


I'm not robot  reCAPTCHA

I'm not robot!

Examen corrigé de recherche opérationnelle pdf

9/12/2019 exercices et examens seg s5 Exercices Corrigés Recherche Opérationnelle S5 Economie.TD corrigé Recherche Opérationnelle S5.Séries et QCM Avec Corrections Recherche Opérationnelle S5 PDF.Exercices Avec Solutions Recherche Opérationnelle Semestre S5 Economie . La recherche opérationnelle peut être définie comme l'ensemble des méthodes et techniques rationnelles orientées vers la recherche du meilleur choix dans la façon d'opérer en vue d'aboutir au meilleur résultat possible. Elle fait partie des « aides à la décision » dans la mesure où elle propose des modèles conceptuels en vue d'analyser et de maîtriser des situations complexes pour permettre aux décideurs de comprendre, d'évaluer les enjeux et d'arbitrer ou de faire les choix les plus efficaces. Ce domaine fait largement appel au raisonnement mathématique (logique, probabilités, analyse des données) et à la modélisation des processus. Il est fortement lié à l'ingénierie des systèmes, ainsi qu'au management du système d'information.

Référence : wikipédia.
----- Télécharger Polycopié 1 : Exercices Corrigés Recherche Opérationnelle S5 PDF : ICI ----- TD1 Corrigé TD1 ----- TD2 Corrigé TD1 -----
***** Voir Aussi ***** Cours Recherche Opérationnelle S5 : ICI Examen Corrigés Recherche Opérationnelle S5 : ICI Résumé du Cour Recherche Opérationnelle S5 : ICI je partage avec vous aujourd'hui cinq examens avec leur corrigés de la matière recherche opérationnelle (informatique de gestion) au format PDF de l'université abdelmalek essaadi faculté polytechnique de tetouan L'examen 1 : Télécharger 1.92 mo L'examen 2 : Télécharger 1.37 mo L'examen 3 : Télécharger 1.79 mo L'examen 4 : Télécharger 2.67 mo L'examen 5 : Télécharger 2.67 mo Pour supporter l'équipe du site, Partagez sur Université du Littoral - Côte d'Opale, Pôle Lamartine (smoch@lmpa.univ-littoral.fr) Laboratoire de Mathématiques Pures et Appliquées Joseph Liouville Université du Littoral, zone universitaire de la Mi-Voix, bâtiment H. Poincaré 2 7 7 8 9 11 11 12 12 16 22 22 31 31 31 33 58 60 61 62 1 La recherche opérationnelle (aussi appelée "aide à la décision") peut être définie comme l'ensemble des méthodes et techniques rationnelles orientées vers la recherche de la meilleure façon d'opérer des choix en vue d'aboutir au meilleur résultat possible.



Elle fait partie des "aides à la décision" dans la mesure où elle propose des modèles conceptuels en vue d'analyser et de maîtriser des situations complexes pour permettre aux décideurs de comprendre et d'évaluer les enjeux et d'arbitrer et/ou de faire les choix les plus efficaces. Ce domaine fait largement appel au raisonnement mathématique (logique, probabilités, analyse des données) et à la modélisation des processus. Il est fortement lié à l'ingénierie des systèmes, ainsi qu'au management du système d'information. La recherche opérationnelle trouve son origine au début du XXe siècle dans l'étude de la gestion de stock avec la formule du lot économique (dite formule de Wilson) proposée par Harris en 1913. Mais ce n'est qu'avec la seconde guerre mondiale que la pratique va s'organiser pour la première fois et acquies son nom. En 1940, Patrick Blackett est appelé par l'état-major anglais à diriger la première équipe de recherche opérationnelle, pour résoudre certains problèmes tels que l'implantation optimale de radars de surveillance ou la gestion des convois d'approvisionnement. Le qualificatif "opérationnelle" vient du fait que la première application d'un groupe de travail organisé dans cette discipline avait trait aux opérations militaires. Après la guerre, les techniques de RO-AD se sont considérablement développées grâce, notamment, à l'explosion des capacités de calcul des ordinateurs. Les domaines d'application se sont également multipliés. Citons quelques méthodes : Plus court chemin (Shortest path) : En théorie des graphes, l'algorithme de Dijkstra sert à résoudre le problème du plus court chemin. Il permet par exemple, de déterminer le plus court chemin pour se rendre d'une ville à une autre connaissant le réseau routier d'une région. Il s'applique à un graphe connexe dont le poids liant les nœuds est un réel positif. L'algorithme porte le nom de son inventeur, l'informaticien néerlandais Edsger Dijkstra et a été publié en 1959. Exemple 0.0.1 Un "serial traveller" américain recherche le plus court chemin entre Boston et Los Angeles.



