



## 複数コア

このドキュメントでは、リモート PHY システムの複数コアについて説明します。

### 機能情報の確認

ご使用のソフトウェア リリースでは、このモジュールで説明されるすべての機能がサポートされているとは限りません。最新の機能情報と注意事項については、ご使用のプラットフォームとソフトウェア リリースに対応したリリース ノートを参照してください。このモジュールに記載されている機能の詳細を検索し、各機能がサポートされているリリースのリストを確認する場合は、このマニュアルの最後にある機能情報の表を参照してください。

プラットフォームのサポートおよびシスコ ソフトウェア イメージのサポートに関する情報を検索するには、Cisco Feature Navigator を使用します。Cisco Feature Navigator には、<http://tools.cisco.com/ITDIT/CFN/> からアクセスできます。<http://www.cisco.com/> のアカウントは必要ありません。

- [Cisco リモート PHY デバイスのハードウェア互換性マトリックス, 1 ページ](#)
- [複数コアに関する情報, 2 ページ](#)
- [複数コアの設定方法, 3 ページ](#)

## Cisco リモート PHY デバイスのハードウェア互換性マトリックス



(注) Cisco リモート PHY デバイスのあるリリースで導入されたハードウェア コンポーネントは、特に明記しない限り、それ以降のすべてのリリースでもサポートされます。

表 1: Cisco リモート PHY デバイスのハードウェア互換性マトリックス

Cisco HFC プラットフォーム	リモート PHY デバイス
Cisco GS7000 ノード	Cisco RPD IOS 1.1 以降のリリース シスコ リモート PHY デバイス 1x2 • PID—RPD-1X2=

## 複数コアに関する情報

RPD は複数の CCAP コアで管理できます。RPD は、1 つの主 CCAP コアと、0 または 1 つ以上の補助 CCAP コアによって制御されます。各 CCAP コアは、RPD リソースのサブセット（例えば特定のチャンネルまたは RF ポートなど）を管理します。

主コアは、RPD および特定のデバイス管理機能の共通パラメータの設定を担当します。主コアは、DOCSIS、ビデオ、または OOB サービスを提供できます。補助コアは、ビデオまたは OOB サービスの提供を担当します。これらは主コアによって割り当てられたリソースセットに制限されています。

## 複数コアの設定に関する制約事項

複数コアの設定では、次の制約事項が適用されます。

- 最大 4 つのコアがサポートされています。
- DOCSIS コントローラは主コアにのみ設定でき、ビデオ コントローラはすべてのコアに設定できます。
- 1 つのコアだけが主になることができ、残りは補助になります。
- 主コアは明示的に設定する必要があります。
- 主コアには、最低 1 つの DOCSIS ダウンストリーム コントローラと、1 つのアップストリーム コントローラが必要です。
- 補助コアにはアップストリーム コントローラは不要で、補助コアには最低 1 つのダウンストリーム コントローラが必要です。
- サポートされる CMTS は 1 つだけです。
- すべてのコアにおいて、ダウンストリームの周波数とチャンネル ID の重複は許されません。

# 複数コアの設定方法

ここでは、Cisco cBR-8 上での複数コアの設定方法について説明します。

## マルチ コアの設定

マルチ コアを設定するには、次の例に従います。

```
Router(config)# cable rpd sjc_block22 /* unique name for each rpd */
Router(config-rpd)# description rpd for sjc block 22
Router(config-rpd)# identifier 1122.3344.5566 /* unique id for each rpd.*/
Router(config-rpd)# rpd-ds 0 power-level 5 /* DS max-carrier and power-level info */
Router(config-rpd)# rpd-ds 0 dedicated-cw-tone cw1 /* DS pilot tone info */
Router(config-rpd)# core-interface Te3/1/0 /* Core side interface (D-PIC interface) for
services below */
Router(config-rpd-core)# principal /* Specify the principal core */
Router(config-rpd-core)# rpd-ds 0 controller downstream-cable 3/0/0 profile 100 /* DS docsis
channel config*/
Router(config-rpd-core)# rpd-ds 0 controller downstream-cable 3/0/1 profile 200 /* DS docsis
channel config*/
Router(config-rpd-core)# rpd-ds 0 downstream-cable 3/0/2 profile 300 /* DS video channel
config*/
Router(config-rpd-core)# rpd-ds 0 downstream-cable 3/0/3 profile 400 /* DS video channel
config*/
Router(config-rpd-core)# rpd-us 0 upstream-cable 3/0/0 profile 101 /* US 0 docsis channel
config*/
Router(config-rpd-core)# rpd-us 1 upstream-cable 3/0/1 profile 101 /* US 1 docsis channel
config*/
Router(config-rpd-core)# depi depi_rpd_block22 /* RPD DEPI configuration.*/
Router(config-rpd-core)# exit
Router(config-rpd)# core-interface Te9/1/1 /* Support multiple core-interface for cases
such as video is using separate LC*/
Router(config-rpd-core)# rpd-ds 0 downstream-cable 9/0/1 profile 200 /* DS video channel
config*/
Router(config-rpd-core)# depi depi_rpd_block22 /* RPD DEPI configuration.*/
Router(config-rpd-core)# exit
Router(config-rpd)# r-dti 1
Router(config-rpd)# rpd-event profile 0
```

## 複数コアの設定の確認

主コアと補助コアの情報を表示するには、次の例に示すように、**show cable rpd** コマンドを使用します。

```
Router# show cable rpd
MAC Address      IP Address      I/F           State      Role HA Name
0004.9f00.0907  120.100.2.20   Te1/1/6       online     Pri  Act node
0004.9f00.0907  120.100.2.20   Te1/1/0       online     Aux  Act node
0004.9f00.0907  120.100.2.20   Te1/1/1       online     Aux  Act node
0004.9f00.0907  120.100.2.20   Te1/1/2       online     Aux  Act node
```



(注) アクティブなコアだけが表示され、スタンバイ コアは表示されません。

