



iniciar...

SANtricity commands

NetApp
March 22, 2024

Tabla de contenidos

| | |
|--|----|
| iniciar... | 1 |
| Inicie la sincronización de mirroring asíncrono | 1 |
| Inicie una reversión Snapshot de grupo de coherencia | 2 |
| Inicie el trabajo de comprobación de paridad del volumen | 4 |
| Inicie la actualización de DHCP de iSCSI | 5 |
| Inicie el seguimiento de la controladora | 7 |
| Inicie el aprovisionamiento completo del pool de discos | 10 |
| Inicie la búsqueda de pool de discos | 11 |
| Iniciar el aprovisionamiento de recursos de pool de discos | 12 |
| Iniciar borrado de unidad | 13 |
| Iniciar inicialización de unidad | 14 |
| Inicie la búsqueda de unidad | 15 |
| Inicie la reconstrucción de la unidad | 17 |
| Inicie el diagnóstico de aislamiento de fallos de canal de la unidad | 18 |
| Inicie la búsqueda de canal de unidad | 21 |
| Probar configuración de alertas de correo electrónico | 22 |
| Aumentar la capacidad de volumen en un pool de discos o grupo de volúmenes | 23 |
| Inicie el volcado de controladora de entrada/salida (IOC) | 25 |
| Inicie un borrado seguro de unidad FDE | 26 |
| Iniciar reversión de imagen Snapshot | 28 |
| Probar destino de captura SNMP | 31 |
| Inicie la búsqueda de caché SSD | 32 |
| Inicie modelado de rendimiento de caché SSD | 32 |
| Probar configuración de entrega de AutoSupport | 34 |
| Inicie el envío manual de la AutoSupport de la cabina de almacenamiento | 35 |
| Iniciar diagnóstico de base de datos de configuración de la cabina de almacenamiento | 36 |
| Inicie la imagen de estado de controladora de la cabina de almacenamiento | 38 |
| Probar servidor de directorio de la cabina de almacenamiento | 40 |
| Probar comunicación de gestión de claves externas | 40 |
| Inicie la actualización del servidor iSNS de la cabina de almacenamiento | 41 |
| Inicie la búsqueda de cabina de almacenamiento | 42 |
| Iniciar prueba de URL de servidor OCSP | 43 |
| Inicie la prueba de syslog de la cabina de almacenamiento | 43 |
| Inicie la sincronización de mirroring síncrono | 44 |
| Probar configuración de syslog | 45 |
| Inicie la búsqueda de soporte | 46 |
| Inicie la inicialización del volumen | 47 |
| Inicialice el volumen fino | 47 |
| Inicie la desfragmentación de grupo de volúmenes | 50 |
| Inicie la exportación de grupo de volúmenes | 51 |
| Inicie el aprovisionamiento completo del grupo de volúmenes | 53 |
| Inicie la importación de grupo de volúmenes | 54 |
| Inicie la búsqueda de grupo de volúmenes | 55 |

iniciar...

Inicie la sincronización de mirroring asíncrono

La `start asyncMirrorGroup synchronize` El comando inicia la sincronización de mirroring asíncrono.

Cabinas compatibles

Este comando se aplica a cualquier cabina de almacenamiento individual, incluidas E2700, E5600, E2800, E5700, Cabinas EF600 y EF300, siempre que se hayan instalado todos los paquetes SMcli.

Funciones

Para ejecutar este comando en una cabina de almacenamiento E2800, E5700, EF600 o EF300, debe contar con el rol de administrador de almacenamiento.

Sintaxis

```
start asyncMirrorGroup ["asyncMirrorGroupName"] synchronize
[deleteRecoveryPointIfNecessary]
```

Parámetro

| Parámetro | Descripción |
|--------------------------------|---|
| asyncMirrorGroup | El nombre del grupo de reflejos asíncronos en el cual se desea iniciar la sincronización. El nombre del grupo de reflejos asíncronos debe escribirse entre comillas dobles (" ") dentro de corchetes ([" "]). |
| deleteRecoveryPointIfNecessary | El parámetro para eliminar el punto de recuperación si los datos de sincronización recuperables superaron el umbral de tiempo para la recuperación. El punto de recuperación se mide desde la hora en que se congelaron los datos en la cabina de almacenamiento principal. |

Nivel de firmware mínimo

7.84

8.10 añade el `deleteRecoveryPointIfNecessary` parámetro.

11,80 añade compatibilidad con cabinas EF600 y EF300

Inicie una reversión Snapshot de grupo de coherencia

La `start cgSnapImage rollback` el comando inicia una operación de reversión a los volúmenes base miembro en un grupo de coherencia snapshot.

Cabinas compatibles

Este comando se aplica a cualquier cabina de almacenamiento individual, incluidas las cabinas E2700, E5600, E2800, E5700, Cabinas EF600 y EF300, siempre que estén instalados todos los paquetes SMcli.

Funciones

Para ejecutar este comando en una cabina de almacenamiento E2800, E5700, EF600 o EF300, debe contar con el rol de administrador de almacenamiento.

Contexto

El contenido de los volúmenes base cambia de inmediato para coincidir con el contenido del momento específico del volumen Snapshot del grupo de coherencia. Una vez que finaliza correctamente la operación de reversión, los volúmenes base quedan inmediatamente disponibles para solicitudes de lectura/escritura.

El volumen de repositorios asociado con el volumen Snapshot del grupo de coherencia continúa realizando un seguimiento de cualquier cambio nuevo entre el volumen base y el volumen Snapshot del grupo de coherencia que ocurra una vez completada la operación de reversión.

Para detener una operación de reversión en los volúmenes base miembro, use el `stop cgSnapImage rollback` comando.

Sintaxis

```
start cgSnapImage ["snapCGID:imageID"] rollback  
memberVolumeSet ("memberVolumeName1" ... "memberVolumeNameN")
```

Parámetro

| Parámetro | Descripción |
|------------------------------|--|
| <code>cgSnapImage</code> | <p>El nombre de la imagen Snapshot del grupo de coherencia de la cual se desea iniciar una operación de reversión. El nombre de la imagen Snapshot consta de dos partes:</p> <ul style="list-style-type: none"> • El nombre del grupo Snapshot • Un identificador de la imagen Snapshot en el grupo Snapshot. <p>El identificador de la imagen Snapshot puede ser una de las siguientes opciones:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Un valor entero que corresponde al número de secuencia de la Snapshot en el grupo Snapshot. • <code>NEWEST</code> — esta opción debe usarse para mostrar la imagen Snapshot más reciente creada en el grupo Snapshot. • <code>OLDEST</code> — esta opción debe usarse para mostrar la imagen Snapshot más antigua creada en el grupo Snapshot. <p>El nombre de la imagen Snapshot debe escribirse entre comillas dobles (" ") dentro de corchetes ([]).</p> |
| <code>memberVolumeSet</code> | <p>El nombre de uno o más volúmenes base miembro en un grupo de coherencia que se desea revertir. El nombre de cada volumen base miembro debe escribirse entre comillas dobles (" ") dentro de paréntesis.</p> <p>Es posible introducir más de un nombre de volumen. Todos los nombres de volúmenes deben escribirse entre corchetes ([]). El nombre de cada volumen debe escribirse entre comillas dobles (" "). Los nombres de cada volumen deben estar separados por un espacio.</p> <p>Cuando la <code>memberVolumeSet</code> no se usa el parámetro el proceso de reversión se aplica a todos los volúmenes miembro del grupo de coherencia.</p> |

Notas

El nombre de una imagen Snapshot consta de dos partes separadas por dos puntos (:):

- El identificador del grupo Snapshot
- El identificador de la imagen Snapshot

Por ejemplo, si se desea iniciar una operación de reversión de la imagen Snapshot más reciente en un grupo

de coherencia completo con el nombre CG1, se debería usar el siguiente comando:

```
start cgSnapImage ["CG1:newest"] rollback;
```

Si se desea iniciar una operación de reversión de la imagen Snapshot 12345 para los miembros del volumen base memVol1, memVol2 y memVol3 en un grupo de coherencia con el nombre CG2, se debería usar el siguiente comando:

```
start cgSnapImage ["CG2:12345"] rollback memberVolumeset=("memVol1 memVol2 memVol3");
```

Nivel de firmware mínimo

7.83

Inicie el trabajo de comprobación de paridad del volumen

La `start check volume parity job` el comando inicia una nueva operación de comprobación de paridad de volumen en un volumen determinado.

Cabinas compatibles

Este comando se aplica a cualquier cabina de almacenamiento individual, incluidas las cabinas EF600 y EF300, siempre que estén instalados todos los paquetes SMcli.

Funciones

Para ejecutar este comando en una cabina de almacenamiento EF600 y EF300, debe contar con el rol de administrador de almacenamiento.

Sintaxis

```
start check volume[<volume_label>] parity job  
(startingLba=<start_lba> endingLba=<end_lba> scanPriority=<scan_priority>  
repairParityErrors=<true | false>  
repairMediaErrors=<true | false>);
```

Parámetros

| Parámetro | Descripción |
|-------------|---|
| startingLba | La dirección del bloque lógico del volumen donde se iniciará el escaneo de paridad. El valor predeterminado es 0. |

| Parámetro | Descripción |
|--------------------|---|
| endingLba | La dirección de bloque lógico de volúmenes donde se detendrá el escaneo de paridad. El valor predeterminado es <code>maximum volume lba</code> . |
| scanPriority | La prioridad de escaneo de paridad. El valor predeterminado es <code>medium</code> . |
| repairParityErrors | Determina si se intentan automáticamente reparar los errores de paridad detectados durante el análisis de paridad. El valor predeterminado es <code>true</code> . |
| repairMediaErrors | Determina si se intentan automáticamente reparar los errores de medios detectados durante el análisis de paridad. El valor predeterminado es <code>true</code> . |

Nivel de firmware mínimo

11,80

Inicie la actualización de DHCP de iSCSI

La `start controller iscsiHostPort dhcpRefresh` Comando inicia una actualización de los parámetros DHCP para la interfaz iSCSI.

Cabinas compatibles

Este comando se aplica a cualquier cabina de almacenamiento individual, incluidas las cabinas E2700, E5600, E2800, E5700, Cabinas EF600 y EF300, siempre que estén instalados todos los paquetes SMcli.

Funciones

Para ejecutar este comando en una cabina de almacenamiento E2800, E5700, EF600 o EF300, debe contar con el rol de administrador de almacenamiento.

Contexto

Si el método de configuración de la interfaz no está establecido en DHCP, el procedimiento devuelve un error.

Sintaxis

```
start controller [(a|b)] iscsiHostPort [portLabel] dhcpRefresh
```

Parámetro

| Parámetro | Descripción |
|---------------|---|
| controller | La letra identificadora de la controladora que tienen los puertos de host iSCSI. Los valores válidos para los identificadores de la controladora son los siguientes a o. b donde a Es la controladora en la ranura A, y. b Es la controladora en la ranura B. |
| iscsiHostPort | <p>La etiqueta del puerto de host o el número del puerto de host iSCSI para los que se desea actualizar los parámetros DHCP.</p> <p>En la siguiente sección, se ofrece más información:</p> <p>"Identificar una etiqueta de puerto de host iSCSI"</p> |

Identificar una etiqueta de puerto de host iSCSI

Se debe especificar una etiqueta para el puerto de host. Siga estos pasos para especificar la etiqueta de puerto de host:

Pasos

1. Si no se conoce la etiqueta de puerto para el puerto de host iSCSI, ejecute el `show controller` comando.
2. En la sección interfaz de host de los resultados, busque el puerto de host que desea seleccionar.



La etiqueta de puerto es el valor completo que se muestra en `Port` campo.

