

개인 프로젝트

Middle (AR 마그리트)
세부 기획서 / 데이터/시연 검수

이미지 타깃 위의 초현실 그림과 거리 기반 관찰 체험

문서 최초 작성	문서 최종 수정
20210424	20210531
박도원	박도원

목차

개요 – 2P

1. 목차
2. 로그
3. 문서 계층

설계 전제 – 5P

1. 파트 착수 조건

목표 – 6P

1. 파트 인수 목표

설계 원칙 – 7P

1. 핵심 원칙

데이터 – 8P

1. 변수 명세

밸런스 – 9P

1. 현장 보정 규칙

실행 정책 – 10P

1. 저장과 시연 환경

인수 검수 – 11P

1. 시험과 판정

제작 계획 – 12P

1. 제작 작업
2. 검수와 완수 방안

개요 – 로그

순번	작성일	작성자	작성 내용	비고
1	2021-04-24	박도원	데이터/시연 검수 초안	상위 계약에 맞춰 파트 규격을 작성함
2	2021-05-10	박도원	데이터/시연 검수 검수 명세	통합용 수치와 인수 항목을 보완함
3	2021-05-31	박도원	데이터/시연 검수 최종 점검표	재인식과 시연 조건 점검표를 정리함
4				
5				
6				

개요 – 문서 계층



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

설계 전제 – 파트 착수 조건

상위 결정

거리 스크러빙과 단일 타깃을 전제로 함

의도 같은 마커/기기 조건에서 거리 반응을 재현해야 함

근거 D:/unity/Middle/Assets/Middle/Scene/Magritte.unity; v1 메인의 FSM/거리 환산 명세를 계승함

파트 과제

같은 마커/기기 조건에서 거리 반응을 재현해야 함

의도 같은 마커/기기 조건에서 거리 반응을 재현해야 함

근거 D:/unity/Middle/Assets/Middle/Scene/Magritte.unity; v1 메인의 FSM/거리 환산 명세를 계승함

검증 범위

기기 실측으로 최종 조정값을 확정해야 함

의도 같은 마커/기기 조건에서 거리 반응을 재현해야 함

근거 D:/unity/Middle/Assets/Middle/Scene/Magritte.unity; v1 메인의 FSM/거리 환산 명세를 계승함

목표 – 파트 인수 목표



같은 마커/기기 조건에서 거리 반응을 재현해야 함

1	왕복/재인식
Magritte 씬	필수 검수

의도 같은 마커/기기 조건에서 거리 반응을 재현해야 함

근거 D:/unity/Middle/Assets/Middle/Scene/Magritte.unity; v1 메인의 FSM/거리 환산 명세를 계승함

설계 원칙 – 핵심 원칙

단위 보존

거리 8~15를 실제 미터로 단정하지 않음

의도 같은 마커/기기 조건에서 거리 반응을 재현해야 함

근거 D:/unity/Middle/Assets/Middle/Scene/Magritte.unity; v1 메인의 FSM/거리 환산 명세를 계승함

조건 고정

마커 크기, 조명, 기기를 함께 기록함

의도 같은 마커/기기 조건에서 거리 반응을 재현해야 함

근거 D:/unity/Middle/Assets/Middle/Scene/Magritte.unity; v1 메인의 FSM/거리 환산 명세를 계승함

분기 확인

원본에서 불명인 비교 이벤트를 시험함

의도 같은 마커/기기 조건에서 거리 반응을 재현해야 함

근거 D:/unity/Middle/Assets/Middle/Scene/Magritte.unity; v1 메인의 FSM/거리 환산 명세를 계승함

데이터 – 변수 명세

항목	초기값/타입	규칙
distance	float / 카메라–타깃 거리	추적 유효 시에만 갱신함
dist	float / Clamp01((15-distance)/7)	범위 밖 입력을 끝값으로 제한하는 제안임
MinIn / MaxIn	8 / 15	마커 크기 변경 시 동시 재보정함
MinOut / MaxOut	1 / 0	접근 시 진행도가 커지는 방향을 유지함
SetVidedTime	글로벌 이벤트	철자를 고정하고 수신 FSM 참조를 점검함

밸런스 – 현장 보정 규칙

증상	확인 항목	조정 순서
반응이 너무 빠름	유효 거리 폭	상하한 폭을 늘리고 왕복 시험함
반응이 너무 둔함	마커 크기와 거리 폭	크기를 확인한 뒤 폭을 줄임
정지 중 흔들림	추적 상태와 distance	조명/마커 각도를 먼저 보정함
프레임이 계속 진행함	Animator 시간 진행	속도 0 설정과 재생 액션을 점검함

실행 정책 – 저장과 시연 환경

항목	정책	목표
저장	사용자 진행 저장을 두지 않음	실행마다 새 관찰 세션으로 시작함
설정	상하한은 제작용 FSM 변수로 관리함	사용자 설정 메뉴를 생략함
현지화	한국어 안내만 준비함	단일 과제 시연 범위로 제한함
빌드	카메라 기기 1종을 선정해 고정함	APK 자료는 플랫폼 후보 근거로만 사용함
네트워크	실시간 서버 기능을 설계하지 않음	마커 인식과 로컬 연출에 집중함

인수 검수 – 시험과 판정

시험	관찰값	합격 기준
경계 3점	8 / 11.5 / 15	dist 1 / 0.5 / 0과 대응해야 함
범위 밖	8 미만 / 15 초과	끝/처음 그림을 유지해야 함
정지/왕복	거리, dist, 그림	자동 진행 없이 양방향으로 변화해야 함
상실/복귀	추적 상태/루트 하늘	전체 숨김 후 최신 거리로 복귀해야 함
재실행	씬, 컨트롤러, 마커	동일 조건에서 같은 반응을 재현해야 함

제작 계획 – 제작 작업

1

환경 기록

기기/마커 크기/조명 조건을 작성함

의도 같은 마커/기기 조건에서 거리 반응을 재현해야 함

근거 D:/unity/Middle/Assets/Middle/Scene/Magritte.unity; v1 메인의 FSM/거리 환산 명세를 계승함

2

분기 확인

Compare 0/1의 이벤트 경로를 점검함

의도 같은 마커/기기 조건에서 거리 반응을 재현해야 함

근거 D:/unity/Middle/Assets/Middle/Scene/Magritte.unity; v1 메인의 FSM/거리 환산 명세를 계승함

3

시연 패키징

사용 씬과 컨트롤러 참조를 정리함

의도 같은 마커/기기 조건에서 거리 반응을 재현해야 함

근거 D:/unity/Middle/Assets/Middle/Scene/Magritte.unity; v1 메인의 FSM/거리 환산 명세를 계승함

제작 계획 – 검수와 완수 방안

1

변수 시험

경계, 중간, 범위 밖 입력을 확인함

의도 같은 마커/기기 조건에서 거리 반응을 재현해야 함

근거 D:/unity/Middle/Assets/Middle/Scene/Magritte.unity; v1 메인의 FSM/거리 환산 명세를 계승함

2

통합 시험

추적 상실과 정지 동작을 확인함

의도 같은 마커/기기 조건에서 거리 반응을 재현해야 함

근거 D:/unity/Middle/Assets/Middle/Scene/Magritte.unity; v1 메인의 FSM/거리 환산 명세를 계승함

3

재현 시험

재실행 후 동일 반응을 확인함

의도 같은 마커/기기 조건에서 거리 반응을 재현해야 함

근거 D:/unity/Middle/Assets/Middle/Scene/Magritte.unity; v1 메인의 FSM/거리 환산 명세를 계승함