

Инструкция по обновлению версии ПО в сетевых коммутаторах MES2300, MES3300, MES3508P

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 бит/с;
3. Задать формат данных: 8бит 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:

```
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 сообщение вида:

```
COPY-I-FILECOPY: Files Copy - source URL tftp:// <ip address>  
/mes3300-405.ros destination URL flash://system/images/mes3300-405.ros
```

Если загрузка файла прошла успешно, то появятся сообщения 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]
```

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.

Для выполнения перезагрузки коммутатора необходимо выполнить команду *reload*.