3. El valor entero de la etiqueta de puerto debe indicarse entre comillas y corchetes: `["portLabel"]`. Por ejemplo, si la etiqueta de puerto es `Ch 2`, Especifique el puerto de host iSCSI de la siguiente manera:

```
iscsiHostPort["ch 2"]
```



Cuando se usa una línea de comandos de Windows y la etiqueta contiene una barra vertical (|), es necesario escapar el carácter (con ^); en caso contrario, se lo interpretará como un comando. Por ejemplo, si la etiqueta de puerto es `e0b|0b`, Especifique el puerto de host iSCSI de la siguiente manera:

```
iscsiHostPort["e0b^|0b"]
```



Para obtener compatibilidad con versiones anteriores, el valor de `iscsiPortNumber`, escrito entre corchetes [] en lugar de corchetes y comillas [" "], puede usarse en las controladoras E2700, E5600 o EF560 (y generaciones anteriores de controladoras E-Series o EF-Series). Para estas controladoras, los valores válidos de `iscsiPortNumber` son los siguientes:

- Para las controladoras con puertos de host integrados, los valores numéricos son 3, 4, 5 o 6.
- Para las controladoras con puertos de host en una tarjeta de interfaz de host, los valores numéricos son 1, 2, 3 o 4.

Un ejemplo de esta sintaxis es:

```
iscsiHostPort[3]
```

Notas

Esta operación finaliza las conexiones iSCSI del portal y lo anula temporalmente.

Nivel de firmware mínimo

7.10

8.10 integra una revisión del sistema de numeración de los puertos de host iSCSI.

8.30 revisa el método de identificación de los puertos de host iSCSI en E2800.

Inicie el seguimiento de la controladora

La `start controller` comando inicia una operación que guarda la información de rastros de depuración en un archivo comprimido.

Cabinas compatibles

Este comando se aplica a cualquier cabina de almacenamiento individual, incluidas las cabinas E2700, E5600, E2800, E5700, Cabinas EF600 y EF300, siempre que estén instalados todos los paquetes SMcli.

Funciones

Para ejecutar este comando en una cabina de almacenamiento E2800, E5700, EF600 o EF300, debe contar con el rol de administrador de almacenamiento.


Contexto


El equipo de soporte técnico puede utilizar la información de rastros de depuración como ayuda para analizar qué tan bien funciona una cabina de almacenamiento.

Sintaxis

```
start controller [(a
| b
| both)] trace
dataType=(current | flushed | currentFlushed | all)
forceFlush=(TRUE | FALSE)
file="fileName"
```

Parámetros

| Parámetro | Descripción |
|------------|--|
| controller | <p>La controladora de la cual se desea recoger la información de rastros de depuración. Los identificadores válidos de la controladora son los siguientes a o. b, donde a Es el controlador de la ranura A , y. b Es la controladora en la ranura B. También es posible recoger simultáneamente la depuración de ambas controladoras, para lo cual se debe introducir both . El identificador de la controladora debe escribirse entre corchetes ([]). Si no se especifica una controladora, el software de administración del almacenamiento devuelve un error de sintaxis.</p> |
| dataType | <p>El tipo de datos que se desea recoger:</p> <ul style="list-style-type: none"> • current — recupera los rastros de DQ actuales • flushed — recupera todos los rastros de DQ vaciados • currentFlushed — recupera tanto el rastro de DQ actual como el rastro de DQ vaciado • all — recupera el rastro de DQ actual, el rastro de DQ vaciado y todos los rastros de DQ de plataforma <div>  <p>Si dataType=flushed y.. forceFlush=True, se devuelve un mensaje de error que indica que sólo las trazas activas pueden vaciarse en el búfer durante la recuperación.</p> </div> |

| Parámetro | Descripción |
|-------------------|--|
| forceFlush | <p>La configuración para mover la información de DQ del búfer actual al búfer vaciado cuando la información de rastros de DQ definida por el <code>dataType</code> se ha recuperado el parámetro. Para habilitar el vaciado forzado, se debe configurar este parámetro como <code>TRUE</code>. Para deshabilitar el vaciado forzado, se debe configurar este parámetro como <code>FALSE</code>.</p> <div>  <p>Si <code>dataType=flushed</code> y.. <code>forceFlush=True</code>, se devuelve un mensaje de error que indica que sólo las trazas activas pueden vaciarse en el búfer durante la recuperación.</p> </div> |
| file | <p>La ruta de acceso y el nombre del archivo en el que se desea guardar la información de rastros de DQ. El nombre del archivo debe escribirse entre comillas dobles (" ").</p> <p>Consulte la sección Notas para obtener información acerca de la nomenclatura de archivos.</p> |

Notas

La información de rastros de DQ se escribe en un archivo comprimido con la extensión `.zip`. El nombre del archivo es una combinación de un nombre de archivo definido por el usuario y del identificador de la cabina de almacenamiento (SAID). También se añade la constante "dq" al nombre de archivo. El nombre completo del archivo tiene el formato siguiente:

```
user_defined_file_name-SAID-dq.zip
```

El archivo comprimido contiene la información que figura en esta tabla.

| Nombre de archivo | Directorio | Comentarios |
|---|------------------------------|---|
| <code>user_provided_file_name-SAID-A.dq</code> | <code>SAID/timestamp/</code> | Los datos de rastros de DQ recuperados de la controladora A. |
| <code>user_provided_file_name-SAID-B.dq</code> | <code>SAID/timestamp/</code> | Los datos de rastros de DQ recuperados de la controladora B. |
| <code>user_provided_file_name-SAID-trace_description.xml</code> | <code>SAID/timestamp/</code> | El archivo de descripción en formato xml que describe los atributos del archivo DQ para la minería de datos futura. |

Nivel de firmware mínimo

7.75

Inicie el aprovisionamiento completo del pool de discos

La `start diskPool fullProvisioning` el comando inicia una operación de aprovisionamiento completa en todos los volúmenes del pool de discos y, opcionalmente, deshabilita el aprovisionamiento de recursos en el pool de discos.

Cabinas compatibles

Este comando se aplica a cualquier cabina de almacenamiento individual, incluidas las cabinas EF600 y EF300, siempre que estén instalados todos los paquetes SMcli.

Funciones

Para ejecutar este comando en una cabina de almacenamiento EF600 y EF300, debe contar con el rol de administrador de almacenamiento.

Contexto

La función de aprovisionamiento de recursos mejora la vida útil de las unidades SSD y aumenta el rendimiento de escritura al dejar una parte mayor de los bloques de la unidad en estado sin asignar que un volumen estándar. Un volumen aprovisionado por recursos es un volumen grueso de un grupo de volúmenes SSD o pool, en el que se asigna capacidad de las unidades (asignada al volumen), pero los bloques de las unidades se desasignan (anula la asignación) durante la creación de volúmenes. Los bloques de unidades se asignan según sea necesario para completar la I/O de escritura del host. Las operaciones de anulación de asignación de host pueden devolver los bloques de unidades al estado sin asignar. Además, el aprovisionamiento de recursos elimina la inicialización en segundo plano vinculada con el tiempo, lo que permite inicializar rápidamente grandes volúmenes.


Los volúmenes aprovisionados de recursos solo se admiten en pools y grupos de volúmenes SSD, donde todas las unidades del grupo o pool admiten la funcionalidad de recuperación de error de bloque lógico no escrito o desasignado (DULBE). La mejora del rendimiento varía en función del modelo de unidad y la capacidad.

El formato de aprovisionamiento completo garantiza que todos los bloques necesarios para los volúmenes del pool de almacenamiento se encuentren totalmente asignados en las unidades. Este comando solo se aplica a pools de almacenamiento aprovisionados con recursos. Si la opción `a.disableResourceProvisioning` no está establecido en `FALSE`, entonces los volúmenes seguirán siendo aprovisionados con recursos y los nuevos volúmenes creados en la agrupación de almacenamiento serán aprovisionados con recursos. Si la opción para deshabilitar el aprovisionamiento de recursos se establece en `TRUE`, entonces los volúmenes ya no serán aprovisionados mediante recursos y los nuevos volúmenes creados en el grupo de almacenamiento no serán aprovisionados mediante recursos.

Sintaxis

```
start diskPool[diskPoolName] fullProvisioning
[disableResourceProvisioning=(TRUE | FALSE)]
```

Parámetros

| Parámetro | Descripción |
|-----------------------------|--|
| diskPool | El pool de discos que desea iniciar la operación de aprovisionamiento completo. El nombre del pool de discos debe escribirse entre corchetes ([]). |
| disableResourceProvisioning | <p>El ajuste para especificar si debe deshabilitarse el aprovisionamiento de recursos una vez que finaliza la operación de aprovisionamiento completo. Para omitir el proceso de deshabilitación del aprovisionamiento de recursos, establezca esta opción en <code>FALSE</code>. El valor predeterminado es <code>TRUE</code>.</p> <div><p>Para volver a habilitar el aprovisionamiento de recursos en un pool de almacenamiento y todos los volúmenes asociados, use el <code>Start Disk Pool Resource Provisioning</code> comando.</p></div> |

Nivel de firmware mínimo

11.72

Inicie la búsqueda de pool de discos

La `start diskPool locate` el comando identifica las unidades que se agrupan lógicamente para formar el pool de discos especificado mediante el parpadeo de las luces indicadoras en las unidades.

Cabinas compatibles

Este comando se aplica a cualquier cabina de almacenamiento individual, incluidas las cabinas E2700, E5600, E2800, E5700, Cabinas EF600 y EF300, siempre que estén instalados todos los paquetes SMcli.

Funciones

Para ejecutar este comando en una cabina de almacenamiento E2800, E5700, EF600 o EF300, debe contar con el rol de administrador de almacenamiento.

Contexto

(Utilice la `stop diskPool locate` comando para apagar las luces indicadoras de las unidades).

Sintaxis

```
start diskPool [diskPoolName] locate
```

Parámetro

| Parámetro | Descripción |
|-----------|--|
| diskPool | El nombre del pool de discos respecto del cual se desea realizar la localización. El nombre del pool de discos debe escribirse entre corchetes ([]). Si el nombre del pool de discos tiene caracteres especiales o números, se debe escribir entre comillas dobles (" ") dentro de los corchetes. |

Nivel de firmware mínimo

7.83

Iniciar el aprovisionamiento de recursos de pool de discos

La `start diskPool resourceProvisioning` el comando habilita el aprovisionamiento de recursos en un pool de discos determinado e inicia una operación asíncrona de habilitación de aprovisionamiento de recursos en cada volumen del pool de discos. El aprovisionamiento de recursos requiere que todas las unidades del pool de discos admitan la función DULBE de NVMe.

Cabinas compatibles

Este comando se aplica a cualquier cabina de almacenamiento individual, incluidas las cabinas EF600 y EF300, siempre que estén instalados todos los paquetes SMcli.

Funciones

Para ejecutar este comando en una cabina de almacenamiento EF600 y EF300, debe contar con el rol de administrador de almacenamiento.

Contexto

Para deshabilitar el aprovisionamiento de recursos en un pool de discos, utilice el comando de aprovisionamiento completo con la opción de deshabilitar el aprovisionamiento de recursos. Un pool de discos se aprovisionará cuando se cree si todas las unidades son compatibles con DULBE y las cabinas de almacenamiento `resourceProvisionedVolumes` el ajuste es `true`.

Sintaxis

```
start diskPool[diskPoolName] resourceProvisioning
```

Parámetros

| Parámetro | Descripción |
|--------------|--|
| diskPoolName | El pool de discos desea habilitar la función de aprovisionamiento de recursos. El nombre del pool de discos debe escribirse entre corchetes ([]). |

Nivel de firmware mínimo

11.73

Iniciar borrado de unidad

La `start drive erase` el comando borra todos los datos de una o varias unidades.

Cabinas compatibles

Este comando se aplica a una cabina E2800, E5700, EF600 o EF300 individual. No funciona en cabinas de almacenamiento E2700 y E5600.

Funciones

Para ejecutar este comando en una cabina de almacenamiento E2800, E5700, EF600 o EF300, debe contar con el rol de administrador de seguridad.

Contexto

Ejecute este comando solo si desea quitar de forma permanente todos los datos de una unidad. Si la unidad tiene la función de seguridad habilitada, el `start drive erase` la opción de comando realiza un borrado criptográfico y restablece los atributos de seguridad de la unidad de nuevo a compatible con la función de seguridad.




