



## メンテナンス

Install and maintain

NetApp  
February 13, 2026

# 目次

メンテナンス	1
AFF A300ハードウェアのメンテナンス	1
ブートメディア	1
シャーシ	1
コントローラ	1
DIMM	1
ファン	1
NVDIMM バッテリ	1
PCIe	1
電源装置	1
リアルタイムクロックバッテリ	1
ブートメディア	2
ブートメディア交換の概要 - AFF A300	2
暗号化キーのサポートとステータスの確認- AFF A300	2
障害のあるコントローラをシャットダウンします - AFF A300	6
ブートメディアを交換してください - AFF A300	10
リカバリイメージ AFF A300 をブートします	14
2ノード MetroCluster 構成のアグリゲートをスイッチバックする - AFF A300	17
リストア暗号化- AFF A300	18
障害のある部品を NetApp-AFF A300 に戻します	28
シャーシ	28
シャーシ交換の概要 - AFF A300	29
コントローラをシャットダウンします— AFF A300	29
ハードウェアの交換 - AFF A300	32
構成をリストアおよび検証する - AFF A300	39
コントローラモジュール	41
コントローラモジュール交換の概要 - AFF A300	41
障害のあるコントローラをシャットダウンします - AFF A300	42
コントローラモジュールを交換してください - AFF A300	46
システム構成をリストアおよび検証する - AFF A300	54
システムにケーブルを再接続し、ディスクを再割り当てします - AFF A300	56
システムのリストアを完了 - AFF A300	61
DIMM-AFF A300 を交換します	64
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	64
手順 2 : コントローラモジュールを開く	68
手順 3 : DIMM を交換します	69
手順 4 : コントローラを再度取り付けます	72
手順5：(2ノードMetroClusterのみ) : アグリゲートをスイッチバック	72
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	74

ファンを交換してください - AFF A300 .....	74
NVMMEM バッテリを交換してください - AFF A300 .....	75
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 .....	75
手順 2 : コントローラモジュールを開く .....	79
手順 3 : NVMMEM バッテリを交換します .....	80
手順 4 : コントローラを再度取り付けます .....	82
手順5 : (2ノード MetroClusterのみ) : アグリゲートをスイッチバック .....	82
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 .....	84
PCIe カードを交換してください - AFF A300 .....	84
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 .....	84
手順 2 : コントローラモジュールを開く .....	88
手順 3 : PCIe カードを交換します .....	89
手順 4 : コントローラを再度取り付けます .....	90
手順 5 (2 ノード MetroCluster のみ) : アグリゲートをスイッチバックする .....	91
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 .....	93
電源装置を交換してください - AFF A300 .....	93
リアルタイムクロックバッテリを交換してください - AFF A300 .....	95
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 .....	96
手順 2 : コントローラモジュールを開く .....	100
手順 3 : RTC バッテリを交換します .....	101
手順 4 : コントローラモジュールを再度取り付け、RTC バッテリ交換後に日時を設定します .....	102
手順 5 : 2 ノード MetroCluster 構成のアグリゲートをスイッチバックする .....	103
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 .....	104

# メンテナンス

## AFF A300ハードウェアのメンテナンス

AFF A300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

ブートメディアには、システムがブート時に使用するブート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格納されています。

### シャーシ

シャーシは、コントローラ/CPUユニット、電源装置、I/Oなど、すべてのコントローラコンポーネントを収容する物理エンクロージャです。

### 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機能を実装します。

### DIMM

メモリサイズが異なる場合や DIMM に障害がある場合は、DIMM（デュアルインラインメモリモジュール）を交換する必要があります。

### ファン

ファンによってコントローラが冷却されます。

### NVDIMM バッテリ

NVDIMMバッテリは、NVDIMMモジュールへの電力を維持する役割を果たします。

### PCIe

PCIe (Peripheral Component Interconnect Express) カードは、マザーボードのPCIeスロットに接続する拡張カードです。

### 電源装置

電源装置は、コントローラシェルフに電源の冗長性を提供します。

### 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。

# ブートメディア

## ブートメディア交換の概要 - AFF A300

ブートメディアには、システムがブート時に使用するシステムファイル（ブートイメージ）のプライマリセットとセカンダリセットが格納されています。ネットワーク構成に応じて、無停止または停止を伴う交換を実行できます。

「image\_xxx.tgz」ファイルを格納できる適切な容量のストレージを搭載した、FAT32にフォーマットされたUSBフラッシュドライブが必要です。

また、この手順で後で使用するために 'image\_xxx.tgz' ファイルを USB フラッシュドライブにコピーする必要があります

- ブート・メディアを交換するための無停止かつ停止を伴う方法では 'var' ファイル・システムをリストアする必要があります
  - 無停止で交換するには 'var' ファイル・システムをリストアするために HA ペアをネットワークに接続する必要があります
  - 停止を伴う交換の場合 'var' ファイル・システムをリストアするためにネットワーク接続は必要ありませんが、再起動が 2 回必要です
- 障害が発生したコンポーネントは、プロバイダから受け取った交換用 FRU コンポーネントと交換する必要があります。
- 以下の手順のコマンドを正しいノードに適用することが重要です。
  - impaired\_node は、保守を実行しているノードです。
  - Healthy node\_name は、障害が発生したノードの HA パートナーです。

## 暗号化キーのサポートとステータスの確認- AFF A300

ストレージシステム上のデータセキュリティを確保するには、ブートメディア上の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。AFF A300システムは、手動のブートメディアリカバリ手順のみをサポートします。自動ブートメディアリカバリはサポートされていません。

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、コントローラをシャットダウンする前にキー マネージャがアクティブかどうかを確認します。

### 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

1. 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がサポートされていません。

## 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"><li>◦ 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。</li><li>◦ 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。</li><li>◦ 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。</li></ul>
ONTAP 9.13.1 以前	<pre>security key-manager show-key-store</pre> <ul style="list-style-type: none"><li>◦ 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。</li><li>◦ 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。</li><li>◦ 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。</li></ul>

### 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ー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が必要になります。

- 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。

## 障害のあるコントローラをシャットダウンします - AFF A300

構成に適した手順を使用して、障害のあるコントローラーをシャットダウンするか、引き継ぎます。AFF A300システムは、手動のブート メディア リカバリ手順のみをサポー

トします。自動ブート メディア リカバリはサポートされていません。

#### オプション 1：ほとんどの構成

NVE タスクまたは NSE タスクが完了したら、障害のあるコントローラをシャットダウンする必要があります。

手順

- 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が表示された場合	作業
LOADER プロンプト	コントローラモジュールの取り外しに進みます。
ギブバックを待機しています	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のあるコントローラをテイクオーバーまたは停止します。 storage failover takeover -ofnode impaired_node_name  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。

- LOADER プロンプトで「printenv」と入力し、すべてのブート環境変数をキャプチャします。出力をログファイルに保存します。



ブートデバイスが壊れているか機能していない場合、このコマンドは機能しない可能性があります。

#### オプション 2：コントローラが MetroCluster 構成になっている

NVE タスクまたは NSE タスクを完了したら、障害ノードのシャットダウンを完了する必要があります。



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、クォーラムを構成している必要があります。クラスタがクォ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 メッセージ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 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`
- 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	
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のあるコントローラをテイクオーバーまたは停止します。 「 storage failover takeover -ofnode impaired_node_name _	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。

### オプション 3：コントローラは 2 ノード MetroCluster に搭載されています

NVE タスクまたは NSE タスクを完了したら、障害ノードのシャットダウンを完了する必要があります。

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スイッチオーバーする必要があります。

このタスクについて

- 正常なコントローラに電力を供給するために、この手順の最後で電源装置をオンのままにしておく必要があります。

手順

- MetroCluster ステータスをチェックして、障害のあるコントローラが正常なコントローラに自動的にスイッチオーバーしたかどうかを確認します。 「 MetroCluster show 」
- 自動スイッチオーバーが発生したかどうかに応じて、次の表に従って処理を進めます。

障害のあるコントローラの状況	作業
自動的にスイッチオーバーした	次の手順に進みます。
自動的にスイッチオーバーしていない	正常なコントローラから計画的なスイッチオーバー操作を実行します : MetroCluster switchover

障害のあるコントローラの状況	作業
スイッチオーバーは自動的には行われておらず、MetroCluster switchover コマンドを使用してスイッチオーバーを試みたが、スイッチオーバーは拒否された	拒否メッセージを確認し、可能であれば問題を解決してやり直します。問題を解決できない場合は、テクニカルサポートにお問い合わせください。

3. サバイバークラスタから MetroCluster heal-phase aggregates コマンドを実行して、データアグリゲートを再同期します。

```
controller_A_1::> metrocluster heal -phase aggregates
[Job 130] Job succeeded: Heal Aggregates is successful.
```

修復が拒否された場合は '-override-vetoes' パラメータを指定して MetroCluster heal コマンドを再実行できます。このオプションパラメータを使用すると、修復処理を妨げるソフトな拒否はすべて無視されます。

4. MetroCluster operation show コマンドを使用して、処理が完了したことを確認します。

```
controller_A_1::> metrocluster operation show
Operation: heal-aggregates
State: successful
Start Time: 7/25/2016 18:45:55
End Time: 7/25/2016 18:45:56
Errors: -
```

5. 「storage aggregate show」コマンドを使用して、アグリゲートの状態を確認します。

```
controller_A_1::> storage aggregate show
Aggregate      Size Available Used% State      #Vols  Nodes          RAID
Status
-----
...
aggr_b2      227.1GB    227.1GB     0% online        0  mcc1-a2
raid_dp, mirrored, normal...
```

6. 「MetroCluster heal-phase root-aggregates」コマンドを使用して、ルートアグリゲートを修復します。

```
mcc1A::> metrocluster heal -phase root-aggregates
[Job 137] Job succeeded: Heal Root Aggregates is successful
```

修復が拒否された場合は '-override-vetoes' パラメータを指定して 'MetroCluster heal' コマンドを再実行で

きますこのオプションパラメータを使用すると、修復処理を妨げるソフトな拒否はすべて無視されます。

7. デスティネーションクラスタで「MetroCluster operation show」コマンドを使用して、修復処理が完了したことを確認します。

```
mcc1A::> metrocluster operation show
Operation: heal-root-aggregates
State: successful
Start Time: 7/29/2016 20:54:41
End Time: 7/29/2016 20:54:42
Errors: -
```

8. 障害のあるコントローラモジュールで、電源装置の接続を解除します。

## ブートメディアを交換してください - AFF A300

ブートメディアを交換するには、障害のあるコントローラモジュールを取り外し、交換用のブートメディアをインストールし、ブートイメージをUSBフラッシュドライブに転送する必要があります。AFF A300システムは、手動のブートメディアリカバリ手順のみをサポートします。自動ブートメディアリカバリはサポートされていません。

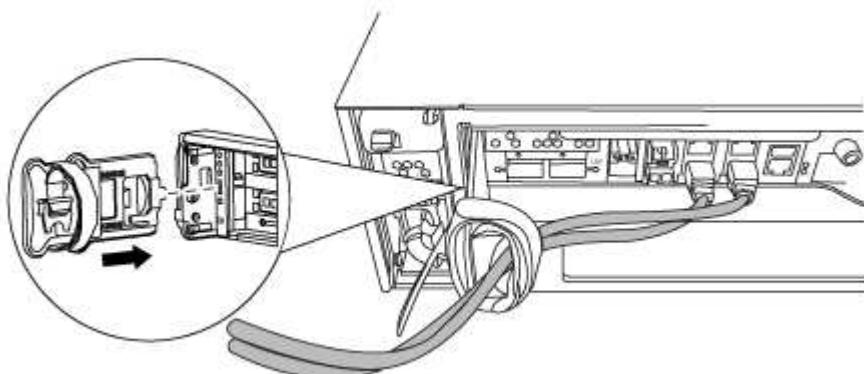
### 手順1：コントローラモジュールを取り外す

コントローラ内部のコンポーネントにアクセスするには、まずコントローラモジュールをシステムから取り外し、続いてコントローラモジュールのカバーを外す必要があります。

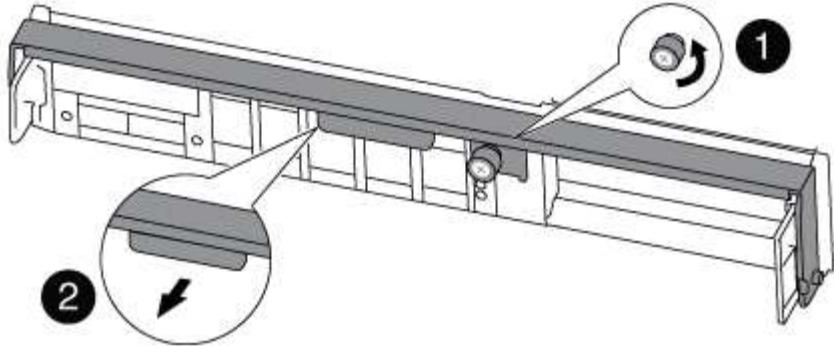
1. 接地対策がまだの場合は、自分で適切に実施します。
2. ケーブルマネジメントデバイスに接続しているケーブルをまとめているフックとループストラップを緩め、システムケーブルとSFPをコントローラモジュールから外し（必要な場合）、どのケーブルが何に接続されていたかを記録します。

ケーブルはケーブルマネジメントデバイスに収めたままにします。これにより、ケーブルマネジメントデバイスを取り付け直すときに、ケーブルを整理する必要がありません。

3. ケーブルマネジメントデバイスをコントローラモジュールの右側と左側から取り外し、脇に置きます。



4. コントローラモジュールのカムハンドルの取り付けネジを緩めます。



①

取り付けネジ

②

カムハンドル

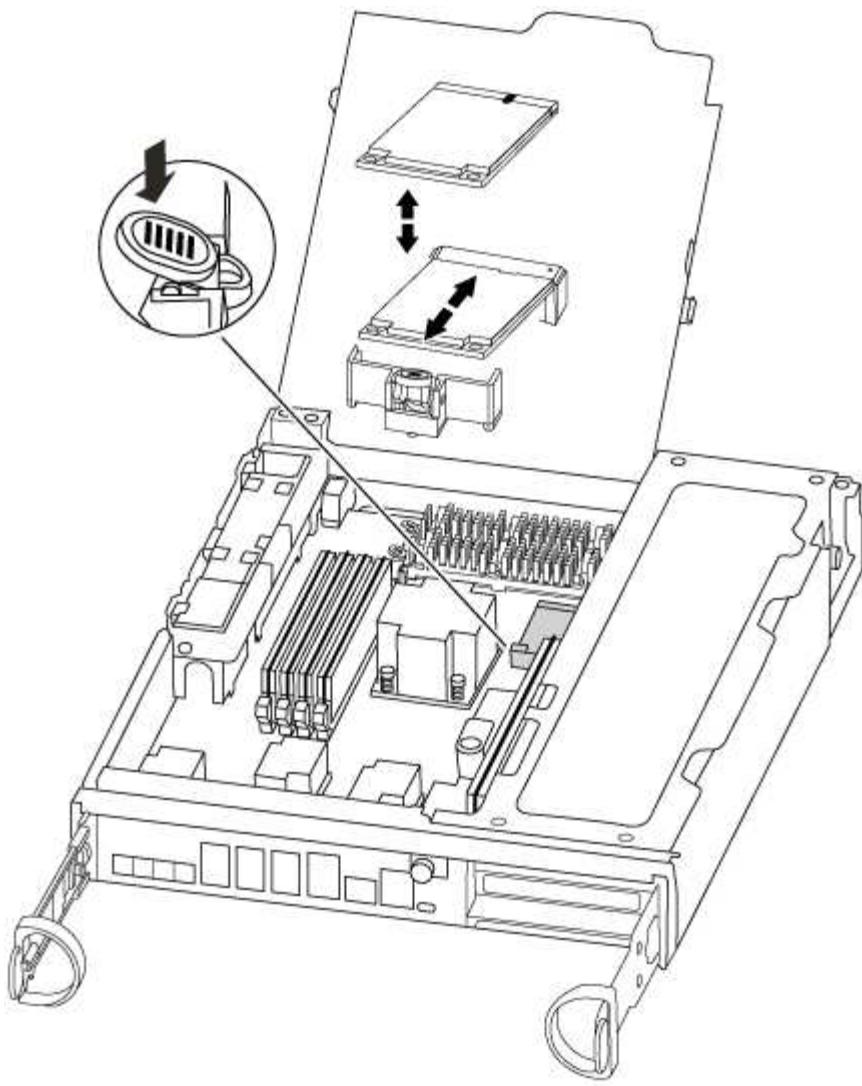
5. カムハンドルを下に引き、コントローラモジュールをシャーシから引き出します。

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。

## 手順 2：ブートメディアを交換する - AFF A300

コントローラのブートメディアの場所を確認し、手順に従って交換する必要があります。

1. 接地対策がまだの場合は、自身で適切に実施します。
2. 次の図またはコントローラモジュールの FRU マップを使用して、ブートメディアの場所を確認します。



3. ブートメディアケースの青いボタンを押してブートメディアをケースからリリースし、ブートメディアソケットからゆっくりと引き出します。



ソケットやブートメディアが損傷する可能性があるため、ブートメディアをねじったり、真上に引き出したりしないでください。

4. 交換用ブートメディアの端をブートメディアソケットに合わせ、ソケットにゆっくりと押し込みます。
  5. ブートメディアが正しい向きでソケットに完全に装着されたことを確認します。
- 必要に応じて、ブートメディアを取り外してソケットへの装着をやり直します。
6. ブートメディアを押し下げる、ブートメディアケースの固定ボタンをはめ込みます。
  7. コントローラモジュールのカバーを閉じます。

### 手順 3：ブートイメージをブートメディアに転送します

イメージがインストールされた USB フラッシュドライブを使用して、交換用ブートメディアにシステムイメージをインストールできます。ただし、この手順の実行中に var ファイルシステムをリストアする必要があります。

- FAT32 にフォーマットされた、4GB 以上の容量の 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が実行していたバージョンの ONTAP イメージのコピー。該当するイメージは、ネットアップサポートサイトのダウンロードセクションからダウンロードできます
  - NVE が有効な場合は、ダウンロードボタンの指示に従って、NetApp Volume Encryption を使用してイメージをダウンロードします。
  - NVE が有効になっていない場合は、ダウンロードボタンの指示に従って、NetApp Volume Encryption なしでイメージをダウンロードします。
- HA ペアのシステムの場合は、ネットワーク接続が必要です。
- スタンドアロンシステムの場合はネットワーク接続は必要ありませんが、var ファイルシステムをリストアしたときに追加のリブートを実行する必要があります。
  - コントローラモジュールの端をシャーシの開口部に合わせ、コントローラモジュールをシステムに半分までそっと押し込みます。
  - ケーブルマネジメントデバイスを再び取り付け、必要に応じてシステムにケーブルを再接続します。

ケーブルを再接続する際は、メディアコンバータ（SFP）も取り付け直してください（メディアコンバータを取り外した場合）。

  - USB フラッシュドライブをコントローラモジュールの 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。

  - コントローラモジュールをシステムに最後まで押し込み、カムハンドルの位置が USB フラッシュドライブに干渉していないことを確認します。カムハンドルを強く押し込んでコントローラモジュールを装着し、カムハンドルを閉じ、取り付けネジを締めます。

コントローラは、シャーシに完全に取り付けられるとすぐにブートを開始します。

  - ブートを開始するときに Ctrl+C キーを押し、ブートプロセスを中断して LOADER プロンプトで停止します。「Starting autoreboot」というメッセージが表示されたら、Ctrl+C を押して中止します

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。

  - シャーシ内にコントローラが 1 台しかないシステムの場合は、電源を再接続して電源装置の電源をオンにします。

システムがブートを開始し、LOADER プロンプトで停止します。

  - LOADER プロンプトでネットワーク接続タイプを設定します。
    - DHCP を構成している場合 : ifconfig e0a-auto



設定するターゲットポートは、正常なコントローラから障害コントローラへの通信に使用するポートで、var ファイルシステムのリストア時にネットワーク接続で使用します。このコマンドでは e0M ポートを使用することもできます。

- 手動接続を設定する場合は、「ifconfig e0a-addr= filer\_addr-mask= netmask -gw= gateway -dns=

`dns_addr-domain= dns_domain'` のように入力します

- `filer_addr` は、ストレージシステムの IP アドレスです。
- `netmask` は、HA パートナーに接続されている管理ネットワークのネットワークマスクです。
- `gateway` は、ネットワークのゲートウェイです。
- `dns_addr` は、ネットワーク上のネームサーバの IP アドレスです。
- `dns_domain` は、DNS ドメイン名です。

