1. 简述Nav Mesh的设置方法。

标记一些静态物体为Navigation Static，如标记平面plane可以直接在Inspector面板上设置。也可以在Window|Navigation|Object选项卡下，选中plane并勾选Navigation Static。

为需要寻路的物体添加NavMeshAgent组件，并设置适当的参数。一般需要设置物体的半径、高度、速度、加速度、距离目标的停止距离。

烘培前，在Window|Navigation|Bake选项卡下设置Agent参数。一般需要设置Agent的半径、高度、可以行走的最大斜坡角度、可以越过的高度。

2、简述Nav Mesh Agent属性参数的使用方法。

导航网格代理（NavMesh Agent ）组件用于寻路，是存放代理如何在导航网格（NavMesh）中导航的信息的地方。你可以在Component->Navigation->Nav Mesh Agent访问。

Radius 半径

Agent radius 代理的半径（仅用于寻路目的，可以跟实际对象的半径大小不一样，一般比实际对象的半径大）。

Speed 速度

Acceleration 加速度

Maximum acceleration. 最大加速度。

Angular Speed 角速度

Stopping distance制动距离

Stopping distance. 制动距离。到目的地的距离小于这个值，代理减速。

Auto Repath 自动重新寻路

Height 高度

Base offset基本偏移。

Obstacle Avoidance Type障碍躲避类型  
The level of quality of avoidance.躲避的质量水平。

NavMesh Walkable导航网格行走

3、简述寻路过程中路网烘培过程。

1）在window中打开Navigation窗口准备烘焙地形；2）在inspector界面中将场景中的障碍物勾选为静态（ navigation static）；3）在Navigation窗口中进行导航网个的烘焙；4）设置完成后，直接点击Bake场景中会生成导航网格；5）生成导航网格后，在需要自动导航的物体上添加NavMeshAgent组件6）就接下来在代码中动态设置导航的终点，使用NavMeshAgent类中的函数SetDestination(Vector3 Target)，用函数来指定导航的终点；5）就接下来在代码中动态设置导航的终点，使用NavMeshAgent类中的函数SetDestination(Vector3 Target)。

4、对于寻路过程中的障碍物绕行应该怎样处理？

Unity 官方内置的寻路插件 Navmesh 就可以解决这个问题。

5、NavMeshAgent组件的代理器移动到给定目标点需要利用哪个函数？该函数有几个参数？其含义分别是什么？

利用destination：可以设置目标点（SetDestination(target)方法相同效果），SetDestination(Vector3 position)： 设置目标点。

Destination

类型：Vector3

设置或者获得代理的目的点，世界坐标系。

获得：返回设置给代理的目的点。

如果一个目的点被设置了并且寻路过程还没结束，将会返回一个有效的，离预先设置的位置(position)最近的navmesh位置。

如果代理没有路径或被请求的路径，返回代理自己的位置。

如果代理没有映射到navmesh，返回infinity。

设置：请求代理移动到离目的点最近的有效的位置。

路径结果可能是无效的直到几帧之后。使用pathPending获取结果。

如果找不到一个有效的最近的位置，将不会请求路径。使用SetDestination并且检查返回值