティリティ編」第4章 OneCommand Manager CLI版(Linux環境)を参照してください。

OneCommand Manager CLI版(OCM_CLI)ユーティリティがインストールされていない場合は、 EFI上またはHBA BIOS上でもiSCSI用のMACアドレスを確認できます。 詳細は、「コンバージド ネットワーク ボード ユーザーズガイド ハードウェア編」を参照してください。 (6) iSCSI接続に使用するportのifaceファイルを作成します。iSCSIイニシエータ名の指定は(5)で控えた MACアドレスの":"を"-"に置き換えて指定してください。

```
# cd<sub>A</sub>/var/lib/iscsi/ifaces/ [Enter]
# iscsiadm<sub>\Delta</sub>-m<sub>\Delta</sub>iface<sub>\Delta</sub>-o<sub>\Delta</sub>new<sub>\Delta</sub>-l<sub>\Delta</sub>be2iscsi.f8:48:97:24:0f:e9 [Enter]
New interface be2iscsi.f8:48:97:24:0f:e9 added
# iscsiadm<sub>\Delta</sub>-m<sub>\Delta</sub>iface<sub>\Delta</sub>-I<sub>\Delta</sub>be2iscsi.f8:48:97:24:0f:e9<sub>\Delta</sub>--op=update<sub>\Delta</sub>-n<sub>\Delta</sub>iface.hwaddress<sub>\Delta</sub>
-v<sub>4</sub>f8:48:97:24:0f:e9 [Enter]
be2iscsi.f8:48:97:24:0f:e9 updated.
# iscsiadm<sub>A</sub>-m<sub>A</sub>iface<sub>A</sub>-I<sub>A</sub>be2iscsi.f8:48:97:24:0f:e9<sub>A</sub>--op=update<sub>A</sub>-n<sub>A</sub>
iface.transport_name_-v_be2iscsi [Enter]
be2iscsi.f8:48:97:24:0f:e9 updated.
# iscsiadm<sub>a</sub>-m<sub>a</sub>iface<sub>a</sub>-l<sub>a</sub>be2iscsi.f8:48:97:24:0f:e9<sub>a</sub>--op=update<sub>a</sub>-n<sub>a</sub>
iface.initiatorname<sub>A</sub>-v<sub>A</sub>iqn.1990-07.com.emulex:f8-48-97-24-0f-e9 [Enter]
be2iscsi.f8:48:97:24:0f:e9 updated.
# cat, be2iscsi.f8:48:97:24:0f:e9 [Enter]
# BEGIN RECORD 6.2.0-873.10.el6
iface.iscsi_ifacename = be2iscsi.f8:48:97:24:0f:e9
iface.hwaddress = f8:48:97:24:0f:e9
iface.transport_name = be2iscsi
iface.initiatorname = iqn.1990-07.com.emulex:f8-48-97-24-0f-e9
iface.vlan_id = 0
iface.vlan_priority = 0
iface.iface_num = 0
iface.mtu = 0
iface.port = 0
# END RECORD
```

(7) iSCSIターゲット情報を取得します。

iscsiadm_A-m_Adiscovery_A-t_Ast_A-p_A192.168.0.204:3260_A-I_Abe2iscsi.f8:48:97:24:0f:e9 [Enter] 192.168.0.204:3260,1 iqn.1994-04.jp.co.hitachi:rsd.d9s.t.10198.0e014

(8) iSCSIターゲットへ接続します。

iscsiadm_{Δ}-m_{Δ}node_{Δ}-p_{Δ}192.168.0.204:3260_{Δ}-I [Enter]

Login to [iface: be2iscsi.f8:48:97:24:0f:e9, target: 192.168.0.204:3260,1 iqn.1994-04.jp.co.hitachi:rsd.d9s.t.10198.0e014, portal: 192.168.0.204,3260] successful.

••• 補足

■ OneCommand Manager のサービス起動時に、以下のメッセージが出力される場合があります。

sh: iscsiadm: command not found sh: iscsiadm: command not found sh: iscsiadm: command not found sh: iscsiadm: command not found

•

これは、iscsi-initiator-utils パッケージがインストールされていない、または、iscsi サービスが起動していないことによります。

この場合は、上記の手順1,2,および手順3(4)を参照して、iscsi-initiator-utils パッケージをインスト ールし、サービスを起動してください。

(3) FCoE ドライバ

CNAボード のFCoEドライバインストール手順です。以下のコマンドライン内の△は半角スペースです。

[modinfo] コマンドでバージョン情報を表示させます。

modinfo_A-F_Aversion_Alpfc

- 2 ドライバのバージョンを確認します。 ドライババージョンは、「3.1.2 ドライババージョン一覧」を参照して確認してください。 適用するバージョンがインストール済みの場合、本作業は終了です。 バージョンアップまたはバージョンダウンが必要な場合は、再インストールします。
- 3 インストール用ドライバファイルを用意します。 [Hitachi Server Navigator Version 03-34 以降]メディアをDVDドライブにセットしてください。

 インストールファイルのパス

 OS
 インストールファイルのパス

 RHEL6.7 (x64)
 /RHEL6_7/Drivers/HA8000/C8-00-0607xx-xx.iso

[Hitachi Server Navigator]内のISOイメージを任意のディレクトリにコピーします。 ここでは、/tmp/iso1という名前のディレクトリを作成しています。

mkdir_Δ/tmp/iso1 # mount_Δ/dev/cdrom_Δ/media # cp_Δ/media/RHEL6_7/Drivers/HA8000/C8-00-060701-01.iso_Δ/tmp/iso1 # umount_Δ/media

コピーした「C8-00-060601-01.iso」ファイルをマウントします。ここでは、 /mnt/iso2 という名前のディレクトリを作成しています。

mkdir_A/mnt/iso2 # mount_A-o_Aloop_A-t_Aiso9660_A/tmp/iso1/C8-00-060701-01.iso_A/mnt/iso2

マウントした「C8-00-060601-01.iso」ファイルからドライバファイルをコピーします。 ここでは、/tmp/be2workにコピーしています。

ドライバファイルのパス

RHEL6.6 (x64)

OS

ドライバファイルのパス

/rpms/x86_64/kmod-lpfc-(ドライババージョン).el6.x86_64.rpm

mkdir_A/tmp/be2work # cp_A–a_A/mnt/iso2/[ドライバのパス] _A/tmp/be2work # cd_A/tmp/be2work # umount_A/mnt/iso2

4 ドライバのインストールを実行します。

rpm_ム-Uvh_ム[ドライバファイル]

5 正しいドライバがインストールされているか確認します。

modinfo_A-F_Aversion_Alpfc 0:10.6.144.2703 (ドライババージョン表示例)

正しいドライババージョンでない場合は手順2からやり直します。正しい場合は次に進みます。

6 初期起動用イメージを更新します。

バックアップを作成します。ここでは"/boot/initramfs-<使用中のカーネルバージョン>.img.org"をバックアップ ファイルとして作成しています。

mv_Δ/boot/initramfs-<使用中のカーネルバージョン>.img_Δ/boot/ initramfs-<使用中のカーネルバージョン>.img.org # dracut_Δ/boot/initramfs-`uname -r`.img

7 システムは、クラッシュダンプ採取のために最低256MBの領域を確保します。

/boot/grub/grub.conf 内(LegacyBIOS 上)、または、/boot/efi/EFI/redhat/grub.conf ファイル内(UEFI 上)のカ ーネル行に対して、"crashkernel=256M" を設定してください。また、kdump サービスを自動起動するように設 定します。

chkconfig_∆kdump_∆345_∆on

- 8 設定を有効にするための再起動します。
- 9 再起動後、kdump実行時にFCoEディスクを認識できるようにするために以下を実施します。

# $cp_{\Delta}/etc/dracut.conf_{\Delta}/etc/kdump-adv-conf/initramfs.conf# service_kdump_restart$	
Stopping kdump: Detected change(s) the following file(s):	[OK]
/etc/kdump.conf Rebuilding /boot/initrd-2.6.32-431.20.3.el6.x86_64kdump.img Starting kdump:	[OK]

