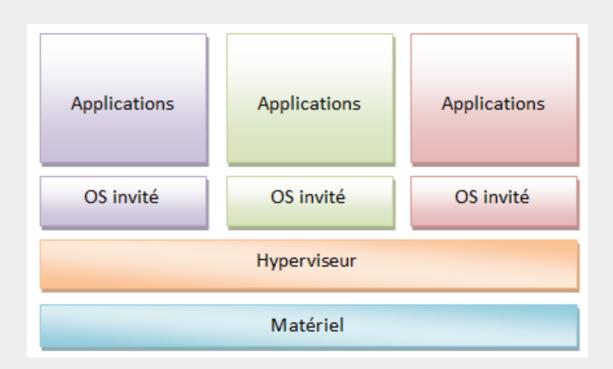




- Virtualisation = partage de ressources physiques
- Hyperviseur :
 - Fine couche d'OS = Noyau léger
 - Alloue des ressources physiques
 - i.e instructions CPU, adresses RAM
 - Pour Créer des Machines Virtuelles
 - i.e des OS « invités » différents
 - Ex: VMWare, Xen, KVM, Hyper-V



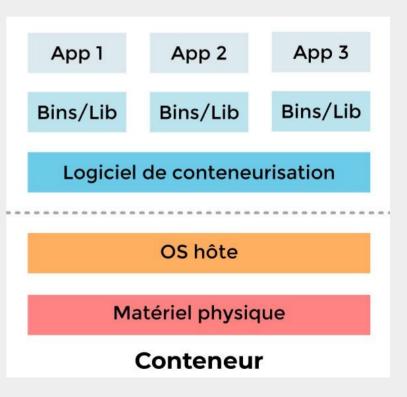


Enjeux de la virtualisation

- Meilleure adaptation aux besoins du parc informatique
- > Gain énergétique : réduction des coûts
- Plus de flexibilité : déplacement, sauvegarde / restauration des Vms
 - PRA : Plan de Relance de l'Activité
 - RPO : « Recovery Point Objective », durée maximale d'enregistrement des données qu'il est acceptable de perdre lors d'une panne => objectif de sauvegarde
 - RTO : « recovery time objective », durée maximale d'interruption que l'on est prêt à supporter => objectif de restauration
- Gain en Qualité de Service (QOS)
- Moindres dégradations de Performances grâces au « Super BIOS » de technos VT-x ou AMD-V
 - accès direct sur certains drivers E/S pour les os invités « para-virtualisation »
 - architectures processeur facilitant le traitements d'instructions d'un os invité étiquetées par l'hyperviseur



- Conteneurisation = partage des ressources logicielles du noyau de l'OS
- Logiciel de conteneurisation :
 - Créé des conteneurs
 - Isolent des processus du reste de l'OS hôte
 - Avec leur propre « vision » du système (namespaces)
 - Limités dans les ressources utilisables





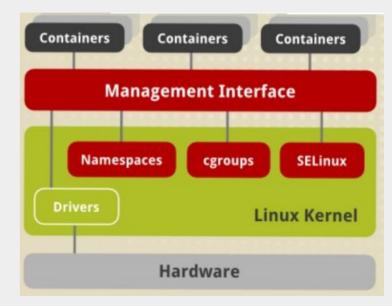
- Comparaison
- Les conteneurs :
 - > Plus légers, ne comprennent que des logiciels de haut niveau (~Mo vs ~Go pour les Vms avec leur noyau et les librairies bas niveau)
 - > Plus rapides à créer et déplacer
- Les Vms
 - > Isolation totale des processus entre Vms, alors que le noyau de l'hôte est partagé entre conteneurs
 - Plus dynamiques : Les Vms sont conçues pour les interactions utilisateur, les conteneurs pour assurer les bonnes dépendances / configuration statiques du processus à isoler
- Les usages sont différents

conteneurs Linux

- Les namespaces
- Fonctionnalités du noyau linux qui assurent certains aspects de l'isolation des

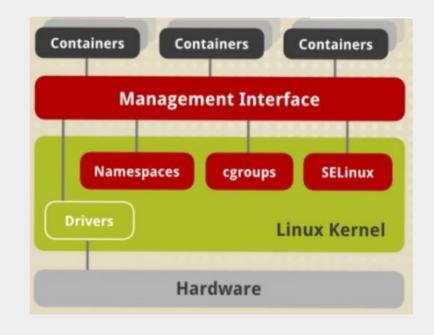
conteneurs:

- pid : isolation des processus (1 table de process par ns)
 - (Pid, Ppid) dans le ctn != (Pid, Ppid) dans le host
- net : isolation d'interfaces réseau (1 pile réseau par ns)
 - interfaces, addresses IP, routes, firewall
- mount : isolation des systèmes de fichiers
 - systèmes de fichiers des images docker
- uts : isolation du nom d'hôte
- Ipc : « inter processus communication » entre ns
 - interdiction des cnx avec les sémaphores, segments de mémoire partagés, files
- b user : mapping des UID/GID entre l'hôte et les conteneurs host uid xxx → ctn uid 0 (par défaut)



conteneurs Linux

- Les Cgroups :
- Fonctionnalités du noyau linux qui régulent l'accès aux ressources des processus :
 - > RAM
 - limites physiques et logicielles
 - > CPU
 - proportion du pool CPU
 - répartition des traitements sur les coeurs
 - I/O
 - Network
 - limitation des débits lecture / écriture

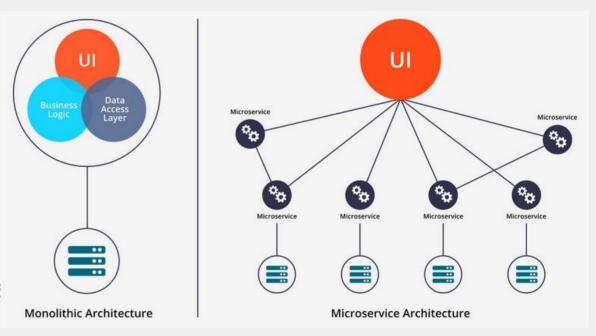


Dawan Training is our way

Microservices

- Architecture monolithique vs microservices :
- Une application :
 - Décomposés en services
 - Packagés dans des conteneurs
 - Disséminés dans le cloud
 - Qui communiquent sur le réseau
 - Via des APIs

- Couplage faible entre composants
- Pros / cons
 - Meilleure stabilité des infra, meilleur MTRS (Mean Time to Restore Service)
 - Plus complexe à mettre en œuvre => utilisation d'orchestrateurs





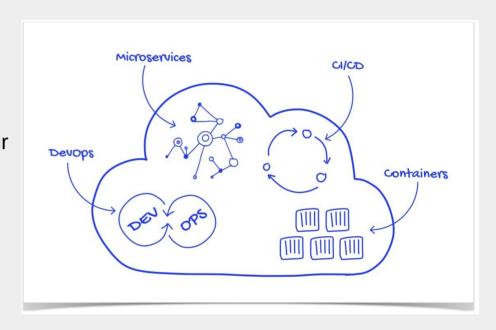
Applications Cloud Native

Définition :

- Cloud Native Computing Foundation
- > Application orientée Microservice
- Dont le cycle de vie est géré par un orchestrateur
- Scaling horizontal facilité
- Aptitude au stockage et au calcul distribués

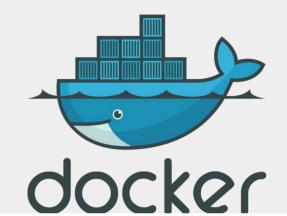
Exemples : cncf.io

- Kubernetes
- Prometheus
- Gitlab
- **>** ...





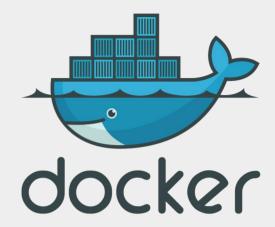
- Docker : société commerciale et technologie
- technologie :
 - Nombreuses applications prêtes l'emploi
 - Décrites par des images (instantanés de systèmes de fichiers)
 - > Téléchargeables depuis un registre privé ou public (docker hub)
 - Packagées dans des conteneurs







- Offre open source docker-ce:
 - Dsitribuée à partir de 2013
 - https://github.com/docker/docker-ce/blob/master/CHANGELOG.md
 - Concurrence
 - LXC (Linux)
 - Rkt (CoreOs RedHat)
 - LXD (Canonical ubuntu)