La operación de borrado no se puede deshacer. Asegúrese de seleccionar la unidad correcta al usar este comando.

Sintaxis

```
start drive [trayID,[drawerID,]slotID] | drives[trayID1,[drawerID1,]slotID1 ... trayIDn,[drawerIDn,]slotIDn] erase
```

Parámetros

| Parámetro | Descripción |
|-----------|---|
| drive | <p>En el caso de los soportes de unidades de gran capacidad, es necesario indicar los valores de ID de soporte, ID de cajón e ID de ranura correspondientes a la unidad. En el caso de los soportes de unidades de baja capacidad, es necesario indicar los valores de ID de soporte e ID de ranura correspondientes a la unidad. Los valores de ID de soporte son 0 para 99. Los valores de ID de cajón son 1 para 5.</p> <p>El valor máximo de ID de ranura es 24. Los valores de ID de ranura comienzan con 0 o 1, según el modelo de soporte. Los soportes de unidades compatibles con controladoras E2800 y E5700 tienen números de ID de ranura que comienzan con 0. Los soportes de unidades compatibles con controladoras E2700 y E5600 tienen números de ID de ranura que comienzan con 1.</p> <p>Los valores de ID de soporte, de cajón y de ranura deben escribirse entre corchetes ([]).</p> <div>  <p>La lista de unidades no puede contener todas las unidades de la cabina de almacenamiento; de lo contrario, se rechazará el comando.</p> </div> |

Nivel de firmware mínimo

11.70.1

Iniciar inicialización de unidad

La `start drive initialize` comando inicia una inicialización de la unidad.

Cabinas compatibles

Este comando se aplica a cualquier cabina de almacenamiento individual, incluidas las cabinas E2700, E5600, E2800, E5700, Cabinas EF600 y EF300, siempre que estén instalados todos los paquetes SMcli.

Funciones

Para ejecutar este comando en una cabina de almacenamiento E2800, E5700, EF600 o EF300, debe contar con el rol de administrador de almacenamiento.

Contexto



Posibles daños en la configuración de la cabina de almacenamiento — tan pronto como introduce este comando, se destruyen todos los datos de usuario.

Sintaxis

```
start drive [trayID,[drawerID,]slotID] initialize
```

Parámetro

| Parámetro | Descripción |
|-----------|---|
| drive | <p>En el caso de los soportes de unidades de gran capacidad, es necesario indicar los valores de ID de soporte, ID de cajón e ID de ranura correspondientes a la unidad. En el caso de los soportes de unidades de baja capacidad, es necesario indicar los valores de ID de soporte e ID de ranura correspondientes a la unidad. Los valores de ID de soporte son 0 para 99. Los valores de ID de cajón son 1 para 5.</p> <p>El valor máximo de ID de ranura es 24. Los valores de ID de ranura comienzan con 0 o 1, según el modelo de soporte. Los soportes de unidades compatibles con controladoras E2800 y E5700 tienen números de ID de ranura que comienzan con 0. Los soportes de unidades compatibles con controladoras E2700 y E5600 tienen números de ID de ranura que comienzan con 1.</p> <p>Los valores de ID de soporte, de cajón y de ranura deben escribirse entre corchetes ([]).</p> |

Notas

La `drive` el parámetro es compatible con soportes de unidades de alta y baja capacidad. Un soporte de unidades de gran capacidad tiene cajones que contienen las unidades. Los cajones se deslizan hacia afuera para permitir el acceso a las unidades. Un soporte de unidades de baja capacidad no tiene cajones. Para un soporte de unidades de gran capacidad, se deben especificar el identificador (ID) de soporte de unidades, el ID de cajón y el ID de ranura donde reside la unidad. Para un soporte de unidades de baja capacidad, solo se deben especificar el ID de soporte de unidades y el ID de ranura donde reside la unidad. Para un soporte de unidades de baja capacidad, un método alternativo para identificar la ubicación de una unidad es especificar el ID de soporte de unidades, establecer el ID de cajón en 0, Y especifique el ID de la ranura en la que reside una unidad.

Nivel de firmware mínimo

6.10

7.60 añade el `drawerID` entrada del usuario.

Inicie la búsqueda de unidad

La `start drive locate` el comando localiza una unidad mediante el encendido de

una luz indicadora en dicha unidad.

Cabinas compatibles

Este comando se aplica a cualquier cabina de almacenamiento individual, incluidas las cabinas E2700, E5600, E2800, E5700, Cabinas EF600 y EF300, siempre que estén instalados todos los paquetes SMcli.

Funciones

Para ejecutar este comando en una cabina de almacenamiento E2800, E5700, EF600 o EF300, debe contar con el rol de administrador de almacenamiento.

Contexto

Ejecute el `stop drive locate` comando para apagar la luz indicadora de la unidad.

Sintaxis

```
start drive [trayID, [drawerID,] slotID] locate
```

Parámetro

| Parámetro | Descripción |
|-----------|---|
| drive | <p>En el caso de los soportes de unidades de gran capacidad, es necesario indicar los valores de ID de soporte, ID de cajón e ID de ranura correspondientes a la unidad. En el caso de los soportes de unidades de baja capacidad, es necesario indicar los valores de ID de soporte e ID de ranura correspondientes a la unidad. Los valores de ID de soporte son 0 para 99. Los valores de ID de cajón son 1 para 5.</p> <p>El valor máximo de ID de ranura es 24. Los valores de ID de ranura comienzan con 0 o 1, según el modelo de soporte. Los soportes de unidades compatibles con controladoras E2800 y E5700 tienen números de ID de ranura que comienzan con 0. Los soportes de unidades compatibles con controladoras E2700 y E5600 tienen números de ID de ranura que comienzan con 1.</p> <p>Los valores de ID de soporte, de cajón y de ranura deben escribirse entre corchetes ([]).</p> |

Notas

La `drive` el parámetro es compatible con soportes de unidades de alta y baja capacidad. Un soporte de unidades de gran capacidad tiene cajones que contienen las unidades. Los cajones se deslizan hacia afuera para permitir el acceso a las unidades. Un soporte de unidades de baja capacidad no tiene cajones. Para un

soporte de unidades de gran capacidad, se deben especificar el identificador (ID) de soporte de unidades, el ID de cajón y el ID de ranura donde reside la unidad. Para un soporte de unidades de baja capacidad, solo se deben especificar el ID de soporte de unidades y el ID de ranura donde reside la unidad. Para un soporte de unidades de baja capacidad, un método alternativo para identificar la ubicación de una unidad es especificar el ID de soporte de unidades, establecer el ID de cajón en 0, Y especifique el ID de la ranura en la que reside una unidad.

Nivel de firmware mínimo

6.10

7.60 añade el `drawerID` entrada del usuario.

Inicie la reconstrucción de la unidad

La `start drive reconstruct` el comando comienza la reconstrucción de una unidad.

Cabinas compatibles

Este comando se aplica a cualquier cabina de almacenamiento individual, incluidas las cabinas E2700, E5600, E2800, E5700, Cabinas EF600 y EF300, siempre que estén instalados todos los paquetes SMcli.

Funciones

Para ejecutar este comando en una cabina de almacenamiento E2800, E5700, EF600 o EF300, debe contar con el rol de administrador de almacenamiento.

Sintaxis

```
start drive [trayID, [drawerID,] slotID] reconstruct
```

Parámetro

| Parámetro | Descripción |
|-----------|---|
| drive | <p>En el caso de los soportes de unidades de gran capacidad, es necesario indicar los valores de ID de soporte, ID de cajón e ID de ranura correspondientes a la unidad. En el caso de los soportes de unidades de baja capacidad, es necesario indicar los valores de ID de soporte e ID de ranura correspondientes a la unidad. Los valores de ID de soporte son 0 para 99. Los valores de ID de cajón son 1 para 5.</p> <p>El valor máximo de ID de ranura es 24. Los valores de ID de ranura comienzan con 0 o 1, según el modelo de soporte. Los soportes de unidades compatibles con controladoras E2800 y E5700 tienen números de ID de ranura que comienzan con 0. Los soportes de unidades compatibles con controladoras E2700 y E5600 tienen números de ID de ranura que comienzan con 1.</p> <p>Los valores de ID de soporte, de cajón y de ranura deben escribirse entre corchetes ([]).</p> |

Notas

La `drive` el parámetro es compatible con soportes de unidades de alta y baja capacidad. Un soporte de unidades de gran capacidad tiene cajones que contienen las unidades. Los cajones se deslizan hacia afuera para permitir el acceso a las unidades. Un soporte de unidades de baja capacidad no tiene cajones. Para un soporte de unidades de gran capacidad, se deben especificar el identificador (ID) de soporte de unidades, el ID de cajón y el ID de ranura donde reside la unidad. Para un soporte de unidades de baja capacidad, solo se deben especificar el ID de soporte de unidades y el ID de ranura donde reside la unidad. Para un soporte de unidades de baja capacidad, un método alternativo para identificar la ubicación de una unidad es especificar el ID de soporte de unidades, establecer el ID de cajón en 0, Y especifique el ID de la ranura en la que reside una unidad.

Nivel de firmware mínimo

5.43

7.60 añade el `drawerID` entrada del usuario.

Inicie el diagnóstico de aislamiento de fallos de canal de la unidad

La `start driveChannel faultDiagnostics` el comando ejecuta el diagnóstico de aislamiento de fallos del canal de la unidad y almacena los resultados.

Cabinas compatibles

Este comando se aplica a cualquier cabina de almacenamiento individual, incluidas las cabinas E2700, E5600, E2800, E5700, Cabinas EF600 y EF300, siempre que estén instalados todos los paquetes SMcli.

Funciones

Para ejecutar este comando en una cabina de almacenamiento E2800, E5700, EF600 o EF300, debe contar con el rol de administrador de almacenamiento.

Contexto



Con la versión de firmware 8.10, el `start driveChannel faultDiagnostics` el comando queda obsoleto.

Sintaxis

```
start driveChannel [(1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 | 7 | 8)]
controller [(a|b)] faultDiagnostics
testDevices=[all |
controller=(a|b) |
esms=[trayID1 (left | right), ... , trayIDn (left | right)] |
drives[trayID1,[drawerID1,]slotID1 ... trayIDn,[drawerIDn,]slotIDn]
|[dataPattern=(fixed | pseudoRandom) |
patternNumber=[(0 hexadecimal | number)] |
maxErrorCount=integer |
testIterations=integer |
timeout=timeInterval]
```

Parámetros

| Parámetro | Descripción |
|--------------|--|
| driveChannel | El número identificador del canal de la unidad que se desea localizar. Los siguientes son valores válidos para el número identificador del canal de la unidad 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, o. 8. El número identificador del canal de la unidad debe escribirse entre corchetes ([]). |
| controller | La letra identificadora de la controladora que se desea probar. Los valores válidos para los identificadores de la controladora son los siguientes a o. b, donde a Es la controladora en la ranura A, y. b Es la controladora en la ranura B. El identificador de la controladora debe escribirse entre corchetes ([]). |

| Parámetro | Descripción |
|---------------|--|
| testDevices | <p>Los identificadores de los dispositivos (controladoras, módulo de servicios para el entorno [ESM] o unidades) que se desean probar. Puede especificar <code>all</code> O introduzca los identificadores específicos de los dispositivos de los cuales se desea realizar un diagnóstico. <code>the controller</code> los identificadores son <code>a</code> o <code>b</code>, donde <code>a</code> Es el módulo de la controladora RAID de la ranura A, y <code>b</code> Es el módulo de la controladora RAID de la ranura B.</p> <p>La <code>esms</code> Los identificadores son el ID de soporte y la derecha o izquierda, donde el ID de soporte es un valor de 0 a 99, y la derecha o izquierda se determinan cuando se ve el soporte de unidades desde la parte posterior.</p> <p>La <code>drive</code> los identificadores incluyen un identificador de soporte, un identificador de cajón cuando el soporte posee cajones y un identificador de ranura.</p> <p>En el caso de los soportes de unidades de gran capacidad, es necesario indicar los valores de ID de soporte, ID de cajón e ID de ranura correspondientes a la unidad. En el caso de los soportes de unidades de baja capacidad, es necesario indicar los valores de ID de soporte e ID de ranura correspondientes a la unidad. Los valores de ID de soporte son 0 para 99. Los valores de ID de cajón son 1 para 5.</p> <p>El valor máximo de ID de ranura es 24. Los valores de ID de ranura comienzan con 0 o 1, según el modelo de soporte. Los soportes de unidades compatibles con controladoras E2800 y E5700 tienen números de ID de ranura que comienzan con 0. Los soportes de unidades compatibles con controladoras E2700 y E5600 tienen números de ID de ranura que comienzan con 1.</p> <p>Los valores de ID de soporte, de cajón y de ranura deben escribirse entre corchetes ([]).</p> |
| dataPattern | El método de repetición que se desea probar. |
| patternNumber | El patrón de datos hexadecimales que se desea utilizar para ejecutar la prueba. Este número puede ser cualquier número hexadecimal entre 0000 para FFFF. Debe colocar 0x delante para indicar un número hexadecimal. |

| Parámetro | Descripción |
|----------------|--|
| maxErrorCount | La cantidad de errores que se desea aceptar antes de terminar la prueba. |
| testIterations | La cantidad de veces que se desea repetir la prueba. |
| timeout | El tiempo, en minutos, por el que se desea ejecutar la prueba. |

Notas

Es posible introducir más de un tipo de dispositivo para probar, al igual que más de un tipo de prueba para ejecutar.

