

每次发起新的监控子下一次呼叫时，“监控子下一次呼叫”选项的解决方法都会丢失

目录

[问题](#)

[解决方案](#)

[相关的思科支持社区讨论](#)

问题

本文说明如何在呼叫捕获过程开始之前设置监控用户的下一个呼叫设置。每次运行监控用户下一次呼叫时，该命令上次运行的设置都会丢失，需要重新选择。如果需要为正在进行故障排除的特定场景启用多个选项，尤其是当正在进行故障排除的项目在呼叫开始时即发生时，您才有机会选择Speedy Gonzales等所有选项时，这会特别痛苦。

解决方案

使用监控用户菜单选项方法并选择选项F)Next-Call，开始捕获并选择感兴趣的选项，然后按Escape键ONCE。返回菜单，再次选择F，所有先前选择的选项仍然有效，并且将开始收集所需数据，而不会丢失任何内容。如果Escape键意外连续两次被击中，导致返回系统提示符，请再次执行此过程以设置进一步捕获。

此方法对于捕获某些类型的呼叫时尤其有用，这些呼叫被捕获的几率较低。例如，假设一个节点携带少量演进高速分组数据(eHRPD)流量，同时携带更多3G移动IP(MIP)流量。与MIP相比，eHRPD呼叫的百分比较低，捕获eHRPD呼叫可能需要一段时间。此外，这些呼叫的启动方式与MIP呼叫相同，因此使用“o)Next-EVDO-RevA呼叫”选项会捕获这两种呼叫类型。前面介绍的关于系统记住最后选项的相同方法可以如下使用。在eHRPD呼叫到达的上下文中开始，然后运行监控用户，选择下一个呼叫，然后为“限制”上下文选择选项“L”，该上下文仅捕获当前上下文中的呼叫，即启动监控子的上下文。然后按转义，当再次选择下一个呼叫时，将只捕获eHRPD呼叫。根据需要重复多次。

使用limit context选项的缺点是不会捕获用于通过其他情景（即代理MIPv6与PGW交换的出口情景）的呼叫的数据包。这对您的故障排除场景可能很重要，也可能不重要。

这种方法的要点是，可以绕过普通监控用户下一次呼叫和下一次呼叫变体的限制。