1. 简述NavMesh 的设置方法。

在Unity中，NavMesh  的生成操作需要Navigation窗口（在Window> Navigation）

在你的场景中构建NavMesh只需要4个步骤：

1. 选择场景中需要生成寻路的几何体-可行走表面和障碍物。
2. 在NavMesh面板中选择需要烘焙寻路的物体，检测是否勾选Navigation Static.
3. 根据你的agent大小来调整bake 面板的设置。
   1. Agent Radius : agent可以距离墙体 ，窗户或边缘多近的距离。
   2. Agent Height : agent可以通过的最低的空间高度。
   3. Max Slope : agent可以直接行走上去的最小坡度。
   4. Step Height:  agent可以踩上（走上）的障碍物最高高度.
4. 点击bake按钮烘焙NavMesh。
5. 简述NavMeshAgent属性参数的使用方法。

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

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）

destination属性：可以设置目标点（SetDestination(target)方法相同效果）

nextPosition:获取或设置模拟navmesh代理的位置，可以手动的驱动角色进去移动（配合动画使用）

remainingDistance：物体当前位置与目标点的剩余距离。（设置了StopDistance后会出现一个问题，到时可以用这两个参数去调节）

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

isOnNavMesh： 判断物体是否在导航网格上。

isOnOffMeshLink： 判断物体是否在分离网格链接上。

SetDestination(Vector3 position)： 设置目标点。

Stop(): 停止寻路。

ResetPath（）：清空当前路径。

Resume（）： 停止游戏角色进行移动，并重新开始移动（原路径）。

Wrap（Vector3 position）：将物体瞬移到目标点。

1. 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（ 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. 接下来在代码中动态设置导航的终点
2. 对于寻路过程中的障碍物绕行应该怎样处理？

重新计算路径——路径剪接——监视地图的改变——测障碍物移动

1. NavMeshAgent组件的代理器移动到给定的目标点需要利用哪个函数？该函数有几个参数？其分别含义是什么？

NavMeshAgent属性

Radius 寻路的碰撞半径

Height寻路的碰撞高度

BaseOffset 寻路碰撞的位置

Speed 寻路物体的速度

Acceleration 转弯时的加速度

AngularSpeed 转弯时物体的角速度

StoppingDistance 停止的距离

AvoidancePriority 躲避系数

寻路路径烘焙属性

Radius 是指寻路区域与障碍物之间半径

Height 是指寻路区域与地面之间的高度

MaxSlope 是指寻路区域烘焙的最大坡度

StepHeight 是指台阶高度