



Cisco ASR 9000 シリーズ ルータでのオブジェクト トラッキングの実装

ここでは、Cisco IOS XR ネットワークでのオブジェクト トラッキングの設定について説明します。このモジュール内に記載されているコマンドの詳細については、[関連資料](#)、(16 ページ)を参照してください。設定作業の実行中に出てくるその他のコマンドのマニュアルを特定するには、オンラインで『Cisco ASR 9000 Series Aggregation Services Router Commands Master List』内を検索してください。

表 1: オブジェクト トラッキング実装の機能履歴

リリース	変更内容
リリース 4.0.0	この機能が導入されました。
リリース 4.2.1	しきい値の割合または重みに基づいてトラッキング対象リストを作成する機能が追加されました。

このモジュールは次のトピックで構成されています。

- [オブジェクト トラッキングの実装の前提条件](#), 2 ページ
- [オブジェクト トラッキングについて](#), 2 ページ
- [オブジェクト トラッキングの実装方法](#), 2 ページ
- [オブジェクト トラッキングの設定例](#), 16 ページ
- [その他の関連資料](#), 16 ページ

オブジェクト トラッキングの実装の前提条件

適切なタスク ID を含むタスク グループに関連付けられているユーザ グループに属している必要があります。このコマンド リファレンスには、各コマンドに必要なタスク ID が含まれます。ユーザ グループの割り当てが原因でコマンドを使用できないと考えられる場合、AAA 管理者に連絡してください。

オブジェクト トラッキングについて

オブジェクト トラッキングとは、オブジェクトを追跡して、そのプロパティの変化に基づいて、トラッキング対象オブジェクトとは関係のない別のオブジェクトに対してアクションを実行する仕組みです。

各トラッキング対象オブジェクトは、トラッキング コマンドライン インターフェイス (CLI) で指定された一意の名前で識別されます。Cisco IOS XR が処理し、この名前を使用して特定のオブジェクトを追跡します。

トラッキング プロセスでは、定期的にトラッキング対象オブジェクトをポーリングして、ステータスのアップ、ダウンなどの変化をユーザの指定により即時または時間をおいてレポートします。

リストを使った方法で複数のオブジェクトを追跡することもできます。リストはオブジェクトの組み合わせにブール論理式を使った柔軟なメソッドです。リストでは次の演算を使用します。

- **ブール AND 関数**：トラッキング対象リストにブール AND 関数を指定した場合、サブセット内に定義された各オブジェクトはアップステートでなければならないため、トラッキング対象オブジェクトもアップステートになります。
- **ブール OR 関数**：トラッキング対象リストにブール OR 関数を指定した場合、サブセット内に定義されたオブジェクトのうち少なくとも 1 つがアップステートでなければならないため、トラッキング対象オブジェクトもアップステートであることを意味します。

オブジェクト トラッキングの実装方法

ここでは、さまざまなオブジェクト トラッキングの手順を説明します。

インターフェイスのライン プロトコル ステートのトラッキング

インターフェイスのライン プロトコル ステートをトラッキングするには、グローバル コンフィギュレーション モードで次の作業を実行します。

インターフェイスのライン プロトコルがアップしている場合は、トラッキング対象オブジェクトはアップ状態と見なされます。

トラッキング対象オブジェクトの設定後、そのステートがトラッキング対象になっているインターフェイスを関連付けたり、トラッキング オブジェクトがインターフェイスをポーリングしてステートを取得するまで待機する秒数を指定したりすることができます。

手順の概要

1. **configure**
2. **track track-name**
3. **type line-protocol state**
4. **interface type interface-path-id**
5. **exit**
6. (任意) **delay {up seconds|down seconds}**
7. 次のいずれかのコマンドを使用します。
 - **end**
 - **commit**

