



# Red Hat OpenShift Service on AWS 4

## ROSA CLI

Red Hat OpenShift Service on AWS コマンドラインツールの使用方法



## Red Hat OpenShift Service on AWS 4 ROSA CLI

---

Red Hat OpenShift Service on AWS コマンドラインツールの使用方法

Enter your first name here. Enter your surname here.

Enter your organisation's name here. Enter your organisational division here.

Enter your email address here.

## 法律上の通知

Copyright © 2022 | You need to change the HOLDER entity in the en-US/ROSA\_CLI.ent file |.

The text of and illustrations in this document are licensed by Red Hat under a Creative Commons Attribution–Share Alike 3.0 Unported license ("CC-BY-SA"). An explanation of CC-BY-SA is available at

<http://creativecommons.org/licenses/by-sa/3.0/>

. In accordance with CC-BY-SA, if you distribute this document or an adaptation of it, you must provide the URL for the original version.

Red Hat, as the licensor of this document, waives the right to enforce, and agrees not to assert, Section 4d of CC-BY-SA to the fullest extent permitted by applicable law.

Red Hat, Red Hat Enterprise Linux, the Shadowman logo, the Red Hat logo, JBoss, OpenShift, Fedora, the Infinity logo, and RHCE are trademarks of Red Hat, Inc., registered in the United States and other countries.

Linux<sup>®</sup> is the registered trademark of Linus Torvalds in the United States and other countries.

Java<sup>®</sup> is a registered trademark of Oracle and/or its affiliates.

XFS<sup>®</sup> is a trademark of Silicon Graphics International Corp. or its subsidiaries in the United States and/or other countries.

MySQL<sup>®</sup> is a registered trademark of MySQL AB in the United States, the European Union and other countries.

Node.js<sup>®</sup> is an official trademark of Joyent. Red Hat is not formally related to or endorsed by the official Joyent Node.js open source or commercial project.

The OpenStack<sup>®</sup> Word Mark and OpenStack logo are either registered trademarks/service marks or trademarks/service marks of the OpenStack Foundation, in the United States and other countries and are used with the OpenStack Foundation's permission. We are not affiliated with, endorsed or sponsored by the OpenStack Foundation, or the OpenStack community.

All other trademarks are the property of their respective owners.

## 概要

本書では、Red Hat OpenShift Service on AWS (ROSA) コマンドラインツールのインストール、設定、および使用について説明します。また、CLI コマンドおよび例のリファレンスも含まれていません。

## 目次

<b>第1章 ROSA CLI の使用を開始する</b> .....	<b>4</b>
1.1. ROSA CLI について	4
1.2. ROSA CLI のセットアップ	4
1.3. ROSA CLI の設定	5
1.3.1. login	5
1.3.2. logout	6
1.3.3. verify permissions	7
1.3.4. verify quota	8
1.3.5. download oc	8
1.3.6. verify oc	9
1.4. RED HAT OPENSIFT SERVICE ON AWS の初期化	9
1.4.1. init	10
1.5. BASH スクリプトの使用	11
<b>第2章 ROSA CLI を使用したオブジェクトの管理</b> .....	<b>13</b>
2.1. 一般的なコマンドおよび引数	13
2.1.1. debug	13
2.1.2. help	13
2.1.3. interactive	13
2.1.4. profile	13
2.1.5. v level	13
2.1.6. version	14
2.2. 親コマンド	14
2.2.1. create	14
2.2.2. edit	14
2.2.3. delete	14
2.2.4. list	14
2.2.5. describe	15
2.3. オブジェクトの作成	15
2.3.1. account-roles の作成	15
2.3.2. create admin	15
2.3.3. create cluster	16
2.3.4. create idp	19
2.3.5. create ingress	22
2.3.6. create machinepool	22
2.3.7. ocm-role の作成	24
2.3.8. user-role の作成	25
2.4. 関連情報	26
2.5. オブジェクトの編集	26
2.5.1. edit cluster	26
2.5.2. edit ingress	27
2.5.3. edit machinepool	28
2.6. オブジェクトの削除	30
2.6.1. delete admin	30
2.6.2. delete cluster	30
2.6.3. delete idp	31
2.6.4. delete ingress	32
2.6.5. delete machinepool	33
2.7. アドオンのインストールおよびアンインストール	34
2.7.1. install addon	34
2.7.2. uninstall addon	35

2.8. オブジェクトの一覧表示および説明	35
2.8.1. list addons	35
2.8.2. list clusters	36
2.8.3. list idps	37
2.8.4. list ingresses	37
2.8.5. list instance-types	38
2.8.6. list machinepools	38
2.8.7. list regions	39
2.8.8. list upgrades	40
2.8.9. list users	41
2.8.10. list versions	41
2.8.11. describe admin	42
2.8.12. describe addon	42
2.8.13. describe cluster	43
2.9. クラスターのアップグレードおよびアップグレードの削除	44
2.9.1. upgrade cluster	44
2.9.2. delete upgrade	45
<b>第3章 ROSA CLI でアカウントおよびバージョン情報の確認</b> .....	<b>46</b>
3.1. ROSA CLI を使用したアカウントおよびバージョン情報の確認	46
3.1.1. whoami	46
3.1.2. version	46
<b>第4章 ROSA CLI を使用したログの確認</b> .....	<b>48</b>
4.1. ROSA CLI を使用したログの確認	48
4.1.1. logs install	48
4.1.2. logs uninstall	48



# 第1章 ROSA CLI の使用を開始する

**rosa** CLI のセットアップと基本的な使用方法

## 1.1. ROSA CLI について

Red Hat OpenShift Service on AWS (ROSA) の **rosa** コマンドラインユーティリティーを使用して、Red Hat OpenShift Service on AWS クラスターおよびリソースを作成、更新、管理、および削除します。

## 1.2. ROSA CLI のセットアップ

以下の手順を使用して、インストールホストに Red Hat OpenShift Service on AWS (ROSA) CLI (**rosa**) をインストールし、設定します。

### 手順

1. OpenShift Cluster Manager の [Downloads](#) ページから、お使いのオペレーティングシステムの **rosa** CLI の最新バージョンをダウンロードします。
2. ダウンロードしたアーカイブから **rosa** バイナリーファイルを展開します。以下の例は、Linux tar アーカイブからバイナリーを展開します。

```
$ tar xvf rosa-linux.tar.gz
```

3. パスに **rosa** を加えてください。以下の例では、**/usr/local/bin** ディレクトリーがユーザーのパスに含まれます。

```
$ sudo mv rosa /usr/local/bin/rosa
```

4. **rosa** バージョンをクエリーして、**rosa** CLI ツールが適切にインストールされていることを確認します。

```
$ rosa version
```

### 出力例

```
1.2.6
```

5. オプション: **rosa** CLI のタブ補完を有効にします。タブ補完を有効にすると、**Tab** キーを 2 回押すことでサブコマンドが自動的に補完され、コマンドの提案が表示されます。
  - Linux ホストで Bash のタブ補完を永続的に有効にするには、以下を実行します。
    - a. Bash 用の **rosa** タブ補完設定ファイルを生成し、**/etc/bash\_completion.d/** ディレクトリーに保存します。

```
# rosa completion bash > /etc/bash_completion.d/rosa
```

- b. 新しいターミナルを開き、設定を有効にします。

- MacOS ホストで Bash のタブ補完を永続的に有効にするには、以下を実行します。



- a. Bash 用の **rosa** タブ補完設定ファイルを生成し、`/usr/local/etc/bash_completion.d/` ディレクトリーに保存します。

```
$ rosa completion bash > /usr/local/etc/bash_completion.d/rosa
```

- b. 新しいターミナルを開き、設定を有効にします。

- Zsh ホストで Bash のタブ補完を永続的に有効にするには、以下を実行します。

- a. Zsh 環境でタブ補完が有効になっていない場合は、以下のコマンドを実行して有効にします。

```
$ echo "autoload -U compinit; compinit" >> ~/.zshrc
```

- b. Zsh の **rosa** タブ補完設定ファイルを生成し、関数パスの最初のディレクトリーに保存します。

```
$ rosa completion zsh > "${fpath[1]}/_rosa"
```

- c. 新しいターミナルを開き、設定を有効にします。

- fish のタブ補完を永続的に有効にするには、以下を実行します。

- a. fish 用の **rosa** タブ補完設定ファイルを生成し、`~/.config/fish/completions/` ディレクトリーに保存します。

```
$ rosa completion fish > ~/.config/fish/completions/rosa.fish
```

