



コントロールプレーンポリシングの設定

- [CoPP の制約事項 \(1 ページ\)](#)
- [CoPP の概要 \(2 ページ\)](#)
- [CoPP の設定方法 \(7 ページ\)](#)
- [CoPP の設定例 \(12 ページ\)](#)
- [CoPP のモニタリング \(18 ページ\)](#)
- [CoPP の機能履歴と情報 \(18 ページ\)](#)

CoPP の制約事項

コントロールプレーンポリシング (CoPP) の制約事項は、次のとおりです。

- 入力 CoPP だけがサポートされます。 **system-cpp-policy** ポリシーマップは、入力方向でのみ、コントロールプレーンインターフェイスで使用可能です。
- コントロールプレーンインターフェイスにインストールできるのは、 **system-cpp-policy** ポリシーマップのみです。
- **system-cpp-policy** ポリシーマップおよび 17 個のシステム定義のクラスは、変更または削除することはできません。
- **system-cpp-policy** ポリシーマップの下で許可されるのは、 **police** アクションのみです。システム定義クラスのポリシングレートは、秒単位のパケット/秒 (pps) でのみ設定する必要があります。ユーザ定義のクラスマップの場合は、ビット/秒 (bps) のみで設定する必要があります。
- システム定義のクラスマップのポリサーを無効にしないこと、つまり **no police rate rate pps** コマンドを設定しないことを推奨します。これを行うと、CPU へのトラフィックが多い場合に、システム全体の正常性に影響します。さらに、システム定義のクラスマップのポリサーレートを無効にした場合でも、システム起動プロセスを保護するために、システムはシステムのブートアップ後にデフォルトのポリサーレートに自動的に戻ります。
- 1 つ以上の CPU キューがそれぞれのクラスマップの一部となります。複数の CPU キューが 1 つのクラスマップに属している場合、クラスマップのポリサーレートを変更すると、そのクラスマップに属しているすべての CPU キューに影響します。同様に、クラスマッ

プでポリサーを無効にすると、そのクラスマップに属するすべてのキューが無効になります。各クラスマップに属するCPUキューの詳細については、[表 1: CoPP のシステム定義された値 \(3 ページ\)](#) を参照してください。

- `system-cpp` ポリシーの下で設定されたクラスがデフォルト値のままの場合、それらのクラスに関する情報は `show run` コマンドで表示されません。代わりに `show policy-map system-cpp-policy` または `show policy-map control-plane` コマンドを使用します。

引き続き `show run` コマンドを使用して、カスタムポリシーに関する情報を表示できます。

CoPP の概要

この章では、コントロールプレーンポリシング (CoPP) がdeviceで機能する仕組みと、その設定方法について説明します。

CoPP の概要

CoPP 機能は、不要なトラフィックおよび DoS 攻撃から CPU を保護するdeviceのセキュリティを向上させます。また、他の優先順位の低い大量のトラフィックによって発生するトラフィックのドロップから、制御および管理トラフィックを保護することもできます。

deviceは通常、3つの操作プレーンにセグメント化され、それぞれに独自の目的があります。

- データパケットを転送するための、データプレーン。
- データを適切にルーティングするための、コントロールプレーン。
- ネットワーク要素を管理するための、管理プレーン。

CoPP を使用することで、大半のCPU行きトラフィックを保護し、ルーティングの安定性と信頼性を確保し、パケットを確実に配信することができます。特に重要なのは、DoS 攻撃からCPUを保護するためにCoPPを使用できることです。

CoPP は、モジュラ QoS コマンドラインインターフェイス (MQC) および CPU キューを使用して、これらの目的を達成します。さまざまなタイプのコントロールプレーントラフィックが特定の条件に基づいてグループ化され、CPUキューに割り当てられます。ハードウェアに専用のポリサーを設定することで、これらのCPUキューを管理できます。たとえば、特定のCPUキュー (トラフィックタイプ) のポリサーレートを変更したり、特定のタイプのトラフィックに対するポリサーを無効にしたりできます。

ポリサーはハードウェアに設定されていますが、CoPP は CPU のパフォーマンスやデータプレーンのパフォーマンスには影響しません。しかし、CPUに着信するパケット数は制限されるため、CPU負荷が制御されます。これは、ハードウェアからのパケットを待っているサービスが、より制御された着信パケットのレート (ユーザ設定可能なレート) を確認する可能性があることを意味します。

システム定義の CoPP の特徴

deviceの初回の電源投入時は、システムによって次のタスクが自動的に実行されます。

- ポリシーマップ **system-cpp-policy** を検索します。見つからない場合、システムはそれを作成し、コントロールプレーンにインストールします。
- **system-cpp-policy** の下に 17 のクラスマップを作成します。
次にdeviceの電源を入れたときに、すでに作成済みのポリシーとクラスマップがシステムによって検出されます
- デフォルトで、すべての CPU キューをそれぞれのデフォルトレートで有効にします。デフォルトのレートを「CoPP のシステム定義値」の表に示します。