このオプションパラメータを使用する場合は、ネットポートサーバの URL に完全修飾ドメイン名を指定する必要はありません。必要なのはサーバのホスト名だけです。



インターフェイスによっては、その他のパラメータが必要になる場合もあります。ファームウェア・プロンプトで「`help ifconfig`」と入力すると、詳細を確認できます。

- h. コントローラがストレッチまたはファブリック接続の MetroCluster に含まれている場合は、FC アダプタの構成をリストアする必要があります。
  - i. 保守モードでブート：`boot_ontap maint`
  - ii. MetroCluster ポートをイニシエータとして設定します。`ucadmin modify -m fc -t initiator adapter_name_``
  - iii. 停止して保守モードに戻ります：「`halt`」

変更はシステムのブート時に実装されます。

## リカバリイメージ **AFF A300** をブートします

障害のあるコントローラをリカバリイメージから起動する手順は、システムが 2 つのコントローラの MetroCluster 構成になっているかどうかによって異なります。AFF A300 システムは、手動のブート メディア リカバリ手順のみをサポートします。自動ブート メディア リカバリはサポートされていません。

### オプション 1：ほとんどのシステム

ONTAP イメージを USB ドライブからブートし、ファイルシステムをリストアして、環境変数を確認する必要があります。

この手順環境システムは 2 ノード MetroCluster 構成には含まれません。

1. LOADER プロンプトから、USB フラッシュドライブ「`boot_recovery`」からリカバリ・イメージをブートします  
イメージが 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、イメージの名前を入力するか、画面に表示されたデフォルトのイメージをそのまま使用します。
3. var ファイルシステムを復元します。

システム構成	作業
ネットワーク接続	<p>a. バックアップ構成を復元するかどうかを確認するメッセージが表示されたら 'y' を押します</p> <p>b. 正常なコントローラを advanced 権限レベルに設定します :set -privilege advanced</p> <p>c. リストア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_name '</p> <p>d. コントローラを admin レベルに戻します :set -privilege admin</p> <p>e. 復元された構成を使用するかどうかを確認するメッセージが表示されたら 'y' を押します</p> <p>f. コントローラの再起動を求めるプロンプトが表示されたら 'y' を押します</p>
ネットワーク接続がありません	<p>a. バックアップ構成を復元するよう求められたら 'n' を押します</p> <p>b. プロンプトが表示されたら、システムをリブートします。</p> <p>c. 表示されたメニューから「 * Update flash from backup config * ( sync flash ) 」オプションを選択します。</p> <p>更新を続行するかどうかを確認するメッセージが表示されたら、「 y 」を押します。</p>

4. 環境変数が正しく設定されていることを確認します。
  - a. コントローラに LOADER プロンプトを表示します。
  - b. printenv コマンドを使用して '環境変数の設定を確認します
  - c. 環境変数が正しく設定されていない場合は 'setenv\_environment-variable-name\_\_ changed-value\_ ' コマンドで変更します
  - d. 「 savenv 」コマンドを使用して、変更内容を保存します。
5. 次の手順は、システム構成によって異なります。
  - システムにオンボードキーマネージャ、 NSE 、または NVE が設定されている場合は、に進みます 必要に応じて、 OKM 、 NSE 、 NVE をリストアします
  - システムにオンボードキーマネージャ、 NSE 、または NVE が設定されていない場合は、このセクションの手順を実行します。
6. LOADER プロンプトで 「 boot\_ontap 」コマンドを入力します。

表示される内容	作業
ログインプロンプト	次の手順に進みます。

表示される内容	作業
ギブバックを待っています	<ul style="list-style-type: none"> <li>a. パートナーコントローラにログインします。</li> <li>b. storage failover show コマンドを使用して'ターゲット・コントローラがギブバック可能な状態になっていることを確認します</li> </ul>

7. 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。
8. storage failover giveback -fromnode local コマンドを使用して、コントローラをギブバックします。
9. クラスタ・プロンプトで 'net int-is-home false' コマンドを使用して論理インターフェイスを確認します  
"false" と表示されているインターフェイスがある場合は、 net int revert コマンドを使用して、これらのインターフェイスをホームポートに戻します。
10. コンソール・ケーブルを修復されたコントローラに移動し 'version -v' コマンドを実行して ONTAP のバージョンを確認します
11. 「storage failover modify -node local-auto-giveback true」コマンドを使用して自動ギブバックを無効にした場合は、自動ギブバックをリストアします。

**オプション 2：コントローラは 2 ノード MetroCluster に搭載されています**

ONTAP イメージを USB ドライブからブートし、環境変数を確認する必要があります。

この手順環境システムは、2 ノード MetroCluster 構成です。

手順

1. LOADER プロンプトから、USB フラッシュドライブ「boot\_recovery」からリカバリ・イメージをブートします

イメージが 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、イメージの名前を入力するか、画面に表示されたデフォルトのイメージそのまま使用します。
3. イメージがインストールされたら、リストアプロセスを開始します。
  - a. バックアップ構成を復元するよう求められたら 'n' を押します
  - b. 再起動を求めるプロンプトが表示されたら 'y' を押して'新しくインストールされたソフトウェアの使用を開始します

プロンプトが表示されたら、ブートプロセスを中断できるように準備しておく必要があります。

4. システムの起動時に 'Press Ctrl-C for Boot Menu' というメッセージが表示されたら 'Ctrl-C' を押します起動メニューが表示されたら 'Option 6' を選択します
5. 環境変数が正しく設定されていることを確認します。
  - a. ノードに LOADER プロンプトを表示します。
  - b. printenv コマンドを使用して'環境変数の設定を確認します
  - c. 環境変数が正しく設定されていない場合は 'setenv\_environment-variable-name\_\_\_\_ changed-value\_-' コマンドで変更します

d. 「savenv」コマンドを使用して、変更内容を保存します。

e. ノードをリブートします。

## 2 ノード MetroCluster 構成のアグリゲートをスイッチバックする - AFF A300

ブートメディアの交換が完了したら、MetroClusterスイッチバック操作を実行します。AFF A300システムは、手動のブートメディアリカバリ手順のみをサポートします。自動ブートメディアリカバリはサポートされていません。

このタスクでは、環境の2ノード MetroCluster 構成のみを実行します。

手順

- すべてのノードの状態が「enabled」であることを確認します。 MetroCluster node show

```
cluster_B::> metrocluster node show

DR          Configuration DR
Group Cluster Node   State      Mirroring Mode
-----  -----
-----  -----
1       cluster_A
        controller_A_1 configured    enabled    heal roots
completed
        cluster_B
        controller_B_1 configured    enabled    waiting for
switchback recovery
2 entries were displayed.
```

- すべての SVM で再同期が完了したことを確認します。「MetroCluster vserver show」

- 修復処理によって実行される LIF の自動移行が正常に完了したことを確認します。 MetroCluster check lif show

- サバイバークラスタ内の任意のノードから MetroCluster switchback コマンドを使用して、スイッチバックを実行します。

- スイッチバック処理が完了したことを確認します MetroCluster show

クラスタの状態が waiting-for-switchback の場合は、スイッチバック処理がまだ実行中です。

```
cluster_B::> metrocluster show
Cluster      Configuration State      Mode
-----  -----  -----
Local: cluster_B configured      switchover
Remote: cluster_A configured    waiting-for-switchback
```

クラスタが「normal」状態のとき、スイッチバック処理は完了しています。

```
cluster_B::> metrocluster show
Cluster          Configuration State      Mode
-----          -----
Local: cluster_B configured           normal
Remote: cluster_A configured         normal
```

スイッチバックが完了するまでに時間がかかる場合は、「MetroCluster config-replication resync-status show」コマンドを使用することで、進行中のベースラインのステータスを確認できます。

6. SnapMirror 構成または SnapVault 構成があれば、再確立します。

## リストア暗号化- AFF A300

交換用ブート メディアで暗号化を復元します。AFF A300システムは、手動のブート メディアリカバリ手順のみをサポートします。自動ブート メディアリカバリはサポートされていません。

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

## 障害のある部品を NetApp-AFF A300 に戻します

ブート メディアを交換した後、故障した部品をNetAppに返却してください。AFF A300 システムは、手動のブート メディアリカバリ手順のみをサポートします。自動ブート メディアリカバリはサポートされていません。

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。

## シャーシ

## シャーシ交換の概要 - AFF A300

シャーシを交換するには、電源装置、ファン、およびコントローラモジュールを障害のあるシャーシから新しいシャーシに移動し、障害のあるシャーシを装置ラックまたはシステムキャビネットから障害のあるシャーシと同じモデルの新しいシャーシに交換する必要があります。

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。

- 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 で使用できます。
- この手順は、コントローラモジュールをネットアップ製の新しいシャーシに移動することを前提としています。
- この手順はシステムの停止を伴います。2 ノードクラスタではサービスが完全に停止し、マルチノードクラスタでは部分的に停止します。

## コントローラをシャットダウンします — AFF A300

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する必要があります。

### オプション 1：コントローラをシャットダウンします

この手順は、2ノード構成のシステムが対象です。クラスタにサービスを提供する際の正常なシャットダウンの詳細については、を参照してください ["ストレージシステムの正常なシャットダウンと電源投入解決ガイド-NetAppナレッジベース"](#)。

作業を開始する前に

- 必要な権限とクレデンシャルがあることを確認します。
  - ONTAP のローカル管理者のクレデンシャル。
  - 各コントローラのBMCへのアクセス性。
- 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。
- シャットダウン前のベストプラクティスは次のとおりです。
  - 追加を実行します ["システムの健全性チェック"](#)。
  - ONTAP をシステムの推奨リリースにアップグレードします。
  - いずれかを解決します ["Active IQ ウェルネスマートリスト"](#)。システムコンポーネントのLEDなど、現在システムに発生している障害をメモします。

手順

1. SSHを使用してクラスタにログインするか、クラスタ内の任意のノードからローカルのコンソールケーブルとラップトップ/コンソールを使用してログインします。
2. すべてのクライアント/ホストからネットアップシステム上のデータへのアクセスを停止します。
3. 外部バックアップジョブを一時停止します。
4. AutoSupportが有効になっている場合は、ケースの作成を抑制し、システムをオフラインにする期間を指定します。

```
system node autosupport invoke -node * -type all -message "MAINT=2h Replace chassis"
```

- すべてのクラスタノードのSP / BMCアドレスを特定します。

```
system service-processor show -node * -fields address
```

- クラスタシェルを終了します。

```
exit
```

- 前の手順の出力に表示されたいづれかのノードのIPアドレスを使用してSSH経由でSP / BMCにログインし、進捗状況を監視します。

コンソール/ラップトップを使用している場合は、同じクラスタ管理者のクレデンシャルを使用してコントローラにログインします。

- 障害のあるシャーシにある2つのノードを停止します。

```
system node halt -node <node1>,<node2> -skip-lif-migration-before-shutdown true -ignore-quorum-warnings true -inhibit-takeover true
```



StrictSyncモードで動作するSnapMirror同期を使用するクラスタの場合： system node halt -node <node1>,<node2> -skip-lif-migration-before-shutdown true -ignore-quorum-warnings true -inhibit-takeover true -ignore-strict-sync-warnings true

- 次のメッセージが表示されたら、クラスタ内の各コントローラに「\* y \*」と入力します。

```
Warning: Are you sure you want to halt node <node_name>? {y|n}:
```

- 各コントローラが停止するまで待ち、LOADERプロンプトを表示します。

#### オプション 2：コントローラは 2 ノードの MetroCluster 構成です

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スイッチオーバーする必要があります。

このタスクについて

- 正常なコントローラに電力を供給するために、この手順の最後で電源装置をオンのままにしておく必要があります。

#### 手順

- MetroCluster ステータスをチェックして、障害のあるコントローラが正常なコントローラに自動的にスイッチオーバーしたかどうかを確認します。「MetroCluster show」
- 自動スイッチオーバーが発生したかどうかに応じて、次の表に従って処理を進めます。

障害のあるコントローラの状況	作業
自動的にスイッチオーバーした	次の手順に進みます。
自動的にスイッチオーバーしていない	正常なコントローラから計画的なスイッチオーバー操作を実行します : MetroCluster switchover
スイッチオーバーは自動的には行われておらず、 MetroCluster switchover コマンドを使用してスイッチオーバーを試みたが、スイッチオーバーは拒否された	拒否メッセージを確認し、可能であれば問題を解決してやり直します。問題を解決できない場合は、テクニカルサポートにお問い合わせください。

3. サバイバークラスタから MetroCluster heal-phase aggregates コマンドを実行して、データアグリゲートを再同期します。

```
controller_A_1::> metrocluster heal -phase aggregates
[Job 130] Job succeeded: Heal Aggregates is successful.
```

修復が拒否された場合は '-override-vetoes パラメータを指定して MetroCluster heal コマンドを再実行できますこのオプションパラメータを使用すると、修復処理を妨げるソフトな拒否はすべて無視されます。

4. MetroCluster operation show コマンドを使用して、処理が完了したことを確認します。

```
controller_A_1::> metrocluster operation show
Operation: heal-aggregates
State: successful
Start Time: 7/25/2016 18:45:55
End Time: 7/25/2016 18:45:56
Errors: -
```

5. 「storage aggregate show」コマンドを使用して、アグリゲートの状態を確認します。

```
controller_A_1::> storage aggregate show
Aggregate      Size Available Used% State    #Vols  Nodes      RAID
Status
-----
...
aggr_b2      227.1GB   227.1GB     0% online        0  mcc1-a2
raid_dp, mirrored, normal...
```

6. 「MetroCluster heal-phase root-aggregates」コマンドを使用して、ルートアグリゲートを修復します。

```
mcc1A::> metrocluster heal -phase root-aggregates  
[Job 137] Job succeeded: Heal Root Aggregates is successful
```

修復が拒否された場合は '-override-vetoes パラメータを指定して MetroCluster heal' コマンドを再実行できますこのオプションパラメータを使用すると、修復処理を妨げるソフトな拒否はすべて無視されます。

7. デスティネーションクラスタで「MetroCluster operation show」コマンドを使用して、修復処理が完了したことを確認します。

```
mcc1A::> metrocluster operation show  
Operation: heal-root-aggregates  
State: successful  
Start Time: 7/29/2016 20:54:41  
End Time: 7/29/2016 20:54:42  
Errors: -
```

8. 障害のあるコントローラモジュールで、電源装置の接続を解除します。

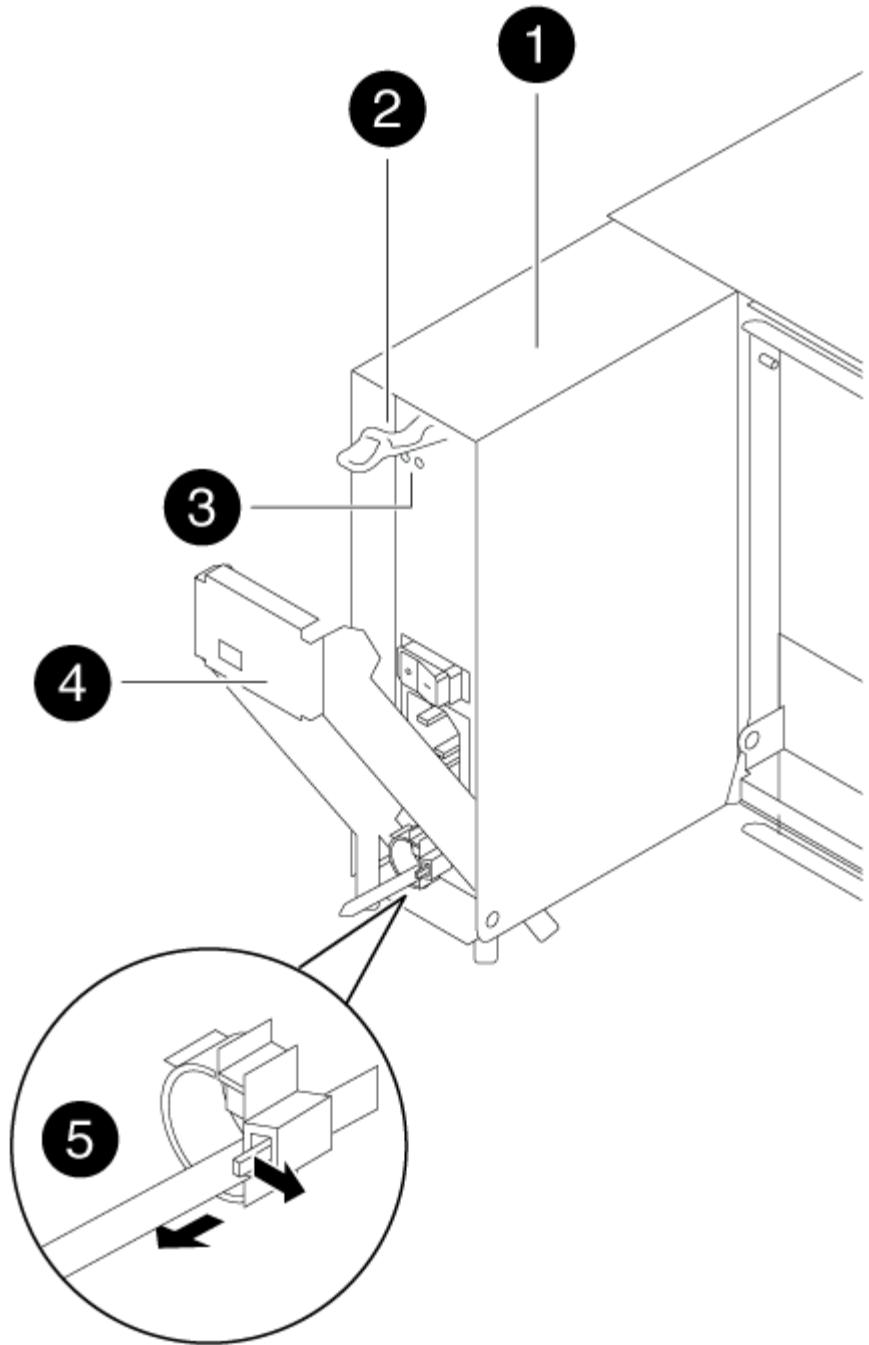
## ハードウェアの交換 - AFF A300

電源装置、ファン、およびコントローラモジュールを障害のあるシャーシから新しいシャーシに移動し、障害のあるシャーシを装置ラックまたはシステムキャビネットから取り外し、障害のあるシャーシと同じモデルの新しいシャーシと交換します。

### 手順 1：電源装置を移動します

シャーシを交換するときに電源装置を移動するには、電源装置の電源を切って接続を解除し、古いシャーシから電源装置を取り出して、交換用シャーシに取り付けて接続します。

1. 接地対策がまだの場合は、自分で適切に実施します。
2. 電源装置をオフにし、電源ケーブルを外します。
  - a. 電源装置の電源スイッチをオフにします。
  - b. 電源ケーブルの固定クリップを開き、電源装置から電源ケーブルを抜きます。
  - c. 電源から電源ケーブルを抜きます。
3. 電源装置のカムハンドルのリリースラッチを押し下げ、カムハンドルを最大まで開いて電源装置をミッドプレーンから外します。



①

電源装置

②

カムハンドルのリリースラッチ

③

## 電源 LED と障害 LED

④

カムハンドル

⑤

電源ケーブル固定用ツメ

4. カムハンドルをつかみ、電源装置をスライドしてシステムから引き出します。



電源装置を取り外すときは、重量があるので必ず両手で支えながら作業してください。

5. 残りの電源装置に対して上記の手順を繰り返します。

6. 両手で支えながら電源装置の端をシステムシャーシの開口部に合わせ、カムハンドルを使用して電源装置をシャーシにそっと押し込みます。

電源装置にはキーが付いており、一方向のみ取り付けることができます。



電源装置をスライドさせてシステムに挿入する際に力を入れすぎないようにしてください。コネクタが破損する可能性があります。

7. 電源装置のカムハンドルをしっかりと押し込んで完全にシャーシに装着し、カムハンドルを閉じる位置まで押して、カムハンドルのリリースラッチがカチッと音を立ててロックされたことを確認します。

