

# x-dream-media GmbH

Consulting, Development, Deployment, Training and Support for Media-IT

Titel: ***XDCAM Roboter Control***

Thema: User Manual

Zielgruppe: Nutzer des Systems

Dokument Typ:

Version: 1.0

Datum: 21.07.2016

Autor: Daniel Dimitrijevic

Disclaimer: Copyright by x-dream-media GmbH. All Rights Reserved.  
The information in this document may not be changed or published without agreement of x-dream-media GmbH.

## Inhaltsverzeichnis

<u>1</u>	<u><a href="#">Einleitung</a></u>	<u>3</u>
<u>2</u>	<u><a href="#">Allgemeines</a></u>	<u>3</u>
<u>3</u>	<u><a href="#">Full Ingest</a></u>	<u>4</u>
<u>4</u>	<u><a href="#">File Ingest</a></u>	<u>6</u>
<u>5</u>	<u><a href="#">Format All</a></u>	<u>8</u>
<u>6</u>	<u><a href="#">Copy Disk</a></u>	<u>8</u>
<u>7</u>	<u><a href="#">Administration</a></u>	<u>10</u>
<u>8</u>	<u><a href="#">Fehler</a></u>	<u>12</u>

## Abbildungsverzeichnis

Abbildung 1: Full Ingest.....	4
Abbildung 2: Basket Picker.....	5
Abbildung 3: Basket .....	6
Abbildung 4: File Ingest.....	6
Abbildung 5: Format All .....	8
Abbildung 6: Copy Disk .....	8
Abbildung 7: Copy Disk - Ziele .....	9
Abbildung 8: Copy Disk - Mehrere Ziele .....	9
Abbildung 9: Copy Disk - Bin nicht als Quelle und Ziel.....	9
Abbildung 10: Copy Disk - Nur eine Quelle .....	9
Abbildung 11: Administration - Roboter IP Adresse.....	10
Abbildung 12: Administration - FTP Server.....	11
Abbildung 13: Administration - Signiant M&A Verbindung .....	12

## Versionierung

Datum	Version	Kapitel	Name	Änderung
14.07.16	1.0	alle	Daniel Dimitrijevic	Finalisierung Version 1.0

## 1 Einleitung

Die XDCAM Roboter Control Software fügt der Sony XDJ-1000 Disk Library Hardware (DiskJuke, DiskRoboter) eine graphische Bedienoberfläche hinzu. Sie bietet dem Nutzer die Möglichkeit, dem DiskRoboter Befehle zu senden und deren Ausführung zu überwachen.

Die Software gibt dem Nutzer die Möglichkeit, bis zu 30 Disks in den Roboter einzulegen und zu entscheiden, was mit diesen 30 Disks passieren soll. Der Nutzer kann entscheiden, welche Disks komplett eingespielt werden, von welchen nur ein Teil der Dateien eingespielt werden soll und welche kopiert werden sollen. Zudem können Disks formatiert werden.

## 2 Allgemeines

Wenn man die Klappe beim Roboter zumacht, muss man warten bis er alle Disks gelesen hat bevor man die Klappe wieder aufmacht.

Wenn man die Disks einlegt, braucht der Roboter einige Minuten bis er alle Inhalte von allen Disks anzeigen kann. Er geht sie einzeln durch und erst nachdem er sie untersucht hat, kann die Software darauf zugreifen.

Der File Ingest kann erst den zugehörigen Workflow starten, wenn die Disk, die eingelesen wird, auch schon fertig untersucht ist (Roboter hat die Disk fertig gelesen).

Bei Full Ingest kann man die Metadaten ausfüllen, auch wenn keine Disk eingelegt ist. Ebenfalls kann man denn Full Ingest starten, obwohl der Roboter noch nicht alle Disks gelesen hat. Die Software wartet währenddessen einfach bis der Roboter fertig ist und erst dann schickt sie den Befehl an das Signiant System weiter.