次の表に、deviceをロードしたときにシステムが作成するクラスマップを示します。各クラスマップに対応するポリサーと、各クラスマップの下にグループ化された1つ以上のCPUキューを示します。ポリサーへのクラスマップの1対1のマッピングと、CPUキューへのクラスマップの1対多マッピングがあります。

表 1: CoPP のシステム定義された値

クラス マップ名	ポリサー インデックス (ポリサー No.)	CPU キュー (キュー No.)	デフォルトのポリサーレート (pps)
system-cpp-police-data	WK_CPP_POLICE_DATA(0)	WK_CPU_Q_ICMP_GEN(3)	600
		WK_CPU_Q_BROADCAST(12)	600
		WK_CPU_Q_ICMP_REDIRECT(6)	600
system-cpp-police-l2-control	WK_CPP_POLICE_L2_CONTROL(1)	WK_CPU_Q_L2_CONTROL(1)	2000
system-cpp-police-routing-control	WK_CPP_POLICE_ROUTING_CONTROL(0)	WK_CPU_Q_ROUTING_CONTROL(4)	5400
		WK_CPU_Q_LOW_LATENCY(27)	5400
system-cpp-police-control-low-priority	WK_CPP_POLICE_CONTROL_LOW_PRI(3)	WK_CPU_Q_GENERAL_PUNT(25)	200
system-cpp-police-punt-webauth	WK_CPP_POLICE_PUNT_WEBAUTH(7)	WK_CPU_Q_PUNT_WEBAUTH(22)	1000
system-cpp-police-topology-control	WK_CPP_POLICE_TOPOLOGY_CONTROL(0)	WK_CPU_Q_TOPOLOGY_CONTROL(15)	13000
system-cpp-police-multicast	WK_CPP_POLICE_MULTICAST(0)	WK_CPU_Q_TRANSIT_TRAFFIC(18)	500
		WK_CPU_Q_MCAST_DATA(30)	500

クラス マップ名	ポリサー インデックス (ポリサー No.)	CPU キュー (キュー No.)	デフォルトのポリサーレート (pps)
system-cpp-police-sys- data	WK_CPP_POLICE_SYS_DATA (10)	WK_CPU_Q_LEARNING_CACHE_OVL(13)	100
		WK_CPU_Q_CRYPTIO_CONTROL(23)	100
		WK_CPU_Q_EXCEPTION(24)	200
		WK_CPU_Q_EGR_EXCEPTION(28)	100
		WK_CPU_Q_NFL_SAMPLED_DATA(26)	100
		WK_CPU_Q_GOLD_PKT(31)	100
		WK_CPU_Q_RPF_FAILED(19)	100
system-cpp-police-dot1x-auth	WK_CPP_POLICE_DOT1X(11)	WK_CPU_Q_DOT1X_AUTH(0)	1000
system-cpp-police-protocol-snooping	WK_CPP_POLICE_PR	WK_CPU_Q_PROTO_SNOOPING(16)	2000
system-cpp-police-sw-forward	WK_CPP_POLICE_SW_FWD (13)	WK_CPU_Q_SW_FORWARDING_Q(14)	1000
		WK_CPU_Q_LOGGING(21)	1000
		WK_CPU_Q_L2_LVX_DATA_PACK (11)	1000
system-cpp-police-forus	WK_CPP_POLICE_FORUS(14)	WK_CPU_Q_FORUS_ADDR_RESOLUTION(5)	1000
		WK_CPU_Q_FORUS_TRAFFIC(2)	1000
system-cpp-police-multicast-end-station	WK_CPP_POLICE_MCAST_END_STATION(6)	WK_CPU_Q_MCAST_END_STATION_SERVICE(20)	2000
system-cpp-default	WK_CPP_POLICE_DEFAULT(12)	WK_CPU_Q_DHCP_SNOOPING(17)	1000
		WK_CPU_Q_UNUSED (7)	1000
		WK_CPU_Q_EWLC_CONTROL(9)	1000
		WK_CPU_Q_EWLC_DATA(10)	1000
system-cpp-police-stackwise-vit-control	WK_CPP_POLICE_STACKWISE_VIRTUAL_CONTROL(8)	WK_CPU_Q_STACKWISE_VIRTUAL_CONTROL (29)	8000
system-cpp-police-l2lvx-control	WK_CPP_L2_LVX_CONT_PACK	WK_CPU_Q_L2_LVX_CONT_PACK(8)	1000

