



Astra Trident per Docker

Astra Trident

NetApp
January 14, 2026

Sommario

Astra Trident per Docker	1
Prerequisiti per l'implementazione	1
Verificare i requisiti	1
Strumenti NVMe	3
Implementare Astra Trident	4
Metodo del plugin gestito da Docker (versione 1.13/17.03 e successive)	4
Metodo tradizionale (versione 1.12 o precedente)	6
Avviare Astra Trident all'avvio del sistema	8
Aggiornare o disinstallare Astra Trident	9
Eseguire l'upgrade	9
Disinstallare	10
Lavorare con i volumi	10
Creare un volume	11
Rimuovere un volume	11
Clonare un volume	11
Accesso ai volumi creati esternamente	13
Opzioni di volume specifiche del driver	13
Raccogliere i log	19
Raccogliere i registri per la risoluzione dei problemi	19
Suggerimenti generali per la risoluzione dei problemi	19
Gestire più istanze di Astra Trident	20
Procedura per il plug-in gestito da Docker (versione 1.13/17.03 o successiva)	20
Procedura per la versione tradizionale (1.12 o precedente)	20
Opzioni di configurazione dello storage	21
Opzioni di configurazione globale	21
Configurazione ONTAP	22
Configurazione del software Element	29
Problemi noti e limitazioni	31
L'aggiornamento del plug-in Trident Docker Volume alla versione 20.10 e successive da versioni precedenti comporta un errore di aggiornamento con l'errore NO tali file o directory	31
I nomi dei volumi devono contenere almeno 2 caratteri	32
Docker Swarm ha alcuni comportamenti che impediscono ad Astra Trident di supportarlo con ogni combinazione di storage e driver	32
Se viene eseguito il provisioning di un FlexGroup, ONTAP non esegue il provisioning di un secondo FlexGroup se il secondo FlexGroup ha uno o più aggregati in comune con il FlexGroup sottoposto a provisioning	32

Astra Trident per Docker

Prerequisiti per l'implementazione

È necessario installare e configurare i prerequisiti del protocollo necessari sull'host prima di poter implementare Astra Trident.

Verificare i requisiti

- Verificare che la distribuzione soddisfi tutti i requisiti di ["requisiti"](#).
- Verificare che sia installata una versione supportata di Docker. Se la versione di Docker non è aggiornata, ["installarlo o aggiornarlo"](#).

```
docker --version
```

- Verificare che i prerequisiti del protocollo siano installati e configurati sull'host.

Strumenti NFS

Installa gli strumenti NFS utilizzando i comandi del tuo sistema operativo.

RHEL 8+

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

Ubuntu

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



Riavviare i nodi di lavoro dopo aver installato gli strumenti NFS per evitare errori durante il collegamento dei volumi ai container.

Strumenti iSCSI

Installare gli strumenti iSCSI utilizzando i comandi del sistema operativo.

RHEL 8+

1. Installare i seguenti pacchetti di sistema:

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

2. Verificare che la versione di iscsi-initiator-utils sia 6.2.0.874-2.el7 o successiva:

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

3. Impostare la scansione su manuale:

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

4. Abilitare il multipathing:

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



Assicurarsi che `etc/multipath.conf` **contenga** `find_multipaths` **no** sotto `defaults`.

5. Assicurarsi che `iscsid` e `multipathd` siano in esecuzione:

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

6. Abilita e avvia `iscsi`:

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

Ubuntu

1. Installare i seguenti pacchetti di sistema:

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

2. Verificare che la versione Open-iscsi sia 2.0.874-5ubuntu2.10 o successiva (per il bionico) o 2.0.874-7.1ubuntu6.1 o successiva (per il focale):

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

3. Impostare la scansione su manuale:

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

4. Abilitare il multipathing:

```
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
```



Assicurarsi che `etc/multipath.conf` **contenga** `find_multipaths no` **sotto** `defaults`.

5. Assicurarsi che open-iscsi e siano abilitati e multipath-tools in esecuzione:

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

Strumenti NVMe

Installa gli strumenti NVMe utilizzando i comandi del tuo sistema operativo.



- NVMe richiede RHEL 9 o versione successiva.
- Se la versione del kernel del nodo Kubernetes è troppo vecchia o se il pacchetto NVMe non è disponibile per la versione del kernel in uso, potrebbe essere necessario aggiornare la versione del kernel del nodo a una versione con il pacchetto 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
```

Implementare Astra Trident

Astra Trident per Docker offre un'integrazione diretta con l'ecosistema Docker per le piattaforme di storage NetApp. Supporta il provisioning e la gestione delle risorse di storage dalla piattaforma di storage agli host Docker, con un framework per aggiungere altre piattaforme in futuro.

Più istanze di Astra Trident possono essere eseguite contemporaneamente sullo stesso host. Ciò consente connessioni simultanee a più sistemi di storage e tipi di storage, con l'abilità di personalizzare lo storage utilizzato per i volumi Docker.

Di cosa hai bisogno

Consultare la ["prerequisiti per l'implementazione"](#). Una volta soddisfatti i prerequisiti, è possibile implementare Astra Trident.

Metodo del plugin gestito da Docker (versione 1.13/17.03 e successive)



Prima di iniziare

Se hai utilizzato Astra Trident pre Docker 1.13/17.03 nel metodo daemon tradizionale, assicurati di arrestare il processo Astra Trident e riavviare il daemon Docker prima di utilizzare il metodo del plugin gestito.

1. Arrestare tutte le istanze in esecuzione:

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

2. Riavviare Docker.

