



UNIVERSITÉ
CAEN
NORMANDIE

Rapport de Projet Java: E-Tron

ROUSEE TOM
AUSSANT Jonathan
HENRY Amand
SICOT Théo

27 mars 2025

1 Jeu de Tron multi-joueur et coalitions

1.1 Description du projet

Notre projet vise à implémenter une version multijoueur du jeu de Tron en C++ avec une visualisation en 3D sous DirectX11. L'IA repose sur des algorithmes de recherche. L'objectif est d'analyser l'impact de la profondeur de recherche sur les performances des équipes en fonction de la taille de la grille et de la composition des groupes.

1.2 Répartition des tâches

- Amand a été chargé de s'occuper de la transcription des algorithmes pseudo-code dans le jeu de Tron
- Théo a réalisé la structure du jeu et s'est occupé de la question scientifique en analysant les données obtenues par les algorithmes et en affichant les résultats dans une page en react
- Jonathan et Tom on pu s'occuper d'une partie visuel avec une fenêtre sous Windows32 et un moteur de jeu en DirectX11

1.3 Plan du rapport

Table des matières

1	Jeu de Tron multi-joueur et coalitions	2
1.1	Description du projet	2
1.2	Répartition des tâches	2
1.3	Plan du rapport	2
2	Objectif du projet	4
2.1	La Problématique	4
2.2	Nos interrogations	4
3	Quels algorithmes pour répondre ?	5
3.1	Minimax	5
3.1.1	MAXN	5
3.1.2	Paranoid	6
3.1.3	Comparaison entre MAXN et Paranoid	6
3.2	Spécifier des équipes en s'inspirant de SOS	6
3.3	Conclusion provisoire	7
4	Comment structurer le projet ?	8
4.1	Le jeu de Tron	8
4.2	Choix technologiques	8

4.3	Présentation de l'architecture du projet	9
4.3.1	Représentation avec Gource	9
4.3.2	Structure plus précise	10
5	Le visuel en DirectX11	11
5.1	Le rendu visuel du jeu	11
5.2	Fonctionnement du moteur graphique	11
5.3	Optimisation du rendu et fluidité	12
5.3.1	Utilisation des Constant Buffers	12
5.3.2	Mise en place d'un écran de chargement	12
5.3.3	Optimisation du rendu avec l'Instancing	12
5.3.4	Fix des rechargements inutiles des shaders	13
5.3.5	Bilan des optimisations	13
5.4	Effet visuel et expérience utilisateur	13
5.4.1	Lumière	14
5.4.2	Textures	14
5.4.3	Skybox	14
5.4.4	Caméra	14
5.4.5	Musique et son	14
5.5	Mise en place du jeu dans le visuel	14
5.6	Quelque exemples	14
6	Analyse des Fonctionnalités et Résultats de la Page React	15
6.1	Fonctionnalités de la Page React	15
6.2	Analyse des Résultats	15
6.2.1	Identification d'un Seuil d'Exploration	15
6.2.2	Mesure des Performances en Fonction de la Profondeur	15
6.2.3	Équilibre entre Coût et Gain Stratégique	15
7	Comment aller plus loin ?	16
7.1	A travers les algorithmes	16
7.1.1	MCTS (Monte Carlo Tree Search)	16
7.1.2	Alpha-Beta Pruning pour un jeu à deux joueurs	16
7.1.3	Conclusion	16
7.2	A travers le rendu graphique	17
7.2.1	L'animation	17
7.2.2	La gestion de mesh externe	17
7.2.3	Conclusion	17

2 Objectif du projet

2.1 La Problématique

Quelle influence la profondeur de recherche a-t-elle sur le jeu en fonction de la taille des équipes et de la taille de la grille ?

2.2 Nos interrogations

Une question centrale est de savoir s'il existe un seuil de profondeur au-delà duquel la recherche devient inefficace. À partir de quel point l'exploration supplémentaire n'apporte-t-elle plus d'amélioration significative sur les décisions de nos IA ? Et ce seuil dépend-il de la taille de la grille et/ou du nombre de joueurs ? Si un tel seuil existe, comment le déterminer ? Peut-on l'identifier en mesurant l'évolution des performances en fonction de la profondeur ? Est-il fixe, ou bien varie-t-il selon la situation en cours ? Enfin, à quel moment la recherche devient-elle trop coûteuse par rapport au gain stratégique ? Augmenter la profondeur améliore-t-il toujours la qualité du jeu, ou atteint-on un point où le coût dépasse l'intérêt tactique ? Existe-t-il un compromis optimal entre précision et rapidité pour garantir de bonnes décisions sans alourdir excessivement les calculs ?

