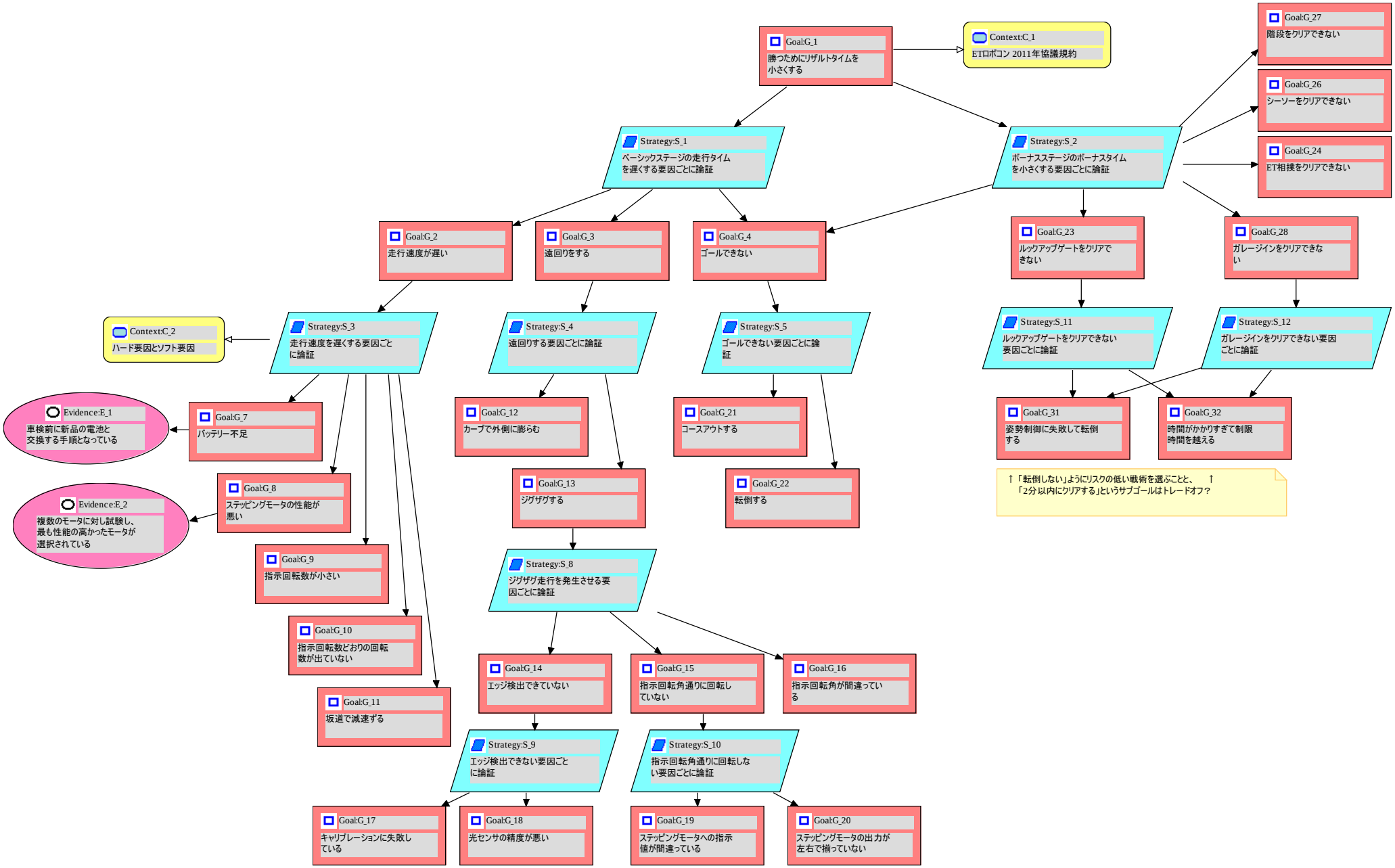
Goal:G_1
勝つためにリザルトタイムを小さくする
Context:C_1
ETロボコン 2011年協議規約
Strategy:S_1
ベーシックステージの走行タイムを遅くする要因ごとに論証
Strategy:S_2
ボーナスステージのボーナスタイムを小さくする要因ごとに論証
Goal:G_27
階段をクリアできない
Goal:G_26
シーソーをクリアできない
Goal:G_24
ET相撲をクリアできない
Goal:G_2
走行速度が遅い
Goal:G_3
遠回りをする
Goal:G_4
ゴールできない
Goal:G_23
ルックアップゲートをクリアできない
Goal:G_28
ガレージインをクリアできない
Context:C_2
ハード要因とソフト要因
Strategy:S_3
走行速度を遅くする要因ごとに論証
Strategy:S_4
遠回りする要因ごとに論証
Strategy:S_5
ゴールできない要因ごとに論証
Strategy:S_11
ルックアップゲートをクリアできない要因ごとに論証
Strategy:S_12
ガレージインをクリアできない要因ごとに論証
Evidence:E_1
車検前に新品の電池と交換する手順となっている
Goal:G_7
バッテリー不足
Goal:G_12
カーブで外側に膨らむ
Goal:G_21
コースアウトする
Goal:G_31
姿勢制御に失敗して転倒する
Goal:G_32
時間がかかりすぎて制限時間を越える
Evidence:E_2
複数のモータに対し試験し、最も性能の高かったモータが選択されている
Goal:G_8
ステッピングモータの性能が悪い
Goal:G_13
ジグザグする
Goal:G_22
転倒する
↑「転倒しない」ようにリスクの低い戦術を選ぶことと、「2分以内にクリアする」というサブゴールはトレードオフ？
Goal:G_9
指示回転数が小さい
Strategy:S_8
ジグザグ走行を発生させる要因ごとに論証
Goal:G_10
指示回転数どおりの回転数が出ていない
Goal:G_14
エッジ検出できていない
Goal:G_15
指示回転角通りに回転していない
Goal:G_16
指示回転角が間違っている
Goal:G_11
坂道で減速ずる
Strategy:S_9
エッジ検出できない要因ごとに論証
Strategy:S_10
指示回転角通りに回転しない要因ごとに論証
Goal:G_17
キャリブレーションに失敗している
Goal:G_18
光センサの精度が悪い
Goal:G_19
ステッピングモータへの指示値が間違っている
Goal:G_20
ステッピングモータの出力が左右で揃っていない