Tema 4

Tecnologías de almacenamiento

Firma

Índice

• Introducción

- Organización del almacenamiento en el computador
- Discos duros y dispositivos SSD
- RAID

Almacenamiento permanente

Concepto

Capacidad de los sistemas informáticos de almacenar información durante un tiempo indefinido, independientemente de que dichos sistemas se encuentren o no conectados a su fuente de alimentación habitual.

• Dispositivos y tecnologías de almacenamiento permanente

Disco duro



Tecnología de almacenamiento

Magnética

CD/DVD



Tecnología de almacenamiento

Óptica

Unidad de estado sólido



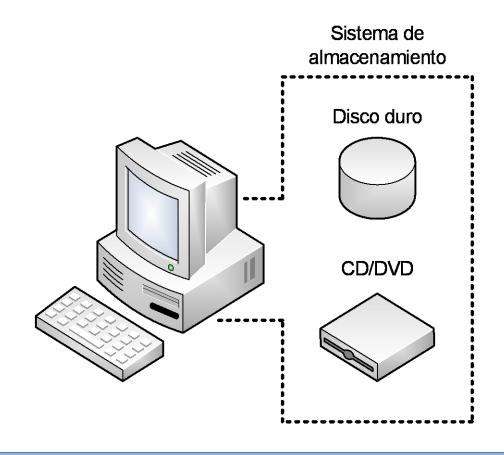
Tecnología de almacenamiento

Memoria flash

Almacenamiento en el ordenador de escritorio

Característica básica

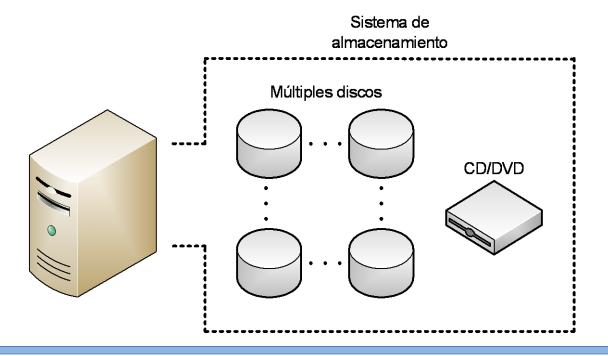
Simplicidad: el sistema de almacenamiento está habitualmente formado por un disco duro y una unidad óptica.



Almacenamiento en el servidor

- Requisitos habitualmente requeridos
 - Elevada capacidad de almacenamiento.
 - Elevadas prestaciones: bajo tiempo de acceso y elevada tasa de transferencia.
 - Tolerancia a fallos y alta disponibilidad.
- Diseño para el cumplimiento de los requisitos

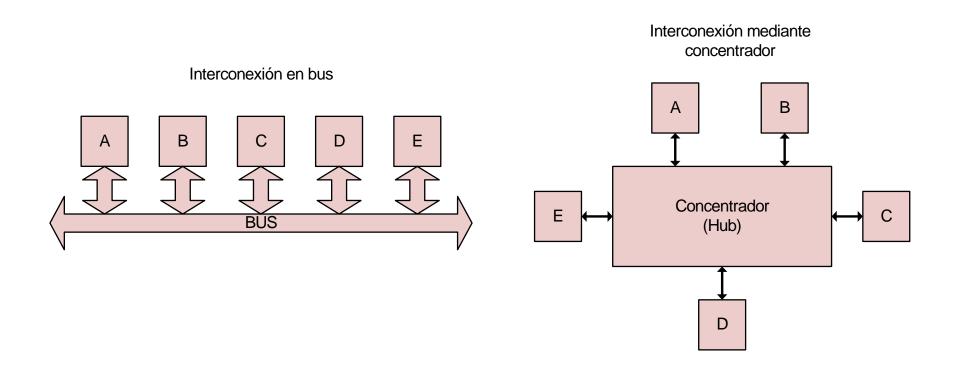
Basado en múltiples discos habitualmente gestionados mediante controladoras RAID.



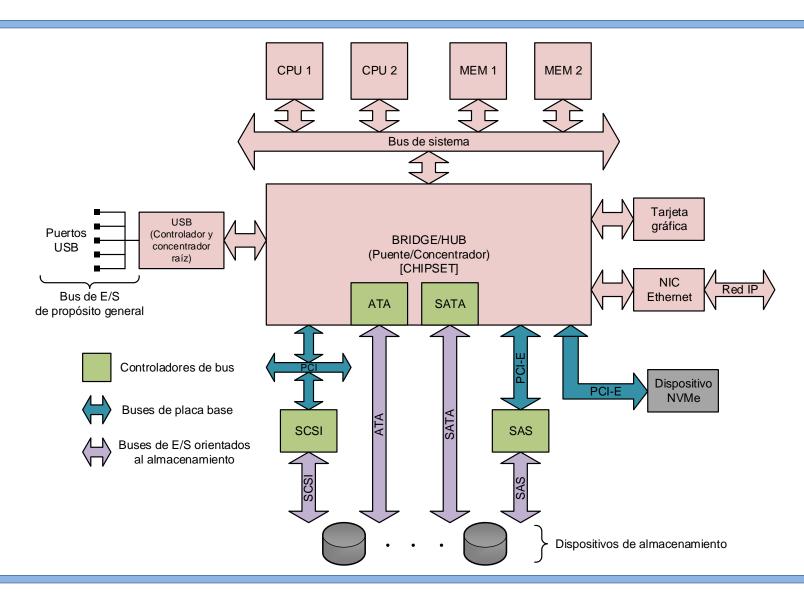
Índice

- Introducción
- Organización del almacenamiento en el computador
- Discos duros y dispositivos SSD
- RAID

Repaso: Interconexión de dispositivos en el ordenador



Jerarquía de conexiones de un ordenador moderno



PREGUNTA TÍPICA Elementos de la jerarquía de conexiones de un ordenador moderno

Bus de sistema

DE EXÁMEN

Su objetivo es conectar las CPU y la memoria RAM del ordenador. Se trata de un bus especialmente optimizado para proporcionar un elevado ancho de banda de comunicación entre estos dispositivos.

