

FAQs:



Backup Script für docker volumes

Eine nützliche Anleitung [findest du hier](#)

Collabora Online in Nextcloud

[Hier eine Anleitung](#) für Ubuntu 18.04 und Nextcloud 16,

Bei der Eingabe des neuen Collabora Containers ist die eigene Nextcloud Domain einzugeben.

```
docker run -t -d -p 127.0.0.1:9980:9980 -e 'domain=cloud\\.nextcloud\\.com'
--restart always --cap-add MKNOD collabora/code
```

Bei der Konfiguration in Nextcloud unter **Collabora** ist neben der Office Adresse auch der Port **443** einzugeben.

Befinden sich die Nextcloud und Collabora Office hinter einem Proxy, so soll [diese Anleitung helfen](#) (noch nicht getestet)

Collabora Container Updaten

Folgende Schritte sind durchzuführen:

1. `docker container ls`
listet die Container auf
2. `docker container stop CONTAINER ID`
stoppt den Container
3. `docker container rm CONTAINER ID`
löscht den Container
4. `docker pull collabora/code`
holt den neuen Container
5. `docker run -t -d -p 127.0.0.1:9980:9980 -e 'domain=cloud\\.nextcloud\\.com' --restart always --cap-add MKNOD collabora/code`

Cron Jobs in Docker erstellen

zum Ausprobieren [hier eine Anleitung](#)

Deinstallieren von Docker

```
sudo dpkg -l | grep -i docker
sudo apt-get purge -y docker-engine docker docker.io docker-ce
sudo apt-get autoremove -y --purge docker-engine docker docker.io docker-ce
sudo rm -rf /var/lib/docker /etc/docker
sudo rm /etc/apparmor.d/docker
sudo groupdel docker
sudo rm -rf /var/run/docker.sock
```

Details [siehe hier](#)

Dockervolumes leicht erklärt

<https://www.ionos.de/community/server-cloud-infrastructure/docker/docker-container-volumes-verstehen-und-verwalten/>

Dockervolumes für Konfigurationsdateien anlegen

geht über named volumes. Die named Volumes werden in **/var/lib/docker/DOCKERVOLUMENAME/_data** gespeichert. In diese kann die Konfigurationsdatei gespeichert werden. Beachte auch das docker-compose.yml

ToDo: diesen Schritt automatisieren

Fehlermeldungen

- Failed to start docker.service: Unit docker.service is masked.
Abhilfe:
systemctl unmask docker.service
systemctl unmask docker.socket
systemctl start docker.service

Kopieren eines Files vom Host System in einen Container und umgekehrt

Kopieren in einen Container:

```
docker cp beispiel.txt mycontainer:/beispiel.txt
```

Kopieren aus einem Container

```
docker cp mycontainer:/beispiel.txt beispiel.txt
```

Mehrere Files kopiert man folgendermaßen (z.B. vom src Directory):

```
docker cp src/. mycontainer:/target
docker cp mycontainer:/src/. target
```

Genauers siehe die [Beschreibung von docker cp](#)

Logs und Docker

Logs in docker [ansehen](#)

Nano in Docker installieren

```
docker exec -it id_container bash
apt-get update
apt-get install nano
export TERM=xterm
```

Restart Policies

Eine genaue Beschreibung [findest du hier](#):

Für Eilige hier eine Übersichtstabelle:

Policy	Erklärung
always restart	Der Container wird immer neu gestartet, es sei denn er wurde explizit gestoppt. Wenn Sie den Container mit dem Befehl stop anhalten, wird er danach nicht automatisch neu gestartet
unless-stopped	Die Richtlinie „unless-stopped“ ist ähnlich wie die Richtlinie „always restart“. Beide starten die Container automatisch neu und wenn Sie die Container explizit stoppen, werden sie nicht neu gestartet. Der Hauptunterschied zwischen den beiden besteht jedoch darin, dass, wenn Sie die Container mit dem Befehl docker stop anhalten und dann den Docker-Daemon neu starten, der Container mit der Richtlinie always restart automatisch gestartet wird, der Container mit der Richtlinie unless-stopped jedoch nicht neu gestartet wird.

Policy	Erklärung
on-failure restart	Die Richtlinie für den Neustart im Fehlerfall startet einen Container neu, wenn er mit einem Exit-Code ungleich Null (der einen Fehler/Fehlschlag anzeigt) verlassen wurde.

Speicherort von Docker Containern

Dockercontainer werden in `/var/lib/docker` gespeichert.

From:

<http://wiki.waldhofer.at/> - Wiki von Franz

Permanent link:

<http://wiki.waldhofer.at/doku.php?id=docker:faq&rev=1621100017>

Last update: **2021/11/04 18:57**