8. 電源ケーブルを再接続し、電源ケーブル固定用ツメを使用して電源装置に固定します。



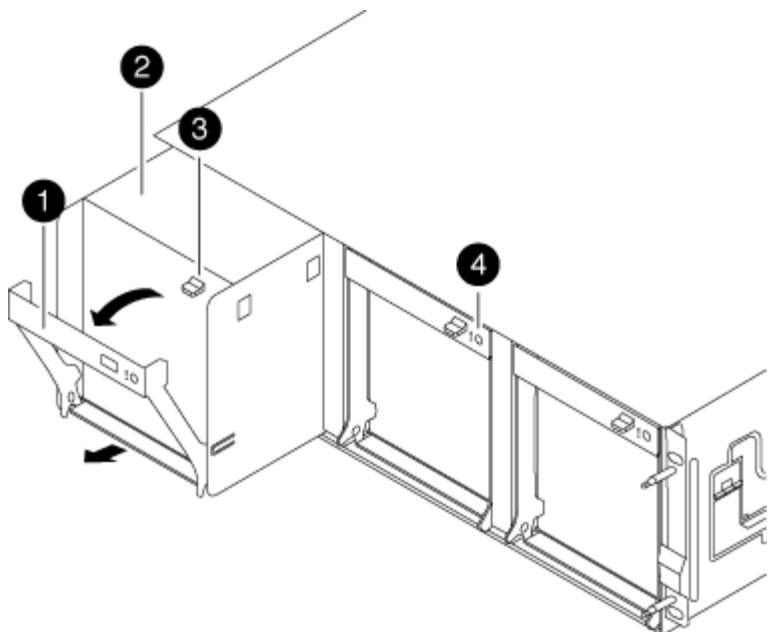
電源ケーブルは電源装置にのみ接続してください。この時点では、電源ケーブルを電源に接続しないでください。

## 手順 2：ファンを移動する

シャーシを交換するときにファンモジュールを取り外すには、特定の順序でタスクを実行します。

1. (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。
2. ファンモジュールのカムハンドルのリリースラッチを押し下げ、カムハンドルを下に引きます。

ファンモジュールがシャーシから少し離れた場所に移動します。



①

カムハンドル

②

ファンモジュール

③

カムハンドルのリリースラッチ

④

ファンモジュール警告 LED

3. ファンモジュールをシャーシから引き出します。このとき、ファンモジュールがシャーシから落下しないように、必ず空いている手で支えてください。



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。

4. ファンモジュールを脇へ置きます。
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。
6. 交換用シャーシの開口部にファンモジュールを合わせ、スライドさせながらシャーシに挿入します。
7. ファンモジュールのカムハンドルをしっかりと押して、シャーシに完全に装着されるようにします。

ファンモジュールが完全に装着されると、カムハンドルが少し持ち上がります。

8. カムハンドルを閉じる位置まで上げ、カムハンドルのリリースラッチがカチッという音を立ててロックされたことを確認します。

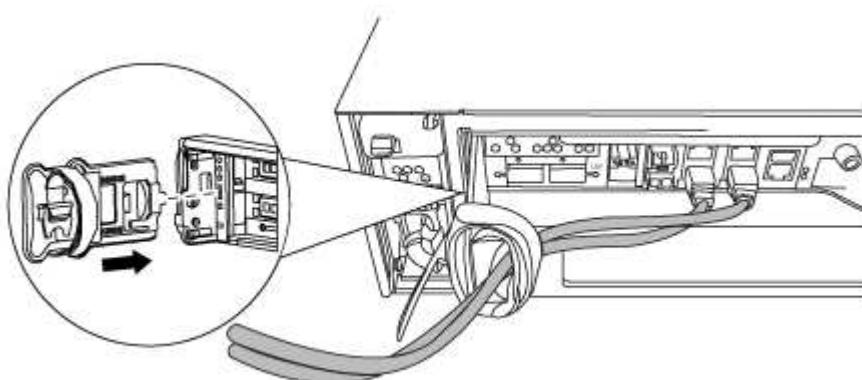
ファンが装着されて動作速度まで回転数が上がると、ファンの LED が緑色に点灯します。

9. 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。
10. ベゼルをボールスタッドに合わせ、ボールスタッドにそっと押し込みます。

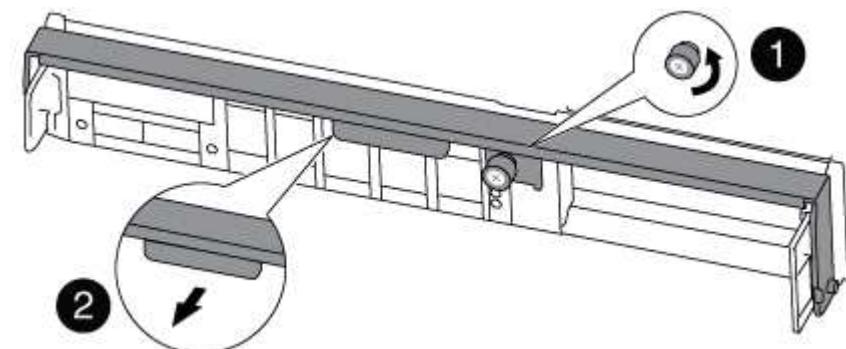
### 手順 3：コントローラモジュールを取り外す

シャーシを交換するには、古いシャーシからコントローラモジュールを取り外す必要があります。

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デバイスに接続しているケーブルをまとめているフックとループストラップを緩め、システムケーブルと SFP をコントローラモジュールから外し（必要な場合）、どのケーブルが何に接続されていたかを記録します。  
ケーブルはケーブルマネジメントデバイスに収めたままにします。これにより、ケーブルマネジメントデバイスを取り付け直すときに、ケーブルを整理する必要がありません。
3. ケーブルマネジメントデバイスをコントローラモジュールの右側と左側から取り外し、脇に置きます。



4. コントローラモジュールのカムハンドルの取り付けネジを緩めます。



1

取り付けネジ

②

カムハンドル

5. カムハンドルを下に引き、コントローラモジュールをシャーシから引き出します。

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。

6. コントローラモジュールを安全な場所に置いておきます。シャーシに別のコントローラモジュールがある場合は、上記の手順を繰り返します。

#### 手順 4：装置ラックまたはシステムキャビネット内のシャーシを交換する

交換用シャーシを設置するには、装置ラックまたはシステムキャビネットから既存のシャーシを取り外す必要があります。

1. シャーシ取り付けポイントからネジを外します。



システムがシステムキャビネットに設置されている場合は、背面のタイダウンブラケットの取り外しが必要になります。

2. 古いシャーシをシステムキャビネットのラックレールまたは装置ラックの \_L\_Brackets からスライドさせて取り出し、脇に置きます。この作業は 3~4 人で行ってください。
3. 接地対策がまだの場合は、自分で適切に実施します。
4. 交換用シャーシを、システムキャビネットのラックレールまたは装置ラックの \_L\_Brackets に沿って挿入して、装置ラックまたはシステムキャビネットに設置します。この作業は 2~3 人で行ってください。
5. 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。
6. 古い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。
7. まだベゼルを取り付けていない場合は、取り付けます。

#### 手順 5：コントローラを取り付ける

コントローラモジュールとその他のコンポーネントを新しいシャーシに取り付けたら、システムをブートする必要があります。

2 台のコントローラモジュールを同じシャーシに搭載する HA ペアでは、シャーシへの設置が完了すると同時にリブートが試行されるため、コントローラモジュールの取り付け順序が特に重要です。

1. 接地対策がまだの場合は、自分で適切に実施します。
2. コントローラモジュールの端をシャーシの開口部に合わせ、コントローラモジュールをシステムに半分までそっと押し込みます。



指示があるまでコントローラモジュールをシャーシに完全に挿入しないでください。

3. コンソールとコントローラモジュールを再度ケーブル接続し、管理ポートを再接続します。
4. 新しいシャーシに 2 台目のコントローラを取り付ける場合は、上記の手順を繰り返します。
5. コントローラモジュールの取り付けを完了します。

システムの構成	実行する手順
HA ペア	<p>a. カムハンドルを開き、コントローラモジュールをミッドプレーンまでしっかりと押し込んで完全に装着し、カムハンドルをロック位置まで閉じます。コントローラモジュール背面のカムハンドルの取り付けネジを締めます。</p> <p> コネクタの破損を防ぐため、コントローラモジュールをスライドしてシャーシに挿入する際に力を入れすぎないでください。</p> <p>b. ケーブルマネジメントデバイスをまだ取り付けていない場合は、取り付け直します。</p> <p>c. ケーブルマネジメントデバイスに接続されているケーブルをフックとループストラップでまとめます。</p> <p>d. 新しいシャーシ内の 2 台目のコントローラモジュールについて、上記の手順を繰り返します。</p>
スタンドアロン構成です	<p>a. カムハンドルを開き、コントローラモジュールをミッドプレーンまでしっかりと押し込んで完全に装着し、カムハンドルをロック位置まで閉じます。コントローラモジュール背面のカムハンドルの取り付けネジを締めます。</p> <p> コネクタの破損を防ぐため、コントローラモジュールをスライドしてシャーシに挿入する際に力を入れすぎないでください。</p> <p>b. ケーブルマネジメントデバイスをまだ取り付けていない場合は、取り付け直します。</p> <p>c. ケーブルマネジメントデバイスに接続されているケーブルをフックとループストラップでまとめます。</p> <p>d. ブランクパネルを再度取り付け、次の手順に進みます。</p>

6. 電源装置を別の電源に接続し、電源をオンにします。
7. 各コントローラをメンテナンスマードでブートします。
  - a. 各コントローラがブートを開始したら 'Press Ctrl-C for Boot Menu' というメッセージが表示されたら 'Ctrl+C' キーを押して 'ブートプロセスを中断します'



プロンプトを見逃してコントローラモジュールが ONTAP で起動する場合は、「halt」と入力し、LOADER プロンプトで「boot\_ontap」と入力して、プロンプトが表示されたら「Ctrl+C」を押して、この手順を繰り返します。

- b. ブートメニューからメンテナンスモードのオプションを選択します。

## 構成をリストアおよび検証する - AFF A300

キットに付属のRMA指示書に従って、シャーシのHA状態を確認し、アグリゲートをスイッチバックし、障害が発生したパーツをNetAppに返却する必要があります。

### 手順 1 : シャーシの HA 状態を確認して設定します

シャーシの HA 状態を確認し、必要に応じてシステム構成に合わせて更新する必要があります。

1. メンテナンスモードでは、いずれかのコントローラモジュールから、ローカルコントローラモジュールとシャーシの HA 状態を表示します。「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。

2. 表示されたシャーシのシステム状態がシステム構成と一致しない場合は、次の手順を実行します。

- a. シャーシの HA 状態を設定します : 'ha-config modify chassis\_ha-state \_

hA-state には、次のいずれかの値を指定できます。

- 「 HA 」
- 「 mcc 」
- 「 mcc-2n 」
- 「 MCCIP 」
- 「 non-ha 」

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

3. システムの残りのケーブルをまだ再接続していない場合は、ケーブルを再接続します。

4. 次の手順は、システム構成によって異なります。

システムの構成	作業
スタンドアロン構成です	<ol style="list-style-type: none"><li>a. 保守モードを終了します :halt</li><li>b. に進みます <a href="#">手順 3 : 障害が発生したパーツをネットアップに返却する</a>。</li></ol>
2 台目のコントローラモジュールとの HA ペア	保守モードを終了します :halt LOADER プロンプトが表示されます

### 手順2 : 2ノード MetroCluster構成でアグリゲートをスイッチバックする

このタスクでは、環境の 2 ノード MetroCluster 構成のみを実行します。

#### 手順

1. すべてのノードの状態が「 enabled 」であることを確認します。 MetroCluster node show

```

cluster_B::> metrocluster node show

DR          Configuration DR
Group Cluster Node      State      Mirroring Mode
-----  -----  -----
-----  -----
1   cluster_A
    controller_A_1 configured     enabled    heal roots
completed
    cluster_B
    controller_B_1 configured     enabled    waiting for
switchback recovery
2 entries were displayed.

```

2. すべての SVM で再同期が完了したことを確認します。「 MetroCluster vserver show 」
3. 修復処理によって実行される LIF の自動移行が正常に完了したことを確認します。 MetroCluster check lif show
4. サバイバークラスタ内の任意のノードから MetroCluster switchback コマンドを使用して、スイッチバックを実行します。
5. スイッチバック処理が完了したことを確認します MetroCluster show

クラスタの状態が waiting-for-switchback の場合は、スイッチバック処理がまだ実行中です。

```

cluster_B::> metrocluster show
Cluster      Configuration State      Mode
-----  -----  -----
Local: cluster_B configured      switchover
Remote: cluster_A configured    waiting-for-switchback

```

クラスタが「 normal 」状態のとき、スイッチバック処理は完了しています。

```

cluster_B::> metrocluster show
Cluster      Configuration State      Mode
-----  -----  -----
Local: cluster_B configured      normal
Remote: cluster_A configured    normal

```

スイッチバックが完了するまでに時間がかかる場合は、「 MetroCluster config-replication resync-status show 」コマンドを使用することで、進行中のベースラインのステータスを確認できます。

6. SnapMirror 構成または SnapVault 構成があれば、再確立します。

### 手順 3：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。

## コントローラモジュール

### コントローラモジュール交換の概要 - AFF A300

交換用手順の前提条件を確認し、ご使用の ONTAP オペレーティングシステムのバージョンに適したバージョンを選択する必要があります。

- 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。
- システムが HA ペアに含まれている場合、正常なコントローラが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）。
- MetroCluster 構成のシステムの場合は、を参照してください "正しいリカバリ手順の選択" この手順の使用が必要かどうかを判断するには、次の手順を実行

この手順を使用する場合は、4 ノードまたは 8 ノードの MetroCluster 構成のコントローラの交換用手順が HA ペアの場合と同じであることに注意してください。障害が HA ペアに制限されているため、MetroCluster 固有の手順は必要ありません。また、storage failover コマンドを使用すると、交換時に無停止操作を行うことができます。

- この手順には、システムの構成に応じて、\_replacement\_controller にドライブを自動的に再割り当てる手順、または手動で再割り当てる手順が含まれています。

手順の指示に従って、ドライブの再割り当てを実行する必要があります。

- 障害が発生したコンポーネントは、プロバイダから受け取った交換用 FRU コンポーネントと交換する必要があります。
- コントローラモジュールを、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。
- この手順では、障害のあるコントローラから \_replacement\_controller にブートデバイスが移動され、古いコントローラモジュールと同じバージョンの ONTAP で \_replacement\_controller がブートします。
- 古いコントローラモジュールから新しいコントローラモジュールに移動した PCIe カード、または既存のお客様のサイトのインベントリから追加した PCIe カードが、交換用コントローラモジュールでサポートされている必要があります。

#### "NetApp Hardware Universe の略"

- 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。

### 障害のあるコントローラをシャットダウンします - **AFF A300**

構成に応じた適切な手順 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：ほとんどの構成

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><code>_halt true</code> 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：コントローラは 2 ノード MetroCluster に搭載されています

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スイッチオーバーする必要があります。

##### このタスクについて

- 正常なコントローラに電力を供給するために、この手順の最後で電源装置をオンのままにしておく必要があります。

##### 手順

- MetroCluster ステータスをチェックして、障害のあるコントローラが正常なコントローラに自動的にスイッチオーバーしたかどうかを確認します。「MetroCluster show」
- 自動スイッチオーバーが発生したかどうかに応じて、次の表に従って処理を進めます。

障害のあるコントローラの状況	作業
自動的にスイッチオーバーした	次の手順に進みます。
自動的にスイッチオーバーしていない	正常なコントローラから計画的なスイッチオーバー操作を実行します：MetroCluster switchover
スイッチオーバーは自動的には行われておらず、MetroCluster switchover コマンドを使用してスイッチオーバーを試みたが、スイッチオーバーは拒否された	拒否メッセージを確認し、可能であれば問題を解決してやり直します。問題を解決できない場合は、テクニカルサポートにお問い合わせください。

- サバイバークラスタから MetroCluster heal-phase aggregates コマンドを実行して、データアグリゲートを再同期します。

```
controller_A_1::> metrocluster heal -phase aggregates
[Job 130] Job succeeded: Heal Aggregates is successful.
```

修復が拒否された場合は '`-override-veto`' パラメータを指定して MetroCluster heal コマンドを再実行できます。このオプションパラメータを使用すると、修復処理を妨げるソフトな拒否はすべて無視されます。

4. MetroCluster operation show コマンドを使用して、処理が完了したことを確認します。

```
controller_A_1::> metrocluster operation show
  Operation: heal-aggregates
    State: successful
  Start Time: 7/25/2016 18:45:55
  End Time: 7/25/2016 18:45:56
  Errors: -
```

5. 「storage aggregate show」コマンドを使用して、アグリゲートの状態を確認します。

```
controller_A_1::> storage aggregate show
Aggregate      Size Available Used% State #Vols  Nodes
RAID Status
----- -----
...
aggr_b2      227.1GB   227.1GB     0% online      0 mcc1-a2
raid_dp, mirrored, normal...
```

6. 「MetroCluster heal-phase root-aggregates」コマンドを使用して、ルートアグリゲートを修復します。

```
mcc1A::> metrocluster heal -phase root-aggregates
[Job 137] Job succeeded: Heal Root Aggregates is successful
```

修復が拒否された場合は '-override-vetoes' パラメータを指定して 'MetroCluster heal' コマンドを再実行できます。このオプションパラメータを使用すると、修復処理を妨げるソフトな拒否はすべて無視されます。

7. デスティネーションクラスタで「MetroCluster operation show」コマンドを使用して、修復処理が完了したことを確認します。

```
mcc1A::> metrocluster operation show
  Operation: heal-root-aggregates
    State: successful
  Start Time: 7/29/2016 20:54:41
  End Time: 7/29/2016 20:54:42
  Errors: -
```

8. 障害のあるコントローラモジュールで、電源装置の接続を解除します。

## コントローラモジュールを交換してください - AFF A300

コントローラモジュールハードウェアを交換するには、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、交換用コントローラモジュールをシャーシに取り付けてから、システムをメンテナンスモードでブートする必要があります。

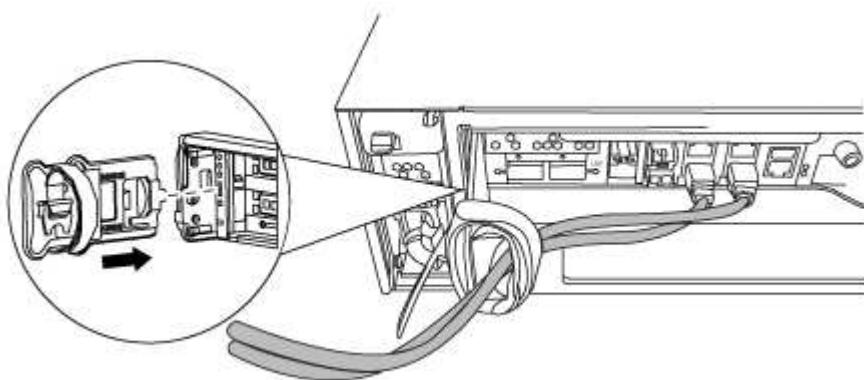
### 手順1：コントローラモジュールを開く

コントローラモジュールを交換するには、最初に古いコントローラモジュールをシャーシから取り外す必要があります。

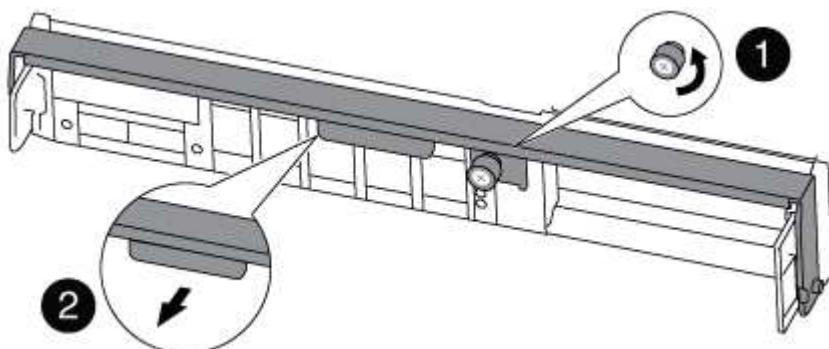
1. 接地対策がまだの場合は、自身で適切に実施します。
2. ケーブルマネジメントデバイスに接続しているケーブルをまとめているフックとループストラップを緩め、システムケーブルとSFPをコントローラモジュールから外し（必要な場合）、どのケーブルが何に接続されていたかを記録します。

ケーブルはケーブルマネジメントデバイスに収めたままにします。これにより、ケーブルマネジメントデバイスを取り付け直すときに、ケーブルを整理する必要がありません。

3. ケーブルマネジメントデバイスをコントローラモジュールの右側と左側から取り外し、脇に置きます。



4. ケーブルを外したあとでSFPモジュールをシステムに残した場合は、それらを新しいコントローラモジュールに移動します。
5. コントローラモジュールのカムハンドルの取り付けネジを緩めます。



