



AFF A1Kシステム

Install and maintain

NetApp

February 13, 2026

This PDF was generated from <https://docs.netapp.com/ja-jp/ontap-systems/a1k/install-overview.html> on February 13, 2026. Always check docs.netapp.com for the latest.

目次

AFF A1Kシステム	1
設置とセットアップ	1
インストールと設定のワークフロー-AFF A1K	1
インストール要件-AFF A1K	2
インストールの準備-AFF A1K	3
ハードウェアの設置-AFF A1K	5
ハードウェアのケーブル接続-AFF A1K	6
ストレージ・システムの電源をオンにします (AFF A1K)	15
メンテナンス	18
メンテナンス手順の概要-AFF A1K	18
ブートメディア - 自動回復	20
ブートメディア - 手動リカバリ	31
シャーシ	55
コントローラ	64
DIMMの交換-AFF A1K	78
ファンの交換-AFF A1K	84
NVRAMの交換-AFF A1K	85
NVバッテリの交換-AFF A1K	94
I/O モジュール	100
電源のホットスワップ - AFF A1K	119
リアルタイムクロックバッテリを交換してください-AFF A1K	123
システム管理モジュールの交換-AFF A1K	129
AFF A1Kの主な仕様	136
AFF A1Kの主な仕様	136
スケールアウトの最大値	136
入出力	137
ストレージネットワークをサポート	137
システム環境仕様	138
コンプライアンス	138
高可用性	138

AFF A1Kシステム

設置とセットアップ

インストールと設定のワークフロー - AFF A1K

AFF A1Kシステムを設置して設定するには、ハードウェア要件を確認し、サイトを準備し、ハードウェアコンポーネントを設置してケーブル接続し、システムの電源をオンにして、ONTAPクラスタをセットアップします。

1

"インストール要件を確認します"

ストレージシステムとストレージシェルフの設置に必要な機器と工具を確認し、持ち上げと安全に関する注意事項を確認します。

2

"AFF A1Kストレージシステムをインストールする準備"

システムの設置を準備するには、設置場所を準備し、環境要件と電力要件を確認し、十分なラックスペースがあることを確認する必要があります。その後、機器を開梱して内容を納品書と比較し、ハードウェアを登録してサポートを利用できます。

3

"AFF A1Kストレージシステムのハードウェアを設置"

ハードウェアを設置するには、ストレージシステムとシェルフ用のレールキットを設置し、ストレージシステムをキャビネットまたはTelcoラックに設置して固定します。次に、シェルフをレールにスライドさせます。最後に、ケーブル配線を整理するために、ケーブルマネジメントデバイスをストレージシステムの背面に取り付けます。

4

"AFF A1Kストレージシステムのコントローラとストレージシェルフをケーブル接続"

ハードウェアをケーブル接続するには、まずストレージコントローラをネットワークに接続し、次にコントローラをストレージシェルフに接続します。

5

"AFF A1Kストレージ・システムの電源をオンにする"

コントローラの電源をオンにする前に、各NS224シェルフの電源をオンにし、一意のシェルフIDを割り当ててセットアップで各シェルフを一意に識別し、ラップトップまたはコンソールをコントローラに接続してから、コントローラを電源に接続します。

6

/

ストレージシステムの電源を入れたら、["クラスターを設定する"](#)。

インストール要件- AFF A1K

AFF A1Kストレージシステムとストレージシェルフに必要な機器と、持ち上げる際の注意事項を確認します。

設置に必要な機器

ストレージシステムを設置するには、次の機器および工具が必要です。

- ・ストレージシステムを設定するためのWebブラウザへのアクセス
- ・静電放電（ESD）ストラップ
- ・懐中電灯
- ・USB /シリアル接続を備えたラップトップまたはコンソール
- ・No.2 プラスドライバ

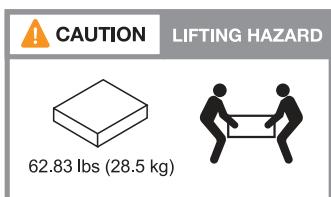
吊り上げ時の注意事項

ストレージシステムやシェルフは重い。これらのアイテムを持ち上げたり移動したりするときは、注意してください。

ストレージシステムノオモミ

ストレージシステムを移動または持ち上げるときは、必要な予防措置を講じてください。

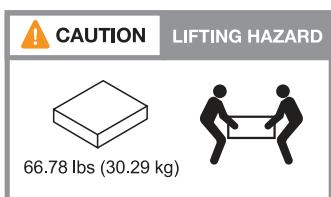
A1Kストレージシステムの重量は最大28.5 kg (62.83ポンド) です。ストレージ・システムを持ち上げるには、2人で作業するか、油圧リフトを使用します。



シェルフの重量

シェルフを移動または持ち上げるときは、必要な予防措置を講じてください。

NS224シェルフの重量は最大30.29kg (66.78ポンド) です。シェルフを持ち上げるには、2人で作業するか、油圧リフトを使用します。シェルフの重量がバランスを崩さないように、すべてのコンポーネント（前面と背面の両方）をシェルフに保管してください。



関連情報

- ・"安全に関する情報と規制に関する通知":[a1k!](#):

次の手順

ハードウェア要件を確認したら、["AFF A1Kストレージシステムを設置する準備"](#)

インストールの準備-AFF A1K

AFF A1Kストレージシステムを設置する準備をします。設置場所を準備し、開梱して内容を納品書と比較し、システムを登録してサポートを利用します。

ステップ1：サイトを準備する

ストレージシステムを設置するには、設置場所および使用するキャビネットまたはラックが構成の仕様を満たしていることを確認してください。

手順

1. を使用して ["NetApp Hardware Universe の略"](#)、サイトがストレージシステムの環境要件と電力要件を満たしていることを確認します。
2. ストレージシステム、シェルフ、およびスイッチ用のキャビネットまたはラックスペースが十分にあることを確認します。
 - 4U (HA構成)
 - NS224ストレージシェルフごとに2U
3. 必要なネットワークスイッチを取り付けます。

インストール手順および互換性情報については、を参照してください ["スイッチのドキュメント" "NetApp Hardware Universe の略"](#)。

手順2：箱を開封する

ストレージシステムに使用するキャビネットやラックが必要な仕様を満たしていることを確認したら、すべての箱を開封し、内容を納品書の項目と比較します。

手順

1. すべての箱を慎重に開き、内容を整理された方法でレイアウトします。
2. 開梱した内容を、納品書のリストと比較します。



梱包箱の側面にあるQRコードをスキャンすると、梱包リストを取得できます。

次の項目は、ボックスに表示される内容の一部です。

箱の中のすべてが納品書のリストと一致していることを確認してください。不一致がある場合は、それらをメモして、さらに対処してください。

* ハードウェア *	ケーブル	
------------	------	--

<ul style="list-style-type: none"> • ベゼル • ケーブル マネジメント デバイス • ストレージシステム • 取扱説明書付きのレールキット（オプション） • ストレージシェルフ（追加のストレージを注文した場合） 	<ul style="list-style-type: none"> • 管理イーサネットケーブル (RJ-45ケーブル) • ネットワークケーブル • 電源コード • ストレージケーブル（追加のストレージを注文した場合） • USB-Cシリアルコンソールケーブル 	
---	---	--

手順3：ストレージシステムを登録する

設置場所がストレージシステムの仕様要件を満たしていることを確認し、発注したパーツがすべて揃っていることを確認したら、ストレージシステムを登録する必要があります。

手順

- インストールする各コントローラのシステム シリアル番号 (SSN) を見つけます。

シリアル番号は次の場所にあります。

- 納品書に
- 確認メール
- 各コントローラのシステム管理モジュール

SSN: XXYYYYYYYYYY



- に進みます "ネットアップサポートサイト"。
- ストレージシステムの登録が必要かどうかを判断します。

ユーザのタイプとアクセス方法	実行する手順
NetAppの既存のお客様	<ol style="list-style-type: none"> ユーザ名とパスワードを使用してサインインします。 [システム]>*[マイシステム]*を選択します。 新しいシリアル番号が表示されていることを確認します。 そうでない場合は、NetAppの新規のお客様向けの手順に従います。

ユーザのタイプとアクセス方法	実行する手順
NetAppの新規のお客様	<p>a. [今すぐ登録]をクリックしてアカウントを作成します。</p> <p>b. Systems > Register Systems *を選択します。</p> <p>c. ストレージシステムのシリアル番号と要求された詳細を入力します。</p> <p>登録が承認されると、必要なソフトウェアをダウンロードできます。承認プロセスには最大 24 時間かかる場合があります。</p>

次の手順

AFF A1Kハードウェアの設置の準備が完了したら、次の["AFF A1Kストレージシステムのハードウェアを設置"](#)作業を行います。

ハードウェアの設置-AFF A1K

AFF A1Kストレージシステムの設置準備が完了したら、システムのハードウェアを設置します。まず、レールキットを取り付けます。次に、キャビネットまたはTelcoラックにプラットフォームを設置して固定します。

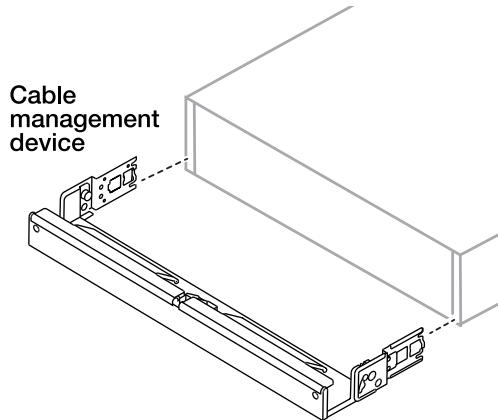
キャビネットにデータが事前に格納されている場合は、この手順をスキップします。

作業を開始する前に

- レールキットに手順書が同梱されていることを確認します。
- ストレージシステムとシェルフの重量に関連する安全上の問題に注意してください。
- ストレージ・システム内の通気は'ベゼルまたはエンド・キャップが取り付けられている前面から入り'ポートが取り付けられている背面から排出されます

手順

- キットに付属の手順書に従って、ストレージシステムとシェルフのレールキットを必要に応じて設置します。
- キャビネットまたはTelcoラックにストレージシステムを設置して固定します。
 - キャビネットまたはTelcoラックの中央にあるレールにストレージシステムを配置し、ストレージシステムを下から支えて所定の位置にスライドさせます。
 - キャビネットまたはTelcoラックのガイドピンがシャーシガイドスロットに固定されていることを確認します。
 - 付属の取り付けネジを使用して、ストレージシステムをキャビネットまたはTelcoラックに固定します。
- ベゼルをストレージシステムの前面に取り付けます。
- ケーブルマネジメントデバイスをストレージシステムの背面に接続します。



5. 必要に応じてシェルフを設置して固定します。

- シェルフの背面をレールに合わせ、シェルフを下から支えてキャビネットまたはTelcoラックに挿入します。

複数のシェルフを設置する場合は、最初のシェルフをコントローラの真上に配置します。2台目のシェルフをコントローラの真下に置きます。シェルフを追加する場合は、このパターンを繰り返します。

- 付属の取り付けネジを使用して、シェルフをキャビネットまたはTelcoラックに固定します。

次の手順

AFF A1Kシステムのハードウェアの設置が完了したら、次の作業["AFF A1Kストレージシステムのハードウェアをケーブル接続"](#)を行います。

ハードウェアのケーブル接続- AFF A1K

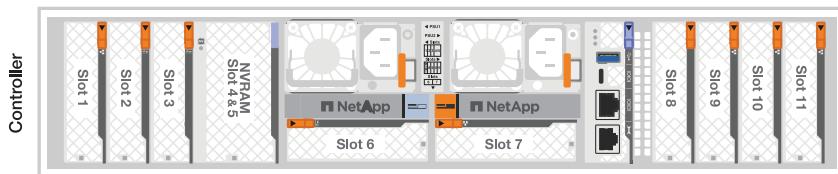
AFF A1Kストレージシステムのラックハードウェアを設置したら、コントローラにネットワークケーブルを接続し、コントローラとストレージシェルフの間をケーブルで接続します。

作業を開始する前に

ストレージシステムをスイッチに接続する方法については、ネットワーク管理者にお問い合わせください。

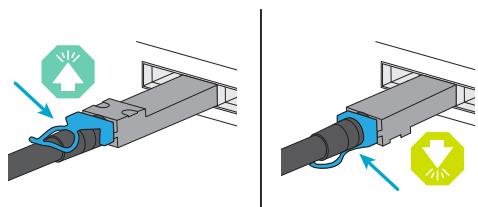
このタスクについて

- ここでは、一般的な設定について説明します。具体的なケーブル接続は、ご使用のストレージシステム用に注文したコンポーネントによって異なります。設定およびスロットプライオリティの詳細については、を参照してください ["NetApp Hardware Universe の略"](#)。
- AFF A1KコントローラのI/Oスロットには1~11の番号が付けられています。



- ケーブル配線図には、ポートにコネクタを挿入する際のケーブルコネクタブルタブの正しい方向（上または下）を示す矢印アイコンがあります。

コネクタを挿入すると、カチッという音がしてコネクタが所定の位置に収まるはずです。カチッと音がない場合は、コネクタを取り外し、裏返してもう一度試してください。



- 光スイッチにケーブル接続する場合は、光トランシーバをコントローラポートに挿入してから、スイッチポートにケーブル接続します。

手順1：クラスタ/HAをケーブル接続する

コントローラをONTAPクラスタにケーブル接続します。この手順は、ストレージシステムのモデルおよびI/Oモジュールの構成によって異なります。



クラスタインターフェクトトラフィックとHAトラフィックは、同じ物理ポートを共有します。

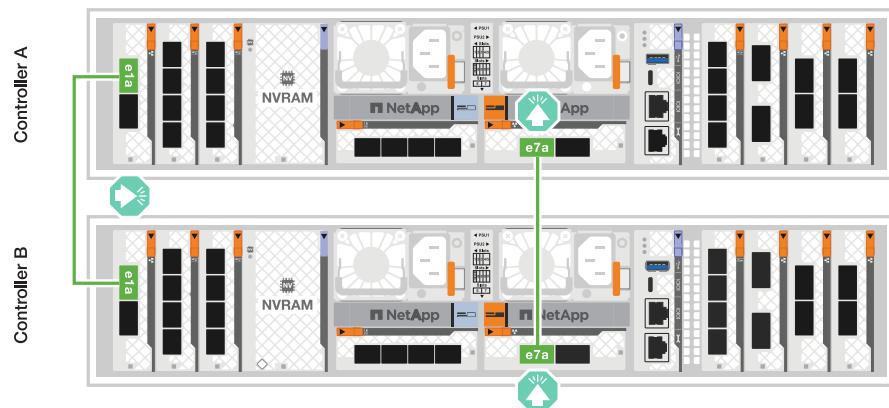
スイッチレスクラスタのケーブル接続

クラスタ/ HAインターフェクトケーブルを使用して、ポートe1aとe1a、ポートe7aとe7aを接続します。

手順

1. コントローラAのポートe1aをコントローラBのポートe1aに接続します。
2. コントローラAのポートe7aをコントローラBのポートe1aに接続します。

クラスタ/ HAインターフェクトケーブル



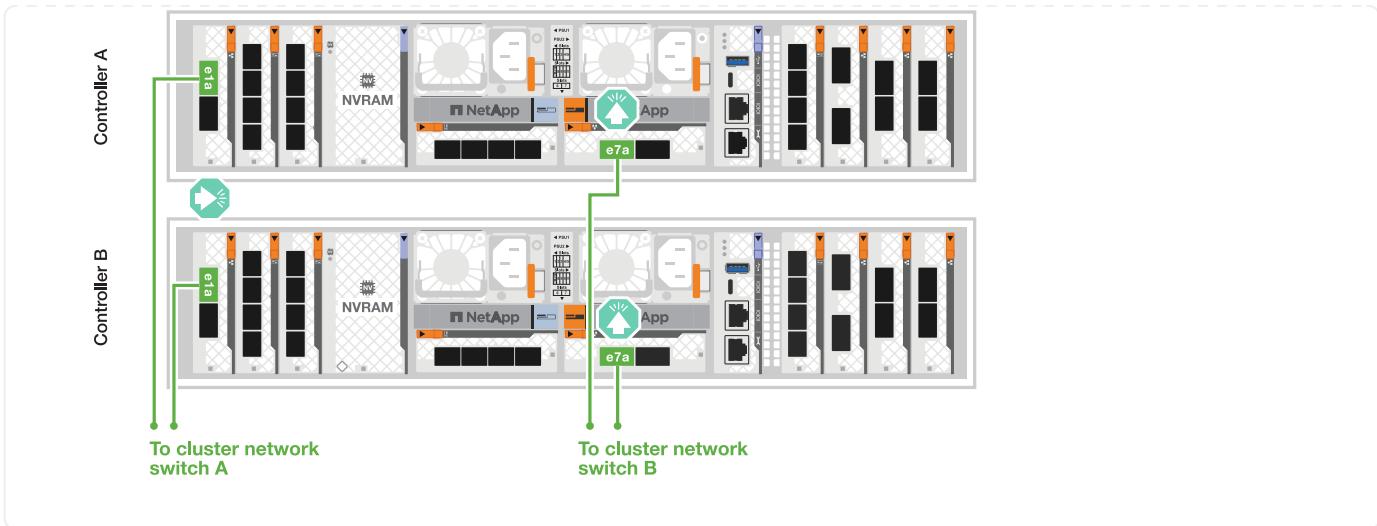
スイッチクラスタのケーブル接続

100 GbE ケーブルを使用して、コントローラー A と B のポート e1a と e7a をクラスター ネットワークスイッチ A と B に接続します。

手順

1. コントローラAのポートe1aとコントローラBのポートe1aをクラスタネットワークスイッチAに接続します。
2. コントローラAのポートe7aとコントローラBのポートe7aをクラスタネットワークスイッチBに接続します。
 - 100GbEケーブル*





手順2：ホストネットワーク接続をケーブル接続する

イーサネットモジュールポートをホストネットワークに接続します。

次に、一般的なホストネットワークのケーブル接続例を示します。ご使用のシステム構成については、["NetApp Hardware Universe の略"](#) を参照してください。

手順

1. ポートe9aおよびe9bをイーサネットデータネットワークスイッチに接続します。

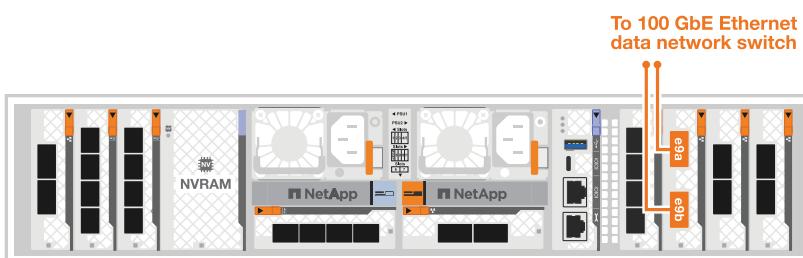


ホストネットワーク接続にはポート e1b および e7b を使用しないでください。別のホストカードを使用します。

- ° 100GbEケーブル*

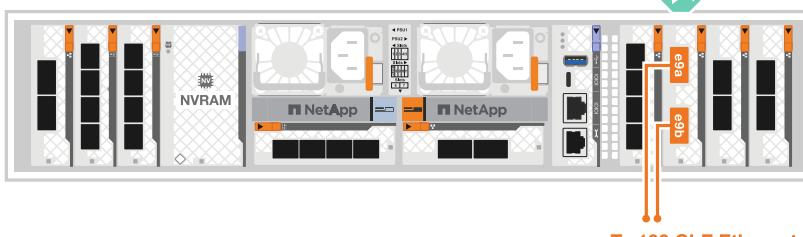


Controller A



To 100 GbE Ethernet data network switch

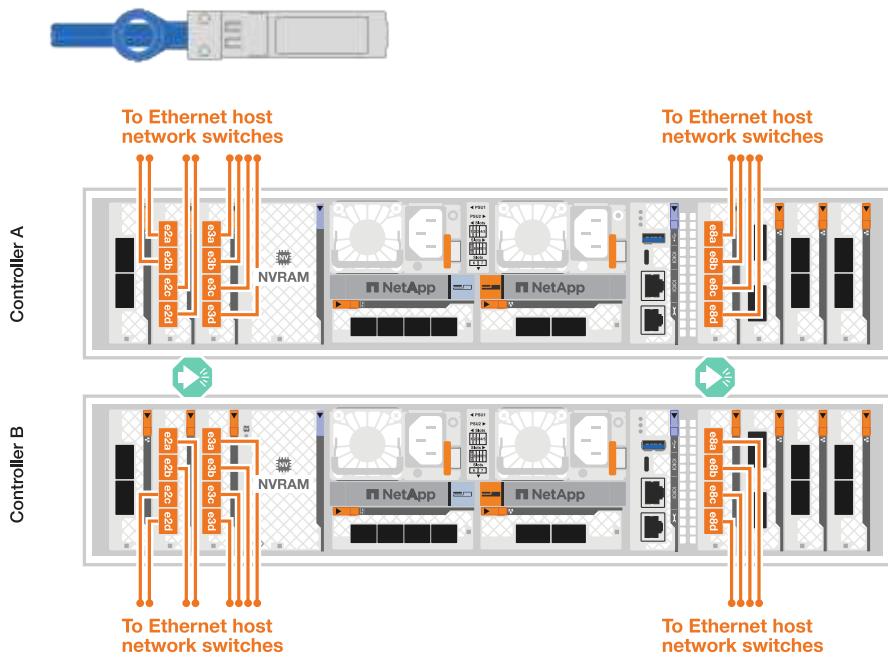
Controller B



To 100 GbE Ethernet data network switch

2. 10 / 25GbEホストネットワークスイッチを接続します。

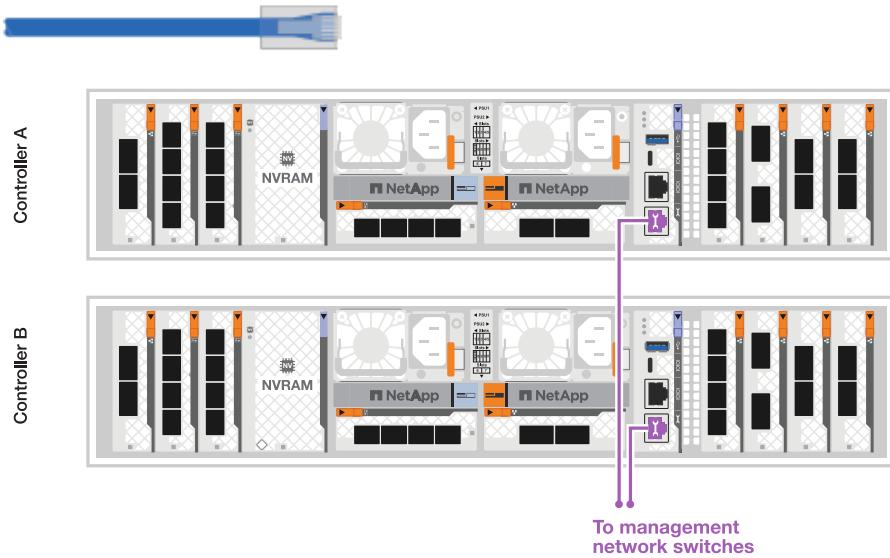
- 10/25GbE ホスト*



手順3：管理ネットワークをケーブル接続する

1000BASE-T RJ-45ケーブルを使用して、各コントローラの管理（レンチ）ポートを管理ネットワークスイッチに接続します。

- 1000BASE-T RJ-45ケーブル*



まだ電源コードを接続しないでください。

手順4：シェルフをケーブル接続する

次のケーブル接続手順では、コントローラをストレージシェルフに接続する方法を示します。次のいずれかのケーブル接続オプションを、ご使用の環境に合わせて選択します。

ストレージシステムでサポートされるシェルフの最大数、およびすべてのケーブル接続オプションについては、を参照してください["NetApp Hardware Universe の略"](#)。

このタスクについて

AFF A1Kストレージシステムは、NSM100またはNSM100Bモジュールを搭載したNS224シェルフをサポートします。各モジュールの主な違いは次のとおりです。

- NSM100 シェルフ モジュールは、組み込みポート e0a および e0b を使用します。
- NSM100B シェルフ モジュールは、スロット 1 のポート e1a と e1b を使用します。

次の配線例は、シェルフ モジュール ポートを参照する場合の NS224 シェルフ内の NSM100 モジュールを示しています。

オプション1：1台のNS224ストレージシェルフに接続

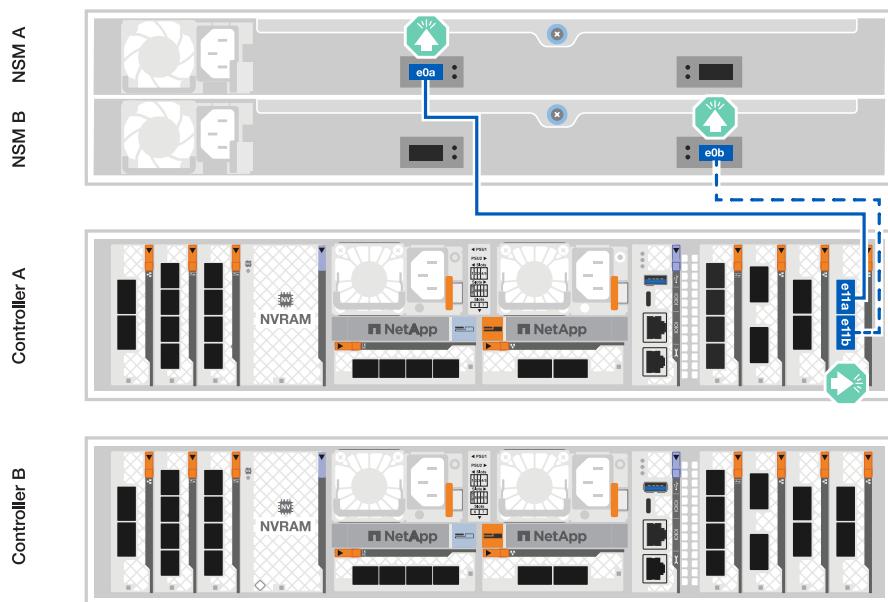
各コントローラをNS224シェルフのNSMモジュールに接続します。図は、コントローラAのケーブル配線を青で示し、コントローラBのケーブル配線を黄色で示しています。

- 100GbE QSFP28銅線ケーブル*

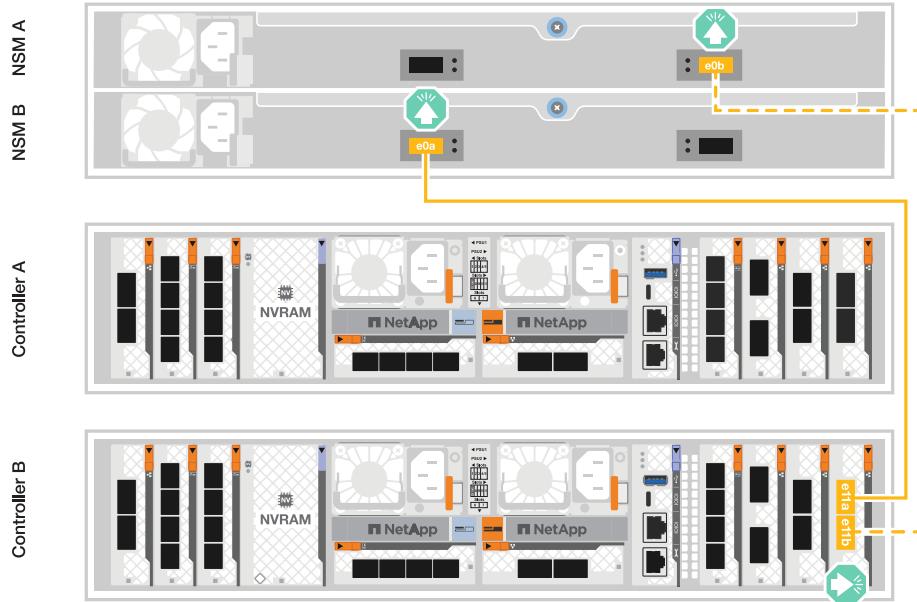


手順

1. コントローラAで、次のポートを接続します。
 - a. ポートe11aをNSM Aのポートe0aに接続します。
 - b. ポートe11bをポートNSM Bのポートe0bに接続します。



2. コントローラBで、次のポートを接続します。
 - a. ポートe11aをNSM Bのポートe0aに接続します。
 - b. ポートe11bをNSM Aのポートe0bに接続します。



オプション2：2台のNS224ストレージシェルフに接続

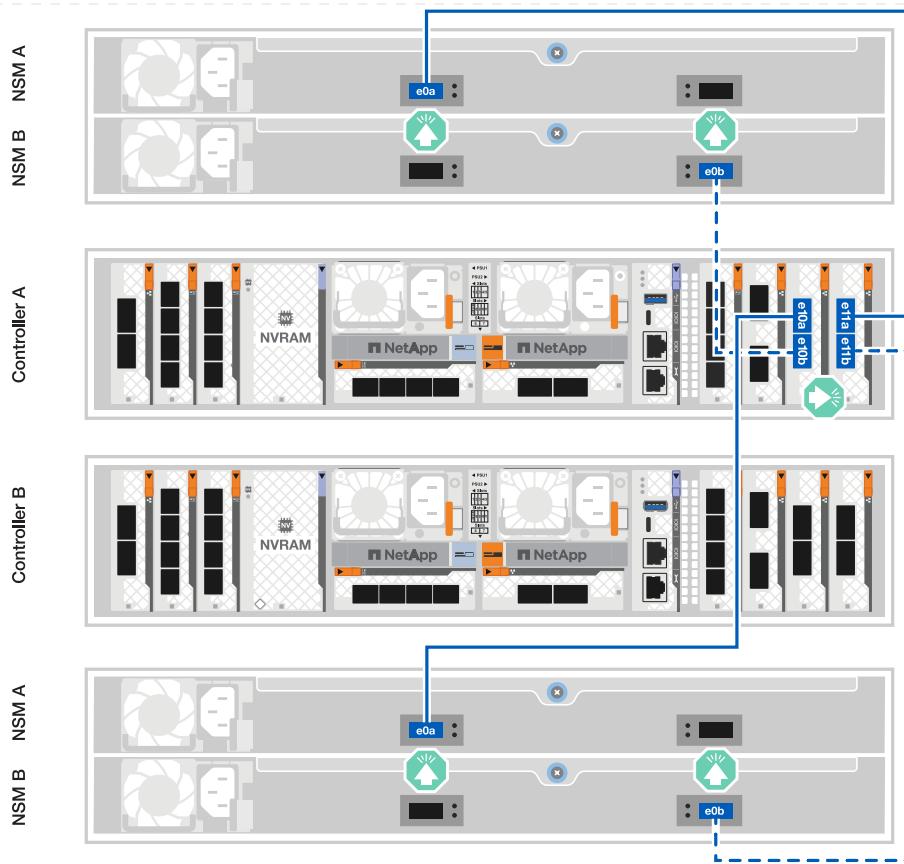
各コントローラを両方のNS224シェルフのNSMモジュールに接続します。図は、コントローラAのケーブル配線を青で示し、コントローラBのケーブル配線を黄色で示しています。

- 100GbE QSFP28銅線ケーブル*



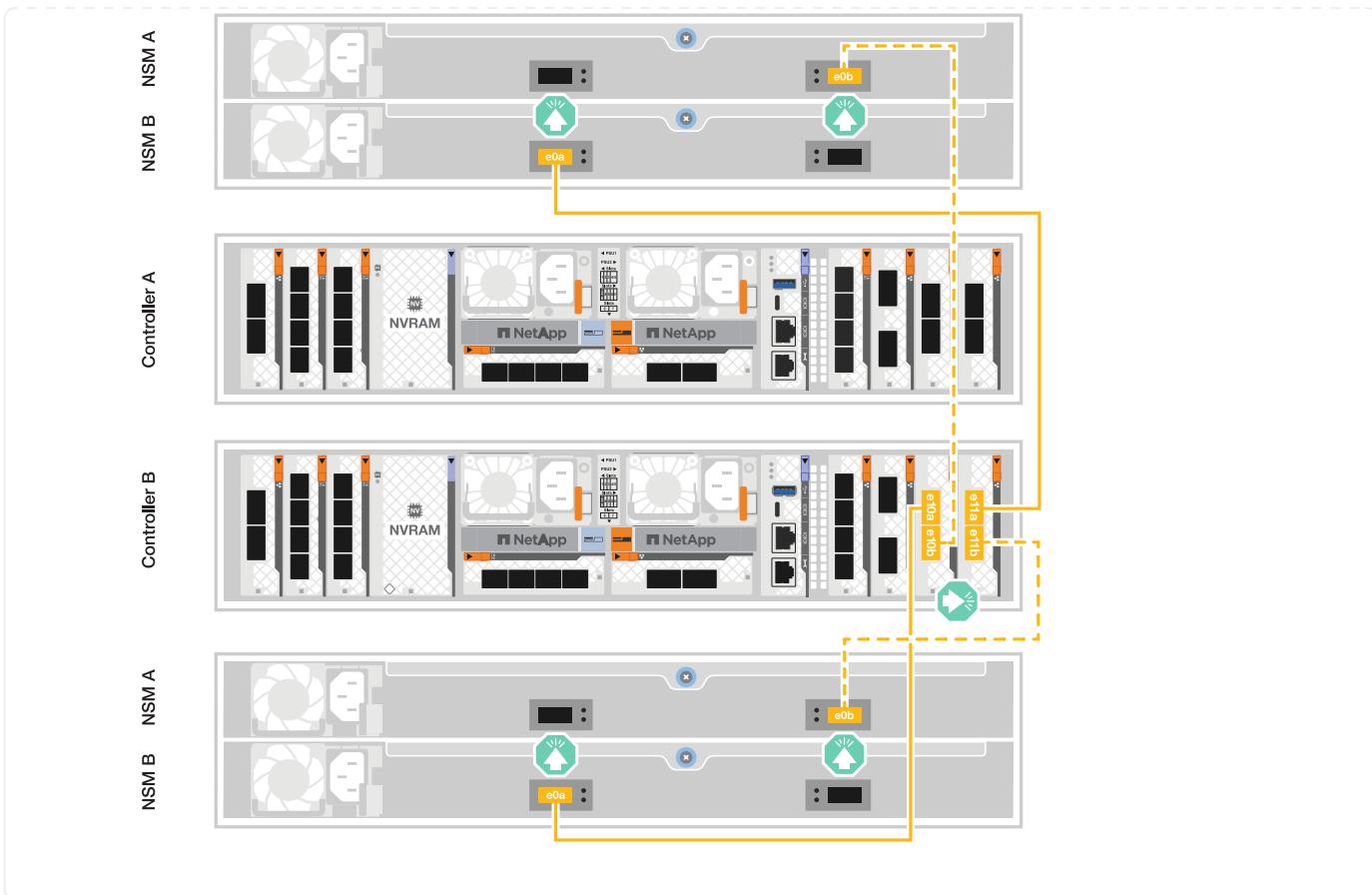
手順

1. コントローラAで、次のポートを接続します。
 - a. ポートe11aをシェルフ1のNSM Aのポートe0aに接続します。
 - b. ポートe11bをシェルフ2のNSM Bのポートe0bに接続します。
 - c. ポートe10aをシェルフ2のNSM Aのポートe0aに接続します。
 - d. ポートe10bをシェルフ1のNSM Aのポートe0bに接続します。



