

Инструкция по обновлению версии ПО в сетевых коммутаторах MES 1024, MES1124, MES2124

В процессе обновления ПО нельзя выключать питание и перезагружать устройство. В случае отключения питания обновление программного обеспечения необходимо выполнить через XMODEM.

Произвести обновление ПО возможно при помощи WEB интерфейса и при помощи CLI.

Внимание!!! В коммутаторах MES1024 и MES1124 обновление ПО с версии 1.1.14 и ранних на 1.1.18 и более поздние должно производиться согласно документа «Инструкция по обновлению версии ПО в сетевых коммутаторах MES 1024 и MES1124 при переходе с версии 1.1.14 и ранних на 1.1.18 и более поздние»).

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

Destination File Name

Configuration Download

Server IP Address

Source File Name

Destination File Name

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;

- *Destination File Name* – адрес места назначения файла (установить Software image).

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: 192.168.16.210

Source File Name: eltex-2111.ros

Destination File Name: Software Image

Completing Download

43520 Bytes Transferred

Configuration Download

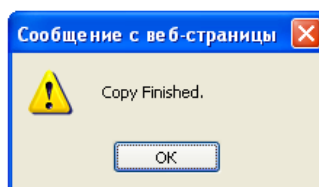
Server IP Address: []

Source File Name: []

Destination File Name: Running Configuration

Submit

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**». В поле *Destination File Name* выбрать Software image. Задать путь к файлу системного ПО, используя кнопку **Обзор**:

System / File Management / File Download

Download via TFTP Download via HTTP

Firmware Download

Server IP Address: []

Source File Name: [] Обзор...

Destination File Name: Software Image

Configuration Download

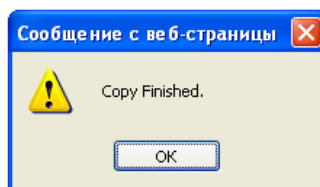
Server IP Address: []

Source File Name: [] Обзор...

Destination File Name: Running Configuration

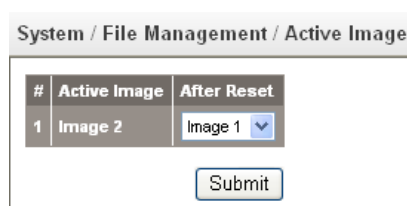
Submit

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



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

Для того, чтобы произвести выбор файла системного ПО, который будет активен после перезагрузки, необходимо перейти на страницу System/File Management/Active Image:



После выбора необходимо нажать на кнопку «**Submit**» и произвести перезагрузку коммутатора.

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



Коммутатор загрузится с новым ПО.

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:

```
copy tftp:// <ip address>/File Name image ,
```

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>/ File Name destination  
URL flash://image  
!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!  
!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!  
!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!  
!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!  
!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!  
!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!  
!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!  
!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!  
!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!  
!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!  
!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!  
!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!  
!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!  
!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!  
!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!
```

Если загрузка файла прошла успешно, то появится сообщение вида:

```
COPY-N-TRAP: The copy operation was completed successfully
```

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

Для того, чтобы произвести выбор файла системного ПО, который будет активен после перезагрузки, необходимо в командной строке CLI ввести следующую команду:

```
boot system { image-1 | image-2 } ,
```

где

- image-1, image-2 – файл системного ПО.

После выбора необходимо произвести перезагрузку коммутатора командой *reload*.