2 制限

■ FCoE 構成時の kdump は、データ用外付けストレージに出力されず、ブートデバイスの内蔵 SAS HDD のみ出力が可能です。

以上で、FCoEドライバのインストール手順は完了です。

3.1.7 Red Hat Enterprise Linux 7.1

Red Hat Enterprise Linux 7.1は非サポートです。

3.1.8 Red Hat Enterprise Linux 7.2

```
CNAボードのドライバインストール手順です。
OSを管理者権限でログインしているものとして説明します。
```

ドライバファイルの提供方法は以下です。適用するドライババージョンを確認して使用してください。 ・[Hitachi Server Navigator Version 03-34 以降]: システム装置に添付。

格納されているバージョンについては、同梱のファイル、『Support.html』を参照してください。

2 制限

RHEL7.2 をインストールする際は、インストール開始前にマルチチャネル機能は無効に設定してください。

(1) NIC ドライバ

CNAボードのNICドライバインストール手順です。以下のコマンドライン内の△は半角スペースです。

 ・ 補足
 ・ システムのカーネルバージョンを更新する場合、
 カーネルのバージョンを更新した後に、以下の手順を実施してください。
 ・

[modinfo] コマンドでバージョン情報を表示させます。

 $\# \ modinfo_{\Delta}\text{-}F_{\Delta}version_{\Delta}be2net$

- 2 ドライバのバージョンを確認します。 ドライババージョンは、「3.1.2 ドライババージョン一覧」を参照して確認してください。適用するバージョンがインストール済みの場合、本作業は終了です。 バージョンアップまたはバージョンダウンが必要な場合は、再インストールします。
- 3 インストール用ドライバファイルを用意します。

[Hitachi Server Navigator Version 03-34 以降]メディアをDVDドライブにセットしてください。

インストールファイルのパス

 OS
 インストールファイルのパス

 RHEL7.2 (x64)
 /RHEL7_2/Drivers/HA8000/C8-00-0702xx-xx.iso

[Hitachi Server Navigator]内のISOイメージを任意のディレクトリにコピーします。 ここでは、/tmp/iso1という名前のディレクトリを作成しています。

mkdir_{\alph}/tmp/iso1
mount_{\alph}/dev/cdrom_{\alph}/media
cp_{\alph}-a_{\alph}/media/RHEL7_2/Drivers/HA8000/C8-00-070202-00.iso_{\alph}/tmp/iso1
umount_{\alph}/media

コピーした「C8-00-0702xx-xx.iso」ファイルをマウントします。ここでは、 /mnt/iso2 という名前のディレクトリを作成しています。

mkdir_&/mnt/iso2 # mount_&-o_&loop_&-t_&iso9660_&/tmp/iso1/C8-00-070202-00.iso_&/mnt/iso2

マウントした「C8-00-0702xx-xx.iso」ファイルからドライバファイルをコピーします。 ここでは、/tmp/be2workにコピーしています。

ドライバファイルのパス

OS	ドライバファイルのパス
RHEL7.2 (x64)	/rpms/x86_64/kmod-be2net-(ドライババージョン).el7.x86_64.rpm

```
# mkdir_/tmp/be2work
# cp<sub>Δ</sub>–a<sub>Δ</sub>/mnt/iso2/[ ドライバのパス ] <sub>Δ</sub>/tmp/be2work
# cd<sub>Δ</sub>/tmp/be2work
# umount<sub>Δ</sub>/mnt/iso2
```

4 ドライバのインストールを実行します。

rpm_{Δ}-Uvh Δ [ドライバファイル]

5 正しいドライバがインストールされているか確認します。

modinfo_A-F_Aversion_Abe2net 10.6.144.2707 (ドライババージョン表示例)

正しいドライババージョンでない場合は手順2からやり直します。正しいドライババージョンの場合はインストール終了です。 OSを再起動してください。

(2) iSCSI ドライバ

CNAボード のiSCSIドライバインストール手順です。以下のコマンドライン内の△は半角スペースです。

[modinfo] コマンドでバージョン情報を表示させます。

modinfo_{Δ}-F_{Δ}version_{Δ}be2iscsi

- 2 ドライバのバージョンを確認します。 ドライババージョンは、「<u>3.1.2 ドライババージョン一覧</u>」を参照して確認してください。 適用するバージョンがインストール済みの場合、本作業は終了です。 バージョンアップまたはバージョンダウンが必要な場合は、再インストールします。
- 3 インストール用ドライバファイルを用意します。 [Hitachi Server Navigator Version 03-34 以降]メディアをDVDドライブにセットしてください。

インストールファイルの	りパス
OS	インストールファイルのパス
RHEL7.2 (x64)	/RHEL7_2/Drivers/HA8000/C8-00-0702xx-xx.iso

[Hitachi Server Navigator]内のISOイメージを任意のディレクトリにコピーします。 ここでは、/tmp/iso1という名前のディレクトリを作成しています。

mkdir_/tmp/iso1
mount_/dev/cdrom /media
cp_-a_/media/RHEL7_2/Drivers/HA8000/C8-00-070201-01.iso_/tmp/iso1
umount_/media

コピーした「C8-00-070201-01.iso」ファイルをマウントします。ここでは、 /mnt/iso2 という名前のディレクトリを作成しています。

mkdir₄/mnt/iso2

mount_A-o_Aloop_A-t_Aiso9660_A/tmp/iso1/C8-00-070201-01.iso_A/mnt/iso2 マウントした「C8-00-0702xx-xx.iso」ファイルからドライバファイルをコピーします。 ここでは、/tmp/be2workにコピーしています。

ドライバファイルのパス

OS	ドライバファイルのパス
RHEL7.2 (x64)	/rpms/x86_64/kmod-be2iscsi-(ドライババージョン).el6.x86_64.rpm

```
# mkdir<sub>Δ</sub>/tmp/be2work
# cp<sub>Δ</sub>–a<sub>Δ</sub>/mnt/iso2/ [ ドライバのパス ] <sub>Δ</sub>/tmp/be2work
# cd<sub>Δ</sub>/tmp/be2work
# umount<sub>Δ</sub>/mnt/iso2
```

4 ドライバのインストールを実行します。

rpm_Δ-Uvh_Δ[ドライバファイル]

5 正しいドライバがインストールされているか確認します。

```
# modinfo<sub>A</sub>-F<sub>A</sub>version<sub>A</sub>be2iscsi
10.6.144.2707 (ドライババージョン表示例)
```

正しいドライババージョンでない場合は手順2からやり直します。正しい場合は次に進みます。

6 初期起動用イメージを更新します。

バックアップを作成します。ここでは"/boot/initramfs-<使用中のカーネルバージョン>.img.org"をバックアップ ファイルとして作成しています。

mv_Δ/boot/initramfs-<使用中のカーネルバージョン>.img_Δ/boot/ initramfs-<使用中のカーネルバージョン>.img.org # dracut_Δ/boot/initramfs-`uname -r`.img

7 システムは、クラッシュダンプ採取のために最低512MBの領域を確保します。

/etc/default/grub ファイル内のカーネル行に対して、"crashkernel=auto"を "crashkernel=512M" に変更し, 以下のコマンドを実行してください。

(LegacyBIOS上の場合)

grub2-mkconfig₄-o₄/boot/grub2/grub.cfg

(UEFI上の場合)

grub2-mkconfig∆-o∆/boot/efi/EFI/redhat/grub.cfg

OS のRAM ディスクをクラッシュカーネル用RAM ディスクへ上書きし、kdumpサービスを再起動します。

cp_/boot/initramfs-<使用中のカーネルバージョン>.img_/boot/initramfs-<使用

中のカーネルバージョン>kdump.img

systemctl₄restart₄kdump

🖸 制限

 iSCSI 構成時の kdump は、データ用外付けストレージに出力されず、ブートデバイスの内蔵 SAS HDD へ出力されます。 8 iSCSI データ接続構成を構築します、以下の手順を実施して必要なパッケージをインストールします。

- <必要なパッケージ>
- iscsi-initiator-utils
- dracut-network

以下のコマンドより、パッケージがインストールされているか確認します。

rpm_-qa_|_grep_iscsi-initiator-utils [Enter]
iscsi-initiator-utils-6.2.0.873-10.el6.x86_64
rpm_-qa_|_grep dracut-network [Enter]
dracut-network-004-335.el6.noarch