2. コントローラBで、次のポートを接続します。

- ポートe11aをシェルフ1のNSM Bのポートe0aに接続します。
- ポートe11bをシェルフ2のNSM Aのポートe0bに接続します。
- ポートe10aをシェルフ2のNSM Bのポートe0aに接続します。
- ポートe10bをシェルフ1のNSM Aのポートe0bに接続します。



次の手順

AFF A1Kシステム用のハードウェアのケーブル接続が完了したら、次 "[AFF A1Kストレージ・システムの電源をオンにする](#)" の作業を行います。

ストレージ・システムの電源をオンにします（AFF A1K）

AFF A1Kストレージシステムのラックハードウェアを設置し、コントローラとストレージシェルフのケーブルを接続したら、ストレージシェルフとコントローラの電源をオンにする必要があります。

手順1：シェルフの電源をオンにしてシェルフIDを割り当てる

各シェルフは一意のシェルフIDで識別されます。このIDにより、ストレージシステムの設定内でシェルフが区別されます。

作業を開始する前に

NS224のストレージシェルフIDを設定するためのペーパークリップまたは細いボールペンを用意してください。

このタスクについて

- 有効なシェルフIDは01~99です。

コントローラに内蔵シェルフ（ストレージ）が統合されている場合は、固定シェルフID 00が割り当てられます。

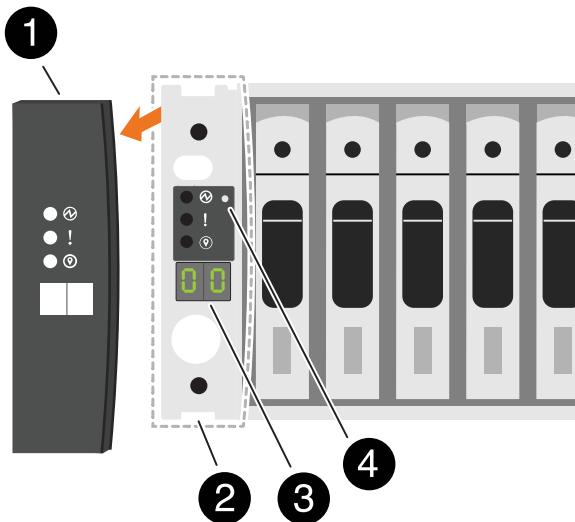
- ・シェルフIDを有効にするには、シェルフの電源を再投入する必要があります（両方の電源コードを取り外し、しばらく待ってから再度接続します）。

手順

1. シェルフの電源をオンにするには、まず電源コードをシェルフに接続し、電源コード固定クリップで所定の位置に固定してから、電源コードを別々の回路の電源に接続します。

シェルフを電源に接続すると、シェルフの電源が自動的にオンになり、ブートします。

2. 前面プレートの後ろにあるシェルフIDボタンにアクセスするには、左側のエンドキャップを取り外します。



①	シェルフのエンドキャップ
②	シェルフ前面プレート
③	シェルフID番号
④	シェルフIDボタン

3. シェルフ ID の最初の番号を変更します。

- a. ペーパークリップまたは先端の細いボールペンのまっすぐになった端を小さな穴に差し込み、シェルフIDボタンを押します。
- b. デジタルディスプレイの1桁目の数字が点滅するまでシェルフIDボタンを押し続け、点滅したら放します。

点滅するまでに最大 15 秒かかる場合があります。これにより、シェルフ ID プログラミングモードがアクティブになります。



IDの点滅に15秒以上かかる場合は、シェルフIDボタンをもう一度押し続け、最後まで押します。

c. シェルフIDボタンを押して放し、目的の0~9の数字になるまで番号を進めます。

各プレスおよびリリース時間は、1秒ほど短くすることができます。

1桁目の数字は点滅し続けます。

4. シェルフ ID の 2 番目の番号を変更します。

a. デジタルディスプレイの 2 衝目の数字が点滅するまで、ボタンを押し続けます。

数字が点滅するまでに最大 3 秒かかる場合があります。

デジタルディスプレイの 1 衝目の数字の点滅が停止します。

a. シェルフIDボタンを押して放し、目的の0~9の数字になるまで番号を進めます。

2 衝目の数字は点滅し続けます。

5. 目的の番号をロックし、2桁目の番号の点滅が止まるまでシェルフIDボタンを押し続けてプログラミングモードを終了します。

点滅が停止するまでに最大 3 秒かかる場合があります。

デジタルディスプレイの両方の数字が点滅し始め、約5秒後に黄色のLEDが点灯して、保留中のシェルフIDがまだ有効になっていないことを通知します。

6. シェルフIDを有効にするために、シェルフの電源を10秒以上再投入します。

a. シェルフの両方の電源装置から電源コードを抜きます。

b. 10 秒待ちます。

c. 電源コードをシェルフの電源装置に再度接続して、電源を再投入します。

電源コードが接続されるとすぐに、電源装置の電源がオンになります。LED が緑色に点灯します。

7. 左側のエンドキャップを取り付けます。

手順2：コントローラの電源をオンにする

シェルフの電源をオンにして一意のIDを割り当てたら、ストレージコントローラの電源をオンにします。

手順

1. ラップトップをシリアルコンソールポートに接続します。これにより、コントローラの電源がオンになっているときのブートシーケンスを監視できます。

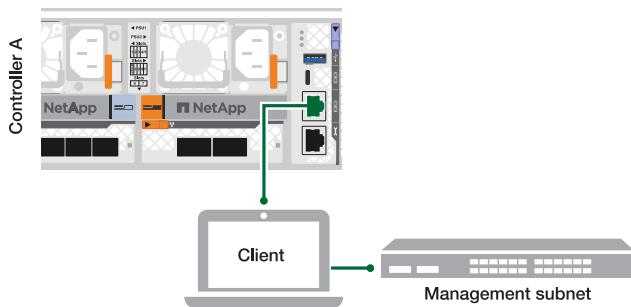
a. ラップトップのシリアルコンソールポートを115、200バー（N-8-1）に設定します。



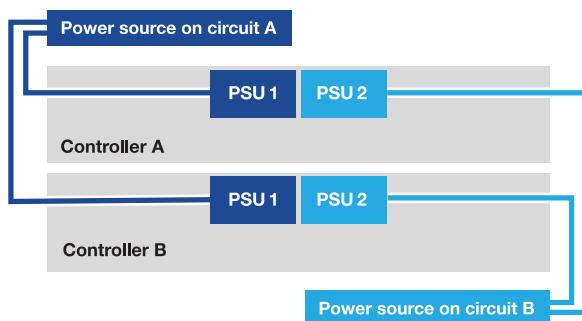
シリアルコンソールポートの設定手順については、ラップトップのオンラインヘルプを参照してください。

b. ストレージシステムに付属のコンソールケーブルを使用して、コンソールケーブルの一端をラップトップに接続し、もう一端をコントローラAのシリアルコンソールポートに接続します。

c. ラップトップを管理サブネット上のスイッチに接続します。



2. 管理サブネット上のTCP/IPアドレスを使用して、ラップトップに割り当てます。
3. 2本の電源コードをコントローラの電源装置に接続し、別々の回路の電源に接続します。



- システムがブートを開始します。初回のブートには最大で8分かかることがあります。
- LEDが点滅し、ファンが起動します。これは、コントローラの電源がオンになっていることを示します。
- ファンは最初に起動するときに非常にうるさい場合があります。起動時のファンの異音は正常。

4. 各電源装置の固定装置を使用して、電源コードを固定します。

次の手順

AFF A1Kストレージシステムの電源を入れたら、 "[クラスターを設定する](#)"。

メンテナンス

メンテナンス手順の概要- AFF A1K

AFF A1Kストレージシステムのハードウェアを保守して、長期的な信頼性と最適なパフォーマンスを確保します。ダウンタイムやデータ損失の防止に役立つため、障害のあるコンポーネントの交換などの定期的なメンテナンスタスクを実行します。

メンテナンス手順では、AFF A1KシステムがONTAP環境にストレージノードとしてすでに導入されていることを前提としています。

システムコンホオネット

AFF A1Kストレージシステムでは、次のコンポーネントのメンテナンス手順を実行できます。

"ブートメディア - 自動回復"	ブート メディアには、ストレージ システムがブートに使用するONTAPイメージ ファイルのプライマリ セットとセカンダリ セットが保存されます。自動 リカバリ中に、システムはパートナー ノードからブート イメージを取得し、適切なブート メニュー オプションを自動的に実行して、交換用ブート メディアにイメージをインストールします。自動ブートメディアリカバリプロセスは、ONTAP 9.17.1以降でのみサポートされています。ストレージシステムで以前のバージョンのONTAPを実行している場合は、"手動ブート回復手順"。
"ブートメディア - 手動リカバリ"	ブート メディアには、システムがUSB ドライブからイメージをブートし、パートナー ノードから構成を復元するために使用するONTAPイメージ ファイルのプライマリ セットとセカンダリ セットが保存されます。
"シャーシ"	シャーシには、ファン、コントローラー、電源装置、PSU、NVRAM12、システム管理モジュール、I/O カード、ブランкиング モジュールが収容されています。
"コントローラ"	コントローラは、ボード、ファームウェア、ソフトウェアで構成されます。ドライブを制御し、ONTAPオペレーティングシステムソフトウェアを実行します。
"DIMM"	デュアルインラインメモリモジュール (DIMM) は、コンピュータメモリの一種です。コントローラのマザーボードにシステムメモリを追加するために取り付けられます。
"ファン"	ファンがコントローラを冷却します。
"NVRAM"	NVRAM (Non-Volatile Random Access Memory) は、システムの電源が切れた場合にコントローラが転送中のデータを保護および保存できるようにするモジュールです。システムIDはNVRAMモジュールにあります。交換したコントローラは、交換用NVRAMモジュールの新しいシステムIDを引き継ぎます。
"NVハッテリ"	NVハッテリは、電力損失後に転送中のデータをフラッシュメモリにデステージしている間、NVRAMモジュールに電力を供給します。
"I/O モジュール"	I/Oモジュール（入出力モジュール）は、コントローラと、コントローラとデータを交換する必要があるさまざまなデバイスやシステムとの間の仲介役として機能するハードウェアコンポーネントです。
"電源装置"	電源装置は、コントローラに冗長な電源を提供します。
"リアルタイムクロックバッテリ"	リアルタイムクロックバッテリは、電源がオフの場合にシステムの日付と時刻の情報を保持します。
"システム管理モジュール"	システム管理モジュールは、コントローラまたはシステムのメンテナンスを目的として、コントローラとコンソールまたはラップトップ間のインターフェイスを提供します。システム管理モジュールにはブートメディアが格納され、システムシリアル番号 (SSN) が格納されています。

ブートメディア - 自動回復

ブートメディア自動リカバリワークフロー - AFF A1K

ブートイメージの自動リカバリでは、システムが適切なブートメニューオプションを自動的に識別して選択します。パートナーノードのブートイメージを使用して、AFF A1Kストレージシステムの交換用ブートメディアにONTAPを再インストールします。

自動ブートメディアリカバリプロセスは、ONTAP 9.17.1以降でのみサポートされています。ストレージシステムで以前のバージョンのONTAPを実行している場合は、["手動ブート回復手順"](#)。

まず、交換要件を確認し、コントローラーをシャットダウンし、ブートメディアを交換し、システムがイメージを復元できるようにして、システムの機能を確認します。

1

"ブートメディア要件を確認"

ブートメディアの交換要件を確認します。

2

"コントローラをシャットダウン"

ブートメディアの交換が必要になったときは、ストレージシステムのコントローラをシャットダウンします。

3

"ブートメディアの交換"

障害が発生したブートメディアをシステム管理モジュールから取り外し、交換用ブートメディアを取り付けます。

4

"ブートメディアにイメージをリストアする"

パートナーコントローラからONTAPイメージをリストアします。

5

"障害のあるパーツをネットアップに返却します"

障害のある部品は、キットに付属する RMA 指示書に従ってネットアップに返却してください。

自動ブートメディアリカバリの要件 - AFF A1K

AFF A1Kシステムのブートメディアを交換する前に、交換を正常に行うために必要な要件を満たしていることを確認してください。これには、正しい交換用ブートメディアがあること、障害が発生したコントローラのクラスタポートが正常に動作していることを確認すること、オンボードキーマネージャ (OKM) または外部キーマネージャ (EKM) が有効になっているかどうかを確認することが含まれます。

自動ブートメディアリカバリプロセスは、ONTAP 9.17.1以降でのみサポートされています。ストレージシステムで以前のバージョンのONTAPを実行している場合は、["手動ブート回復手順"](#)。

次の要件を確認します。

- ・障害が発生したブートメディアを、NetAppから受け取った交換用ブートメディアと交換する必要があります。
- ・クラスタポートは、自動ブートリカバリプロセス中に2つのコントローラ間の通信に使用されます。障害が発生したコントローラのクラスタポートが正常に動作していることを確認してください。
- ・OKMの場合、クラスター全体のパスフレーズとバックアップデータも必要です。
- ・EKMの場合は、パートナーノードから次のファイルのコピーが必要です。
 - /cfcard/kmip/servers.cfg
 - /cfcard/kmip/certs/client.crt
 - /cfcard/kmip/certs/client.key
 - /cfcard/kmip/certs/CA.pem
- ・この手順で使用されるコントローラの用語を理解します。
 - 障害のあるコントローラは、メンテナンスを実行しているコントローラです。
 - 正常なコントローラは、障害のあるコントローラの HA パートナーです。

次の手順

ブートメディアの要件を確認したら、["コントローラをシャットダウン"](#)

自動ブートメディアリカバリのためにコントローラをシャットダウンする - AFF A1K

自動ブートメディアリカバリプロセス中にデータの損失を防ぎ、システムの安定性を維持するために、AFF A1Kストレージシステム内の障害のあるコントローラをシャットダウンします。

自動ブートメディアリカバリプロセスは、ONTAP 9.17.1以降でのみサポートされています。ストレージシステムで以前のバージョンのONTAPを実行している場合は、["手動ブート回復手順"](#)。

障害のあるコントローラをシャットダウンするには、コントローラのステータスを確認し、必要に応じて正常なコントローラが障害のあるコントローラストレージからデータを引き続き提供できるようにコントローラをテイクオーバーする必要があります。

このタスクについて

- ・SANシステムを使用している場合は、障害コントローラのSCSIブレードのイベントメッセージを確認しておく必要があります (`cluster kernel-service show` ます)。コマンド (priv advancedモードから) を実行すると、`cluster kernel-service show` そのノードのノード名、そのノードの可用性ステータス、およびそのノードの動作ステータスが表示され["クオーラムステータス"](#)ます。

各 SCSI ブレードプロセスは、クラスタ内の他のノードとクオーラムを構成している必要があります。交換を進める前に、すべての問題を解決しておく必要があります。

- ・ノードが 3 つ以上あるクラスタは、クオーラムを構成している必要があります。クラスタがクオーラムを構成していない場合、または正常なコントローラで適格性と正常性について false と表示される場合は、障害のあるコントローラをシャットダウンする前に問題を修正する必要があります。を参照してください["ノードをクラスタと同期します"](#)。

手順

1. AutoSupportが有効になっている場合は、AutoSupportメッセージを呼び出してケースの自動作成を停止し

ます。

```
system node autosupport invoke -node * -type all -message MAINT=<# of hours>h
```

次のAutoSupport メッセージは、ケースの自動作成を2時間停止します。

```
cluster1:> system node autosupport invoke -node * -type all -message MAINT=2h
```

2. 自動ギブバックを無効にする:

- 正常なコントローラのコンソールから次のコマンドを入力します。

```
storage failover modify -node impaired_node_name -auto-giveback false
```

- 入力 y 「自動ギブバックを無効にしますか?」というプロンプトが表示されたら、

3. 障害のあるコントローラに LOADER プロンプトを表示します。

障害のあるコントローラの表示	作業
LOADER プロンプト	次の手順に進みます。
ギブバックを待っています	Ctrl キーを押しながら C キーを押し 'プロンプトが表示されたら y と入力します
システムプロンプトまたはパスワードプロンプト	正常なコントローラから障害コントローラをテイクオーバーまたは停止します。 <pre>storage failover takeover -ofnode impaired_node_name -halt true</pre> _halt true _パラメータを指定すると、Loaderプロンプトが表示されます。

次の手順

障害のあるコントローラをシャットダウンしたら、システムを["ブートメディアの交換"](#)停止します。

自動ブートリカバリ用のブートメディアの交換 - AFF A1K

AFF A1Kシステムのブートメディアには、重要なファームウェアと構成データが保存されています。交換プロセスでは、システム管理モジュールの取り外し、損傷したブートメディアの取り外し、交換用ブートメディアのシステム管理モジュールへのインストール、そしてシステム管理モジュールの再インストールが行われます。

自動ブートメディアリカバリプロセスは、ONTAP 9.17.1以降でのみサポートされています。ストレージシステムで以前のバージョンのONTAPを実行している場合は、["手動ブート回復手順"](#)。

ブートメディアはシステム管理モジュールの内部にあり、モジュールをシステムから取り外すとアクセスできます。

手順

1. 接地対策がまだの場合は、自分で適切に実施します。
2. PSU から電源ケーブルを取り外します。

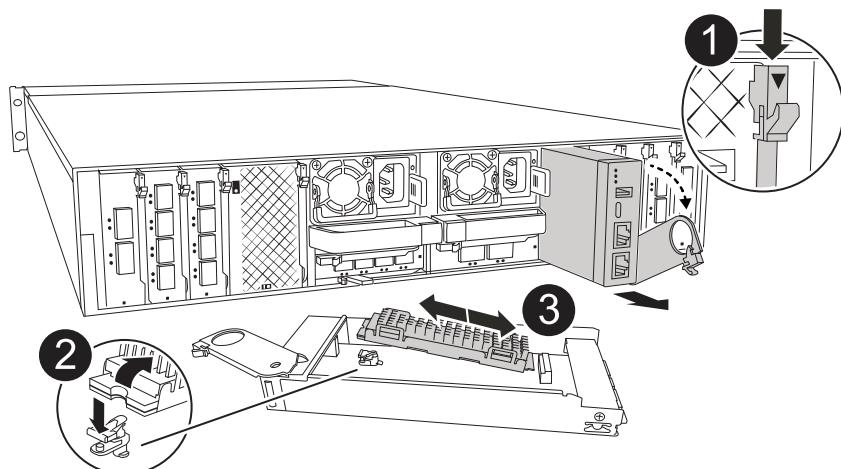


ストレージシステムにDC電源装置が搭載されている場合は、電源装置（PSU）から電源ケーブルブロックを外します。

3. システム管理モジュールを取り外します。

- a. システム管理モジュールに接続されているケーブルをすべて取り外します。モジュールを再度取り付けるときに正しいポートにケーブルを接続できるように、ケーブルの接続先にラベルを付けておいてください。
- b. ケーブルマネジメントトレイ内部の両側にあるボタンを引いてケーブルマネジメントトレイを下に回転させ、トレイを下に回転させます。
- c. システム管理カムボタンを押します。
- d. カムラッチをできるだけ下に回転させます。
- e. カムレバーの開口部に指をはさみ、モジュールをエンクロージャから引き出して、システム管理モジュールをエンクロージャから取り外します。
- f. システム管理モジュールを静電気防止用マットの上に置き、ブートメディアにアクセスできるようにします。

4. 管理モジュールからブートメディアを取り外します。



①	システム管理モジュールのカムラッチ
②	ブートメディアロックボタン
③	ブートメディア

- a. 青色のロックボタンを押します。
- b. ブートメディアを上に回転させ、ソケットから引き出して脇に置きます。

5. 交換用ブートメディアをシステム管理モジュールに取り付けます。
 - a. ブートメディアの端をソケットケースに合わせ、ソケットに対して垂直にゆっくりと押し込みます。
 - b. ブートメディアをロックボタンの方に回転させます。
 - c. 固定ボタンを押し、ブートメディアを最後まで回転させて固定ボタンを放します。
6. システム管理モジュールを取り付け直します。
 - a. モジュールをエンクロージャスロット開口部の端に合わせます。
 - b. モジュールをスロットにゆっくりと挿入してエンクロージャの奥まで押し込み、カムラッチを上に回転させてモジュールを所定の位置にロックします。
7. ケーブルマネジメントトレイを上に回転させて閉じます。
 - a. システム管理モジュールにケーブルを再接続します。
8. 電源装置に電源ケーブルを接続し、電源ケーブル固定クリップを再度取り付けます。

コントローラは、システムに電源を再接続するとすぐにブートを開始します。

次の手順

障害のあるブートメディアを物理的に交換したら、"[パートナーノードからONTAPイメージをリストアする](#)"を参照してください。

パートナーノードからの自動ブートメディアリカバリ - AFF A1K

AFF A1Kシステムに新しいブートメディアデバイスをインストールしたら、自動ブートメディアリカバリプロセスを開始して、パートナーノードから設定を復元できます。リカバリプロセス中、システムは暗号化が有効になっているかどうかを確認し、使用されているキー暗号化の種類を判別します。キー暗号化が有効になっている場合は、復元するための適切な手順をシステムが案内します。

自動ブートメディアリカバリプロセスは、ONTAP 9.17.1以降でのみサポートされています。ストレージシステムで以前のバージョンのONTAPを実行している場合は、"[手動ブート回復手順](#)"。

作業を開始する前に

- キー マネージャーのタイプを決定します。
 - オンボードキーマネージャ (OKM) : クラスタ全体のパスフレーズとバックアップデータが必要です
 - 外部キー マネージャ (EKM): パートナー ノードから次のファイルが必要です。
 - /cfcard/kmip/servers.cfg
 - /cfcard/kmip/certs/client.crt
 - /cfcard/kmip/certs/client.key
 - /cfcard/kmip/certs/CA.pem

手順

1. LOADER プロンプトから、ブート メディア回復プロセスを開始します。

```
boot_recovery -partner
```

画面に次のメッセージが表示されます。

Starting boot media recovery (BMR) process. Press Ctrl-C to abort...

2. ブートメディアのインストールリカバリプロセスを監視します。

プロセスが完了し、メッセージが表示されます Installation complete。

3. システムは暗号化をチェックし、次のいずれかのメッセージを表示します。

表示されるメッセージ	操作
key manager is not configured. Exiting.	<p>システムに暗号化がインストールされていません。</p> <p>a. ログインプロンプトが表示されるまで待ちます。</p> <p>b. ノードにログインし、ストレージを返却します。</p> <p>「storage failover giveback -ofnode _impaired_node_name_」</p> <p>c. へ移動 自動ギブバックを再度有効にする 無効になっていた場合。</p>
key manager is configured.	暗号化がインストールされています。行きます キーマネージャーの復元 。



システムがキー マネージャーの構成を識別できない場合は、エラー メッセージが表示され、キー マネージャーが構成されているかどうか、およびそのタイプ(オンボードまたは外部)を確認するように求められます。プロンプトに答えて続行します。

4. 設定に応じて適切な手順を使用してキー マネージャをリストアします：

オンボードキーマネージャ（OKM）

システムは次のメッセージを表示し、BootMenu オプション 10 の実行を開始します。

```
key manager is configured.  
Entering Bootmenu Option 10...
```

```
This option must be used only in disaster recovery procedures. Are  
you sure? (y or n):
```

- 入力 `y` OKM 回復プロセスを開始するかどうかを確認するプロンプトが表示されます。
- プロンプトが表示されたら、オンボード キー管理のパスフレーズを入力します。
- 確認を求められた場合は、パスフレーズをもう一度入力します。
- プロンプトが表示されたら、オンボード キー マネージャーのバックアップデータを入力します。

パスフレーズとバックアップデータのプロンプトの例を示す

```
Enter the passphrase for onboard key management:  
-----BEGIN PASSPHRASE-----  
<passphrase_value>  
-----END PASSPHRASE-----  
Enter the passphrase again to confirm:  
-----BEGIN PASSPHRASE-----  
<passphrase_value>  
-----END PASSPHRASE-----  
Enter the backup data:  
-----BEGIN BACKUP-----  
<passphrase_value>  
-----END BACKUP-----
```

- パートナー ノードから適切なファイルを復元するリカバリ プロセスを監視します。

回復プロセスが完了すると、ノードが再起動します。次のメッセージは回復が成功したことを示します。

```
Trying to recover keymanager secrets....  
Setting recovery material for the onboard key manager  
Recovery secrets set successfully  
Trying to delete any existing km_onboard.keydb file.
```

```
Successfully recovered keymanager secrets.
```

- f. ノードが再起動したら、システムがオンラインに戻り、動作可能であることを確認します。
- g. 障害コントローラのストレージをギブバックして、障害コントローラを通常動作に戻します。

```
「storage failover giveback -ofnode _impaired_node_name _
```

- h. パートナー ノードが完全に起動してデータを提供するようになったら、クラスター全体で OKM キーを同期します。

```
security key-manager onboard sync
```

へ移動 **自動ギブバックを再度有効にする** 無効になっていた場合。

外部キーマネージャ (**EKM**)

システムは次のメッセージを表示し、BootMenu オプション 11 の実行を開始します。

```
key manager is configured.  
Entering Bootmenu Option 11...
```

- a. プロンプトが表示されたら、EKM 構成設定を入力します。
 - i. クライアント証明書の内容を入力します。 `/cfcard/kmip/certs/client.crt` ファイル：

クライアント証明書の内容の例を表示します。

```
-----BEGIN CERTIFICATE-----  
<certificate_value>  
-----END CERTIFICATE-----
```

- ii. クライアントキーファイルの内容を入力します。 `/cfcard/kmip/certs/client.key` ファイル：
クライアントキーファイルの内容の例を表示します。

```
-----BEGIN RSA PRIVATE KEY-----  
<key_value>  
-----END RSA PRIVATE KEY-----
```

- iii. KMIPサーバーのCAファイルの内容を入力します。 `/cfcard/kmip/certs/CA.pem` ファイル：

KMIPサーバファイルの内容の例を表示します。

```
-----BEGIN CERTIFICATE-----  
<KMIP_certificate_CA_value>  
-----END CERTIFICATE-----
```

iv. サーバー構成ファイルの内容を入力します。`/cfcard/kmip/servers.cfg`ファイル：

サーバ構成ファイルの内容の例を表示します。

```
xxx.xxx.xxx.xxx:5696.host=xxx.xxx.xxx.xxx  
xxx.xxx.xxx.xxx:5696.port=5696  
xxx.xxx.xxx.xxx:5696.trusted_file=/cfcard/kmip/certs/CA.pem  
xxx.xxx.xxx.xxx:5696.protocol=KMIP1_4  
1xxx.xxx.xxx.xxx:5696.timeout=25  
xxx.xxx.xxx.xxx:5696.nbio=1  
xxx.xxx.xxx.xxx:5696.cert_file=/cfcard/kmip/certs/client.crt  
xxx.xxx.xxx.xxx:5696.key_file=/cfcard/kmip/certs/client.key  
xxx.xxx.xxx.xxx:5696.ciphers="TLSv1.2:kRSA:!CAMELLIA:!IDEA:  
!RC2:!RC4:!SEED:!eNULL:!aNULL"  
xxx.xxx.xxx.xxx:5696.verify=true  
xxx.xxx.xxx.xxx:5696.netapp_keystore_uuid=<id_value>
```

v. プロンプトが表示されたら、パートナー ノードからONTAPクラスタ UUID を入力します。パートナーノードからクラスタUUIDを確認するには、`cluster identify show`指示。

ONTAPクラスタ UUID プロンプトの例を示す

```
Notice: bootarg.mgwd.cluster_uuid is not set or is empty.  
Do you know the ONTAP Cluster UUID? {y/n} y  
Enter the ONTAP Cluster UUID: <cluster_uuid_value>
```

```
System is ready to utilize external key manager(s).
```

vi. プロンプトが表示されたら、ノードの一時的なネットワーク インターフェイスと設定を入力します。

- ポートのIPアドレス
- ポートのネットマスク

- デフォルトゲートウェイのIPアドレス

一時的なネットワーク設定プロンプトの例を示す

```
In order to recover key information, a temporary network  
interface needs to be  
configured.
```

```
Select the network port you want to use (for example,  
'e0a')  
e0M
```

```
Enter the IP address for port : xxx.xxx.xxx.xxx  
Enter the netmask for port : xxx.xxx.xxx.xxx  
Enter IP address of default gateway: xxx.xxx.xxx.xxx  
Trying to recover keys from key servers....  
[discover_versions]  
[status=SUCCESS reason= message=]
```

b. キーの復元ステータスを確認します。

- もしあなたが `kmp2_client: Successfully imported the keys from external key server: xxx.xxx.xxx:5696` 出力では、EKM 構成が正常に復元されたことが示されています。このプロセスでは、パートナー ノードから適切なファイルを復元し、ノードを再起動します。次の手順に進みます。
- キーが正常に復元されない場合、システムは停止し、エラーおよび警告メッセージが表示されます。LOADER プロンプトからリカバリ プロセスを再実行します。boot_recovery -partner

キーリカバリのエラーおよび警告メッセージの例を示します。

```
ERROR: kmip_init: halting this system with encrypted  
mroot...  
WARNING: kmip_init: authentication keys might not be  
available.  
*****  
* A T T E N T I O N *  
*  
* System cannot connect to key managers. *  
*  
*****  
ERROR: kmip_init: halting this system with encrypted  
mroot...  
. . .  
Terminated  
  
Uptime: 11m32s  
System halting...  
  
LOADER-B>
```

- c. ノードが再起動したら、システムがオンラインに戻り、動作可能であることを確認します。
- d. コントローラのストレージをギブバックして、コントローラを通常動作に戻します。

「storage failover giveback -ofnode _impaired_node_name _

へ移動 [自動ギブバックを再度有効にする](#) 無効になっていた場合。

5. 自動ギブバックが無効になっている場合は、再度有効にします：

```
storage failover modify -node local -auto-giveback true
```

6. AutoSupportが有効になっている場合は、ケースの自動作成をリストアします。

```
system node autosupport invoke -node * -type all -message MAINT=END
```

次の手順

ONTAPイメージをリストアしたあと、ノードが稼働してデータを提供できるよう "[故障した部品をNetAppに返却します。](#)" になります。

故障したブートメディア部品をNetAppに返却 - AFF A1K

AFF A1Kシステムのコンポーネントに障害が発生した場合は、障害が発生した部品

をNetAppに返却してください。 "パートの返品と交換" 詳細については、ページを参照してください。

ブートメディア - 手動リカバリ

ブートメディアの手動リカバリワークフロー - AFF A1K

ブートイメージを手動でリカバリするには、USBドライブを使用して、AFF A1Kシステムの交換用ブートメディアにONTAPを再インストールする必要があります。NetApp NetAppサイトから適切なONTAPリカバリイメージをダウンロードし、USBドライブにコピーする必要があります。この準備したUSBドライブを使用してリカバリを実行し、システムを稼働状態に復元します。

ストレージシステムがONTAP 9.17.1以降を実行している場合は、"自動ブート回復手順"。システムで以前のバージョンのONTAPを実行している場合は、手動ブートリカバリ手順を使用する必要があります。

開始するには、回復要件を確認し、コントローラーをシャットダウンし、ブートメディアを交換し、USBドライブを使用してイメージを復元し、必要に応じて暗号化設定を再適用します。

1

"ブートメディア要件を確認"

ブートメディアの交換要件を確認します。

2

"暗号化キーのサポートおよびステータスの確認"

