

Num: Belhaceni Abdelrahmani

21/25

Règles du QCM :

- Une seule réponse exacte par question
- Pour choisir une réponse, cocher la case située immédiatement à sa gauche
- Tout autre mode de réponse sera considéré comme non valide : absence de réponse, double réponse, proposition entouree...
- Aucune pénalité n'est attribuée pour une réponse fautive, l'absence de réponse, ou une réponse non valide

1. Parmi ces quatre préceptes, lequel ne s'applique pas à l'approche systémique ?

<input type="checkbox"/>	Globosisme	<input checked="" type="checkbox"/>	Exhaustivité
<input type="checkbox"/>	Téléologie	<input type="checkbox"/>	Pertinence

1

2. Un modèle est une représentation

<input type="checkbox"/>	Partielle d'un système	<input checked="" type="checkbox"/>	Simplifiée d'un système
<input type="checkbox"/>	Complète d'un système	<input type="checkbox"/>	Exhaustive d'un système

1

3. Dans la classification de systèmes en 9 niveaux de Boudding, le sous-système décisionnel est introduit au niveau

<input type="checkbox"/>	Quatre	<input checked="" type="checkbox"/>	Cinq
<input type="checkbox"/>	Six	<input type="checkbox"/>	Sept

1

4. Selon les postulats de la démarche prospective, l'avenir est domaine de

<input checked="" type="checkbox"/>	Liberté	<input type="checkbox"/>	Épité
<input type="checkbox"/>	Probabilité	<input type="checkbox"/>	Prévisibilité

1

5. L'espace praxéologique d'un système complexe est un espace

L'observé	<input type="checkbox"/>	Épistémologique
Téléologique	<input checked="" type="checkbox"/>	D'action

1

6. Un sondage d'opinion est un modèle

Cognitif	<input checked="" type="checkbox"/>	Prévisionnel
Décisionnel	<input type="checkbox"/>	Normatif

1

7. De quel ouvrage fondamental Thomas Kuhn est-il l'auteur ?

A mathematical theory of communication	<input type="checkbox"/>	L'épistémologie génétique
Le microscope	<input checked="" type="checkbox"/>	La structure des révolutions scientifiques

1

8. Laquelle de ces propositions ne correspond pas à un type de modèle ?

<input checked="" type="checkbox"/> Modèle estimatif	<input type="checkbox"/>	Modèle normatif
Modèle décisionnel	<input type="checkbox"/>	Modèle prévisionnel

1

9. Jay W. Forrester est le précurseur de

<input checked="" type="checkbox"/> La dynamique des systèmes	<input type="checkbox"/>	La théorie de l'information
La cybernétique	<input type="checkbox"/>	La théorie du système général

1

10. Le principe de la variété requise, énoncé par R. Ashby, concerne

<input checked="" type="checkbox"/>	L'évaluation mathématique de la complexité	<input type="checkbox"/>	La triangulation typologique
<input type="checkbox"/>	Le contrôle des systèmes complexes	<input type="checkbox"/>	L'approche structuraliste

11. Laquelle de ces propositions ne constitue pas une propriété des automates cellulaires ?

<input type="checkbox"/>	Le champ cellulaire	<input type="checkbox"/>	Les règles de transition
<input checked="" type="checkbox"/>	La composition	<input type="checkbox"/>	Le voisinage

12. Une approche structurale d'un système complexe ne fait pas appel à la définition

<input type="checkbox"/>	De la frontière	<input checked="" type="checkbox"/>	Des centres de décision
<input type="checkbox"/>	Des réseaux de transport	<input type="checkbox"/>	Des réservoirs

13. Dans le plan Matricité-Dépendance de représentation d'un système complexe par l'analyse structurale, les variables relatives sont les variables

<input type="checkbox"/>	De forte matricité et de faible dépendance	<input checked="" type="checkbox"/>	De forte matricité et de forte dépendance
<input type="checkbox"/>	De faible matricité et de forte dépendance	<input type="checkbox"/>	De faible matricité et de faible dépendance

