

First Step

- 首先实现一个 flocking 并使用 PID 控制, 运动方式由路线点给出的 简单 demo.
- 所有的无人机都由 reynold 控制即可.

Second Step

- 此处需要实现关于 无人机偏航角的 实现.

drone states

```
state = np.hstack([
    self.pos[nth_drone, :], self.quat[nth_drone, :], # 3,4
    self.rpy[nth_drone, :], self.vel[nth_drone, :], # 3,3
    self.ang_v[nth_drone, :],
    self.last_clipped_action[nth_drone, :]
])
```

utils

- ☒ 性能分析 https://blog.csdn.net/weixin_40583722/article/details/121659851

```
python -m cProfile -o flame_of_flocking.prof flocking.py
flameprof flame_of_flocking.prof > flame_of_flocking.svg
```

PROF

- ☒ 使用tensorboard

```
tensorboard --logdir=/home/lih/fromgit/gym-pybullet-
drones/gym_pybullet_drones/src/results/
```

TODO LIST

- ☒ 需要在 flocking_aviary 中将 ctrl_freq 和 decision_freq 分离开来, 因为 BaseAviary 中 step() 是按照 ctrl_freq 调用的
- ☒ 计算 gaussian_process 需要的计算压力太大了, 需要提高运算速度, 考虑使用 GPyTorch
 - 使用了 GPyTorch, 将运行速度提升了 5 倍
- ☒ 考虑使用 方位测量 和 距离测量进行替代, 这样的 reward 似乎难以设计

- ☒ 使 control_by_RL_mask 的无人机无法接受迁移控制指令
- ☐ 考虑如何设计 reward function，是否把对 angular speed 的幅度限制加入 _computeTerminated()

几点初步设计思路

- ☐ 当前 control by RL 的无人机无法获取迁移指令？这合理吗，容易在初期丢失目标造成 terminated (这是在 eval 时观察的情况)
- ☐ reward 完全无法得到收敛，动作空间的设计方式是否有问题！
- ☐ 考虑应当模仿图的离散化，重新设计 action_space 更小

Install

- 需要自定义 pythonpath 避免 gym 使用已经注册并移动至 sitepackages 目录的环境：

```
# set python path
export PYTHONPATH=/home/lih/fromgit/gym-pybullet-drones:$PYTHONPATH
echo set python path for flocking aviary done!
```

(<Figure size 500x500 with 2 Axes>, <Axes: >, <matplotlib.collections.QuadMesh object at 0x7fe2e41166b0>)