On donne dans la carte ci-dessous les différents axes qu'il souhaite emprunter. Figure1 - Carte des Etats-Unis Quel est le trajet optimal? 2 CHAPITRE 0. INTRODUCTION GENERALE Voyageur de commerce (TSP - Traveling-Salesman Problem) : En partant d'un groupe de villes données, il consiste à visiter une fois chacune des villes (une seule et unique fois) tout en minimisant la distance de vos déplacements. Ce problème qui paraît à tort élémentaire est effectivement anodin pour un petit nombre de villes, mais, lorsque vous ajoutez d'autres villes, le nombre de chemins possibles croît vite le plafond. Il ne faut donc pas s'étonner si le problème de voyageur de commerce est classé dans la catégorie des problèmes NP-complets. Dans ce problème, le nombre de chemins hamiltoniens est égal à n!/2 où n correspond au nombre de villes qui composent le problème. Une solution efficace n'a pas encore été découverte. Les mathématiciens ont conclu que le meilleur moyen était d'utiliser un algorithme avec des polynômes variant en rapport avec le nombre de villes. À l'heure actuelle, la meilleure solution varie de façon exponentielle en fonction du nombre de villes. Exemple 0.0.2 Un voyageur de commerce, basé à Toulon, doit visiter ses clients à travers la France : Figure2 - Localisation géographique des clients Quelle tournée le voyageur de commerce doit-il effectuer afin qu'elle soit la plus courte possible? Mariages stables (Stable Marriage problem) : On se donne deux ensembles A et B ayant chacun n éléments. On se donne aussi, pour chaque élément de A et B, une fonction de préférence, qui classe les éléments de l'autre ensemble. On cherche alors à associer de façon bijective les éléments de A avec ceux de B, pour qu'il n'existe pas de deux couples (a, b) et (a', b') tels que a est préféré à a' et b est préféré à b'. Exemple 0.0.3 On considère 3 femmes (Alice, Betty et Camille) et 3 hommes (Dominique, Elie et François) dont voici les préférences respectives : Préférences des femmes Préférences des hommes A : F D E D ; A B C B ; E D F E ; B C A C ; F D E F ; A C B Table1 - Préférences des femmes et des hommes Comment doit-on organiser les couples? L'optimisation des flux et l'algorithme de Ford-Fulkerson : L'optimisation des flux et l'algorithme de Ford-Fulkerson, du nom de ses auteurs L.R. Ford et D.R. Fulkerson, consiste en une procédure itérative qui permet de déterminer un flot (ou flux) de valeur maximale (ou minimale) à partir d'un flot constaté. Ce problème d'optimisation peut être représenté par un graphe comportant une entrée (à gauche) et une sortie (à droite). Le flot représente la circulation de l'entrée vers la sortie où l'utilisation de cet algorithme dans les problèmes d'écoulement. Les applications sont multiples : problèmes informatiques, routiers, ferroviaires, ... Il s'applique également à tous les autres problèmes de transferts comme les importations/exportations, les flux migratoires, les flux géographiques mais aussi sur les flux plus abstraits tels que les transferts financiers. Exemple 0.0.4 Avant d'établir un projet de construction d'autoroute on désire étudier la capacité du réseau autoroutier représenté par le graphe suivant. On y a évalué le nombre maximal de véhicules que chaque route peut accueillir par heure, compte tenu des ralentissements aux traversées des villes et villages, des arrêts aux feux, ... Ces évaluations sont indiquées en centaines de véhicules par heure sur les arcs du graphe (nombres entre crochets). Les temps de parcours entre villes sont tels que les automobilistes n'emprunteront que les chemins représentés par le graphe. Figure3 - Réseau autoroutier et capacités Quel est le débit horaire total maximum de véhicules susceptibles de s'écouler entre les villes E et S? L'ordonnancement et la gestion de projets : De nombreux travaux traitent de l'ordonnancement et de la gestion de projets, mais aussi de logistique (tournées de véhicules, conditionnement...), de planification, et de problèmes d'emploi du temps. La gestion de projet est une démarche visant à organiser de bout en bout le déroulement d'un projet. Lorsque la gestion de projet porte sur un ensemble de projets concurrents à un même objectif, on parle de gestion de programme. La théorie de l'ordonnancement est une branche de la recherche opérationnelle qui s'intéresse au calcul de dates d'exécution optimales de tâches. Pour cela, il est très souvent nécessaire d'affecter en même temps les ressources nécessaires à l'exécution de ces tâches.