Utilice la `save driveChannel faultDiagnostics` y la `stop driveChannel faultDiagnostics` con el `start driveChannel faultDiagnostics` comando. Estos comandos se necesitan para almacenar los resultados de la prueba de diagnóstico en un archivo y para detener la prueba de diagnóstico.

Ejemplos de válido `patternNumber` las entradas se `0xA5A5`, `0x3C3C`, `8787`, y `1234`.

También es posible detener este comando en cualquier momento con la tecla `Ctrl+C`.

Nivel de firmware mínimo

7.15

Inicie la búsqueda de canal de unidad

La `start driveChannel locate` el comando identifica los soportes de unidades conectados a un canal de unidad específico. para ello, se encienden las luces indicadoras del soporte de unidades conectado al canal de la unidad.

Cabinas compatibles

Este comando se aplica a cualquier cabina de almacenamiento individual, incluidas las cabinas E2700, E5600, E2800, E5700, Cabinas EF600 y EF300, siempre que estén instalados todos los paquetes SMcli.

Funciones

Para ejecutar este comando en una cabina de almacenamiento E2800, E5700, EF600 o EF300, debe contar con el rol de administrador de almacenamiento.

Contexto

Utilice la `stop driveChannel locate` comando para apagar las luces indicadoras del soporte de unidades

Sintaxis

```
start driveChannel [(1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 | 7 | 8)] locate
```

Parámetro

| Parámetro | Descripción |
|--------------|--|
| driveChannel | El número identificador del canal de la unidad que se desea localizar. Los siguientes son valores válidos para el número identificador del canal de la unidad 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, o. 8. El número identificador del canal de la unidad debe escribirse entre corchetes ([]). |

Nivel de firmware mínimo

6.10

7.15 añade una actualización al identificador del canal de la unidad.

Probar configuración de alertas de correo electrónico

La `start emailAlert test` el comando permite probar la configuración de alertas mediante el envío de un mensaje de correo electrónico de muestra.

Cabinas compatibles

Este comando se aplica a una cabina de almacenamiento E2800, E5700, EF600 o EF300 individual. No funciona en cabinas de almacenamiento E2700 o E5600.

Funciones

Para ejecutar este comando en una cabina de almacenamiento E2800, E5700, EF600 o EF300, debe contar con los roles de administrador de almacenamiento o administrador de soporte.

Sintaxis

```
start emailAlert test
```

Parámetros

Ninguno.

Ejemplos

```
SMcli -n Array1 -c "start emailAlert test;"
```

The sample alert message was successfully sent to the email addresses.

SMcli completed successfully.

Nivel de firmware mínimo

8.40

Aumentar la capacidad de volumen en un pool de discos o grupo de volúmenes

La `start increaseVolumeCapacity volume` aumenta la capacidad de un volumen estándar o de un volumen de repositorios en un pool de discos o un grupo de volúmenes.

Cabinas compatibles

Este comando se aplica a cualquier cabina de almacenamiento individual, incluidas las cabinas E2700, E5600, E2800, E5700, Cabinas EF600 y EF300, siempre que estén instalados todos los paquetes SMcli.

Funciones

Para ejecutar este comando en una cabina de almacenamiento E2800, E5700, EF600 o EF300, debe contar con el rol de administrador de almacenamiento.

Contexto

En este comando, el volumen estándar también se denomina volumen grueso.




No es posible usar este comando para aumentar la capacidad de un volumen fino.

Sintaxis

```
start increaseVolumeCapacity volume="volumeName"  
incrementalCapacity=volumeCapacity  
[addDrives=(trayID1,[drawerID1],slotID1 ... trayIDn,[drawerIDn],slotIDn)]
```

Parámetros

| Parámetro | Descripción |
|----------------------------------|--|
| <code>volume</code> | El nombre del volumen de un pool de discos o grupo de volúmenes en el que se desea aumentar la capacidad. El nombre del volumen debe escribirse entre comillas dobles (" "). |
| <code>incrementalCapacity</code> | El ajuste para aumentar el tamaño de almacenamiento (capacidad) del volumen. El tamaño se define en unidades de <code>bytes</code> , <code>KB</code> , <code>MB</code> , <code>GB</code> , o <code>TB</code> . El valor predeterminado es <code>bytes</code> . |
| <code>addDrives</code> | <p>El ajuste para añadir nuevas unidades al volumen. En el caso de los soportes de unidades de gran capacidad, es necesario indicar los valores de ID de soporte, ID de cajón e ID de ranura correspondientes a la unidad. En el caso de los soportes de unidades de baja capacidad, es necesario indicar los valores de ID de soporte e ID de ranura correspondientes a la unidad. Los valores de ID de soporte son 0 para 99. Los valores de ID de cajón son 1 para 5.</p> <p>El valor máximo de ID de ranura es 24. Los valores de ID de ranura comienzan con 0 o 1, según el modelo de soporte. Los soportes de unidades compatibles con controladoras E2800 y E5700 tienen números de ID de ranura que comienzan con 0. Los soportes de unidades compatibles con controladoras E2700 y E5600 tienen números de ID de ranura que comienzan con 1.</p> <p>Los valores de ID de soporte, de cajón y de ranura deben escribirse entre corchetes ([]).</p> <div>  <p>La <code>addDrives</code> el parámetro solo se puede usar para aumentar la capacidad de un grupo de volúmenes. El parámetro no puede usarse para aumentar la capacidad de un pool de discos.</p> </div> |

Notas

En algunos casos a `drive` el parámetro puede aparecer como entrada válida para la sintaxis del comando. Sin embargo, no puede utilizar la `drive` parámetro con este comando.

Ajuste de `incrementalCapacity` parámetro, inicia una operación de ejecución prolongada que no se puede detener. Las operaciones de ejecución prolongada se realizan en segundo plano y no impiden la ejecución de otros comandos. Para mostrar el progreso de las operaciones de ejecución prolongada, use la `show volume actionProgress` comando.

La `addDrives` el parámetro es compatible con soportes de unidades de alta y baja capacidad. Un soporte de unidades de gran capacidad tiene cajones que contienen las unidades. Los cajones se deslizan hacia afuera para permitir el acceso a las unidades. Un soporte de unidades de baja capacidad no tiene cajones. Para un soporte de unidades de gran capacidad, se deben especificar el identificador (ID) de soporte de unidades, el ID de cajón y el ID de ranura donde reside la unidad. Para un soporte de unidades de baja capacidad, solo se deben especificar el ID de soporte de unidades y el ID de ranura donde reside la unidad. Para un soporte de unidades de baja capacidad, un método alternativo para identificar la ubicación de una unidad es especificar el ID de soporte de unidades, establecer el ID de cajón en 0, Y especifique el ID de la ranura en la que reside una unidad.

Nivel de firmware mínimo

7.83

Inicie el volcado de controladora de entrada/salida (IOC)

La `start IOCLog` El comando produce un volcado del registro IOC de las transmisiones de datos entre un host y una controladora.

Cabinas compatibles

Este comando se aplica a cualquier cabina de almacenamiento individual, incluidas las cabinas E2700, E5600, E2800, E5700, Cabinas EF600 y EF300, siempre que estén instalados todos los paquetes SMcli.

Funciones

Para ejecutar este comando en una cabina de almacenamiento E2800, E5700, EF600 o EF300, debe contar con el rol de administrador de almacenamiento.

Contexto

Las controladora se identifican como "a " o "b". Cada controladora puede tener hasta cuatro canales host; y cada canal tiene un identificador único que es un número del 1 al 4.

Sintaxis

```
start IOCLog [(a1 | a2 | a3 | a4 | b1 | b2 | b3 | b4)]  
[overwrite=(TRUE | FALSE)]
```

Parámetros

| Parámetro | Descripción |
|---|---|
| <code>controller-channel identifiers</code> | <p>Este parámetro especifica la controladora y el canal host desde los cuales se generará el volcado de IOC. Los identificadores válidos de la controladora son los siguientes a o. b, donde a Es la controladora en la ranura A, y. b Es la controladora en la ranura B. Los canales host tienen identificadores numéricos. Los identificadores de la controladora y del canal host deben escribirse entre corchetes ([]).</p> <p>Los siguientes son valores válidos para el identificador de la controladora y del canal host a1, a2, a3, a4, b1, b2, b3, b4.</p> <p>Si no se especifica una controladora, el software de administración del almacenamiento devuelve un error de sintaxis.</p> |
| <code>overwrite</code> | <p>Este parámetro provoca que el volcado de registro IOC nuevo sobrescriba el existente. Para sobrescribir el volcado existente, configure este parámetro como TRUE. El valor predeterminado es FALSE.</p> |

Notas

Este comando genera un registro de depuración del IOC de la controladora seleccionada y almacena los datos en formato comprimido dentro de un búfer de memoria persistente en la controladora. Puede recuperar los datos del registro de depuración mediante el `save IOCLog` comando. La controladora devuelve un error si se dan estas condiciones:

- La plataforma de la controladora y HIC no admiten un volcado de IOC.
- La controladora especificada tiene un volcado de IOC pendiente y el parámetro de sobrescritura está configurado como "false".
- Los identificadores especificados de la controladora o del canal están fuera del rango válido.

Nivel de firmware mínimo

8.20

Inicie un borrado seguro de unidad FDE

La `start secureErase drive` El comando borra todos los datos de una o varias unidades de cifrado de disco completo (FDE) de modo que se puedan reutilizar como unidades FDE.

Cabinas compatibles

Este comando se aplica a cualquier cabina de almacenamiento individual, incluidas las cabinas E2700, E5600, E2800, E5700, Cabinas EF600 y EF300, siempre que estén instalados todos los paquetes SMcli.

Funciones

Para ejecutar este comando en una cabina de almacenamiento E2800, E5700, EF600 o EF300, debe contar con el rol de administrador de seguridad.

Contexto

Ejecute este comando solo cuando las unidades FDE ya no formen parte del pool de discos o grupo de volúmenes seguro, o cuando no conozca la clave de seguridad.




Para borrar una unidad FIPS cuando está bloqueada y la clave de seguridad para desbloquearla no está disponible, use el `set drive securityID` comando.