1

取り付けネジ

2

カムハンドル

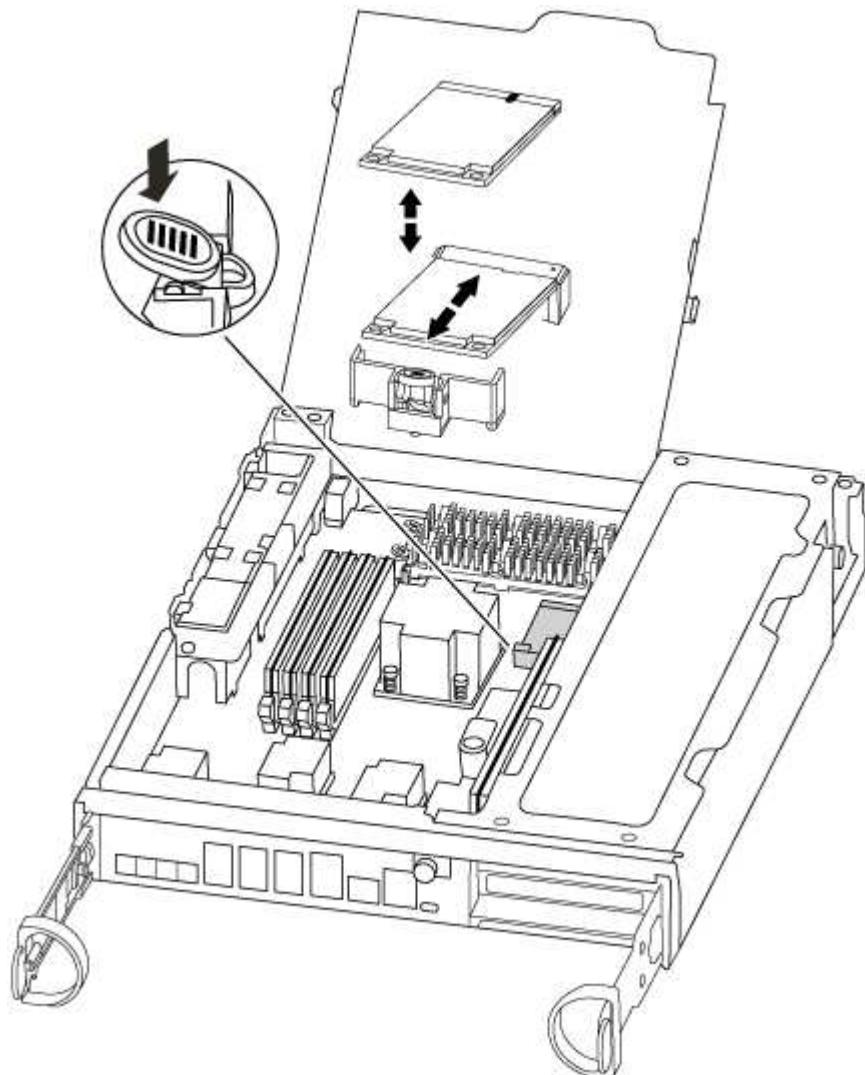
6. カムハンドルを下に引き、コントローラモジュールをシャーシから引き出します。

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。

## 手順 2：ブートデバイスを移動します

ブートメディアの場所を確認し、手順に従って古いコントローラからブートメディアを取り外して、新しいコントローラに挿入する必要があります。

1. 次の図またはコントローラモジュールの FRU マップを使用して、ブートメディアの場所を確認します。



2. ブートメディアケースの青いボタンを押してブートメディアをケースからリリースし、ブートメディアソケットからゆっくりと引き出します。



ソケットやブートメディアが損傷する可能性があるため、ブートメディアをねじったり、真上に引き出したりしないでください。

3. 新しいコントローラモジュールにブートメディアを移し、ブートメディアの端をソケットケースに合わせ、ソケットにゆっくりと押し込みます。
4. ブートメディアが正しい向きでソケットに完全に装着されたことを確認します。

必要に応じて、ブートメディアを取り外してソケットへの装着をやり直します。

5. ブートメディアを押し下げて、ブートメディアケースの固定ボタンをはめ込みます。

### 手順 3： NVMEM バッテリを移動します

NV репозиторий MEM バッテリを古いコントローラモジュールから新しいコントローラモジュールに移動するには、特定の手順を実行する必要があります。

1. NV репозиторий MEM の LED を確認します。

- HA 構成のシステムの場合は、次の手順に進みます。
- システムがスタンドアロン構成の場合は、コントローラモジュールをクリーンシャットダウンし、NV アイコンのある NVRAM の LED を確認します。

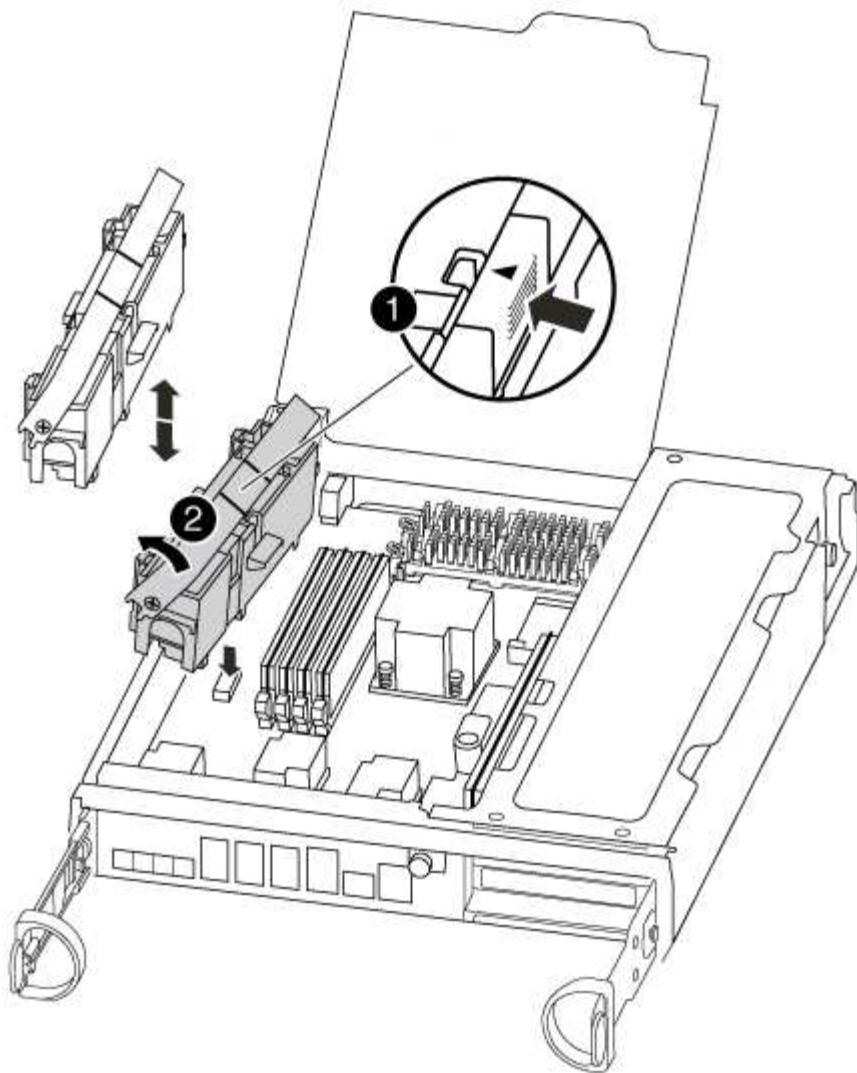


システムを停止すると、内容がフラッシュメモリにデステージされている間、NVRAM の LED が点滅します。デステージが完了すると LED は消灯します。

- クリーンシャットダウンせずに電源が失われた場合は、NV репозиторий MEM の LED が点滅し、デステージが完了すると消灯します。
- LED が点灯し、電源もオンになっている場合、書き込み前のデータは NV репозиторий MEM に格納されます。

一般にこの状況は、ONTAP が正常にブートしたあとの異常シャットダウン中に発生します。

2. CPU エアダクトを開き、NV репозиторий MEM バッテリの場所を確認します。



①

バッテリロックタブ

②

NVME バッテリパック

3. バッテリをつかんで「PUSH」と書かれた青色の固定ツメを押し、バッテリを持ち上げてホルダーとコントローラモジュールから取り出します。
4. バッテリをコントローラモジュールから取り外し、脇に置きます。

#### 手順 4 : DIMM を移動します

DIMM を移動するには、古いコントローラの DIMM の場所を確認し、DIMM を交換用コントローラに移動して、特定の手順を実行します。

1. コントローラモジュールで DIMM の場所を確認します。

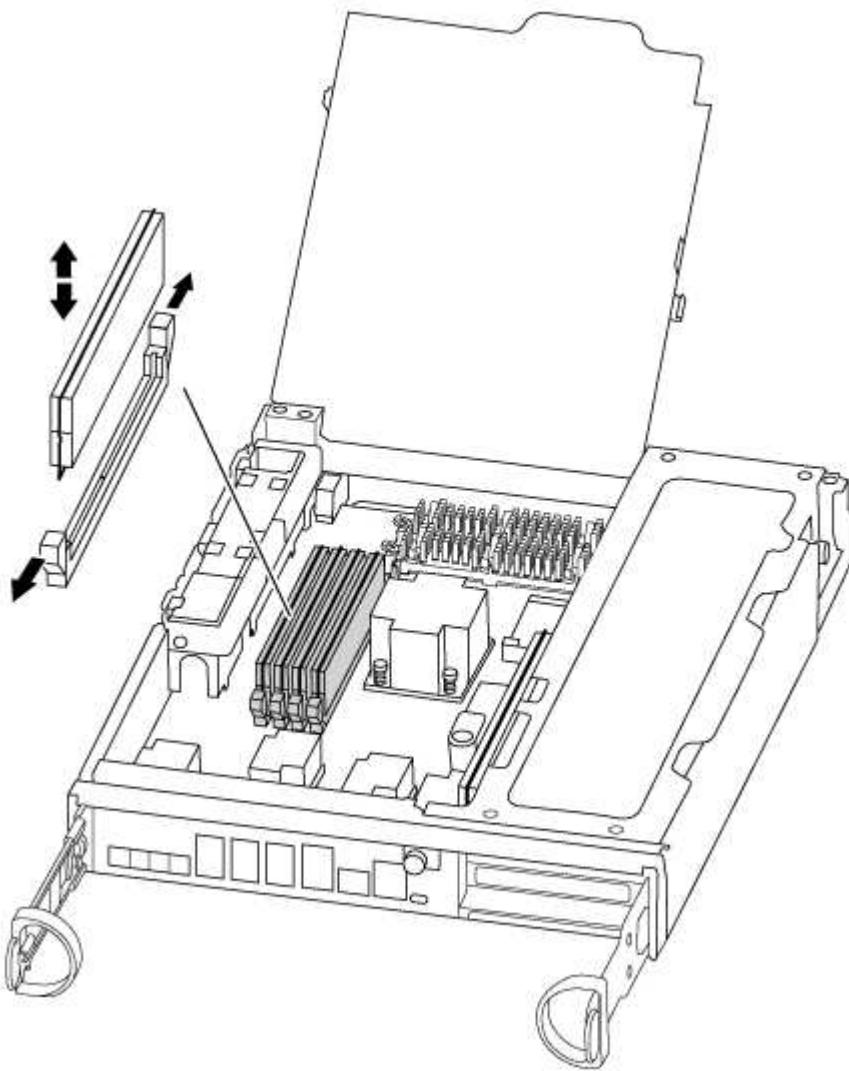
2. DIMM を交換用コントローラモジュールに正しい向きで挿入できるように、ソケット内の DIMM の向きをメモします。
3. DIMM の両側にある 2 つのツメをゆっくり押し開いて DIMM をスロットから外し、そのままスライドさせてスロットから取り出します。



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。

DIMM の数と配置は、システムのモデルによって異なります。

次の図は、システム DIMM の場所を示しています。



4. DIMM を取り付けるスロットの位置を確認します。
5. 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。

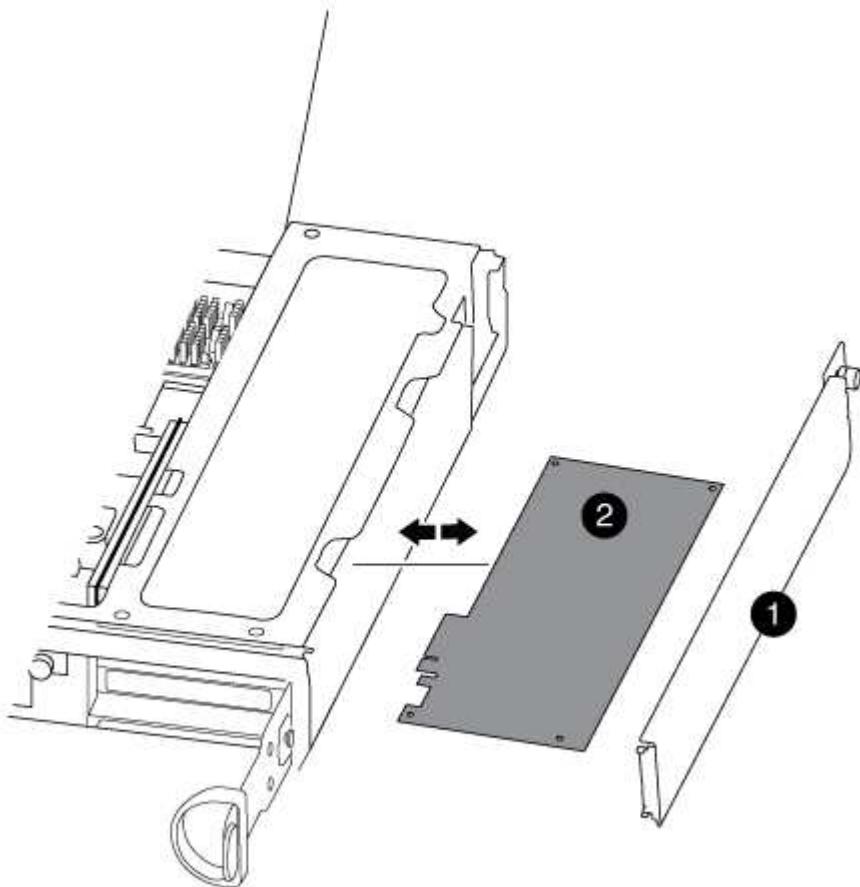
6. 残りの DIMM についても、上記の手順を繰り返します。
7. NVMEM バッテリを交換用コントローラモジュールに移動します。
8. バッテリホルダーのタブをコントローラモジュール側のノッチに合わせ、カチッと音がして所定の位置に収まるまでバッテリケースをそっと押し下げます。

#### 手順 5：PCIe カードを移動します

PCIe カードを移動するには、古いコントローラの PCIe カードの場所を確認し、交換用コントローラに移動して、特定の手順を実行します。

PCIe カードを古いコントローラモジュールから新しいコントローラモジュールの対応するスロットに直接移動できるように、新しいコントローラモジュールを準備しておく必要があります。

1. コントローラモジュールのサイドパネルにある取り付けネジを緩めます。
2. コントローラモジュールからサイドパネルを取り外します。



1

サイドパネル

2

## PCIe カード

3. 古いコントローラモジュールから PCIe カードを取り外し、脇に置きます。

PCIe カード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。

4. 古いコントローラモジュールの残りの PCIe カードに対して前述の手順を繰り返します。
5. 必要に応じて、新しいコントローラモジュールのサイドパネルを開き、 PCIe カードフィラープレートをスライドさせて外し、 PCIe カードを慎重に取り付けます。

カードをソケットに装着するときは、カードをスロットに合わせ、均等に力を加えてください。カードはスロットにまっすぐ差し込む必要があります。

6. 脇に置いた残りの PCIe カードに対して前述の手順を繰り返します。
7. サイドパネルを閉じ、取り付けネジを締めます。

## 手順 6：コントローラを取り付ける

古いコントローラモジュールのコンポーネントを新しいコントローラモジュールに取り付けたら、新しいコントローラモジュールをシステムシャーシに取り付けてオペレーティングシステムをブートする必要があります。

2 台のコントローラモジュールを同じシャーシに搭載する HA ペアでは、シャーシへの設置が完了すると同時にリブートが試行されるため、コントローラモジュールの取り付け順序が特に重要です。

 システムのブート時にシステムファームウェアが更新されることがあります。このプロセスは中止しないでください。手順ではブートプロセスを中断する必要があります。通常はプロンプトが表示されたあとにいつでも中断できます。ただし、システムがブート時にシステムファームウェアの更新を開始した場合は、更新が完了してからブートプロセスを中断する必要があります。

1. 接地対策がまだの場合は、自分で適切に実施します。
2. CPU のエアダクトを開じていない場合は、閉じます。
3. コントローラモジュールの端をシャーシの開口部に合わせ、コントローラモジュールをシステムに半分までそっと押し込みます。
-  指示があるまでコントローラモジュールをシャーシに完全に挿入しないでください。
4. システムにアクセスして以降のセクションのタスクを実行できるように、管理ポートとコンソールポートのみをケーブル接続します。
-  残りのケーブルは、この手順の後半でコントローラモジュールに接続します。
5. コントローラモジュールの再取り付けを完了します。

システムの構成	実行する手順
HAペア	<p>The controller module begins to boot as soon as it is fully seated in the chassis. Be prepared to interrupt the boot process.</p> <p>..</p> <p>カムハンドルを開き、コントローラモジュールをミッドプレーンまでしっかりと押し込んで完全に装着し、カムハンドルをロック位置まで閉じます。コントローラモジュール背面のカムハンドルの取り付けネジを締めます。</p> <p>+  コネクタの破損を防ぐため、コントローラモジュールをスライドしてシャーシに挿入する際に力を入れすぎないでください。</p> <p>+ コントローラは、シャーシに装着されるとすぐにブートを開始します。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>ケーブルマネジメントデバイスをまだ取り付けていない場合は、取り付け直します。</li> <li>ケーブルマネジメントデバイスに接続されているケーブルをフックとループストラップでまとめます。</li> <li>「Press Ctrl-C for Boot Menu」というメッセージが表示されたら、Ctrl+C キーを押してブートプロセスを中断します。</li> </ol> <p> プロンプトを見逃してコントローラモジュールがONTAPを起動した場合は、「halt」と入力し、LOADERプロンプトで「boot_ontap」と入力し、プロンプトが表示されたら「Ctrl+C」を押して、メンテナンスマードでブートします。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>表示されたメニューからメンテナンスマードでブートするオプションを選択します。</li> </ol>

システムの構成	実行する手順
スタンドアロン構成です	<p>a. カムハンドルを開き、コントローラモジュールをミッドプレーンまでしっかりと押し込んで完全に装着し、カムハンドルをロック位置まで閉じます。コントローラモジュール背面のカムハンドルの取り付けネジを締めます。</p> <p> コネクタの破損を防ぐため、コントローラモジュールをスライドしてシャーシに挿入する際に力を入れすぎないでください。</p> <p>b. ケーブルマネジメントデバイスをまだ取り付けていない場合は、取り付け直します。</p> <p>c. ケーブルマネジメントデバイスに接続されているケーブルをフックとループストラップでまとめます。</p> <p>d. 電源装置と電源に電源ケーブルを再接続し、電源を入れてブートプロセスを開始し、「Press Ctrl-C for Boot Menu」(Boot Menuを表示するには Ctrl+C を押してください)というメッセージが表示されたら「Ctrl-C」を押してください。</p> <p> プロンプトを見逃してコントローラモジュールがONTAPを起動した場合は、「halt」と入力し、LOADERプロンプトで「boot_ontap」と入力し、プロンプトが表示されたら「Ctrl+C」を押して、メンテナンスマードでブートします。</p> <p>e. ブートメニューからメンテナンスマードのオプションを選択します。</p>

◦ 重要： \* ブートプロセス中に、次のプロンプトが表示されることがあります。

- システム ID が一致していないためにシステム ID の上書きを求める警告プロンプト。
- HA 構成でメンテナンスマードに切り替えたときに表示される、正常なコントローラが停止したことの確認を求めるプロンプト。これらのプロンプトには「y」と入力できます。

## システム構成をリストアおよび検証する - AFF A300

ハードウェアの交換が完了してメンテナンスマードでブートしたら、交換用コントローラの下位のシステム構成を確認し、必要に応じてシステムを再設定します。

### 手順 1：コントローラを交換したあとにシステム時間を設定して確認します

交換用コントローラモジュールの日付と時刻は、HAペアの正常なコントローラモジュール、またはスタンドアロン構成の信頼できるタイムサーバに照らして確認する必要があります。日付と時刻が一致しない場合は、時刻の違いによるクライアントの停止を防ぐために、交換用コントローラモジュールで日付と時刻をリセットする必要があります。

#### このタスクについて

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。

- replacement\_node は、この手順で障害ノードと交換した新しいノードです。
- healthy\_node は、\_replacement\_node の HA パートナーです。

