

**Ethernet-коммутаторы агрегации**

**MES5312, MES5316A, MES5324A, MES5332A, MES5400-24,  
MES5400-48**

**Инструкция по обновлению системного ПО**

## 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).



**Для модели коммутаторов MES5312 используется файл системного ПО mes5300-xxx-xxx.ros.**

**Для моделей коммутаторов MES5316A, MES5324A, MES5332A используется файл системного ПО mes5300a-xxx-xxx.ros.**

**Для моделей коммутаторов MES5400-24, MES5400-24 используется файл системного ПО mes5500-xxx-xxx.ros.**

### 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-FILECOPY: 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-FILECOPY: 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.

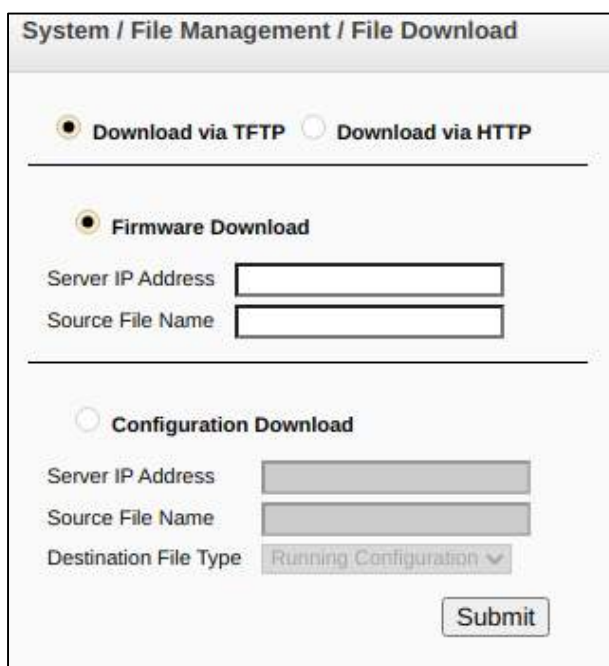
### 3. Перегрузка коммутатора

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**.

**System / File Management / File Download**

Download via TFTP
  Download via HTTP

---

**Firmware Download**

Source File Name

---

**Configuration Download**

Source File Name

Destination File Type

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

Уведомление от сайта 192.168.1.1

Copy Finished

## 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**.

**System / Reset**

Reset the device by selecting 'Reset'.

Коммутатор загрузится с новой версией ПО.