

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 特 許 公 報(B2)

(11) 特許番号

特許第4597789号
(P4597789)

(45) 発行日 平成22年12月15日(2010.12.15)

(24) 登録日 平成22年10月1日(2010.10.1)

(51) Int.Cl.

F I

G 1 1 B 20/18 (2006.01)

G 1 1 B 20/18 5 0 1 C

G 1 1 B 7/0045 (2006.01)

G 1 1 B 20/18 5 2 2 Z

G 1 1 B 20/18 5 7 2 C

G 1 1 B 20/18 5 7 2 F

G 1 1 B 7/0045 B

請求項の数 5 (全 43 頁)

(21) 出願番号 特願2005-180769 (P2005-180769)
(22) 出願日 平成17年6月21日(2005.6.21)
(65) 公開番号 特開2007-4843 (P2007-4843A)
(43) 公開日 平成19年1月11日(2007.1.11)
審査請求日 平成20年5月7日(2008.5.7)

(73) 特許権者 000204284
太陽誘電株式会社
東京都台東区上野6丁目16番20号
(74) 代理人 100071054
弁理士 木村 高久
(72) 発明者 関口 慎生
東京都台東区上野6丁目16番20号 太陽誘電株式会社内
(72) 発明者 垣本 博哉
東京都台東区上野6丁目16番20号 太陽誘電株式会社内
(72) 発明者 宮澤 冬樹
東京都台東区上野6丁目16番20号 太陽誘電株式会社内

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 光情報記録装置および方法および信号処理回路

(57) 【特許請求の範囲】

【請求項1】

記録パルスに基づくレーザ光の照射を行うことにより、光記録メディアに情報の記録を行う光情報記録装置において、

記録対象となる光記録メディアに対して前記記録パルスのパワーおよび/またはパルス幅を変化させたテスト記録を行う手段と、

前記テスト記録の結果を利用して前記記録パルスの条件を決定する手段と、

前記決定した条件と予め登録された適性メディアに対応する記録パルスの条件とを比較する手段と、

前記比較の結果に基づいて前記記録対象の光記録メディアが前記適性メディアであるか否かを判定する手段と

を具備することを特徴とする光情報記録装置。

【請求項2】

記録パルスに基づくレーザ光の照射を行うことにより、光記録メディアに情報の記録を行う光情報記録装置において、

光記録メディアの種類に応じて適性メディアに対応する記録パルスの推奨条件を予め登録する手段と、

記録対象となる光記録メディアから該光記録メディアの種類を特定する手段と、

前記特定した光記録メディアの種類に適した前記推奨条件を取得する手段と、

前記取得した推奨条件を用いて前記記録対象の光記録メディアにテスト記録を行う手段

10

20

と、

前記テスト記録の結果を利用して前記推奨条件を調整する手段と、

前記調整した条件と前記推奨条件とを比較する手段と、

前記比較の結果に基づいて前記記録対象の光記録メディアが前記適性メディアであるか否かを判定する手段と

を具備することを特徴とする光情報記録装置。

【請求項3】

記録パルスに基づくレーザ光の照射を行うことにより、光記録メディアに情報の記録を行う光情報記録装置において、

光記録メディアの種類に応じて適性メディアに対応する記録パルスの推奨条件を予め登録する手段と、

記録対象となる光記録メディアに付された情報に基づいて該光記録メディアが前記適性メディアであるか否かを判定する手段と、

記録対象の光記録メディアの特性を検査する手段と、

前記検査結果に基づいて前記記録対象の光記録メディアが前記適性メディアであるか否かを判定する手段と、

前記光記録メディアに付された情報に基づく判定結果と、前記検査結果に基づく判定結果とを比較することで、前記記録対象の光記録メディアが詐称メディアであるか否かを判定する手段と

を具備することを特徴とする光情報記録装置。

【請求項4】

記録パルスに基づくレーザ光の照射を行うことにより、光記録メディアに情報の記録を行う光情報記録方法において、

光記録メディアの種類に応じて適性メディアに対応する記録パルスの推奨条件を予め登録するステップと、

記録対象となる光記録メディアに付された情報に基づいて該光記録メディアが前記適性メディアであるか否かを判定するステップと、

記録対象の光記録メディアの特性を検査するステップと、

前記検査結果に基づいて前記記録対象の光記録メディアが前記適性メディアであるか否かを判定するステップと、

前記光記録メディアに付された情報に基づく判定結果と、前記検査結果に基づく判定結果とを比較することで、前記記録対象の光記録メディアが詐称メディアであるか否かを判定するステップと

を具備することを特徴とする光情報記録方法。

【請求項5】

記録パルスに基づくレーザ光の照射を行うことにより、光記録メディアに情報の記録を行う光情報記録装置に組み込まれる信号処理回路において、

光記録メディアの種類に応じて適性メディアに対応する記録パルスの推奨条件を予め登録する手段と、

記録対象となる光記録メディアに付された情報に基づいて該光記録メディアが前記適性メディアであるか否かを判定する手段と、

記録対象の光記録メディアの特性を検査する手段と、

前記検査結果に基づいて前記記録対象の光記録メディアが前記適性メディアであるか否かを判定する手段と、

前記光記録メディアに付された情報に基づく判定結果と、前記検査結果に基づく判定結果とを比較することで、前記記録対象の光記録メディアが詐称メディアであるか否かを判定する手段と

を具備することを特徴とする信号処理回路。

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

10

20

30

40

50

【 0 0 0 1 】

この発明は、光情報記録装置および方法および信号処理回路に関し、特に、詐称メディアの判定に有効な光情報記録装置および方法および信号処理回路に関する。

【 背景技術 】

【 0 0 0 2 】

CD-RやDVD-R等に代表される光情報記録媒体（以下、「メディア」という）の記録においては、記録対象となるメディアと記録に使用する記録装置（以下、「ドライブ」という）との相性が個々の組み合わせにより異なる。この原因としては、メディアを構成する記録材料の種類の違いや製造時の成膜バラツキにより最適な記録条件が変化するというメディア側の要因と、ドライブを構成するピックアップや半導体レーザの種類の違いや製造時の組立バラツキにより最適な条件が変化するというドライブ側の要因が考えられ、実際はこれらの複合要因として各組み合わせに適した記録条件が存在する。

10

【 0 0 0 3 】

そこで、従来は、メディア側に当該メディアの種類がドライブ側から識別可能なID情報を格納しておくとともに、ドライブ側にはメディアの種類ごとに予め用意された記録条件を格納しておき、実際の記録を行う場合には、ドライブに装填されたメディアから当該メディアのID情報を読み込み、当該ID情報と関連づけられた記録条件を使用するという手法が使用されている。

【 0 0 0 4 】

しかし、この従来の手法では、予め検証された既知のメディアに対しては、ある程度適正のある記録条件が選択できるが、検証されていない未知のメディアに対しては、用意された記録条件では、対応しきれない場合もあり、また、既知のメディアであっても記録環境の変化、例えば、記録速度、外乱、経時変化によっては、用意された記録条件では対応できない場合があった。

20

【 0 0 0 5 】

このような記録困難なケースへの対応を図った手法としては、下記文献に記載された手法が知られている。

【特許文献1】特開2003-331427号公報 この特許文献1には、エラーレートやジッタ値を記録品位の検査指標として用いることで、データが読めなくなる条件での記録を回避する手法が開示されている。

30

【 0 0 0 6 】

具体的には、同文献の段落0068に記載されたように、「データ信号の品位は記録パワーやストラテジ調整量に依存し、品位が最良となる最適な記録パワーやストラテジ調整量がある」という点に着目し、同文献の段落0069に記載されたように、「それぞれのストラテジ調整値毎にデータ信号の品位をチェックすることによって、データが読めなくなるような過大な記録パワーによる記録を防止できる」ことを開示している。

【 0 0 0 7 】

また、エラーレートを記録品位の検査指標とした例については、同文献の段落0070に記載されたように、「複数のストラテジ調整量毎に最適記録パワーを求めて、その最適記録パワーで複数のアドレスに及ぶ一定区間の記録を行い、その一定区間のデータ信号のエラーレートを評価する。そしてそのエラーレートが悪い場合にはそのストラテジ調整量と最適パワーの組み合わせの設定では記録しないようにすることで、データが読めなくなることを防止できる。」との開示がある。

40

【 0 0 0 8 】

また、ジッタを記録品位の検査指標とした例については、同文献の段落0071に記載されたように、「複数のストラテジ調整量毎に最適記録パワーを求めて、その最適記録パワーで一定区間の記録を行い、その一定区間の再生信号のジッタ値を測定する。その再生信号の値が所定値より大きい場合には、そのストラテジ調整量と最適パワーの組み合わせの設定では記録しないようにすることで、記録によるアドレス情報が読めなくなることを防止できる。」との開示がある。

50

【 0 0 0 9 】

エラーレートやジッタを品位指標とした理由については、同文献の段落 0 0 6 9 に記載されたように、「一般的に C D - R では 値、C D - R W では変調度 m を用いてそれぞれ最適記録パワーを決定するが、この方法では必ずしも最良な状態で記録されるとは限らない」点に言及している。

【 0 0 1 0 】

以上の特徴を備えた特許文献 1 の手法によれば、同文献中にも記載されたように、データが読めなくなるような条件での記録が防止でき、P C A 領域の節約にもなるといった効果が期待できる。

【 0 0 1 1 】

しかし、記録対象メディアに付された I D 情報がドライブに登録された正統なメディアの I D 情報を詐称した詐称メディアである場合には、当該メディアに適した記録条件とは異なる記録条件でテスト記録が実行された結果、期待される品位には満たない場合が生じ得る。

【 発明の開示 】

【 発明が解決しようとする課題 】

【 0 0 1 2 】

そこで、本発明は、詐称メディアの判定に有効な手法を提供する。

【 課題を解決するための手段 】

【 0 0 1 3 】

上記目的を達成するため、請求項 1 記載の発明は、記録パルスに基づくレーザ光の照射を行うことにより、光記録メディアに情報の記録を行う光情報記録装置において、記録対象となる光記録メディアに対して前記記録パルスのパワーおよび/またはパルス幅を変化させたテスト記録を行う手段と、前記テスト記録の結果を利用して前記記録パルスの条件を決定する手段と、前記決定した条件と予め登録された適性メディアに対応する記録パルスの条件とを比較する手段と、前記比較の結果に基づいて前記記録対象の光記録メディアが前記適性メディアであるか否かを判定する手段とを具備することを特徴とする。

【 0 0 1 4 】

このように、テスト記録により決定した条件と予めドライブ内に登録された条件とを比較することで、適性に登録された正統なメディアの特性と記録対象メディアの特性との差異が記録条件の差として表面化させることができるため、この差異の大きさから詐称メディアの判定を行うことができ、記録対象メディアがドライブ内に登録された適性メディアであるか否かを判定することで、詐称メディアであるか否かを判定することが可能になり、この詐称メディアに対する各種の処置を実行することができる。尚、テスト記録により決定する条件は、記録対象メディアと当該ドライブとの相性が考慮された最適記録条件であることが望ましい。

【 0 0 1 9 】

また、請求項 2 記載の発明は、記録パルスに基づくレーザ光の照射を行うことにより、光記録メディアに情報の記録を行う光情報記録装置において、光記録メディアの種類に応じて適性メディアに対応する記録パルスの推奨条件を予め登録する手段と、記録対象となる光記録メディアから該光記録メディアの種類を特定する手段と、前記特定した光記録メディアの種類に適した前記推奨条件を取得する手段と、前記取得した推奨条件を用いて前記記録対象の光記録メディアにテスト記録を行う手段と、前記テスト記録の結果を利用して前記推奨条件を調整する手段と、前記調整した条件と前記推奨条件とを比較する手段と、前記比較の結果に基づいて前記記録対象の光記録メディアが前記適性メディアであるか否かを判定する手段とを具備することを特徴とする。

【 0 0 2 0 】

このように、登録された推奨条件とテスト記録による調整後の条件とを比較することで、適性に登録された正統なメディアの特性と記録対象メディアの特性との差異が記録条件の差として表面化させることができるため、この差異の大きさから詐称メディアの判定を

10

20

30

40

50

行うことができる。

【0023】

また、請求項3記載の発明は、記録パルスに基づくレーザ光の照射を行うことにより、光記録メディアに情報の記録を行う光情報記録装置において、光記録メディアの種類に応じて適性メディアに対応する記録パルスの推奨条件を予め登録する手段と、記録対象となる光記録メディアに付された情報に基づいて該光記録メディアが前記適性メディアであるか否かを判定する手段と、記録対象の光記録メディアの特性を検査する手段と、前記検査結果に基づいて前記記録対象の光記録メディアが前記適性メディアであるか否かを判定する手段と、前記光記録メディアに付された情報に基づく判定結果と、前記検査結果に基づく判定結果とを比較することで、前記記録対象の光記録メディアが詐称メディアであるか否かを判定する手段とを具備することを特徴とする。

10

【0024】

このように、メディアに付された情報に基づく判定結果と、検査結果に基づく判定結果とを比較することで、適性に登録された正統なメディアの特性と記録対象メディアの特性との差異を表面化させることができるため、この差異の大きさから詐称メディアの判定を好適に行うことができる。

【0025】

ここで、メディアに付された情報は、当該メディアに形成されたランドプレビット(Lpp)やウォブル(Wobble)から読みとれる固有の情報でも良く、当該メディアの所定領域に書き込まれたメディアコード等のID情報であっても良い。また、検査対象とするメディアの特性としては、ジッタ、値、アシンメトリ値、各符号の長さずれ量、各符号の位相ずれ量、反射率、変調度等の特性を利用することができる。この場合、メディアの種類ごとに比較対象となるメディアの特性を予め記憶しておくことが望ましい。

20

【0028】

また、請求項4記載の発明は、記録パルスに基づくレーザ光の照射を行うことにより、光記録メディアに情報の記録を行う光情報記録方法において、光記録メディアの種類に応じて適性メディアに対応する記録パルスの推奨条件を予め登録するステップと、記録対象となる光記録メディアに付された情報に基づいて該光記録メディアが前記適性メディアであるか否かを判定するステップと、記録対象の光記録メディアの特性を検査するステップと、前記検査結果に基づいて前記記録対象の光記録メディアが前記適性メディアであるか否かを判定するステップと、前記光記録メディアに付された情報に基づく判定結果と、前記検査結果に基づく判定結果とを比較することで、前記記録対象の光記録メディアが詐称メディアであるか否かを判定するステップとを具備することを特徴とする。

30

【0031】

また、請求項5記載の発明は、記録パルスに基づくレーザ光の照射を行うことにより、光記録メディアに情報の記録を行う光情報記録装置に組み込まれる信号処理回路において、光記録メディアの種類に応じて適性メディアに対応する記録パルスの推奨条件を予め登録する手段と、記録対象となる光記録メディアに付された情報に基づいて該光記録メディアが前記適性メディアであるか否かを判定する手段と、記録対象の光記録メディアの特性を検査する手段と、前記検査結果に基づいて前記記録対象の光記録メディアが前記適性メディアであるか否かを判定する手段と、前記光記録メディアに付された情報に基づく判定結果と、前記検査結果に基づく判定結果とを比較することで、前記記録対象の光記録メディアが詐称メディアであるか否かを判定する手段とを具備することを特徴とする。

40

【発明の効果】

【0032】

以上説明したように、本発明によれば、詐称メディアの判定を好適に行うことができる。

【発明を実施するための最良の形態】

【0033】

以下、本発明に係る光情報記録装置を添付図面を参照して詳細に説明する。尚、本発明

50

は、以下説明する実施形態に限らず適宜変更可能である。

【0034】

図1は、本発明に係る記録パルスの構成と記録条件決定の全体フローを示す概念図である。同図(a)に示すように、本発明に係る記録パルス10は、該記録パルスの先端に位置するトップパルス12と、該トップパルスに続く後続パルス14とで構成される。