#### 手順

- \_replacement\_node に LOADER プロンプトが表示されない場合は、システムを停止して LOADER プロンプトを表示します。
- \_healthy\_node で、システム時間を確認します。 `cluster date show`  
日時は設定されたタイムゾーンに基づいています。
- LOADER プロンプトで、\_replacement\_node の日付と時刻を確認します。 [how date]  
日付と時刻は GMT で表示されます。
- 必要に応じて、交換用ノードの日付を GMT で設定します。 [et date \_mm/dd/yyyy\_]  
必要に応じて、交換用ノードの時刻を GMT で設定します。 「set time hh : mm : ss」
- LOADER プロンプトで、\_replacement\_node の日時を確認します。 `show date`  
日付と時刻は GMT で表示されます。

#### 手順 2：コントローラモジュールの HA 状態を確認して設定します

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。

- 新しいコントローラモジュールのメンテナンスマードで「すべてのコンポーネントが同じ HA 状態で表示されることを確認します  
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。
- 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 HA 状態を「ha-config modify controller ha-state」に設定します  
ha-state には、次のいずれかの値を指定できます。
  - 「HA」
  - 「mcc」
  - 「mcc-2n」
  - 「MCCIP」
  - 「non-ha」
- 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 HA 状態を「ha-config modify controller ha-state」に設定します
- 設定が変更されたことを確認します。 「ha-config show」

## システムにケーブルを再接続し、ディスクを再割り当てします - AFF A300

ストレージを再接続し、ディスクの再割り当てを確認して、交換用手順を続行します。

### 手順 1：システムにケーブルを再接続します

コントローラモジュールのストレージとネットワーク接続を確認するには、 "[Active IQ Config Advisor](#)"。

#### 手順

1. Config Advisor をダウンロードしてインストールします。
2. ターゲットシステムの情報を入力し、データ収集をクリックします。
3. Cabling タブをクリックし '出力を確認しますすべてのディスクシェルフが表示されていること、およびすべてのディスクが出力に表示されていることを確認し、ケーブル接続に関する問題が見つかった場合は修正します。
4. 該当するタブをクリックして他のケーブル接続を確認し、 Config Advisor からの出力を確認します。

### 手順 2：ディスクを再割り当てする

HA ペアのストレージシステムの場合、手順の最後でギブバックが実行されると、新しいコントローラモジュールのシステム ID がディスクに自動的に割り当てられます。構成に適した手順を使用する必要があります。

#### オプション 1： HA システムでシステム ID の変更を確認する

\_replacement\_node のブート時にシステム ID の変更を確定し、その変更が実施されたことを確認する必要があります。

この手順は、 HA ペアの ONTAP を実行するシステムにのみ適用されます。

1. \_replacement\_node が Maintenance モードになっている場合 (\*> プロンプトが表示されている場合は 'Maintenance モードを終了して 'LOADER プロンプト :halt に進みます
2. システム ID が一致してい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場合は、\_replacement\_node の LOADER プロンプトから 「y」 と入力し、ノードをブートします
3. \_replacement\_node コンソールに 「Waiting for giveback...」 というメッセージが表示されるまで待ち、正常なノードから、新しいパートナーシステム ID が自動的に割り当てられていることを確認します。「storage failover show

コマンド出力には、障害ノードでシステム 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. 正常なノードから、コアダンプがすべて保存されたことを確認します。

- a. advanced 権限レベルに切り替えます。 「set -privilege advanced」

advanced モードで続行するかどうかを確認するプロンプトが表示されたら、「y」と入力します。advanced モードのプロンプトが表示されます (\*>)。

- b. コアダンプをすべて保存します。 「system node run -node \_local-node-name\_partner savecore」  
c. savecore コマンドが完了するのを待ってからギブバックを実行します

次のコマンドを入力すると、 savecore コマンドの進行状況を監視できます。 'system node run -node \_local-node-name\_partner savecore -s'

- d. admin 権限レベルに戻ります。 「set -privilege admin」

5. ストレージシステムでストレージまたはボリュームの暗号化が設定されている場合は、オンボードキー管理と外部キー管理のどちらを使用しているかに応じて、次のいずれかの手順に従ってストレージまたはボリューム暗号化機能をリストアする必要があります。

- "オンボードキー管理の暗号化キーをリストア"
- "外部キー管理の暗号化キーをリストアします"

6. ノードをギブバックします。

- a. 正常なノードから、交換したノードのストレージをギブバックします。 「storage failover giveback -ofnode replacement\_node\_name \_  
\_replacement\_node 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 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確認するメッセージが表示された場合は 'y' と入力する必要があります



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。

"使用しているバージョンの ONTAP 9 に対するハイアベイラビリティ構成のコンテンツを検索してください"

- a. ギブバックが完了したら、 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。

## 7. 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

replacement\_node には、新しいシステム ID が表示されます。次の例では、node1 で所有されているディスクに、新しいシステム ID 1873775277 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 -      1873775277 1873775277 -  
1873775277 Pool0  
1.0.1 aggr0_1 node1 node1      1873775277 1873775277 -  
1873775277 Pool0  
.  
.  
.
```

## オプション 2：2 ノード MetroCluster 構成のシステムにシステム ID を手動で再割り当てる

ONTAP を実行している 2 ノード MetroCluster 構成では、システムを通常の動作状態に戻す前に、新しいコントローラのシステム ID にディスクを手動で再割り当てる必要があります。

このタスクについて

この手順は、ONTAP を実行している 2 ノード MetroCluster 構成のシステムにのみ適用されます。

この手順のコマンドは、必ず正しいノードで問題に接続してください。

- impaired\_node は、保守を実行しているノードです。
- replacement\_node は、この手順で障害ノードと交換した新しいノードです。
- healthy\_node は、障害ノードの DR パートナーです。

手順

1. まだ実行していない場合は、replacement\_node を再起動し、Ctrl+C キーを押してブートプロセスを中断して、表示されたメニューから Maintenance mode を起動するオプションを選択します。

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確認するメッセージが表示されたら 'Y' を入力する必要があります

2. 正常なノードから古いシステム ID を表示します MetroCluster node show -fields node-systemid'dr-partner-systemid

この例では、Node\_B\_1 が古いノードであり、古いシステム ID は 118073209 です。

```
dr-group-id cluster          node          node-systemid dr-
partner-systemid

-----
-----
1           Cluster_A          Node_A_1      536872914
118073209
1           Cluster_B          Node_B_1      118073209
536872914
2 entries were displayed.
```

3. 障害ノードの保守モードプロンプトで新しいシステム ID を表示します。「Disk show

この例では、新しいシステム ID は 118065481 です。

```
Local System ID: 118065481
...
...
```

4. disk showコマンドから取得したシステムID情報を使用して、ディスク所有権を再割り当てします（FASシステムの場合）。disk reassign -s old system ID

上記の例の場合、コマンドは「Disk reassign -s 118073209」です

続行するかどうかを確認するメッセージが表示されたら、「Y」と入力します。

5. ディスクが正しく割り当てられていることを確認します。「Disk show -a」

replacement\_node に属するディスクに、\_replacement\_node に割り当てられた新しいシステム ID が表示されていることを確認します。次の例では、system-1 が所有するディスクに、新しいシステム ID 118065481 が表示されています。

```
*> disk show -a
Local System ID: 118065481

DISK      OWNER          POOL      SERIAL NUMBER   HOME
-----
disk_name  system-1    (118065481)  Pool0    J8Y0TDZC      system-1
(118065481)
disk_name  system-1    (118065481)  Pool0    J8Y09DXC      system-1
(118065481)
.
.
.
```

6. 正常なノードから、コアダンプがすべて保存されたことを確認します。
  - a. advanced 権限レベルに切り替えます。 「set -privilege advanced」
 

advanced モードで続行するかどうかを確認するプロンプトが表示されたら、「y」と入力します。advanced モードのプロンプトが表示されます (\*> )。
  - b. コアダンプが保存されたことを確認します。 「system node run -node \_local-node-name\_partner savecore」
 

コマンド出力に savecore が進行中であることが示された場合は、 savecore が完了してからギブバックを実行します。 「system node run -node \_local-node-name\_partner savecore -s」コマンドを使用して、 savecore の進行状況を監視できます。 </info>
  - c. admin 権限レベルに戻ります。 「set -privilege admin」
7. \_replacement\_node が Maintenance モード (\*> プロンプトが表示されている) の場合、 Maintenance モードを終了して LOADER プロンプト「halt」に進みます
8. \_replacement\_node: 'boot\_ontap' をブートします
9. \_replacement\_node が完全にブートしたら 'スイッチバックを実行します MetroCluster switchback'
10. MetroCluster 構成を確認します 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.
```

11. Data ONTAP で MetroCluster 構成の動作を確認します。
  - a. 両方のクラスタにヘルスアラートがないかどうかを確認します。 'system health alert show'
  - b. MetroCluster が構成されており、通常モードであることを確認します。 「MetroCluster show」
  - c. MetroCluster チェック 「MetroCluster check run」 を実行します
  - d. MetroCluster チェックの結果を表示します。 「MetroCluster check show」
  - e. Config Advisor を実行します。次のURLにあるNetApp Support SiteのConfig Advisorページに移動します。 "[support.netapp.com/NOW/download/tools/config\\_advisor/](http://support.netapp.com/NOW/download/tools/config_advisor/)"。

Config Advisor の実行後、ツールの出力を確認し、推奨される方法で検出された問題に対処します。
12. スイッチオーバー処理をシミュレートします。
  - a. いずれかのノードのプロンプトで、 advanced 権限レベルに切り替えます。 「set -privilege advanced

」

advanced モードで続けるかどうかを尋ねられたら、「y」と入力して応答する必要があります。advanced モードのプロンプトが表示されます (\*>)。

- b. simulate パラメータを指定して、スイッチバック処理を実行します。 MetroCluster switchover -simulate
- c. admin 権限レベルに戻ります。「set -privilege admin」

## システムのリストアを完了 - AFF A300

システムを完全に動作状態に戻すには、NetApp Storage Encryption の構成をリストアし（必要な場合）、新しいコントローラのライセンスをインストールし、障害のある部品をネットアップに返却する必要があります。これについては、キットに付属する RMA 指示書を参照してください。

### 手順 1：交換用ノードのライセンスを ONTAP にインストールする

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、\_replacement\_node に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の間も、標準ライセンスを必要とする機能を \_replacement\_node から引き続き使用できます。ただし、該当する機能のライセンスがクラスタ内でその障害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 \_replacement に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、未使用のライセンス 「license clean-up-unused」 を削除します

## 手順2：LIFを確認してシリアル番号を登録する

replacement\_node を使用可能な状態に戻す前に、LIF がホームポートにあることを確認し、AutoSupport が有効になっている場合は \_replacement\_node のシリアル番号を登録して、自動ギブバックをリセットする必要があります。

### 手順

1. 論理インターフェイスがホームサーバとポートに報告され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 \*

2. 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。
3. クラスタの健全性を確認します。 詳細については、技術情報の記事を参照して "[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](#)" ください。
4. AutoSupportのメンテナンス時間がトリガーされた場合は、を使用して終了します system node autosupport invoke -node \* -type all -message MAINT-END コマンドを実行します
5. 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3：2ノード MetroCluster 構成でアグリゲートをスイッチバックする

このタスクでは、環境の2ノード MetroCluster 構成のみを実行します。

### 手順

1. すべてのノードの状態が「enabled」であることを確認します。 MetroCluster node show

```

cluster_B::> metrocluster node show

DR          Configuration DR
Group Cluster Node      State      Mirroring Mode
-----  -----  -----
-----  -----
1   cluster_A
    controller_A_1 configured     enabled    heal roots
completed
    cluster_B
    controller_B_1 configured     enabled    waiting for
switchback recovery
2 entries were displayed.

```

2. すべての SVM で再同期が完了したことを確認します。「 MetroCluster vserver show 」
3. 修復処理によって実行される LIF の自動移行が正常に完了したことを確認します。 MetroCluster check lif show
4. サバイバークラスタ内の任意のノードから MetroCluster switchback コマンドを使用して、スイッチバックを実行します。
5. スイッチバック処理が完了したことを確認します MetroCluster show

クラスタの状態が waiting-for-switchback の場合は、スイッチバック処理がまだ実行中です。

```

cluster_B::> metrocluster show
Cluster      Configuration State      Mode
-----  -----  -----
Local: cluster_B configured      switchover
Remote: cluster_A configured    waiting-for-switchback

```

クラスタが「 normal 」状態のとき、スイッチバック処理は完了しています。

```

cluster_B::> metrocluster show
Cluster      Configuration State      Mode
-----  -----  -----
Local: cluster_B configured      normal
Remote: cluster_A configured    normal

```

スイッチバックが完了するまでに時間がかかる場合は、「 MetroCluster config-replication resync-status show 」コマンドを使用することで、進行中のベースラインのステータスを確認できます。

6. SnapMirror 構成または SnapVault 構成があれば、再確立します。

#### 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。

## DIMM-AFF A300 を交換します

ストレージシステムでヘルスモニタアラートに基づく大量のCECC（修正可能なエラー訂正コード）エラーや修正不可能なECCエラーなどのエラーが発生した場合は、コントローラのDIMMを交換する必要があります。これらのエラーは通常、DIMMの1つの障害が原因でストレージシステムがONTAPをブートできないことが原因です。

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。

障害が発生したコンポーネントは、プロバイダから受け取った交換用 FRU コンポーネントと交換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

構成に応じた適切な手順を使用して、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：ほとんどの構成

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><code>_halt true</code> 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：コントローラは 2 ノード MetroCluster に搭載されています

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スイッチオーバーする必要があります。

#### このタスクについて

- 正常なコントローラに電力を供給するために、この手順の最後で電源装置をオンのままにしておく必要があります。

#### 手順

- MetroCluster ステータスをチェックして、障害のあるコントローラが正常なコントローラに自動的にスイッチオーバーしたかどうかを確認します。「MetroCluster show」
- 自動スイッチオーバーが発生したかどうかに応じて、次の表に従って処理を進めます。

障害のあるコントローラの状況	作業
自動的にスイッチオーバーした	次の手順に進みます。
自動的にスイッチオーバーしていない	正常なコントローラから計画的なスイッチオーバー操作を実行します：MetroCluster switchover
スイッチオーバーは自動的には行われておらず、MetroCluster switchover コマンドを使用してスイッチオーバーを試みたが、スイッチオーバーは拒否された	拒否メッセージを確認し、可能であれば問題を解決してやり直します。問題を解決できない場合は、テクニカルサポートにお問い合わせください。

- サバイバークラスタから MetroCluster heal-phase aggregates コマンドを実行して、データアグリゲートを再同期します。

```
controller_A_1::> metrocluster heal -phase aggregates
[Job 130] Job succeeded: Heal Aggregates is successful.
```

修復が拒否された場合は '`-override-veto`' パラメータを指定して MetroCluster heal コマンドを再実行できます。このオプションパラメータを使用すると、修復処理を妨げるソフトな拒否はすべて無視されます。

4. MetroCluster operation show コマンドを使用して、処理が完了したことを確認します。

```
controller_A_1::> metrocluster operation show
  Operation: heal-aggregates
    State: successful
Start Time: 7/25/2016 18:45:55
End Time: 7/25/2016 18:45:56
  Errors: -
```

5. 「storage aggregate show」コマンドを使用して、アグリゲートの状態を確認します。

```
controller_A_1::> storage aggregate show
Aggregate      Size Available Used% State #Vols  Nodes
RAID Status
----- -----
...
aggr_b2      227.1GB   227.1GB     0% online      0 mcc1-a2
raid_dp, mirrored, normal...
```

6. 「MetroCluster heal-phase root-aggregates」コマンドを使用して、ルートアグリゲートを修復します。

```
mcc1A::> metrocluster heal -phase root-aggregates
[Job 137] Job succeeded: Heal Root Aggregates is successful
```

修復が拒否された場合は '-override-vetoes' パラメータを指定して 'MetroCluster heal' コマンドを再実行できます。このオプションパラメータを使用すると、修復処理を妨げるソフトな拒否はすべて無視されます。

7. デスティネーションクラスタで「MetroCluster operation show」コマンドを使用して、修復処理が完了したことを確認します。

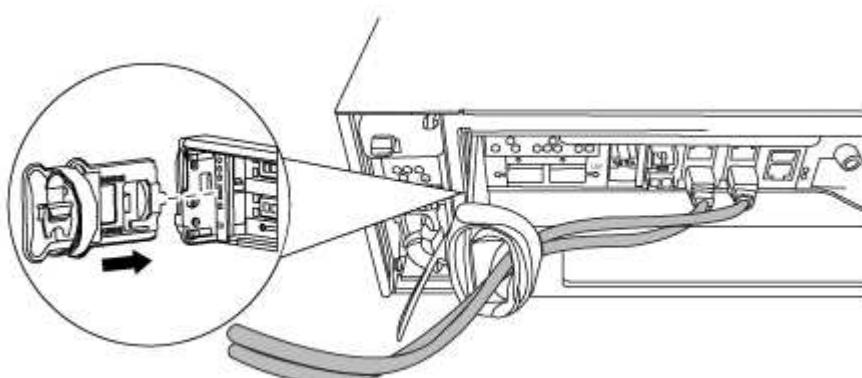
```
mcc1A::> metrocluster operation show
  Operation: heal-root-aggregates
    State: successful
Start Time: 7/29/2016 20:54:41
End Time: 7/29/2016 20:54:42
  Errors: -
```

8. 障害のあるコントローラモジュールで、電源装置の接続を解除します。

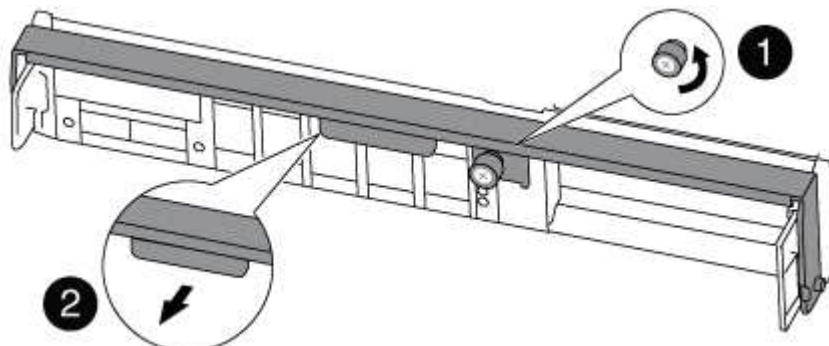
## 手順2：コントローラモジュールを開く

コントローラ内部のコンポーネントにアクセスするには、まずコントローラモジュールをシステムから取り外し、続いてコントローラモジュールのカバーを外す必要があります。

1. 接地対策がまだの場合は、自身で適切に実施します。
2. ケーブルマネジメントデバイスに接続しているケーブルをまとめているフックとループストラップを緩め、システムケーブルと SFP をコントローラモジュールから外し（必要な場合）、どのケーブルが何に接続されていたかを記録します。  
ケーブルはケーブルマネジメントデバイスに収めたままにします。これにより、ケーブルマネジメントデバイスを取り付け直すときに、ケーブルを整理する必要がありません。
3. ケーブルマネジメントデバイスをコントローラモジュールの右側と左側から取り外し、脇に置きます。



4. コントローラモジュールのカムハンドルの取り付けネジを緩めます。



1

取り付けネジ

2

カムハンドル

5. カムハンドルを下に引き、コントローラモジュールをシャーシから引き出します。

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。

### 手順 3 : DIMM を交換します

DIMM を交換するには、コントローラ内で DIMM の場所を確認し、特定の手順を実行します。

1. 接地対策がまだの場合は、自身で適切に実施します。
2. コントローラモジュールの NVMEM LED を確認します。

システムコンポーネントを交換する前にシステムのクリーンシャットダウンを実行し、不揮発性メモリ（NVMEM）内の書き込み前のデータが失われないようにする必要があります。LED はコントローラモジュールの背面にあります。次のアイコンを探します。



