每个物体都有一个解释器，解释器可以解释执行一条条的命令。

自行车的命令主要是“向某某处进发（带寻路）”。

一开始这些命令都会逐条传给解释器。解释器内部会将这些命令放到列表里，然后一条一条地执行。当前一条执行完毕后，才会到下一条。

物体完成一条命令往往要把它分成几个子命令，例如向“向某某处进发”，根据道路情况，可能需要先直走，右转，直走等。每执行一条命令时，这个命令就会被划分成子命令。

这些子命令和命令一样都放到解释器里运行。

完成一个子命令通常需要许多动作，例如直走的时候需要超车，冲刺等。每执行一个子命令时，子命令也会被划分成好几个动作。

这样构成一个三层的命令解释器。

1. 命令（最顶层）
2. 子命令
3. 动作（最底层）

向下划分的任务，应该是可以在一定条件下重新划分的。这样在环境发生改变时，决策才能发生相应的变化。如果解释器执行到某一个子命令或者动作，重新划分将忽略接下来的子命令或者动作。

命令列表：

|  |  |
| --- | --- |
| 名称 | 描述 |
| 行进 | 带寻路。  带速度控制。 |
| 跳转至第几条命令 | 构成循环用 |
| 停下等待 |  |
|  |  |

子命令

|  |  |
| --- | --- |
| 名称 | 描述 |
| 行进 | 不带寻路，从一个寻路节点移动到另一个。还要支持转弯。 |
| 停下等待 |  |
|  |  |

未完待续……