



# Red Hat OpenShift Service on AWS 4

## 新内容

Red Hat OpenShift Service on AWS 中的新功能及变化信息



## Red Hat OpenShift Service on AWS 4 新内容

---

Red Hat OpenShift Service on AWS 中的新功能及变化信息

## 法律通告

Copyright © 2024 Red Hat, Inc.

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.

## 摘要

本发行注记介绍了 Red Hat OpenShift Service on AWS 的新功能、功能增强、重要的技术更改、主要修正以及任何已知问题的信息。

---

## 目录

第 1 章 RED HAT OPENSIFT SERVICE ON AWS 的新内容 .....	3
1.1. 新更改和更新	3
1.2. 已知问题	6
1.3. 更新 ROSA CLI 工具	6
1.4. 弃用和删除的功能	7



# 第 1 章 RED HAT OPENSIFT SERVICE ON AWS 的新内容

Red Hat OpenShift Service on AWS (ROSA)是一个完全被管理的、强大的应用平台，允许您通过构建和部署应用程序来专注于为客户提供价值。红帽和 AWS 站点可靠性工程(SRE)专家管理底层平台，因此您不必担心基础架构管理的复杂性。ROSA 提供与各种 AWS 计算、数据库、分析、机器学习、联网、移动和其他服务进行无缝整合，进一步加快向客户构建和交付不同体验。

Red Hat OpenShift Service on AWS 集群在 [Hybrid Cloud Console](#) 上提供。通过用于 ROSA 的 Red Hat OpenShift Cluster Manager 应用程序，您可以将 Red Hat OpenShift Service on AWS 集群部署到内部环境或云环境中。

## 1.1. 新更改和更新

### 1.1.1. Q2 2024

- **ROSA CLI 更新。** ROSA CLI (**rosa**)更新至新版本。有关本发行版本中更改的内容的详情，请查看 [ROSA CLI 发行注记](#)。有关 ROSA CLI (**rosa**)的更多信息，请参[阅关于 ROSA CLI](#)。
- **ROSA 命令增强。** **rosa describe** 命令具有一个新的可选参数 **--get-role-policy-bindings**。这个新参数允许用户查看附加到所选集群的 STS 角色的策略。如需更多信息，请参[阅描述集群](#)。
- **扩展客户管理的策略功能。** 现在，您可以将客户管理的策略附加到运行 ROSA（经典架构）和 ROSA 集群所需的 IAM 角色中。另外，这些客户管理的策略，包括附加到这些策略的权限，在集群或角色升级过程中不会被修改。如需更多信息，请参[阅客户管理的策略](#)。
- **安装程序角色策略的权限边界。** 您可以将策略作为 ROSA 安装程序 *角色的权限边界* 来应用。策略和边界策略的组合限制 Amazon Web Services (AWS)身份和访问管理(IAM)实体角色的最大权限。ROSA 包含三个准备的权限边界策略文件，您可以限制安装程序角色的权限，因为不支持更改安装程序策略本身。如需更多信息，请参[阅安装程序角色的权限边界](#)。这仅适用于 Red Hat OpenShift Service on AWS（经典架构）。
- **集群删除保护。** 现在，您可以启用集群删除保护选项，这有助于防止您意外删除集群。有关在 ROSA CLI 中使用集群删除保护选项的更多信息，请参[阅编辑集群](#)。有关在 UI 中使用集群删除保护选项的更多信息，请参[阅使用 OpenShift Cluster Manager 创建集群](#)。
- **添加了 HCP 区域的 ROSA。** 以下地区提供了带有托管 control plane (HCP)的 Red Hat OpenShift Service on AWS (ROSA)：
  - Zurich (**eu-central-2**)
  - 香港(**p-east-1**)
  - Osaka (**ap-northeast-3**)
  - 西班牙(**eu-south-2**)
  - UAE (**me-central-1**)  
有关 [区域可用性的更多信息](#)，请参[阅地区和可用性区域](#)。
- **添加了对外部身份验证供应商的支持。** 现在，您可以创建使用外部身份验证供应商配置的集群，如 Microsoft Entra ID 和 KeyCloak。如需更多信息，请参[阅使用外部身份验证的 HCP 集群创建 ROSA](#)。
- **较长的集群名称增强。** 现在，您可以指定一个超过 15 个字符的集群名称。对于超过 15 个字符的集群名称，您可以使用 ROSA CLI (**rosa**)中的 **domain-prefix** 标志或选择 Red Hat Hybrid Cloud Console 中的 **Create custom domain prefix**复选框来自定义集群 URL 的域前缀。如需更多信