3. NVMEM LED が点滅していない場合は、NVMEM が空の状態です。以降の手順を省略して、この手順の次のタスクに進むことができます。
4. バッテリを取り外します。

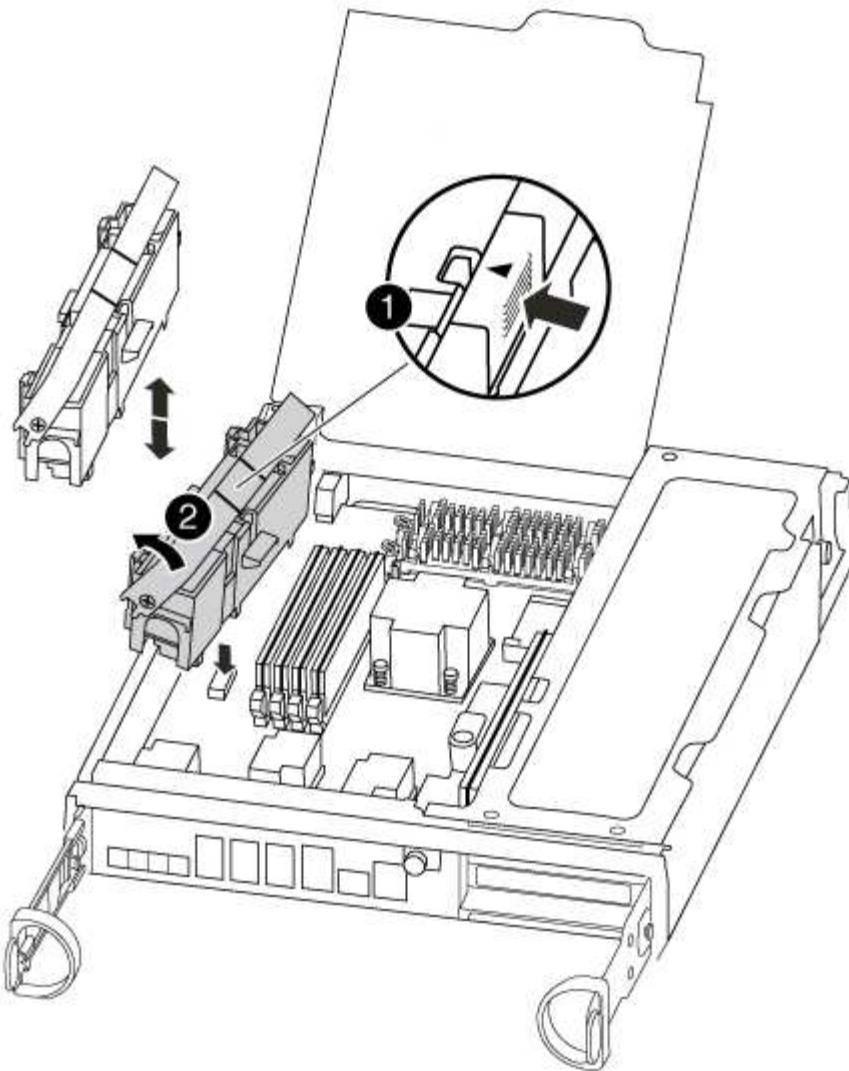


システムを停止すると、内容がフラッシュメモリにデステージされている間、NVMEM の LED が点滅します。デステージが完了すると LED は消灯します。

- クリーンシャットダウンせずに電源が失われた場合は、NVMEM の LED が点滅し、デステージが完了すると消灯します。
- LED が点灯し、電源もオンになっている場合、書き込み前のデータは NVMEM に格納されます。

一般にこの状況は、Data ONTAP が正常にブートしたあとの異常シャットダウン中に発生します。

- i. CPU エアダクトを開き、NVMEM バッテリの場所を確認します。



**1**

NVMEM バッテリの固定ツメ

**2**

NVMEM バッテリ

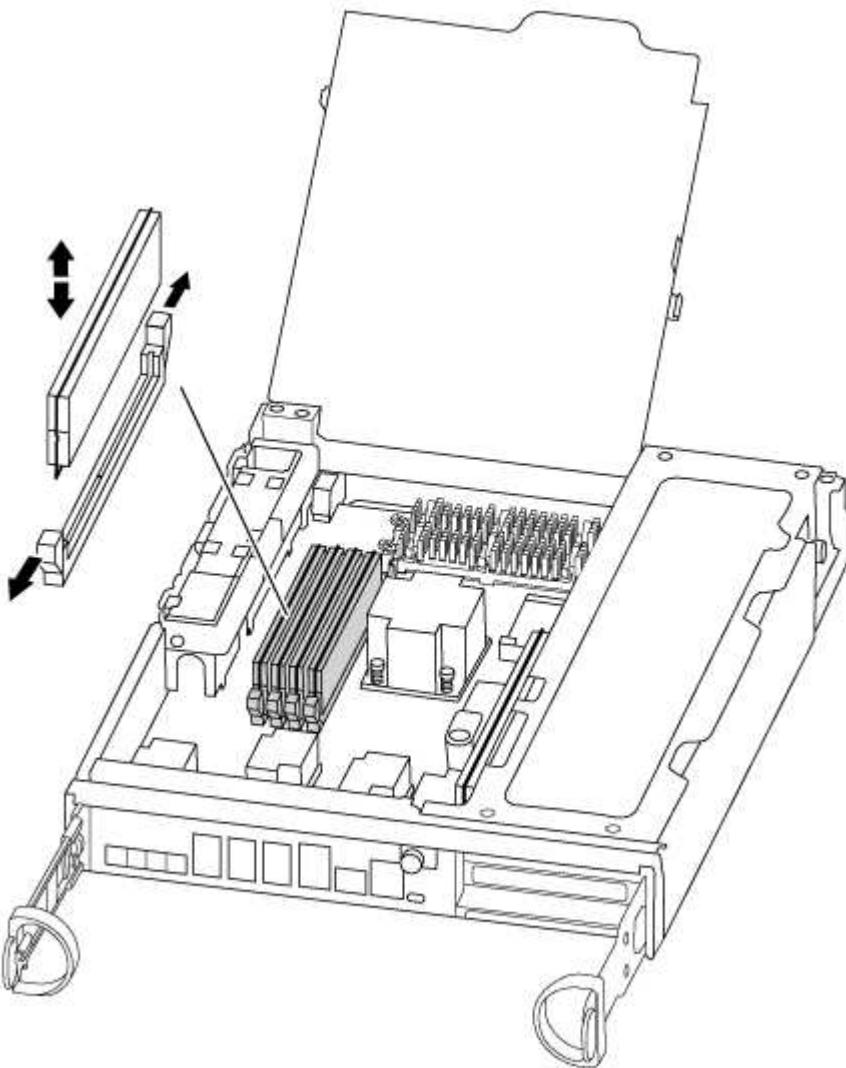
- i. バッテリプラグの場所を確認し、バッテリプラグ前面のクリップを押してプラグをソケットから外し、バッテリケーブルをソケットから抜きます。
- ii. 数秒待ってから、バッテリをソケットに接続し直します。
5. この手順のステップ 2 に戻って、NVMEM LED を再確認します。
6. コントローラモジュールで DIMM の場所を確認します。
7. 交換用 DIMM を正しい向きで挿入できるように、ソケット内の DIMM の向きをメモします。
8. DIMM の両側にある 2 つのツメをゆっくり押し開いて DIMM をスロットから外し、そのままスライドさせてスロットから取り出します。



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。

DIMM の数と配置は、システムのモデルによって異なります。

次の図は、システム DIMM の場所を示しています。



9. 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。

10. 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。

11. 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押し込みます。

12. NVMEM バッテリプラグソケットの場所を確認し、バッテリケーブルプラグ前面のクリップを押してソケットに挿入します。

プラグがコントローラモジュールに固定されていることを確認します。

13. コントローラモジュールのカバーを閉じます。

#### 手順 4：コントローラを再度取り付けます

コントローラモジュール内のコンポーネントを交換したら、コントローラモジュールをシステムシャーシに再度取り付ける必要があります。

1. 接地対策がまだの場合は、自身で適切に実施します。

2. コントローラモジュールの端をシャーシの開口部に合わせ、コントローラモジュールをシステムに半分までそっと押し込みます。



指示があるまでコントローラモジュールをシャーシに完全に挿入しないでください。

3. 必要に応じてシステムにケーブルを再接続します。

光ファイバケーブルを使用する場合は、メディアコンバータ（QSFP または SFP）を取り付け直してください（取り外した場合）。

4. コントローラモジュールの再取り付けを完了します。

コントローラモジュールは、シャーシに完全に装着されるとすぐにブートを開始します。

a. カムハンドルを開き、コントローラモジュールをミッドプレーンまでしっかりと押し込んで完全に装着し、カムハンドルをロック位置まで閉じます。



コネクタの破損を防ぐため、コントローラモジュールをスライドしてシャーシに挿入する際に力を入れすぎないでください。

b. コントローラモジュール背面のカムハンドルの取り付けネジを締めます。

c. ケーブルマネジメントデバイスをまだ取り付けていない場合は、取り付け直します。

d. ケーブルマネジメントデバイスに接続されているケーブルをフックとループストラップでまとめます。

#### 手順5：（2ノード MetroClusterのみ）：アグリゲートをスイッチバック

このタスクでは、環境の 2 ノード MetroCluster 構成のみを実行します。

##### 手順

1. すべてのノードの状態が「enabled」であることを確認します。 MetroCluster node show

```

cluster_B::> metrocluster node show

DR          Configuration DR
Group Cluster Node   State      Mirroring Mode
-----  -----  -----
-----  -----
1    cluster_A
        controller_A_1 configured     enabled    heal roots
completed
    cluster_B
        controller_B_1 configured     enabled    waiting for
switchback recovery
2 entries were displayed.

```

2. すべての SVM で再同期が完了したことを確認します。「 MetroCluster vserver show 」
3. 修復処理によって実行される LIF の自動移行が正常に完了したことを確認します。 MetroCluster check lif show
4. サバイバークラスタ内の任意のノードから MetroCluster switchback コマンドを使用して、スイッチバックを実行します。
5. スイッチバック処理が完了したことを確認します MetroCluster show

クラスタの状態が waiting-for-switchback の場合は、スイッチバック処理がまだ実行中です。

```

cluster_B::> metrocluster show
Cluster          Configuration State      Mode
-----  -----  -----
Local: cluster_B configured           switchover
Remote: cluster_A configured         waiting-for-switchback

```

クラスタが「 normal 」状態のとき、スイッチバック処理は完了しています。

```

cluster_B::> metrocluster show
Cluster          Configuration State      Mode
-----  -----  -----
Local: cluster_B configured           normal
Remote: cluster_A configured         normal

```

スイッチバックが完了するまでに時間がかかる場合は、「 MetroCluster config-replication resync-status show 」コマンドを使用することで、進行中のベースラインのステータスを確認できます。

6. SnapMirror 構成または SnapVault 構成があれば、再確立します。

## 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。

## ファンを交換してください - AFF A300

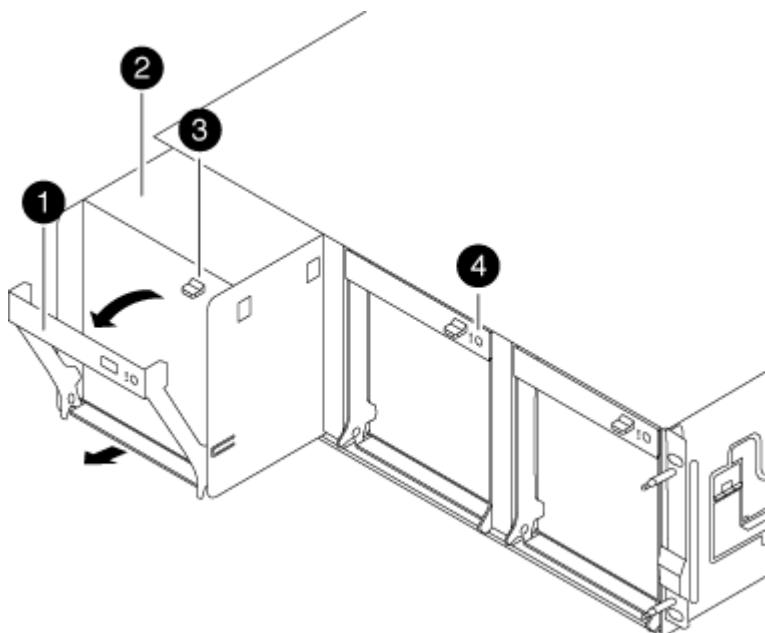
サービスを中断せずにファンモジュールを交換するには、特定の順序でタスクを実行する必要があります。



シャーシからファンモジュールを取り外したら 2 分以内にファンモジュールを交換する必要があります。システムの通気が遮断されると、過熱を防ぐためにコントローラモジュールがシャットダウンします。

1. 接地対策がまだの場合は、自身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。
4. ファンモジュールのカムハンドルのリリースラッチを押し下げ、カムハンドルを下に引きます。

ファンモジュールがシャーシから少し離れた場所に移動します。



①	カムハンドル
②	ファンモジュール

②	カムハンドルのリリースラッチ
④	ファンモジュール警告 LED

5. ファンモジュールをシャーシから引き出します。このとき、ファンモジュールがシャーシから落下しないように、必ず空いている手で支えてください。



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。

6. ファンモジュールを脇へ置きます。
7. 交換用ファンモジュールをシャーシの開口部に合わせ、スライドさせながらシャーシに挿入します。
8. ファンモジュールのカムハンドルをしっかりと押して、シャーシに完全に装着されるようにします。

ファンモジュールが完全に装着されると、カムハンドルが少し持ち上がります。

9. カムハンドルを閉じる位置まで上げ、カムハンドルのリリースラッチがカチッという音を立ててロックされたことを確認します。

ファンが装着されて動作速度まで回転数が上がると、ファンの LED が緑色に点灯します。

10. ベゼルをボールスタッドに合わせ、ボールスタッドにそっと押し込みます。
11. 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。

## NVMMEM バッテリを交換してください - AFF A300

システムの NVMMEM バッテリを交換するには、コントローラモジュールをシステムから取り出して開き、バッテリを交換し、コントローラモジュールを閉じて交換する必要があります。

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

ストレージシステムのハードウェア構成に応じた手順を使用して、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できます。

## オプション 1：ほとんどの構成

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><code>_halt true</code> 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：コントローラは 2 ノード MetroCluster に搭載されています

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スイッチオーバーする必要があります。

#### このタスクについて

- 正常なコントローラに電力を供給するために、この手順の最後で電源装置をオンのままにしておく必要があります。

#### 手順

- MetroCluster ステータスをチェックして、障害のあるコントローラが正常なコントローラに自動的にスイッチオーバーしたかどうかを確認します。「MetroCluster show」
- 自動スイッチオーバーが発生したかどうかに応じて、次の表に従って処理を進めます。

障害のあるコントローラの状況	作業
自動的にスイッチオーバーした	次の手順に進みます。
自動的にスイッチオーバーしていない	正常なコントローラから計画的なスイッチオーバー操作を実行します：MetroCluster switchover
スイッチオーバーは自動的には行われておらず、MetroCluster switchover コマンドを使用してスイッチオーバーを試みたが、スイッチオーバーは拒否された	拒否メッセージを確認し、可能であれば問題を解決してやり直します。問題を解決できない場合は、テクニカルサポートにお問い合わせください。

- サバイバークラスタから MetroCluster heal-phase aggregates コマンドを実行して、データアグリゲートを再同期します。

```
controller_A_1::> metrocluster heal -phase aggregates
[Job 130] Job succeeded: Heal Aggregates is successful.
```

修復が拒否された場合は '`-override-veto`' パラメータを指定して MetroCluster heal コマンドを再実行できます。このオプションパラメータを使用すると、修復処理を妨げるソフトな拒否はすべて無視されます。

4. MetroCluster operation show コマンドを使用して、処理が完了したことを確認します。

```
controller_A_1::> metrocluster operation show
  Operation: heal-aggregates
    State: successful
Start Time: 7/25/2016 18:45:55
End Time: 7/25/2016 18:45:56
  Errors: -
```

5. 「storage aggregate show」コマンドを使用して、アグリゲートの状態を確認します。

```
controller_A_1::> storage aggregate show
Aggregate      Size Available Used% State #Vols  Nodes
RAID Status
----- -----
...
aggr_b2      227.1GB   227.1GB     0% online      0 mcc1-a2
raid_dp, mirrored, normal...
```

6. 「MetroCluster heal-phase root-aggregates」コマンドを使用して、ルートアグリゲートを修復します。

```
mcc1A::> metrocluster heal -phase root-aggregates
[Job 137] Job succeeded: Heal Root Aggregates is successful
```

修復が拒否された場合は '-override-vetoes' パラメータを指定して 'MetroCluster heal' コマンドを再実行できます。このオプションパラメータを使用すると、修復処理を妨げるソフトな拒否はすべて無視されます。

7. デスティネーションクラスタで「MetroCluster operation show」コマンドを使用して、修復処理が完了したことを確認します。

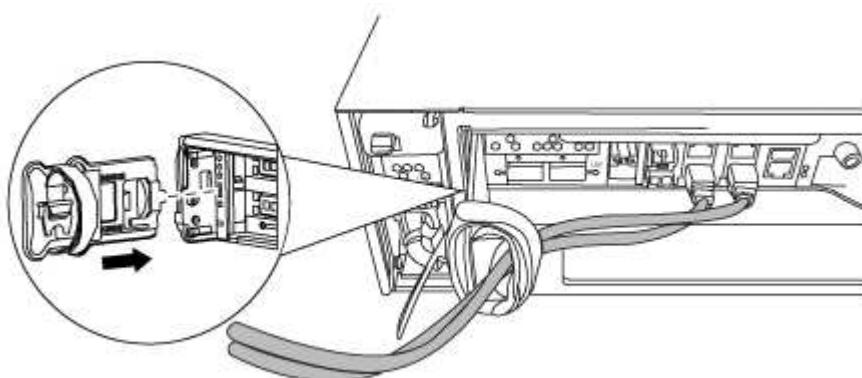
```
mcc1A::> metrocluster operation show
  Operation: heal-root-aggregates
    State: successful
Start Time: 7/29/2016 20:54:41
End Time: 7/29/2016 20:54:42
  Errors: -
```

8. 障害のあるコントローラモジュールで、電源装置の接続を解除します。

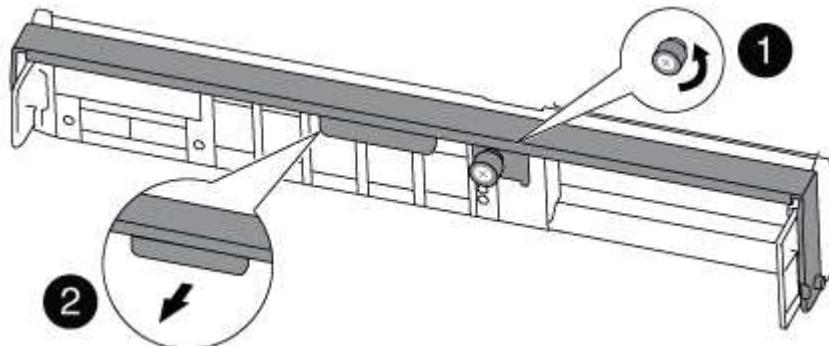
## 手順2：コントローラモジュールを開く

コントローラ内部のコンポーネントにアクセスするには、まずコントローラモジュールをシステムから取り外し、続いてコントローラモジュールのカバーを外す必要があります。

1. 接地対策がまだの場合は、自身で適切に実施します。
2. ケーブルマネジメントデバイスに接続しているケーブルをまとめているフックとループストラップを緩め、システムケーブルと SFP をコントローラモジュールから外し（必要な場合）、どのケーブルが何に接続されていたかを記録します。  
ケーブルはケーブルマネジメントデバイスに収めたままにします。これにより、ケーブルマネジメントデバイスを取り付け直すときに、ケーブルを整理する必要がありません。
3. ケーブルマネジメントデバイスをコントローラモジュールの右側と左側から取り外し、脇に置きます。



4. コントローラモジュールのカムハンドルの取り付けネジを緩めます。



1

取り付けネジ

2

カムハンドル

5. カムハンドルを下に引き、コントローラモジュールをシャーシから引き出します。

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。

### 手順 3： NVMEM バッテリを交換します

システムの NVMEM バッテリを交換するには、障害が発生した NVMEM バッテリをシステムから取り外して、新しい NVMEM バッテリと交換する必要があります。