Subsistema de concentradores (chipset)

Su objetivo es establecer una vía de comunicación entre los dispositivos conectados al bus de sistema (CPU y memoria) y el resto de dispositivos del computador.

Bus de placa base

Su objetivo es proporcionar un mecanismo de integración de interfaces en el computador mediante el mecanismo de las ranuras de expansión. Los controladores de buses de E/S pueden conectarse a este bus.

Controladores de bus

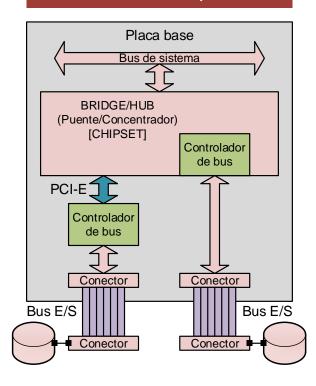
El objetivo de estos dispositivos es controlar buses de E/S. Para ello, gestionan el direccionamiento de los dispositivos en el bus y proporcionan un puente de comunicación entre el bus y otros dispositivos del sistema de interconexiones del computador.

Buses de E/S

El objetivo de estos buses es proporcionar un mecanismo de conexión de periféricos al computador.

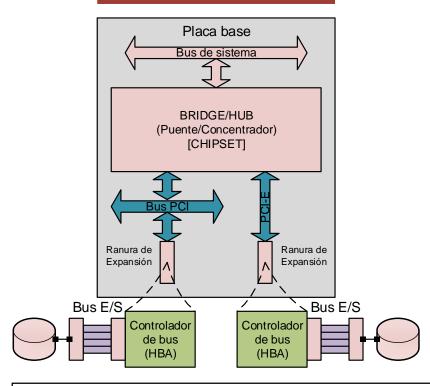
Alternativas de implementación de los controladores de bus

Controlador de bus en placa base



La electrónica del controlador está integrada en la placa base: esta debe proporcionar un conector para conectar el cable que actuará como bus de E/S.

Controlador de bus en HBA



La electrónica del controlador se implementa mediante un HBA (Host Bus Adapter), que se integra en la placa base mediante una ranura de expansión perteneciente a un bus de placa base. El HBA proporciona un conector para conectar el cable que actuará de bus E/S.

Buses de E/S

El beneficio de la estandarización

Posibilitar la integración entre periféricos y ordenadores de múltiples fabricantes.

• Definición y mantenimiento de los estándares

Los estándares son gestionados, o bien por consorcios de fabricantes del sector, o bien por comités pertenecientes a institutos de estandarización, como el INCIS.

- Aspectos definidos por un estándar de bus
 - Características físicas

Define aspectos tales como formatos de cables y conectores, especificaciones eléctricas, frecuencias de trabajo, etc.

Arquitectura lógica

Define fundamentalmente las líneas que forman el bus así como su funcionalidad.

Interfaz de programación

Define el conjunto de comandos disponibles para el manejo del bus.

PREGUNTA TÍPICA

Buses de E/S estándares

- Buses de E/S de propósito general
 - USB (Universal Serial Bus)
 - ✓ Objetivo

Proporcionar un mecanismo simple para la conexión de periféricos externos a un ordenador.

- ✓ Características más destacadas
 - Plug & Play.
 - Capacidad de alimentar a los dispositivos conectados.
- Buses de E/S orientados al almacenamiento
 - ATA (Advanced Technology Attachment)
 - SCSI (Small Computer System Interface)
 - SATA (Serial ATA)
 - SAS (Serial Attached SCSI)

ATA: Aspectos generales

Nomenclatura alternativa

IDE (Integrated Drive Electronics)

- Arquitectura
 - Bus paralelo de ancho 16
 - Capacidad de direccionamienteo de un controlador: dos dispositivos de almacenamiento.
- Ámbito de uso

Ordenadores personales

Evoluciones del estándar

7 evoluciones: ATA1 - ATA7

Prestaciones

Hasta 133MB/s en ATA7.

ATA: Implementación física

Controlador

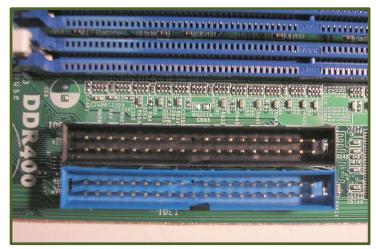
En los últimos años, los controladores ATA se han implementado de forma estándar en placa base, formando parte del chipset.

• Bus

Se implementa mediante un cable de 40 u 80 conductores. En el cable de 80, solo 40 transportan señales, los otros 40 son de aislamiento.

Conectores

Cada controlador ATA tiene asignado un conector ATA en la placa base, que se utiliza para conecta el cable al controlador.



Cable ATA

Conectores ATA

SCSI: Aspectos generales

- Arquitectura
 - Bus paralelo diseñado con dos tipos de ancho: 8/16
 - Capacidad de almacenamiento: 8 dispositivos para ancho 8, 16 para ancho 16.
- Ámbito de uso

Servidores y sistemas de almacenamiento externos (uds. de cinta)

- Evoluciones del estándar
 - 9 evoluciones, desde la SCSI-1 hasta la ultra-320 SCSI
- Prestaciones

320MB/s en la ultra-320 SCSI

SCSI: Implementación física

Controlador

Se implementa con mayor frecuencia mediante HBA

Conector para cable interno

Conector para cable externo



HBA SCSI

• Bus

Se implementa mediante un cable de 68 conductores para los buses de ancho 16



Cable para conexión de dispositivos externos



Cable para conexión de dispositivos internos

El cambio hacia el bus serie

- Prestaciones (ancho de banda)
 - Factores determinantes en las prestaciones de un bus
 - √ Acho (tamaño de los datos trasmitidos)
 - ✓ Frecuencia de trabajo
 - Comparativa en prestaciones bus paralelo / bus serie respecto a ancho y frecuencia
 - ✓ Ancho: Bus paralelo ventajoso
 - √ Frecuencia: Bus paralelo desventajoso
 - Existen un conjunto de problemas de diseño electrónico en los buses paralelos que limitan su frecuencia de trabajo, agravándose dicha limitación en la medida que aumenta la longitud del bus.
 - La longitud requerida para un bus de E/S es significativa.
 - ✓ Resultado combinado (Acho + frecuencia): Bus serie ventajoso
- Espacio ocupado (footprint) por los elementos del bus

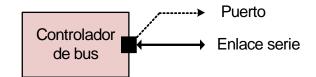
Los cables serie son más estrechos ocupando menos espacio. Asímismo, debido a que tienen muchos menos conductores, sus conectores tendrán muchos menos pines, resultando más pequeños.