ユーザ設定可能な CoPP の特徴

次のタスクを実行して、コントロールプレーントラフィックを管理できます。



- (注) すべての `system-cpp-policy` コンフィギュレーションは、再起動後も保持されるように保存する必要があります。

CPU キューのポリサーの有効化と無効化

CPU キューのポリサーを有効にするには、`system-cpp-policy` ポリシーマップ内で、対応するクラスマップの下にポリサーアクション（パケット/秒）を設定します。

CPU キューのポリサーを無効にするには、`system-cpp-policy` ポリシーマップ内で、対応するクラスマップの下にポリサーアクションを削除します。



- (注) デフォルトのポリサーがすでに存在する場合は、その削除を慎重に考慮して制御します。そのようにしないと、システムが CPU ホグや制御パケットドロップなどのその他の異常を検出する場合があります。

ポリサーレートの変更

これは、`system-cpp-policy` ポリシーマップ内で、対応するクラスマップの下にポリサーレートアクション（パケット/秒単位）を設定することで実行できます。

ポリサーレートをデフォルトに設定

グローバル コンフィギュレーション モードで `cpp system-default` コマンドを入力することによって、CPU キューのポリサーをデフォルト値に設定します。

ユーザ定義のクラスマップの作成

特定のトラフィッククラスに指定されたクラスマップがなく、このトラフィックを保護する場合は、そのようなトラフィックパケット用の特定のクラスマップ（フィルタ付き）を作成し、これらのユーザ定義のクラスマップを `system-cpp-policy` に追加できます。

`system-cpp-policy` が入力方向に適用されている間、転送エンジンドライバ（FED）はユーザ定義のクラスマップのポリサーを出力に変更します。したがって、すべてのユーザ定義クラスのフィルタとポリサーは、それぞれ出力分類とアクションとして適用する必要があります。ポリシーマップ自体は、この方向の変更による影響を受けません。

ユーザ定義のクラスマップを `system-cpp-policy` に追加すると、システムは自動的に（コントロールプレーンに加えて）32 個のすべての CPU キューにそれをインストールします。その結果、ポリシーのインスタンスは 33 個になります。これを確認するには、特権 EXEC モードで `show platform software fed switch { switch_number } qos policy target status` コマンドを入力します。

これらのクラスマップのポリシングレートは、アクティブキュー管理（AFD）ポリサーによって制御されます。AQMは、パケットをポートの送信キューに入れる前の、トラフィックフローのバッファ制御を提供し、特定のフローによるスイッチパケットメモリの占有が行われないよ

うにします。AQM ポリサー機能が有効の場合、AQM ポリサーの制限を超えるユーザ定義のポリシーレートは無視されます。

ユーザ定義のクラスマップには、通常の QoS または ACL 分類フィルタがあります。

ソフトウェアバージョンのアップグレードまたはダウングレード

ソフトウェアバージョンのアップグレードと CoPP

デバイスのソフトウェアバージョンをアップグレードすると、システムは CoPP に必要な更新を確認して実行します（たとえば、system-cpp-policy ポリシーマップを確認し、欠落している場合は作成します）。また、アップグレードアクティビティの前後に特定のタスクを完了する必要があります。これにより、設定の更新が正しく反映され、CoPP が期待どおりに動作し続けることが保証されます。ソフトウェアのアップグレードに使用する方法に応じて、アップグレード関連のタスクはオプションのシナリオまたは推奨されるシナリオもあれば、必須のシナリオもあります。

ここでは、アップグレードのシステムアクションとユーザアクションについて説明します。また、リリース固有の警告も含まれます。

アップグレードのシステムアクション

デバイスのソフトウェアバージョンをアップグレードすると、システムはこれらのアクションを実行します。これはすべてのアップグレード方法に適用されます。

- アップグレード前のデバイスに system-cpp-policy ポリシーマップがなかった場合、アップグレード時にシステムはデフォルトポリシーを作成します。
- アップグレード前のデバイスに system-cpp-policy ポリシーマップがあった場合、アップグレード時にシステムはポリシーを再生成しません。

アップグレードのユーザアクション

アップグレードのユーザアクション（アップグレード方法に応じて）：

アップグレード方法	条件	アクション時間とアクション	目的
標準 ¹	なし (None)	アップグレード後 (必須) グローバルコンフィギュレーションモードで cpp system-default コマンドを入力します。	最新のデフォルトのポリシーレートを取得します。

¹ スイッチのリロードを伴うソフトウェアアップグレードの方法を指します。インストールモードまたはバンドルモードにすることができます。

ソフトウェアバージョンのダウングレードと CoPP

ダウングレードのシステムアクションとユーザアクションについて、ここで説明します。

ダウングレードのシステムアクション

デバイスのソフトウェアバージョンをダウングレードすると、これらのアクションが実行されます。これはすべてのダウングレード方法に適用されます。

- システムは `system-cpp-policy` ポリシーマップをデバイスに保持し、コントロールプレーンにインストールします。

ダウングレードのユーザアクション

ダウングレードのユーザアクション：

アップグレード方法	条件	アクション時間とアクション	目的
標準 ²	なし (None)	操作は不要です。	N/A

² スイッチのリロードを伴うソフトウェアアップグレードの方法を指します。インストールモードまたはバンドルモードにすることができます。

ソフトウェアバージョンをダウングレードしてから再度アップグレードする場合、適用されるシステムアクションとユーザアクションは、アップグレードについて説明したものと同じです。