手順の詳細

	コマンドまたはアクション	目的
ステップ 1	configure 例 : RP/0/RSP0/CPU0:router# configure	グローバル コンフィギュレーション モードを開始します。
ステップ 2	track track-name 例 : RP/0/RSP0/CPU0:router(config)# track track1	トラック コンフィギュレーションモードを開始します。 • <i>track-name</i> : トラッキングの対象となるオブジェクト名を指定します。
ステップ 3	type line-protocol state 例 : RP/0/RSP0/CPU0:router(config-track)# type line-protocol state	インターフェイスのラインプロトコルに基づいてトラッキングを作成します。
ステップ 4	interface type interface-path-id 例 : RP/0/RSP0/CPU0:router(config-track-line-prot)# interface atm 0/2/0/0.1	プロトコル ステートをトラッキングするインターフェイスを指定します。 • <i>type</i> : インターフェイス タイプを指定します。詳細については、疑問符 (?) オンラインヘルプ機能を使用します。 • <i>interface-path-id</i> : 物理インターフェイスまたは仮想インターフェイスを識別します。

	コマンドまたはアクション	目的
		<p>(注) ルータに現在設定されている可能性があるすべてのインターフェイスのリストを表示するには、show interfaces コマンドを使用します。</p> <p>(注) ループバック インターフェイスおよびヌル インターフェイスは、常にアップステートであり、そのためトラッキングできません。</p>
ステップ 5	exit 例 : RP/0/RSP0/CPU0:router(config-track-line-prot)# exit	トラック ライン プロトコル コンフィギュレーション モードを終了します。
ステップ 6	delay {up seconds down seconds} 例 : RP/0/RSP0/CPU0:router(config-track)# delay up 10	<p>(任意)</p> <p>オブジェクトがアップかダウンかのトラッキング間に発生可能な遅延をスケジューリングします。</p>
ステップ 7	次のいずれかのコマンドを使用します。 <ul style="list-style-type: none"> • end • commit 例 : RP/0/RSP0/CPU0:router(config-track)# end または RP/0/RSP0/CPU0:router(config-track)# commit	<p>設定変更を保存します。</p> <ul style="list-style-type: none"> • end コマンドを実行すると、変更をコミットするように要求されます。 <pre>Uncommitted changes found, commit them before exiting(yes/no/cancel)? [cancel]:</pre> <ul style="list-style-type: none"> ◦ yes と入力すると、実行コンフィギュレーション ファイルに変更が保存され、コンフィギュレーションセッションが終了して、ルータが EXEC モードに戻ります。 ◦ no と入力すると、コンフィギュレーションセッションが終了して、ルータが EXEC モードに戻ります。変更はコミットされません。 ◦ cancel と入力すると、現在のコンフィギュレーションセッションが継続します。コンフィギュレーションセッションは終了せず、設定変更もコミットされません。 • 実行コンフィギュレーション ファイルに変更を保存し、コンフィギュレーションセッションを継続するには、commit コマンドを使用します。

IP ルートの到達可能性のトラッキング

ホストまたはネットワークがリモートサイトでダウン状態になった場合、ルーティングプロトコルはルータに通知し、ルーティング テーブルはそれに応じて更新されます。ルーティング プロセスは、ルーティングアップデートによってルートの状態が変わった場合にトラッキングプロセスに通知するように設定されます。

ルーティングテーブルエントリがルートに存在し、そのルートがアクセス可能であると、トラッキング対象オブジェクトはアップ状態にあると見なされます。

手順の概要

1. **configure**
2. **track track-name**
3. **type route reachability**
4. 次のいずれかのコマンドを使用します。
 - **vrf vrf-table-name**
 - **route ipv4 IP-prefix/mask**
5. **exit**
6. (任意) **delay {up seconds|down seconds}**
7. 次のいずれかのコマンドを使用します。
 - **end**
 - **commit**

手順の詳細

	コマンドまたはアクション	目的
ステップ 1	configure 例 : RP/0/RSP0/CPU0:router# configure	グローバル コンフィギュレーションモードを開始します。
ステップ 2	track track-name 例 : RP/0/RSP0/CPU0:router(config)# track track1	トラック コンフィギュレーション モードを開始します。 • track-name : トラッキングの対象となるオブジェクト名を指定します。