【0035】

ここで、最短ピットのデータ長を mT (図中の「DATA1」参照)、その記録パルスの長さを $m'T$ とし、最短ピットよりも長いピットのデータ長を nT (図中の「DATA2」参照)、その記録パルス10の長さを $n'T$ とすると、最短ピットの記録パルス長と等しいトップパルス12は $m'T$ の長さを有し、後続パルス14は $(n-m)T$ の長さを有する。本実施形態では、 $m=3$ 、 $n=3\sim 11$ および14の値をとるものとする。 T は光ディスクシステムにて定義された単位時間であり、その周期はクロック信号によって決定される。

10

【0036】

記録パルス10の条件は、同図(b)に示す一連のフローを実行することによって決定される。このフローは、光情報記録装置(以下、「記録装置」または「ドライブ」という)に光情報記録媒体(以下、「メディア」または「ディスク」という)を装填した状態でのテスト記録を伴って実行される。

【0037】

同図(b)に示すように、記録パルス10の条件を決定する際には、まず、 $m'T$ 長のパルス条件を決定し(ステップS100)、その後、この $m'T$ 長の条件を利用して、 $m'T$ 長のパルス条件と $(n-m)T$ 長のパルス条件との比率となる $m'T/(n-m)T$ を求める(ステップS200)。その後、この比率に基づいて nT パルスを構成し(ステップS300)、最後に位相ずれ補正を行って $n'T$ 長の記録パルスの条件を決定する(ステップS400)。

20

【0038】

図2は、本発明に係るドライブの内部構成を示すブロック図である。同図に示すように、このドライブ100は、レーザ発振器103から出力されたレーザ光を用いて、メディア50に対する情報の記録再生を行う。

【0039】

メディア50に対して情報の記録を行う場合は、所望の記録情報に対応した記録信号をエンコーダ101でEFM方式で符号化し、この符号化した記録データをストラテジ回路102に加える。

30

【0040】

ここで、このストラテジ回路102には、所定のストラテジの各種設定パラメータが設定されており、該ストラテジ回路102は、ストラテジの各種設定パラメータを補正して、レーザ発振器103から出力されるレーザ光の強度やパルス幅を制御し、所望の記録状態が得られるであろう記録パルスを生成する。

【0041】

ストラテジ回路102で形成された記録パルスは、レーザ発振器103に加えられ、レーザ発振器103は、この記録パルスに対応して出力レーザ光を制御し、この制御されたレーザ光をレンズ104、ハーフミラー105、レンズ106を介して線速一定若しくは回転速度一定で回転するメディア50に照射し、これによりメディア50に、所望の記録データに対応したピット、ランド列からなる記録パターンが記録される。

40

【0042】

一方、メディア50上に記録された情報の再生を行う場合は、レーザ発振器103から一様な再生レーザ光がレンズ104、ハーフミラー105、レンズ106を介して線速一定若しくは回転速度一定で回転するメディア50に照射される。

【0043】

この時、再生レーザ光は、記録時にレーザ発振器103から出力されるレーザ光よりも

50

強度の弱い再生レーザ光が用いられ、この再生レーザ光によるメディア50からの反射光は、レンズ106、ハーフミラー105、レンズ107を介して受光部108で受光され、電気信号に変換される。

【0044】

受光部108から出力される電気信号は、メディア50に記録されたピット、ランドからなる記録パターンに対応している。この受光部108から出力される電気信号は、同期信号検出回路109で該電気信号に含まれるウォブル成分から所定周期のクロック信号が生成され、その後、2値化回路110で2値化され、さらにデコーダ111でデコードされて再生信号として出力される。

【0045】

このように、ドライブとメディアで構成された記録システムの記録品位は、ドライブの特性ばらつきとメディアの特性ばらつきに左右されるため、この影響を前述のストラテジが吸収することで記録品位の向上が図られる。尚、メディアとしては、CD-RやDVD-Rに代表される色素型メディアやCD-RWやDVD-RWに代表される相変化型のメディア等の各種光情報記録媒体の適用が可能である。

【0046】

以下、上述したドライブが実行する図1(b)に示した記録パルス条件決定フローの詳細を説明する。

【0047】

(m'T条件の決定)

図3は、図1に示したm'T決定フローの詳細な実行手順を示すフローチャートである。同図に示すように、前述のドライブ100は、該ドライブの初期設定を行うまでステップS110~S114までを実行し、次に、テスト記録の条件を決めるまでのステップS116~S122までを実行し、その後、決定した条件でテスト記録を行うステップS124を実行し、その結果に基づいてm'Tパルスの条件を決定するステップS126を実行する。以下、これら各ステップの詳細を説明する。

【0048】

(基準条件の決定)

図3に示すステップS110では、まず、任意の標準的なメディアを用いて記録速度を変化させながらテスト記録を行い、1つのパルス幅と3つのパワー値を基準条件として求める。3つのパワー値としては、上記テスト記録の結果、ジッタが最小となった値と、その前後に位置する2つのパワー値を用いることが望ましい。前後2つのパワー値としては、ジッタ良否の基準となる閾値近傍の値を用いることが好ましい。ここで求めた基準条件が後の記録品位検査の際に利用される。

【0049】

(基準閾値の決定)

後述するように、本発明ではジッタ閾値以下の領域をテスト記録条件の範囲(以下、「テスト領域」という)として設定することを意図しているため、この判断基準となる閾値を決定する必要がある。閾値の値としては、ドライブやメディアの種類に応じて標準的な値を用意しておいても良いが、ジッタの許容領域のミニマムラインを示す閾値は、図2に示したピックアップを構成する光学系部品やその他の要素の状態によって変化し、また、メディアを記録する速度によっても変化する。

【0050】

従って、この閾値も実際に使用するドライブとメディアの組み合わせごとに求め、よりの確な判断基準を持たせることで、よりの確なテスト領域の設定を行うことが推奨される。

【0051】

もっとも、この閾値をドライブとメディアの組み合わせごとに設定することは、記録工程の増加要因にもなるため、ドライブ個体ごとのバラツキが閾値変動の主要因と仮定して、ドライブ製造時に個体ごとに適した閾値を記憶領域115に格納しておいても良い。

10

20

30

40

50

【 0 0 5 2 】

図 4 は、図 3 に示す基準閾値の決定ステップの詳細を示すフローチャートである。同図に示すように、基準閾値の決定は、所定の記録条件による記録再生を行い、その結果に基づいてシステムとしての基準値を決定し、該基準値から所定のマージンを確保した値をテスト領域決定の際に使用する閾値とすることで行われる。以下、各ステップを順に説明する。

【 0 0 5 3 】

まず、記録条件設定を行うステップ S 1 5 0 を実行し、このステップでは、パルス幅、パワー、記録再生速度、記録アドレス等の記録再生に必要な条件を所定のパターン用意し、この記録条件をドライブに設定した後、該ドライブ内に基準メディアを装填する。基準メディアとしては、各種のメディアがある中から特性が標準的なものを選ぶことが望ましい。

10

【 0 0 5 4 】

次に、上記のステップ S 1 5 0 で設定した記録条件で装填した基準メディアに対して、記録と再生を行うステップ S 1 5 2 を実行し、各記録条件における記録再生特性値、例えばジッタを取得する。ここで取得する特性値としては記録品位を示す値を選択する。

【 0 0 5 5 】

続いて、上記ステップ S 1 5 2 で取得した記録再生特性値から最良の値、例えば、ジッタの最小値を求め、これをシステム基準値とするステップ S 1 5 4 を実行する。これにより、当該ドライブで最適値に近いと思われるジッタ値が基準値として設定される。尚、この基準値はジッタ最適点ではなく、所定の閾値と交差する 2 点の中間値、即ちパワーマージンの中間値としても良い。

20

【 0 0 5 6 】

最後に、上記ステップ S 1 5 4 で決定したシステム基準値に対して、所定の係数 (> 1 とすることが望ましい) を掛け合わせた値を閾値として算出するステップ S 1 5 6 を実行する。これにより、システム基準値に対して所定のマージンを持たせた形で判断が行われる。即ち、システム基準値を用いた閾値の算出は、 $\text{閾値} = \text{システム基準値} \times$ で行われ、係数 としては、およそ 1.5 程度の値を用いることが望ましい。尚、この係数 はドライブやメディアの種類に応じて適切な値を設定すれば良く、 $= 0.8 \sim 1.2$ のようにシステム基準値に近い値を設定しても良いし、 $= 2.0 \sim 3.0$ のように、大きめに設定しても良い。

30

【 0 0 5 7 】

図 5 は、図 4 に示したフローの一実施例を示す概念図である。同図に示す例は、記録品位を示す特性値としてジッタ値を用い、W 1 ~ W 4 までの各パルス幅に対してパワーを P 1 ~ P 6 まで変化させて、再生特性 2 0 2 - 1 ~ 2 0 2 - 4 までを得たときの例である。同図に示す例では、パルス幅 W 1 ~ W 4 とパワー P 1 ~ P 6 が記録条件となり、最も低いジッタ値が得られた再生特性 1 0 2 - 3 の極がシステム基準値となり、このシステム基準値に例えば 1.5 を乗じて得られた値が閾値となる。尚、同図中のマトリクス内に示された矢印はテスト条件を変化させる方向を示し、以下の説明においても同様の意味で使用する。

40

【 0 0 5 8 】

図 6 は、図 4 に示したフローの一実施例を示す概念図である。同図に示す例は、記録品位を示す特性値としてジッタ値を用い、W 1 ~ W 4 までの各パルス幅ごとにパワーの変化範囲を変えて、再生特性 2 0 2 - 1 ~ 2 0 2 - 4 までを得たときの例である。同図に示す例では、最も低いジッタ値が得られた再生特性 2 0 2 - 2 の極がシステム基準値となり、このシステム基準値に例えば 1.5 を乗じて得られた値が閾値となる。このように、閾値の決定は、パルス幅ごとにパワー条件を変更して求めることも可能である。

【 0 0 5 9 】

図 7 は、ドライブごとに閾値を求める場合の例を示す概念図である。ドライブの個体ばらつきに応じた閾値設定が所望される場合には、同図に示すように、各ドライブ 1 0 0 -

50

1 ~ 100 - 5 のそれぞれで共通の基準メディア 50 を記録再生し、各ドライブごとに固有の閾値 1 ~ 5 を記憶させておく。

【0060】

尚、閾値の設定工程を簡易化したい場合は、標準的なドライブ数個のそれぞれで共通の基準メディアを記録再生して得られた閾値 1 ~ 5 の平均を取り、この平均閾値を他のドライブの閾値として使用してもよい。

【0061】

このとき、平均閾値を求めるために使用したドライブは、同一設計のものでも、完全に同一設計ではなく類似設計のものであっても良い。また、これらドライブの閾値として平均閾値を使用することも可能である。さらに、一度求めた平均閾値を、以後製造される同一または類似設計のドライブの閾値として汎用的に使用しても良い。また、バラツキを持った複数台のドライブを意図的に用意し、これらの平均値を求めてもよい。

10

【0062】

(記録装置の初期設定)

以上説明した図3のステップ S 1 1 0 およびステップ S 1 1 2 で求めた基準条件と基準閾値をドライブ 100 内の記録領域 115 に格納するステップ S 1 1 4 を実行する。この工程はドライブ 100 の製造時に行っておくことが望ましい。

【0063】

(記録対象メディアの装填)

続いて、ステップ S 1 1 4 の初期設定が完了したドライブ 100 内に、情報記録を行うメディア 50 を装填するステップ S 1 1 6 を実行する。

20

【0064】

(基準条件による記録再生)

次に、ステップ S 1 1 4 で設定した条件を用いて、ステップ S 1 1 6 で装填したメディア 50 に記録を行うステップ S 1 1 8 を実行する。具体的には、基準条件として定義された1つのパルス幅と3種類のパワー値を用いて3回の記録再生を行い3点のジッタ値を得る。この3点のジッタ値をパワー軸との関係でプロットすると、ドライブ 100 とメディア 50 の組み合わせに応じた記録特性の傾向が明らかになる。

【0065】

(記録品位の検査)

図8は、図3のステップ S 1 2 0 で実行した記録品位検査の結果、谷型パターンが得られた例を示す概念図である。同図に示すように、記録品位の検査は、前述までのステップで得られた各基準条件に対するジッタ値と閾値とを用いて行う。同図に示す例は、基準条件としてパワー P 1、P 2、P 3 を用いたときの例であり、各パワー値で得られたジッタ値を結ぶ仮想線が谷型のパターンとなる。このような谷型のパターンが得られたときは、ステップ S 1 1 0 で使用した基準メディアとステップ S 1 1 6 で装填した記録対象メディアとが同感度であり、記録特性が類似していることを意味する。

30

【0066】

ここで、同図 (a) は谷型パターンの最小値が閾値以下となる例であり、同図 (b) は谷型パターンの最小値が閾値以上となる例であり、いずれのパターンにおいても基準メディアと記録対象メディアは同感度と考えられる。このように、基準メディアと記録対象メディアが同感度であった場合は、後述するように、テスト記録で使用する条件は、基準条件を中心としたパワー x パルス幅の面領域で設定する。

40

【0067】

ここで、同図 (a) と (b) とでは、各記録ポイント P 1、P 2、P 3 でそれぞれ得られた再生値と再生基準値との差分量、即ち、同図の例ではジッタ値とジッタ閾値との差分量が異なり、同図 (a) の方が得られた再生値が再生基準値に近くなる。

【0068】

このことは、同図 (a) の方が同図 (b) よりも最適条件の発見が容易であると考えられるため、同図 (a) の記録特性が得られたときの方が同図 (b) の記録特性が得られた

50

ときよりも、テスト回数を少なく設定し、より少ないテスト回数でより適した解を見出す構成としても良い。

【 0 0 6 9 】

即ち、再生値と再生基準値との差分量が少なかった場合は、最適条件が前述の基準条件に近くなり、再生値と再生基準値との差分量が多かった場合は、最適条件が前述の基準条件から遠くなるため、テスト回数をより少なくしたい場合には、再生値と再生基準値との差分量に応じてテスト回数を変化させることが望ましい。

【 0 0 7 0 】

図9は、図3のステップS120で実行した記録品位検査の結果、右下がりのパターンが得られた例を示す概念図である。同図に示す例では、P1、P2、P3とパワーが上昇するにつれてジッタ値が下がってゆく右下がりのパターンとなる。このような右下がりのパターンが得られたときは、基準メディアよりも記録対象メディアの方が低感度であることを意味する。

10

【 0 0 7 1 】

ここで、同図(a)は右下がりパターンの最小値が閾値以下となる例であり、同図(b)は右下がりパターンの最小値が閾値以上となる例であり、いずれのパターンにおいても基準メディアより記録対象メディアの方が低感度であると考えられる。このように、記録メディアの方が低感度であった場合は、後述するように、基準条件を中心としたパワー×パルス幅の面領域で区画されたテスト領域を高パワー、広パルス幅側にシフトさせてテスト記録を行う。

20

【 0 0 7 2 】

また、同図に示すような右下がりパターンが得られた場合は、ジッタの最小値がより高パワー側に存在すると考えられるため、P3よりも高パワーで追記を行って、再度記録特性を確認しても良い。この場合、記録回数は1回増えるが記録品位の検査精度を向上させることができる。尚、このパターンが得られた場合も、前述の谷型パターンが得られた場合と同様に、再生値と再生基準値との差分量に応じてテスト回数を変化させても良い。

【 0 0 7 3 】

また、同図に示すような右下がりパターンが得られた場合は、前述の図8に示した谷型のパターンよりも、最適解が基準条件から遠くなると考えられるため、谷型パターンの場合よりもテスト回数を増加させておくことが望ましい。

30

【 0 0 7 4 】

図10は、図2のステップS120で実行した記録品位検査の結果、右上がりのパターンが得られた例を示す概念図である。同図に示す例では、P1、P2、P3とパワーが上昇するにつれてジッタ値が上がってゆく右上がりのパターンとなる。このような右上がりのパターンが得られたときは、基準メディアよりも記録対象メディアの方が高感度であることを意味する。

【 0 0 7 5 】

ここで、同図(a)は右上がりパターンの最小値が閾値以下となる例であり、同図(b)は右上がりパターンの最小値が閾値以上となる例であり、いずれのパターンにおいても基準メディアより記録対象メディアの方が高感度であると考えられる。このように、記録メディアの方が高感度であった場合は、後述するように、基準条件を中心としたパワー×パルス幅の面領域で区画されたテスト領域を低パワー、狭パルス幅側にシフトさせてテスト記録を行う。

