

# 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 découplée 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 nœud 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 le code C++, les scripts et les modules d'auto-jeu. Le schéma suivant résume l'arborescence (sans les dossiers de build).

```
HexProject/  
|-- include/  
|   |-- core/  
|   |-- gnn/  
|   '-- ui/  
|-- src/  
|   |-- core/  
|   |-- gnn/  
|   |-- ui/  
|   '-- cli/  
|-- selfplay/  
|   |-- gnn/  
|   '-- mlp/  
'-- scripts/  
    |-- models/  
    '-- __pycache__/  
  
HexProject/
```

Dossier	Contenu et rôle général
include/	en-têtes C++ (API publique par module)
src/	implémentation C++ (logique, GNN, UI, CLI)
selfplay/	auto-jeu (gnn/mlp) et génération de données
scripts/	scripts Python et modèles entraînés

TABLE I  
RÉPARTITION DES DOSSIERS PRINCIPAUX.

```
-- scripts/
|   |-- models/
|   |   |-- hex_value_ts_mp.pt
|   |   |-- hex_value.pt
|   |   |-- hex_value_ts.pt
|   |   |-- value_mlp_state.pt
|   |-- __pycache__/
|   |-- train_value_mlp_emulate_heuristic.py
-- include/
|   |-- core/
|   |   |-- Board.hpp
|   |   |-- Cube.hpp
|   |   |-- GameState.hpp
|   |   |-- MoveStrategy.hpp
|   |   |-- Player.hpp
|   |-- gnn/
|   |   |-- FeatureExtractor.hpp
|   |   |-- GNNModel.hpp
|   |   |-- Graph.hpp
|   |-- ui/
|   |   |-- HexGameUI.hpp
|   |   |-- HexTile.hpp
|   |   |-- ImageViewer.hpp
-- src/
|   |-- core/
|   |   |-- Board.cpp
|   |   |-- Cube.cpp
|   |   |-- GameState.cpp
|   |   |-- MoveStrategy.cpp
|   |   |-- Player.cpp
|   |-- gnn/
|   |   |-- FeatureExtractor.cpp
|   |   |-- GNNModel.cpp
|   |   |-- Graph.cpp
|   |-- ui/
|   |   |-- HexGameUI.cpp
|   |   |-- HexGameUI_updateVolumeIcon.cpp
|   |   |-- HexTile.cpp
|   |   |-- ImageViewer.cpp
|   |   |-- main.cpp
|   |-- cli/
|   |   |-- main.cpp
-- selfplay/
|   |-- gnn/
|   |   |-- DataCollector.cpp
|   |   |-- DataCollector.hpp
|   |   |-- GameRunner.cpp
|   |   |-- GameRunner.hpp
```

```
|   |-- Serializer.cpp
|   |-- Serializer.hpp
|   |-- maingnn.cpp
-- mlp/
|   |-- ReplayBuffer.cpp
|   |-- ReplayBuffer.hpp
|   |-- RLTrainer.cpp
|   |-- RLTrainer.hpp
|   |-- ValueMLP.cpp
|   |-- ValueMLP.hpp
-- main.cpp
```

#### A. Core

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

Classe	Derivées directes / specialisations	Description
Board (classe)		Représentation et manipulation du plateau de jeu.
GameState (classe)		État courant du jeu et détection du gagnant.
Cube (classe)		Coordonnées cubiques pour les positions hexagonales.
Player (classe)	HumanPlayer, AIPlayer, HybridPlayer	Joueur de base et identité.
IMoveStrategy (classe)	RandomStrategy, MonteCarloStrategy, NegamaxStrategy	Interface de sélection de coups.
NegamaxStrategy (classe)	NegamaxHeuristicStrategy, NegamaxGnnStrategy	Stratégie Negamax avec évaluation et recherche.
Zobrist (classe)		Hashing du plateau pour tables de transposition.

