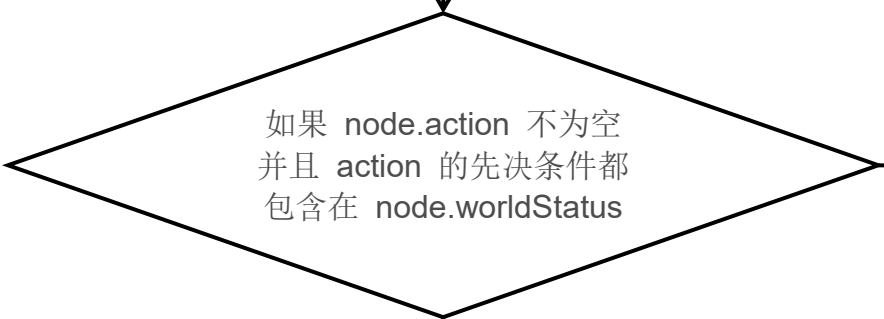


获取所有可执行的 ActionList  
按照 cost 从小到大排序

创建一个小根堆 heap (优先队列, 按照 node.cost 排序)  
令 父节点 = nil, action = nil  
创建一个 Node(父节点, action, worldStatus, agentGoal, cost) 并加入到 heap

遍历小根堆, 获取堆顶节点 node



Y

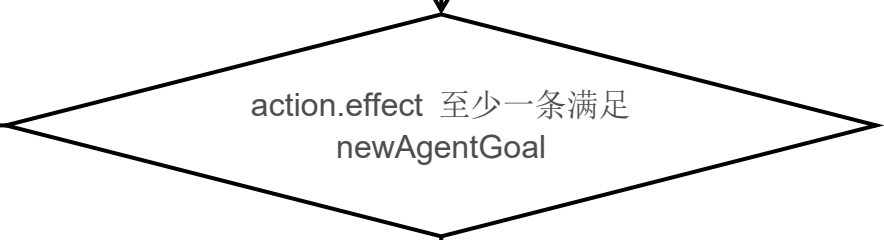
按照 node.parentNode 一直遍历到  
跟节点, 并按顺序保存, 根节点就是  
第一个可执行的 action 路径起点, 倒  
叙取出就是可执行 action 路径

N

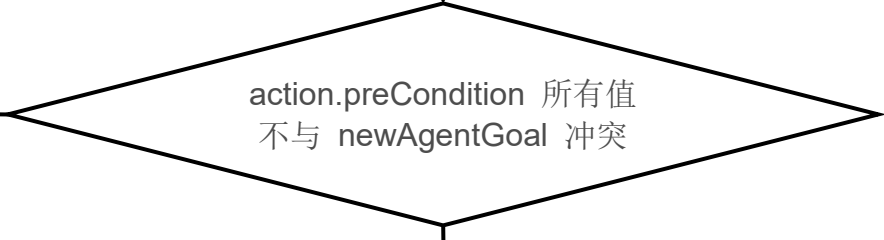
遍历 ActionList 检测每一个 action

从 node.worldStatus 复制一份 新环境变量: newWorldStatus  
从 node.agentGoal 复制一份 新的目标: newAgentGoal

N



Y



1.将 action 的执行效果(action.effect), 添加到 新的环境变量(newWorldStatus)中  
2.将 action 的执行效果(action.effect), 从 新 Agent 目标(newAgentGoal)中移除  
3.将 action 的先决条件(action.preCondition) 添加到 newAgentGoal  
4.创建一个节点 Node(node, action, newWorldStatus, newAgentGoal, node.cost + action.cost) 并加入到 heap