1. **Poule\_viable\_non\_viable\_bois\_récolté.py :**Ce script est conçu pour observer la différence entre les itinéraires sylvicoles viables et non viables. Il examine l'évolution des trajectoires sur 80 ans ainsi que la distribution du contrôle dans chaque classe. Les figures d'exemple sont présentées dans le dossier resultats/Traitement\_viable\_non\_viable/Poule\_viable\_Non\_viable\_bois\_récolté.py, et les données utilisées se trouvent dans output\_GA/500\_individus\_simu\_non\_viables.
2. **Noyau\_viable\_diff.py :**Ce script est destiné à présenter les moyennes des itinéraires viables et non viables et à analyser les causes de la non-viabilité sur l'ensemble de la trajectoire représentée en 3D (nombre d'espèces, indice de Gini, et surface terrière) ainsi qu'en 2D. Pour visualiser les figures, consultez le dossier resultats/Traitement\_viable\_non\_viable/Noyau\_viable\_diff. Les données sont disponibles dans /OutputGA/dataGAparameter500\_1000/output-FBrin3\_rcp\_10\_10\_5\_0.05\_1000.txt.
3. **Noyau\_Viable.py :**Ce script trace les itinéraires viables et non viables en 3D afin de visualiser la proportion en 3D et d'identifier les causes de la non-viabilité, notamment en raison de l'indice de Gini et de la surface terrière. Les figures se trouvent dans le dossier Resultats/Traitement\_viable\_non\_viable/Noyau\_viable, et les données sont disponibles dans /OutputGA/dataGAparameter500\_1000/output-FBrin3\_rcp\_10\_10\_5\_0.05\_1000.txt.