40

【 0 0 7 6 】

また、同図に示すような右上がりパターンが得られた場合は、ジッタの最小値がより低パワー側に存在すると考えられるため、P1よりも低パワーで追記を行って、再度記録特性を確認しても良い。この場合、記録回数は1回増えるが記録品位の検査精度を向上させることができる。尚、このパターンが得られた場合も、前述の谷型パターンが得られた場合と同様に、再生値と再生基準値との差分量に応じてテスト回数を変化させても良い。

【 0 0 7 7 】

50

また、同図に示すような右上がりパターンが得られた場合は、前述の図 8 に示した谷型のパターンよりも、最適解が基準条件から遠くなると考えられるため、谷型パターンの場合よりもテスト回数を増加させておくことが望ましい。

【 0 0 7 8 】

(テスト領域の決定)

図 1 1 は、図 3 のステップ S 1 2 0 で谷型パターンが得られた場合に、ステップ S 1 2 2 で実行されるテスト領域決定の一例を示す概念図である。同図に示すように、谷型パターンが得られた場合は、P 1、P 2、P 3 のそれぞれで得られたジッタ値が描く近似曲線 2 0 6 と閾値とのクロスポイントをテスト記録で使用するパワーの変化領域とし、この変化領域がパワーレンジとなる。尚、本発明においては、実際にテスト記録で使用するパワーの範囲を「パワーレンジ」と定義し、ジッタが閾値以下となるパワーの範囲を「パワーマージン」と定義する。

10

【 0 0 7 9 】

ここで、近似曲線 2 0 6 は、パルス幅ごとに異なるため、基準条件で用いたパルス幅を W 4 とすると、この W 4 を中心としたパルス幅 W 1 ~ W 6 のそれぞれに対して、パワー P 1、P 2、P 3 で記録し、その結果得られた近似曲線 2 0 6 と閾値とのクロスポイントを確認してゆく。これにより同図のマトリクスイメージに示すように、各パルス幅ごとに閾値以下となるパワーレンジが得られ、同図のハッチで示した領域がテスト領域となる。ここで、基準条件として使用した P 1、P 2、P 3 のパワー 3 条件と、パルス幅 W 4 をマトリクス中のイメージで示すと、同図の 2 0 8 - 1、2 0 8 - 2、2 0 8 - 3 となり、決定されたテスト領域は、基準条件を中心としたパワー × パルス幅の面領域として設定される。

20

【 0 0 8 0 】

このように、パルス幅ごとにパワーレンジを求めることで、閾値以下となる領域を集中してテストすることができるため、少ないテスト回数でより適した条件を見出すことが可能になる。

【 0 0 8 1 】

尚、パワーマージンが広く取れた場合には、パワー変化のステップを大きめに設定し、パワーマージンが狭かった場合には、パワー変化のステップを小さく設定することでもテスト回数の低減を図ることができる。例えば、10 mW のマージンが取れた場合には、ラフにテストしても最適値が得られるものと仮定して 2 mW ステップで 5 回のテストを行い、1 mW のマージンが取れた場合には、より精密なテストが必要と判断して 0.1 mW ステップで 10 回テストするような構成も可能である。

30

【 0 0 8 2 】

図 1 2 は、図 3 のステップ S 1 2 0 で右下がりパターンが得られた場合に、ステップ S 1 2 2 で実行されるテスト領域決定の一例を示す概念図である。同図に示すように、右下がりパターンが得られた場合は、最適条件がより高パワー側にあると考えられるため、P 3 よりも高いパワー値 P + で追加記録を行い、P 1、P 2、P 3、P + のそれぞれで得られたジッタ値が描く近似曲線 2 0 6 と閾値とのクロスポイントをパワーレンジとする。この処理をパルス幅 W 1 ~ W 6 のそれぞれで行って、同図のマトリクスイメージに示すようなテスト領域を得る。

40

【 0 0 8 3 】

ここで、上記の手順により決定されたテスト領域は、基準条件 2 0 8 - 1、2 0 8 - 2、2 0 8 - 3 を中心としたパワー × パルス幅の面領域が高パワー側にシフトされた形となる。この例では、谷型パターンで使用した W 1 ~ W 6 をそのまま用いたが、右下がりパターンの場合は、低感度傾向にあるため、W 1 ~ W 6 よりも広いパルス幅領域にシフトさせてパワーレンジを決めても良い。

【 0 0 8 4 】

図 1 3 は、図 3 のステップ S 1 2 0 で右上がりパターンが得られた場合に、ステップ S 1 2 2 で実行されるテスト領域決定の一例を示す概念図である。同図に示すように、右上

50

がりパターンが得られた場合は、最適条件がより低パワー側にあると考えられるため、P1よりも低いパワー値P+で追加記録を行い、P+、P1、P2、P3のそれぞれで得られたジッタ値が描く近似曲線206と閾値とのクロスポイントをパワーレンジとする。この処理をパルス幅W1～W6のそれぞれで行って、同図のマトリクスイメージに示すようなテスト領域を得る。

【0085】

ここで、上記の手順により決定されたテスト領域は、基準条件208-1、208-2、208-3を中心としたパワー×パルス幅の面領域が低パワー側にシフトされた形となる。この例でも谷型パターンで使用したW1～W6をそのまま用いたが、右上がりパターンの場合は、高感度傾向にあるため、W1～W6よりも狭いパルス幅領域にシフトさせて

10

【0086】

即ち、上述した手法では、各パルス幅ごとに記録品位の検査が行われ、その結果に基づいて、各パルス幅ごとにテスト回数が決定されるため、テスト回数の低減が期待できる。以上説明した記録品位の検査は、基準条件での記録によるジッタ変化をパターンングすることで行う例であり、より望ましくは、下記に示す8パターンを用いて行うことが推奨される。

【0087】

図14は、図3のステップS120を8つのパターンを用いて実行する場合の例を示す図である。同図に示すように、パターン1は、谷型、右上がり、右下がり等のような

20

【0088】

その後、この追加記録の結果得られたジッタ特性を曲線近似し、この近似曲線がジッタ閾値と交差する大小2点の間隔をパワーレンジの基準値とする。

【0089】

さらに、このパターンが得られたときは、基準値±0.2Tのパルス幅領域をテスト領域として決定し、テスト記録時には、このテスト領域内を0.2Tごとに変化させて最適記録条件の検出を行う。尚、Tは記録ピットの単位時間長を示す。

30

【0090】

ここで、基準値となるパルス幅をパルス条件1とし、拡張した2点をパルス条件2および3とすると、パターン1のパルス条件2および3は±0.2T拡張された後のパルス幅となる。このパルス幅の条件変更に伴って、テスト条件として使用するパワーレンジにも若干の変更を行う。

【0091】

即ち、パルス幅を0.1T変更したときは、パワーレンジの基準値×(1-0.05×1)mWを当該パルス幅におけるパワーレンジとし、パルス幅を0.2T変更したときは

40

【0092】

よって、このパターン1に該当した場合のテスト条件は下記の3セットとなる。

【0093】

- (1) パルス幅の基準値、パワーレンジの基準値
- (2) パルス幅の基準値-0.2T、パワーレンジの基準値×(1-0.05×(-2))mW
- (3) パルス幅の基準値+0.2T、パワーレンジの基準値×(1-0.05×(+2

50

)) mW

尚、本発明では、上記(1)に示した基準条件は、実際のテスト記録で使用しなくても良い。

【0094】

パターン2は、谷型パターンが得られた場合であって、ジッタの最小値が閾値以下であるときに適用されるパターンである。このパターンが得られた場合は、記録対象メディアが基準メディアと同感度であると判断し、基準値 ± 0.1 Tをパルス幅条件として選択する。その後、パターン1と同様の手順により、これらパルス条件ごとにパワーレンジの設定を行う。その結果、このパターン2に該当した場合のテスト条件は下記の3セットとなる。

【0095】

(1) パルス幅の基準値、パワーレンジの基準値

(2) パルス幅の基準値 -0.1 T、パワーレンジの基準値 $\times(1-0.05\times(-1))$ mW

(3) パルス幅の基準値 $+0.1$ T、パワーレンジの基準値 $\times(1-0.05\times(+1))$ mW

パターン3は、谷型パターンが得られた場合であって、ジッタの最小値が閾値を超えたときに適用されるパターンである。このパターンが得られた場合は、記録対象メディアが基準メディアと同感度、かつメディアの素性差が大きいと判断し、基準値 ± 0.2 Tをパルス幅条件として選択する。その後、パターン1と同様の手順により、これらパルス条件ごとにパワーレンジの設定を行う。その結果、このパターン3に該当した場合のテスト条件は下記の3セットとなる。

【0096】

(1) パルス幅の基準値、パワーレンジの基準値

(2) パルス幅の基準値 -0.2 T、パワーレンジの基準値 $\times(1-0.05\times(-2))$ mW

(3) パルス幅の基準値 $+0.2$ T、パワーレンジの基準値 $\times(1-0.05\times(+2))$ mW

パターン4は、右下がりパターンが得られた場合であって、ジッタの最小値が閾値以下であるときに適用されるパターンである。このパターンが得られた場合は、記録対象メディアが基準メディアよりやや低感度であると判断し、基準値、 $+0.1$ Tおよび $+0.2$ Tの3点をパルス幅条件として選択する。その後、パターン1と同様の手順により、これらパルス条件ごとにパワーレンジの設定を行う。その結果、このパターン4に該当した場合のテスト条件は下記の3セットとなる。

【0097】

(1) パルス幅の基準値、パワーレンジの基準値

(2) パルス幅の基準値 $+0.1$ T、パワーレンジの基準値 $\times(1-0.05\times(+1))$ mW

(3) パルス幅の基準値 $+0.2$ T、パワーレンジの基準値 $\times(1-0.05\times(+2))$ mW

パターン5は、右下がりパターンが得られた場合であって、ジッタの最小値が閾値を超えたときに適用されるパターンである。このパターンが得られた場合は、記録対象メディアが基準メディアよりかなり低感度であると判断し、基準値、 $+0.2$ Tおよび $+0.4$ Tの3点をパルス幅条件として選択する。その後、パターン1と同様の手順により、これらパルス条件ごとにパワーレンジの設定を行う。その結果、このパターン5に該当した場合のテスト条件は下記の3セットとなる。

【0098】

(1) パルス幅の基準値、パワーレンジの基準値

(2) パルス幅の基準値 $+0.2$ T、パワーレンジの基準値 $\times(1-0.05\times(+2))$ mW

10

20

30

40

50

(3) パルス幅の基準値 + 0.4 T、パワーレンジの基準値 $\times (1 - 0.05 \times (+4))$ mW

パターン 6 は、右上がりパターンが得られた場合であって、ジッタの最小値が閾値以下となったときに適用されるパターンである。このパターンが得られた場合は、記録対象メディアが基準メディアよりやや高感度であると判断し、基準値、- 0.1 T および - 0.2 T の 3 点をパルス幅条件として選択する。その後、パターン 1 と同様の手順により、これらパルス条件ごとにパワーレンジの設定を行う。その結果、このパターン 6 に該当した場合のテスト条件は下記の 3 セットとなる。

【0099】

(1) パルス幅の基準値、パワーレンジの基準値

(2) パルス幅の基準値 - 0.1 T、パワーレンジの基準値 $\times (1 - 0.05 \times (-1))$ mW

(3) パルス幅の基準値 - 0.2 T、パワーレンジの基準値 $\times (1 - 0.05 \times (-2))$ mW

パターン 7 は、右上がりパターンが得られた場合であって、ジッタの最小値が閾値を超えたときに適用されるパターンである。このパターンが得られた場合は、記録対象メディアが基準メディアよりかなり高感度であると判断し、基準値、- 0.2 T および - 0.4 T の 3 点をパルス幅条件として選択する。その後、パターン 1 と同様の手順により、これらパルス条件ごとにパワーレンジの設定を行う。その結果、このパターン 7 に該当した場合のテスト条件は下記の 3 セットとなる。

【0100】

(1) パルス幅の基準値、パワーレンジの基準値

(2) パルス幅の基準値 - 0.2 T、パワーレンジの基準値 $\times (1 - 0.05 \times (-2))$ mW

(3) パルス幅の基準値 - 0.4 T、パワーレンジの基準値 $\times (1 - 0.05 \times (-4))$ mW

パターン 8 は、山型パターンが得られた場合であって、ジッタの最大値が閾値を超えたときに適用されるパターンである。このパターンが得られた場合は、異常パターンであると判断し、基準値 ± 0.2 T をパルス幅条件として選択する。その後、パターン 1 と同様の手順により、これらパルス条件ごとにパワーレンジの設定を行う。その結果、このパターン 8 に該当した場合のテスト条件は下記の 3 セットとなる。

【0101】

(1) パルス幅の基準値、パワーレンジの基準値

(2) パルス幅の基準値 - 0.2 T、パワーレンジの基準値 $\times (1 - 0.05 \times (-2))$ mW

(3) パルス幅の基準値 + 0.2 T、パワーレンジの基準値 $\times (1 - 0.05 \times (+2))$ mW

尚、以上説明した 8 つのパターンのうち、基準メディアに最も近くなるパターン 2 以外のパターンが検出された場合は、再生誤動作によるものでないことを確認するために、このパターンの基になった記録結果を再度再生し、ジッタを再検出する構成としても良い。この場合、再度の再生によりパターン 2 以外の特性が検出された場合は、図 14 に示す条件に従って、記録条件の追加と拡張を行えば良い。

【0102】

ここで、上記再生誤動作の確認を行った結果、パターン 8 が検出された場合は、記録誤動作の可能性が考えられるため、追加記録およびパルス幅の拡張を行う前に、パルス幅の基準値で再度記録を行う。この再記録結果を再生してもパターン 8 となった場合は、追加記録、即ち、パルス条件 1 のマージン測定を行うためのパワー拡張は行わずに、パルス条件の拡張、即ち、パルス条件 2 および 3 の拡張を行う。これらパルス条件 2 および 3 の拡張に応じたパワーの拡張は前述の手法で行えば良い。

【0103】

10

20

30

40

50

即ち、パターン 8 の場合、パルス条件 1 ではマージンが取れず、拡張の基準となるパワーレンジを求めることができないため、初期のパワー条件範囲を基準となるパワーレンジとして設定する。

【 0 1 0 4 】

(テスト領域の決定：近似法によるパワーレンジの決定)

前述の手順を実行することにより、少ないテスト回数で最適解を得るに有効なテスト領域が決定されるが、このテスト領域決定の際に重要となるパワーレンジの決定手法について以下説明を加える。

【 0 1 0 5 】

本発明では可能な限り少ないテスト回数で最適解発見の精度を上げたいため、閾値以下の領域にテスト条件を集中させることは前述したとおりである。この考え方に基づけば、テスト記録の際に使用されるパワーレンジは、閾値に対するマージンを示す大小 2 点のパワー値から求めればよいこととなる。ここで、閾値に対するマージンとは、その領域であれば、閾値以下の特性値が得られる幅を意味し、大小 2 点のパワー値とは、このマージンの幅を決める低パワー側の値と、高パワー側の値を意味する。

【 0 1 0 6 】

ここで、各種メディアのテスト記録時間の短縮およびライトワンスメディアのようにテスト記録領域に制限の有るメディアのテスト領域の効率化を考えると、テスト記録に要する記録ポイントはより少ないことが望ましいが、ここで求めるパワーレンジは、最適記録条件の判断基準となる重要なパラメータであるため、高精度であることが望まれる。

【 0 1 0 7 】

このパワーレンジを精度良く求めることは、より選択された領域の集中したテストを意味するため、テスト回数の低減にも寄与する。例えば、0.1 mW に 1 回の頻度でテスト記録を行う場合には、パワーレンジが 1 mW だと 10 回のテスト記録が行われ、2 mW だと 20 回のテスト記録が行われるため、パワーレンジを絞ることがテスト回数の低減に寄与することになる。

【 0 1 0 8 】

そこで、本発明では、記録再生信号の記録品位が記録パワーに対して最適点を極値とする 2 次曲線的な変化を描くことに着目し、数点の記録ポイントを用いて特性曲線を近似算出することで、求めたいマージン量を得る手法を提唱する。このような近似手法を適用することにより、数点の記録ポイントでパワーレンジを高精度かつ容易に求めることが可能になり、テスト回数の低減が図られる。