Sintaxis

```
[start secureErase (drive [trayID, [drawerID,] slotID] | drives [trayID1  
, [drawerID1,] slotID1 ... trayIDn, [drawerIDn,] slotIDn])
```

Parámetros

| Parámetro | Descripción |
|------------------------------|---|
| <code>drive 0. drives</code> | <p>En el caso de los soportes de unidades de gran capacidad, es necesario indicar los valores de ID de soporte, ID de cajón e ID de ranura correspondientes a la unidad. En el caso de los soportes de unidades de baja capacidad, es necesario indicar los valores de ID de soporte e ID de ranura correspondientes a la unidad. Los valores de ID de soporte son 0 para 99. Los valores de ID de cajón son 1 para 5.</p> <p>El valor máximo de ID de ranura es 24. Los valores de ID de ranura comienzan con 0 o 1, según el modelo de soporte. Los soportes de unidades compatibles con controladoras E2800 y E5700 tienen números de ID de ranura que comienzan con 0. Los soportes de unidades compatibles con controladoras E2700 y E5600 tienen números de ID de ranura que comienzan con 1.</p> <p>Los valores de ID de soporte, de cajón y de ranura deben escribirse entre corchetes ([]).</p> <div>  <p>La lista de unidades no puede contener todas las unidades de la cabina de almacenamiento; de lo contrario, se rechazará el comando. Para garantizar el borrado de todas las unidades, ejecute este comando dos veces y especifique la lista de unidades en dos grupos separados.</p> </div> |

Notas

El firmware de la controladora crea un bloqueo que restringe el acceso a las unidades FDE. Las unidades FDE tienen un estado denominado Security Capable. Cuando se crea una clave de seguridad, el estado se configura en Security Enabled, lo cual restringe el acceso a todas las unidades FDE existentes en la cabina de almacenamiento.

Nivel de firmware mínimo

7.40

Iniciar reversión de imagen Snapshot

La `start snapImage rollback` comando inicia una operación de reversión para un conjunto de imágenes snapshot.

Cabinas compatibles

Este comando se aplica a cualquier cabina de almacenamiento individual, incluidas las cabinas E2700, E5600, E2800, E5700, Cabinas EF600 y EF300, siempre que estén instalados todos los paquetes SMcli.

Funciones

Para ejecutar este comando en una cabina de almacenamiento E2800, E5700, EF600 o EF300, debe contar con el rol de administrador de almacenamiento.

Contexto

El contenido del volumen base cambia de inmediato para coincidir con el contenido del momento específico del volumen de imagen Snapshot seleccionado. El volumen base queda inmediatamente disponible para solicitudes de lectura/escritura una vez que finaliza correctamente la operación de reversión. Para detener una operación de reversión de imagen Snapshot, use la `stop rollback snapImage` comando.

El volumen de repositorios asociado con la imagen Snapshot continúa realizando un seguimiento de cualquier cambio nuevo entre el volumen base y el volumen de imagen Snapshot que ocurra una vez completada la operación de reversión.



No se puede usar este comando para las imágenes Snapshot incluidas en una copia de volumen en línea.

Sintaxis

```
start snapImage ["snapImageName"] rollback
```

Parámetro

| Parámetro | Descripción |
|-----------|--|
| snapImage | <p>El nombre de la imagen Snapshot. El nombre de la imagen Snapshot consta de dos partes:</p> <ul style="list-style-type: none"> • El nombre del grupo Snapshot • Un identificador de la imagen Snapshot en el grupo Snapshot <p>El identificador de la imagen Snapshot puede ser una de las siguientes opciones:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Un valor entero que corresponde al número de secuencia de la Snapshot en el grupo Snapshot. • NEWEST — esta opción debe usarse para mostrar la imagen Snapshot más reciente creada en el grupo Snapshot. • OLDEST — esta opción debe usarse para mostrar la imagen Snapshot más antigua creada en el grupo Snapshot. <p>El nombre de la imagen Snapshot debe escribirse entre comillas dobles (" ") dentro de corchetes ([]).</p> |

Notas

El nombre de una imagen Snapshot consta de dos partes separadas por dos puntos (:):

- El identificador del grupo Snapshot
- El identificador de la imagen Snapshot

Por ejemplo, si se desea iniciar una operación de reversión para una imagen Snapshot 12345 que se encuentra en un grupo Snapshot denominado snapGroup1, se debe usar este comando:

```
start snapImage ["snapGroup1:12345"] rollback;
```

Para iniciar una operación de reversión de la imagen Snapshot más reciente en un grupo Snapshot con el nombre snapGroup1, se debería usar el siguiente comando:

```
start snapImage ["snapGroup1:newest"]rollback;
```

Nivel de firmware mínimo

7.83

Probar destino de captura SNMP

La `start snmpTrapDestination` El comando prueba la conexión e identificación del receptor de capturas para un usuario o una comunidad de protocolo simple de gestión de redes (SNMP) específica. Este comando envía un mensaje de captura al receptor de capturas para probar el destino de capturas.

Cabinas compatibles

Este comando se aplica a una cabina de almacenamiento E2800, E5700, EF600 o EF300 individual. No funciona en cabinas de almacenamiento E2700 o E5600.

Funciones

Para ejecutar este comando en una cabina de almacenamiento E2800, E5700, EF600 o EF300, debe contar con los roles de administrador de almacenamiento o administrador de soporte.

Sintaxis

```
start snmpTrapDestination trapReceiverIP=ipAddress
    (communityName="communityName" | (userName="userName" [engineId=(local
| engineId)]))
```

Parámetros

| Parámetro | Descripción |
|----------------|---|
| trapReceiverIP | Dirección IP del administrador SNMP al que se desea enviar mensajes de captura. |
| communityName | Nombre de la comunidad SNMP a la que se desea enviar mensajes de captura. |
| userName | Nombre del usuario SNMP al que se desea enviar mensajes de captura. |
| engineId | El ID del motor del usuario SNMP al que desea enviar mensajes de captura. El ID del motor es necesario si hay más de un usuario USM con el mismo nombre de usuario. El valor puede ser "local" Para especificar el agente SNMP local es el agente autorizado o una cadena de dígitos hexadecimales para especificar un ID de motor de agente SNMP remoto. |

Nivel de firmware mínimo

8.30

Inicie la búsqueda de caché SSD

La `start ssdCache locate` El comando identifica los discos de estado sólido (SSD) agrupados lógicamente para formar la caché SSD mediante el parpadeo de las luces indicadoras en los SSD.

Cabinas compatibles

Este comando se aplica a cualquier cabina de almacenamiento individual, incluidas E2700, E5600, E2800, E5700, Cabinas EF600 y EF300, siempre que se hayan instalado todos los paquetes SMcli.

Funciones

Para ejecutar este comando en una cabina de almacenamiento E2800, E5700, EF600 o EF300, debe contar con el rol de administrador de soporte.

Contexto

Utilice la `stop ssdCache locate` comando para apagar las luces indicadoras de las unidades.

Sintaxis

```
start ssdCache [ssdCacheName] locate
```

Parámetros

| Parámetro | Descripción |
|-----------|--|
| ssdCache | El nombre de la caché SSD que se desea localizar. El nombre de la caché SSD debe escribirse entre corchetes ([]). Si el nombre de la caché SSD incluye caracteres especiales o está compuesto solo de números, debe escribirse entre comillas dobles (" ") dentro de corchetes. |

Nivel de firmware mínimo

7.84

11,80 añade compatibilidad con cabinas EF600 y EF300

Inicie modelado de rendimiento de caché SSD

La `start ssdCache performanceModeling` El comando inicia el modelado de rendimiento de la caché SSD.

Cabinas compatibles

Este comando se aplica a cualquier cabina de almacenamiento individual, incluidas E2700, E5600, E2800, E5700, Cabinas EF600 y EF300, siempre que se hayan instalado todos los paquetes SMcli.

Funciones

Para ejecutar este comando en una cabina de almacenamiento E2800, E5700, EF600 o EF300, debe contar con el rol de administrador de soporte.

Contexto

El modelado de rendimiento supervisa y mide la actividad de I/O durante un periodo, y realiza una estimación del rendimiento de varios tamaños de caché SSD. Para la estimación del rendimiento se tienen en cuenta dos métricas: El porcentaje de acierto en caché y el tiempo promedio de respuesta. Los datos de modelado de rendimiento no estarán disponibles hasta que se detenga la operación con la `stop ssdCache performanceModeling` comando.

Sintaxis

```
start ssdCache [ssdCacheName] performanceModeling
```

Parámetros

| Parámetro | Descripción |
|-----------|--|
| ssdCache | El nombre de la caché SSD para la cual se desea modelar el rendimiento. El nombre de la caché SSD debe escribirse entre corchetes ([]). Si el nombre de la caché SSD incluye caracteres especiales o está compuesto solo de números, debe escribirse entre comillas dobles (" ") dentro de corchetes. |

Notas

El modelado de rendimiento finaliza y los datos de modelado de rendimiento se ponen a disposición cuando sucede una de las condiciones siguientes:

- Ejecute el `stop ssdCache performanceModeling` comando.
- Se recuperan los datos de modelado de rendimiento por medio del software de administración del almacenamiento.

El modelado de rendimiento finaliza, pero los datos no se ponen a disposición si se da alguna de las condiciones siguientes:

- Se reinicia la controladora.
- Se realizan cambios en la configuración de la caché SSD.
- Cambia el estado de la caché SSD.

Nivel de firmware mínimo

7.84

11,80 añade compatibilidad con cabinas EF600 y EF300

Probar configuración de entrega de AutoSupport

La `start storageArray autoSupport deliveryTest` El comando envía un mensaje de recogida de bundle de AutoSupport de muestra para poder realizar una prueba de la conexión al sistema de soporte técnico de destino con los parámetros de entrega especificados.

Cabinas compatibles

Este comando se aplica a una cabina de almacenamiento E2800, E5700, EF600 o EF300 individual. No funciona en cabinas de almacenamiento E2700 o E5600.

Funciones

Para ejecutar este comando en una cabina de almacenamiento E2800, E5700, EF600 o EF300, debe contar con los roles de administrador de almacenamiento o administrador de soporte.

Sintaxis

```
start storageArray autoSupport deliveryTest [replyToEmail="address"]
```

Parámetros

| Parámetro | Descripción |
|---------------------------|---|
| <code>replyToEmail</code> | Permite al usuario especificar la dirección de correo electrónico de respuesta del mensaje de prueba de AutoSupport. Solo se utiliza o se requiere cuando el método de entrega establecido es correo electrónico. |

Ejemplos

```
SMcli -n Array1 -c "start storageArray autoSupport deliveryTest;"
```

```
SMcli -n Array1 -c "start storageArray autoSupport deliveryTest  
replyToEmail=\"user@company.com\";"
```

The sample AutoSupport message was successfully sent to the ASUP gateway server.

SMcli completed successfully.

Nivel de firmware mínimo

8.40

Inicie el envío manual de la AutoSupport de la cabina de almacenamiento

La `start storageArray autoSupport manualDispatch` El comando inicia un paquete de soporte completo y el mensaje de ASUP para el paquete.

Cabinas compatibles

Este comando se aplica a una cabina de almacenamiento E2800, E5700, EF600 o EF300 individual. No funciona en cabinas de almacenamiento E2700 o E5600.

Funciones

Para ejecutar este comando en una cabina de almacenamiento E2800, E5700, EF600 o EF300, debe contar con el rol de administrador de almacenamiento.

Contexto

Debido a la cantidad de tiempo que debe completarse, el comando devuelve correctamente si puede iniciar el proceso.

Sintaxis

```
start storageArray autoSupport manualDispatch
```

Parámetros

Ninguno

Nivel de firmware mínimo

8.63

Iniciar diagnóstico de base de datos de configuración de la cabina de almacenamiento

La `start storageArray configDbDiagnostic` comando ejecuta una comprobación de coherencia con una base de datos de configuración.

Cabinas compatibles

Este comando se aplica a cualquier cabina de almacenamiento individual, incluidas las cabinas E2700, E5600, E2800, E5700, Cabinas EF600 y EF300, siempre que estén instalados todos los paquetes SMcli.

Funciones


Para ejecutar este comando en una cabina de almacenamiento E2800, E5700, EF600 o EF300, debe contar con el rol de administrador de almacenamiento.