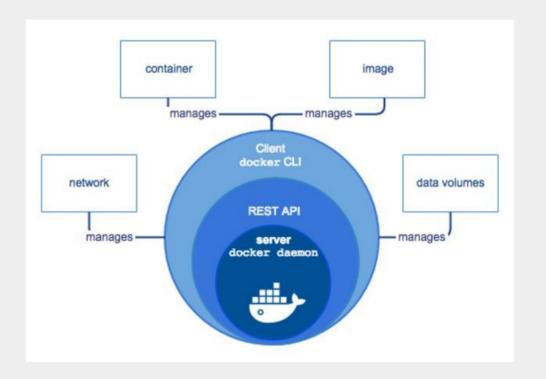


Offre payante

Docker Business

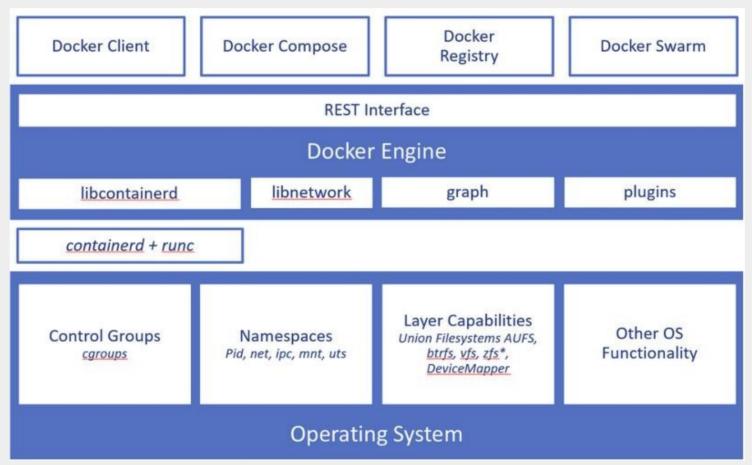


- Une technologie client-serveur:
 - Docker Cli Client
 - Dockerd : server d'API REST
 - Briques fonctionnelles
 - conteneurs
 - images de conteneurs
 - interfaces réseau
 - Volumes de données





Plus précisément:

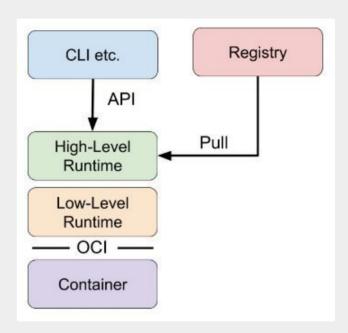


Dawan Training is our way

DOCKER

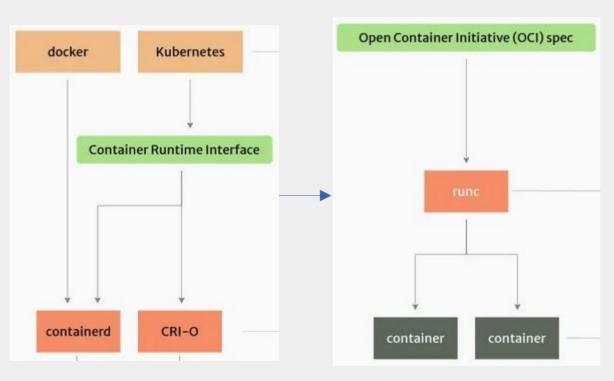
responsabilités :

- Dockerd gère
 - les call d'api et
 - le build des images
- Containerd (CNCF) gère
 - les push et pull d'image (vers le registre)
 - le **stockage** de données
 - les couches réseaux
 - l'API de création de containers
- Runc gère
 - la manipulation de **namespaces** pour créer les containers





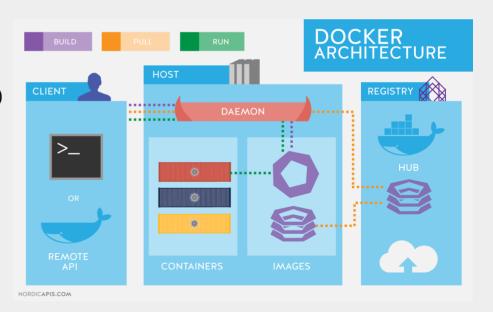
Standards pour la conteneurisation



- CRI : standard pour les runtimes de Kubernetes Containerd est Compatible CRI
- CRI-O : runtime haut niveau de Kubernetes
- OCI : standard pour les containers Linux Runtime bas niveau
- runc est compatible OCI

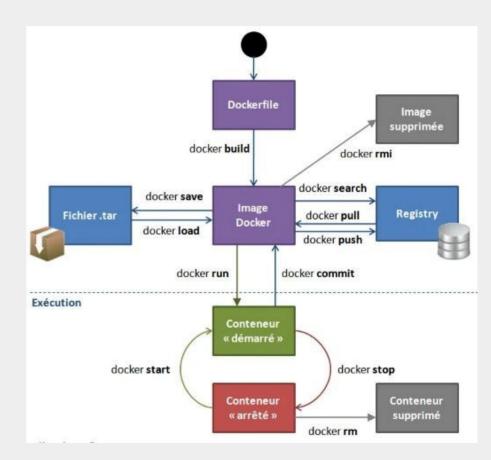


- Téléchargement d'une image depuis le docker hub (hub.docker.com)
 - Une image décrit une technologie prête à l'emploi
 - Un tag précise les paquets de base et la version
 - Téléchargement : docker pull <image>:<tag>
 - Recherche : docker search <image>
 - Options courantes :
 - * --filter **key=value** (stars, is-official, is-automated)
 - * --format "Go template : {{ .Name }}"



