

Nutanix.NCP-MCA.v2026-06-30.q103

試験コード： NCP-MCA
試験名称： Nutanix Certified Professional - Multicloud Automation (NCP-MCA 6.10)
認証ベンダー： Nutanix
無料問題の数： 103
バージョン： v2026-06-30
ページの閲覧量：102
問題集の閲覧量：1043
<https://www.jpnshiken.com/shiken/Nutanix.NCP-MCA.v2026-06-30.q103.html>

質問: 1

Self-Service (旧Calm) 内でリモートのPrism Centralアカウントを作成するには、どの役割が必要ですか？

- A. 開発者
- B. プリズム管理者
- C. オペレーター
- D. プロジェクト管理者

正解: ([正解を表示します](#))

Self-Service (旧称Calm) 内でリモートPrism Centralアカウントを作成するために必要な役割は、Prism管理者です。Prism管理者は、インフラストラクチャコンポーネントを管理するために必要な権限を持ち、マルチクラスタ環境の統合と管理に不可欠なリモートPrism Centralアカウントの作成と構成を行うことができます。

参考文献：

- * Nutanix CalmのRBACロールに関するドキュメント。
- * Nutanix Prism Central管理に関するベストプラクティス。

質問: 2

ランブックを作成する際、管理者はREST API呼び出しを実行するためにどのタイプを選択すべきでしょうか？

- A. 実行
- B. HTTP
- C. Whileループ
- D. 決定

正解: ([正解を表示します](#))

Nutanix CalmでREST API呼び出しを実行するRunbookを作成する場合、管理者はタスクタイプとして「HTTP」を選択する必要があります。このタスクタイプは、REST API呼び出しを含むHTTPリクエストを実行するために特別に設計されており、外部サービスやAPIとの統合を可能にします。

参照：

Nutanix Calmのランブックタスクタイプに関するドキュメント。

NutanixのRunbookにおけるHTTPタスクのベストプラクティス。

質問: 3

管理者はメモリ使用率（%が100%に達したというアラートを多数受け取っており、アプリケーションのパフォーマンス問題を回避するために、メモリ使用率（%が95%を超えた場合に適切な措置を講じるよう指示されています。

メモリ使用率が95%を超えた場合に、管理者はどのようにしてプレイブックに対して適切な措置が講じられるようにするのでしょうか？

- A. オートパイロットでKPI目標メモリ使用率（%）95%を設定します。
- B. トリガーをクリティカルメモリ使用量アラートに基づくように変更します。
- C. プレイブックで「**試行ごとに承認を待つ**」チェックボックスを選択します。
- D. 最初のプレイブックアクションとして、KPI目標メモリ使用率（%）95%を設定します。

正解: [\(正解を表示します\)](#)

プレイブックが特定のリソースしきい値（メモリ95%）で実行されるようにするには、管理者はプレイブックを、その特定のしきい値で定義されたアラートポリシーにリンクする必要があります。

* アラートとプレイブックの関係: Nutanix Intelligent Operations (X-Play) では、プレイブックは通常イベント駆動型です。最も一般的なトリガーはAlerttriggerです。プレイブック自体はしきい値（例: 95%」）を定義するのではなく、アラートが発生するのを待ちます。

* 設定: 管理者は、メモリ使用率が95%を超えた場合にトリガーされるように、Prism Centralで特定の警告ポリシー（例: 重大なメモリ使用率」）を設定する必要があります。

解決策: 管理者は「トリガーをクリティカルメモリ使用量アラートに基づくように変更する」オプションB)を選択することで、Playbookが95%のしきい値に対応するアラートのみ反応するように設定できます。システムが以前に100%でアラートを出していた場合、Playbookが別のポリシーまたはデフォルトポリシーにリンクされていたことを意味します。トリガーを正しい「クリティカル」ポリシー（95%に設定済み）に切り替えることで、問題は解決します。

* オートパイロット オプションA) オートパイロットは、プレイブックの実行後にKPI目標に基づいてインフラストラクチャの制限（CPUやメモリの追加など）を調整するために使用されます。初期修復プレイブック自体はトリガーされません。

質問: 4

クラウドリソースのプロビジョニングを有効にするために、プロジェクトに関連付ける必要があるものは何ですか？

- A. プロジェクト環境
- B. タスクライブラリアイテム
- C. 承認ポリシー
- D. プロバイダーアカウント

正解: ([正解を表示します](#))

包括的かつ詳細な説明

セルフサービスは、以下のプロビジョニングをサポートしています。

- * AWS
- * Azure
- * GCP
- * VMware
- * Nutanix AHV

Calmを外部クラウドにデプロイするには、以下のものがが必要です。

* プロバイダーアカウント（認証情報+ APIエンドポイント + 権限）

* プロジェクトに割り当てられました

プロバイダーアカウントがない場合、プロジェクトはクラウドインフラストラクチャにアクセスできず、プロビジョニングが失敗します。

ドキュメントは明確です。

クラウドプロビジョニングを有効にするには、プロジェクトに少なくとも1つのプロバイダーアカウントが必要です。

したがって、正解はDです。

質問: 5

ブループリントを作成する際、どの事前作成タスクと事後削除タスクが有効ですか？

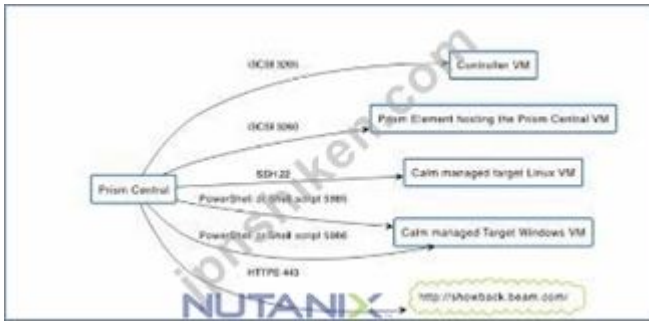
- A. 作成、開始、停止、削除
- B. 実行、変数設定、HTTP、遅延
- C. 作成、開始、停止、ソフト削除
- D. 実行、変数設定、API、遅延

正解: B ([コメントを发表する](#))

事前作成タスクと事後削除タスクは、ブループリントデプロイメントの作成前または削除後に実行できるアクションです。これらは、外部システムとの統合、変数の設定、遅延の追加などに使用できます。有効なタスクは、実行、変数の設定、HTTP、遅延です。作成、開始、停止、削除は、デプロイメントライフサイクルの一部であり、事前作成アクションや事後削除アクションではないため、有効なタスクではありません。参照 :Nutanix Certified Professional - Multicloud Automation (NCP-MCA) 試験ブループリントガイド、10 ページ。Nutanix Multicloud Automation Administration (NMCAA) コース、モジュール 5: ブループリント。

質問: 6

展示する。



どの港を開放すべきか？ 2つ選択してください。)

- A. TCP 22
- B. UDP 5985および5986
- C. TC 5985 および 5986
- D. UDP 22

正解: **A,C** ([コメントを发表する](#))

展示資料から明らかなように、Prism CentralはCalm管理対象のLinux VMとはSSH経由で、Calm管理対象のWindows VMとはPowerShellまたはシェルスクリプト経由で通信する必要があります。これらの通信のために開くべき適切なポートは次のとおりです。

- * TCP 22: このポートは、Linux VM の管理に必要な SSH に使用されます。
- * TCP 5985 および 5986: これらのポートは PowerShell リモート処理に使用され、Windows VM の管理に不可欠です。

参考文献：

- * Nutanix Calmのネットワークポートに関するドキュメント。
- * Nutanixネットワーク構成に関するベストプラクティス。

質問: 7

取締役は、クラスターの利用状況を経営陣が常に把握できるよう、毎月1日に最新のクラスター効率サマリーレポートをメールで受信することを希望している。最小限の人的介入でこの要求を満たすように、プレイブックをどのように構成すればよいでしょうか？

- A. 手動トリガー > 月の指定日まで待機 > レポート生成 > メール送信
- B. 手動トリガー > レポート生成 > メール
- C. レポートトリガー > 月の指定日まで待機 > メール
- D. 時間トリガー > レポート生成 > メール

正解: ([正解を表示します](#))

時間トリガーは、プレイブックを実行するスケジュールをユーザーが指定できるプレイブックトリガーの一種です。

このトリガーは、定期的にまたは特定の時間に実行する必要があるタスクを自動化する場合に便利です。手動トリガーでは、ユーザーが手動でプレイブックの実行を開始する必要があるため、繰り返しタスクには適していません。レポートトリガーは、特定のレポートが生成されたときにプレイブックを実行できるプレイブックトリガーの一種です。ただし、レポートの設定によって、レポートが毎月1日に生成されることが保証されるわけではあり

ません。月の特定の日まで待機アクションは、プレイブックの実行を月の特定の日まで一時停止するプレイブックアクションの一種です。プレイブックに目的のスケジュールを指定する時間トリガーが既にある場合は、このアクションは不要です。

参考文献：

* Nutanix Multicloud Automation Administration (NMCAA) コース、モジュール 4: プレイブック、レッスン 4.1:
プレイブックのトリガー

* Nutanix Certified Professional - Multicloud Automation (NCP-MCA) 6.5 試験ブループリントガイド、セクション 3.1: X-Play を使用して IT 運用を自動化するプレイブックを作成する

質問: 8

管理者はPlaysからどのような情報を2つ入手できますか？ (2つ選択してください。)

- A. アクションが展開されるホスト
- B. 各動作の開始時刻と終了時刻
- C. 実行結果ステータス
- D. アラートがトリガーされたCVMのIPアドレス

正解: **A,C** ([コメントを发表する](#))

プレイとは、アラート、スケジュール、または手動操作によってトリガーされるイベント駆動型の自動化ワークフローです。プレイは、指定されたホストまたはクラスタ上で実行される1つ以上のアクションで構成されます。管理者は、プレイから以下の情報を取得できません。

アクションが実行されるホスト :Play内の各アクションは、特定のホストまたはクラスタ、あるいはアラートがトリガーされたホストまたはクラスタで実行するように構成できます。管理者は、Playの詳細ページで各アクションのホストまたはクラスタ名を確認できません。

実行結果ステータス :プレイ内の各アクションには、アクションが成功したか、失敗したか、スキップされたか、キャンセルされたかを示す実行結果ステータスがあります。管理者は、プレイの詳細ページで各アクションのステータスとプレイ全体のステータスを確認できます。

他の選択肢が間違っている理由は以下のとおりです。

各アクションの開始時刻と終了時刻 :再生では、各アクションの開始時刻と終了時刻は表示されず、アクションの所要時間のみが表示されます。管理者は、再生の詳細ページで各アクションの所要時間と再生全体の所要時間を確認できます。

アラートがトリガーされたCVM IPアドレス :プレイでは、アラートがトリガーされたCVM IPアドレスは表示されず、アラートがトリガーされたホスト名またはクラスタ名のみが表示されます。管理者は、プレイの詳細ページでアラートのホスト名またはクラスタ名を確認できます。

参照：

Nutanix認定プロフェッショナル - マルチクラウド自動化 (NCP-MCA) 試験ブループリントガイド、セクション1.2 Nutanixマルチクラウド自動化管理 (NMCAA) コース、モジュール4 : X-Play トレーニングスポットライト :Nutanixマルチクラウド自動化管理 (NMCAA)、ビデオ4 :X-Play

質問: 9

管理者は、AHVクラスタ上のVMに加えられた変更について通知を受け、Calmアプリケーション内でその変更を確認したいと考えています。

Prism CentralとCalm間の同期された変更を確認するには、管理者はどこで確認すればよいでしょうか？

- A. Prism Centralのタスクページで
- B. Calmアプリの「監査」タブ
- C. Calmプロジェクトの環境タブで
- D. Calmアプリの概要タブで

正解: ([正解を表示します](#))

Calm アプリケーションの監査タブには、作成、更新、削除、起動、停止など、アプリケーションで実行されたアクションの履歴が表示されます。また、Prism Central と Calm 間の同期ステータスも表示され、AHV クラスタ上の VM に加えられた変更が Calm アプリケーションに反映されているかがわかります。管理者は監査タブを確認して変更を検証し、同期に関する問題のトラブルシューティングを行うことができます。参照:

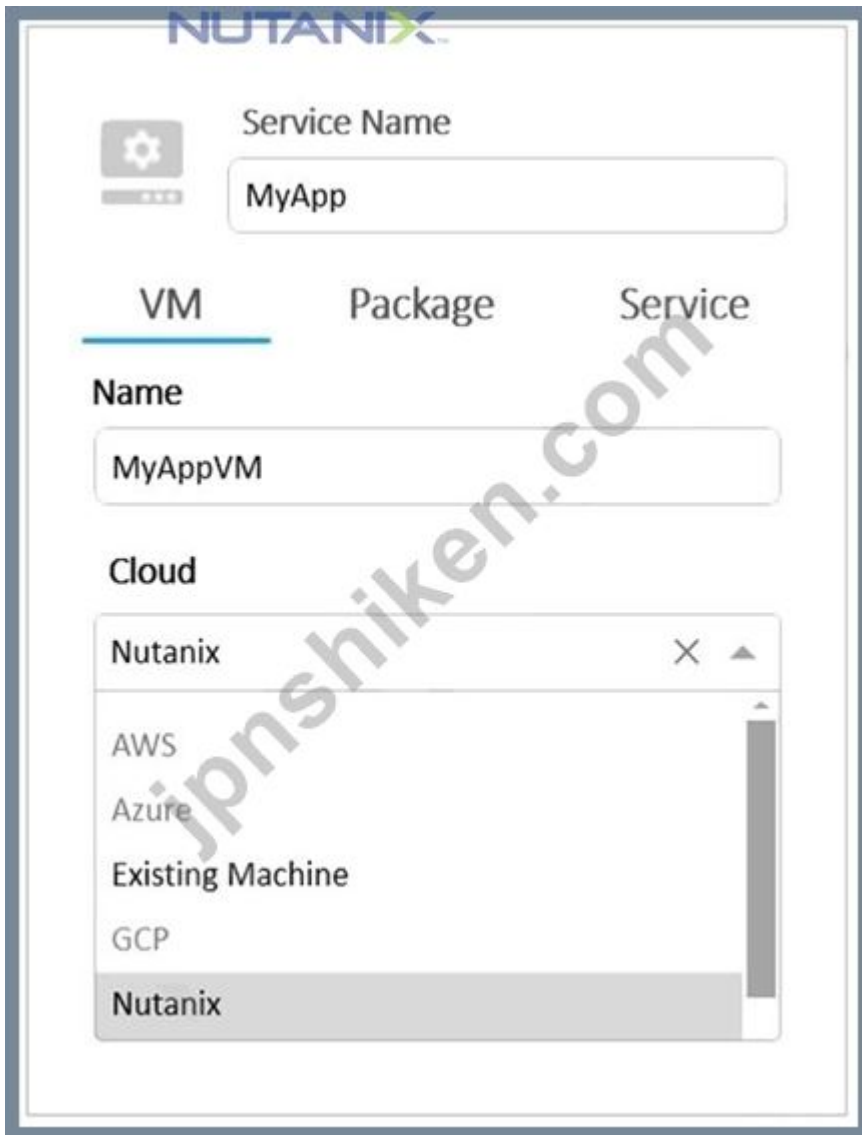
Nutanix NCP-MCA認定試験サンプル問題、問題15

Nutanix認定プロフェッショナル - マルチクラウド自動化、17ページ

Nutanix Calm ユーザーガイド

質問: 10

展示資料を参照してください。



開発者がこの依頼されたタスクを完了できるようにするには、何をする必要がありますか？ 2つ選択してください。)

- A. AWSおよびAzureプロバイダーを作成する
- B. プロジェクトにプロバイダーを追加する
- C. AWSとAzureの環境を有効にする
- D. Calmをバージョン3.2.xにアップグレードしてください

正解: ([正解を表示します](#))

開発者が要求されたタスクを完了できるようにするには、AWS および Azure プロバイダーを作成する必要があります (オプション A)。これは、Nutanix Calm のコンテキストでは、プロバイダーはパブリック クラウドおよびプライベート クラウド インフラストラクチャとの統合であるためです。開発者は AWS および Azure クラウドにアプリケーションをデプロイしようとしています、現在構成済みのプロバイダーは Nutanix のみです。プロバイダーを作成したら、アプリケーションをデプロイできるように、それらをプロジェクトに追加する必要があります (オプション B)。オプション C は、マルチクラウド デプロイメントに環境が必要ないため誤りです。オプション D も、Calm バージョン 3.2.x はこの質問とは関係がないため誤りです。