9 パッケージがインストールされていない場合は、以下作業を実施しパッケージをインストールします。

```
    インストール時に使用したOSメディア(RHEL)をマウントします。
    "find"コマンドを実行し、パッケージの格納場所を確認します。
    "rpm -ivh"コマンドを実行し、パッケージをインストールします。
```

以下は、"iscsi-initiator-utils"パッケージをインストールする場合を示します。 "Dracut-network"パッケージも同様に実行します。

# find Δ /media/ Δ -name Δ "iscsi-initiator-utils" [Enter]	
/media/Packages/iscsi-initiator-utils-6.2.0.873-10.el6.x86_64.rpm $\# rpm_{\triangle}-ivh_{\triangle}/media/Packages/iscsi-initiator-utils-6.2.0.873-10.e l6.x86_64.rp$	m [Enter]
:	
準備中 (10	0%)#
(100%)###################################	

10 iSCSIストレージを追加します。

```
(1)「コンバージド ネットワーク ボード ユーザーズガイド ハードウェア編」の「4 CNAボードの設定手順」
を参照し、iSCSI設定を行います。
(2) OS(RHEL)を起動してください。
(3) iSCSI接続用に使用するネットワークを設定します。
以下では、eth2の設定例を示します。
```

cat_A/etc/sysconfig/network-scripts/ifcfg-eth2 [Enter] DEVICE="eth2" NM_CONTROLLED="no" ONBOOT="yes" IPADDR=192.168.0.210 NETMASK=255.255.255.0

```
    (4) iSCSIサービスを起動します。
    systemctlコマンドで以下のサービスが有効になっているか確認してください。
    STATEがenabledと表示されればサービスは有効となります。
    iscsi
    iscsid
```

以下はサービスiscsidが有効の場合を示します。

#systemctl _⊿ list-unit-files _△ iscsid.service		
UNIT FILE	STATE	
iscsid.service	enabled	

サービスが有効になっていない場合(STATEがoffの場合)は、以下の手順でサービスを有効にしてください。 iscsid を有効にする場合は以下になります。

#systemctl _A start _A iscsid.service
#systemctl _a enable _a iscsid.service

(5) "hbacmd listhbas pt=iSCSI"コマンドを実行し、iSCSI用のMACアドレスを控えます。

# hbacmd _▲ listhbas _▲ pt=iSCSI [Enter] Manageable HBA List			
Permanent MAC Current MAC Logical HBA# Flags Host Name Mfg Serial No. Port Number Mode PCI Bus Number PCI Function Port Type Model : 省略	: f8:48:97:24:0f:e9 : f8:48:97:24:0f:e9 : 0 : 80000722 : localhost.localdomain : Emulex Corporation : BG38L006 : 0 : Initiator : 139 : 4 : iSCSI : OCe11102-FM-HI		
# hbacmd _a listhba Manageable HBA Permanent MAC Current MAC Logical HBA# Flags Host Name Mfg Serial No. Port Number Mode PCI Bus Number PCI Function Port Type Model : 省略	as _A pt=iSCSI [Enter] List : f8:48:97:24:0f:e9 : f8:48:97:24:0f:e9 : 0 : 80000722 : localhost.localdomain : Emulex Corporation : BG38L006 : 0 : Initiator : 139 : 4 : iSCSI : OCe11102-FM-HI		

••• 補足

■ "hbacmd"コマンドはOneCommand Manager CLI版(以下、OCM_CLI)用のコマンドです。 OCM_CLIについては、「コンバージドネットワークボードユーザーズガイドユーティリティ編」第4章 OneCommand Manager CLI版(Linux環境)を参照してください。

OneCommand Manager CLI版(OCM_CLI)ユーティリティがインストールされていない場合は、 EFI上またはHBA BIOS上でもiSCSI用のMACアドレスを確認できます。 詳細は、「コンバージド ネットワーク ボード ユーザーズガイド ハードウェア編」を参照してください。 (6) iSCSI接続に使用するportのifaceファイルを作成します。iSCSIイニシエータ名の指定は(5)で控えた MACアドレスの":"を"-"に置き換えて指定してください。

```
# cd<sub>A</sub>/var/lib/iscsi/ifaces/ [Enter]
# iscsiadm<sub>\Delta</sub>-m<sub>\Delta</sub>iface<sub>\Delta</sub>-o<sub>\Delta</sub>new<sub>\Delta</sub>-l<sub>\Delta</sub>be2iscsi.f8:48:97:24:0f:e9 [Enter]
New interface be2iscsi.f8:48:97:24:0f:e9 added
# iscsiadm<sub>\Delta</sub>-m<sub>\Delta</sub>iface<sub>\Delta</sub>-I<sub>\Delta</sub>be2iscsi.f8:48:97:24:0f:e9<sub>\Delta</sub>--op=update<sub>\Delta</sub>-n<sub>\Delta</sub>iface.hwaddress<sub>\Delta</sub>
-v<sub>4</sub>f8:48:97:24:0f:e9 [Enter]
be2iscsi.f8:48:97:24:0f:e9 updated.
# iscsiadm<sub>A</sub>-m<sub>A</sub>iface<sub>A</sub>-I<sub>A</sub>be2iscsi.f8:48:97:24:0f:e9<sub>A</sub>--op=update<sub>A</sub>-n<sub>A</sub>
iface.transport_name_-v_be2iscsi [Enter]
be2iscsi.f8:48:97:24:0f:e9 updated.
# iscsiadm<sub>a</sub>-m<sub>a</sub>iface<sub>a</sub>-l<sub>a</sub>be2iscsi.f8:48:97:24:0f:e9<sub>a</sub>--op=update<sub>a</sub>-n<sub>a</sub>
iface.initiatorname<sub>A</sub>-v<sub>A</sub>iqn.1990-07.com.emulex:f8-48-97-24-0f-e9 [Enter]
be2iscsi.f8:48:97:24:0f:e9 updated.
# cat, be2iscsi.f8:48:97:24:0f:e9 [Enter]
# BEGIN RECORD 6.2.0-873.10.el6
iface.iscsi_ifacename = be2iscsi.f8:48:97:24:0f:e9
iface.hwaddress = f8:48:97:24:0f:e9
iface.transport_name = be2iscsi
iface.initiatorname = iqn.1990-07.com.emulex:f8-48-97-24-0f-e9
iface.vlan_id = 0
iface.vlan_priority = 0
iface.iface_num = 0
iface.mtu = 0
iface.port = 0
# END RECORD
```

(7) iSCSIターゲット情報を取得します。

iscsiadm_A-m_Adiscovery_A-t_Ast_A-p_A192.168.0.204:3260_A-I_Abe2iscsi.f8:48:97:24:0f:e9 [Enter] 192.168.0.204:3260,1 iqn.1994-04.jp.co.hitachi:rsd.d9s.t.10198.0e014

(8) iSCSIターゲットへ接続します。

iscsiadm_{Δ}-m_{Δ}node_{Δ}-p_{Δ}192.168.0.204:3260_{Δ}-I [Enter]

Login to [iface: be2iscsi.f8:48:97:24:0f:e9, target: 192.168.0.204:3260,1 iqn.1994-04.jp.co.hitachi:rsd.d9s.t.10198.0e014, portal: 192.168.0.204,3260] successful.