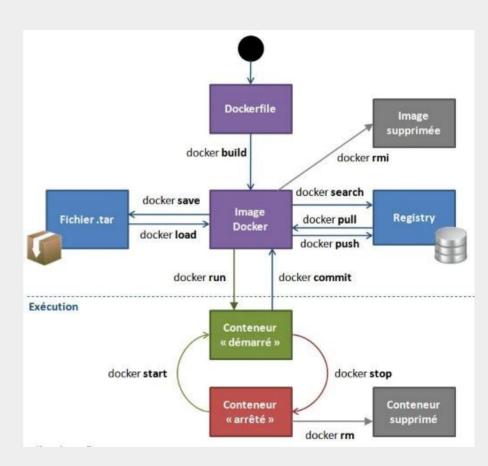


- Cycle des états d'images
 - Lister : docker image Is ou docker images
 - Supprimer une image non utilisée : docker image rm ou docker rmi
 - Supprimer les images non utilisées sans tags docker image prune « dangling image »
 - Supprimer les images non utilisées docker image prune -a





- Cycle des états de conteneurs
 - Créer un conteneur : docker create
 - Démarrer / stopper : docker start / stop / restart
 - Exécuter une commande : docker exec [cmd]
 - Lancer : docker run <img:tag> [cmd]
 - = create + start + exec
 - si l'image n'est pas présente, run demande le pull
 - Supprimer une fois stoppé : docker rm
 - Supprimer les conteneurs stoppés
 docker container prune [-f | --force]





Détail du docker run

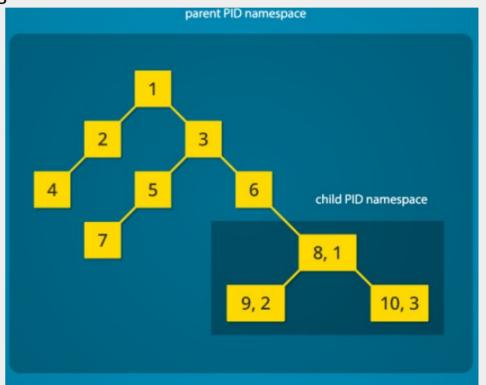
- > Création d'un conteneur à partir d'une image avec des namespaces et des cgroups
 - => puis, exécution d'une commande programmée dans l'image sous jacente
 - => le processus associé est **isolé** du reste du host par les namespaces...
- > Si le processus s'arrête normalement ou en erreur, dans tous les cas le conteneur est stoppé
- On peut le (re)démarrer avec docker (re)start
- > On peut également, ajouter un autre processus dans le même conteneurs (i.e dans les namespaces)
 - => avec docker exec <ctn> <cmd>
- Par conséquent, un conteneur est vivant s'il contient un processus vivant :
 - un **conteneur** « **one shot** » exécute un processus **éphémère** qui doit modifier l'état du host d'un autre conteneur à travers le réseau ou le stockage (volumes)
 - un conteneur « permanent » exécute un processus de type « daemon », un serveur qui ne retourne pas



Détail du docker run : effet sur le namespace PID

Les namespaces sont des structures imbriquées

- > Il ya toujours un namespace parent
- Le namespace root est celui du host lui même
- Un processus dans un ns a toujours un pid et aussi dans son ns parent
- Par contre on peut ajouter le processus appelant dans le namespace enfant ou pas selon que la commande unshare utilise l'option --fork





Introspection

- Voir la liste des conteneurs en exécution : docker ps
- Voir la liste des conteneurs créés : docker ps -a
- Filtrer la liste : docker ps -f key=value (id, name, status)
- Liste d'identifiants (placer en entrée d'une commande): \$(docker ps -a -q)



- Afficher les informations disponibles sur un conteneur : docker inspect
- Afficher seulement certaines informations : docker inspect --format "Go template : {{ .Name }}"



- Format « GO template »
 - Technique de requêter « parser » des données,
 - en particulier les obkets json utilisés par Docker

```
# afficher un ou des champs
docker inspect --format "{{.ld}} {{.State.Status}}"
# afficher un objet ou une liste en json
     // --format "{{json .State}}"
         avec des champs séparés
        --format "{{join .State ', '}}"
# similaire à docker
(echo "ID NAME STATUS"; docker inspect $(docker)
ps -q) --format '{{printf "%.10s" .ld}} {{.Name}}
{{upper .State.Status}}') | column -t -s ' '
```





- Options principales d'exécution (docker run)
 - --name : nom du container, plus compréhensible que l'id
 - --restart : condition de redémarrage si un erreur survient (always, unless-stopped)
 - Redirection des commandes exécutées dans les containers sur la sortie « stdout »
 - --rm : le container est supprimé quand il est stoppé
 - > -e VAR=value ; créer / mettre à jour une variable d'environnement dans le container
 - > --env-file <path> : injecter les variables du fichier en paramètre dans le container



- Conditions d'exécution (docker run | exec)
 - -i : ajout d'un flux d'entrée « stdin » pour exécuter des commandes dans le container
 - > -t : ajout d'un driver « pseudo-tty » pour bénéficier des propriétés d'un terminal
 - > -it : Mode interactif. Une fois lancé :
 - Ctrl + P + Q : revenir sur le shell de l'hôte sans interrompre le terminal container, docker attach pour revenir
 - exit pour interrompre le terminal container et revenir au shell de l'hôte
 - -d : Mode détaché, lancer le container en arrière plan
 - sans flux d'entrées / sorties
 - le container s'arrête en même temps que son processus interne
 - > En mode détaché, on affiche la trace du processus du container avec docker logs

