



Astra Trident pour Docker

Astra Trident

NetApp

January 14, 2026

Sommaire

Astra Trident pour Docker	1
Conditions préalables au déploiement	1
Vérifier les exigences	1
Outils NVMe	3
Déployez Astra Trident	4
Méthode de plug-in géré Docker (version 1.13/17.03 et ultérieure)	4
Méthode traditionnelle (version 1.12 ou antérieure)	6
Commencez avec Astra Trident au démarrage du système	8
Mise à niveau ou désinstallation d'Astra Trident	9
Mise à niveau	9
Désinstaller	10
Utilisation de volumes	11
Créer un volume	11
Supprimer un volume	11
Clonez un volume	12
Accéder aux volumes créés en externe	13
Options de volume spécifiques au conducteur	13
Collecte des journaux	19
Collecte des journaux pour le dépannage	19
Conseils généraux de dépannage	19
Gérez plusieurs instances Trident d'Astra	20
Étapes du plug-in géré par Docker (version 1.13/17.03 ou ultérieure)	20
Étapes pour les versions traditionnelles (version 1.12 ou antérieure)	20
Options de configuration du stockage	21
Options de configuration globale	21
Configuration ONTAP	22
Configuration logicielle Element	29
Problèmes et limites connus	30
La mise à niveau de Trident Docker Volume Plug-in vers la version 20.10 et ultérieure à partir des versions plus anciennes entraîne un échec de mise à niveau, sans erreur de fichier ou de répertoire de ce type.	31
Les noms de volumes doivent comporter au moins 2 caractères.	31
Docker Swarm dispose de certains comportements qui empêchent Astra Trident de les prendre en charge avec chaque combinaison de stockage et de pilote.	31
Si un FlexGroup est provisionné, ONTAP ne provisionne pas un deuxième FlexGroup si le deuxième FlexGroup dispose d'un ou de plusieurs agrégats en commun avec la FlexGroup provisionnée.	31

Astra Trident pour Docker

Conditions préalables au déploiement

Vous devez installer et configurer les protocoles requis sur votre hôte avant de déployer Astra Trident.

Vérifier les exigences

- Vérifiez que votre déploiement répond à toutes les ["de formation"](#).
- Vérifiez que vous disposez d'une version prise en charge de Docker installée. Si votre version de Docker est obsolète, ["installez-le ou mettez-le à jour"](#).

```
docker --version
```

- Vérifiez que les prérequis de protocole sont installés et configurés sur votre hôte.

Outils NFS

Installez les outils NFS à l'aide des commandes de votre système d'exploitation.

RHEL 8+

```
sudo yum install -y nfs-utils
```

Ubuntu

```
sudo apt-get install -y nfs-common
```



Redémarrez les nœuds workers après l'installation des outils NFS afin d'éviter toute défaillance lors de la connexion des volumes aux conteneurs.

Outils iSCSI

Installez les outils iSCSI à l'aide des commandes de votre système d'exploitation.

RHEL 8+

1. Installez les packages système suivants :

```
sudo yum install -y lsscsi iscsi-initiator-utils sg3_utils device-  
mapper-multipath
```

2. Vérifiez que la version iscsi-initiator-utils est 6.2.0.874-2.el7 ou ultérieure :

```
rpm -q iscsi-initiator-utils
```

3. Définir la numérisation sur manuelle :

```
sudo sed -i 's/^\(node.session.scan\).*\/\1 = manual/'  
/etc/iscsi/iscsid.conf
```

4. Activer les chemins d'accès multiples :

```
sudo mpathconf --enable --with_multipathd y --find_multipaths n
```



Bien sûr `etc/multipath.conf` contient `find_multipaths no` sous `defaults`.

5. S'assurer que `iscsid` et `multipathd` sont en cours d'exécution :

```
sudo systemctl enable --now iscsid multipathd
```

6. Activer et démarrer `iscsi`:

```
sudo systemctl enable --now iscsi
```

Ubuntu

1. Installez les packages système suivants :

```
sudo apt-get install -y open-iscsi lsscsi sg3-utils multipath-tools  
scsitools
```

2. Vérifiez que la version Open-iscsi est 2.0.874-5ubuntu2.10 ou ultérieure (pour bionique) ou 2.0.874-7.1ubuntu6.1 ou ultérieure (pour focaux) :

```
dpkg -l open-iscsi
```

3. Définir la numérisation sur manuelle :

```
sudo sed -i 's/^\(node.session.scan\).*\/\1 = manual/'  
/etc/iscsi/iscsid.conf
```

4. Activer les chemins d'accès multiples :

```
sudo tee /etc/multipath.conf <<-'EOF'  
defaults {  
    user_friendly_names yes  
    find_multipaths no  
}  
EOF  
sudo systemctl enable --now multipath-tools.service  
sudo service multipath-tools restart
```



Bien sûr `etc/multipath.conf` contient `find_multipaths no` sous `defaults`.

5. S'assurer que `open-iscsi` et `multipath-tools` sont activées et en cours d'exécution :

```
sudo systemctl status multipath-tools  
sudo systemctl enable --now open-iscsi.service  
sudo systemctl status open-iscsi
```

Outils NVMe

Installez les outils NVMe à l'aide des commandes correspondant à votre système d'exploitation.



- NVMe requiert RHEL 9 ou version ultérieure.
- Si la version du noyau de votre nœud Kubernetes est trop ancienne ou si le package NVMe n'est pas disponible pour votre version du noyau, vous devrez peut-être mettre à jour la version du noyau de votre nœud avec le package NVMe.

RHEL 9

```
sudo yum install nvme-cli
sudo yum install linux-modules-extra-$(uname -r)
sudo modprobe nvme-tcp
```

Ubuntu

```
sudo apt install nvme-cli
sudo apt -y install linux-modules-extra-$(uname -r)
sudo modprobe nvme-tcp
```

Déployez Astra Trident

ASTRA Trident pour Docker offre une intégration directe avec l'écosystème Docker pour les plateformes de stockage NetApp. Il prend en charge le provisionnement et la gestion des ressources de stockage, depuis la plateforme de stockage jusqu'aux hôtes Docker, par exemple, l'ajout de plateformes supplémentaires à l'avenir.

Plusieurs instances d'Astra Trident peuvent être exécutées simultanément sur le même hôte. Vous pouvez ainsi établir des connexions simultanées à plusieurs systèmes et types de stockage, et personnaliser le stockage utilisé pour les volumes Docker.

Ce dont vous avez besoin

Voir la ["conditions préalables au déploiement"](#). Une fois que vous avez rempli les conditions préalables, vous êtes prêt à déployer Astra Trident.