	コマンドまたはアクション	目的
ステップ 3	type route reachability 例 : <pre>RP/0/RSP0/CPU0:router(config-track)# type route reachability vrf internet</pre>	ルーティング アップデートによってルートの状態が変わった場合にトラッキング プロセスに通知するようにルーティング プロセスを設定します。
ステップ 4	次のいずれかのコマンドを使用します。 <ul style="list-style-type: none"> • vrf vrf-table-name • route ipv4 IP-prefix/mask 例 : <pre>RP/0/RSP0/CPU0:router(config-track-route)# vrf vrf-table-4</pre> または <pre>RP/0/RSP0/CPU0:router(config-track-route)# route ipv4 10.56.8.10/16</pre>	トラッキングする IP ルートのタイプを設定します。これは、ルータのタイプによって次のいずれかで構成可能です。 <ul style="list-style-type: none"> • vrf-table-name : VRF テーブル名。 • IP-prefix/mask : ネットワークとサブネットマスクからなる IP プレフィックス (例 : 10.56.8.10/16) 。
ステップ 5	exit 例 : <pre>RP/0/RSP0/CPU0:router(config-track-line-prot)# exit</pre>	トラック ライン プロトコル コンフィギュレーション モードを終了します。
ステップ 6	delay {up seconds down seconds} 例 : <pre>RP/0/RSP0/CPU0:router(config-track)# delay up 10</pre>	(任意) オブジェクトがアップかダウンかのトラッキング間に発生可能な遅延をスケジューリングします。
ステップ 7	次のいずれかのコマンドを使用します。 <ul style="list-style-type: none"> • end • commit 例 : <pre>RP/0/RSP0/CPU0:router(config-if)# end</pre> または <pre>RP/0/RSP0/CPU0:router(config-if)# commit</pre>	設定変更を保存します。 <ul style="list-style-type: none"> • end コマンドを実行すると、変更をコミットするように要求されます。 <pre>Uncommitted changes found, commit them before exiting(yes/no/cancel)? [cancel]:</pre> <ul style="list-style-type: none"> ◦ yes と入力すると、実行コンフィギュレーション ファイルに変更が保存され、コンフィギュレーション セッションが終了して、ルータが EXEC モードに戻ります。 ◦ no と入力すると、コンフィギュレーション セッションが終了して、ルータが EXEC モードに戻ります。変更はコミットされません。

	コマンドまたはアクション	目的
		<ul style="list-style-type: none"> °cancel と入力すると、現在のコンフィギュレーションセッションが継続します。コンフィギュレーションセッションは終了せず、設定変更もコミットされません。 • 設定変更を実行コンフィギュレーションファイルに保存し、コンフィギュレーションセッションを継続するには、commit コマンドを使用します。

オブジェクト リストに基づくトラッキングの設定

グローバルコンフィギュレーションモードでこのタスクを実行し、ブール式を使用してリストの状態を判断して、トラッキング対象オブジェクトリスト（ここではインターフェイスまたはプレフィックスのリスト）を作成します。

トラッキング対象リストには1つまたは複数のオブジェクトが含まれます。ブール式では、AND または OR 演算子を使用して2種類の演算を実行できます。たとえば、AND 演算子を使用して2つのインターフェイスをトラッキングする場合、アップは両方のインターフェイスがアップ状態であることを意味し、ダウンはいずれか一方のインターフェイスがダウン状態であることを意味します。



(注)

トラッキング対象リストにオブジェクトを追加するには、そのオブジェクトが存在している必要があります。

NOT 演算子は、1つまたは複数のオブジェクトに指定し、そのオブジェクトの状態を否定します。

トラッキング対象オブジェクトを設定したら、状態をトラッキングするインターフェイスを関連付ける必要があります。オプションとして、トラッキングオブジェクトがインターフェイスをポーリングしてその状態を取得するまでの待機時間を秒数で指定できます。

手順の概要

1. **configure**
2. **track track-name**
3. **type list boolean { and | or }**
4. **object object-name [not]**
5. **exit**
6. (任意) **delay {up seconds|down seconds}**
7. 次のいずれかのコマンドを使用します。
 - **end**
 - **commit**