CoPP の設定方法

CPU キューの有効化またはポリサー レートの変更

CPU キューを有効にし、CPU キューのポリサー レートを変更する手順は、同じです。手順は次のとおりです。

手順

	コマンドまたはアクション	目的
ステップ 1	enable 例： デバイス> enable	特権 EXEC モードを有効にします。 • パスワードを入力します（要求された場合）。
ステップ 2	configure terminal 例：	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
	デバイス# <code>configure terminal</code>	
ステップ 3	<p>policy-map <i>policy-map-name</i></p> <p>例 :</p> <pre>デバイス (config) # policy-map system-cpp-policy デバイス (config-pmap) #</pre>	ポリシーマップコンフィギュレーションモードを開始します。
ステップ 4	<p>class <i>class-name</i></p> <p>例 :</p> <pre>デバイス (config-pmap) # class system-cpp-police-protocol-snooping デバイス (config-pmap-c) #</pre>	クラスアクションコンフィギュレーションモードを開始します。有効にする CPU キューに対応するクラスの名前を入力します。「CoPP のシステム定義値」の表を参照してください。
ステップ 5	<p>police rate <i>rate</i> pps</p> <p>例 :</p> <pre>デバイス (config-pmap-c) # police rate 100 pps デバイス (config-pmap-c-police) #</pre>	<p>指定したトラフィッククラスに対し、1 秒間に処理される着信パケット数の上限を指定します。</p> <p>(注) 指定するレートは、指定したクラスマップに属するすべての CPU キューに適用されます。</p>
ステップ 6	<p>exit</p> <p>例 :</p> <pre>デバイス (config-pmap-c-police) # exit デバイス (config-pmap-c) # exit デバイス (config-pmap) # exit デバイス (config) #</pre>	グローバルコンフィギュレーションモードに戻ります。
ステップ 7	<p>control-plane</p> <p>例 :</p> <pre>デバイス (config) # control-plane デバイス (config-cp) #</pre>	制御プレーン (config-cp) コンフィギュレーションモードを開始します。
ステップ 8	<p>service-policy input <i>policy-name</i></p> <p>例 :</p> <pre>デバイス (config) # control-plane デバイス (config-cp) # service-policy input system-cpp-policy デバイス (config-cp) #</pre>	system-cpp-policy を FED にインストールします。このコマンドは、FED ポリシーを表示するために必要です。このコマンドを設定しないと、エラーになります。

	コマンドまたはアクション	目的
ステップ 9	end 例： デバイス(config-cp) # end	特権 EXEC モードに戻ります。
ステップ 10	show policy-map control-plane 例： デバイス# show policy-map control-plane	system-cpp ポリシーの下で設定されたすべてのクラス、さまざまなトラフィックタイプに設定されたレート、および統計情報を表示します。

CPU キューの無効化

CPU キューを無効にするには、次の手順を実行します。

手順

	コマンドまたはアクション	目的
ステップ 1	enable 例： デバイス> enable	特権 EXEC モードを有効にします。 <ul style="list-style-type: none">パスワードを入力します（要求された場合）。
ステップ 2	configure terminal 例： デバイス# configure terminal	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 3	policy-map <i>policy-map-name</i> 例： デバイス(config)# policy-map system-cpp-policy デバイス(config-pmap)#	ポリシー マップ コンフィギュレーションモードを開始します。
ステップ 4	class <i>class-name</i> 例： デバイス(config-pmap)# class system-cpp-police-protocol-snooping デバイス(config-pmap-c)#	クラスアクション コンフィギュレーションモードを開始します。無効にする CPU キューに対応するクラスの名前を入力します。「CoPP のシステム定義値」の表を参照してください。

	コマンドまたはアクション	目的
ステップ 5	no police rate rate pps 例： デバイス (config-pmap-c) # no police rate 100 pps	指定したトラフィック クラスの着信パケットの処理を無効にします。 (注) これにより、指定したクラスマップに属するすべての CPU キューが無効になります。
ステップ 6	end 例： デバイス (config-pmap-c) # end	特権 EXEC モードに戻ります。
ステップ 7	show policy-map control-plane 例： デバイス # show policy-map control-plane	system-cpp ポリシーの下で設定されたすべてのクラス、およびさまざまなトラフィックタイプと統計情報に設定されたレートを表示します。