Méthode de plug-in géré Docker (version 1.13/17.03 et ultérieure)



Avant de commencer

Si vous avez utilisé Astra Trident pré Docker 1.13/17.03 dans la méthode du démon traditionnel, veuillez à arrêter le processus Astra Trident et à redémarrer votre démon Docker avant d'utiliser la méthode du plug-in géré.

1. Arrêter toutes les instances en cours d'exécution :

```
killall /usr/local/bin/netappdvp
killall /usr/local/bin/trident
```

2. Redémarrez Docker.

```
systemctl restart docker
```

3. Vérifiez que Docker Engine 17.03 (nouveau modèle 1.13) ou ultérieur est installé.

```
docker --version
```

Si votre version est obsolète, ["installez ou mettez à jour votre installation"](#).

Étapes

1. Créez un fichier de configuration et spécifiez les options comme suit :

- **config:** Le nom de fichier par défaut est `config.json`, cependant, vous pouvez utiliser un nom quelconque en spécifiant le `config` avec le nom de fichier. Le fichier de configuration doit se trouver dans le `/etc/netappdvp` répertoire sur le système hôte.
- **log-level:** Spécifiez le niveau de consignation (`debug`, `info`, `warn`, `error`, `fatal`). La valeur par défaut est `info`.
- **debug:** Spécifiez si la journalisation de débogage est activée. La valeur par défaut est `FALSE`. Remplace le niveau de journalisation si vrai.

i. Créez un emplacement pour le fichier de configuration :

```
sudo mkdir -p /etc/netappdvp
```

ii. Créez le fichier de configuration :

```
cat << EOF > /etc/netappdvp/config.json
{
    "version": 1,
    "storageDriverName": "ontap-nas",
    "managementLIF": "10.0.0.1",
    "dataLIF": "10.0.0.2",
    "svm": "svm_nfs",
    "username": "vsadmin",
    "password": "password",
    "aggregate": "aggr1"
}
EOF
```

2. Démarrez Astra Trident à l'aide du système de plug-in géré. Remplacement <version> avec la version du plugin (xxx.xx.x) que vous utilisez.

```
docker plugin install --grant-all-permissions --alias netapp
netapp/trident-plugin:<version> config=myConfigFile.json
```

3. Commencez à utiliser Astra Trident pour consommer le stockage à partir du système configuré.

- a. Créer un volume nommé « firstVolume » :

```
docker volume create -d netapp --name firstVolume
```

- b. Créez un volume par défaut au démarrage du conteneur :

```
docker run --rm -it --volume-driver netapp --volume  
secondVolume:/my_vol alpine ash
```

- c. Supprimez le volume « firstVolume » :

```
docker volume rm firstVolume
```

Méthode traditionnelle (version 1.12 ou antérieure)

Avant de commencer

1. Vérifiez que Docker version 1.10 ou ultérieure est installé.

```
docker --version
```

Si votre version est obsolète, mettez à jour votre installation.

```
curl -fsSL https://get.docker.com/ | sh
```

Ou "[suivez les instructions relatives à votre distribution](#)".

2. Vérifiez que NFS et/ou iSCSI sont configurés pour votre système.

Étapes

1. Installez et configurez le plug-in de volume NetApp Docker :

- a. Téléchargez et déballez l'application :

```
wget  
https://github.com/NetApp/trident/releases/download/v24.10.0/trident-  
installer-24.02.0.tar.gz  
tar xzf trident-installer-24.02.0.tar.gz
```

- b. Déplacer vers un emplacement dans le chemin du bac :


```
sudo mv trident-installer/extras/bin/trident /usr/local/bin/  
sudo chown root:root /usr/local/bin/trident  
sudo chmod 755 /usr/local/bin/trident
```

c. Créez un emplacement pour le fichier de configuration :

```
sudo mkdir -p /etc/netappdvp
```

d. Créez le fichier de configuration :

```
cat << EOF > /etc/netappdvp/ontap-nas.json  
{  
  "version": 1,  
  "storageDriverName": "ontap-nas",  
  "managementLIF": "10.0.0.1",  
  "dataLIF": "10.0.0.2",  
  "svm": "svm_nfs",  
  "username": "vsadmin",  
  "password": "password",  
  "aggregate": "aggr1"  
}  
EOF
```

2. Après avoir placé le fichier binaire et créé le fichier de configuration, démarrez le démon Trident en utilisant le fichier de configuration souhaité.

```
sudo trident --config=/etc/netappdvp/ontap-nas.json
```



Sauf indication contraire, le nom par défaut du pilote de volume est « NetApp ».

Une fois le démon démarré, vous pouvez créer et gérer des volumes à l'aide de l'interface de ligne de commande de Docker

3. Créer un volume :

```
docker volume create -d netapp --name trident_1
```

4. Provisionnement d'un volume Docker lors du démarrage d'un conteneur :

```
docker run --rm -it --volume-driver netapp --volume trident_2:/my_vol  
alpine ash
```

5. Supprimer un volume Docker :

```
docker volume rm trident_1
docker volume rm trident_2
```

Commencez avec Astra Trident au démarrage du système

Un exemple de fichier d'unité pour les systèmes basés sur le système se trouve à l'adresse `contrib/trident.service.example` Dans le Git repo. Pour utiliser le fichier avec RHEL, procédez comme suit :

1. Copiez le fichier à l'emplacement correct.

Vous devez utiliser des noms uniques pour les fichiers d'unité si plusieurs instances sont en cours d'exécution.

```
cp contrib/trident.service.example
/usr/lib/systemd/system/trident.service
```

2. Modifiez le fichier, modifiez la description (ligne 2) pour qu'elle corresponde au nom du pilote et au chemin du fichier de configuration (ligne 9) pour qu'elle corresponde à votre environnement.

3. Recharger le système pour qu'il ingère les modifications :

```
systemctl daemon-reload
```

4. Activer le service.

Ce nom varie en fonction de ce que vous avez nommé le fichier dans le `/usr/lib/systemd/system` répertoire.

```
systemctl enable trident
```

5. Démarrer le service.

```
systemctl start trident
```

6. Afficher l'état.

```
systemctl status trident
```



Chaque fois que vous modifiez le fichier d'unité, exécutez le `systemctl daemon-reload` commande pour que le service it soit conscient des modifications.

Mise à niveau ou désinstallation d'Astra Trident

Vous pouvez mettre à niveau Astra Trident pour Docker en toute sécurité, sans impact sur les volumes en cours d'utilisation. Pendant le processus de mise à niveau, il y aura une courte période où `docker volume` les commandes dirigées au niveau du plug-in ne réussiront pas et les applications ne pourront pas monter les volumes tant que le plug-in ne sera pas de nouveau exécuté. Dans la plupart des cas, c'est une question de secondes.