手順の詳細

	コマンドまたはアクション	目的
ステップ 1	configure 例 : RP/0/RSP0/CPU0:router# configure	グローバル コンフィギュレーション モードを開始します。
ステップ 2	track track-name 例 : RP/0/RSP0/CPU0:router(config)# track track1	トラック コンフィギュレーション モードを開始します。 • track-name : トラッキングの対象となるオブジェクト名を指定します。
ステップ 3	type list boolean { and or } 例 : RP/0/RSP0/CPU0:router(config-track-list)# type list boolean and	ブール リスト オブジェクトを設定し、トラッキング リスト コンフィギュレーション モードを開始します。 • boolean : トラッキング対象リストの状態がブール計算に基づくことを指定します。 • and : すべてのオブジェクトがアップである場合にリストがアップになり、1 つ以上のオブジェクトがダウンの場合にリストがダウンになることを指定します。たとえば2つのインターフェイスをトラッキングする場合、アップは両方のインターフェイスがアップ状態であることを意味し、ダウンはいずれか一方のインターフェイスがダウン状態であることを意味します。 • or : 少なくとも1つのオブジェクトがアップの場合にリストがアップになることを指定します。たとえば2つのインターフェイスをトラッキングする場

	コマンドまたはアクション	目的
		合、アップはいずれか一方のインターフェイスがアップ状態であることを意味し、ダウンは両方のインターフェイスがダウン状態であることを意味します。
ステップ 4	object object-name [not] 例 : RP/0/RSP0/CPU0:router(config-track-list)# object 3 not	リストによるトラッキングの対象となるオブジェクトを指定します。 <ul style="list-style-type: none"> • object-name : トラッキングするオブジェクトの名前。 • not : オブジェクトの状態を否定します。
ステップ 5	exit 例 : RP/0/RSP0/CPU0:router(config-track-line-prot)# exit	トラック ラインプロトコルコンフィギュレーションモードを終了します。
ステップ 6	delay {up seconds down seconds} 例 : RP/0/RSP0/CPU0:router(config-track)# delay up 10	(任意) オブジェクトがアップかダウンかのトラッキング間に発生可能な遅延をスケジューリングします。
ステップ 7	次のいずれかのコマンドを使用します。 <ul style="list-style-type: none"> • end • commit 例 : RP/0/RSP0/CPU0:router(config-track)# end または RP/0/RSP0/CPU0:router(config-track)# commit	設定変更を保存します。 <ul style="list-style-type: none"> • end コマンドを実行すると、変更をコミットするように要求されます。 <pre>Uncommitted changes found, commit them before exiting(yes/no/cancel)? [cancel]:</pre> <ul style="list-style-type: none"> ◦ yes と入力すると、実行コンフィギュレーション ファイルに変更が保存され、コンフィギュレーション セッションが終了して、ルータが EXEC モードに戻ります。 ◦ no と入力すると、コンフィギュレーション セッションが終了して、ルータが EXEC モードに戻ります。変更はコミットされません。 ◦ cancel と入力すると、現在のコンフィギュレーション セッションが継続します。コンフィギュレーション セッションは終了せず、設定変更もコミットされません。

	コマンドまたはアクション	目的
		<ul style="list-style-type: none"> 実行コンフィギュレーションファイルに変更を保存し、コンフィギュレーションセッションを継続するには、commit コマンドを使用します。

オブジェクト リストに基づくトラッキングの設定：しきい値の割合

グローバルコンフィギュレーションモードでこのタスクを実行し、しきい値の割合を使用してリストの状態を判断して、トラッキング対象オブジェクト リスト（ここではインターフェイスまたはプレフィックスのリスト）を作成します。

手順の概要

1. **configure**
2. **track track-name**
3. **type list threshold percentage**
4. **object object-name**
5. **threshold percentage up percentage down percentage**
6. 次のいずれかのコマンドを使用します。
 - **end**
 - **commit**