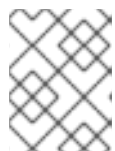
- b. 新しいターミナルを開き、設定を有効にします。

- PowerShell のタブ補完を永続的に有効にするには、以下を実行します。

- a. PowerShell の **rosa** タブ補完設定ファイルを生成し、**rosa.ps1** という名前のファイルに保存します。

```
PS> rosa completion powershell | Out-String | Invoke-Expression
```

- b. PowerShell プロファイルから **rosa.ps1** ファイルを取得します。



### 注記

**rosa** タブ補完の設定に関する詳細は、**rosa completion --help** を実行してヘルプメニューを参照してください。

## 1.3. ROSA CLI の設定

以下のコマンドを使用して **rosa** CLI を設定します。

### 1.3.1. login

Red Hat アカウントにログインし、認証情報を **rosa** 設定ファイルに保存します。ログイン時にトークンを指定する必要があります。[Red Hat OpenShift Service on AWS のトークンページ](#) からトークンをコピーすることができます。

**rosa** CLI は、以下の優先順位でトークンを検索します。

1. コマンドライン引数
2. **ROSA\_TOKEN** 環境変数
3. **rosa** 設定ファイル
4. コマンドラインプロンプトから対話的に

## 構文

```
$ rosa login [arguments]
```

表1.1 引数

オプション	定義
--client-id	OpenID クライアント識別子 (文字列)。デフォルトは、 <b>cloud-services</b> です。
--client-secret	OpenID クライアントシークレット (文字列)。
--insecure	サーバーとの非セキュアな通信を有効にします。これにより、TLS 証明書およびホスト名の検証が無効になります。
--scope	OpenID スコープ (文字列)。このオプションを使用する場合、デフォルトのスコープはこのオプションに置き換えられます。これは複数回繰り返して、複数のスコープを指定できます。デフォルトは、 <b>openid</b> です。
--token	トークンにアクセスまたは更新します (文字列)。
--token-url	OpenID トークン URL (文字列)。デフォルトは、 <b>https://sso.redhat.com/auth/realms/redhat-external/protocol/openid-connect/token</b> です。

表1.2 親コマンドから継承された任意の引数

オプション	定義
--help	このコマンドのヘルプを表示します。
--debug	デバッグモードを有効にします。
--profile	認証情報ファイルから AWS プロファイル (文字列) を指定します。
--v <level>	V ログのログレベルです。

### 1.3.2. logout

`rosa` からログアウトします。ログアウトすると、`rosa` 設定ファイルも削除されます。

## 構文

```
$ rosa logout [arguments]
```

表1.3 親コマンドから継承された任意の引数

オプション	定義
<code>--help</code>	このコマンドのヘルプを表示します。
<code>--debug</code>	デバッグモードを有効にします。
<code>--profile</code>	認証情報ファイルから AWS プロファイル (文字列) を指定します。
<code>--v &lt;level&gt;</code>	V ログのログレベルです。

### 1.3.3. verify permissions

ROSA クラスターの作成に必要な AWS パーミッションが正しく設定されていることを確認します。

## 構文

```
$ rosa verify permissions [arguments]
```



### 注記

このコマンドは、AWS Security Token Service(STS) を使用しないクラスターに対してのみパーミッションを検証します。

表1.4 親コマンドから継承された任意の引数

オプション	定義
<code>--help</code>	このコマンドのヘルプを表示します。
<code>--debug</code>	デバッグモードを有効にします。
<code>--region</code>	コマンドを実行する AWS リージョン (文字列)。この値は <b>AWS_REGION</b> 環境変数を上書きします。
<code>--profile</code>	認証情報ファイルから AWS プロファイル (文字列) を指定します。
<code>--v &lt;level&gt;</code>	V ログのログレベルです。

## 例

AWS パーミッションが正しく設定されていることを確認します。

```
$ rosa verify permissions
```

AWS パーミッションが特定のリージョンで正しく設定されていることを確認します。

```
$ rosa verify permissions --region=us-west-2
```

### 1.3.4. verify quota

AWS クォータがデフォルトのリージョンに正しく設定されていることを確認します。

#### 構文

```
$ rosa verify quota [arguments]
```

表1.5 親コマンドから継承された任意の引数

オプション	定義
--help	このコマンドのヘルプを表示します。
--debug	デバッグモードを有効にします。
--region	コマンドを実行する AWS リージョン (文字列)。この値は <b>AWS_REGION</b> 環境変数を上書きします。
--profile	認証情報ファイルから AWS プロファイル (文字列) を指定します。
--v <level>	V ログのログレベルです。

#### 例

AWS クォータがデフォルトのリージョンで正しく設定されていることを確認します。

```
$ rosa verify quota
```

AWS クォータが特定のリージョンで正しく設定されていることを確認します。

```
$ rosa verify quota --region=us-west-2
```

### 1.3.5. download oc

OpenShift Container Platform CLI (**oc**) の最新の互換性のあるバージョンをダウンロードします。

**oc** のダウンロード後に、アーカイブを展開してパスに追加する必要があります。

#### 構文

```
$ rosa download oc [arguments]
```

表1.6 親コマンドから継承された任意の引数

オプション	定義
--help	このコマンドのヘルプを表示します。
--debug	デバッグモードを有効にします。
--profile	認証情報ファイルから AWS プロファイル (文字列) を指定します。
--v <level>	V ログのログレベルです。

## 例

**oc** クライアントツールをダウンロードします。

```
$ rosa download oc
```

### 1.3.6. verify oc

OpenShift Container Platform CLI (**oc**) が正常にインストールされていることを確認します。

## 構文

```
$ rosa verify oc [arguments]
```

表1.7 親コマンドから継承された任意の引数

オプション	定義
--help	このコマンドのヘルプを表示します。
--debug	デバッグモードを有効にします。
--region	コマンドを実行する AWS リージョン (文字列)。この値は、AWS_REGION 環境変数を上書きします。
--profile	認証情報ファイルから AWS プロファイル (文字列) を指定します。
--v <level>	V ログのログレベルです。

## 例

**oc** クライアントツールを確認します。

```
$ rosa verify oc
```

## 1.4. RED HAT OPENSIFT SERVICE ON AWS の初期化

**init** コマンドを使用して、Red Hat OpenShift Service on AWS (ROSA) を初期化します。

### 1.4.1. init

一連の確認項目を実行して、Red Hat OpenShift Service on AWS クラスタをデプロイする準備ができていることを確認します。

以下は、確認項目の一覧です。

- ログインしていることを確認します (**login** を参照)。
- AWS 認証情報が有効であることを確認します。
- AWS パーミッションが有効であることを確認します (**verify permissions** を参照)。
- AWS クォータレベルが十分であることを確認します (**verify quota** を参照)。
- クラスタシミュレーションを実行して、クラスタの作成が想定通りに実行されることを確認します。
- **osdCcsAdmin** ユーザーが AWS アカウントに作成されていることを確認します。
- OpenShift Container Platform コマンドラインツールがシステムで利用できることを確認します。

### 構文

```
$ rosa init [arguments]
```

表1.8 引数

オプション	定義
--region	クォータおよびパーミッションを確認する AWS リージョン (文字列)。この値は、 <b>init</b> コマンドを実行する場合にのみ <b>AWS_REGION</b> 環境変数を上書きしますが、これは AWS CLI 設定を変更しません。
--delete	<b>init</b> コマンドの実行時に AWS アカウントに適用されるスタックテンプレートを削除します。
--client-id	OpenID クライアント識別子 (文字列)。デフォルトは、 <b>cloud-services</b> です。
--client-secret	OpenID クライアントシークレット (文字列)。
--insecure	サーバーとの非セキュアな通信を有効にします。これにより、TLS 証明書およびホスト名の検証が無効になります。
--scope	OpenID スコープ (文字列)。このオプションを使用する場合は、デフォルトのスコープを完全に置き換えます。これは複数回繰り返して、複数のスコープを指定できます。デフォルトは、 <b>openid</b> です。
--token	トークンにアクセスまたは更新します (文字列)。

オプション	定義
--token-url	OpenID トークン URL (文字列)。デフォルトは、 <a href="https://sso.redhat.com/auth/realms/redhat-external/protocol/openid-connect/token">https://sso.redhat.com/auth/realms/redhat-external/protocol/openid-connect/token</a> です。