3 Quels algorithmes pour répondre ?

Leur utilisation, leur fonctionnement et leur lien avec le projet Dans notre projet de jeu de Tron, l'intelligence artificielle joue un rôle central. Nous avons exploré plusieurs approches pour permettre aux agents de prendre des décisions stratégiques. Deux familles d'algorithmes se sont avérées particulièrement pertinentes : **Minimax** (avec ses variantes **MAXN** et **Paranoid**) et une méthode inspirée de **SOS (Socially Oriented Search)** pour la gestion des équipes. Ces méthodes étaient explicitement demandées dans les attendus du projet.

3.1 Minimax

Le Minimax est un algorithme décisionnel classiquement utilisé dans les jeux à information parfaite comme les échecs ou le go. Il repose sur une évaluation récursive des coups possibles, cherchant à minimiser les pertes tout en maximisant les gains. Cependant, dans un jeu comme Tron, qui peut inclure plusieurs joueurs et des interactions complexes, nous avons exploré deux variantes plus adaptées : **MAXN** et **Paranoid**. Un seul de ces deux algorithmes était requis, mais nous avons pris la décision d'implémenter les deux dans notre projet car le temps nous le permettait.

3.1.1 MAXN

Le Minimax standard est conçu pour des jeux à deux joueurs, alternant entre un joueur qui maximise et un joueur qui minimise. Or, dans un jeu multi-joueur comme Tron, il faut un algorithme capable d'évaluer plusieurs adversaires simultanément. Le MAXN est une extension naturelle du Minimax aux jeux à plus de deux joueurs. Son fonctionnement repose sur une évaluation de chaque action non pas sous un simple critère de maximisation/minimisation binaire, mais en attribuant une valeur à chaque joueur.

Utilisation dans notre projet :

- Chaque joueur dans la simulation a une fonction d'évaluation qui estime son score potentiel à partir du nombre de positions "sécuritaires" autour de lui (nombre de cases accessibles).
- L'algorithme explore l'arborescence des coups possibles, attribuant un vecteur de scores (un par joueur) à chaque état du jeu.
- Il prend ensuite la décision qui maximise son propre score sans considérer spécialement un adversaire comme principal opposant.

Cette approche permet une prise de décision plus naturelle en situation multi-joueur, mais elle suppose que chaque joueur agit de manière strictement rationnelle, ce qui n'est pas toujours le cas dans une partie réelle.

3.1.2 Paranoid

Contrairement à MAXN, qui considère chaque joueur comme une entité indépendante maximisant son propre score, **Paranoid** adapte Minimax à un cadre multi-joueur en supposant que tous les adversaires sont alignés contre le joueur actif. Dans cette approche :

- Le joueur actif maximise son gain.
- Tous les autres joueurs sont considérés comme un seul agent combiné, jouant de manière coopérative pour réduire son score.

Pourquoi utiliser Paranoid ?

- Dans Tron, un joueur peut se retrouver encerclé par plusieurs adversaires. Dans ce cas, considérer les autres comme un groupe homogène hostile permet d'anticiper les pires scénarios et d'opter pour des stratégies plus prudentes
- Cette approche peut être plus efficace dans un cadre où la survie est prioritaire sur le score brut.

3.1.3 Comparaison entre MAXN et Paranoid

- **MAXN** offre une modélisation plus fidèle d'un jeu multi-joueur libre, mais peut sous-estimer les alliances tacites.
- **Paranoid** prépare mieux à des situations hostiles, mais peut donner des résultats trop défensifs.

Dans notre projet, nous avons implémenté les deux méthodes car nous avons estimé qu'il valait mieux disposer d'un large éventail de résultats statistiques. Nous analyserons ultérieurement les performances de ces approches et verrons si nos hypothèses sur leurs avantages respectifs sont confirmées par les résultats expérimentaux.

3.2 Spécifier des équipes en s'inspirant de SOS

En plus des algorithmes de prise de décision individuelle, nous avons cherché un moyen d'organiser les joueurs en équipes tout en conservant un système de prise de décision efficace. Pour cela, nous nous sommes inspirés du concept **SOS (Socially Oriented Search)**, couramment utilisé dans l'optimisation et la théorie des jeux. Cette approche faisait également partie des attendus du projet. **Pourquoi SOS ?**

- SOS permet de formuler des contraintes de déséquilibre entre différents agents, créant des comportements agressifs ou préventifs.
- Simple d'utilisation, il permet d'appliquer un poids à chaque possibilité, en fonction de sa dangerosité, à savoir, la proximité d'un ennemi.

