

## プログラム使用同意書

独立行政法人産業技術総合研究所(以下「甲」という。)、国立大学法人東京大学(以下「乙」という。)、ゼネラルロボティクス株式会社(以下「丙」という。)は、甲、乙および丙が共有する以下に定めるプログラムソフト(以下「本プログラム」という。)の使用者(以下「丁」という。)が以下の全ての使用許諾条項に同意した場合、使用を許諾するものとする。同意は、丁が本同意書に署名捺印した時点で発生するものとする。

## プログラム使用許諾条件

### 第1条(本プログラム)

本プログラムとは次のものをいう。

プログラムの名称 : 分散コンポーネント型ロボットシミュレータ OpenHRP3

甲における管理番号 : H19PRO-767

### 第2条(使用の制限)

丁は、第1条に規定する本プログラムについて、研究または学術目的のために使用すること。

### 第3条(守秘義務)

丁は、本プログラムの使用期間中および使用期間終了後、本プログラムの一部または全部を公表しないこと。

2. 丁は本プログラムの第三者への譲渡・漏洩を行わないこと。

### 第4条(成果の帰属)

本プログラムを改変したプログラム(以下「改変プログラム」という。)または改変プログラムの一部を含む成果物の帰属については、甲、乙、丙および丁の共有とし、その持分については甲、乙、丙および丁協議の上、別途契約を締結するものとする。

### 第5条(瑕疵担保責任等)

甲、乙および丙は丁に対し、本プログラムに瑕疵があった場合においても、瑕疵担保責任を含む一切の責任を負わないものとし、それらについて一切の明示または黙示の保証をしないものとする。

2. 甲、乙および丙は、丁による本プログラムの使用によって発生するいかなる結果についても、一切の保証を行わないこととする。また丁は、丁自身の責任において本プログラムを使用するものとする。

### 第6条(保守)

甲、乙および丙は丁に対し、提供した本プログラムの使用に関するいかなる保守も行わないものとする。

### 第7条(研究成果の発表等)

丁が本プログラムを使用して研究開発等を行い、その成果を公表する場合は、別紙1に指定する関係論文を引用すること。

### 第8条(使用期間)

本プログラムの使用期間は、丁が本同意書に署名捺印した時点から平成20年3月31日までとする。

### 第9条(使用の停止)

甲、乙および丙は、丁が本同意書のいずれかの条項に反した場合、丁に対し書面による通知をもって本プログラムの使用を停止させることが出来るものとする。この場合、使用停止日は書面による通知が丁に到達した日とする。

第 10 条（裁判管轄の合意）

甲、乙、丙および丁は、本同意書に関する訴えは、東京地方裁判所を第一審の専属的管轄裁判所と定めることに合意する。

第 11 条（協議）

本同意書に定めのない事項及び本同意書の条項に関し疑義を生じた場合、甲、乙、丙および丁友好の精神をもって協議の上、その解決にあたるものとする。

以上の項目について同意します。

|       |    |   |   |   |
|-------|----|---|---|---|
|       | 平成 | 年 | 月 | 日 |
| 所属・役職 |    |   |   |   |
| 氏名    |    |   |   | 印 |

## 別紙 1

- 1 . Katsu Yamane, Yoshihiko Nakamura: "Parallel  $O(\log N)$  Algorithm for Dynamics Simulation of Humanoid Robots," IEEE-RAS International Conference on Humanoid Robotics, pp. 554-559, Genoa, Italy, 2006.
- 2 . Shin'ichiro NAKAOKA, Shizuko HATTORI, Fumio KANEHIRO, Shuuji KAJITA and Hirohisa HIRUKAWA: "Constraint-based Dynamics Simulator for Humanoid Robots with Shock Absorbing Mechanisms," The 2007 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS2007), 2007.
- 3 . Noriaki ANDO, Takashi SUEHIRO, Kosei KITAGAKI, Tetsuo KOTOKU, Woo-Keun Yoon, "RT-Middleware: Distributed Component Middleware for RT (Robot Technology)", Proc. IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS2005), pp.3555-3560, 2005, Edmonton, Canada.