



Инструкция по обновлению версии ПО в сетевых коммутаторах MES23xx, MES33xx, MES35xx, MES5324

Обновление ПО через CLI

Для того чтобы произвести обновление ПО с использованием CLI, необходимо подключиться к коммутатору при помощи терминальной программы (например, HyperTerminal) по протоколу Telnet или SSH, либо через последовательный порт.

Настройки терминальной программы при подключении к коммутатору через последовательный порт:

1. Выбрать соответствующий последовательный порт;
2. Установить скорость передачи данных — 115200 бод;
3. Задать формат данных: 8 бит данных, 1 стоповый бит, без контроля четности;
4. Отключить аппаратное и программное управление потоком данных;
5. Задать режим эмуляции терминала VT100 (многие терминальные программы используют данный режим эмуляции терминала в качестве режима по умолчанию).



Сопоставление моделей коммутаторов с файлами системного ПО и начального загрузчика представлено в таблице ниже.

MES23xx	mes3300-4.0.y.ros
MES33xx	
MES5324	mes5300-4.0.y.ros

1. Загрузка файла системного ПО в энергонезависимую память коммутатора

Для загрузки файла системного ПО необходимо в командной строке CLI ввести следующую команду:

```
boot system tftp://<ip address>/<File Name>,
где
```

- <ip address> — IP-адрес TFTP сервера, с которого будет производиться загрузка файла системного ПО;
- <File Name> — имя файла системного ПО;

и нажать *Enter*. В окне терминальной программы должно появиться следующее:

```
COPY-I-FILECOPY: Files Copy - source URL tftp://<ip address>
/mes3300-4015-R2.ros destination URL flash://system/images/mes3300-4015-
R2.ros
```

Если загрузка файла прошла успешно, то появится сообщение вида:

```
29-Feb-2016 12:50:14 %COPY-N-TRAP: The copy operation was completed
successfully
Copy: 20702509 bytes copied in 00:03:10 [hh:mm:ss]
```



Если коммутаторы находятся в стеке, обновление ПО пройдет для всех юнитов стека.

2. Выбор файла системного ПО, который будет активен после перезагрузки коммутатора

По умолчанию файл системного ПО загружается в неактивную область памяти и будет активным после перезагрузки коммутатора.

3. Перезагрузка коммутатора

Для выполнения перезагрузки коммутатора необходимо выполнить команду *reload*.

Обновление ПО через web-интерфейс

1. Загрузка файла системного ПО в энергонезависимую память коммутатора

Для обновления ПО необходимо подключиться к коммутатору при помощи web-браузера и перейти на страницу System/File Management/File Download:

System / File Management / File Download

Download via TFTP Download via HTTP

Firmware Download

Server IP Address
 Source File Name

Configuration Download

Server IP Address
 Source File Name
 Destination File Type

Загрузить файл ПО через web-браузер возможно двумя способами: с использованием сервера TFTP или с использованием сервера HTTP.

➤ Загрузка файла системного ПО с использованием сервера TFTP

Для того чтобы произвести загрузку с использованием сервера TFTP, необходимо установить флаг «**Download via TFTP**». Далее необходимо установить флаг «**Firmware Download**» и заполнить следующие поля:

- Server IP Address — IP-адрес TFTP сервера, с которого будет производиться загрузка файла системного ПО;
- Source File Name — имя файла системного ПО.

Для запуска операции загрузки файла необходимо нажать кнопку «**Submit**». На странице появится строка состояния загрузки файла системного ПО:

System / File Management / File Download

Download via TFTP Download via HTTP

Firmware Download

Server IP Address

Source File Name


Configuration Download

Server IP Address

Source File Name

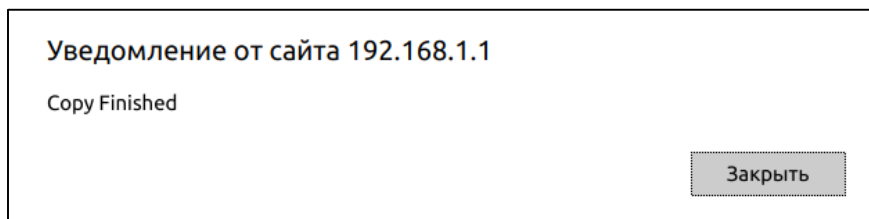
Destination File Type

Completing Download



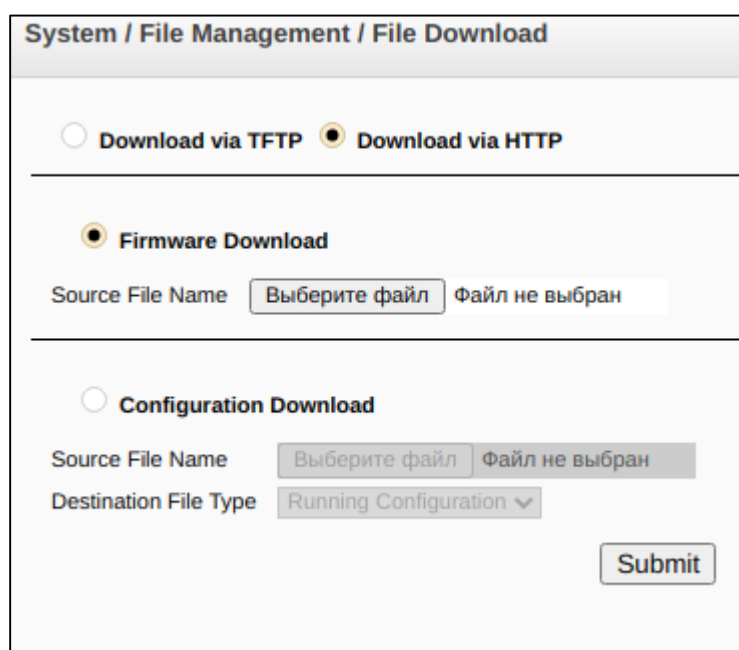
929 792 Bytes Transferred

По окончании загрузки появится сообщение вида:

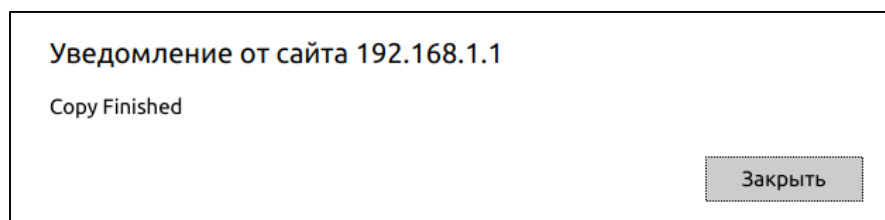


➤ **Загрузка файла системного ПО с использованием сервера HTTP**

Для того чтобы произвести загрузку с использованием сервера HTTP, необходимо на странице System/File Management/File Download установить флаг «**Download via HTTP**». Далее необходимо установить флаг «**Firmware Download**». После чего следует задать путь к файлу системного ПО, используя кнопку «**Выберите файл**».



Для запуска операции загрузки файла необходимо нажать кнопку «**Submit**» и дождаться появления сообщения:



2. Выбор файла системного ПО, который будет активен после перезагрузки коммутатора

По умолчанию файл системного ПО загружается в неактивную область памяти и будет активным после перезагрузки коммутатора.

3. Перезагрузка коммутатора

Для того чтобы перезагрузить коммутатор необходимо перейти на страницу *System/Reset* и нажать кнопку «**Reset**».



Коммутатор загрузится с новой версией ПО.