Application dans notre projet :

- Une matrice d'affinités peut être générée aléatoirement ou spécifiée, afin de générer des équipes
- Lors de chaque tour, l'algorithme MAXN, modifié pour intégrer SOS va lister normalement les chemins possibles par score puis ajoute un multiplicateur, une pondération, à chaque chemin, en fonction du risque représenté.
- Cela permet de préserver la survie d'un joueur face à un adversaire agressif, prioritairement à un chemin à possibilité élevée.

Cette approche, bien que différente des résolutions classiques des jeux de stratégie, nous a permis d'obtenir des parties plus dynamiques et plus intéressantes à observer. Nous évaluerons ultérieurement l'impact réel de ce modèle sur la compétitivité et l'équilibre des parties.

3.3 Conclusion provisoire

L'IA dans notre jeu de Tron repose donc sur des algorithmes avancés de prise de décision et d'organisation des joueurs. **MAXN** et **Paranoid** permettent d'aborder différemment les défis du jeu multi-joueur, tandis que l'utilisation d'une méthode inspirée de **SOS** nous a permis de structurer les équipes de façon efficace. Ces approches faisaient partie des exigences du projet et ont été implémentées pour évaluer leurs performances respectives. Nous verrons par la suite si nos estimations initiales concernant leur efficacité et leur pertinence se confirment avec les résultats obtenus en simulation.

4 Comment structurer le projet ?

Le projet consiste à développer un jeu inspiré de Tron, où plusieurs joueurs contrôlent des motos lumineuses qui laissent un mur derrière elles. Le but est d'éviter de percuter un mur placé par une autre joueur ou soi-même, tout en tentant de piéger les adversaires. Ce projet nécessitera la mise en place d'une logique de jeu fluide ainsi qu'un rendu graphique performant.

4.1 Le jeu de Tron

Pour concrétiser le jeu en code, nous avons adopté une approche modulaire en représentant le plateau sous forme d'une **grille**, où chaque case peut contenir différents types d'entités. Les principales entités du jeu incluent les **murs**, qui définissent les limites et les obstacles, ainsi que les **joueurs**, qui se déplacent tour par tour en fonction d'un **algorithme de décision** qui leur est assigné. Chaque joueur suit un algorithme spécifique qui détermine sa prochaine action en fonction de l'état actuel de la grille. Cet algorithme permet comme MAXN ou Paranoid d'anticiper les mouvements adverses. À chaque tour, les joueurs exécutent leur algorithme, choisissent une direction, et mettent à jour la grille en conséquence. Le jeu se poursuit jusqu'à ce qu'il ne reste plus qu'un seul joueur en vie ou qu'une condition de fin soit atteinte. Ce modèle permet une grande flexibilité : il est facile d'expérimenter avec différents algorithmes d'IA en remplaçant simplement l'algorithme de décision d'un joueur, sans modifier la structure générale du jeu.

4.2 Choix technologiques

Pour réaliser ce projet, plusieurs technologies ont été sélectionnées afin d'assurer un bon équilibre entre performance, rendu graphique et analyse des parties jouées :

- **C++** : Nous avons choisi C++ car, après avoir largement travaillé avec Java et Python durant nos trois années de licence, nous souhaitons explorer un langage plus bas niveau, réputé pour sa rapidité et son efficacité. C'était également un challenge intéressant qui nous permettait de mieux comprendre la gestion fine de la mémoire et d'optimiser les performances du jeu.
- **DirectX 11** : Nous avons décidé d'utiliser DirectX 11 afin d'éviter les bibliothèques graphiques intermédiaires et travailler directement à un niveau plus bas pour mieux maîtriser le rendu. Cette approche nous a permis d'avoir un contrôle total sur l'affichage, d'assurer un rendu fluide et optimisé, et d'explorer en profondeur le fonctionnement d'un moteur graphique minimaliste.
- **Multithreading** : Le multithreading a été utilisé pour améliorer la fluidité et l'efficacité du jeu. Nous avons séparé le calcul des algorithmes des joueurs du moteur de jeu lui-même afin d'éviter les blocages et d'assurer une exécution réactive. De plus, nous avons intégré le multithreading dans DirectX 11 pour afficher un écran de chargement pendant que les indices et vertices du jeu sont calculés, améliorant ainsi l'expérience utilisateur.

