

Appendix 1 ROBOTIS OpenCM License

OpenCM9.04는 하드웨어와 소프트웨어가 모두 공개되는 Open Source입니다. 최신 정보를 공유하기 위해서는 아래의 링크를 활용하세요.

<http://www.robotsource.org/>

ROBOTIS OpenCM에서 사용된 오픈 소스의 저작권은 출처가 표기된 원저작자들에게 있고, (주)로보티즈에 의해 새로 만들어지거나 변형된 코드는 저작권이 (주)로보티즈에 있습니다.

1. OpenCM9.04 전용 개발 환경인 ROBOTIS OpenCM은 Arduino 1.0.1 기반으로 제작되었으며 저작권은 Arduino(<http://www.arduino.cc/>)에 있고 라이선스는 GPL을 따릅니다. OpenCM 보드를 위해 변형되거나 추가된 코드의 저작권은 (주)로보티즈에 있으며 라이선스는 GPL을 따릅니다.
2. ROBOTIS OpenCM에 사용된 ARM 컴파일러는 오픈 소스 GNU 기반의 Code Sourcery G++ Lite for ARM EABI(2010q1-188) 툴체인을 사용하였습니다. Code Sourcery G++ Lite for ARM EABI는 GPL 또는 BSD 라이선스를 따릅니다.
3. OpenCM9.04 및 CM-900의 부트로더와 관련된 모든 저작권은 (주)로보티즈에 있으며 GPL을 따릅니다.
4. ROBOTIS OpenCM에서 사용된 API는 Leaflabs의 Maple보드 API Reference 기반으로 제작되었으며, 저작권은 Leaflabs(www.leaflabs.com)에 있으며 라이선스는 MIT License를 따릅니다.
<http://leaflabs.com/licensing/>
5. ROBOTIS OpenCM에서 사용된 다이내믹셀 및 다이내믹셀프로, OLLO Sensors, BKP, EEPROM API의 저작권은 (주)로보티즈에 있으며 라이선스는 LGPL를 따릅니다.

6. OpenCM9.04 하드웨어 보드와 ROBOTIS OpenCM 소프트웨어 프로그램의 시리얼 통신은 rxtx library를 사용합니다. ROBOTIS OpenCM에 포함된 rxtx library를 이용한 다운로드 코드는 모두 (주)로보티즈에 의해 개발되었으며 저작권은 (주)로보티즈에 있습니다. 라이선스는 Arduino 소프트웨어와 같이 GPL 라이선스를 따릅니다.

http://rxtx.qbang.org/wiki/index.php/Main_Page

- GPL 라이선스 전문 : <http://opensource.org/licenses/gpl-license.php>
- LGPL 라이선스 전문: <http://opensource.org/licenses/lgpl-license.php>