Quiz : PPO et DQL - Concepts et Applications

Partie 1 : Concepts généraux (10 questions)

- 1. Qu'est-ce que PPO essaie de maximiser?
 - 1. La table Q
 - 2. Les récompenses cumulées attendues
 - 3. Les valeurs d'état
 - 4. Les pénalités
 - 2. Quel est le rôle principal du réseau de politique π_{θ} ?
 - 1. Décider quelle action prendre
 - 2. Évaluer la qualité d'un état
 - 3. Limiter les changements brusques
 - 4. Ajuster les récompenses
 - 3. Quel est le rôle principal du réseau de valeur V_{ϕ} ?
 - 1. Décider quelle action prendre
 - 2. Prédire la qualité d'un état
 - 3. Augmenter les probabilités d'une action
 - 4. Explorer de nouvelles actions
 - 4. Pourquoi PPO utilise-t-il le clipping?
 - 1. Pour réduire la taille des données
 - 2. Pour limiter les changements brusques dans la politique
 - 3. Pour encourager l'exploration
 - 4. Pour optimiser la mémoire

5. Quel concept PPO utilise-t-il pour encourager l'exploration?

- 1. Clipping
- 2. Pénalité d'entropie
- 3. Réduction des valeurs Q
- 4. Réseaux convolutifs

6. Quelle est la principale différence entre PPO et DQL?

- 1. PPO utilise une table Q, DQL utilise un réseau de neurones
- 2. PPO optimise directement une politique, DQL optimise une valeur Q
- 3. PPO est basé sur des actions discrètes, DQL sur des actions continues
- 4. DQL favorise l'exploration, PPO favorise l'exploitation

7. Quel est le rôle des récompenses dans PPO?

- 1. Encourager des actions spécifiques
- 2. Mettre à jour directement le réseau de valeur
- 3. Optimiser la mémoire de l'agent
- 4. Indiquer si une action était bonne ou mauvaise

8. Dans quel type d'environnement PPO est-il particulièrement adapté?

- 1. Environnements discrets
- 2. Environnements continus ou complexes
- 3. Jeux de stratégie au tour par tour
- 4. Systèmes où la politique est fixe

9. Qu'est-ce que DQL utilise pour stocker les informations sur les actions?

- 1. Une politique probabiliste
- 2. Une table Q approximée par un réseau de neurones
- 3. Une carte des récompenses cumulées
- 4. Des poids aléatoires

10. Pourquoi PPO utilise-t-il deux réseaux au lieu d'un seul?

- 1. Pour simplifier l'entraînement
- 2. Pour séparer les tâches de décision et d'évaluation
- 3. Pour réduire la taille de l'espace mémoire
- 4. Pour limiter l'exploration

Partie 2: Applications et Comparaisons (20 questions)

11. Dans quel type de jeu DQL est-il le plus efficace?

- 1. Jeux de simulation complexes
- 2. Jeux vidéo simples avec actions discrètes
- 3. Jeux de rôle massivement multijoueurs
- 4. Jeux nécessitant des décisions continues

12. Pourquoi PPO est-il mieux adapté que DQL pour des véhicules autonomes?

- 1. PPO est plus rapide
- 2. PPO gère mieux les actions continues
- 3. PPO utilise une table Q
- 4. PPO ne nécessite pas de récompenses

13. Quel algorithme serait idéal pour contrôler un bras robotisé dans une usine?

- 1. DQL
- 2. PPO
- 3. TD Learning
- 4. Monte Carlo

14. Dans quel scénario DQL devient-il inefficace?

- 1. Quand les actions sont discrètes
- 2. Quand l'environnement est trop simple
- 3. Quand l'espace d'action est continu ou très large
- 4. Quand la politique est déterministe

15. Comment PPO gère-t-il les actions continues?

- 1. En discrétisant l'espace d'action
- 2. En optimisant une politique probabiliste
- 3. En utilisant une table de recherche
- 4. En calculant directement les valeurs Q

16.	Dans u	ıne tá	âche	où	un	\mathbf{robot}	doit	éviter	des	obstacles	\mathbf{et}	${\bf ramasser}$	des
objets,	quel alg	gorith	hme d	choi	siri	ez-vou	\mathbf{s} ?						