Sintaxis

```
start storageArray configDbDiagnostic  
[sourceLocation=(disk | onboard) |  
diagnosticType=(fileSystem | mirror) |  
controller[(a|b)]]
```

Parámetros

| Parámetro | Descripción |
|----------------|--|
| sourceLocation | <p>Este parámetro especifica la ubicación de la base de datos.</p> <ul style="list-style-type: none">• <code>disk</code> indica que los datos provienen directamente de la base de datos en la unidad• <code>onboard</code> Indica que los datos provienen de la ubicación de la memoria RPA <p>La ubicación predeterminada es <code>disk</code>.</p> |

| Parámetro | Descripción |
|----------------|---|
| diagnosticType | <p>El nivel de pruebas de diagnóstico que se desea ejecutar en la base de datos. Se puede ejecutar uno de los siguientes niveles de prueba:</p> <p><code>fileSystem</code> — esta opción comprueba la integridad estructural de la base de datos.</p> <p><code>mirror</code> — las pruebas que se ejecutan con esta opción varían según el valor de <code>sourceLocation</code> parámetro:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Cuando la sourceLocation el parámetro se establece en <code>disk</code>, el controlador del mismo nivel inicia una comprobación de bloque. • Cuando la sourceLocation el parámetro se establece en <code>onboard</code>, el controlador del mismo nivel inicia una comprobación de registro. <div>  <p>Puede ejecutar el <code>mirror</code> Opción solo desde la línea de comandos o desde el editor de secuencia de comandos. Esta opción no está disponible a través de la GUI del software de administración del almacenamiento. La <code>mirror option</code> inicia una operación de ejecución prolongada que no se puede detener.</p> </div> <p>El valor predeterminado es <code>fileSystem</code>.</p> |
| controller | <p>La controladora que contiene la base de datos en la que se desea ejecutar las pruebas de diagnóstico. Los identificadores válidos de la controladora son los siguientes <code>a</code> o <code>b</code>, donde <code>a</code> Es la controladora en la ranura A, y <code>b</code> Es la controladora en la ranura B. El identificador de la controladora debe escribirse entre corchetes (<code>[]</code>).</p> |

Notas

Este comando ejecuta una comprobación de coherencia con una base de datos de configuración. Se comprueban todos los registros de la base de datos. Los datos de error se escriben automáticamente en un archivo de la carpeta de datos del disco. No es necesario especificar un archivo de salida.



Ejecute una comprobación de consistencia con `diagnosticType` parámetro establecido en `mirror` y con la `sourceLocation` parámetro establecido en `onboard` puede provocar que la operación funcione durante mucho tiempo. Esto puede tener efectos adversos en el procesamiento de I/O de host. Esta operación debe llevarse a cabo solo con instrucciones de la organización de soporte.

Una vez finalizada la prueba de diagnóstico, el firmware de la controladora devuelve un resultado que indica lo siguiente:

- `Diagnosis completed without errors. No ZIP file created.`
- `Diagnosis completed with errors. Refer to the ZIP file created at:`

`...\Install_dir\data\FirmwareUpgradeReports\timestamp_buildNo.zip`

Si la prueba de diagnóstico detecta alguna incoherencia en la base de datos de configuración, el firmware de la controladora realiza las acciones siguientes:

- Devuelve una descripción de la incoherencia
- Guarda un archivo ZIP con datos binarios sin configurar

El firmware de la controladora guarda el archivo ZIP en la siguiente ubicación:

`...\Install_dir\data\FirmwareUpgradeReports\timestamp_buildNo.zip`

Puede utilizar los datos binarios como ayuda para determinar la causa del problema o puede enviar el archivo con estos datos al soporte técnico.

Para detener la prueba de diagnóstico de configuración de la base de datos, utilice el `stop storageArray configDbDiagnostic` comando.

Además, es posible iniciar la prueba de diagnóstico de configuración de la base de datos mediante la GUI del software de administración del almacenamiento. Sin embargo, no es posible detener la prueba por este mismo medio. Si desea detener una prueba de diagnóstico en ejecución, debe utilizar el `stop storageArray configDbDiagnostic` comando.

Nivel de firmware mínimo

7.75

en la versión 7.83, se añaden estos parámetros:

- `sourceLocation`
- `diagnosticType`
- `controller`

Inicie la imagen de estado de controladora de la cabina de almacenamiento

La `start storageArray controllerHealthImage controller` comando genera una imagen de estado de controladora de la cabina de almacenamiento en cabinas de almacenamiento que admiten la función de imagen de estado de controladora.

Cabinas compatibles

Este comando se aplica a cualquier cabina de almacenamiento individual, incluidas las cabinas E2700, E5600, E2800, E5700, Cabinas EF600 y EF300, siempre que estén instalados todos los paquetes SMcli.

Funciones

Para ejecutar este comando en una cabina de almacenamiento E2800, E5700, EF600 o EF300, debe contar con el rol de administrador de almacenamiento.

Contexto



Con la versión de firmware 8.20 `coreDump` el parámetro se sustituye por el `controllerHealthImage` parámetro.



Use este comando solo bajo la supervisión del soporte técnico.

Si la cabina de almacenamiento no es compatible con la función de imagen de estado de controladora, el comando devuelve un error.

Sintaxis

```
start storageArray controllerHealthImage controller [(a|b)]
```

Parámetros

| Parámetro | Descripción |
|------------|--|
| controller | Este parámetro especifica la controladora de la cual se generará la imagen de estado de la controladora. Los identificadores válidos de la controladora son los siguientes a o. b, donde a Es la controladora en la ranura A, y. b Es la controladora en la ranura B. El identificador de la controladora debe escribirse entre corchetes ([]). Si no se especifica una controladora, el software de administración del almacenamiento devuelve un error de sintaxis. |

Notas

Este comando obliga a la controladora seleccionada a volcar los datos principales en la caché. Utilice la `save storageArray controllerHealthImage` comando para guardar una copia de los datos de la caché en un archivo de host.

Nivel de firmware mínimo

7.83

8.20 sustituye la `coreDump` con el `controllerHealthImage` parámetro.

Probar servidor de directorio de la cabina de almacenamiento

La `start storageArray directoryServices test` el comando comprueba la comunicación con todos los servidores de directorio configurados y valida las configuraciones de dominio del servidor.

Cabinas compatibles

Este comando se aplica a una cabina de almacenamiento E2800, E5700, EF600 o EF300 individual. No funciona en cabinas de almacenamiento E2700 o E5600.

Funciones

Para ejecutar este comando en una cabina de almacenamiento E2800, E5700, EF600 o EF300, debe contar con el rol de administrador de seguridad.

Contexto

Este comando devuelve un error si al menos un servidor del directorio todavía no se añadió al dominio.

Sintaxis

```
start storageArray directoryServices test
```

Parámetros

Ninguno.

Ejemplos

```
SMcli -n Array1 -c "start storageArray directoryServices test;"  
  
<test results for each domain configured are returned>  
  
SMcli completed successfully.
```

Probar comunicación de gestión de claves externas

La `start storageArray externalKeyManagement test` El comando utiliza las credenciales configuradas (certificados, dirección del servidor KMIP y número de puerto KMIP) para verificar que la cabina de almacenamiento pueda comunicarse con el servidor KMIP externo.

Cabinas compatibles

Este comando se aplica a una cabina de almacenamiento E2800, E5700, EF600 o EF300 individual. No funciona en cabinas de almacenamiento E2700 o E5600.

Funciones

Para ejecutar este comando en una cabina de almacenamiento E2800, E5700, EF600 o EF300, debe contar con el rol de administrador de seguridad.

Contexto



Este comando se aplica solo a la gestión de claves externas.

Sintaxis

```
start storageArray externalKeyManagement test
```

Parámetros

Ninguno.

Nivel de firmware mínimo

8.40

Inicie la actualización del servidor iSNS de la cabina de almacenamiento

La `start storageArray isnsServerRefresh` Comando inicia una actualización de la información de la dirección de red para el servidor iSNS.

Cabinas compatibles

Este comando se aplica a cualquier cabina de almacenamiento individual, incluidas las cabinas E2700, E5600, E2800, E5700, Cabinas EF600 y EF300, siempre que estén instalados todos los paquetes SMcli.

Funciones

Para ejecutar este comando en una cabina de almacenamiento E2800, E5700, EF600 o EF300, debe contar con el rol de administrador de almacenamiento.

Contexto

Si el servidor DHCP es marginal o no responde, la operación de actualización puede demorar entre dos y tres minutos en completarse.



Este comando es únicamente para IPv4.

Sintaxis

```
start storageArray isnsServerRefresh
```

Parámetro

Ninguno.

Notas

Si utilizó la `set storageArray isnsIPv4ConfigurationMethod` Comando para establecer la configuración pero no estableció la configuración en DHCP, ejecutando el `start storageArray isnsServerRefresh` devuelve un error.

Nivel de firmware mínimo

7.10

Inicie la búsqueda de cabina de almacenamiento

La `start storageArray locate` el comando localiza una cabina de almacenamiento mediante el encendido de luces indicadoras de la cabina de almacenamiento.

Cabinas compatibles

Este comando se aplica a cualquier cabina de almacenamiento individual, incluidas las cabinas E2700, E5600, E2800, E5700, Cabinas EF600 y EF300, siempre que estén instalados todos los paquetes SMcli.

Funciones

Para ejecutar este comando en una cabina de almacenamiento E2800, E5700, EF600 o EF300, debe contar con el rol de administrador de almacenamiento.

Contexto

Utilice la `stop storageArray locate` comando para apagar las luces indicadoras de la cabina de almacenamiento.

Sintaxis

```
start storageArray locate
```

Parámetros

Ninguno.

Nivel de firmware mínimo

6.10

Iniciar prueba de URL de servidor OCSP

La `start storageArray ocspResponderUrl test` El comando comprueba si hay una conexión abierta a la URL especificada del servidor de protocolo de estado de certificado en línea (OCSP).


Cabinas compatibles

Este comando se aplica a una cabina de almacenamiento E2800, E5700, EF600 o EF300 individual. No funciona en cabinas de almacenamiento E2700 o E5600.

Funciones

Para ejecutar este comando en una cabina de almacenamiento E2800, E5700, EF600 o EF300, debe contar con el rol de administrador de seguridad.

Parámetros

| Parámetro | Descripción |
|-----------|--|
| url | <div>La cadena literal de la URL del servidor de OCSP.</div> <div><div></div><div>Si no se especifica una URL, el comando utiliza la URL de respuesta de OCSP que se encuentra en la configuración de revocación de certificados.</div></div> |

Sintaxis

```
start storageArray ocspResponderUrl test (url=stringLiteral)
```

Nivel de firmware mínimo

8.42

Inicie la prueba de syslog de la cabina de almacenamiento

La `start storageArray syslog test` permite probar las comunicaciones entre la cabina de almacenamiento y un servidor de syslog.

Cabinas compatibles

Este comando se aplica a una cabina de almacenamiento E2800, E5700, EF600 o EF300 individual. No funciona en cabinas de almacenamiento E2700 o E5600.

Funciones

Para ejecutar este comando en una cabina de almacenamiento E2800, E5700, EF600 o EF300, debe contar con el rol de administrador de seguridad.

Sintaxis

```
start storageArray syslog test id="<id>"
```

Parámetros

| Parámetro | Descripción |
|-----------|---|
| id | El ID de configuración de syslog que se probará. El ID está disponible mediante el <code>show storageArray syslog</code> comando. |

Ejemplo

```
SMcli -n Array1 -c "start storageArray syslog test  
id=\"331998fe-3154-4489-b773-b0bb60c6b48e\";"  
SMcli completed successfully.
```

Nivel de firmware mínimo

8.42

Inicie la sincronización de mirroring síncrono

La `start syncMirror primary synchronize` el comando inicia la sincronización de mirroring síncrono.

Cabinas compatibles

Este comando se aplica a cualquier cabina de almacenamiento individual, incluidas las cabinas E2700, E5600, E2800 y E5700, Siempre que se hayan instalado todos los paquetes SMcli.