Espacio ocupado: Bus serie ventajoso

Interconexión de dispositivos mediante bus serie

Concepto de puerto

Punto de conexión proporcionado por un controlador de bus para conectar un enlace serie.

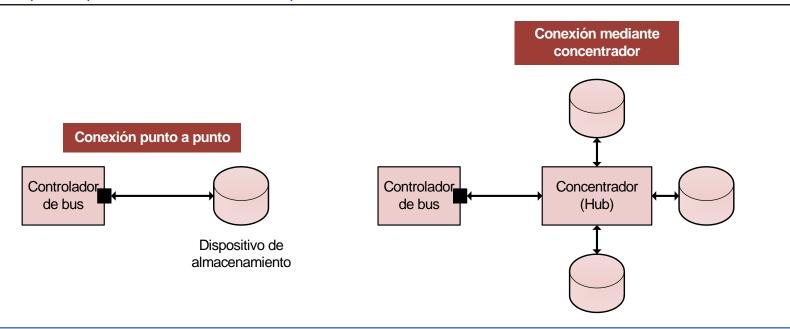


- Modelos de conexión
 - Punto a punto

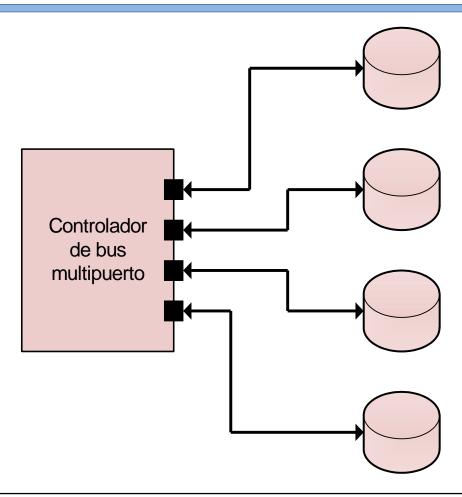
Un puerto, un dispositivo

Mediante concentrador

Múltiples dispositivos se conectan a un puerto mediante un concentrador



Controladores multipuerto



Proporcionar un mecanismo de conexión al computador para múltiples dispositivos de almacenamiento, utilizando conexiones punto a punto.

SATA: Aspectos generales

Nomenclatura

SATA significa Serial ATA.

· Compatibilidad con el estándar ATA

- 100% compatible en la interfaz de programación.
- No compatible a nivel físico (cables y conectores)

Arquitectura

Canal de comunicación

Serie bidireccional (dos canales de transmisión)

Controlador de bus

Habitualmente multipuerto.

Capacidad de direccionamiento

Cada puerto puede direccionar hasta quince dispositivos utilizando un concentrador. Habitualmente, un puerto se conectará a unúnico dis

Ámbito de uso

- Ordenadores personales
- Servidores de gama baja
- Conexión de dispositivos ópticos en todo tipo de equipos.

SATA: Estándar

• Evolución del estándar y sus prestaciones

Revisión	Nombre comercial	Frecuencia (GHz)	Ancho de banda (MB/s)
1.0	SATA 1.5 Gbit/s	1,5	150
2.0	SATA 3 Gbit/s	3	300
3.0	SATA 6 Gbit/s	6	600

• Cálculo del ancho de banda (SATA 1.5 Gbit/s)

 $AB(10) = 1.5x10 \text{ ciclos/seg} \cdot \text{bit/ciclo} \cdot \text{byte/10bits} = 1.5x10 \text{ bytes/s} = 150MB/s$

Nota: Los bytes se codifican con 10 bits con objeto de incluir información de sincronización

• Comparación de prestaciones ATA/SATA

- ATA-7: 133 MB/s

- SATA 6 Gbit/s: 600 MB/s

SATA: Implementación física

Controlador

Se implementan de forma estándar en placa base, formando parte del chipset.

Enlace serie

Se implementa mediante un cable de 7 conductores: 4 para los dos canales de trasmisión + 3 masas

Cable SATA



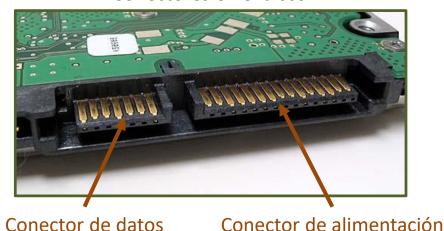
El cable SATA ocupa mucho menos espacio que el cable ATA

Conectores

Conectores en la placa base



Conectores en el disco



SAS: Aspectos generales

- SAS significa Serial Attached SCSI
- Compatibilidad con el estándar SCSI
 - 100% en la interfaz de programación
 - No compatible a nivel físico (cables y conectores)
- Ámbito de uso
 - Servidores de gama media y alta.
 - Cabinas de almacenamiento.

SAS: Arquitectura (I)

Canal de comunicación

Serie bidireccional idéntico al canal SATA.

Concepto ampliado de puerto

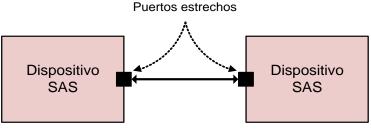
En SAS, los canales serie pueden trabajar en solitario o en agregación. Un puerto es un punto de conexión para un canal o para una agregación de canales.

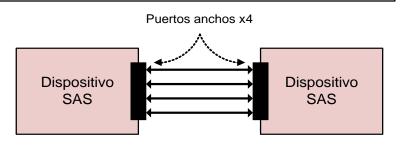
Puerto estrecho (narrow port)

Incluye un solo canal.

Puerto ancho (wide port)

Incluye dos, cuatro u ocho canales.





