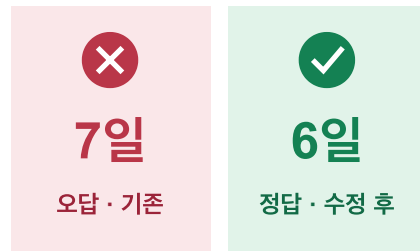


도착까지 며칠? 7일은 오답입니다.

32m를 오르는 로봇의 정답은 6일.
실패 조건과 실행 순서를 확인했습니다.



01 Discovery

02 Test Pack

03 Diagnosis

04 Patch

05 Reverify

01 DISCOVERY · 성공을 정의

32m를 7m씩 오르고,
밤에 2m 내려갑니다.

원하는 답은 6일. 낮에 도달했다면
그날 밤 내려가기 전에 종료해야 합니다.

02 TEST PACK · 같은 기준으로 시험

답 하나가 아니라,
조건을 바꿔 확인합니다.

핵심·경계·회귀 사례로 구성된 고정 시험입니다.

72

전체 고정 사례

48

핵심 · 24쌍

12

경계 · 가드 4개 포함

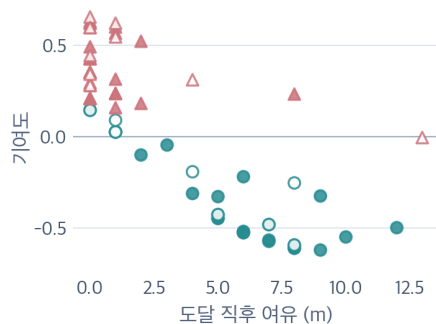
12

별도 회귀 사례

03 DIAGNOSIS · 대표 조건 그래프 3개

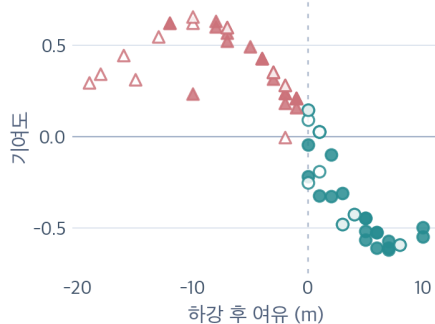
“미끄러진 뒤 목표 아래로 내려가는가?”

도달 순간의 여유



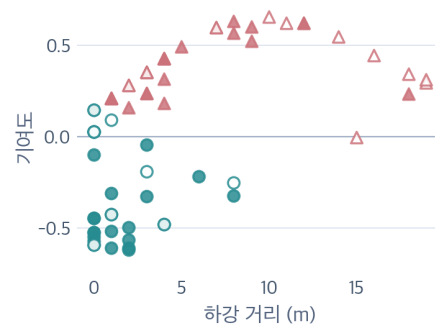
목표에 얼마나 여유 있게 도달했는지 살펴봅니다.

하강 후 남는 여유



실패가 모이는 음수 구간을 실행 순서와 연결합니다.

밤에 내려가는 거리



하강 조건에 따른 기여도 분포를 함께 비교합니다.

세로축: 도달 조건 그룹의 STRIDE 기여도 · 원: 통과 / 삼각형: 실패.

채운 점: 핵심 / 빈 점: 경계·회귀. 같은 기여도의 조건별 분포이며, 실패 확률이나 독립 원인 3개를 뜻하지 않습니다.

35 / 35

하강 후 목표 미달 → 실패

도달 판단의 순서를 우선 점검할 근거

하강 후 여유가 0 이상인 33개에서는 실패가 없었습니다.
원인은 다음 쪽의 코드·실행 경로로 확인합니다.

근거: Full 샘플 S1-S4. 로컬 Python 합성 사례이며, 실제 고객 성과·LLM API 성과와 구분합니다.

도달 직후 종료하도록 실행 순서를 바꿨습니다.

01 Discovery

02 Test Pack

03 Diagnosis

04 Patch

05 Reverify

04 PATCH · 조건 → 실행 경로 → 수정 코드

도달한 뒤에도 하강을 실행했습니다.

Q011의 6일째, 25m에서 7m 올라 32m에 도달했습니다. 그런데 기존 코드는 2m 내려간 후에야 도달 여부를 다시 확인했습니다.

수정: 상승 직후 목표에 도달하면 즉시 종료합니다.

```
day += 1
position += climb
if position >= height:
    break # 도달 즉시 종료
position -= slip
```

Q011 · 같은 입력

32 / 7 / 2

× 오답 · 기존 관측

7일



✓ 정답 · 수정 후 관측

6일

05 REVERIFY · 같은 시험으로 실제 재실행

실패 35개는 통과로. 기존 통과 33개는 그대로.

변경 전



33 / 68

변경 후



68 / 68

도달 가능한 68개 · 초록: 통과 / 분홍: 실패 · 예측이 아닌 실제 관측 결과

개선 · FAIL → PASS

35

실패했던 사례가 통과

유지 · PASS → PASS

33

기존 통과와 실패 전환 0개

별도 가드 · 유지

4

정답률 분모에서 제외

전후 총 144회 실행했습니다. 가드 4개는 예외 종료(AGENT_EXCEPTION)가 유지됐으며, 고객용 오류 처리는 검증하지 않았습니다. 결과는 해당 코드와 시험 묶음에 한정됩니다.

내 서비스에서 확인할 동작은 무엇인가요?

무료 상담에서 확인 범위를 함께 정합니다.

[무료 상담 신청](#)

forms.gle/JQ7dkntdwdKjCKRA6 · 신청만으로 계약·결제가 진행되지 않습니다.

[Full 샘플 · CHA-DOC-0017 v0.7](#)에서 S1-S6, 코드 비교, 72개 결과를 확인할 수 있습니다.

실제 제공 범위·시험량은 사전 점검과 계약으로 확정합니다. 다른 기능·새 입력·미래 변경의 안전성을 보증하지 않습니다.