RESEAU

- Le namespace « network » et les drivers réseau
 - Ce namespace du noyau Linux permet d'obtenir une copie logique (virtuelle) de la pile réseau de l'hôte, en la configurant spécifiquement pour un container. Cela inclus :
 - l'utilisation d'interfaces réseaux, adresses et tables de routages spécifiques
 - des règles de Firewall spécifiques
 - Les drivers réseau de docker permettent de spécifier le type d'interfaces réseau à mettre à disposition des containers
 - driver bridge : par défaut, réseau virtuel permettant à des containers de communiquer entre eux sur une machine (un démon docker)
 - driver host : utilisation directe d'une interface réseau de l'hôte pour un container
 - driver none : pas de couche réseau, le container ne communique pas
 - driver overlay : pour un cluster swarm (cf infra) : agrège les réseaux associés à plusieurs démons docker (machines sur un lan ou un wan)

RESEAU

- Liaisons entre container : --link pour le réseau par défaut « docker0 »
 - Pour faire communiquer plusieurs containers sur docker0 on peut passer :
 - par les ips, peu pratique car on ne peut pas toujours prévoir ces ips (--ip <ip_address> pour une ip fixe)
 - par un alias réseau via l'option --link <ID | Name | Name : Alias >
 - Dans les faits, on préférera utiliser un réseau créé par l'utilisateur (cf infra)

lien entre le container courant et un container ctn docker run ... --link ctn:alias

RESEAU

- Liaisons entre containers : réseaux créés par l' utilisateur
 - L'utilitaire docker network permet de créer des réseaux virtuels pour faire communiquer les containers
 - Lister : docker network Is
 - Créer

```
# options avec les valeurs par défaut
docker network create
--driver=bridge
--subnet=172.18.0.0/16
--gateway=172.18.0.1
my_network_name
```

- Inspecter : docker network inspect
- Sur ces réseaux, le nom des containers est un alias réseau (hostname) par défaut

RESEAU

- réseaux créés par l'utilisateur : ajouts de containers
 - Création

docker run ... --network my_network_name

Pour un container déjà créé

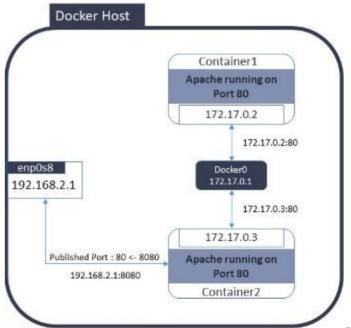
docker network connect my_network_name ctn_name

- > Pour déconnecter : docker network disconnect
- Supprimer un ou des réseaux vides de container : docker network rm <networks>
- Supprimer tous les réseaux non utilisés : docker network prune

RESEAU

- Publication de ports (-p | --publish)
 - L'installation de docker comprend la création d'une interface réseau virtuelle « docker0 » de type bridge en 172.17.0.1/16
 - Par défaut, un container est créé avec une ip allouée sur ce réseau. Les ports réseaux du container ne sortent pas
 - Publier un port, c'est rediriger un port de l'interface docker sur une interface de l'hôte

```
# interface:port_externe:port_interne
docker run ... -p 192.168.2.1:8080:80
# toutes les interfaces, choix de port, couche transport
-p 8080-8090:80/tcp
# publier tous les ports internes sur des ports > 32768
-P | --publish-all
```



STOCKAGE

Copier des fichiers / dossiers entre l'hôte et un container

```
# copie sur le container
docker cp <src_path> CTN :<dest_path>
# copie depuis le container
docker cp CTN :<src_path> <dest_path>
```

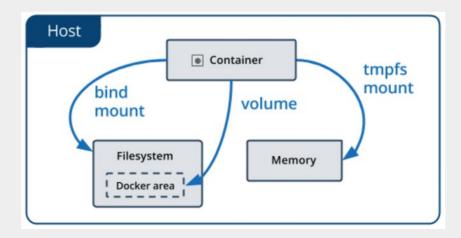
- Sur le container, le répertoire d'accueil est la racine /
- docker cp produit un flux tar, on peut le rediriger sur stdout avec
- Le fichier destination n'est pas le fichier source (!= inode)

```
docker cp CTN:<src_path> - | tar x -O
```



STOCKAGE

- Persistance des données dans les containers
 - > Toutes les données à l'intérieur d'un container sont supprimées avec le container
 - Les volumes de données permettent de partager des données entre l'hôte et les containers
 - bind mounts : partage entre un dossier utilisateur et un dossier dans un ou plusieurs containers
 - volumes nommés : partage entre un dossier géré par docker et un dossier dans un ou plusieurs containers
 - tmpfs : partage temporaire enregistré en RAM, non partageable entre containers
 - De fait, les données partagées existent toujours sur l'hôte