すべての CPU キューに対するデフォルトのポリサー レートの設定

すべての CPU キューのポリサー レートをデフォルトのレートに設定するには、次の手順を実行します。

手順

	コマンドまたはアクション	目的
ステップ 1	enable 例： デバイス > enable	特権 EXEC モードを有効にします。 • パスワードを入力します (要求された場合)。
ステップ 2	configure terminal 例： デバイス # configure terminal	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 3	cpp system-default 例： デバイス (config) # cpp system-default Defaulting CPP : Policer rate for all classes will be set to their defaults	すべてのクラスのポリサー レートをデフォルトのレートに設定します。

	コマンドまたはアクション	目的
ステップ 4	end 例： デバイス(config)# end	特権 EXEC モードに戻ります。

ユーザ定義のクラスマップの作成

system-cpp-policy でユーザ定義のクラスマップを作成し、ポリサーレートを bps で設定するには、次の手順に従ってください。

手順

	コマンドまたはアクション	目的
ステップ 1	enable 例： デバイス> enable	特権 EXEC モードを有効にします。 • パスワードを入力します（要求された場合）。
ステップ 2	configure terminal 例： デバイス# configure terminal	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 3	class-map class-map-name 例： デバイス(config)# class-map example_class デバイス(config-cmap)#	作成するクラスマップを指定します。クラス マップ コンフィギュレーション モードを開始します。
ステップ 4	exit 例： Device(config-cmap)# exit Device(config)#	クラス マップ コンフィギュレーション モードを終了します。

	コマンドまたはアクション	目的
ステップ 5	policy-map <i>policy-map-name</i> 例 : Device(config)# policy-map system-cpp-policy Device(config-pmap)#	ポリシー マップ名を入力します。ポリシー マップ コンフィギュレーション モードを開始します。
ステップ 6	class-map <i>class-map-name</i> 例 : Device(config-pmap)# class example_class Device(config-pmap-c)#	クラス アクション コンフィギュレーション モードを開始します。クラスの名前を入力します。
ステップ 7	[no] police rate <i>target_bit_rate</i> 例 : Device(config-pmap-c)# police 90000	ビットレート/秒を指定し、8000 ~ 100000000000 の値を入力します。 (注) ユーザ定義のクラスマップのポリシングレートは、10000 pps相当のトラフィックを超えることはできません。
ステップ 8	end 例 : Device(config-pmap-c-police)# end Device#	特権 EXEC モードに戻ります。
ステップ 9	show policy-map control-plane 例 : Device# show policy-map control-plane	system-cpp ポリシーの下で設定されたすべてのクラスを表示します。これには、ユーザ定義のクラスマップ、および設定されたレートが含まれます。

CoPP の設定例

例 : CPU キューの有効化または CPU キューのポリサー レートの変更

次の例に、CPU キューを有効にする方法、または CPU キューのポリサー レートを変更する方法を示します。ここでは、**class system-cpp-police-protocol-snooping** CPU キューが有効になり、ポリサー レートは **2000 pps** です。

```

デバイス> enable
デバイス# configure terminal
デバイス(config)# policy-map system-cpp-policy
    
```

```
デバイス (config-pmap) # class system-cpp-police-protocol-snooping
デバイス (config-pmap-c) # police rate 2000 pps
デバイス (config-pmap-c-police) # end
```

```
デバイス # show policy-map control-plane
```

```
Control Plane
```

```
Service-policy input: system-cpp-policy
```

```
<output truncated>
```

```
Class-map: system-cpp-police-dot1x-auth (match-any)
  0 packets, 0 bytes
  5 minute offered rate 0000 bps, drop rate 0000 bps
  Match: none
  police:
    rate 1000 pps, burst 244 packets
    conformed 0 bytes; actions:
      transmit
    exceeded 0 bytes; actions:
      drop
```

```
Class-map: system-cpp-police-protocol-snooping (match-any)
  0 packets, 0 bytes
  5 minute offered rate 0000 bps, drop rate 0000 bps
  Match: none
  police:
    rate 2000 pps, burst 488 packets
    conformed 0 bytes; actions:
      transmit
    exceeded 0 bytes; actions:
      drop
```

```
<output truncated>
```

```
Class-map: class-default (match-any)
  0 packets, 0 bytes
  5 minute offered rate 0000 bps, drop rate 0000 bps
  Match: any
```

例：CPU キューの無効化

次に、CPU キューをディセーブルにする例を示します。ここでは、**class system-cpp-police-protocol-snooping** CPU キューが無効になります。

```
デバイス > enable
デバイス # configure terminal
デバイス (config) # policy-map system-cpp-policy
デバイス (config-pmap) # class system-cpp-police-protocol-snooping
デバイス (config-pmap-c) # no police rate 100 pps
デバイス (config-pmap-c) # end
```

```
デバイス # show running-config | begin system-cpp-policy
```

```
policy-map system-cpp-policy
```