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  $N \times N$ , 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 implémentées, 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 nœud 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 (équivalent 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 défaisant 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 nœud. 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

«««« HEAD 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 ===== 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 >>>> main

## 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 specialisations	Derivees directes / Description
Graph (structure)	Graphe du plateau (adjacences, features, super-nœuds).
NodeFeatures (structure)	Vecteur de features par nœud (pions, bords, distances, joueur).
FeatureBatch (structure)	Tenseurs aplatis prêts pour l'évaluation GNN/MLP.
FeatureExtractor (classe)	Construit le graphe et produit les batches (cache par taille).
GNNModel (classe)	Wrapper TorchScript pour évaluer un modèle GNN/MLP.

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 nœud. 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 nœud et les arêtes du graphe. dans les fichiers FeatureExtractor.hpp et FeatureExtractor.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). «`expectEdgeIndex()`» : 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 nœuds 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 ===== Puis on l'utilise pour `expectEdgeIndex()` : 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 nœuds 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  
»»»» main

## 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.

Classe / structure	Description
RLTrainer (classe)	Orchestration de l'auto-jeu, de l'entraînement et de la persistance (checkpoints/exports).
RLConfig (structure)	Paramètres de configuration de l'entraînement et de l'auto-jeu.
ReplayBuffer (classe)	Buffer circulaire d'échantillons avec échantillonnage aléatoire uniforme.
ReplaySample (structure)	Exemple d'entraînement (features + target).
ValueMLP (classe)	Alias/wrapper du module ValueMLPImpl pour l'usage LibTorch.
ValueMLPImpl (classe)	Réseau MLP de valeur; hérite de <code>torch::nn::Module</code> .
DataCollector (classe)	Collecte et agrège les états de parties auto-jouées.
Sample (structure)	Échantillon de jeu (plateau, joueur, résultat, coups restants).
GameRunner (classe)	Lance une partie entre deux stratégies et enregistre les états.
Serializer (classe)	Séréalise les samples en JSON Lines.

TABLE IV  
PANORAMA DES CLASSES ET STRUCTURES DU MODULE SELFPLAY.

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.

On implémente aussi une structure qui permet de stocker des données d’entraînement et d’extraire des échantillons aléatoires avec la classe replay buffer, on inclut aussi une fonction pour définir le réseau neuronal de valeur et l’exporter en TorchScript. Dans cette conception, mean, std et valueScale sont stockés comme buffers parce qu’ils font partie de l’état du modèle nécessaire pour faire l’inférence correctement (normaliser les entrées et mettre à l’échelle la sortie), mais ils ne doivent pas être optimisés comme s’ils étaient des poids ; en les enregistrant comme buffers, LibTorch garantit automatiquement que ces tenseurs se déplacent vers le même dispositif que le modèle quand on fait to(cpu/cuda), qu’ils soient inclus dans les checkpoints lors de la sauvegarde/chargement, qu’ils soient copiés quand on synchronise model\_ avec evalModel\_, et qu’ils soient exportés vers TorchScript, en évitant des erreurs typiques comme une normalisation perdue après chargement ou des échecs dus à des tenseurs sur des dispositifs différents.

#### D. Interface Graphique et Expérience Utilisateur (GUI/UX)

Cette sous-section décrit l’implémentation de la couche visuelle du projet Hex, développée avec la bibliothèque *Simple and Fast Multimedia Library* (SFML). L’accent est mis sur l’application des principes de la Programmation Orientée Objet (POO) pour assurer une séparation claire entre la logique métier et la présentation.

1) *Architecture des Composants et Encapsulation*: La conception repose sur une hiérarchie de classes qui encapsulent les entités graphiques :

- **HexTile** : Cette classe agit comme un conteneur pour les ressources graphiques de chaque cellule. Elle gère son propre état visuel (couleur, rotation, échelle) et expose des méthodes de manipulation qui masquent la complexité des transformations de SFML.
- **HexGameUI** : Implémentée comme un contrôleur central, elle gère le cycle de vie de l’application. Elle est responsable de l’agrégation des ressources (textures, sons) et de la gestion de la fenêtre de rendu.