【 0 1 0 9 】

図 15 は、図 3 のステップ S 1 2 2 で使用されるパワーレンジを曲線近似によって求める方法を説明した概念図である。同図に示すように、近似を行うにあたっては、まず、記録特性の判断基準とするジッタ値が閾値近傍となる低パワー側の a および高パワー側の c の 2 点と、これらの間に位置し、かつ、これら a、c および閾値のいずれの値よりも小さなジッタ値となる b を選択する。即ち、ここで選択される a、b、c は、下記の関係を有することになる。

【 0 1 1 0 】

$$a > b, c > b, \text{閾値} > b$$

ここで、上記の閾値近傍は、同図に示すように、閾値からある幅を持った上限値と下限値の間として定義し、望ましくは、上限値を閾値の 40%、下限値を閾値の 5% に設定する。その後、これら a, b, c の値を 2 次関数で近似し、該 2 次関数と閾値がクロスする大小 2 点の差分をパワーレンジとする。尚、閾値近傍として定義する範囲は、-5% ~ +40% や -10% ~ 30% 等、記録ポイントの間隔等を考慮して適宜変更可能である。

【 0 1 1 1 】

図 16 は、図 3 のステップ S 1 2 2 で使用されるパワーレンジを曲線近似によって求める別の例を説明した概念図である。同図に示すように、A、B、C の 3 条件でのみでは、前述の「 $a > b, c > b, \text{閾値} > b$ 」の条件を満たす関係が得られなかった場合、高パワ

10

20

30

40

50

一側の D を追記することで、閾値近傍の値を得ることが望ましい。

【 0 1 1 2 】

さらに、同図に示すように、 $B > C$ の関係がある場合は、B を用いずに、A、C、D の 3 点で近似式を算出することが望ましい。

【 0 1 1 3 】

このとき記録ポイント 3 点と閾値の関係は、「 $A > C$ 、 $D > C$ 、閾値 $> C$ 」となり、近似曲線を描くに適した関係となるため、3 点近似で高精度な近似曲線を得ることができる。尚、D に示した追加記録条件は、追記前の記録ポイントが示す $A > B$ 、 $B > C$ および閾値によって決定すれば良い。

【 0 1 1 4 】

また、図 1 5 とは逆に、低パワー側に閾値近傍の値がなかった場合は、A より低パワー条件で追記を行えば良く、記録ポイントと閾値の関係によっては、適宜 1 点以上の記録条件を追加しても良い。

【 0 1 1 5 】

また、追加記録条件で用いるパワーの範囲は、所定のパワーステップに対して一定の変化を持たせても良いし、予めパワーの変動に対するジッタ変動の関係を求めておき、その関係からパワー条件を設定しても良い。

【 0 1 1 6 】

尚、上記記録条件の追加を行っても、パワーレンジを求めるに十分な記録ポイントが得られない場合は、上述と同様の手順により再度記録条件の追加を行って記録ポイントを変更する。

【 0 1 1 7 】

また、ライトワンスメディアのようにテスト記録領域に制限のある場合や、膨大なテスト時間の使用を回避するため、上記再度記録条件の追加回数に上限値を持たせても良く、記録条件の追加によって記録パワーがレーザ出力値を超えないように、追記パワーの上限値を持たせておいても良い。

【 0 1 1 8 】

また、上述の例では、3 点近似によりパワーレンジを求めたが、最も閾値に近い 2 点を選択し、これら 2 点それぞれ示す大小 2 点のパワー値の差分よりパワーレンジを決定しても良い。

【 0 1 1 9 】

その他、閾値近傍の 2 点を選択する手法としては、閾値をまたぐ大小 2 点が見つかるまでパワーを変化させて記録し、該記録した中で最も閾値に近い 2 点を選択しても、この 2 点をそのまま選択しても良い。この方法については以下詳細な説明を加える。

【 0 1 2 0 】

(テスト領域の決定：サンプリングによるパワーレンジの決定)

図 1 7 は、図 3 のステップ S 1 2 2 で使用されるパワーレンジをサンプリングによって求める例を説明した概念図である。同図に示す例では、前述した 3 点近似ではなく、閾値に近い値が得られるまでパワーを徐々に変化させて、閾値に近い大小 2 点のパワー値を基準にパワーレンジが求められる。

【 0 1 2 1 】

つまり、同図に示すように、記録パワーを P 1 から P 2、P 3・・・と順に増加させて記録再生を行い、閾値以上の値が得られたパワー値 P 6 まで記録再生を繰り返す。この処理のイメージをマトリクスで示すと、パワー変化は P 1 ~ P 6 まで行うが、パワーレンジは、閾値に最も近い低パワー側の P 2 と高パワー側の P 6 との間となる。このように、閾値をまたぐ 2 点を選択することによってもパワーレンジを決定することができる。

【 0 1 2 2 】

ここで、閾値に近い大小 2 点を選択する方法としては、下記のような形態を適宜選択して使用することができる。

【 0 1 2 3 】

10

20

30

40

50

1) パワーマージンを成す大小2点を選択する方法、即ち、再生基準値を満たすパワー領域内であって、夫々再生基準値と最も近い2点を選択

2) パワーマージンのやや外にはなるが再生基準に最も近い2点を選択

3) 低パワー側で再生基準値を跨ぐ大小2点を選択

4) 高パワー側で再生基準値を跨ぐ大小2点を選択

5) 低パワー側および高パワー側で再生基準値を跨ぐ形となる2点であって、夫々再生基準値と最も近い2点を選択

また、上記各手法により選択した2点を用いて記録特性を近似し、再生基準値と交差する大小2点を求めても良い。

【0124】

($m' T / (n - m) T$ 比率の決定)

図18は、図1(b)に示したステップS200の比率決定で使用するテスト用記録パルスの例を示す概念図である。同図(a)は、単一のパルスパターンで構成されたシングルパルスを用いる場合の例であり、同図(b)は、複数のパルスパターンで構成されたマルチパルスを用いる場合の例である。同図に示すように、シングルパルス10-1およびマルチパルス10-2は、記録パルスの先頭に配置されたトップパルス12と、それに続く後続パルス14とで構成され、後続パルス14は、記録パルスの最後尾に配置された後端パルス14を備える。

【0125】

ここで、メインパワーPWが示す高さで記録パルス全体のエネルギー量が規定され、トップパルス幅Ttopが示す長さで記録ピット先端に与える初段のエネルギー量が規定される。このメインパワーPWは、記録パルス10-1、10-2の中で最も高い値とすることが望ましく、トップパルスの幅Ttopは、3Tの長さを有する最短記録ピットに対応した幅を有する。この最短幅の記録パルスが最も出現確率が高く、記録品位への影響が大きいため、まずは、前述した $m' T$ 条件決定フローによって、このトップパルス12のパワーPWと幅Ttopの最適条件を確定させる。

【0126】

続いて、 $m' T / (n - m) T$ 比率決定フローによって、後続パルス14の条件決定を行う。後続パルスの条件としては、シングルパルス10-1の場合には、同図(a)に示すように、メインパワーPWよりもPWDだけ低い低パワー領域を設け、この量を規定することで、記録ピットが涙型になることを防止する。同様に、マルチパルス10-2の場合には、同図(b)に示すように、先頭パルス12と後端パルス14との間に位置する中間パルスの幅Tmpを規定するか、または、TmpとTsmmpのデューティ比を規定することで、記録ピットが涙型になることを防止する。これら後続パルスの条件決定は、トップパルスの条件を基準として行われる。

【0127】

図19は、図1(b)に示したステップS200の比率決定フローの実行手順を示すフローチャートである。同図に示すように、図2に示したドライブは、まず最初に、ストラテジ回路102が実行する記録ストラテジの各種パラメータを設定するために、メディア50に対して $(n - m) T$ の条件を変更した複数の記録パターンによるテスト記録を行う(ステップS210)。このとき $m T$ パルスの条件は、前述の $m' T$ 条件決定フローで得られた値に固定しておく。

その後、このテスト記録により形成された記録パターンを再生し(ステップS212)、その結果として2値化回路110から得られた再生2値化信号を記録ずれ検出部112が所定クロックに同期したカウンタで計数して(ステップS214)、該再生2値化信号に含まれたピットおよびランドの長さを計数データとして記録領域115に格納する(ステップS216)。

【0128】

その後、記録ずれ検出部112は、記録領域115に蓄積された計数データを用いて、計数値ごとの出現頻度を示すヒストグラムを作成し(ステップS218)、このヒストグ

10

20

30

40

50

ラムからビット長とランド長の判定基準となる計数結果の閾値を決定する（ステップ S 2 2 0）。

【 0 1 2 9 】

その後、記録ずれ検出部 1 1 2 は、前記閾値を基準に記録領域 1 1 5 に格納された計数データの中から特定のビット/ランドパターンを含む複数種の特定パターンを検索し（ステップ S 2 2 2）、この特定パターンに含まれた同一ビット長と思われる計数結果を平均化するとともに、同一ランド長と思われる計数結果を平均化して、特定パターンを構成する各ビットと各ランドの平均長を求める（ステップ S 2 2 4）。

【 0 1 3 0 】

その後、記録ずれ検出部 1 1 2 は、抽出した複数の特定パターンのうちの一つを抽出パターンに設定し、この抽出パターンに含まれる対象記録ビットの長さを基準長と比較して（ステップ S 2 2 6）、記録パルスに対するビットの長さずれ量を検出する（ステップ S 2 2 8）。

【 0 1 3 1 】

その後、演算式導出部 1 1 3 は、記録ずれ検出部 1 1 2 が検出したずれ量に基づいて、最適ストラテジを決定するための演算式を導出し、ストラテジ決定部 1 1 4 は、この演算式導出部 1 1 3 が導出した演算式を用いて各種パラメータの制御結果を予測し（ステップ S 2 3 0）、この予測結果に基づいて、図 1 8 に示した P W D または T m p を決定し、これをストラテジ回路 1 0 2 に設定する（ステップ S 2 3 2）。

【 0 1 3 2 】

図 2 0 は、図 1 9 に示したテスト記録から再生データの計数までの動作概念を示す概念図である。同図に示すように、まず、テスト記録が行われると、同図（ a ）に示すような記録ビットが光ディスク上に形成される。そして、この記録ビットを再生すると、同図（ b ）に示すように、この記録ビットに対応した再生 R F 信号が得られる。この再生 R F 信号を 2 値化すると、同図（ c ）に示したような再生 2 値化信号が得られ、この 2 値化信号の極性反転間のパルス長を同図（ d ）に示すようなクロック信号で計数すると、同図（ e ）に示したような計数結果が得られる。

【 0 1 3 3 】

図 2 1 は、図 1 9 に示した計数結果の格納イメージを示す概念図である。同図に示すようにクロック信号で計数された 2 値化信号は、極性反転部を区切りとして、その計数結果がビット、ランドの区別とともに記憶領域 1 1 5 に設けられたテーブル内に順次時系列で格納される。この同図に示すテーブルは、後に検索可能なアドレスが付された状態で格納される。

【 0 1 3 4 】

図 2 2 は、図 1 9 に示したヒストグラム作成のイメージを示す概念図である。同図に示すように、計数値の出現頻度をグラフ化するとヒストグラムが得られ、ビットとランドをそれぞれ区別してヒストグラムを作成すると、同図（ a ）に示したビットの計数傾向を示すビットヒストグラムと、同図（ b ）に示したランドの計数傾向を示すランドヒストグラムの 2 種類を得ることができる。このように、光ディスクでは基準クロックに対する各単位長 $n T$ （ $n = 3, 4, 5, \dots, 14$ ）の長さが必然的に決まるため、各単位長 $n T$ に対して、出現頻度分布の山が得られることになる。

【 0 1 3 5 】

図 2 3 は、図 1 9 に示した閾値決定のイメージを示す概念図である。同図に示すように、ヒストグラム中の各山と山の間に形成された谷の部分が各単位長 $n T$ の長さ判定閾値として使用できるため、ビットヒストグラムおよびランドヒストグラムのそれぞれについて、ビット長の判断基準となるビット長閾値と、ランド長の判断基準となるランド長閾値を設定する。

【 0 1 3 6 】

図 2 4 は、図 2 3 に示した手法によって得られた閾値の例を示す概念図である。同図（ a ）に示すように、各ビット長の境界ごとにビット長閾値が定義され、同図（ b ）に示す

10

20

30

40

50

ように、各ランド長の境界ごとにランド長閾値が定義される。同図(a)に示す例では、2Tと3Tの境界となる閾値は「計数値 = 2」となり、3Tと4Tの境界となる閾値は「計数値 = 9」となり、以降、14Tと15Tの境界まで設定される。また、同図(b)に示す例では、2Tと3Tの境界となる閾値は「計数値 = 2」となり、3Tと4Tの境界となる閾値は「計数値 = 10」となる。以降、14Tと15Tの境界まで設定される。

【0137】

次に、図19に示した特定パターンの検索(ステップS222)からずれ量の検出(ステップS228)までの各工程の詳細について説明を加える。これらの工程は、記録ずれ検出部112における各種ずれの検出原理に基づいて行われる。

【0138】

図25は、ピットバランスによるずれ量を検出するための記録パターンの一例を示す図である。ここで、ピットバランスとは、前述のトップパルスと後続パルスのバランスを示す。同図に示すように、ピットバランスによるずれ量を検出する場合には、同図(a)に示す記録パルスを用いてテスト記録を行う。この記録パルスは、ランドLxT、ピットPyT、ランドLzTが連続するパターンを含み、固定ランドLxTのランド長および固定ランドLzTのランド長を固定して、可変ピットPyTのピット長を、同図(b)から同図(f)に示すように、3T、4T、・・・7Tと変化させたものである。尚、図示しないが可変ランド長の変化は14Tまで行うものとする。

【0139】

ここで、この記録パターンの可変長のピットPyTの長さを測定すると、この可変長のピットPyTの長さは、理想の記録状態ではそれぞれ理想のピット長に対応するはずである。

【0140】

しかし、この可変長のピットPyTの長さが理想の規定の長さからずれていると、ランドLxTのランド長およびランドLzTのランド長は固定されているので、この可変長のピットPyTの規定長さからのずれ量は記録時のストラテジにおける3T、4T、・・・14TのそれぞれのピットP3T、P4T、・・・P14Tの記録パルスに対する長さずれ量に対応することになる。

【0141】

したがって、あるストラテジを用いてテスト記録を行い、この記録パルスによるテスト記録の再生パターンから、同図(b)～(f)に示すように、可変長のピットPyTの記録結果と各ピットの基準長とを比較し、各ピット長の理想の長さからのずれ量を検出すれば、各ピット長の長さずれ量を検出することができる。

【0142】

図26は、ピットバランスずれ検出で使用される特定パターン検索用のテーブル構成を示す概念図である。ピットバランスずれの検出を行う場合には、特定パターンごとに設定されたランドLxT、ピットPyT、ランドLzTに関する閾値範囲を基準に、図2の記憶領域115内に格納されたデータを検索し(図19のステップS222に相当)、該閾値を満たすデータ列を抽出する。

【0143】

その後、ランドLxT、ピットPyT、ランドLzTのそれぞれに該当する計数結果を分別し、ランドLxT、ピットPyT、ランドLzTごとに平均値を求める(図19のステップS224に相当)。この計数結果の平均値を用いて、図25に示したパターン比較を行えば、各ピット長における前側位相ずれ量が得られる。

【0144】

図27は、計数結果の絶対比較により長さずれ量を検出する場合の具体例を示す概念図である。同図に示すように、理想の基準長との比較でずれ量を検出する場合は、まず記憶領域内に格納されたデータ群の中から、同図(a)に示した特定パターンを検索抽出し、同図(b)および(c)に示すように、比較対象となる部位に対する両者の計数値を比較する。同図に示す例では、ピット3Tが比較部位になるため、特定パターンの計数結果で