••• 補足

■ OneCommand Manager のサービス起動時に、以下のメッセージが出力される場合があります。

sh: iscsiadm: command not found sh: iscsiadm: command not found sh: iscsiadm: command not found sh: iscsiadm: command not found

これは、iscsi-initiator-utils パッケージがインストールされていない、または、iscsi サービスが起動していないことによります。

この場合は、上記の手順 1, 2, および手順 3(4)を参照して、iscsi-initiator-utils パッケージをインスト ールし、サービスを起動してください。

(3) FCoE ドライバ

CNAボード のFCoEドライバインストール手順です。以下のコマンドライン内の△は半角スペースです。

[modinfo] コマンドでバージョン情報を表示させます。

modinfo_A-F_Aversion_Alpfc

- 2 ドライバのバージョンを確認します。 ドライババージョンは、「3.1.2 ドライババージョン一覧」を参照して確認してください。 適用するバージョンがインストール済みの場合、本作業は終了です。 バージョンアップまたはバージョンダウンが必要な場合は、再インストールします。
- 3 インストール用ドライバファイルを用意します。 [Hitachi Server Navigator Version 03-34 以降]メディアをDVDドライブにセットしてください。

インストールファイルのパス			
OS	インストールファイルのパス		
RHEL7.2 (x64)	/RHEL7_2/Drivers/HA8000/C8-00-0702xx-xx.iso		

[Hitachi Server Navigator]内のISOイメージを任意のディレクトリにコピーします。 ここでは、/tmp/iso1という名前のディレクトリを作成しています。

```
# mkdir<sub>\[L]</sub>/tmp/iso1
# mount<sub>\[L]</sub>/dev/cdrom<sub>\[L]</sub>/media
# cp<sub>\[L]</sub>/media/RHEL7_1/Drivers/HA8000/C8-00-070202-00.iso<sub>\[L]</sub>/tmp/iso1
# umount<sub>\[L]</sub>/media
```

コピーした「C8-00-070202-00.iso」ファイルをマウントします。ここでは、 /mnt/iso2 という名前のディレクトリを作成しています。

```
# mkdir<sub>A</sub>/mnt/iso2
# mount<sub>A</sub>-o<sub>A</sub>loop<sub>A</sub>-t<sub>A</sub>iso9660<sub>A</sub>/tmp/iso1/C8-00-070202-00.iso<sub>A</sub>/mnt/iso2
```

マウントした「C8-00-0702xx-xx.iso」ファイルからドライバファイルをコピーします。 ここでは、/tmp/be2workにコピーしています。

ドライバファイルのパス

OS	ドライバファイルのパス
RHEL7.2 (x64)	/rpms/x86_64/kmod-lpfc-(ドライババージョン).el7.x86_64.rpm

mkdir_/tmp/be2work # cp_Δ–a_Δ/mnt/iso2/[ドライバのパス] _Δ/tmp/be2work # cd_Δ/tmp/be2work # umount_Δ/mnt/iso2

4 ドライバのインストールを実行します。

rpm_ム-Uvh_ム[ドライバファイル]

5 正しいドライバがインストールされているか確認します。

modinfo_A-F_Aversion_Alpfc 0:10.6.144.2708 (ドライババージョン表示例)

正しいドライババージョンでない場合は手順2からやり直します。正しい場合は次に進みます。

6 初期起動用イメージを更新します。

バックアップを作成します。ここでは"/boot/initramfs-<使用中のカーネルバージョン>.img.org"をバックアップ ファイルとして作成しています。

mv_Δ/boot/initramfs-<使用中のカーネルバージョン>.img_Δ/boot/ initramfs-<使用中のカーネルバージョン>.img.org # dracut_Δ/boot/initramfs-`uname -r`.img

7 システムは、クラッシュダンプ採取のために最低256MBの領域を確保します。

/boot/grub/grub.conf 内(LegacyBIOS 上)、または、/boot/efi/EFI/redhat/grub.conf ファイル内(UEFI 上)のカ ーネル行に対して、"crashkernel=256M" を設定してください。また、kdump サービスを自動起動するように設 定します。

chkconfig₄kdump₄345₄on

8 設定を有効にするための再起動します。

9 再起動後、kdump実行時にFCoEディスクを認識できるようにするために以下を実施します。

# cp _Δ /etc/dracut.conf _Δ /etc/kdump-adv-conf/initramfs.conf # service _Δ kdump _Δ restart	
Stopping kdump: Detected change(s) the following file(s):	[OK]
/etc/kdump.conf Rebuilding /boot/initrd-2.6.32-431.20.3.el6.x86_64kdump.img Starting kdump:	[OK]

2 制限

 FCoE 構成時の kdump は、データ用外付けストレージに出力されず、ブートデバイスの内蔵 SAS HDD のみ出力が可能です。

以上で、FCoEドライバのインストール手順は完了です。

3.1.9 VMware ESXi. 5.5/6.0

CNAボードのドライバインストール手順です。 OSを管理者権限でログインしているものとして説明します。

ドライバファイルは、下記Webサイトよりダウンロードしてください。 http://www.hitachi.co.jp/cgi-bin/products/it/server/bladesymphony/dlserch_rev1/dlserch.cgi

🖓 制限

VMware のドライバをインストールする場合、クライアント PC(vSphere Client がインストールされたサ ーバ)が必要になります。

(1) NIC/ iSCSI/ FCoE ドライバ

CNAボードのドライバインストール手順です。以下のコマンドライン内の△は半角スペースです。

1 ダウンロードしたファイルを解凍します。

ドライバファイル

ドライバ(ドライバ名)	ドライバファイル名
NIC(elxnet)	elxnet-<バージョン>OEM.xxx.x.xxxxxxxxx86_64.vib
iSCSI(be2net)	scsi-be2iscsi-<バージョン>OEM. xxx.x.xxxxxxxxx86_64.vib
FCoE(lpfc)	lpfc-<バージョン>OEM. xxx.x.x.xxxxxxx86_64.vib

2 ドライバのバージョンを確認します。

ESXi Shellにて、下記コマンドを実行し、ドライババージョンを確認してください。

esxcli_asoftware_avib_alist_a|_agrep_a"ドライバ名"

ドライババージョンは、「3.1.2 ドライババージョン一覧」を参照して確認してください。適用するバージョンがインストール済みの場合、本作業は終了です。 バージョンアップまたはバージョンダウンが必要な場合は、再インストールします。

- 3 データストアへ解凍したドライバファイルをアップロードします。
- 4 クライアントPCにて、vSphere Clientを起動し、ホストOS(VMware ESXi)へログインします。vSphere ClientからホストOSをメンテナンスモードに変更します。
- 5 ホストOSのESXi Shellで以下のコマンドを実行し、ドライバをアップデートします。

#esxcli_asoftware_avib_aupdate_a-v_a"ドライパファイルのフルパス"

- 6 システムを再起動します。
- 7 正しいドライバがインストールされているか確認します。 手順2を参照して確認してください。

正しいドライババージョンでない場合は手順3からやり直します。正しいドライババージョンの場合はインストー ル終了です。



この章では、CNAボードのドライバ設定方法を説明します。

<u>4.1 CNAボードのドライバ設定</u>

4.1.1 NICドライバのパラメータについて 4.1.2 iSCSIドライバのパラメータについて

4.1.3 FCoEドライバのパラメータについて

4.1 CNAボードのドライバ設定

CNAボードのドライバ設定について説明します。

4.1.1 NICドライバのパラメータについて

NICドライバのパラメータの設定変更は、次の項目のみ適切な値を設定してください。その他のパラメータはデフォルト値でお使いください

- ・項番11: Packet Size 設定は、ご使用のシステム環境に適切な値を選択してください。
- ・項番15:ネットワーク性能には、CPUの割り込み処理が影響します。性能向上のためには、Preferred NUMA Nodeの設定を変更し、CPU割り込み処理(Affinity)の設定を変更してください。
- ・項番27: VMQ(Virtual Machine Queues)設定は、Windows 2012 または Windows 2012 R2 のHyper-V環境 でVMQを使用する場合(NICドライバ ver.10.2.478.1の適用が必要)は、Enable(デフォルト値)に設定 してください。VMQ機能を使用しない場合、または、Windows 2008 R2で Hyper-V を使用する場合 は、Enable(デフォルト値)から Disable に変更してください。

参考としてパラメーター覧を以下に示します。

NICドライバパラメータ(Windows)