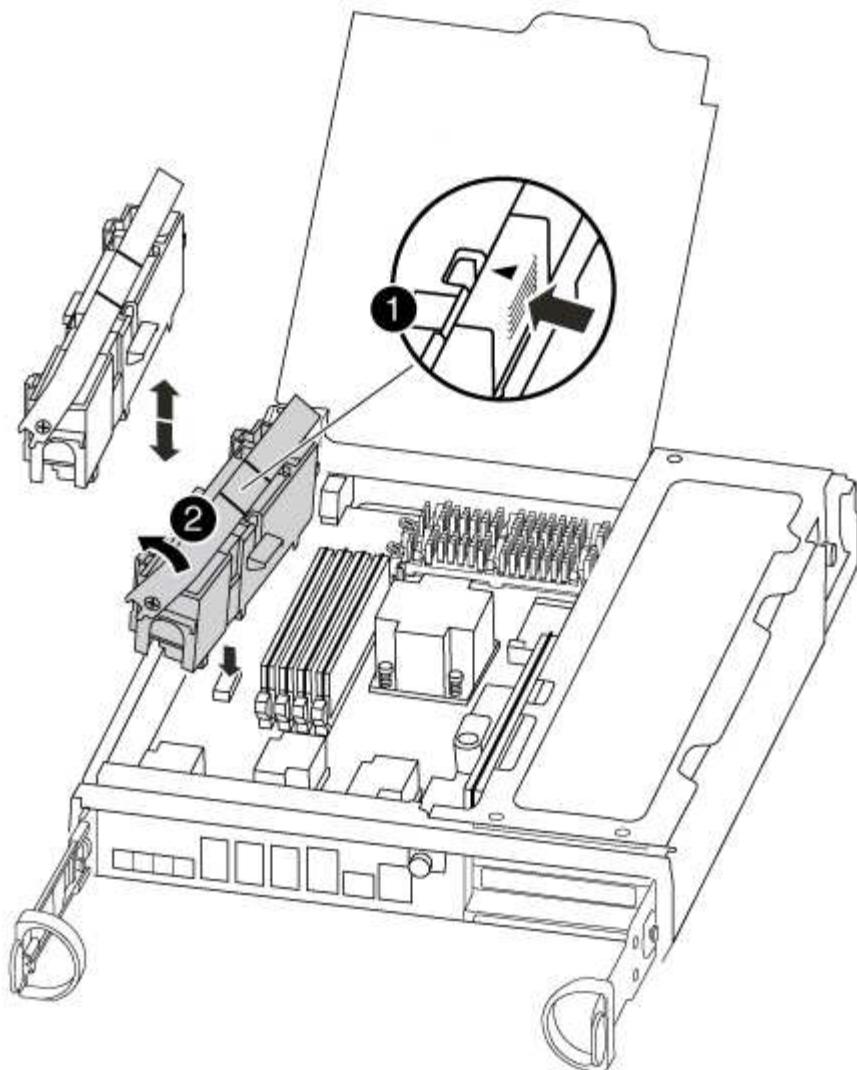
1. 接地対策がまだの場合は、自身で適切に実施します。
2. NVMEM の LED を確認します。
  - HA 構成のシステムの場合は、次の手順に進みます。
  - システムがスタンドアロン構成の場合は、コントローラモジュールをクリーンシャットダウンし、 NV アイコンのある NVRAM の LED を確認します。



- i システムを停止すると、内容がフラッシュメモリにデステージされている間、NVRAM の LED が点滅します。デステージが完了すると LED は消灯します。
- クリーンシャットダウンせずに電源が失われた場合は、NVMEM の LED が点滅し、デステージが完了すると消灯します。
  - LED が点灯し、電源もオンになっている場合、書き込み前のデータは NVMEM に格納されます。

一般にこの状況は、ONTAP が正常にブートしたあとの異常シャットダウン中に発生します。

3. CPU エアダクトを開き、NVMEM バッテリの場所を確認します。



①

バッテリロックタブ

②

NVME バッテリパック

4. バッテリをつかんで「PUSH」と書かれた青色の固定ツメを押し、バッテリを持ち上げてホルダーとコントローラモジュールから取り出します。
5. 交換用バッテリをパッケージから取り出します。
6. バッテリホルダーのタブをコントローラモジュール側のノッチに合わせ、カチッと音がして所定の位置に収まるまでバッテリケースをそっと押し下げます。
7. CPU のエアダクトを閉じます。

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：コントローラを再度取り付けます

コントローラモジュール内のコンポーネントを交換したら、コントローラモジュールをシステムシャーシに再度取り付けてブートする必要があります。

1. 接地対策がまだの場合は、自身で適切に実施します。
2. コントローラモジュールの端をシャーシの開口部に合わせ、コントローラモジュールをシステムに半分までそっと押し込みます。



指示があるまでコントローラモジュールをシャーシに完全に挿入しないでください。

3. 必要に応じてシステムにケーブルを再接続します。

光ファイバケーブルを使用する場合は、メディアコンバータ（QSFP または SFP）を取り付け直してください（取り外した場合）。

4. コントローラモジュールの再取り付けを完了します。

コントローラモジュールは、シャーシに完全に装着されるとすぐにブートを開始します。

- a. カムハンドルを開き、コントローラモジュールをミッドプレーンまでしっかりと押し込んで完全に装着し、カムハンドルをロック位置まで閉じます。



コネクタの破損を防ぐため、コントローラモジュールをスライドしてシャーシに挿入する際に力を入れすぎないでください。

- b. コントローラモジュール背面のカムハンドルの取り付けネジを締めます。
- c. ケーブルマネジメントデバイスをまだ取り付けていない場合は、取り付け直します。
- d. ケーブルマネジメントデバイスに接続されているケーブルをフックとループストラップでまとめます。

## 手順5：（2ノード MetroClusterのみ）：アグリゲートをスイッチバック

このタスクでは、環境の 2 ノード MetroCluster 構成のみを実行します。

### 手順

1. すべてのノードの状態が「enabled」であることを確認します。 MetroCluster node show

```

cluster_B::> metrocluster node show

DR          Configuration DR
Group Cluster Node      State      Mirroring Mode
-----  -----  -----
-----  -----
1   cluster_A
      controller_A_1 configured    enabled    heal roots
completed
      cluster_B
      controller_B_1 configured    enabled    waiting for
switchback recovery
2 entries were displayed.

```

2. すべての SVM で再同期が完了したことを確認します。「 MetroCluster vserver show 」
3. 修復処理によって実行される LIF の自動移行が正常に完了したことを確認します。 MetroCluster check lif show
4. サバイバークラスタ内の任意のノードから MetroCluster switchback コマンドを使用して、スイッチバックを実行します。
5. スイッチバック処理が完了したことを確認します MetroCluster show

クラスタの状態が waiting-for-switchback の場合は、スイッチバック処理がまだ実行中です。

```

cluster_B::> metrocluster show
Cluster      Configuration State      Mode
-----  -----  -----
Local: cluster_B configured      switchover
Remote: cluster_A configured    waiting-for-switchback

```

クラスタが「 normal 」状態のとき、スイッチバック処理は完了しています。

```

cluster_B::> metrocluster show
Cluster      Configuration State      Mode
-----  -----  -----
Local: cluster_B configured      normal
Remote: cluster_A configured    normal

```

スイッチバックが完了するまでに時間がかかる場合は、「 MetroCluster config-replication resync-status show 」コマンドを使用することで、進行中のベースラインのステータスを確認できます。

6. SnapMirror 構成または SnapVault 構成があれば、再確立します。

## 手順 6：障害が発生したパートをネットアップに返却する

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。

## PCIe カードを交換してください - AFF A300

PCIe カードを交換するには、特定の順序でタスクを実行する必要があります。

- 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

ストレージシステムのハードウェア構成に応じた手順を使用して、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できます。

## オプション 1：ほとんどの構成

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><code>_halt true</code> 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：コントローラは 2 ノード MetroCluster に搭載されています

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スイッチオーバーする必要があります。

#### このタスクについて

- 正常なコントローラに電力を供給するために、この手順の最後で電源装置をオンのままにしておく必要があります。

#### 手順

- MetroCluster ステータスをチェックして、障害のあるコントローラが正常なコントローラに自動的にスイッチオーバーしたかどうかを確認します。「MetroCluster show」
- 自動スイッチオーバーが発生したかどうかに応じて、次の表に従って処理を進めます。

障害のあるコントローラの状況	作業
自動的にスイッチオーバーした	次の手順に進みます。
自動的にスイッチオーバーしていない	正常なコントローラから計画的なスイッチオーバー操作を実行します：MetroCluster switchover
スイッチオーバーは自動的には行われておらず、MetroCluster switchover コマンドを使用してスイッチオーバーを試みたが、スイッチオーバーは拒否された	拒否メッセージを確認し、可能であれば問題を解決してやり直します。問題を解決できない場合は、テクニカルサポートにお問い合わせください。

- サバイバークラスタから MetroCluster heal-phase aggregates コマンドを実行して、データアグリゲートを再同期します。

```
controller_A_1::> metrocluster heal -phase aggregates
[Job 130] Job succeeded: Heal Aggregates is successful.
```

修復が拒否された場合は '`-override-veto`' パラメータを指定して MetroCluster heal コマンドを再実行できます。このオプションパラメータを使用すると、修復処理を妨げるソフトな拒否はすべて無視されます。

4. MetroCluster operation show コマンドを使用して、処理が完了したことを確認します。

```
controller_A_1::> metrocluster operation show
  Operation: heal-aggregates
    State: successful
  Start Time: 7/25/2016 18:45:55
  End Time: 7/25/2016 18:45:56
  Errors: -
```

5. 「storage aggregate show」コマンドを使用して、アグリゲートの状態を確認します。

```
controller_A_1::> storage aggregate show
Aggregate      Size Available Used% State #Vols  Nodes
RAID Status
----- -----
...
aggr_b2      227.1GB   227.1GB     0% online      0 mcc1-a2
raid_dp, mirrored, normal...
```

6. 「MetroCluster heal-phase root-aggregates」コマンドを使用して、ルートアグリゲートを修復します。

```
mcc1A::> metrocluster heal -phase root-aggregates
[Job 137] Job succeeded: Heal Root Aggregates is successful
```

修復が拒否された場合は '-override-vetoes' パラメータを指定して 'MetroCluster heal' コマンドを再実行できます。このオプションパラメータを使用すると、修復処理を妨げるソフトな拒否はすべて無視されます。

7. デスティネーションクラスタで「MetroCluster operation show」コマンドを使用して、修復処理が完了したことを確認します。

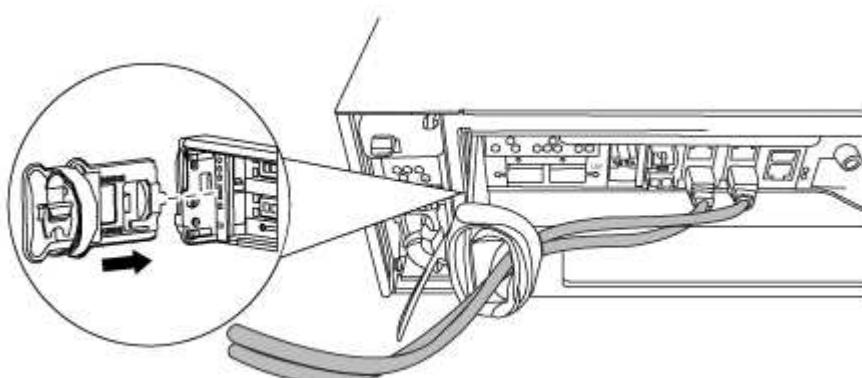
```
mcc1A::> metrocluster operation show
  Operation: heal-root-aggregates
    State: successful
  Start Time: 7/29/2016 20:54:41
  End Time: 7/29/2016 20:54:42
  Errors: -
```

8. 障害のあるコントローラモジュールで、電源装置の接続を解除します。

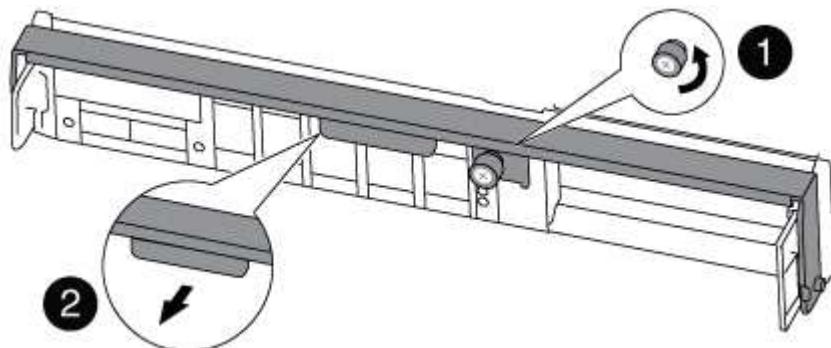
## 手順2：コントローラモジュールを開く

コントローラ内部のコンポーネントにアクセスするには、まずコントローラモジュールをシステムから取り外し、続いてコントローラモジュールのカバーを外す必要があります。

1. 接地対策がまだの場合は、自身で適切に実施します。
2. ケーブルマネジメントデバイスに接続しているケーブルをまとめているフックとループストラップを緩め、システムケーブルと SFP をコントローラモジュールから外し（必要な場合）、どのケーブルが何に接続されていたかを記録します。  
ケーブルはケーブルマネジメントデバイスに収めたままにします。これにより、ケーブルマネジメントデバイスを取り付け直すときに、ケーブルを整理する必要がありません。
3. ケーブルマネジメントデバイスをコントローラモジュールの右側と左側から取り外し、脇に置きます。



4. コントローラモジュールのカムハンドルの取り付けネジを緩めます。



1

取り付けネジ

2

カムハンドル

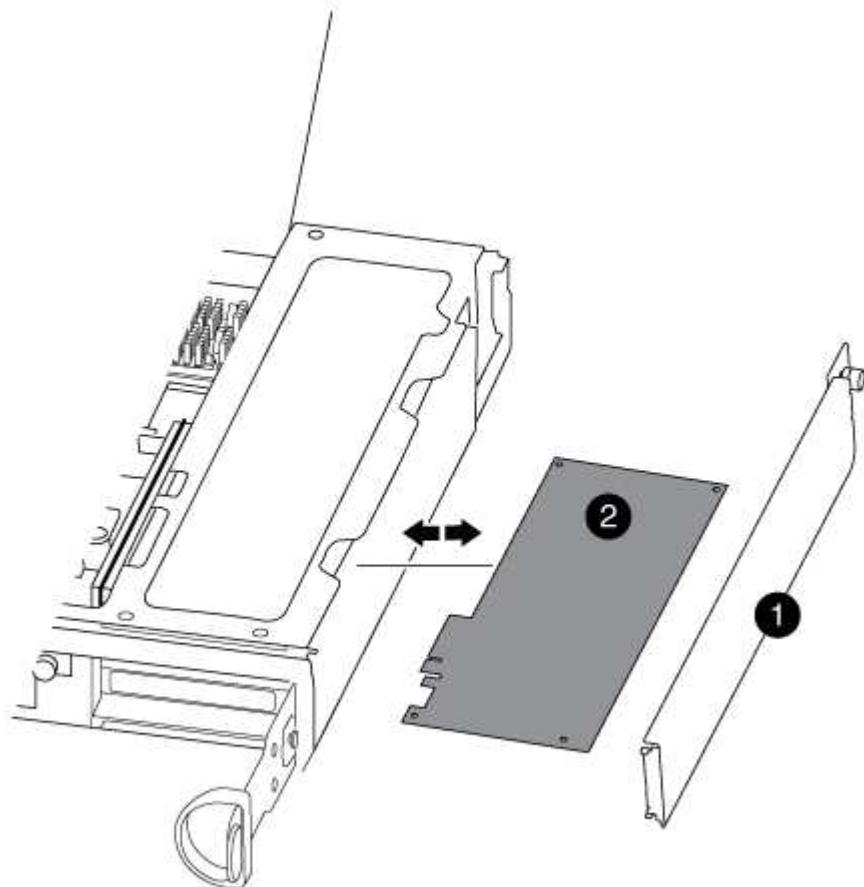
5. カムハンドルを下に引き、コントローラモジュールをシャーシから引き出します。

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。

### 手順 3：PCIe カードを交換します

PCIe カードを交換するには、コントローラ内で PCIe カードの場所を確認し、特定の手順を実行します。

1. 接地対策がまだの場合は、自身で適切に実施します。
2. コントローラモジュールのサイドパネルにある取り付けネジを緩めます。
3. コントローラモジュールからサイドパネルを取り外します。



1

サイドパネル

2

PCIe カード

4. PCIe カードをコントローラモジュールから取り外し、脇に置きます。

5. 交換用 PCIe カードを取り付けます。

カードをソケットに装着するときは、カードをスロットに合わせ、均等に力を加えてください。PCIe カ

ードはスロットにまっすぐ差し込む必要があります。



下のスロットにカードを取り付けてもカードソケットがよく見えない場合は、上のカードを取り外してカードソケットを確認し、カードを取り付けてから、上のスロットから取り外したカードを取り付け直します。

6. サイドパネルを閉じ、取り付けネジを締めます。

#### 手順 4：コントローラを再度取り付けます

コントローラモジュール内のコンポーネントを交換したら、コントローラモジュールをシステムシャーシに再度取り付けてブートする必要があります。

1. 接地対策がまだの場合は、自分で適切に実施します。
2. コントローラモジュールの端をシャーシの開口部に合わせ、コントローラモジュールをシステムに半分までそっと押し込みます。



指示があるまでコントローラモジュールをシャーシに完全に挿入しないでください。

3. 必要に応じてシステムにケーブルを再接続します。

光ファイバケーブルを使用する場合は、メディアコンバータ（QSFP または SFP）を取り付け直してください（取り外した場合）。

4. コントローラモジュールの再取り付けを完了します。

コントローラモジュールは、シャーシに完全に装着されるとすぐにブートを開始します。

システムの構成	実行する手順
HA ペア	<p>a. カムハンドルを開き、コントローラモジュールをミッドプレーンまでしっかりと押し込んで完全に装着し、カムハンドルをロック位置まで閉じます。コントローラモジュール背面のカムハンドルの取り付けネジを締めます。</p> <p> コネクタの破損を防ぐため、コントローラモジュールをスライドしてシャーシに挿入する際に力を入れすぎないでください。</p> <p>b. ケーブルマネジメントデバイスをまだ取り付けていない場合は、取り付け直します。</p> <p>c. まだケーブルをコントローラモジュールに再接続していない場合は、再接続します。</p> <p>d. ケーブルマネジメントデバイスに接続されているケーブルをフックとループストラップでまとめます。</p>

システムの構成	実行する手順
2 ノード MetroCluster 構成	<p>a. カムハンドルを開き、コントローラモジュールをミッドプレーンまでしっかりと押し込んで完全に装着し、カムハンドルをロック位置まで閉じます。コントローラモジュール背面のカムハンドルの取り付けネジを締めます。</p> <p> コネクタの破損を防ぐため、コントローラモジュールをスライドしてシャーシに挿入する際に力を入れすぎないでください。</p> <p>b. ケーブルマネジメントデバイスをまだ取り付けていない場合は、取り付け直します。</p> <p>c. まだケーブルをコントローラモジュールに再接続していない場合は、再接続します。</p> <p>d. ケーブルマネジメントデバイスに接続されているケーブルをフックとループストラップでまとめます。</p> <p>e. 電源装置と電源に電源ケーブルを再接続し、電源をオンにしてブートプロセスを開始します。</p>

5. システムが 40GbE NIC またはオンボードポートで 10GbE のクラスタインターフェクトとデータ接続をサポートするように設定されている場合は、保守モードで `nicadmin convert` コマンドを使用して、これらのポートを 10GbE 接続に変換します。



変換が完了したら必ずメンテナンスマードを終了してください。

6. コントローラを通常動作に戻します。

システムの構成	問題パートナーからのコマンド
HA ペア	<code>storage failover giveback -ofnode _impaired_node_name_</code>
2 ノード MetroCluster 構成	次の手順に進みます。MetroCluster スイッチバック手順は、交換プロセスの次のタスクで実行します。

7. 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 5（2 ノード MetroCluster のみ）：アグリゲートをスイッチバックする

このタスクでは、環境の 2 ノード MetroCluster 構成のみを実行します。

### 手順

- すべてのノードの状態が「enabled」であることを確認します。 `MetroCluster node show`

```

cluster_B::> metrocluster node show

DR          Configuration DR
Group Cluster Node      State      Mirroring Mode
-----  -----  -----
-----  -----
1   cluster_A
    controller_A_1 configured     enabled    heal roots
completed
    cluster_B
    controller_B_1 configured     enabled    waiting for
switchback recovery
2 entries were displayed.