息，请参阅使用 [ROSA CLI 管理对象中的创建集群](#)。

- **使用 HCP 的 ROSA 的其他安全组。**从 ROSA CLI 版本 1.2.37 开始，您可以在使用 HCP 集群的 ROSA 上创建机器池时，使用 `--additional-security-group-ids <sec_group_id >`。如需更多信息，请参阅使用 ROSA CLI [创建机器池](#) 和 ROSA CLI 参考的 [create machinepool](#) 部分。
- **节点管理改进。**现在，您可以执行特定的任务来使集群更高效。您可以 `cordons`、`uncordon` 和 `drain` 一个特定节点。如需更多信息，[请参阅使用节点](#)。
- **节点排空宽限期。**现在，您可以使用 `rosa` CLI 在 Red Hat OpenShift Service on AWS (ROSA) 中配置节点排空宽限期。有关配置节点排空宽限期的更多信息，[请参阅使用托管 control plane \(HCP\) 在 Red Hat OpenShift Service on AWS \(ROSA\) 中配置节点排空宽限期](#)。

### 1.1.2. Q1 2024

- **机器池更新。**现在，您可以使用 HCP 集群升级在 ROSA 上配置的机器池。如需更多信息，[请参阅升级 machinepool](#)。
- **添加了 HCP 区域的 ROSA。**以下地区提供了带有托管 control plane (HCP) 的 Red Hat OpenShift Service on AWS (ROSA)：
  - Hyderabad (**ap-south-2**)
  - Milan (**eu-south-1**)
  - London (**eu-west-2**)
  - Mumbai (**ap-south-1**)
  - Cape Town (**af-south-1**)
  - Seoul (**ap-northeast-2**)
  - Stockholm (**eu-north-1**)有关 [区域可用性的更多信息](#)，[请参阅地区和可用性区域](#)。
- **ROSA CLI 更新。**ROSA CLI (`rosa`) 更新至新版本。有关本发行版本中更改的信息，[请参阅 ROSA CLI 发行注记](#)。有关 ROSA CLI (`rosa`) 的更多信息，[请参阅关于 ROSA CLI](#)。
- **默认启用日志链接。**从 Red Hat OpenShift Service on AWS 4.15 开始，日志链接默认是启用的。日志链接可让您访问 pod 的容器日志。
- **可用区更新。**现在，当您具有 Multi-AZ 集群时，您可以选择为机器池选择一个可用区(AZ)。如需更多信息，[请参阅使用 ROSA CLI 创建机器池](#)。
- **默认情况下，日志链接是启用的** - 从 Red Hat OpenShift Service on AWS 4.15 开始，日志链接会被默认启用。日志链接可让您访问 pod 的容器日志。
- **可用区更新。**现在，当您具有 Multi-AZ 集群时，您可以选择为机器池选择一个可用区(AZ)。如需更多信息，[请参阅使用 ROSA CLI 创建机器池](#)。
- **删除集群命令增强。**随着 ROSA CLI 版本 1.2.31 的发布，添加了 `--best-effort` 参数，这允许您在使用 `rosadelete cluster` 命令时强制删除集群。如需更多信息，[请参阅 删除集群](#)。