- Interconexión de dispositivos SAS
 - Punto a punto
 - A través de concentradores
 - Los concentradores SAS se denominan "expanders"
 - Se pueden interconectar hasta dos niveles de "expanders"

SAS: Arquitectura (II)

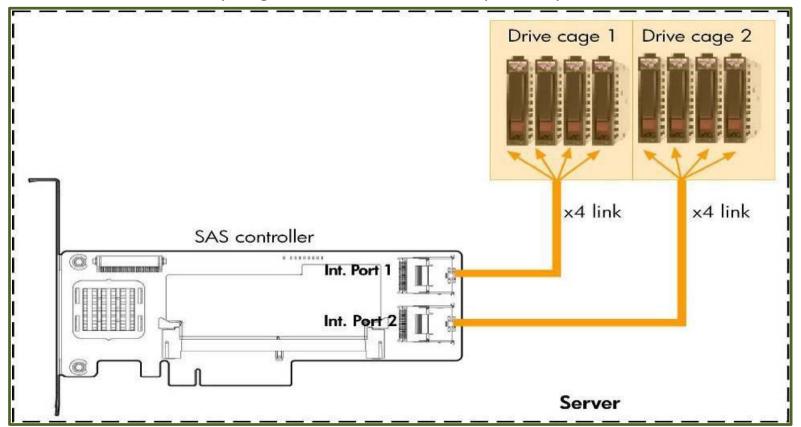
- Direccionamiento de dispositivos
 - Dominio SAS

Conjunto de dispositivos gestionados por un puerto, o bien directamente, o mediante concentradores.

- Roles de dispositivo en un dominio
 - ✓ Initiator (habitualmente, el puerto de un controlador)
 - √ Target (habitualmente, un dispositivo de almacenamiento)
- Capacidad de direccionamiento
 - Hasta ocho dispositivos sin el uso de concentradores (puerto x8)
 - Hasta 128 dispositivos en un único concentrador.
 - Hasta 128x128 dispositivos utilizando dos niveles de concentradores.

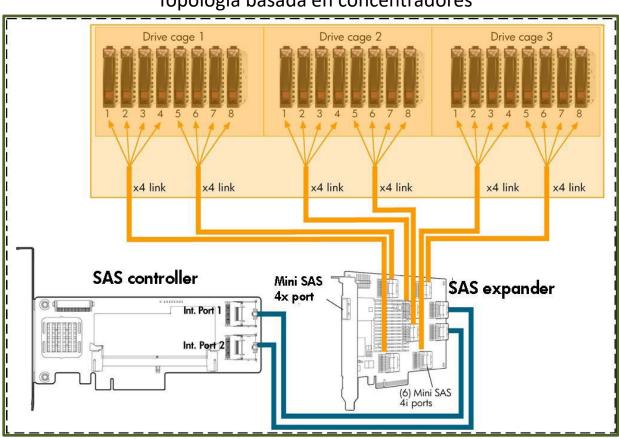
SAS: Ejemplo de topología de interconexión (I)

Topología basada en conexiones punto a punto



- Topología SAS típica para la organización del almacenamiento interno de un servidor
- Dos dominios SAS con cinco dispositivos cada uno (un initiator y cuatro targets)

SAS: Ejemplo de topología de interconexión (II)



Topología basada en concentradores

- Topología SAS para la organización del almacenamiento interno de un servidor de alta capacidad Dos dominios SAS con trece dispositivos cada uno (un initiator, doce targets)

SAS: Estándar

• Evolución del estándar y sus prestaciones

Versión	Frecuencia (GHz)	Ancho de banda (MB/s)
SAS-1	3	300
SAS-2	6	600
SAS-3	12	1.200

• Cálculo del ancho de banda (SAS-2)

Nota: como en el caso de SATA, en SAS los bytes se codifican con 10 bits.

- Ancho de banda de un puerto SAS-3 x4
- Comparación de prestaciones SCSI/SAS
 - Ultra-320 SCSI: 320 MB/s
 - SAS-3: 1200 MB/s

SAS: Implementación física (I)

Controlador

Se implementa tanto en placa base como mediante HBA

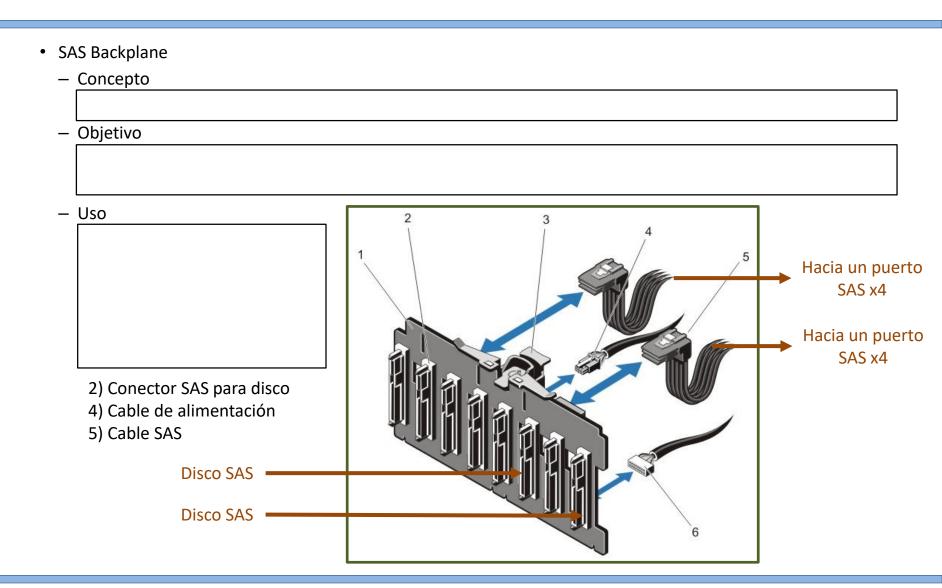


HBA SAS

Enlace serie

- Se implementa mediante un cable de 7 conductores: 4 para los dos canales de trasmisión + 3 masas
- La implementación del enlace SAS es idéntica a la del enlace SATA

