MÓDULO 1: uso de netplan y de nmcli

Hailuo AI

1. Configuración en Ubuntu Server 24.04 con Netplan

1.1. Configurar la interfaz en VirtualBox

- 1. **Abrir VirtualBox**, seleccionar la VM srv-u-1 y entrar en **Configuración** > **Red**.
- 2. En Adaptador 1, seleccionar Conectado a: Adaptador puente.
- 3. Seleccionar el adaptador de red físico adecuado en **Nombre**.
- 4. Aceptar y cerrar.

1.2. Realizar un backup del archivo de configuración de Netplan

sudo cp /etc/netplan/00-installer-config.yaml /etc/netplan/00-installerconfig.yaml.bak

1.3. Editar el archivo de configuración de Netplan

sudo nano /etc/netplan/00-installer-config.yaml (u otro nombre PERO SIEMPRE FINALIZA EN YAML)

Añadir la configuración de la interfaz enp0s3

```
network:
  version: 2
  renderer: networkd
  ethernets:
    enp0s3:
    dhcp4: false
    addresses:
    - 10.1.1.100/24
  routes:
    - to: 0.0.0.0/0
    via: 10.1.1.1
  nameservers:
    addresses:
    - 1.1.1.1
```

1.4. Aplicar la configuración

sudo netplan apply

1.5. Verificar la configuración

ip a show enp0s3
ip route show
cat /etc/resolv.conf

2. Configuración en Rocky Linux 9.4 con nmcli

2.1. Configurar la interfaz en VirtualBox

- 1. **Abrir VirtualBox**, seleccionar la VM srv-r-1 y entrar en **Configuración** > **Red**.
- 2. En Adaptador 1, seleccionar Conectado a: Adaptador puente.
- 3. Seleccionar el adaptador de red físico adecuado en **Nombre**.
- 4. Aceptar y cerrar.

2.2. Realizar un backup de la configuración de NetworkManager

sudo cp /etc/NetworkManager/system.connections/enp0s3.nmconnections
/etc/NetworkManager/system.connections/enp0s3.nmconnections.bak

2.3. Configurar la interfaz con nmcli

```
sudo nmcli con mod enp0s3 ipv4.method manual ipv4.addresses 10.1.1.101/24 sudo nmcli con mod enp0s3 ipv4.gateway 10.1.1.1 sudo nmcli con mod enp0s3 ipv4.dns 1.1.1.1 sudo nmcli con mod enp0s3 connection.autoconnect yes
```

2.4. Aplicar la configuración

sudo nmcli con up enp0s3

2.5. Verificar la configuración

ip a show enp0s3
ip route show
cat /etc/resolv.conf