

Migrationsanleitung auf Aksenlib 0.970 und SDCC 2.6.0 (Windows)

Angenommene Systemkonfiguration

Alle nachstehenden Verzeichnisse werden in den Manuals vorgeschlagen und werden hier als Installationsorte auf dem jeweiligen Rechner angenommen.

\$aksen-lib\$ Verzeichnis „C:\cygwin\usr\local\aksen-lib“
\$sdcc\$ Verzeichnis „C:\Programme\SDCC“ - Installationsverzeichnis von SDCC

Die Dateien der aktuellen Bibliotheksversion befinden sich im ZIP-Archiv „**export-0970.zip**“ und werden in das nachstehende Verzeichnis entpackt.

\$newbib\$ Verzeichnis „C:\Temp“

Dabei entstehen „C:\Temp\export“ und „C:\Temp\large-stack-auto“.

Der SDCC in Version 2.6.0 (**sdcc-2.6.0-setup.exe**) wurde heruntergeladen und in das Verzeichnis \$newbib\$ gespeichert.

Migrationsablauf

1. Deinstallation der aktuell auf dem Rechner befindlichen Version des SDCC (2.4.0 oder 2.5.0) mit Hilfe der in der Programmgruppe befindlichen Verknüpfung (Start – Programme – SDCC – Uninstall SDCC).
2. Installation der neuen Version des SDCC durch Aufruf der Setup-Datei (**\$newbib\$\sdcc-2.6.0-setup.exe**).
3. Kopieren aller neuen Header-Dateien von **\$newbib\$\export\HEADER** nach **\$aksen-lib\$\include**.
4. Kopieren aller neuen Stub-Dateien von **\$newbib\$\export\AKSEN** nach **\$aksen-lib\$\stub**.
5. Kopieren der neuen AKSEN-Bibliothek von **\$newbib\$\export\Bibliothek** nach **\$aksen-lib\$\lib**.
6. Kompilieren der „large-stack-auto“-Bibliothek im neuen SDCC-Verzeichnis. Für diesen Arbeitsschritt gibt es ein entsprechendes makefile im Verzeichnis \$newbib\$\largestack-auto das über eine Cygwin-Shell mit dem Befehl „make“ aufgerufen werden muss.
 1. Öffnen einer Cygwin-Shell.
 2. Eingabe von „**cd /**“.
 3. Eingabe von „**cd cygdrive/c/temp/large-stack-auto**“.
 4. Aufrufen des makefile mit Hilfe des Befehls „**make**“.
Die notwendigen Dateien der neuen Bibliothek werden nun kompiliert und automatisch in das Verzeichnis **\$sdcc\$\lib** kopiert.
7. Flashen der AKSEN-Bibliothek wie im AKSEN-Handbuch im Abschnitt „1.4 Flashen der AKSEN-Bibliothek“ beschrieben (Jumper S1 auf Board setzen, Bibliothek aus **\$aksenlib\$\lib\vector.ihx** mit Hilfe des Flashers auf das Board übertragen, Jumper S1 auf Board öffnen).
8. Das Beispiel „HelloWorld“ aus **\$aksen-lib\$\beispiele\helloworld** kompilieren, auf das Board übertragen und testen.
9. Alle Beispiele in \$aksen-lib\beispiele mit ‚make‘ übersetzen,
10. Gegebenenfalls eigene Projekte neu übersetzen