

개인 프로젝트

딥웹

세부 기획서 / 적, 전투, 난이도

적 6종 / 감지 상태 머신 / 허들과 난이도 곡선

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. 위협과 난이도 요소

적 – 8P

1. 적 6종 구성
2. 적 행동 상태 머신
3. 삭제한 위협 요소

허들과 난이도 – 11P

1. 허들 종류 배치
2. 난이도 곡선 기준

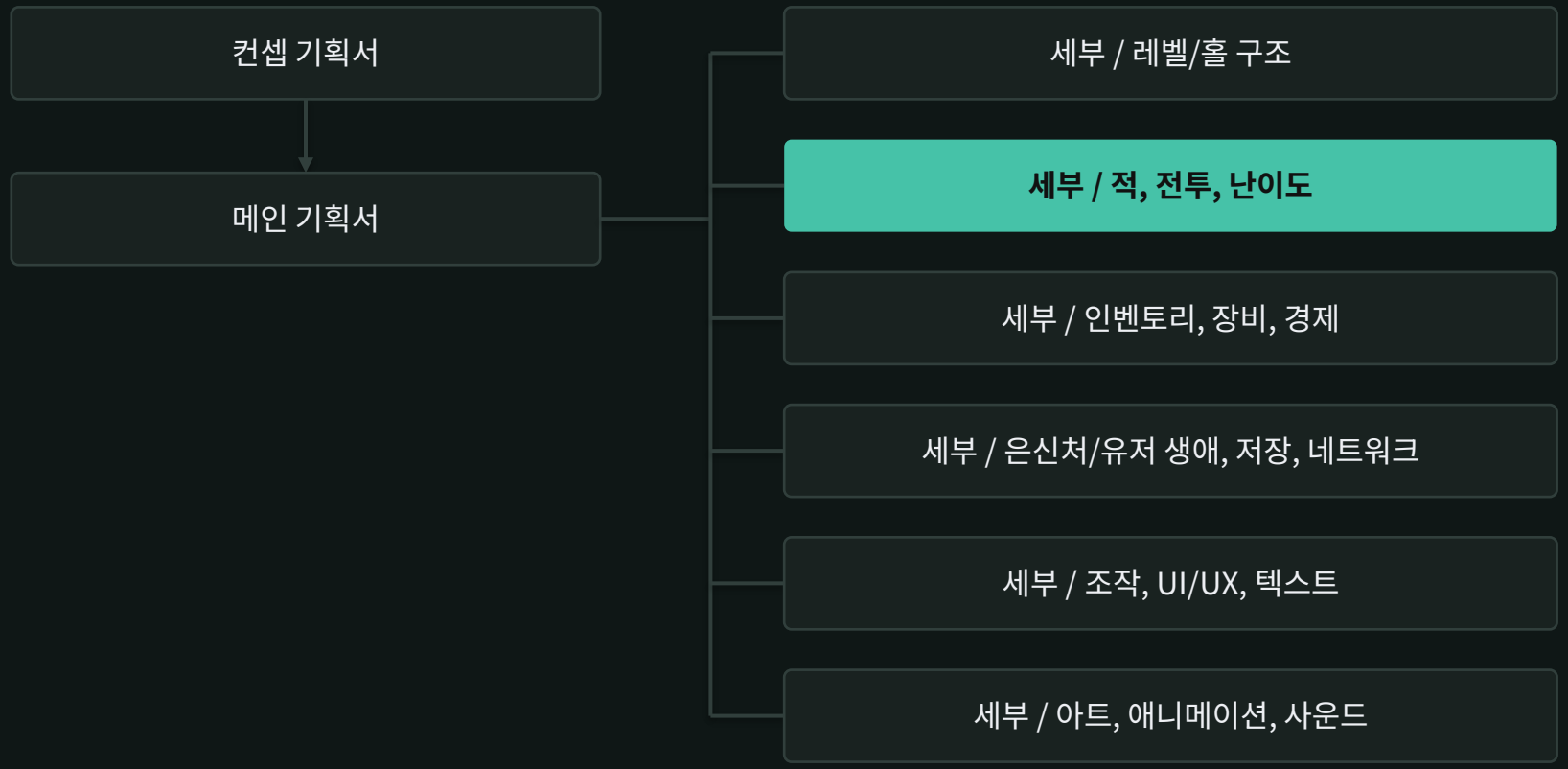
작업 계획 – 13P

1. 파트 필요 작업
2. 완수 방안

개요 – 로그

순번	작성일	작성자	작성 내용	비고
1	2026-08-31	박도원	Ver 0.1 작성	적/난이도 초안
2	2026-08-31	박도원	관리인, 소음, 체력 삭제	공통규격 B-5~B-7
3	2026-09-04	박도원	밸런스 초안 v0.1	적, 낙하, 함정 검토 수치
4	2026-09-04	박도원	적 세부 판정 보류	경보/EMP는 후속 결정
5				
6				