Funciones

Para ejecutar este comando en una cabina de almacenamiento E2800 o E5700, se deben poseer los roles Storage Admin.

Contexto



En las versiones anteriores de este comando, el identificador de función era `remoteMirror`. Este identificador de función ya no es válido y lo reemplaza `syncMirror`.

Sintaxis

```
start syncMirror primary ["volumeName"] synchronize
```

Parámetro

| Parámetro | Descripción |
|----------------------|---|
| <code>primary</code> | El nombre del volumen primario para el cual se desea iniciar la sincronización. El nombre del volumen primario debe escribirse entre comillas dobles (" ") dentro de corchetes ([]). |

Nivel de firmware mínimo

6.10

Probar configuración de syslog

La `start syslog test` el comando envía un mensaje de muestra para realizar una prueba de la configuración de syslog.

Cabinas compatibles

Este comando se aplica a una cabina de almacenamiento E2800, E5700, EF600 o EF300 individual. No funciona en cabinas de almacenamiento E2700 o E5600.

Funciones

Para ejecutar este comando en una cabina de almacenamiento E2800, E5700, EF600 o EF300, debe contar con los roles de administrador de almacenamiento o administrador de soporte.

Sintaxis

```
start syslog test
```

Parámetros

Ninguno.

Ejemplos

```
SMcli -n Array1 -c "start syslog test;"
```

```
The sample alert message was successfully sent to the syslog servers.
```

```
SMcli completed successfully.
```

Nivel de firmware mínimo

8.40

Inicie la búsqueda de soporte

La `start tray locate` el comando localiza un soporte mediante el encendido de la luz indicadora.

Cabinas compatibles

Este comando se aplica a cualquier cabina de almacenamiento individual, incluidas las cabinas E2700, E5600, E2800, E5700, Cabinas EF600 y EF300, siempre que estén instalados todos los paquetes SMcli.

Funciones

Para ejecutar este comando en una cabina de almacenamiento E2800, E5700, EF600 o EF300, debe contar con el rol de administrador de almacenamiento.

Contexto

Utilice la `stop tray locate` comando para apagar la luz indicadora del soporte

Sintaxis

```
start tray [trayID] locate
```

Parámetro

| Parámetro | Descripción |
|-----------|---|
| tray | El soporte que se desea localizar. Los valores de ID de soporte son 0 para 99. El valor de ID de soporte debe escribirse entre corchetes ([]). |

Nivel de firmware mínimo

6.10

Inicie la inicialización del volumen

La `start volume initialize` el comando inicia el formateo de un volumen en una cabina de almacenamiento.

Cabinas compatibles

Este comando se aplica a cualquier cabina de almacenamiento individual, incluidas las cabinas E2700, E5600, E2800, E5700, Cabinas EF600 y EF300, siempre que estén instalados todos los paquetes SMcli.

Funciones

Para ejecutar este comando en una cabina de almacenamiento E2800, E5700, EF600 o EF300, debe contar con el rol de administrador de almacenamiento.

Contexto



El formateo de un volumen inicia una operación prolongada que no se puede detener.

Sintaxis

```
start volume [volumeName] initialize
```

Parámetro

| Parámetro | Descripción |
|-----------|---|
| volume | El nombre de un volumen que se desea formatear. El nombre del volumen debe escribirse entre corchetes ([]). Si el nombre del volumen tiene caracteres especiales o números, debe escribirse entre comillas dobles (" ") dentro de corchetes. |

Nivel de firmware mínimo

6.10

Inicialice el volumen fino

La `start volume initialize` el comando inicializa o reinicializa un volumen fino.

Cabinas compatibles

Este comando se aplica a cualquier cabina de almacenamiento individual, incluidas las cabinas E2700, E5600, E2800, E5700, Cabinas EF600 y EF300, siempre que estén instalados todos los paquetes SMcli.

Funciones

Para ejecutar este comando en una cabina de almacenamiento E2800, E5700, EF600 o EF300, debe contar con el rol de administrador de almacenamiento.

Contexto

La acción depende de los parámetros que se utilicen:

- Si se utiliza sin ninguno de los parámetros opcionales, este comando elimina los datos del volumen fino. La capacidad del volumen del repositorio no se ve afectada.
- Si se utiliza con alguno de los parámetros opcionales, este comando provoca la reinicialización y las acciones en el volumen del repositorio.



La inicialización de un volumen fino inicia una operación de ejecución prolongada que no se puede detener.

Sintaxis

```
start volume [volumeName] initialize  
[existingRepositoryLabel=existingRepositoryName]  
[diskPool=diskPoolName capacity=capacityValue]  
[retainRepositoryMembers=(TRUE|FALSE) ]
```

Parámetro

| Parámetro | Descripción |
|-----------|---|
| volume | Nombre del volumen sobre el cual se inicia la inicialización. El nombre del volumen debe escribirse entre corchetes ([]). Si el nombre del volumen contiene números o caracteres especiales, se debe escribir entre comillas dobles (" ") dentro de corchetes. |

| Parámetro | Descripción |
|--------------------------------------|---|
| <code>existingRepositoryLabel</code> | <p>Este parámetro reemplaza el volumen del repositorio por el volumen candidato especificado.</p> <ul style="list-style-type: none"> • El valor especificado es una etiqueta de usuario de volumen del repositorio existente. El volumen especificado debe ser un volumen del repositorio que no se utilice con el nombre en el formato correcto. • Si el volumen del repositorio recién especificado se encuentra en un pool de discos diferente, la propiedad del volumen fino cambiará a ese pool. • De manera predeterminada, se eliminará el volumen del repositorio antiguo. <p>Si el nombre del volumen del repositorio existente contiene caracteres especiales o está compuesto solo por números, se debe escribir entre comillas dobles (" ").</p> |
| <code>diskPool</code> | <p>Nombre del pool de discos en el que se desea crear un volumen del repositorio nuevo con la capacidad especificada. Si el nombre del pool de discos contiene caracteres especiales o está compuesto solo por números, se debe escribir entre comillas dobles (" ").</p> <p>Se debe usar este parámetro con el <code>capacity</code> parámetro para crear un volumen del repositorio nuevo con la capacidad especificada.</p> |
| <code>capacity</code> | <p>Tamaño que se desea establecer para el volumen del repositorio que se está creando. El tamaño se define en unidades de <code>bytes</code>, <code>KB</code>, <code>MB</code>, <code>GB</code>, o. <code>TB</code>.</p> <p>La capacidad física mínima es 4 GB.</p> <p>La capacidad física máxima es 257 TB.</p> <p>Se debe usar este parámetro con el <code>diskPool</code> parámetro para crear un volumen del repositorio nuevo con la capacidad especificada.</p> |
| <code>retainRepositoryMembers</code> | <p>Si este parámetro se establece en <code>TRUE</code>, se conserva el repositorio antiguo. De manera predeterminada, se elimina el repositorio antiguo. Se ignora este parámetro si se vuelve a utilizar el repositorio existente.</p> |

Notas

Si no se especifica un volumen con el `volume` parámetro, este comando restablece los metadatos en el repositorio y, en efecto, hace que el volumen fino aparezca vacío al host. Si se especifica un volumen con el `volume` parámetro, ese volumen se reemplaza por un volumen recién creado o por un volumen existente si se especifica uno con el `existingRepositoryLabel` parámetro. Si especifica un volumen existente con el `existingRepositoryLabel` el parámetro que se encuentra en un pool de discos diferente, la propiedad del volumen fino cambiará al pool de discos nuevo.

Los parámetros de volumen del volumen fino, como la capacidad virtual, la cuota y el umbral de advertencia, conservan sus valores anteriores después de que se reinicializa el volumen fino.



El formato de disponibilidad inmediata (IAF) no se aplica a los volúmenes de más de 64 TB.

En la siguiente tabla, se enumeran los límites de capacidad para un volumen fino.

| Tipo de capacidad | Tamaño |
|--------------------------|--------|
| Capacidad virtual mínima | 32 MB |
| Capacidad virtual máxima | 256 TB |
| Capacidad física mínima | 4 GB |
| Capacidad física máxima | 257 TB |

Los volúmenes finos son compatibles con las mismas operaciones que los volúmenes estándar, con las siguientes excepciones:

- No se puede cambiar el tamaño de los segmentos de un volumen fino.
- No se puede habilitar la comprobación de redundancia de lectura previa de un volumen fino.
- No se puede utilizar un volumen fino como volumen objetivo en una copia de volumen.
- No se puede utilizar un volumen fino en una operación de mirroring síncrono.

Para cambiar un volumen fino por un volumen estándar, se debe utilizar la operación de copia de volumen para crear una copia del volumen fino. El destino de una copia de volumen siempre es un volumen estándar.

Nivel de firmware mínimo

7.83

8.30 aumenta la capacidad máxima de un volumen fino a 256 TB.

Inicie la desfragmentación de grupo de volúmenes

La `start volumeGroup defragment` el comando inicia una operación de desfragmentación en el grupo de volúmenes especificado.

Cabinas compatibles

Este comando se aplica a cualquier cabina de almacenamiento individual, incluidas las cabinas E2700, E5600, E2800, E5700, Cabinas EF600 y EF300, siempre que estén instalados todos los paquetes SMcli.

Funciones

Para ejecutar este comando en una cabina de almacenamiento E2800, E5700, EF600 o EF300, debe contar con el rol de administrador de almacenamiento.

Contexto



La desfragmentación de un grupo de volúmenes inicia una operación prolongada que no se puede detener.

Sintaxis

```
start volumeGroup [volumeGroupName] defragment
```

Parámetro

| Parámetro | Descripción |
|-------------|--|
| volumeGroup | El nombre del grupo de volúmenes que se desea desfragmentar. El nombre del grupo de volúmenes debe escribirse entre corchetes ([]). |

Notas

Los errores de I/O de host pueden dar como resultado grupos de volúmenes con más de 32 volúmenes. Es posible que esta operación también tenga como resultado reinicios internos de la controladora debido a que el tiempo de espera finaliza antes de que se configure la definición del grupo de volúmenes. Si tiene este problema, desactive las operaciones de I/O del host y vuelva a intentar ejecutar el comando.

Nivel de firmware mínimo

6.10

Inicie la exportación de grupo de volúmenes

La `start volumeGroup export` El comando mueve un grupo de volúmenes al estado exportado.

Cabinas compatibles

Este comando se aplica a cualquier cabina de almacenamiento individual, incluidas las cabinas E2700, E5600, E2800, E5700, Cabinas EF600 y EF300, siempre que estén instalados todos los paquetes SMcli.

Funciones

Para ejecutar este comando en una cabina de almacenamiento E2800, E5700, EF600 o EF300, debe contar con el rol de administrador de almacenamiento.

Contexto

Entonces, se podrán quitar las unidades que componen el grupo de volúmenes y se podrá volver a instalarlas en una cabina de almacenamiento diferente.



No realice estos pasos sin realizar primero los pasos enumerados en [Información sobre la migración de grupos de volúmenes](#).



Dentro del grupo de volúmenes, no es posible transferir volúmenes asociados con las funciones de una cabina de almacenamiento a otra.

Sintaxis

```
start volumeGroup [volumeGroupName] export
```

Parámetro

| Parámetro | Descripción |
|-------------|---|
| volumeGroup | El nombre del grupo de volúmenes que se desea exportar. El nombre del grupo de volúmenes debe escribirse entre corchetes ([]). |

Notas

Cuando este comando se ejecuta correctamente, puede ejecutar el `start volumeGroup import` El comando para finalizar de mover el grupo de volúmenes al estado Complete, que hace que el grupo de volúmenes esté disponible para la nueva cabina de almacenamiento.

Si este comando no se realiza correctamente debido a que ciertos problemas de hardware impidieron la finalización de la exportación, utilice el `set volumeGroup forceState` comando. La `set volumeGroup forceState` permite utilizar el `start volumeGroup import` comando para importar un grupo de volúmenes.

Una vez que el grupo de volúmenes se encuentra en estado exportado o forzado, es posible quitar las unidades que componen el grupo de volúmenes de la cabina de almacenamiento. Es posible volver a instalar las unidades en una cabina de almacenamiento diferente.

