# **Documentation OptaPlanner version logiciel**

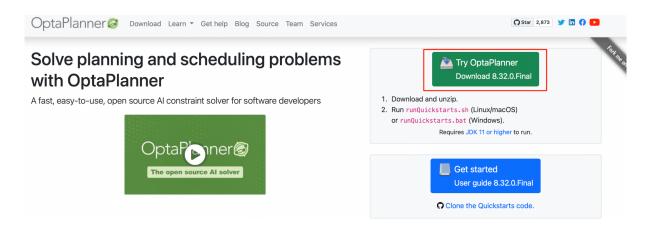
## I) Qu'est-ce que OptaPlanner?

OptaPlanner est un moteur Open Source de résolution de contraintes qui optimise les problèmes de planification complexes sur des grands jeux de données. OptaPlanner peut être utilisé de deux façons : sur la version web et sur la version logiciel (via un IDE). Selon l'utilisation d'OptaPlanner vous devez choisir la version adaptée.

### II) Installation d'OptaPlanner - IntelliJ IDEA

#### 1) Installer OptaPlanner via le site

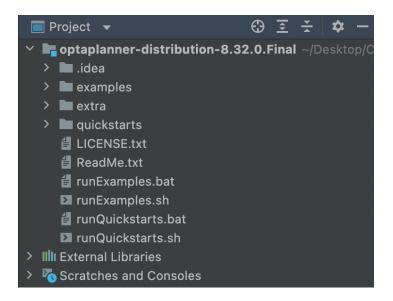
Tout d'abord, téléchargez OptaPlanner sur leur site : https://www.optaplanner.org



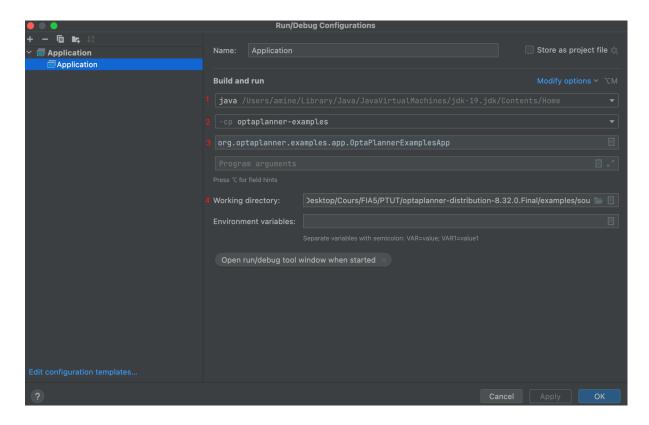
Un zip sera téléchargé et à extraire dans un dossier.

#### 2) Exécution d'OptaPlanner

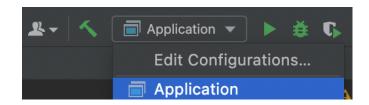
- Prérequis :
  - Utiliser un JDK Java 15 ou supérieur
  - Ajouter le chemin dans la variable d'environnement système JAVA\_HOME dans les paramètres avancés de l'ordinateur
- Ouvrez le dossier "optaplanner-distribution-8.32.0.Final" dans un IDE Java. Vérifiez si vous avez les même dossiers :



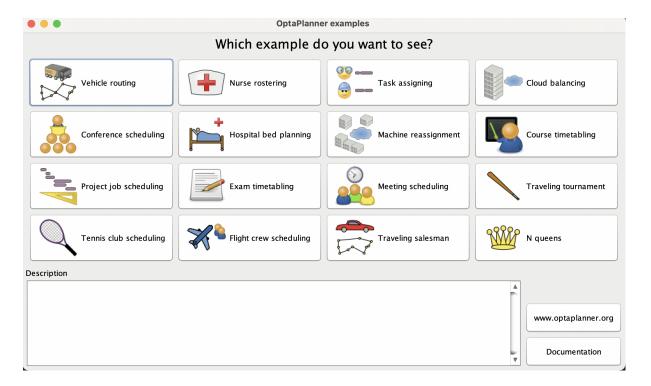
Allez dans "Run/Edit configurations" et créez une nouvelle application



- Rentrez les informations suivants :
  - o 1: Le chemin vers le JDK Java
  - o 2 : Le dossier "optaplanner-examples"
  - 3 : La classe "OptaPlannerExamplesApp"
  - o 4: Le chemin vers le dossier
    - "optaplanner-distribution-8.32.0.Final/examples/sources"
- Sélectionnez l'application et exécutez-la

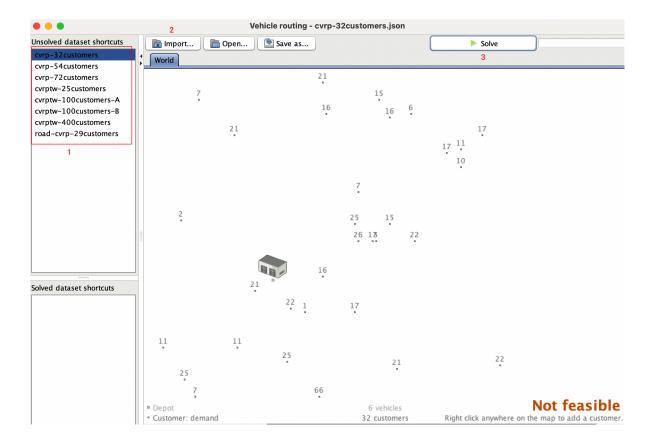


 Une page s'ouvre avec plusieurs exemples de problèmes d'optimisation avec leurs descriptions

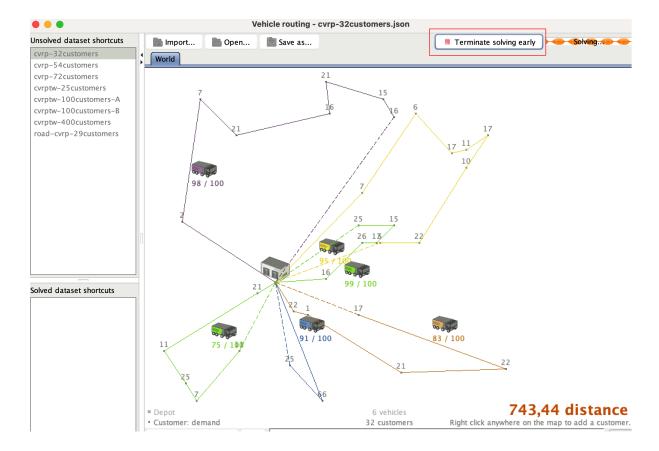


### 3) Utilisation d'OptaPlanner

• Vous pouvez sélectionner l'exemple "Vehicle Routing"



- Sur le problème de "Vehicle Routing", il y a plusieurs informations :
  - o 1 : Les exemples de base fournis par OptaPlanner
  - o 2 : Permet d'importer un jeu de données
  - 3 : Permet de résoudre un jeu de données
- Pendant la résolution du problème, un bouton "Terminate solving early" permet de d'arrêter la résolution à tout moment



 Lorsque la résolution est terminée, la distance optimale s'affiche et le score de résolution des contraintes