表1.9 親コマンドから継承された任意の引数

オプション	定義
--help	このコマンドのヘルプを表示します。
--debug	デバッグモードを有効にします。
--profile	認証情報ファイルから AWS プロファイル (文字列) を指定します。
--v <level>	V ログのログレベルです。

## 例

AWS アカウントを設定して ROSA クラスタを許可します。

```
$ rosa init
```

既存の OpenShift Cluster Manager 認証情報を使用して新規 AWS アカウントを設定します。

```
$ rosa init --token=$OFFLINE_ACCESS_TOKEN
```

## 1.5. BASH スクリプトの使用

以下は、**rosa** CLI で Bash スクリプトを使用する方法のワークフローの例になります。

### 前提条件

AWS 認証情報が以下のオプションのいずれかとして利用可能であることを確認します。

- AWS プロファイル
- 環境変数 (**AWS\_ACCESS\_KEY\_ID**、**AWS\_SECRET\_ACCESS\_KEY**)

### 手順

1. Red Hat の OpenShift Cluster Manager オフライントークンを使用して **rosa** を初期化します。

```
$ rosa init --token=<token>
```

2. Red Hat OpenShift Service on AWS (ROSA) クラスタを作成します。

```
$ rosa create cluster --cluster-name=<cluster_name>
```

3. アイデンティティプロバイダー (IDP) を追加します。

```
$ rosa create idp --cluster=<cluster_name> --type=<identity_provider> [arguments]
```

4. **dedicated-admin** ユーザーを追加します。

```
$ rosa grant user dedicated-admin --user=<idp_user_name> --cluster=<cluster_name>
```



## 第2章 ROSA CLI を使用したオブジェクトの管理

**dedicated-admin** ユーザーの追加、クラスターの管理、クラスターのアップグレードのスケジューリングなど、**rosa** CLI を使用したオブジェクトの管理。

### 2.1. 一般的なコマンドおよび引数

これらの一般的なコマンドおよび引数は、**rosa** CLI で利用できます。

#### 2.1.1. debug

親コマンドのデバッグモードを有効にします。

例

```
$ rosa create cluster --cluster=<cluster_name> --debug
```

#### 2.1.2. help

**rosa** CLI の一般的なヘルプ情報および利用可能なコマンドの一覧を表示します。このオプションは、**version**、**create** などの親コマンドのヘルプ情報を表示する引数として使用することもできます。

例

**rosa** CLI の一般的なヘルプ情報を表示します。

```
$ rosa --help
```

**version** の一般的なヘルプ情報を表示します。

```
$ rosa version --help
```

#### 2.1.3. interactive

対話モードを有効にします。

例

```
$ rosa create cluster --cluster=<cluster_name> --interactive
```

#### 2.1.4. profile

認証情報ファイルから AWS プロファイルを指定します。

例

```
$ rosa create cluster --cluster=<cluster_name> --profile=myAWSprofile
```

#### 2.1.5. v level

V ログのログレベルを指定します。

## 例

```
$ rosa create cluster --cluster=<cluster_name> --v <level>
```

### 2.1.6. version

**rosa** バージョンを表示します。

## 例

```
$ rosa version [arguments]
```

## 2.2. 親コマンド

**rosa** CLI は、子コマンドと共に親コマンドを使用してオブジェクトを管理します。親コマンドは、**create**、**edit**、**delete**、**list**、および **describe** です。すべての親コマンドをすべての子コマンドと共に使用できる訳ではありません。詳細は、子コマンドについて説明する特定の参照トピックを参照してください。

### 2.2.1. create

子コマンドとペアとなった場合に、オブジェクトまたはリソースを作成します。

## 例

```
$ rosa create cluster --cluster-name=mycluster
```

### 2.2.2. edit

クラスタープライベートの作成など、オブジェクトのオプションを編集します。

## 例

```
$ rosa edit cluster --cluster=mycluster --private
```

### 2.2.3. delete

子コマンドとペアとなった場合に、オブジェクトまたはリソースを削除します。

## 例

```
$ rosa delete ingress --cluster=mycluster
```

### 2.2.4. list

特定のクラスター向けにクラスターまたはリソースを一覧表示します。

## 例

```
$ rosa list users --cluster=mycluster
```

### 2.2.5. describe

クラスターの詳細を表示します。

#### 例

```
$ rosa describe --cluster=mycluster
```

## 2.3. オブジェクトの作成

このセクションでは、クラスターおよびリソース向けの **create** コマンドについて説明します。

### 2.3.1. account-roles の作成

クラスターに必要なアカウント全体のロールとポリシーリソースを作成します。

#### 構文

```
$ rosa create account-roles [flags]
```

表2.1 フラグ

オプション	定義
--debug	デバッグモードを有効化します
-i, --interactive	対話モードを有効にします。
-m, --mode string	操作の実行方法。有効なオプションは次のとおりです。auto: リソースの変更は、現在の AWS アカウントを使用して自動的に適用されます。manual: AWS リソースを変更するために必要なコマンドは、手動で実行するように出力されます。
--path 文字列	Operator ポリシーを含む、アカウント全体のロールとポリシーの ARN パス。
--permissions-boundary 文字列	アカウントロールのアクセス許可の境界を設定するために使用されるポリシーの ARN。
--prefix 文字列	生成されたすべての AWS リソースのユーザー定義の接頭辞。デフォルトは <b>ManagedOpenShift</b> です。
--profile 文字列	認証情報ファイルから特定の AWS プロファイルを使用します。
-y, --yes	自動的に Yes と回答して操作を確定します。

### 2.3.2. create admin

クラスターへのログインが可能な自動生成されたパスワードが設定されたクラスター管理者を作成します。

## 構文

```
$ rosa create admin --cluster=<cluster_name> | <cluster_id>
```

表2.2 引数

オプション	定義
--cluster	必須: アイデンティティプロバイダー (IDP) に追加するクラスターの名前または ID (文字列)。

表2.3 親コマンドから継承された任意の引数

オプション	定義
--help	このコマンドのヘルプを表示します。
--debug	デバッグモードを有効にします。
--interactive	対話モードを有効にします。
--profile	認証情報ファイルから AWS プロファイル (文字列) を指定します。
--v <level>	V ログのログレベルです。

## 例

クラスター **mycluster** にログインできるクラスター管理者を作成します。

```
$ rosa create admin --cluster=mycluster
```

### 2.3.3. create cluster

新規クラスターを作成します。

## 構文

```
$ rosa create cluster --cluster=<cluster_name> | <cluster_id> [arguments]
```

表2.4 引数

オプション	定義
--cluster	必須: クラスターの名前または ID (文字列)。 <b>create cluster</b> コマンドと併用する場合、この引数は <b>openshiftapps.com</b> でクラスターのサブドメインを生成するために使用されます。

オプション	定義
<code>--compute-machine-type</code>	コンピュータノードのインスタンスタイプ (文字列)。各コンピュータノードに割り当てられるメモリーおよび仮想 CPU の容量を決定します。
<code>--compute-nodes</code>	ゾーンごとにプロビジョニングするワーカーノードの数 (整数)。シングルゾーンクラスターには、2つ以上のノードが必要です。マルチゾーンクラスターには、3つ以上のノードが必要です。デフォルトは、単一 AZ の場合は <b>2</b> 、マルチ AZ の場合は <b>3</b> です。
<code>--controlplane-iam-role</code> 文字列	コントロールプレーンインスタンスにアタッチされる IAM ロールの Amazon リソースネーム (ARN)。
<code>--disable-scp-checks</code>	クラスターのインストールの試行時に、クラウドパーミッションチェックが無効になるかどうかを示します。
<code>--dry-run</code>	クラスターの作成をシミュレーションします。
<code>--enable-autoscaling</code>	コンピュータノードの自動スケーリングを有効にします。デフォルトでは、自動スケーリングは <b>2</b> つのノードに設定されます。デフォルト以外のノード制限を設定するには、 <code>--min-replicas</code> 引数および <code>--max-replicas</code> 引数と共にこの引数を使用します。
<code>--host-prefix</code>	それぞれの個別ノードに割り当てるサブネット接頭辞の長さ (整数)。たとえば、ホスト接頭辞が <b>23</b> に設定される場合は、各ノードに指定の CIDR から <b>/23</b> サブネットが割り当てられます。
<code>--machine-cidr</code>	クラスターのインストール中に OpenShift Container Platform によって使用される IP アドレス (ipNet) のブロック。たとえば、 <b>10.0.0.0/16</b> です。
<code>--max-replicas</code>	自動スケーリングを有効にする際のコンピュータノードの最大数を指定します。デフォルトは、 <b>2</b> です。
<code>--min-replicas</code>	自動スケーリングを有効にする際のコンピュータノードの最小数を指定します。デフォルトは、 <b>2</b> です。
<code>--multi-az</code>	複数のデータセンターにデプロイします。
<code>--pod-cidr</code>	Pod IP アドレスの割り当てに使用する IP アドレス (ipNet) のブロックです。たとえば、 <b>10.128.0.0/14</b> です。
<code>--private</code>	プライマリー API エンドポイントおよびアプリケーションルートを直接かつプライベートの接続に制限します。
<code>--private-link</code>	AWS PrivateLink を使用して VPC とサービス間のプライベート接続を提供することを指定します。 <code>--private-link</code> を使用する場合は、 <code>--subnet-ids</code> 引数が必要です。
<code>--region</code>	ワーカープールが置かれる AWS リージョン (文字列) です。この引数は <b>AWS_REGION</b> 環境変数を上書きします。