質問: 11

Self-Service (旧称Calm)を導入するための前提条件は何ですか？

- A. 少なくとも12GBのメモリが割り当てられます。
- B. Prism Central 上で実行されている Prism Web コンソール クラスタに、一意のサービス IP アドレスを設定する必要があります。
- C. Prism Central 上で実行されている Prism Web コンソール クラスタに、一意の仮想 IP アドレスを設定する必要があります。
- D. mDNSサーバーはPrism Centralからアクセス可能です。

正解: ([正解を表示します](#))

Self-Service (旧称Calm)を導入するための前提条件の一つとして、Prism Central上で稼働するPrism Webコンソールクラスタに、固有の仮想IPアドレス (VIP)を設定する必要があります。このVIPは、高可用性を確保し、Self-Serviceへの確実なアクセスを保証するために不可欠です。

参照：

Nutanix Calmのデプロイメント要件に関するドキュメント。

NutanixにおけるVIP設定のベストプラクティス。

質問: 12

管理者は、仮想マシンのCPU使用率が90%を超えた場合に、自動的に仮想マシンを再起動するプロセスを自動化したいと考えています。

管理者はこの自動化を実現するためにどのような手順を踏むべきでしょうか？

- A. すべてのVMを毎日再起動するRunbookをスケジュールし、それをプロジェクトに割り当てます。
- B. プロジェクトを設定し、CPUクォータを超過した場合にVMを再起動するポリシーを設定します。
- C. 手動トリガーとVMを再起動するアクションを含むプレイブックを作成します。
- D. アラートベースのトリガーとVMを再起動するアクションを含むプレイブックを作成します。

正解: ([正解を表示します](#))

特定のパフォーマンスしきい値 (CPU使用率が90%を超えるなど)に基づいて修復アクション (VMの再起動など)を自動化するには、管理者はイベント駆動型トリガーを備えたインテリジェントオペレーション (X-Play)を使用する必要があります。

* アラートベースのトリガー:管理者はまず、Prism Centralに「VM 高 CPU」のアラート ポリシーが 90% のしきい値で構成されていることを確認します。

* プレイブックの設定：管理者はプレイブックを作成し、アラートトリガー またはアラート一致条件トリガー)を選択します。そして、このトリガーを特定のCPUアラートポリシーにリンクします。

* アクション: 管理者は、VM の再起動 (または電源サイクル) アクションをプレイブックに追加します。

* 結果: システムが CPU 使用率が 90% を超えたことを検出するとすぐにアラートが発火し、Playbook が人間の介入なしに VM を再起動するように即座にトリガーされます。
* オプションA (スケジュール設定)とC (手動は、超過時)という要件を満たしておらず、リアルタイムでの対応が求められます。オプションBは、プロジェクトクォータがリソース割り当て制限を管理するものであり、実行時のパフォーマンス監視や修復を管理するものではないため、不適切です。

質問: 13

どのプロジェクトを使用すると、プロジェクト管理者またはユーザーが、同じプロジェクト内の他のユーザーの仮想マシンとアプリケーションを表示および管理できるようになりますか？

- A. コラボレーションを許可する
- B. プロジェクト環境
- C. 割り当てポリシー
- D. ユーザーとグループ

正解: [\(正解を表示します\)](#)

プロジェクトの「コラボレーションを許可する」設定を有効にすると、プロジェクト管理者またはユーザーは、同じプロジェクト内の他のユーザーの仮想マシン (VM) やアプリケーションを表示および管理できるようになります。この設定により、同じプロジェクトに参加しているユーザー間のコラボレーションとリソースの共有が促進されます。

参考文献:

- * Nutanix Calmのプロジェクトコラボレーションに関するドキュメント。
- * Nutanixのプロジェクト管理に関するベストプラクティス。

質問: 14

管理者がAzure統合の新しい設定を保存しようとしていますが、変更を適用する際に問題が発生しています。

管理者はどのログを確認すべきでしょうか？

- A. / home/calm/log/sytx.log
- B. / home/calm/log/hercules.log
- C. / home/epsilon/log/durga.log
- D. / home/epsilon/log/arjun.log

正解: [\(正解を表示します\)](#)

hercules.log ファイルは、Azure を含むさまざまなクラウド プロバイダーとの統合を管理する Calm サービスのログ ファイルです。管理者はこのログ ファイルを確認して、認証、構成、通信エラーなど、Azure 統合に関連する問題のトラブルシューティングを行うことができます。その他のログ ファイルは、Azure 統合には関係ありません。sytx.log ファイルは、Calm UI と API を管理する Sytx サービスのログ ファイルです。durga.log ファイルは、Calm Marketplace とブループリントを管理する Durga サービスのログ ファイルで

す。arjun.log ファイルは、Calm ランブックとプレイブックを管理する Arjun サービスのログ ファイルです。

参照：

Nutanix認定プロフェッショナル - マルチクラウド自動化 (NCP-MCA)v6.5、セクション2 - Nutanix Calmおよび関連コンポーネントのデプロイと構成、目標2.4 - Nutanix Calmのデプロイに必要な構成設定を特定する

[Calmのトラブルシューティング | Nutanixコミュニティ]

質問: 15

ランブックを作成する際のオプションフィールドとは何ですか？

- A. デフォルトエンドポイント
- B. 名前
- C. プロジェクト
- D. タスク名

正解: ([正解を表示します](#))

Nutanix Calmでランブックを作成する際、「デフォルトエンドポイント」フィールドはオプションです。ランブックの構造と実行パラメータを定義するには、「名前」、「プロジェクト」、「タスク名」などの必須フィールドが必要です。タスクを実行するための優先的な初期エンドポイントがある場合は、デフォルトエンドポイントを指定できますが、必須ではありません。

参照：

Nutanix Calmのランブック作成に関するドキュメント。

Nutanixにおけるランブック管理のベストプラクティス。

質問: 16

管理者は、4台の仮想マシンを必要とするアプリケーションをデプロイする際に、最適なブループリントを見つけるために複数のブループリントをテストしています。テストは、仮想マシンがどのブループリントで作成されたかを参照する必要があります。そうでない場合、テストは意味をなしません。

管理者はこの目標を最も効率的に達成するにはどうすればよいか？

- A. 単一の VM ブループリントで `@@{calm_blueprint_uid}@@` マクロを使用し、VM をクローンします。
- B. マルチVMブループリントで `@@{calm_blueprint_name}@@` マクロを使用してVM名を設定します。
- C. マルチVMブループリントのゲストカスタマイズセクションに `@@{calm_application_name}@@` マクロを含めます。
- D. シングル VM ブループリントの各 VM に手動で名前を付け、`@@{calm_now}@@` マクロを使用して作成時間を追跡します。

正解: ([正解を表示します](#))

テスト中に作成された各VMのソースブループリントを効率的に識別するために、管理者はマルチVM構造内で組み込みのブループリント名マクロを使用する必要があります。

* マクロの使用法: マクロ `@@{calm_blueprint_name}@@` は、デプロイされるブループリントの名前 (例: "Test_BP_Version_A") に自動的に解決されます。

* 効率性: マルチVMブループリント(1つのデプロイメントアクションで4つのVMすべてを作成する)を使用し、サービス定義のVM名前フィールドにこのマクロ(例: VM-@@)を含めるように構成します。

`{calm_blueprint_name}@@-@@{calm_array_index}@@`、管理者は、生成されたすべてのVMがハイパーバイザー (Prism Element) でソースブループリント名で自動的にタグ付けされるようにします。

/中央)リスト。

* 他のメーカーではない理由 :

* オプションAは「シングルVMブループリント」と「クローニング」を含みますが、これは手動または二次的なプロセスであり、ネイティブのマルチVM定義よりも効率が劣ります。

* オプションは `@@{calm_application_name}@@` を識別します。これは特定のインスタンスを識別します (例:

テスト対象は「App-1」であり、設計図 (例:「Web-Server-v2」)ではありません。

有効的な**NCP-MCA**問題集はJPNTTest.com提供され、**NCP-MCA**試験に合格することに役に立ちます！JPNTTest.comは今最新**NCP-MCA**試験問題集を提供します。JPNTTest.com NCP-MCA試験問題集はもう更新されました。ここで**NCP-MCA**問題集のテストエンジンを手に入れます。最新版のアクセス、<https://www.jpntest.com/shiken/NCP-MCA-mondaishu> **102問**、**30%ディスカウント**、特別な割引コード: **JPNshiken**」

質問: 17

Calmの管理者は、Prism Central内でアーカイブされたアプリケーションログをどこで見つけるのでしょうか？

- A. サービス > Calm > 設定
- B. サービス > Calm > プロジェクト
- C. サービス > Calm > 設計図
- D. サービス > Calm > アプリケーション

正解: ([正解を表示します](#))

質問: 18

管理者が、あるプレイが中断状態になっていることに気づきました。この問題の考えられる原因は何ですか？

- A. プレイブックが無効になっています。

- B. プレイブックは手動トリガーで設定されており、リソースが必要でした。
- C. オートパイロットは、試行ごとに承認待ちに設定されました。
- D. オートパイロットの状態が無効に設定されています。

正解: ([正解を表示します](#))

プレイが中断状態のままになる場合、よくある原因は、プレイブックに手動トリガーが設定されており、続行するには手動による介入が必要な場合です。これは、プレイブックが特定の手順で一時停止し、管理者またはユーザーが手動で承認したり、追加の入力を行ったりするまで待機するように設計されている場合に発生します。

参照：

NutanixのPlaybookトリガーに関するドキュメント。

Nutanixにおけるプレイブック自動化のベストプラクティス。

質問: 19

アラートベースのプレイブックを作成する際に、ユーザーなりすまし機能を利用するには、作成者はどのオプションを変更すればよいでしょうか？

- A. ユーザーとしてトリガーする
- B. 権限を委任する
- C. プレイブックの所有者を設定します
- D. 代理で実行する

正解: ([正解を表示します](#))

Playbook をデフォルトのシステム コンテキストではなく特定のユーザーの権限で実行するように構成するには、作成者は「代理実行」機能を使用します。

* コンテキスト:デフォルトでは、インテリジェントオペレーション (X-Play) のプレイブックはシステムレベルの権限で実行される場合があります。

ただし、監査コンプライアンスや特定のアクセス制御要件 (たとえば、特定のユーザー認証情報が必要な API 呼び出しや、特定の「リクエスター」が必要なチケット作成など)のために、管理者は実行コンテキストを構成できます。

* 設定: プレイブックの設定メニューにある「代理実行」オプションを使用すると、管理者は特定の Prism Central ユーザーを選択できます。プレイブックがトリガーされると、その中のすべてのアクションは、選択したユーザーが手動で実行したかのように実行され、ログに記録されます。

質問: 20

ランブックを作成する際のオプションフィールドとは何ですか？

- A. デフォルトエンドポイント
- B. 名前
- C. プロジェクト
- D. タスク名

正解: ([正解を表示します](#))

Nutanix Calmでランブックを作成する際、「デフォルトエンドポイント」フィールドはオプションです。ランブックの構造と実行パラメータを定義するには、「名前」、「プロジェクト」、「タスク名」などの必須フィールドが必要です。タスクを実行するための優先的な初期エンドポイントがある場合は、デフォルトエンドポイントを指定できますが、必須ではありません。

参考文献：

- * Nutanix Calmのランブック作成に関するドキュメント。
- * Nutanixのランブック管理に関するベストプラクティス。

質問: 21

取締役は、クラスターの利用状況を経営陣が常に把握できるよう、毎月1日に最新のクラスター効率サマリーレポートをメールで受信することを希望している。

最小限の人的介入でこの要求を満たすように、プレイブックをどのように構成すればよいでしょうか？

- A. 手動トリガー > レポート生成 > メール
- B. 手動トリガー > 月の指定日まで待機 > レポート生成 > メール送信
- C. レポートトリガー > 月の指定日まで待機 > メール
- D. 時間トリガー > レポート生成 > メール

正解: **B** ([コメントを发表する](#))

質問: 22

アプリケーションチームはより迅速なリリースを目指し、データベースとアプリケーションのデプロイメント全体を自動化する取り組みを開始した。

現在の手作業によるプロセスは以下のとおりです。

データベースとアプリケーションをホストするための仮想マシンを作成する

データベースとアプリケーションに適切な量のストレージを割り当てる

データベースソフトウェアをデプロイし、データベースを作成します。

データベースのバックアップと復旧プロセスをスケジュールする

アプリケーションをデプロイする

アプリケーションのリリースを最短時間で繰り返し展開するにはどうすればよいでしょうか？

- A. Era を介してデータベースをデプロイし、Calm ブループリントを作成してアプリケーションのデプロイを自動化します。
- B. データベースを手動でデプロイし、Calm ブループリントを作成してアプリケーションのデプロイを自動化します。
- C. アプリケーションをデプロイし、Era APIを呼び出してデータベースのデプロイを自動化するCalmブループリントを作成します。
- D. データベースとアプリケーションの両方のデプロイメントに対してCalm APIを呼び出すCalmブループリントを作成します。

正解: ([正解を表示します](#))

質問: 23

Nutanixの公開GitHubリポジトリに関して、正しい記述は次のうちどれですか？ (2つ選択してください。)

- A. Nutanix は、GitHub ベースのスクリプトを Calm タスク ライブラリにシードするためのドキュメント化されたプロセスを提供しています。
- B. Calmの公開リポジトリには、コミュニティメンバーによって作成および公開された、Nutanixが検証済みのカスタムスクリプトが含まれています。
- C. Nutanix は、公式に検証済みのブループリントとタスクを Nutanix の公開 Github Calm リポジトリに公開します。
- D. Nutanixは、任意のソースリポジトリからスクリプトをシードするための文書化されたプロセスを提供します。

正解: ([正解を表示します](#))

Nutanixは、GitHubベースのスクリプトをCalmタスクライブラリにシードするための手順を文書化して提供しています。これにより、ユーザーはNutanixの公開GitHubリポジトリまたはその他のGitHubリポジトリからカスタムタスクをインポートして使用できます。この手順については、Nutanix Calm DSLユーザーガイドおよびNutanix Calm DSLチュートリアルで説明されています。

Nutanix は、公式に検証済みのブループリントとタスクを Nutanix の公開 Github Calm リポジトリ (<https://github.com/nutanix/blueprints>) に公開しています。これらのブループリントとタスクは Nutanix のエンジニアによって作成および保守されており、Calm アプリケーション構築の参考資料またはテンプレートとして使用できます。これらのブループリントとタスクの例をいくつか示します。

Kubernetesクラスター :Calmを使用してNutanix AHV上にKubernetesクラスターをデプロイするための設計図。

MySQL HA: Calmを使用してNutanix AHV上に高可用性を備えたMySQLクラスタをデプロイするための設計図。

Windows Server: Calmを使用してNutanix AHV上にWindows Server 2019 VMをデプロイするためのブループリント。

[Pythonのインストール]: Calmを使用してLinux VMにPythonをインストールするタスク。

Calmの公開リポジトリには、コミュニティメンバーが作成・公開したNutanixの検証済みカスタムスクリプトは含まれていません。これらのスクリプトは、[Automation]と呼ばれる別のリポジトリでホストされています。[Automation]は、コミュニティ主導のNutanix自動化のための集中型リポジトリです。これらのスクリプトはNutanixによって公式にサポートまたは推奨されておらず、CalmまたはNutanix製品の最新バージョンと互換性がない場合があります。

Nutanixは、ソースリポジトリからスクリプトをシードするための手順を文書化していません。ユーザーはCalmタスクライブラリを使用するのみ、GitHubリポジトリからスクリプトをインポートできます。Calmは他のソースリポジトリをサポートしていません。

参照：

Nutanix Calm DSL ユーザーガイド

Nutanix Calm DSL チュートリアル

Nutanix Calm ブループリント

Kubernetesクラスター

MySQL HA

Windows Server

[Pythonのインストール]

[オートメーション]

質問: 24

AWSセルフサービスアカウントを作成するために必要な共通ネットワーク要素はどれですか？

- A. NTP
- B. DNS
- C. SNMP
- D. FQDN

正解: ([正解を表示します](#))

包括的かつ詳細な説明

AWS のセルフサービス アカウントを設定する際、Prism Central は以下の機能を備えている必要があります。

* AWSサービスエンドポイントURLを解決する

* 名前解決によるAPI呼び出しの検証

Nutanixのドキュメントには、AWS、Azure、GCPを含むすべてのクラウドプロバイダーとの統合にはDNSが必要であると明記されています。

したがって、DNSは必須のネットワーク要素である。

質問: 25

Prism Centralのレポートによると、複数のクラスターにメモリ制約のある仮想マシンが複数存在します。対象となる仮想マシンでは、メモリホットアドが有効になっています。