- **React** : Nous avons utilisé React pour créer une interface web permettant d'afficher et d'analyser les statistiques des parties. Cela inclut le suivi détaillé des actions des joueurs, la visualisation des décisions prises à chaque tour, ainsi que l'exploitation des données sous forme de graphiques et d'indicateurs pertinents. React nous a semblé être un choix pertinent pour présenter ces informations de manière claire, interactive et esthétique.

Cette combinaison de technologies nous a permis d'optimiser à la fois les performances du jeu, la gestion des calculs et l'analyse des résultats, tout en relevant un défi technique stimulant.

4.3 Présentation de l'architecture du projet

Représentation du projet via les packages et fichiers principaux.

4.3.1 Représentation avec Gource

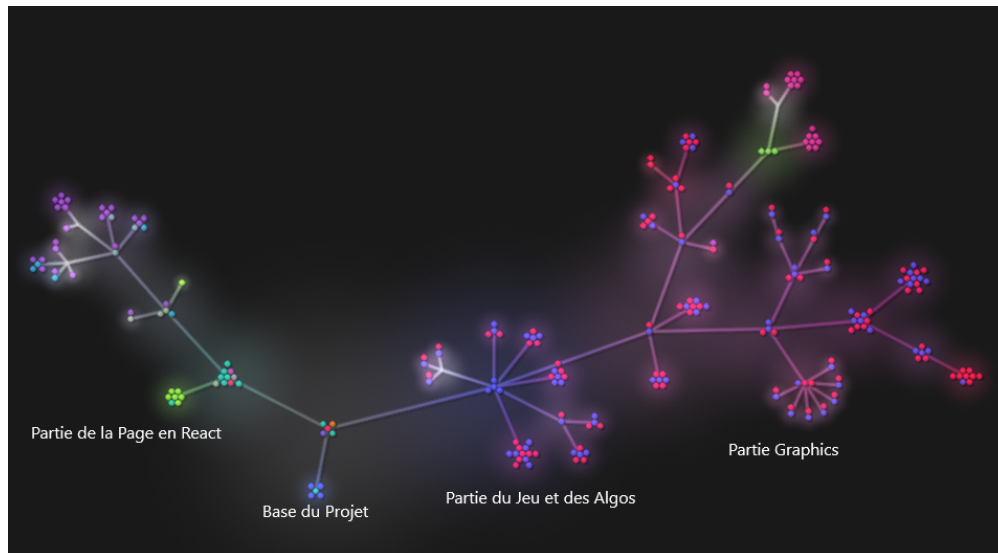


FIGURE 1 – Représentation du projet avec Gource

Juste ci-dessus on peut voir une représentation du projet avec Gource, qui nous permet de percevoir tous les fichiers sous formes de bulles. A la base du projet on peut voir les fichier de configuration tel que le CMakeLists, le README etc... sur la droite on peut voir le /src avec les dossiers principaux tels que les managers, les algos, etc.. Si on continue on peut voir toute la partie graphique avec tout ses sous dossier qui occupe une grande partie du projet. Si on revient sur la gauche on peut voir toute la partie de la page en react qui nous sert à voir les résultats de nos algorithmes.