オプション	定義
--role-arn 文字列	OpenShift Cluster Manager がクラスターを作成するために想定するインストーラーロールの Amazon リソースネーム (ARN)。
--service-cidr	サービス向け IP アドレス (ipNet) のブロックです。たとえば、 <b>172.30.0.0/16</b> です。
--subnet-ids	クラスターのインストール時に使用するサブネット ID (文字列) です。サブネット ID は、アベイラビリティゾーンごとに、1つのプライベートサブネット ID と1つのパブリックサブネット ID のペアでなければなりません。サブネットはコンマ区切りとなっています。たとえば、 <b>--subnet-ids=subnet-1,subnet-2</b> です。インストーラーでプロビジョニングされるサブネット ID の値は空のままにします。  <b>--private-link</b> を使用する場合は、 <b>-subnet-ids</b> 引数が必要であり、ゾーンごとに1つのプライベートサブネットのみが許可されます。
--support-role-arn 文字列	Red Hat Site Reliability Engineer (SRE) がクラスターアカウントへのアクセスを有効にしてサポートを提供するために使用するロールの Amazon リソースネーム (ARN)。
--version	クラスターをインストールするために使用される OpenShift Container Platform のバージョン (文字列)。たとえば、 <b>4.3.10</b> です。
--worker-iam-role 文字列	コンピューティングインスタンスにアタッチされる IAM ロールの Amazon リソースネーム (ARN)。

表2.5 親コマンドから継承された任意の引数

オプション	定義
--help	このコマンドのヘルプを表示します。
--debug	デバッグモードを有効にします。
--interactive	対話モードを有効にします。
--profile	認証情報ファイルから AWS プロファイル (文字列) を指定します。
--v <level>	V ログのログレベルです。

## 例

クラスター **mycluster** を作成します。

```
$ rosa create cluster --cluster=mycluster
```

特定の AWS リージョンでクラスターを作成します。

```
$ rosa create cluster --cluster=mycluster --region=us-east-2
```

デフォルトのワーカーマシンプールで有効化された自動スケーリングでクラスターを作成します。

```
$ rosa create cluster --cluster=mycluster -region=us-east-1 --enable-autoscaling --min-replicas=2 --max-replicas=5
```

### 2.3.4. create idp

アイデンティティプロバイダー (IDP) を追加して、ユーザーのクラスターへのログイン方法を定義します。

#### 構文

```
$ rosa create idp --cluster=<cluster_name> | <cluster_id> [arguments]
```

表2.6 引数

オプション	定義
--cluster	必須: IDP が追加されるクラスターの名前または ID (文字列)。
--ca	サーバーへの要求を行う際に使用する PEM でエンコードされた証明書ファイルへのパス (文字列)。
--client-id	登録されたアプリケーションのクライアント ID (文字列)。
--client-secret	登録したアプリケーションのクライアントシークレット (文字列)。
--mapping-method	新規アイデンティティ (文字列) がログイン時にユーザーにマップされる方法を指定します。デフォルトは、 <b>claim</b> です。
--name	アイデンティティプロバイダーの名前 (文字列)。
--type	アイデンティティプロバイダーのタイプ (文字列)。オプションは、 <b>github</b> 、 <b>gitlab</b> 、 <b>google</b> 、 <b>ldap</b> 、 <b>openid</b> です。

表2.7 GitHub 引数

オプション	定義
--hostname	GitHub Enterprise のホストされたインスタンスで使用するためのオプションのドメイン (文字列)。

オプション	定義
--organizations	ログインアクセス用の組織を指定します。一覧表示されている組織 (文字列) のうち、1つ以上の組織のメンバーであるユーザーのみがログインできます。
--teams	ログインアクセスのためのチームを指定します。一覧表示されているチーム (文字列) のうち、1つ以上のチームのメンバーであるユーザーのみがログインできます。形式は <b>&lt;org&gt;/&lt;team&gt;</b> です。

表2.8 GitLab 引数

オプション	定義
--host-url	GitLab プロバイダーのホスト URL (文字列)。デフォルトは、 <a href="https://gitlab.com">https://gitlab.com</a> です。

表2.9 Google 引数

オプション	定義
--hosted-domain	ユーザーを Google Apps ドメイン (文字列) に制限します。

表2.10 LDAP 引数

オプション	定義
--bind-dn	検索フェーズでバインドするドメイン名 (文字列) です。
--bind-password	検索フェーズでバインドするパスワード (文字列) です。
--email-attributes	メールアドレスとして使用する必要がある値を持つ属性の一覧 (文字列) です。
--id-attributes	ユーザー ID として使用する必要がある値を持つ属性の一覧 (文字列) です。デフォルトは、 <b>dn</b> です。
--insecure	サーバーへの TLS 接続を実行しません。
--name-attributes	表示名として使用する必要がある値を持つ属性の一覧 (文字列) です。デフォルトは、 <b>cn</b> です。
--url	使用する LDAP 検索パラメーターを指定する RFC 2255 URL (文字列) です。



オプション	定義
--username-attributes	優先ユーザー名として使用する必要がある値を持つ属性の一覧 (文字列) です。デフォルトは、 <b>uid</b> です。

表2.11 OpenID 引数

オプション	定義
--email-claims	メールアドレスとして使用する要求の一覧 (文字列) です。
--extra-scopes	認可トークン要求時に <b>openid</b> の範囲のほかに要求する範囲の一覧 (文字列) です。
--issuer-url	OpenID プロバイダーが発行者 ID としてアサートする URL (文字列)。URL クエリーパラメーターまたはフラグメントのない HTTPS スキームを使用する必要があります。
--name-claims	表示名として使用する要求の一覧 (文字列) です。
--username-claims	ユーザーをプロビジョニングする際に優先ユーザー名として使用される要求の一覧 (文字列) です。

表2.12 親コマンドから継承された任意の引数

オプション	定義
--help	このコマンドのヘルプを表示します。
--debug	デバッグモードを有効にします。
--interactive	対話モードを有効にします。
--profile	認証情報ファイルから AWS プロファイル (文字列) を指定します。
--v <level>	V ログのログレベルです。

## 例

GitHub アイデンティティプロバイダーをクラスター **mycluster** に追加します。

```
$ rosa create idp --type=github --cluster=mycluster
```

対話プロンプトに従ってアイデンティティプロバイダーを追加します。

```
$ rosa create idp --cluster=mycluster --interactive
```

### 2.3.5. create ingress

Ingress エンドポイントを追加して、クラスターへの API アクセスを有効にします。

#### 構文

```
$ rosa create ingress --cluster=<cluster_name> | <cluster_id> [arguments]
```

表2.13 引数

オプション	定義
--cluster	必須: Ingress が追加されるクラスターの名前または ID (文字列)。
--label-match	Ingress のラベル一致 (文字列)。形式は、キーと値のペアのコンマ区切りリストにする必要があります。ラベルが指定されていない場合は、すべてのルートが両方のルーターで公開されます。
--private	アプリケーションルートを直接かつプライベートの接続に制限します。