システムでセキュリティキー管理機能が有効になっているか暗号化されたディスクがあるかを確認します。

3

"コントローラをシャットダウン"

ブートメディアの交換が必要になったときは、コントローラをシャットダウンします。

4

"ブートメディアの交換"

障害が発生したブートメディアをシステム管理モジュールから取り外し、交換用ブートメディアを取り付けてから、USBフラッシュドライブを使用してONTAPイメージを転送します。

5

"ブートメディアにイメージをリストアする"

USBドライブからONTAPイメージをブートし、ファイルシステムをリストアして、環境変数を確認します。

6

"アンコウカノ"

ONTAPブートメニューからオンボードキー マネージャ構成または外部キー マネージャを復元します。

"障害のあるパーツをネットアップに返却します"

障害のある部品は、キットに付属する RMA 指示書に従ってネットアップに返却してください。

手動ブートメディアリカバリの要件 - AFF A1K

AFF A1Kシステムのブートメディアを交換する前に、交換を成功させるために必要な要件を満たしていることを確認してください。具体的には、適切な量のストレージを搭載したUSBフラッシュドライブがあること、および正しい交換用ブートデバイスがあることを確認します。

USB フラッシュ ドライブ

- USB フラッシュ ドライブが FAT32 にフォーマットされていることを確認します。
- USBには十分な保存容量が必要です `image_xxx.tgz` ファイル。

ファイルの準備

コピー `image_xxx.tgz` ファイルをUSBフラッシュドライブに保存します。このファイルは、USBフラッシュドライブを使用してONTAPイメージを転送するときに使用されます。

部品交換

故障したコンポーネントをNetAppが提供する交換用コンポーネントと交換します。

コントローラー識別

障害のあるブート メディアを交換するときは、正しいコントローラにコマンドを適用することが重要です。

- 障害のあるコントローラー は、メンテナンスを実行しているコントローラーです。
- 正常なコントローラ は、障害のあるコントローラの HA パートナーです。

次の手順

ブートメディアの交換要件を確認したら、を実行する必要があり["暗号化キーのサポートとブートメディアのステータスを確認する"](#)ます。

手動ブートメディアリカバリの暗号化サポートを確認する - AFF A1K

AFF A1Kストレージシステムのデータセキュリティを確保するには、ブートメディアで暗号化キーのサポートとステータスを確認する必要があります。ONTAPのバージョンでNetApp Volume Encryption (NVE) がサポートされているかどうかを確認し、コントローラをシャットダウンする前にキー管理ツールがアクティブになっているかどうかを確認してください。

ステップ1: NVEのサポートを確認し、正しいONTAPイメージをダウンロードする

ブート メディアの交換に適切なONTAPイメージをダウンロードできるように、ONTAPバージョンがNetApp Volume Encryption (NVE) をサポートしているかどうかを確認します。

手順

- ONTAPバージョンが暗号化をサポートしているかどうかを確認します。

```
version -v
```

出力にが含まれている場合、`1Ono-DARE`クラスタのバージョンではNVEがサポートされません。

2. NVE サポートに基づいて適切なONTAPイメージをダウンロードします。

- NVEがサポートされている場合: NetApp Volume Encryptionを含むONTAPイメージをダウンロードします
- NVEがサポートされていない場合: NetAppボリューム暗号化なしのONTAPイメージをダウンロードします



NetAppサポート サイトからONTAPイメージを HTTP または FTP サーバーまたはローカル フォルダーにダウンロードします。ブート メディアの交換手順中にこのイメージ ファイルが必要になります。

ステップ2: キーマネージャーのステータスを確認し、構成をバックアップする

障害のあるコントローラをシャットダウンする前に、キー マネージャの構成を確認し、必要な情報をバックアップしてください。

手順

1. システムで有効になっているキー管理ツールを確認します。

ONTAP バージョン	実行するコマンド
ONTAP 9.14.1以降	<pre>security key-manager keystore show</pre> <ul style="list-style-type: none">◦ EKMが有効になっている場合は、`EKM`がコマンド出力に表示されます。◦ OKMが有効になっている場合は、`OKM`がコマンド出力に表示されます。◦ 有効になっているキー管理ツールがない場合は <code>No key manager keystores configured</code>、コマンドの出力にと表示されます。
ONTAP 9.13.1 以前	<pre>security key-manager show-key-store</pre> <ul style="list-style-type: none">◦ EKMが有効になっている場合は、`external`がコマンド出力に表示されます。◦ OKMが有効になっている場合は、`onboard`がコマンド出力に表示されます。◦ 有効になっているキー管理ツールがない場合は <code>No key managers configured</code>、コマンドの出力にと表示されます。

2. システムにキー マネージャーが設定されているかどうかに応じて、次のいずれかを実行します。

キーマネージャーが設定されていない場合:

障害のあるコントローラーを安全にシャットダウンし、シャットダウン手順に進むことができます。

キーマネージャーが設定されている場合（**EKM**または**OKM**）：

- a. キー マネージャー内の認証キーのステータスを表示するには、次のクエリ コマンドを入力します。

```
security key-manager key query
```

- b. 出力を確認し、`Restored`カラム。この列には、キー マネージャー (EKM または OKM) の認証キーが正常に復元されたかどうかが表示されます。

3. キー マネージャーのタイプに応じて適切な手順を完了します。

外部キーマネージャ（**EKM**）

以下の値に基づいてこれらの手順を完了します。`Restored`カラム。

すべてのキーが表示された場合 `true` 復元された列に：

障害のあるコントローラーを安全にシャットダウンし、シャットダウン手順に進むことができます。

いずれかのキーに以下の値が表示されていない場合は `true` 復元された列に：

- 外部キー管理認証キーをクラスター内のすべてのノードに復元します。

```
security key-manager external restore
```

このコマンドが失敗した場合は、NetAppサポートにお問い合わせください。

- すべての認証キーが復元されたことを確認します。

```
security key-manager key query
```

確認する `Restored` 列表示 `true` すべての認証キーに対して。

- すべてのキーが復元された場合は、障害のあるコントローラーを安全にシャットダウンし、シャットダウン手順に進むことができます。

オンボードキーマネージャ（**OKM**）

以下の値に基づいてこれらの手順を完了します。`Restored`カラム。

すべてのキーが表示された場合 `true` 復元された列に：

- OKM 情報をバックアップします。

- 高度な権限モードに切り替える:

```
set -priv advanced
```

入力 `y` 続行するように求められた場合。

- キー管理のバックアップ情報を表示します。

```
security key-manager onboard show-backup
```

- バックアップ情報を別のファイルまたはログ ファイルにコピーします。

交換手順中に OKM を手動で回復する必要がある場合は、このバックアップ情報を必要になります。

- 管理者モードに戻る:

```
set -priv admin
```

- 障害のあるコントローラーを安全にシャットダウンし、シャットダウン手順に進むことができます。

す。

いずれかのキーに以下の値が表示されていない場合は `true` 復元された列に：

- オンボード キー マネージャーを同期します。

```
security key-manager onboard sync
```

プロンプトが表示されたら、32 文字の英数字のオンボード キー管理パスフレーズを入力します。



これは、オンボード キー マネージャーを最初に構成したときに作成したクラスタ全体のパスフレーズです。このパスフレーズがない場合は、NetAppサポートにお問い合わせください。

- すべての認証キーが復元されたことを確認します。

```
security key-manager key query
```

確認する Restored` 列表示 `true`、すべての認証キーと `Key Manager` タイプ表示 `onboard`。

- OKM 情報をバックアップします。

- 高度な権限モードに切り替える:

```
set -priv advanced
```

入力 `y` 続行するように求められた場合。

- キー管理のバックアップ情報を表示します。

```
security key-manager onboard show-backup
```

- バックアップ情報を別のファイルまたはログ ファイルにコピーします。

交換手順中に OKM を手動で回復する必要がある場合は、このバックアップ情報を必要になります。

- 管理者モードに戻る:

```
set -priv admin
```

- 障害のあるコントローラーを安全にシャットダウンし、シャットダウン手順に進むことができます。

次の手順

ブートメディアで暗号化キーのサポートとステータスを確認したら、を実行する必要があります "コントローラをシャットダウン"。

手動ブートメディアリカバリのためにコントローラをシャットダウンする - **AFF A1K**

自動ブート メディアリカバリ プロセス中にデータの損失を防ぎ、システムの安定性を維持するために、 AFF A1Kストレージシステム内の障害のあるコントローラをシャットダウンします。

ストレージシステムがONTAP 9.17.1以降を実行している場合は、 "[自動ブート回復手順](#)"。システムで以前のバージョンのONTAPを実行している場合は、手動ブートリカバリ手順を使用する必要があります。

オプション 1：ほとんどのシステム

障害のあるコントローラをシャットダウンするには、コントローラのステータスを確認し、必要に応じて正常なコントローラが障害のあるコントロラストレージからデータを引き続き提供できるようにコントローラをテイクオーバーする必要があります。

このタスクについて

- SANシステムを使用している場合は、障害コントローラのSCSIブレードのイベントメッセージを確認しておく必要があります(`cluster kernel-service show`します)。コマンド (priv advancedモードから) を実行すると、`cluster kernel-service show`そのノードのノード名、そのノードの可用性ステータス、およびそのノードの動作ステータスが表示され"[クオーラムステータス](#)"ます。

各 SCSI ブレードプロセスは、クラスタ内の他のノードとクオーラムを構成している必要があります。交換を進める前に、すべての問題を解決しておく必要があります。

- ノードが 3 つ以上あるクラスタは、クオーラムを構成している必要があります。クラスタがクオーラムを構成していない場合、または正常なコントローラで適格性と正常性についてfalseと表示される場合は、障害のあるコントローラをシャットダウンする前に問題を修正する必要があります。を参照してください "[ノードをクラスタと同期します](#)"。

手順

1. AutoSupportが有効になっている場合は、AutoSupportメッセージを呼び出してケースの自動作成を停止します。

```
system node autosupport invoke -node * -type all -message MAINT=<# of hours>h
```

次のAutoSupport メッセージは、ケースの自動作成を2時間停止します。

```
cluster1:> system node autosupport invoke -node * -type all -message MAINT=2h
```

2. 自動ギブバックを無効にする:

- a. 正常なコントローラのコンソールから次のコマンドを入力します。

```
storage failover modify -node impaired_node_name -auto-giveback false
```

- b. 入力 y 「自動ギブバックを無効にしますか?」というプロンプトが表示されたら、

3. 障害のあるコントローラに LOADER プロンプトを表示します。

障害のあるコントローラの表示	作業
LOADER プロンプト	次の手順に進みます。
ギブバックを待っています	Ctrl キーを押しながら C キーを押し'プロンプトが表示されたら y と入力します

障害のあるコントローラの表示	作業
システムプロンプトまたはパスワードプロンプト	<p>正常なコントローラから障害コントローラをテイクオーバーまたは停止します。</p> <pre>storage failover takeover -ofnode impaired_node_name -halt true</pre> <p>_halt true _パラメータを指定すると、Loaderプロンプトが表示されます。</p>

オプション 2：コントローラが MetroCluster に搭載されている

障害のあるコントローラをシャットダウンするには、コントローラのステータスを確認し、必要に応じて正常なコントローラが障害のあるコントローラストレージからデータを引き続き提供できるようにコントローラをテイクオーバーする必要があります。

- ノードが 3 つ以上あるクラスタは、クオーラムを構成している必要があります。クラスタがクオーラムを構成していない場合、または正常なコントローラで適格性と正常性についてfalseと表示される場合は、障害のあるコントローラをシャットダウンする前に問題を修正する必要があります。を参照してください "[ノードをクラスタと同期します](#)"。
- MetroClusterの設定状態が「設定済み」になっていること、およびノードが有効かつ正常な状態であることを確認しておく必要があります。

```
metrocluster node show
```

手順

- AutoSupportが有効になっている場合は、AutoSupportメッセージを呼び出してケースの自動作成を停止します。

```
system node autosupport invoke -node * -type all -message
MAINT=number_of_hours_downh
```

次のAutoSupport メッセージは、ケースの自動作成を2時間停止します。

```
cluster1:> system node autosupport invoke -node * -type all -message
MAINT=2h
```

- 自動ギブバックを無効にする:

- 正常なコントローラのコンソールから次のコマンドを入力します。

```
storage failover modify -node local -auto-giveback false
```

- 入力 y 「自動ギブバックを無効にしますか?」というプロンプトが表示されたら、

- 障害のあるコントローラに LOADER プロンプトを表示します。

障害のあるコントローラの表示	作業
LOADER プロンプト	次のセクションに進みます。

障害のあるコントローラの表示	作業
ギブバックを待っています	Ctrl キーを押しながら C キーを押し、プロンプトが表示されたら y と入力します
システムプロンプトまたはパスワードプロンプト（システムパスワードの入力）	正常なコントローラから障害コントローラをテイクオーバーまたは停止します。 <pre>storage failover takeover -ofnode impaired_node_name -halt true</pre> _-halt true _パラメータを指定すると、Loaderプロンプトが表示されます。

次の手順

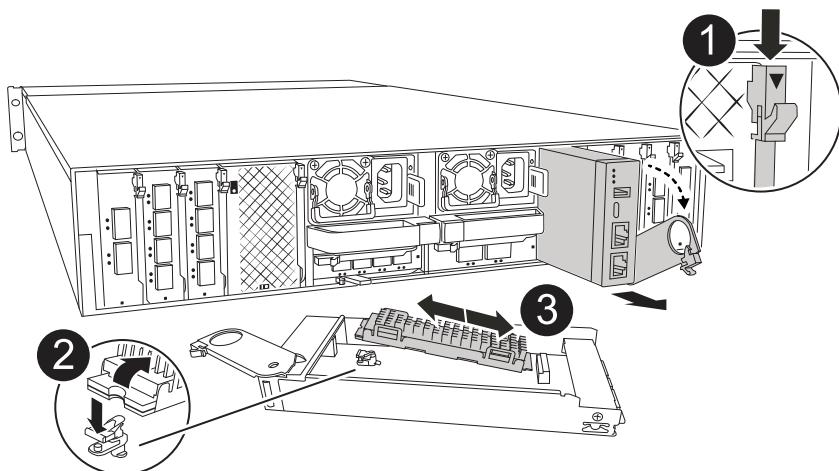
コントローラをシャットダウンしたら、を実行する必要があり["ブートメディアの交換"](#)ます。

ブートメディアを交換し、手動ブートリカバリの準備をします - AFF A1K

AFF A1Kシステムのブートメディアには、重要なファームウェアと設定データが保存されています。交換プロセスでは、システム管理モジュールの取り外し、損傷したブートメディアの取り外し、交換用ブートメディアのインストール、そしてUSBフラッシュドライブを使用してONTAPイメージを交換用ブートメディアに手動で転送します。

手順 1：ブートメディアを交換します

ブートメディアはシステム管理モジュールの内部にあり、モジュールをシステムから取り外すとアクセスできます。



1	システム管理モジュールのカムラッチ
2	ブートメディアロックボタン

手順

1. 接地対策がまだの場合は、自分で適切に実施します。
2. PSU から電源ケーブルを取り外します。



ストレージシステムにDC電源装置が搭載されている場合は、電源装置（PSU）から電源ケーブルブロックを外します。

3. システム管理モジュールを取り外します。
 - a. システム管理モジュールに接続されているケーブルをすべて取り外します。モジュールを再度取り付けるときに正しいポートにケーブルを接続できるように、ケーブルの接続先にラベルを付けておいてください。
 - b. ケーブルマネジメントトレイ内部の両側にあるボタンを引いてケーブルマネジメントトレイを下に回転させ、トレイを下に回転させます。
 - c. システム管理カムボタンを押します。
 - d. カムラッチができるだけ下に回転させます。
 - e. カムレバーの開口部に指をはさみ、モジュールをエンクロージャから引き出して、システム管理モジュールをエンクロージャから取り外します。
 - f. システム管理モジュールを静電気防止用マットの上に置き、ブートメディアにアクセスできるようにします。
4. 管理モジュールからブートメディアを取り外します。
 - a. 青色のロックボタンを押します。
 - b. ブートメディアを上に回転させ、ソケットから引き出して脇に置きます。
5. 交換用ブートメディアをシステム管理モジュールに取り付けます。
 - a. ブートメディアの端をソケットケースに合わせ、ソケットに対して垂直にゆっくりと押し込みます。
 - b. ブートメディアをロックボタンの方に回転させます。
 - c. 固定ボタンを押し、ブートメディアを最後まで回転させて固定ボタンを放します。
6. システム管理モジュールを取り付け直します。
 - a. モジュールをエンクロージャスロット開口部の端に合わせます。
 - b. モジュールをスロットにゆっくりと挿入してエンクロージャの奥まで押し込み、カムラッチを上に回転させてモジュールを所定の位置にロックします。
7. ケーブルマネジメントトレイを上に回転させて閉じます。
 - a. システム管理モジュールにケーブルを再接続します。

手順2：ONTAPイメージをブートメディアに転送する

取り付けた交換用ブートメディアにONTAPイメージがありません。適切なONTAPサービスイメージをからUSBフラッシュドライブにダウンロードし、交換用ブートメディアにダウンロードすることで、ONTAPイメージを交換用ブートメディアに転送できます "[ネットアップサポートサイト](#)"。

作業を開始する前に

- 4GB以上の容量がある、FAT32にフォーマットされた空のUSBフラッシュドライブが必要です。
- 障害のあるコントローラで実行されていたバージョンのONTAPイメージのコピーをダウンロードします。NetAppサポートサイトの[Downloads]セクションから該当するイメージをダウンロードできます。使用しているONTAPのバージョンがNVEをサポートしているかどうかを表示するには、コマンドを使用し`version -v`ます。コマンドの出力にと表示された場合、`<10no-DARE>`使用しているONTAPのバージョンでNVEがサポートされていません。
 - 使用しているONTAPのバージョンでNVEがサポートされている場合は、NetAppボリューム暗号化を使用したイメージをダウンロードします（ダウンロードボタンに表示されます）。
 - NVEがサポートされない場合は、NetAppボリューム暗号化なしのイメージをダウンロードします（ダウンロードボタンに表示されます）。
- HAペアのシステムの場合は、コントローラのノード管理ポート（通常はe0Mインターフェイス）間にネットワーク接続を確立する必要があります。

手順

1. 適切なサービスイメージをからUSBフラッシュドライブにダウンロードしてコピーし "[ネットアップサポートサイト](#)" ます。
 - a. ページの[Downloads]リンクから、ラップトップのワークスペースにサービスイメージをダウンロードします。
 - b. サービスイメージを解凍します。



Windows を使用して内容を展開する場合は、winzip を使用してネットブートイメージを展開しないでください。7-Zip や WinRAR など、別の抽出ツールを使用します。

- USBフラッシュドライブに、障害のあるコントローラで実行されている適切なONTAPイメージが格納されている必要があります。
- a. USB フラッシュドライブをラップトップから取り外します。
2. USBフラッシュドライブをシステム管理モジュールのUSBスロットに挿入します。
- USB フラッシュドライブは、USB コンソールポートではなく、USB デバイス用のラベルが付いたスロットに取り付けてください。
3. 電源ケーブルをPSUに再度差し込みます。
- システムのリブートが開始され、通常はLOADERプロンプトが表示されます。
4. Ctrl+C キーを押してブートプロセスを中断し、LOADER プロンプトで停止します。

このメッセージが表示されない場合は、Ctrl+C キーを押し、メンテナンスマードでブートするオプションを選択してから、コントローラを停止して LOADER プロンプトを表示します。

次の手順

ブートメディアを交換したら、を行う必要があり "[リカバリイメージのブート](#)" ます。

USB ドライブからの手動ブートメディアリカバリ - AFF A1K

AFF A1Kシステムに新しいブート メディア デバイスをインストールした後、USB ドライブからリカバリ イメージを手動で起動して、パートナー ノードから構成を復元できます。

作業を開始する前に

- ・コンソールが障害のあるコントローラに接続されていることを確認します。
- ・リカバリイメージが保存された USB フラッシュ ドライブがあることを確認します。
- ・システムで暗号化が使用されているかどうかを判断します。暗号化が有効になっているかどうかに応じて、手順 3 で適切なオプションを選択する必要があります。

手順

1. 障害のあるコントローラの LOADER プロンプトから、USB フラッシュ ドライブからリカバリ イメージ を起動します。

```
boot_recovery
```

リカバリイメージは USB フラッシュ ドライブからダウンロードされます。

2. プロンプトが表示されたら、画像の名前を入力するか、**Enter** キーを押して括弧内に表示されるデフォルトの画像を受け入れます。
3. ONTAPバージョンの手順を使用して、var ファイル システムを復元します。

ONTAP 9.16.0 以前

障害のあるコントローラーとパートナー コントローラーで次の手順を実行します。

- 障害のあるコントローラーの場合: 押す Y、見ると `Do you want to restore the backup configuration now?
- 障害のあるコントローラーの場合: プロンプトが表示されたら、`/etc/ssh/ssh_host_ecdsa_key` を上書きします。
- パートナー コントローラで: 障害のあるコントローラを高度な権限レベルに設定します。

```
set -privilege advanced
```

- パートナー コントローラで: 復元バックアップ コマンドを実行します。

```
system node restore-backup -node local -target-address
impaired_node_IP_address
```



復元成功以外のメッセージが表示された場合は、NetAppサポートにお問い合わせください。

- パートナー コントローラで: 管理者レベルに戻ります:

```
set -privilege admin
```

- 障害のあるコントローラの場合: 押す Y、見ると `Was the restore backup procedure successful?
- 障害のあるコントローラの場合: 押す Y、見ると `...would you like to use this restored copy now?
- 障害のあるコントローラの場合: 押す Y、再起動を求められたら、`Ctrl-C` ブートメニューが表示されたら。
 - 障害のあるコントローラで: 次のいずれかを実行します。
 - システムで暗号化が使用されていない場合は、ブートメニューから [オプション 1 通常ブート] を選択します。
 - システムが暗号化を使用している場合は、"アンコウカノ"。

ONTAP 9.16.1以降

障害のあるコントローラで次の手順を実行します。

- バックアップ設定の復元を求めるプロンプトが表示されたら、と入力し `Y` ます。

復元手順が成功すると、次のメッセージが表示されます。 syncflash_partner: Restore from partner complete

- プレス `Y` バックアップの復元が成功したかどうかを確認するプロンプトが表示されたら。
- プレス `Y` 復元された構成を使用するように求められた場合。
- プレス `Y` ノードを再起動するように求められた場合。

- e. プレス 'Y' 再起動を求められた場合は、'Ctrl-C' ブートメニューが表示されたら。
- f. 次のいずれかを実行します。
 - システムで暗号化が使用されていない場合は、ブートメニューから [オプション 1 通常ブート] を選択します。
 - システムが暗号化を使用している場合は、["アンコウカノ"](#)。

4. パートナーコントローラにコンソールケーブルを接続します。
5. コントローラのストレージをギブバックして、コントローラを通常動作に戻します。

```
storage failover giveback -fromnode local
```

6. 自動ギブバックを無効にした場合は、再度有効にします。

```
storage failover modify -node local -auto-giveback true
```

7. AutoSupportが有効になっている場合は、ケースの自動作成をリストアします。

```
system node autosupport invoke -node * -type all -message MAINT=END
```

次の手順

リカバリイメージを起動したら、を実行する必要があり["ブートメディアで暗号化をリストアする"](#)ます。

手動ブートリカバリ後の暗号化キーの復元 - AFF A1K

AFF A1Kシステムの交換用ブートメディアに暗号化をリストアして、データを継続的に保護します。交換プロセスには、キーの可用性の確認、暗号化設定の再適用、およびデータへのセキュアなアクセスの確認が含まれます。

キー マネージャーの種類に応じて適切な手順を実行し、システムの暗号化を復元します。システムで使用されているキー マネージャーが不明な場合は、ブート メディアの交換手順の開始時にキャプチャした設定を確認してください。

オンボードキーマネージャ（OKM）

ONTAPブートメニューからオンボードキーマネージャ（OKM）設定をリストアします。

作業を開始する前に

次の情報を用意してください。

- ・クラスタ全体のパスフレーズを入力 "オンボード キー管理の有効化"
- ・"オンボードキーマネージャのバックアップ情報"
- ・正しいパスフレーズとバックアップデータがあることを確認するには、"オンボードキー管理のバックアップとクラスタ全体のパスフレーズを検証する方法"手順

手順

障害のあるコントローラーの場合:

1. コンソール ケーブルを障害のあるコントローラーに接続します。
2. ONTAPブート メニューから適切なオプションを選択します。

ONTAP バージョン	このオプションを選択します。
ONTAP 9.8 以降	<p>オプション10を選択します。</p> <p>ブートメニューの例を表示します。</p> <div style="border: 1px solid black; padding: 10px; background-color: #f9f9f9;"><p>Please choose one of the following:</p><ul style="list-style-type: none">(1) Normal Boot.(2) Boot without /etc/rc.(3) Change password.(4) Clean configuration and initialize all disks.(5) Maintenance mode boot.(6) Update flash from backup config.(7) Install new software first.(8) Reboot node.(9) Configure Advanced Drive Partitioning.(10) Set Onboard Key Manager recovery secrets.(11) Configure node for external key management.<p>Selection (1-11)? 10</p></div>

ONTAP バージョン	このオプションを選択します。
ONTAP 9.7以前	<p>非表示オプションを選択します recover_onboard_keymanager</p> <p>ブートメニューの例を表示します。</p> <pre>Please choose one of the following: (1) Normal Boot. (2) Boot without /etc/rc. (3) Change password. (4) Clean configuration and initialize all disks. (5) Maintenance mode boot. (6) Update flash from backup config. (7) Install new software first. (8) Reboot node. (9) Configure Advanced Drive Partitioning. Selection (1-19)? recover_onboard_keymanager</pre>

3. プロンプトが表示されたら、回復プロセスを続行することを確認します。

プロンプトの例を表示

```
This option must be used only in disaster recovery procedures. Are you
sure? (y or n):
```

4. クラスタ全体のパスフレーズを2回入力します。

パスフレーズを入力している間、コンソールに入力内容が表示されません。

プロンプトの例を表示

```
Enter the passphrase for onboard key management:
```

```
Enter the passphrase again to confirm:
```

5. バックアップ情報を入力します。

- a. ダッシュを含め、BEGIN BACKUP 行から END BACKUP 行までのコンテンツ全体を貼り付けます。

プロンプトの例を表示

Enter the backup data:

```
AA
AAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAA
AA
AAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAA
AA
AAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAA
AA
0123456789012345678901234567890123456789012345678901
23
1234567890123456789012345678901234567890123456789012
34
2345678901234567890123456789012345678901234567890123
45
AAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAA
AA
AAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAA
AA
AAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAAA
AA

-----END
BACKUP-----
```

- b. 入力の最後に Enter キーを 2 回押します。

回復プロセスが完了し、次のメッセージが表示されます。

```
Successfully recovered keymanager secrets.
```

プロンプトの例を表示

```
Trying to recover keymanager secrets....  
Setting recovery material for the onboard key manager  
Recovery secrets set successfully  
Trying to delete any existing km_onboard.wkeydb file.  
  
Successfully recovered keymanager secrets.  
  
*****  
*****  
* Select option "(1) Normal Boot." to complete recovery process.  
*  
* Run the "security key-manager onboard sync" command to  
synchronize the key database after the node reboots.  
*****  
*****
```

+



表示された出力が以下の場合、続行しないでください。Successfully recovered keymanager secrets。トラブルシューティングを実行してエラーを修正します。

6. オプションを選択 `1` ブートメニューからONTAPのブートを続行します。

プロンプトの例を表示

```
*****
*****
* Select option "(1) Normal Boot." to complete the recovery
process.
*
*****
*****
(1) Normal Boot.
(2) Boot without /etc/rc.
(3) Change password.
(4) Clean configuration and initialize all disks.
(5) Maintenance mode boot.
(6) Update flash from backup config.
(7) Install new software first.
(8) Reboot node.
(9) Configure Advanced Drive Partitioning.
(10) Set Onboard Key Manager recovery secrets.
(11) Configure node for external key management.
Selection (1-11)? 1
```

7. コントローラーのコンソールに次のメッセージが表示されていることを確認します。

```
Waiting for giveback...(Press Ctrl-C to abort wait)
```

パートナーコントローラーの場合:

8. 障害のあるコントローラーを返却します。

```
storage failover giveback -fromnode local -only-cfo-aggregates true
```

障害のあるコントローラーの場合:

9. CFO アグリゲートのみで起動した後、キー マネージャーを同期します。

```
security key-manager onboard sync
```

10. プロンプトが表示されたら、オンボード キー マネージャーのクラスター全体のパスフレーズを入力します。

プロンプトの例を表示

```
Enter the cluster-wide passphrase for the Onboard Key Manager:
```

All offline encrypted volumes will be brought online and the corresponding volume encryption keys (VEKs) will be restored automatically within 10 minutes. If any offline encrypted volumes are not brought online automatically, they can be brought online manually using the "volume online -vserver <vserver> -volume <volume_name>" command.



同期が成功すると、追加のメッセージなしでクラスター プロンプトが返されます。同期が失敗した場合、クラスター プロンプトに戻る前にエラー メッセージが表示されます。エラーが修正され、同期が正常に実行されるまで続行しないでください。

11. すべてのキーが同期されていることを確認します。

```
security key-manager key query -restored false
```

コマンドは結果を返さないはずです。結果が表示された場合は、結果が返されなくなるまで同期コマンドを繰り返します。

パートナーコントローラーの場合:

12. 障害のあるコントローラーを返却します。

```
storage failover giveback -fromnode local
```

13. 自動ギブバックを無効にした場合はリストアします。

```
storage failover modify -node local -auto-giveback true
```

14. AutoSupportが有効になっている場合は、ケースの自動作成をリストアします。

```
system node autosupport invoke -node * -type all -message MAINT=END
```

外部キーマネージャ (EKM)

ONTAP ブートメニューから外部キーマネージャの設定をリストアします。

作業を開始する前に

別のクラスター ノードまたはバックアップから次のファイルを収集します。

- `/cfcard/kmip/servers.cfg` ファイルまたはKMIPサーバーのアドレスとポート
- `/cfcard/kmip/certs/client.crt` ファイル (クライアント証明書)
- `/cfcard/kmip/certs/client.key` ファイル (クライアントキー)

- `/cfcard/kmip/certs/CA.pem` ファイル (KMIP サーバー CA 証明書)

手順

障害のあるコントローラーの場合:

1. コンソール ケーブルを障害のあるコントローラーに接続します。
2. オプションを選択 `11` ONTAP ブート メニューから。

ブートメニューの例を表示します。

```
(1) Normal Boot.  
(2) Boot without /etc/rc.  
(3) Change password.  
(4) Clean configuration and initialize all disks.  
(5) Maintenance mode boot.  
(6) Update flash from backup config.  
(7) Install new software first.  
(8) Reboot node.  
(9) Configure Advanced Drive Partitioning.  
(10) Set Onboard Key Manager recovery secrets.  
(11) Configure node for external key management.  
Selection (1-11)? 11
```

3. プロンプトが表示されたら、必要な情報を収集したことを確認します。

プロンプトの例を表示

```
Do you have a copy of the /cfcard/kmip/certs/client.crt file?  
{y/n}  
Do you have a copy of the /cfcard/kmip/certs/client.key file?  
{y/n}  
Do you have a copy of the /cfcard/kmip/certs/CA.pem file? {y/n}  
Do you have a copy of the /cfcard/kmip/servers.cfg file? {y/n}
```

4. プロンプトが表示されたら、クライアントとサーバーの情報を入力します。
 - a. BEGIN 行と END 行を含むクライアント証明書 (client.crt) ファイルの内容を入力します。
 - b. BEGIN 行と END 行を含むクライアント キー (client.key) ファイルの内容を入力します。
 - c. BEGIN 行と END 行を含む KMIP サーバー CA (CA.pem) ファイルの内容を入力します。
 - d. KMIP サーバーの IP アドレスを入力します。
 - e. KMIP サーバー ポートを入力します (デフォルトのポート 5696 を使用するには Enter キーを押します)。

例を示します

```
Enter the client certificate (client.crt) file contents:  
-----BEGIN CERTIFICATE-----  
<certificate_value>  
-----END CERTIFICATE-----  
  
Enter the client key (client.key) file contents:  
-----BEGIN RSA PRIVATE KEY-----  
<key_value>  
-----END RSA PRIVATE KEY-----  
  
Enter the KMIP server CA(s) (CA.pem) file contents:  
-----BEGIN CERTIFICATE-----  
<certificate_value>  
-----END CERTIFICATE-----  
  
Enter the IP address for the KMIP server: 10.10.10.10  
Enter the port for the KMIP server [5696]:  
  
System is ready to utilize external key manager(s).  
Trying to recover keys from key servers....  
kmip_init: configuring ports  
Running command '/sbin/ifconfig e0M'  
..  
..  
kmip_init: cmd: ReleaseExtraBSDPort e0M
```

回復プロセスが完了し、次のメッセージが表示されます。

Successfully recovered keymanager secrets.

