

NavMesh 是一种基于凸多边形网格的寻路，其整个寻路流程至少分为导航网格构建（bake）和寻路算法两个部分。

导航网格构建：

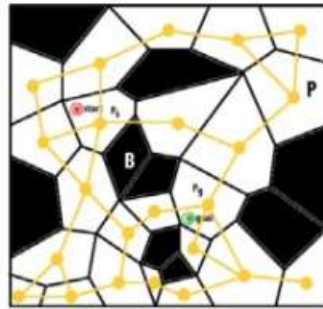


Figure.2 Transform polygons to nodes

黑色是不可通过的地块，黄点是每个地块的中心点，黄线是将每个可通过地块的中心点进行了连接。连接条件是：如果两个可通过地块有邻边，则连接

寻路算法：

如图，如果我们要从红点走到绿点，应该怎么寻路？首先更一般化地推广，若要对任意一对点（起点和终点）寻路，无非以下三种情况：

1. 两个点在同一个地块内，走直线；
2. 其中一个点不在合法地块内，此路不通；
3. 两个点在不同地块，需要寻路。

显然，回到图中来，我们要解决的是第三种情况，这也是大多数时候我们要解决的、最感兴趣的情况。针对处理后的地块网格，一个最简单的寻路方法是：A*寻路。