項番	パラメータ	設定値	対象OS	内容
1	Class of Service (802.1p)	Value : · Automatic Priority (default) · Filtered Priority · User Priority · Disable Priority	Windows 2008 R2 Windows 2012 Windows 2012 R2	以下のモードを設定します。 ・Automatic Priority ・Filtered Priority ・User Priority ・Disable Priority
2	Flow Control	Value : • Disabled • RX and TX Enabled (default) • Rx Enable/Tx Disable • Tx Enable/Rx Disable	 Windows 2008 R2 Windows 2012 Windows 2012 R2 	フローコントロールのモードを設定します。
3	Interrupt Moderation	Value : None Static (90k) Int/sec Static (70k) Int/sec Static (50k) Int/sec Static (50k) Int/sec Static (30k) Int/sec Static (25k) Int/sec Static (25k) Int/sec Static (15k) Int/sec Static (15k) Int/sec Static (5k) Int/sec Adaptive (70k) Int/sec Adaptive (30k) Int/sec (default) Adaptive (20k) Int/sec Adaptive (15k) Int/sec Adaptive (12k) Int/sec Adaptive (10k) Int/sec Adaptive (10k) Int/sec Adaptive (10k) Int/sec Adaptive (7k) Int/sec Adaptive (7k) Int/sec Adaptive (5k) Int/sec Adaptive (5k) Int/sec Adaptive (5k) Int/sec Adaptive (5k) Int/sec	Windows 2008 R2 Windows 2012 Windows 2012 R2	割り込み回数を設定します。
4	Receive Buffers	Value : 64 - 16384 Default : 896	Windows 2008 R2 Windows 2012 Windows 2012 R2	レシーブバッファサイズを設定します。
5	IP Checksum Offload (IPv4)	Value : • Disabled • RX and TX Enabled (default) • RX Enabled • TX Enabled	Windows 2008 R2 Windows 2012 Windows 2012 R2	IPv4のチェックサムオフロードの設定をしま す。

6	IP Checksum Offload (IPv6)	Value : • Disabled • RX and TX Enabled (default) • RX Enabled • TX Enabled	Windows 2008 R2 Windows 2012 Windows 2012 R2	IPv6のチェックサムオフロードの設定をします。
7	Large Send Offload (LSO) v1(IPv4)	Value : • Disabled • Enabled (default)	Windows 2008 R2 Windows 2012 Windows 2012 R2	64KBを超えるサイズのパケットを自動分割 、チェックサムを計算します。 Version 1 は、IPv4のみサポート。
8	Large Send Offload (LSO) v2 (IPv4)	Value : • Disable • Enable (default)	Windows 2008 R2 Windows 2012 Windows 2012 R2	64KBを超えるサイズのパケットを自動分割 、チェックサムを計算します。 Version 2 は、ラージオフロードサイズをサ ポート。
9	Large Send Offload (LSO) v2 (IPv6)	Value : • Disabled • Enabled (default)	Windows 2008 R2 Windows 2012 Windows 2012 R2	64KBを超えるサイズのパケットを自動分割 、チェックサムを計算します。 IPv6 をサポートするには、LSO Version 2 が必要です。Windows 2008 以降には含 まれています。
10	Network Address	Value : Valid MAC Address. The default setting is None.	Windows 2008 R2 Windows 2012 Windows 2012 R2	 Permanent MAC address を設定します。 MAC address は以下のフォーマットに従っ てください。 XX: XX: XX: XX: XX: XX XIは、16進です。(0 - 9 or A - F) multicast addressには設定できません。 (最初のバイトの最下位ビットを設定する こと) ・すべて"0"に設定することはできません。 (例) 無効な設定 01:00:00:00:00 有効な設定 02:00:00:00:00
11	Packet Size	Value : • 1514 (default) • 9014 • 8222 • 4088	Windows 2008 R2 Windows 2012 Windows 2012 R2	このパラメータは、1パケットにおける最大 サイズを設定します。1514バイト以上に設 定することで1度に多くの情報を送受信でき ますが、多くのシステムメモリを消費します 。また、ネットワークスイッチ側の設定が必 要となります。
12	RSS (Receive Side Scaling)	Value : · Disabled · Enabled (default)	Windows 2008 R2 Windows 2012 Windows 2012 R2	Enabledにすると、Multiple RSS キューを サポートします。 受信側スケーリング (RSS) は、複数の CPUで並列に処理します。通常はアプリケ ーションのパフォーマンスが向上しますが、 CPU使用率が増加する傾向にあります。 RSS は、デバイスごとに2つのプライマリ アダプタでのみサポートされます。 追加のPCI機能としてRSSはプロパティリス トには表示されません。
13	TCP Offload Optimization	Value : Optimize Latency Optimize Throughput (default)	 Windows 2008 R2 Windows 2012 Windows 2012 R2 	TCPオフロードに有効なパラメータです。 "Optimize Throughput" にセットすると、多 くのアプリケーションより、CPUに負荷をか けずに、スループットの最適化ができます。 "Optimize Latency" にセットすると、TCP PSHを待つことなくアプリケーションへデー タを配信します。一般的にスループットが減 少します。
14	Transmit Buffers	Value : 64 - 256 Default : 256	Windows 2008 R2 Windows 2012 Windows 2012 R2	送信バッファサイズを設定します。
15	Preferred NUMA Node	Value : Not present or a value from 0 - 65535. Optional. No default setting is set.	Windows 2008 R2 Windows 2012 Windows 2012 R2	このパラメータを設定すると、ドライバはメモ リと特定のCPUコアのNUMAノードを使用 します。特定のNUMAノードが設定されて いない場合、システムのBIOSで設定された NUMAノードを使用します。複数のアダプタ を動作させる場合、このパラメータ設定によ るチューニングは重要です。

16	Transmit CPU	Value :	· Windows 2008 R2	セットされたCPUがコンプリーションを送信
		Not present or a value	• Windows 2012	します。
		from 0 through (number of CPUs -1)	Windows 2012 R2	ドライバはデフォルト設定で最適なCPUを
		Optional. No default		システムから選択します。
		setting is set.		このハラメータは高度なハフォーマンス設 定に使用します。
17	TCP Checksum	Value :	· Windows 2008 R2	IPv4 TCPチェックサム計算の設定をします
	Offload (IPv4)	Disable Disable	Windows 2012 Windows 2012 P2	。有効にした場合、ネットワークアダプタで
		(default)	* WINDOWS 2012 R2	チェックサム計算を行うため、システムの効
		RX Enabled		半か向工しまり。無効にした場合、USでナ エックサム計質を行います
18	TCP Checksum	• TX Enabled	• Windows 2008 R2	
10	Offload (IPv6)	Disable	• Windows 2000 112	。有効にした場合、ネットワークアダプタで
		RX and TX Enabled	Windows 2012 R2	チェックサム計算を行うため、システムの効
		(default) • RX Enabled		率が向上します。無効にした場合、OSでチ
		• TX Enabled		ェックサム計算を行います。
19	TCP Connection	Value :	Windows 2008 R2	Enabledに設定すると、エントリされたTCP
	Ollioad (IPV4)	Disabled (default)	• Windows 2012	フロトコル、ACKフロセス、冉送信、タイマ がナフロードされます
				かオ フロートされます。 アプリケーションは レシーブバッファでデ
				ータ到着完了する前にデータのコピーを開
				始することでシステムの効率とスループット
				が向上する可能性があります。
				WINDOWSでは、以下の機能が有効になる 場合 TCP connection Offloadは無効です
				Network Load Balancing
				PSEC Network Address Translation
				NDIS 5.1 Intermediate Drivers
				TCP offload は、シェルコマンドで機能を有
				効にする必要があります。
				chimnev=enabled
				この機能を使用するためには、対応するノ マームウェアが必要です TCP connection
				offload が動作していることを確認するに
				は、Statisticsプロパティページを見てくださ
		Mahaa	M/14 Januar 00000 D0	
20	Offload (IPv4)	 Value : Disabled 	Windows 2008 R2 Windows 2012	UDP Checksum Offload (IPv4) の設定で
		· RX and TX Enabled	· Windows 2012 R2	9 0
		(default)		
		TX Enabled		
21	UDP Checksum	Value :	Windows 2008 R2	UDP Checksum Offload (IPv6)の設定で
	Officad (IPV6)	• Disable • RX and TX Enabled	• Windows 2012 • Windows 2012 R2	す。
		(default)		
		RX Enabled TX Enabled		
22	VLAN Identifier	Value :	· Windows 2008 R2	すべての送信パケットにVLANタグを追加し
		Not Present (default)	• Windows 2012	、対応するVLANタグが付いたパケットのみ
		· 1 - 4094	Windows 2012 R2	受信します。
				Note: このフロバティは、Emulex Teaming
				この場合、VLAN構成はチーミングドライバ
				アプリケーションを使用してください。
				Note: このプロパティは、Hyper-Vでは使
				用できません。VLAN構成は、Hyper-V
23	Wake on LAN	Value :	Windows 2008 R2	Ivialiayerを使用していたい。 Wake on LANをFnabledにすると magic
		· Disabled (default)	• Windows 2012	packet を受信することでコンピュータを起
		• Enabled	Windows 2012 R2	動できます。
1	1			追加のPCI機能は無効と表示されます。