```
systemctl restart docker
```

3. Assicurarsi di avere installato Docker Engine 17.03 (nuovo 1.13) o versione successiva.

```
docker --version
```

Se la versione in uso non è aggiornata, ["installare o aggiornare l'installazione"](#).

Fasi

1. Creare un file di configurazione e specificare le opzioni come segue:

- **config:** Il nome file predefinito è, tuttavia è `config.json` possibile utilizzare qualsiasi nome scelto specificando l'opzione `config` con il nome file. Il file di configurazione deve trovarsi nella `/etc/netappdvp` directory del sistema host.
- **log-level:** Specificare il livello di registrazione (`debug`, `info`, `warn`, `error`, `fatal`). L'impostazione predefinita è `info`.
- **debug:** Consente di specificare se la registrazione di debug è attivata. Il valore predefinito è `false`. Sovrascrive `log-level` se `true`.
 - i. Creare un percorso per il file di configurazione:

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

ii. Creare il file di configurazione:

```
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. Avviare Astra Trident utilizzando il sistema di plugin gestito. Sostituire `<version>` con la versione del plugin (xxx.xx.x) in uso.

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

3. Iniziare a utilizzare Astra Trident per consumare lo storage dal sistema configurato.

- a. Creare un volume denominato "firstVolume":

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

- b. Creare un volume predefinito all'avvio del container:

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

- c. Rimuovere il volume "firstVolume":

```
docker volume rm firstVolume
```

Metodo tradizionale (versione 1.12 o precedente)

Prima di iniziare

1. Assicurarsi di disporre di Docker versione 1.10 o successiva.

```
docker --version
```

Se la versione non è aggiornata, aggiornare l'installazione.

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

O, ["seguire le istruzioni per la distribuzione"](#).

2. Assicurarsi che NFS e/o iSCSI siano configurati per il sistema.

Fasi

1. Installare e configurare il plug-in NetApp Docker Volume:

- a. Scaricare e disimballare l'applicazione:

```
wget  
https://github.com/NetApp/trident/releases/download/v24.10.0/trident-  
installer-24.06.0.tar.gz  
tar xzf trident-installer-24.06.0.tar.gz
```

- b. Spostarsi in una posizione nel percorso del vassoio:


```
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. Creare un percorso per il file di configurazione:

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

d. Creare il file di configurazione:

```
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. Dopo aver posizionato il file binario e creato il file di configurazione, avviare il daemon Trident utilizzando il file di configurazione desiderato.

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



Se non specificato, il nome predefinito del driver del volume è "NetApp".

Una volta avviato il daemon, è possibile creare e gestire i volumi utilizzando l'interfaccia CLI di Docker

3. Creare un volume:

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

4. Provisioning di un volume Docker all'avvio di un container:

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

5. Rimuovere un volume Docker:

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

Avviare Astra Trident all'avvio del sistema

Un file di unità di esempio per i sistemi basati su sistemi si trova all'indirizzo `contrib/trident.service.example` nel Git repo. Per utilizzare il file con RHEL, procedere come segue:

1. Copiare il file nella posizione corretta.

Se sono in esecuzione più istanze, utilizzare nomi univoci per i file di unità.

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

2. Modificare il file, modificare la descrizione (riga 2) in modo che corrisponda al nome del driver e al percorso del file di configurazione (riga 9) in base all'ambiente in uso.

3. Ricaricare il sistema per l'IT per acquisire le modifiche:

```
systemctl daemon-reload
```

4. Attivare il servizio.

Questo nome varia a seconda del nome del file nella `/usr/lib/systemd/system` directory.

```
systemctl enable trident
```

5. Avviare il servizio.

```
systemctl start trident
```

6. Visualizzare lo stato.

```
systemctl status trident
```



Ogni volta che si modifica il file di unità, eseguire `systemctl daemon-reload` il comando affinché sia a conoscenza delle modifiche apportate.

Aggiornare o disinstallare Astra Trident

Puoi aggiornare Astra Trident per Docker senza alcun impatto sui volumi in uso. Durante il processo di aggiornamento ci sarà un breve periodo in cui `docker volume` i comandi diretti al plugin non avranno successo, e le applicazioni non saranno in grado di montare i volumi fino a quando il plugin non sarà nuovamente in esecuzione. Nella maggior parte dei casi, si tratta di pochi secondi.

Eseguire l'upgrade

Per aggiornare Astra Trident per Docker, attenersi alla procedura riportata di seguito.

Fasi

1. Elencare i volumi esistenti:

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

2. Disattivare il 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. Aggiornare il plug-in:

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



La release 18.01 di Astra Trident sostituisce l'nDVP. È necessario eseguire l'aggiornamento direttamente dall' `netapp/ndvp-plugin` immagine all' `netapp/trident-plugin` immagine.