Falls Fehler auftreten, werden diese rechts oben in der Ecke der Seite angezeigt.

Der Roboter hat 30 Bins. Aufgeteilt werden sie in A1-A15 und B1-15.

### 3 Full Ingest

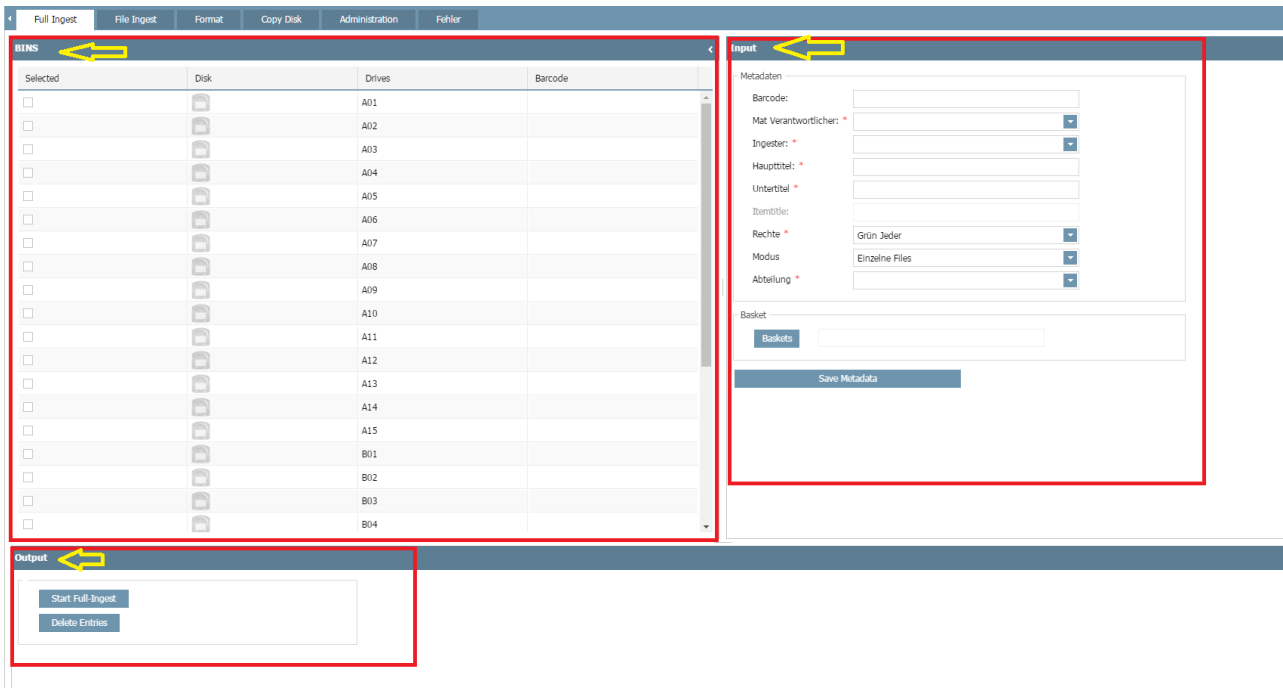




Abbildung 1: Full Ingest

#### 1. Bins:

Hier werden die Slots für die Disks aufgelistet, welche der Roboter dem Benutzer zur Verfügung stellt (A1-A15, B1-B15). Wenn eine XDCAM Disk in einem dieser Slots eingelegt ist, sollte das XDCAM Symbol nicht mehr transparent dargestellt werden,

sondern so:  (Disk ist eingelegt). Falls er die Disk gerade liest, zeigt er das an, indem das normale Symbol verschwindet und ein rotes X an dessen Stelle  tritt.

Die Kästchen auf der linken Seite können angekreuzt werden. Dann werden auch diese Slots beim Starten des Full Ingests beachtet.

In der Spalte „Barcode“ stehen die Barcodes, welche im Bereich „Input“ (Bild 1) unter Barcode eingegeben wurden.