X-Playを使用する場合、VMが適切に修復されるようにするには、プレイブックのアクションをどのような順序で追加すればよいですか？

- A. VMスナップショットの取得、VMの電源オフ、VMメモリの追加、アラートの解決、VMの電源オン
- B. VMメモリの追加、VMスナップショットの作成、アラートの解決
- C. VMの電源オフ、VMスナップショットの取得、VMメモリの追加、アラートの解決
- D. VMスナップショットの取得、VMメモリの追加、アラートの解決

正解: A ([コメントを发表する](#))

質問: 26

Calmのどの機能を使えば、ESXiハイパーバイザーのプロジェクトクォータを強制的に適用できますか？

- A. ポリシーエンジン
- B. ランブック
- C. プロジェクト環境
- D. プロジェクト割り当て

正解: [\(正解を表示します\)](#)

質問: 27

図書館では、タスクはどのようにリスト化されるのでしょうか？

- A. セルフサービスで図書館に行き、新しいタスクを作成します。
- B. プロジェクトビューからスクリプトをアップロードします。
- C. GitHubで新しいタスクを作成します。
- D. ブループリントまたはランブックからタスクを公開します。

正解: [\(正解を表示します\)](#)

特定のタスクを他の設計図や実行マニュアルで再利用できるようにするには、管理者はそのタスクをタスクライブラリに公開することができます。

ブループリントまたはランブックエディタで作業中に、管理者は設定済みの特定のタスクを選択できます。そのタスクの設定ペインには、「ライブラリに公開」オプションがあります。これを選択すると、タスク（スクリプトと設定を含む）が中央タスクライブラリに保存されます。公開されたタスクはライブラリリストに表示され、他のブループリントやランブックにインポートできるため、一貫性が保たれ、重複作業が削減されます。

質問: 28

管理者がセルフサービス（旧称Calm）に新しいアカウントを追加しましたが、次のエラーが表示されます。

```
The project for this blueprint doesn't have any associated Nutanix account
```

アカウントをセルフサービスプロジェクトで使用できるようにするには、どの手順が不足していますか？

- A. アカウント認証
- B. プリズムセントラルVIP IP
- C. アカウント認証情報
- D. プリズムエレメントVIP IP

正解: [A \(コメントを发表する\)](#)

エラーメッセージは、ブループリントのプロジェクトに関連付けられたNutanixアカウントがないことを示しています。

これは通常、セルフサービス（旧称Calm）で追加された新しいアカウントがまだ認証されていないことを意味します。

アカウントの認証は、アカウントが適切に設定され、セルフサービスプロジェクト内で使用するのに必要な権限が付与されていることを確認するために必要です。

参考文献：

- * Nutanix Calmのアカウント管理に関するドキュメント。
- * Nutanixのアカウント検証に関するベストプラクティス。

質問: 29

Calm Marketplaceにはどのような機能が2つありますか？ 2つ選択してください。）

- A. 公開済みでバージョン管理された設計図
- B. 実行可能タスクのライブラリ
- C. Calmで作成されたすべての設計図の保管場所
- D. あらかじめシードされたアプリケーション設計図のセット

正解: A,D ([コメントを发表する](#))

Calm Marketplaceはアプリケーションストアとして機能し、エンドユーザーに利用可能なアプリケーションのカタログを提供します。デフォルトでは、Calmには複数のオープンソースアプリケーションおよびエンタープライズアプリケーション用の検証済みブループリントがプリインストールされています。これらはプリインストールされたアプリケーションブループリントのセットです。さらに、Marketplace Managerは、デフォルトのブループリントとユーザーが作成したブループリントをローカルのMarketplaceに公開するためのステージングエリアとして機能します。

これらは公開され、バージョン管理されたブループリントです。その他の2つのオプション、実行可能なタスクのライブラリとCalmで作成されたすべてのブループリントのストアは、Calm Marketplaceの機能ではありません。参照 :Calm: Marketplace - Read the Docs および Calm: Marketplace - Read the Docs

質問: 30

セルフサービス（旧称Calm）サブストレートとは何ですか？

- A. Substrates は、ブループリントが最初に起動されたとき、またはアプリ全体が最終的に削除されたときに実行されるインストールおよびアンインストール操作を使用します。
- B. サブストレートとは、基盤となるクラウドと仮想マシンインスタンスの組み合わせです。
- C. サブストレートとは、アプリ上で特定のタスクを実行するために使用されるランブックのことです。
- D. サブストレートは、セルフサービススクリプトのテンプレート言語の一部です。これらは、スクリプトが実行される前にセルフサービス実行によって評価されます。

正解: ([正解を表示します](#))

Nutanix Self-Service（旧称Calm）では、サブストレートとは、基盤となるクラウドインフラストラクチャと仮想マシンインスタンスの組み合わせを指します。サブストレートは、クラウドプロバイダー、仮想化プラットフォーム、および関連するVM構成を含む、アプリケーションがデプロイおよび管理される環境を定義します。

参考文献：

- * Nutanix CalmのSubstratesに関するドキュメント。

* Nutanixのアプリケーション導入に関するベストプラクティス。

質問: 31

Calmのどの機能を使えば、WindowsまたはLinuxの仮想マシンの動的なリストに対してタスクベースの自動化を作成できますか？

- A. プロジェクト
- B. 設計図
- C. プレイブック
- D. ランブック

正解: ([正解を表示します](#))

ランブックは、Windows または Linux VM の動的なリストに対してタスクベースの自動化を作成できる Calm の機能です。ランブックは、1 つ以上の VM またはサービスで実行できるタスクの集合です。タスクは、コマンドの実行、スクリプトの実行、API の呼び出し、通知の送信などのアクションを実行できる自動化の単位です。ランブックは、手動、スケジュール、またはイベントに基づいてトリガーできます。ランブックは、バックアップ、リストア、パッチ適用、スケーリング、トラブルシューティングなどの一般的な操作を自動化するために使用できます。参照: Nutanix Certified Professional - Multicloud Automation (NCP-MCA) 試験ブループリントガイド、16 ページ。Nutanix Calm ユーザーガイド、セクション 3.4。

有効的な**NCP-MCA**問題集はJPNTTest.com提供され、**NCP-MCA**試験に合格することに役に立ちます！JPNTTest.comは今最新**NCP-MCA**試験問題集を提供します。JPNTTest.com NCP-MCA試験問題集はもう更新されました。ここで**NCP-MCA**問題集のテストエンジンを手に入れます。最新版のアクセス、<https://www.jpntest.com/shiken/NCP-MCA-mondaishu> **102問、30%ディスカウント**、特別な割引コード: **JPNshiken**」

質問: 32

企業のアプリケーション向けに、標準的な3層ホスティング環境を構築するための設計図が作成されました。この設計図には、ロードバランサー、複数のWebサーバー、データベースサーバー、および小規模なテストアプリケーションが含まれています。

設計図のテスト中に、アプリケーションがデータベースに接続できないという問題が発生しました。原因は、アプリケーション起動時にデータベースソフトウェアのインストールが完了していないことにあることが判明しました。

どの方法が、データベースが起動する前にアプリケーションが起動するのを最も効率的に防ぐことができるでしょうか？

- A. スタートスクリプトでスリープ文を使用する
- B. 接続を再試行するためのループを作成する

- C. ダウンロードではなくローカルインストールを使用する
- D. サービス依存関係を作成する

正解: ([正解を表示します](#))

質問: 33

管理者は、複数のクラスターにおけるPrism Centralの日常業務を簡素化する必要があります。カテゴリはどのエンティティに割り当てることができますか？

- A. クラスター
- B. ハイパーバイザー
- C. 保護ドメイン
- D. 収納容器

正解: ([正解を表示します](#))

カテゴリは、Prism Central のエンティティに割り当てることができるキーと値のペアであり、日常的な操作と管理を簡素化します。カテゴリを使用すると、共通の属性に基づいてエンティティをフィルタリング、検索、グループ化できます。また、カテゴリを使用して、さまざまなエンティティのポリシーと権限を定義することもできます。カテゴリは、クラスター、VM、イメージ、ネットワーク、ブループリント、アプリケーション、またはプロジェクトに割り当てることができます。ハイパーバイザ、保護ドメイン、ストレージコンテナはPrism Central のエンティティではないため、カテゴリを割り当てることはできません。参照: Nutanix Certified Professional - Multicloud Automation (NCP-MCA) 試験ブループリントガイド、12 ページ。Nutanix Prism Central ガイド、セクション 4.1。

質問: 34

管理者は、環境:開発カテゴリ内のVMの一部がスナップショットから復元されるたびに通知を受け取りたいと考えています。

管理者はこの要件を満たすために、どのトリガーを使用すべきでしょうか？

- A. イベント。イベントタイプはスナップショットからのVM復元、ターゲットVMは特定のVMです。
- B. イベント、イベントはスナップショット復元、対象VMは環境: Dev の VM です
- C. アラートの一致条件。アラートの種類はスナップショット復元で、条件は VM 名です。
- D. アラート。アラートの種類は「スナップショットから復元されたVM」、対象VMのカテゴリは「環境: 開発」です。

正解: ([正解を表示します](#))

イベントトリガーは、Nutanixプラットフォームで特定のイベントが発生したときにプレイブックを実行するために使用できるトリガーの一種です。イベントトリガーは、イベントタイプ、ターゲットVM、ターゲットVMカテゴリ、ターゲットプロジェクト、ターゲットユーザーなど、さまざまなパラメータで構成できます。このシナリオでは、管理者はEnvironment:Devカテゴリ内のVMのサブセットがスナップショットから復元されたときに通知を受け取りたいと考えています。

したがって、イベントトリガーには以下のパラメータが必要です。

* イベントの種類 :スナップショット復元。これは、仮想マシンがスナップショットから復元されたことを示すイベントです。

* 対象VM: 環境: Dev のVM。これは、トリガーに関連するVMを指定するフィルターです。環境: Dev のVMを選択すると、トリガーは環境:Dev カテゴリに属するVMにのみ適用されます。

* その他のパラメータ :これらはデフォルトのままにしておくことも、必要に応じてカスタマイズすることもできます。

参考文献 :

* Nutanix マルチクラウド自動化管理 (NMCAA) コース、モジュール 3: X-Play、レッスン 3.2:

プレイブックの作成と管理、スライド13 :イベントトリガー

* Nutanix認定プロフェッショナル - マルチクラウド自動化 (NCP-MCA) 試験ブループリントガイド、セクション3 :

ブループリント、プレイブック、および自動化設定の検証、目標3.1 :プレイブック実行失敗の原因を特定する

質問: 35

Calmはどのような2つの方法で展開できますか？ (2つ選択してください。)

- A. Prism Element 内で有効化
- B. ESXi上にVMとしてデプロイ
- C. Hyper-V上にVMとしてデプロイ
- D. AHV上にVMとしてデプロイ済み

正解: ([正解を表示します](#))

CalmはESXiまたはAHVハイパーバイザー上にVMとしてデプロイでき、NutanixインフラストラクチャなしでCalmの機能を利用できます。Calmは、ESXiやAHVを含むNutanixがサポートするあらゆるハイパーバイザー上で実行できるVMであるPrism Central内でも有効にできます。ただし、各Nutanixクラスタの管理インターフェイスであるPrism Element内ではCalmを有効にできません。また、CalmはHyper-V上にVMとしてデプロイすることもできません。Hyper-VはCalmのサポート対象ハイパーバイザーではないためです。参考資料 :
Nutanix Calmの構成とトレーニング、ESXiへのCalmのデプロイ | Nutanixコミュニティ、Nutanixサポート&インサイト

質問: 36

管理者は、VDIソリューションを通じて、ユーザーに会社の基幹業務アプリケーションへのアクセスを提供している。

管理者は、会社がこれらのアプリケーションを使用する200人の新規従業員を雇用する予定であるという情報を受け取った。

環境はサードパーティ製のツールによって監視されており、VDIソリューションの容量が不足しそうになると管理者に通知されます。これにより、管理者は追加のリソースを作成し、VDIソリューションに追加する時間を確保できます。

これを自動化するためのプレイブックを作成する際、管理者は何を使用すべきでしょうか？

- A. REST APIに基づくトリガー
- B. メールに基づくトリガー
- C. イベントに基づくトリガー
- D. アラートに基づくトリガー

正解: [\(正解を表示します\)](#)

管理者は、VDIソリューションのスケーリングを自動化するプレイブックを作成する際に、イベントに基づくトリガーを使用する必要があります。イベントトリガーは、Nutanix環境またはサードパーティシステムで特定のイベントが発生したときにプレイブックを実行するトリガーの一種です。イベントトリガーは、Prismアラート、Calmアクション、外部Webhookなど、さまざまなソースからのイベントをリッスンするように構成できます。このシナリオでは、管理者はイベントトリガーを使用して、サードパーティの監視ツールからのWebhookをリッスンし、追加のリソースを作成してVDIソリューションに追加するプレイブックを実行できます。

REST APIに基づくトリガーは、管理者がAPIコールを使用してプレイブックを手動で呼び出す必要があるため、最適な選択肢ではありません。これは、容量しきい値に達したときにプレイブックを自動的に実行するイベントトリガーを使用するよりも、効率性や信頼性に劣ります。

メールに基づくトリガーも最適な選択肢とは言えません。なぜなら、管理者がサードパーティツールからの通知を受信するためにメールサーバーとメールボックスを設定する必要があるからです。これは自動化プロセスに複雑さとオーバーヘッドを加え、イベントトリガーを使用する場合ほど安全かつ迅速ではない可能性があります。

アラートに基づくトリガーは有効な選択肢ですが、Prismアラートシステムとサードパーティツールとの互換性および可用性に依存します。サードパーティツールがPrismにアラートを送信できる場合、管理者はアラートトリガーを使用してプレイブックを実行できます。しかし、サードパーティツールがPrismと統合されていない場合、管理者はアラートトリガーを使用できず、代わりにイベントトリガーを使用する必要があります。

参考文献：

* Nutanix Calmユーザーガイド：第3章 X-Play

* Nutanix Calm DSL ユーザーガイド：第5章 :プレイブック

* Nutanix Certified Professional - Multicloud Automation (NCP-MCA) 試験ブループリントガイド :セクション 1 :

自動化の概念と原則を説明し、それぞれの違いを明確にする。

質問: 37

管理者は、Calmを使用してアプリケーションを拡張できる設計図を作成する任務を負っています。

管理者はスケーリングアクションを作成および実行するために、どの2つの操作を行うべきですか？ (2つ選択してください。)

- A. アプリケーションの「管理」タブでスケーリング操作を実行します。
- B. アプリケーションの「サービス」タブでスケーリングアクションを実行します。
- C. ブループリントのサービスプロファイルセクションの下にアクションを作成します。
- D. ブループリントのアプリケーションプロファイルセクションにアクションを作成します。

正解: ([正解を表示します](#))

Calm を使用してスケーリング アクションを作成および実行するには、管理者はブループリントのサービス プロファイル セクションとアプリケーション プロファイル セクションにアクションを作成する必要があります。サービス プロファイル セクションでは、VM 構成、実行するスクリプト、スケーリング パラメーターなど、ブループリント内の各サービスのプロパティとアクションを定義します。アプリケーション プロファイル セクションでは、インスタンス数、依存関係、スケーリング トリガーなど、アプリケーション全体のプロパティとアクションを定義します。その後、管理者は、スケーリング アクションの範囲に応じて、アプリケーションの [概要] タブまたは [サービス] タブでスケーリング アクションを実行できます。参照:

- * Nutanix認定プロフェッショナル - マルチクラウド自動化、18ページ
- * Nutanix Calm ユーザーガイド
- * Nutanix Calm ユーザーガイド
- * Nutanix Calm ユーザーガイド
- * Nutanix Calm ユーザーガイド

質問: 38

マクロ仮想マシンの共通プロパティには、どのオプションが含まれていますか？

- A. @@(アドレス)@@
- B. @@{calm_runbook_name}@@
- C. @@{endpoint.index}@@
- D. @@(calm_runbook_uuid)@@

正解: ([正解を表示します](#))

マクロ @@{calm_runbook_name}@@ は、仮想マシンの共通プロパティのマクロに含まれています。

このマクロは、実行中のランブックの名前を提供します。これは、タスクやスクリプト内で参照したりログを記録したりする際に役立ちます。

参考文献:

- * Nutanix Calmのマクロに関するドキュメント。
- * Nutanix の Calm でマクロを使用するためのベストプラクティス。

質問: 39

展示する。



管理者は、Calm GlobalをホストしているPCから、リモートのPrism Central (PC) 上でアプリケーションの展開を開始する必要があります。

管理者はこの要件を満たすために何をしなければならないか？

- A. ローカル PC 上に各リモート PC 用の Nutanix アカウントを作成し、そのアカウントをプロジェクトに追加します。
- B. Calm Global 上の任意のリモート PE に Nutanix アカウントを作成し、そのアカウントをプロジェクトに追加します。
- C. Calm Global 上の任意のリモート PC 用に Nutanix アカウントを作成し、そのアカウントをプロジェクトに追加します。
- D. ローカル PC 上に各リモート PE 用の Nutanix アカウントを作成し、そのアカウントをプロジェクトに追加します。

正解: [\(正解を表示します\)](#)

Calm GlobalをホストしているPCから、リモートのPrism Central (PC)にアプリケーションをデプロイするには、管理者はローカルPC (Calm GlobalをホストしているPC) 上に各リモートPC用のNutanixアカウントを作成し、これらのアカウントを該当するプロジェクトに追加する必要があります。この設定により、Calmは複数のPrism Centralインスタンス間でリソースを管理およびオーケストレーションできるようになります。

参照：

Nutanix Calmのマルチクラスタ管理に関するドキュメント。

Nutanixのグローバル展開におけるベストプラクティス。

質問: 40

Playbookのアラートトリガーは何をするものですか？

- A. 指定された時間間隔でプレイブックアラートを生成します
- B. プレイブックのインスタンスが失敗した場合は、管理者に通知します。
- C. プレイブックがトリガーされた場合に管理者に通知します
- D. アラートを選択します。アラートが生成されると、プレイブックが開始されます。

正解: [D \(コメントを发表する\)](#)

包括的かつ詳細な説明

Nutanix Playbooksは、以下のように定義されるアラートトリガーに基づいて開始できません。

* 特定の Prism Central アラート。生成されると、自動的に Playbook が起動します。

* アラートトリガーは、Calmが監視するアラート定義に直接対応します。

したがって、アラートトリガーはアラートを生成したり、管理者に通知したりすることではなく、選択されたアラートが発生するのを待ち、そのアラートが発生したときにプレイブックを起動します。

質問: 41

展示資料を参照してください。

Service Name

MyApp

VM Package Service

Name

MyAppVM

Cloud

Nutanix

AWS

Azure

Existing Machine

GCP

Nutanix

NUTANIX

開発者がこの依頼されたタスクを完了できるようにするには、何をする必要がありますか？ 2つ選択してください。）

- A. AWSおよびAzureプロバイダーを作成する
- B. プロジェクトにプロバイダーを追加する
- C. AWSとAzureの環境を有効にする
- D. Calmをバージョン3.2.xにアップグレードしてください

正解: ([正解を表示します](#))

開発者が要求されたタスクを完了できるようにするには、AWS および Azure プロバイダーを作成する必要があります (オプション A)。これは、Nutanix Calm のコンテキストでは、プロバイダーはパブリック クラウドおよびプライベート クラウド インフラストラクチャとの統合であるためです。開発者は AWS および Azure クラウドにアプリケーションをデプロイしようとしていますが、現在構成済みのプロバイダーは Nutanix のみです。プロバイダーを作成したら、アプリケーションをデプロイできるように、それらをプロジェクトに追加する必要があります (オプション B)。オプション C は、マルチクラウド デプロイメントに環境が必要ないため誤りです。オプション D も、Calm バージョン 3.2.x はこの質問とは関係がないため誤りです。

参考資料 :この情報は、Nutanix Training & Certification で入手できる Nutanix の公式トレーニングおよび認定ドキュメントで確認できます。試験の目的と形式の詳細については、Nutanix Certified Professional - Multicloud Automation (NCP-MCA) 6.5 試験ガイドも参照してください。

さらに、YouTubeの「Nutanix Calm - Multicloud Automation」プレイリストをご覧くださいと、Nutanix Calmの機能に関するビデオチュートリアルをご覧ください。

質問: 42

ある企業が新しいプロジェクトチームを立ち上げ、先週定義された新しいパブリッククラウド環境の最初の設計図を作成するよう管理者に依頼しました。これはAWSへの最初のデプロイメントとなります。

管理者には以下の情報が提供されています。

VM名: web01-@@{unique}@@

IPアドレス :プロバイダ割り当て

OSバージョン :Windows Server 2016

デプロイ場所: AWS

地域: us-west-1

プロジェクト: デフォルト

管理者は最初の設計図を作成する際に、まず何をすべきでしょうか？

- A. 新しいサービスを作成する
- B. 新しい設計図を作成する
- C. 新しいプロジェクトを作成する
- D. 新しいプロバイダーを作成する

正解: ([正解を表示します](#))

質問: 43

展示する。



次のタスクに進む前に60秒間待機するには、どのタスクを使用すればよいですか？

- A. sleep 60 コマンドを含む bash スクリプトを実行します。
- B. ギフトからシェルスクリプトをダウンロードして実行するHTTPタスク。
- C. 遅延時間は60秒です。
- D. 60秒を指定した待機タスク。

正解: **D** ([コメントを发表する](#))

Nutanix Calm ブループリントで次のタスクに進む前に 60 秒待つには、

「待機」タスクを実行し、60秒を指定します。このタスクは、追加のスクリプトを必要とせず
に実行フローに遅延を導入するために特別に設計されています。

参考文献：

- * Nutanix Calmの待機タスクに関するドキュメント。
- * NutanixのBlueprintタスク管理に関するベストプラクティス。

質問: 44

Calmのどの機能を使えば、WindowsまたはLinuxの仮想マシンの動的なリストに対してタスクベースの自動化を作成できますか？

- A. プロジェクト
- B. 設計図
- C. プレイブック
- D. ランブック

正解: **D** ([コメントを发表する](#))

ランブックは、Windows または Linux VM の動的なリストに対してタスクベースの自動化を作成できる Calm の機能です。ランブックは、1 つ以上の VM またはサービスで実行できるタスクの集合です。タスクは、コマンドの実行、スクリプトの実行、API の呼び出し、通知の送信などのアクションを実行できる自動化の単位です。ランブックは、手動、スケジュール、またはイベントに基づいてトリガーできます。ランブックは、バックアップ、リストア、パッチ適用、スケーリング、トラブルシューティングなどの一般的な操作を自動化するために使用できます。参照: Nutanix Certified Professional - Multicloud Automation (NCP-MCA) 試験ブループリントガイド、16 ページ。Nutanix Calm ユーザーガイド、セクション 3.4。

質問: 45

セルフサービスアプリケーションに組み込まれている、よく使われるマクロは何ですか？

- A. calm_date
- B. calm_generate_uuid
- C. calm_math
- D. calm_unique

正解: ([正解を表示します](#))

提供されているオプションの中で、calm_unique はセルフサービスエンジンによって標準で組み込まれているマクロです。

* 目的: @@{calm_unique}@@ マクロは、実行時に一意の短い英数字文字列を生成します。

* ユースケース: VM 名、ホスト名のプレフィックス、またはインフラストラクチャ内で重複する識別子を持つことができないその他のリソース (VM Web の名前付けなど) の一意性を確保するために、グループプリントで広く使用されています。

@@{calm_unique}@@ (名前衝突を防ぐため)。

* その他のオプション: calm_date、calm_generate_uuid、calm_math は、Self-Service マクロライブラリの標準組み込みマクロ名ではありません (ただし、時間ベースの操作には calm_time と calm_now が存在します)。

質問: 46

開発責任者から、アプリケーションの負荷テストのため、営業時間外にリソースを大量に消費するスクリプトを別のテスト環境で実行するよう依頼がありました。現在の環境は、Self-Service (Calm) 内の別々のプロジェクトとして設定されています。

要件:

* このスクリプトは、各テスト環境で実行する必要があります。

* スクリプトは、各テスト環境ごとに異なる時間に実行する必要があります。

開発チームは、必要に応じてスクリプトを修正できる能力を必要としています。

管理者はどのようにしてその任務を遂行するのだろうか？

- A. 発行ランブック
- B. プレイブックを公開する
- C. 設計図
- D. プレイブック

正解: A ([コメントを发表する](#))

リソースを大量に消費するスクリプトを、異なるテスト環境で異なる時間に実行するには、管理者はランブックを公開する必要があります。ランブックを使用すると、複数の環境にわたるタスクを自動化でき、特定の時間に実行するようにスケジュール設定できます。さらに、スクリプトの変更に合わせて、開発チームが必要に応じてランブックを修正することも可能です。

参照:

Nutanix Calmのランブック公開に関するドキュメント。

Nutanixにおける自動化とスケジューリングのベストプラクティス。

有効的なNCP-MCA問題集はJPNTTest.com提供され、NCP-MCA試験に合格することに役に立ちます！JPNTTest.comは今最新NCP-MCA試験問題集を提供します。JPNTTest.com NCP-MCA試験問題集はもう更新されました。ここでNCP-MCA問題集のテストエンジンを手に入れます。最新版のアクセス、<https://www.jpntest.com/shiken/NCP-MCA-mondaishu> 102問、30%ディスカウント、特別な割引コード: **JPNshiken**」

質問: 47

管理者は、新しいOracle Cloudへのセルフサービスアクセスを設定したいと考えています。管理者はこのタスクをどこで実行するのでしょうか？

- A. マーケットプレイス
- B. 環境
- C. プロジェクト
- D. プロバイダー

正解: ([正解を表示します](#))

Nutanix Self-Service (旧称Calm) 内で新しいクラウドターゲット Oracle Cloud、AWS、Azure、GCPなど)へのアクセスを設定するには、管理者はProvidersセクションで接続を定義する必要があります。

* プロバイダー (設定) ここは、外部インフラストラクチャへの接続の詳細、APIエンドポイント、認証情報などを定義する基本的な構成領域です。プロジェクト、環境、またはブループリントで新しいクラウドを利用する前に、ここで「アカウント」または「プロバイダー」の定義を作成する必要があります。

* ワークフロー:管理者は、「プロバイダー (またはクラウドプロバイダー)」タブに移動し、プロバイダータイプを選択し Oracle Cloudがバージョンにネイティブにリストされていない場合は、プラグインまたは汎用プロバイダーを使用)、必要なリージョンと認証情報を入力します。

* 差別化:

* 環境 (B)は、特定のプロジェクトに割り当てられたプロバイダーのサブセットです。

* マーケットプレイス (A)は、アプリケーションを公開するためのものであり、インフラストラクチャ接続を構成するためのものではありません。

質問: 48

管理者は、単一のVM ブループリント Within で作成されたAWSで実行中のVMからスナップショットを復元する必要があります。

管理者はこのタスクをどのCalmタブで実行すべきでしょうか？

- A. 管理
- B. スナップショット

C. 回復

正解: ([正解を表示します](#))

Nutanix Calm のドキュメント 1 によると、[スナップショット] タブでは、管理者はブループリントに含まれる VM のスナップショットを表示、作成、復元できます。[管理] タブにはブループリントのステータスとアクションのみが表示され、[復旧] タブは災害復旧操作に使用されます 2。参照:

1 Nutanix Calm: スナップショットとリストアクションの紹介3

2 Nutanix Calm ユーザーガイド :ブループリント操作

質問: 49

DevOps チームは、テスト環境の管理に Self-Service を使用しています。彼らは、開発者に Self-Service への完全な管理者権限を与えることなく、開発者がマーケットプレイスから独自の開発用 VM のデプロイをリクエストし、運用管理 (Day-2 Operations) を行えるようにしたいと考えています。

この要件を満たすために適切な役割はどれですか？

- A. 開発者
- B. 消費者
- C. プロジェクト管理者
- D. オペレーター

正解: ([正解を表示します](#))

Nutanix Self-Service は、それぞれ特定の権限を持つ複数のユーザーロールを定義しています。

ドキュメントでは、コンシューマーロールを次のように説明しています。

- * マーケットプレイスまたは割り当てられたブループリントからアプリケーションをデプロイできます
- * 2日目の操作（電源操作スナップショットなど）を実行できます。
- * 設計図、環境、またはプロジェクト構成の変更は制限されています
- * 管理者権限なしでワークロードのデプロイと管理を行う必要があるエンドユーザーに最適です。これは、DevOps チームが必要とするものと完全に一致します。

他の役割が間違っている理由

- * 開発者 (A): 設計図や環境を変更できる - 権限が大きすぎる。
- * プロジェクト管理者 (C): プロジェクトリソースを完全に制御できます。必要以上のアクセス権限があります。
- * オペレーター (D): 自動化および運用監視に使用され、エンドユーザー向け VM の展開には使用されません。

したがって、消費者 (B) は正しく意図された役割である。

質問: 50

消費者が属性を変更できるようにするには、ブループリント作成者は設計に何を実装すべきでしょうか？

- A. カスタムアクション
- B. カスタムマクロを使用したeScriptタスク
- C. ランタイム変数
- D. 組み込みマクロを使用したHTTPタスク

正解: ([正解を表示します](#))

ランタイム変数は、ブループリントのデプロイ中またはデプロイ完了後にコンシューマーが変更できる変数です。これにより、コンシューマーはインフラストラクチャとアプリケーションの属性をニーズに合わせてカスタマイズできます。ランタイム変数は、ブループリントの設定またはブループリントのYAMLファイルで定義できます。また、ブループリントのタスクで使用して、動的な値をスクリプトやコマンドに渡すこともできます。ランタイム変数には、テキスト、数値、ブール値、リスト、パスワードなど、さまざまな型があります。さらに、コンシューマーをガイドするためのデフォルト値、制約、説明を設定することもできます。

参照：

Nutanix認定プロフェッショナル - マルチクラウド自動化 (NCP-MCA) 試験ブループリントガイド、セクション2、目標2.1 Nutanixマルチクラウド自動化管理 (NMCAA) コース、モジュール4、レッスン4.3 Nutanix Calmユーザーガイド、第4章、セクション4.2

質問: 51

管理者がイメージから仮想マシンを新規構築クラスターにデプロイしようとしていますが、イメージが利用できません。管理者は他のクラスターには問題なくイメージをデプロイできます。イメージ配置ポリシーは既にPrism Central内に作成済みです。

なぜこのイメージはクラスターへのデプロイに使用できないのですか？

- A. クラスターには配置ポリシーに適切なカテゴリが割り当てられていません。
- B. 画像が破損しています。
- C. 画像には配置ポリシーに適したカテゴリが割り当てられていません。
- D. 画像はクラスターに直接アップロードされていません

正解: ([正解を表示します](#))

クラスターとイメージに適切なカテゴリが割り当てられていないため、イメージをクラスターにデプロイできません。配置ポリシーとは、割り当てられたカテゴリと値に基づいて、どのクラスターとイメージがVMのデプロイに使用できるかを決定する一連のルールです。クラスターとイメージが配置ポリシーの基準に一致しない場合、VMデプロイのオプションとして表示されません。そのため、管理者はクラスターとイメージに適切なカテゴリと値を割り当てて、配置ポリシーと互換性を持たせる必要があります。参照: Nutanix Certified Professional - Multicloud Automation (NCP-MCA) 試験ブループリントガイド、12ページ。Nutanix NCP-MCA 問題集、111 問目。

質問: 52

組織全体で新しい監視アプリケーションが展開されています。管理者には、すべてのLinux仮想マシンへのローカルエージェントのインストールを自動化する作業が任されています。

現在の環境には、以下のVMSが導入されています。

Calm導入以前に作成されたVMSは18件です。

Calm導入後に作成されたVMSは32件です。

既存の仮想マシンに対してこのデプロイメントを自動化するには、管理者はどのような操作を行うべきでしょうか？

- A. Calmで、Calm導入前と導入後に作成されたVMSの両方に接続するBrownfieldデプロイメントを作成し、エージェントインストールスクリプトをブループリントに追加します。
- B. Calmで、すべてのLinux VMを含むエンドポイントを作成し、エージェントのインストール用のシェルスクリプトを実行するランブックをエンドポイントに含めます。
- C. 監視クライアントを含む新しいゴールデンイメージを作成し、すべてのVMを再度デプロイして、Calmの管理下に置きます。

正解: [\(正解を表示します\)](#)