Mise à niveau

Suivez les étapes ci-dessous pour mettre à niveau Astra Trident pour Docker.

Étapes

1. Lister les volumes existants :

```
docker volume ls
DRIVER          VOLUME NAME
netapp:latest    my_volume
```

2. Désactivez le plug-in :

```
docker plugin disable -f netapp:latest
docker plugin ls
ID              NAME          DESCRIPTION
ENABLED
7067f39a5df5    netapp:latest nDVP - NetApp Docker Volume
Plugin         false
```

3. Mettez à niveau le plug-in :

```
docker plugin upgrade --skip-remote-check --grant-all-permissions
netapp:latest netapp/trident-plugin:21.07
```



La version 18.01 d'Astra Trident remplace le nDVP. Vous devez mettre à niveau directement à partir du `netapp/ndvp-plugin` image vers le `netapp/trident-plugin` image.

4. Activer le plug-in :

```
docker plugin enable netapp:latest
```

5. Vérifiez que le plug-in est activé :

```
docker plugin ls
ID                NAME                DESCRIPTION
ENABLED
7067f39a5df5     netapp:latest       Trident - NetApp Docker Volume
Plugin    true
```

6. Vérifier que les volumes sont visibles :

```
docker volume ls
DRIVER            VOLUME NAME
netapp:latest     my_volume
```



Si vous effectuez la mise à niveau d'une ancienne version d'Astra Trident (pré-20.10) vers Astra Trident 20.10 ou version ultérieure, vous risquez de vous produire une erreur. Pour plus d'informations, reportez-vous à la section "[Problèmes connus](#)". Si vous exécutez l'erreur, vous devez d'abord désactiver le plug-in, puis retirer le plug-in, puis installer la version Astra Trident requise en passant un paramètre de configuration supplémentaire : `docker plugin install netapp/trident-plugin:20.10 --alias netapp --grant-all-permissions config=config.json`

Désinstaller

Effectuez les opérations suivantes pour désinstaller Astra Trident pour Docker.

Étapes

1. Supprimez tous les volumes créés par le plug-in.
2. Désactivez le plug-in :

```
docker plugin disable netapp:latest
docker plugin ls
ID                NAME                DESCRIPTION
ENABLED
7067f39a5df5     netapp:latest       nDVP - NetApp Docker Volume
Plugin    false
```

3. Retirez le plug-in :

```
docker plugin rm netapp:latest
```

Utilisation de volumes

Vous pouvez facilement créer, cloner et supprimer des volumes à l'aide de la norme `docker volume` Commandes avec le nom de pilote Astra Trident spécifié le cas échéant.

Créer un volume

- Créez un volume avec un pilote à l'aide du nom par défaut :

```
docker volume create -d netapp --name firstVolume
```

- Créez un volume avec une instance Astra Trident spécifique :

```
docker volume create -d ntap_bronze --name bronzeVolume
```



Si vous n'en spécifiez aucun "options", les valeurs par défaut du pilote sont utilisées.

- Remplacer la taille du volume par défaut. Voir l'exemple suivant pour créer un volume de 20 Gio avec un pilote :

```
docker volume create -d netapp --name my_vol --opt size=20G
```



Les tailles de volume sont exprimées en chaînes contenant une valeur entière avec des unités facultatives (par exemple : 10G, 20 Go, Tio). Si aucune unité n'est spécifiée, la valeur par défaut est G. Les unités de taille peuvent être exprimées en puissances de 2 (B, Kio, Mio, Gio, Tio) ou 10 (B, Ko, Mo, Go, To). Les unités de raccourci utilisent des puissances de 2 (G = Gio, T = Tio, ...).

Supprimer un volume

- Supprimez le volume comme n'importe quel autre volume Docker :

```
docker volume rm firstVolume
```



Lorsque vous utilisez le `solidfire-san` pilote, l'exemple ci-dessus supprime et purge le volume.

Suivez les étapes ci-dessous pour mettre à niveau Astra Trident pour Docker.

Clonez un volume

Lorsque vous utilisez le `ontap-nas`, `ontap-san`, `solidfire-san`, et `gcp-cvs storage drivers`, Astra Trident peut cloner des volumes. Lorsque vous utilisez le `ontap-nas-flexgroup` ou `ontap-nas-economy` le clonage des pilotes n'est pas pris en charge. La création d'un nouveau volume à partir d'un volume existant entraîne la création d'un nouveau snapshot.

- Inspectez le volume pour énumérer les instantanés :

```
docker volume inspect <volume_name>
```

- Créer un nouveau volume à partir d'un volume existant. Cela entraîne la création d'un nouvel instantané :

```
docker volume create -d <driver_name> --name <new_name> -o  
from=<source_docker_volume>
```

- Créer un nouveau volume à partir d'un snapshot existant sur un volume. Cette opération ne crée pas de nouvel instantané :

```
docker volume create -d <driver_name> --name <new_name> -o  
from=<source_docker_volume> -o fromSnapshot=<source_snap_name>
```

Exemple

```

docker volume inspect firstVolume

[
  {
    "Driver": "ontap-nas",
    "Labels": null,
    "Mountpoint": "/var/lib/docker-volumes/ontap-
nas/netappdvp_firstVolume",
    "Name": "firstVolume",
    "Options": {},
    "Scope": "global",
    "Status": {
      "Snapshots": [
        {
          "Created": "2017-02-10T19:05:00Z",
          "Name": "hourly.2017-02-10_1505"
        }
      ]
    }
  }
]

docker volume create -d ontap-nas --name clonedVolume -o from=firstVolume
clonedVolume

docker volume rm clonedVolume
docker volume create -d ontap-nas --name volFromSnap -o from=firstVolume
-o fromSnapshot=hourly.2017-02-10_1505
volFromSnap

docker volume rm volFromSnap

```

Accéder aux volumes créés en externe

Vous pouvez accéder aux périphériques de blocs créés en externe (ou à leurs clones) à l'aide de conteneurs utilisant Trident **uniquement**, s'ils ne possèdent aucune partition et si leur système de fichiers est pris en charge par Astra Trident (par exemple, un ext4-formaté /dev/sdc1 Ne sera pas accessible via Astra Trident).

Options de volume spécifiques au conducteur

Chaque pilote de stockage dispose d'un ensemble d'options différent, que vous pouvez spécifier au moment de la création du volume pour personnaliser le résultat. Vous trouverez ci-dessous les options qui s'appliquent à votre système de stockage configuré.

Ces options sont simples à utiliser lors de l'opération de création de volume. Indiquez l'option et la valeur à

l'aide de la `-o` Opérateur pendant le fonctionnement de l'interface de ligne de commande. Ces valeurs remplacent toute valeur équivalente du fichier de configuration JSON.