2) *Gestion des États (Machine à États)*: La navigation au sein de l’application est structurée par une machine à états finis basée sur l’énumération `UIScreen`. Cette approche permet une transition fluide entre les différentes phases du jeu, comme résumé dans le Tableau V.

3) *Algorithme de Disposition Hexagonale*: Le rendu du plateau nécessite une transformation des coordonnées logiques  $(i, j)$  en coordonnées cartésiennes  $(x, y)$ . Pour respecter la géométrie hexagonale, un décalage horizontal est appliqué selon l’indice de ligne :

$$X_{pos} = X_{offset} + (j \cdot \Delta w) + (i \cdot \Delta w \cdot 0.5) \quad (1)$$

Où  $\Delta w$  représente la largeur effective de la cellule. Cette formule garantit que le plateau conserve sa structure en forme

TABLE V  
ÉTATS DE L’INTERFACE UTILISATEUR

État	Description Fonctionnelle
Start	Accueil et initialisation des ressources globales.
PlayerSelection	Configuration dynamique du plateau et des agents (IA/Humain).
Game	Boucle principale de rendu et interaction avec le <i>Core</i> .
Victory	Gestion des événements de fin de partie et <i>overlay</i> de résultats.

de losange, indépendamment de la dimension  $N \times N$  choisie par l’utilisateur.

4) *Interactions et Feedback Auditif*: L’expérience utilisateur est enrichie par un système de retour d’information immédiat. La détection des collisions (*Picking*) identifie la cellule ciblée, activant un effet visuel de prévisualisation via le paramètre `kHoverAlpha`.

De plus, une gestion sonore multicanale a été intégrée. La fonction `updateVolumeIcon` assure une synchronisation visuelle entre les *sliders* de configuration et les icônes de volume, garantissant une interface intuitive et réactive.

#### E. Interaction et Expérience Utilisateur (UX)

Cette sous-section détaille les mécanismes de contrôle et les stratégies de retour d’information (*feedback*) mis en place pour garantir une interaction fluide entre l’utilisateur et le système.

1) *Gestion des Événements et Entrées*: Le moteur d’interface de `HexGameUI` centralise la gestion des événements SFML. Le système distingue trois types d’interactions prioritaires :

- **Interactions Souris** : Capture des clics pour valider les coups et suivi des coordonnées pour les effets visuels de survol.
- **Contrôles de Configuration** : Utilisation de *sliders* pour l’ajustement dynamique des paramètres audio et du volume.
- **Navigation** : Gestion des transitions d’états via des boutons interactifs (Start, Quit, Restart).

2) *Détection de Collision et "Hex-Picking"*: L’un des défis majeurs réside dans la sélection précise des cellules non rectangulaires. La méthode implémentée utilise le *bounding box* de chaque `HexTile`. Lorsqu’un clic est détecté, le système itère sur la collection de *tiles* et vérifie la collision via :

$$P \in R \iff (R.left \leq P.x \leq R.right) \wedge (R.top \leq P.y \leq R.bottom) \quad (2)$$

Pour améliorer la précision visuelle, un effet de prévisualisation (*Hover*) est activé en modifiant la composante alpha du sprite (`kHoverAlpha`), indiquant ainsi la validité du coup avant confirmation.

3) *Système Audio et Feedback Sensoriel*: Pour renforcer l’immersion, une architecture audio multicanale a été intégrée, permettant un contrôle granulaire des ressources sonores (Tableau VI).

TABLE VI  
STRUCTURE DE GESTION AUDIO

Canal	Type	Événement Associé
Master	Contrôle	Volume global du système.
Music	Stream	Ambiance sonore des menus et du jeu.
SFX	Buffer	Clics, pose de pions, victoire/défaite.

La fonction `updateVolumeIcon` assure une cohérence visuelle en mettant à jour dynamiquement l'icône du haut-parleur selon quatre paliers de volume, offrant ainsi une réponse immédiate aux modifications de l'utilisateur.