4. Attivare il plug-in:

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

5. Verificare che il plug-in sia attivato:

```
docker plugin ls
```

ID	NAME	DESCRIPTION
7067f39a5df5	netapp:latest	Trident - NetApp Docker Volume
Enabled		
Plugin	true	

6. Verificare che i volumi siano visibili:

```
docker volume ls
```

DRIVER	VOLUME NAME
netapp:latest	my_volume



Se si esegue l'aggiornamento da una versione precedente di Astra Trident (precedente alla 20.10) ad Astra Trident 20.10 o successiva, potrebbe verificarsi un errore. Per ulteriori informazioni, fare riferimento a "[Problemi noti](#)". Se si verifica l'errore, si dovrebbe prima disabilitare il plugin, quindi rimuovere il plugin, e quindi installare la versione richiesta di Astra Trident passando un parametro di configurazione extra: `docker plugin install netapp/trident-plugin:20.10 --alias netapp --grant-all-permissions config=config.json`

Disinstallare

Per disinstallare Astra Trident per Docker, procedere come segue.

Fasi

1. Rimuovere tutti i volumi creati dal plug-in.
2. Disattivare il plug-in:

```
docker plugin disable netapp:latest
docker plugin ls
```

ID	NAME	DESCRIPTION
7067f39a5df5	netapp:latest	nDVP - NetApp Docker Volume
Enabled		
Plugin	false	

3. Rimuovere il plug-in:

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

Lavorare con i volumi

Puoi creare, clonare e rimuovere facilmente volumi utilizzando comandi standard `docker`

volume con il nome del driver Astra Trident specificato quando necessario.

Creare un volume

- Creare un volume con un driver utilizzando il nome predefinito:

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

- Creare un volume con un'istanza specifica di Astra Trident:

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



Se non si specifica alcuna "opzioni", vengono utilizzate le impostazioni predefinite per il driver.

- Eseguire l'override delle dimensioni predefinite del volume. Per creare un volume 20GiB con un driver, vedere l'esempio seguente:

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



Le dimensioni dei volumi sono espresse come stringhe contenenti un valore intero con unità opzionali (ad esempio 10G, 20GB, 3TiB). Se non vengono specificate unità, il valore predefinito è G. le unità di misura possono essere espresse come potenze di 2 (B, KiB, MiB, GiB, TiB) o potenze di 10 (B, KB, MB, GB, TB). Le unità shorthand utilizzano potenze di 2 (G = GiB, T = TiB, ...).

Rimuovere un volume

- Rimuovere il volume come qualsiasi altro volume Docker:

```
docker volume rm firstVolume
```



Quando si utilizza il `solidfire-san` driver, l'esempio precedente elimina e rimuove il volume.

Per aggiornare Astra Trident per Docker, attenersi alla procedura riportata di seguito.

Clonare un volume

Quando si utilizza `ontap-nas`, `ontap-san`, `solidfire-san` e `gcp-cvs storage drivers`, Astra Trident può clonare i volumi. Quando si utilizzano i `ontap-nas-flexgroup driver` o `ontap-nas-economy`, la clonazione non è supportata. La creazione di un nuovo volume da un volume esistente determinerà la creazione di un nuovo snapshot.

- Esaminare il volume per enumerare gli snapshot:

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

- Creare un nuovo volume da un volume esistente. In questo modo verrà creata una nuova istantanea:

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

- Creare un nuovo volume da uno snapshot esistente su un volume. In questo modo non viene creata una nuova istantanea:

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

Esempio

```

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

```

Accesso ai volumi creati esternamente

È possibile accedere a dispositivi a blocchi creati esternamente (o ai loro cloni) utilizzando contenitori Trident **solo** se non hanno partizioni e se il loro filesystem è supportato da Astra Trident (ad esempio: Un file `ext4` formattato `/dev/sdc1` non sarà accessibile tramite Astra Trident).

Opzioni di volume specifiche del driver

Ciascun driver di storage dispone di un set di opzioni diverso, che è possibile specificare al momento della creazione del volume per personalizzare il risultato. Di seguito sono riportate le opzioni applicabili al sistema di storage configurato.

L'utilizzo di queste opzioni durante l'operazione di creazione del volume è semplice. Fornire l'opzione e il valore utilizzando l' `-o` operatore durante l'operazione CLI. Questi valori sovrascrivono qualsiasi valore

equivalente dal file di configurazione JSON.

Opzioni del volume ONTAP

Le opzioni di creazione dei volumi per NFS e iSCSI includono quanto segue:

Opzione	Descrizione
size	La dimensione predefinita del volume è 1 GiB.
spaceReserve	Thin provisioning o thick provisioning del volume, per impostazione predefinita thin. I valori validi sono <code>none</code> (thin provisioning) e <code>volume</code> (thick provisioning).
snapshotPolicy	In questo modo, il criterio di snapshot viene impostato sul valore desiderato. L'impostazione predefinita è <code>none</code> , ovvero non verranno creati automaticamente istantanee per il volume. A meno che non venga modificato dall'amministratore dello storage, su tutti i sistemi ONTAP esiste una policy denominata "default" che crea e conserva sei snapshot ogni ora, due giornalieri e due settimanali. I dati conservati in uno snapshot possono essere recuperati navigando nella <code>.snapshot</code> directory di qualsiasi directory del volume.
snapshotReserve	In questo modo si imposta la riserva di snapshot sulla percentuale desiderata. Il valore predefinito è <code>NO</code> , ovvero ONTAP selezionerà <code>snapshotReserve</code> (di solito 5%) se è stata selezionata una <code>snapshotPolicy</code> , o 0% se la <code>snapshotPolicy</code> non è nessuna. È possibile impostare il valore predefinito <code>snapshotReserve</code> nel file di configurazione per tutti i backend ONTAP e utilizzarlo come opzione di creazione di volumi per tutti i backend ONTAP ad eccezione di <code>ontap-nas-Economy</code> .
splitOnClone	Durante il cloning di un volume, ONTAP suddividerà immediatamente il clone dal suo padre. L'impostazione predefinita è <code>false</code> . Alcuni casi di utilizzo per il cloning dei volumi sono meglio serviti dalla suddivisione del clone dal suo padre immediatamente dopo la creazione, perché è improbabile che vi siano opportunità di efficienza dello storage. Ad esempio, la clonazione di un database vuoto può consentire un notevole risparmio di tempo ma anche di poco spazio di storage, pertanto è preferibile suddividere immediatamente il clone.

