

# atacontrol(8)

## НАЗВАНИЕ

**атаcontrol** - программа управления драйвером устройства ATA.

## СИНТАКСИС

```
атаcontrol <команда> аргументы

атаcontrol attach канал
атаcontrol detach канал
атаcontrol reinit канал
атаcontrol create тип [interleave] диск0 ... дискN
атаcontrol delete raid
атаcontrol addspare raid диск
атаcontrol rebuild raid
атаcontrol status raid
атаcontrol mode канал [режим_master режим_slave]
атаcontrol info канал
атаcontrol cap канал устройство
атаcontrol enclosure канал устройство
атаcontrol list
```

## ОПИСАНИЕ

Утилита **атаcontrol** - это управляющая программа, обеспечивающая пользователю доступ к подсистеме [ата\(4\)](#) ОС FreeBSD и управление ею.

Утилита **атаcontrol** при неправильном использовании может вызвать различные сбои системы и потерю данных. Будьте внимательны при использовании этой команды!

Аргумент **канал** - это номер канала ATA, с которым надо работать. Поддерживаются следующие команды:

### **attach**

Подключить канал ATA. Устройства на канале опрашиваются и подключаются, как при загрузке.

### **detach**

Отключить канал ATA. Устройства на канале удаляются из ядра, и все оставшиеся не переданные данные и т.п. возвращаются системе с пометкой о сбое.

### **reinit**

Переинициализировать канал ATA. Все устройства на канале сбрасываются и инициализируются параметрами, хранящимися в драйвере ATA внутренне. Устройства, испортившиеся и более не реагирующие на опрос или физически удаленные, удаляются из ядра. Аналогично, устройства, появившиеся при переинициализации, опрашиваются и подключаются.

### **create**

Создает массив ATA RAID указанного **типа**. Можно указывать тип **RAID0** (разбиение на полосы), **RAID1** (зеркаливание), **RAID0+1** или **SPAN (JBOD)**. В случае, если RAID-массив включает компонент **RAID0**, надо указать размер полосы (**interleave**) в количестве секторов. RAID-массив будет создан из отдельных дисков с именами **диск0** ... **дискN**.

Хотя драйвер ATA позволяет создать ATA RAID-массив на дисках с любым контроллером, есть и ограничения. Загружаться с массива можно будет только если он расположен на "реальном" контроллере ATA RAID, таком как контроллеры Promise или Highpoint, или если RAID-массив - типа **RAID1** или **SPAN**; в случае **SPAN**, раздел, с которого будет вёлополняться загрузка, должен находиться на первом диске SPAN-массива.

#### **delete**

Удалить RAID-массив на ATA-контроллере с поддержкой RAID.

#### **addspare**

Добавить резервный диск к существующему RAID-массиву.

#### **rebuild**

Пересоздать массив RAID1 на ATA-контроллере с поддержкой RAID.

#### **status**

Получить состояние ATA RAID.

#### **mode**

Если два последних аргумента **mode** не указаны, выдать текущий режим передачи обоих устройств. Если же аргументы **mode** заданы, происходит обращение к драйверу ATA с требованием изменить режимы передачи на указанные. Драйвер ATA будет отвергать режимы, не поддерживаемые оборудованием. Режимы задаются как "**PIO3**", "**udma2**", "**udma100**", причем, регистр не имеет значения. Если режим работы одного из устройств менять не надо, укажите в качестве аргумента несуществующий режим (например, "**XXX**"), и режим работы устройства не изменится.

В настоящее время поддерживаются режимы: **BIOSDMA**, **PIO0** (псевдоним **BIOSSPIO**), **PIO1**, **PIO2**, **PIO3**, **PIO4**, **WDMA2**, **UDMA2** (псевдоним **UDMA33**), **UDMA4** (псевдоним **UDMA66**), **UDMA5** (псевдоним **UDMA100**) и **UDMA6** (псевдоним **UDMA133**).

#### **info**

Выдать информацию об устройствах, подключенных к каналу. Выдается имя устройства и стоки с информацией о производителе/версии.

#### **cap**

Выдать детальную информацию об **устройстве на канале**, где устройство 0 обозначает главное (master), а 1 - подчиненное (slave).

#### **enclosure**

Выдать детальную информацию о состоянии корпуса (**enclosure**) **устройства на канале**, где 0 обозначает главное (master), а 1 - подчиненное (slave) устройство. Выдается информация о скорости вращения вентилятора, температуре в корпусе, уровнях напряжения 5V и 12V.

#### **list**

Выдать информацию о всех подключенных устройствах на всех активных контроллерах.

## **ПРИМЕРЫ**

Для получения текущих режимов работы устройств используйте команду:

```
atacontrol mode 0
```

в результате выполнения которой режимы работы устройств выдаются как строка следующего вида

```
Master = WDMA2
Slave  = PIO4
```

Это означает, что устройство **ata0-master** работает в режиме DMA, **ata0-slave** - в режиме PIO, и так далее. Режим работы можно установить с помощью **atacontrol**, передав строку такого же вида, например:

```
atacontrol mode 0 PIO4 PIO4
```

Новые режимы работы устанавливаются сразу после завершения команды **atacontrol**.

## ССЫЛКИ

[ata\(4\)](#)

## ИСТОРИЯ

Утилита **atacontrol** впервые появилась в OC FreeBSD 4.6.

## АВТОРЫ

Утилита **atacontrol** была написана Сореном Шмидтом (Soren Schmidt) <[sos@FreeBSD.org](mailto:sos@FreeBSD.org)>.

Эта страница справочного руководства создана Сореном Шмидтом (Soren Schmidt) <[sos@FreeBSD.org](mailto:sos@FreeBSD.org)>.

FreeBSD 4.9, 17 мая 2001 года

Copyright (no c) - Fuck copyright! 2004 [B. Кравчук](#), [OpenXS Initiative](#), перевод на русский язык