4) *Transitions et Réactivité du Système*: L'interface utilise la classe `sf::Clock` pour gérer les délais d'animation et les temps de réponse de l'IA. Ces délais sont cruciaux pour éviter des transitions instantanées qui pourraient désorienter le joueur, permettant ainsi une meilleure compréhension des mouvements effectués par l'adversaire (GNN ou Heuristique).

#### F. Gestion des Ressources Multimedia et Système Audio

Cette sous-section aborde la stratégie d'optimisation de la mémoire pour les actifs (*assets*) et l'implémentation du moteur sonore interactif.

1) *Optimisation de la Mémoire et Chargement des Assets*: Pour garantir une performance stable à 60 FPS, l'interface utilise une stratégie de pré-chargement centralisée dans le constructeur de `HexGameUI`.

- **Gestion des Textures** : Les textures sont chargées une seule fois en mémoire vive (RAM/VRAM). Les instances de `HexTile` ne stockent que des références ou des pointeurs vers ces ressources, appliquant ainsi une variante du patron de conception *Flyweight*.
- **Robustesse du Système** : L'utilisation de `std::filesystem` assure la compatibilité des chemins d'accès entre différents systèmes d'exploitation (Linux/Windows), tandis que des blocs `try-catch` préviennent les pannes en cas de fichiers manquants.

2) *Architecture du Contrôle Audio Dynamique*: Le système sonore est divisé en trois flux indépendants, permettant une personnalisation complète de l'expérience utilisateur. Le Tableau VII détaille les paramètres de persistance configurés dans le logiciel.

TABLE VII  
CONFIGURATION DES CANAUX AUDIO

Paramètre	Type SFML	Usage
Musique Menu	<code>sf::Music</code>	Streaming continu pour l'ambiance.
Effets (SFX)	<code>sf::Sound</code>	Lecture immédiate depuis un <i>buffer</i> .
Volume Master	<code>float</code>	Facteur multiplicateur global (0-100).

3) *Logique de Mise à Jour de l'Iconographie Sonore*: La fonction `updateVolumeIcon` est un exemple d'interaction dynamique. Elle traduit une valeur scalaire (le volume) en un état visuel discret parmi quatre paliers :

$$Icon_{index} = \begin{cases} 0 & \text{si } v \leq 25 \\ 1 & \text{si } 25 < v \leq 50 \\ 2 & \text{si } 50 < v \leq 75 \\ 3 & \text{si } v > 75 \end{cases} \quad (3)$$

Cette logique permet de changer le *sprite* de l'icône de haut-parleur en temps réel lors de la manipulation des *sliders*, offrant un retour visuel immédiat sur la configuration du système.

4) *Persistance des Paramètres*: Le logiciel inclut une routine de sauvegarde et chargement automatique des niveaux de volume. Lors de l'initialisation, le système tente de lire un fichier de configuration ; en cas d'erreur ou d'absence, il restaure des valeurs par défaut sécurisées, garantissant que l'application reste toujours dans un état stable et fonctionnel pour l'utilisateur.

### III. PROGRAMMATION ORIENTÉE OBJET (POO)

#### A. Classes principales

Le projet organise ses classes par modules. Dans le noyau, on utilise `Board`, `GameState`, `Cube`, `Player` (`HumanPlayer`, `AIPlayer`, `HybridPlayer`), `IMoveStrategy` (`con RandomStrategy`, `MonteCarloStrategy`, `NegamaxStrategy` y sus variantes) y `Zobrist`. Dans le module `gnn` apparaissent `Graph`, `NodeFeatures`, `FeatureBatch`, `FeatureExtractor` y `GNNModel`. Dans le module `selfplay` on utilise `RLTrainer`, `RLConfig`, `ReplayBuffer`, `ValueMLP`, `DataCollector`, `GameRunner` y `Serializer`.

