
teamdctl

Outil de contrôle du service team

teamdctl permet d'interagir avec une instance teamd. Il utilise par défaut un socket de domaine unix, mais utilise également D-Bus pour s'assurer des opérations dans tous les environnements

OPTIONS

- v, --verbosity** Mode verbeux
- o, --oneline** Force la sortie sur une seule ligne si possible
- D, --force-dbus** Force l'utilisation de D-Bus
- Z address, --force-zmq address** Force l'utilisation de l'interface ZMQ ("tcp://ip:port", "ipc://path" etc.)
- U, --force-sock** Force l'utilisation du socket UNIX.

Commandes

- config dump** Dump la config JSON teamd
- config dump noports** idem sans la section ports
- config dump actual** Dump la config JSON actuelle
- state dump | state** dump le document d'état JSON de teamd
- state view** Affiche l'état de teamd depuis de document d'état JSON
- state item get state_item_path** Affiche l'élément
- state item set state_item_path value** Définis un paramètre. N'est valable que pour les éléments suivants :
 - setup.debug_level** Niveau de débogage
 - ports.PORTIFNAME.runner.aggregator.selected** Disponible pour lacp, permet de sélectionner l'agrégateur.
 - runner.active_port** pour activebackup, sélectionne le port actif
- port add portdev** Ajouter un périphérique au team
- port remove portdev** Supprime un périphérique au team
- port present portdev** Vérifie la présence d'un périphérique au team
- port config update portdev portconfig_string** Met à jours la configuration de périphérique du team
- port config dume portdev** Dump la configuration du périphérique sur stdout