Opzione	Descrizione
encryption	<p>Abilitare la crittografia del volume NetApp (NVE) sul nuovo volume; il valore predefinito è <code>false</code>. NVE deve essere concesso in licenza e abilitato sul cluster per utilizzare questa opzione.</p> <p>Se NAE è attivato sul backend, tutti i volumi forniti in Astra Trident saranno abilitati per NAE.</p> <p>Per ulteriori informazioni, fare riferimento a: "Come funziona Astra Trident con NVE e NAE".</p>
tieringPolicy	Imposta il criterio di tiering da utilizzare per il volume. In questo modo si decide se i dati vengono spostati nel livello cloud quando diventano inattivi (freddo).

Le seguenti opzioni aggiuntive sono per NFS **only**:

Opzione	Descrizione
unixPermissions	In questo modo viene controllato il set di autorizzazioni per il volume stesso. Per impostazione predefinita, le autorizzazioni saranno impostate su <code>---rwxr-xr-x</code> o nella notazione numerica 0755 e <code>root</code> saranno il proprietario. Il formato di testo o numerico funziona.
snapshotDir	Impostando questa opzione su <code>true</code> , la directory sarà <code>.snapshot</code> visibile ai client che accedono al volume. Il valore predefinito è <code>false</code> , ovvero la visibilità della <code>.snapshot</code> directory è disattivata per impostazione predefinita. Alcune immagini, ad esempio l'immagine ufficiale di MySQL, non funzionano come previsto quando la <code>.snapshot</code> directory è visibile.
exportPolicy	Imposta il criterio di esportazione da utilizzare per il volume. L'impostazione predefinita è <code>default</code> .
securityStyle	Imposta lo stile di sicurezza da utilizzare per l'accesso al volume. L'impostazione predefinita è <code>unix</code> . I valori validi sono <code>unix</code> e <code>mixed</code> .

Le seguenti opzioni aggiuntive sono disponibili solo per iSCSI*:

Opzione	Descrizione
fileSystemType	Imposta il file system utilizzato per formattare i volumi iSCSI. L'impostazione predefinita è <code>ext4</code> . I valori validi sono <code>ext3</code> , <code>ext4</code> e <code>xfs</code> .

Opzione	Descrizione
spaceAllocation	Impostando questa opzione su <code>false</code> si disattiva la funzione di allocazione dello spazio del LUN. Il valore predefinito è <code>true</code> , ovvero ONTAP notifica all'host quando lo spazio del volume è esaurito e il LUN del volume non può accettare operazioni di scrittura. Questa opzione consente inoltre a ONTAP di recuperare automaticamente lo spazio quando l'host elimina i dati.

Esempi

Vedere gli esempi riportati di seguito:

- Creazione di un volume da 10 GiB:

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

- Creazione di un volume 100GiB con snapshot:

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

- Creare un volume con il bit setuid attivato:

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

Le dimensioni minime del volume sono 20 MiB.

Se la riserva istantanea non viene specificata e il criterio snapshot è `none`, Trident utilizzerà una riserva istantanea del 0%.

- Creare un volume senza policy di snapshot e senza riserva di snapshot:

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

- Creare un volume senza policy di snapshot e una riserva di snapshot personalizzata del 10%:

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

- Creare un volume con una policy di snapshot e una riserva di snapshot personalizzata del 10%:

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

- Creare un volume con una policy di snapshot e accettare la riserva di snapshot predefinita di ONTAP (di solito il 5%):

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

Opzioni volume software Element

Le opzioni del software Element espongono le dimensioni e i criteri di qualità del servizio (QoS) associati al volume. Al momento della creazione del volume, il criterio QoS associato viene specificato mediante la `-o type=service_level` nomenclatura.

Il primo passo per definire un livello di servizio QoS con il driver Element consiste nel creare almeno un tipo e specificare gli IOPS minimi, massimi e burst associati a un nome nel file di configurazione.

Le altre opzioni di creazione dei volumi software Element includono:

Opzione	Descrizione
size	La dimensione del volume, il valore predefinito è 1GiB o la voce di configurazione ... "Default": {"size": "5G"}.
blocksize	Utilizzare 512 o 4096, il valore predefinito è 512 o la voce di configurazione DefaultBlockSize.