例を示します

```
System is ready to utilize external key manager(s).  
Trying to recover keys from key servers....  
Performing initialization of OpenSSL  
Successfully recovered keymanager secrets.
```

5. オプションを選択`1`ブートメニューからONTAPのブートを続行します。

プロンプトの例を表示

```
*****
*****
* Select option "(1) Normal Boot." to complete the recovery
process.
*
*****
*****
(1) Normal Boot.
(2) Boot without /etc/rc.
(3) Change password.
(4) Clean configuration and initialize all disks.
(5) Maintenance mode boot.
(6) Update flash from backup config.
(7) Install new software first.
(8) Reboot node.
(9) Configure Advanced Drive Partitioning.
(10) Set Onboard Key Manager recovery secrets.
(11) Configure node for external key management.
Selection (1-11)? 1
```

6. 自動ギブバックを無効にした場合はリストアします。

```
storage failover modify -node local -auto-giveback true
```

7. AutoSupportが有効になっている場合は、ケースの自動作成をリストアします。

```
system node autosupport invoke -node * -type all -message MAINT=END
```

次の手順

ブートメディアで暗号化をリストアしたら、を実行する必要があり["故障した部品をNetAppに返却します。"](#)ま
す。

故障したブートメディア部品をNetAppに返却 - AFF A1K

AFF A1Kシステムのコンポーネントに障害が発生した場合は、障害が発生した部品
をNetAppに返却してください。["バーツの返品と交換"](#)詳細については、ページを参照し
てください。

シャーシ

シャーシ交換ワークフロー - AFF A1K

交換要件を確認し、コントローラをシャットダウンし、シャーシを交換し、システムの動作を確認して、AFF A1Kストレージシステムのシャーシの交換を開始します。

1

"シャーシの交換要件の確認"

シャーシの交換要件を確認します。

2

"シャーシの交換の準備"

システムの場所を確認し、システムのクレデンシャルと必要な工具を収集し、交換用シャーシが届いていることを確認し、システムケーブルにラベルを付けて、シャーシを交換する準備をします。

3

"コントローラをシャットダウン"

シャーシのメンテナンスを実行できるように、コントローラをシャットダウンします。

4

"シャーシを交換してください"

障害のあるシャーシから交換用シャーシにコンポーネントを移動して、シャーシを交換します。

5

"シャーシ交換後の処理"

コントローラを起動し、コントローラを返却し、故障したシャーシをNetAppに返却して、シャーシの交換を完了します。

シャーシ交換の要件 - AFF A1K

AFF A1Kシステムのシャーシを交換する前に、交換を正常に行うために必要な要件を満たしていることを確認してください。これには、システム内の他のすべてのコンポーネントが適切に機能していることを確認すること、ONTAPのローカル管理者の認証情報、適切な交換用シャーシ、および必要なツールがあることを確認することが含まれます。

シャーシは、ファン、コントローラ/CPU ユニット、NVRAM12、システム管理モジュール、I/O カードとブランкиング モジュール、PSU などのすべてのシステム コンポーネントを収容する物理シャーシです。

次の要件を確認します。

- ・システムの他のすべてのコンポーネントが正常に機能していることを確認します。正常に機能していない場合は、に連絡してサポートを受けてください ["ネットアップサポート"](#)
- ・ONTAPのローカル管理者のクレデンシャルがない場合は、そのクレデンシャルを取得します。
- ・交換に必要な工具と機器が揃っていることを確認します。
- ・シャーシの交換手順は、システムでサポートされるすべてのバージョンのONTAPで使用できます。
- ・シャーシの交換手順は、ベゼル、ファン、コントローラ モジュール、NVRAM12、システム管理モジュー

ル、I/O カードとブランкиング モジュール、および PSU を新しいシャーシに移動し、交換用シャーシがNetAppの新しいコンポーネントであることを前提として書かれています。

次の手順

シャーシの交換要件を確認したら、を行う必要があります["シャーシを交換する準備"](#)。

シャーシ交換の準備 - AFF A1K

障害のあるシャーシを識別し、交換用コンポーネントを確認し、ケーブルとコントローラ モジュールにラベルを付けて、AFF A1Kシステム内の障害のあるシャーシを交換する準備をします。

手順1：システムを特定して監視する

あとで参照できるように、コンソールセッションを開き、セッションログを保存しておき、障害のあるシャーシを特定するためにシステムの場所LEDを点灯する必要があります。

手順

1. シリアルコンソールポートに接続し、システムとのインターフェイスを確立して監視します。
2. コントローラのロケーションLEDの場所を確認してオンにします。
 - a. ロケーションLEDの現在の状態を表示するには、コマンドを使用し `system controller location-led show` ます。
 - b. ロケーションLEDの状態を「オン」に変更します。

```
system controller location-led modify -node node1 -state on
```

ロケーションLEDは30分間点灯したままになります。

手順2：交換用コンポーネントを確認する

必要なコンポーネントを受け取ったことを確認し、パッケージから取り出して、パッケージを保存する必要があります。

手順

1. 梱包を開く前に、梱包ラベルを確認し、次のことを確認してください。
 - コンポーネントのパーツ番号。
 - パーツの説明。
 - ボックス内の数量。
2. 梱包から内容物を取り出し、梱包を使用して障害が発生したコンポーネントをNetAppに返送します。

ステップ3: ケーブルにラベルを付ける

システム背面の I/O モジュールからケーブルを取り外す前に、ケーブルにラベルを付ける必要があります。

手順

1. ストレージシステムに接続されているすべてのケーブルにラベルを付けます。これは、この手順の後半で

ケーブルを再接続する際に役立ちます。

2. まだ適切な接地対策を行っていない場合は、自分で接地対策を行ってください。

次の手順

AFF A1Kシャーシのハードウェアを交換する準備ができたら、"コントローラをシャットダウン"。

シャーシを交換するにはコントローラをシャットダウンします - **AFF A1K**

シャーシを交換するときにデータの損失を防ぎ、システムの安定性を確保するために、AFF A1Kストレージシステムのコントローラをシャットダウンします。

障害のあるコントローラをシャットダウンするには、コントローラのステータスを確認し、必要に応じて正常なコントローラが障害のあるコントロラストレージからデータを引き続き提供できるようにコントローラをテイクオーバーする必要があります。

このタスクについて

- SANシステムを使用している場合は、障害コントローラのSCSIブレードのイベントメッセージを確認しておく必要があります (`cluster kernel-service show` ます)。コマンド (priv advancedモードから) を実行すると、`cluster kernel-service show` そのノードのノード名、そのノードの可用性ステータス、およびそのノードの動作ステータスが表示され"クオーラムステータス"ます。

各 SCSI ブレードプロセスは、クラスタ内の他のノードとクオーラムを構成している必要があります。交換を進める前に、すべての問題を解決しておく必要があります。

- ノードが 3つ以上あるクラスタは、クオーラムを構成している必要があります。クラスタがクオーラムを構成していない場合、または正常なコントローラで適格性と正常性についてfalseと表示される場合は、障害のあるコントローラをシャットダウンする前に問題を修正する必要があります。を参照してください "[ノードをクラスタと同期します](#)"。

手順

1. AutoSupportが有効になっている場合は、AutoSupportメッセージを呼び出してケースの自動作成を停止します。

```
system node autosupport invoke -node * -type all -message MAINT=<# of hours>h
```

次のAutoSupport メッセージは、ケースの自動作成を2時間停止します。

```
cluster1:> system node autosupport invoke -node * -type all -message MAINT=2h
```

2. 自動ギブバックを無効にする:

- a. 正常なコントローラのコンソールから次のコマンドを入力します。

```
storage failover modify -node impaired_node_name -auto-giveback false
```

- b. 入力 y 「自動ギブバックを無効にしますか?」というプロンプトが表示されたら、

3. 障害のあるコントローラに LOADER プロンプトを表示します。

障害のあるコントローラの表示	作業
LOADER プロンプト	次の手順に進みます。
ギブバックを待っています	Ctrl キーを押しながら C キーを押し ' プロンプトが表示されたら y と入力します
システムプロンプトまたはパスワードプロンプト	<p>正常なコントローラから障害コントローラをテイクオーバーまたは停止します。</p> <pre>storage failover takeover -ofnode impaired_node_name -halt true</pre> <p>_halt true _パラメータを指定すると、Loaderプロンプトが表示されます。</p>

次の手順

コントローラをシャットダウンしたら、シャットダウンする必要があり["シャーシを交換する"](#)ます。

シャーシの交換 - AFF A1K

ハードウェア障害が発生した場合は、AFF A1Kシステムのシャーシを交換してください。交換プロセスには、コントローラ、I/O カード、NVRAM12 モジュール、システム管理モジュール、および電源ユニット (PSU) の取り外し、交換用シャーシのインストール、およびシャーシコンポーネントの再取り付けが含まれます。

手順1：PSUとケーブルを取り外す

コントローラーを取り外す前に、2つの電源ユニット (PSU) を取り外す必要があります。

手順

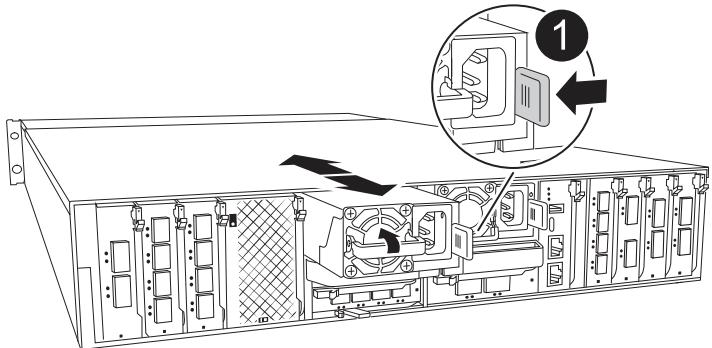
1. PSUを取り外します。
 - a. 接地対策がまだの場合は、自身で適切に実施します。
 - b. PSUから電源コードを抜きます。

システムにDC電源がある場合は、電源ブロックをPSUから取り外します。

- c. PSUハンドルを上に回転させてPSUを引き抜き、PSUロックタブを押してPSUをシャーシから引き抜き、シャーシの背面から2つのPSUを取り外します。



PSUは短い。コントローラモジュールから突然落下して負傷することができないように、取り外すときは必ず両手で支えてください。



1

Terracotta PSUの固定ツメ

a. 2番目のPSUに対してもこれらの手順を繰り返します。

2. ケーブルを取り外します。

a. システムケーブルとSFPモジュールおよびQSFPモジュール（必要な場合）をコントローラモジュールから取り外しますが、整理するためにケーブルマネジメントデバイスには残しておきます。

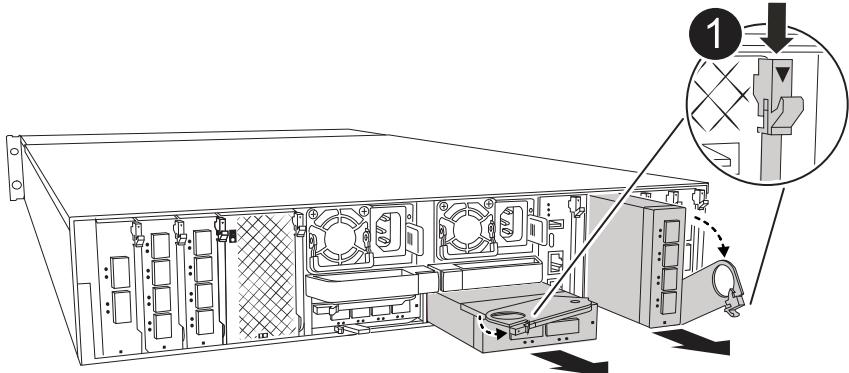


この手順の最初に、ケーブルにラベルを付けておく必要があります。

b. ケーブル管理デバイスをシャーシから取り外し、脇に置きます。

ステップ2: I/Oカード、NVRAM12、システム管理モジュールを取り外す

1. ターゲットのI/Oモジュールをシャーシから取り外します。



1

I/Oカムラッチ

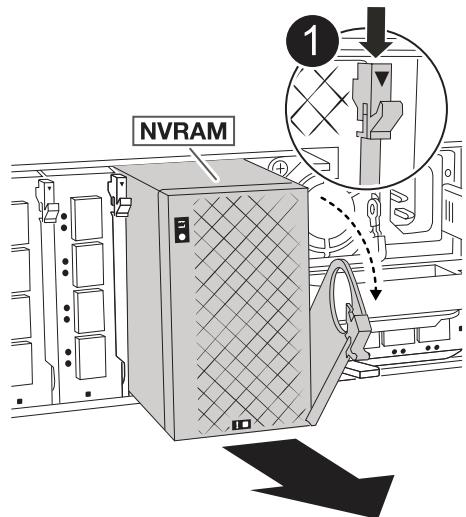
a. ターゲットモジュールのカムボタンを押します。

b. カムラッチをモジュールからできるだけ離します。

c. 指をカムレバーの開口部に引っ掛けモジュールをシャーシから引き出し、モジュールをシャーシから取り外します。

I/Oモジュールが取り付けられていたスロットを記録しておいてください。

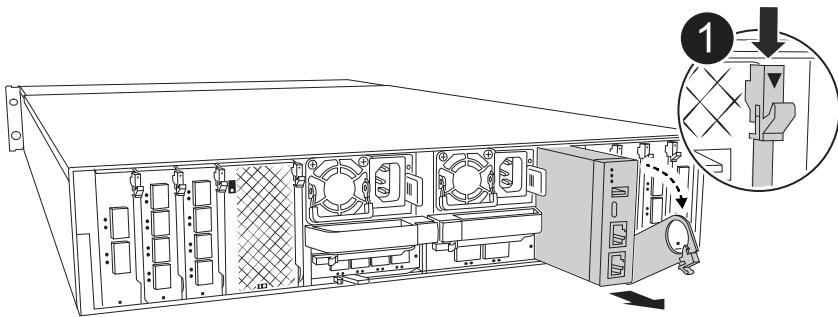
- d. I/O モジュールを脇に置き、他の I/O モジュールに対してこれらの手順を繰り返します。
2. NVRAM12モジュールを取り外します。
- ロックカムボタンを押します。
- カムボタンがシャーシから離れます。
- カムラッチをできるだけ下に回転させます。
 - カムレバーの開口部に指をかけてモジュールをシャーシから引き出し、NVRAMモジュールをシャーシから取り外します。



①

NVRAM12カムラッチ

- NVRAMモジュールを安定した場所に置きます。
3. システム管理モジュールを削除します。
- システム管理モジュールのカムボタンを押します。
 - カムレバーをできるだけ下に回転させます。
 - カムレバーの穴に指を入れ、モジュールをシステムからまっすぐ引き出します。



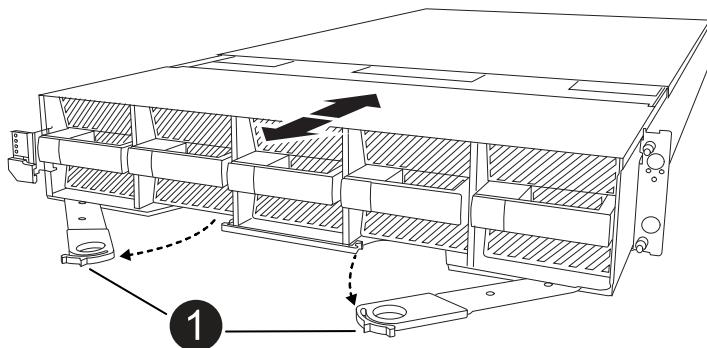
1

システム管理モジュールのカムラッチ

手順 3：コントローラモジュールを取り外す

- ユニットの前面で、ロックカムの穴に指をかけ、カムレバーのタブを軽く押しながら、両方のラッチを同時に手前にしっかりと回転させます。

コントローラモジュールがシャーシから少し引き出されます。



1

ロッキングカムラッチ

- コントローラモジュールをスライドしてシャーシから引き出し、平らで安定した場所に置きます。

このとき、空いている手でコントローラモジュールの底面を支えてください。

ステップ4: 損傷したシャーシを交換する

障害のあるシャーシを取り外し、交換用シャーシを取り付けます。

手順

- 障害のあるシャーシを取り外します。
 - シャーシ取り付けポイントからネジを外します。
 - 障害のあるシャーシをシステム キャビネットまたは機器ラックのラック レールからスライドさせて取り外し、脇に置きます。
- 交換用シャーシを設置します。
 - 交換用シャーシをシステム キャビネットまたは機器ラックのラック レールにガイドして、交換用シャーシを機器ラックまたはシステム キャビネットに取り付けます。
 - シャーシをスライドさせて装置ラックまたはシステムキャビネットに完全に挿入します。
 - 障害のあるシャーシから取り外したネジを使用して、シャーシの前面を装置ラックまたはシステムキャビネットに固定します。

ステップ5: シャーシコンポーネントを取り付ける

交換用シャーシを設置した後、コントローラ モジュールを設置し、I/O モジュールとシステム管理モジュール

のケーブルを再接続し、PSU を再度設置して差し込む必要があります。

手順

1. コントローラモジュールを設置します。
 - a. コントローラ モジュールの端をシャーシ前面の開口部に合わせ、コントローラをシャーシの奥までゆっくりと押し込みます。
 - b. ロックラッチをロック位置まで回転させます。
2. シャーシの背面に I/O カードを取り付けます。
 - a. I/O モジュールの端を、交換用シャーシの障害のあるシャーシと同じスロットに合わせ、モジュールをシャーシの奥までゆっくりと押し込みます。
 - b. カムラッチを上方に回転させてロック位置にします。
 - c. 他の I/O モジュールについてもこれらの手順を繰り返します。
3. システム管理モジュールをシャーシの背面に取り付けます。
 - a. システム管理モジュールの端をシャーシの開口部に合わせ、モジュールをシャーシの奥までゆっくりと押し込みます。
 - b. カムラッチを上方に回転させてロック位置にします。
 - c. まだ行っていない場合は、ケーブル管理デバイスを再インストールし、ケーブルを I/O カードとシステム管理モジュールに再接続します。



メディアコンバータ（QSFPまたはSFP）を取り外した場合は、必ず取り付け直してください。

- ケーブルがケーブルラベルに従って接続されていることを確認してください。
4. シャーシの背面にあるシャーシの背面に NVRAM12 モジュールを取り付けます。
 - a. NVRAM12 モジュールの端をシャーシの開口部に合わせ、モジュールをシャーシの奥までゆっくりと押し込みます。
 - b. カムラッチを上方に回転させてロック位置にします。
 5. PSU を取り付けます。
 - a. 両手を使って PSU の端を支え、シャーシの開口部に合わせます。
 - b. ロック タブがカチッと音がするまで、PSU をシャーシにゆっくりと押し込みます。

電源装置は、内部コネクタに正しく差し込まれ、所定の位置にロックされているだけです。



内部コネクタの損傷を防ぐため、PSUをシステムにスライドさせるときは力を入れすぎないでください。

6. PSU 電源ケーブルを両方の PSU に再接続し、電源ケーブル リテナーを使用して各電源ケーブルを PSU に固定します。

DC電源装置がある場合は、コントローラモジュールをシャーシに完全に装着したら電源装置に電源ブロックを再接続し、電源ケーブルを取り付けネジでPSUに固定します。

PSUが取り付けられて電源が復旧すると、すぐにコントローラモジュールのブートが開始されます。

次の手順

損傷したAFF A1Kシャーシを交換し、コンポーネントを再インストールした後、"シャーシ交換後の処理"。

シャーシ交換を完了 - AFF A1K

コントローラを再起動し、システムの健全性を確認し、故障した部品をNetAppに返送して、 AFF A1Kシャーシ交換手順の最終ステップを完了します。

ステップ1: コントローラを起動し、システムの健全性を確認する

コントローラが再起動したら、ONTAPを起動し、コントローラを戻して、ストレージシステムの健全性を確認します。

手順

1. コンソールの出力を確認します。
 - a. コントローラがブートしてLoaderプロンプトが表示されたら、コマンドを使用してコントローラをリブートし `boot_ontap` ます。
 - b. リブート後にコンソールにと表示された場合 `waiting for giveback` は、パートナーコントローラにログインし、コマンドを使用して交換したコントローラのギブバックの準備が完了していることを確認します `storage failover show`。
2. ギブバックを実行します。
 - a. パートナーコントローラにコンソールケーブルを接続します。
 - b. 障害コントローラのストレージをギブバックして、障害コントローラを通常動作に戻します。
`storage failover giveback -ofnode impaired_node_name`
 - c. 自動ギブバックが無効になっている場合は、再度有効にします。
`storage failover modify -node impaired_node_name -auto-giveback true`
 - d. AutoSupportが有効になっている場合は、ケースの自動作成をリストアまたは抑制解除します。
`system node autosupport invoke -node * -type all -message MAINT=END`
3. ギブバックが完了したら、"Active IQ Config Advisor"ストレージシステムの健全性を確認し、発生した問題を修正します。

手順2：故障した部品をNetAppに返却する

障害が発生したパーツは、キットに付属のRMA指示書に従ってNetAppに返却してください。"パーツの返品と交換"詳細については、ページを参照してください。

コントローラ

コントローラの交換ワークフロー- AFF A1K

まず、障害のあるコントローラをシャットダウンし、コントローラを取り外して交換し、システム構成をリストアし、ストレージリソースの制御を交換用コントローラに戻して、AFF A1Kストレージシステムのコントローラを交換します。

1

"コントローラの交換要件を確認します。"

コントローラモジュールを交換するには、一定の要件を満たす必要があります。

2

"障害のあるコントローラをシャットダウンします"

障害のあるコントローラをシャットダウンまたはテイクオーバーして、正常なコントローラが障害のあるコントローラストレージから引き続きデータを提供できるようにします。

3

"コントローラを交換"

コントローラを交換するには、障害のあるコントローラを取り外し、FRUコンポーネントを交換用コントローラモジュールに移動してから、交換用コントローラモジュールをエンクロージャに取り付けます。

4

"システム構成をリストアおよび検証します"

交換用コントローラの下位システム構成を確認し、必要に応じてシステム設定を再設定します。

5

"コントローラをギブバック"

ストレージリソースの所有権を交換用コントローラに戻します。

6

"コントローラ交換後の処理"

LIFを確認し、クラスタの健全性を確認して、障害が発生したパートをNetAppに戻します。

コントローラの交換要件-AFF A1K

AFF A1Kシステムのコントローラを交換する前に、交換が成功するために必要な要件を満たしていることを確認してください。具体的には、システムの他のすべてのコンポーネントが正常に動作していること、正しい交換用コントローラがあることの確認、コントローラのコンソール出力のテキストログファイルへの保存が含まれます。

コントローラの交換要件を確認します。

- すべてのドライブシェルフが適切に動作している必要があります。
- 正常なコントローラは、交換するコントローラをテイクオーバーできる必要があります（この手順では「障害のあるコントローラ」と呼びます）。
- この手順はコントローラのアップグレードには使用しないでください。代わりに、を参照してください "コントローラハードウェアのアップグレード手順を選択"。
- MetroCluster構成のシステムの場合は、セクションを参照し "正しいリカバリ手順の選択" で、このコントローラの交換手順を使用する必要があるかどうかを確認します。
- 障害が発生したコンポーネントは、NetAppから受け取ったField-Replaceable Unit (FRU; フィールド交換可能ユニット) と交換する必要があります。

- ・コントローラモジュールは、同じモデルタイプのコントローラモジュールと交換する必要があります。コントローラモジュールを交換するだけでは、システムをアップグレードすることはできません。
- ・この手順の一部としてドライブやドライブシェルフを変更することはできません。
- ・ブートデバイスはシステムの背面に取り付けられたシステム管理モジュールに配置されているため、コントローラモジュールの交換時にブートデバイスを移動する必要はありません。
- ・これらの手順のコマンドを正しいシステムに適用することが重要です。
 - impaired_controller は、交換するコントローラです。
 - replacement_controller は、障害のあるコントローラを交換する新しいコントローラです。
 - healthy_controller はサバイバーコントローラです。
- ・コントローラのコンソール出力を必ずテキストログファイルにキャプチャする必要があります。

これにより、手順の記録が作成され、交換プロセス中に発生する可能性のある問題をトラブルシューティングすることができます。

次の手順

AFF A1Kコントローラの交換要件を確認したら、を行う必要があります"障害のあるコントローラをシャットダウン"。

障害のあるコントローラをシャットダウンします- **AFF A1K**

AFF A1Kストレージシステムのコントローラをシャットダウンしてデータ損失を防止し、コントローラの交換時にシステムの安定性を確保します。

次のいずれかのオプションを使用してコントローラモジュールをシャットダウンします。

オプション 1：ほとんどのシステム

障害のあるコントローラをシャットダウンするには、コントローラのステータスを確認し、必要に応じて正常なコントローラが障害のあるコントローラストレージからデータを引き続き提供できるようにコントローラをテイクオーバーする必要があります。

このタスクについて

- SANシステムを使用している場合は、障害コントローラのSCSIブレードのイベントメッセージを確認しておく必要があります(`cluster kernel-service show`します)。コマンド (priv advancedモードから) を実行すると、`cluster kernel-service show`そのノードのノード名、そのノードの可用性ステータス、およびそのノードの動作ステータスが表示され"[クオーラムステータス](#)"ます。

各 SCSI ブレードプロセスは、クラスタ内の他のノードとクオーラムを構成している必要があります。交換を進める前に、すべての問題を解決しておく必要があります。

- ノードが 3 つ以上あるクラスタは、クオーラムを構成している必要があります。クラスタがクオーラムを構成していない場合、または正常なコントローラで適格性と正常性についてfalseと表示される場合は、障害のあるコントローラをシャットダウンする前に問題を修正する必要があります。を参照してください "[ノードをクラスタと同期します](#)"。

手順

1. AutoSupportが有効になっている場合は、AutoSupportメッセージを呼び出してケースの自動作成を停止します。

```
system node autosupport invoke -node * -type all -message MAINT=<# of hours>h
```

次のAutoSupport メッセージは、ケースの自動作成を2時間停止します。

```
cluster1:> system node autosupport invoke -node * -type all -message MAINT=2h
```

2. 自動ギブバックを無効にする:

- a. 正常なコントローラのコンソールから次のコマンドを入力します。

```
storage failover modify -node impaired_node_name -auto-giveback false
```

- b. 入力 y 「自動ギブバックを無効にしますか?」というプロンプトが表示されたら、

3. 障害のあるコントローラに LOADER プロンプトを表示します。

障害のあるコントローラの表示	作業
LOADER プロンプト	次の手順に進みます。
ギブバックを待っています	Ctrl キーを押しながら C キーを押し'プロンプトが表示されたら y と入力します

障害のあるコントローラの表示	作業
システムプロンプトまたはパスワードプロンプト	<p>正常なコントローラから障害コントローラをテイクオーバーまたは停止します。</p> <pre>storage failover takeover -ofnode impaired_node_name -halt true</pre> <p>_halt true _パラメータを指定すると、Loaderプロンプトが表示されます。</p>

オプション 2：コントローラが MetroCluster に搭載されている

障害のあるコントローラをシャットダウンするには、コントローラのステータスを確認し、必要に応じて正常なコントローラが障害のあるコントローラストレージからデータを引き続き提供できるようにコントローラをテイクオーバーする必要があります。

- ノードが 3 つ以上あるクラスタは、クオーラムを構成している必要があります。クラスタがクオーラムを構成していない場合、または正常なコントローラで適格性と正常性についてfalseと表示される場合は、障害のあるコントローラをシャットダウンする前に問題を修正する必要があります。を参照してください "[ノードをクラスタと同期します](#)"。
- MetroClusterの設定状態が「設定済み」になっていること、およびノードが有効かつ正常な状態であることを確認しておく必要があります。

```
metrocluster node show
```

手順

- AutoSupportが有効になっている場合は、AutoSupportメッセージを呼び出してケースの自動作成を停止します。

```
system node autosupport invoke -node * -type all -message
MAINT=number_of_hours_downh
```

次のAutoSupport メッセージは、ケースの自動作成を2時間停止します。

```
cluster1:> system node autosupport invoke -node * -type all -message
MAINT=2h
```

- 自動ギブバックを無効にする:

- 正常なコントローラのコンソールから次のコマンドを入力します。

```
storage failover modify -node local -auto-giveback false
```

- 入力 y 「自動ギブバックを無効にしますか?」というプロンプトが表示されたら、

- 障害のあるコントローラに LOADER プロンプトを表示します。

障害のあるコントローラの表示	作業
LOADER プロンプト	次のセクションに進みます。

障害のあるコントローラの表示	作業
ギブバックを待っています	Ctrl キーを押しながら C キーを押し、プロンプトが表示されたら y と入力します
システムプロンプトまたはパスワードプロンプト（システムパスワードの入力）	正常なコントローラから障害コントローラをテイクオーバーまたは停止します。 <pre>storage failover takeover -ofnode impaired_node_name -halt true</pre> _-halt true _パラメータを指定すると、Loaderプロンプトが表示されます。

次の手順

コントローラをシャットダウンしたら、シャットダウンする必要があり["コントローラを交換"](#)ます。

コントローラの交換- AFF A1K

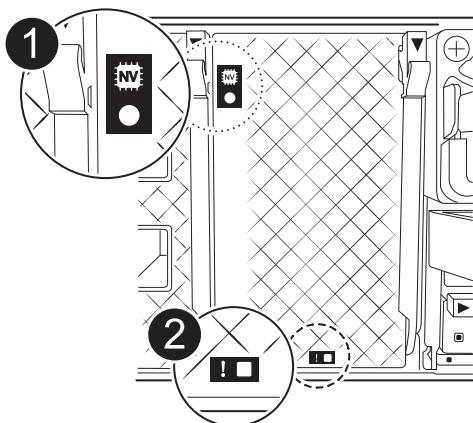
ハードウェア障害が発生した場合は、AFF A1Kシステムのコントローラを交換してください。交換プロセスには、障害のあるコントローラーの取り外し、コンポーネントの交換用コントローラへの移動、交換用コントローラのインストール、および再起動が含まれます。

手順 1：コントローラモジュールを取り外す

コントローラモジュールを交換する場合、またはコントローラモジュール内部のコンポーネントを交換する場合は、コントローラモジュールをエンクロージャから取り外す必要があります。

手順

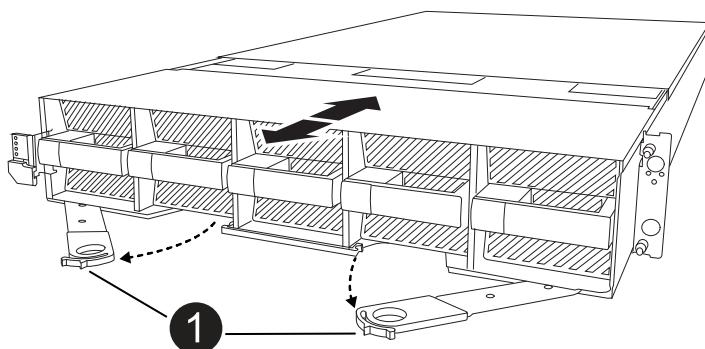
1. システムのスロット4/5にあるNVRAMステータスLEDを確認します。コントローラモジュールの前面パネルにもNVRAM LEDがあります。NVアイコンを探します。



1	NVRAMステータスLED
2	NVRAM警告LED

- NV LEDが消灯している場合は、次の手順に進みます。
 - NV LEDが点滅している場合は、点滅が停止するまで待ちます。点滅が5分以上続く場合は、テクニカルサポートにお問い合わせください。
2. 接地対策がまだの場合は、自分で適切に実施します。
 3. ユニットの前面で、ロックカムの穴に指をかけ、カムレバーのタブを軽く押しながら、両方のラッチを同時に手前にしっかりと回転させます。

コントローラモジュールがエンクロージャから少し引き出します。



1	ロッキングカムラッチ
---	------------

4. コントローラモジュールをエンクロージャから引き出し、平らで安定した場所に置きます。

このとき、コントローラモジュールをエンクロージャから引き出すときは、必ず底面を支えてください。

手順 2：ファンを移動します

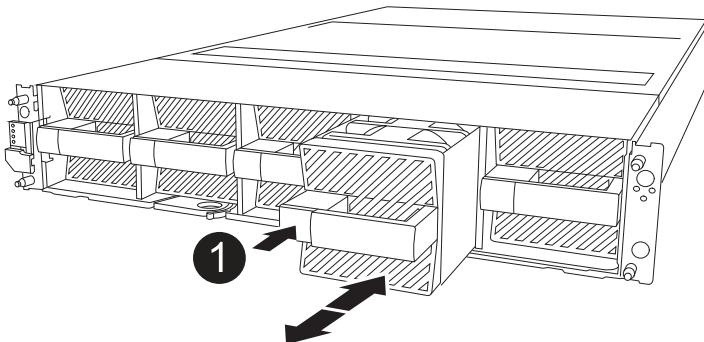
障害のあるコントローラモジュールから交換用コントローラモジュールに5つのファンモジュールを取り外す必要があります。

手順

1. 接地対策がまだの場合は、自分で適切に実施します。
2. (必要な場合) 両手でベゼルの両側の開口部を持ち、手前に引いてシャーシフレームのボールスタッドからベゼルを外します。
3. ファンモジュールのグレーのロックボタンを押し、空いている手で支えながらファンモジュールをシャーシからまっすぐ引き出します。



