**虚幻引擎寻路系统** 允许人工智能代理通过寻路功能在关卡中走动。

该系统会从关卡中的碰撞几何结构生成寻路网格体，并将网格体划分为图块。这些图块接着划分为多边形，以构成代理在前往目的地时使用的图表。每个多边形都指定有成本，可供代理用于确定总体成本最低的最优路径。

寻路系统包含各种组件以及可修改寻路网格体生成方式的设置，例如指定给多边形的成本。这进而影响代理在你的关卡中寻路的方式。你还可以将寻路网格体中不连续的区域连接起来，如平台和桥梁。

寻路系统包含三种 **生成模式（Generation Modes）**：**静态（Static）**、**动态（Dynamic）** 和 **仅限动态修改器（Dynamic Modifiers Only）**。这些模式控制了项目中生成寻路网格体的方式，并提供了各种选项来满足你的需要。

该系统还为代理提供了两种规避方法：**相对速度障碍物(RVO)（Reciprocal Velocity Obstacles (RVO)）** 和 **大规模人群绕行避让管理器（Detour Crowd Manager）**。这些方法允许代理在游戏过程中绕行，避让动态障碍物和其他代理。

在以下指南中，你将学习寻路系统的不同组件和设置，以及如何使用它们为项目创建互动式人工智能代理。

**使用寻路链接代理允许代理跳到目标**

在此分段中，你将学习如何使用 **寻路链接代理** 上的 **智能链接**，允许代理在不同平台之间跳跃。



