

基于GPU光线追踪引擎的 树遍历加速器设计与实现

一 毕业论文答辩

汇报人: B21030116 罗方喆

汇报时间: 2025年5月29日





01 研究背景与目标

02 研究过程与设计

93 实验成果及分析 04 总结与展望

研究背景与目标

研究过程与设计

实验成果及分析

总结与展望



O1
PART ONE

研究背景与目标

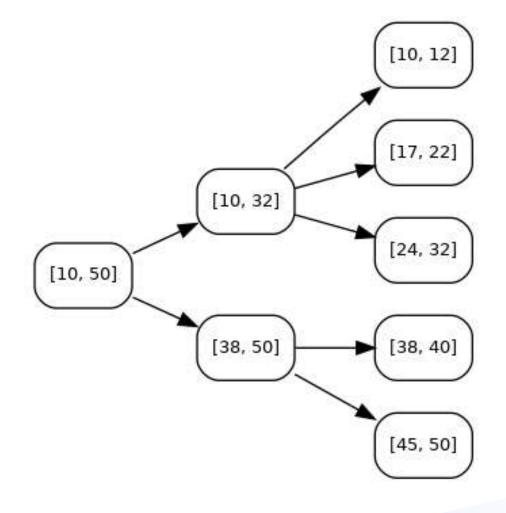
树结构的应用场景?



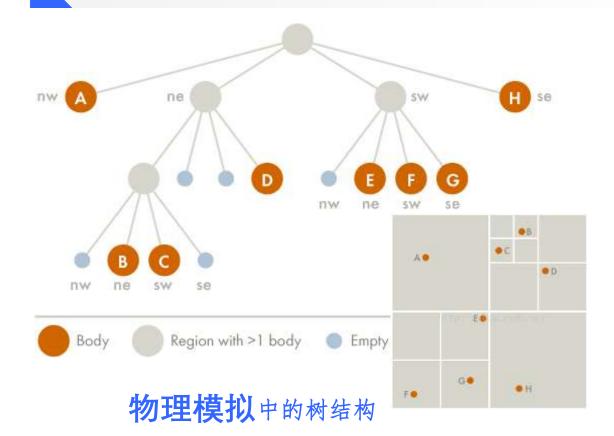
树是计算机科学领域的各类研究中常用到的一种数据结构

B树及其变体(如B+树和R树)

在**数据库系统**中被广泛用于<u>索引数据</u>, 支持快速的插入、删除和查询操作。



树结构在多领域的广泛应用



N体模拟中, Barnes-Hut算法利用树结构,将计算复杂度从O(n²)降低到O(nlogn),显著提升了模拟效率。



光线算法中的树结构

光线追踪算法依赖于树结构 (BVH树)

来加速光线与场景几何体的相交测试 生成高质量的图像。

研究背景与目标

研究过程与设计

实验成果及分析

总结与展望

光追当中的树遍历加速



计算机图形学中的树结构

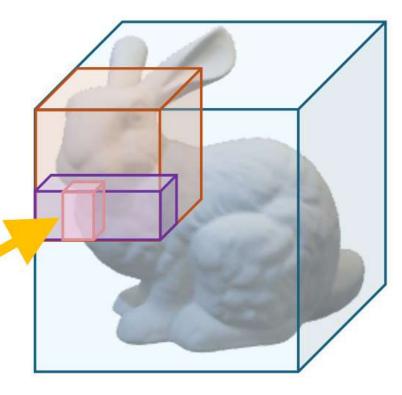
在计算机图形学中, 光线追踪算法依

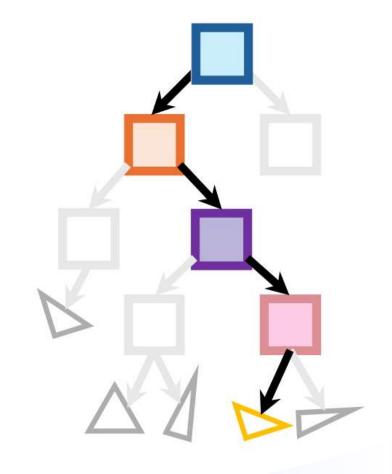
赖于树结构(典型如k-d树, BVH树)

