1.简述NavMesh的设置方法。

1.对场景中的物体进行标记，进行路径烘焙，产生网格数据。

2.为要进行寻路的物体添加寻路组件。

3.通过NavMeshAgent组件的属性或方法进行移动。

2.简述NavMeshAgent属性参数的使用方法。

1.destination属性：设置目标点。

2.nextPosition:获取或设置并模拟navmesh代理的位置，手动的驱动角色移动。

3.remainingDistance：物体当前位置与目标点的剩余距离。

4.UpdatePosition，UpdateRotation：两个值都为bool值，通过更改他们，停止使用Agent组件来驱动物体移动和旋转。

5.isOnNavMesh： 判断物体是否在导航网格上。

6.isOnOffMeshLink： 判断物体是否在分离网格链接上。

3.简述寻路过程中路网烘焙过程

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。

3.在Navigation窗口中进行导航网格的烘焙。

4.点击Bake场景中生成导航网格。

5.为需要自动导航的物体上添加NavMeshAgent组件。

6.使用NavMeshAgent类中的函数SetDestination(Vector3 Target)函数来指定导航的终点。

4.对寻路过程中的障碍物绕行应该怎样处理?

1.重新计算路径。

2.路径剪接。

3.监视地图的改变。

4.预测障碍物移动。

5.寻路组件的代理器移动到给定目标点要利用哪个函数？

SetDestination(target)方法