#### B. Héritage

L'héritage sert à abstraire des comportements communs. Des exemples directs sont `HumanPlayer` : `public Player`, `AIPlayer` : `public Player` et `HybridPlayer` : `public Player` dans le module `core`. De même, `RandomStrategy` : `public IMoveStrategy`, `MonteCarloStrategy` : `public IMoveStrategy` et `NegamaxStrategy` : `public IMoveStrategy` encapsulent différentes stratégies de décision, tandis que `NegamaxHeuristicStrategy` et `NegamaxGnnStrategy` héritent de `NegamaxStrategy`. Dans `selfplay`, `ValueMLPImpl` hérite de `torch::nn::Module` pour intégrer le modèle avec `LibTorch`.

#### C. Constructeurs

Par défaut: `Board board`; utilise le constructeur par défaut `Board(int n = 7)` dans `src/cli/main.cpp`. Avec paramètres: `NegamaxStrategy p1(depthP1, cfg_timeLimitMs, "", false, false, cfg_alpha, false)`; dans `selfplay/mlp/RLTrainer.cpp`. Par copie: `Board childBoard(base)`; dans `src/core/MoveStrategy.cpp`, qui invoque `Board(const Board& other)`.

#### D. Templates

Le code emploie quelques templates utilitaires pour generaliser des operations selon le type d'entree. Les traits de specialisation seront detailles plus tard; ici on liste seulement les templates. `FixedArray<T, Size>` sert de conteneur statique pour un nombre fixe d'elements (ex. directions). `InRange<T>` valide des bornes pour des indices entiers. `eval-ValueModel<T>` fournit un point d'entree unique pour evaluer le modele avec une entree MLP (features) ou GNN (batch).

#### E. Contraintes

Le seul usage explicite de contraintes sur templates est dans `InRange`, qui utilise `std::enable_if` pour n'accepter que des types entiers. Cette restriction evite des conversions implicites et garde l'intention claire pour la validation d'indices. Le reste repose plutot sur des specialisations (par exemple `ModelInput-Traits`) plutot que sur des contraintes formelles.

#### F. Itérateurs

Le code utilise des itérateurs explicites principalement dans `GameState`: `LinearBoard` et `ToCubeCoordinates` parcourent la matrice du plateau, tandis que `GetAvailableMoves` itère sur la version linéaire. Dans `Winner`, des itérateurs servent à initialiser les files de BFS depuis les bords. Un autre usage apparait dans `Graph`, où l'on parcourt un `unordered_map` avec l'itérateur retourne par `find` pour relier les voisins. Cette approche garde un parcours séquentiel clair sans modifier la logique du jeu.

#### G. Opérateurs

Les opérateurs surchargés apparaissent dans plusieurs modules. Dans `Cube`, l'opérateur `+` sert à combiner des coordonnées et il est utilisé dans `GameState` et `Graph` pour explorer les voisins. Dans `GameState`, le type `FixedArray` définit `operator[]` pour accéder à la table de directions. Dans `Player`, `HybridPlayer` définit `operator=` pour gerer l'affectation en conservant l'identité et le mode (humain/IA). Dans `GNNModel`, `CacheKey` définit `operator==` et un functor `operator()` pour permettre la mise en cache des modules TorchScript dans un `unordered_map`.

#### H. Exceptions

Les exceptions presentes sont principalement des controles d'entree et d'environnement. `Board` et `GameState` jettent `invalid_argument` si la taille du plateau est non valide, et `Board` jette `out_of_range` pour un indice hors limites. `Player` et la CLI jettent `runtime_error` si la lecture d'entree utilisateur echoue. `GNNModel` jette `runtime_error` si le fichier du modele est absent, si le chargement TorchScript echoue, si la signature `forward` n'est pas supportee (1 ou 2 entrees), ou si l'evaluation est incoherente (modele MLP utilise avec `edge_index`, modele GNN sans `edge_index`, taille des features ou des aretes invalide). `RLTrainer` leve `runtime_error` quand CUDA est demande mais indisponible. `Serializer` jette `runtime_error` en cas d'echec d'ouverture ou d'écriture JSONL.