Un problème d'ordonnancement peut être considéré comme un sous-problème de planification dans lequel il s'agit de décider de l'exécution opérationnelle des tâches planifiées. Les méthodes couramment utilisées pour ordonner un projet sont les méthodes MPM et PERT. Exemple 0.0.5 La société SGTB (Société des Grands Travaux de la Bretagne) a reçu, au mois de mai, l'offre de la construction d'une piscine olympique sur un campus universitaire. Le tableau des antécédents des tâches est le suivant : Codes Tâches Antécédents Durées (en jours) Suivants A Excavation 5 B, F Fondation A 2 C C Pose de canalisations B 4 D D Essais en pression C 8 E E Etanchéité D 9 J Table2 - Tableau des tâches et antécédents (Partie 1) CHAPITRE 0. INTRODUCTION GENERALE Codes Tâches Antécédents Durées (en jours) Suivants F Mise en place de la station d'épuration A 6 G G Mise en place du chauffage F 5 D, H H Raccordement électrique G 4 I I Sonorisation sous-marine H 5 J Dallage E, I 6 K, L K Construction des vestiaires J 8 L Construction du solarium J 2 M M Mise en eau K, L 3 Table3 - Tableau des tâches et antécédents (Partie 2) Les travaux débutent le 1er avril. Chaque mois comporte 20 jours ouvrables. L'inauguration peut-elle avoir lieu comme prévu le 15 juin?

RECHERCHE OPERATIONNELLE

Corrigé de l'examen
Session Juin 2013
Enseignant : Mr. EZZAHAR
Ensemble 01, 02 et 03 / S-06 Fait par : A. R.

Problème 1 :

a. Les marges sur coût variable des deux types d'articles B1 et B2 sont respectivement égales à 800 et 1000 MAD.

b. Le temps d'emploi des machines est de 60 heures pour chacune.

Beaucoup d'autres problèmes de recherche opérationnelle peuvent être exprimés comme des problèmes d'optimisation linéaire. En optimisation, qui est une branche des mathématiques, un problème d'optimisation linéaire est un problème d'optimisation dans lequel on minimise une fonction linéaire sur un polyèdre convexe. La fonction-coût et les contraintes peuvent donc être écrites par des fonctions linéaires (on devrait dire affines), d'où vient le nom donné à ces problèmes. Ceux-ci ne sont cependant pas linéaires dans le sens où leurs solutions dépendraient linéairement de certaines données; une non-linéarité importante est en effet induite par la présence des inégalités des fonctions linéaires (en l'absence d'inégalité, le problème devient linéaire dans ce sens, mais est alors trivial : soit il n'y a pas de solution, soit tous les points admissibles sont solutions). L'optimisation linéaire (OL) est la discipline qui étudie ces problèmes. Parmi les problèmes d'optimisation avec contraintes d'inégalité, les problèmes linéaires sont simples à résoudre numériquement. On connaît en effet des algorithmes polynomiaux efficaces, requérant donc un nombre d'itérations qui est majoré par un polynôme, fonction des dimensions du problème. Dans certains problèmes d'OL, on requiert en plus que les variables ne prennent que des valeurs entières (contraintes dites d'intégrité), voire que les valeurs 0 ou 1. On parle alors de problème d'optimisation linéaire en nombres entiers (OLNE). Ces derniers problèmes sont beaucoup plus difficiles à résoudre que les problèmes d'OL à variables continues. Dans la première partie du cours, nous nous concentrerons sur les problèmes linéaires, c'est-à-dire les problèmes où la fonction objectif et les contraintes sont purement linéaires. Lorsqu'il n'y a que deux variables de décision, un problème linéaire peut être résolu de manière purement graphique. C'est ce que nous verrons dans le chapitre 1. Lorsqu'il y a un plus grand nombre de variables, un algorithme mis en œuvre sous la forme d'un programme informatique s'avère nécessaire. Il s'agit de l'algorithme du simplexe que nous verrons au chapitre 2 sous forme algébrique. Le chapitre 3 est dédié à la traduction matricielle de la méthode du simplexe. Au chapitre 4, nous examinerons une question très importante : la sensibilité de la solution à des modifications de données. On parle d'analyse post-optimale. L'objet de la deuxième partie du cours porte sur les problèmes en nombres entiers. On devrait à proprement parler de problèmes linéaires en nombres entiers car on impose, en plus, aux contraintes et à la fonction objectif d'être linéaires. Nous examinerons la question de la formulation de tels problèmes au chapitre 5 tandis que nous verrons au chapitre 6 une technique de résolution de ces problèmes : il s'agit de la méthode debranch and bound. Lorsque les contraintes et/ou la fonction objectif sont non linéaires, on parle de problèmes non linéaires. C'est l'objet de la troisième partie du cours. Nous verrons au chapitre 7 la formulation et les conditions d'optimalité d'un problème non linéaire tandis que quelques méthodes de résolution de ces problèmes seront présentées au chapitre 8. Il est à remarquer que toutes ces méthodes de résolution étant mises en œuvre dans des logiciels commerciaux, il ne viendrait plus à l'idée de les programmer soi-même. Par exemple, le solveur d'Excel dispose d'une implémentation de ces algorithmes. CHAPITRE 0. INTRODUCTION GENERALE Chapitre 1 La programmation linéaire - Méthode graphique 1.1 Introduction La programmation mathématique recouvre un ensemble de techniques d'optimisation sous contraintes qui permettent de déterminer dans quelles conditions on peut rendre maximum ou minimum une fonction. De nombreux problèmes d'entreprise peuvent s'exprimer en termes d'optimisation contrainte, aussi rencontrons-nous de multiples applications de la programmation mathématique et ceci dans pratiquement tous les domaines de la gestion. La gestion de production est le domaine où ces applications sont les plus nombreuses. On citera entre autres : l'élaboration de plans de production et de stockage, le choix de techniques de production, l'affectation de moyens de production, la détermination de la composition de produits. Les applications sont également nombreuses dans le domaine du marketing avec, en particulier : le choix de plans média, la détermination de politiques de prix, la répartition des efforts de la force de vente, la sélection des caractéristiques du produit. On citera encore des applications en matière financière (choix de programmes d'investissements), en matière logistique (gestion des transports) et en matière de gestion des ressources humaines (affectation de personnel). Si les applications de la programmation mathématique sont aussi nombreuses, on doit attribuer en grande partie à la souplesse de ses techniques en ce qui concerne leur formulation mais aussi à la relative simplicité des méthodes de résolution utilisables dans les cas les plus courants et pour lesquelles existent des programmes informatiques largement répandus.