개요 – 문서 계층



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

현황 – 착수 직전 상황

확정된 것

체력 없음

피해는 방호복 내구도로 모음

비살상 전투

기절 25초, 확인사살 E 1.5초 홀드로 정함

정해야 할 것

적 구성

후보 9종 중 남길 종류와 행동이 미정임

난이도 곡선

오염계수와 허용 깊이 한계가 임시값임

목표 – 파트 목표

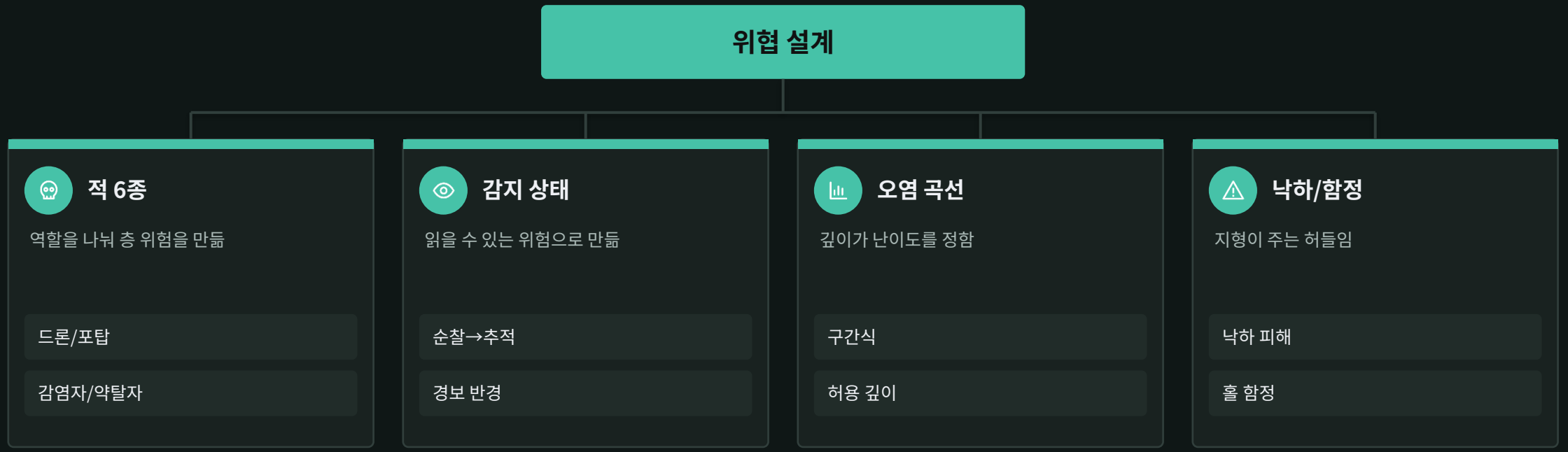
적은 복귀 경로의 위험으로만 쓰고, 난이도는 깊이와 오염으로 올려 5~15분 런에 맞춤.

6종	1.0→11.4	0.3초
적 종류(목표)	오염계수 범위	시각 감지 확정 시간

의도 싸움이 본류가 되지 않게 하고 시간 압박을 살림.

근거 컨테이너 파밍이 본류, 적 처치는 부수입으로 정한 메인 방향.