手順の詳細

	コマンドまたはアクション	目的
ステップ 1	configure 例： RP/0/RSP0/CPU0:router# configure	グローバル コンフィギュレーション モードを開始します。
ステップ 2	track track-name 例： RP/0/RSP0/CPU0:router(config)# track track1	トラック コンフィギュレーション モードを開始します。 <ul style="list-style-type: none"> • <i>track-name</i>：トラッキングの対象となるオブジェクト名を指定します。

	コマンドまたはアクション	目的
ステップ 3	type list threshold percentage 例 : <pre>RP/0/RSP0/CPU0:router(config-track-list)# type list threshold percentage</pre>	トラッキングのタイプにしきい値の割合リストを設定します。
ステップ 4	object object-name 例 : <pre>RP/0/RSP0/CPU0:router(config-track-list-threshold)# object 1 RP/0/RSP0/CPU0:router(config-track-list-threshold)# object 2 RP/0/RSP0/CPU0:router(config-track-list-threshold)# object 3 RP/0/RSP0/CPU0:router(config-track-list-threshold)# object 4</pre>	トラック タイプ track1 のメンバーに object 1、object 2、object 3 および object 4 を設定します。
ステップ 5	threshold percentage up percentage down percentage 例 : <pre>RP/0/RSP0/CPU0:router(config-track-list-threshold)# threshold percentage up 50 down 33</pre>	<p>リストがそれぞれアップ状態またはダウン状態であると見なされるために、アップ状態またはダウン状態である必要があるオブジェクトの割合を設定します。</p> <p>たとえば、object 1、object 2、および object 3 がアップ状態にあり、object 4 がダウン状態にある場合、リストはアップ状態にあると見なされます。</p>
ステップ 6	次のいずれかのコマンドを使用します。 <ul style="list-style-type: none"> • end • commit 例 : <pre>RP/0/RSP0/CPU0:router(config-track)# end</pre> または <pre>RP/0/RSP0/CPU0:router(config-track)# commit</pre>	<p>設定変更を保存します。</p> <ul style="list-style-type: none"> • end コマンドを実行すると、変更をコミットするように要求されます。 <pre>Uncommitted changes found, commit them before exiting(yes/no/cancel)? [cancel]:</pre> <ul style="list-style-type: none"> ° yes と入力すると、実行コンフィギュレーションファイルに変更が保存され、コンフィギュレーションセッションが終了して、ルータが EXEC モードに戻ります。 ° no と入力すると、コンフィギュレーションセッションが終了して、ルータが EXEC モードに戻ります。変更はコミットされません。 ° cancel と入力すると、現在のコンフィギュレーションセッションが継続します。コ

	コマンドまたはアクション	目的
		<p>ンフィギュレーションセッションは終了せず、設定変更もコミットされません。</p> <ul style="list-style-type: none"> • 実行コンフィギュレーション ファイルに変更を保存し、コンフィギュレーションセッションを継続するには、commit コマンドを使用します。

オブジェクト リストに基づくトラッキングの設定：しきい値の重み

グローバルコンフィギュレーションモードでこのタスクを実行し、しきい値の重みを使用してリストの状態を判断して、トラッキング対象オブジェクトリスト（ここではインターフェイスまたはプレフィックスのリスト）を作成します。

手順の概要

1. **configure**
2. **track track-name**
3. **type list threshold weight**
4. **object object-name weight weight**
5. **threshold weight up weight down weight**
6. 次のいずれかのコマンドを使用します。
 - **end**
 - **commit**

手順の詳細

	コマンドまたはアクション	目的
ステップ 1	<p>configure</p> <p>例：</p> <p>RP/0/RSP0/CPU0:router# configure</p>	グローバル コンフィギュレーション モードを開始します。

