

# Contrôle de l'alimentation redondante avec SNMP

## Contenu

[Introduction](#)

[Conditions préalables](#)

[Conditions requises](#)

[Components Used](#)

[Conventions](#)

[Informations générales](#)

[Configurer les interruptions de changement d'état dans les commutateurs prenant en charge CISCO-STACK-MIB](#)

[Configuration des interruptions de changement d'état dans les commutateurs prenant en charge la base de données CISCO-C2900-MIB](#)

[Informations connexes](#)

## [Introduction](#)

Certains commutateurs Cisco permettent un bloc d'alimentation redondant (RPS) en plus d'un bloc d'alimentation local. Ce document fournit des informations sur la façon de surveiller l'état du RPS dans ces commutateurs utilisant SNMP.

## [Conditions préalables](#)

### [Conditions requises](#)

Aucune spécification déterminée n'est requise pour ce document.

### [Components Used](#)

Les informations contenues dans ce document sont basées sur les versions de matériel et de logiciel suivantes :

- Images logicielles prenant en charge CISCO-STACK-MIB — Pris en charge dans toutes les [versions de Catalyst OS et les images IOS](#).
- Images logicielles prenant en charge CISCO-C2900-MIB — Pris en charge dans toutes les images logicielles pour les commutateurs des [gammes Cat2900XL et Cat3500XL et IOS](#).
- [RPS 300](#)
- [RPS 600](#)

**Remarque** : le contenu de ce document s'applique uniquement aux commutateurs et non à aucun modèle de routeur.

The information in this document was created from the devices in a specific lab environment. All of the devices used in this document started with a cleared (default) configuration. If your network is live, make sure that you understand the potential impact of any command.

## Conventions

For more information on document conventions, refer to the [Cisco Technical Tips Conventions](#).

## Informations générales

Aucun déROUTement ou message syslog n'est actuellement envoyé par les périphériques RPS pour signaler un changement d'état. Cependant, cet état peut être suivi en lisant l'un des objets MIB suivants, à partir du commutateur auquel le RPS est connecté :

- Pour les commutateurs prenant en charge [CISCO-STACK-MIB](#), l'objet est [chassisPs2Status \(1.3.6.1.4.1.9.5.1.2.7\)](#)

```
chassisPs2Status OBJECT-TYPE
    SYNTAX      INTEGER {
        other(1),          -- none of the following
        ok(2),            -- status ok
        minorFault(3),    -- minor problem
        majorFault(4)     -- major problem
    }

    MAX-ACCESS   read-only
    STATUS       current
    DESCRIPTION  "Status of power supply number 2. If the status is
                not ok, the value of chassisPs2TestResult gives
                more detailed information about the power supply's
                failure condition(s)."
    ::= { chassisGrp 7 }
```

- Pour les commutateurs prenant en charge [CISCO-2900-MIB](#), l'objet est [c2900InfoRedunantPowerSupplyInfo \(1.3.6.1.4.1.9.9.87.1.1.9\)](#)

```
c2900InfoRedunantPowerSupplyInfo OBJECT-TYPE
    SYNTAX      INTEGER {
        absent(1),
        connectedFunctional(2),
        connectedNotFunctional(3),
        functionalPrimaryFailed(4)
    }

    MAX-ACCESS   read-only
    STATUS       current
    DESCRIPTION  "The switch allows a redundant power supply in addition
                to its local power supply. Only one power source can be
                supplying power to a unit.

                absent(1) :the redundant power supply is not connected
                to the switch.

                connectedFunctional(2) : the redundant power supply is
                connected to the switch and operational.

                connectedNotFunctional(3): the redundant power supply
                is connected to the switch, but cannot supply
                power to the system.
```

```
functionalPrimaryFailed(4): the redundant power supply
    is installed, powered on, and operational,
    but a failure exists in the local power
    supply system."
::= { c2900SysInfo 9 }
```

À l'aide des groupes d'alarmes et d'événements RMON, vous pouvez configurer le commutateur de sorte qu'il envoie une alarme au format de déroutement SNMP à la station de gestion spécifiée.

## [Configurer les interruptions de changement d'état dans les commutateurs prenant en charge CISCO-STACK-MIB](#)

Vous devez configurer ces commandes dans un commutateur prenant en charge CISCO-STACK-MIB afin d'obtenir un événement RMON, transféré en tant que déroutement SNMP à la station NMS, lorsque l'état du RPS passe de ok(2) à majorFault(4) :

```
rmon event 65 trap public description "RPS is not ready" owner yourname
rmon event 66 trap public description "RPS is ready" owner yourname
rmon alarm 222 1.3.6.1.4.1.9.5.1.2.7.0 10
    absolute rising-threshold 4 65 falling-threshold 2 66 owner yourname
```

## [Configuration des interruptions de changement d'état dans les commutateurs prenant en charge la base de données CISCO-C2900-MIB](#)

Vous devez configurer ces commandes dans un commutateur prenant en charge CISCO-C2900-MIB afin d'obtenir un événement RMON, transmis comme un déroutement à la station NMS, lorsque l'état du RPS passe de connectedFunctional(2) à absent(1) :

```
rmon event 67 trap public description "RPS not ready" owner yourname
rmon event 68 trap public description "RPS ready" owner yourname
rmon alarm 444 1.3.6.1.4.1.9.9.87.1.1.9.0 5
    absolute rising-threshold 2 68 falling-threshold 1 67 owner yourname
```

## [Informations connexes](#)

- [Configuration des paramètres d'alarme et d'événement RMON à partir de l'interface de ligne de commande \(CLI\)](#)
- [Support technique - Cisco Systems](#)