**第二次作业**

一，第一题

1.烘焙导航场景 2.添加导航寻路组件 3.挂载脚本

二，第二题

Steering(操纵)

Speed：最大移动速度

Angular Speed: 行进时的最大角速度

Acceleration：最大加速度，控制速度的变化快慢

Stopping Distance：制动距离，到达目标点的距离小于这个值

Auto Braking:勾选，到达目标点后停止运动，没有缓冲运动

Obstacle Avoidance[障碍回避]

Radius[半径]：控制代理器这个“圆柱体”的半径，也就是大小；

Height[高度]：控制代理器这个“圆柱体”的高度；

Qualty[质量]：避障质量。如果您拥有大量代理，则可以通过降低避障质量来节省CPU时间。将避免设置为无，只会解决冲突，但不会尝试主动避免其他代理和障碍。

三，第三题

1.选中静态对象，勾选Navigation Static

2.Window/Navigation，弹出Navigation视图，点击右下角的Bake按钮生成导航网格

四，第四题

直接将物体设为障碍物，即为游戏对象添加 Nav Mesh Obstacle 组件，然后就会自动避开。

五，第五题

SetDestination，一个参数，目的地地址