

**Инструкция по обновлению версии ПО сетевых коммутаторов
MES2300-xx, MES3300-xx, MES3500I-08P, MES3500I-10P, MES5312,
MES5316A, MES5324A, MES5332A, MES5300-24, MES5310-48,
MES5400-24, MES5400-48, MES5410-48, MES5300-48, MES5305-48,
MES5500-32**

Обновление ПО через CLI



В процессе обновления системного ПО нельзя выключать питание или перезагружать устройство.

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.

MES2300-08 MES2300-08P MES2300-24 MES2300B-24 MES2300-24F MES2300B-24F MES2300-24P MES2300D-24P MES2300DI-28 MES2300-48P MES2300B-48 MES3300-08F MES3300-16F MES3300-24 MES3300-24F MES3300-48 MES3300-48F MES3500I-08P MES3500I-10P MES5316A rev.C/C1 MES5324A rev.C/C1 MES5332A rev.C	mes3300-6.x.y.ros
MES5312	mes5300-6.x.y.ros
MES5316A MES5324A MES5332A	mes5300a-6.x.y.ros

<p>MES5300-24 MES5300-48 MES5305-48 MES5310-48 MES5400-24 MES5400-48 MES5410-48 MES5500-32</p>	<p>mes5500-6.x.y.ros</p>
---	--------------------------

1. Загрузка файла системного ПО в энергонезависимую память коммутатора

Загрузка файла системного ПО с использованием сервера TFTP

Для загрузки файла системного ПО с помощью TFTP-сервера введите в командной строке CLI следующую команду:

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

где

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

Затем нажмите **Enter**. В окне терминальной программы должно появиться следующее:

```
%COPY-I-FILECPY: Files Copy - source URL tftp://<ip address> /mes5300a-622-R2.ros destination URL flash://system/images/mes5300a-622-R2.ros
```

Если загрузка файла прошла успешно, то появится сообщение вида:

```
%COPY-N-TRAP: The copy operation was completed successfully  
Copy: 24147296 bytes copied in 00:00:39 [hh:mm:ss]
```

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

Загрузка файла системного ПО с использованием USB-накопителя

Для загрузки файла системного ПО с USB-накопителя введите в командной строке CLI следующую команду:

```
boot system usb:<File Name>
```

где

— имя файла системного ПО.

Затем нажмите **Enter**. В окне терминальной программы должно появиться следующее:

```
%COPY-I-FILECPY: Files Copy - source URL usb://mes5300a-622-R2.ros  
destination URL flash://system/images/mes5300a-622-R2.ros
```

Если загрузка файла прошла успешно, то появится сообщение вида:

```
%COPY-N-TRAP: The copy operation was completed successfully  
Copy: 36806391 bytes copied in 00:00:23 [hh:mm:ss]
```

Если необходимо указать путь до файла системного ПО на USB-накопителе, введите в командной строке CLI следующую команду:

```
boot system usb://<directory>/<File Name>
```

где

— имя директории на USB накопителе;

— имя файла системного ПО;

Затем нажмите **Enter**. В окне терминальной программы должно появиться следующее:

```
%COPY-I-FILECOPY: Files Copy - source URL usb://firmware/mes5300a-622-  
R2.ros destination URL flash://system/images/mes5300a-622-R2.ros
```

Если загрузка файла прошла успешно, то появится сообщение вида:

```
%COPY-N-TRAP: The copy operation was completed successfully  
Copy: 36806391 bytes copied in 00:00:23 [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.

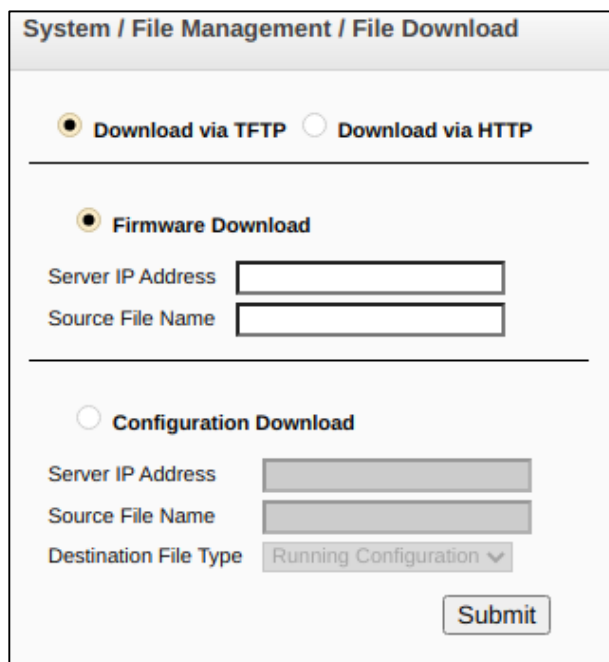
3. Перезагрузка коммутатора

Для перезагрузки необходимо ввести в командной строке CLI команду *reload*.

Обновление ПО через web

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](#):



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 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

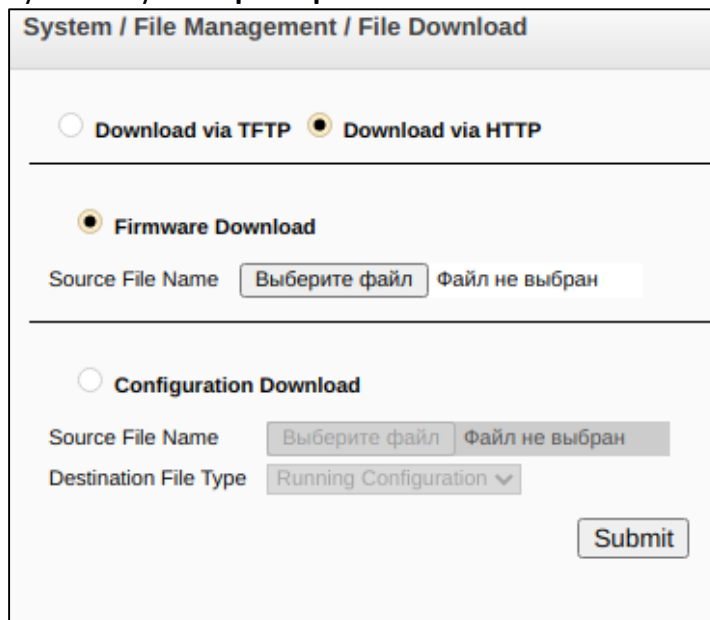
По окончании загрузки появится сообщение вида:

Уведомление от сайта 192.168.1.1

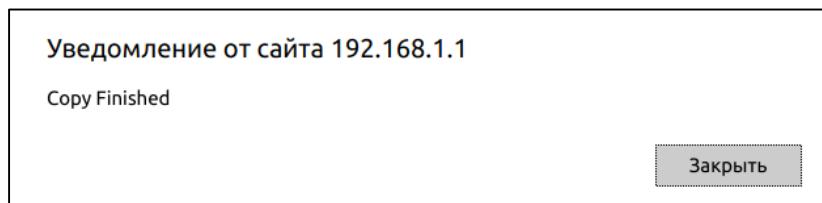
Copy Finished

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:

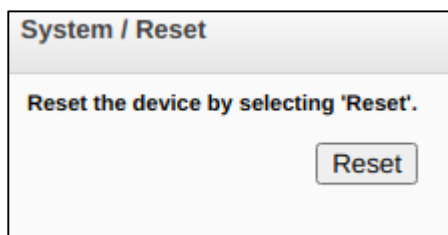


2. Выбор файла системного ПО, который будет активен после перезагрузки коммутатора

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.