表2.14 親コマンドから継承された任意の引数

オプション	定義
--help	このコマンドのヘルプを表示します。
--debug	デバッグモードを有効にします。
--interactive	対話モードを有効にします。
--profile	認証情報ファイルから AWS プロファイル (文字列) を指定します。
--v <level>	V ログのログレベルです。

#### 例

内部 Ingress を **mycluster** クラスターに追加します。

```
$ rosa create ingress --private --cluster=mycluster
```

パブリック Ingress を **mycluster** クラスターに追加します。

```
$ rosa create ingress --cluster=mycluster
```

ルートセクターラベルの match:s で ingress を追加します。

```
$ rosa create ingress --cluster=mycluster --label-match=foo=bar,bar=baz
```

### 2.3.6. create machinepool

マシンプールを既存クラスターに追加します。

## 構文

```
$ rosa create machinepool --cluster=<cluster_name> | <cluster_id> --replicas=<number> --name=<machinepool_name> [arguments]
```

表2.15 引数

オプション	定義
--cluster	必須: マシンプールを追加するクラスターの名前または ID (文字列)。
--enable-autoscaling	コンピューターノードの自動スケーリングを有効または無効にします。自動スケーリングを有効にするには、 <b>--min-replicas</b> 引数および <b>--max-replicas</b> 引数と共にこの引数を使用します。自動スケーリングを無効にするには、 <b>--enable-autoscaling=false</b> 引数を <b>--replicas</b> 引数と共に使用します。
--instance-type	使用する必要のあるインスタンスタイプ (文字列)。デフォルトは、 <b>m5.xlarge</b> です。
--labels	マシンプールのラベル (文字列)。形式は、キーと値のペアのコンマ区切りリストにする必要があります。この一覧は、継続的にノードラベルに加えられるすべての変更を上書きします。
--max-replicas	自動スケーリングを有効にする際のコンピューターノードの最大数を指定します。
--min-replicas	自動スケーリングを有効にする際のコンピューターノードの最小数を指定します。
--name	必須: マシンプールの名前 (文字列)。
--replicas	自動スケーリングが設定されていない場合に必要です。このマシンプールのマシンの数 (整数)。
--taints	マシンプールのテイント。この文字列値は、 <b>key=value:ScheduleType</b> のコンマ区切りのリストとしてフォーマットする必要があります。このリストは、ノードのテイントに継続的に加えられた変更を上書きします。

表2.16 親コマンドから継承された任意の引数

オプション	定義
--help	このコマンドのヘルプを表示します。
--debug	デバッグモードを有効にします。

オプション	定義
--interactive	対話モードを有効にします。
--profile	認証情報ファイルから AWS プロファイル (文字列) を指定します。
--v <level>	V ログのログレベルです。

## 例

クラスター **mycluster** にマシンプールを対話的に追加します。

```
$ rosa create machinepool --cluster=mycluster --interactive
```

マシンプール **mp-1** を、自動スケーリングが有効にされたクラスターに追加します。

```
$ rosa create machinepool --cluster=mycluster --enable-autoscaling --min-replicas=2 --max-replicas=5 --name=mp-1
```

**m5.xlarge** のレプリカが 3 つ設定されたマシンプール **mp-1** をクラスターに追加します。

```
$ rosa create machinepool --cluster=mycluster --replicas=3 --instance-type=m5.xlarge --name=mp-1
```

ラベルの付いたマシンプールをクラスターに追加します。

```
$ rosa create machinepool --cluster=mycluster --replicas=2 --instance-type=r5.2xlarge --labels=foo=bar,bar=baz --name=mp-1
```

## 2.3.7. ocm-role の作成

クラスターに必要な ocm-role リソースを作成します。

### 構文

```
$ rosa create ocm-role [flags]
```

表2.17 フラグ

オプション	定義
--admin	ロールの管理機能を有効にします。
--debug	デバッグモードを有効化します
-i, --interactive	対話モードを有効にします。

オプション	定義
-m, --mode string	操作の実行方法。有効なオプションは以下のとおりです。 <ul style="list-style-type: none"> <li>● <b>auto</b>: リソースの変更は、現在の AWS アカウントを使用して自動的に適用されます</li> <li>● <b>manual</b>: AWS リソースを変更するために必要なコマンドが出力され、手動で実行されます</li> </ul>
--path 文字列	OCM ロールとポリシーの ARN パス。
--permissions-boundary 文字列	OCM ロールのアクセス許可の境界を設定するために使用されるポリシーの ARN。
--prefix 文字列	生成されたすべての AWS リソースのユーザー定義の接頭辞。デフォルトは <b>ManagedOpenShift</b> です。
--profile 文字列	認証情報ファイルから特定の AWS プロファイルを使用します。
-y, --yes	自動的に Yes と回答して操作を確定します。

**rosa create ocm-role** コマンドで作成された OCM ロールの詳細には、**アカウント全体の IAM ロールとポリシー参照** を参照してください。

### 2.3.8. user-role の作成

クラスターに必要なユーザーロールリソースを作成します。

#### 構文

```
$ rosa create user-role [flags]
```

表2.18 フラグ

オプション	定義
--debug	デバッグモードを有効化します
-i, --interactive	対話モードを有効にします。
-m, --mode string	操作の実行方法。有効なオプションは以下のとおりです。 <ul style="list-style-type: none"> <li>● <b>auto</b>: リソースの変更は、現在の AWS アカウントを使用して自動的に適用されます</li> <li>● <b>manual</b>: AWS リソースを変更するために必要なコマンドが出力され、手動で実行されます</li> </ul>

オプション	定義
--path 文字列	ユーザーロールとポリシーの ARN パス。
--permissions-boundary 文字列	ユーザーロールのアクセス許可の境界を設定するために使用されるポリシーの ARN。
--prefix 文字列	生成されたすべての AWS リソースのユーザー定義の接頭辞。デフォルトは <b>ManagedOpenShift</b> です。
--profile 文字列	認証情報ファイルから特定の AWS プロファイルを使用します。
-y, --yes	自動的に Yes と回答して操作を確定します。

**rosa create user-role** コマンドで作成されたユーザーロールの詳細は、[AWS アカウントの関連付けについて](#) を参照してください。

## 2.4. 関連情報

- クラスターの作成に必要な IAM ロールのリストについては、[アカウント全体の IAM ロールとポリシー参照](#) を参照してください。
- OCM ロールとユーザーロールの詳細は、[AWS アカウントの関連付けについて](#) を参照してください。

## 2.5. オブジェクトの編集

このセクションでは、クラスターおよびリソースの **edit** コマンドについて説明します。

### 2.5.1. edit cluster

既存のクラスターの編集を許可します。

#### 構文

```
$ rosa edit cluster --cluster=<cluster_name> | <cluster_id> [arguments]
```

表2.19 引数

オプション	定義
--cluster	必須: 編集するクラスターの名前または ID (文字列)。
--private	プライマリー API エンドポイントを直接のプライベート接続に制限します。

表2.20 親コマンドから継承された任意の引数

オプション	定義
--help	このコマンドのヘルプを表示します。
--debug	デバッグモードを有効にします。
--interactive	対話モードを有効にします。
--profile	認証情報ファイルから AWS プロファイル (文字列) を指定します。
--v <level>	V ログのログレベルです。

## 例

クラスター **mycluster** を編集して、プライベートにします。

```
$ rosa edit cluster --cluster=mycluster --private
```

クラスター **mycluster** ですべてのクラスターオプションをインタラクティブに編集します。

```
$ rosa edit cluster --cluster=mycluster --interactive
```

## 2.5.2. edit ingress

クラスター向けの追加のデフォルト以外のアプリケーションルーターを編集します。

### 構文

```
$ rosa edit ingress --cluster=<cluster_name> | <cluster_id> [arguments]
```

表2.21 引数

オプション	定義
--cluster	必須: Ingress が追加されるクラスターの名前または ID (文字列)。
--label-match	Ingress のラベル一致 (文字列)。形式は、キーと値のペアのコンマ区切りリストにする必要があります。ラベルが指定されていない場合は、すべてのルートが両方のルーターで公開されます。
--private	アプリケーションルートを直接かつプライベートの接続に制限します。

表2.22 親コマンドから継承された任意の引数

オプション	定義
--help	このコマンドのヘルプを表示します。

オプション	定義
--debug	デバッグモードを有効にします。
--interactive	対話モードを有効にします。
--profile	認証情報ファイルから AWS プロファイル (文字列) を指定します。
--v <level>	V ログのログレベルです。