Options de volume ONTAP

Les options de création de volumes pour NFS et iSCSI sont les suivantes :

Option	Description
<code>size</code>	La taille du volume est de 1 Gio par défaut.
<code>spaceReserve</code>	Provisionnement fin ou non fin du volume, conversion par défaut en fin. Les valeurs valides sont <code>none</code> (provisionnement fin) et <code>volume</code> (provisionnement lourd).
<code>snapshotPolicy</code>	La règle de snapshot sera alors définie sur la valeur souhaitée. La valeur par défaut est <code>none</code> , cela signifie qu'aucun instantané ne sera automatiquement créé pour le volume. Sauf modification de la part de votre administrateur de stockage, une règle nommée « par défaut » existe sur tous les systèmes ONTAP qui créent et conserve six snapshots toutes les heures, deux par jour et deux fois par semaine. Vous pouvez restaurer les données conservées dans un snapshot en accédant au <code>.snapshot</code> dans n'importe quel répertoire du volume.
<code>snapshotReserve</code>	La réserve d'instantanés sera alors définie sur le pourcentage souhaité. La valeur par défaut n'est pas définie. Cela signifie que ONTAP sélectionne la fonction de copie instantanée (généralement 5 %) si vous avez sélectionné une stratégie de snapshots, ou 0 % si la stratégie de snapshots n'est pas définie. Vous pouvez définir la valeur par défaut des snapshots dans le fichier de configuration pour tous les systèmes back-end ONTAP. Vous pouvez l'utiliser comme option de création de volumes pour tous les systèmes back-end ONTAP, à l'exception des économies ontap-nas.
<code>splitOnClone</code>	Lors du clonage d'un volume, ONTAP va immédiatement séparer le clone de son volume parent. La valeur par défaut est <code>false</code> . Pour optimiser l'efficacité du stockage, il est préférable de séparer le clone de son parent dès sa création, car il est peu probable que cette utilisation soit utile. Par exemple, le clonage d'une base de données vide permet de gagner beaucoup de temps mais réduit les économies de stockage. Il est donc préférable de séparer immédiatement le clone.

Option	Description
encryption	<p>Activez NetApp Volume Encryption (NVE) sur le nouveau volume. La valeur par défaut est <code>false</code>. Pour utiliser cette option, NVE doit être sous licence et activé sur le cluster.</p> <p>Si NAE est activé sur le back-end, tous les volumes provisionnés dans Astra Trident seront activés par NAE.</p> <p>Pour plus d'informations, se reporter à : "Fonctionnement d'Astra Trident avec NVE et NAE".</p>
tieringPolicy	Définit la règle de hiérarchisation à utiliser pour le volume. Cette décision détermine si les données sont déplacées vers le Tier cloud lorsqu'elles deviennent inactives.

Les options supplémentaires suivantes concernent NFS **uniquement** :

Option	Description
unixPermissions	Cette option contrôle les autorisations définies pour le volume lui-même. Par défaut, les autorisations sont définies sur <code>---rwxr-xr-x</code> , ou en notation numérique 0755, et <code>root</code> sera le propriétaire. Le format texte ou numérique fonctionnera.
snapshotDir	Régler sur <code>true</code> fera le <code>.snapshot</code> répertoire visible par les clients qui accèdent au volume. La valeur par défaut est <code>false</code> , ce qui signifie que la visibilité du <code>.snapshot</code> le répertoire est désactivé par défaut. Certaines images, par exemple l'image MySQL officielle, ne fonctionnent pas comme prévu quand le <code>.snapshot</code> le répertoire est visible.
exportPolicy	Définit l'export policy à utiliser pour le volume. La valeur par défaut est <code>default</code> .
securityStyle	Définit le style de sécurité à utiliser pour accéder au volume. La valeur par défaut est <code>unix</code> . Les valeurs valides sont <code>unix</code> et <code>mixed</code> .

Les options supplémentaires suivantes sont disponibles pour iSCSI **uniquement** :

Option	Description
fileSystemType	Définit le système de fichiers utilisé pour formater les volumes iSCSI. La valeur par défaut est <code>ext4</code> . Les valeurs valides sont <code>ext3</code> , <code>ext4</code> , et <code>xfs</code> .
spaceAllocation	Régler sur <code>false</code> Va désactiver la fonctionnalité d'allocation d'espace de la LUN. La valeur par défaut est <code>true</code> , Qui signifie que ONTAP notifie l'hôte lorsque l'espace du volume est insuffisant et que la LUN du volume ne peut pas accepter les écritures. Cette option permet également à ONTAP de récupérer automatiquement de l'espace lorsque votre hôte supprime des données.

Exemples

Voir les exemples ci-dessous :

- Création d'un volume de 10 Gio :

```
docker volume create -d netapp --name demo -o size=10G -o
encryption=true
```

- Créez un volume de 100 Gio avec les snapshots :

```
docker volume create -d netapp --name demo -o size=100G -o
snapshotPolicy=default -o snapshotReserve=10
```

- Créez un volume dont le bit setuid est activé :

```
docker volume create -d netapp --name demo -o unixPermissions=4755
```

La taille minimale du volume est de 20MiB.

Si la réserve Snapshot n'est pas spécifiée et que la règle Snapshot est `none`, Trident utilise une réserve Snapshot de 0 %.

- Créer un volume sans policy de snapshots et sans réserve de snapshots :

```
docker volume create -d netapp --name my_vol --opt snapshotPolicy=none
```

- Créer un volume sans policy snapshot et une réserve Snapshot personnalisée de 10 % :

```
docker volume create -d netapp --name my_vol --opt snapshotPolicy=none
--opt snapshotReserve=10
```

- Créer un volume avec une règle Snapshot et une réserve Snapshot personnalisée de 10 % :

```
docker volume create -d netapp --name my_vol --opt
snapshotPolicy=myPolicy --opt snapshotReserve=10
```

- Créer un volume avec une règle Snapshot et accepter la réserve Snapshot par défaut d'ONTAP (généralement 5 %) :

```
docker volume create -d netapp --name my_vol --opt
snapshotPolicy=myPolicy
```

Options de volumes du logiciel Element

Les options du logiciel Element présentent les règles de taille et de qualité de services associées au volume. Lorsque le volume est créé, la politique de QoS associée à celui-ci est spécifiée à l'aide du `-o type=service_level nomenclature`

La première étape pour définir un niveau de service QoS avec le pilote Element consiste à créer au moins un type et à spécifier les IOPS minimum, maximum et en rafale associées à un nom dans le fichier de configuration.