- 1. PPO
- 2. DQL
- 3. TD Learning
- 4. Monte Carlo

17. Pourquoi PPO est-il préféré dans des simulations industrielles complexes?

- 1. Il converge plus rapidement
- 2. Il limite les mises à jour instables de la politique
- 3. Il est plus facile à implémenter
- 4. Il fonctionne sans réseau de valeur

18. Dans quel cas DQL est-il supérieur à PPO?

- 1. Actions continues
- 2. Environnements très complexes
- 3. Espaces d'action limités et discrets
- 4. Exploration agressive

19. Quel algorithme est le plus adapté pour optimiser l'énergie dans un data center?

- 1. PPO
- 2. DQL
- 3. Q-Learning classique
- 4. Monte Carlo

20. Quel est le rôle de la pénalité d'entropie dans PPO?

- 1. Encourager des actions imprévisibles
- 2. Réduire les récompenses excessives
- 3. Limiter les changements de la politique
- 4. Stabiliser le réseau de valeur

Questions avancées pour comprendre les différences pratiques

21. Dans quel cas DQL ne peut-il pas gérer les données efficacement?

- 1. Environnements continus
- 2. Jeux avec des récompenses immédiates
- 3. Espaces d'actions petits et fixes
- 4. Quand les trajectoires sont prévisibles

22. Quel est l'inconvénient majeur d'utiliser une table Q dans DQL?

- 1. Elle ne peut pas généraliser aux nouvelles situations
- 2. Elle ne fonctionne qu'avec des réseaux convolutifs
- 3. Elle nécessite une politique fixe
- 4. Elle est instable dans des environnements simples

23. Comment PPO limite-t-il les changements brutaux dans la politique?

- 1. Avec des réseaux convolutifs
- 2. Grâce à la fonction de clipping
- 3. En optimisant directement Q(s,a)
- 4. En évitant les mises à jour des probabilités

24. Pourquoi DQL nécessite-t-il un mécanisme d'exploration ϵ -greedy?

- 1. Pour limiter les erreurs de calcul
- 2. Pour éviter que l'agent se fixe sur une seule stratégie trop tôt
- 3. Pour accélérer la convergence
- 4. Pour stabiliser la table Q

25. Quel type de tâche PPO est-il incapable de gérer efficacement?

- 1. Actions discrètes simples
- 2. Actions continues complexes
- 3. Environnements avec de longues récompenses différées
- 4. Jeux à très faible complexité

	26. Quel algorithme choisiriez-vous pour un	ı jeu	vidéo	avec	\mathbf{des}	actions	prédéfi	nies
((aller à gauche, droite, sauter)?							

- 1. PPO
- 2. DQL
- 3. TD Learning
- 4. Monte Carlo

27. Quel est l'avantage d'utiliser deux réseaux dans PPO?

- 1. Réduire la mémoire requise
- 2. Séparer les tâches de décision et d'évaluation
- 3. Rendre les actions déterministes
- 4. Réduire le temps d'entraînement

28. Quel algorithme est idéal pour contrôler un drone volant dans toutes les directions?

- 1. PPO
- 2. DQL
- 3. TD Learning
- 4. Monte Carlo

29. Pourquoi PPO est souvent préféré dans des environnements incertains?

- 1. Il est plus rapide à implémenter
- 2. Il évite les mises à jour instables grâce au clipping
- 3. Il n'utilise pas de récompenses cumulées
- 4. Il fonctionne avec une politique fixe

30. Dans une application de trading, pourquoi PPO est-il plus adapté?

- 1. Il gère des actions discrètes limitées
- 2. Il optimise une politique continue, comme les quantités à acheter/vendre
- 3. Il ne nécessite pas de réseaux de neurones
- 4. Il réduit les pertes sans exploration