近期工作总结与计划：

1. 对上次组会中王老师提出的多车道协同的论文做阅读分析，论文使用鱼群算法控制多车道车辆碰撞（附件1）；
2. 复现杨强组《federated reinforcement learning》工作，论文以federated框架解耦多智能体的联合空间降低计算的复杂度（附件2，3）；
3. 继续调试复现代码，也以解决MARL的联合空间为创新点，解决类似论文《multi-agent deep reinforcement learning》（附件4）多智能体的追击问题；