STOCKAGE

Drivers de stockage

Par défaut, docker utilise le driver local overlay2, qui enregistre les volumes sur l'hôte en utilisant le système de fichiers overlayFS du noyau linux > 3.18

docker info

- On peut spécifier d'autres systèmes de fichiers (tmpfs => RAM, sshfs => machine distante, nfs => partage NFS, CIFS => partage samba ...)
- Les volumes docker pilotent en réalité la commande linux mount, d'une manière ou d'une autre

STOCKAGE

- docker run --mount vs -v
 - L'option -v permet de spécifier rapidement une correspondance entre un élément de l'hôte et sa contrepartie sur le container, ainsi que des options de montage

```
# bind mount
docker run ... -v path/to/bind_mount:/path/on/container:opt1,opt2,...
# volume nommé
docker run ... -v volume_name:/path/on/container:ro...
```

L'option --mount permet la même chose, avec une interface plus complète, notamment le règlage d'un driver spécifique via les paramètres volume-opt

```
# bind mount
docker run ... --mont src=path/to/bind_mount,dst=/path/on/container,readonly
# volume nommé
docker run ... --mount src=volume_name,dst=/path/on/container,volume-
driver=local,volume-opt=type=nfs...
```

STOCKAGE

Création de volumes nommés

```
docker volume create <volume_name>
--driver local -o opt1=val1 -o opt2=val2

docker volume inspect <volume_name>
docker volume ls
```

```
# suppression de volume non lié à un container en exécution docker volume rm <volume_name> | ID
```

suppression des volumes non utilisés docker volume prune



CREER DES IMAGES

- Retransformer un container en images: docker commit
 - On peut enregistrer l'état d'un container lancé avec des modifications en tant qu'image
 - > Afficher les modifications depuis le lancement

docker diff <ctn ID | ctn name >

docker commit met le container en pause pour éviter d'enregistrer un état instable et recréé une image à partir de cet état du container

```
docker commit <ctn ID | ctn name > <image name>:<tag>
# méradonnées du commit
-a <author> -m <message>
```

Le commit ne tient pas compte des données partagées dans des volumes

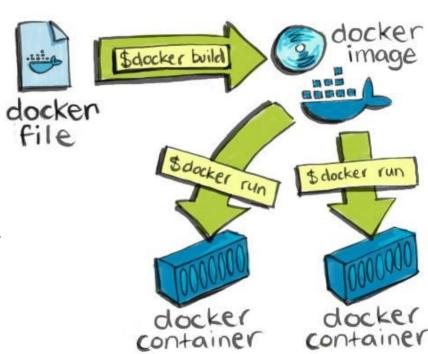


CREER DES IMAGES

Le fichier Dockerfile

- Contient des directives
- Qui modifient l'état d'une image de base
- > De multiples façon :
 - exécution de commandes
 - injection de fichiers / dossier
 - changement d'utilisateur / répertoire home
 - port réseau exposé sur l'interface docker
 - commandes à exécuter au lancement du container

- ...





- Dockerfile : principales directives
 - > FROM <image>:<tag>: image et tag de base
 - **LABEL <key> <value>** : métadonnées de l'image (permet de filtrer les images)
 - > COPY [--option] <src> <dest> : copie des éléments de l'hôte dans l'image
 - utilisation de wildcards (*, ?) pour les éléments source
 - possibilité de changer le propriétaire des éléments sur l'image (--chown)
 - > ADD [--option] <src> <dest> : comme COPY mais gestion de protocoles réseaux pour la source
 - > RUN < cmd > : exécute une commande
 - > USER <user[:group]> : règle l'utilisateur par défaut dans l'image
 - > WORKDIR <path> : répertoire home par défaut de l'image
 - **EXPOSE < ports>** : déclare les ports réseau sur lesquels le service installé sur l'image écoute
 - > VOLUME <paths> : création de volumes persistant les chemins renseignés
 - > ENTRYPOINT <cmd> : commande automatiquement lancée avec un container de cette image
 - > CMD <cmd>: termine et dynamise l'ENTRYPOINT, remplaçable par le paramètre de docker run

CREER DES IMAGES

- Mécanisme du build d'image
 - Docker build créé l'image à partir du Dockerfile et du contexte de build
 - çàd le répertoire contenant ce dernier

docker build -t <image : tag> path/to/context

- Le fichier .dockerignore permet de ne pas considérer les éléments qu'il contient dans le contexte
 - éléments indisponibles pour les directives COPY et ADD
 - car le contexte est chargé côté démon docker => bande passante
- On peut construire une image sans contexte

docker build -t <image : tag> - < /path/to/Dockerfile

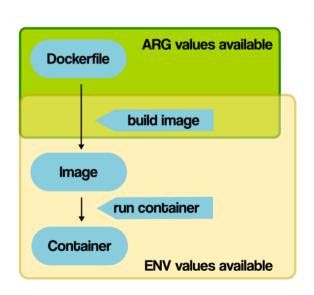


- Paramétrer un build
 - La directive ENV permet de déclarer ou initialiser des variables d'environnement dans l'image