Esempio

Vedere il seguente file di configurazione di esempio con le definizioni di 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
      }
    }
  ]
}
```

Nella configurazione precedente, sono disponibili tre definizioni di policy: Bronze, Silver e Gold. Questi nomi sono arbitrari.

- Crea un volume Gold da 10 GiB:

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

- Crea un volume Bronze da 100 GiB:

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

Raccogliere i log

È possibile raccogliere i registri per ottenere assistenza nella risoluzione dei problemi. Il metodo utilizzato per raccogliere i log varia in base alla modalità di esecuzione del plug-in Docker.

Raccogliere i registri per la risoluzione dei problemi

Fasi

1. Se si esegue Astra Trident utilizzando il metodo del plugin gestito consigliato (cioè utilizzando i docker plugin comandi), visualizzarli come segue:

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

Il livello di registrazione standard dovrebbe consentire di diagnosticare la maggior parte dei problemi. Se non è sufficiente, è possibile attivare la registrazione di debug.

2. Per abilitare la registrazione del debug, installare il plug-in con la registrazione del debug attivata:

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

In alternativa, attivare la registrazione del debug quando il plug-in è già installato:

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

3. Se si esegue il file binario stesso sull'host, i registri sono disponibili nella directory dell'host /var/log/netappdvp. Per attivare la registrazione di debug, specificare -debug quando si esegue il plugin.

Suggerimenti generali per la risoluzione dei problemi

- Il problema più comune in cui i nuovi utenti eseguono è una configurazione errata che impedisce l'inizializzazione del plug-in. In questo caso, quando si tenta di installare o abilitare il plug-in, viene visualizzato un messaggio simile al seguente:

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

Ciò significa che il plug-in non è stato avviato. Fortunatamente, il plug-in è stato creato con una funzionalità di registrazione completa che dovrebbe aiutarti a diagnosticare la maggior parte dei problemi che probabilmente si verificano.

- In caso di problemi durante il montaggio di un FV su un contenitore, accertarsi che `rpcbind` sia installato e in funzione. Utilizzare il gestore dei pacchetti richiesto per il sistema operativo host e verificare se `rpcbind` è in esecuzione. È possibile controllare lo stato del servizio `rpcbind` eseguendo uno o un `systemctl status rpcbind` equivalente.

Gestire più istanze di Astra Trident

Sono necessarie più istanze di Trident quando si desidera avere più configurazioni di storage disponibili contemporaneamente. La chiave per più istanze è assegnare loro nomi diversi utilizzando l' `--alias` opzione con il plugin containerizzato, o `--volume-driver` l'opzione quando si crea l'istanza di Trident sull'host.

Procedura per il plug-in gestito da Docker (versione 1.13/17.03 o successiva)

1. Avviare la prima istanza specificando un alias e un file di configurazione.

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

2. Avviare la seconda istanza, specificando un alias e un file di configurazione diversi.

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

3. Creare volumi specificando l'alias come nome del driver.

Ad esempio, per il volume gold:

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

Ad esempio, per il volume Silver:

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

Procedura per la versione tradizionale (1.12 o precedente)

1. Avviare il plug-in con una configurazione NFS utilizzando un ID driver personalizzato:

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

2. Avviare il plug-in con una configurazione iSCSI utilizzando un ID driver personalizzato:

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

3. Provisioning dei volumi Docker per ogni istanza del driver:

Ad esempio, per NFS:

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

Ad esempio, per iSCSI:

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

Opzioni di configurazione dello storage

Consulta le opzioni di configurazione disponibili per le configurazioni di Astra Trident.

Opzioni di configurazione globale

Queste opzioni di configurazione si applicano a tutte le configurazioni Astra Trident, indipendentemente dalla piattaforma di storage utilizzata.

Opzione	Descrizione	Esempio
version	Numero di versione del file di configurazione	1
storageDriverName	Nome del driver di storage	ontap-nas, , ontap-san, , ontap-nas-economy, ontap-nas-flexgroup solidfire-san
storagePrefix	Prefisso opzionale per i nomi dei volumi. Predefinito: netappdvp_.	staging_
limitVolumeSize	Restrizione opzionale sulle dimensioni dei volumi. Predefinito: "" (non applicato)	10g



Non utilizzare `storagePrefix` (incluso il valore predefinito) per i backend dell'elemento. Per impostazione predefinita, il `solidfire-san` driver ignora questa impostazione e non utilizza un prefisso. Si consiglia di utilizzare un `tenantId` specifico per la mappatura dei volumi Docker o i dati degli attributi che vengono popolati con la versione Docker, le informazioni sul driver e il nome raw di Docker nei casi in cui sia stato utilizzato il comando dei nomi.

Sono disponibili opzioni predefinite per evitare di doverle specificare su ogni volume creato. L' `size` opzione è disponibile per tutti i tipi di controller. Consultare la sezione relativa alla configurazione di ONTAP per un esempio su come impostare le dimensioni predefinite del volume.

Opzione	Descrizione	Esempio
<code>size</code>	Dimensione predefinita opzionale per i nuovi volumi. Predefinito: 1G	10G

Configurazione ONTAP

Oltre ai valori di configurazione globali sopra indicati, quando si utilizza ONTAP, sono disponibili le seguenti opzioni di primo livello.

Opzione	Descrizione	Esempio
<code>managementLIF</code>	Indirizzo IP della LIF di gestione ONTAP. È possibile specificare un nome di dominio completo (FQDN).	10.0.0.1
<code>dataLIF</code>	<p>Indirizzo IP del protocollo LIF.</p> <p>Driver NAS ONTAP: Si consiglia di specificare <code>dataLIF</code>. Se non fornito, Astra Trident recupera i dati LIF dalla SVM. È possibile specificare un FQDN (Fully-qualified domain name) da utilizzare per le operazioni di montaggio NFS, consentendo di creare un DNS round-robin per il bilanciamento del carico tra più LIF di dati.</p> <p>Driver SAN ONTAP: Non specificare iSCSI. Astra Trident utilizza "Mappa LUN selettiva ONTAP" per scoprire le LIF di isci necessarie per stabilire una sessione multi-path. Viene generato un avviso se <code>dataLIF</code> è definito esplicitamente.</p>	10.0.0.2