	コマンドまたはアクション	目的
ステップ 2	track track-name 例： RP/0/RSP0/CPU0:router(config)# track track1	トラック コンフィギュレーション モードを開始します。 • track-name ：トラッキングの対象となるオブジェクト名を指定します。
ステップ 3	type list threshold weight 例： RP/0/RSP0/CPU0:router(config-track-list)# type list threshold weight	トラッキングのタイプにしきい値の重みリストを設定します。
ステップ 4	object object-name weight weight 例： RP/0/RSP0/CPU0:router(config-track-list-threshold)# object 1 weight 10 RP/0/RSP0/CPU0:router(config-track-list-threshold)# object 2 weight 5 RP/0/RSP0/CPU0:router(config-track-list-threshold)# object 3 weight 3	track t1 のメンバーに object 1、object 2 および object 3 を設定し、それぞれに重み 10、5 および 3 を設定します。
ステップ 5	threshold weight up weight down weight 例： RP/0/RSP0/CPU0:router(config-track-list-threshold)# threshold weight up 10 down 5	リストがそれぞれアップ状態またはダウン状態であると見なされるために、アップ状態またはダウン状態である必要があるオブジェクトの重みの範囲を設定します。この例では、object 1 および 2 がアップ状態にあり、累積の重みは 15 である（10～5 の範囲内ではない）ため、リストはダウン状態と見なされます。
ステップ 6	次のいずれかのコマンドを使用します。 • end • commit 例： RP/0/RSP0/CPU0:router(config-track)# end または RP/0/RSP0/CPU0:router(config-track)# commit	設定変更を保存します。 • end コマンドを実行すると、変更をコミットするように要求されます。 Uncommitted changes found, commit them before exiting(yes/no/cancel)? [cancel]: ° yes と入力すると、実行コンフィギュレーションファイルに変更が保存され、コンフィギュレーションセッションが終了して、ルータが EXEC モードに戻ります。 ° no と入力すると、コンフィギュレーションセッションが終了して、ルータが EXEC モードに戻ります。変更はコミットされません。

	コマンドまたはアクション	目的
		<ul style="list-style-type: none"> ° cancel と入力すると、現在のコンフィギュレーションセッションが継続します。コンフィギュレーションセッションは終了せず、設定変更もコミットされません。 • 実行コンフィギュレーション ファイルに変更を保存し、コンフィギュレーションセッションを継続するには、commit コマンドを使用します。

IPSLA の到達可能性のトラッキング

IP サービス レベル契約 (SLA) 動作の戻りコードのトラッキングをイネーブルにするには、このタスクを使用します。

手順の概要

1. **configure**
2. **track track-name**
3. **type rtr ipsla-no reachability**
4. 次のいずれかのコマンドを使用します。
 - **end**
 - **commit**

手順の詳細

	コマンドまたはアクション	目的
ステップ 1	configure 例 : RP/0/RSP0/CPU0:router# configure	グローバル コンフィギュレーション モードを開始します。
ステップ 2	track track-name 例 : RP/0/RSP0/CPU0:router (config) # track t1	トラック コンフィギュレーション モードを開始します。

	コマンドまたはアクション	目的
ステップ 3	type rtr <i>ipsla-no</i> reachability 例 : RP/0/RSP0/CPU0:router(config-track) # type rtr 100 reachability	到達可能性をトラッキングする IP SLA 動作 ID を指定します。 <i>ipsla-no</i> の有効値は、1 ～ 2048 の範囲です。
ステップ 4	次のいずれかのコマンドを使用します。 <ul style="list-style-type: none"> • end • commit 例 : RP/0/RSP0/CPU0:router(config) # end または RP/0/RSP0/CPU0:router(config) # commit	設定変更を保存します。 <ul style="list-style-type: none"> • end コマンドを実行すると、変更をコミットするように要求されます。 Uncommitted changes found, commit them before exiting(yes/no/cancel)? [cancel]: <ul style="list-style-type: none"> ◦ yes と入力すると、実行コンフィギュレーション ファイルに変更が保存され、コンフィギュレーションセッションが終了して、ルータが EXEC モードに戻ります。 ◦ no と入力すると、コンフィギュレーションセッションが終了して、ルータが EXEC モードに戻ります。変更はコミットされません。 ◦ cancel と入力すると、現在のコンフィギュレーションセッションが継続します。コンフィギュレーションセッションは終了せず、設定変更もコミットされません。 • 設定変更を実行コンフィギュレーション ファイルに保存し、コンフィギュレーションセッションを継続するには、commit コマンドを使用します。

