

## Инструкция по обновлению загрузочного файла (начального загрузчика) в сетевых коммутаторах MES5248

*В процессе обновления нельзя выключать питание и перезагружать устройство.*

### Обновление 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).

### Загрузка файла начального загрузчика в энергонезависимую память коммутатора

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

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

где

- *<ip address>* – IP-адрес TFTP сервера, с которого будет производиться загрузка файла;
- *File Name* – имя файла начального загрузчика;

и нажать *Enter*. В окне терминальной программы должно появиться следующее:

```
COPY-I-FILECOPY: Files Copy - source URL tftp://<ip address>/MES5000_boot-10202.rfb  
destination URL flash://BOOT  
!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!!  
Copy: 393232 bytes copied in 00:00:10 [hh:mm:ss]
```

Если загрузка файла прошла успешно, то появится сообщение вида:

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

После загрузки файла необходимо произвести перезагрузку коммутатора командой *reload*.