# QG工作室周记

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 姓名：叶飞池 | 组别：人工智能组 | 年级：2021级 | 周次：第四周 |

|  |  |
| --- | --- |
|  | |
| **生活随记** | 这周过的有点快，或者说是有点短，考核后的小摆。每天中午小打一两局农，被禁言三天把我整笑了，还好我该上的分还是上了，被我指指点点的队友也正如我告诉他的那样停留在原地。大家一起去吃了顿火锅，吃牛肉（×），吃沙茶酱（√）。外卖已经越吃越不知道吃啥了，鸡腿饭已经吃到腻的不行。星期天康乐，买了一整个西瓜给大伙，看了恐龙，铁门关了恐龙必定刚到。希望下次能有工作细胞，工作细胞我的工作细胞。比较麻的是身体总有些小毛病，还是要多点调理才行。七夕节把模型拼好了，可惜没有砂纸，两个模型都没能好好的打磨，所以以后还是不买了，转战积木（bushi。有些想回家了，但是老家在搞什么创建文明城市（错误的，是爆省政府的金币），共享电动车全没有了我又不想回了，找个时间打电话问问上级部门为什么茂名创文要ban了共享电动，折磨下茂名的领导们。 |
| **学习**  **开发**  **比赛**  **情况** | 1. 学习了motif论文，并在之前的基础上将其复现，其中MWMS-S复现成功，MWMS-J存在一个问题——需将参数alpha与1-alpha调换才能得到与论文一致的结果。对于复现，个人总结是：在拓扑中寻找稳定结构得出motif矩阵的过程必须是矩阵运算过程，如果使用循环去构建motif矩阵，虽然收敛速度很快，但在收敛后期构建motif矩阵步骤中，大部分点都相互连通时，稳定结构数量非常巨大，所消耗时间也不断增长。 2. 粗看了DSG和HSBMAS论文，了解HSBMAS的核心是删去多余连接，形成类似与树的结构。DSG目前看到了将以通信距离为半径的圆分扇区，取每个扇区距离最远的智能体，但未知DSG全貌。 3. 粗看了RSRSP，与DSG分扇区类似，但RSRSP中需要转动扇区，使每个扇区中的智能体数量尽量均匀，取其中最小的点。 |
| **一周总结** | 这周周二答辩周三休息周四周日康乐，时间挺少，好在任务够多，要不断的阅读论文，了解算法原理，进行复现。论文倒是粗看了挺多，毕竟边看论文边等收敛还是需要挺长时间的，但是复现出来的只有motif，甚至还没能算是完全复现。现在也依旧找不出原因，根据分工的安排，我要转战RSRSP了。 |
| **存在问题**  **未来规划** | 存在问题：这周状态不是很好，加之这周学习是从周四开始的，复现的论文非常少。  未来计划：下一周要将MAS的四篇论文的算法都搞明白，去看一看AWDP以及进QG时的最终考核论文，为提前完成最终考核下足功夫。完成最终考核之后也是能休息一下，回家玩一玩了。开学又要继续学习数模的内容了，打完数模之后要着手优化中期考核的代码，以及继续学一些深度学习的内容，打论文复现比赛。 |
| **导师评价** |  |