10

20

30

40

50

ある同図(c)に示す「9」と、基準長に相当する計数結果である同図(d)に示す「8」との差分を求め、得られた差分「1」が3Tピットのずれ量になる。

【0145】

図28は、図19に示した制御量予測の実行例を示すフローチャートである。同図に示すように、制御量の予測は、記録条件の異なるS1とS2の2種以上の条件でテスト記録を行い(ステップS250)、その結果得られた記録ピットを再生し(ステップS252)、その結果得られた再生パターンの比較によって、条件S1に対応するずれ量D1と、条件S2に対応するずれ量D2とを求め(ステップS254)、これらS1およびS2とD1およびD2との関係を直線近似し(ステップS256)、該直線を用いて最適補正量を決定する(ステップS258)一連の手順を実行することによって行われる。

10

【0146】

ところで、上記のように検出されるずれ量D1およびD2は、ストラテジの各種設定パラメータにより変動する。そして、このストラテジの各種設定パラメータにより変動するずれ量D1およびD2は、解析の結果ほぼ直線状に変化することが解明された。

【0147】

すなわち、上記記録ずれ検出部112で検出されるそれぞれのテスト記録におけるずれ量は、最小二乗法に基づき近似された直線状の変化として捉えることができることになる。

【0148】

そこで、本実施形態に係るドライブにおいては、例えば、2回のテスト記録を行った場合には、ストラテジの各種設定パラメータと検出したずれ量D1およびD2との直線関係に着目して最適なストラテジを決定することができる。もっとも、本発明では、直線近似に替えて曲線で近似しても良い。

20

【0149】

即ち、シングルパルスの場合にはPWDが、マルチパルスの場合はT_{mp}が記録条件S1およびS2で変化させる代表的なパラメータとなり、これらのパラメータをS1、S2と変化させて、その影響をD1、D2として検出し、これら4点を用いて直線近似を行い、該直線を用いてずれがキャンセルできる補正量を得る。

【0150】

図29は、PWDを変化させる場合の記録条件S1、S2の変化とずれ量D1、D2との関係を示す概念図である。ここで、同図(a)に示す記録パルスは、PWDをS1だけ変化させた記録パルスS1であり、同図(b)に示す記録パルスは、PWDをS2だけ変化させた記録パルスS2であり、これらの2条件を使用してテスト記録を行う。

30

【0151】

その結果、同図(a)の記録パルスに対応して同図(a1)に示すパターンS1が得られ、同図(b)の記録パルスに対応して同図(b1)に示すパターンS2が得られる。ここで、パターンS1は、制御量S1に対応してD1のずれが生じ、パターンS2は、制御量S2に対応してD2のずれが生じる。

【0152】

制御量S1およびS2に対するずれ量D1およびD2がわかれば、どのパラメータに関してどれだけの制御量を持たせれば、どれだけのずれが生じるかが予測可能となるため、これらの関係を利用して、制御量の予測と補正值の決定を行う。

40

【0153】

図30は、シングルパルスの形状に関する直線近似を利用した長さずれ補正の一例を示す概念図である。当該長さずれに対する補正量PWDを決める場合には、まず、同図(a)に示すように、基準となるパルス長を基準波形nTとしたとき、同図(b)に示すように、PWDだけパルスの中央を欠いた波形でテスト記録を行い、その結果、同図(c)に示すように、得られた再生信号の長さずれを検出する。

【0154】

同図に示す例では、このPWDの変化をS1 = +0.3とS2 = +0.1の2種類行い

50

、その結果得られた長さずれをずれ量 $D_1 = +0.1$ および $D_2 = -0.1$ として得る。そして、これら得られた S_1 、 S_2 、 D_1 、 D_2 を用いて、同図 (e) に示す如く、制御量 PWD に対する制御結果の関係を直線で近似し、この直線を利用して長さずれがキャンセルできる補正量 $PWD = +0.2$ を最適補正值として決定する。このとき、トップパルスの条件は変化させずに固定しておく。

【0155】

このように、ストラテジの変化 S_1 、 S_2 とずれ量の変化 D_1 、 D_2 との関係は、変化点を少なくとも2点求めれば、直線または曲線による近似が可能になるため、この直線を用いてずれ量が零になる最適補正量を求めることができる。

【0156】

具体的には、ストラテジ S を数点変化させたときのずれ量 D を求め、このときのストラテジ S とずれ量 D との関係を一般式「 $D = a \times S + b$ 」に代入し、連立方程式を解くことにより定数 a 、 b を求め、最終的に理想のずれ量 D に対応するストラテジ S を求め、このストラテジ S を図1に示したストラテジ回路102に設定することにより記録パルスの最適補正を行う。

【0157】

例えば、図2に示した記録ずれ検出部112で、あるストラテジ S_1 を用いたテスト記録の再生パターンから検出したずれ量が D_1 、他のストラテジ S_2 を用いたテスト記録の再生パターンから検出したずれ量が D_2 であるとすると、

$$D_1 = a \times S_1 + b$$

$$D_2 = a \times S_2 + b$$

から a および b を算出し、該算出した a および b を用いた関数

$$S = (D - b) / a$$

を求め、この関数に、記録品位を改善させるための、例えば、イコライザ等において生じる初期的な出力ずれ等を補正するための出力ずれ量 D を代入することで最適ストラテジ S を決定する。

【0158】

図31は、マルチパルスの形状に関する直線近似を利用した長さずれ補正の一例を示す概念図である。当該長さずれに対する補正量 T_{mp} を決める場合には、まず、同図 (a) に示すように、基準となるパルス長を基準波形 nT としたとき、同図 (b) に示すように、中間パルス長を T_{mp} とした波形でテスト記録を行い、その結果、同図 (c) に示すように、得られた再生信号の長さずれを検出する。このとき、トップパルスの条件は変化させずに固定しておく。

【0159】

同図に示す例では、この T_{mp} の変化を $S_1 = +0.3$ と $S_2 = +0.1$ の2種類行い、その結果得られた長さずれをずれ量 $D_1 = +0.1$ および $D_2 = -0.1$ として得る。そして、これら得られた S_1 、 S_2 、 D_1 、 D_2 を用いて、同図 (e) に示す如く、制御量 T_{mp} に対する制御結果の関係を直線で近似し、この直線を利用して長さずれがキャンセルできる補正量 $T_{mp} = +0.2$ を最適補正值として決定する。

【0160】

図32は、補正量 PWD と T_{mp} を格納するためのテーブル構造を示す概念図である。同図 (a) に示すように、補正量 PWD および T_{mp} は、補正対象となるピット長ごとに定義される。例えば、補正対象ピットが $3T$ である場合の補正量 PWD は、図中「 PW_3 」と示した領域に補正量が格納され、補正対象ピットが $3T$ である場合の補正量 T_{mp} は、図中「 Tm_3 」と示した領域に補正量が格納される。以下、 $4T$ 、 $5T$ 、・・・ $14T$ まで $3T$ と同様に格納される。

【0161】

図33は、図1のステップ S_{300} で実行される nT パルスの構成概念を示す概念図である。同図 (a) に示すように、例えば $5T$ ピットを形成する場合の記録データは、クロック信号5周期分の長さを有する nT の長さを有するパルス信号として出力される。この

10

20

30

40

50

記録データに対して補正後のパルスは、同図 (b) および (c) に示すように、 $m' T$ のトップパルスで始まり、 $n' T$ の長さを有するパルス信号として出力され、シングルパルスの場合は、 $(n - m) T$ パルス内に PWD が定義され、マルチパルスの場合は、 $(n - m) T$ パルス内に Tmp が定義される。

【 0 1 6 2 】

このとき、PWD および Tmp は、トップパルスの条件を固定して求められた値であるため、 $m T$ パルスの条件を基準とした最適 $m' T / (n - m) T$ 比率に準拠した値となる。その結果、トップパルスと後続パルスとで構成される $n T$ パルスは、記録品位の向上に望ましい値となる。ただし、この時点では未だ位相条件は定義されていないため、後述する位相条件の決定に関するフローをさらに実行することで最適化されたストラテジを得る。

10

【 0 1 6 3 】

(位相ずれ補正)

図 3 4 は、図 1 (b) に示したステップ S 4 0 0 の位相ずれ補正で使用するテスト用記録パルスの例を示す概念図である。同図 (a) は、単一のパルスパターンで構成されたシングルパルスを用いる場合の例であり、同図 (b) は、複数のパルスパターンで構成されたマルチパルスを用いる場合の例である。

【 0 1 6 4 】

同各図に示すように、シングルパルス 1 0 - 1 とマルチパルス 1 0 - 2 のいずれの場合も、記録パルスの位相条件として、トップパルス 1 2 の開始位置を調整する $Ttopr$ と、後端パルス 1 6 の終了位置を調整する $Tlast$ を設定する。これらの値を調整することで、記録後のピット長がより最適化される。尚、これらの位相条件は、前述までのフローで決定されたトップパルスの条件と後続パルスの条件とを基準としたテスト記録を行うことで決定される。

20

【 0 1 6 5 】

図 3 5 は、図 1 (b) に示したステップ S 4 0 0 の位相条件決定フローの実行手順を示すフローチャートである。同図に示すように、図 2 に示したドライブは、まず最初に、メディア 5 0 に対して、 $m T$ パルスと $(n - m) T$ パルスとで構成される $n T$ パルスの位相条件を変更した複数の記録パターンによるテスト記録を行う (ステップ S 4 1 0)。このとき、 $m T$ パルスの条件および $(n - m) T$ パルスの条件は、前述までのフローで得られた値に固定しておく。

30

その後、このテスト記録により形成された記録パターンを再生し (ステップ S 4 1 2)、その結果として 2 値化回路 1 1 0 から得られた再生 2 値化信号を記録ずれ検出部 1 1 2 が所定クロックに同期したカウンタで計数して (ステップ S 4 1 4)、該再生 2 値化信号に含まれたピットおよびランドの長さを計数データとして記録領域 1 1 5 に格納する (ステップ S 4 1 6)。

【 0 1 6 6 】

その後、記録ずれ検出部 1 1 2 は、記録領域 1 1 5 に蓄積された計数データを用いて、計数值ごとの出現頻度を示すヒストグラムを作成し (ステップ S 4 1 8)、このヒストグラムからピット長とランド長の判定基準となる計数結果の閾値を決定する (ステップ S 4 2 0)。

40

【 0 1 6 7 】

その後、記録ずれ検出部 1 1 2 は、前記閾値を基準に記録領域 1 1 5 に格納された計数データの中から特定のピット/ランドパターンを含む複数種の特定パターンを検索し (ステップ S 4 2 2)、この特定パターンに含まれた同一ピット長と思われる計数結果を平均化するとともに、同一ランド長と思われる計数結果を平均化して、特定パターンを構成する各ピットと各ランドの平均長を求める (ステップ S 4 2 4)。

【 0 1 6 8 】

その後、記録ずれ検出部 1 1 2 は、抽出した複数の特定パターンのうちの一つを基準パターンに設定し、この基準パターンと他のパターンとを比較して (ステップ S 4 2 6)、

50

下記のずれ量をそれぞれ独立に検出する（ステップS428）。

【0169】

- 1) 記録パルスに対するピットの前側位相ずれ量
- 2) 記録パルスに対するピットの後側位相ずれ量
- 3) 熱干渉による記録パルスからのピットずれ量

その後、演算式導出部113は、記録ずれ検出部112が検出したずれ量に基づいて、最適ストラテジを決定するための演算式を導出し、ストラテジ決定部114は、この演算式導出部113が導出した演算式を用いて各種パラメータの制御結果を予測し（ステップS430）、この予測結果に基づいて、図34に示したTtoprおよびTlastを決定し、これをストラテジ回路102に設定する（ステップS432）。

10

【0170】

ここで、ステップS410のテスト記録からステップS424の平均化までの手順は、前述の図20～図24までに示した手法と同様に行われるため、ここでは詳細な説明を省略する。

【0171】

図36は、各ピット長における前側位相ずれ量を検出するための記録パターンおよび再生パターンの一列を示す概念図である。同図に示すように、各ピット長における前側位相ずれ量を検出する場合には、同図(a)に示す記録パルスを用いてテスト記録を行う。この記録パルスは、固定ピット $P \times T$ 、固定ランド $L y T$ 、可変ピット $P z T$ が連続するパターンを含み、固定ピット $P \times T$ のピット長と固定ランド $L y T$ のランド長を固定して、可変ピット $P z T$ のピット長を、同図(b)から(f)に示すように、 $3T$ 、 $4T$ 、 \dots 、 $7T$ と変化させたものである。尚、図示しないが可変ピット長の変化は $14T$ まで行うものとする。

20

【0172】

ここで、この記録パターンの固定ランド $L y T$ の長さを測定すると、この固定ランド $L y T$ の長さは、理想の記録状態では一定になるはずである。しかし、この固定ランド $L y T$ の長さが理想の規定の長さからずれていると、ピット $P \times T$ のピット長は固定されているので、この固定ランド $L y T$ 長の理想の規定長さのずれ量は記録時のストラテジにおける $3T$ 、 $4T$ 、 \dots 、 $14T$ のそれぞれのピット $P3T$ 、 $P4T$ 、 \dots 、 $P14T$ の記録パルスに対する前側位相ずれ量に対応することになる。

30

【0173】

従って、可変ピット $P z T$ が $3T$ となる同図(b)のパターンを基準パターンに設定し、同図(c)～(f)までの残りのパターンを比較パターンに設定し、これら比較パターンの固定ランド $L y T$ の長さ、基準パターンの固定ランド $L y T$ の長さを比較すると、同各図に示すように、基準パターンに対する前側位相ずれ量 $FPS4T \sim FPS7T$ が得られる。

【0174】

ここで、各ずれ量 $FPS3T \sim FPS7T$ は、ある部位を基準とした相対的な値として検出できれば良いため、基準パターンの前側位相ずれ量 $FPS3T$ は零と定義しても良く、また、理想の長さからのずれ量として検出しても良い。また、同図(b)のパターンに替えて、同図(c)～(f)に示したパターンのいずれかを基準パターンに設定しても良い。

40

【0175】

図37は、各ピット長における後側位相ずれ量を検出するための記録パターンおよび再生パターンの一列を示す概念図である。同図に示すように、各ピット長における後側位相ずれ量を検出する場合には、同図(a)に示す記録パルスを用いてテスト記録を行う。この記録パルスは、可変ピット $P \times T$ 、固定ランド $L y T$ 、固定ピット $P z T$ が連続するパターンを含み、固定ランド $L y T$ のランド長と固定ピット $P z T$ のピット長とを固定して、可変ピット $P \times T$ のピット長を、同図(b)から(f)に示すように、 $3T$ 、 $4T$ 、 \dots 、 $7T$ と変化させたものである。尚、図示しないが可変ピット長の変化は $14T$ まで行

50

うものとする。

【0176】

ここで、この記録パターンの固定ランドLyTの長さを測定すると、この固定ランドLyTの長さは、理想の記録状態では一定になるはずである。しかし、この固定ランドLyTの長さが理想の規定の長さからずれていると、ピットPzTのピット長は固定されているので、この固定ランドLyT長の理想の規定長さのずれ量は記録時のストラテジにおける3T、4T、・・・14TのそれぞれのピットP3T、P4T、・・・P14Tの記録パルスに対する後側位相ずれ量に対応することになる。

【0177】

従って、可変ピットPxTが3Tとなる同図(b)のパターンを基準パターンに設定し、同図(c)～(f)までの残りのパターンを比較パターンに設定し、これら比較パターンの固定ランドLyTの長さと、基準パターンの固定ランドLyTの長さとを比較すると、同各図に示すように、基準パターンに対する後側位相ずれ量RPS4T～RPS7Tが得られる。

10

【0178】

ここで、各ずれ量RPS3T～RPS7Tは、ある部位を基準とした相対的な値として検出できれば良いため、基準パターンの後側位相ずれ量RPS3Tは零と定義しても良く、また、理想の長さからのずれ量として検出しても良い。また、同図(b)のパターンに替えて、同図(c)～(f)に示したパターンのいずれかを基準パターンに設定しても良い。