## 例

クラスター **mycluster** で、プライベート接続として ID **a1b2** を使用して追加の入力を行います。

```
$ rosa edit ingress --private --cluster=mycluster a1b2
```

クラスター **mycluster** で、ID **a1b2** の追加の入力用のルーターセクターを更新します。

```
$ rosa edit ingress --label-match=foo=bar --cluster=mycluster a1b2
```

クラスター **mycluster** でサブドメイン識別子 **apps** を使用してデフォルトの入力を更新します。

```
$ rosa edit ingress --private=false --cluster=mycluster apps
```

### 2.5.3. edit machinepool

クラスターのマシンプールへの編集を許可します。

## 構文

```
$ rosa edit machinepool --cluster=<cluster_name> | <cluster_id> <machinepool_ID> [arguments]
```

表2.23 引数

オプション	定義
--cluster	必須: 追加のマシンプールが編集されるクラスターの名前または ID (文字列)。
--enable-autoscaling	コンピュータノードの自動スケーリングを有効または無効にします。自動スケーリングを有効にするには、 <b>--min-replicas</b> 引数および <b>--max-replicas</b> 引数と共にこの引数を使用します。自動スケーリングを無効にするには、 <b>--enable-autoscaling=false</b> 引数を <b>--replicas</b> 引数と共に使用します。



オプション	定義
--labels	マシンプールのラベル (文字列)。形式は、キーと値のペアのコンマ区切りリストにする必要があります。この値の編集は、ノード番号を増やして作成されたマシンプールの新しく作成されたノードにのみ影響し、既存のノードには影響しません。この一覧は、継続的にノードラベルに加えられるすべての変更を上書きします。
--max-replicas	自動スケーリングを有効にする際のコンピュータノードの最大数を指定します。
--min-replicas	自動スケーリングを有効にする際のコンピュータノードの最小数を指定します。
--replicas	自動スケーリングが設定されていない場合に必要です。このマシンプールのマシンの数 (整数)。
--taints	マシンプールのテイント。この文字列値は、 <b>key=value:ScheduleType</b> のコンマ区切りのリストとしてフォーマットする必要があります。この値の編集は、ノード番号を増やして作成されたマシンプールの新しく作成されたノードにのみ影響し、既存のノードには影響しません。この一覧は、継続的にノードラベルに加えられるすべての変更を上書きします。

表2.24 親コマンドから継承された任意の引数

オプション	定義
--help	このコマンドのヘルプを表示します。
--debug	デバッグモードを有効にします。
--interactive	対話モードを有効にします。
--profile	認証情報ファイルから AWS プロファイル (文字列) を指定します。
--v <level>	V ログのログレベルです。

## 例

クラスター **mycluster** で、マシンプール **mp1** に 4 つのレプリカを設定します。

```
$ rosa edit machinepool --cluster=mycluster --replicas=4 --name=mp1
```

クラスター **mycluster** で、マシンプール **mp1** の自動スケーリングを有効にします。

```
$ rosa edit machinepool --cluster-name=mycluster --enable-autoscaling --min-replicas=3 --max-replicas=5 --name=mp1
```

クラスター **mycluster** で、マシンプール **mp1** の自動スケーリングを無効にします。

```
$ rosa edit machinepool --cluster-name=mycluster --enable-autoscaling=false --replicas=3 --name=mp1
```

クラスター **mycluster** で、マシンプール **mp1** の自動スケーリング範囲を変更します。

```
$ rosa edit machinepool --max-replicas=9 --cluster=mycluster --name=mp1
```

## 2.6. オブジェクトの削除

このセクションでは、クラスターおよびリソースの **delete** コマンドについて説明します。

### 2.6.1. delete admin

指定されたクラスターからクラスター管理者を削除します。

#### 構文

```
$ rosa delete admin --cluster=<cluster_name> | <cluster_id>
```

表2.25 引数

オプション	定義
--cluster	必須: アイデンティティプロバイダー (IDP) に追加するクラスターの名前または ID (文字列)。

表2.26 親コマンドから継承された任意の引数

オプション	定義
--help	このコマンドのヘルプを表示します。
--debug	デバッグモードを有効にします。
--interactive	対話モードを有効にします。
--profile	認証情報ファイルから AWS プロファイル (文字列) を指定します。
--v <level>	V ログのログレベルです。

#### 例

クラスター **mycluster** からクラスター管理者を削除します。

```
$ rosa delete admin --cluster=mycluster
```

### 2.6.2. delete cluster

クラスターを削除します。

## 構文

```
$ rosa delete cluster --cluster=<cluster_name> | <cluster_id> [arguments]
```

表2.27 引数

オプション	定義
--cluster	必須: 削除するクラスターの名前または ID (文字列)。
--watch	クラスターのアンインストールログを監視します。

表2.28 親コマンドから継承された任意の引数

オプション	定義
--help	このコマンドのヘルプを表示します。
--debug	デバッグモードを有効にします。
--interactive	対話モードを有効にします。
--profile	認証情報ファイルから AWS プロファイル (文字列) を指定します。
--v <level>	V ログのログレベルです。
--yes	操作を確認するために、自動的に <b>yes</b> と回答します。

## 例

クラスター **mycluster** を削除します。

```
$ rosa delete cluster --cluster=mycluster
```

### 2.6.3. delete idp

クラスターから特定のアイデンティティプロバイダー (IDP) を削除します。

## 構文

```
$ rosa delete idp --cluster=<cluster_name> | <cluster_id> [arguments]
```

表2.29 引数

オプション	定義
--cluster	必須: IDP を削除するクラスターの名前または ID (文字列)。

表2.30 親コマンドから継承された任意の引数

オプション	定義
--help	このコマンドのヘルプを表示します。
--debug	デバッグモードを有効にします。
--interactive	対話モードを有効にします。
--profile	認証情報ファイルから AWS プロファイル (文字列) を指定します。
--v <level>	V ログのログレベルです。
--yes	操作を確認するために、自動的に <b>yes</b> と回答します。

## 例

クラスター **mycluster** から **github** という名前のアイデンティティプロバイダーを削除します。

```
$ rosa delete idp github --cluster=mycluster
```

## 2.6.4. delete ingress

デフォルト以外のアプリケーションルーター (ingress) をクラスターから削除します。

### 構文

```
$ rosa delete ingress --cluster=<cluster_name> | <cluster_id> [arguments]
```

表2.31 引数

オプション	定義
--cluster	必須: Ingress を削除するクラスターの名前または ID (文字列)。

表2.32 親コマンドから継承された任意の引数

オプション	定義
--help	このコマンドのヘルプを表示します。
--debug	デバッグモードを有効にします。

オプション	定義
--interactive	対話モードを有効にします。
--profile	認証情報ファイルから AWS プロファイル (文字列) を指定します。
--v <level>	V ログのログレベルです。
--yes	操作を確認するために、自動的に <b>yes</b> と回答します。

## 例

クラスター **mycluster** から ID **a1b2** の Ingress を削除します。

```
$ rosa delete ingress --cluster=mycluster a1b2
```

クラスター **mycluster** から、サブドメイン名 **apps2** のセカンダリー Ingress を削除します。

```
$ rosa delete ingress --cluster=mycluster apps2
```

## 2.6.5. delete machinepool

クラスターからマシンプールを削除します。

### 構文

```
$ rosa delete machinepool --cluster=<cluster_name> | <cluster_id> <machine_pool_id>
```

表2.33 引数

オプション	定義
--cluster	必須: マシンプールが削除されるクラスターの名前または ID (文字列)。

表2.34 親コマンドから継承された任意の引数

オプション	定義
--help	このコマンドのヘルプを表示します。
--debug	デバッグモードを有効にします。
--interactive	対話モードを有効にします。
--profile	認証情報ファイルから AWS プロファイル (文字列) を指定します。
--v <level>	V ログのログレベルです。

オプション	定義
--yes	操作を確認するために、自動的に <b>yes</b> と回答します。

## 例

クラスター **mycluster** から ID **mp-1** のマシンプールを削除します。

```
$ rosa delete machinepool --cluster=mycluster mp-1
```