Les autres options de création de volumes du logiciel Element sont les suivantes :

Option	Description
size	La taille du volume, par défaut 1Gio ou entrée de configuration ... "Par défaut": {"size": "5G"}.
blocksize	Utilisez 512 ou 4096, par défaut 512 ou l'entrée de configuration DefaultBlockSize.

Exemple

Voir l'exemple de fichier de configuration suivant avec les définitions QoS :

```
{
  "...": "...",
  "Types": [
    {
      "Type": "Bronze",
      "Qos": {
        "minIOPS": 1000,
        "maxIOPS": 2000,
        "burstIOPS": 4000
      }
    },
    {
      "Type": "Silver",
      "Qos": {
        "minIOPS": 4000,
        "maxIOPS": 6000,
        "burstIOPS": 8000
      }
    },
    {
      "Type": "Gold",
      "Qos": {
        "minIOPS": 6000,
        "maxIOPS": 8000,
        "burstIOPS": 10000
      }
    }
  ]
}
```

Dans la configuration ci-dessus, nous avons trois définitions de règles : bronze, Silver et Gold. Ces noms sont arbitraires.

- Création d'un volume Gold de 10 Gio :

```
docker volume create -d solidfire --name sfGold -o type=Gold -o size=10G
```

- Créez un volume Bronze de 100 Gio :

```
docker volume create -d solidfire --name sfBronze -o type=Bronze -o
size=100G
```

Collecte des journaux

Vous pouvez recueillir des journaux pour obtenir de l'aide en matière de dépannage. La méthode que vous utilisez pour collecter les journaux varie en fonction de l'exécution du plug-in Docker.

Collecte des journaux pour le dépannage

Étapes

1. Si vous exécutez Astra Trident à l'aide de la méthode de plug-in géré recommandée (par exemple, à l'aide de `docker plugin` les commandes), les afficher comme suit :

```
docker plugin ls
ID                  NAME                DESCRIPTION
ENABLED
4fb97d2b956b       netapp:latest       nDVP - NetApp Docker Volume
Plugin    false
journalctl -u docker | grep 4fb97d2b956b
```

Le niveau d'enregistrement standard devrait vous permettre de diagnostiquer la plupart des problèmes. Si vous trouvez que ce n'est pas suffisant, vous pouvez activer la journalisation de débogage.

2. Pour activer la journalisation de débogage, installez le plug-in avec la journalisation de débogage activée :

```
docker plugin install netapp/trident-plugin:<version> --alias <alias>
debug=true
```

Ou activez la journalisation de débogage lorsque le plug-in est déjà installé :

```
docker plugin disable <plugin>
docker plugin set <plugin> debug=true
docker plugin enable <plugin>
```

3. Si vous exécutez le fichier binaire lui-même sur l'hôte, les journaux sont disponibles dans le système hôte `/var/log/netappdvp` répertoire. Pour activer la journalisation de débogage, spécifiez `-debug` lorsque vous exécutez le plug-in.

Conseils généraux de dépannage

- Le problème le plus courant auquel les nouveaux utilisateurs se sont exécutés est une mauvaise configuration qui empêche le plug-in de s'initialiser. Lorsque cela se produit, vous verrez probablement un message tel que celui-ci lorsque vous essayez d'installer ou d'activer le plug-in :

```
Error response from daemon: dial unix /run/docker/plugins/<id>/netapp.sock:
connect: no such file or directory
```

Cela signifie que le plug-in n'a pas démarré. Heureusement, le plug-in a été conçu avec une fonctionnalité de journalisation complète qui devrait vous aider à diagnostiquer la plupart des problèmes que vous êtes susceptible de venir.

- En cas de problème de montage d'un PV sur un conteneur, vérifiez que `rpcbind` est installé et en cours d'exécution. Utilisez le gestionnaire de packages requis pour le système d'exploitation hôte et vérifiez si `rpcbind` est en cours d'exécution. Vous pouvez vérifier l'état du service `rpcbind` en exécutant un `systemctl status rpcbind` ou son équivalent.

Gérez plusieurs instances Trident d'Astra

Vous avez besoin de plusieurs instances de Trident lorsque vous souhaitez disposer de plusieurs configurations de stockage simultanément. La clé pour plusieurs instances est de leur donner des noms différents à l'aide de `--alias` avec le plug-in conteneurisé, ou `--volume-driver` Option lors de l'instanciation de Trident sur l'hôte.

Étapes du plug-in géré par Docker (version 1.13/17.03 ou ultérieure)

1. Lancez la première instance en spécifiant un alias et un fichier de configuration.

```
docker plugin install --grant-all-permissions --alias silver
netapp/trident-plugin:21.07 config=silver.json
```

2. Lancez la deuxième instance, en spécifiant un autre alias et un fichier de configuration.

```
docker plugin install --grant-all-permissions --alias gold
netapp/trident-plugin:21.07 config=gold.json
```

3. Créez des volumes spécifiant l'alias comme nom de pilote.

Par exemple, pour le volume Gold :

```
docker volume create -d gold --name ntapGold
```

Par exemple, pour le volume Silver :

```
docker volume create -d silver --name ntapSilver
```

Étapes pour les versions traditionnelles (version 1.12 ou antérieure)

1. Lancez le plug-in avec une configuration NFS à l'aide d'un ID de pilote personnalisé :

```
sudo trident --volume-driver=netapp-nas --config=/path/to/config  
-nfs.json
```

2. Lancez le plug-in avec une configuration iSCSI à l'aide d'un ID de pilote personnalisé :

```
sudo trident --volume-driver=netapp-san --config=/path/to/config  
-iscsi.json
```

3. Provisionnement de volumes Docker pour chaque instance de pilote :

Par exemple pour NFS :

```
docker volume create -d netapp-nas --name my_nfs_vol
```

Par exemple pour iSCSI :

```
docker volume create -d netapp-san --name my_iscsi_vol
```

Options de configuration du stockage

Découvrez les options de configuration disponibles pour vos configurations Astra Trident.

Options de configuration globale

Ces options de configuration s'appliquent à toutes les configurations Astra Trident, quelle que soit la plateforme de stockage utilisée.

Option	Description	Exemple
version	Numéro de version du fichier de configuration	1
storageDriverName	Nom du pilote de stockage	ontap-nas, ontap-san, ontap-nas-economy, ontap-nas-flexgroup, solidfire-san
storagePrefix	Préfixe facultatif pour les noms de volumes. Valeur par défaut : netappdvp_.	staging_

Option	Description	Exemple
<code>limitVolumeSize</code>	Restriction facultative sur les tailles de volume. Par défaut : « » (non appliqué)	10g



Ne pas utiliser `storagePrefix` (Y compris la valeur par défaut) pour les systèmes back-end Element. Par défaut, le `solidfire-san` le pilote ignore ce paramètre et n'utilise pas de préfixe. Nous vous recommandons d'utiliser un ID de `tentID` spécifique pour le mappage de volume Docker ou les données d'attributs renseignées par la version de Docker, les informations relatives au pilote et le nom brut de Docker dans les cas où il est possible d'utiliser une mündening de nom.

