

# Implémentation du jeu Hex via la Programmation Orientée Objet et stratégies de décision en C++

1<sup>st</sup> Jair Anderson Vasquez Torres  
Ingénieur Degree Programme STIC  
ENSTA Paris  
Paris, France  
jair-anderson.vasquez@ensta.fr

2<sup>nd</sup> Santiago Florido Gomez  
Ingénieur Degree Programme STIC  
ENSTA Paris  
Paris, France  
santiago.florido@ensta-paris.fr

**Abstract**—Ce projet implémente en C++ un système complet pour le jeu Hex, conçu principalement comme un exercice de Programmation Orientée Objet. La solution organise le domaine du jeu au moyen de classes qui encapsulent le plateau, l'état, les coordonnées et les règles, permettant la génération de coups légaux et la vérification de victoire au moyen d'un parcours BFS sur les connexions des pions. Sur cette base s'intègrent des stratégies de décision (p. ex., Negamax avec hachage et table de transposition) et une évaluation de positions découpée du moteur, qui peut être heuristique ou s'appuyer sur un modèle neuronal de valeur intégré à l'exécutable (exportable en TorchScript), sans lier la conception à une architecture spécifique. De plus, une interface graphique (GUI) en SFML a été développée pour faciliter l'interaction, la visualisation du plateau et les tests du comportement des agents.

**Index Terms**—Hex game, C++, Object-Oriented Programming, Negamax, Transposition Table, TorchScript, SFML.

## I. INTRODUCTION

Dans son espèce, Hex est un jeu de stratégie abstraite pensé pour deux joueurs, c'est aussi un jeu d'information parfaite ce qui implique qu'à tout moment les joueurs connaissent toute l'information du plateau et il n'y a pas d'information cachée pour aucun des deux joueurs et sans hasard qui se joue sur un plateau avec des cellules hexagonales généralement en forme de losange mais dans la version modifiée réalisée avec des cellules de décalage intercalé. Chaque joueur a une paire de côtés opposés du plateau assignés comme objectif , chaque joueur doit à son tour correspondant placer une pièce de sa couleur dans une cellule vide à l'intérieur du plateau.

L'objectif principal du jeu consiste à ce que chaque joueur parvienne à la connexion d'une chaîne connectée de pièces de la même couleur avant que cette connexion soit réalisée par son adversaire le premier à réaliser la connexion gagne la partie , étant donnée la constitution du jeu celui-ci ne peut pas se terminer en match nul il doit toujours exister un joueur gagnant , dans le présent projet on propose un plateau de base de 7 x 7, qui peut être modifié par les joueurs pour avoir un plateau de plus grande dimension.

Dans la configuration proposée, on propose la possibilité de s'affronter comme utilisateur de l'application à un autre utilisateur qui se trouve sur le même dispositif , comme cela fonctionne de manière traditionnelle, le jeu , ou bien de s'affronter à un adversaire virtuel qui peut être un modèle

heuristique qui a été défini en utilisant un moteur de règles de base qui expose des opérations et des coups légaux et de vérification de victoire sur lequel se monte un agent Negamax qui utilise une évaluation heuristique en ressemblant au fonctionnement d'un capteur de qualité des mouvements du joueur au tour dans le noeud dans lequel se trouve donnée l'évaluation ou un modèle impulsé par l'implémentation d'un modèle qui utilise la même logique de Negamax , mais qui au lieu d'utiliser une expression heuristique pour déterminer une valeur pour chaque mouvement possible utilise une MLP, qui a été obtenue au moyen de reinforcement learning avec des données de parties en direct entre le modèle et des versions antérieures ou l'heuristique.

On présentera dans ce projet des éléments de sa configuration de base en termes de structure et de fonctionnement, ainsi que la manière dont ont été appliqués les concepts de la programmation orientée objet pour l'obtention du produit final présenté.