ファンモジュールは奥行きがないので、シャーシから突然落下してけがをすることがあります。必ず空いている手でファンモジュールの底面を支えてください。



1

黒のロックボタン

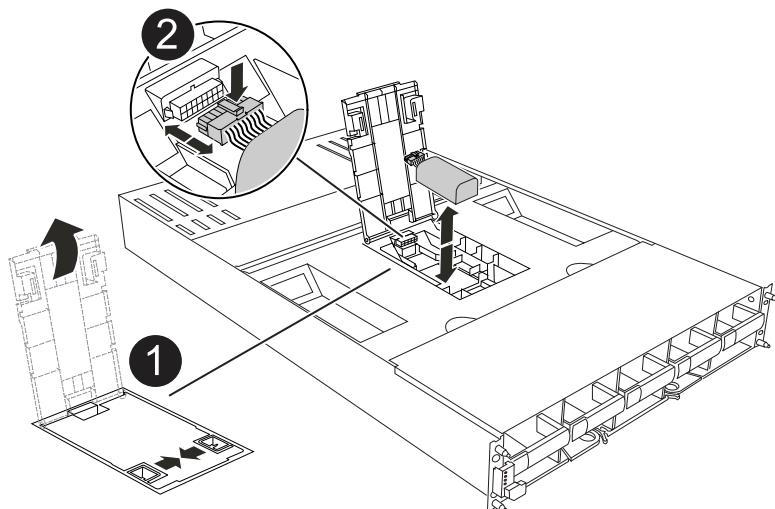
4. 交換用コントローラモジュールにファンを取り付けます。
 - a. ファンケースの端を交換用コントローラモジュール前面の開口部に合わせます。
 - b. ファンモジュールを所定の位置に固定されるまで、交換用コントローラモジュールの奥までそっとスライドさせます。
5. 残りのファンモジュールに対して上記の手順を繰り返します。

手順3：NVバッテリを移動します

NVバッテリを交換用コントローラに移動します。

手順

1. NVバッテリーエアダクトカバーを開き、NVバッテリーの場所を確認します。



1

NVバッテリーエアダクトカバー

2

NVバッテリープラグ

3

NVバッテリパック

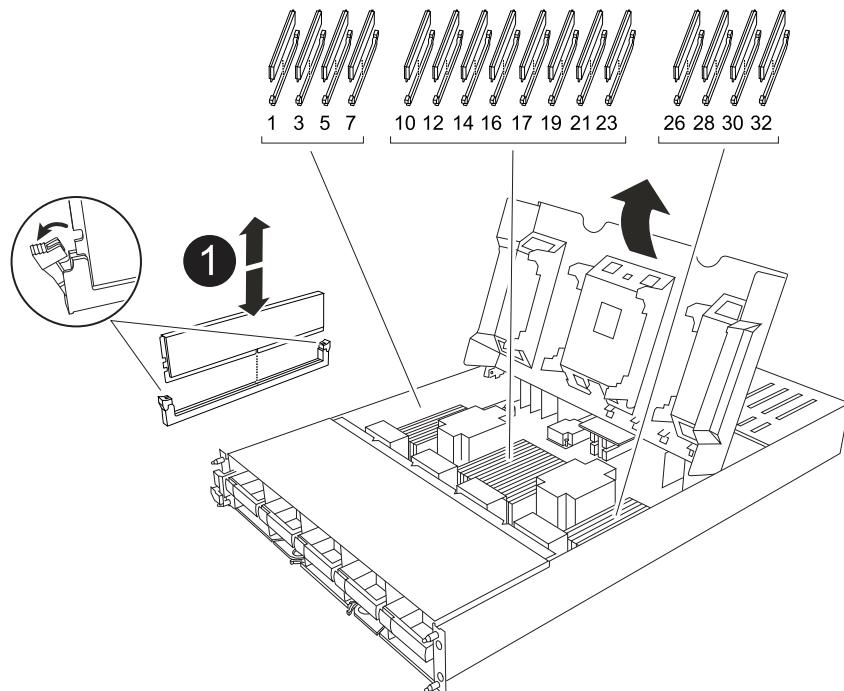
2. バッテリを持ち上げて、バッテリプラグにアクセスします。
3. バッテリプラグ前面のクリップを押してプラグをソケットから外し、バッテリケーブルをソケットから抜きます。
4. バッテリを持ち上げてエアダクトとコントローラモジュールから取り出します。
5. バッテリパックを交換用コントローラモジュールに移動し、NVバッテリエアダクトに取り付けます。
 - a. 交換用コントローラモジュールのNVバッテリエアダクトを開きます。
 - b. バッテリプラグをソケットに差し込み、プラグが所定の位置にロックされていることを確認します。
 - c. バッテリパックをスロットに挿入し、バッテリパックをしっかりと押し下げて所定の位置に固定します。
 - d. エアダクトカバーを閉じます。

手順 4：システム DIMM を移動します

DIMMを交換用コントローラモジュールに移動します。

手順

1. マザーボードのエアダクトを開き、DIMMの場所を確認します。



1

システムDIMM

2. DIMMを交換用コントローラモジュールに正しい向きで挿入できるように、ソケット内のDIMMの向きをメモします。
3. DIMMの両側にある2つのツメをゆっくり押し開いてDIMMをスロットから外し、そのままスライドさせてスロットから取り出します。



DIMM 回路基板のコンポーネントに力が加わらないように、DIMM の両端を慎重に持ちます。

4. 交換用コントローラモジュールでDIMMを取り付けるスロットの場所を確認します。
5. DIMM をスロットに対して垂直に挿入します。

DIMM のスロットへの挿入にはある程度の力が必要です。簡単に挿入できない場合は、DIMM をスロットに正しく合わせてから再度挿入してください。



DIMM がスロットにまっすぐ差し込まれていることを目で確認してください。

6. DIMM の両端のノッチにツメがかかるまで、DIMM の上部を慎重にしっかりと押し込みます。
7. 残りのDIMMについても、上記の手順を繰り返します。マザーボードのエアダクトを閉じます。

手順 5：コントローラモジュールを取り付ける

コントローラモジュールを再度取り付けてブートします。

1. エアダクトができるだけ下に回転させて、完全に閉じていることを確認します。

コントローラモジュールのシートメタルと面一になるように配置する必要があります。

2. コントローラモジュールの端をエンクロージャの開口部に合わせ、レバーをシステム前面から離すようにしてコントローラモジュールをシャーシに挿入します。
3. コントローラモジュールの奥へのスライドを止めたら、ファンの下に固定されるまでカムハンドルを内側に回転させます。



コネクタの損傷を防ぐため、コントローラモジュールをエンクロージャにスライドさせるときは力を入れすぎないでください。



コントローラが完全に装着されるとすぐにLoaderプロンプトが表示されます。

4. Loaderプロンプトでと入力して、`show date`交換用コントローラの日時を表示します。日時はGMTで表示されます。



表示される時刻は、常にGMTではなく現地時間であり、24時間モードで表示されます。

5. 現在の時刻をGMTで設定するには、`set time hh:mm:ss` 指示。 `date -u` コマンドを使用して、パートナー ノードから現在の GMT を取得できます。
6. 必要に応じて、ストレージシステムにケーブルを再接続します。

トランシーバ（QSFPまたはSFP）を取り外した場合は、光ファイバケーブルを使用しているときに再度取り付けてください。

次の手順

障害のあるAFF A1Kコントローラを交換したら、を行う必要があります"システム設定の復元"。

システム構成のリストアと確認- AFF A1K

コントローラのHA構成がアクティブで、AFF A1Kストレージシステムで正常に機能していることを確認し、システムのアダプタにディスクへのすべてのパスがリストされていることを確認します。

手順1：HA構成を確認する

コントローラモジュールの「HA」状態を確認し、必要に応じてシステム構成に合わせて状態を更新する必要があります。

手順

1. メンテナンスモードでブートします。 `boot_ontap maint`
a. 「*Continue with boot?*」と表示されたら、と入力します `y`。

「`_System ID mismatch_warning`」というメッセージが表示された場合は、と入力します `y`。

2. 表示内容を入力し `sysconfig -v` でキャプチャします。



`personality mismatch_customer support`と表示された場合

3. `sysconfig -v` の出力で、アダプタカードの情報を交換用コントローラのカードおよび場所と比較します。
4. すべてのコンポーネントが同じ状態になっていることを確認し `ha` ます。 `ha-config show`

HA 状態はすべてのコンポーネントで同じになっているはずです。

5. 表示されたコントローラモジュールのシステム状態がシステム構成と一致しない場合は、コントローラモジュールの状態を設定し `ha` ます。 `ha-config modify controller ha`

HA の状態には次のいずれかの値を指定できます。

- 「`HA`」
- `mcc` (サポートされていません)
- `mccip` (ASAシステムではサポートされません)
- `non-ha` (サポートされていません)

6. 設定が変更されたことを確認します。 「`ha-config show`」

手順2：ディスクリストを確認する

手順

1. アダプタのすべてのディスクへのパスがに表示されていることを確認します `storage show disk -p`。

問題が発生した場合は、ケーブル接続を確認し、ケーブルを抜き差しします。

2. メンテナンスモードを終了します。 `halt`

次の手順

AFF A1Kシステムのシステム構成をリストアして確認したら、を実行する必要があります"コントローラをギブバック"。

コントローラのギブバック- **AFF A1K**

ストレージリソースの制御を交換用コントローラに戻して、AFF A1Kシステムが通常の運用を再開できるようにします。返却手順は、システムで使用されている暗号化の種類（暗号化なしまたはオンボード キー マネージャー (OKM) 暗号化）によって異なります。

暗号化なし

障害コントローラのストレージをギブバックして、障害コントローラを通常動作に戻します。

手順

1. Loaderプロンプトで、と入力し `boot_ontap` ます。
2. コンソールメッセージが停止したら、<enter>キーを押します。
 - _login_promptが表示されたら、このセクションの最後の次の手順に進みます。
 - 「Waiting for giveback」と表示された場合は、<enter>キーを押してパートナーノードにログインし、このセクションの最後の次の手順に進みます。
3. 障害コントローラのストレージをギブバックして、障害コントローラを通常動作に戻します。
`storage failover giveback -ofnode impaired_node_name`
4. 自動ギブバックを無効にした場合は、再度有効にします。
`storage failover modify -node local -auto-giveback true`
5. AutoSupportが有効になっている場合は、ケースの自動作成をリストアまたは抑制解除します。
`system node autosupport invoke -node * -type all -message MAINT=END`

オンボード暗号化（OKM）

オンボード暗号化をリセットし、コントローラを通常動作に戻します。

手順

1. Loaderプロンプトで、と入力し `boot_ontap maint` ます。
2. LoaderプロンプトからONTAPメニューを起動し `boot_ontap menu`、オプション10を選択します。
3. OKMパスフレーズを入力します。



パスフレーズの入力を2回求められます。

4. プロンプトが表示されたら、バックアップキーのデータを入力します。
5. ブートメニューで、「option for normal boot」と入力します 1。
6. 「Waiting for giveback」と表示されたら、<enter>キーを押します。
7. パートナーノードにコンソールケーブルを接続し、としてログインします `admin`。
8. CFOアグリゲート（ルートアグリゲート）のみをギブバックします。
`storage failover giveback -fromnode local -only-cfo-aggregates true`
 - エラーが発生した場合は、にお問い合わせください "ネットアップサポート"。
9. ギブバックレポートが完了してから5分待って、フェイルオーバーのステータスとギブバックのステータスを確認します（および `storage failover show-giveback`）
`storage failover show`。
10. キーの同期とステータスの確認を行います。
 - a. コンソールケーブルを交換用コントローラに戻します。
 - b. 欠落しているキーの同期：
`security key-manager onboard sync`



クラスタのOKMのクラスタ全体のパスフレーズを入力するように求められます。

- c. キーのステータスを確認します。 `security key-manager key query -restored false`
適切に同期されている場合、出力には何の結果も表示されません。

出力に結果（システムの内部キーテーブルにないキーのキーID）が表示された場合は、にお問い合わせください "[ネットアップサポート](#)"。

11. 障害コントローラのストレージをギブバックして、障害コントローラを通常動作に戻します。
`storage failover giveback -ofnode impaired_node_name`
12. 自動ギブバックを無効にした場合は、再度有効にします。
`storage failover modify -node local -auto-giveback true`
13. AutoSupportが有効になっている場合は、ケースの自動作成をリストアまたは抑制解除します。
`system node autosupport invoke -node * -type all -message MAINT=END`

次の手順

ストレージリソースの所有権を交換用コントローラに戻したら、の手順を実行する必要があり "[コントローラの交換後の処理](#)" ます。

コントローラ交換後の処理- AFF A1K

AFF A1Kシステムのコントローラ交換を完了するには、まずNetAppストレージ暗号化設定を復元します（必要な場合）。次に、論理インターフェイス（LIF）がホームポートにレポートしていることを確認し、クラスタの健全性チェックを実行します。最後に、故障した部品をNetAppに返送してください。

手順1：LIFを確認してクラスタの健全性を確認する

交換用ノードを使用可能な状態に戻す前に、論理インターフェイスがホームポートにあることを確認し、クラスタの健常性を確認して、自動ギブバックをリセットしてください。

手順

1. 論理インターフェイスがホーム サーバーとポートにレポートしていることを確認します。

```
network interface show -is-home false
```

論理インターフェースが `false` としてリストされている場合は、それらをホーム ポートに戻します。

```
network interface revert -vserver * -lif *
```

2. クラスターの健全性を確認します。参照 "[ONTAPでスクリプトを使用してクラスタの健全性チェックを実行する方法](#)" KB 記事。
3. 自動ギブバックを無効にした場合は、再度有効にします。

```
storage failover modify -node local -auto-giveback true
```

手順2：故障した部品をNetAppに返却する

障害が発生したパーツは、キットに付属のRMA指示書に従ってNetAppに返却してください。 "["パーツの返品と交換"詳細](#)"については、ページを参照してください。

DIMMの交換- AFF A1K

修正可能または修正不可能なメモリエラーが大量に検出された場合は、AFF A1KシステムのDIMMを交換します。このようなエラーが発生すると、ストレージシステムでONTAPをブートできなくなる可能性があります。交換プロセスでは、障害コントローラのシャットダウン、障害コントローラの取り外し、DIMMの交換、コントローラの再取り付け、障害が発生したパーツのNetAppへの返却を行います。

作業を開始する前に

- NetAppから受け取った交換用コンポーネントがあることを確認してください。
- 障害が発生したコンポーネントは、必ずNetAppから受け取った交換用コンポーネントと交換してください。

手順1：障害のあるコントローラをシャットダウンします

次のいずれかのオプションを使用して、障害のあるコントローラをシャットダウンまたはテイクオーバーします。

オプション 1：ほとんどのシステム

障害のあるコントローラをシャットダウンするには、コントローラのステータスを確認し、必要に応じて正常なコントローラが障害のあるコントロラストレージからデータを引き続き提供できるようにコントローラをテイクオーバーする必要があります。

このタスクについて

- SANシステムを使用している場合は、障害コントローラのSCSIブレードのイベントメッセージを確認しておく必要があります(`cluster kernel-service show`します)。コマンド (priv advancedモードから) を実行すると、`cluster kernel-service show`そのノードのノード名、そのノードの可用性ステータス、およびそのノードの動作ステータスが表示され"[クオーラムステータス](#)"ます。

各 SCSI ブレードプロセスは、クラスタ内の他のノードとクオーラムを構成している必要があります。交換を進める前に、すべての問題を解決しておく必要があります。

- ノードが 3 つ以上あるクラスタは、クオーラムを構成している必要があります。クラスタがクオーラムを構成していない場合、または正常なコントローラで適格性と正常性についてfalseと表示される場合は、障害のあるコントローラをシャットダウンする前に問題を修正する必要があります。を参照してください "[ノードをクラスタと同期します](#)"。

手順

1. AutoSupportが有効になっている場合は、AutoSupportメッセージを呼び出してケースの自動作成を停止します。

```
system node autosupport invoke -node * -type all -message MAINT=<# of hours>h
```

次のAutoSupport メッセージは、ケースの自動作成を2時間停止します。

```
cluster1:> system node autosupport invoke -node * -type all -message MAINT=2h
```

2. 自動ギブバックを無効にする:

- a. 正常なコントローラのコンソールから次のコマンドを入力します。

```
storage failover modify -node impaired_node_name -auto-giveback false
```

- b. 入力 y 「自動ギブバックを無効にしますか?」というプロンプトが表示されたら、

3. 障害のあるコントローラに LOADER プロンプトを表示します。

障害のあるコントローラの表示	作業
LOADER プロンプト	次の手順に進みます。
ギブバックを待っています	Ctrl キーを押しながら C キーを押し'プロンプトが表示されたら y と入力します

障害のあるコントローラの表示	作業
システムプロンプトまたはパスワードプロンプト	<p>正常なコントローラから障害コントローラをテイクオーバーまたは停止します。</p> <pre>storage failover takeover -ofnode impaired_node_name -halt true</pre> <p>_halt true _パラメータを指定すると、Loaderプロンプトが表示されます。</p>

オプション 2：コントローラが MetroCluster に搭載されている

障害のあるコントローラをシャットダウンするには、コントローラのステータスを確認し、必要に応じて正常なコントローラが障害のあるコントローラストレージからデータを引き続き提供できるようにコントローラをテイクオーバーする必要があります。

- ノードが 3 つ以上あるクラスタは、クオーラムを構成している必要があります。クラスタがクオーラムを構成していない場合、または正常なコントローラで適格性と正常性についてfalseと表示される場合は、障害のあるコントローラをシャットダウンする前に問題を修正する必要があります。を参照してください "[ノードをクラスタと同期します](#)"。
- MetroClusterの設定状態が「設定済み」になっていること、およびノードが有効かつ正常な状態であることを確認しておく必要があります。

```
metrocluster node show
```

手順

- AutoSupportが有効になっている場合は、AutoSupportメッセージを呼び出してケースの自動作成を停止します。

```
system node autosupport invoke -node * -type all -message
MAINT=number_of_hours_downh
```

次のAutoSupport メッセージは、ケースの自動作成を2時間停止します。

```
cluster1:> system node autosupport invoke -node * -type all -message
MAINT=2h
```

- 自動ギブバックを無効にする:

- 正常なコントローラのコンソールから次のコマンドを入力します。

```
storage failover modify -node local -auto-giveback false
```

- 入力 y 「自動ギブバックを無効にしますか?」というプロンプトが表示されたら、

- 障害のあるコントローラに LOADER プロンプトを表示します。

障害のあるコントローラの表示	作業
LOADER プロンプト	次のセクションに進みます。

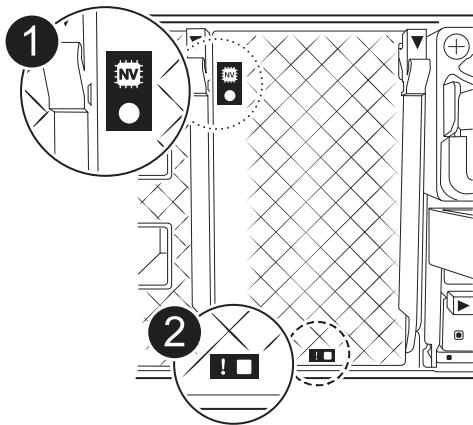
障害のあるコントローラの表示	作業
ギブバックを待っています	Ctrl キーを押しながら C キーを押し、プロンプトが表示されたら y と入力します
システムプロンプトまたはパスワードプロンプト（システムパスワードの入力）	正常なコントローラから障害コントローラをテイクオーバーまたは停止します。 <pre>storage failover takeover -ofnode impaired_node_name -halt true</pre> _-halt true _パラメータを指定すると、Loaderプロンプトが表示されます。

手順 2：コントローラモジュールを取り外す

コントローラモジュールを交換する場合、またはコントローラモジュール内部のコンポーネントを交換する場合は、コントローラモジュールをエンクロージャから取り外す必要があります。

手順

- システムのスロット4/5にあるNVRAMステータスLEDを確認します。コントローラモジュールの前面パネルにもNVRAM LEDがあります。NVアイコンを探します。

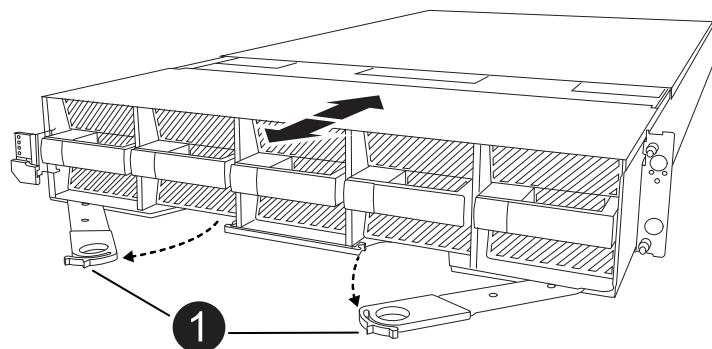


①	NVRAMステータスLED
②	NVRAM警告LED

- NV LEDが消灯している場合は、次の手順に進みます。
 - NV LEDが点滅している場合は、点滅が停止するまで待ちます。点滅が5分以上続く場合は、テクニカルサポートにお問い合わせください。
- 接地対策がまだの場合は、自分で適切に実施します。
 - ユニットの前面で、ロックカムの穴に指をかけ、カムレバーのタブを軽く押しながら、両方のラッチを同

時に手前にしっかりと回転させます。

コントローラモジュールがエンクロージャから少し引き出します。



1

ロッキングカムラッチ

4. コントローラモジュールをエンクロージャから引き出し、平らで安定した場所に置きます。

このとき、コントローラモジュールをエンクロージャから引き出すときは、必ず底面を支えてください。

手順 3 : DIMM を交換する

システムでDIMMの永続的な障害が報告された場合は、DIMMを交換する必要があります。

手順

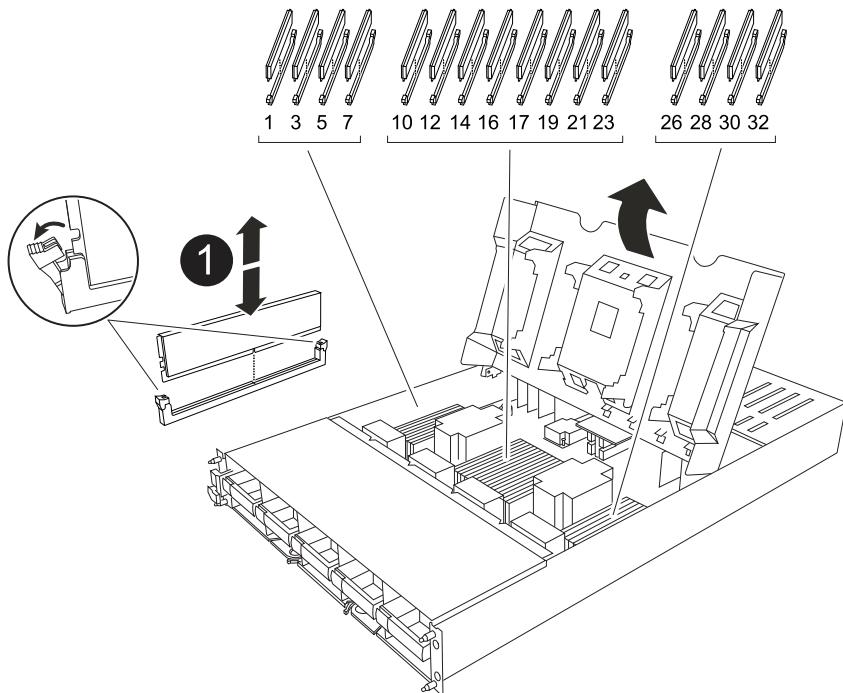
1. 接地対策がまだの場合は、自分で適切に実施します。
2. コントローラ上部のコントローラエアダクトを開きます。
 - a. エアダクトの遠端にあるくぼみに指を入れます。
 - b. エアダクトを持ち上げ、所定の位置まで上に回転させます。
3. コントローラモジュールでDIMMの場所を確認し、交換用のDIMMを特定します。

コントローラエアダクトのFRUマップを使用して、DIMMスロットの場所を確認します。

4. DIMM の両側にある 2 つのツメをゆっくり押し開いて DIMM をスロットから外し、そのままスライドさせてスロットから取り出します。



DIMM 回路基板のコンポーネントに力が加わらないように、DIMM の両端を慎重に持ちます。



1

DIMM と DIMM のツメ

5. 交換用 DIMM を静電気防止用の梱包バッグから取り出し、DIMM の端を持ってスロットに合わせます。DIMM のピンの間にある切り欠きを、ソケットの突起と揃える必要があります。
6. コネクタにある DIMM のツメが開いた状態になっていることを確認し、DIMM をスロットに対して垂直に挿入します。DIMM のスロットへの挿入にはある程度の力が必要です。簡単に挿入できない場合は、DIMM をスロットに正しく合わせてから再度挿入してください。



DIMM がスロットにまっすぐ差し込まれていることを目で確認してください。

7. DIMM の両端のノッチにツメがかかるまで、DIMM の上部を慎重にしっかりと押し込みます。
8. コントローラのエアダクトを閉じます。

手順4：コントローラを取り付ける

コントローラモジュールを再度取り付けてブートします。

手順

1. エアダクトができるだけ下に回転させて、完全に閉じていることを確認します。コントローラモジュールのシートメタルと面一になるように配置する必要があります。
2. コントローラモジュールの端をエンクロージャの開口部に合わせ、レバーをシステム前面から離すようにしてコントローラモジュールをシャーシに挿入します。

3. コントローラモジュールの奥へのスライドを止めたら、ファンの下に固定されるまでカムハンドルを内側に回転させます。



コネクタの損傷を防ぐため、コントローラモジュールをエンクロージャにスライドさせるときは力を入れすぎないでください。

コントローラモジュールは、エンクロージャに完全に装着されるとすぐにブートを開始します。

4. 障害コントローラのストレージをギブバックして、障害コントローラを通常動作に戻します。 `storage failover giveback -ofnode impaired_node_name`
5. 自動ギブバックが無効になっていた場合は、再度有効にします。 `storage failover modify -node local -auto-giveback true`
6. AutoSupportが有効になっている場合は、ケースの自動作成をリストアまたは抑制解除します。 `system node autosupport invoke -node * -type all -message MAINT=END`

手順 5：障害が発生したパーツをネットアップに返却する

障害が発生したパーツは、キットに付属のRMA指示書に従ってNetAppに返却してください。["パーツの返品と交換"詳細](#)については、ページを参照してください。

ファンの交換-AFF A1K

適切な冷却を維持し、システムパフォーマンスの問題を防ぐには、AFF A1Kシステム内の故障したファンモジュールを交換します。ファンはホットスワップ可能なので、システムをシャットダウンせずに交換できます。この手順には、コンソールのエラーメッセージとLEDインジケータを使用して障害のあるファンを特定し、ベゼルを取り外し、ファンモジュールを交換し、障害のある部品をNetAppに返送することが含まれます。

手順

1. 接地対策がまだの場合は、自分で適切に実施します。
2. (必要な場合) 両手でベゼルの両側の開口部を持ち、手前に引いてシャーシフレームのボールスタッドからベゼルを外します。
3. 交換が必要なファンモジュールを特定するために、コンソールのエラーメッセージを確認し、ファンモジュールの警告LEDを確認します。

ファンモジュールには、コントローラモジュールに向かって左から右に1~5の番号が付けられています。

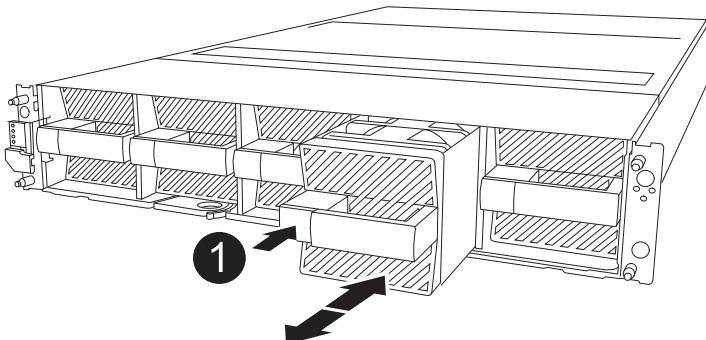


各ファンには1つのLEDがあります。ファンが正常に機能している場合は緑色、正常に機能していない場合は黄色になります。

4. ファンモジュールの黒いボタンを押し、空いている手で支えながらファンモジュールをシャーシからまっすぐ引き出します。



ファンモジュールは奥行きがないので、シャーシから突然落下してけがをすることがないように、必ず空いている手でファンモジュールの底面を支えてください。



1

黒いリリースボタン

5. ファンモジュールを脇へ置きます。
 6. 交換用ファンモジュールの端をシャーシの開口部に合わせ、完全に固定されるまでシャーシに挿入します。
- 稼働中のシステムにファンが認識されると、黄色の警告LEDが消灯します。
7. ベゼルをボールスタッフに合わせ、ボールスタッフにそっと押し込みます。
 8. 障害が発生したパーツは、キットに付属のRMA指示書に従ってNetAppに返却してください。 "パートの返品と交換" 詳細については、ページを参照してください。

NVRAMの交換- AFF A1K

不揮発性メモリに障害が発生した場合やアップグレードが必要な場合は、AFF A1KシステムのNVRAMを交換してください。交換プロセスでは、障害のあるコントローラのシャットダウン、NVRAMモジュールまたはNVRAM DIMMの交換、ディスクの再割り当て、障害が発生したパートのNetAppへの返却を行います。

NVRAMモジュールは、NVRAM12ハードウェアDIMMとフィールド交換可能DIMMで構成されています。障害が発生したNVRAMモジュールまたはNVRAMモジュール内のDIMMを交換できます。

作業を開始する前に

- 交換用パートがあることを確認します。障害が発生したコンポーネントは、NetAppから受け取った交換用コンポーネントと交換する必要があります。
- ストレージシステムの他のすべてのコンポーネントが正常に動作していることを確認します。正常に動作していない場合は、にお問い合わせください。 "[ネットアップサポート](#)"

手順 1：障害のあるコントローラをシャットダウンします

次のいずれかのオプションを使用して、障害のあるコントローラをシャットダウンまたはテイクオーバーします。

オプション 1：ほとんどのシステム

障害のあるコントローラをシャットダウンするには、コントローラのステータスを確認し、必要に応じて正常なコントローラが障害のあるコントローラストレージからデータを引き続き提供できるようにコントローラをテイクオーバーする必要があります。

このタスクについて

- SANシステムを使用している場合は、障害コントローラのSCSIブレードのイベントメッセージを確認しておく必要があります(`cluster kernel-service show`します)。コマンド (priv advancedモードから) を実行すると、`cluster kernel-service show`そのノードのノード名、そのノードの可用性ステータス、およびそのノードの動作ステータスが表示され"[クオーラムステータス](#)"ます。

各 SCSI ブレードプロセスは、クラスタ内の他のノードとクオーラムを構成している必要があります。交換を進める前に、すべての問題を解決しておく必要があります。

- ノードが 3 つ以上あるクラスタは、クオーラムを構成している必要があります。クラスタがクオーラムを構成していない場合、または正常なコントローラで適格性と正常性についてfalseと表示される場合は、障害のあるコントローラをシャットダウンする前に問題を修正する必要があります。を参照してください "[ノードをクラスタと同期します](#)"。

手順

1. AutoSupportが有効になっている場合は、AutoSupportメッセージを呼び出してケースの自動作成を停止します。

```
system node autosupport invoke -node * -type all -message MAINT=<# of hours>h
```

次のAutoSupport メッセージは、ケースの自動作成を2時間停止します。

```
cluster1:> system node autosupport invoke -node * -type all -message MAINT=2h
```

2. 自動ギブバックを無効にする:

- a. 正常なコントローラのコンソールから次のコマンドを入力します。

```
storage failover modify -node impaired_node_name -auto-giveback false
```

- b. 入力 y 「自動ギブバックを無効にしますか?」というプロンプトが表示されたら、

3. 障害のあるコントローラに LOADER プロンプトを表示します。

障害のあるコントローラの表示	作業
LOADER プロンプト	次の手順に進みます。
ギブバックを待っています	Ctrl キーを押しながら C キーを押し'プロンプトが表示されたら y と入力します

障害のあるコントローラの表示	作業
システムプロンプトまたはパスワードプロンプト	<p>正常なコントローラから障害コントローラをテイクオーバーまたは停止します。</p> <pre>storage failover takeover -ofnode impaired_node_name -halt true</pre> <p>_halt true _パラメータを指定すると、Loaderプロンプトが表示されます。</p>

オプション 2：コントローラが MetroCluster に搭載されている

障害のあるコントローラをシャットダウンするには、コントローラのステータスを確認し、必要に応じて正常なコントローラが障害のあるコントローラストレージからデータを引き続き提供できるようにコントローラをテイクオーバーする必要があります。

- ノードが 3 つ以上あるクラスタは、クオーラムを構成している必要があります。クラスタがクオーラムを構成していない場合、または正常なコントローラで適格性と正常性についてfalseと表示される場合は、障害のあるコントローラをシャットダウンする前に問題を修正する必要があります。を参照してください "[ノードをクラスタと同期します](#)"。
- MetroClusterの設定状態が「設定済み」になっていること、およびノードが有効かつ正常な状態であることを確認しておく必要があります。

```
metrocluster node show
```

手順

- AutoSupportが有効になっている場合は、AutoSupportメッセージを呼び出してケースの自動作成を停止します。

```
system node autosupport invoke -node * -type all -message
MAINT=number_of_hours_downh
```

次のAutoSupport メッセージは、ケースの自動作成を2時間停止します。

```
cluster1:> system node autosupport invoke -node * -type all -message
MAINT=2h
```

- 自動ギブバックを無効にする:

- 正常なコントローラのコンソールから次のコマンドを入力します。

```
storage failover modify -node local -auto-giveback false
```