Les options par défaut sont disponibles pour éviter d'avoir à les spécifier sur chaque volume que vous créez. Le `size` option disponible pour tous les types de contrôleurs. Pour un exemple de définition de la taille de volume par défaut, reportez-vous à la section ONTAP configuration.

Option	Description	Exemple
<code>size</code>	Taille par défaut facultative pour les nouveaux volumes. Valeur par défaut : 1G	10G

Configuration ONTAP

Outre les valeurs de configuration globale ci-dessus, lorsque vous utilisez ONTAP, les options de premier niveau suivantes sont disponibles.

Option	Description	Exemple
<code>managementLIF</code>	Adresse IP de la LIF de management ONTAP. Vous pouvez spécifier un nom de domaine complet (FQDN).	10.0.0.1

Option	Description	Exemple
dataLIF	<p>Adresse IP de la LIF de protocole.</p> <p>Pilotes NAS ONTAP: Nous vous recommandons de spécifier dataLIF. Si elle n'est pas fournie, Astra Trident extrait les LIF de données du SVM. Vous pouvez spécifier un nom de domaine complet (FQDN) à utiliser pour les opérations de montage NFS, permettant de créer un DNS Round-Robin pour équilibrer la charge sur plusieurs LIF de données.</p> <p>Pilotes SAN ONTAP : ne pas spécifier pour iSCSI. Astra Trident utilise "Mappage de LUN sélectif ONTAP" Pour découvrir les LIFs iSCSI nécessaires à l'établissement d'une session multi-chemin. Un avertissement est généré si dataLIF est explicitement défini.</p>	10.0.0.2
svm	Storage Virtual machine à utiliser (requis, si la LIF de gestion est une LIF de cluster)	svm_nfs
username	Nom d'utilisateur pour la connexion au périphérique de stockage	vsadmin
password	Mot de passe pour se connecter au périphérique de stockage	secret
aggregate	Agrégat pour le provisionnement (facultatif ; si défini, doit être attribué au SVM) Pour le ontap-nas-flexgroup pilote, cette option est ignorée. Tous les agrégats affectés à un SVM sont utilisés pour provisionner un volume FlexGroup.	aggr1
limitAggregateUsage	Facultatif, le provisionnement échoue si l'utilisation est supérieure à ce pourcentage	75%

Option	Description	Exemple
nfsMountOptions	Contrôle granulaire des options de montage NFS ; par défaut : «-o nfssvers=3 ». Disponible uniquement pour le ontap-nas et ontap-nas-economy pilotes. "Pour plus d'informations sur la configuration de l'hôte NFS, consultez ici".	-o nfsvers=4
igroupName	ASTRA Trident crée et gère chaque nœud igroups comme netappdvp. Cette valeur ne peut pas être modifiée ou omise. Disponible uniquement pour le ontap-san pilote.	netappdvp
limitVolumeSize	Taille maximale du volume requesable et taille du volume parent qtree. Pour le ontap-nas-economy Driver, cette option limite en outre la taille des volumes FlexVol qu'elle crée.	300g
qtreesPerFlexvol	Le nombre maximal de qtrees par FlexVol doit être compris dans la plage [50, 300], la valeur par défaut est 200. Pour le ontap-nas-economy Pilote, cette option permet de personnaliser le nombre maximal de qtrees par FlexVol.	300
sanType	Pris en charge pour ontap-san pilote uniquement. Utilisez pour sélectionner <code>iscsi</code> Pour iSCSI ou <code>nvme</code> Pour NVMe/TCP.	<code>iscsi</code> si vide

Les options par défaut sont disponibles pour éviter d'avoir à les spécifier sur chaque volume que vous créez :

Option	Description	Exemple
spaceReserve	Mode de réservation d'espace ; <code>none</code> (provisionnement fin) ou <code>volume</code> (épais)	<code>none</code>

Option	Description	Exemple
snapshotPolicy	Règle Snapshot à utiliser ; la valeur par défaut est none	none
snapshotReserve	Pourcentage de réserve de snapshot. La valeur par défaut est « » pour accepter la valeur par défaut de ONTAP	10
splitOnClone	Séparer un clone de son parent lors de sa création. Par défaut, la valeur est false	false
encryption	<p>Active NetApp Volume Encryption (NVE) sur le nouveau volume ; valeur par défaut sur false. Pour utiliser cette option, NVE doit être sous licence et activé sur le cluster.</p> <p>Si NAE est activé sur le back-end, tous les volumes provisionnés dans Astra Trident seront activés par NAE.</p> <p>Pour plus d'informations, se reporter à : "Fonctionnement d'Astra Trident avec NVE et NAE".</p>	vrai
unixPermissions	L'option NAS pour les volumes NFS provisionnés est définie par défaut sur 777	777
snapshotDir	Option NAS pour accéder à l' .snapshot répertoire, par défaut sur false	true
exportPolicy	L'option NAS pour la export policy NFS à utiliser est définie par défaut sur default	default
securityStyle	<p>Option NAS pour l'accès au volume NFS provisionné.</p> <p>Prise en charge de NFS mixed et unix styles de sécurité. La valeur par défaut est unix.</p>	unix
fileSystemType	OPTION SAN pour sélectionner le type de système de fichiers, par défaut sur ext4	xfs
tieringPolicy	Règle de Tiering à utiliser ; la règle par défaut est none; snapshot-only Pour la configuration SVM-DR antérieure à ONTAP 9.5	none

Options d'évolutivité

Le `ontap-nas` et `ontap-san` Les pilotes créent un ONTAP FlexVol pour chaque volume Docker. ONTAP prend en charge jusqu'à 1000 volumes FlexVol par nœud de cluster avec un cluster maximum de 12,000

volumes FlexVol. Si votre volume Docker répond à cette restriction, le `ontap-nas` Le pilote est la solution NAS préférée du fait des fonctionnalités supplémentaires offertes par les volumes FlexVol, telles que les snapshots et le clonage granulaires avec volume Docker.

Si vous avez besoin de plus de volumes Docker que ne peut pas être pris en charge par les limites FlexVol, choisissez la `ontap-nas-economy` ou le `ontap-san-economy` conducteur.

