
teamd

Service de contrôle de périphérique réseau team

teamd est un service qui contrôle un périphérique réseau team en temps réel. Il utilise libteam pour communiquer avec l'instance du périphérique team kernel via les sockets Netlinks.

OPTIONS

- d, --daemonise** Met en tâche de fond
- k, --kill** Termine une instance en cours de fonctionnement
- e, --check** Retourne 0 si le service est déjà en cours de fonctionnement
- f filename, --config-file filename** Fichier de configuration alternatif
- c text, --config text** Utilise le format de configuration JSON. Si présent, -f est ignoré
- p filename, --pid-file filename** Fichier PID à utiliser
- g, --debug** Mode debug
- r, --force-recreate** Force à re-créeer le périphérique team s'il existe déjà
- o, --take-over** Prend le contrôle du périphérique s'il existe déjà
- N, --no-quit-destroy** S'assure que le périphérique team n'est pas supprimé une fois que teamd se termine
- t devicename, --team-dev devicename** Utilise le périphérique team spécifié (remplace l'option device dans la configuration)
- n, --no-ports** Démarre sans ports, même s'ils sont listés dans la configuration
- D, --dbus-enable** Active l'interface D-Bus
- z address, --zmq-enable address** Active l'interface ZMQ. Les formats possibles sont 'tcp ://ip :port', 'ipc ://path' et d'autres.
- U, --usock-enable** Active l'interface socket UNIX. Activé par défaut
- u, --usock-disable** Désactive l'interface socket UNIX