4.3.2 Structure plus précise

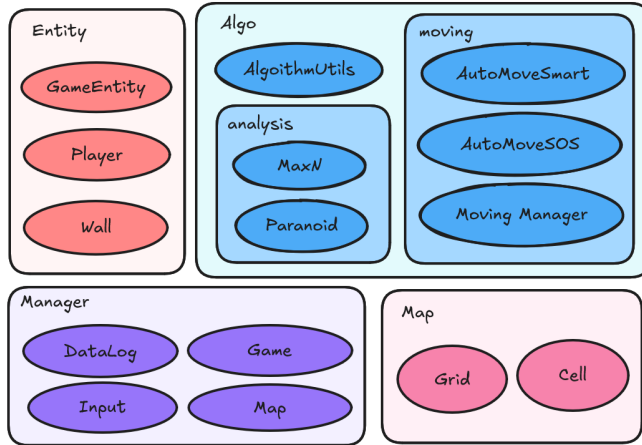
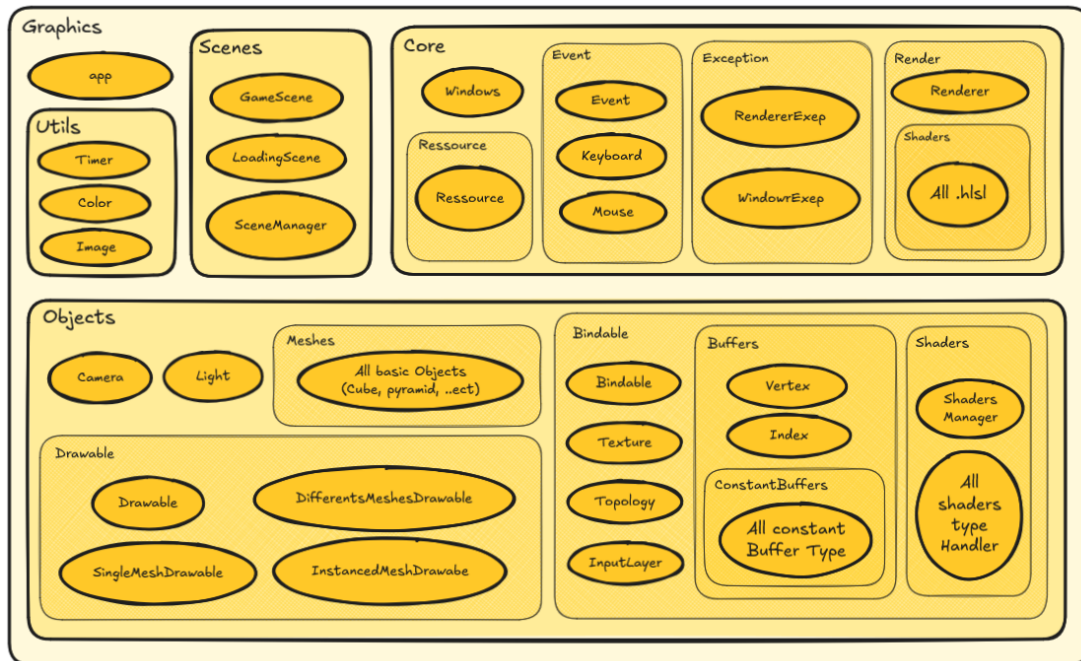


Diagramme de la base

Juste ici on peut voir une structure plus détaillée de la structure de base du jeu avec les fichiers associés par package principaux.

Les managers vont relier ces fichiers ensemble pour faire le jeu et envoyer les résultats à la page web.



Juste au dessus de ça on peut voir une structure plus détaillée mais toujours simplifiée pour ne montrer que les fichiers et packages importants de la partie graphique. On détaillera son fonctionnement dans la partie suivante, mais cela permet de se représenter que la cette partie nous a pris plus de ressources que prévu et représente une partie importante du projet.

5 Le visuel en DirectX11

5.1 Le rendu visuel du jeu

Dans ce projet, l'aspect visuel joue un rôle essentiel pour offrir une représentation claire et fluide du jeu. L'objectif était de créer un rendu simple mais efficace, permettant aux joueurs de suivre l'évolution de la partie sans latence ni ambiguïté. Pour cela, nous avons choisi d'utiliser DirectX 11 en C++, une combinaison qui nous permet d'avoir un contrôle total sur l'affichage tout en optimisant les performances. Dans les sections suivantes, nous détaillerons le fonctionnement du moteur graphique, la manière dont nous avons modélisé les éléments du jeu, les effets visuels implémentés, ainsi que les optimisations mises en place pour assurer un rendu fluide et réactif.

5.2 Fonctionnement du moteur graphique

Le fonctionnement du moteur graphique repose sur une architecture assez technique, mais dans cette section, nous allons volontairement éviter les détails trop complexes pour nous concentrer sur l'idée générale.

Le jeu tourne à l'intérieur d'une application principale qui gère la création et le rendu de scènes. Une **scène** représente un état visuel du jeu à un instant donné, et elle est composée d'un ensemble d'objets que nous appelons des **Drawables**. La scène principale du jeu, celle qui affiche tout ce qui se passe pendant une partie, est appelée GameScene.

Les **Drawables** sont les briques de base de l'affichage. Chaque Drawable représente un objet du jeu (joueur, mur, grille, etc.). Ils sont répartis en trois grandes familles : SingleMeshDrawable, InstanceMeshDrawable et CompositeDrawable, que nous détaillerons plus tard. De manière générale, un Drawable contient un **Mesh**, c'est-à-dire une structure composée de points (**vertices**) et de triangles (**indices**) qui permet de modéliser des formes simples comme un cube ou un cylindre.