#### 2. Input:

In diesem Bereich werden Metadaten eingegeben. Es gibt zwei Möglichkeiten wie man Metadaten eingibt.

- a. **Barcode:** Man wählt aus dem Bereich „Bins“ (Bild 1) einen Bin aus, indem man das Kreuz im Bereich „Bins“ (Bild 1) in der Zeile der gewünschten XDCAM Disk setzt (Spaltenname Selected). Danach geht man in den Bereich „Input“ (Bild 1) und gibt den Barcode der XDCAM Disk, die in diesen Bin gehört, ein und drückt Enter. Nun müsste das Formular automatisch ausgefüllt worden sein. Falls nicht gibt es diesen Eintrag nicht oder das Programm konnte nicht darauf zugreifen. Wenn der Barcode gefunden wurde, muss man nur noch auf den Button „Save Metadata“ drücken, damit die Werte zu dem jeweiligen Bin gespeichert werden.
- b. **Manuell:** Man wählt im Bereich „Bins“ einen Bin aus, in dem die XDCAM Disk sein soll. Danach gibt man in Bereich „Input“ (Bild 1) alle Metadaten zu dieser Disk ein. Bei den Baskets muss man den Button "Basket" drücken und dann wählt man sich einen Eintrag aus, (Bild 2), in welchem die Dateien von der XDCAM Disk abgelegt werden sollen.

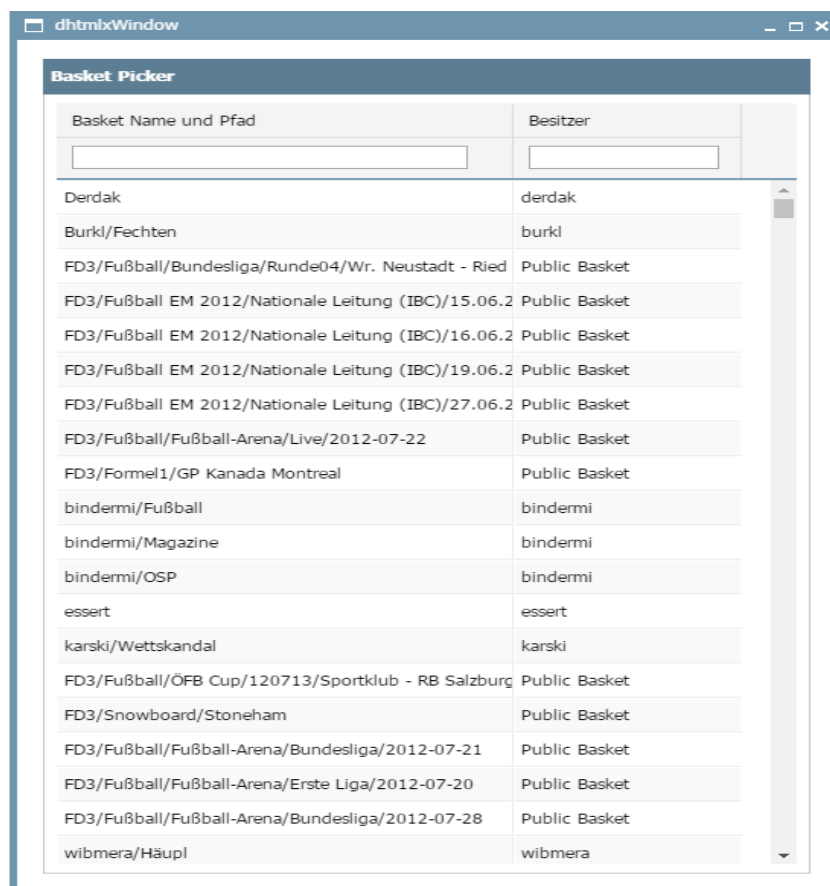


Abbildung 2: Basket Picker

Dadurch wird der Name des Baskets vom System in das Formular geschrieben (Bild 3).