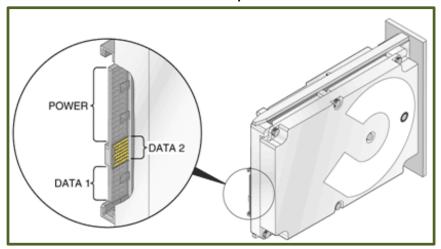
SAS: Implementación física (II)



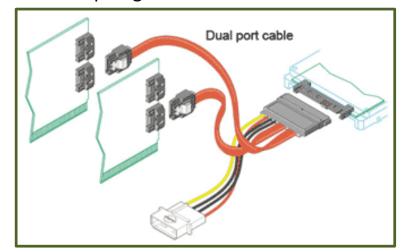
SAS: Tecnología de discos con doble puerto

- Concepto
- Objetivos
 - Permitir la implementación de topologías de conexión de discos con bus redundante
 - Duplicar la tasa de trasferencia de datos entre el controlador y el disco

Detalle del conector de un disco con doble puerto



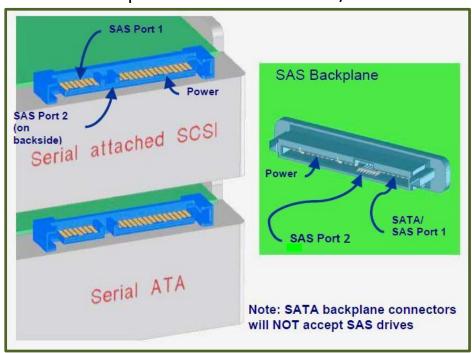
Conexión de disco con doble puerto a una topología con bus SAS redundante



SAS: Compatibilidad con SATA

- El bus SAS admite dispositivos SATA
 - Implicaciones relativas al controlador
 - Implicaciones relativas a los conectores

Comparación conectores SAS/SATA



NVMe: Aspectos generales

NVMe significa Non-Volatile Memory Express
• Concepto
Productos de la implementación del estándar NVMe
Rediseño del modelo de driver desde cero
 Objetivo
– ¿Qué hace posible el rediseño desde cero?
Sistemas operativos con soporte nativo para NVMe
Todos los Windows modernos (10 y las versiones de servidor desde 2012 R2) y todas las distribuciones Linux con la versión del kernel 3.3 o superior.
Diferencia esencial de NVMe respecto a SAS y SATA
SAS y SATA especifican buses físicos (basados en enlaces serie), además de una interfaz de dispositivo lógico. Por el contrario, NVMe solo especifica una interfaz de dispositivo lógico, ya que el bus físico utilizado por los dispositivos basados en esta especificación es el PCIe.
• Ámbito de uso

Mejoras de NVMe frente a SAS y SATA

Manejo de múltiples colas de comandos de E/S de mayor profundidad		
 Colas de comandos en SATA 		
Una, de profundidad 32.		
Colas de comandos en SAS		
Una, de profundidad 256.		
— Colas de comandos en NVMe		
Hasta 64 K, de profundidad 64 K.		
- Beneficio		
Racionalización y simplificación del código de E/S (usa menos de la mitad de instrucciones)		
- Beneficio		

Factores de forma de dispositivos NVMe y formatos de conexión al bus PCIe

NOTA sobre PCle: Las interfaces PCle gestionan enlaces serie (*lanes*). El número de enlaces en una interfaz puede ser x1, x2, x4, x8, x16 y x32

1	١
Т)

2)

3)

Anchos de banda PCIe 3.0		
x1	984.6 MB/s	
x2	1.97 GB/s	
x4	3.94 GB/s	
x8	7.88 GB/s	

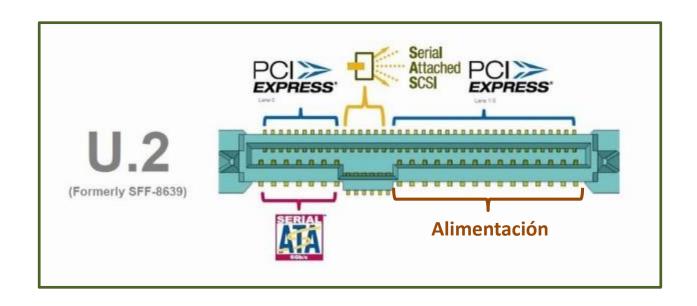






Conector U.2 para backplane

- Diseñado para la conexión en caliente de dispositivos NVMe
- Conexión PCIe x4
- Compatible con dispositivos SAS y SATA



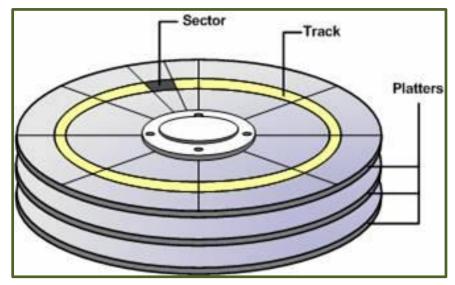
Índice

- Introducción
- Organización del almacenamiento en el computador
- Discos duros y dispositivos SSD
- RAID

Estructura de un disco duro (HDD)



Organización de la información en un disco duro



En un disco duro la información se organiza en superficies, pistas y sectores.

Características de un disco duro

Capacidad				
– Concep	- Concepto			
Expresion	ón			
• Consumo				
 Factor de f 	forma			
Concept	to			
Tipos				
✓ LFF (L	_arge Form Factor):			
✓ SFF (S	Small Form Factor):			
– Compar	 Comparación LFF/SFF 			
	Menor footprint	Mayor capacidad	Menor consumo	
	Wellor lootpillit	iviayor capacidad	Wichor Consumo	

Características de un disco duro

•	Velocidad de rotación		
	Valores habituales:		
•	Cache		
•	Interfaz		
•	Número de puertos de datos		
	Modelos SATA:		
	Modelos SAS:		
•	Fiabilidad		
	 Forma de expresión habitual: AFR (Annualized Failure Rate) 		
	Valores típicos del AFR en discos de clase empresarial		

Características de un disco duro / prestaciones

- Aspectos de las prestaciones
 - Aspecto 1: Velocidad de posicionamiento de las cabezas

Se expresa mediante el tiempo medio de acceso

Componentes del tiempo medio de acceso

√ Tiempo de búsqueda medio (average seek time)

Tiempo medio que tardan las cabezas en moverse desde una pista a otra aleatoriamente elegida.