例：すべてのCPUキューに対するデフォルトのポリサーレートの設定

```
class system-cpp-police-data
  police rate 200 pps
class system-cpp-police-sys-data
  police rate 100 pps
class system-cpp-police-sw-forward
  police rate 1000 pps
class system-cpp-police-multicast
  police rate 500 pps
class system-cpp-police-multicast-end-station
  police rate 2000 pps
class system-cpp-police-punt-webauth
class system-cpp-police-l2-control
class system-cpp-police-routing-control
  police rate 500 pps
class system-cpp-police-control-low-priority
class system-cpp-police-wireless-priority1
class system-cpp-police-wireless-priority2
class system-cpp-police-wireless-priority3-4-5
class system-cpp-police-topology-control
class system-cpp-police-dot1x-auth
class system-cpp-police-protocol-snooping
class system-cpp-police-forus
class system-cpp-default
```

<output truncated>

例：すべてのCPUキューに対するデフォルトのポリサーレートの設定

次に、すべてのCPUキューのポリサーレートをデフォルトに設定し、その後に設定を確認する例を示します。

```
デバイス> enable
デバイス# configure terminal
デバイス(config)# cpp system-default
Defaulting CPP : Policer rate for all classes will be set to their defaults
デバイス(config)# end
```

```
Device# show platform hardware fed switch 1 qos queue stats internal cpu policer
CPU Queue Statistics
```

QId	PlcIdx	Queue Name	Enabled	(default) Rate	(set) Rate	Queue Drop (Bytes)	Queue
0	11	DOT1X Auth	Yes	1000	1000	0	0
1	1	L2 Control	Yes	2000	2000	0	0
2	14	Forus traffic	Yes	4000	4000	0	0
3	0	ICMP GEN	Yes	600	600	0	0
4	2	Routing Control	Yes	5400	5400	0	0
5	14	Forus Address resolution	Yes	4000	4000	0	0
6	0	ICMP Redirect	Yes	600	600	0	0
7	16	Inter FED Traffic	Yes	2000	2000	0	0

8	4	L2 LVX Cont Pack	Yes	1000	1000	0	0
9	16	EWLC Control	Yes	2000	2000	0	0
10	16	EWLC Data	Yes	2000	2000	0	0
11	13	L2 LVX Data Pack	Yes	1000	1000	0	0
12	0	BROADCAST	Yes	600	600	0	0
13	10	Openflow	Yes	100	100	0	0
14	13	Sw forwarding	Yes	1000	1000	0	0
15	8	Topology Control	Yes	13000	13000	0	0
16	12	Proto Snooping	Yes	2000	2000	0	0
17	6	DHCP Snooping	Yes	500	500	0	0
18	9	Transit Traffic	Yes	500	500	0	0
19	10	RPF Failed	Yes	100	100	0	0
20	15	MCAST END STATION	Yes	2000	2000	0	0
21	13	LOGGING	Yes	1000	1000	0	0
22	7	Punt Webauth	Yes	1000	1000	0	0
23	18	High Rate App	Yes	13000	13000	0	0
24	10	Exception	Yes	100	100	0	0
25	3	System Critical	Yes	1000	1000	0	0
26	10	NFL SAMPLED DATA	Yes	100	200	0	0
27	2	Low Latency	Yes	5400	5400	0	0
28	10	EGR Exception	Yes	100	100	0	0
29	5	Stackwise Virtual OOB	Yes	8000	8000	0	0
30	9	MCAST Data	Yes	500	500	0	0
31	10	Gold Pkt	Yes	100	100	0	0

* NOTE: CPU queue policer rates are configured to the closest hardware supported value

CPU Queue Policer Statistics

```
=====
```

Policer Index	Policer Accept Bytes	Policer Accept Frames	Policer Drop Bytes	Policer Drop Frames
0	0	0	0	0
1	0	0	0	0
2	0	0	0	0
3	0	0	0	0
4	0	0	0	0
5	0	0	0	0
6	0	0	0	0

```
-----
```

例：ユーザ定義のクラスマップの作成

```

7          0          0          0          0
8          0          0          0          0
9          0          0          0          0
10         0          0          0          0
11         0          0          0          0
12         0          0          0          0
13         0          0          0          0
14         0          0          0          0
15         0          0          0          0
16         0          0          0          0
17         0          0          0          0
18         0          0          0          0
    
```