Abbildung 3: Basket

Um die Metadaten abzuspeichern, drückt man den „Save Metadata“ Button in Bereich „Input“ (Bild 1).

### 3. Output:

Dieser Bereich enthält den Full Ingest Button. Dieser wird nur benutzt, wenn man bei den ausgewählten Bins alle Metadaten eingetragen hat und die Disks im Roboter sind. Er sendet alle wichtigen Daten ans Signiant System und startet dort die Workflows.

Beim Full Ingest muss man mindestens ein Laufwerk auswählen, indem sich eine XDCAM Disk befindet, damit der Full Ingest Button den Befehl an Signiant's Managers & Agents weitergibt. Falls keine Metadaten zu der XDCAM Disk in diesem Laufwerk eingegeben wurden, wird der Befehl nicht ausgeführt.

## 4 File Ingest

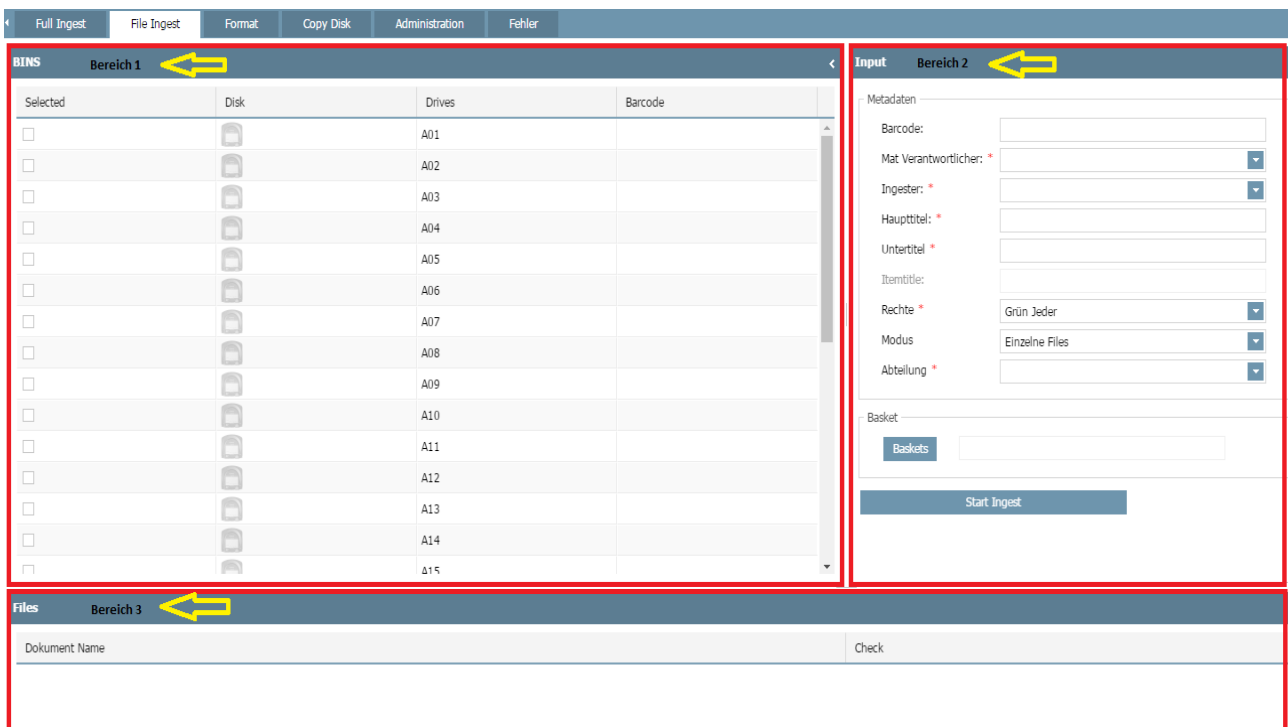




Abbildung 4: File Ingest

## 1. Bins:

Hier werden die Slots für die Disks aufgelistet, welche der Roboter dem Benutzer zur Verfügung stellt (A1-A15, B1-B15). Wenn eine XDCAM Disk in einem dieser Slots eingelegt ist, sollte das XDCAM Symbol nicht mehr transparent dargestellt werden,