ENV VAR ENV VAR=default

- Ces variables peuvent être modifiées au lancement du container
 docker run ... -e VAR=some_value
- La directive ARG permet de déclarer des variables initialisées au moment du build

ARG PARAM ... docker build -t <image : tag> --build-arg PARAM=val





- Tester un build
 - La directive **HEALTHCHECK** permet d'exécuter une commande au moment du docker run

HEALTHCHECK --interval=1s --timeout=30s --retries=30 --start-period=0 CMD <cmd>

- > Cette commande doit démontrer que le service dans le container s'est lancé convenablement
- À l'issue du lancement, un réponse positive du HEALTHCHECK ajoute la valeur « (healthy) » au statut du container dans la sortie de docker ps

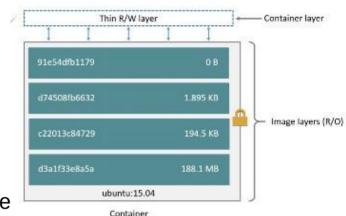


Composition d'une image

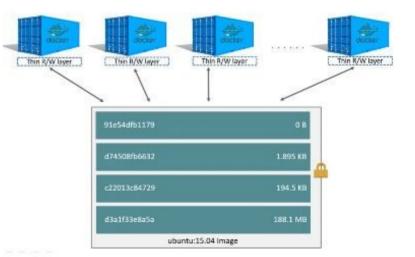
- Chaque directive du Dockerfile
 créé une couche de système de fichier en lecture seule
- > Le container rajoute une fine couche en lecture écriture
- > Les containers partagent les couches communes en lecture seule

size : taille de la couche RW # virtual size : taille RW + RO (mutualisées) docker ps -s

On peut utiliser au maximum 127 couches par image

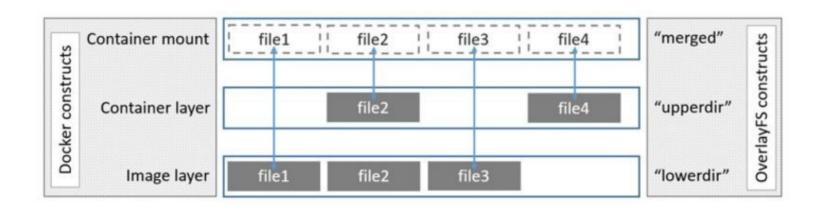


(based on ubuntu:15.04 image)





- Mécanisme « Copy on Write » CoW d'overlayFS
 - stratégie de partage et de copie de fichiers pour une efficacité maximale.
 - Si un élément existant dans une couche inférieure de l'image est utilisé en lecture par une autre couche (y compris la couche container) doit y accéder en lecture, il n'est pas copié.
 - Le même élément, modifié par une autre couche est copié sur cette couche et utilisé par les autres couches depuis cette nouvelle couche

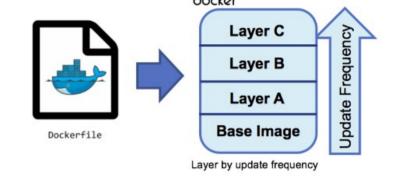




Bonnes pratiques

- Les couches doivent être ajoutées
 par fréquence de mise à jour croissante
- Puisqu'on ne peut réutiliser une couche que si les couches parentes n'ont pas changé
- Minimiser le nombre de couches est aussi plus performant





 Les builds en erreur créent des « dangling images » qu'on supprime avec docker image prune

CGROUPS

Définition

- Les Cgroups forment une fonctionnalité du noyau Linux qui gère les modalités d'accès aux ressources système (RAM, CPU, I/O, Network) pour des ensembles de processus donnés
- Les Cgroups sont organisés en hierarchies, avec héritage de propriétés d'un Cgroup parent
- Chaque Cgroup définit les sous systèmes sur lequels il désire réguler l'accès
 - blkio : entrées / sortie sur les stockages en mode bloc
 - memory : accès RAM
 - cpu : % de temps CPU global
 - cpuset : sélection spécifique de cpus
 - net_cls : gestion des paquets réseau distingués par un identifiant de classe
 - pids : gestion du nombre max de process exécutables
- > /sys/fs/cgroup
- Docker créé un cgroup spécifique à la création d'un container

docker stats

CGROUPS

- Limiter la mémoire (docker run)
 - On utilise les options
 - --memory ou -m pour limiter la quantité de ram max autorisée hors SWAP
 - --memory-swap pour la même chose SWAP inclus
 - « memory == memory-swap » ⇒ pas de Swap
 - Si le processus dans le container essaie d'allouer plus de RAM qu'autorisé, le processus est tué et le container stoppé (sauf avec --oom-kill-disable)
 - > --memory-reservation fixe une limite basse en cas de conflits d'accès à la RAM entre containers
 - Attention, la RAM autorisée n'est pas la RAM disponible ! Par ex. la commande free ne donne pas la bonne valeur
 - Voir dans le container

cat /sys/fs/cgroup/memory/memory.limit_in_bytes

CGROUPS

- Limiter l'accès aux cpus (docker run)
 - > --cpus : valeur nominale à rapporter au nb total de CPUs disponibles

```
- ex : --cpus='1.5', pour 2 cpus \Rightarrow 75 %
```