Exceptions utiles a envisager: signaler explicitement un modele inexistant lorsque l'IA GNN est requise (au lieu d'un retour silencieux), lever une erreur si la taille lineaire du plateau n'est pas un carre parfait lors des conversions, et valider l'identifiant du joueur (1/2) dans `Board::place`. Pour le chargement de modeles, on peut aussi lever des erreurs plus precises: device CUDA demande mais indisponible a l'execution (dans l'interface), fichier corrompu ou incomplet, et incompatibilite de version LibTorch entre l'export et l'inference.

#### I. Gestion de memoire et pointeurs intelligents

La gestion de memoire s'appuie sur des pointeurs intelligents pour eviter les fuites et clarifier l'ownership. `unique_ptr` est utilise pour injecter les strategies dans `AIPlayer` et `HybridPlayer`, et pour gerer des strategies temporaires dans l'entrainement selfplay (`p2Model/p2Heur`). `RLTrainer` stocke aussi l'optimiseur avec un `unique_ptr`. `shared_ptr` est employe dans `GNNModel` pour le PIMPL et le cache de modules TorchScript, avec `weak_ptr` pour eviter des cycles et reutiliser un modele charge. Ces choix permettent une liberation automatique des ressources et un partage controle des objets lourds (modeles, strategies).

#### J. Parallélisme

Le parallele est utilise a deux endroits. Dans `NegamaxStrategy`, la recherche parallele au niveau racine divise l'evaluation des coups entre plusieurs threads, avec un alpha partage et un mutex pour proteger le meilleur score (`src/core/MoveStrategy.cpp`). Dans l'entrainement selfplay, `RLTrainer` lance plusieurs threads pour generer des parties en parallele, tandis que les mises a jour d'apprentissage restent sur le thread principal; les files et etats partages sont proteges par mutex et atomics (`selfplay/mlp/RLTrainer.cpp`).

### IV. INSTALLATION

#### A. Clonage du depot

```
git clone https://github.com/\
Santiago23florido/HexProject.git
cd HexProject
```

#### B. Prérequis

##### a) CMake:

```
cmake --version
```

##### b) Compilateur C++17:

```
g++ --version
# ou: clang++ --version
```

##### c) LibTorch (TorchScript):

```
ls $HOME/libtorch/share/cmake/Torch
# ou definir Torch_DIR/CMAKE_PREFIX_PATH
```

### C. Installation de LibTorch

- Télécharger la distribution C++ (LibTorch) depuis le site officiel PyTorch.
- Choisir l'ABI C++ adapte :
  - Linux GCC/Clang : préférer la variante `cxx11 ABI`.
  - Windows : choisir le binaire correspondant a MSVC.
- Choisir CPU ou CUDA selon votre environnement.
- Décompresser, par exemple dans `$HOME/libtorch`.
  - a) *Téléchargement (CPU par défaut):*

```
wget https://download.pytorch.org/libtorch/\
nightly/cpu/libtorch-shared-with-deps-latest.zip \
-O libtorch-cpu.zip
unzip libtorch-cpu.zip
mv libtorch $HOME/libtorch
```

Pour CUDA, télécharger la version compatible avec votre toolkit depuis <https://pytorch.org/get-started/locally/>.

#### b) Variables de configuration:

```
export Torch_DIR="$HOME/libtorch/share/cmake/Torch"
# ou
export CMAKE_PREFIX_PATH="$HOME/libtorch"
```

#### c) Configuration CMake:

```
cmake -S . -B build \
-DCMAKE_PREFIX_PATH="$HOME/libtorch"
```

#### d) Problemes de chargement a l'execution:

```
export LD_LIBRARY_PATH="$HOME/libtorch/lib:\
$LD_LIBRARY_PATH"
```

#### e) SFML 2.5:

```
pkg-config --modversion sfml-all
# ou: sudo apt-get install libsFML-dev
```

#### f) CUDA Toolkit (optionnel):

```
nvcc --version
```

#### g) Python 3 + poetry (optionnel):

```
python3 --version
poetry --version
```

### D. Si un prérequis manque

- **CMake** : installer via le gestionnaire de paquets ou les binaires officiels.  
Ex. Debian/Ubuntu : `sudo apt-get install cmake`.
- **Compilateur C++** : installer GCC/Clang (ou MSVC sous Windows) avec support C++17.  
Ex. Debian/Ubuntu : `sudo apt-get install g++` ou `sudo apt-get install clang`.
- **LibTorch** : télécharger la distribution C++ adaptée a votre OS/ABI.  
Puis définir `Torch_DIR` ou `CMAKE_PREFIX_PATH`.