## 2.7. アドオンのインストールおよびアンインストール

本セクションでは、クラスターに Red Hat マネージドサービスアドオンをインストールおよびアンインストールする方法を説明します。

### 2.7.1. install addon

クラスターにマネージドサービスアドオンをインストールします。

#### 構文

```
$ rosa install addon --cluster=<cluster_name> | <cluster_id> [arguments]
```

表2.35 引数

オプション	定義
--cluster	必須: アドオンがインストールされるクラスターの名前または ID (文字列)。

表2.36 親コマンドから継承された任意の引数

オプション	定義
--help	このコマンドのヘルプを表示します。
--debug	デバッグモードを有効にします。
--profile	認証情報ファイルから特定の AWS プロファイル (文字列) を使用します。
--v level	V ログのログレベル。
--yes	操作を確認するために、自動的に <b>yes</b> と回答します。

## 例

**codeready-workspaces** アドオンインストールをクラスター **mycluster** に追加します。

```
$ rosa install addon --cluster=mycluster codeready-workspaces
```



## 注記

Red Hat CodeReady Workspace をインストールすると、**openshift-workspaces** を除くすべての名前空間にデプロイできます。詳細は、[Red Hat CodeReady Workspaces Operator のインストール](#) を参照してください。

### 2.7.2. uninstall addon

クラスターからマネージドサービスアドオンをアンインストールします。

#### 構文

```
$ rosa uninstall addon --cluster=<cluster_name> | <cluster_id> [arguments]
```

表2.37 引数

オプション	定義
--cluster	必須: アドオンのアンインストール元となるクラスターの名前または ID (文字列)。

表2.38 親コマンドから継承された任意の引数

オプション	定義
--help	このコマンドのヘルプを表示します。
--debug	デバッグモードを有効にします。
--profile	認証情報ファイルから特定の AWS プロファイル (文字列) を使用します。
--v level	V ログのログレベル。
--yes	操作を確認するために、自動的に <b>yes</b> と回答します。

#### 例

クラスター **mycluster** から **codeready-workspaces** アドオンインストールを削除します。

```
$ rosa uninstall addon --cluster=mycluster codeready-workspaces
```

## 2.8. オブジェクトの一覧表示および説明

このセクションでは、クラスターおよびリソースの **list** コマンドおよび **describe** コマンドについて説明します。

### 2.8.1. list addon

マネージドサービスアドオンインストールを一覧表示します。

## 構文

```
$ rosa list addons --cluster=<cluster_name> | <cluster_id>
```

表2.39 引数

オプション	定義
--cluster	必須: アドオンを一覧表示するクラスターの名前または ID (文字列)。

表2.40 親コマンドから継承された任意の引数

オプション	定義
--help	このコマンドのヘルプを表示します。
--debug	デバッグモードを有効にします。
--profile	認証情報ファイルから AWS プロファイル (文字列) を指定します。
--v <level>	V ログのログレベルです。

## 2.8.2. list clusters

すべてのクラスターを一覧表示します。

## 構文

```
$ rosa list clusters [arguments]
```

表2.41 引数

オプション	定義
--count	表示するクラスターの数 (整数)。デフォルトは、 <b>100</b> です。

表2.42 親コマンドから継承された任意の引数

オプション	定義
--help	このコマンドのヘルプを表示します。
--debug	デバッグモードを有効にします。
--profile	認証情報ファイルから AWS プロファイル (文字列) を指定します。
--v <level>	V ログのログレベルです。



### 2.8.3. list idps

クラスターのすべてのアイデンティティプロバイダー (IDP) を一覧表示します。

#### 構文

```
$ rosa list idps --cluster=<cluster_name> | <cluster_id> [arguments]
```

表2.43 引数

オプション	定義
--cluster	必須: IDP を一覧表示するクラスターの名前または ID (文字列)。

表2.44 親コマンドから継承された任意の引数

オプション	定義
--help	このコマンドのヘルプを表示します。
--debug	デバッグモードを有効にします。
--profile	認証情報ファイルから AWS プロファイル (文字列) を指定します。
--v <level>	V ログのログレベルです。

#### 例

クラスター **mycluster** のすべてのアイデンティティプロバイダー (IDP) を一覧表示します。

```
$ rosa list idps --cluster=mycluster
```

### 2.8.4. list ingresses

クラスターのすべての API および Ingress エンドポイントを一覧表示します。

#### 構文

```
$ rosa list ingresses --cluster=<cluster_name> | <cluster_id> [arguments]
```

表2.45 引数

オプション	定義
--cluster	必須: IDP を一覧表示するクラスターの名前または ID (文字列)。

表2.46 親コマンドから継承された任意の引数

オプション	定義
--help	このコマンドのヘルプを表示します。
--debug	デバッグモードを有効にします。
--profile	認証情報ファイルから AWS プロファイル (文字列) を指定します。
--v <level>	V ログのログレベルです。

## 例

クラスター **mycluster** のすべての API および Ingress エンドポイントを一覧表示します。

```
$ rosa list ingresses --cluster=mycluster
```

## 2.8.5. list instance-types

Red Hat OpenShift Service on AWS で使用できるすべてのインスタンスタイプを一覧表示します。可用性は、アカウントの AWS クォータに基づいています。

## 構文

```
$ rosa list instance-types [arguments]
```

表2.47 親コマンドから継承された任意の引数

オプション	定義
--help	このコマンドのヘルプを表示します。
--debug	デバッグモードを有効にします。
--output	出力フォーマット。許可される形式は <b>json</b> または <b>yaml</b> です。
--profile	認証情報ファイルから AWS プロファイル (文字列) を指定します。

## 例

すべてのインスタンスタイプを一覧表示します。

```
$ rosa list instance-types
```

## 2.8.6. list machinepools

クラスターに設定されたマシンプールを一覧表示します。

## 構文

■

```
$ rosa list machinepools --cluster=<cluster_name> | <cluster_id> [arguments]
```

表2.48 引数

オプション	定義
--cluster	必須: マシンプールを一覧表示するクラスターの名前または ID (文字列)。

表2.49 親コマンドから継承された任意の引数

オプション	定義
--help	このコマンドのヘルプを表示します。
--debug	デバッグモードを有効にします。
--profile	認証情報ファイルから AWS プロファイル (文字列) を指定します。
--v <level>	V ログのログレベルです。

## 例

クラスター **mycluster** のすべてのマシンプールを一覧表示します。

```
$ rosa list machinepools --cluster=mycluster
```

## 2.8.7. list regions

現在の AWS アカウントで利用可能なリージョンの一覧を表示します。

### 構文

```
$ rosa list regions [arguments]
```

表2.50 引数

オプション	定義
--multi-az	複数のアベイラビリティゾーンのサポートを提供するリージョンを一覧表示します。

表2.51 親コマンドから継承された任意の引数

オプション	定義
--help	このコマンドのヘルプを表示します。
--debug	デバッグモードを有効にします。

オプション	定義
-------	----

--profile	認証情報ファイルから AWS プロファイル (文字列) を指定します。
--v <level>	V ログのログレベルです。

## 例

利用可能なリージョン一覧を表示します。

```
$ rosa list regions
```

### 2.8.8. list upgrades

利用可能かつスケジュールされたクラスターバージョンのアップグレードをすべて一覧表示します。

## 構文

```
$ rosa list upgrades --cluster=<cluster_name> | <cluster_id> [arguments]
```

表2.52 引数

オプション	定義
--cluster	必須: 利用可能なアップグレードを一覧表示するクラスターの名前または ID (文字列)。

表2.53 親コマンドから継承された任意の引数

オプション	定義
--help	このコマンドのヘルプを表示します。
--debug	デバッグモードを有効にします。
--profile	認証情報ファイルから AWS プロファイル (文字列) を指定します。
--v <level>	V ログのログレベルです。

## 例

クラスター **mycluster** で利用可能なアップグレード一覧を表示します。

```
$ rosa list upgrades --cluster=mycluster
```

### 2.8.9. list users

指定されたクラスタークラスター管理者および専用の管理者のユーザーを一覧表示します。

#### 構文

```
$ rosa list users --cluster=<cluster_name> | <cluster_id> [arguments]
```

表2.54 引数

オプション	定義
--cluster	必須: クラスタークラスター管理者を一覧表示するクラスタークラスターの名前または ID (文字列)。

表2.55 親コマンドから継承された任意の引数

オプション	定義
--help	このコマンドのヘルプを表示します。
--debug	デバッグモードを有効にします。
--profile	認証情報ファイルから AWS プロファイル (文字列) を指定します。
--v <level>	V ログのログレベルです。