- 入力 y 「自動ギブバックを無効にしますか?」というプロンプトが表示されたら、

- 障害のあるコントローラに LOADER プロンプトを表示します。

障害のあるコントローラの表示	作業
LOADER プロンプト	次のセクションに進みます。

障害のあるコントローラの表示	作業
ギブバックを待っています	Ctrl キーを押しながら C キーを押し、プロンプトが表示されたら y と入力します。
システムプロンプトまたはパスワードプロンプト（システムパスワードの入力）	正常なコントローラから障害コントローラをテイクオーバーまたは停止します。 <pre>storage failover takeover -ofnode impaired_node_name -halt true</pre> <p>-halt true パラメータを指定すると、Loaderプロンプトが表示されます。</p>

手順2：NVRAMモジュールまたはNVRAM DIMMを交換する

次の該当するオプションを使用して、NVRAMモジュールまたはNVRAM DIMMを交換します。

オプション1：NVRAMモジュールを交換する

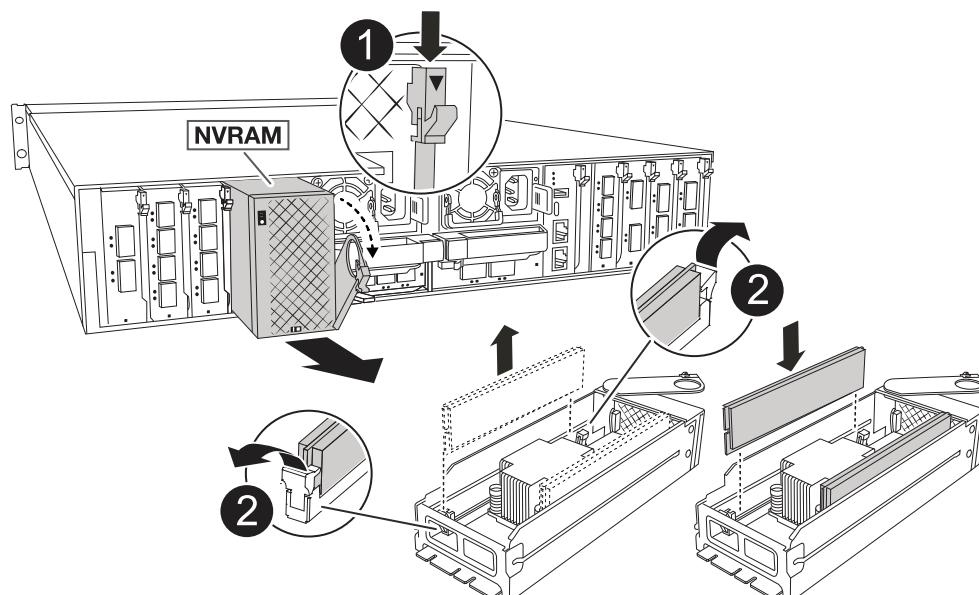
NVRAMモジュールを交換するには、エンクロージャのスロット4/5でモジュールの場所を確認し、特定の手順を実行します。

手順

1. 接地対策がまだの場合は、自身で適切に実施します。
2. PSU から電源ケーブルを取り外します。
3. ケーブルマネジメントトレイの端にあるピンをそっと引いてトレイを下に回転させ、トレイを下に回転させます。
4. 障害のあるNVRAMモジュールをエンクロージャから取り外します。
 - a. ロックカムボタンを押します。

カムボタンがエンクロージャから離れます。

- b. カムラッチができるだけ下に回転させます。
- c. カムレバーの開口部に指をかけ、モジュールをエンクロージャから引き出して、障害のあるNVRAMモジュールをエンクロージャから取り外します。



1	カムロックボタン
2	DIMMの固定ツメ

5. NVRAMモジュールを安定した場所に置きます。
6. 障害のあるNVRAMモジュールからDIMMを1つずつ取り外し、交換用NVRAMモジュールに取り付けます。
7. 交換用NVRAMモジュールをエンクロージャに取り付けます。

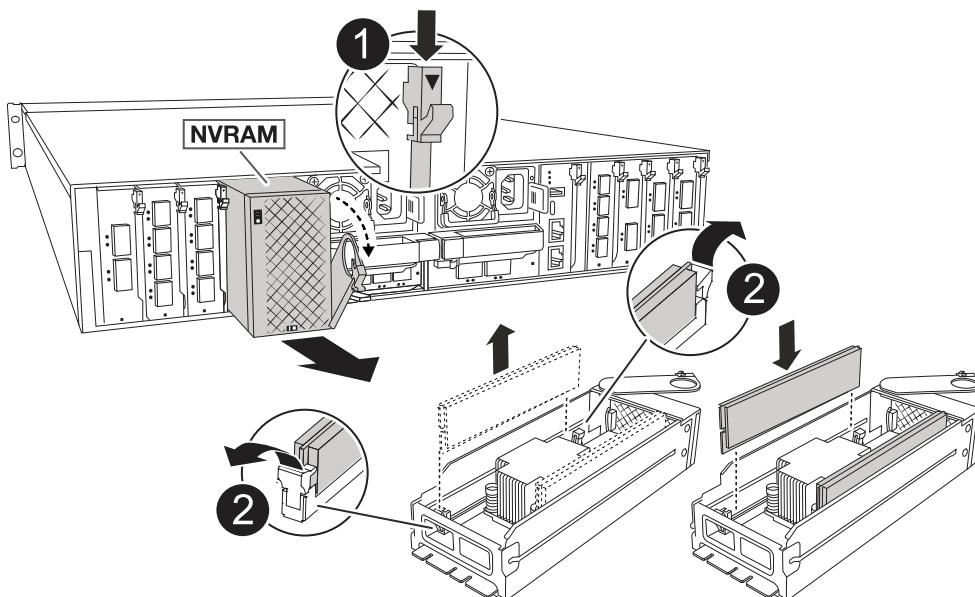
- a. モジュールをスロット4/5のエンクロージャ開口部の端に合わせます。
- b. モジュールをスロットにゆっくりと挿入し、カムラッチを上に回転させてモジュールを所定の位置にロックします。
8. コントローラーのケーブルを再接続します。
9. ケーブルマネジメントトレイを上に回転させて閉じます。

オプション2：NVRAM DIMMを交換する

NVRAMモジュールのNVRAM DIMMを交換するには、NVRAMモジュールを取り外してから、ターゲットDIMMを交換する必要があります。

手順

1. 接地対策がまだの場合は、自身で適切に実施します。
2. PSU から電源ケーブルを取り外します。
3. ケーブルマネジメントトレイの端にあるピンをそっと引いてトレイを下に回転させ、トレイを下に回転させます。
4. ターゲットNVRAMモジュールをエンクロージャから取り外します。



1	カムロックボタン
2	DIMMの固定ツメ

5. NVRAMモジュールを安定した場所に置きます。
6. NVRAMモジュール内で交換するDIMMの場所を確認します。



NVRAMモジュールの側面にあるFRUマップラベルを参照して、DIMMスロット1および2の位置を確認します。

7. DIMMの固定ツメを押し下げ、ソケットから持ち上げてDIMMを取り外します。
8. DIMMをソケットに合わせ、固定ツメが所定の位置に収まるまでDIMMをそっとソケットに押し込み、交換用DIMMを取り付けます。
9. NVRAMモジュールをエンクロージャに取り付けます。
 - a. モジュールをスロットにそっと挿入し、カムラッチを上に回転させてモジュールを所定の位置にロックします。
10. コントローラーのケーブルを再接続します。
11. ケーブルマネジメントトレイを上に回転させて閉じます。

手順3：コントローラをリブートする

FRUを交換した後、電源ケーブルをPSUに再度差し込んでコントローラモジュールを再起動する必要があります。

手順

1. 電源ケーブルをPSUに再度差し込みます。

システムのリブートが開始され、通常はLOADERプロンプトが表示されます。

2. LOADERプロンプトで「*bye*」と入力します。
3. 障害コントローラのストレージをギブバックして、障害コントローラを通常動作に戻します。 `storage failover giveback -ofnode _impaired_node_name`
4. 自動ギブバックが無効になっていた場合は、再度有効にします。 `storage failover modify -node local -auto-giveback true`
5. AutoSupportが有効になっている場合は、ケースの自動作成をリストアまたは抑制解除します。 `system node autosupport invoke -node * -type all -message MAINT=END`

手順4：ディスクを再割り当てる

コントローラのブート時にシステムIDの変更を確認し、変更が実装されたことを確認する必要があります。



ディスクの再割り当てはNVRAMモジュールを交換する場合にのみ必要で、NVRAM DIMMの交換には該当しません。

手順

1. コントローラがメンテナンスマード（プロンプトが表示されている）の場合は`*>`、メンテナンスマードを終了してLOADERプロンプトに移動します。`halt`
2. コントローラのLOADERプロンプトからコントローラをブートし、システムIDが一致しないためにシステムIDを上書きするかどうかを尋ねられたら「*y*」と入力します。
3. Waiting for giveback... 交換用モジュールを搭載したコントローラのコンソールにメッセージが表示され、正常なコントローラから新しいパートナーシステムIDが自動的に割り当てられたことを確認します。 `storage failover show`

コマンド出力には、障害のあるコントローラでシステムIDが変更されたことを示すメッセージが表示され、正しい古いIDと新しいIDが示されます。次の例では、node2の交換が実施され、新しいシステム

IDとして151759706が設定されています。

```
node1:> storage failover show
          Takeover
      Node       Partner   Possible     State Description
-----  -----
-----  -----
node1       node2      false        System ID changed on
partner (Old:
           151759755, New:
151759706), In takeover
node2       node1      -           Waiting for giveback
(HA mailboxes)
```

4. コントローラをギブバックします。

- a. 正常なコントローラから、交換したコントローラのストレージをギブバックします。*storage failover giveback -ofnode replacement_node_name*

コントローラはストレージをテイクバックしてブートを完了します。

システムIDの不一致が原因でシステムIDを上書きするように求められた場合は、_y_と入力します。



ギブバックが拒否されている場合は、拒否を無効にすることを検討してください。

詳細については、を参照してください "[手動ギブバックコマンド](#)" 拒否を無視するトピック。

- a. ギブバックの完了後、HAペアが正常でテイクオーバーが可能であることを確認します。*storage failover show*

「storage failover show」コマンドの出力に、パートナーメッセージで変更されたシステムIDは含まれません。

5. ディスクが正しく割り当てられたことを確認します。「storage disk show -ownership

コントローラに属するディスクに新しいシステムIDが表示されます。次の例では、node1が所有するディスクに新しいシステムID 151759706が表示されています。

```

node1:> storage disk show -ownership

Disk   Aggregate Home   Owner   DR Home   Home ID       Owner ID   DR Home ID
Reserver Pool
----- ----- ----- ----- ----- ----- ----- ----- -----
----- -----
1.0.0  aggr0_1  node1 node1  -        151759706  151759706  -
151759706 Pool0
1.0.1  aggr0_1  node1 node1           151759706  151759706  -
151759706 Pool0
.
.
.

```

6. MetroCluster構成のシステムの場合は、コントローラのステータスを監視します。`_ MetroCluster node show_`

MetroCluster 構成では、交換後に通常の状態に戻るまで数分かかります。この時点で各コントローラの状態が設定済みになります。DR ミラーリングは有効で、通常モードになります。`'metrocluster node show -fields node-systemid'` コマンド出力には、MetroCluster構成が通常の状態に戻るまで、障害のあるシステムIDが表示されます。

7. コントローラが MetroCluster 構成になっている場合は、 MetroCluster の状態に応じて、元の所有者がディザスタサイトのコントローラである場合に DR ホーム ID フィールドにディスクの元の所有者が表示されることを確認します。

これは、次の両方に該当する場合に必要です。

- MetroCluster 構成がスイッチオーバー状態である。
- コントローラがディザスタサイトのディスクの現在の所有者です。

[を参照してください "4 ノード MetroCluster 構成での HA テイクオーバーおよび MetroCluster スイッチオーバー中のディスク所有権の変更"](#) を参照してください。

8. MetroCluster構成のシステムの場合は、各コントローラが設定されていることを確認します。`_ MetroCluster node show -fields configuration -state_`

```

node1_siteA::> metrocluster node show -fields configuration-state

dr-group-id          cluster node      configuration-state
-----              -----
-----              -----
1 node1_siteA        node1mcc-001    configured
1 node1_siteA        node1mcc-002    configured
1 node1_siteB        node1mcc-003    configured
1 node1_siteB        node1mcc-004    configured

4 entries were displayed.

```

9. 各コントローラに、想定されるボリュームが存在することを確認します。 `vol show -node node-name`
10. 障害コントローラのストレージをギブバックして、障害コントローラを通常動作に戻します。 `storage failover giveback -ofnode impaired_node_name`
11. 自動ギブバックが無効になっていた場合は、再度有効にします。 `storage failover modify -node local -auto-giveback true`
12. AutoSupportが有効になっている場合は、ケースの自動作成をリストアまたは抑制解除します。 `system node autosupport invoke -node * -type all -message MAINT=END`

手順 5：障害が発生したパーティをネットアップに返却する

障害が発生したパーティは、キットに付属のRMA指示書に従ってNetAppに返却してください。 "["パーティの返品と交換"詳細](#)"については、ページを参照してください。

NVバッテリの交換-AFF A1K

AFF A1KシステムのNVバッテリは、停電時に重要なシステムデータを保持する役割があるため、バッテリの充電が失われたり障害が発生したりしたときに交換します。交換プロセスでは、障害のあるコントローラのシャットダウン、コントローラモジュールの取り外し、NVバッテリの交換、コントローラモジュールの再取り付け、障害が発生したパーティのNetAppへの返却を行います。

システムのその他のコンポーネントがすべて正常に動作している必要があります。問題がある場合は、必ずテクニカルサポートにお問い合わせください。

手順 1：障害のあるコントローラをシャットダウンします

次のいずれかのオプションを使用して、障害のあるコントローラをシャットダウンまたはテイクオーバーします。

オプション 1：ほとんどのシステム

障害のあるコントローラをシャットダウンするには、コントローラのステータスを確認し、必要に応じて正常なコントローラが障害のあるコントローラストレージからデータを引き続き提供できるようにコントローラをテイクオーバーする必要があります。

このタスクについて

- SANシステムを使用している場合は、障害コントローラのSCSIブレードのイベントメッセージを確認しておく必要があります(`cluster kernel-service show`します)。コマンド (priv advancedモードから) を実行すると、`cluster kernel-service show`そのノードのノード名、そのノードの可用性ステータス、およびそのノードの動作ステータスが表示され"[クオーラムステータス](#)"ます。

各 SCSI ブレードプロセスは、クラスタ内の他のノードとクオーラムを構成している必要があります。交換を進める前に、すべての問題を解決しておく必要があります。

- ノードが 3 つ以上あるクラスタは、クオーラムを構成している必要があります。クラスタがクオーラムを構成していない場合、または正常なコントローラで適格性と正常性についてfalseと表示される場合は、障害のあるコントローラをシャットダウンする前に問題を修正する必要があります。を参照してください "[ノードをクラスタと同期します](#)"。

手順

1. AutoSupportが有効になっている場合は、AutoSupportメッセージを呼び出してケースの自動作成を停止します。

```
system node autosupport invoke -node * -type all -message MAINT=<# of hours>h
```

次のAutoSupport メッセージは、ケースの自動作成を2時間停止します。

```
cluster1:> system node autosupport invoke -node * -type all -message MAINT=2h
```

2. 自動ギブバックを無効にする:

- a. 正常なコントローラのコンソールから次のコマンドを入力します。

```
storage failover modify -node impaired_node_name -auto-giveback false
```

- b. 入力 y 「自動ギブバックを無効にしますか?」というプロンプトが表示されたら、

3. 障害のあるコントローラに LOADER プロンプトを表示します。

障害のあるコントローラの表示	作業
LOADER プロンプト	次の手順に進みます。
ギブバックを待っています	Ctrl キーを押しながら C キーを押し'プロンプトが表示されたら y と入力します

障害のあるコントローラの表示	作業
システムプロンプトまたはパスワードプロンプト	<p>正常なコントローラから障害コントローラをテイクオーバーまたは停止します。</p> <pre>storage failover takeover -ofnode impaired_node_name -halt true</pre> <p>_halt true _パラメータを指定すると、Loaderプロンプトが表示されます。</p>

オプション 2：コントローラが MetroCluster に搭載されている

障害のあるコントローラをシャットダウンするには、コントローラのステータスを確認し、必要に応じて正常なコントローラが障害のあるコントローラストレージからデータを引き続き提供できるようにコントローラをテイクオーバーする必要があります。

- ノードが 3 つ以上あるクラスタは、クオーラムを構成している必要があります。クラスタがクオーラムを構成していない場合、または正常なコントローラで適格性と正常性についてfalseと表示される場合は、障害のあるコントローラをシャットダウンする前に問題を修正する必要があります。を参照してください "[ノードをクラスタと同期します](#)"。
- MetroClusterの設定状態が「設定済み」になっていること、およびノードが有効かつ正常な状態であることを確認しておく必要があります。

```
metrocluster node show
```

手順

- AutoSupportが有効になっている場合は、AutoSupportメッセージを呼び出してケースの自動作成を停止します。

```
system node autosupport invoke -node * -type all -message
MAINT=number_of_hours_downh
```

次のAutoSupport メッセージは、ケースの自動作成を2時間停止します。

```
cluster1:> system node autosupport invoke -node * -type all -message
MAINT=2h
```

- 自動ギブバックを無効にする:

- 正常なコントローラのコンソールから次のコマンドを入力します。

```
storage failover modify -node local -auto-giveback false
```

- 入力 y 「自動ギブバックを無効にしますか?」というプロンプトが表示されたら、

- 障害のあるコントローラに LOADER プロンプトを表示します。

障害のあるコントローラの表示	作業
LOADER プロンプト	次のセクションに進みます。

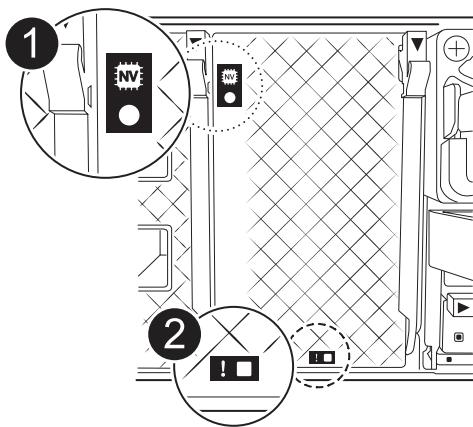
障害のあるコントローラの表示	作業
ギブバックを待っています	Ctrl キーを押しながら C キーを押し、プロンプトが表示されたら y と入力します
システムプロンプトまたはパスワードプロンプト（システムパスワードの入力）	正常なコントローラから障害コントローラをテイクオーバーまたは停止します。 <pre>storage failover takeover -ofnode impaired_node_name -halt true</pre> _-halt true _パラメータを指定すると、Loaderプロンプトが表示されます。

手順 2：コントローラモジュールを取り外す

コントローラモジュールを交換する場合、またはコントローラモジュール内部のコンポーネントを交換する場合は、コントローラモジュールをエンクロージャから取り外す必要があります。

手順

- システムのスロット4/5にあるNVRAMステータスLEDを確認します。コントローラモジュールの前面パネルにもNVRAM LEDがあります。NVアイコンを探します。

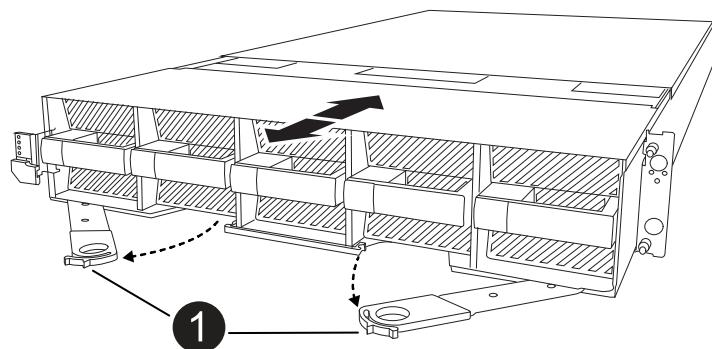


①	NVRAMステータスLED
②	NVRAM警告LED

- NV LEDが消灯している場合は、次の手順に進みます。
 - NV LEDが点滅している場合は、点滅が停止するまで待ちます。点滅が5分以上続く場合は、テクニカルサポートにお問い合わせください。
- 接地対策がまだの場合は、自分で適切に実施します。
 - ユニットの前面で、ロックカムの穴に指をかけ、カムレバーのタブを軽く押しながら、両方のラッチを同

時に手前にしっかりと回転させます。

コントローラモジュールがエンクロージャから少し引き出します。



①

ロッキングカムラッチ

4. コントローラモジュールをエンクロージャから引き出し、平らで安定した場所に置きます。

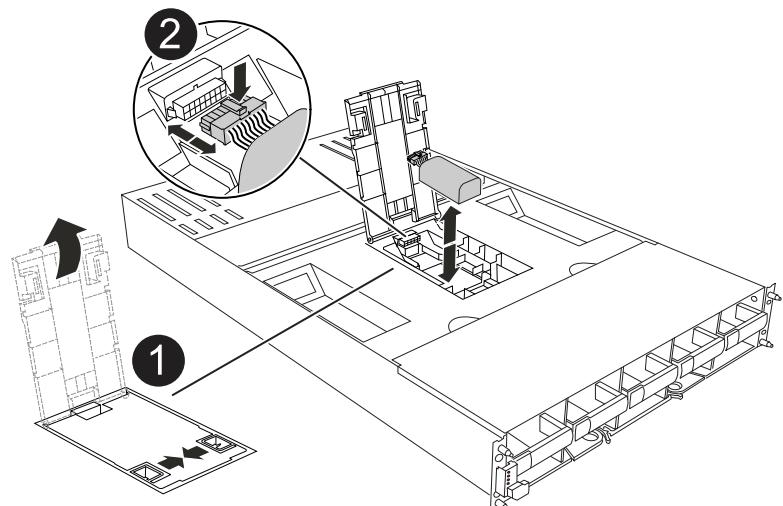
このとき、コントローラモジュールをエンクロージャから引き出すときは、必ず底面を支えてください。

手順3：NVバッテリを交換します

障害が発生したNVバッテリをコントローラモジュールから取り外し、交換用NVバッテリを取り付けます。

手順

1. エアダクトカバーを開き、NVバッテリの位置を確認します。



①

NVバッテリーエアダクトカバー

②

NVバッテリプラグ

2. バッテリを持ち上げて、バッテリプラグにアクセスします。
3. バッテリプラグ前面のクリップを押してプラグをソケットから外し、バッテリケーブルをソケットから抜きます。
4. バッテリを持ち上げてエアダクトとコントローラモジュールから取り出し、脇に置きます。
5. 交換用バッテリをパッケージから取り出します。
6. 交換用バッテリパックをコントローラに取り付けます。
 - a. バッテリプラグをライザーソケットに接続し、プラグが所定の位置に固定されたことを確認します。
 - b. バッテリパックをスロットに挿入し、バッテリパックをしっかりと押し下げる所定の位置に固定します。
7. NVエアダクトカバーを閉じます。

 プラグがソケットに固定されていることを確認します。

手順4：コントローラモジュールを再度取り付けます

コントローラモジュールを再度取り付けてブートします。

手順

1. エアダクトができるだけ下に回転させて、完全に閉じていることを確認します。
 コントローラモジュールのシートメタルと面一になるように配置する必要があります。
2. コントローラモジュールの端をエンクロージャの開口部に合わせ、レバーをシステム前面から離すようにしてコントローラモジュールをシャーシに挿入します。
3. コントローラモジュールの奥へのスライドを止めたら、ファンの下に固定されるまでカムハンドルを内側に回転させます。



 コネクタの損傷を防ぐため、コントローラモジュールをエンクロージャにスライドさせるときは力を入れすぎないでください。

 コントローラモジュールは、エンクロージャに完全に装着されるとすぐにブートを開始します。

4. 障害コントローラのストレージをギブバックして、障害コントローラを通常動作に戻します。 `storage failover giveback -ofnode impaired_node_name`
5. 自動ギブバックが無効になっていた場合は、再度有効にします。 `storage failover modify -node local -auto-giveback true`
6. AutoSupportが有効になっている場合は、ケースの自動作成をリストアまたは抑制解除します。 `system node autosupport invoke -node * -type all -message MAINT=END`

手順5：障害が発生したパーツをネットアップに返却する

 障害が発生したパーツは、キットに付属のRMA指示書に従ってNetAppに返却してください。 "パーツの返品と交換"詳細については、ページを参照してください。

I/O モジュール

I/Oモジュールの追加と交換の概要- AFF A1K

AFF A1Kシステムでは、I/Oモジュールを柔軟に拡張または交換して、ネットワーク接続とパフォーマンスを強化できます。I/Oモジュールの追加または交換は、ネットワーク機能をアップグレードする場合や、障害が発生したモジュールに対処する場合に不可欠です。

AFF A1Kストレージシステム内の障害が発生したI/Oモジュールは、同じタイプのI/Oモジュールに交換することも、別の種類のI/Oモジュールに交換することもできます。空きスロットのあるシステムにI/Oモジュールを追加することもできます。

- ["I/Oモジュールの追加"](#)

モジュールを追加すると、冗長性が向上し、1つのモジュールに障害が発生してもシステムが動作し続けるようになります。

- ["I/O モジュールのホット スワップ"](#)

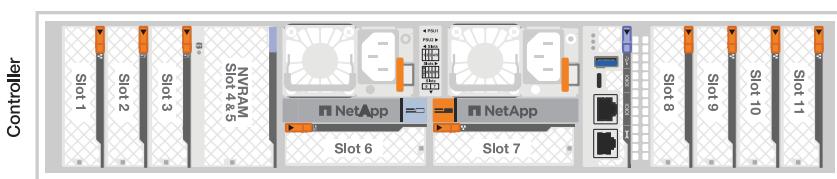
I/O モジュールのホット スワップを使用すると、システムをシャットダウンせずに障害が発生したモジュールを交換できるため、ダウンタイムを最小限に抑え、システムの可用性を維持できます。

- ["I/Oモジュールの交換"](#)

障害が発生したI/Oモジュールを交換すると、システムを最適な動作状態に戻すことができます。

I/Oスロット番号I/Oスロットバンゴウ

次の図に示すように、AFF A1KコントローラのI/Oスロットには1~11の番号が付けられています。



I/Oモジュールの追加- AFF A1K

AFF A1KシステムにI/Oモジュールを追加して、ネットワーク接続を強化し、システムのデータトラフィック処理能力を拡張します。

空きスロットがある場合、またはすべてのスロットに空きがある場合は、AFF A1KストレージシステムにI/Oモジュールを追加できます。

このタスクについて

影響を受けるストレージシステムの物理的な位置を特定するために、必要に応じてストレージシステムのロケーション（青色の）LEDを点灯できます。SSHを使用してBMCにログインし、コマンドを入力し `system location-led on` ます。

ストレージシステムにはロケーションLEDが2つあり、各コントローラに1つずつあります。ロケーションLED

は30分間点灯したままになります。

無効にするには、コマンドを入力し `system location-led off` ます。LEDが点灯しているか消灯しているかが不明な場合は、コマンドを入力して LED の状態を確認できます。`system location-led show`。

手順1：障害のあるコントローラモジュールをシャットダウン

障害のあるコントローラモジュールをシャットダウンするかテイクオーバーします。

オプション 1：ほとんどのシステム

障害のあるコントローラをシャットダウンするには、コントローラのステータスを確認し、必要に応じて正常なコントローラが障害のあるコントロラストレージからデータを引き続き提供できるようにコントローラをテイクオーバーする必要があります。

このタスクについて

- SANシステムを使用している場合は、障害コントローラのSCSIブレードのイベントメッセージを確認しておく必要があります(`cluster kernel-service show`します)。コマンド (priv advancedモードから) を実行すると、`cluster kernel-service show`そのノードのノード名、そのノードの可用性ステータス、およびそのノードの動作ステータスが表示され"[クオーラムステータス](#)"ます。

各 SCSI ブレードプロセスは、クラスタ内の他のノードとクオーラムを構成している必要があります。交換を進める前に、すべての問題を解決しておく必要があります。

- ノードが 3 つ以上あるクラスタは、クオーラムを構成している必要があります。クラスタがクオーラムを構成していない場合、または正常なコントローラで適格性と正常性についてfalseと表示される場合は、障害のあるコントローラをシャットダウンする前に問題を修正する必要があります。を参照してください "[ノードをクラスタと同期します](#)"。

手順

1. AutoSupportが有効になっている場合は、AutoSupportメッセージを呼び出してケースの自動作成を停止します。

```
system node autosupport invoke -node * -type all -message MAINT=<# of hours>h
```

次のAutoSupport メッセージは、ケースの自動作成を2時間停止します。

```
cluster1:> system node autosupport invoke -node * -type all -message MAINT=2h
```

2. 自動ギブバックを無効にする:

- a. 正常なコントローラのコンソールから次のコマンドを入力します。

```
storage failover modify -node impaired_node_name -auto-giveback false
```

- b. 入力 y 「自動ギブバックを無効にしますか?」というプロンプトが表示されたら、

3. 障害のあるコントローラに LOADER プロンプトを表示します。

障害のあるコントローラの表示	作業
LOADER プロンプト	次の手順に進みます。
ギブバックを待っています	Ctrl キーを押しながら C キーを押し'プロンプトが表示されたら y と入力します

障害のあるコントローラの表示	作業
システムプロンプトまたはパスワードプロンプト	<p>正常なコントローラから障害コントローラをテイクオーバーまたは停止します。</p> <pre>storage failover takeover -ofnode impaired_node_name -halt true</pre> <p>_halt true _パラメータを指定すると、Loaderプロンプトが表示されます。</p>

オプション2：MetroCluster構成



2ノード MetroCluster 構成のシステムでは、この手順を使用しないでください。

障害のあるコントローラをシャットダウンするには、コントローラのステータスを確認し、必要に応じて正常なコントローラが障害のあるコントローラストレージからデータを引き続き提供できるようにコントローラをテイクオーバーする必要があります。

- ノードが3つ以上あるクラスタは、クオーラムを構成している必要があります。クラスタがクオーラムを構成していない場合、または正常なコントローラで適格性と正常性についてfalseと表示される場合は、障害のあるコントローラをシャットダウンする前に問題を修正する必要があります。を参照してください "[ノードをクラスタと同期します](#)"。
- MetroCluster 構成を使用している場合は、MetroCluster 構成状態が構成済みで、ノードが有効かつ正常な状態であることを確認しておく必要があります（「[MetroCluster node show](#)」）。

手順

- AutoSupportが有効になっている場合は、AutoSupportコマンドを呼び出してケースの自動作成を抑制します。
`system node autosupport invoke -node * -type all -message MAINT=number_of_hours_downh`

次のAutoSupportコマンドは、ケースの自動作成を2時間停止します。
`cluster1:> system node autosupport invoke -node * -type all -message MAINT=2h`

- 正常なコントローラのコンソールから自動ギブバックを無効にします。
`storage failover modify -node local-auto-giveback false`
- 障害のあるコントローラに LOADER プロンプトを表示します。

障害のあるコントローラの表示	作業
LOADER プロンプト	次の手順に進みます。
ギブバックを待っています	Ctrl キーを押しながら C キーを押し'プロンプトが表示されたら y と入力します

障害のあるコントローラの表示	作業
システムプロンプトまたはパスワードプロンプト（システムパスワードの入力）	<p>障害のあるコントローラを正常なコントローラから停止またはテイクオーバーします。 <code>storage failover takeover -ofnode impaired_node_name</code></p> <p>障害のあるコントローラに「Waiting for giveback...」と表示されたら、Ctrl+C キーを押し、「y」と入力します。</p>

手順2：新しいI/Oモジュールを追加する

ストレージシステムに使用可能なスロットがある場合は、使用可能なスロットの1つに新しいI/Oモジュールを取り付けます。すべてのスロットに空きがある場合は、既存のI/Oモジュールを取り外してスペースを確保し、新しいI/Oモジュールを取り付けます。

作業を開始する前に

- を参照し "[NetApp Hardware Universe の略](#)" で、新しいI/Oモジュールがストレージシステムおよび実行中のONTAPのバージョンと互換性があることを確認します。
- 複数のスロットが使用可能な場合は、各スロットの優先順位を確認します ["NetApp Hardware Universe の略"](#) また、お使いの I/O モジュールに最適なものを使用してください。
- 他のすべてのコンポーネントが正常に機能していることを確認します。
- NetAppから受け取った交換用コンポーネントがあることを確認してください。

使用可能なスロットへのI/Oモジュールの追加

使用可能なスロットがあるストレージシステムに、新しいI/Oモジュールを追加できます。

手順

1. 接地対策がまだの場合は、自分で適切に実施します。
2. ケーブルマネジメントトレイの内側にあるボタンを引いて下に回転させ、ケーブルマネジメントトレイを下に回転させます。
3. ターゲットスロットブランギングモジュールをキャリアから取り外します。
 - a. ターゲットスロットのブランクモジュールのカムラッチを押し下げます。
 - b. カムラッチをモジュールからできるだけ離します。
 - c. カムレバーの開口部に指をかけ、モジュールをエンクロージャから引き出して、モジュールをエンクロージャから取り外します。
4. I/O モジュールを取り付けます。
 - a. I/Oモジュールをエンクロージャスロット開口部の端に合わせます。
 - b. モジュールをスロットにゆっくりと挿入してエンクロージャの奥まで押し込み、カムラッチを上に回転させてモジュールを所定の位置にロックします。
5. I/Oモジュールを指定のデバイスにケーブル接続します。