14. Les premiers automates cellulaires sont nés dans les années

<input type="checkbox"/>	30	<input checked="" type="checkbox"/>	40
<input type="checkbox"/>	50	<input type="checkbox"/>	60

15. La régulation d'un système assure sa stabilité si

<input type="checkbox"/> Ses finalités sont pérennes dans un environnement constant	<input checked="" type="checkbox"/> Ses finalités sont pérennes dans un environnement évolutif
<input type="checkbox"/> Ses finalités changent dans un environnement constant	<input type="checkbox"/> Ses finalités changent dans un environnement évolutif

0

16. Dans le cas de l'émergence innovatrice

<input type="checkbox"/> La complexité de Kolmogorov K augmente et la profondeur logique de Bennett P diminue	<input checked="" type="checkbox"/> La complexité de Kolmogorov est stable et la profondeur logique de Bennett augmente
<input type="checkbox"/> La complexité de Kolmogorov K diminue et la profondeur logique de Bennett P est stable	<input type="checkbox"/> La complexité de Kolmogorov K diminue et la profondeur logique de Bennett P augmente

1

17. Lequel de ces modèles n'est pas issu du courant d'écologie urbaine ?

<input type="checkbox"/> Modèle de Burgess	<input type="checkbox"/> Modèle de Hoyt
<input checked="" type="checkbox"/> Modèle d'Alonso	<input type="checkbox"/> Modèle de Harris et Ullman

1

18. L'équilibre dynamique d'un système vivant est appelé

<input checked="" type="checkbox"/> Homéostasie	<input type="checkbox"/> Hébonomie
<input type="checkbox"/> Autopoïèse	<input type="checkbox"/> Émergence

1

19. Pour des raisons d'efficacité de la démarche modélisatrice, le taux de remplissage (valeurs non nulles) d'une matrice d'analyse structurale doit être compris

<input type="checkbox"/> Entre 5 % et 35 %	<input type="checkbox"/> Entre 5 % et 25 %
<input type="checkbox"/> Entre 15 % et 35 %	<input checked="" type="checkbox"/> Entre 15 % et 25 %

1

20. Le régulateur à boucles de Watt, permettant d'assurer la stabilité des machines à vapeur, peut être assimilé, dans la classification de Boulding, à un système de niveau

<input checked="" type="checkbox"/>	Trois	<input type="checkbox"/>	Quatre
<input type="checkbox"/>	Cinq	<input type="checkbox"/>	Six

21. L'étude "Bâtiments 2030 - quels bâtiments pour l'avenir" utilise

<input type="checkbox"/>	Un modèle historique	<input type="checkbox"/>	Un modèle de dynamique des systèmes
<input checked="" type="checkbox"/>	Un modèle de scénarios	<input type="checkbox"/>	Un modèle prédictif

22. Indiquez ce qui n'est pas un concept fondamental de la dynamique des systèmes

<input type="checkbox"/>	La boucle de rétroaction	<input type="checkbox"/>	Les variables de flux
<input checked="" type="checkbox"/>	Le comportement réversible	<input type="checkbox"/>	Les délais

23. La modélisation est une démarche

<input type="checkbox"/>	Normative qui définit le système	<input type="checkbox"/>	Itérative en fonction du degré de complexité du système
<input type="checkbox"/>	Normative qui fixe l'état du système	<input checked="" type="checkbox"/>	Itérative qui sécurise de la validation

24. Les finalités d'un système complexe définissent ce dernier dans une approche

<input type="checkbox"/>	Structurale	<input checked="" type="checkbox"/>	Fonctionnelle
<input type="checkbox"/>	Cybernétique	<input type="checkbox"/>	Structuraliste

25. Un modèle doit être principalement défini en fonction			
<input type="checkbox"/>	De la complexité du système	<input checked="" type="checkbox"/>	Des objectifs poursuivis
<input type="checkbox"/>	Des éléments du système	<input type="checkbox"/>	De la frontière du système

Fin du questionnaire