Le `ontap-nas-economy` Le pilote crée des volumes Docker en tant que qtrees ONTAP dans un pool de volumes FlexVol gérés automatiquement. Les qtrees offrent une évolutivité largement supérieure, jusqu'à 100,000 par nœud de cluster et 2,400,000 par cluster, au détriment de certaines fonctionnalités. Le `ontap-nas-economy` Le pilote ne prend pas en charge le clonage ou les snapshots granulaires volume Docker.



Le `ontap-nas-economy` Le pilote n'est pas pris en charge par Docker Swarm, car Swarm n'effectue pas la création de volumes entre plusieurs nœuds.

Le `ontap-san-economy` Le pilote crée des volumes Docker en tant que LUN ONTAP dans un pool partagé de volumes FlexVol gérés automatiquement. De cette façon, chaque FlexVol n'est pas limité à un seul LUN et offre une meilleure évolutivité pour les charges de travail SAN. Selon les baies de stockage, ONTAP prend en charge jusqu'à 16384 LUN par cluster. Comme les volumes sont sous-LUN, ce pilote prend en charge les snapshots et le clonage granulaires par volume Docker.

Choisissez le `ontap-nas-flexgroup` pilote pour augmenter le parallélisme vers un seul volume qui peut atteindre plusieurs pétaoctets avec des milliards de fichiers. Les utilisations idéales de FlexGroups sont l'IA, LE ML, le Big Data et l'analytique, les logiciels, le streaming, les référentiels de fichiers, etc. Trident utilise tous les agrégats attribués à un SVM lors du provisionnement d'un volume FlexGroup. La prise en charge d'FlexGroup dans Trident comporte également plusieurs considérations :

- Requiert ONTAP version 9.2 ou supérieure
- À ce jour, FlexGroups prend uniquement en charge NFS v3.
- Recommandé pour activer les identifiants NFSv3 64 bits pour la SVM.
- La taille minimale recommandée du membre/volume FlexGroup est de 100 Gio.
- Le clonage n'est pas pris en charge pour FlexGroup volumes.

Pour plus d'informations sur FlexGroups et les workloads appropriés à FlexGroups, consultez le ["NetApp FlexGroup Volume Guide des meilleures pratiques et de mise en œuvre"](#).

Pour bénéficier de fonctionnalités avancées et d'une évolutivité massive dans le même environnement, vous pouvez exécuter plusieurs instances du plug-in de volume Docker, en utilisant une seule instance `ontap-nas` et une autre utilisation `ontap-nas-economy`.

Exemples de fichiers de configuration ONTAP

Exemple NFS pour le `ontap-nas` pilote

```
{
  "version": 1,
  "storageDriverName": "ontap-nas",
  "managementLIF": "10.0.0.1",
  "dataLIF": "10.0.0.2",
  "svm": "svm_nfs",
  "username": "vsadmin",
  "password": "password",
  "aggregate": "aggr1",
  "defaults": {
    "size": "10G",
    "spaceReserve": "none",
    "exportPolicy": "default"
  }
}
```

Exemple NFS pour le `ontap-nas-flexgroup` pilote

```
{
  "version": 1,
  "storageDriverName": "ontap-nas-flexgroup",
  "managementLIF": "10.0.0.1",
  "dataLIF": "10.0.0.2",
  "svm": "svm_nfs",
  "username": "vsadmin",
  "password": "password",
  "defaults": {
    "size": "100G",
    "spaceReserve": "none",
    "exportPolicy": "default"
  }
}
```

Exemple NFS pour le `ontap-nas-economy` pilote

```
{
  "version": 1,
  "storageDriverName": "ontap-nas-economy",
  "managementLIF": "10.0.0.1",
  "dataLIF": "10.0.0.2",
  "svm": "svm_nfs",
  "username": "vsadmin",
  "password": "password",
  "aggregate": "aggr1"
}
```

Exemple iSCSI pour le `ontap-san` pilote

```
{
  "version": 1,
  "storageDriverName": "ontap-san",
  "managementLIF": "10.0.0.1",
  "dataLIF": "10.0.0.3",
  "svm": "svm_iscsi",
  "username": "vsadmin",
  "password": "password",
  "aggregate": "aggr1",
  "igroupName": "netappdvp"
}
```

Exemple NFS pour le `ontap-san-economy` pilote

```
{
  "version": 1,
  "storageDriverName": "ontap-san-economy",
  "managementLIF": "10.0.0.1",
  "dataLIF": "10.0.0.3",
  "svm": "svm_iscsi_eco",
  "username": "vsadmin",
  "password": "password",
  "aggregate": "aggr1",
  "igroupName": "netappdvp"
}
```

Exemple NVMe/TCP pour le `ontap-san` pilote

```
{
  "version": 1,
  "backendName": "NVMeBackend",
  "storageDriverName": "ontap-san",
  "managementLIF": "10.0.0.1",
  "svm": "svm_nvme",
  "username": "vsadmin",
  "password": "password",
  "sanType": "nvme",
  "useREST": true
}
```

Configuration logicielle Element

Outre les valeurs de configuration globale, lorsque le logiciel Element (NetApp HCI/SolidFire) est utilisé, ces options sont disponibles.

Option	Description	Exemple
Endpoint	<code>https://<login>:<password>@<mvip>/json-rpc/<element-version></code>	<code>https://admin:admin@192.168.160.3/json-rpc/8.0</code>
SVIP	Port et adresse IP iSCSI	<code>10.0.0.7:3260</code>
TenantName	Locataire SolidFireF à utiliser (créé s'il n'est pas trouvé)	<code>docker</code>
InitiatorIFace	Spécifiez l'interface lors de la restriction du trafic iSCSI à une interface non-par défaut	<code>default</code>
Types	Spécifications de QoS	Voir l'exemple ci-dessous
LegacyNamePrefix	Préfixe des installations Trident mises à niveau. Si vous avez utilisé une version de Trident antérieure à la version 1.3.2 et effectué une mise à niveau avec des volumes existants, vous devez définir cette valeur pour accéder aux anciens volumes mappés avec la méthode <code>nom-volume</code> .	<code>netappdvp-</code>

Le `solidfire-san` Le pilote ne prend pas en charge Docker Swarm.

Exemple de fichier de configuration du logiciel Element

```
{
  "version": 1,
  "storageDriverName": "solidfire-san",
  "Endpoint": "https://admin:admin@192.168.160.3/json-rpc/8.0",
  "SVIP": "10.0.0.7:3260",
  "TenantName": "docker",
  "InitiatorIFace": "default",
  "Types": [
    {
      "Type": "Bronze",
      "Qos": {
        "minIOPS": 1000,
        "maxIOPS": 2000,
        "burstIOPS": 4000
      }
    },
    {
      "Type": "Silver",
      "Qos": {
        "minIOPS": 4000,
        "maxIOPS": 6000,
        "burstIOPS": 8000
      }
    },
    {
      "Type": "Gold",
      "Qos": {
        "minIOPS": 6000,
        "maxIOPS": 8000,
        "burstIOPS": 10000
      }
    }
  ]
}
```

Problèmes et limites connus

Découvrez des informations sur les problèmes et les limites connus avec Astra Trident avec Docker.