Le rôle d'un **Drawable** est d'être préparé pour le rendu. Cela signifie qu'il doit rassembler toutes les données nécessaires (position, couleur, texture, etc.) et les transmettre efficacement à DirectX. Pour cela, nous utilisons des **Bindables**, qui agissent comme des **wrappers** autour des appels nécessaires à l'envoi des buffers. Ces buffers, déjà créés en amont, sont ensuite intégrés dans le **pipeline** de rendu de DirectX.

Une fois ces données correctement mises en mémoire, des **Shaders** prennent le relais pour effectuer les calculs indispensables, notamment le positionnement des objets dans la scène (via les matrices de transformation) et l'application des effets visuels comme la gestion de la lumière ou des couleurs.

Enfin, tout ce rendu est affiché via un Renderer basé sur DirectX 11, intégré dans une fenêtre native Windows32, ce qui nous permet d'avoir un affichage fluide et contrôlé à bas niveau.

Cette structure nous permet d'avoir un système modulaire et optimisé, dans lequel chaque élément du jeu est clairement défini, facilement manipulable, et intégré de façon cohérente dans la scène graphique globale.

5.3 Optimisation du rendu et fluidité

Au cours du développement, lors de nos tests, nous avons rencontré un problème majeur : l’affichage d’une grille de 20x20 cubes prenait **6,7 secondes**, ce qui était bien trop long au vu de notre objectif d’afficher de grande grille pour tester les algorithmes. Il était donc impératif d’optimiser notre moteur graphique pour réduire ce temps de chargement et améliorer la fluidité du jeu.

Pour y parvenir, nous avons mis en place plusieurs optimisations clés, que nous allons détailler dans les sections suivantes.

5.3.1 Utilisation des Constant Buffers

Dès le début du projet, nous avons anticipé certains besoins d’optimisation en mettant en place des **Constant Buffers**, une structure native de DirectX, qui sert à transmettre des données aux Shaders de manière rapide et optimisée. Son principal avantage réside dans sa rapidité d’accès, ce qui en fait un outil clé pour le rendu graphique.

Le Constant Buffer est principalement utilisé pour stocker des données qui changent rarement, comme certaines propriétés globales de la scène (ex. l’éclairage général). Cependant, nous l’avons également utilisé pour des informations qui évoluent régulièrement mais nécessitent des mises à jour optimisées, comme le déplacement des objets, les changements de caméra, ou encore l’ajustement de la fenêtre. Grâce à l’alignement mémoire, DirectX permet d’accéder à ces données de manière efficace, évitant ainsi des recalculs lourds ou inutiles.

5.3.2 Mise en place d’un écran de chargement

Un autre problème que nous avons rencontré était la perception du temps de chargement par l’utilisateur. Même avec des optimisations, l’initialisation du jeu demandait plusieurs secondes. Pour améliorer l’expérience utilisateur, nous avons donc intégré un écran de chargement dynamique qui masque le temps de traitement en affichant une animation.

Pour éviter que cet écran bloque l’exécution principale du jeu, nous avons utilisé le **multithreading asynchrone** : pendant que le jeu charge en arrière-plan, l’écran de chargement est rendu sur un thread séparé, offrant une transition fluide et évitant les impressions de freeze.

5.3.3 Optimisation du rendu avec l’Instancing

L’un des problèmes majeurs venait de notre gestion des objets dans la grille de jeu. Avant l’optimisation, chaque cube était traité individuellement, ce qui entraînait une explosion du nombre de triangles envoyés au GPU. Par exemple, si nous avons 400 cubes (une grille 20x20), cela signifiait que nous générions 4800 triangles supplémentaires rien que pour cette grille.

Pour résoudre cela, nous avons repensé notre gestion des Drawables, en les séparant en trois catégories :

- **SingleMeshDrawable** : utilisé pour les objets uniques comme la skybox.
- **CompositeDrawable** : regroupe plusieurs Mesh ensemble, permettant de les manipuler efficacement sans recalculer chaque élément individuellement. Par exemple les motos des joueurs qui sont unique et complexe
- **InstanceMeshDrawable** : permet de dupliquer un objet sans recréer de nouvelles données.