CPP Classes to queue map

```

=====
PlcIdx  CPP Class                               : Queues
-----
0       system-cpp-police-data                 : ICMP GEN/BROADCAST/ICMP Redirect/
10      system-cpp-police-sys-data             : Openflow/Exception/EGR Exception/NFL
        SAMPLED DATA/Gold Pkt/RPF Failed/
13      system-cpp-police-sw-forward           : Sw forwarding/LOGGING/L2 LVX Data
Pack/
9       system-cpp-police-multicast            : Transit Traffic/MCAST Data/
15      system-cpp-police-multicast-end-station : MCAST END STATION /
7       system-cpp-police-punt-webauth         : Punt Webauth/
1       system-cpp-police-l2-control           : L2 Control/
2       system-cpp-police-routing-control      : Routing Control/Low Latency/
3       system-cpp-police-system-critical      : System Critical/
4       system-cpp-police-l2lvx-control        : L2 LVX Cont Pack/
8       system-cpp-police-topology-control     : Topology Control/
11      system-cpp-police-dot1x-auth           : DOT1X Auth/
12      system-cpp-police-protocol-snooping    : Proto Snooping/
6       system-cpp-police-dhcp-snooping        : DHCP Snooping/
14      system-cpp-police-forus                : Forus Address resolution/Forus traffic/
5       system-cpp-police-stackwise-virt-control : Stackwise Virtual OOB/
16      system-cpp-default                     : Inter FED Traffic/EWLC Control/EWLC
Data/
18      system-cpp-police-high-rate-app        : High Rate App/
    
```

例：ユーザ定義のクラスマップの作成

デバイス

次に、ユーザ定義のクラスマップを作成し、それを `system-cpp-policy` に適用して、ポリシーの適用場所に関する情報を表示する例を示します。

ユーザ定義のクラスマップが `system-cpp-policy` に適用されます。つまり、ユーザ定義のクラスマップ `class-cpp-user` に一致する制御トラフィックは、ユーザ定義のクラスマップでの集約ポリサーによって異なります。ユーザ定義トラフィッククラスの統計情報はバイト単位で報告されます。

```

Device> enable
Device# configure terminal
Enter configuration commands, one per line. End with CNTL/Z.
Device(config)# class-map match-any class-cpp-user
Device(config-cmap)# match dscp cs1
Device(config-cmap)# exit
Device(config)# policy-map system-cpp-policy
Device(config-pmap)# class class-cpp-user
    
```



```
Device(config-pmap-c)# police rate 2m bps
Device(config-pmap-c-police)# end

Device# show policy-map control-plane
<output truncated>
Class-map: class-cpp-user (match-any)
  0 packets, 0 bytes
  5 minute offered rate 0000 bps, drop rate 0000 bps
  Match: dscp cs1 (8)
  police:
    rate 2000000 bps, burst 62500 bytes
    conformed 0 bytes; actions:
      transmit
    exceeded 0 bytes; actions:
      drop
    conformed 0000 bps, exceeded 0000 bps
<output truncated>
```

ユーザ定義のクラスマップを `system-cpp-policy` に追加すると、システムはコントロールプレーンに加えて、32 個すべての CPU キューに自動的にそれをインストールします（結果としてポリシーのインスタンスは 33 個になります）。

入力で `system-cpp-policy` が適用されていても、方向が出力（OUT）としてどのように表示されるかに注意してください。

```
Device# show platform software fed switch active qos policy target status
```

TCG status summary:

