

# Candidature Post-Doc

Vous êtes Docteur et vous souhaitez déposer votre proposition de candidature dans le cadre du dispositif MOBIDOC Post-Doc, merci de remplir les champs suivants :

## Nouvelle édition MOBIDOC : Vers l'Excellence



### Informations sur le Docteur :

Nom : \*

khemiri

Prénom : \*

Rihab

Adresse : \*

09 rue du faucon

Ville : \*

la marsa

---

Code postal :

2080

---

Gouvernorat : \*

Tunis



Tél. mobile : \*

54074668

---

Email : \*

kemiri.rihab@gmail.com

---

Expérience professionnelle (s'il y en a) :

Enseignement

---

---

**Informations à propos du diplôme de doctorat et des travaux de recherche et innovation (R&I) envisagés**

Etablissement universitaire d'obtention du doctorat : \*

Faculté des Sciences de Tunis

---

Structure de recherche du doctorat : \*

Faculté des Sciences de Tunis

---

Discipline à laquelle appartient le diplôme de doctorat : \*

Informatique et Génie industriel

---

Année d'obtention : \*

2018

---

Intitulé de la thèse : \*

Développement d'une approche floue multicritères pour une planification intégrée couplant la gestion de la performance et du risque

---

## Bref descriptif de la thèse : \*

Ma thèse s'intéresse à la prise en compte de l'incertitude et du risque pour l'optimisation de la planification de production au niveau tactique d'une entreprise multi-sites d'une chaîne logistique. La méthode proposée permet d'assurer une planification des opérations de production et d'approvisionnement tout en intégrant au sein de son processus décisionnel un mécanisme de gestion de risque, en présence de diverses sources d'incertitude et d'ambiguïté. Pour cela, une «bibliothèque» de critères structurés en deux classes indépendantes : critères de performance et critères de risque a été proposée, dans laquelle le décideur peut sélectionner ceux qui sont en cohérence avec ses préférences et sa stratégie de planification. La méthode doit chercher le bon compromis entre les performances et les risques prédéfinis par le décideur. Pour cela, nous nous sommes dirigés dans un premier temps sur le développement d'une approche d'aide à la décision multicritères floue couplant un modèle analytique et la méthode TOPSIS floue. Cette approche consiste à générer un éventail de plans réalisables, caractérisés par leur performance et leur résistance aux risques. Le décideur peut alors choisir le plan qui reflète le compromis le plus adapté à sa stratégie de décision. Une deuxième approche d'optimisation multi-objectifs floue a été proposée dans un deuxième temps pour faire face à des problèmes de planification de grande taille au sein des chaînes logistiques opérant dans un environnement dynamique et incertain. Cette approche combine la méthode TOPSIS Floue, la programmation multi-objectifs possibiliste et la méthode du Goal Programming. L'objectif est de déterminer un plan jugé de bon compromis vis-à-vis des préférences du décideur par rapport aux objectifs de performance et de résistance aux risques. L'instanciation des deux approches proposées sur un exemple numérique a montré leur applicabilité et leur efficacité pour faire face à des problèmes de planification des chaînes logistiques utilisant des données incertaines et des préférences subjectives. Les expérimentations des deux approches permettant de tirer un ensemble d'enseignements utiles.

---

## Thème(s) de R&I envisagés dans le cadre du projet MOBIDOC : \*

Aide à la décision multicritères, gestion de risque, planification de la production

---

## A quel(s) secteur(s) d'activité(s) pourrait éventuellement appartenir l'organisme bénéficiaire d'accueil visé ? \*

Informatique, Génie industriel, gestion de la production

---

Informations complémentaires (s'il y a lieu) :

---

Ce contenu n'est ni rédigé, ni cautionné par Google.

Google Forms