Opzione	Descrizione	Esempio
svm	Macchina virtuale per lo storage da utilizzare (obbligatorio, se la LIF di gestione è una LIF del cluster)	svm_nfs
username	Nome utente per la connessione al dispositivo di storage	vsadmin
password	Password per la connessione al dispositivo di storage	secret
aggregate	Aggregato per il provisioning (facoltativo; se impostato, deve essere assegnato alla SVM). Per il <code>ontap-nas-flexgroup driver</code> , questa opzione viene ignorata. Tutti gli aggregati assegnati alla SVM vengono utilizzati per il provisioning di un volume FlexGroup.	aggr1
limitAggregateUsage	Facoltativo, non eseguire il provisioning se l'utilizzo è superiore a questa percentuale	75%
nfsMountOptions	Controllo dettagliato delle opzioni di montaggio NFS; il valore predefinito è "-o nfsvers=3". Disponibile solo per <code>ontap-nas i driver</code> e <code>ontap-nas-economy</code>. "Fare clic qui per informazioni sulla configurazione degli host NFS" .	-o nfsvers=4
igroupName	Astra Trident crea e gestisce per nodo <code>igroups</code> come <code>netappdvp</code> . Questo valore non può essere modificato o omissso. Disponibile solo per il <code>ontap-san</code> conducente.	netappdvp
limitVolumeSize	Dimensioni massime del volume richiudibile.	300g

Opzione	Descrizione	Esempio
qtreePerFlexvol	<p>Il numero massimo di qtree per FlexVol deve essere compreso nell'intervallo [50, 300], il valore predefinito è 200.</p> <p>Per il <code>ontap-nas-economy</code> driver, questa opzione consente di personalizzare il numero massimo di qtree per FlexVol.</p>	300
sanType	Supportato solo per <code>ontap-san</code> il driver. Utilizzare questa opzione per selezionare <code>iscsi</code> per iSCSI o <code>nvme</code> NVMe/TCP.	<code>iscsi</code> se vuoto
limitVolumePoolSize	Supportato <code>ontap-san-economy</code> <code>ontap-san-economy</code> solo per i driver e. Limita le dimensioni degli FlexVol in driver ONTAP ONTAP-nas-Economy e ONTAP-SAN-Economy.	300g

Sono disponibili opzioni predefinite per evitare di doverle specificare su ogni volume creato:

Opzione	Descrizione	Esempio
spaceReserve	Modalità di prenotazione dello spazio; <code>none</code> (thin provisioning) o <code>volume</code> (thick)	<code>none</code>
snapshotPolicy	Criterio snapshot da utilizzare, il valore predefinito è <code>none</code>	<code>none</code>
snapshotReserve	Snapshot Reserve percent (percentuale riserva snapshot), il valore predefinito è "" per accettare il valore predefinito di ONTAP	10
splitOnClone	Dividere un clone dal relativo padre al momento della creazione; l'impostazione predefinita è <code>false</code>	<code>false</code>
encryption	<p>Abilita la crittografia dei volumi NetApp (NVE) sul nuovo volume; il valore predefinito è <code>false</code>. NVE deve essere concesso in licenza e abilitato sul cluster per utilizzare questa opzione.</p> <p>Se NAE è attivato sul backend, tutti i volumi forniti in Astra Trident saranno abilitati per NAE.</p> <p>Per ulteriori informazioni, fare riferimento a: "Come funziona Astra Trident con NVE e NAE".</p>	<code>vero</code>

Opzione	Descrizione	Esempio
unixPermissions	Opzione NAS per i volumi NFS con provisioning, valore predefinito: 777	777
snapshotDir	Opzione NAS per l'accesso alla .snapshot directory, l'impostazione predefinita è false	true
exportPolicy	Opzione NAS da utilizzare per la policy di esportazione NFS, valore predefinito: default	default
securityStyle	Opzione NAS per l'accesso al volume NFS fornito. NFS supporta mixed e unix stili di sicurezza. L'impostazione predefinita è unix.	unix
fileSystemType	Opzione SAN per selezionare il tipo di file system, il valore predefinito è ext4	xfs
tieringPolicy	Criterio di tiering da utilizzare, il valore predefinito è none; snapshot-only per la configurazione pre-ONTAP 9.5 SVM-DR	none

Opzioni di scalabilità

``ontap-nas`` E ``ontap-san`` crea una ONTAP FlexVol per ogni volume di Docker. ONTAP supporta fino a 1000 FlexVol per nodo cluster con un massimo di 12,000 FlexVol. Se i requisiti del tuo volume Docker rientrano in questa limitazione, il ``ontap-nas`` driver è la soluzione NAS preferita a causa delle funzionalità aggiuntive offerte da FlexVol, come le snapshot Docker-volume-granulari e il cloning.

Per ottenere un numero maggiore di volumi Docker rispetto a quelli gestibili dai limiti FlexVol, scegli il `ontap-nas-economy` o il `ontap-san-economy` driver.

``ontap-nas-economy`` Il driver crea volumi Docker come qtree ONTAP all'interno di un pool di FlexVol gestiti automaticamente. I qtree offrono una scalabilità di gran lunga superiore, fino a 100,000 per nodo cluster e 2,400,000 per cluster, a scapito di alcune funzionalità. Il ``ontap-nas-economy`` driver non supporta le snapshot o il cloning granulari del volume di Docker.



Al momento il `ontap-nas-economy` driver non è supportato in Docker Swarm, poiché Swarm non orchestra la creazione di un volume su più nodi.

`ontap-san-economy` Il driver crea volumi Docker come LUN ONTAP all'interno di un pool condiviso di FlexVol gestiti automaticamente. In questo modo, ogni FlexVol non è limitato a un solo LUN e offre una migliore scalabilità per i carichi di lavoro SAN. A seconda dello storage array, ONTAP supporta fino a 16384 LUN per cluster. Poiché i volumi sono LUN sottostanti, questo driver supporta snapshot e cloning Docker-volume-granulare.

Scegliere il `ontap-nas-flexgroup` driver per aumentare il parallelismo a un singolo volume che può raggiungere l'intervallo di petabyte con miliardi di file. Alcuni casi di utilizzo ideali per FlexGroups includono ai/ML/DL, big data e analytics, build software, streaming, repository di file e così via. Trident utilizza tutti gli aggregati assegnati a una SVM durante il provisioning di un volume FlexGroup. Il supporto di FlexGroup in Trident ha anche le seguenti considerazioni:

- Richiede ONTAP versione 9.2 o successiva.
- Al momento della stesura del presente documento, FlexGroups supporta solo NFS v3.
- Si consiglia di attivare gli identificatori NFSv3 a 64 bit per SVM.
- Le dimensioni minime consigliate per il membro/volume FlexGroup sono 100GiB.
- La clonazione non è supportata per i volumi FlexGroup.

Per informazioni sui gruppi flessibili e sui carichi di lavoro appropriati per i gruppi flessibili, vedere la ["Guida all'implementazione e alle Best practice per i volumi NetApp FlexGroup"](#).

Per ottenere funzionalità avanzate e scalabilità elevata nello stesso ambiente, è possibile eseguire più istanze di Docker Volume Plugin, una con e l'altra `ontap-nas-economy` con `ontap-nas`.

File di configurazione ONTAP di esempio

Esempio di NFS per il driver `ONTAP-Avantage`