すべてのLinux VMにローカルエージェントを自動化する最適な方法は、すべてのLinux VMを含むエンドポイントを作成し、そのエンドポイントをエージェントのインストール用シェルスクリプトを実行するRunbookに含めることです。この方法により、管理者はCalm Runbookの機能を活用できます。この機能を使えば、設計図やアプリケーションを必要とせずに、複数のVM間でタスクをオーケストレーションできます。また、管理者はVMを名前、タグ、その他の条件でフィルタリングして、エンドポイントの対象となるVMを選択することもできます。シェルスクリプトはRunbookのタスクとして追加し、選択したエンドポイントで実行できます。

オプションAは正しくありません。ブラウンフィールド展開は、既存のVMと既存のブループリントからアプリケーションを作成するために使用されるものであり、ブループリントなしで複数のVMにわたるタスクを自動化するには適していません。さらに、ブラウンフィールド展開は、Calmによって既に管理されているCalm作成後のVMに接続することはできません。

オプションCは、新しいゴールデンイメージを作成してすべてのVMを再デプロイするプロセスが非常に時間がかかり、業務に支障をきたすため、適切ではありません。また、管理者は既存のVMのデータと構成を新しいVMに移行する必要があります。このオプションはCalmの自動化機能を活用しておらず、推奨されません。参照: [Nutanix Calm Runbooks & API Automation](#)、[Nutanix Support & Insights](#)、[Calm 3.0 is Here!](#)、[Nutanix Cloud Manager](#)

質問: 53

設計図にはどのような2種類がありますか？

- A. PaaS VMとSaaS VM
- B. シングルVMとマルチVM
- C. コンテナ化されたVMとサーバーレスVM

D. クラウドネイティブVMとオンプレミスVM

正解: ([正解を表示します](#))

Nutanix Calmには、シングルVMとマルチVMの2種類のブループリントがあります。シングルVMブループリントは、個々の仮想マシンのデプロイメントを定義および管理するために使用され、マルチVMブループリントは、依存関係と構成が定義された複数のVMにまたがるアプリケーションのデプロイメントを管理するために使用されます。

参考文献：

- * Nutanix Calmのブループリントタイプに関するドキュメント。
- * Nutanixのブループリント作成に関するベストプラクティス。

質問: 54

管理者は、Calm VM 用のポリシー エンジンを設定する任務を負っています。

管理者はこのタスクを完了するためにどのような情報を必要としますか？

- A. Calm VM の公開鍵。スケールアウト Calm VIVI の場合は、すべての VM の公開鍵を提供してください。
- B. Calm VX'L の秘密鍵 スケールアウト Calm VMU は、すべての VM の秘密鍵を提供します。
- C. すべての Prism Central 仮想 IP アドレスは、Calm のポリシー エンジンによって管理されます。
- D. Calmのポリシーエンジンによって管理されるすべてのデバイスのネットワーク情報。

正解: ([正解を表示します](#))

ポリシー エンジン、シングルまたはスケールアウトの Prism Central 用に設定された単一の VM です。Calm インスタンスでポリシー エンジンを実効にすると、ポリシー エンジン用に新しい VM が作成され、デプロイされます。ポリシー エンジン VM に必要なのは、Prism Central VM と同じネットワークに属する利用可能な IP アドレスだけです。このタスクでは、公開鍵や秘密鍵、Prism Central の仮想 IP アドレスを提供する必要はありません。参考資料: Nutanix サポート & インサイト、ESXi 上の Calm のデプロイ | Nutanix コミュニティ

質問: 55

管理者は、次の日曜日の午前1時に、仮想マシン内のvCPU数を削減する必要があります。

管理者はこのタスクをどのように自動化できますか？

- A. アラートをトリガーとするランブックを作成します。
- B. 指定した時間にトリガーされるプレイブックを作成します。
- C. REST API を呼び出すスクリプトを作成し、cron ジョブを設定します。
- D. アラートをトリガーとするプレイブックを作成します。

正解: ([正解を表示します](#))

特定のスケジュールに基づいて仮想マシン内のvCPU数を自動的に削減するには、管理者は指定した時間に実行されるプレイブックを作成する必要があります。このプレイブック

は、翌週の日曜日の午前1時に実行するようにスケジュール設定でき、仮想マシン内のvCPU数を削減するタスクを実行します。

参考文献：

- * NutanixのPlaybookスケジューリングに関するドキュメント。
- * Nutanix の VM タスク自動化に関するベストプラクティス。

質問: 56

管理者がVM上でCalm経由でスクリプトを実行した際に、以下のエラーメッセージを受け取りました。

Connection refused

この問題を引き起こす可能性のある2つの条件は何ですか？ 2つ選択してください。）

- A. VMポートはファイアウォールによって許可されていません。
- B. 認証情報に十分な権限がありません。
- C. VMはまだ起動処理中です。
- D. スクリプトにエラーがあります。

正解: A,B ([コメントを发表する](#))

エラー「接続拒否」はいくつかの理由で発生する可能性があります。Calm on VM を介してスクリプトを実行する場合、ファイアウォールの制限または権限不足が原因である可能性が最も高いです。オプション A は、VM ポートがファイアウォールによって許可されていないことを示唆しており、ファイアウォールの設定が接続を妨げていることを意味します。これは、スクリプトの実行に必要な特定のポートがブロックされていることが原因である可能性があります。オプション B は、資格情報に権限が不足していることを示しており、スクリプトを実行しようとしているユーザーまたはシステムに、接続を確立するために必要な権限がないことを意味します。オプション C は、スクリプトの実行前に VM が準備されているはずなので、可能性は低いです。オプション D は可能性はありますが、接続の問題を説明するには十分具体的ではありません。参考: このトピックに関する詳細情報は、次の資料を参照してください。

Nutanix Certified Professional - Multicloud Automation (NCP-MCA) 試験ブループリントガイド、セクション 3 - ブループリント、ランブック、プレイブック、および自動化設定の検証、9 ページ Nutanix Multicloud Automation Administration (NMCAA)、モジュール 5 - トラブルシューティング、レッスン 1 - Calm のトラブルシューティング、5-4 ページ

質問: 57

組織内で Prism Central 災害復旧を使用する場合、復旧した Prism Central 上のプレイブックに関して、次のうち正しい記述はどれですか？

- A. 認証情報プロバイダーが使用されるため、有効化されたプレイブックの認証情報に変更を加える必要はありません。

- B. 認証情報は、有効になっているプレイブックに再度入力する必要があります。そうすることで、プレイブックは引き続き正常に動作します。
- C. 有効化されたプレイブックの認証情報に変更を加える必要はありません。引き続き正常に動作します。
- D. 認証情報プロバイダーが使用されているため、認証情報は有効化されたプレイブックに再入力する必要があります。

正解: ([正解を表示します](#))

質問: 58

開発者は、以下の主要な項目を実行する開発ブループリントを持っています。

WindowsサーバーとUbuntuサーバーを作成します。

WindowsにIISをインストールします

UbuntuにMySQLをインストールする

開発の一環として、トラブルシューティングのためにオペレーターがIISサービスを再起動する必要があります。

開発者は、この機能をブループリントにどのように追加すればよいでしょうか？

- A. アプリケーションプロファイルの再起動アクションに実行タスクを追加します。
- B. Windows/IIS サービスの再起動アクションに実行タスクを追加します。
- C. Windows/IIS サービスの再起動アクションに遅延タスクを追加します。
- D. IISサーバーのエンドポイントと、サービスを再起動するランブックを作成します。

正解: ([正解を表示します](#))

サービスの再起動アクションを使用すると、開発者はサービスが再起動されたときに実行されるカスタムタスクを定義できます。実行タスクでは、IIS サービスの再起動など、対象の VM 上で任意のスクリプトまたはコマンドを実行できます。これにより、オペレーターは VM にログインしたり、他のツールを使用したりすることなく、セルフサービス ポータルを使用してサービスを再起動できます。

参考文献：

* Nutanix認定プロフェッショナル - マルチクラウド自動化 (NCP-MCA)v6.5、セクション 2、目標2.1：

与えられたシナリオに基づいて、セルフサービスを使用してインフラストラクチャとアプリケーションをデプロイするための設計図を作成します。

* Nutanix Certified Professional Multicloud Automation (NCP-MCA) 6 試験、11 ページ、セクション 2、目標 2.1: シナリオが与えられた場合、セルフサービスを使用してインフラストラクチャとアプリケーションをデプロイするためのブループリントを作成します。

質問: 59

Calmがコストショーバックに対応しているプラットフォームはどれですか？ (2つ選択してください。)

- A. SCVMM

- B. vCenter
- C. AHV
- D. AWSアカウント

正解: ([正解を表示します](#))

VMレプリカ設定のスケーリングでは、ブループリントサービスから作成できるVMの最小数、最大数、およびデフォルト値を指定できます。最小値とデフォルト値は、任意の時点およびデプロイ時に必要なVMの数以上でなければなりません。この場合、必要なVMの数は2です。最大値は、プロジェクトクォータをVMリソースで割った値以下でなければなりません。vCPUの場合は $100/12 = 8$ 、メモリの場合は $300/24 = 12$ です。これら2つの値のうち小さい方が最大値の制限値となり、8となります。

したがって、すべての要件を満たす唯一の選択肢はBです。最小値: 2、最大値: 7、デフォルト値: 2。

参考文献 :

* Nutanix Certified Professional - Multicloud Automation (NCP-MCA) 試験ブループリントガイド、10ページ、目標3.1 :シナリオが与えられた場合、セルフサービスを使用してインフラストラクチャとアプリケーションをデプロイするためのブループリントを作成する

* Nutanix Multicloud Automation Administration (NMCAA)、モジュール 5: セルフサービス、レッスン 5.2:

ブループリント設計、スライド23 :VMレプリカ設定のスケーリング

* Nutanix Certified Professional Multicloud Automation (NCP-MCA) 6 試験、10 ページ、目標 3.1:

シナリオに基づいて、セルフサービスを使用してインフラストラクチャとアプリケーションをデプロイするための設計図を作成します。

質問: 60

管理者はOSチームにLinux VMコンソールへのアクセス権を付与した。しかし、チームは新しく作成されたLinux VMの1つにアクセスできない。

管理者はこの問題を解決するにはどうすればよいでしょうか？

- A. Linux OS にローカルユーザーを作成し、OS チームにアクセス権限を付与します。
- B. OSチームのActive DirectoryグループにPrism管理者アクセス権限を付与します。
- C. OSチームのActive Directoryグループの役割を作成し、VMをその役割に追加します。
- D. 新しいVMをカテゴリに割り当て、OSチームにカテゴリへのアクセス権を付与します。

正解: ([正解を表示します](#))

カテゴリは、Nutanix Calm でリソースを整理および管理するための方法です。カテゴリを使用すると、アクセス ポリシーの定義、リソースのフィルタリング、アプリケーションのグループ化を行うことができます。管理者は、新しい VM をカテゴリに割り当てることで、Active Directory グループメンバーシップに基づいて OS チームにアクセス権を付与できます。OS チームは、Web SSH コンソールを使用して、Calm UI から Linux VM にアクセスできます。

参考文献 :

- * Nutanixサポート&インサイト、 「カテゴリ」セクション
- * Nutanixサポート&インサイト、 「Web SSHコンソールへのアクセス」セクション
- * Nutanix コマンドラインインターフェイス | Nutanix コミュニティ、 「nutanix ユーザーとして任意の CVM に SSH 接続し、ncli と入力して Enter キーを押すと ncli コマンドシェルに入ります。accli の場合も同じ手順です。」
- * Nutanixサポート&インサイト、 「Cloud-Initを使用したLinux VMのカスタマイズ」セクション

質問: 61

どの機能を使えば、設計図を公開して利用できるようになりますか？

- A. 統合マルチクラウドオーケストレーション
- B. マーケットプレイスとアプリケーション管理
- C. アプリケーション開発と近代化
- D. セルフサービスDSL - インフラストラクチャ・アズ・コード

正解: ([正解を表示します](#))

Nutanix Self-Service (Calm) の中で、エンドユーザー向けに設計図を公開するために特別に設計された機能が Marketplace です。

* マーケットプレイス :このコンポーネントは、組織のアプリストアとして機能します。管理者と開発者はブループリントを作成し、マーケットプレイスに公開します。

* プロセス: 「マーケットプレイスとアプリケーション管理」機能には、設計図を承認のために提出し、バージョン管理を行い、プロジェクトの権限に基づいてユーザーに表示させるワークフローが含まれます。

* 利用方法: 公開後、ユーザーは生の設計図キャンバスにはアクセスせず、代わりにマーケットプレイスアイテムにアクセスしてアプリケーションを起動（利用）します。

* 「統合マルチクラウドオーケストレーション」はプラットフォームの広範な目標を表し、「DSL」はコードベースの設計図を作成する方法であり、「マーケットプレイス」は公開と利用のための具体的な機能領域です。

有効的な**NCP-MCA**問題集はJPNTTest.com提供され、**NCP-MCA**試験に合格することに役に立ちます！JPNTTest.comは今最新**NCP-MCA**試験問題集を提供します。JPNTTest.com NCP-MCA試験問題集はもう更新されました。ここで**NCP-MCA**問題集のテストエンジンを手に入れます。最新版のアクセス、<https://www.jpntest.com/shiken/NCP-MCA-mondaishu> **102問、30%ディスカウント**、特別な割引コード: **JPNshiken**」

質問: 62

正しいマクロ構文はどれですか？

- A. @@{and}@@
- B. @@(and)@@
- C. @@[and]@@
- D. @@{and}]@@

正解: ([正解を表示します](#))

Nutanix Calmにおける正しいマクロ構文は、@@{and}@@です。この構文は、ブループリントやタスク内の変数やパラメータを参照するために使用され、実行中に値を動的に置換することを可能にします。

参考文献：

- * Nutanix Calmのマクロ構文に関するドキュメント。
- * Nutanix のマクロ使用に関するベストプラクティス。

質問: 63

アプリケーションチームは、必要なインフラストラクチャに関して、管理者に以下の高レベル要件を提示しました。

5つのアプリケーションVM

2台のデータベースVM

2台のWeb VM

環境のスケーリングを効果的に自動化するために、最低限必要な情報はどれですか？ (2つ選択してください。)

- A. アプリケーションのSLA稼働率
- B. 定常状態の資源利用
- C. 負荷時の想定リソース利用率
- D. アプリケーションに高い可用性が必要な場合

正解: B,C ([コメントを发表する](#))

環境のスケーリングを効果的に自動化するには、管理者はアプリケーション、データベース、およびWeb VMの定常状態のリソース使用率と負荷時の想定リソース使用率を把握する必要があります。これらの情報は、インフラストラクチャをデプロイするブループリントサービスのスケーリングポリシー、しきい値、およびアクションを定義するのに役立ちます。管理者は、Nutanix Multicloud Automationのセルフサービス機能を使用して、リソース使用率メトリックに基づいてスケールアップまたはスケールダウンできるブループリントサービスを作成できます。また、ランブック機能を使用して、スクリプトまたはAPIによるスケーリングアクションを自動化することもできます。

他の選択肢が間違っている理由は以下のとおりです。

* アプリケーションのSLA稼働率 :これは、環境のスケーリングを自動化するために必要な情報ではありません。アプリケーションのSLA稼働率は、アプリケーションの可用性と信頼性を測定するパフォーマンス指標です。管理者は、Nutanix Multicloud AutomationのX-Play機能を使用して、アラートやスケジュールに基づいてアクションをトリガーし、アプリケーションのSLA稼働率を確保できるイベント駆動型プレイブックを作成できます。

* アプリケーションに高可用性が必要な場合 :これは、環境のスケーリングを自動化するために必要な情報ではありません。アプリケーションの高可用性は、インフラストラクチャとアプリケーションのアーキテクチャおよび構成に影響を与える設計上の考慮事項です。管理者は、Nutanix Multicloud Automation のプロジェクト機能を使用して、インフラストラクチャとアプリケーションの可用性ドメイン、ネットワーク、およびストレージを定義できるプロジェクトを作成できます。

参考文献 :

* Nutanix Certified Professional - Multicloud Automation (NCP-MCA) 試験ブループリントガイド、セクション

2.1、2.2、2.4、2.5

* Nutanix マルチクラウド自動化管理 (NMCAA) コース、モジュール 2: セルフサービス、モジュール 3:

ランブック、モジュール5 :プロジェクト

* トレーニングハイライト :Nutanixマルチクラウド自動化管理 (NMCAA)、ビデオ2 :セルフサービス、ビデオ3 :ランブック、ビデオ5 :プロジェクト