## II. STRUCTURE DU PROJET

Le dépôt est organisé en dossiers principaux afin de séparer clairement les ressources, le code C++, les scripts et les livrables. Le schéma suivant résume l'arborescence à haut niveau.

```
HexProject/
|-- assets/
|-- docs/
|   '-- sections/
|-- include/
|   |-- core/
|   |   '-- gnn/
|   '-- ui/
|-- src/
|   |-- core/
|   |   '-- gnn/
|   |   '-- ui/
|   '-- cli/
|-- selfplay/
|   '-- build/ (g\en\er\)
|-- scripts/
|   '-- models/
```

```

|-- rapport_hex/
|-- CMakeLists.txt
|-- README.md
|-- pyproject.toml
'-- poetry.lock

```

Dossier	Contenu et rôle général
assets/	images, sons et textures pour l'interface
docs/	sources LaTeX du rapport final et sections en-têtes C++ (API publique par module)
include/	implémentation C++ (logique, GNN, UI, CLI)
src/	génération de parties et entraînement auto-jeu
selfplay/	scripts Python et artefacts de modèles
scripts/	
rapport_hex/	version IEEE du premier rapport

TABLE I

RÉPARTITION DES DOSSIERS PRINCIPAUX.

Les fichiers racine (CMakeLists.txt, README.md, pyproject.toml, poetry.lock) rassemblent la configuration de build, la documentation et les dépendances Python.

#### A. Core

Cette section regroupe les classes du noyau qui encapsulent l'état du jeu, les joueurs et les stratégies de décision.

Classe	Dérivées directes / spécialisations
Board	Aucune
GameState	Aucune
Cube	Aucune
Player	HumanPlayer, AIPlayer, HybridPlayer
IMoveStrategy	RandomStrategy, MonteCarloStrategy, NegamaxStrategy
NegamaxStrategy	NegamaxHeuristicStrategy, NegamaxGnnStrategy
Zobrist	Aucune

TABLE II

PANORAMA DES CLASSES MODULE CORE.

Définition et implémentation de la classe board , qui est chargée de la manipulation et de la représentation du plateau dans le jeu Hex, encapsulant les conditions de taille du plateau, l'état d'occupation interne dans une matrice N\*N , ainsi que également elle encapsule les opérations de base d'impression de l'état du plateau dans le terminal et le placement de pièces à l'intérieur du plateau dans l'état dans lequel il est stocké , elle se trouve dans Board.hpp-Board.cpp.

On implémente aussi la classe cube qui encapsule une coordonnée d'un espace tridimensionnel discret qui est utilisé pour modéliser les positions d'un espace tridimensionnel discret x, y, z, parce que malgré le fait que l'espace du plateau et sa représentation graphique soient bidimensionnels le fait que les cellules soient de forme hexagonale , permet l'usage d'une troisième coordonnée qui rend compte de la relation d'intercalation de lignes qui est déterminante quand on analyse le voisinage entre cellules , on incorpore aussi la surcharge de l'opérateur de somme pour des objets de cette classe et on intègre une méthode pour obtenir un identifiant unique en une valeur long pour chaque position à l'intérieur du plateau., dans Cube.hpp-Cube.cpp

Les trois types de joueurs que peut avoir le jeu son implémentations, la conception est construite de manière que le joueur

soit constitué d'une identité du joueur et de sa capacité de construction de mouvements , on définit la logique de sélection pour trois types de joueurs human player, qui demande à l'utilisateur l'entrée , ai player qui délègue la décision à une stratégie de mouvement spécifique et enfin le hybrid player qui peut se comporter comme un humain ou comme un ai player ceci dans Player.hpp-Player.cpp

On incorpore le noyau d'intelligence artificielle du projet, on implémente les stratégies de mouvement , random, Monte Carlo, et Negamax, et les deux manières de déterminer la fonction d'évaluation quand l'algorithme est Negamax, au moyen de la MLP ou au moyen de l'heuristique. On construit une unique représentation du plateau comme graphe , et on utilise un cache statique par taille n pour que le graphe ne soit construit qu'une seule fois par taille. On implémente la méthode pour construire la structure de plateau à partir de sa représentation linéaire, qui est utilisée pour construire des copies d'un plateau et pouvoir tester des coups., on incorpore la fonction pour vérifier la victoire instantanée , en créant un noeud un gamestate fils pour chaque coup légal et en vérifiant que dans aucun de ces cas le joueur ne soit gagnant.

On définit en traitant le plateau comme un graphe la fonction boundary distance pour identifier la distance minimale dont un joueur dans HEX a besoin pour connecter ses deux bords en utilisant la définition actuelle du plateau. L'algorithme boundaryDistance estime à quel point un joueur est proche de gagner à Hex en calculant le coût minimal pour connecter ses deux bords objectif. Il modélise le plateau comme un graphe d'adjacences et réalise une recherche de type 0–1 BFS depuis toutes les cellules du bord initial du joueur : traverser une cellule propre a un coût 0 (elle contribue déjà à la connexion), traverser une cellule vide coûte 1 (équivaut à une fiche qu'il faudrait encore placer) et les cellules de l'adversaire sont considérées comme bloquées. En s'étendant par voisins, il maintient le moindre coût accumulé jusqu'à chaque cellule et s'arrête lorsqu'il atteint n'importe quelle cellule du bord opposé, en renvoyant ce coût comme une approximation du nombre minimal de coups nécessaires pour compléter la connexion.