```
{
  "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"
  }
}
```

Esempio NFS per il driver `ONTAP-nas-FlexGroup`

```
{
  "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"
  }
}
```

Esempio NFS per il driver `ONTAP-nas-economy`

```
{
  "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"
}
```

Esempio di iSCSI per il driver `ONTAP-Avantage`

```
{
  "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"
}
```

Esempio NFS per il driver `ONTAP-san-economy`

```
{
  "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"
}
```

Esempio NVMe/TCP per driver compatibile con ONTAP

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

Configurazione del software Element

Oltre ai valori di configurazione globali, quando si utilizza il software Element (NetApp HCI/SolidFire), queste opzioni sono disponibili.

Opzione	Descrizione	Esempio
Endpoint	<code>https://&lt;login&gt;:&lt;password&gt;@&lt;mvip&gt;/json-rpc/&lt;element-version&gt;</code>	<code>https://admin:admin@192.168.160.3/json-rpc/8.0</code>
SVIP	Porta e indirizzo IP iSCSI	<code>10.0.0.7:3260</code>
TenantName	Tenant SolidFireF da utilizzare (creato se non trovato)	<code>docker</code>
InitiatorIFace	Specificare l'interfaccia quando si limita il traffico iSCSI all'interfaccia non predefinita	<code>default</code>
Types	Specifiche QoS	Vedere l'esempio riportato di seguito

Opzione	Descrizione	Esempio
<code>LegacyNamePrefix</code>	Prefisso per installazioni Trident aggiornate. Se è stata utilizzata una versione di Trident precedente alla 1.3.2 ed è stato eseguito un aggiornamento con volumi esistenti, sarà necessario impostare questo valore per accedere ai vecchi volumi mappati tramite il metodo del nome del volume.	<code>netappdvp-</code>

Il `solidfire-san` driver non supporta Docker Swarm.

Esempio di file di configurazione del software 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
      }
    }
  ]
}

```

Problemi noti e limitazioni

Informazioni su problemi e limitazioni noti durante l'utilizzo di Astra Trident con Docker.

L'aggiornamento del plug-in Trident Docker Volume alla versione 20.10 e successive da versioni precedenti comporta un errore di aggiornamento con l'errore NO tali file o directory.

Soluzione alternativa

1. Disattivare il plug-in.

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

2. Rimuovere il plug-in.

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

3. Reinstallare il plugin fornendo il parametro extra `config`.

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

I nomi dei volumi devono contenere almeno 2 caratteri.



Si tratta di una limitazione del client Docker. Il client interpreterà un singolo nome di carattere come un percorso di Windows. "[Vedere il bug 25773](#)".

Docker Swarm ha alcuni comportamenti che impediscono ad Astra Trident di supportarlo con ogni combinazione di storage e driver.

- Docker Swarm utilizza attualmente il nome del volume anziché l'ID del volume come identificatore univoco del volume.
- Le richieste di volume vengono inviate simultaneamente a ciascun nodo di un cluster Swarm.
- I plug-in dei volumi (incluso Astra Trident) devono essere eseguiti in modo indipendente su ciascun nodo di un cluster Swarm. A causa del funzionamento di ONTAP e del `ontap-nas` funzionamento di `ontap-san` driver, questi sono gli unici ad essere in grado di operare entro queste limitazioni.

