

개인 프로젝트

딥웰
세부 기획서 / 레벨/훌 구조

링 복도 층 / 수직 홀 / 열쇠 / 계단실 / 카메라

문서 최초 작성	문서 최종 수정
20260831	20260904
박도원	박도원

목차

개요 – 2P

1. 목차
2. 로그
3. 문서 계층

현황 – 5P

1. 착수 직전 상황

목표 – 6P

1. 파트 목표

핵심 요소 – 7P

1. 공간 구성 4요소

링 복도 층 – 8P

1. 방 종류별 폭 기준
2. 층 생성 순서

계단실 – 10P

1. 상행과 하행

수직 홀 – 11P

1. 홀 설계 원칙
2. 홀 함정 목표값

열쇠와 진입구 – 13P

1. 열쇠 규칙

카메라 – 14P

1. 층 카메라 기준

작업 계획 – 15P

1. 파트 필요 작업

개요 – 로그

순번	작성일	작성자	작성 내용	비고
1	2026-08-31	박도원	Ver 0.1 작성	링 복도/홀 구조 초안
2	2026-09-01	박도원	방 폭/세로 확대	공통규격 B-9, B-10 반영
3	2026-09-01	박도원	계단실 통합	B-13: 오른쪽 한 곳으로 모음
4	2026-09-02	박도원	도달성/카메라	B-10~B-14 반영
5	2026-09-04	박도원	레벨 구조 파트 완료	v0.4 기준 정리
6				

개요 – 문서 계층



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

현황 – 착수 직전 상황

확정된 것

씬 분리

층 씬은 링 복도, 홀 씬은 10층 단위 공동임

열쇠 규칙

홀 출입에 층 열쇠가 필요함

정해야 할 것

방/홀 규격

방 폭, 층 높이, 홀 슬라이스 크기가 미정임

도달성

오를 수 없는 발판을 막는 검증 방법이 미정임

목표 – 파트 목표

원통 건물을 뒤지는 층과 건너는 홀로 번역하고, 모든 방이 도달 가능함을 검증으로 보장함.

14~18칸	16개 층	0.5초
링 복도 1층	샘플 도달성 검증	층 전환 시간 목표

의도 메인의 이동/이중 압박이 작동할 공간을 만들기 위함.

근거 메인 기획서: 홀 이동이 가장 큰 미검증 요소임.

핵심 요소 – 공간 구성 4요소

레벨 구조

링 복도 층

원통 평면을 좌우 1차원으로 펼침

- 방 유닛 프리팹
- 좌우 연결

계단실

층 이동을 한 곳에 모음

- 상행 직선 계단
- 하행 피트

수직 홀

싸움이 아닌 건너기 공간

- 슬라이스 조립
- 고정 함정

열쇠/진입구

홀 접근을 소지품으로 제한

- 열쇠 22종
- 관리실 고정 스폰

링 복도 층 – 방 종류별 폭 기준

층 1줄은 1,800타일 폭, 높이는 72타일로 정할 예정임.



링 복도 층 – 층 생성 순서

지형은 시드로 고정하고 스폰만 런마다 바꿀 예정임.

1

슬롯

14~18칸 링 슬롯을 비움

2

고정 배치

계단실/홀 진입구/관리실을 먼저 놓음

3

유닛 채움

지형 시드로 방 프리팹을 채움

4

연결 검증

좌우 연결부 정합을 확인함

5

스폰/도달성

컨테이너/적을 배치하고 발판 단위로 점검함

계단실 – 상행과 하행

상행

직선 55단 45°

지면에서 최상단 층계참까지 이어짐

의도 걷는 시간을 줄이려 한 곳에 모음

자동 step-up

1칸(16px)까지 점프 없이 오름

근거 도달 시험을 점프 입력 0으로 진행함

하행

바닥 슬래브 피트

한방향 발판으로 덮고 S+Space로 내려감

E 1.2초 홀드

입구에서 층을 이동하고 로딩 0.5초 이내 목표

수직 홀 – 홀 설계 원칙

슬라이스 폭 75타일

화면 폭의 1.25배로 짧게 스크롤함

근거 16px 기준 1,200px

10개 세로 연결

10층 단위 구획을 하나로 이음

근거 지상 1~10F, 지하 B1~B10 단위

이동 적 없음

위협은 지형과 고정 함정뿐임

의도 홀을 건너는 공간으로 유지함

장비 없이 완주

연속 붕괴 3구간 이상 금지함

의도 장비는 속도를 버는 선택지임

수직 홀 – 홀 함정 목표값

함정	목표 수치	예고 방식
증기	주기 3.2초, 활성 0.9초, 밀침 260	색/소리로 예고함
붕괴	지연 0.45초, 대체 사다리 확보	균열/점멸로 예고함
감전	피해 14, 재피격 0.8초	스파크로 예고함
최하부 오염	오염 소모 ×2, 별도 피해 없음	화면 노이즈로 예고함

열쇠와 진입구 – 열쇠 규칙

항목	규칙	이유
종류	22종, 1F/5F~50F 10종, B1, B5~B50 10종	홀 경계 출입문 단위로 나눔
사용	들어갈 때와 나올 때 모두 필요, 소모 없음	열쇠가 시간을 줄이는 소지품이 되게 함
획득	각 입구 층 관리실에 고정 스폰	위치를 알고 가는 길을 위험으로 만듦
사망	일반 소지분은 상실, 보안 컨테이너는 보존	영구 개통을 두지 않기 위함
부피	키링 1칸에 8개	열쇠 수집이 부피 노동이 되지 않게 함

카메라 – 층 카메라 기준

항목	목표 값	이유
세로 데드존	46px	step-up 16px이 화면 흔들림이 되지 않게 함
감쇠	세로 7/초, 가로 18/초, 정수 스냅	프레임률과 무관한 추종 유지함
허용 지연	걷기 5px, 달리기 8px 이내	추종 지연이 조작에 방해되지 않게 함
홀 카메라	층 카메라와 별도 설정	수직 낙하 시 시야 확보함

작업 계획 – 파트 필요 작업

1

홀 슬라이스

슬라이스 풀 30개를 제안값으로 생성함

2

링 생성기

유닛 프리팹과 연결부 검증기를 만듦

3

열쇠/관리실

keys 데이터와 고정 스폰을 연결함

4

카메라

층/홀 카메라 컨트롤러를 분리함

작업 계획 – 완수 방안

1

홀 프로토

붕괴 3구간 연속 금지 검증이 통과해야 함

2

링 생성기

같은 시드/버전이면 같은 지형이어야 함

3

도달성

샘플 16개 층 입구 도달, 전리품 100%여야 함

4

카메라 측정

52단 등반에서 4px 이상 튄 프레임 0이어야 함