On implémente aussi des fonctions pour mesurer la quantité de mouvements libres par voisinage de chaque joueur, on utilise le bridge score pour augmenter l'importance de la cellule en fonction du nombre de voisins qu'elle a du même joueur, on définit un centre numérique et on donne des points à chaque cellule en fonction de la distance qu'elle a vers ce centre finalement on empaquette toute cette information sous forme de structure pour pouvoir l'utiliser dans l'évaluation de l'heuristique du Negamax. On incorpore aussi le hashing du plateau au moyen d'une table de transposition d'un objet de la classe Zobrist en initialisant deux clés aléatoires, par cellule une paire pour le joueur 1 et une autre pour le joueur 2 , on fait le hash par cellule avec le compute hash et on incorpore la mise à jour du hash en appliquant ou en défaissant des mouvements,

On implémente la classe Negamax, on définit aussi des classes dérivées de stratégies Negamax spécialisées qui sont

NegamaxHeuristicStrategy qui force à utiliser seulement l’heuristique et NegamaxGNNStrategy qui configure l’usage du modèle et mélange avec cache, Negamax en général ce qu’il fait est de tester une victoire immédiate si ce n’est pas le cas ce qu’il fait est d’exécuter iterative deepening et il renvoie le meilleur mouvement, Negamax va de profondeur 1 jusqu’à la profondeur maximale par paramètre tant que la limite de temps n’a pas été dépassée Les résultats de profondeurs petites aident aux profondeurs grandes parce que : le meilleur mouvement trouvé avant sert comme “candidat principal”, et cela améliore l’ordre d’exploration (spécialement avec table de transposition / killers / history), ce qui fait que alpha–beta élague plus. On utilise aussi une fenêtre limitée pour la recherche de alpha et beta, tant que le temps le permet avec l’usage de flags on obtient l’exploration de fenêtre complète en cas de fail high ou fail low par la sélection de la beta Dans ce Negamax, les killer moves sont gardés en mémoire à l’intérieur de l’objet NegamaxStrategy dans la structure killers, qui stocke deux mouvements par profondeur (killers[d][0] et killers[d][1]). Chaque fois que, durant la recherche, un mouvement m provoque une coupe alpha–beta (quand on vérifie  $\alpha \geq \beta$ ), ce mouvement est enregistré comme “killer” à la profondeur correspondante, parce qu’il a été assez fort pour écarter le reste des alternatives dans ce noeud. Dans des évaluations ultérieures à la même profondeur, l’algorithme consulte ces valeurs et leur donne une priorité élevée dans l’ordonnancement des coups, en les essayant d’abord pour augmenter la probabilité de nouvelles coupes et accélérer la recherche, sans altérer le résultat final de Negamax. On utilise le parallélisme pour répartir entre plusieurs threads l’évaluation des mouvements du tour actuel, il partage un alpha global pour élaguer plus, il synchronise le meilleur mouvement avec un mutex, et à la fin il sauvegarde le résultat dans la table de transposition pour le réutiliser dans des recherches futures. On parallélise uniquement le niveau racine de la recherche : plusieurs threads évaluent en parallèle différents coups initiaux (moves), en partageant un alpha global pour augmenter les coupes et en synchronisant le meilleur bestMove/bestScore avec un mutex. Ceci se trouve dans les fichiers MoveStrategy.hpp et MoveStrategy.cpp

On implémente la logique de l’état de jeu ou GameState, qui est la classe pour définir la manière dont on représente, stocke et manipule l’état du jeu , incluant sa représentation linéale plane , en coordonnées cubiques, on incorpore les méthodes pour identifier s’il y a un gagnant et qui est le gagnant au moyen de techniques d’exploration par voisins dans les fichiers GameState.hpp et GameState.cpp

### B. Mlp-gnn

Dans cette section on inclut les éléments liés à la représentation en graphe du plateau et en plus à l’implémentation du calcul du score de mouvement au moyen de la stratégie d’IA qui implique une MLP ou celle qui implique un réseau neuronal de graphes. Les classes principales du module gnn sont résumées ci-dessous.

