近期工作总结与计划：

研读并实现须老师上周提到的deep traffic项目代码。源码中使用多帧图像像素作为DQN网络的输入，实现车辆控制，高效穿过拥堵道路，类似于DQN控制游戏。在此基础上，使用LSTM网络处理多帧图像，使车辆运行距离更长。并改变了输入状态量，用控制车辆相邻障碍车辆的距离和速度信息取代像素信息，输入维度从1800降低到112，实现了车辆控制。具体分析见附件。项目中也给了多车辆控制版本，但使用的是分布式控制，没有协同。接下来在源代码的基础上使用MARL的方法，实现多车辆的协同控制，提高车辆通过拥堵路面的效率。