使用していないI/Oスロットには、熱の問題を防ぐためにブランクが取り付けられていることを確認してください。

6. ケーブルマネジメントトレイを上に回転させて閉じます。
7. Loaderプロンプトで、ノードをリブートします。

bye



これにより、I/Oモジュールとその他のコンポーネントが再初期化され、ノードがリブートされます。

8. パートナーコントローラからコントローラをギブバックします。

```
storage failover giveback -ofnode target_node_name
```

9. コントローラBについて、上記の手順を繰り返します
10. 正常なノードから、自動ギブバックを無効にした場合はリストアします。

```
storage failover modify -node local -auto-giveback true
```

11. AutoSupportが有効になっている場合は、ケースの自動作成をリストアします。

```
system node autosupport invoke -node * -type all -message MAINT=END
```

フル実装したシステムへのI/Oモジュールの追加

フル装備のシステムにI/Oモジュールを追加するには、既存のI/Oモジュールを取り外し、その場所に新しいI/Oモジュールを取り付けます。

このタスクについて

フル装備のシステムに新しいI/Oモジュールを追加する場合は、次のシナリオについて理解しておく必要があります。

シナリオ	アクションが必要です
NICからNIC（同じ数のポート）	LIFは、コントローラモジュールがシャットダウンすると自動的に移行されます。
NICからNIC（異なるポート数）	選択したLIFを別のホームポートに完全に再割り当てします。 詳細については、 "LIFを移行する" を参照してください。
NICからストレージI/Oモジュール	System Managerを使用して、LIFを別のホームポートに完全に移行します。手順については、 "LIFを移行する" を参照してください。

手順

1. 接地対策がまだの場合は、自身で適切に実施します。
2. ターゲット I/O モジュールのケーブルをすべて取り外します。
3. ケーブルマネジメントトレイの内側にあるボタンを引いて下に回転させ、ケーブルマネジメントトレイを下に回転させます。
4. ターゲットの I/O モジュールをシャーシから取り外します。
 - a. カムラッチボタンを押します。
 - b. カムラッチをモジュールからできるだけ離します。
 - c. カムレバーの開口部に指をかけ、モジュールをエンクロージャから引き出して、モジュールをエンクロージャから取り外します。
- I/O モジュールが取り付けられていたスロットを記録しておいてください。
5. I/Oモジュールをエンクロージャのターゲットスロットに取り付けます。
 - a. モジュールをエンクロージャスロット開口部の端に合わせます。
 - b. モジュールをスロットにゆっくりと挿入してエンクロージャの奥まで押し込み、カムラッチを上に回転させてモジュールを所定の位置にロックします。
6. I/Oモジュールを指定のデバイスにケーブル接続します。
7. 取り外しと取り付けの手順を繰り返して、コントローラの他のモジュールを交換します。
8. ケーブルマネジメントトレイを上に回転させて閉じます。
9. LOADERプロンプトからコントローラをリブートします。 *bye*

これにより、PCIeカードおよびその他のコンポーネントが再初期化され、ノードがリブートされます。



リブート中に問題が発生した場合は、を参照してください "BURT 1494308 - I/Oモジュールの交換中に環境のシャットダウンがトリガーされることがあります"

10. パートナーコントローラからコントローラをギブバックします。

```
storage failover giveback -ofnode target_node_name
```

11. 自動ギブバックを無効にした場合は有効にします。

```
storage failover modify -node local -auto-giveback true
```

12. 次のいずれかを実行します。

- NIC I/Oモジュールを取り外し、新しいNIC I/Oモジュールを取り付けた場合は、ポートごとに次のnetworkコマンドを使用します。

```
storage port modify -node *<node name> -port *<port name> -mode network
```

- NIC I/Oモジュールを取り外してストレージI/Oモジュールを取り付けた場合は、NS224シェルフを取り付けてケーブル接続します（を参照）"ホットアトワクフロオ"。

13. コントローラ Bについて、上記の手順を繰り返します

I/OモジュールのホットスワップAFF A1K

モジュールに障害が発生し、ストレージシステムがすべてのONTAPバージョン要件を満たしている場合は、AFF A1Kストレージシステム内のEthernet I/Oモジュールをホットスワップできます。

I/Oモジュールをホットスワップするには、ストレージシステムでONTAP 9.18.1 GA以降が実行されていることを確認し、ストレージシステムとI/Oモジュールを準備し、障害のあるモジュールをホットスワップし、交換用モジュールをオンラインにして、ストレージシステムを通常の動作に復元し、障害のあるモジュールをNetAppに返却します。

このタスクについて

- 障害が発生したI/Oモジュールを交換する前に手動でテイクオーバーを実行する必要はありません。
- ホットスワップ中に、正しいコントローラとI/Oスロットにコマンドを適用します。
 - 障害のあるコントローラは、I/Oモジュールを交換するコントローラです。
 - 正常なコントローラは、障害のあるコントローラのHAパートナーです。
- ストレージシステムの位置情報（青色）LEDを点灯させることで、影響を受けたストレージシステムの物理的な位置を特定しやすくなります。SSHを使用してBMCにログインし、「system location-led on」コマンドを入力してください。

ストレージシステムには、オペレータディスプレイパネルに1つ、各コントローラに1つ、合計3つのロケーションLEDが搭載されています。LEDは30分間点灯し続けます。

無効にするには、コマンドを入力し `system location-led off` ます。LEDが点灯しているか消灯しているかが不明な場合は、コマンドを入力して LEDの状態を確認できます `system location-led show`。

ステップ1: ストレージシステムが手順の要件を満たしていることを確認する

この手順を使用するには、ストレージシステムでONTAP 9.18.1 GA以降が実行されており、ストレージシステムがすべての要件を満たしている必要があります。



ストレージシステムでONTAP 9.18.1 GA以降が実行されていない場合は、この手順は使用できません。"["I/Oモジュールの交換手順"](#)を使用する必要があります。

- クラスタ、HA、クライアントで使用されるポートの組み合わせが任意のスロットにあるイーサネットI/Oモジュールを、同等のI/Oモジュールとホットスワップしています。I/Oモジュールのタイプを変更することはできません。

ストレージまたはMetroClusterに使用されるポートを持つEthernet I/Oモジュールはホットスワップ対応ではありません。

- ストレージシステム（スイッチレスまたはスイッチ クラスタ構成）には、ストレージシステムでサポートされる任意の数のノードを含めることができます。
- クラスタ内のすべてのノードは、同じONTAPバージョン（ONTAP 9.18.1GA以降）を実行しているか、同じONTAPバージョンの異なるパッチ レベルを実行している必要があります。

クラスタ内のノードが異なるONTAPバージョンを実行している場合、これは混合バージョンのクラスタと見なされ、I/Oモジュールのホットスワップはサポートされません。

- ストレージシステム内のコントローラは、次のいずれかの状態になります：
 - 両方のコントローラが起動して I/O（データの提供）を実行できます。
 - テイクオーバーが障害が発生した I/O モジュールによって発生し、ノードがその他の点では正常に機能している場合、いずれかのコントローラが自動テイクオーバー状態になることがあります。

特定の状況では、ONTAPは、障害が発生したI/Oモジュールが原因で、いずれかのコントローラの自動テイクオーバーを実行できます。たとえば、障害が発生したI/Oモジュールにすべてのクラスタポートが含まれている場合（そのコントローラ上のすべてのクラスタリンクがダウンしている場合）、ONTAPは自動的にテイクオーバーを実行します。

- ストレージシステムの他のすべてのコンポーネントが正常に動作している必要があります。正常に動作していない場合は、この手順を続行する前ににお問い合わせください "[ネットアップサポート](#)"。

ステップ2: ストレージシステムとI/Oモジュールスロットを準備する

障害が発生した I/O モジュールを安全に取り外せるように、ストレージシステムと I/O モジュールスロットを準備します：

手順

- 自身の適切な接地対策を行います
- ケーブルの出元を識別するためにケーブルにラベルを付け、対象の I/O モジュールからすべてのケーブルを取り外します。



I/O モジュールは障害状態（ポートはリンク ダウン状態）にあるはずですが、リンクがまだアップ状態であり、そこに機能している最後のクラスタ ポートが含まれている場合は、ケーブルを取り外すと自動テイクオーバーがトリガーされます。

この手順を続行する前に、ケーブルを外してから5分間待って、テイクオーバーまたはLIF フェイルオーバーが完了していることを確認してください。

3. AutoSupportが有効になっている場合は、AutoSupportメッセージを呼び出してケースの自動作成を停止します。

```
system node autosupport invoke -node * -type all -message MAINT=<number of hours down>h
```

たとえば、次のAutoSupportメッセージは、自動ケース作成を 2 時間抑制します。

```
node2::> system node autosupport invoke -node * -type all -message MAINT=2h
```

4. パートナー ノードがテイクオーバーされている場合は、自動ギブバックを無効にします：

状況	作業
どちらかのコントローラが自動的にパートナー コントローラを引き継いだ場合	<p>自動ギブバックを無効にする:</p> <p>a. パートナーを引き継いだコントローラのコンソールから次のコマンドを入力します：</p> <pre>storage failover modify -node local -auto -giveback false</pre> <p>b. 入力 y 「自動ギブバックを無効にしますか?」というプロンプトが表示されたら、</p>
両方のコントローラが起動し、I/O (データの提供) を実行しています	次の手順に進みます。

5. 障害が発生した I/O モジュールをサービスから削除し、電源をオフにして、取り外す準備をします：

- a. 次のコマンドを入力します。

```
system controller slot module remove -node impaired_node_name -slot slot_number
```

- b. 入力 **y** 「続行しますか?」というプロンプトが表示されたら

たとえば、次のコマンドは、ノード 2 (障害のあるコントローラ) のスロット 7 にある障害のあるモジュールを取り外す準備をし、安全に取り外せることを示すメッセージを表示します：

```

node2::> system controller slot module remove -node node2 -slot 7

Warning: IO_2X_100GBE_NVDA_NIC module in slot 7 of node node2 will be
powered off for removal.

Do you want to continue? {y|n}: y

The module has been successfully removed from service and powered off.
It can now be safely removed.

```

6. 故障が発生した I/O モジュールの電源がオフになっていることを確認します：

system controller slot module show

出力には、故障が発生したモジュールとそのスロット番号の `status` 列に `powered-off` が表示されます。

ステップ3：故障したI/Oモジュールをホットスワップする

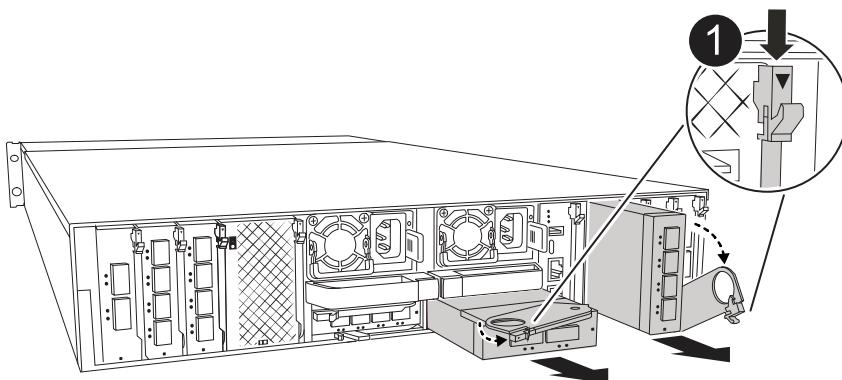
故障が発生した I/O モジュールを同等の I/O モジュールとホット スワップします。

手順

1. 接地対策がまだの場合は、自分で適切に実施します。
2. ケーブルマネジメントトレイの内側にあるボタンを引いて下に回転させ、ケーブルマネジメントトレイを下に回転させます。
3. I/Oモジュールをコントローラモジュールから取り外します。



次の図は、水平および垂直のI/Oモジュールの取り外しを示しています。通常は、I/Oモジュールを1つだけ取り外します。



1

カムロックボタン

- a. カムラッチボタンを押します。
- b. カムラッチをモジュールからできるだけ離します。

- c. カムレバーの開口部に指をかけ、モジュールをコントローラモジュールから引き出して、モジュールをコントローラモジュールから取り外します。

I/O モジュールがどのスロットにあったかを記録します。

4. I/O モジュールを脇へ置きます。
5. 交換用I/Oモジュールをターゲットスロットに取り付けます。
 - a. I/O モジュールをスロットの端に合わせます。
 - b. モジュールをスロットにゆっくりとスライドしてコントローラモジュールに最後まで挿入し、カムラッチを上に回転させてモジュールを所定の位置にロックします。
6. I/Oモジュールをケーブル接続します。
7. ケーブルマネジメントトレイを回転させてロック位置にします。

ステップ4：交換用I/Oモジュールをオンラインにする

交換用 I/O モジュールをオンラインにして、I/O モジュール ポートが正常に初期化されたことを確認し、スロットの電源がオンになっていることを確認してから、I/O モジュールがオンラインで認識されていることを確認します。

このタスクについて

I/O モジュールが交換され、ポートが正常な状態に戻ると、LIF は交換された I/O モジュールにリバートされます。

手順

1. 交換用 I/O モジュールをオンラインにします：

- a. 次のコマンドを入力します。

```
system controller slot module insert -node impaired_node_name -slot
slot_number
```

- b. 入力 y 「続行しますか?」 というプロンプトが表示されたら、

出力により、I/O モジュールが正常にオンラインになったこと（電源がオンになり、初期化され、サービスが開始されたこと）が確認されます。

たとえば、次のコマンドは、ノード2（障害のあるコントローラ）のスロット7をオンラインにし、プロセスが成功したことを示すメッセージを表示します：

```

node2::> system controller slot module insert -node node2 -slot 7

Warning: IO_2X_100GBE_NVDA_NIC module in slot 7 of node node2 will be
powered on and initialized.

Do you want to continue? {y|n}: `y`

The module has been successfully powered on, initialized and placed into
service.

```

2. I/O モジュールの各ポートが正常に初期化されたことを確認します：

- a. 障害のあるコントローラのコンソールから次のコマンドを入力します。

```
event log show -event *hotplug.init*
```



必要なファームウェアの更新とポートの初期化には数分かかる場合があります。

出力には、1つ以上の hotplug.init.success EMS イベントと `hotplug.init.success` 列の `Event` が表示され、I/O モジュール上の各ポートが正常に初期化されたことを示します。

たとえば、次の出力は、I/O ポート e7b と e7a の初期化が成功したことを示しています：

```

node2::> event log show -event *hotplug.init*

Time           Node        Severity      Event
-----          -----        -----
-----          ----

7/11/2025 16:04:06  node2      NOTICE       hotplug.init.success:
Initialization of ports "e7b" in slot 7 succeeded

7/11/2025 16:04:06  node2      NOTICE       hotplug.init.success:
Initialization of ports "e7a" in slot 7 succeeded

2 entries were displayed.

```

- a. ポートの初期化に失敗した場合は、EMS ログを確認して次の手順を実行してください。

3. I/O モジュール スロットの電源がオンになっていて、操作の準備ができていることを確認します：

```
system controller slot module show
```

出力にはスロットのステータスが `powered-on` と表示され、I/O モジュールの操作準備が完了していることがわかります。

4. I/O モジュールがオンラインで認識されていることを確認します。

障害のあるコントローラのコンソールから次のコマンドを入力します。

```
system controller config show -node local -slot slot_number
```

I/O モジュールが正常にオンラインになり、認識された場合、出力にはスロットのポート情報を含む I/O モジュール情報が表示されます。

たとえば、スロット 7 の I/O モジュールの場合、次のような出力が表示されます：

```
node2::> system controller config show -node local -slot 7

Node: node2
Sub- Device/
Slot slot Information
-----
7      - Dual 40G/100G Ethernet Controller CX6-DX
          e7a MAC Address: d0:39:ea:59:69:74 (auto-100g_cr4-fd-
up)
          QSFP Vendor: CISCO-BIZLINK
          QSFP Part Number: L45593-D218-D10
          QSFP Serial Number: LCC2807GJFM-B
          e7b MAC Address: d0:39:ea:59:69:75 (auto-100g_cr4-fd-
up)
          QSFP Vendor: CISCO-BIZLINK
          QSFP Part Number: L45593-D218-D10
          QSFP Serial Number: LCC2809G26F-A
          Device Type: CX6-DX PSID(NAP0000000027)
          Firmware Version: 22.44.1700
          Part Number: 111-05341
          Hardware Revision: 20
          Serial Number: 032403001370
```

ステップ5: ストレージシステムを通常の動作に復元する

引き継がれたコントローラにストレージを戻し（必要に応じて）、自動ギブバックを復元し（必要に応じて）、LIF がホーム ポートにあることを確認し、AutoSupport 自動ケース作成を再度有効にして、ストレージ システムを通常の動作に復元します。

手順

1. ストレージ システムで実行されている ONTAP のバージョンとコントローラの状態に応じて、必要に応じて、テイクオーバーされたコントローラでストレージをギブバックし、自動ギブバックを復元します：

状況	作業
どちらかのコントローラが自動的にパートナー コントローラを引き継いだ場合	<p>a. ストレージを戻して、テイクオーバーされたコントローラを通常の動作に戻します：</p> <pre>storage failover giveback -ofnode controller that was taken over_name</pre> <p>b. 引き継がれたコントローラのコンソールから自動ギブバックをリストアします。</p> <pre>storage failover modify -node local -auto -giveback true</pre>
両方のコントローラが起動し、I/O（データの提供）を実行しています	次の手順に進みます。

2. 論理インターフェイスがホーム ノードとポートにレポートしていることを確認します： `network interface show -is-home false`

いずれかのLIFがfalseと表示された場合は、ホームポートにリバートします。 `network interface revert -vserver * -lif *`

3. AutoSupportが有効になっている場合は、ケースの自動作成をリストアします。

```
system node autosupport invoke -node * -type all -message MAINT=end
```

手順 6：障害が発生したパーツをネットアップに返却する

障害が発生したパーツは、キットに付属のRMA指示書に従ってNetAppに返却してください。 "パーツの返品と交換"詳細については、ページを参照してください。

I/O モジュールを交換してください - AFF A1K

AFF A1KシステムのI/Oモジュールに障害が発生した場合や、より高いパフォーマンスや追加機能をサポートするためにアップグレードが必要な場合は、I/Oモジュールを交換してください。交換プロセスでは、コントローラのシャットダウン、障害が発生したI/Oモジュールの交換、コントローラのリブート、障害が発生したパーツのNetAppへの返却を行います。

この手順は、ストレージシステムでサポートされるすべてのバージョンのONTAPで使用できます。

作業を開始する前に

- ・ 交換用パーツを用意しておく必要があります。
- ・ ストレージシステムの他のコンポーネントがすべて正常に動作していることを確認します。正常に動作していない場合は、テクニカルサポートにお問い合わせください。

手順 1：障害ノードをシャットダウンします

次のいずれかのオプションを使用して、障害のあるコントローラをシャットダウンまたはテイクオーバーします。

オプション 1：ほとんどのシステム

障害のあるコントローラをシャットダウンするには、コントローラのステータスを確認し、必要に応じて正常なコントローラが障害のあるコントローラストレージからデータを引き続き提供できるようにコントローラをテイクオーバーする必要があります。

このタスクについて

- SANシステムを使用している場合は、障害コントローラのSCSIブレードのイベントメッセージを確認しておく必要があります(`cluster kernel-service show`します)。コマンド (priv advancedモードから) を実行すると、`cluster kernel-service show`そのノードのノード名、そのノードの可用性ステータス、およびそのノードの動作ステータスが表示され"[クオーラムステータス](#)"ます。

各 SCSI ブレードプロセスは、クラスタ内の他のノードとクオーラムを構成している必要があります。交換を進める前に、すべての問題を解決しておく必要があります。

- ノードが 3 つ以上あるクラスタは、クオーラムを構成している必要があります。クラスタがクオーラムを構成していない場合、または正常なコントローラで適格性と正常性についてfalseと表示される場合は、障害のあるコントローラをシャットダウンする前に問題を修正する必要があります。を参照してください "[ノードをクラスタと同期します](#)"。

手順

1. AutoSupportが有効になっている場合は、AutoSupportメッセージを呼び出してケースの自動作成を停止します。

```
system node autosupport invoke -node * -type all -message MAINT=<# of hours>h
```

次のAutoSupport メッセージは、ケースの自動作成を2時間停止します。

```
cluster1:> system node autosupport invoke -node * -type all -message MAINT=2h
```

2. 自動ギブバックを無効にする:

- a. 正常なコントローラのコンソールから次のコマンドを入力します。

```
storage failover modify -node impaired_node_name -auto-giveback false
```

- b. 入力 y 「自動ギブバックを無効にしますか?」というプロンプトが表示されたら、

3. 障害のあるコントローラに LOADER プロンプトを表示します。

障害のあるコントローラの表示	作業
LOADER プロンプト	次の手順に進みます。
ギブバックを待っています	Ctrl キーを押しながら C キーを押し'プロンプトが表示されたら y と入力します

障害のあるコントローラの表示	作業
システムプロンプトまたはパスワードプロンプト	<p>正常なコントローラから障害コントローラをテイクオーバーまたは停止します。</p> <pre>storage failover takeover -ofnode impaired_node_name -halt true</pre> <p>_halt true _パラメータを指定すると、Loaderプロンプトが表示されます。</p>

オプション 2：コントローラが MetroCluster に搭載されている



2ノード MetroCluster 構成のシステムでは、この手順を使用しないでください。

障害のあるコントローラをシャットダウンするには、コントローラのステータスを確認し、必要に応じて正常なコントローラが障害のあるコントローラストレージからデータを引き続き提供できるようにコントローラをテイクオーバーする必要があります。

- ノードが3つ以上あるクラスタは、クオーラムを構成している必要があります。クラスタがクオーラムを構成していない場合、または正常なコントローラで適格性と正常性についてfalseと表示される場合は、障害のあるコントローラをシャットダウンする前に問題を修正する必要があります。を参照してください "[ノードをクラスタと同期します](#)"。
- MetroCluster 構成を使用している場合は、MetroCluster 構成状態が構成済みで、ノードが有効かつ正常な状態であることを確認しておく必要があります（「[MetroCluster node show](#)」）。

手順

- AutoSupportが有効になっている場合は、AutoSupportコマンドを呼び出してケースの自動作成を抑制します。
`system node autosupport invoke -node * -type all -message MAINT=number_of_hours_downh`

次のAutoSupportコマンドは、ケースの自動作成を2時間停止します。
`cluster1:> system node autosupport invoke -node * -type all -message MAINT=2h`

- 正常なコントローラのコンソールから自動ギブバックを無効にします。
`storage failover modify -node local-auto-giveback false`
- 障害のあるコントローラに LOADER プロンプトを表示します。

障害のあるコントローラの表示	作業
LOADER プロンプト	次の手順に進みます。
ギブバックを待っています	Ctrl キーを押しながら C キーを押し、'プロンプトが表示されたら y と入力します

障害のあるコントローラの表示	作業
システムプロンプトまたはパスワードプロンプト（システムパスワードの入力）	<p>障害のあるコントローラを正常なコントローラから停止またはテイクオーバーします。 storage failover takeover -ofnode <i>impaired_node_name</i></p> <p>障害のあるコントローラに「Waiting for giveback...」と表示されたら、Ctrl+C キーを押し、「y」と入力します。</p>

手順2：障害が発生したI/Oモジュールを交換する

I/Oモジュールを交換するには、エンクロージャ内でI/Oモジュールの場所を確認し、特定の手順を実行します。

手順

- 接地対策がまだの場合は、自分で適切に実施します。
- ターゲット I/O モジュールのケーブルをすべて取り外します。

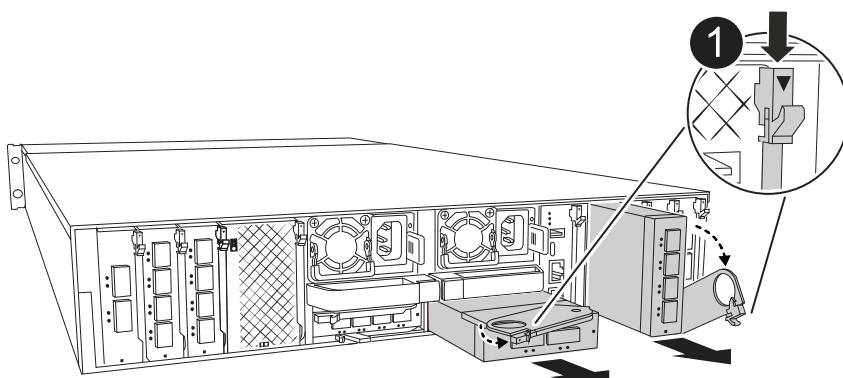


モジュールを再インストールするときに正しいポートに接続できるように、ケーブルが接続されていた場所にラベルを付けておいてください。

- ケーブルマネジメントトレイ内部の両側にあるボタンを引いてケーブルマネジメントトレイを下に回転させ、トレイを下に回転させます。



次の図は、水平および垂直I/Oモジュールの取り外しを示しています。通常、取り外したI/Oモジュールは1つだけです。



I/Oカムラッチ

元の場所がわかるように、ケーブルにラベルを付けておいてください。

- ターゲットI/Oモジュールをエンクロージャから取り外します。
 - ターゲットモジュールのカムボタンを押します。

- b. カムラッチをモジュールからできるだけ離します。
 - c. カムレバーの開口部に指をかけ、モジュールをエンクロージャから引き出して、モジュールをエンクロージャから取り外します。
- I/O モジュールが取り付けられていたスロットを記録しておいてください。
5. I/O モジュールを脇へ置きます。
 6. 交換用I/Oモジュールをエンクロージャに取り付けます。
 - a. モジュールをエンクロージャスロット開口部の端に合わせます。
 - b. モジュールをスロットにゆっくりと挿入してエンクロージャの奥まで押し込み、カムラッチを上に回転させてモジュールを所定の位置にロックします。
 7. I/Oモジュールをケーブル接続します。
 8. ケーブルマネジメントトレイを上に回転させて閉じます。

手順3：コントローラをリブートする

I/Oモジュールを交換したら、コントローラをリブートする必要があります。

手順

1. LOADERプロンプトからコントローラをリブートします。

bye



障害のあるコントローラをリブートすると、I/Oモジュールおよびその他のコンポーネントも再初期化されます。

2. 障害コントローラのストレージをギブバックして、障害コントローラを通常動作に戻します。

```
storage failover giveback -ofnode _impaired_node_name _
```

3. 正常なコントローラのコンソールから自動ギブバックをリストアします。

```
storage failover modify -node local -auto-giveback true
```

4. AutoSupportが有効になっている場合は、ケースの自動作成をリストアします。

```
system node autosupport invoke -node * -type all -message MAINT=END
```

手順4：障害が発生したパーツをネットアップに返却する

障害が発生したパーツは、キットに付属のRMA指示書に従ってNetAppに返却してください。 "パーツの返品と交換"詳細については、ページを参照してください。

電源のホットスワップ - AFF A1K

AFF A1Kシステムに障害が発生した場合や障害が発生した場合は、ACまたはDC電源装置ユニット (PSU) を交換して、安定した動作のために必要な電力がシステムに供給さ

れ続けるようにしてください。交換プロセスでは、障害が発生したPSUを電源から取り外し、電源ケーブルを抜き、障害が発生したPSUを交換してから、電源に再接続します。

電源装置は冗長化され、ホットスワップに対応しています。PSU を交換するためにコントローラーをシャットダウンする必要はありません。

このタスクについて

- この手順 は、PSUを1台ずつ交換するためのものです。



効率性の異なる PSU を混在させないでください。いつものように同じように置換します。

- PSUのタイプ (ACまたはDC) に応じた手順 を使用します。

オプション1: AC PSUのホットスワップ

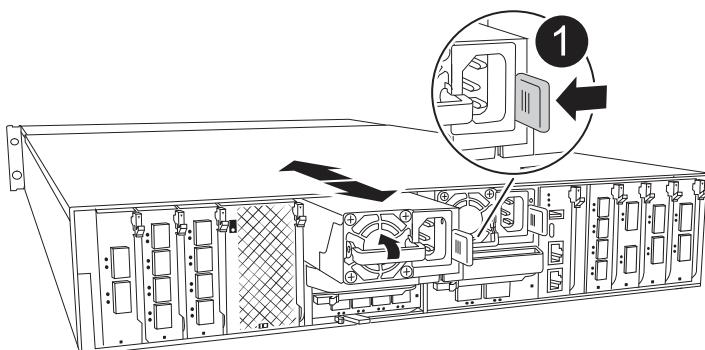
AC PSUを交換するには、次の手順を実行します。

手順

1. 接地対策がまだの場合は、自分で適切に実施します。
2. コンソールのエラーメッセージまたはPSUの障害LED（赤）から、交換するPSUを特定します。
3. PSUを取り外します。
 - a. 電源ケーブルの固定クリップを開き、電源ケーブルをPSUから抜きます。
4. PSUを取り外します。ハンドルを上に回転させ、固定ツメを押して、PSUをコントローラモジュールから引き出します。



PSUは短い。コントローラモジュールから突然落下して負傷することができないように、取り外すときは必ず両手で支えてください。



Terracotta PSUの固定ツメ

5. コントローラモジュールに交換用PSUを取り付けます。

- a. 両手で支えながら、交換用PSUの端をコントローラモジュールの開口部に合わせます。
- b. カチッという音がして固定ツメが所定の位置に収まるまで、PSUをコントローラモジュールにそっと押し込みます。

電源装置は、内部コネクタに正しく差し込まれ、所定の位置にロックされているだけです。



内部コネクタの損傷を防ぐため、PSUをシステムにスライドさせるときは力を入れすぎないでください。

6. PSUケーブルを再接続します。

- a. 電源ケーブルをPSUに再接続します。
- b. 電源ケーブル固定クリップを使用して、電源ケーブルをPSUに固定します。

PSUへの電源が復旧すると、STATUS LEDがグリーンに点灯します。

7. 障害が発生したパートは、キットに付属のRMA指示書に従ってNetAppに返却してください。"パーソナルの返品と交換"詳細については、ページを参照してください。

オプション2: DC PSUをホットスワップする

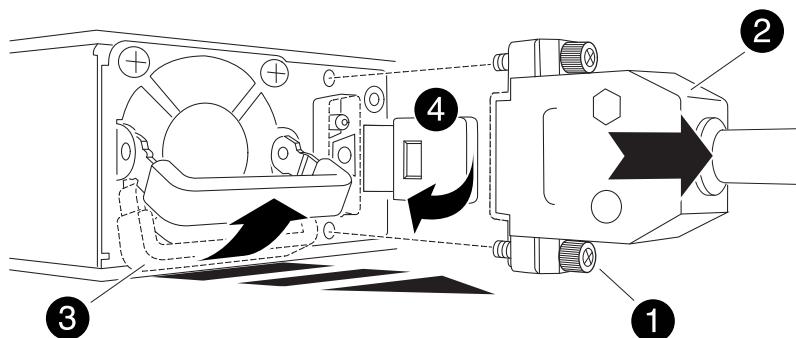
DC PSUを交換するには、次の手順を実行します。

手順

1. 接地対策がまだの場合は、自身で適切に実施します。
2. コンソールのエラーメッセージまたはPSUの障害LED（赤）から、交換するPSUを特定します。
3. PSUを取り外します。
 - a. プラグのつまみネジを使用して、D-SUB DCケーブルコネクタを緩めます。
 - b. PSUからケーブルを抜き、脇に置きます。
4. PSUを取り外します。ハンドルを上に回転させ、固定ツメを押して、PSUをコントローラモジュールから引き出します。



PSUは短い。コントローラモジュールから突然落下して負傷する事がないように、取り外すときは必ず両手で支えてください。



①	サムスクリュー
②	D-SUB DC電源PSUケーブルコネクタ
③	電源装置ハンドル
④	PSUの固定ツメ (青)

5. コントローラモジュールに交換用PSUを取り付けます。

- a. 両手で支えながら、交換用PSUの端をコントローラモジュールの開口部に合わせます。
- b. カチッという音がして固定ツメが所定の位置に収まるまで、PSUをコントローラモジュールにそっと押し込みます。

電源装置は、内部コネクタに正しく差し込まれ、所定の位置にロックされているだけです。



内部コネクタの損傷を防ぐため、PSUをシステムにスライドさせるときは力を入れすぎないでください。

6. D-sub DC電源ケーブルを再接続します。
 - a. 電源ケーブルコネクタをPSUに接続します。
 - b. 電源ケーブルを蝶ネジでPSUに固定します。

PSUへの電源が復旧すると、STATUS LEDがグリーンに点灯します。

7. 障害が発生したパーツは、キットに付属のRMA指示書に従ってNetAppに返却してください。 "["パツの返品と交換](#)"詳細については、ページを参照してください。

リアルタイムクロックバッテリを交換してください-AFF A1K

AFF A1Kシステムのリアルタイムクロック（RTC）バッテリ（一般にコイン型電池と呼ばれる）を交換して、正確な時刻同期に依存するサービスやアプリケーションが動作し続けるようにします。

