










AB **ALBERTO BECERRA TOMÉ**

Element de qualificació	Pes	Qualificació	Gamma	Posició	Retroacció
2023-2024 MULTI-AGENT SYSTEMS (17635101, 17685104) PRESENCIAL.					

Element de qualificació	Pes	Qualificació	Gamma	Posició	Retroacció
Evaluation					

Element de qualificació	Pes	Qualificació	Gamma	Posició	Retroacció
Exam					
<div><div>QÜESTIONARI</div><div><div><div><div></div></div></div><div><div>Final Exam - January 17th, 2024</div></div></div></div>	100,00 %	9,00	0–10	20/62	
AGREGACIÓ					
<div><div><div><div></div></div></div><div><div>Total de Exam</div><div>Qualificació més alta. Inclou les notes buides.</div></div></div>	40,00 %	90,00	0–100	20/62	
Practical Activities					

Element de qualificació	Pes	Qualificació	Gamma	Posició	Retroacció
<div>TASCA</div> <div> Design activity</div> <div>16,67 %</div> <div>82,00</div> <div>0–100</div> <div>15/62</div> <div>Nice work on defining the problem and your proposed solutions, although, the abstract definition of the agents lacks formalisation and description of the states and actions. Utility functions use some information that might not be available to agents, such as the total number of nodes, as the map is initially unknown. Properties of agents according to the studied taxonomy are not discussed. The deadlock solution with priorities is fine, but you will need to decide how and agent steps away (as for instance some sort of backtracking).</div>					
<div>TASCA</div> <div> Implementation - preliminary revision</div> <div>8,33 %</div> <div>✓ 100,00</div> <div>0–100</div> <div>1/62</div> <div></div>					
<div>TASCA</div> <div> Coordination design</div> <div>16,67 %</div> <div>90,00</div> <div>0–100</div> <div>10/62</div> <div>Nice work! Some comments: you need to define what collectors bid or how explorers decide which collector will be assigned the task of gathering treasure. Also, for your collector-explorer behaviour you need to define the moving strategy, whether it will be random movement during the exploration phase or some graph traversing technique.</div>					
<div>TASCA</div> <div> Final documentation delivery</div> <div>25,00 %</div> <div>✓ 100,00</div> <div>0–100</div> <div>1/62</div> <div>Really nice work explaining your final design!</div>					
<div>TASCA</div> <div> Final implementation delivery</div> <div>25,00 %</div> <div>✓ 90,00</div> <div>0–100</div> <div>19/62</div> <div>Nice work!</div>					
<div>TASCA</div> <div> Evaluation Work in Teams</div> <div>8,33 %</div> <div>100,00</div> <div>0–100</div> <div>1/62</div> <div></div>					
<div>AGREGACIÓ</div> <div> Total de Practical Activities</div> <div>Mitjana ponderada de les qualificacions. Inclou les notes buides.</div> <div>60,00 %</div> <div>✓ 9,28</div> <div>0–10</div> <div>19/62</div> <div></div>					
<div>AGREGACIÓ</div> <div> Total de Evaluation</div> <div>Mitjana ponderada de les qualificacions. Inclou les notes buides.</div> <div>100,00 %</div> <div>✓ 9,17</div> <div>0–10</div> <div>18/62</div> <div></div>					
<div>AGREGACIÓ</div> <div> Total del curs</div> <div>Qualificació més alta. Inclou les notes buides.</div> <div>-</div> <div>9,17</div> <div>0–10</div> <div>18/62</div> <div></div>					