L’instancing a donc été une solution clé : au lieu de générer chaque objet individuellement, nous avons créé un seul Drawable en mémoire et l’avons dupliqué autant de fois que nécessaire sous forme d’instances fantômes. Cette technique est particulièrement efficace pour **les objets identiques**, car toutes les instances partagent la même géométrie, ce qui réduit considérablement la charge de calcul. Elle est donc idéale pour les éléments répétitifs comme les murs ou le sol, où chaque objet est strictement identique aux autres. Elle nous a permis d’augmenter de manière conséquente les images par secondes car le fait qu’il y ait moins d’appels au GPU, on a moins de switch CPU / GPU.

5.3.4 Fix des rechargements inutiles des shaders

Un autre problème de performance était lié aux **shaders**, qui sont des programmes exécutés directement sur le GPU pour gérer l’affichage des objets (lumière, textures, transformations. . .). Nous avons découvert, grâce à la mise en place d’exceptions personnalisées, que nous rechargions les shaders à chaque création de Mesh, ce qui alourdissait considérablement les performances. La solution a été simple mais efficace : plutôt que de recharger un shader à chaque fois qu’un nouvel objet était créé, nous avons **préchargé tous les shaders au démarrage du jeu** et les avons stockés en mémoire vive. Ensuite, chaque objet pouvait simplement les réutiliser, évitant ainsi des chargements redondants et coûteux en ressources.

5.3.5 Bilan des optimisations

Grâce à toutes ces optimisations, nous avons transformé les performances du jeu. Avant, une grille de 20x20 cubes prenait 6,7 secondes à générer. Aujourd’hui, nous pouvons générer une grille de **1000x1000 cubes en seulement 2 secondes**, un gain spectaculaire qui prouve l’efficacité des optimisations mises en place. Cela nous a permis d’avoir un jeu fluide, rapide et réactif, tout en conservant une grande flexibilité pour gérer des scènes complexes.

5.4 Effet visuel et expérience utilisateur

Effet visuel et expérience utilisateur L’expérience utilisateur est un élément clé dans tout jeu, et bien que certains ajouts ne soient pas indispensables au gameplay, ils améliorent considérablement l’immersion et le confort visuel. Nous avons donc intégré plusieurs **effets visuels**, qui apportent une meilleure perception de l’environnement et

rendent le jeu plus agréable à parcourir. Ces améliorations passent par l'éclairage, l'utilisation de textures, l'ajout d'une skybox et un système de caméra dynamique.

5.4.1 Lumière

Pour gérer l'éclairage correctement, nous avons dû revoir la structure de nos Meshs : chaque face possède désormais ses propres sommets (vertices), évitant ainsi le partage d'indices entre plusieurs triangles. Cette modification était nécessaire pour **calculer correctement les normales des objets**, et donc permettre un rendu cohérent des ombres et des reflets. À l'aide d'un shader de calcul matriciel utilisant **l'algorithme de Phong**, nous avons pu simuler un éclairage réaliste, améliorant nettement la profondeur et la lisibilité des scènes.

5.4.2 Textures

Nous avons ajouté des textures pour rendre les éléments plus attrayants, notamment dans l'écran de chargement. Cela évite l'impression d'un rendu trop brut ou trop "fait maison", en offrant une meilleure cohérence visuelle et une sensation de fini plus professionnelle.

5.4.3 Skybox

Lors des premiers tests, nous avons remarqué que l'environnement paraissait **trop vide**, ce qui nuisait à l'immersion. Pour corriger cela, nous avons intégré une skybox : une immense sphère englobant toute la scène, avec une texture appliquée sur sa face intérieure. Cela donne l'illusion d'un ciel dynamique, renforçant l'ambiance du jeu et rendant l'espace moins artificiel.

5.4.4 Caméra

Le système de caméra repose sur la détection des événements clavier, ce qui permet de modifier dynamiquement la position et l'orientation de la vue. Concrètement, plutôt que de déplacer la scène, nous appliquons ces transformations sur tous les objets visibles, simulant ainsi un déplacement fluide de la caméra. Ce système offre une liberté totale pour explorer la scène sous tous les angles, renforçant le contrôle et l'immersion du joueur.

5.4.5 Musique et son

TODO

5.5 Mise en place du jeu dans le visuel

TODO

5.6 Quelques exemples

6 Analyse des Fonctionnalités et Résultats de la Page React

6.1 Fonctionnalités de la Page React

La page React développée permet d'analyser les résultats des parties de Tron jouées par les algorithmes. Elle repose sur le chargement d'un fichier JSON généré après chaque partie, et offre plusieurs fonctionnalités pour visualiser et interpréter les performances des IA.

