一直觉得命令模式和策略模式很像，实际写出来的代码甚至有时候很难分出来是命令模式和策略模式。然后在网上查了一下，果然不是只有我这么想。

* 策略模式：定义算法族，分别封装起来，让他们之间可以互相替换，此模式让算法的变化独立于使用算法的客户。
* 命令模式：将请求封装成对象，这可以让你使用不同的请求、队列，或者日志请求来参数化其他对象。命令模式也可以支持撤销操作。

表面看两者的定义，似乎很不一样。  
但是，如果从策略模式的定义往命令模式上套：命令模式的“命令”当然可以理解为封装起来的算法；  
从命令模式的定义往策略模式上套：不同算法，当然是不同命令；算法其实也可以支持撤销操作。还是以《Head First 设计模式》的例子，鸭子的“飞行”是一个算法族，那么这个算法族里面，我当然可以添加“着陆”算法，这不就是“飞行”的撤销吗？

我个人的见解，两者的区别在于：  
策略模式要解决的问题是给鸭子增加不同的飞行算法，重点是鸭子；而命令模式要解决的问题，是有一系列命令要执行，并且要解耦。  
所以，策略模式可能有不同的算法，但是实际工作中，可能在同一环境下只执行一种算法；命令模式可能有不同的命令，实际工作中，可能各个命令是要先后执行的。

至于什么是算法，什么是命令，其实实际代码中有时候很难区分，并不是那么典型。  
在实际使用中，主要还是看代码的设计需要解决什么问题。有时候设计模式不是那么明确，也没必要非得往上面套，还是切合自己的实际最重要，不要太纠结到底使用的是什么设计模式。实在纠结的话，多写一些注释可能更有帮助。

再想远一点，假设是老鹰，飞的时候要按照一套算法完成：一飞冲天、翱翔、盘旋，假设这分别是3种飞行算法，那么这算什么模式？  
我觉得，对老鹰来说，这就是策略模式；对飞行算法来说，可能是命令模式。  
当然，也可以把一飞冲天、翱翔、盘旋组合成一种飞行算法，然后设置给老鹰。那么，这个组合，是什么模式？根据实现方式，我觉得可能是外观（老鹰飞行接口与一飞冲天等算法接口不一致，内部依次调用一飞冲天、翱翔、盘旋），也可能是装饰者（老鹰飞行接口与一飞冲天等接口一直，以装饰者实现一飞冲天、翱翔、盘旋）。  
对了，从命令模式的角度，这种组合命令，可能应该叫“宏命令”。（此处扮鬼脸）

作者：十二书  
链接：https://www.jianshu.com/p/5393755336e5  
來源：简书  
简书著作权归作者所有，任何形式的转载都请联系作者获得授权并注明出处。