20

【0179】

図38は、熱干渉によるピットずれ量を検出するための記録パターンの一例を示す図である。同図に示すように、熱干渉によるピットずれ量を検出する場合には、同図(a)に示す記録パルスを用いてテスト記録を行う。この記録パルスは、ランドLxT、ピットPyT、ランドLzTが連続するパターンを含み、固定ピットPyTのピット長および固定ランドLzTのランド長を固定して、可変ランドLxTのランド長を、同図(b)から同図(f)に示すように、3T、4T、・・・7Tと変化させたものである。尚、図示しないが可変ランド長の変化は14Tまで行うものとする。

【0180】

ここで、この記録パターンの固定ピットPyTの長さを測定すると、この固定長のピットPyTの長さは、理想の記録状態では一定になるはずである。しかし、この固定ピットPyTの長さが理想の規定の長さからずれていると、ランドLzTのランド長は固定されているので、この固定ピットLyTの理想の規定長さのずれ量は、可変ランドLxTの直前に形成されたピットの熱干渉によるずれ量に対応することになる。

30

【0181】

従って、可変ランドLxTが3Tとなる同図(b)のパターンを基準パターンに設定し、同図(c)～(f)までの残りのパターンを比較パターンに設定し、これら比較パターンの固定ピットPyTの長さと、基準パターンの固定ピットPyTの長さとを比較すると、同各図に示すように、基準パターンに対する前側位相ずれ量HID3T～HID7Tが得られる。

40

【0182】

ここで、各ずれ量HID3T～HID7Tは、ある部位を基準とした相対的な値として検出できれば良いため、基準パターンの前側位相ずれ量HID3Tは零と定義しても良く、また、理想の長さからのずれ量として検出しても良い。また、同図(b)のパターンに替えて、同図(c)～(f)に示したパターンのいずれかを基準パターンに設定しても良い。

【0183】

図39は、ピット前位相ずれ検出と後位相ずれ検出で使用される特定パターン検索用のテーブル構成を示す概念図である。ピット前位相ずれの検出を行う場合には、特定パターンごとに設定されたピットPxT、ランドLyT、ピットPzTに関する同図(a)に示

50

した閾値範囲を基準に、図2の記憶領域115内に格納されたデータを検索し(図35のステップS422に相当)、該閾値を満たすデータ列を抽出する。

【0184】

その後、ビット $P \times T$ 、ランド $L y T$ 、ビット $P z T$ のそれぞれに該当する計数結果を分別し、ビット $P \times T$ 、ランド $L y T$ 、ビット $P z T$ ごとに平均値を求める(図35のステップS424に相当)。この計数結果の平均値を用いて、前述のパターン比較を行えば、各ビット長における前側位相ずれ量が得られる。同図(b)は、ビット後位相ずれの検出を行う場合の閾値例であるが、考え方と動作は、ビット前位相ずれの検出を行う場合と同様である。

【0185】

図40は、ビット干渉ずれ検出で使用される特定パターン検索用のテーブル構成を示す概念図である。同図に示すように、ビット干渉ずれの検出は、図39を用いて説明したビット前位相ずれおよび後位相ずれと同様の手法で行われる。

【0186】

図41は、計数結果の相対比較によりずれ量を検出する場合の具体例を示す概念図である。同図は、ビット前位相ずれを検出する場合の例であるが、他のずれ量を検出する場合も同様の手法で行われる。ずれ量を検出する場合は、まず記憶領域内に格納されたデータ群の中から、同図(a)および(b)に示した基準パターンと比較パターンを検索抽出し、同図(c)および(d)に示すように、本来固定長であるはずの部位に対する計数値を比較する。同図に示す例では、ランド $L y T$ が比較部位になるため、基準パターンの計数結果である同図(c)に示す「12」と、比較パターンの計数結果である同図(d)に示す「11」との差分を求め、得られた差分「1」がずれ量 $F P S 4 T$ の値となる。

【0187】

図42は、図35に示した制御量の予測による $T t o p r$ 、 $T l a s t$ 決定の実行例を示すフローチャートである。同図に示すように、制御量の予測は、記録条件の異なる $S 1$ と $S 2$ の2種以上の条件でテスト記録を行い(ステップS450)、その結果得られた記録ビットを再生し(ステップS452)、その結果得られた再生パターンの比較によって、条件 $S 1$ に対応するずれ量 $D 1$ と、条件 $S 2$ に対応するずれ量 $D 2$ とを求め(ステップS454)、これら $S 1$ および $S 2$ と $D 1$ および $D 2$ との関係を直線近似し(ステップS456)、該直線を用いて最適な $T t o p r$ と $T l a s t$ を決定する(ステップS458)一連の手順を実行することによって行われる。

【0188】

図43は、記録条件 $S 1$ 、 $S 2$ の変化とずれ量 $D 1$ 、 $D 2$ との関係を示す概念図である。同図(a)に示す記録パルスを「 $P z T = 3 T$ 」の基準パルスとすると、比較対象となる「 $P z T = 4 T$ 」の記録パルスは、 $P z T$ の先端を $S 1$ 変化させた同図(b)の記録パルス $S 1$ と、 $P z T$ の先端を $S 2$ 変化させた同図(c)の記録パルス $S 2$ の2条件でテスト記録を行う。

【0189】

その結果、同図(a)の記録パルスに対応して同図(a1)に示す基準パターンが得られ、同図(b)の記録パルスに対応して同図(b1)に示す比較パターン $S 1$ が得られ、同図(c)の記録パルスに対応して同図(c1)に示す比較パターン $S 2$ が得られる。ここで、比較パターン $S 1$ は、制御量 $S 1$ に対応して $D 1$ のずれ量が生じ、比較パターン $S 2$ は、制御量 $S 2$ に対応して $D 2$ のずれが生じる。

【0190】

制御量 $S 1$ および $S 2$ に対するずれ量 $D 1$ および $D 2$ がわかれば、どのパラメータに関してどれだけの制御量を持たせれば、どれだけのずれが生じるかが予測可能となるため、これらの関係を利用して、制御量の予測と補正值の決定を行う。

【0191】

図44は、直線近似を利用した前側位相ずれ補正の一例を示す概念図である。前側位相ずれに対する補正量 $T t o p$ を決める場合には、まず、同図(a)に示すように、基準と

10

20

30

40

50

なるパルス位置を基準位相としたとき、同図 (b) に示すように、T t o p だけパルスの位置をずらした波形でテスト記録を行い (記録条件 S 1、S 2 に相当)、その結果、同図 (c) に示すように、得られた再生信号の位相ずれ t o p を検出する (ずれ量 D 1、D 2 に相当)。

【0192】

同図に示す例では、この T t o p の変化を S 1 = + 0 . 1 と S 2 = + 0 . 3 の 2 種類行い、その結果得られた検出位相 t o p をずれ量 D 1 = - 0 . 1 および D 2 = + 0 . 1 として得る。そして、これら得られた S 1、S 2、D 1、D 2 を用いて、同図 (e) に示す如く、制御量 T t o p に対する制御結果 t o p の関係を直線で近似し、この直線を利用して位相ずれがキャンセルできる補正位相 T t o p = + 0 . 2 を最適補正值として決定する。

10

【0193】

このように、ストラテジの変化 S 1、S 2 とずれ量の変化 D 1、D 2 との関係は、変化点を少なくとも 2 点求めれば、直線または曲線による近似が可能になるため、この直線を用いてずれ量が零になる最適補正量を求めることができる。

【0194】

具体的には、ストラテジ S を数点変化させたときのずれ量 D を求め、このときのストラテジ S とずれ量 D との関係を一般式「 $D = a \times S + b$ 」に代入し、連立方程式を解くことにより定数 a、b を求め、最終的に理想のずれ量 D に対応するストラテジ S を求め、このストラテジ S を図 1 に示したストラテジ回路 102 に設定することにより記録パルスの最適補正を行う。

20

【0195】

例えば、図 1 に示した記録ずれ検出部 112 で、あるストラテジ S 1 を用いたテスト記録の再生パターンから検出したずれ量が D 1、他のストラテジ S 2 を用いたテスト記録の再生パターンから検出したずれ量が D 2 であるとする、

$$D 1 = a \times S 1 + b$$

$$D 2 = a \times S 2 + b$$

から a および b を算出し、該算出した a および b を用いた関数

$$S = (D - b) / a$$

を求め、この関数に、記録品位を改善させるための、例えば、イコライザ等において生じる初期的な出力ずれ等を補正するための出力ずれ量 D を代入することで最適ストラテジ S を決定する。

30

【0196】

なお、この最適ストラテジ S を求める関数は、3 T、4 T、・・・14 T のそれぞれのピット P 3 T、P 4 T、・・・P 14 T に対応して求めることができる。また、この最適ストラテジ S を求める関数は、記録速度に対応してそれぞれ求めることもできる。

【0197】

図 45 は、直線近似を利用した後側位相ずれ補正の一例を示す概念図である。後側位相ずれに対する補正量 T l a s t を決める場合には、まず、同図 (a) に示すように、基準となるパルス位置を基準位相としたとき、同図 (b) に示すように、T l a s t だけパルスの位置をずらした波形でテスト記録を行い、その結果、同図 (c) に示すように、得られた再生信号の位相ずれ l a s t を検出する。

40

【0198】

同図に示す例では、この T l a s t の変化を S 1 = - 0 . 1 と S 2 = - 0 . 3 の 2 種類行い、その結果得られた検出位相 l a s t をずれ量 D 1 = + 0 . 1 および D 2 = - 0 . 1 として得る。そして、これら得られた S 1、S 2、D 1、D 2 を用いて、同図 (e) に示す如く、制御量 T l a s t に対する制御結果 l a s t の関係を直線で近似し、この直線を利用して位相ずれがキャンセルできる補正位相 T l a s t = - 0 . 2 を最適補正值として決定する。

【0199】

50

図46は、補正量T t o pとT l a s tを格納するためのテーブル構造を示す概念図である。同図(a)に示すように、補正量T t o pは、補正対象となるピット長ごとに、該各ピットの前方ランド長との組み合わせで定義される。例えば、補正対象ピットが3Tであり、該ピットの前方ランドが3Tである場合は、図中「3-3」と示した領域に補正量が格納され、補正対象ピットが4Tであり、該ピットの前方ランドが3Tである場合は、図中「3-4」と示した領域に補正量が格納される。以下、5T、・・・14Tまで3Tおよび4Tと同様に格納される。

【0200】

また、同図(b)に示すように、補正量T l a s tは、補正対象となるピット長ごとに、該各ピットの後方ランド長との組み合わせで定義される。例えば、補正対象ピットが3Tであり、該ピットの後方ランドが3Tである場合は、図中「3-3」と示した領域に補正量が格納され、補正対象ピットが4Tであり、該ピットの後方ランドが3Tである場合は、図中「3-4」と示した領域に補正量が格納される。以下、5T、・・・14Tまで3Tおよび4Tと同様に格納される。

10

【0201】

図47は、補正後のシングルパルスの例を示す概念図である。同各図に示すように、同図(a)に示す記録データを光ディスク上に記録する場合には、各ピット長ごとに最適な補正值が適用されたストラテジが設定される。例えば、3Tピットを記録する場合には、同図(b)に示すように、図46に示したテーブルより前方のランド長に応じて3Tピットの前端補正值T t o pを読み出すとともに、後方ランド長に応じて3Tピットの後端補正值T l a s tを読み出して、記録パルスの前端および後端を当該T t o pおよびT l a s tで補正する。

20

【0202】

また、4Tピット以上を補正する場合は、同図(c)～(f)に示すように、T t o pおよびT l a s tに加えて、該当ピット長のPWD補正值を図32のテーブルから読み出し、当該PWDの値に応じたパルス形状の補正を行う。

【0203】

図48は、補正後のマルチパルスの例を示す概念図である。同各図に示すように、マルチパルスの場合には、前述の図47に示したシングルパルスのPWD補正值に替えて、T m p補正值を図32のテーブルから読み出し、当該T m pの値に応じたパルス形状の補正を行う。その他はシングルパルスの場合と同様である。

30

【0204】

尚、以上説明した実施形態では、最適ストラテジSを求める関数に、ずれ量Dを代入することで最適ストラテジSを決定したが、これに替えて、上記関数から求めた補正テーブルを用意し、この補正テーブルに基づき最適ストラテジSを決定するように構成してもよい。

【0205】

また、上記最適ストラテジの設定処理は、光ディスクの種別を変更する毎に、あるいは、記録速度を変更する毎に行っても良く、さらに、上記最適ストラテジの設定処理で決定された最適ストラテジの条件を光ディスクの種別および記録速度に対応させてメモリに記憶しておき、再度同一の種別の光ディスクで記録を行う場合、あるいは、同一の記録速度で記録を行う場合は、このメモリに記憶した最適ストラテジを読み出して使用する構成としてもよい。

40

【0206】

図49は、詐称メディアを判定する処理の概念および実行手順例を示したブロック図である。同図に示すように、記録対象メディアが詐称メディアであるか否かを判定する場合には、ドライブ100内に設けられたピックアップ120を用いてメディア50に付されたメディアコードM I Dを読み取り(ステップS500)、このメディアコードに対応する記録条件として記録領域54内に予め登録されたストラテジ11cを用いて前記メディア50にテスト記録を行い(ステップS502)、その結果から最適条件11c'を決定

50

し(ステップS504)、この最適条件11c'と前記登録されたストラテジ11cとを比較し(ステップS506)、この結果に基づいて当該メディアが詐称メディアであるか否かを判定し(ステップS508)、この判定結果に応じてユーザへの報知(ステップS510)や記録動作停止等の対応処理を実行する(ステップS512)。

【0207】

ここで、登録されたストラテジ11cとテスト記録により得られた最適条件11c'との比較は、図46に示したような記録パルスの前端Ttopや後端Tlastに関する条件を用いても良く、図32に示したような中間パルスに関する条件であるPWDやTmpを用いても良く、図36に示したようなピット前位相ずれ量FPSや、図37に示したようにピット後位相ずれ量RPSや、図38に示したような熱干渉によるずれ量HIDを用いても良く、図21~24を用いて説明したような手法により得られたピットまたはランドの平均長さの差を用いても良い。

10

【0208】

また、ストラテジ同士を比較するのではなく、図3~17を用いて説明したような手法により得られた記録マージン等の記録品位を利用して詐称メディアの判定を行っても良く、ジッタ値や値等の品位指標を利用して詐称メディアの判定を行っても良く、記録対象メディアに固有の反射率等の電気特性を利用して詐称メディアの判定を行っても良い。