### 1.1.3. 2023 年 1 月 4 日



- **ROSA CLI 更新。** ROSA CLI (**rosa**)更新至新版本。有关本发行版本中更改的信息，请参阅 [ROSA CLI 发行注记](#)。有关 ROSA CLI (**rosa**)的更多信息，请参阅[关于 ROSA CLI](#)。
- **删除集群命令增强。** 随着 ROSA CLI 版本 1.2.31 的发布，添加了 **--best-effort** 参数，这允许您在使用 **rosadelete cluster** 命令时强制删除集群。如需更多信息，请参阅 [删除集群](#)。
- **带有托管 control plane (HCP)的 Red Hat OpenShift Service on AWS (ROSA)。** 现在，带有 HCP 的 ROSA 已正式发布。如需更多信息，请参阅 [使用默认选项创建带有 HCP 集群的 ROSA](#)。
- **可配置进程标识符(PID)限制。** 随着 ROSA CLI 版本 1.2.31 的发布，管理员可以使用 **rosacreate kubeletconfig** 和 **rosa edit kubeletconfig** 命令为现有集群设置最大 PID。如需更多信息，请参阅 [ROSA 更改每个 pod \(podPidsLimit\)的最大进程 ID 数](#)。
- **配置自定义安全组。** 随着 ROSA CLI 版本 1.2.31 的发布，管理员可以使用 **rosacreate** 命令或 OpenShift Cluster Manager 创建新集群或具有最多 5 个额外安全组的新机器池。配置自定义安全组可让管理员更好地控制新集群和机器池中的资源访问权限。如需更多信息，请参阅 [安全组](#)。
- **命令更新。** 随着 ROSA CLI 版本 1.2.28 的发布，添加了一个新的命令 **rosadescribe machinepool**，允许您检查特定 ROSA 集群机器池的详细信息。如需更多信息，请参阅 [描述 machinepool](#)。
- **文档更新。** Operator 部分已添加到 ROSA 文档。Operator 是 control plane 上打包、部署和管理服务的首选方法。如需更多信息，请参阅 [Operator 概述](#)。
- **OpenShift Virtualization 支持。** OpenShift Virtualization 4.14 发行版本添加了对在 ROSA Classic 集群中运行的 OpenShift Virtualization 的支持。如需更多信息，请参阅 [OpenShift Container Platform 文档中的 AWS 裸机上的 OpenShift Virtualization](#)。

#### 1.1.4. Q3 2023

- **ROSA CLI 更新。** ROSA CLI (**rosa**)更新至新版本。有关本发行版本中更改的信息，请参阅 [ROSA CLI 发行注记](#)。有关 ROSA CLI (**rosa**)的更多信息，请参阅[关于 ROSA CLI](#)。
- **集群自动扩展。** 现在，您可以使用 ROSA 集群启用集群自动扩展。集群自动扩展会自动调整集群的大小，以便所有 pod 都在运行位置，且没有不需要的节点。您可以使用 OpenShift Cluster Manager 或 ROSA CLI (**rosa**)在集群创建过程中和之后启用自动扩展。如需更多信息，请参阅 [集群自动扩展](#)。
- **共享虚拟私有云。** ROSA 现在支持将集群安装到属于 AWS 机构的 AWS 帐户中的 VPC 中。安装 ROSA 集群的 AWS 帐户现在可以使用管理帐户拥有的共享子网。如需更多信息，请参阅 [ROSA 集群配置共享虚拟私有云](#)。
- **机器池磁盘卷大小。** 现在，您可以配置机器池磁盘大小以提供额外的灵活性。您可以为 worker 机器池节点的磁盘卷选择自己的大小。如需更多信息，请参阅[配置机器池磁盘卷](#)。
- **机器池更新。** 现在，您可以在创建集群过程中自动生成的机器池中添加污点。您还可以删除此机器池。这个新功能为集群管理员提供了更大的灵活性和经济性，特别是根据更改资源要求扩展基础架构。如需更多信息，请参阅 [创建机器池](#)。
- **添加了 ROSA 区域。** Red Hat OpenShift Service on AWS (ROSA)现在包括在以下区域：
  - 西班牙(**eu-south-2**)
  - Hyderabad (**ap-south-2**)
  - Melbourne (**ap-southeast-4**)