La mise à niveau de Trident Docker Volume Plug-in vers la version 20.10 et ultérieure à partir des versions plus anciennes entraîne un échec de mise à niveau, sans erreur de fichier ou de répertoire de ce type.

Solution de contournement

1. Désactivez le plug-in.

```
docker plugin disable -f netapp:latest
```

2. Retirez le plug-in.

```
docker plugin rm -f netapp:latest
```

3. Réinstallez le plug-in en fournissant le complément `config` paramètre.

```
docker plugin install netapp/trident-plugin:20.10 --alias netapp --grant  
-all-permissions config=config.json
```

Les noms de volumes doivent comporter au moins 2 caractères.



Il s'agit d'une limitation client Docker. Le client interprète un seul nom de caractère comme étant un chemin Windows. "[Voir bug 25773](#)".

Docker Swarm dispose de certains comportements qui empêchent Astra Trident de les prendre en charge avec chaque combinaison de stockage et de pilote.

- Docker Swarm utilise actuellement le nom du volume, mais pas l'ID de volume, comme identifiant de volume unique.
- Les requêtes de volume sont envoyées simultanément à chaque nœud d'un cluster Swarm.
- Les plug-ins de volumes (y compris Astra Trident) doivent être exécutés de manière indépendante sur chaque nœud d'un cluster Swarm.

Grâce au fonctionnement de ONTAP et à son mode de fonctionnement `ontap-nas` et `ontap-san` le conducteur fonctionne, ce sont les seuls qui peuvent être capables de fonctionner dans ces limites.

Les autres conducteurs sont sujets à des problèmes tels que les conditions de course qui peuvent entraîner la création d'un grand nombre de volumes pour une seule demande sans un « gagnant » clair ; par exemple, l'élément possède une fonctionnalité qui permet aux volumes d'avoir le même nom mais des ID différents.

NetApp a fourni des commentaires à l'équipe Docker, mais ne fournit aucune indication de recours futur.

Si un FlexGroup est provisionné, ONTAP ne provisionne pas un deuxième FlexGroup si le deuxième FlexGroup dispose d'un ou de plusieurs agrégats en commun avec la FlexGroup provisionnée.

Informations sur le copyright

Copyright © 2026 NetApp, Inc. Tous droits réservés. Imprimé aux États-Unis. Aucune partie de ce document protégé par copyright ne peut être reproduite sous quelque forme que ce soit ou selon quelque méthode que ce soit (graphique, électronique ou mécanique, notamment par photocopie, enregistrement ou stockage dans un système de récupération électronique) sans l'autorisation écrite préalable du détenteur du droit de copyright.

Les logiciels dérivés des éléments NetApp protégés par copyright sont soumis à la licence et à l'avis de non-responsabilité suivants :

CE LOGICIEL EST FOURNI PAR NETAPP « EN L'ÉTAT » ET SANS GARANTIES EXPRESSES OU TACITES, Y COMPRIS LES GARANTIES TACITES DE QUALITÉ MARCHANDE ET D'ADÉQUATION À UN USAGE PARTICULIER, QUI SONT EXCLUES PAR LES PRÉSENTES. EN AUCUN CAS NETAPP NE SERA TENU POUR RESPONSABLE DE DOMMAGES DIRECTS, INDIRECTS, ACCESSOIRES, PARTICULIERS OU EXEMPLAIRES (Y COMPRIS L'ACHAT DE BIENS ET DE SERVICES DE SUBSTITUTION, LA PERTE DE JOUISSANCE, DE DONNÉES OU DE PROFITS, OU L'INTERRUPTION D'ACTIVITÉ), QUELLES QU'EN SOIENT LA CAUSE ET LA DOCTRINE DE RESPONSABILITÉ, QU'IL S'AGISSE DE RESPONSABILITÉ CONTRACTUELLE, STRICTE OU DÉLICTELLE (Y COMPRIS LA NÉGLIGENCE OU AUTRE) DÉCOULANT DE L'UTILISATION DE CE LOGICIEL, MÊME SI LA SOCIÉTÉ A ÉTÉ INFORMÉE DE LA POSSIBILITÉ DE TELS DOMMAGES.

NetApp se réserve le droit de modifier les produits décrits dans le présent document à tout moment et sans préavis. NetApp décline toute responsabilité découlant de l'utilisation des produits décrits dans le présent document, sauf accord explicite écrit de NetApp. L'utilisation ou l'achat de ce produit ne concède pas de licence dans le cadre de droits de brevet, de droits de marque commerciale ou de tout autre droit de propriété intellectuelle de NetApp.

Le produit décrit dans ce manuel peut être protégé par un ou plusieurs brevets américains, étrangers ou par une demande en attente.

LÉGENDE DE RESTRICTION DES DROITS : L'utilisation, la duplication ou la divulgation par le gouvernement sont sujettes aux restrictions énoncées dans le sous-paragraphe (b)(3) de la clause Rights in Technical Data-Noncommercial Items du DFARS 252.227-7013 (février 2014) et du FAR 52.227-19 (décembre 2007).

Les données contenues dans les présentes se rapportent à un produit et/ou service commercial (tel que défini par la clause FAR 2.101). Il s'agit de données propriétaires de NetApp, Inc. Toutes les données techniques et tous les logiciels fournis par NetApp en vertu du présent Accord sont à caractère commercial et ont été exclusivement développés à l'aide de fonds privés. Le gouvernement des États-Unis dispose d'une licence limitée irrévocable, non exclusive, non cessible, non transférable et mondiale. Cette licence lui permet d'utiliser uniquement les données relatives au contrat du gouvernement des États-Unis d'après lequel les données lui ont été fournies ou celles qui sont nécessaires à son exécution. Sauf dispositions contraires énoncées dans les présentes, l'utilisation, la divulgation, la reproduction, la modification, l'exécution, l'affichage des données sont interdits sans avoir obtenu le consentement écrit préalable de NetApp, Inc. Les droits de licences du Département de la Défense du gouvernement des États-Unis se limitent aux droits identifiés par la clause 252.227-7015(b) du DFARS (février 2014).

Informations sur les marques commerciales

NETAPP, le logo NETAPP et les marques citées sur le site <http://www.netapp.com/TM> sont des marques déposées ou des marques commerciales de NetApp, Inc. Les autres noms de marques et de produits sont des marques commerciales de leurs propriétaires respectifs.