【産業上の利用可能性】

【0209】

本発明によれば、詐称メディアの判定が可能になるため、多種多様なメディアが市場に混在する記録環境への対応が期待される。

20

【図面の簡単な説明】

【0210】

【図1】本発明に係る記録パルスの構成と記録条件決定の全体フローを示す概念図である。

【図2】本発明に係るドライブの内部構成を示すブロック図である。

【図3】図1に示したmT決定フローの詳細な実行手順を示すフローチャートである。

【図4】図3に示す基準閾値の決定ステップの詳細を示すフローチャートである。

【図5】図4に示したフローの一実施例を示す概念図である。

【図6】図4に示したフローの一実施例を示す概念図である。

30

【図7】ドライブごとに閾値を求める場合の例を示す概念図である。

【図8】図3のステップS120で実行した記録品位検査の結果、谷型パターンが得られた例を示す概念図である。

【図9】図3のステップS120で実行した記録品位検査の結果、右下がりのパターンが得られた例を示す概念図である。

【図10】図2のステップS120で実行した記録品位検査の結果、右上がりのパターンが得られた例を示す概念図である。

【図11】図3のステップS120で谷型パターンが得られた場合に、ステップS122で実行されるテスト領域決定の一例を示す概念図である。

【図12】図2のステップS120で右下がりパターンが得られた場合に、ステップS122で実行されるテスト領域決定の一例を示す概念図である。

40

【図13】図3のステップS120で右上がりパターンが得られた場合に、ステップS122で実行されるテスト領域決定の一例を示す概念図である。

【図14】図3のステップS120を8つのパターンを用いて実行する場合の例を示す概念図である。

【図15】図3のステップS122で使用されるパワーレンジを曲線近似によって求める方法を説明した概念図である。

【図16】図3のステップS122で使用されるパワーレンジを曲線近似によって求める別の例を説明した概念図である。

【図17】図3のステップS122で使用されるパワーレンジをサンプリングによって求

50

める例を説明した概念図である。

【図18】図1(b)に示したステップS200の比率決定で使用するテスト用記録パルスの例を示す概念図である。

【図19】図1(b)に示したステップS200の比率決定フローの実行手順を示すフローチャートである。

【図20】図19に示したテスト記録から再生データの計数までの動作概念を示す概念図である。

【図21】図19に示した計数結果の格納イメージを示す概念図である。

【図22】図19に示したヒストグラム作成のイメージを示す概念図である。

【図23】図19に示した閾値決定のイメージを示す概念図である。

10

【図24】図23に示した手法によって得られた閾値の例を示す概念図である。

【図25】ピットバランスによるずれ量を検出するための記録パターンの一例を示す図である。

【図26】ピットバランスずれ検出で使用される特定パターン検索用のテーブル構成を示す概念図である。

【図27】計数結果の絶対比較により長さずれ量を検出する場合の具体例を示す概念図である。

【図28】図19に示した制御量予測の実行例を示すフローチャートである。

【図29】PWDを変化させる場合の記録条件S1、S2の変化とずれ量D1、D2との関係を示す概念図である。

20

【図30】シングルパルスの形状に関する直線近似を利用した長さずれ補正の一例を示す概念図である。

【図31】マルチパルスの形状に関する直線近似を利用した長さずれ補正の一例を示す概念図である。

【図32】補正量PWDとTmpを格納するためのテーブル構造を示す概念図である。

【図33】図1のステップS300で実行されるnTパルスの構成概念を示す概念図である。

【図34】図1(b)に示したステップS400の位相ずれ補正で使用するテスト用記録パルスの例を示す概念図である。

【図35】図1(b)に示したステップS400の位相条件決定フローの実行手順を示すフローチャートである。

30

【図36】各ピット長における前側位相ずれ量を検出するための記録パターンおよび再生パターンの一例を示す概念図である。

【図37】各ピット長における後側位相ずれ量を検出するための記録パターンおよび再生パターンの一例を示す概念図である。

【図38】熱干渉によるピットずれ量を検出するための記録パターンの一例を示す図である。

【図39】ピット前位相ずれ検出と後位相ずれ検出で使用される特定パターン検索用のテーブル構成を示す概念図である。

【図40】ピット干渉ずれ検出で使用される特定パターン検索用のテーブル構成を示す概念図である。

40

【図41】計数結果の相対比較によりずれ量を検出する場合の具体例を示す概念図である。

【図42】図35に示した制御量の予測によるTtopr、Tlast決定の実行例を示すフローチャートである。

【図43】記録条件S1、S2の変化とずれ量D1、D2との関係を示す概念図である。

【図44】直線近似を利用した前側位相ずれ補正の一例を示す概念図である。

【図45】直線近似を利用した後側位相ずれ補正の一例を示す概念図である。

【図46】補正量TtopとTlastを格納するためのテーブル構造を示す概念図である。

50

【図47】補正後のシングルパルスの例を示す概念図である。

【図48】補正後のマルチパルスの例を示す概念図である。

【図49】詐称メディアを判定する処理の概念および実行手順例を示したブロック図である。

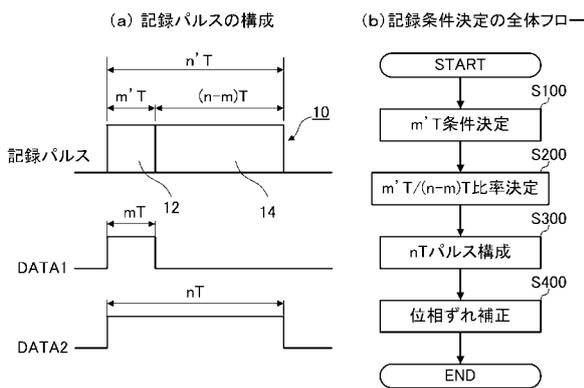
【符号の説明】

【0211】

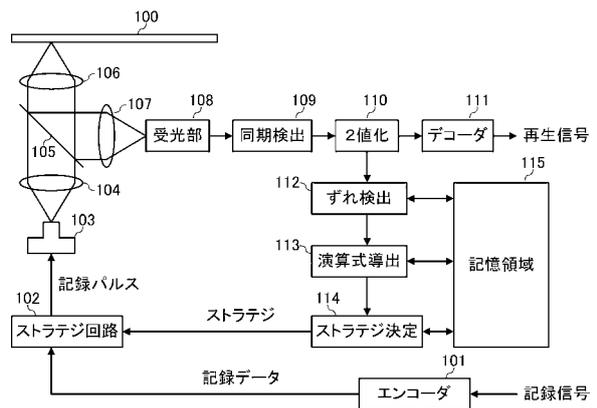
10 ... 記録パルス、11 ... ストラテジ、12 ... トップパルス、14 ... 後続パルス、16 ... 後端パルス、50 ... メディア、52 ... テスト領域、54 ... 記録領域、100 ... ドライブ、101 ... エンコーダ、102 ... ストラテジ回路、103 ... レーザ発振器、104 ... レンズ、105 ... ハーフミラー、106 ... レンズ、107 ... レンズ、108 ... 受光部、109 ... 同期信号検出回路、110 ... 2値化回路、111 ... デコーダ、112 ... 記録ずれ検出部、113 ... 演算式導出部、114 ... ストラテジ決定部、115 ... 記憶領域、120 ... ピックアップ、200 ... テスト領域、202 ... 再生特性、204 ... 記録条件、206 ... 近似曲線、208 ... 基準条件

10

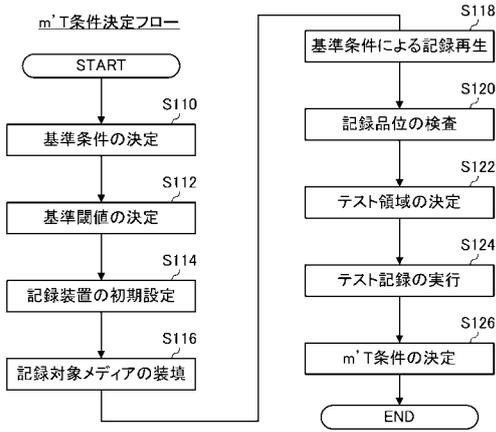
【図1】



【図2】



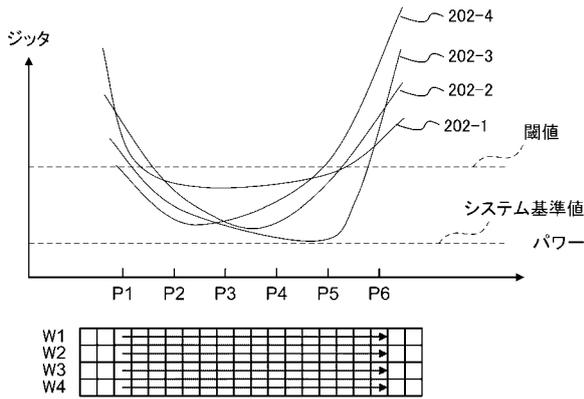
【図3】



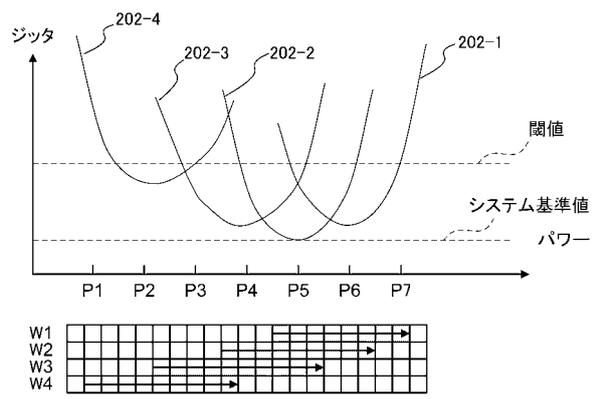
【図4】



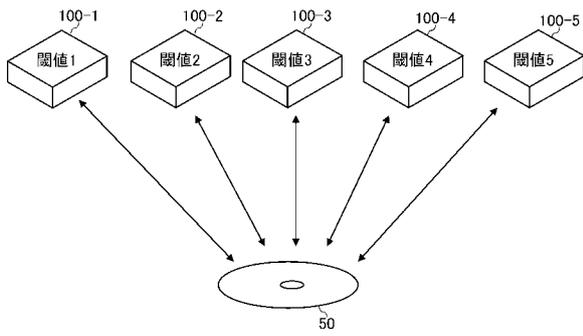
【図5】



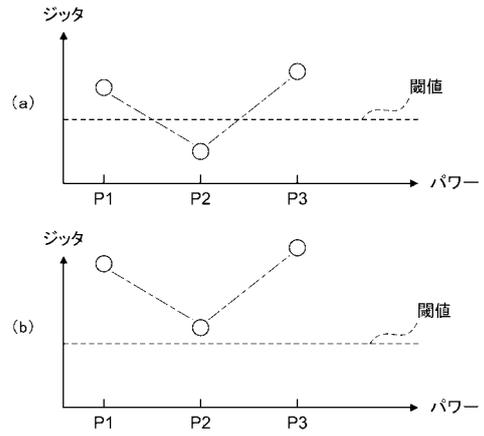
【図6】



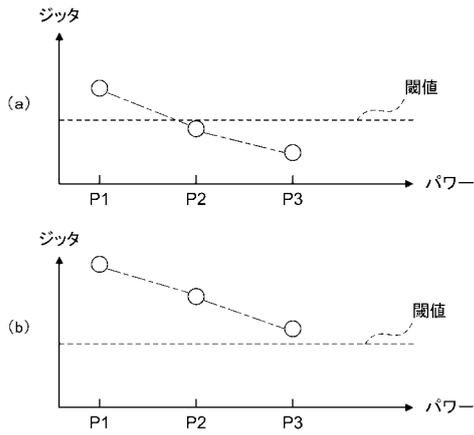
【図7】



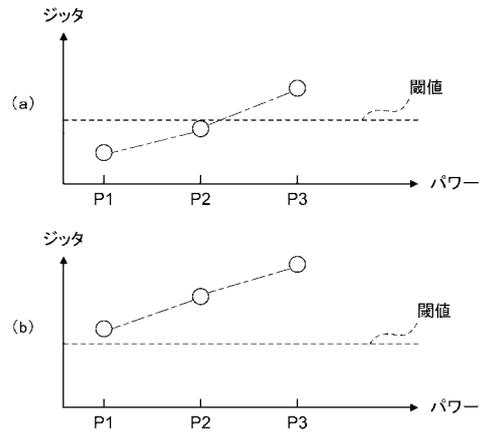
【図8】



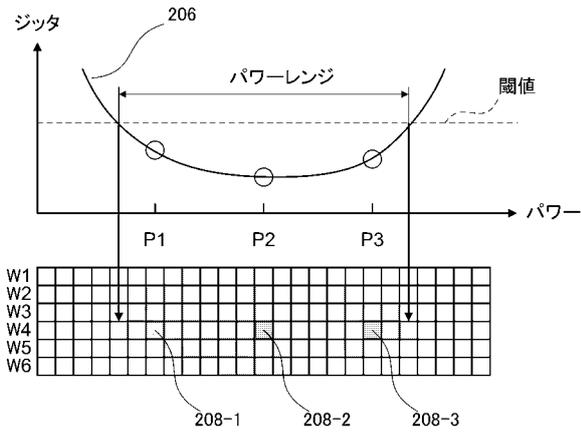
【図9】



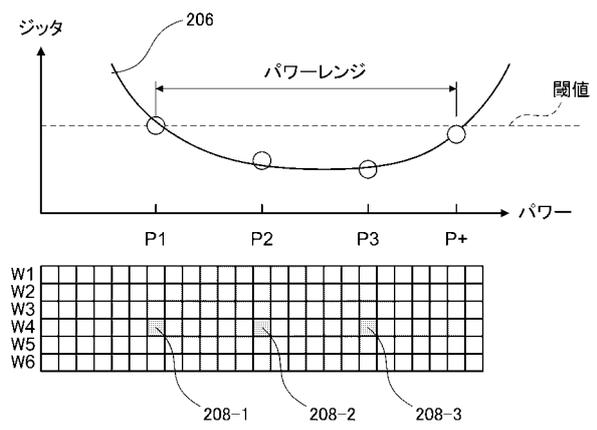
【図10】



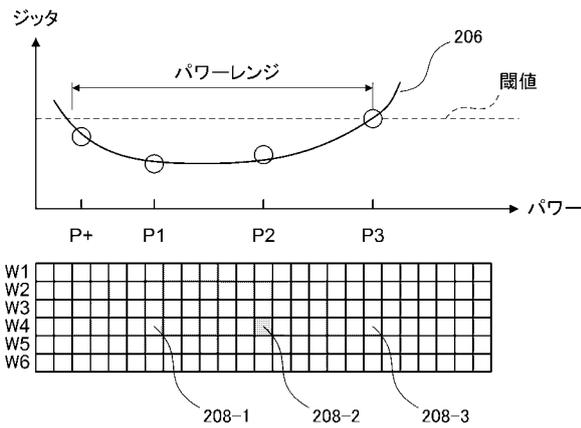
【図11】



【図12】



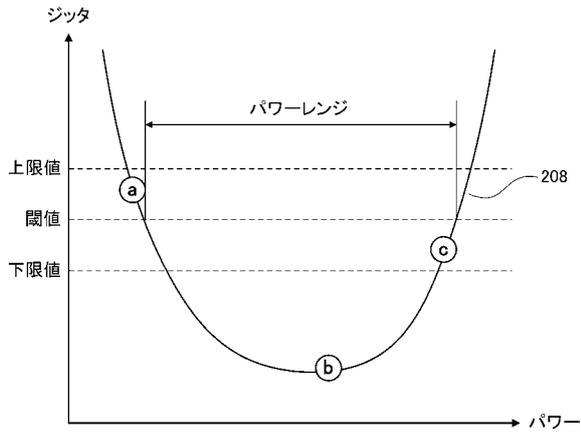
【図13】



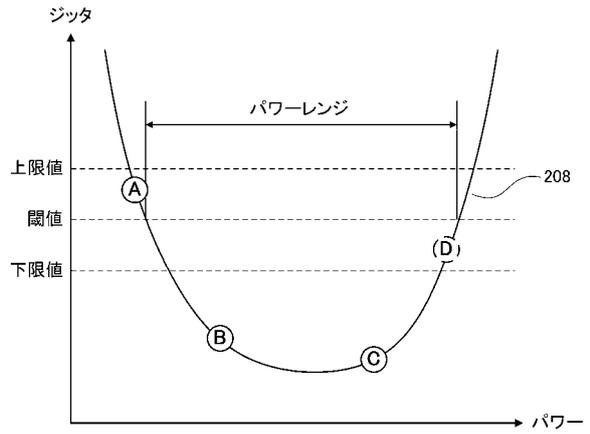
【図14】

パターン	形状	閾値との関係	記録特性の予測	パルス幅
1	任意	最大ジッタ ≤ 閾値	同感度	±0.2T
2	谷型	最小ジッタ ≤ 閾値	同感度	±0.1T
3	谷型	最小ジッタ > 閾値	同感度 + 素性差大	±0.2T
4	右下がり	最小ジッタ ≤ 閾値	小低感度	+0.1T, +0.2T
5	右下がり	最小ジッタ > 閾値	大低感度	+0.2T, +0.4T
6	右上がり	最小ジッタ ≤ 閾値	小高感度	-0.1T, -0.2T
7	右上がり	最小ジッタ > 閾値	大高感度	-0.2T, -0.4T
8	山型	最大ジッタ > 閾値	NG	±0.2T