質問: 64

環境内のコンポーネントとその依存関係を視覚化および構成できるグラフィックインターフェースはどれですか？

- A. 郵便配達人
- B. APIエクスプローラー
- C. ブループリントエディター
- D. Visual Studio Code

正解: ([正解を表示します](#))

Nutanix Calmのブループリントエディタは、環境内のコンポーネントとその依存関係を視覚化および構成できるグラフィカルインターフェイスです。このツールはアプリケーションのブループリントを視覚的に表現し、ユーザーがアプリケーションのデプロイメントを容易に設計、構成、管理できるようにします。

参考文献 :

* Nutanix Calmのブループリントエディターに関するドキュメント。

* Nutanixのブループリント設計に関するベストプラクティス。

質問: 65

アプリケーションのデプロイが失敗したため、修正が実施されました。失敗したデプロイメントを修正する最も最適な方法は何ですか？

- A. アプリケーションを再デプロイします。
- B. 再試行するための実行ブックを作成します。
- C. エラー処理を実装するように設計図を書き直す。
- D. 失敗したデプロイを再試行します

正解: ([正解を表示します](#))

失敗したデプロイメントを修正する最も最適な方法は、失敗したデプロイメントを再試行することです。このオプションを使用すると、管理者はアプリケーション全体を再デプロイしたり、新しいランブックを作成したりすることなく、失敗した時点からデプロイメントを再開できます。失敗したデプロイメントを再試行することで、アプリケーションの状態と構成が保持され、重複したリソースや競合の発生も回避されます。

アプリケーションの再デプロイは最善の選択肢ではありません。なぜなら、管理者は既存のアプリケーションを削除し、新しいアプリケーションを最初から起動する必要があるからです。この方法は時間とリソースの無駄遣いになり、データの損失や不整合を引き起こす可能性があります。

再試行用のランブックを作成することも、最善の選択肢とは言えません。なぜなら、管理者が再試行ロジックを処理するためのカスタムスクリプトまたはワークフローを作成する必要があるからです。この方法は自動化プロセスに複雑さとオーバーヘッドを追加し、元の設計図やアプリケーションと互換性がない可能性があります。

エラー処理を組み込むようにブループリントを書き換えることは有効な選択肢ではありませんが、最適な方法ではありません。この方法では、管理者がブループリントのコードを修正し、さまざまな種類のエラーや例外を処理するロジックを追加する必要があります。この方法によってブループリントの堅牢性と信頼性は向上しますが、デプロイの失敗自体を修正するわけではありません。管理者は、ブループリントを書き換えた後も、アプリケーションを再デプロイするか、失敗したデプロイを再試行する必要があります。

参照：

Nutanix Calmユーザーガイド：第章：アプリケーションの管理

Nutanix Calm DSL ユーザーガイド：第章：ブループリント

Nutanix認定プロフェッショナル - マルチクラウド自動化 (NCP-MCA) 試験ブループリントガイド：セクション3：ブループリント、ランブック、プレイブック、および自動化設定の検証

質問: 66

Self-Service (旧称Calm)は、どのくらいの頻度でデータベースを自動的にクリーンアップしますか？

- A. 3週間ごと
- B. 6週間ごと
- C. 3ヶ月ごと
- D. 6ヶ月ごと

正解: C ([コメントを发表する](#))

Self-Service (旧称Calm)は、3ヶ月ごとにデータベースを自動的にクリーンアップします。この定期的なメンテナンス作業により、古いデータや不要なデータが削除され、データベースのサイズとパフォーマンスが管理されます。

参考文献：

* Nutanix Calmのデータベースクリーンアップに関するドキュメント。

* NutanixのCalmメンテナンスに関するベストプラクティス。

質問: 67

管理者は、特定のミッションクリティカルな仮想マシンが営業時間外に再起動された場合、オンコール管理者に通知を送信する必要があり、また、再起動された他の仮想マシンについても運用チームにメールを送信する必要があります。

管理者はこのタスクを達成するために、どのような2つの行動を取るべきでしょうか？ (2つ選択してください。)

- A. 条件付きプレイブックを使用する
- B. 手動トリガーを使用してプレイブックを作成する
- C. Alert を使用してプレイブックを作成します。
- D. 分岐アクションを使用する

正解: A,C ([コメントを发表する](#))

管理者はこのタスクを実行するために、条件付きプレイブックを使用し、アラートを使用したプレイブックを作成する必要があります。条件付きプレイブックは、特定の条件または基準に基づいて管理者が異なるアクションを定義できるタイプのプレイブックです1。アラートを使用したプレイブックは、VM の状態を監視するアラート ポリシーによってトリガーされるタイプのプレイブックです2。これらの2つの機能を使用することで、管理者は、再起動された VM がミッションクリティカル VM であるかどうかを確認し、オンコール管理者に通知を送信するか、そうでない場合は運用チームにメールを送信するプレイブックを作成できます。

参考文献：

* Nutanix マルチクラウド自動化管理 (NMCAA) コース、モジュール 3: Nutanix X-Play、レッスン

2 :Nutanix X-Play Playbooks、トピック：条件付きプレイブック

* Nutanix マルチクラウド自動化管理 (NMCAA) コース、モジュール 4: Nutanix Calm ガバナンス、レッスン 2: Nutanix Calm アラート、トピック: アラート ポリシーとプレイブック

* Nutanix Certified Professional - Multicloud Automation (NCP-MCA) v6.5 試験ブループリントガイド、

* セクション 1: 自動化の概念と原則を説明し、区別する、目標 1.3: X-Play の構成要素を定義する

質問: 68

管理者がセルフサービス (旧称Calm)をバージョン3.3から3.6にアップグレードしました。アップグレード後、管理者はポリシーエンジンのスケジュールされたジョブがすべて失敗し、PCにこのアラートが表示されていることに気づきました。

```
Block Serial Number: 16SMXXXXXXXXX
alert_time: Thu May 04 2023 15:05:10 GMT-0800 (PST)
alert_type: PolicyEngineVersionMismatch
cluster_id: xxxxxx
alert_body: No Alert Body Available
```

管理者はアラートを解決するために何をすべきでしょうか？

- A. LCMを使用してポリシーエンジンをアップグレードします。

- B. YUM Update を使用してエンジンをアップグレードします。
- C. APTアップデートを使用してポリシーエンジンをアップグレードします。
- D. ポリシーエンジンVMを再起動します。

正解: ([正解を表示します](#))

Self-Service (旧称Calm)をバージョン3.3から3.6にアップグレードした後、管理者はポリシーエンジンのスケジュール済みジョブが失敗し、Prism Centralにアラートが表示されていることに気づきました。この問題は、アップグレードされたコンポーネント間のバージョン不一致が原因である可能性が高いです。推奨される解決策は、Lifecycle Manager (LCM)を使用してポリシーエンジンをアップグレードし、Self-Serviceの新しいバージョンとの互換性を確保することです。

参考文献：

- * NutanixのLCMを使用したコンポーネントのアップグレードに関するドキュメント。
- * Nutanixのアップグレード管理に関するベストプラクティス。

質問: 69

管理者はランサムウェア攻撃からの復旧作業中で、復旧した仮想マシンに対して Nutanix Guest Tools (NGT) の再構成に失敗したという、重要度の低いアラートを無視したいと考えています。

管理者は、重大なアラートを受信しながら、情報メッセージと警告メッセージを自動的に確認するにはどうすればよいでしょうか？

- A. NGT 用の条件に一致するアラートのプレイブックを作成します。
- B. NGT VM 用の手動トリガーベースのプレイブックを作成します。
- C. 特定のNGTアラートに対するアラートベースのプレイブックを作成します。
- D. 回復されたNGTイベント用のイベントベースのプレイブックを作成します。

正解: A ([コメントを發表する](#))

アラートポリシー自体ではなく、特定のプロパティ（重要度レベル：情報または警告など）に基づいてアラートに対応するという要件を満たすには、管理者はアラート一致条件トリガーを使用する必要があります。

Nutanix Intelligent Operations (X-Play) には、主に 2 つのアラート トリガーがあります。

* アラートトリガー：特定のアラートポリシー（例：ホストダウン」）が生成されたときにプレイブックがトリガーされます。ポリシー自体が重大度指定でない限り、重大度に関係なく、そのポリシーのすべてのインスタンスに適用されます。

* アラートの条件一致: このトリガーを使用すると、管理者は指定された条件に一致するアラートが発生したときに実行されるプレイブックを定義できます。設定可能な条件には、重大度(重大、警告、情報)、影響タイプ、対象エンティティ、アラートポリシーなどがあります。

「アラート一致条件」トリガーを使用してプレイブックを作成することで、管理者は「重要度: 情報」と「重要度: 警告」を具体的に選択し、NGTアラートポリシーをフィルタリングできます。その後、「アラートの確認」アクションを追加できます。これにより、重要度の低い

NGTアラートのみが自動的に確認され、重要なNGTアラート（条件に一致しないもの）は引き続き管理者に通知されます。

質問: 70

DevOpsチームは、アプリケーション層（Linux VMで構成）のスケールアウトを含むCalmブループリントを作成しました。そして今、DevOpsチームはサードパーティツールを使用してスケールアウトを自動化し、単一のコマンドでCI/CD環境をさらに自動化したいと考えています。

管理者はこのタスクを達成するために、どのような行動を取るべきでしょうか？

- A. サードパーティ製ツールを修正してCalmとの連携を追加するには、専門サービスにお問い合わせください。
- B. ウェブフックをトリガー、REST API呼び出しをアクションとするプレイブックを作成します。
- C. Calmスケールアウトアクションを実行するスクリプトを作成します。
- D. 管理者に通知するアラートを設定します。

正解: [\(正解を表示します\)](#)

サードパーティツールを使用してアプリケーションレイヤーのスケールアウトを自動化する最良の方法は、トリガーとしてWebhook、アクションとしてREST API呼び出しを含むPlaybookを作成することです。Webhookは、コードのコミットやビルドの完了など、特定のイベントが発生したときにサードパーティサービスがCalmサーバーに通知を送信できるようにするメカニズムです。REST API呼び出しは、ブループリントの起動やサービスのスケールアウトなど、プログラムによってCalmサーバーとやり取りする方法です。これら2つの要素を組み合わせたPlaybookを作成することで、管理者はサードパーティツールが単一のコマンドでCalmサーバー上のスケールアウトアクションをトリガーできるようにすることができます。その他のオプションは、実現不可能、非効率的、またはこのタスクには関係ありません。参照: [Nutanix Calm: Playbooks - Read the Docs](#) および [Nutanix Calm: REST API - Read the Docs](#)。

質問: 71

管理者は、アプリケーションのデプロイ先としてAWSを使用可能な場所として追加する必要があります。

管理者はどこでその作業を行うのでしょうか？

- A. マーケットプレイス
- B. プロジェクト
- C. 設計図
- D. プロバイダー

正解: [D \(コメントを发表する\)](#)

管理者は、CalmにAWSをプロバイダーとして追加する必要があります。プロバイダーとは、アプリケーションのVMまたはサービスをホストするクラウドプラットフォームまたはインフラストラクチャのことです。Calm

は、Nutanix、AWS、Azure、GCP、VMware、Kubernetes など、さまざまなプロバイダーをサポートしています。プロバイダーを追加するには、管理者は Calm UI の [プロバイダー] ページに移動し、[+プロバイダーの作成] ボタンをクリックする必要があります。次に、AWS プロバイダー タイプを選択し、名前、アクセス キー、シークレット キー、リージョンなどの必要な情報を入力する必要があります。参照: Nutanix Certified Professional - Multicloud Automation (NCP-MCA) Exam Blueprint Guide、11 ページ。Nutanix Calm User Guide、セクション 3.1。

質問: 72

Playbookを実行するために使用できる有効なトリガータイプを2つ挙げてください。(2つ選択してください。)

- A. マニュアル
- B. 警告
- C. レポート
- D. 監査

正解: [\(正解を表示します\)](#)

プレイブックは、オンデマンドまたはトリガーに基づいて実行できるタスクの集合です。プレイブックを実行するためのトリガーには、手動とアラートの2種類があります。手動トリガーを使用すると、Prism Central UI または Calm API からオンデマンドでプレイブックを実行できます。アラートトリガーを使用すると、Prism Central またはサードパーティシステムによって特定のアラートが生成されたときに、プレイブックを自動的に実行できます。レポートと監査は、プレイブックの有効なトリガータイプではありません。参照: Nutanix Multicloud Automation Administration (NMCAA)、9 ページ。Nutanix Certified Professional - Multicloud Automation (NCP-MCA)、セクション 1。

質問: 73

管理者は、複数のクラスターにおけるPrism Centralの日常業務を簡素化する必要があります。カテゴリはどのエンティティに割り当てることができますか？

- A. クラスター
- B. ハイパーバイザー
- C. 保護ドメイン
- D. 収納容器

正解: [A \(コメントを发表する\)](#)

カテゴリとは、Prism Central のエンティティに割り当てることができるキーと値のペアであり、日々の運用と管理を簡素化するために使用できます。カテゴリを使用すると、共通の属性に基づいてエンティティをフィルタリング、検索、グループ化できます。

カテゴリは、さまざまなエンティティのポリシーとアクセス許可を定義するためにも使用できます。カテゴリは、クラスター、VM、イメージ、ネットワーク、ブループリント、アプリケーション、またはプロジェクトに割り当てることができます。ハイパーバイザー、保護ドメイン、ストレージコンテナは Prism Central のエンティティではないため、カテゴリを割り

当てることはできません。参照: Nutanix Certified Professional - Multicloud Automation (NCP-MCA) Exam Blueprint Guide、12 ページ。Nutanix Prism Central Guide、セクション 4.1。

質問: 74

Self-Service (旧称Calm)を導入するための前提条件は何ですか？

- A. 少なくとも12GBのメモリが割り当てられます。
- B. Prism Central 上で実行されている Prism Web コンソール クラスタに、一意のサービス IP アドレスを設定する必要があります。
- C. Prism Central 上で実行されている Prism Web コンソール クラスタに、一意の仮想 IP アドレスを設定する必要があります。
- D. mDNSサーバーはPrism Centralからアクセス可能です。

正解: ([正解を表示します](#))

Self-Service (旧称Calm)を導入するための前提条件の一つとして、Prism Central上で稼働するPrism Webコンソールクラスタに、固有の仮想IPアドレス (VIP)を設定する必要があります。このVIPは、高可用性を確保し、Self-Serviceへの確実なアクセスを保証するために不可欠です。

参考文献：

- * Nutanix Calmのデプロイメント要件に関するドキュメント。
- * NutanixのVIP設定に関するベストプラクティス。

質問: 75

ブループリント開発者は、eScriptを使用してコーディングする場合、どのスクリプト言語を使用すべきでしょうか？

- A. PowerShell 7
- B. Python 3
- C. Python 2
- D. ゴラン

正解: ([正解を表示します](#))

Nutanix Self-Service (Calm) の TheeScript (組み込みスクリプト) モジュールは、スクリプトエンジンとして Python を使用しています。

* バージョン標準: 最近のバージョン (特に 3.8.0 以降) では、Python 2 のサポートは非推奨となり、取り消されました。本システムは、ブループリントおよびランブックのすべての新しい eScript タスクにおいて、Python 3 のみをサポートします。

* 背景: eScripts はスクリプトロジックを処理するコンテナ化された環境で実行されますが、これらのタスクには Python 3 が必須の構文および実行環境です。

* PowerShell (A): 「eScript」タスクタイプの言語としてはサポートされず、別のタスクタイプ (PowerShell) としてサポートされます。

この画像は通常、タスクエディタウィンドウを示しており、「タイプ」が「eScript」に選択され、スクリプトエディタペインにスクリプトタイプの構文ハイライトとして Python 3」が明確に表示されています。

質問: 76

セルフサービス機能のうち、管理者が設計図を公開前に承認できる機能はどれですか？

- A. マーケットプレースマネージャー
- B. マーケットプレイス
- C. 承認ポリシー
- D. セルフサービス設定

正解: ([正解を表示します](#))

Nutanix Self-Service (Calm) では、Marketplace Manager はブループリントの公開を管理するために使用される特定の管理ビューです。

開発者がブループリントを公開のために提出すると、「承認待ち」状態になります。管理者はマーケットプレースマネージャーにアクセスし、「承認待ち」タブに移動して、ブループリントを明示的に承認する必要があります。この承認後、ブループリントは標準マーケットプレイスでエンドユーザーに表示されるようになります。