sondern so:  (Disk ist eingelegt). Falls er die Disk gerade liest, zeigt er das an, indem das normale Symbol verschwindet und ein rotes X an dessen Stelle  tritt.

Die Kästchen auf der linken Seite können angekreuzt werden. Dann werden auch diese Slots beim Starten des Full Ingests beachtet.

In der Spalte „Barcode“ stehen die Barcodes die im Bereich „Input“ (Bild 1) unter Barcode eingegeben wurden.

## 2. Input:

Im diesem Bereich werden die Metadaten eingegeben. Wie beim Full Ingest muss man einen Bin auswählen. Bei File Ingest werden die Metadaten nicht gespeichert, sondern die Metadaten + der ausgewählte Bin + die ausgewählten Files bilden die Information, welche an Signiant's Managers & Agents geschickt wird. Das bedeutet, für jede XDCAM Disk, welche man mit "File Ingest" einspielt, muss man nach jedem Metadaten set den Start Ingest Button drücken und einen Signiant Workflow anstoßen. Der ausgewählte Bin muss angehakt sein!

## 3. Files:

In diesem Bereich werden die Dateien angezeigt, welche in der XDCAM Disk vorzufinden sind. Daraus kann man sich dann diejenigen auswählen, die eingespielt werden sollen. Es werden aber nur MXF Dateien angezeigt.

## 5 Format All

In diesem Tab gibt es nur einen Button (Bild 5). Wenn man diesen Button drückt, werden alle XDCAM Disks im Roboter formatiert. Der Format Modus des Roboters „All Format Mode“ ist bei dieser Aufgabe schneller und deshalb ist er zu bevorzugen.

Nicht vergessen: Bitte den Roboter aus dem All Format Modus nehmen, wenn er fertig ist. Ansonsten reagiert der Roboter nicht mehr auf Eingaben der Software.

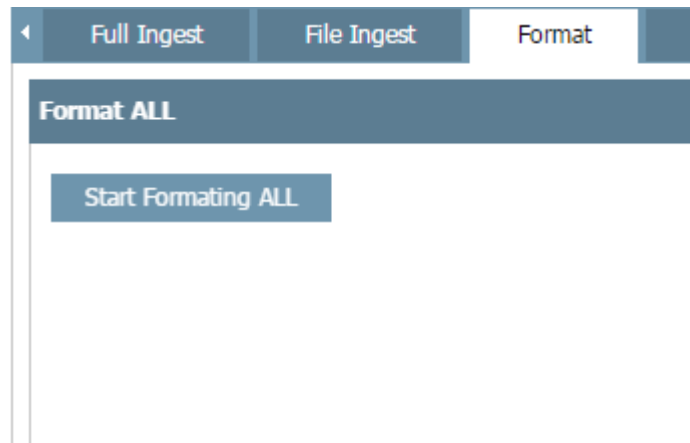


Abbildung 5: Format All

## 6 Copy Disk

Man kann eine XDCAM Disk auf mehrere Disks kopieren. Der komplette Inhalt von der Quell-Disk wird auf die Ziel-Disks kopiert.

Das Kästchen auf der linken Seite (Bild 6) dient der Wahl der Original- bzw. Quell-Disk.