Loc	Interface	IIF-ID	Dir	State: (cfg, opr)	Policy
?:255	Control Plane	0x00000001000001	OUT	VALID, SET_INHW	system-cpp-policy
?:0	CoPP-Queue-0	0x0000000100000d	OUT	VALID, SET_INHW	system-cpp-policy
?:0	CoPP-Queue-1	0x0000000100000e	OUT	VALID, SET_INHW	system-cpp-policy
?:0	CoPP-Queue-2	0x0000000100000f	OUT	VALID, SET_INHW	system-cpp-policy
?:0	CoPP-Queue-3	0x00000001000010	OUT	VALID, SET_INHW	system-cpp-policy
?:0	CoPP-Queue-4	0x00000001000011	OUT	VALID, SET_INHW	system-cpp-policy
?:0	CoPP-Queue-5	0x00000001000012	OUT	VALID, SET_INHW	system-cpp-policy
?:0	CoPP-Queue-6	0x00000001000013	OUT	VALID, SET_INHW	system-cpp-policy
?:0	CoPP-Queue-7	0x00000001000014	OUT	VALID, SET_INHW	system-cpp-policy
?:0	CoPP-Queue-8	0x00000001000015	OUT	VALID, SET_INHW	system-cpp-policy
?:0	CoPP-Queue-9	0x00000001000016	OUT	VALID, SET_INHW	system-cpp-policy
?:0	CoPP-Queue-10	0x00000001000017	OUT	VALID, SET_INHW	system-cpp-policy
?:0	CoPP-Queue-11	0x00000001000018	OUT	VALID, SET_INHW	system-cpp-policy
?:0	CoPP-Queue-12	0x00000001000019	OUT	VALID, SET_INHW	system-cpp-policy
?:0	CoPP-Queue-13	0x0000000100001a	OUT	VALID, SET_INHW	system-cpp-policy
?:0	CoPP-Queue-14	0x0000000100001b	OUT	VALID, SET_INHW	system-cpp-policy
?:0	CoPP-Queue-15	0x0000000100001c	OUT	VALID, SET_INHW	system-cpp-policy
?:0	CoPP-Queue-16	0x0000000100001d	OUT	VALID, SET_INHW	system-cpp-policy
?:0	CoPP-Queue-17	0x0000000100001e	OUT	VALID, SET_INHW	system-cpp-policy
?:0	CoPP-Queue-18	0x0000000100001f	OUT	VALID, SET_INHW	system-cpp-policy
?:0	CoPP-Queue-19	0x00000001000020	OUT	VALID, SET_INHW	system-cpp-policy
?:0	CoPP-Queue-20	0x00000001000021	OUT	VALID, SET_INHW	system-cpp-policy
?:0	CoPP-Queue-21	0x00000001000022	OUT	VALID, SET_INHW	system-cpp-policy
?:0	CoPP-Queue-22	0x00000001000023	OUT	VALID, SET_INHW	system-cpp-policy
?:0	CoPP-Queue-23	0x00000001000024	OUT	VALID, SET_INHW	system-cpp-policy
?:0	CoPP-Queue-24	0x00000001000025	OUT	VALID, SET_INHW	system-cpp-policy
?:0	CoPP-Queue-25	0x00000001000026	OUT	VALID, SET_INHW	system-cpp-policy
?:0	CoPP-Queue-26	0x00000001000027	OUT	VALID, SET_INHW	system-cpp-policy
?:0	CoPP-Queue-27	0x00000001000028	OUT	VALID, SET_INHW	system-cpp-policy
?:0	CoPP-Queue-28	0x00000001000029	OUT	VALID, SET_INHW	system-cpp-policy
?:0	CoPP-Queue-29	0x0000000100002a	OUT	VALID, SET_INHW	system-cpp-policy

```
? :0 CoPP-Queue-30          0x0000000100002b OUT VALID,SET_INHW system-cpp-policy
? :0 CoPP-Queue-31          0x0000000100002c OUT VALID,SET_INHW system-cpp-policy
```

CoPPのモニタリング

CPUキューのトラフィックタイプやポリサーレート（ユーザが設定したレートやデフォルトのレート）などのポリサー設定を表示するには、次のコマンドを使用します。

コマンド	目的
show policy-map control-plane	さまざまなトラフィックタイプに設定されたレートを表示します。
show policy-map system-cpp-policy	system-cpp ポリシーの下で設定されたすべてのクラスとポリサーレートを表示します。
show platform hardware fed switch {switch-number} qos que stats internal cpu policer	さまざまなトラフィックタイプに設定されたレートを表示します。
show platform software fed {switch-number} qos policy target status	ポリシーステータスとターゲットポートタイプに関する情報を表示します。

CoPPの機能履歴と情報

次の表に、このモジュールで説明した機能に関するリリース情報を示します。この表は、ソフトウェア リリース トレーンで各機能のサポートが導入されたときのソフトウェア リリース だけを示しています。その機能は、特に断りが無い限り、それ以降の一連のソフトウェア リリースでもサポートされます。

機能	リリース	機能情報
コントロールプレーンポリシー (CoPP) または CPP	Cisco IOS XE 3.3SE	この機能が導入されました。
CoPP の CLI コンフィギュレーション	Cisco IOS XE Denali 16.1.2	この機能はユーザ設定可能です。CPU キューの有効化および無効化、ポリサー レートの変更、およびポリサー レートのデフォルトへの設定を行うための CLI 設定オプション。
ユーザ定義のクラスマップ	Cisco IOS XE Everest 16.5.1a	このリリース以降、（フィルタ付きの）クラスマップを作成し、これらのユーザ定義のクラスマップを system-cpp-policy に追加できます。

機能	リリース	機能情報
CoPP のシステム定義値の変更	Cisco IOS XE Everest 16.6.1	<p>次の新しいシステム定義のクラスが導入されました。</p> <ul style="list-style-type: none"> • system-cpp-police-stackwise-virt-control • system-cpp-police-l2lvs-control <p>次の新しい CPU キューが既存の system-cpp-default クラスに追加されました。</p> <ul style="list-style-type: none"> • WK_CPU_Q_UNUSED (7) • WK_CPU_Q_EWLC_CONTROL(9) • WK_CPU_Q_EWLC_DATA(10) <p>この新しい CPU キューが既存の system-cpp-police-sw-forward に追加されました。WK_CPU_Q_L2_LVX_DATA_PACK (11)</p> <p>この CPU キューは使用できなくなりました。WK_CPU_Q_SGT_CACHE_FULL(27)</p>