✓ Latencia (*latency*)

tiempo medio requerido para acceder a un sector, una vez que la cabeza se ha posicionado en la pista que contiene dicho sector. Depende de ______

Aspecto 2: Velocidad de transferencia cabeza/disco

Se expresa como la velocidad de trasferencia sostenida (sustained transfer rate)

Número de bytes por unidad de tiempo que pueden ser movidos entre el disco y la interfaz que lo controla. Valores máximos actuales: alrededor de 250 MB/seg

Tipos de acceso a disco y su relación con las prestaciones

Acceso aleatorio		
- Concepto		
Acceso a grupos de datos de pequeño tamaño y dispersos		
Ejemplo de escenario de acceso aleatorio		
Factor determinante en la velocidad del acceso aleatorio		
- Concepto de IOPS		
Acceso secuencial		
- Concepto		
Acceso a bloques de datos de gran tamaño ubicados en el disco de forma contigua		
Ejemplo de escenario de acceso secuencial		
Factor determinante en la velocidad de acceso secuencial		

Ejemplos de discos gama empresarial Seagate

Gama Exos orientada a prestaciones		
Interfaz	SAS a 12 Gb/s	
Factor de forma	SFF	
Capacidades (GB)	300 - 2400	
Cache (MB)	256	
r.p.m.	10.000, 15.000	
Velocidad de trasferencia sostenida máxima (MB/s)	315	
IOP	-	
AFR	0,44%	

Gama Exos orientada a capacidad			
Interfaz	SAS a 12 Gb/s SATA 6 Gb/s		
Factor de forma	LFF		
Capacidades (TB)	1 - 14		
Cache (MB)	256		
r.p.m.	7.200		
Velocidad de trasferencia sostenida máxima (MB/s)	261		
IOP	-		
AFR	0,35%		

Dispositivos SSD

- SSD significa Solid State Drive
- Concepto

Ejemplo de dispositivo SSD con Interfaz SATA Memoria flash Interfaz SATA

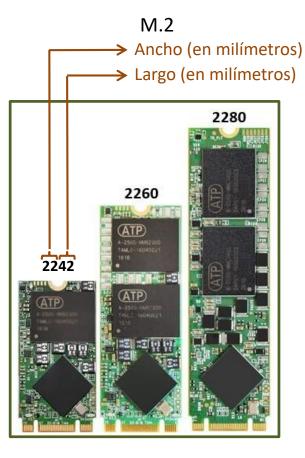
Factores de forma de dispositivos SSD y sus interfaces de conexión

- 2,5" SFF
 - Interfaces de conexión
 - ✓ SATA
 - ✓ SAS
 - ✓ PCIe x4 (mediante conector U.2)
- M.2
 - Interfaces de conexión
 - ✓ SATA
 - ✓ PCle x2 o x4
- Tarjeta de expansión PCIe estándar
 - Interfaces de conexión
 - ✓ PCle x4 o x8

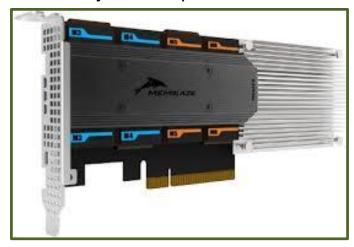
Factores de forma de dispositivos SSD

2,5" SFF

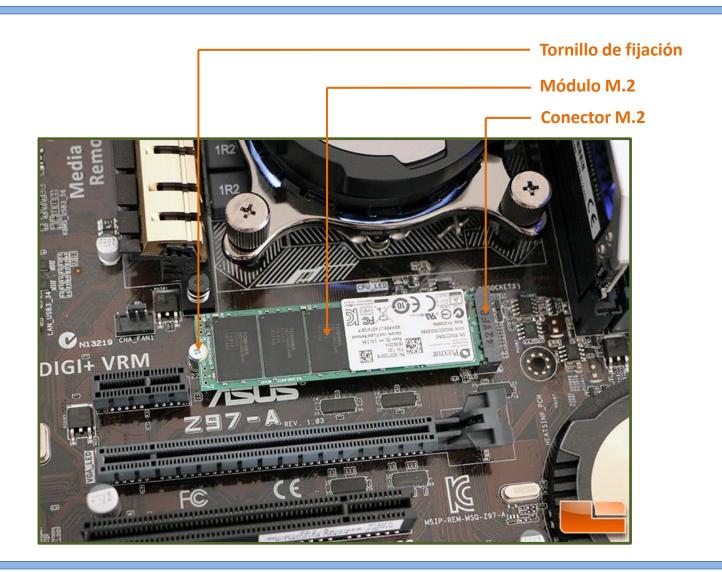




Tarjeta de expansión PCIe



Instalación de un dispositivo M.2



Dispositivos SSD de gama empresarial (Seagate)

Gama Nytro	SAS a 12 Gb/s	SATA a 6 Gb/s
Factor de forma	SFF	SFF
Capacidades	15 TB – 400 GB	3,8 TB – 240 GB
Lectura secuencial sostenida (MB/seg) (1 puerto)	Hasta 1.100	Hasta 564
Lectura secuencial sostenida (MB/seg) (2 puertos)	Hasta 2.100	-
Escritura secuencial sostenida (MB/seg) (1 puerto)	Hasta 970	Hasta 536
Escritura secuencial sostenida (MB/seg) (2 puertos)	Hasta 1.400	-
Lectura aleatoria (IOPS) sostenida (1 puerto)	Hasta 200.000	Hasta 94.000
Lectura aleatoria (IOPS) sostenida (2 puertos)	Hasta 240.000	-
Escritura aleatoria (IOPS) sostenida (1 puerto)	Hasta 80.000	Hasta 61.000
Escritura aleatoria (IOPS) sostenida (2 puertos)	Hasta 80.000	-
AFR	0,35 %	0,5 %

