1. Navmesh是unity导航中的自动寻路，寻找最短的路径。新建一个Plane当地表，给障碍物物体添加刚体后进行打组，然后选中Plane组，打开Navigation窗口，勾选Navigation Static，提示同时设置子物体，点击Back可以保存，最后将Plane及其子物体的tag设为Terrain。

2.

Radius，Height，Base Offset，分别为Agent的半径，高度，偏移值。

Agent Size：

Radius，Height，Base Offset，分别为Agent的半径，高度，偏移值。

在添加了NavMeshAgent组件的对象上直观的影响。

调节以上参数，将会影响外部的Agent线框。

Base Offset指的是Y轴上的偏移。

Steering（操控行为）：

Steering：

Speed：在NavMesh上移动的最大速度

Angular Speed：角速度

Acceleration： 物体从静止到最大速度的加速度

Stopping Distance：停止距离（常与remainingDistance一起使用）

Auto Braking：是否自动减速。（不勾选的话如果速度太快，物体会冲过去目标点以一定的惯性返回目的地）。

Obstacle Avoidance(避障)：

Quality（质量）（枚举）

None ： 无

Low Quality：低质量

Medium Quality：中等质量

Good Quality： 高质量

High Quality： 高质量

Priority： 优先值，低优先值的会给高优先值的让路。

Path Finding（路径跟随）：

Auto Traverse Off Mesh Linked：是否自动分离网格。（勾选时到达分离点时会从该分离点移动到另外一个分离点。）（一般不勾选，因为要配套爬墙或者跳跃的动画）

Auto Repath：是否自动重新规划路线。

Area Mask：网格遮罩。（枚举，规定物体可以通过的区域）。

3.在Navigation窗口中进行导航网个的烘焙

Navigation中的主要参数

//Areas（区域）：相当于障碍物的标签，可以在寻路物体身上的Navmeshagent组件中的AreaMask中屏蔽某一区域

//Bake（烘焙）：生成指定的寻路网格

//Agent Radius： 寻路物体的半径

//Agent Heigh： 驯鹿物体的高度

//Max Slope： 寻路物体可前进的最大坡度（最大为60度）

//Step Heigh： 寻路物体前进可跨过的最大高度（最大不能超过寻路物体的身高）

//Drop Heigh： 寻路物体下落的最大高度

//Jump Distance 驯鹿物体跳跃的最大距离

//Object（对象，障碍物）：设置指定游戏物体的寻路烘焙属性

//Navigation Static:设置当前游戏物体为寻路静态状态

//Generate offMeshLinks：是否生成网格连接，如果勾选，网格之间会指定跳点烘焙

//Navigation Area：设置当前游戏物体的导航区域

设置完成后，直接点击Bake场景中会生成导航网格，生成导航网格后，在需要自动导航的物体上添加NavMeshAgent组件。

4. 重新计算路径、路径剪接、监视地图的改变、预测障碍物移动四种处理方法。

5.Steering函数的几个参数：

Speed：移动的速度

Angular Speed：角速度

Acceleration：加速的幅度

Stopping Distance：制动距离

Auto BraKing：是否自动制动