「承認ポリシー」オプションC)とは、実行時の制限（例えば、VMのプロビジョニングに承認が必要となるなど）を指し、設計図自体の公開前のガバナンスを指すものではありません。

有効的な**NCP-MCA**問題集はJPNTTest.com提供され、**NCP-MCA**試験に合格することに役に立ちます！JPNTTest.comは今最新**NCP-MCA**試験問題集を提供します。JPNTTest.com NCP-MCA試験問題集はもう更新されました。ここで**NCP-MCA**問題集のテストエンジンを手に入れます。最新版のアクセス、<https://www.jpntest.com/shiken/NCP-MCA-mondaishu> **102問、30%ディスカント**、特別な割引コード: **JPNshiken**」

質問: 77

管理者は、単一のVMブループリントによって実行された直近の2つのアクションをどこで確認できますか？

- A. 友達タブ
- B. サービスタブ
- C. 指標タブ
- D. 履歴タブ

正解: ([正解を表示します](#))

単一のVMブループリントによって実行された直近の2つのアクションを表示するには、管理者は履歴タブに移動する必要があります。

このタブには、ブループリントに対して実行されたすべての操作（起動更新、削除など）の履歴が表示されます。

管理者は、日付、アクション、ステータス、ユーザーで履歴をフィルタリングできます。履歴タブには、開始時刻、終了時刻、所要時間、ログなど、各アクションの詳細も表示されます。

* 他の3つの選択肢が正しくない理由は以下のとおりです。

* [AMIS] タブには、ブループリントで使用可能な Amazon マシン イメージ (AMI) の一覧が表示されます。管理者はこのタブを使用して、ブループリントに使用する AMI を選択したり、カスタム AMI を作成したりできます。

* サービス タブには、ブループリントに含まれるサービスの一覧が表示されます。管理者はこのタブを使用して、サービスの追加、編集、削除、および各サービスの依存関係、タスク、変数の設定を行うことができます。

* [メトリック] タブには、CPU、メモリ、ディスク、ネットワークの使用状況など、ブループリントのパフォーマンス メトリックが表示されます。管理者はこのタブを使用して、ブループリントとそのサービスの健全性とパフォーマンスを監視できます。参照:

* Nutanix認定プロフェッショナル - マルチクラウド自動化 (NCP-MCA)6.5試験、18ページ

* Nutanix Calmユーザーガイド、「ブループリント履歴」のセクション

質問: 78

マクロ構文でサポートされているエンティティはどれですか？

- A. プレイブック
- B. API呼び出し
- C. Kubernetes
- D. サービス

正解: ([正解を表示します](#))

Nutanix Self-Service (Calm) では、マクロを使用して、`@@{Entity.Attribute}@@` という構文で変数やプロパティを動的に参照します。

サービスは、マクロでサポートされる主要なエンティティです。同じアプリケーションブループリント内で、他のサービスのプロパティを参照できます。たとえば、WebサーバーサービスがデータベースサービスのIPアドレスを必要とする場合があります。

これは、`@@{Database_Service.address}@@` のようなマクロを使用することで実現できます。これにより、サービスエンティティの実際のデプロイメントの詳細に基づいて実行時に値が設定される動的なオーケストレーションが可能になります。

質問: 79

Calmでサポートされているプロバイダーはどれですか？ 2つ選択してください。)

- A. Oracle Cloud
- B. Kubernetes
- C. GCP
- D. IBMクラウド

正解: ([正解を表示します](#))

Nutanix Calmは、さまざまなクラウド環境にわたるアプリケーションの管理とオーケストレーションを行うための多様なプロバイダーをサポートしています。プロバイダーとは、アプリケーションコンポーネントを実行するVMまたはコンテナをホストするクラウドプラットフォームまたはサービスのことです。Calmは以下のプロバイダーをサポートしています12:

Nutanix AHV

VMware vSphere

AWS

Azure

GCP

Kubernetes

ベアメタル

OpenStack

クラウド初期化

テラフォーム

提示されたオプションのうち、CalmでサポートされているプロバイダーはKubernetesとGCPのみです。Oracle CloudとIBM CloudはCalmでサポートされていないプロバイダーです。参照：

1 :Nutanix Calm 管理者および運用ガイド3

2 :Nutanix Calmの設定とトレーニング4

質問: 80

管理者はブループリントからWindows VMをデプロイしています。ブループリントの手順として、ターゲットVM上でPowerShellスクリプトを実行する必要があります。CalmとVM間の通信は保護されています。

VM上でPowerShellスクリプトを実行するには、どの受信ポートを開放する必要がありますか？

A. 1433

B. 3389

C. 5986

D. 5985

正解: ([正解を表示します](#))

ポート 5986 は、リモートの Windows VM 上で PowerShell コマンドを安全に実行するための HTTPS 経由の PowerShell リモート処理に使用されます。Calm は、ブループリントアクションの一部として、Windows VM 上でスクリプトを実行するために PowerShell リモート処理を使用します。そのため、Calm と VM 間の通信を許可するには、VM ファイアウォールでポート 5986 を開放する必要があります。その他のポートは、SQL Server (1433)、リモート デスクトップ プロトコル (3389)、および HTTP 経由の PowerShell リモート処理 (5985) に使用されるため、PowerShell リモート処理とは関係ありません。参照: Nutanix Certified Professional - Multicloud Automation (NCP-MCA) 6.5 試験ブループリ

ントガイド、10 ページ。Nutanix Certified Professional - Multicloud Automation (NCP-MCA)、セクション 3。Nutanix Calm ユーザーガイド、93 ページ。

質問: 81

プレイブックを保存

入力が無効です。既存の秘密パラメータが見つかりません。パスワードに値を持つことはできません。

管理者がプレイブックを保存する際に、図に示すようなエラーが発生しています。

この問題の原因は何ですか？

- A. 指定されたパスワードはパスワードポリシーに一致しません。
- B. プレイブックに保存されている認証情報が見つかりませんでした。
- C. 指定された認証情報には実行権限がありません。
- D. プレイブックはパスワード付きの別のプレイブックからクローンされています。

正解: ([正解を表示します](#))

エラーメッセージは、パスワードパラメータがシークレットパラメータではないことを示しています。つまり、パスワードパラメータは暗号化されず、Calmデータベースに安全に保存されません。これは、パスワードパラメータがシークレットパラメータとして定義されている別のPlaybookからPlaybookをクローンした場合に発生する可能性があります。クローンされたPlaybookは元のPlaybookからパスワード値を継承しますが、シークレットパラメータにはなりません。この問題を解決するには、管理者はパスワードパラメータを削除して新しいパスワードパラメータをシークレットパラメータとして作成するか、パスワードパラメータを編集してシークレットパラメータとしてマークする必要があります。

参考資料:

- * Nutanix認定プロフェッショナル - マルチクラウド自動化 (NCP-MCA) 試験ブループリントガイド、15ページ、セクション4.2.1
- * Nutanix Calm Playbooks
- * Nutanix Calm パラメータ

質問: 82

自動化開発者は、テスト目的でWindows Server VMをAHVにデプロイするためのセルフサービス型マルチVMブループリントを作成するよう指示されました。このブループリントの要件の1つは、VMを実際にプロビジョニングする前に、VMのカスタムホスト名を決定することです。

自動化ワークフローのどの段階で、開発者はこのホスト名作成を実行するための変数セットを作成する必要がありますか？

- A. 削除後
- B. ポストクリエイト
- C. package-install
- D. 事前作成

正解: ([正解を表示します](#))

Nutanixセルフサービス (Calm)ブループリントのライフサイクルでは、タスクはインフラストラクチャ (Substrate)のプロビジョニングに関連して特定の順序で実行されます。

* 事前作成タスク: これは、VM プロビジョニング呼び出しがプロバイダー (AHV) に送信される前にスクリプトを実行したり変数を設定したりするために設計された特定のフェーズです。

* ワークフロー:

* 開発者は、ロジック (日付ユーザー入力、シーケンスなど)に基づいてカスタムホスト名文字列を生成する事前作成タスク (Pythonスクリプトなど)を作成します。

* このスクリプトは、この文字列を変数に出力します (例: @@{vm_hostname}@@)。

* VM サービス構成 (Substrate) は、「VM 名」でこの変数を参照します。

ホスト名」フィールド。

* 実行:ブループリントが起動すると、まず事前作成タスクが実行され、変数が設定され、その後、計算された名前を使用して VM の作成が行われます。

* post-create または package-install のタスク (オプション B および C) は、VM が既にプロビジョニングされ、名前が付けられた後に実行されるため、この要件には間に合いません。

質問: 83

開発者に対し、既存の設計図に、拡大縮小の両方に対応できるオプションを追加するよう依頼があった。

開発者はブループリントエディタのどの部分で関連する変更を行うべきでしょうか？

A. 環境、行動

B. 設定、構成

C. 設計図、構成

D. アプリケーションプロファイル、アクション

正解: [\(正解を表示します\)](#)

ブループリントのスケールリングを有効にするには、開発者はアプリケーションプロファイルにスケールリングアクションを追加する必要があります。スケールリングアクションは、アプリケーション層のスケールアウト (インスタンスの追加)またはスケールイン (インスタンスの削除)の方法を定義するスクリプトです。開発者は、各層で許可されるインスタンスの最小数と最大数、およびメトリックまたはスケジュールに基づくスケールリングポリシー (手動または自動)を指定することもできます。開発者は、ブループリントエディタでアプリケーション名をクリックし、[アクション]タブを選択することで、アプリケーションプロファイルにアクセスできます。参考資料 :Nutanix Multicloud Automation Administration (NMCAA) コース、Nutanix Certified Professional - Multicloud Automation (NCP-MCA)6.5試験ガイド、[Nutanix Calmユーザーガイド]

質問: 84

管理者がセルフサービス（旧称Calm）をバージョン3.3から3.6にアップグレードしました。アップグレード後、管理者はポリシーエンジンのスケジュールされたジョブがすべて失敗し、PCIにこのアラートが表示されていることに気づきました。

```
Block Serial Number: 168MXXXXXXXXX
alert_time: Thu May 04 2023 15:05:10 GMT-0800 (PST)
alert_type: PolicyEngineVersionMismatch
cluster_id: xxxxxx
alert_body: No Alert Body Available
```

管理者はアラートを解決するために何をすべきでしょうか？

- A. LCMを使用してポリシーエンジンをアップグレードします。
- B. YUM Update を使用してエンジンをアップグレードします。
- C. APTアップデートを使用してポリシーエンジンをアップグレードします。
- D. ポリシーエンジンVMを再起動します。

正解: [A \(コメントを发表する\)](#)

Self-Service（旧称Calm）をバージョン3.3から3.6にアップグレードした後、管理者はポリシーエンジンのスケジュール済みジョブが失敗し、Prism Centralにアラートが表示されていることに気づきました。この問題は、アップグレードされたコンポーネント間のバージョン不一致が原因である可能性が高いです。推奨される解決策は、Lifecycle Manager (LCM)を使用してポリシーエンジンをアップグレードし、Self-Serviceの新しいバージョンとの互換性を確保することです。

参照：

NutanixのLCMを使用したコンポーネントのアップグレードに関するドキュメント。
Nutanixのアップグレード管理に関するベストプラクティス。

質問: 85

管理者は、Nutanix環境内の既存のすべてのカテゴリを確認し、整理するよう依頼されました。

管理者は、調査結果を整理し、使用されていないカテゴリを削除するために、どのような情報に基づいてフィルタリングを行うべきでしょうか？

- A. 名前、値、エンティティ、ポリシー
- B. ポリシー、トリガー、カテゴリ、エンティティ
- C. 設計図、トリガー、カテゴリ、ポリシー
- D. 設計図、方針、価値、および組織

正解: [\(正解を表示します\)](#)

質問: 86

CalmをKubernetesをプロバイダーとして使用するように設定する場合、管理者はKubernetesタイプとしてどのような2つのオプションを選択できますか？（2つ選択してください。）

- A. 牧場主
- B. 炭素
- C. OpenShift

D. バニラ

正解: ([正解を表示します](#))

Calm を Kubernetes プロバイダーとして使用するよう構成する場合、管理者は 2 つの Kubernetes タイプ (Karbon と Vanilla) から選択できます。Karbon は Nutanix 独自の Kubernetes ディストリビューションで、Prism および AHV と統合されています。Vanilla は、OpenShift、Rancher、EKS など、Karbon 以外の Kubernetes ディストリビューションです。管理者は Vanilla タイプの場合、Kubernetes API エンドポイントと認証情報を提供する必要がありますが、Karbon タイプは Calm によって自動的に検出されます。参照: Nutanix Certified Professional - Multicloud Automation (NCP-MCA) Exam Blueprint Guide、14 ページ。Nutanix NCP-MCA Questions、質問 102。

質問: 87

管理者は、会社が Calm を使い始める前にデプロイされた既存の仮想マシン (VM) 群を所有しています。管理者は、これらの既存の VM を Calm を使って管理したいと考えています。管理者は既存の仮想マシンを管理するために何をすべきでしょうか？

- A. グリーンフィールドアプリケーションを作成し、管理する VM のスナップショットを選択して、最新のスナップショットから VM を再デプロイします。
- B. ブラウンフィールドアプリケーションを作成し、ドロップダウンリストから各デプロイメントに必要な VM を選択します。
- C. 新規アプリケーションを作成し、ドロップダウンリストから各デプロイメントに必要な VM を選択します。
- D. ブラウンフィールドアプリケーションを作成し、管理する VM のスナップショットを選択して、最新のスナップショットから VM を再デプロイします。

正解: ([正解を表示します](#))

ブラウンフィールドアプリケーションは、Calm によってデプロイされていない既存の VM をインポートして管理できるアプリケーションです。ブラウンフィールドアプリケーションを使用すると、インポートした VM に対して、起動、停止、再起動、削除、スクリプトの実行などの操作を実行できます。また、サービス、認証情報、変数、ポリシーをブラウンフィールドアプリケーションのブループリントに追加することもできます。ブラウンフィールドアプリケーションを作成するには、複数の VM を含むブループリントを選択し、ドロップダウンリストからアプリケーションに含める VM を選択する必要があります。VM は、名前、クラスタ、電源状態によってフィルタリングすることもできます。

グリーンフィールドアプリケーションは、Calm を使用して新しい VM をゼロからデプロイできるアプリケーションの一種です。グリーンフィールドアプリケーションを使用すると、Nutanix AHV、VMware ESXi、AWS、Azure、GCP など、さまざまなクラウドプラットフォームで VM をプロビジョニングおよび構成できます。また、グリーンフィールドアプリケーションのブループリントにサービス、認証情報、変数、ポリシーを追加することもできます。グリーンフィールドアプリケーションを作成するには、単一 VM または複数 VM

のブループリントを選択し、名前、イメージ、フレーバー、ネットワーク、ストレージなどのVMプロパティを指定する必要があります。

参考文献：

- * Nutanix Calm DSL - 既存システムへのアプリケーション導入を簡単に
- * Nutanixのサポートとインサイト
- * Nutanix Calm の利用開始

質問: 88

管理者はクォータを有効にするために何をすべきですか？

- A. ポリシーマネージャーを有効にする
- B. クォータエンジンを有効にする
- C. クォータマネージャーを有効にする
- D. ポリシーエンジンを有効にする

正解: D ([コメントを發表する](#))

Nutanix Self-Service (旧称Calm)でクォータを有効にするには、管理者はポリシーエンジンを有効にする必要があります。ポリシーエンジンは、リソース使用量のクォータを含むさまざまなポリシーを管理および適用し、リソース消費量が定義された制限内に収まるようにします。

参照：

Nutanix Calmのポリシーエンジン有効化に関するドキュメント。
Nutanixにおけるクォータ設定のベストプラクティス。

質問: 89

プロジェクト内でユーザーグループに役割を割り当てる最適な方法は何ですか？

- A. Prism Centralでローカルグループを作成し、それをプロジェクトに追加します。
- B. プロジェクトの役割に Active Directory グループを追加します。
- C. 管理センターで Active Directory グループを追加します。
- D. PCでユーザーを作成し、プロジェクトに割り当てます。

正解: ([正解を表示します](#))

Nutanixセルフサービスプロジェクトにおけるユーザーアクセス管理において、最も効率的かつ拡張性の高い方法は、既存のIDプロバイダー (Active Directoryなど)を活用することです。

* 役割に Active Directory グループを追加する:プロジェクトにユーザーを追加する際、管理者はディレクトリグループ (ADグループ)全体を選択し、そのグループに特定のプロジェクト役割 (開発者、消費者、オペレーターなど)を割り当てることができます。

