1. 简述NavMesh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。烘培前，在Window|Navigation|Bake选项卡下设置Agent参数。

在 Window|Nagivation窗口中点击按钮Bake进行烘培。按钮文字重新变成Bake表示烘培完成，此时会生成NavMesh.asset文件。

设置完成后编写脚本进行导航。获取NavMeshAgent组件，然后调用NavMeshAgent. SetDestination函数设置导航的目标位置，物体便会自动寻路到达目的地。

注意如果Window|Navigation|Bake选项卡下，半径、高度、步高参数设置不适当会可能导致无法创建NavMesh或者NavMeshAgent无法通过斜坡。

1. 简述NavMeshAgent属性参数的使用方法。

Nav Mesh Agent是基本的寻路组件，将场景中需要寻路的的物体先设置为static，然后对这些物体进行烘焙（选中需要烘焙的物体，点击Windows中的Navigation，然后再点击Bake就可以了），将Nav Mesh Agent添加到需要导航的物体上，通过在脚本中获取到这个组件并调用SetDestination（目标位置）方法就可以了。

1. 简述寻路过程中路网烘焙过程。

Nav Mesh Agent是基本的寻路组件，将场景中需要寻路的的物体先设置为static，然后对这些物体进行烘焙（选中需要烘焙的物体，点击Windows中的Navigation，然后再点击Bake就可以了），将Nav Mesh Agent添加到需要导航的物体上，通过在脚本中获取到这个组件并调用SetDestination（目标位置）方法就可以了。二、在inspector界面中将场景中的障碍物勾选为静态（ navigation static）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四、生成导航网格后，在需要自动导航的物体上添加NavMeshAgent组件五、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);函数来指定导航的终点就可五、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);函数来指定导航的终点就可以了以了。

4. 在自动寻路过程中，往往会遇到障碍物，在寻路过程中遇到障碍物要怎样解决呢？

Unity 官方内置的寻路插件 Navmesh 完美地解决了这个问题。

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？

destination属性：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，如果你需要明确的掌握这些情况。