24	Recv Segment Coalescing (IPv4)	Value : • Disabled • Enabled Default : Disabled (Windows 2008 R2) Default : Enabled (Windows 2012)	Windows 2008 R2 Windows 2012 Windows 2012 R2	複数のTCPセグメントを、1つのセグメントと して受信する機能です。標準的な1514 byte サイズのフレームを使用しているとき にCPUのオーバヘッドを削減します。
25	Coalescin (IPv6)	value : • Disabled • Enabled Default : Disabled (Windows 2008 R2) Default : Enabled (Windows 2012)	Windows 2008 R2 Windows 2012 Windows 2012 R2	複数のTCPゼクメントを、1つのゼクメントと して受信する機能です。標準的な1514 byte サイズのフレームを使用しているとき ICCPUのオーバヘッドを削減します。
26	Maximum Number of RSS Queues	Windows Server 2008 R2, Windows Server 2012, Windows Server 2012 R2; •OCe11102, legacy: Min 1,Max 4, Default 4 •OCe11102, advanced mode: Min 1, Max 8,Default 8	Windows 2008 R2 Windows 2012 Windows 2012 R2	RSS が有効の場合、受信するキューの数 を制限します。WindowsはCPUコアの数に 基づき、必要に応じてキューの数を減らしま す。 この値は、特定のアプリケーション用パフォ ーマンスチューニング中に減らされるかもし れません。RSSキューを制限することでシ ステムのパフォーマンスが良くなる可能性 があります。 Advanced Mode Support を 有効にした 場合、RSSキューは4以上に設定する必要 があります。
27	VMQ (Virtual Machine Queues)	Value : • Enabled (default) • Disabled	VMQs require Windows 2008 R2 or later with Hyper-V.	Virtual Machine Queues(VMQ) は、特定 の仮想マシンの受信キューです。受信した パケットは宛先のMACアドレス、VLANでフ ィルタされます。受信バッファはVMメモリに キューごとに割り当てることができます。 複数のVMのネットワーク処理を複数の CPUに分散することによってネットワークの トラフィックを改善します。 NICアダプタで受信パケットをオフロードす ることでCPU使用率を削減します。 VMQは、VM(Virtual Machine)を4つ以上 使用する場合、有益に機能します。
28	VMQ Lookahead Split	Value : • Enabled (default) • Disabled	Windows 2008 R2 Lookahead split is not supported for jumbo frames.	VMQ Lookahead split をEnabledにすると NICは仮想マシンメモリからダイレクトに DMAパケットを受信でき、仮想マシンから パケットのコピーを除去します。 VMQ Lookahead split は、Advanced Mode Support が有効となっていることが 必要です。
29	VMQ Transmit	Value : • Enabled (default) • Disabled	Windows 2008 R2 Windows 2012 Windows 2012 R2	このオプションがEnabledの場合、VMのネ ットワークインタフェースごとに送信キュー が作成されます。 仮想マシンネットワークインタフェースの送 受信割り込みは同じCPUで処理されます。
30	SRIOV	Value : • Disabled (default) • Enabled	Windows 2012 Windows 2012 R2	SR-IOVを有効にすることでHyper-V上の ゲストOSでネットワークアダプタを直接割 当てることが出来ます。直接ネットワークア ダプタをゲストOS上で認識することでパフ ォーマンスが向上します。SR-IOV機能は、 Windows 2012 R2のみサポートします。

-				
31	ETS	Value : • Disabled (default) • Enabled	ETS is not supported in conjunction with VMQ technology. ETS is not available if SR-IOV is enabled. • Windows 2008 R2 • Windows 2012 • Windows 2012 R2	ETSがEnabledの場合、ドライバは802.1p 優先順位 taglご従い、複数の独立した送信 リングに基づくパケットを送信します。ネッ トワークスイッチは、ETSプライオリティグル ープの優先順位(またはトラフィッククラス) のために設定します。各々のプライオリティ グループはQoS帯域制限を割り当てること ができます。たとえば、ロスレスネットワーク トラフィックを実現するために、プライオリテ ィフローコントロールをサポートする可能性 があります。 ドライバは、別々のハードウェアインタフェ ース、異なるプライオリティのレートを許可し ます。または、ほかのプライオリティに影響 しないように一時休止します。 ETSが有効の場合、帯域幅と優先順位の フロー制御の設定は、ネットワークスイッチ で実行する必要があります。 アダプタは、DCBxプロトコルを使用して構 成情報を知ることができます。
32	NetworkDirect	Value : · 0 -Disabled · 1 -Enabled (default)	• Windows 2012 R2	NetworkDirect機能は、Microsoft SMB Directプロトコルを使用してSMB 3.0用のオ フロードRDMAインタフェースを有効にしま す。最大性能のためには、ネットワークスイ ッチにPFC(Priority Flow Control)の設定 が必要です。PFCが有効でなくてもRoCE は動作しますが、Emulexは、RoCE通信の ために PFCは5をデフォルトにしています 。
33	NetworkDirect MTU	Value : • 256 • 512 • 1024 (default) • 2048 • 4096	Windows 2012 R2	RoCE通信用のMTU(Maximum Transmission unit) またはフレームサイズ をこのパラメータにより設定できます。

NICドライバパラメータ(RHEL)

項番	パラメータ	設定値	対象OS	内容
1	num_vfs	Value : 0 - 63 Default : 0 (SR-IOV is not enabled)	· RHEL6.6 · RHEL6.7 · RHEL7.2	SR-IOVをサポートしているシステムでIOV が有効な場合、このパラメータは、PFごと のVFsの数を示します。
2	rss_on_mc	Value : 0 - 1 • 0 : Disabled (default) • 1 : Enabled	• RHEL6.6 • RHEL6.7 • RHEL7.2	マルチチャネル機能使用時のRSS設定で す。
3	rx_frag_size	Value : 2048 / 4096 / 8192 Default : 2048	• RHEL6.6 • RHEL6.7 • RHEL7.2	DMA受信データに使用されるフラグメント のサイズです。

4.1.2 iSCSIドライバのパラメータについて

iSCSIドライバのパラメータの設定変更は、非サポートです。デフォルト値でお使いください。 参考としてパラメーター覧を以下に示します。

百采	パニメータ	》(Windows) 到史值	20.免债	山穷
- 児田	177-3 1870		対象05	
1	LDTO	Value : 0 - 3600	Windows 2008 R2	ドライバのリンクダウンタイムアウト値です。(単位:秒)
		Default : 20	Windows 2012	Note: LDTO値は、Windowsレジストリで構成できます。
			Windows 2012 R2	
2	ETO	Value : 0 - 3600	Windows 2008 R2	拡張タイムアウト時間(単位:秒)
		Default : 90	Windows 2012	このパラメータは、コンバージドネットワークアダプタのドラ
			• Windows 2012 R2	イバがI/Oオペレーション中にターゲットへの接続が失われ
				た場合のタイムアウト時間です。
				Note: ETO値は、Windowsレジストリで構成できます。
3	im_policy	Value : 0 - 4	 Windows 2008 R2 	割り込みポリシーの設定です。割り込み率を制御します。
		Default : 2	 Windows 2012 	
			 Windows 2012 R2 	
4	lqd	Value : 1 - 255	 Windows 2008 R2 	LUN queue depthパラメータは、Storport API
		Default : 128	 Windows 2012 	StorPortSetDeviceQueueDepthを介して、LUNへの
			 Windows 2012 R2 	queue depthを制御します。 lqd パラメータも、LUあたり
				の最大queue depthを設定します。
5	large_io	Value : 64 - 512	Windows 2008 R2	I/Oリクエストの最大サイズ(KB)です。デフォルトは、最大
	-	Default : 64	 Windows 2012 	64 KB、16 scatter/gather を1つのI/Oリクエストにします。
			 Windows 2012 R2 	このオプションを有効にすると、最大512 KBのデータを単
				ーのI/O要求を可能にします。アプリケーションが64KBよ
				し大きい、またけ16をこえるscatter/gatherの1/0要求を発
				行した場合 Storportドライバにトゥア公割されます
				1)した物ロ、Stoipont フィバによりて刀割されます。
				Note: large_lo から12にセットされている場合、トフイハに
				よって消費される物理メモリ重が増加します。64から512ま
				での設定が可能ですが、512に設定した場合と物理メモリ
				の消費量は同じです。

iSCSIドライバパラメータ(Windows)

iSCSIドライバパラメータ(RHEL)