Classe
Graph
NodeFeatures
FeatureBatch
FeatureExtractor
GNNModel

TABLE III  
PANORAMA DES CLASSES DU MODULE GNN.

On implémente la classe graphe et on utilise la définition cubique pour l’identification des voisins de chaque noeud Mettre à jour les features dynamiques qui dépendent bien de la partie actuelle:p1 = 1 si la cellule a une pièce du joueur 1 p2 = 1 si elle a une pièce du joueur 2 empty = 1 si elle est vide, cela se trouve dans les fichiers Graph.hpp et Graph.cpp

On transforme un état du plateau en un batch de données l’état du jeu , en construisant un graphe pour représenter l’état du jeu on convertit le graphe en un feature batch, puis après avoir aplati les caractéristiques du noeud et les arêtes du graphe. dans les fichiers FeatureExtracto.hpp et FeatureExtracto.cpp, finalement dans ce dossier on implémente un wrapper C++ sur le modèle de PyTorch qui a la GNN ou sur la MLP dans une classe GNNModel en TorchScript, le forward a des arguments; ici ils comptent combien d’inputs réels il reçoit (sans le self implicite). Puis on l’utilise pour :expectsEdgeIndex(): si le forward attend au moins 2 inputs, on assume qu’il a besoin de edge\_index. ce qui permet de différencier quel modèle est chargé dans MoveStrategy dans la méthode de l’évaluation, on définit aussi les méthodes de requête et d’évaluation du modèle dans le cas où il s’agit d’une GNN en prenant un batch de noeuds par features et d’arêtes, en construisant un tenseur, on incorpore aussi l’évaluation pour la MLP‘, qui ce qu’elle fait est de copier les features dans le tenseur et fait l’estimation. qui se trouve dans les fichiers GNNModel.cpp et GNNModel.hpp

### C. Self-play

On inclut dans cette section ce qui concerne l’entraînement avec reinforcement learning du modèle pour l’estimation du score qui est employé dans le Negamax du modèle heuristique en utilisant la MLP. RLTrainer, dont le rôle (du point de vue de la POO) est d’encapsuler tout le cycle d’entraînement par auto-jeu : configurer le modèle, générer des parties, transformer les parties en données, entraîner le réseau et sauvegarder/exporter les résultats. Dans le constructeur il applique la validation des invariants de configuration (cfg\_), initialise les dépendances (modèle ValueMLP, optimizer, replay buffer) et sélectionne le dispositif (CPU/CUDA). Il maintient aussi deux instances du modèle : model\_ (entraînement) et evalModel\_ (évaluation), séparées pour la stabilité. La partie d’auto-jeu utilise le polymorphisme via l’interface IMoveStrategy : l’entraîneur n’a pas besoin de savoir s’il joue un NegamaxStrategy ou un NegamaxHeuristicStrategy ; il appelle seulement select(...). Dans playOneGame on joue une partie complète, et à chaque tour on sauvegarde un EpisodeState (features + joueur au tour) dans un episode. Ensuite addEpisodeToBuffer parcourt l’épisode et le convertit en échantillons d’entraînement (ReplaySample) avec

une cible basée sur le gagnant final, et les insère dans un replay buffer, en séparant clairement la responsabilité de “générer l’expérience” et de “la stocker”. Finalement, trainUpdates réalise les étapes d’apprentissage : il échantillonne des batches du replay buffer, construit des tenseurs x (features) et y (targets), fait le forward, calcule la perte, rétro-propage et met à jour les poids avec AdamW, en appliquant du clipping pour la stabilité. Après l’entraînement, il synchronise evalModel\_ en copiant les paramètres et les buffers (avec NoGradGuard) pour que l’évaluation soit cohérente, et optionnellement crée des snapshots “frozen” pour la diversité des adversaires. Le fichier inclut aussi des responsabilités de persistance (checkpoints) et de sérialisation (export TorchScript + smoke test), complétant le pipeline dans une seule classe cohésive.

#### REFERENCES

- [1] G. Eason, B. Noble, and I. N. Sneddon, “On certain integrals of Lipschitz-Hankel type involving products of Bessel functions,” Phil. Trans. Roy. Soc. London, vol. A247, pp. 529–551, April 1955.