GimatGiwhaek 11th Class - 3rd Squad ‘SPACE MD’s Game

CITY RUSH

세부 기획서

기맞기획 11기 3조 스페이스MD 제작
시티 러쉬 게임 추적 차량 시스템

Space MD
팀장_윤희성
팀원_박도원
팀원_이제희

20260714
문서 최초 작성

20261125
문서 최종 수정



목차

개요 – 2P

1. 목차
2. 로그
3. 문서 계층

요약 – 5P

1. 선 요약 (원본 세부 기획서)

현 상황 – 6P

1. 착수 시점

핵심 요소 – 7P

1. 핵심 요소 (원본 세부 기획서)

추적 AI – 8P

1. 추적 차량 상태

난이도 – 9P

1. 난이도 조절 수단

밸런스 – 10P

1. 밸런스 기준값

리스크 – 11P

1. 리스크와 대응

필요한 작업 – 12P

1. 필요한 작업

구현 계획 – 13P

1. 구현 순서

개요 – 로그

순번	작성일	작성자	작성 내용	비고
1	2026-07-14	박도원	문서 최초 작성	원본 세부 기획서 생성 (출처: 원본 세부 기획서)
2	2026-07-15	박도원	추적 차량 시스템 작성	추적 차량 시스템 초안 (출처: 원본 세부 기획서)
3	2026-07-15	팀	프로토 커밋	추적, 충돌 규칙 반영본 저장소 반영 (출처: 정리본)
4	2026-07-19	박도원	문서 최종 완성	원본 세부 기획서 완성 (출처: 원본 세부 기획서)
5	2026-11-25	박도원	원본, 정리본 통합	원본 2장 추적 차량 시스템과 정리본 통합, 문체 정리
6				

개요 – 문서 계층



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

요약 – 선 요약 (원본 세부 기획서)

플레이어 예상 경로 추적, 키 아이템 수집 방해와 충돌을 통한 게임 오버의 직접 원인, 맵 디자인과 조합한 난이도 조절, 아깝다는 감정 기반 재시작 유도

65km/h

추적 최고 속도

3초

충돌 후 정지

10회

충돌 허용 (내구도 100)

현 상황 – 착수 시점

프로토 추적: 현재 좌표를 향하는 단순 형태

확보

단순 추적

플레이어 좌표 기반 목표 갱신

내구도

충돌 시 감소, 0 이하 시 게임 오버

정지 규칙

충돌 후 3초 정지

미확보

예측 이동

정면 추격만으로는 쉬운 따돌림

예외 처리

AI 경로 이탈 대응 부재

속도 기준

추적 차량 최고 속도 미정

핵심 요소 – 핵심 요소 (원본 세부 기획서)

경로 예측 추적

플레이어 이동 속도, 방향 기반 미래 위치 계산, 길목 차단

의도 단순 추격 대비 높은 긴장

자연스러운 코너링

본체 전진 방식, 플레이어보다 안정적이고 적은 감속의 코너링

의도 코너 구간 추격 압박

추격 정지 규칙

플레이어 충돌 시 3초, R 키 스폰 복귀 시 5초 추적 정지

의도 도주 기회 제공

예외 처리

AI 운전 가능 구역 5초 이상 이탈 시 최초 스폰 장소로 리스폰

의도 길 잃은 AI 정지 방지

추적 AI – 추적 차량 상태


1
추적
예측 위치의 목표 좌표 갱신
의도
정면 추격 회피
2
충돌
플레이어 내구도 감소
근거
충돌당 10 감소
3
정지 3초
목표 좌표 계산 정지
의도
도주 구간 확보
4
복귀 정지 5초
플레이어 스폰 복귀 시 정지
5
이탈 복귀
주행 불가 구역 5초 이상 시
최초 스폰 복귀

난이도 – 난이도 조절 수단


난이도 조절
속도 차
150 대 65km/h
직선 유리
코너 불리
맵 구간
구간별 속도 상한
골목 60
테두리 70
허용 충돌
내구도 100, 충돌당 10
10회까지
구제 수단
정지, 무적, 복귀
3초 정지
5초 무적

밸런스 – 밸런스 기준값

변수	값	이유
추적 차량 최고 속도	65km/h	플레이어 코너 속도 (50)보다 높고 직선 (150)보다 낮음
내구도, 충돌 감소량	100 / 10	충돌 10회 허용, 즉사 방지
충돌 후 정지	3초	도주 거리 확보
스폰 복귀 후	추적 5초 정지, 무적 5초	복귀 직후 재충돌 방지
컨셉 초안 수치	플레이어 50~70, 추적 10~60km/h	조작 설계에 맞춘 상향 (150 / 65)

리스크 – 리스크와 대응

추적 차량 다수 시 개별 정지로 인한 빠른 누적 피해	전역 무적 시간으로 완화
벽에 막힌 예측 추적의 제자리 맴돌기	5초 이탈 복귀 규칙
과도한 난이도 하락, 긴장 소실	맵 구간 설계와 속도 동시 조정

필요한 작업

1

예측 계산

속도, 방향 기반 목표 위치 산출

2

내구도

충돌 판정, 감소 연결

3

정지 처리

3초, 5초 타이머

4

이탈 복귀

구역 판정, 스폰 복귀

구현 계획 – 구현 순서

1

단순 추적 확인

현재 좌표 추적 동작 점검

NavMeshAgent

근거 기존 프로토 재사용

2

예측 적용

미래 위치 목표 갱신으로 교체

C#

의도 길목 차단 체감

3

정지, 이탈

정지 규칙, 복귀 연결

타이머

근거 충돌, 스폰 복귀 시나리오 시험

4

수치 확정

속도, 내구도 값 플레이 조정

의도 완료: 직선 탈출, 코너 압박 체감