15051	15CSIF71/1/7X-9(RHEL)				
項番	パラメータ	設定値	対象OS	内容	
1	ETO	Value : 0 - 3600 Default : 30	· RHEL6.6	拡張タイムアウト時間(単位:秒) このパラメータは、コンバージドネットワークアダプタのドラ イバがI/Oオペレーション中にターゲットへの接続が失われ た場合のタイムアウト時間です。 Note: ETO値が0 - 19の場合、ドライバは20と見なします。	
2	large_io	Value : 128 / 512 Default : 128	· RHEL6.6	Large I/O (large_io) パラメータは、1つのI/Oの最大転送 サイズをKBで指定します。デフォルトでは、iSCSIドライバ は128 KBのデータをサポートします。large_ioは最大 512(512 KB)に設定できます。	
3	LDTO	Value : 0 - 3600 Default : 20	• RHEL6.6	ドライバのリンクダウンタイムアウト値です。(単位:秒)	
4	im_policy	Value : • 0 : disables the interrupt algorithm • 1 : highest interrupt rate • 2 : moderate interrupt rate (default) • 3 : an interrupt rate between moderate and lowest • 4 : lowest interrupt rate	• RHEL6.6	割り込みポリシーの設定です。割り込み率を制御します。	

4.1.3 FCoEドライバのパラメータについて

FCoEドライバのパラメータの設定変更は、非サポートです。デフォルト値でお使いください。 参考としてパラメーター覧を以下に示します。

FCoE	FCoEドライバパラメータ (Windows)				
項番	パラメータ	設定値	内容		
1	AutoMap	Value : • 0 : Disable • 1 : WWNN • 2 : WWPN (default) • 3 : DID	ターゲットデバイスの SCSI ID の割り付け方法を設 定します。 Persistent binding 機能を使う場合、Disable にしま す。		
2	Class	Value : • 2 : Class2 • 3 : Class3 (default)	FCP コマンドのサービスクラスを設定します。		
3	CoalesceMsCnt	Value : 0 - 63 (decimal) or 0x0 - 0x3F (hex) Default : 0 (0x0)	CoalesceRspCnt による割り込みが発生しないとき の割り込みの待ち時間をミリ秒単位で設定します。"0" の場合は、即座に割り込み応答をします。"0"以外の 場合は、設定された待ち時間で応答します。		
4	CoalesceRspCnt	Value : 0 - 255 (decimal) or 0x1 - 0xFF (hex) Default : 8 (0x8)	割り込み応答のトリガとなるエントリの数を設定します。		
5	DriverTraceMask	Value : 0: The parameter is disabled (default). 1: error events logging is enabled. 4: warning events logging is enabled. 8: informational events logging is enabled.	Extended system event logging 機能がサポートされているOSで利用します。		
6	EnableAck0	Value : 0 - 1 (decimal) Default : 1	class 2 でフレームレベルの acknowledgement で はなく、シーケンスレベルの acknowledgement にす る場合は、"1"にセットします。これは、FCP data exchange の IREAD と IWRITE コマンドに適用し ます。		
7	EnableAUTH	Value : 0 - 1 Default : 0	ファブリックの認証を有効にします。 この機能を使用するには、ファブリック認証がサポート されている必要があります。 "1"にセットすると、認証機能を有効にします。		
8	EnableFDMI	Value : 0 - 2 (decimal) Default : 0	"1"にセットした場合、管理サーバがファブリックディス カバリにログインすることを有効にします。これは、ファ ブリックデバイス管理インタフェース(FDMI)対応のフ ァームウェアが搭載されたスイッチでFDMIを使用しま す。 "2"にセットした場合、FDMIのホストネーム機能を使 用します。		
9	EnableNPIV	Value : 0 - 1 Default : 0 (disabled)	"1"にセットした場合、N_Port_ID virtualization (NPIV)機能が有効になります。NPIV をサポートして いるアダプタ(ファームウェア)が必要です。		
10	ExtTransferSize	Value : 0 - 3 Default : 0 (disabled) • 0 : 512KB • 1 : 1MB • 2 : 2MB • 3 : 4MB	ドライバで許可される最大I/Oサイズを決定するため の最大SGLサイズに影響する initialization-time パ ラメータです。		
11	FrameSizeMSB	Value : 0 - 8 Default : 0	PLOGIで発行された受信フレームサイズをコントロー ルします。 設定は、256byte 単位に、"1"(256byte) から "8"(2048byte)です。		
12	InitTimeOut	Value : 5 - 30 seconds or 0x5 - 0x1E (hex) Default : 15 seconds (0xF)	Link 時のドライバ初期化のタイムアウト時間を設定します。 Link が InitTimeOut によりFail した場合、ドライバ の初期化は終了しますが、ドライバは正常です。 InitTimeOut より前にLink した場合、処理を完了す るため discovery 処理を実行します。		
13	LimiTransferSize	Value : • 0 : Port Default • 1 : 64KB • 2 : 128 KB • 3 : 256KB	"0"の場合、ExtTransferSize で設定した値が最大転 送サイズになります。		

14	LinkSpeed	Value :	LinkSpeed の設定です。(FCoEは対象外)
		Auto Detect(default)	8Gb2 ポートファイバチャネルでは、「16Gbit」は非サ
		· 2Gbit	ポートになります。
		· 8Gbit	16Gb 2 ポートファイバチャネルでは、「2Gbit」は非サ
		· 16Gbit	ポートになります。
15	LinkTimeOut	Value : 1 - 500 seconds or 0x0 - 0xFE	LinkTimeOut は、private loop のときに適用します。
		(hex)	LinkTimeOut を使用するすべてのターゲットでタイマ
		Default : 30 (0xTE)	がスタートします。Discovery 処理が解決する前にタ
			イマが切れる場合、タイムアウトしたデバイスに
			SELECTION_TIMEOUTを返します。
			Storport driver は、ダイムアワト対象ナハイスタへ (
			のLUN削除につなかるハスナエンジョハントを通知し
16	LogErrors	Value :	システムイベントログに記録されるログのレベルを設
10	LogLitolo	0: all errors are logged.	定します。
		1: command level errors are logged.	エラーは、severe、 malfunction、 command level に
		• 2: malfunction errors are logged.	分類されます。
		 3: severe errors are logged. 	severe エラーは、firmware、または adapter に問題
		Doldar	があることを意味します。severe エラーの例としては
			、invalid link speed selection があります。
			malfunction エラーは、システムに問題があることを
			意味します。malfunction エラーの例としては、invalid
			fabric command type かめります。
			command level エラーの例としては、object
			anocation failure かめりより。 "O"の場合 すべてのログを記録します
			"1"の場合、command level エラーを記録します。
			"2"の場合、malfunction エラーを記録します。
			"3"の場合、severe エラーを記録します。
17	NodeTimeOut	Value : 1 - 255 seconds or 0x0 - 0xFF	ノード(検出されたターゲット、またはUCNA)が使用で
		(hex)	きなくなった場合、ノードタイマがスタートします。
		Default : 30 (0x1E)	NodeTimeOut が終了する前にノードが使用開始状
			態にならなかった場合、関連するデバイスを削除する
			ことができるように通知します。ノードが使用開始され
10	DorDor tTroop		た場合、タイマはキャンセルされます。
10	FeiFoitliace	Default : 0 (disabled)	TJのホートのdiver liacing を有効にします。 Diagnostic tool や開発者 テクニカルサポートで使
			目します。Global tracing が すべてのポートに対して
			常に有効ですが、PerPortTrace は、より詳細です。
19	QueueDepth	Value : 1 - 254 or 0x1 - 0xFE (hex)	LUN、またはターゲットあたりの発行I/O数を設定しま
		Default : 32 (0x20)	す。
			デフォルト値は、32です。最大254まで設定できます。
			値を小さくした場合、パフォーマンスが低下します。
20	QueueTarget	Value : 0 - 1 or 0x0 - 0x1 (hex)	QueueDepth の設定を、ターゲットにするか、LUNに
		• 0:LUN • 1 Target	するかを設定します。
		Default : 0 (0x0)	
21	RmaDepth	Value : 8 - 64, or 0x8 - 0x40 (hex)	RmaDepth は、remote management buffer queue
		Default : 16 (0x10)	depth を設定します。値を大きくすると、より多くのマ
			ネージメント管理をローカルノードで実施できます。
22	ScanDown	Value : 0 - 1	"0"の場合、最低AL_PA、最低物理ディスク(AL_PA昇
			「0場合、取高AL_PA、取低物理ナイスク(SEL_ID 見順)
			チャーチャーチャーチャーチャーチャーチャー
			場合に適用されます。
23	SliMode	Value:0/2/3	"0"の場合、最も新しいファームウェアを、自動選択し
-		0 : Auto Select	ます。
		· 2:SLI-2 mode	"2"の場合、HBAのファームウェアをSLI-2モードで実
		Default: 0	行します。
			"3"の場合、HBAのファームウェアをSLI-3モードで実
	Tanalami	Value 0 2	
24	ropology	Value : U - 3 0 : EC Arbitrated Loop (EC-AL)	I opology を設定します。
		1 : PT-PT fabric	
		2 : FC-AL first, then attempt PT-PT	
		3 : PT-PT fabric first, then attempt	
		PC-AL Default : 2 (0x2)	