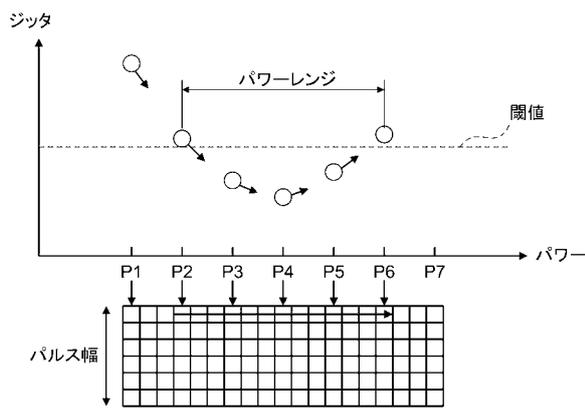
【図15】



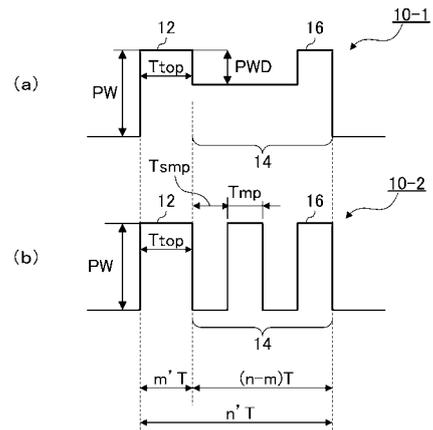
【図16】



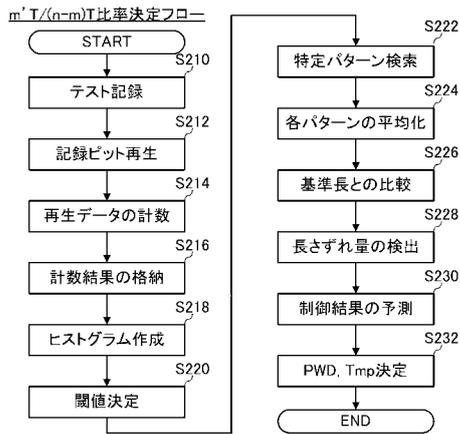
【図17】



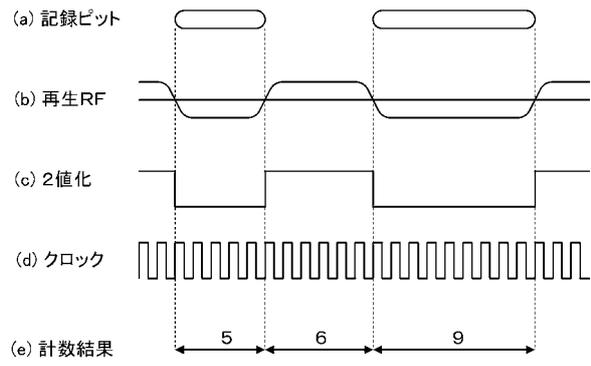
【図18】



【図19】



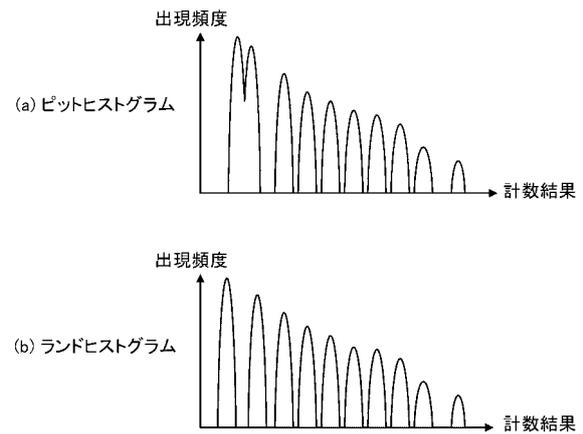
【図20】



【図21】

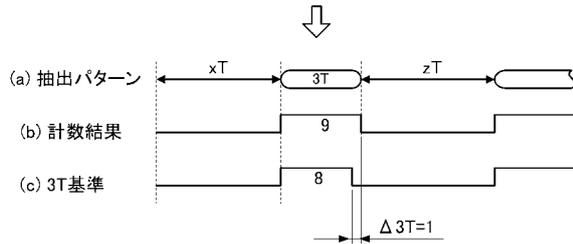
No	極性	計数結果
1	Pit	5
2	Land	6
3	Pit	9
4	Land	8
5	Pit	13
6	Land	8
.	.	.
.	.	.
.	.	.

【図22】



【図27】

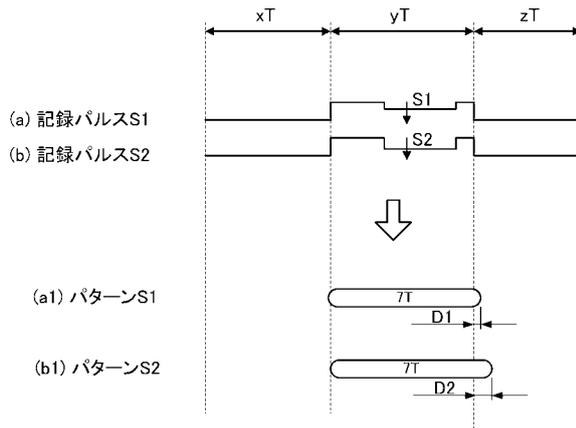
No	極性	計数結果
1	Pit	5
2	Land	6
3	Pit	9
...



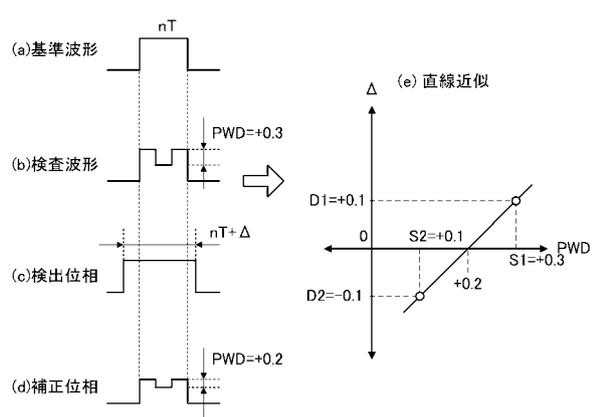
【図28】



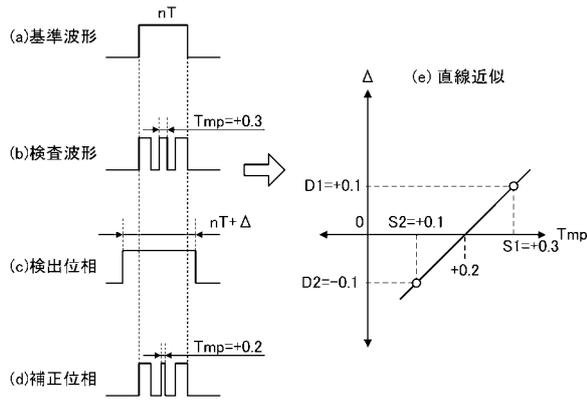
【図29】



【図30】



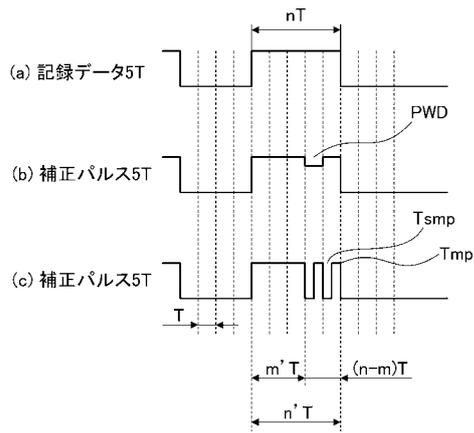
【図 3 1】



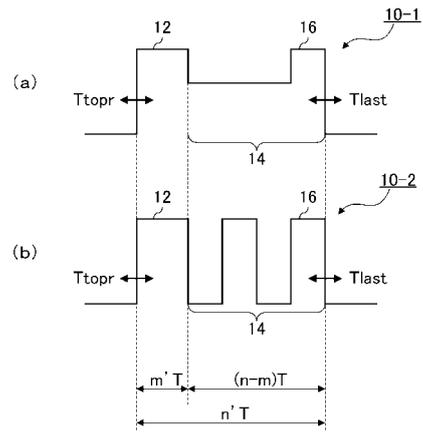
【図 3 2】

制御因子	補正対象ビット									
	3T	4T	5T	6T	7T	8T	9T	10T	11T	14T
PWD	PW3	PW4	PW5	PW6	PW7	PW8	PW9	PW10	PW11	PW14
Tmp	Tm3	Tm4	Tm5	Tm6	Tm7	Tm8	Tm9	Tm10	Tm11	Tm14

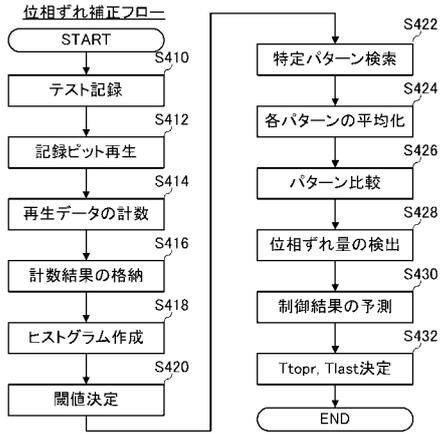
【図 3 3】



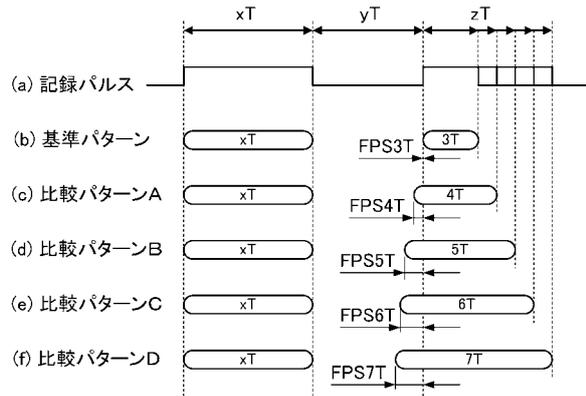
【図 3 4】



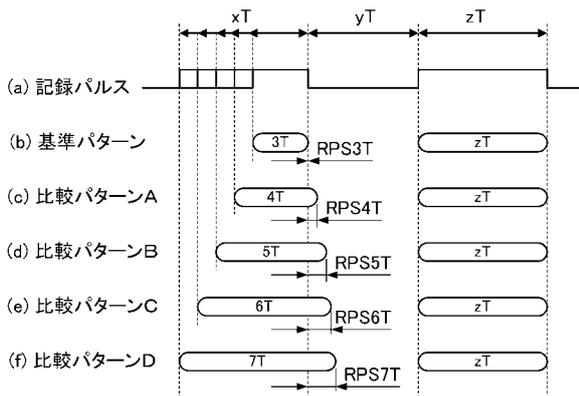
【図 35】



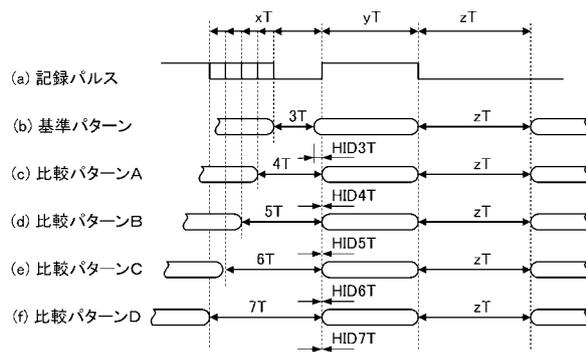
【図 36】



【図 37】

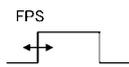


【図 38】



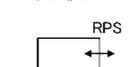
【図39】

(a) ビット前位相ずれ検出



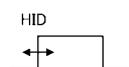
検索パターン	PxT閾値		LyT閾値		PzT閾値	
	min	max	min	max	min	max
P6以上-L4-P3	26	100	10	18	2	9
P6以上-L4-P4	26	100	10	18	9	18
P6以上-L4-P5	26	100	10	18	18	26
P6以上-L4-P6	26	100	10	18	26	35
...

(b) ビット後位相ずれ検出



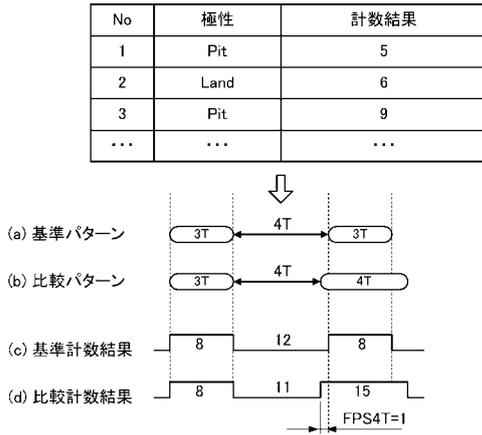
検索パターン	PxT閾値		LyT閾値		PzT閾値	
	min	max	min	max	min	max
P3-L4-P6以上	2	9	10	18	26	100
P4-L4-P6以上	9	18	10	18	26	100
P5-L4-P6以上	18	26	10	18	26	100
P6-L4-P6以上	26	35	10	18	26	100
...

【図40】

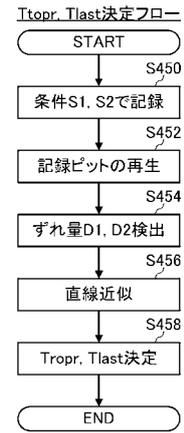


検索パターン	LxT閾値		PyT閾値		LzT閾値	
	min	max	min	max	min	max
L3-P4-L6以上	2	9	10	18	26	100
L4-P4-L6以上	9	18	10	18	26	100
L5-P4-L6以上	18	26	10	18	26	100
L6-P4-L6以上	26	35	10	18	26	100
...

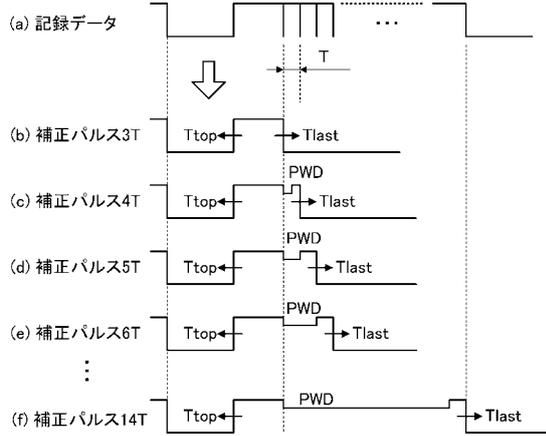
【図41】



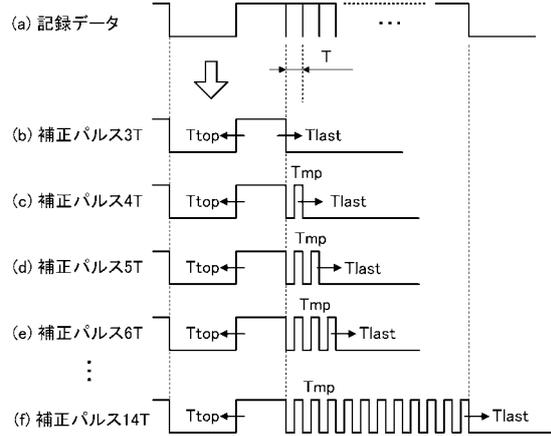
【図42】



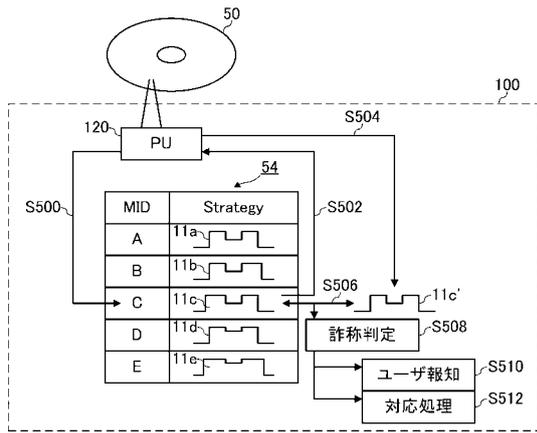
【図47】



【図48】



【図49】



フロントページの続き

審査官 堀 洋介

- (56)参考文献 特開2004 - 022132 (JP, A)
特開2002 - 358645 (JP, A)
特開2004 - 213865 (JP, A)
特開2005 - 158159 (JP, A)
特開平06 - 295439 (JP, A)
特開2004 - 206789 (JP, A)

(58)調査した分野(Int.Cl., DB名)

G11B 20/18
G11B 7/0045