IPSLA トラッキングの設定 : 例

次に、IPSLA のトラッキング設定の例を示します。

```
RP/0/RSP0/CPU0:router(config)# track track1
RP/0/RSP0/CPU0:router(config-track)# type rtr 1 reachability
RP/0/RSP0/CPU0:router(config-track)# delay up 5
RP/0/RSP0/CPU0:router(config-track)# delay down 10
```

オブジェクト トラッキングの設定例

IPSLA トラッキングの設定 : 例

次に、ACL と IPSLA 設定を含む IPSLA トラッキングの設定例を示します。

ACL の設定 :

```
RP/0/RSP0/CPU0:router(config)# ipv4 access-list abf-track
RP/0/RSP0/CPU0:router(config-ipv4-acl)# 10 permit any any nexthop track track1 1.2.3.4
```

オブジェクト トラッキングの設定 :

```
RP/0/RSP0/CPU0:router(config)# track track1
RP/0/RSP0/CPU0:router(config-track)# type rtr 1 reachability
RP/0/RSP0/CPU0:router(config-track)# delay up 5
RP/0/RSP0/CPU0:router(config-track)# delay down 10
```

IPSLA の設定 :

```
RP/0/RSP0/CPU0:router(config)# ipsla
RP/0/RSP0/CPU0:router(config-ipsla)# operation 1
RP/0/RSP0/CPU0:router(config-ipsla-op)# type icmp echo
RP/0/RSP0/CPU0:router(config-ipsla-icmp-echo)# source address 2.3.4.5
RP/0/RSP0/CPU0:router(config-ipsla-icmp-echo)# destination address 1.2.3.4
RP/0/RSP0/CPU0:router(config-ipsla-icmp-echo)# frequency 60
RP/0/RSP0/CPU0:router(config-ipsla-icmp-echo)# exit
RP/0/RSP0/CPU0:router(config-ipsla-op)# exit
RP/0/RSP0/CPU0:router(config-ipsla)# schedule operation 1
RP/0/RSP0/CPU0:router(config-ipsla-sched)# start-time now
RP/0/RSP0/CPU0:router(config-ipsla-sched)# life forever
```

その他の関連資料

ここでは、IPSec ネットワーク セキュリティのオブジェクト トラッキングの実装に関連する参考資料を示します。

関連資料

関連項目	マニュアル タイトル
IP SLA 設定情報	『Cisco ASR 9000 Series Aggregation Services Router System Monitoring Configuration Guide』の「Cisco ASR 9000 Series Routerへの IP サービス レベル契約の実装」モジュール
IP SLA コマンド	『Cisco ASR 9000 Series Aggregation Services Router System Monitoring Command Reference』の「Cisco ASR 9000 Series Routerでの IP サービス レベル契約コマンド」モジュール

関連項目	マニュアル タイトル
オブジェクト トラッキング コマンド	『Cisco ASR 9000 Series Aggregation Services Router System Management Command Reference』の「Cisco ASR 9000 Series Router のオブジェクト トラッキング コマンド」モジュール

標準

標準	タイトル
この機能でサポートされる新規の標準または変更された標準はありません。また、既存の標準のサポートは変更されていません。	—

MIB

MIB	MIB のリンク
—	Cisco IOS XR ソフトウェアを使用して MIB を特定およびダウンロードするには、次の URL にある Cisco MIB Locator を使用し、[Cisco Access Products] メニューからプラットフォームを選択します。 http://cisco.com/public/sw-center/netmgmt/cmtk/mibs.shtml

RFC

RFC	タイトル
RFC 2401	『Security Architecture for the Internet Protocol』

シスコのテクニカル サポート

説明	リンク
シスコのテクニカルサポート Web サイトでは、製品、テクノロジー、ソリューション、技術的なヒント、およびツールへのリンクなどの、数千ページに及ぶ技術情報が検索可能です。Cisco.com に登録済みのユーザは、このページから詳細情報にアクセスできます。	http://www.cisco.com/cisco/web/support/index.html