*TAB 0 :

Base	x ₁	x ₂	e ₁	e ₂	e ₃	R	R/Coef.
e ₁	2	3	1	0	0	1800	600
e ₂	1	1	0	1	0	600	600
e ₃	1	4	0	0	1	1200	300
Z ₀	800	1000	0	0	0	Z ₀ = 0	

V.S. ==>

*TAB 1 :

Base	x ₁	x ₂	e ₁	e ₂	e ₃	R	R/Coef.
e ₁	5/4	0	1	0	3/4	900	720
e ₂	3/4	0	0	1	-1/4	300	400
e ₃	1/4	1	0	0	1/4	300	1200
Z ₀	550	0	0	0	-250	-300000	

V.S. ==>

*2 - 3 x 1/4 = 5/4 *1 - 1 x 1/4 = 3/4 *800 - 1000 x 1/4 = 550
*3 - 3 x 1 = 0 *1 - 1 x 1 = 0 *1000 - 1000 x 1 = 0
*1 - 3 x 0 = 1 *0 - 1 x 0 = 0 *0 - 1000 x 0 = 0
*0 - 3 x 0 = 0 *1 - 1 x 0 = 0 *0 - 1000 x 0 = 0
*0 - 3 x 1/4 = 3/4 *0 - 1 x 1/4 = -1/4 *0 - 1000 x 1/4 = -250
*1800 - 3 x 300 = 900 *600 - 1 x 300 = 300 *0 - 1000 x 300 = -300000

Parmi les techniques de programmation mathématique la programmation linéaire est la plus classique. 1.2 Modélisation d'un programme linéaire La formalisation linéaire d'un programme est une tâche délicate mais essentielle car elle conditionne la découverte ultérieure de la bonne solution. Elle comporte les mêmes phases que les techniques requises ultérieurement pour le traitement (programmation linéaire ou programmation non linéaire) : 1. La détection du problème et l'identification des variables. Ces variables doivent correspondre exactement aux préoccupations du responsable de la décision. En programmation mathématique, les variables sont des variables décisionnelles. 2. La formulation de la fonction économique (ou fonction objectif) traduisant les préférences du décideur exprimées sous la forme d'une fonction des variables identifiées. 7 CHAPITRE 1. LA PROGRAMMATION LINEAIRE - METHODE GRAPHIQUE 3. La formulation des contraintes. Il est bien rare qu'un responsable dispose de toute liberté d'action. Le plus souvent il existe des limites à ne pas dépasser qui revêtent la forme d'équations ou d'inéquations mathématiques. Le responsable d'une décision ne dispose que de sa compétence pour réaliser une formalisation correcte du problème posé car il n'existe pas de méthode en la matière.