#### 例

すべてのクラスタークラスター管理者およびクラスタークラスター **mycluster** の専用の管理者を一覧表示します。

```
$ rosa list users --cluster=mycluster
```

### 2.8.10. list versions

クラスタークラスターの作成に利用可能な OpenShift バージョン一覧を表示します。

#### 構文

```
$ rosa list versions [arguments]
```

表2.56 親コマンドから継承された任意の引数

オプション	定義
--help	このコマンドのヘルプを表示します。
--debug	デバッグモードを有効にします。

オプション	定義
--profile	認証情報ファイルから AWS プロファイル (文字列) を指定します。
--v <level>	V ログのログレベルです。

## 例

OpenShift Container Platform のバージョンを一覧表示します。

```
$ rosa list versions
```

### 2.8.11. describe admin

指定した **cluster-admin** ユーザーの詳細と、クラスターにログインするコマンドを表示します。

## 構文

```
$ rosa describe admin --cluster=<cluster_name> | <cluster_id> [arguments]
```

表2.57 引数

オプション	定義
--cluster	必須: cluster-admin が属するクラスターの名前または ID (文字列)。

表2.58 親コマンドから継承された任意の引数

オプション	定義
--help	このコマンドのヘルプを表示します。
--debug	デバッグモードを有効にします。
--profile	認証情報ファイルから AWS プロファイル (文字列) を指定します。
--v <level>	V ログのログレベルです。

## 例

クラスター **mycluster** の **cluster-admin** ユーザーを説明します。

```
$ rosa describe admin --cluster=mycluster
```

### 2.8.12. describe addon

マネージドサービスアドオンの詳細を表示します。

## 構文

```
$ rosa describe addon <addon_id> | <addon_name> [arguments]
```

表2.59 親コマンドから継承された任意の引数

オプション	定義
--help	このコマンドのヘルプを表示します。
--debug	デバッグモードを有効にします。
--profile	認証情報ファイルから AWS プロファイル (文字列) を指定します。
--v <level>	V ログのログレベルです。

## 例

**codeready-workspaces** アドオンを説明します。

```
$ rosa describe addon codeready-workspaces
```

### 2.8.13. describe cluster

クラスターの詳細を表示します。

## 構文

```
$ rosa describe cluster --cluster=<cluster_name> | <cluster_id> [arguments]
```

表2.60 引数

オプション	定義
--cluster	必須: クラスターの名前または ID (文字列)。

表2.61 親コマンドから継承された任意の引数

オプション	定義
--help	このコマンドのヘルプを表示します。
--debug	デバッグモードを有効にします。
--profile	認証情報ファイルから AWS プロファイル (文字列) を指定します。
--v <level>	V ログのログレベルです。

## 例

クラスター **mycluster** を説明します。

```
$ rosa describe cluster --cluster=mycluster
```

## 2.9. クラスターのアップグレードおよびアップグレードの削除

本セクションでは、クラスターの **upgrade** コマンドの使用について説明します。

### 2.9.1. upgrade cluster

クラスターのアップグレードをスケジュールします。

#### 構文

```
$ rosa upgrade cluster --cluster=<cluster_name> | <cluster_id> [arguments]
```

表2.62 引数

オプション	定義
--cluster	必須: アップグレードがスケジュールされるクラスターの名前または ID (文字列)。
--interactive	対話モードを有効にします。
--version	クラスターをアップグレードする OpenShift Container Platform のバージョン (文字列) です。
--schedule-date	指定した時間に次のアップグレードが実行される日付 (文字列)。形式は、 <b>yyyy-mm-dd</b> です。
--schedule-time	指定した日付に次のアップグレードが実行される時間。形式は、 <b>HH:mm</b> です。
--node-drain-grace-period	アップグレード時に、Pod の Disruption Budget (停止状態の予算) で保護されるワークロードが尊重される期間の猶予期間 (文字列) を設定します。この猶予期間後に、ノードから正常にドレイン (解放) されていない Pod の Disruption Budget (停止状態の予算) で保護されるワークロードは、強制的にエビクトされます。デフォルトは、 <b>1 hour</b> です。

表2.63 親コマンドから継承された任意の引数

オプション	定義
--help	このコマンドのヘルプを表示します。

## 例



クラスター **mycluster** でアップグレードを対話的にスケジュールします。

```
$ rosa upgrade cluster --cluster=mycluster --interactive
```

クラスター **mycluster** で1時間以内にクラスターのアップグレードをスケジュールします。

```
$ rosa upgrade cluster --cluster=mycluster --version 4.5.20
```

## 2.9.2. delete upgrade

スケジュールされたクラスターのアップグレードをキャンセルします。

### 構文

```
$ rosa delete upgrade --cluster=<cluster_name> | <cluster_id>
```

表2.64 引数

オプション	定義
--cluster	必須: アップグレードがキャンセルされるクラスターの名前または ID (文字列) です。

表2.65 親コマンドから継承された任意の引数

オプション	定義
--help	このコマンドのヘルプを表示します。
--debug	デバッグモードを有効にします。
--v level	V ログのログレベル。
--yes	操作を確認するために、自動的に <b>yes</b> と回答します。

## 第3章 ROSA CLI でアカウントおよびバージョン情報の確認

### 3.1. ROSA CLI を使用したアカウントおよびバージョン情報の確認

次のコマンドを使用して、アカウントおよびバージョン情報を確認します。

#### 3.1.1. whoami

AWS および Red Hat アカウントに関する情報を表示します。

##### 構文

```
$ rosa whoami [arguments]
```

表3.1 親コマンドから継承された任意の引数

オプション	定義
--help	このコマンドのヘルプを表示します。
--debug	デバッグモードを有効にします。
--profile	認証情報ファイルから AWS プロファイル (文字列) を指定します。
--v level	V ログのログレベル。

##### 例

```
$ rosa whoami
```

#### 3.1.2. version

**rosa** CLI のバージョンを表示します。

##### 構文

```
$ rosa version [arguments]
```

表3.2 親コマンドから継承された任意の引数

オプション	定義
--help	このコマンドのヘルプを表示します。
--debug	デバッグモードを有効にします。
--profile	認証情報ファイルから AWS プロファイル (文字列) を指定します。

オプション	定義
--v level	V ログのログレベル。

## 例

```
$ rosa version
```

## 第4章 ROSA CLI を使用したログの確認

### 4.1. ROSA CLI を使用したログの確認

以下のコマンドを使用して、インストールログおよびアンインストールログを確認します。

#### 4.1.1. logs install

クラスターのインストールログを表示します。

##### 構文

```
$ rosa logs install --cluster=<cluster_name> | <cluster_id> [arguments]
```

表4.1 引数

オプション	定義
--cluster	必須: ログを取得するためのクラスターの名前または ID (文字列)。
--tail	ログの最後から取得する行の数 (整数)。デフォルトは、 <b>2000</b> です。
--watch	ログの取得後に変更の有無を監視します。

表4.2 親コマンドから継承された任意の引数

オプション	定義
--help	このコマンドのヘルプを表示します。
--debug	デバッグモードを有効にします。
--profile	認証情報ファイルから AWS プロファイル (文字列) を指定します。
--v <level>	V ログのログレベルです。

##### 例

クラスター **mycluster** のインストールログの最後の 100 行を表示します。

```
$ rosa logs install mycluster --tail=100
```

クラスター **mycluster** のインストールログを表示します。

```
$ rosa logs install --cluster=mycluster
```

#### 4.1.2. logs uninstall

クラスターのアンインストールログを表示します。

## 構文

```
$ rosa logs uninstall --cluster=<cluster_name> | <cluster_id> [arguments]
```

表4.3 引数

オプション	定義
--cluster	ログを取得するためのクラスターの名前または ID (文字列)。
--tail	ログの最後から取得する行数 (整数)。デフォルトは、 <b>2000</b> です。
--watch	ログの取得後に変更の有無を監視します。

表4.4 親コマンドから継承された任意の引数

オプション	定義
--help	このコマンドのヘルプを表示します。
--debug	デバッグモードを有効にします。
--profile	認証情報ファイルから AWS プロファイル (文字列) を指定します。
--v <level>	V ログのログレベルです。

## 例

クラスター **mycluster** の最新の 100 個のアンインストールログを表示します。

```
$ rosa logs uninstall --cluster=mycluster --tail=100
```