作業を開始する前に

- この手順は、システムでサポートされるすべてのバージョンのONTAPで使用できることを理解しておいてください。
- システムのその他のコンポーネントがすべて正常に動作していることを確認します。問題がある場合は、必ずテクニカルサポートにお問い合わせください。

承認された RTC バッテリーを使用する必要があります。

手順 1：障害のあるコントローラをシャットダウンします

次のいずれかのオプションを使用して、障害のあるコントローラをシャットダウンまたはテイクオーバーします。

オプション 1：ほとんどのシステム

障害のあるコントローラをシャットダウンするには、コントローラのステータスを確認し、必要に応じて正常なコントローラが障害のあるコントローラストレージからデータを引き続き提供できるようにコントローラをテイクオーバーする必要があります。

このタスクについて

- SANシステムを使用している場合は、障害コントローラのSCSIブレードのイベントメッセージを確認しておく必要があります(`cluster kernel-service show`します)。コマンド (priv advancedモードから) を実行すると、`cluster kernel-service show`そのノードのノード名、そのノードの可用性ステータス、およびそのノードの動作ステータスが表示され"[クオーラムステータス](#)"ます。

各 SCSI ブレードプロセスは、クラスタ内の他のノードとクオーラムを構成している必要があります。交換を進める前に、すべての問題を解決しておく必要があります。

- ノードが 3 つ以上あるクラスタは、クオーラムを構成している必要があります。クラスタがクオーラムを構成していない場合、または正常なコントローラで適格性と正常性についてfalseと表示される場合は、障害のあるコントローラをシャットダウンする前に問題を修正する必要があります。を参照してください "[ノードをクラスタと同期します](#)"。

手順

1. AutoSupportが有効になっている場合は、AutoSupportメッセージを呼び出してケースの自動作成を停止します。

```
system node autosupport invoke -node * -type all -message MAINT=<# of hours>h
```

次のAutoSupport メッセージは、ケースの自動作成を2時間停止します。

```
cluster1:> system node autosupport invoke -node * -type all -message MAINT=2h
```

2. 自動ギブバックを無効にする:

- a. 正常なコントローラのコンソールから次のコマンドを入力します。

```
storage failover modify -node impaired_node_name -auto-giveback false
```

- b. 入力 y 「自動ギブバックを無効にしますか?」というプロンプトが表示されたら、

3. 障害のあるコントローラに LOADER プロンプトを表示します。

障害のあるコントローラの表示	作業
LOADER プロンプト	次の手順に進みます。
ギブバックを待っています	Ctrl キーを押しながら C キーを押し'プロンプトが表示されたら y と入力します

障害のあるコントローラの表示	作業
システムプロンプトまたはパスワードプロンプト	<p>正常なコントローラから障害コントローラをテイクオーバーまたは停止します。</p> <pre>storage failover takeover -ofnode impaired_node_name -halt true</pre> <p>_halt true _パラメータを指定すると、Loaderプロンプトが表示されます。</p>

オプション 2：コントローラが MetroCluster に搭載されている

障害のあるコントローラをシャットダウンするには、コントローラのステータスを確認し、必要に応じて正常なコントローラが障害のあるコントローラストレージからデータを引き続き提供できるようにコントローラをテイクオーバーする必要があります。

- ノードが 3 つ以上あるクラスタは、クオーラムを構成している必要があります。クラスタがクオーラムを構成していない場合、または正常なコントローラで適格性と正常性についてfalseと表示される場合は、障害のあるコントローラをシャットダウンする前に問題を修正する必要があります。を参照してください "[ノードをクラスタと同期します](#)"。
- MetroClusterの設定状態が「設定済み」になっていること、およびノードが有効かつ正常な状態であることを確認しておく必要があります。

```
metrocluster node show
```

手順

- AutoSupportが有効になっている場合は、AutoSupportメッセージを呼び出してケースの自動作成を停止します。

```
system node autosupport invoke -node * -type all -message
MAINT=number_of_hours_downh
```

次のAutoSupport メッセージは、ケースの自動作成を2時間停止します。

```
cluster1:> system node autosupport invoke -node * -type all -message
MAINT=2h
```

- 自動ギブバックを無効にする:

- 正常なコントローラのコンソールから次のコマンドを入力します。

```
storage failover modify -node local -auto-giveback false
```

- 入力 y 「自動ギブバックを無効にしますか?」というプロンプトが表示されたら、

- 障害のあるコントローラに LOADER プロンプトを表示します。

障害のあるコントローラの表示	作業
LOADER プロンプト	次のセクションに進みます。

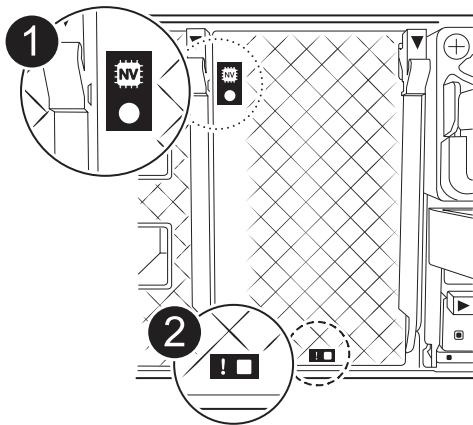
障害のあるコントローラの表示	作業
ギブバックを待っています	Ctrl キーを押しながら C キーを押し、プロンプトが表示されたら y と入力します
システムプロンプトまたはパスワードプロンプト（システムパスワードの入力）	正常なコントローラから障害コントローラをテイクオーバーまたは停止します。 <pre>storage failover takeover -ofnode impaired_node_name -halt true</pre> _-halt true _パラメータを指定すると、Loaderプロンプトが表示されます。

手順 2：コントローラモジュールを取り外す

コントローラモジュールを交換する場合、またはコントローラモジュール内部のコンポーネントを交換する場合は、コントローラモジュールをエンクロージャから取り外す必要があります。

手順

- システムのスロット4/5にあるNVRAMステータスLEDを確認します。コントローラモジュールの前面パネルにもNVRAM LEDがあります。NVアイコンを探します。

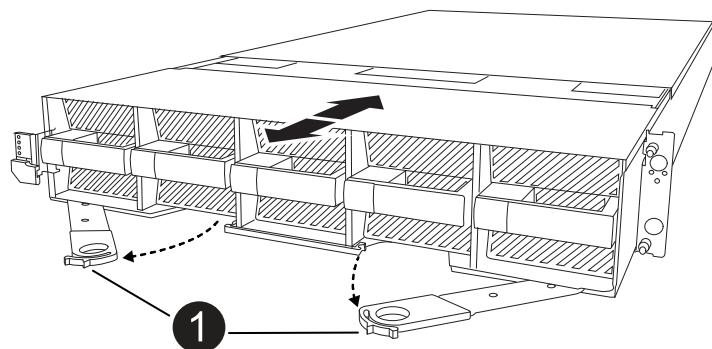


①	NVRAMステータスLED
②	NVRAM警告LED

- NV LEDが消灯している場合は、次の手順に進みます。
 - NV LEDが点滅している場合は、点滅が停止するまで待ちます。点滅が5分以上続く場合は、テクニカルサポートにお問い合わせください。
- 接地対策がまだの場合は、自分で適切に実施します。
 - ユニットの前面で、ロックカムの穴に指をかけ、カムレバーのタブを軽く押しながら、両方のラッチを同

時に手前にしっかりと回転させます。

コントローラモジュールがエンクロージャから少し引き出します。



1

ロッキングカムラッチ

4. コントローラモジュールをエンクロージャから引き出し、平らで安定した場所に置きます。

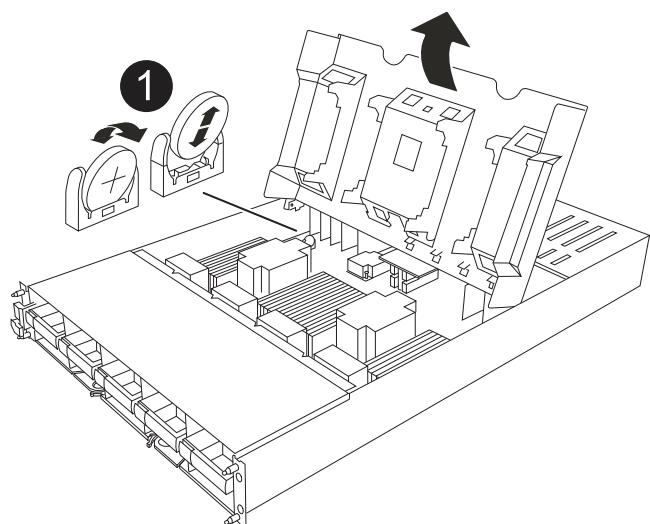
このとき、コントローラモジュールをエンクロージャから引き出すときは、必ず底面を支えてください。

手順 3 : RTC バッテリを交換します

障害が発生したRTCバッテリを取り外し、交換用RTCバッテリを取り付けます。

手順

1. コントローラ上部のコントローラエアダクトを開きます。
 - a. エアダクトの遠端にあるくぼみに指を入れます。
 - b. エアダクトを持ち上げ、所定の位置まで上に回転させます。
2. エアダクトの下のRTCバッテリの場所を確認します。



3. バッテリをそっと押してホルダーから離し、持ち上げてホルダーから取り出します。



電池をホルダーから取り出すときは、電池の極性に注意してください。バッテリに記載されているプラス記号に従って、バッテリをホルダーに正しく配置する必要があります。ホルダーの近くのプラス記号は正しい方向を示します。

4. 交換用バッテリを静電気防止用の梱包バッグから取り出します。
5. RTC バッテリの極の向きを確認し、バッテリを斜めに傾けた状態で押し下げてホルダーに挿入します。
6. バッテリがホルダーに完全に取り付けられ、かつ極の向きが正しいことを目で見て確認します。

手順4：コントローラモジュールを再度取り付けます

コントローラモジュールを再度取り付けてブートします。

手順

1. エアダクトができるだけ下に回転させて、完全に閉じていることを確認します。

コントローラモジュールのシートメタルと面一になるように配置する必要があります。

2. コントローラモジュールの端をエンクロージャの開口部に合わせ、レバーをシステム前面から離すようにしてコントローラモジュールをシャーシに挿入します。
3. コントローラモジュールの奥へのスライドを止めたら、ファンの下に固定されるまでカムハンドルを内側に回転させます。



コネクタの損傷を防ぐため、コントローラモジュールをエンクロージャにスライドさせるときは力を入れすぎないでください。

コントローラモジュールは、エンクロージャに完全に装着されるとすぐにブートを開始します。

4. 障害コントローラのストレージをギブバックして、障害コントローラを通常動作に戻します。 `storage failover giveback -ofnode impaired_node_name`
5. 自動ギブバックが無効になっていた場合は、再度有効にします。 `storage failover modify -node local -auto-giveback true`
6. AutoSupportが有効になっている場合は、ケースの自動作成をリストアまたは抑制解除します。 `system node autosupport invoke -node * -type all -message MAINT=END`

手順5：コントローラの日時をリセットする



RTCバッテリを交換し、コントローラを挿入して最初にBIOSをリセットすると、次のエラーメッセージが表示されます。これらのメッセージは省略されており、この手順を続行できます。
`RTC date/time error. Reset date/time to default RTC power failure error`

手順

- cluster date show_ コマンドを使用して、正常なコントローラの日時を確認します。



システムがブートメニューで停止した場合は、オプションを選択し Reboot node でプロンプトが表示されたら「y」と応答し、Ctrl+C_を押してLOADERにブートします。

- ターゲットコントローラのLOADERプロンプトで、コマンドを使用して日時を確認します cluster date show。
- 必要に応じて 'set date mm/dd/yyyy' コマンドで日付を変更します
- 必要に応じて、「 set time hh : mm : ss 」コマンドを使用して、時刻を GMT で設定します。
 - ターゲットコントローラの日付と時刻を確認します。
 - LOADERプロンプトで _bye_ と入力してPCIeカードおよびその他のコンポーネントを再初期化し、コントローラをリブートします。

手順 6：障害が発生したパーツをネットアップに返却する

障害が発生したパーツは、キットに付属のRMA指示書に従ってNetAppに返却してください。 "["パーツの返品と交換"詳細](#)"については、ページを参照してください。

システム管理モジュールの交換- AFF A1K

AFF A1Kシステムに障害が発生した場合、またはファームウェアが破損した場合は、システム管理モジュールを交換してください。交換プロセスでは、コントローラのシャットダウン、障害が発生したシステム管理モジュールの交換、コントローラのリブート、ライセンスキーの更新、障害が発生したパーツのNetAppへの返却を行います。

スロット8のコントローラの背面にあるシステム管理モジュールには、システム管理用のオンボードコンポーネントと外部管理用のポートが搭載されています。障害のあるシステム管理モジュールを交換する場合、またはブートメディアを交換する場合は、ターゲットコントローラをシャットダウンする必要があります。

システム管理モジュールには、次のコンポーネントが搭載されています。

- ブートメディア（コントローラモジュールを取り外さずにブートメディアを交換可能）
- BMC
- 管理スイッチ

システム管理モジュールには、外部管理用の次のポートも含まれています。

- RJ45シリアル
- USBシリアル (Type-C)
- USB Type-A (ブートリカバリ)
- e0M RJ45イーサネット

作業を開始する前に

- 他のすべてのシステムコンポーネントが正常に動作していることを確認します。
- パートナーコントローラが障害のあるコントローラをテイクオーバーできることを確認します。

- ・障害が発生したコンポーネントは、必ずNetAppから受け取った交換用コンポーネントと交換してください。

このタスクについて

この手順では次の用語を使用します。

- ・障害のあるコントローラとは、メンテナンスを実行しているコントローラです。
- ・正常なコントローラとは、障害のあるコントローラの HA パートナーです。

手順 1：障害のあるコントローラをシャットダウンします

次のいずれかのオプションを使用して、障害のあるコントローラをシャットダウンまたはテイクオーバーします。

オプション 1：ほとんどのシステム

障害のあるコントローラをシャットダウンするには、コントローラのステータスを確認し、必要に応じて正常なコントローラが障害のあるコントロラストレージからデータを引き続き提供できるようにコントローラをテイクオーバーする必要があります。

このタスクについて

- SANシステムを使用している場合は、障害コントローラのSCSIブレードのイベントメッセージを確認しておく必要があります(`cluster kernel-service show`します)。コマンド (priv advancedモードから) を実行すると、`cluster kernel-service show`そのノードのノード名、そのノードの可用性ステータス、およびそのノードの動作ステータスが表示され"[クオーラムステータス](#)"ます。

各 SCSI ブレードプロセスは、クラスタ内の他のノードとクオーラムを構成している必要があります。交換を進める前に、すべての問題を解決しておく必要があります。

- ノードが 3 つ以上あるクラスタは、クオーラムを構成している必要があります。クラスタがクオーラムを構成していない場合、または正常なコントローラで適格性と正常性についてfalseと表示される場合は、障害のあるコントローラをシャットダウンする前に問題を修正する必要があります。を参照してください "[ノードをクラスタと同期します](#)"。

手順

1. AutoSupportが有効になっている場合は、AutoSupportメッセージを呼び出してケースの自動作成を停止します。

```
system node autosupport invoke -node * -type all -message MAINT=<# of hours>h
```

次のAutoSupport メッセージは、ケースの自動作成を2時間停止します。

```
cluster1:> system node autosupport invoke -node * -type all -message MAINT=2h
```

2. 自動ギブバックを無効にする:

- a. 正常なコントローラのコンソールから次のコマンドを入力します。

```
storage failover modify -node impaired_node_name -auto-giveback false
```

- b. 入力 y 「自動ギブバックを無効にしますか?」というプロンプトが表示されたら、

3. 障害のあるコントローラに LOADER プロンプトを表示します。

障害のあるコントローラの表示	作業
LOADER プロンプト	次の手順に進みます。
ギブバックを待っています	Ctrl キーを押しながら C キーを押し'プロンプトが表示されたら y と入力します

障害のあるコントローラの表示	作業
システムプロンプトまたはパスワードプロンプト	<p>正常なコントローラから障害コントローラをテイクオーバーまたは停止します。</p> <pre>storage failover takeover -ofnode impaired_node_name -halt true</pre> <p>_halt true _パラメータを指定すると、Loaderプロンプトが表示されます。</p>

オプション 2：コントローラが MetroCluster に搭載されている

障害のあるコントローラをシャットダウンするには、コントローラのステータスを確認し、必要に応じて正常なコントローラが障害のあるコントローラストレージからデータを引き続き提供できるようにコントローラをテイクオーバーする必要があります。

- ノードが 3 つ以上あるクラスタは、クオーラムを構成している必要があります。クラスタがクオーラムを構成していない場合、または正常なコントローラで適格性と正常性についてfalseと表示される場合は、障害のあるコントローラをシャットダウンする前に問題を修正する必要があります。を参照してください "[ノードをクラスタと同期します](#)"。
- MetroClusterの設定状態が「設定済み」になっていること、およびノードが有効かつ正常な状態であることを確認しておく必要があります。

```
metrocluster node show
```

手順

- AutoSupportが有効になっている場合は、AutoSupportメッセージを呼び出してケースの自動作成を停止します。

```
system node autosupport invoke -node * -type all -message
MAINT=number_of_hours_downh
```

次のAutoSupport メッセージは、ケースの自動作成を2時間停止します。

```
cluster1:> system node autosupport invoke -node * -type all -message
MAINT=2h
```

- 自動ギブバックを無効にする:

- 正常なコントローラのコンソールから次のコマンドを入力します。

```
storage failover modify -node local -auto-giveback false
```

- 入力 y 「自動ギブバックを無効にしますか?」というプロンプトが表示されたら、

- 障害のあるコントローラに LOADER プロンプトを表示します。

障害のあるコントローラの表示	作業
LOADER プロンプト	次のセクションに進みます。

障害のあるコントローラの表示	作業
ギブバックを待っています	Ctrl キーを押しながら C キーを押し、プロンプトが表示されたら y と入力します。
システムプロンプトまたはパスワードプロンプト（システムパスワードの入力）	正常なコントローラから障害コントローラをテイクオーバーまたは停止します。 <pre>storage failover takeover -ofnode impaired_node_name -halt true</pre> <p>_halt true パラメータを指定すると、Loaderプロンプトが表示されます。</p>

手順2：障害のあるシステム管理モジュールを交換する

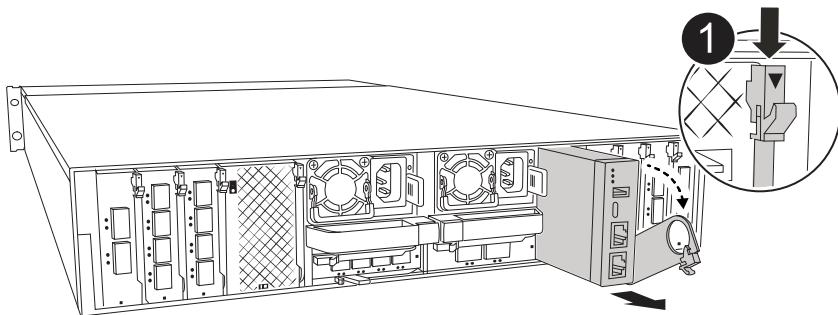
障害のあるシステム管理モジュールを交換してください。

手順

- システム管理モジュールを取り外します。



続行する前にNVRAMのデステージが完了していることを確認してください。NVモジュールのLEDが消灯すると、NVRAMはデステージされます。LEDが点滅している場合は、点滅が停止するまで待ちます。点滅が5分以上続く場合は、テクニカルサポートにお問い合わせください。

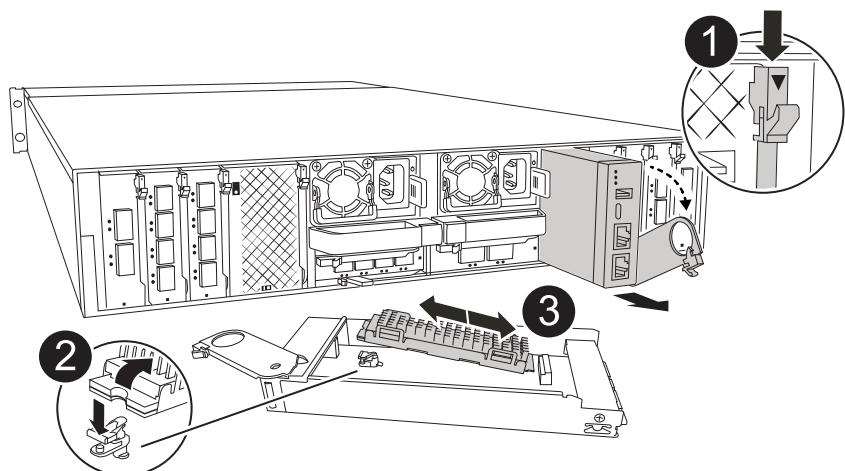


1

システム管理モジュールのカムラッチ

- 接地対策がまだの場合は、自分で適切に実施します。
 - PSU から電源ケーブルを取り外します。
- システム管理モジュールを削除する
 - システム管理モジュールに接続されているケーブルをすべて取り外します。モジュールを再度取り付けるときに正しいポートに接続できるように、ケーブルが接続されていた場所にラベルが貼られていることを確認してください。
 - 障害のあるコントローラのPSUから電源コードを取り外します。

- c. ケーブルマネジメントトレイ内部の両側にあるボタンを引いてケーブルマネジメントトレイを下に回転させ、トレイを下に回転させます。
 - d. システム管理モジュールのカムボタンを押します。
 - e. カムレバーをできるだけ下に回転させます。
 - f. カムレバーの穴に指を入れ、モジュールをシステムからまっすぐ引き出します。
 - g. システム管理モジュールを静電気防止用マットの上に置き、ブートメディアにアクセスできるようにします。
3. 交換用システム管理モジュールにブートメディアを移動します。



①	システム管理モジュールのカムラッチ
②	ブートメディアロックボタン
③	ブートメディア

- a. 障害のあるシステム管理モジュールの青色のブートメディアロックボタンを押します。
 - b. ブートメディアを上に回転させ、ソケットから引き出します。
4. 交換用システム管理モジュールにブートメディアを取り付けます。
- a. ブートメディアの端をソケットケースに合わせ、ソケットに対して垂直にゆっくりと押し込みます。
 - b. ロックボタンに触れるまでブートメディアを下に回転させます。
 - c. 青色の固定ボタンを押してブートメディアを最後まで回転させ、青色の固定ボタンを放します。
5. 交換用システム管理モジュールをエンクロージャに取り付けます。
- a. 交換用システム管理モジュールの端をシステム開口部に合わせ、コントローラモジュールにそっと押し込みます。
 - b. モジュールをスロットにそっと挿入し、カムラッチを上に回転させてモジュールを所定の位置にロックします。
6. ケーブルマネジメントARMを閉位置まで回転させます。

7. システム管理モジュールにケーブルを再接続します。

手順3：コントローラモジュールをリブートする

コントローラモジュールをリブートします。

手順

1. 電源ケーブルをPSUに再度差し込みます。

システムのリブートが開始され、通常はLOADERプロンプトが表示されます。

2. LOADERプロンプトで「*bye*」と入力します。
3. 障害コントローラのストレージをギブバックして、障害コントローラを通常動作に戻します。 `storage failover giveback -ofnode impaired_node_name`
4. 自動ギブバックが無効になっていた場合は、再度有効にします。 `storage failover modify -node local -auto-giveback true`
5. AutoSupportが有効になっている場合は、ケースの自動作成をリストアまたは抑制解除します。 `system node autosupport invoke -node * -type all -message MAINT=END`

手順4：ライセンスをインストールし、シリアル番号を登録する

障害ノードが標準（ノードロック）ライセンスを必要とするONTAP機能を使用していた場合は、ノード用の新しいライセンスをインストールする必要があります。標準ライセンスを使用する機能では、クラスタ内の各ノードにその機能用のキーが必要です。

このタスクについて

ライセンスキーをインストールするまでは、標準ライセンスを必要とする機能を引き続きノードで使用できます。ただし、該当する機能のライセンスがクラスタ内でそのノードにしかなかった場合、機能の設定を変更することはできません。また、ライセンスされていない機能をノードで使用するとライセンス契約に違反する可能性があるため、できるだけ早くノードのに交換用ライセンスキーをインストールする必要があります。

作業を開始する前に

ライセンスキーは 28 文字の形式です。

ライセンスキーは 90 日間の猶予期間中にインストールする必要があります。この猶予期間を過ぎると、古いライセンスはすべて無効になります。有効なライセンスキーをインストールしたら、24 時間以内にすべてのキーをインストールする必要があります。



システムで最初にONTAP 9.10.1以降を実行していた場合は、に記載されている手順を使用してください"マザーボードの交換後プロセスを実行して、AFF / FASシステムのライセンスを更新"。システムの最初のONTAPリリースが不明な場合は、を参照してください"NetApp Hardware Universe の略"。

手順

1. 新しいライセンスキーが必要な場合は、で交換用ライセンスキーを取得します "ネットアップサポートサイト" [ソフトウェアライセンス] の [マイサポート] セクションで、



必要な新しいライセンスキーが自動的に生成され、Eメールで送信されます。ライセンスキーが記載されたEメールが30日以内に届かない場合は、テクニカルサポートにお問い合わせください。

2. 各ライセンスキーをインストールします :+system license add-license-code license-key, license-key...+`
3. 必要に応じて、古いライセンスを削除します。
 - a. 使用されていないライセンスを確認してください：「license clean-up-unused -simulate」
 - b. リストが正しい場合は、未使用的ライセンス「license clean-up-unused」を削除します
4. システムのシリアル番号をネットアップサポートに登録します。
 - AutoSupport が有効になっている場合は、AutoSupport メッセージを送信してシリアル番号を登録します。
 - AutoSupport が有効になっていない場合は、を呼び出します "[ネットアップサポート](#)" をクリックしてシリアル番号を登録します。

手順 5：障害が発生したパーツをネットアップに返却する

障害が発生したパーツは、キットに付属のRMA指示書に従ってNetAppに返却してください。 "["パーツの返品と交換"詳細](#)"については、ページを参照してください。

AFF A1Kの主な仕様

以下は、単一の高可用性ペアにおけるAFF A1Kストレージシステムの選択仕様です。このストレージシステムの完全な仕様については、NetApp Hardware Universe (HWU)をご覧ください。

AFF A1Kの主な仕様

- プラットフォーム構成: AFF A1Kデュアルシャーシ HA ペア
- 最大生容量: 14.6880 PB
- メモリ: 2048.0000 GB
- フォームファクター: 1 HA コントローラ搭載の 2U シャーシ
- ONTAPバージョン: ONTAP: 9.16.1P2
- PCIe拡張スロット: 18
- 最小ONTAPバージョン: ONTAP 9.15.1RC2

スケールアウトの最大値

- タイプ: NAS; HA ペア: 12; 物理容量: 176.3 PB / 156.5 PiB; 最大メモリ: 24576 GB
- タイプ: SAN; HA ペア: 6; 物理容量: 88.1 PB / 78.3 PiB; 最大メモリ: 12288 GB
- タイプ: HA ペア; 物理容量: 14.7 PB / 13.0 PiB; 最大メモリ: 2048.0000

入出力

オンボードI/O

オンボード I/O データがありません。

合計I/O

- プロトコル: イーサネット 200 Gbps; ポート: 24
- プロトコル: イーサネット 100 Gbps; ポート: 36
- プロトコル: イーサネット 25 Gbps; ポート: 56
- プロトコル: イーサネット 10 Gbps; ポート: 56
- プロトコル: FC 64 Gbps; ポート: 56
- プロトコル: NVMe/FC 64 Gbps; ポート: 56
- ポート: 0
- プロトコル: SAS 12 Gbps; ポート: 56

管理ポート

- プロトコル: イーサネット 1 Gbps; ポート: 2
- プロトコル: RS-232 115 Kbps; ポート: 4
- プロトコル: USB 600 Mbps; ポート: 2

ストレージネットワークをサポート

- CIFS
- FC
- iSCSI
- NFS v3
- NFS v4.0
- NFS v4.1
- NFS v4.2
- NFSv3/RDMA
- NFSv4/RDMA
- NVMe/FC
- NVMe/TCP
- S3
- S3とNAS
- SMB 2.0
- SMB 2.1

- SMB 2.x
- SMB 3.0
- SMB 3.1
- SMB 3.1.1

システム環境仕様

- 標準電力: 4402 BTU/時
- 最悪の場合の電力: 6174 BTU/時
- 重量: 59.5ポンド (27.0 kg)
- 高さ: 2U
- 幅: 19インチ IEC ラック準拠 (17.7インチ 44.9 cm)
- 奥行き: 30.0インチ (ケーブル管理ブラケット付きで35.2インチ)
- 動作温度/高度/湿度: 標高3048m (10000フィート) まで10°C~35°C (50°F~95°F) 、相対湿度8%~80%、結露なし
- 非動作時温度/湿度: -40°C ~ 70°C (-40°F ~ 158°F)、高度 12,192m (40,000 フィート) まで、相対湿度 10% ~ 95%、結露なし、元の容器内
- 音響騒音：表示音響出力 (LwAd) : 8.5 音圧 (LpAm) (傍観者位置) : 67.7 dB

コンプライアンス

- 認証 EMC/EMI: AMCA、FCC、ICES、KC、モロッコ、VCCI
- 安全性認証: BIS、CB、CSA、G_K_U-SoR、IRAM、NOM、NRCS、SONCAP、TBS
- 認証 安全性/EMC/EMI: EAC、UKRSEPRO
- 認証 安全性/EMC/EMI/RoHS: BSMI、CE DoC、UKCA DoC
- 規格 EMC/EMI: BS-EN-55032、BS-EN55035、CISPR 32、EN55022、EN55024、EN55032、EN55035、EN61000-3-2、EN61000-3-3、FCC Part 15 Class A、ICES-003、KS C 9832、KS C 9835
- 安全規格：ANSI/UL60950-1、ANSI/UL62368-1、BS-EN62368-1、CAN/CSA C22.2 No. 60950-1、CAN/CSA C22.2 No. 62368-1、CNS 15598-1、EN60825-1、EN62368-1、IEC 62368-1、IEC60950-1、IS 13252 (パート1)

高可用性

- イーサネットベースのベースボード管理コントローラ (BMC) とONTAP管理インターフェース
- 冗長ホットスワップ可能なコントローラ
- 冗長ホットスワップ可能な電源
- 外部シェルフの SAS 接続を介した SAS インバンド管理

著作権に関する情報

Copyright © 2026 NetApp, Inc. All Rights Reserved. Printed in the U.S.このドキュメントは著作権によって保護されています。著作権所有者の書面による事前承諾がある場合を除き、画像媒体、電子媒体、および写真複写、記録媒体、テープ媒体、電子検索システムへの組み込みを含む機械媒体など、いかなる形式および方法による複製も禁止します。

ネットアップの著作物から派生したソフトウェアは、次に示す使用許諾条項および免責条項の対象となります。

このソフトウェアは、ネットアップによって「現状のまま」提供されています。ネットアップは明示的な保証、または商品性および特定目的に対する適合性の暗示的保証を含み、かつこれに限定されないいかなる暗示的な保証も行いません。ネットアップは、代替品または代替サービスの調達、使用不能、データ損失、利益損失、業務中断を含み、かつこれに限定されない、このソフトウェアの使用により生じたすべての直接的損害、間接的損害、偶発的損害、特別損害、懲罰的損害、必然的損害の発生に対して、損失の発生の可能性が通知されていたとしても、その発生理由、根拠とする責任論、契約の有無、厳格責任、不法行為（過失またはそうでない場合を含む）にかかわらず、一切の責任を負いません。

ネットアップは、ここに記載されているすべての製品に対する変更を隨時、予告なく行う権利を保有します。ネットアップによる明示的な書面による合意がある場合を除き、ここに記載されている製品の使用により生じる責任および義務に対して、ネットアップは責任を負いません。この製品の使用または購入は、ネットアップの特許権、商標権、または他の知的所有権に基づくライセンスの供与とはみなされません。

このマニュアルに記載されている製品は、1つ以上の米国特許、その他の国の特許、および出願中の特許によって保護されている場合があります。

権利の制限について：政府による使用、複製、開示は、DFARS 252.227-7013（2014年2月）およびFAR 5225.227-19（2007年12月）のRights in Technical Data -Noncommercial Items（技術データ - 非商用品目に関する諸権利）条項の(b)(3)項、に規定された制限が適用されます。

本書に含まれるデータは商用製品および / または商用サービス（FAR 2.101の定義に基づく）に関係し、データの所有権はNetApp, Inc.にあります。本契約に基づき提供されるすべてのネットアップの技術データおよびコンピュータソフトウェアは、商用目的であり、私費のみで開発されたものです。米国政府は本データに対し、非独占的かつ移転およびサブライセンス不可で、全世界を対象とする取り消し不能の制限付き使用権を有し、本データの提供の根拠となった米国政府契約に関連し、当該契約の裏付けとする場合にのみ本データを使用できます。前述の場合を除き、NetApp, Inc.の書面による許可を事前に得ることなく、本データを使用、開示、転載、改変するほか、上演または展示することはできません。国防総省にかかる米国政府のデータ使用権については、DFARS 252.227-7015(b)項（2014年2月）で定められた権利のみが認められます。

商標に関する情報

NetApp、NetAppのロゴ、<http://www.netapp.com/TM>に記載されているマークは、NetApp, Inc.の商標です。その他の会社名と製品名は、それを所有する各社の商標である場合があります。