Comparativa SSD / HDD

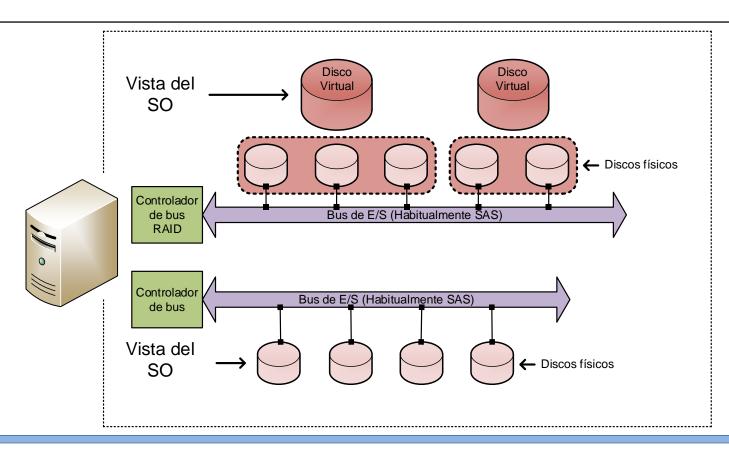
Característica	Comparativa
Capacidad máxima	Similares
Prestaciones acceso aleatorio	SSD muy superior (varios órdenes de magnitud)
Prestaciones acceso secuencial	SSD superior
Fiabilidad	Similares
Coste / GB	SSD más caro (x4, aproximadamente)

Índice

- Introducción
- Organización del almacenamiento en el computador
- Discos duros y dispositivos SSD
- RAID

Concepto

- RAID significa Redundant Array of Independent Disks
- Concepto



Aspectos generales

•	Ohi	ietiv	'n
•	Ob	IELIV	ω

Incremento de prestaciones

Se consigue mediante fragmentación de datos (data striping).

Tolerancia a fallos

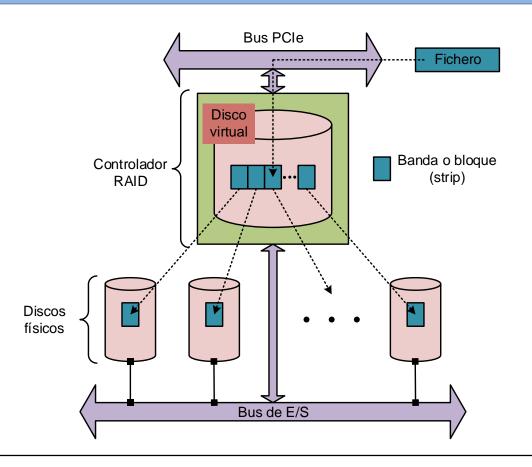
Se consigue mediante redundancia en el almacenamiento de la información.

- Niveles RAID
 - Concepto

- Niveles RAID más comunes

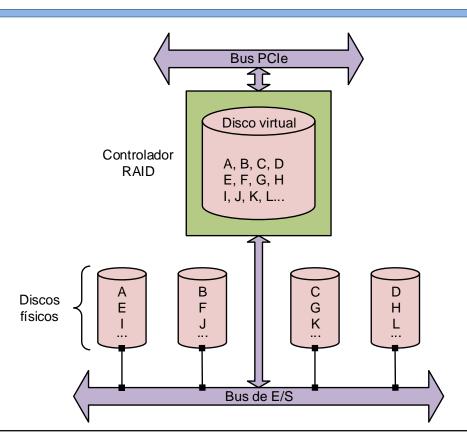
0, 1, 10, 5 y 6.

Concepto de banda o bloque (strip)



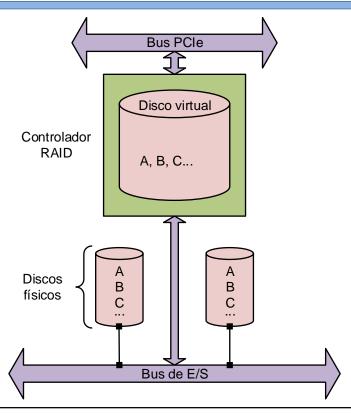
- Definición:
- <u>Tamaño</u>: Mínimo alrededor de 2KB, máximo alrededor de 2MB, y típico alrededor de 64KB.
- Aplicación:

RAID 0: Fragmentación (striping)



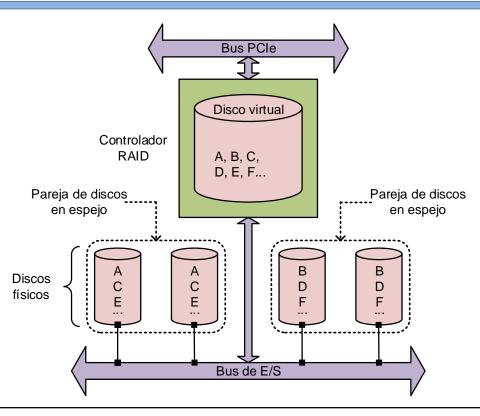
- Funcionamiento: Los bloques a escribir se almacenan en los discos siguiendo una distribución secuencial
- Redundancia:
- Prestaciones en operaciones de lectura:
- <u>Prestaciones en operaciones de escritura:</u>

RAID 1: Espejo (mirroring)



- <u>Funcionamiento</u>: Los bloques a escribir se copian en todos los discos del RAID. Este tipo de RAID se configura con dos discos.
- Redundancia:
- Eficiencia en el almacenamiento:
- Prestaciones en operaciones de lectura:
- Prestaciones en operaciones de escritura:

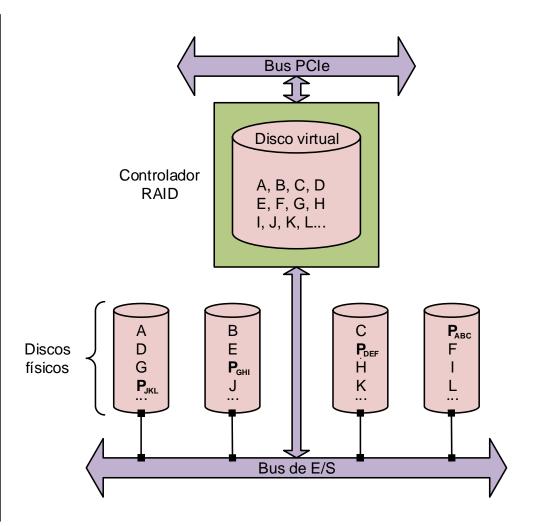
RAID 10: Espejo (mirroring)