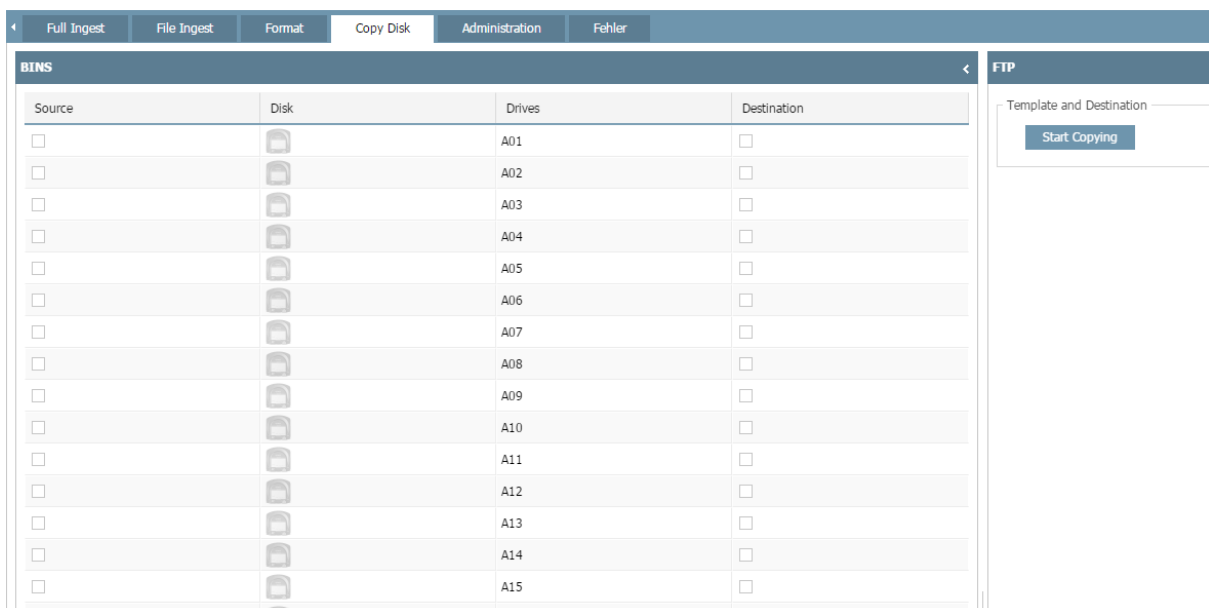


Abbildung 6: Copy Disk



Über die Kästchen auf der rechten Seite werden die Ziel-Disks ausgewählt. (Bild 7)

<input checked="" type="checkbox"/>		A01	<input type="checkbox"/>
<input type="checkbox"/>		A02	<input checked="" type="checkbox"/>

Abbildung 7: Copy Disk - Ziele

Es ist möglich die Inhalte von einer Source Disk auf mehrere Ziel Disks zu kopieren. (Bild 8)



Source	Disk	Drives	Destination
<input checked="" type="checkbox"/>		A01	<input type="checkbox"/>
<input type="checkbox"/>		A02	<input checked="" type="checkbox"/>
<input type="checkbox"/>		A03	<input checked="" type="checkbox"/>
<input type="checkbox"/>		A04	<input type="checkbox"/>

Abbildung 8: Copy Disk - Mehrere Ziele

Man darf nie einen Bin als Original und Ziel angeben. Das System wird einfach ignorieren, dass dieser Bin als Ziel angekreuzt ist. (Bild 9)

<input checked="" type="checkbox"/>		A01	<input checked="" type="checkbox"/>
<input type="checkbox"/>		A02	<input type="checkbox"/>

Abbildung 9: Copy Disk - Bin nicht als Quelle und Ziel

Es kann bei einem Copy Befehl immer nur eine Original-Disk als Quelle geben. (Bild 10)


<input checked="" type="checkbox"/>		A01	<input type="checkbox"/>
<input checked="" type="checkbox"/>		A02	<input type="checkbox"/>

Abbildung 10: Copy Disk - Nur eine Quelle

## 7 Administration

Der Tab ist in drei Bereiche wie folgt aufgeteilt:

1. **Roboter IP** (Bild 11): Es können die in der Datenbank vorhandenen Roboter IP-Adressen im DropDown ausgewählt werden. Danach kann man die ausgewählte IP-Adresse aktiv setzen oder man kann sie aus der Datenbank löschen. Wenn man keine IP-Adresse aus dem DropDown auswählt und selbst eine hineinschreibt, kann man eine neue IP-Adresse mit dem „Roboter hinzufügen“ Button hinzufügen. Man muss beachten, dass immer nur eine Roboter IP-Adresse aktiv sein kann. Wenn eine IP-Adresse auf aktiv gesetzt ist, werden alle anderen Einträge in der Datenbank auf inaktiv gesetzt.



The screenshot shows a web interface titled "Roboter". It contains a form with two dropdown menus. The first is labeled "Roboter IP" and is currently empty. The second is labeled "Status" and is set to "Active". Below the dropdowns are three blue buttons: "Roboter hinzufügen", "Roboter löschen", and "Active setzen".

Abbildung 11: Administration - Roboter IP Adresse

2. **FTP Server** (Bild 12): Wie bei der Roboter IP-Adresse kann man die FTP Server, die schon vorhanden sind mit dem DropDown auswählen. Falls man Einträge ändern möchte, sollte man den vorhergehenden Eintrag löschen und einen neuen anlegen. Wenn man einen FTP Server löschen möchte, kann man das mit dem „FTP löschen“ Button tun. Zu beachten ist, dass ein anderer Eintrag vorher aktiv gesetzt werden sollte. Wie bei der Roboter IP-Adresse werden, wenn man einen FTP Server aktiv setzt, alle anderen auf inaktiv gesetzt.

FTP

FTP IP

Display Name

Status Disabled

Benutzer

Passwort

Ziel Ordner

FTP hinzufügen

FTP löschen

Aktivieren

Abbildung 12: Administration - FTP Server

Wenn man Änderungen vornimmt und diese dann im DropDown sehen will, muss man die Seite neu laden.

3. **Signiant Workflow** (Bild 13): Hier wird konfiguriert, welche Aktionen die Software in den einzelnen Fällen ausführen soll. Das bedeutet, wenn ein FileIngest gestartet wird, steht in der Datenbank welcher Workflow in Signiant's Managers & Agents angestoßen werden muss. Falls man möchte, dass die Software andere Workflows verwendet, muss man die alten Workflows löschen und neue anlegen. Beim Löschen muss man nur das JobTemplate Feld ausfüllen und auf „Signiant Job löschen“ drücken. Dann werden in der Datenbank alle Einträge mit dem JobTemplate Namen gelöscht. Danach kann man einen neuen Eintrag erstellen. Die Software fragt über den Command Eintrag ab, welchen Workflow sie laden soll.
  - a. Full Ingest Workflow: FullIngest
  - b. File Ingest Workflow: FileIngest
  - c. Format Workflow: Format
  - d. Copy Workflow: Copy

### Signiant

SOAP Url	<input type="text"/>
Signiant User	<input type="text"/>
Signiant Passwort	<input type="text"/>
Jobgroup	<input type="text"/>
Job Template Library	<input type="text"/>
JobTemplate	<input type="text"/>
Command	<input type="text"/>
Status	Active <input type="button" value="v"/>

Abbildung 13: Administration - Signiant M&A Verbindung

## 8 Fehler

Hier werden Fehler des Roboters in chronologischer Reihenfolge angezeigt. Es handelt sich dabei nur um die Fehler, welche den Roboter an der Ausführung hindern. Zum Beispiel wird angezeigt, wenn die Lade offen ist oder wenn der Roboter nicht mit dem Server kommunizieren kann. Bei jedem Fehler steht ein Zeitcode dabei und ob es ein Error oder eine Nachricht ist. Falls das System einen speziellen Fehler hat, gibt es einen Error Code. Mit diesem kann man die Bedeutung im Roboter Manual nachsehen.