Nivel de firmware mínimo

7.10

Inicie el aprovisionamiento completo del grupo de volúmenes

La `start volumeGroup fullProvisioning` el comando inicia una operación de aprovisionamiento completa en todos los volúmenes del pool de discos y, opcionalmente, deshabilita el aprovisionamiento de recursos en el grupo de volúmenes.

Cabinas compatibles

Este comando se aplica a cualquier cabina de almacenamiento individual, incluidas las cabinas EF600 y EF300, siempre que estén instalados todos los paquetes SMcli.

Funciones

Para ejecutar este comando en una cabina de almacenamiento EF600 y EF300, debe contar con el rol de administrador de almacenamiento.

Contexto

La función de aprovisionamiento de recursos mejora la vida útil de las unidades SSD y aumenta el rendimiento de escritura al dejar una parte mayor de los bloques de la unidad en estado sin asignar que un volumen estándar. Un volumen aprovisionado por recursos es un volumen grueso de un grupo de volúmenes SSD o pool, en el que se asigna capacidad de las unidades (asignada al volumen), pero los bloques de las unidades se desasignan (anula la asignación) durante la creación de volúmenes. Los bloques de unidades se asignan según sea necesario para completar la I/O de escritura del host. Las operaciones de anulación de asignación de host pueden devolver los bloques de unidades al estado sin asignar. Además, el aprovisionamiento de recursos elimina la inicialización en segundo plano vinculada con el tiempo, lo que permite inicializar rápidamente grandes volúmenes.


Los volúmenes aprovisionados de recursos solo se admiten en pools y grupos de volúmenes SSD, donde todas las unidades del grupo o pool admiten la funcionalidad de recuperación de error de bloque lógico no escrito o desasignado (DULBE). La mejora del rendimiento varía en función del modelo de unidad y la capacidad.

El formato de aprovisionamiento completo garantiza que todos los bloques necesarios para los volúmenes en el grupo de volúmenes se asignan completamente en las unidades. Este comando solo se aplica al grupo de volúmenes aprovisionado con recursos. Si la opción `a.disableResourceProvisioning` no está establecido en `FALSE`, entonces los volúmenes seguirán siendo aprovisionados con recursos y los nuevos volúmenes creados en el grupo de volúmenes serán aprovisionados con recursos. Si la opción para deshabilitar el aprovisionamiento de recursos se establece en `TRUE`, entonces los volúmenes ya no serán aprovisionados con recursos y los nuevos volúmenes creados en el grupo de volúmenes no serán aprovisionados con recursos.

Sintaxis

```
start volumeGroup[volumeGroupName] fullProvisioning  
[disableResourceProvisioning=(TRUE | FALSE)]
```


Parámetros

| Parámetro | Descripción |
|-----------------------------|---|
| volumeGroup | El grupo de volúmenes que desea iniciar la operación de aprovisionamiento completo. El nombre del grupo de volúmenes debe escribirse entre corchetes ([]). |
| disableResourceProvisioning | <p>El ajuste para especificar si debe deshabilitarse el aprovisionamiento de recursos una vez que finaliza la operación de aprovisionamiento completo. Para omitir el proceso de deshabilitación del aprovisionamiento de recursos, establezca esta opción en FALSE. El valor predeterminado es TRUE.</p> <div><p>Para volver a habilitar el aprovisionamiento de recursos en un grupo de volúmenes y todos los volúmenes asociados, use el <code>Start Volume Group Resource Provisioning</code> comando.</p></div> |

Nivel de firmware mínimo

11.72

Inicie la importación de grupo de volúmenes

La `start volumeGroup import` El comando mueve un grupo de volúmenes al estado Complete para que un grupo de volúmenes recién introducido esté disponible para su nueva cabina de almacenamiento.

Cabinas compatibles

Este comando se aplica a cualquier cabina de almacenamiento individual, incluidas las cabinas E2700, E5600, E2800, E5700, Cabinas EF600 y EF300, siempre que estén instalados todos los paquetes SMcli.

Funciones

Para ejecutar este comando en una cabina de almacenamiento E2800, E5700, EF600 o EF300, debe contar con el rol de administrador de almacenamiento.

Contexto

El grupo de volúmenes debe tener el estado exportado o forzado para poder ejecutar este comando. Una vez que se complete correctamente la ejecución del comando, el grupo de volúmenes estará operativo.



Dentro del grupo de volúmenes, no es posible transferir volúmenes asociados con las funciones de una cabina de almacenamiento a otra.

Sintaxis

```
start volumeGroup [volumeGroupName] import
```

Parámetro

| Parámetro | Descripción |
|-------------|---|
| volumeGroup | El nombre del grupo de volúmenes que se desea importar. El nombre del grupo de volúmenes debe escribirse entre corchetes ([]). |

Notas

Como parte de la operación de importación, se quitan los volúmenes de niveles más altos específicamente relacionados con funciones (mirroring síncrono, copia de volumen, asignación y reservas persistentes).

Debe ejecutar el `show volumeGroup importDependencies` antes de ejecutar el `start volumeGroup import` comando.

Nivel de firmware mínimo

7.10

Inicie la búsqueda de grupo de volúmenes

La `start volumeGroup locate` el comando identifica las unidades que se agrupan lógicamente para formar el grupo de volúmenes especificado mediante el parpadeo de las luces indicadoras en las unidades.

Cabinas compatibles

Este comando se aplica a cualquier cabina de almacenamiento individual, incluidas las cabinas E2700, E5600, E2800, E5700, Cabinas EF600 y EF300, siempre que estén instalados todos los paquetes SMcli.

Funciones

Para ejecutar este comando en una cabina de almacenamiento E2800, E5700, EF600 o EF300, debe contar con el rol de administrador de almacenamiento.

Contexto

Utilice la `stop volumeGroup locate` comando para apagar las luces indicadoras de las unidades.

Sintaxis

```
start volumeGroup [volumeGroupName] locate
```

Parámetro

| Parámetro | Descripción |
|-------------|---|
| volumeGroup | El nombre del grupo de volúmenes del que se desea localizar las unidades que pertenecen a dicho grupo de volúmenes. El nombre del grupo de volúmenes debe escribirse entre corchetes ([]). |

Nivel de firmware mínimo

6.16

Inicie el aprovisionamiento de recursos del grupo de volúmenes

La `start volumeGroup resourceProvisioning` el comando habilita el aprovisionamiento de recursos en un grupo de volúmenes determinado e inicia una operación asíncrona de habilitación de aprovisionamiento de recursos en cada volumen del grupo de volúmenes. El aprovisionamiento de recursos requiere que todas las unidades del grupo de volúmenes sean compatibles con la función DULBE de NVMe.

Cabinas compatibles

Este comando se aplica a cualquier cabina de almacenamiento individual, incluidas las cabinas EF600 y EF300, siempre que estén instalados todos los paquetes SMcli.

Funciones

Para ejecutar este comando en una cabina de almacenamiento EF600 y EF300, debe contar con los roles de administrador de almacenamiento o administrador de soporte.

Contexto

Para deshabilitar el aprovisionamiento de recursos en un grupo de volúmenes, se debe usar el comando de aprovisionamiento completo con la opción de deshabilitar el aprovisionamiento de recursos. Un grupo de volúmenes se aprovisionará de recursos cuando se cree si todas las unidades son compatibles con DULBE y las cabinas de almacenamiento `resourceProvisionedVolumes` el ajuste es `true`.

Sintaxis

```
start volumeGroup[volumeGroupName] resourceProvisioning
```

Parámetros

| Parámetro | Descripción |
|-----------------|--|
| volumeGroupName | El grupo de volúmenes que desea habilitar la función de aprovisionamiento de recursos. El nombre del grupo de volúmenes debe escribirse entre corchetes ([]). |

Nivel de firmware mínimo

11.73

Información de copyright

Copyright © 2024 NetApp, Inc. Todos los derechos reservados. Imprimido en EE. UU. No se puede reproducir este documento protegido por copyright ni parte del mismo de ninguna forma ni por ningún medio (gráfico, electrónico o mecánico, incluidas fotocopias, grabaciones o almacenamiento en un sistema de recuperación electrónico) sin la autorización previa y por escrito del propietario del copyright.

El software derivado del material de NetApp con copyright está sujeto a la siguiente licencia y exención de responsabilidad:

ESTE SOFTWARE LO PROPORCIONA NETAPP «TAL CUAL» Y SIN NINGUNA GARANTÍA EXPRESA O IMPLÍCITA, INCLUYENDO, SIN LIMITAR, LAS GARANTÍAS IMPLÍCITAS DE COMERCIALIZACIÓN O IDONEIDAD PARA UN FIN CONCRETO, CUYA RESPONSABILIDAD QUEDA EXIMIDA POR EL PRESENTE DOCUMENTO. EN NINGÚN CASO NETAPP SERÁ RESPONSABLE DE NINGÚN DAÑO DIRECTO, INDIRECTO, ESPECIAL, EJEMPLAR O RESULTANTE (INCLUYENDO, ENTRE OTROS, LA OBTENCIÓN DE BIENES O SERVICIOS SUSTITUTIVOS, PÉRDIDA DE USO, DE DATOS O DE BENEFICIOS, O INTERRUPCIÓN DE LA ACTIVIDAD EMPRESARIAL) CUALQUIERA SEA EL MODO EN EL QUE SE PRODUJERON Y LA TEORÍA DE RESPONSABILIDAD QUE SE APLIQUE, YA SEA EN CONTRATO, RESPONSABILIDAD OBJETIVA O AGRAVIO (INCLUIDA LA NEGLIGENCIA U OTRO TIPO), QUE SURJAN DE ALGÚN MODO DEL USO DE ESTE SOFTWARE, INCLUSO SI HUBIEREN SIDO ADVERTIDOS DE LA POSIBILIDAD DE TALES DAÑOS.

NetApp se reserva el derecho de modificar cualquiera de los productos aquí descritos en cualquier momento y sin aviso previo. NetApp no asume ningún tipo de responsabilidad que surja del uso de los productos aquí descritos, excepto aquello expresamente acordado por escrito por parte de NetApp. El uso o adquisición de este producto no lleva implícita ninguna licencia con derechos de patente, de marcas comerciales o cualquier otro derecho de propiedad intelectual de NetApp.

Es posible que el producto que se describe en este manual esté protegido por una o más patentes de EE. UU., patentes extranjeras o solicitudes pendientes.

LEYENDA DE DERECHOS LIMITADOS: el uso, la copia o la divulgación por parte del gobierno están sujetos a las restricciones establecidas en el subpárrafo (b)(3) de los derechos de datos técnicos y productos no comerciales de DFARS 252.227-7013 (FEB de 2014) y FAR 52.227-19 (DIC de 2007).

Los datos aquí contenidos pertenecen a un producto comercial o servicio comercial (como se define en FAR 2.101) y son propiedad de NetApp, Inc. Todos los datos técnicos y el software informático de NetApp que se proporcionan en este Acuerdo tienen una naturaleza comercial y se han desarrollado exclusivamente con fondos privados. El Gobierno de EE. UU. tiene una licencia limitada, irrevocable, no exclusiva, no transferible, no sublicenciable y de alcance mundial para utilizar los Datos en relación con el contrato del Gobierno de los Estados Unidos bajo el cual se proporcionaron los Datos. Excepto que aquí se disponga lo contrario, los Datos no se pueden utilizar, desvelar, reproducir, modificar, interpretar o mostrar sin la previa aprobación por escrito de NetApp, Inc. Los derechos de licencia del Gobierno de los Estados Unidos de América y su Departamento de Defensa se limitan a los derechos identificados en la cláusula 252.227-7015(b) de la sección DFARS (FEB de 2014).

Información de la marca comercial

NETAPP, el logotipo de NETAPP y las marcas que constan en <http://www.netapp.com/TM> son marcas comerciales de NetApp, Inc. El resto de nombres de empresa y de producto pueden ser marcas comerciales de sus respectivos propietarios.