- <u>Funcionamiento</u>: Los discos se organizan en parejas que funcionan en espejo. Los bloque se almacenan en las parejas de discos siguiendo una distribución secuencial.
- Redundancia:
- Eficiencia en el almacenamiento:
- Prestaciones en operaciones de lectura:
- Prestaciones en operaciones de escritura:

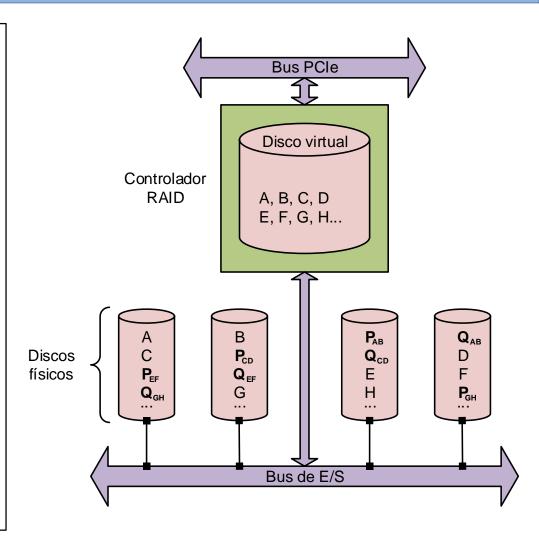
RAID 5: Paridad (parity)

- <u>Funcionamiento</u>: Dado un RAID de N discos, para cada (N-1) bloques de datos a escribir se genera un bloque de paridad.
- El bloque de paridad se calcula realizando la operación XOR sobre los bloques de dados correspondientes.
- Los bloques de datos se distribuyen en los discos de manera secuencial.
- Los bloques de paridad se intercalan entre los bloques de datos, de manera que queden uniformemente distribuidos entre todos los discos.
- Ante la pérdida de cualquier bloque de datos (debido al fallo de un disco), la información de dicho bloque puede calcularse a partir de los bloques de datos restantes del grupo, junto con el bloque de paridad.
- Redundancia:
- Eficiencia en el almacenamiento:
- Prestaciones en op. de lectura:
- <u>Prestaciones en op. de escritura:</u>



RAID 6: Paridad doble (parity)

- <u>Funcionamiento</u>: Dado un RAID de N discos, para cada (N-2) bloques de datos a escribir se generan dos bloques de paridad.
- Los bloque de paridad se calculan realizando la operación XOR sobre los bloques de dados correspondientes.
- Los bloques de datos se distribuyen en los discos de manera secuencial.
- Los bloques de paridad se intercalan entre los bloques de datos, de manera que queden uniformemente distribuidos entre todos los discos.
- El RAID es tolerante al fallo de dos discos.
- Redundancia:
- Eficiencia en el almacenamiento:
- Prestaciones en op. de lectura:
- <u>Prestaciones en op. de escritura:</u>



Cache de escritura

•	¿Qué algoritmo de escritura se utiliza?
•	¿Cómo funciona?
•	¿Qué ocurre si se interrumpe la energía en el servidor?
•	Denominación de la tecnología utilizada
	Flash-backed write cache (FBWC)

Conveniencia de la cache en función del tipo de dispositivos del RAID

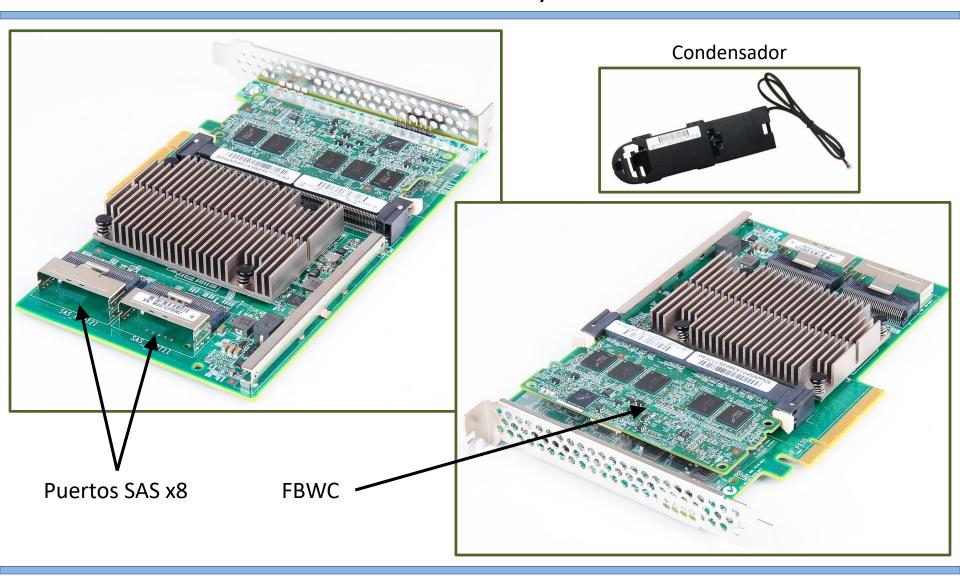
• RAID de dispositivos HDD

La cache es esencial para obtener unas prestaciones razonables, especialmente si el porcentaje de escrituras en la carga de trabajo es significativo.

RAID de dispositivos SDD

La cache no es necesaria

Ejemplo de controladora RAID de clase empresarial HPE Smart Array P830



HPE Smart Array P830

Propiedades esenciales		
Interfaz de placa base	PCIe	
Interfaz de disco	SAS 12 Gb/s	
Puertos físicos	2 x 8	
Niveles de RAID soportados	0, 1, 10, 5, 50, 6, 60, 10 ADM	
Cache	4 GB	

<u>Ejercicio</u>: cálculo del tiempo medio de acceso de un disco 10K, sabiendo que el tiempo de búsqueda medio es de 3ms

Ejercicio: ejemplo de cálculo de paridad en RAID 5