- --cpuset-cpus : sélection de CPUs autorisés pour le container
 - numérotés à partir de 0 : --cpuset-cpus=0,3
 - sélectionner une gamme : --cpuset-cpus=0-3
- > On peut accéder à ces métriques via l'utilitaire htop lancé sur l'hôte

CGROUPS

- Limiter les débits d'entrées / sorties (docker run)
 - Il faut d'abord trouver le device sur lequel est monté le container (/dev/sda par défaut sur Ubuntu par exemple)
 - df -h, docker inspect <CTN ID | Name> | grep Device
 - --device-read-bps et --device-write-bps
 - --device-read-bps /dev/sda:1mb
 - > On peut accéder à ces métriques via l'utilitaire iotop lancé sur l'hôte



CGROUPS

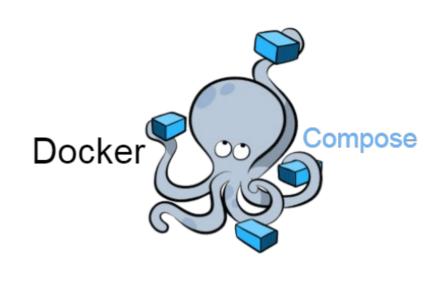
- Tester les Limites
 - Utiliser l'image polinux/stress
 - docker exec -it <ID> stress -h
 - https://hub.docker.com/r/polinux/stress-ng



Infrastructure as Code :

- Piloter les commandes docker
 depuis un ficher de configuration au format YAML
- Gérer en ligne de commande plusieurs conteneurs comme un ensemble de services inter-connectés
 => microservices
- Disponible comme plugin docker

sudo apt-get install docker-compose-plugin





Le format YAML :

- > format de représentation de données par **sérialisation**, conçu pour être aisément modifiable et lisible
- Dérivé de la représentation d'un objet JSON déplié

```
{
    "key" : "value",
    "other key" : "other value",
    "num" : "3.14"
    "bool" : "false",
    "none" : "null"
}

    ---
    key: value
    other key: other value
    num: 3.14
    bool: false
    none: null
    "with quotes": "possible"
```



- Le format YAML : imbrications
 - > Par rapport à JSON :
 - les objets { ... } sont remplacés par une indentation de 2 ou 4 caractères
 - les listes [...] sont remplacés par une indentation de 2 ou 4 caractères préfixée par « [espace] »
 - YAML accepte les listes et objets JSON comme valeur de clés

```
"object" : {
                                      object:
  "key" : "value",
                                         key: value
  "items" : [
                                        items:
     "item1",
                                           - item1
     { "k1": "v1", "k2": ... },
                                           - k1: v1
                                             k2: v2
     "item3"
                                           - item3
```



Correspondances clé / option commandes docker (run, build, network, volume, ...)

```
services:
                              # service = app containerisée
                              # nom du service (arbitraire)
 app:
  container name:
                             # --name
  image:
                              # nom de l'image
  build:
                             # docker build d'un Dockerfile
                             # chemin du Dockerfile
   context: .
                             # --build-arg
   args: [...]
  restart:
                             # --restart
  depends on:
                             # dépendance à des services (qui doivent exister !)
                             # fichier de variables d'environnement
  env file: [...]
  environment:
                             # variables directement dans le document
   - VAR=${PARAM:default} # valeurs par défaut
  ports: [8080:80]
                             # EXT PORT:INT PORT ou PORT seul pour exposition
  volumes:
                             #
    - type: bind
                             # --mount
     source: .
     target: /
   - /src:/dev:opts
                             # -V
  networks: [...]
                            # --net
```



- Commandes docker compose principales
 - docker compose up -d : lancement de la stack (container) dans l'ordre et en mode détaché
 - docker compose down -v : stopper les container et les réseaux et détacher les volumes
 - > docker compose rm -f : supprimer les containers si stoppés
 - docker compose run <ctn name> <cmd>: lancer un service standalone avec une commande
 - docker compose logs, ps : versions agrégées des commandes docker



REGISTRE DOCKER

L'image registry

- Le dépôt public docker hub est installé par docker
- Avec l'image registry:2
- On peut installer son propre registre d'images privées grâce à cette image
- Pour échanger des images avec le registre,
 on utilise les commandes docker suivantes
 - docker pull
 - docker tag (ou docker build)
 - docker push