- Zurich (**eu-central-2**)  
有关 [区域可用性的更多信息](#)，请[参阅地区和可用性区域](#)。
- **文档更新**。CLI Tools 部分已添加到 ROSA 文档，并包括了更详细的信息，以帮助您完全使用所有支持的 CLI 工具。ROSA CLI 部分现在可以嵌套在 CLI Tools 标题内。如需更多信息，请[参阅 CLI 工具概述](#)。
- **文档更新**。文档中的 Monitoring 部分已扩展，现在包含更详细的信息以帮助您方便地管理 ROSA 集群。如需更多信息，请[参阅关于 Red Hat OpenShift Service on AWS 监控](#)。

### 1.1.5. Q2 2023

- **ROSA CLI 更新**。ROSA CLI (**rosa**)更新至新版本。有关本发行版本中更改的信息，请[参阅 ROSA CLI 发行注记](#)。有关 ROSA CLI (**rosa**)的更多信息，请[参阅关于 ROSA CLI](#)。
- **添加了 ROSA 区域**。Red Hat OpenShift Service on AWS (ROSA)现在包括在 United Arab Emirates (**me-central-1**)区域。有关区域可用性的更多信息，请[参阅地区和可用性区域](#)。
- **托管 control plane**。带有托管 control plane (HCP)集群的 Red Hat OpenShift Service on AWS (ROSA) [现在作为技术预览提供](#)。这个新架构提供较低成本、更弹性的 ROSA 架构。如需更多信息，请[参阅使用默认选项创建带有 HCP 集群的 ROSA](#)。



#### 重要

带有 HCP 的 ROSA 只是一个技术预览功能。技术预览功能不受红帽产品服务等级协议 (SLA) 支持，且功能可能并不完整。红帽不推荐在生产环境中使用它们。这些技术预览功能可以使用户提早试用新的功能，并有机会在开发阶段提供反馈意见。

有关红帽技术预览功能支持范围的更多信息，请[参阅技术预览功能支持范围](#)。

### 1.1.6. Q1 2023

- **OIDC 供应商端点 URL 更新**。从 ROSA CLI 版本 1.2.7 开始，所有新集群 OIDC 供应商端点 URL 都不再区域。Amazon CloudFront 是此实施的一部分，以提高访问速度、缩短延迟并提高弹性。此更改仅适用于使用 ROSA CLI 1.2.7 或更高版本创建的新集群。现有 OIDC 供应商配置不支持的迁移路径。

## 1.2. 已知问题

- 如果您使用外部 OIDC 配置配置集群，并将 **--user-auth** 标志设置为 **禁用**，控制台 pod 可能会进入崩溃循环。( [OCPBUGS-29510](#) )
- OpenShift Cluster Manager 角色(**ocm-role**)和用户角色(**user-role**)，它们是 ROSA 置备向导的关键，可能会被其他用户在红帽机构中意外启用。但是，此行为不会影响可用性。
- 对于 **rosa create admin** 功能，所有场景中的 **htpasswd** 身份提供程序都无法正常工作。

## 1.3. 更新 ROSA CLI 工具

要使用 AWS (ROSA) CLI ( **rosa** ) CLI 的最新版本，请从 Hybrid Cloud Console 下载 ROSA CLI ( **rosa** )。如果您已经有这个工具，则更新的步骤相同。

### 流程

1. 从 [混合云控制台](#) 下载 文件。
2. 解压下载的文件。
3. 运行以下命令，将文件移到 `/usr/bin/rosa` 目录中：

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

4. 运行以下命令来确认您的版本：

```
$ rosa version
```

#### 输出示例

```
<version>  
Your ROSA CLI is up to date.
```

## 1.4. 弃用和删除的功能

之前版本中的一些功能已被弃用或删除。弃用的功能仍然包含在 ROSA 中，并且仍然被支持。但是，这个功能会在以后的发行版本中被删除，且不建议在新的部署中使用。

- **ROSA 非STS 部署模式。** ROSA 非STS 部署模式不再是新集群的首选方法。相反，用户必须使用 STS 模式部署 ROSA。此弃用符合我们的新的 ROSA 置备向导 UI 体验 <https://console.redhat.com/openshift/create/rosa/wizard>。
- **标签删除核心命名空间。** ROSA 不再使用 `name` 标签标记 OpenShift 核心。如果需要网络策略或其他用例，客户应迁移以引用 `kubernetes.io/metadata.name` 标签。