1、简述navmesh的设置方法

NavMesh(导航网格)是3D游戏世界中用于实现动态物体自动寻路的一种技术，将游戏中复杂的结构组织关系简化为带有一定信息的网格，在这些网格的基础上通过一系列的计算来实现自动寻路。导航时，只需要给导航物体挂载导航组建，导航物体便会自行根据目标点来寻找最直接的路线，并沿着该线路到达目标点。

2、简述navmeshagent属性参数的使用方法

(1)Base Offset：碰撞模型和实体模型之间的垂直偏移量。

(2)Speed：物体的行进最大速度

(3)Augular Speed：行进过程中转向时的角速度。

(4)Acceleration：物体的行进加速度

(5)Stopping Distance：离目标距离还有多远时停止。

(6)Auto Braking在行进某些原因中断后是否重新开始寻路。

(7)Radius：物体的半径

(8)Height：物体的高度。

(9)quality:质量

(10)priority:优先级

(11)Auto Traverse Off Mesh Link：是否采用默认方式度过链接路径。

(12)Auto Repath：在行进某些原因中断后是否重新开始寻路。

3、简述寻路过程中路网烘培过程

首先，新建一个plane，设置为static，即静态物体。

再者，打开Window下的Navigation面板，选中Bake，点击Bake，烘焙导航场景，可以看到Plane上加了一片蓝颜色区域，这就是可移动区域。

接着，新建一个Cube放在Plane上面，给Cube添加NavMeshAgent组件，新建一个Sphere，也放在Plane上面。

然后，新建一个C#脚本PlayerGo放在我们的Cube身上

4、对于寻路过程中的障碍物绕行应该怎样处理？

(1)重新计算路径

(2)路径剪接

(3)监视地图的改变

(4)预测障碍物移动

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？

需要利用的函数：SetDestiantion函数；

该函数参数：便是你的目标点的位置；

含义：将物体移动到目标点所在的位置。