

기맞기획 11기

ARK ON THE GROUND
세부 기획서 / 맵과 난이도

단계별 허들/패턴 공정성/레벨 검증

문서 최초 작성	문서 최종 수정
20260919	20260920
박도원	박도원

목차

개요 – 2P

1. 목차
2. 로그
3. 문서 계층

설계 기준 – 5P

1. 파트 착수 조건
2. 목표와 핵심 원칙

레벨 설계 – 7P

1. 진행 구간과 허들
2. 좌표와 패턴 계약

위험과 난도 – 9P

1. 위험 동작 명세
2. 난도 측정과 조정

작업 계획 – 11P

1. 제작 작업
2. 검증과 완료 기준

개요 – 로그

순번	작성일	작성자	작성 내용	비고
1	2026-09-19	박도원	레벨 인계 기준	메인의 순서 연결 규칙을 배치 조건으로 구체화함
2	2026-09-20	박도원	위험 구간 검수안	좌표, 주기, 패턴 비교 시험을 정의함
3				
4				
5				
6				

개요 – 문서 계층



컨셉 → 메인 → 세부 순으로 상위 문서의 결정을 목표로 받아 구체화함.
강조 표시 = 이 문서

설계 기준 – 파트 착수 조건

메인 계승

10노드, 코어, 3패턴, 180초를 계승함

착수 대상

좌표, 속도, 반경, 경로 시험을 설계해야 함

설계 기준 – 목표와 핵심 원칙

맵의 공정성과 단계 학습

진행 순서

다음 노드 번호로 위험을 전환함

동일 조건

회전/반전해도 거리와 위험도를 맞춤

점진 학습

안전, 주기, 순찰, 교차 순으로 배치함

레벨 설계 – 진행 구간과 허들

항목	설계	판정 기준
1~3	감지 영역 없음/분기 없는 경로	이동/연결의 반복을 학습함
4~6	PULSE 1개/좁은 통로	점멸 주기 확인 후 통과함
7~8	PATROL 1개/경로 횡단	노드 체류와 이동 타이밍을 조절함
9~10/코어	CROSS 2개/교차 순찰	우회와 빠른 연결 중 선택함

레벨 설계 – 좌표와 패턴 계약

항목	설계	판정 기준
배치 물량	패턴당 10노드+코어 1개/위험 4개	총 33개 노드/코어와 12개 위험 행을 제작함
패턴 생성	기준 A를 회전/반전해 B/C 생성함	서버가 각 1/3 확률로 배정함
코어 순서	node_order=11, core_flag=true 제안	10번 연결 전 코어 판정을 잠금
이동 거리	출발, 노드, 코어 간 최단 경로를 측정함	회전/반전 후 경로 길이 차이 0을 목표로 함
데이터 공백	v7 시트에는 필드 정의만 있음	좌표 확정본은 후속 산출물로 작성함

위험과 난도 – 위험 동작 명세

항목	설계	판정 기준
PULSE	고정 중심에서 예고, 활성, 휴지 반복함	주기/예고 길이는 데이터로 둘 예정임
PATROL	두 끝점 사이 왕복함	속도, 위상, 끝점 정의를 추가해야 함
CROSS	서로 교차하는 두 왕복 경로를 사용함	같은 틱 중첩 충돌은 1회로 처리함
진행 전환	next_order에 맞는 위험만 활성화함	CROSS는 9~11로 정의해 코어 접근까지 유지함
정지/재판정	5초 정지 최대 3회/접촉 이탈 후 재판정함	정지 중 반복 접촉으로 피격을 증폭하지 않음

위험과 난도 – 난도 측정과 조정

항목	설계	판정 기준
첫 3노드 이탈	조작 안내/연결 반경을 먼저 점검함	안전 구간에서 불필요한 실패를 줄임
7번 이후 급락	순찰 속도/반경을 우선 조정함	코어 완성률과 구간 체류 시간을 재측정함
점수 분포 목표	미완성20/기본40/숙련30/상위10% 가정	점수대는 원본 0~9999/10000~11999/12000~13499/13500~14600임
패턴 편차	같은 숙련자가 A/B/C를 교차 플레이함	순서 효과를 섞고 편차 원인을 좌표로 확인함
적, 전투, 보스	랩처 감지 영역으로 위협을 표현함	공격, HP, 처치, 보스전은 채택안에 없음

작업 계획 – 제작 작업

1

배치표

기준 패턴의 좌표와 경로 폭을 작성함

2

위험표

위상, 속도, 반경, 활성 구간을 채움

3

변형표

회전/반전과 서버 배정값을 생성함

작업 계획 – 검증과 완료 기준

1

정적 검사

33개 배치/12개 위험/연결 순서를 검사함

2

재생 시험

각 구간의 진입, 피격, 전환을 재생함

3

비교 시험

패턴별 도달, 시간, 피격 차이를 확인함