25	TraceBufSiz	Value : 250000 - 2000000 or 0x3D090 -	TraceBufSiz は、internal driver trace buffer のサイ
		0x1E8480 (hex) Default : 250000 (0x3D090)	ズをbyteで設定します。 internal driver trace buffer は ドライバの内部ログとして機能します

FCoEドライバパラメータ(RHEL)

項番	パラメータ	設定値	内容
1	lpfc_ack0	Value : • 0 : Disabled (default) • 1 : Enabled	Class 2のACK0を使う場合、Enabledにします。
2	lpfc_dev_loss_initiator	Value : • 0 : Disabled (default) • 1 : Enabled	devloss timeoutを有効にします。 Note: このパラメータは、FC 8.2.0.x drivers のみ有 効です。
3	lpfc_discovery_threads	Value : 1 - 64 Default : 32	ELS commandの最大数を指定します。
4	lpfc_enable_da_id	Value : · 0 : Disabled (default) · 1 : Enabled	Enabledの場合、 VPort から log out するときに、 DA_ID CT command を発行します。
5	lpfc_enable_hba_heartbeat	Value : • 0 : Disabled • 1 : Enabled(default)	Enabled の場合、FCドライバの heartbeat logic は 、アダプタが機能しているか検出できます。アダプタが 機能していない場合、アダプタを shut down します。
6	lpfc_enable_hba_reset	Value : · 0 : Disabled · 1 : Enabled(default)	Enabled の場合、FCドライバは、アダプタにリセットを 発行できます。これは通常、デバッグに使用します。
7	lpfc_enable_npiv	Value : 0 - 1 · 0 : Disabled · 1 : Enabled(default)	Enabled の場合、FCドライバは、NPIV を使用して仮 想ポートを作成することができます。
8	lpfc_fcp_class	Value : • 2 : Class 2 • 3 : Class 3 (default)	Class 2 または 3 を指定します。
9	lpfc_hba_queue_depth	Value : 32 - 8192 Default : 8192	FCP command の queue の最大数を指定します。
10	lpfc_lun_queue_depth	Value : 1 - 128 Default : 30	LUに対する queue の最大数を指定します。
11	lpfc_max_luns	Value : 0 - 65535 Default : 255	ターゲットあたりの有効なLU数を指定します。
12	lpfc_max_scsicmpl_time	Value : 0 - 6000 Default : 0	Command completion 時間を使用して queue 数を 制御します。 単位:ms
13	lpfc_multi_ring_rctl	Value : 1 - 255 Default : 4	追加したRCTLリング構成を認識します。 NOTE : lpfc_multi_ring_support が enabled のと き有効です。
14	lpfc_multi_ring_support	Value : 1 - 2 Default : 1	Primary SLI ring の IOCB エントリ数を指定します。
15	lpfc_multi_ring_type	Value : 1 - 255 Default : 5 (LLC/SNAP)	追加されたリング構成を認識します。 NOTE: lpfc_multi_ring_support が Enabled のとき 有効です。
16	lpfc_restrict_login	Value : • 0 : Disabled • 1 : Enabled(default)	リモートのログインを制限します。
17	lpfc_scan_down	Value : • 0 : Disabled • 1 : Enabled(default)	AL_PAのスキャン方法をスキャンダウンにします。 (SCSI ID HighからLowへスキャン)
18	lpfc_sg_seg_cnt	Value : 64 - 4096 Default : 64	scatter/gather の最大セグメント数を設定します。
19	lpfc_sli_mode	Value : · 0 : Auto-select (default) · 2 : SLI-2 · 3 : SLI-3	SLIモードを設定します。
20	lpfc_use_msi	 Value : 0 : MSI disabled; INTx mode is used (default for FC 8.2.0.x drivers) 1 : MSI; allows a maximum of 32 interrupts 2 : MSI-X; allows a maximum of 2048 interrupts (default for FC 8.3.5.x drivers) 	MSIまたはMSI-Xを使用するか設定します。
21	lpfc_cr_count	Value : 1 - 255 Default : 1	I/O coalescing(結合数)を設定します。
22	lpfc_cr_delay	Value : 0 - 63 Default : 0	I/O coalescing のディレイを ミリ秒で指定します。
23	lpfc_devloss_tmo	Value : 0 - 255 Default : 30	I/O error によるタイムアウト値を秒で設定します。

			-
24	lpfc_enable_auth	Value : · 0 : Disabled · 1 : Enabled	DHCHAP機能の有効無効を設定します。 設定を反映させるにはアダプタのリセットが必要です。 このパラメータは、FC 8.2.0.x ドライバで使用できま す。
25	lpfc_fdmi_on	Value : · 0 : Disabled (default) · 1 : Enabled · 2 : Enabled	FDMI機能の有効無効を設定します。
26	lpfc_link_speed	Value : • 0 : Auto-select(default) • 1 : 1Gbps • 2 : 2 Gbps • 4 : 4 Gbps • 8 : 8 Gbps • 16 : 16 Gbps	FCのリンク速度を設定します。
27	lpfc_log_verbose	Value : 0x0 - 0xffff Default : 0x0	ドライバが出すログレベルを指定します。
28	lpfc_nodev_tmo (deprecated)	Value : 1 - 255 Default : 30	このパラメータは使用しません。 デバイスのタイムアウトは、lpfc_devloss_tmoで設定 します。
29	lpfc_pci_max_read	Value : • 512 (default) • 1024 • 2048 • 4096	DMAアクセスの最大byte数を設定します。
30	lpfc_poll	Value : • 0 : no polling (default) • 1 : poll with interrupts enabled • 3 : poll and disable FCP ring interrupts	FCP のポーリングモードを設定します。
31	lpfc_poll_tmo	Value : 1 - 255 Default : 10	FCPリングポーリング割り込みのドライバのWait時間 をミリ秒で設定します。
32	lpfc_topology	Value : • 0x0 : loop first; if loop fails, then point-to-point (default) • 0x2 : point-to-point only • 0x4 : loop only • 0x6 : point-to-point first; if point-to-point fails, then loop	リンクトポロジを設定します。
33	lpfc_use_adisc	Value : • 0 : Disabled • 1 : Enabled	Enabledの場合、PLOGIの代わりにADISCでデバイ スディスカバリ、またはRSCNを実行します。

HA8000 コンバージドネットワークボードユーザーズガイド ドライバ編

2016年6月(4版)

株式会社 日立製作所 ITプラットフォーム事業本部 〒259-1392 神奈川県秦野市堀山下1番地

無断転載を禁止します。 http://www.hitachi.co.jp