

## **Инструкция по обновлению версии ПО и начального загрузчика в сетевых коммутаторах MES5448, MES7048**

***В процессе обновления ПО и начального загрузчика нельзя выключать питание и перезагружать устройство.***

### **Обновление ПО и начального загрузчика 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).

#### **1. Загрузка файла системного ПО в энергонезависимую память коммутатора**

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

```
copy tftp:// <ip address>/FileName backup,
```

где

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

и нажать *Enter*. В окне терминальной программы должны появиться сообщения вида:

```
copy tftp://<ip address>/FileName backup
```

```
Mode..... TFTP
Set Server IP..... <ip address>
Path..... ./
Filename..... FileName
Data Type..... Code
Destination Filename..... backup
```

```
Management access will be blocked for the duration of the transfer
Are you sure you want to start? (y/n) y
TFTP Code transfer starting...
File contents are valid. Copying file to flash...
```

*Attempting to send the STK file to other units in the stack...*

Если загрузка файла прошла успешно, то появится сообщение вида:

*File transfer operation completed successfully.*



**Обновление версии ПО в стеке происходит на всех юнитах автоматически.**

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

Для того, чтобы выбрать в качестве активного при следующей загрузке коммутатора новый файл системного ПО необходимо в командной строке CLI выполнить следующую команду:

*boot system backup.*

**3. Обновление версии начального загрузчика**

Рекомендуется актуализировать версию начального загрузчика перед обновлением ПО. Для контроля текущей версии начального загрузчика (Boot version) у коммутатора необходимо воспользоваться командой:

*show switch*

<i>Management SW</i>	<i>Standby Switch</i>	<i>Preconfig Status</i>	<i>Plugged-in Model ID</i>	<i>Switch Model ID</i>	<i>Switch Status</i>	<i>Code Version</i>	<i>Boot Version</i>
<i>1</i>	<i>Mgmt Sw</i>		<i>MES5448</i>	<i>MES5448</i>	<i>OK</i>	<i>8.4.0.5[7fefeab8]</i>	<i>3.5.0</i>

Обновление версии загрузчика выполняется командой

*copy tftp:// <ip address>/FileName boot,*

где

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

*Mode..... TFTP*  
*Set Server IP..... <ip address>*  
*Path..... ./*  
*Filename..... FileName*  
*Data Type..... unknown*

*Management access will be blocked for the duration of the transfer*  
*Are you sure you want to start? (y/n) y*



**Обновление версии ПО в стеке происходит на всех юнитах автоматически.**

#### 4. Перезагрузка коммутатора

Произвести перезагрузку коммутатора командой *reload*.

Будет предложено сохранить конфигурацию:

*Management switch has unsaved changes.*

*Would you like to save them now? (y/n) y*

*Config file 'startup-config' created successfully.*

*Configuration Saved!*

Также необходимо подтвердить перезагрузку:

*Are you sure you want to reload the stack? (y/n) y*