Il resto dei piloti è soggetto a problemi come le condizioni di gara che possono comportare la creazione di un gran numero di volumi per una singola richiesta senza un "vincitore" chiaro; ad esempio, Element ha una funzione che consente ai volumi di avere lo stesso nome ma ID diversi.

NetApp ha fornito feedback al team Docker, ma non ha alcuna indicazione di ricorso futuro.

Se viene eseguito il provisioning di un FlexGroup, ONTAP non esegue il provisioning di un secondo FlexGroup se il secondo FlexGroup ha uno o più aggregati in comune con il FlexGroup sottoposto a provisioning.

Informazioni sul copyright

Copyright © 2026 NetApp, Inc. Tutti i diritti riservati. Stampato negli Stati Uniti d'America. Nessuna porzione di questo documento soggetta a copyright può essere riprodotta in qualsiasi formato o mezzo (grafico, elettronico o meccanico, inclusi fotocopie, registrazione, nastri o storage in un sistema elettronico) senza previo consenso scritto da parte del detentore del copyright.

Il software derivato dal materiale sottoposto a copyright di NetApp è soggetto alla seguente licenza e dichiarazione di non responsabilità:

IL PRESENTE SOFTWARE VIENE FORNITO DA NETAPP "COSÌ COM'È" E SENZA QUALSIVOGLIA TIPO DI GARANZIA IMPLICITA O ESPRESSA FRA CUI, A TITOLO ESEMPLIFICATIVO E NON ESAUSTIVO, GARANZIE IMPLICITE DI COMMERCIALIZZABILITÀ E IDONEITÀ PER UNO SCOPO SPECIFICO, CHE VENGONO DECLINATE DAL PRESENTE DOCUMENTO. NETAPP NON VERRÀ CONSIDERATA RESPONSABILE IN ALCUN CASO PER QUALSIVOGLIA DANNO DIRETTO, INDIRETTO, ACCIDENTALE, SPECIALE, ESEMPLARE E CONSEGUENZIALE (COMPRESI, A TITOLO ESEMPLIFICATIVO E NON ESAUSTIVO, PROCUREMENT O SOSTITUZIONE DI MERCI O SERVIZI, IMPOSSIBILITÀ DI UTILIZZO O PERDITA DI DATI O PROFITTI OPPURE INTERRUZIONE DELL'ATTIVITÀ AZIENDALE) CAUSATO IN QUALSIVOGLIA MODO O IN RELAZIONE A QUALUNQUE TEORIA DI RESPONSABILITÀ, SIA ESSA CONTRATTUALE, RIGOROSA O DOVUTA A INSOLVENZA (COMPRESA LA NEGLIGENZA O ALTRO) INSORTA IN QUALSIASI MODO ATTRAVERSO L'UTILIZZO DEL PRESENTE SOFTWARE ANCHE IN PRESENZA DI UN PREAVVISO CIRCA L'EVENTUALITÀ DI QUESTO TIPO DI DANNI.

NetApp si riserva il diritto di modificare in qualsiasi momento qualunque prodotto descritto nel presente documento senza fornire alcun preavviso. NetApp non si assume alcuna responsabilità circa l'utilizzo dei prodotti o materiali descritti nel presente documento, con l'eccezione di quanto concordato espressamente e per iscritto da NetApp. L'utilizzo o l'acquisto del presente prodotto non comporta il rilascio di una licenza nell'ambito di un qualche diritto di brevetto, marchio commerciale o altro diritto di proprietà intellettuale di NetApp.

Il prodotto descritto in questa guida può essere protetto da uno o più brevetti degli Stati Uniti, esteri o in attesa di approvazione.

LEGENDA PER I DIRITTI SOTTOPOSTI A LIMITAZIONE: l'utilizzo, la duplicazione o la divulgazione da parte degli enti governativi sono soggetti alle limitazioni indicate nel sottoparagrafo (b)(3) della clausola Rights in Technical Data and Computer Software del DFARS 252.227-7013 (FEB 2014) e FAR 52.227-19 (DIC 2007).

I dati contenuti nel presente documento riguardano un articolo commerciale (secondo la definizione data in FAR 2.101) e sono di proprietà di NetApp, Inc. Tutti i dati tecnici e il software NetApp forniti secondo i termini del presente Contratto sono articoli aventi natura commerciale, sviluppati con finanziamenti esclusivamente privati. Il governo statunitense ha una licenza irrevocabile limitata, non esclusiva, non trasferibile, non cedibile, mondiale, per l'utilizzo dei Dati esclusivamente in connessione con e a supporto di un contratto governativo statunitense in base al quale i Dati sono distribuiti. Con la sola esclusione di quanto indicato nel presente documento, i Dati non possono essere utilizzati, divulgati, riprodotti, modificati, visualizzati o mostrati senza la previa approvazione scritta di NetApp, Inc. I diritti di licenza del governo degli Stati Uniti per il Dipartimento della Difesa sono limitati ai diritti identificati nella clausola DFARS 252.227-7015(b) (FEB 2014).

Informazioni sul marchio commerciale

NETAPP, il logo NETAPP e i marchi elencati alla pagina <http://www.netapp.com/TM> sono marchi di NetApp, Inc. Gli altri nomi di aziende e prodotti potrebbero essere marchi dei rispettivi proprietari.