```

2. すべての SVM で再同期が完了したことを確認します。「 MetroCluster vserver show 」
3. 修復処理によって実行される LIF の自動移行が正常に完了したことを確認します。 MetroCluster check lif show
4. サバイバークラスタ内の任意のノードから MetroCluster switchback コマンドを使用して、スイッチバックを実行します。
5. スイッチバック処理が完了したことを確認します MetroCluster show

クラスタの状態が waiting-for-switchback の場合は、スイッチバック処理がまだ実行中です。

```

cluster_B::> metrocluster show
Cluster      Configuration State      Mode
-----  -----  -----
Local: cluster_B configured      switchover
Remote: cluster_A configured    waiting-for-switchback

```

クラスタが「 normal 」状態のとき、スイッチバック処理は完了しています。

```

cluster_B::> metrocluster show
Cluster      Configuration State      Mode
-----  -----  -----
Local: cluster_B configured      normal
Remote: cluster_A configured    normal

```

スイッチバックが完了するまでに時間がかかる場合は、「 MetroCluster config-replication resync-status show 」コマンドを使用することで、進行中のベースラインのステータスを確認できます。

6. SnapMirror 構成または SnapVault 構成があれば、再確立します。

## 手順 6：障害が発生したパートをネットアップに返却する

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。

## 電源装置を交換してください - AFF A300

電源装置を交換するには、古い電源装置の電源を切って接続を解除し、装置を取り出したあとに、交換用電源装置を取り付けて接続し、電源を入れます。

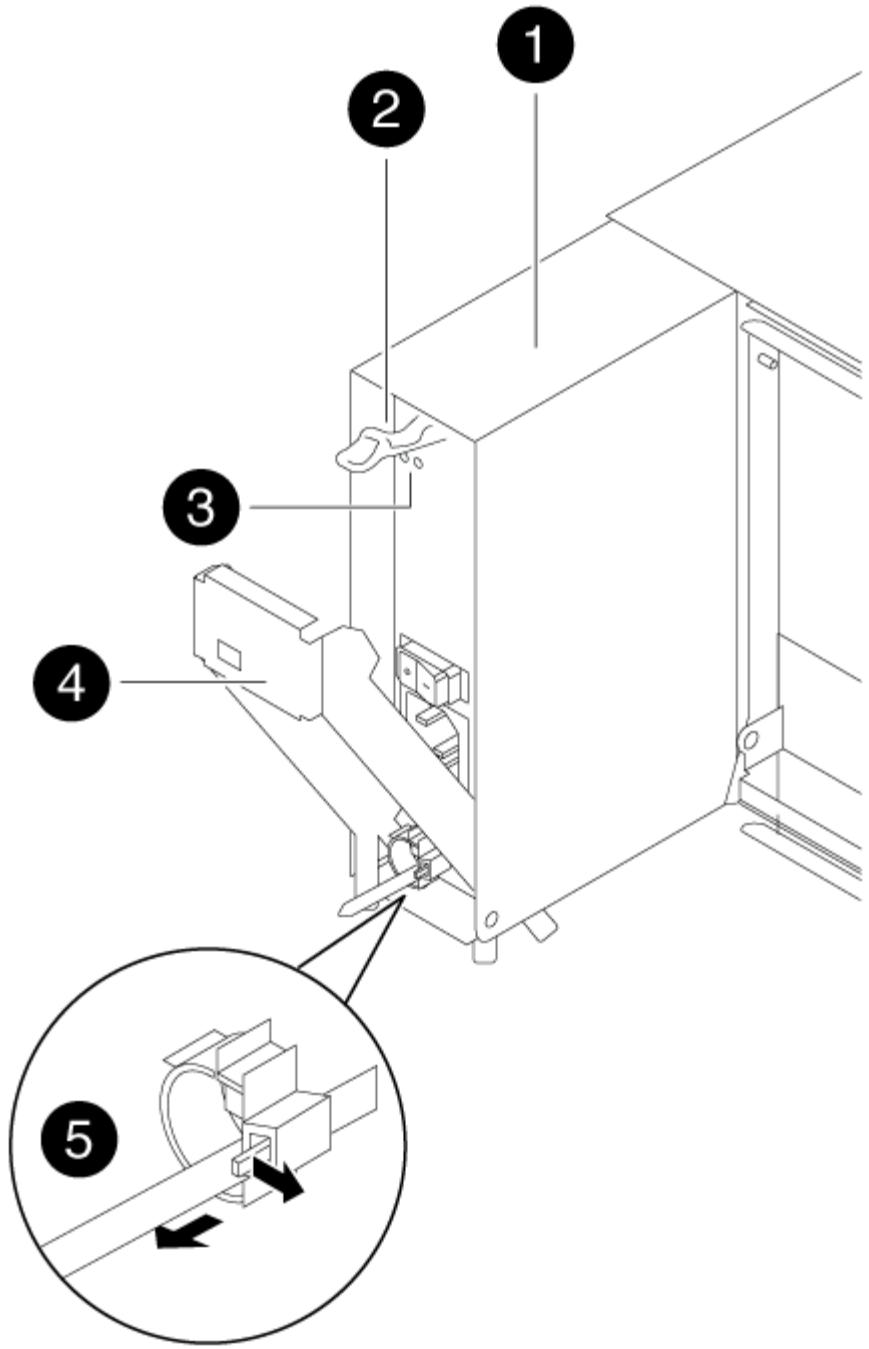
システムのその他のコンポーネントがすべて正常に動作している必要があります。問題がある場合は、必ずテクニカルサポートにお問い合わせください。

- ・電源装置は冗長で、ホットスワップに対応しています。
- ・この手順は、一度に 1 台の電源装置を交換するために作成されたものです。



シャーシから電源装置を取り外してから 2 分以内に電源装置を交換することを推奨します。システムは引き続き動作しますが、電源装置が交換されるまでは、デグレード状態の電源装置に関するメッセージが ONTAP からコンソールに送信されます。

- ・システムの電源装置の数は、モデルによって異なります。
- ・電源装置では自動で電圧が調整されます。
  - a. コンソールのエラーメッセージまたは電源装置の LED から、交換する電源装置を特定します。
  - b. 接地対策がまだの場合は、自身で適切に実施します。
  - c. 電源装置をオフにし、電源ケーブルを外します。
    - i. 電源装置の電源スイッチをオフにします。
    - ii. 電源ケーブルの固定クリップを開き、電源装置から電源ケーブルを抜きます。
    - iii. 電源から電源ケーブルを抜きます。
  - d. 電源装置のカムハンドルのリリースラッチを押し下げ、カムハンドルを最大まで開いて電源装置をミッドプレーンから外します。



1

電源装置

2

カムハンドルのリリースラッチ

2

## 電源 LED と障害 LED

4

カムハンドル

5

電源ケーブル固定用ツメ

- e. カムハンドルをつかみ、電源装置をスライドしてシステムから引き出します。



電源装置を取り外すときは、重量があるので必ず両手で支えながら作業してください。

- f. 新しい電源装置のオン / オフスイッチがオフになっていることを確認します。
- g. 両手で支えながら電源装置の端をシステムシャーシの開口部に合わせ、カムハンドルを使用して電源装置をシャーシにそっと押し込みます。

電源装置にはキーが付いており、一方向のみ取り付けることができます。



電源装置をスライドさせてシステムに挿入する際に力を入れすぎないようにしてください。コネクタが破損する可能性があります。

- h. 電源装置のカムハンドルをしっかりと押し込んで完全にシャーシに装着し、カムハンドルを閉じる位置まで押して、カムハンドルのリリースラッチがカチッと音を立ててロックされたことを確認します。

- i. 電源装置のケーブルを再接続します。

- i. 電源装置と電源に電源ケーブルを再接続します。

- ii. 電源ケーブルの固定クリップを使用して電源ケーブルを電源装置に固定します。

電源装置への電力供給が復旧すると、ステータス LED が緑色に点灯します。

- j. 新しい電源装置の電源をオンにし、電源装置のアクティビティ LED を確認します。

電源装置がオンラインになると、電源装置の LED が点灯します。

- k. 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。

## リアルタイムクロックバッテリを交換してください - AFF A300

コントローラモジュールのリアルタイムクロック（RTC）バッテリを交換して、正確な時刻同期に依存するシステムのサービスとアプリケーションが機能を継続できるようにします。

- ・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

構成に応じた適切な手順を使用して、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：ほとんどの構成

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><code>_halt true</code> 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：コントローラは 2 ノード MetroCluster に搭載されています

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スイッチオーバーする必要があります。

#### このタスクについて

- 正常なコントローラに電力を供給するために、この手順の最後で電源装置をオンのままにしておく必要があります。

#### 手順

- MetroCluster ステータスをチェックして、障害のあるコントローラが正常なコントローラに自動的にスイッチオーバーしたかどうかを確認します。「MetroCluster show」
- 自動スイッチオーバーが発生したかどうかに応じて、次の表に従って処理を進めます。

障害のあるコントローラの状況	作業
自動的にスイッチオーバーした	次の手順に進みます。
自動的にスイッチオーバーしていない	正常なコントローラから計画的なスイッチオーバー操作を実行します：MetroCluster switchover
スイッチオーバーは自動的には行われておらず、MetroCluster switchover コマンドを使用してスイッチオーバーを試みたが、スイッチオーバーは拒否された	拒否メッセージを確認し、可能であれば問題を解決してやり直します。問題を解決できない場合は、テクニカルサポートにお問い合わせください。

- サバイバークラスタから MetroCluster heal-phase aggregates コマンドを実行して、データアグリゲートを再同期します。

```
controller_A_1::> metrocluster heal -phase aggregates
[Job 130] Job succeeded: Heal Aggregates is successful.
```

修復が拒否された場合は '`-override-veto`' パラメータを指定して MetroCluster heal コマンドを再実行できます。このオプションパラメータを使用すると、修復処理を妨げるソフトな拒否はすべて無視されます。

4. MetroCluster operation show コマンドを使用して、処理が完了したことを確認します。

```
controller_A_1::> metrocluster operation show
  Operation: heal-aggregates
    State: successful
  Start Time: 7/25/2016 18:45:55
  End Time: 7/25/2016 18:45:56
  Errors: -
```

5. 「storage aggregate show」コマンドを使用して、アグリゲートの状態を確認します。

```
controller_A_1::> storage aggregate show
Aggregate      Size Available Used% State #Vols  Nodes
RAID Status
----- -----
...
aggr_b2      227.1GB   227.1GB     0% online      0 mcc1-a2
raid_dp, mirrored, normal...
```

6. 「MetroCluster heal-phase root-aggregates」コマンドを使用して、ルートアグリゲートを修復します。

```
mcc1A::> metrocluster heal -phase root-aggregates
[Job 137] Job succeeded: Heal Root Aggregates is successful
```

修復が拒否された場合は '-override-vetoes' パラメータを指定して 'MetroCluster heal' コマンドを再実行できます。このオプションパラメータを使用すると、修復処理を妨げるソフトな拒否はすべて無視されます。

7. デスティネーションクラスタで「MetroCluster operation show」コマンドを使用して、修復処理が完了したことを確認します。

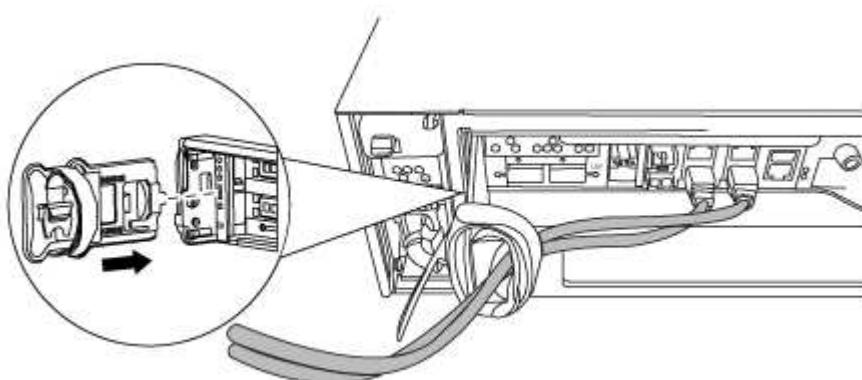
```
mcc1A::> metrocluster operation show
  Operation: heal-root-aggregates
    State: successful
  Start Time: 7/29/2016 20:54:41
  End Time: 7/29/2016 20:54:42
  Errors: -
```

8. 障害のあるコントローラモジュールで、電源装置の接続を解除します。

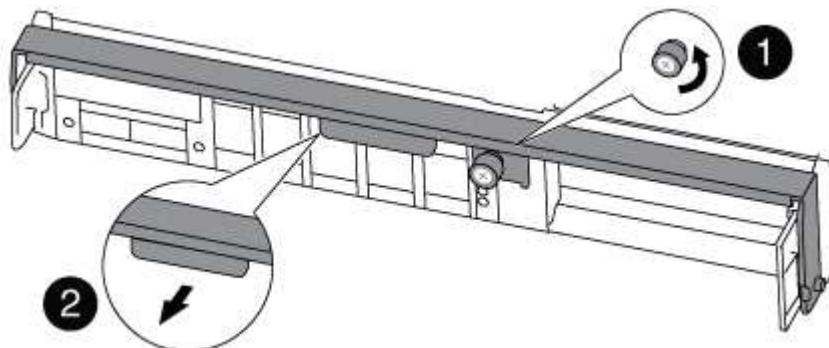
## 手順2：コントローラモジュールを開く

コントローラ内部のコンポーネントにアクセスするには、まずコントローラモジュールをシステムから取り外し、続いてコントローラモジュールのカバーを外す必要があります。

1. 接地対策がまだの場合は、自身で適切に実施します。
2. ケーブルマネジメントデバイスに接続しているケーブルをまとめているフックとループストラップを緩め、システムケーブルとSFPをコントローラモジュールから外し（必要な場合）、どのケーブルが何に接続されていたかを記録します。  
ケーブルはケーブルマネジメントデバイスに収めたままにします。これにより、ケーブルマネジメントデバイスを取り付け直すときに、ケーブルを整理する必要がありません。
3. ケーブルマネジメントデバイスをコントローラモジュールの右側と左側から取り外し、脇に置きます。



4. コントローラモジュールのカムハンドルの取り付けネジを緩めます。



1	取り付けネジ
2	カムハンドル

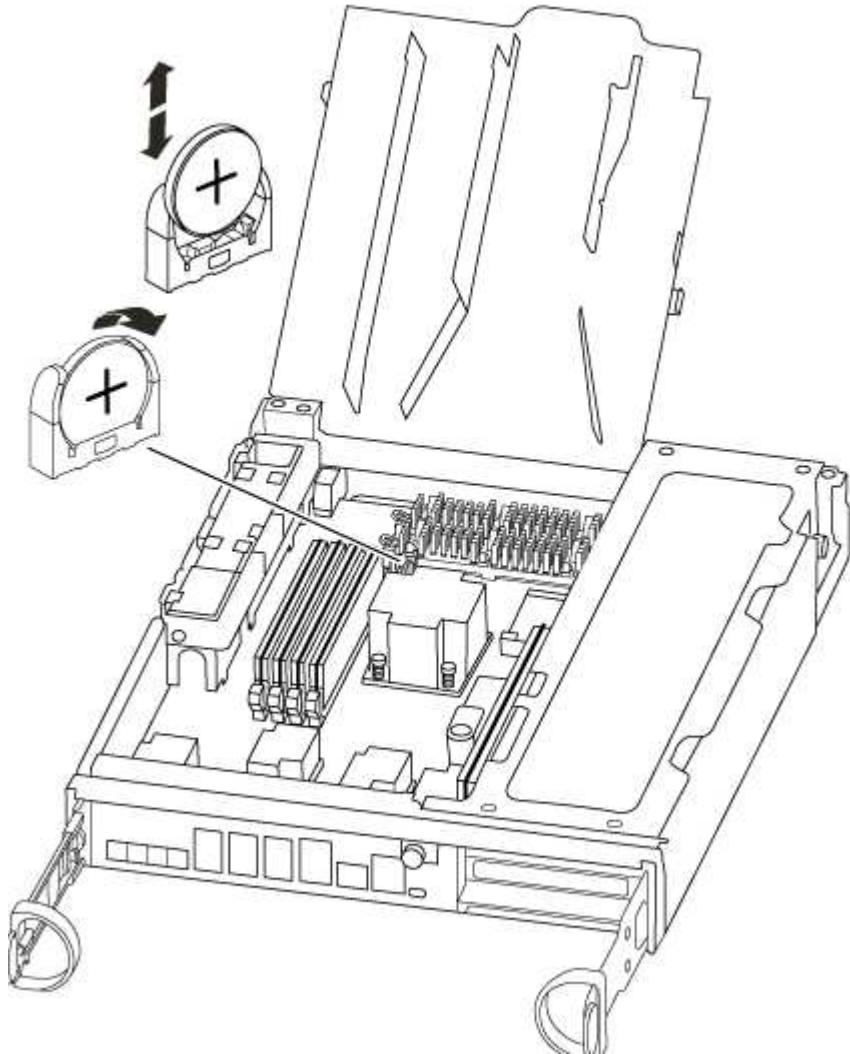
5. カムハンドルを下に引き、コントローラモジュールをシャーシから引き出します。

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。

### 手順3：RTC バッテリを交換します

RTC バッテリを交換するには、コントローラ内でバッテリの場所を確認し、特定の手順を実行します。

1. 接地対策がまだの場合は、自分で適切に実施します。
2. 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。



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. コントローラモジュールで空のバッテリホルダーの場所を確認します。
6. 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。
7. 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、RTC バッテリ交換後に日時を設定します

コントローラモジュール内のコンポーネントを交換したら、コントローラモジュールをシステムシャーシに再度取り付け、コントローラの日付と時刻をリセットしてブートする必要があります。

1. エアダクトまたはコントローラモジュールカバーを閉じていない場合は閉じます。
  2. コントローラモジュールの端をシャーシの開口部に合わせ、コントローラモジュールをシステムに半分までそっと押し込みます。
- 指示があるまでコントローラモジュールをシャーシに完全に挿入しないでください。
3. 必要に応じてシステムにケーブルを再接続します。

光ファイバケーブルを使用する場合は、メディアコンバータ（QSFP または SFP）を取り付け直してください（取り外した場合）。

4. 電源装置を取り外した場合は、電源装置を再度接続し、電源ケーブルの固定クリップを再度取り付けます。
5. コントローラモジュールの再取り付けを完了します。
  - a. カムハンドルを開き、コントローラモジュールをミッドプレーンまでしっかりと押し込んで完全に装着し、カムハンドルをロック位置まで閉じます。

コントローラモジュール背面のカムハンドルの取り付けネジを締めます。



コネクタの破損を防ぐため、コントローラモジュールをスライドしてシャーシに挿入する際に力を入れすぎないでください。

- a. ケーブルマネジメントデバイスをまだ取り付けていない場合は、取り付け直します。
  - b. ケーブルマネジメントデバイスに接続されているケーブルをフックとループストラップでまとめます。
  - c. 電源装置と電源に電源ケーブルを再接続し、電源をオンにしてブートプロセスを開始します。
  - d. LOADER プロンプトでコントローラを停止します。
6. コントローラの時刻と日付をリセットします。
    - a. `show date` コマンドを使用して「正常なコントローラの日付と時刻を確認します
    - b. ターゲットコントローラの LOADER プロンプトで、日時を確認します。
    - c. 必要に応じて '`set date mm/dd/yyyy`' コマンドで日付を変更します
    - d. 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。
    - e. ターゲットコントローラの日付と時刻を確認します。
  7. 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させます。
  8. ストレージをギブバックして、コントローラを通常の動作に戻します。 `storage failover giveback -ofnode impaired_node_name _``
  9. 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 5：2 ノード MetroCluster 構成のアグリゲートをスイッチバックする

このタスクでは、環境の 2 ノード MetroCluster 構成のみを実行します。

手順

- すべてのノードの状態が「enabled」であることを確認します。 MetroCluster node show

```
cluster_B::> metrocluster node show

DR          Configuration DR
Group Cluster Node   State      Mirroring Mode
----- ----- -----
----- -----
1   cluster_A
    controller_A_1 configured     enabled    heal roots
completed
    cluster_B
    controller_B_1 configured     enabled    waiting for
switchback recovery
2 entries were displayed.
```

- すべての SVM で再同期が完了したことを確認します。「 MetroCluster vserver show 」
- 修復処理によって実行される LIF の自動移行が正常に完了したことを確認します。 MetroCluster check lif show
- サバイバークラスタ内の任意のノードから MetroCluster switchback コマンドを使用して、スイッチバックを実行します。
- スイッチバック処理が完了したことを確認します MetroCluster show

クラスタの状態が waiting-for-switchback の場合は、スイッチバック処理がまだ実行中です。

```
cluster_B::> metrocluster show
Cluster      Configuration State      Mode
----- ----- -----
Local: cluster_B configured        switchover
Remote: cluster_A configured      waiting-for-switchback
```

クラスタが「normal」状態のとき、スイッチバック処理は完了しています。

```
cluster_B::> metrocluster show
Cluster          Configuration State      Mode
-----          -----
Local: cluster_B configured           normal
Remote: cluster_A configured         normal
```

スイッチバックが完了するまでに時間がかかる場合は、「MetroCluster config-replication resync-status show」コマンドを使用することで、進行中のベースラインのステータスを確認できます。

6. SnapMirror 構成または SnapVault 構成があれば、再確立します。

## 手順 6：障害が発生したパーティションをネットアップに返却する

障害が発生したパーティションは、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。 "["パーティションの返品と交換"詳細](#)"については、ページを参照してください。

## 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。