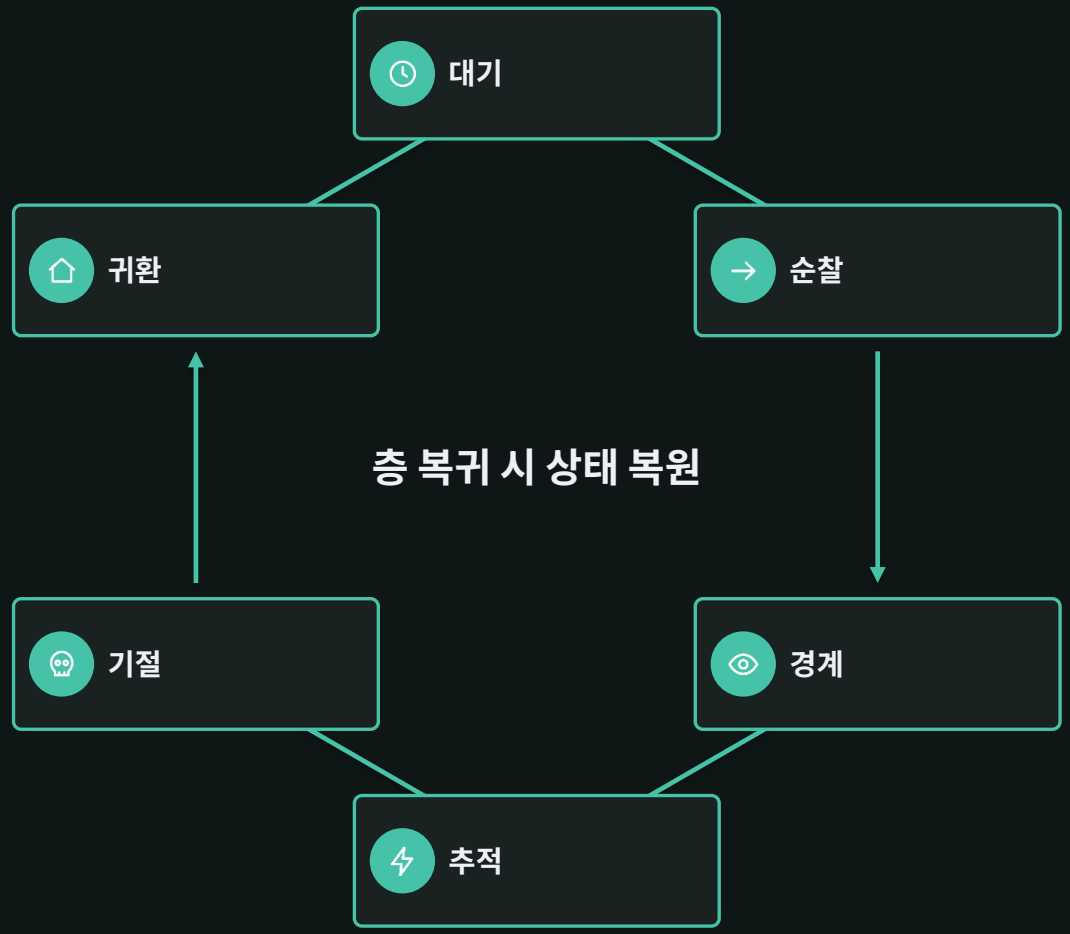
핵심 요소 – 위협과 난이도 요소



적 – 적 6종 구성

적	규격	역할
청소 드론	32×32, 12프레임	느린 순찰, 입문 위협
경비 드론	48×48, 18프레임	시야 콘으로 감지함
자동 포탑	48×48, 14프레임	고정 사격 구역을 만듦
감염 청소부	48×48, 28프레임	근접 압박, 오염 요소
약탈자	48×48, 32프레임	플레이어형 위협
사냥개 변종	64×32, 30프레임	빠른 추적, 복귀 경로 위협

적 – 적 행동 상태 머신



0.3초 연속 노출 시 추적

순간 노출은 경계에서 멈춤

근거 제안값, 실플레이로 조정함

놓치면 5초 탐색 후 귀환

마지막 위치에서 찾고 순찰로 복귀함

의도 도망 가능한 위험으로 만듦

적 – 삭제한 위협 요소

요소	삭제 이유	대체
관리인(추적자)	생명유지 타이머와 압박이 중복임	시간 압박 단일화
소음 시스템	방 단위 구조에서 옆방 소음 인과가 안 읽힘	금고 개방 8초
홀 부유 개체	홀이 전투 공간이 됨	지형/고정 함정
체력 게이지	실패 조건이 셋이 되어 복잡함	방호복 내구도

허들과 난이도 – 허들 종류 배치



오염 소모

깊을수록 방호복이 빨리 닳음

열쇠 홀 문

열쇠 없이는 홀을 못 지나감

낙하/함정

지형을 읽으면 장비 없이 통과함

적 조우

비살상/회피 도구로 대응함

대응 수단: 소지품 필요 →

허들과 난이도 – 난이도 곡선 기준

항목	목표 수치	이유
오염계수	d 0~9: 1.0+0.1d … d 40~49 끝 11.4	50층 범위에서 완만히 증가시킴
무보급 한계	G0 ±4F ~ G5 ±47F(임시)	장비 등급이 도달 깊이를 정하게 함
낙하	무피해 72타일, 치명 288타일	낙하산이 치명 낙하를 무효화함
고립 발판 허용	깊이별 0 / 15 / 30%	깊을수록 탐색 불확실성을 높임
방어구 경감	6%(G0) ~ 42%(G5), 물리 피격만	오염/낙하는 방호복만 방어함

작업 계획 – 파트 필요 작업

1

적 데이터

적 6종의 피해, 인지, 기절 값을 표로 정함

2

상태 머신

6개 상태와 전이 조건을 구현함

3

오염 곡선

구간식을 데이터 파일로 분리함

4

단위 테스트

계수 표와 구현 일치를 검증함

작업 계획 – 완수 방안

1

임시 수치

적 값과 곡선을 임시값으로 시작함

2

왕복 측정

G1 1F/B1, G3 중층 왕복 시간을 잼

3

곡선 조정

5~15분을 벗어나면 계수를 조정함

4

완료 기준

층 상태가 복귀 시 재현되어야 함