結果：現在のADグループに属しているすべてのユーザー、および今後そのADグループに追加されるすべてのユーザーは、割り当てられたプロジェクトロールを自動的に継承します。これにより、Prism Central内で個々のユーザーアカウントを手動で管理する (オプションD)ことや、個別のローカルグループを維持する (オプションA)ことが不要になります。

質問: 90

アラートを使用してプレイブックを作成する場合、どのような種類のアクションを実行できますか？

- A. タスクアラート終了時の通信アクション
- B. VM、アラート、および通信アクション
- C. VM、通知、およびレポートアクション
- D. タスク通知とレポートアクション

正解: ([正解を表示します](#))

プレイブックは、イベントやアラートに基づいてタスクを自動化できる X-Play の機能です。アクションギャラリーを使用して、プレイブックで実行できるさまざまなアクションを選択できます。これらのアクションは、VM、アラート、通信の3つのタイプに分類されます 1。VM アクションを使用すると、仮想マシンに対して電源オン、電源オフ、スナップショット、クローンなどの操作を実行できます。アラート アクションを使用すると、Prism Central でアラートを作成、更新、または閉じることができます。通信アクションを使用すると、電子メール、Slack、Microsoft Teams などのさまざまなチャンネルにメッセージを送信できます 2。したがって、正解は B です。参照:

1 :Nutanix認定プロフェッショナル - マルチクラウド自動化 (NCP-MCA) 試験ブループリントガイド

2 :プレイブック - Nutanix.dev

質問: 91

展示する。



ユーザーはスナップショットを取得し、vDiskを拡張し、パイプラインCI/CDによってトリガーされるSlackメッセージで結果を取得したいと考えています。

どのトリガーを使用すべきですか？

- A. マニュアル
- B. REST API
- C. 警告
- D. Webhook

正解: ([正解を表示します](#))

パイプラインCI/CDから一連のアクション（スナップショットの取得、vDiskの拡張、Slackメッセージの送信など）をトリガーするには、「Webhook」を使用するのが適切です。Webhookを使用すると、CI/CDパイプラインなどの外部システムがHTTPリクエストを介してNutanix Calmのプレイブックをトリガーできるため、CI/CDツールとの統合に適しています。

参照：

NutanixのWebhookトリガーに関するドキュメント。

NutanixにおけるCI/CD統合のためのベストプラクティス。

有効的な**NCP-MCA**問題集はJPNTTest.com提供され、**NCP-MCA**試験に合格することに役に立ちます！JPNTTest.comは今最新**NCP-MCA**試験問題集を提供します。JPNTTest.com NCP-MCA試験問題集はもう更新されました。ここで**NCP-MCA**問題集のテストエンジンを手に入れます。最新版のアクセス、<https://www.jpntest.com/shiken/NCP-MCA-mondaishu> **102問、30%ディスカウント**、特別な割引コード: **JPNshiken**」

質問: **92**

カテゴリとは何ですか？

- A. 作成されたすべての仮想マシンを格納するデータベース
- B. 容量に応じたVMのグループ分け
- C. エンティティの種類ごとにグループ化されたデータベース
- D. エンティティをキーと値のペアにグループ化したもの

正解: **D** ([コメントを发表する](#))

Nutanix Prism Central 管理ガイドによると、カテゴリとは、エンティティをキーと値のペアにグループ化したものです。カテゴリは、特定の基準（例：部門：マーケティング、環境：本番環境）に基づいてエンティティ（VM、ホスト、サブネットなど）をグループ化するために使用されます。

エンティティがカテゴリに割り当てられると、管理者はポリシー（セキュリティ、保護、自動化プレイブックなど）を個々のエンティティではなくカテゴリにリンクできます。これにより、拡張性と動的な管理が可能になり、そのカテゴリがタグ付けされた新しいエンティティは、関連付けられたポリシーを自動的に継承します。

質問: **93**

ブループリントサービスではスケーリング機能を使用する必要があります。要件は以下のとおりです。

Windows 2019 VM（12 vCPU、24 GBメモリ、500 GBボリューム）

デプロイ時および常時必要な最小VM数は2台です。

VMは、プロジェクトの割り当てである100 vCPUまたは300 GBのメモリを超えてはなりません。プロジェクト内で使用されている他のサービスはありません。どのスケーリング VM レプリカ設定がすべての要件を満たしていますか？

- A. 最小値: 2、最大値: 11、デフォルト値: 2
- B. 最小値 :2、最大値 :8、デフォルト値 :1
- C. 最小値 :2、最大値 :10、デフォルト値 :1
- D. 最小値 :2、最大値 :7、デフォルト値 :2

正解: ([正解を表示します](#))

質問: 94

どの権限レベルで、ブループリントの作成、更新、削除、複製へのアクセスが許可されますか？

- A. 消費者
- B. オペレーター
- C. 開発者
- D. ドメイン管理者

正解: C ([コメントを发表する](#))

開発者権限レベルでは、Nutanix Calm¹² でブループリントの作成、更新、削除、複製を行う権限が付与されます。開発者は、ブループリントからアプリケーションを起動、管理、削除できるほか、ランブックの作成、更新、削除、複製も行えます²。コンシューマーは、ブループリントからアプリケーションを起動および管理できますが、変更することはできません²。オペレーターは、ブループリントからアプリケーションを起動、管理、削除できるほか、ランブックを実行および管理できますが、作成または変更することはできません²。ドメイン管理者は、開発者とオペレーターのすべての操作を実行できるほか、プロジェクト、カテゴリ、エンドポイントを管理できます²。参照:

* Nutanix認定プロフェッショナル - マルチクラウド自動化 (NCP-MCA)v6.5

* Nutanixマルチクラウド自動化管理 (NMCAA)

質問: 95

開発者は、デプロイプロセスの一環として、VMのIPアドレスがIPAMで予約されるように設計図を更新しました。しかし、新しいVMが作成されると、予約済みのIPアドレスではなく、DHCPで割り当てられたIPアドレスが使用されることに気づきました。

この行動の最も可能性の高い理由は何ですか？

- A. 開発者が更新された設計図を保存するのを忘れました
- B. 開発者が更新版の設計図を公開し忘れた
- C. 開発者がIPアドレスを予約するためのポストクリエイトタスクを作成しました
- D. 開発者がIPアドレスを予約するための事前作成タスクを作成しました

正解: C ([コメントを发表する](#))

質問: 96

管理者がVM上でCalm経由でスクリプトを実行した際に、以下のエラーメッセージを受け取りました。

Connection refused

この問題を引き起こす可能性のある2つの条件は何ですか？ 2つ選択してください。)

- A. 認証情報に十分な権限がありません。
- B. スクリプトにエラーがあります。
- C. VMポートはファイアウォールによって許可されていません。
- D. VMはまだ起動処理中です。

正解: ([正解を表示します](#))

質問: 97

管理者は、特定のミッションクリティカルな仮想マシンが営業時間外に再起動された場合、オンコール管理者に通知を送信する必要があります。また、再起動された他の仮想マシンについても運用チームにメールを送信する必要があります。

管理者はこのタスクを達成するために、どのような2つの行動を取るべきでしょうか？ 2つ選択してください。)

- A. 条件付きプレイブックを使用する
- B. 手動トリガーを使用してプレイブックを作成する
- C. Alert を使用してプレイブックを作成します。
- D. 分岐アクションを使用する

正解: ([正解を表示します](#))

管理者はこのタスクを実行するために、条件付きプレイブックを使用し、アラートを使用したプレイブックを作成する必要があります。条件付きプレイブックは、特定の条件または基準に基づいて管理者が異なるアクションを定義できるタイプのプレイブックです¹。アラートを使用したプレイブックは、VMの状態を監視するアラートポリシーによってトリガーされるタイプのプレイブックです²。これらの2つの機能を使用することで、管理者は、再起動されたVMがミッションクリティカルVMであるかどうかを確認し、オンコール管理者に通知を送信するか、そうでない場合は運用チームにメールを送信するプレイブックを作成できます。

参考文献：

* Nutanix マルチクラウド自動化管理 (NMCAA) コース、モジュール 3: Nutanix X-Play、レッスン

2 :Nutanix X-Play Playbooks、トピック：条件付きプレイブック

* Nutanix マルチクラウド自動化管理 (NMCAA) コース、モジュール 4: Nutanix Calm ガバナンス、レッスン 2: Nutanix Calm アラート、トピック: アラートポリシーとプレイブック

* Nutanix Certified Professional - Multicloud Automation (NCP-MCA) v6.5 試験ブループリントガイド、セクション 1: 自動化の概念と原則の説明と区別、目標 1.3: X-Play のコンポーネントを定義する

質問: 98

管理者環境には、すべての新規仮想マシンに適用する必要がある複雑なSysprepスクリプトが存在する。

これを実現するには、どの機能を利用できますか？

- A. スケジューラポリシー
- B. イメージサービスからのクローン
- C. ゲストカスタマイズ
- D. 割り当て管理

正解: [\(正解を表示します\)](#)

包括的かつ詳細な説明

Nutanix Calmは、ゲストカスタマイズを通じてOSのカスタマイズをサポートしています。

* Windows 用の Sysprep を適用します

* 設定ファイルを挿入します

ホスト名、タイムゾーン、ネットワークなどを設定します。

* デプロイ後にスクリプトを実行します

Sysprepは、Windowsゲストのカスタマイズ中に実行されます。

したがって、選択肢C :ゲストカスタマイズが正解です。

質問: 99

管理者は、630台の仮想マシン (VM) で構成されるNutanixクラスターを管理しており、それらのVMはすべて本番環境で稼働している。

経理部門は、運用中の仮想マシン (VM) のCPU使用率またはメモリ使用率が90%を超えた場合に通知を受け取りたいと考えています。これらのVMはLOB:Accountingに分類されています。

管理者は、経理部門からのこの要求にどのように応えるべきでしょうか？

- A. VMユーザーに、影響を受けるVM内でアラートを生成するように指示します。
- B. Prism CentralでCPU使用率のダッシュボードを作成します。
- C. 「部門」という名前のカテゴリを作成し、値を「会計」とします。
- D. 会計カテゴリを割り当てたアラートを作成します。

正解: [\(正解を表示します\)](#)

アラートは、Nutanix クラスターとその上で実行されている VM の健全性とパフォーマンスを監視する方法です。アラートは、CPU 使用率、メモリ使用率、ディスク容量、ネットワークトラフィックなど、さまざまなメトリックによってトリガーできます。アラートは、管理者または他の受信者に電子メール、Slack、PagerDutyなどを介して通知を送信するように構成することもできます。経理部門からの要求を満たすために、管理者は次の設定でアラートを作成する必要があります。

トリガー :CPU使用率 (%) 90%またはメモリ使用率 (%) 90%

範囲: VM

カテゴリ :LOB : 会計

通知 :accounting@company.com 宛てにメールを送信してください。この方法により、アラートは経理部門に属する仮想マシンのみ適用され、いずれかの仮想マシンが指定されたしきい値を超えた場合に経理部門にメール通知が送信されます。参照 :Nutanix Multicloud Automation Administration (NMCAA)、9 ページ ;Nutanix Certified Professional - Multicloud Automation (NCP-MCA)、セクション 1 ;[Nutanix Prism Central Guide - Alerts]

質問: 100

Calm SaaS APIキーを構成する2つの要素は何ですか？ (2つ選択してください。)

- A. SaaSトークン
- B. トークン
- C. JSONファイル
- D. 名前

正解: ([正解を表示します](#))

Calm SaaS APIキーは、名前とトークンの2つのコンポーネントで構成されます。名前コンポーネントは、CalmトンネルクライアントVMを構成してトンネル接続を確立する際に指定するIDまたはユーザー名に相当します。トークンコンポーネントは、HTTP基本認証のパスワード部分に相当します。Calm SaaS APIキーは、Calm APIおよびCalm DSLとともに使用され、Calmにアクセスします。ダウンロードするAPIキーファイルには、名前とトークンのコンポーネントがJSON形式で含まれています。参考資料 :Nutanixサポート&インサイト

質問: 101

Prism Viewerロールでは、どのような操作が許可されますか？

- A. プレイブック、プレイ、アクションギャラリーを分析します。
- B. 実行中のプレイブックを停止または再開します。
- C. アクションギャラリーでアクションテンプレートを複製、読み込み、更新します。
- D. クローンを作成し、プレイブックを更新します。

正解: ([正解を表示します](#))

Nutanix Prism Central の Prism Viewer ロールは読み取り専用です。このロールを持つユーザーは、プレイブックやアクションギャラリーなど、Prism Central 内のさまざまな要素を表示および分析できますが、プレイブックの停止や再開、クローン作成、テンプレートの更新などの変更や操作タスクを実行することはできません。

参照 :

NutanixのRBACロールに関するドキュメント。

Nutanixにおけるロールベースアクセス制御のベストプラクティス。

質問: 102

カテゴリがAppType: Web-ServerのVMIについては、HTTPS (ポート443)を除くすべてのポートでのVMへのアクセスをブロックするセキュリティポリシーが存在します。

このポリシーでは、AppType: Admin-VM に分類される VM に対して SSH (ポート 22) トラフィックも許可されます。さらに、Protection: 24_hr_RPO に分類される VM に対しては、保護ポリシーによって 24 時間ごとにスナップショットが作成され、AppType: Web-Servers に対してはアンチアフィニティポリシーが定義されています。

開発者が管理者向けに仮想マシンをデプロイするための設計図を作成しましたが、SSH 経由で仮想マシンにアクセスできません。

設計図にはどのような変更を加える必要がありますか？

- A. ブループリントは、VM に AppType: Admin-VM カテゴリを割り当てる必要があります。
- B. ブループリントは、VM に AppType: Web-Servers カテゴリを割り当てる必要がありません。
- C. ブループリントは、保護: 24_hr_RPO 保護ポリシーを使用する必要があります。
- D. ブループリントはプロジェクトに管理者を追加する必要があります。

正解: ([正解を表示します](#))

このシナリオでは、「ゼロトラスト」スタイルのセキュリティポリシー (フローネットワークセキュリティ) について説明します。このポリシーでは、カテゴリに一致するルールによって明示的に許可されない限り、すべてのトラフィックがブロックされます。

* ルール: ポリシーでは、SSH (ポート 22) トラフィックは、カテゴリ AppType: Admin-VM でタグ付けされた VM に対してのみ許可されると明記されています。

* 問題点 :デプロイされた仮想マシンにSSH経由でアクセスできません。これは、仮想マシンが許可ルールに一致していないことを示しています。

* 修正: これらの管理者 VM をデプロイするために使用されるブループリントを更新して、VM サービス定義に AppType: Admin-VM カテゴリを割り当てる必要があります。

* VM がこのタグ付きでデプロイされると、フローセキュリティポリシーがそれを認識し、受信SSHトラフィックを許可します。Webサーバーを割り当てる (オプションB) と、ポート 22ではなくポート443が開きます。

質問: 103

管理者は、災害発生時にも業務が継続できるよう、複数のクラウドに仮想マシンをデプロイするための設計図を作成します。

この機能を説明するコンポーネントは何ですか？

- A. サービス
- B. プロフィールアクション
- C. パッケージ
- D. 基質

正解: ([正解を表示します](#))

サブストレートとは、VM やアプリケーションをデプロイするためのクラウド リソースと構成を定義する設計図の構成要素です。サブストレートは、AWS、Azure、GCP、Nutanix などのさまざまなクラウド アカウントに関連付けることができ、マルチクラウド デプロイメントを可能にします。サブストレートを使用することで、管理者は可用性、コスト、パ

パフォーマンス要件に応じて、複数のクラウドにVMをデプロイできる設計図を作成できます。

参照：

Nutanix Multicloud Automation Administration (NMCAA) コース、モジュール 3: ブループリント、レッスン 3.2: Substrates1 Nutanix Certified Professional - Multicloud Automation (NCP-MCA) 試験ブループリント ガイド、セクション 2.1: Nutanix Calm を使用したインフラストラクチャとアプリケーションのデプロイ用ブループリントの作成2

有効的な**NCP-MCA**問題集はJPNTTest.com提供され、**NCP-MCA**試験に合格することに役に立ちます！JPNTTest.comは今最新**NCP-MCA**試験問題集を提供します。JPNTTest.com NCP-MCA試験問題集はもう更新されました。ここで**NCP-MCA**問題集のテストエンジンを手に入れます。最新版のアクセス、<https://www.jpntest.com/shiken/NCP-MCA-mondaishu> **102問、30%ディスカウント**、特別な割引コード: **JPNshiken**」