- **SFML** : installer les paquets de développement.

Ex. Debian/Ubuntu : `sudo apt-get install libsFML-dev`.

- **CUDA** (optionnel) : installer un toolkit correspondant a la build LibTorch, sinon utiliser une build CPU.

- **Python + poetry** (optionnel) : installer Python 3 et poetry.

Ex. Debian/Ubuntu : `sudo apt-get install python3 python3-pip`.

Poetry : `python3 -m pip install -user poetry`.

### E. Compatibilité des versions

- CMake : 3.18+ (requis par CMakeLists.txt).
- Compilateur C++ : support complet de C++17 (ex. GCC 7+, Clang 6+, MSVC 2019+).
- SFML : 2.5+ (requis par find\_package(SFML 2.5)).
- LibTorch : distribution C++ correspondant a l'OS et a l'ABI du compilateur ; si CUDA, version CUDA compatible avec la build LibTorch.

Si une version n'est pas compatible, mettre a jour vers la version minimale ci-dessus ou choisir un binaire correspondant.

### F. Linux : ajout au PATH (si nécessaire)

```
# ~/.bashrc
# poetry
export PATH="$HOME/.local/bin:$PATH"
# cmake (archive)
export PATH="/opt/cmake/bin:$PATH"
# cuda
export PATH="/usr/local/cuda/bin:$PATH"
export LD_LIBRARY_PATH="/usr/local/cuda/lib64:\
$LD_LIBRARY_PATH"
export LD_LIBRARY_PATH="$HOME/libtorch/lib:\
$LD_LIBRARY_PATH"
source ~/.bashrc
```

### G. Compilation et execution du jeu

```
rm -rf build
cmake -S . -B build
cmake --build build
cd build
./hex_ui
```

### H. Compilation et execution du selfplay

```
rm -rf selfplay/build
cmake -S selfplay -B selfplay/build
cmake --build selfplay/build
./selfplay/build/selfplay \
--selfplay-train \
--export-ts \
--train-games 200 \
--min-depth 10 \
--max-depth 20 \
--batch-size 256 \
```



```
--updates-per-game 1 \  
--device cuda
```

### *I. Fast-installation (Linux, gameplay only)*

*a) WSL (Ubuntu):* Requiert WSL avec Ubuntu 24.04.3 LTS ou supérieur. Vérifier avec `lsb_release -a`.

#### *b) Téléchargement:*

```
sudo apt-get update  
sudo apt-get install -y python3 python3-venv \  
python3-pip  
python3 -m venv .venv  
source .venv/bin/activate  
pip install gdown  
gdown --fuzzy \  
"https://drive.google.com/file/d/"\  
"1iVbLBNMKzCeTfzk1X_cW3bPPNIjGCMX-/view?usp=sharing" \  
-O HexProject-CPU-x86_64.AppImage
```

#### *c) Verification:*

```
file HexProject-CPU-x86_64.AppImage
```

#### *d) Execution:*

```
chmod +x HexProject-CPU-x86_64.AppImage  
./HexProject-CPU-x86_64.AppImage
```

*e) Windows (gameplay only):* Ouvrir le lien, télécharger, puis lancer l'installateur.

[https://drive.google.com/file/d/1XExLIMiUIIn2Q0FxtC6UjaX-f9eCW9wgK/view?usp=drive\\_link](https://drive.google.com/file/d/1XExLIMiUIIn2Q0FxtC6UjaX-f9eCW9wgK/view?usp=drive_link)