1. Chargement et Analyse des Données

- La page accepte un fichier JSON contenant les données de la partie.
- Elle extrait et affiche les statistiques des joueurs sous forme de graphiques et de timeline.

2. Visualisation des Tendances de Déplacement

- Un graphique radar montre les moyennes des mouvements effectués par chaque joueur.
- Les tendances de déplacement sont représentées pour comparer le comportement des IA.
- Il est possible d'afficher ou masquer les statistiques d'un joueur en activant/désactivant son affichage.

3. Timeline des Actions

- Une seconde page permet de voir les actions des joueurs tour par tour.
- Un curseur permet de sélectionner une plage de tours à afficher.
- Les actions peuvent être filtrées par les joueurs.

6.2 Analyse des Résultats

6.2.1 Identification d'un Seuil d'Exploration

6.2.2 Mesure des Performances en Fonction de la Profondeur

6.2.3 Équilibre entre Coût et Gain Stratégique

7 Comment aller plus loin ?

7.1 A travers les algorithmes

Bien que nous ayons expérimenté les algorithmes **MAXN** et **Paranoid**, ainsi que des idées issues de l'approche **SOS (Survival-Oriented Search)**, nous avons identifié d'autres algorithmes intéressants à explorer. Si nous avions eu plus de temps, nous aurions probablement ajouté ces approches pour améliorer la prise de décision des joueurs et comparer leur efficacité.

7.1.1 MCTS (Monte Carlo Tree Search)

L'algorithme **MCTS** est particulièrement utilisé dans les jeux stratégiques comme le Go ou les échecs. Plutôt que d'explorer exhaustivement toutes les possibilités comme MAXN, il réalise des simulations aléatoires pour estimer la qualité des coups. Dans notre jeu, MCTS aurait pu être intéressant pour :

- Trouver des stratégies adaptatives sans avoir à définir explicitement une heuristique.
- Réduire le coût computationnel par rapport à une recherche exhaustive en ne simulant que les coups les plus prometteurs.
- S'adapter dynamiquement aux comportements adverses grâce aux simulations.

Cependant, un défi avec MCTS dans Tron est qu'il repose souvent sur des heuristiques de fin de partie, ce qui aurait nécessité un bon modèle d'évaluation des positions.

7.1.2 Alpha-Beta Pruning pour un jeu à deux joueurs

Si nous voulions nous concentrer sur des scénarios en duel (1v1), nous aurions pu utiliser Minimax avec **élagage alpha-bêta**. Cet algorithme :

- Réduire l'espace de recherche en éliminant les branches inutiles, rendant la recherche plus efficace.
- Permet d'intégrer une fonction d'évaluation plus fine pour estimer les chances de victoire.
- Serait particulièrement adapté aux parties à deux joueurs, contrairement à MAXN, qui est optimisé pour les jeux multijoueurs.

L'inconvénient de Minimax avec alpha-bêta est qu'il dépend fortement de la qualité de la fonction d'évaluation et peut être limité si la profondeur de recherche est trop faible.

7.1.3 Conclusion

Si nous avions eu plus de temps, l'ajout de MCTS et de Minimax Alpha-Bêta aurait constitué notre prochaine étape. Ces algorithmes auraient permis d'explorer des stratégies alternatives et de comparer leurs performances face à MAXN et Paranoid. Tester ces différentes approches aurait enrichi notre analyse et aurait potentiellement révélé des comportements de jeu plus optimisés.

7.2 A travers le rendu graphique

7.2.1 L'animation

7.2.2 La gestion de mesh externe

7.2.3 Conclusion

Références

- [1] Tristan Cazenave. Negamax avec alphabeta. <https://www.lamsade.dauphine.fr/~cazenave/papers/berder00.pdf>.
- [2] ChiliTomatoNoddle. C++ 3d directx programming. <https://www.youtube.com/playlist?list=PLqCJpWy5Fohd3S7ICFXwUomYW0Wv67pDD>.
- [3] Richard E. Korf. Maxn avec coupes alphabeta. https://faculty.cc.gatech.edu/~thad/6601-gradAI-fall2015/Korf_Multi-player-Alpha-beta-Pruning.pdf.
- [4] Nathan R. Sturtevant and Richard E. Korf. Maxn et paranoid. <https://cdn.aaai.org/AAAI/2000/AAAI00-031.pdf>.
- [5] Brandon Wilson¹, Inon Zuckerman², and Dana Nau. Algorithmes sos. <https://www.cs.umd.edu/~nau/papers/wilson2011modeling.pdf>.