BVH树 (Bounding Volume

Hierarchy) ,即层次包围体

BVH通过层次化的包围盒结构, 能够减少光线与几何体的交集测试次数显著提升了渲染效率。





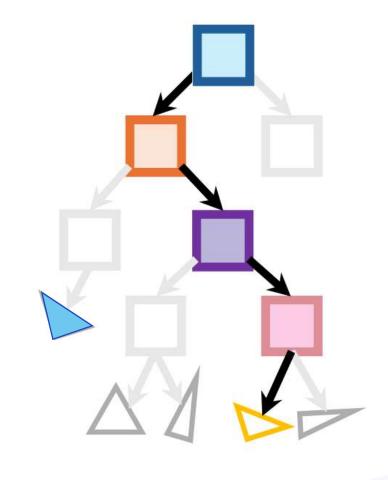
光追当中的树遍历加速



为了提升光线追踪当中BVH树遍历的性能,主流GPU厂商在硬件中集成了光线追踪加速器
 (Ray Tracing Accelerator, RTA)

RTA通过专有化的固定功能的光追单元设计, 显著提升了BVH树结构的遍历效率

然而,由于RTA设计的固定化及专有化 除光追外,其他的树结构并不能简单的利用RTA硬件来 加速自身遍历



研究背景与目标

研究过程与方法

实验成果及分析

总结与展望

光追当中的树遍历加速

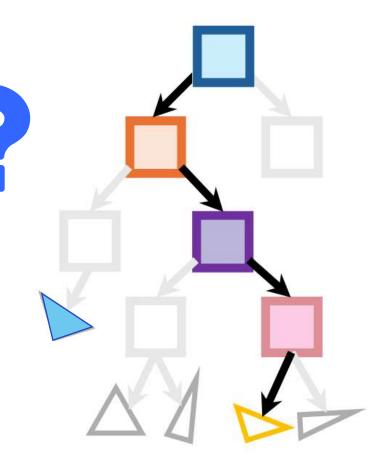


本研究关注的核心问题是:

是否可以将"现有RTA架构中,仅用于 BVH树的专用加速",

应用到其他树遍历算法的加速中?

然而,由于RTA设计的固定化及专有化除光追外,其他的树结构并不能简单的利用RTA硬件来加速自身遍历





02

PART TWO

研究过程与设计

实验成果及分析

研究过程

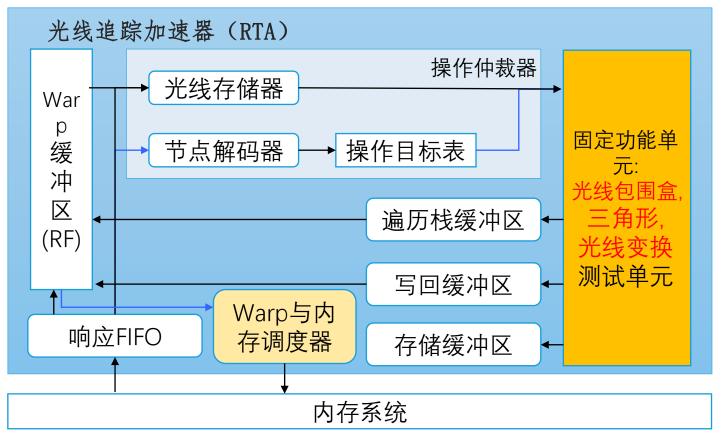


本研究尝试构建一种**更具普适性的树遍历加速方案**,在**保留RTA硬件优势**的基础上,探索其在不同空间结构中的**适用性**与改造路径。

- 提出了基于RTA硬件复用进行修改的TTA(Tree Traversal Accelerator)树遍历加速器
- 其在保留原有RTA硬件逻辑设计的基础上,还能为B树搜索、N体模拟等树遍历操作提供支持。

TTA: RTA功能模块的复用扩展





如图所示,图为Vulkan-sim当中模拟的GPU光 线追踪加速单元 (RT unit)

- 研究针对其三类固定功能单元的api设计 进行了扩展,使其在硬件层面也能够额外 支持两类树遍历算法当中常用的关键操作:
- 1. 查询键值比较 (Query-Key Value Comparison): 索引搜索
- 2. 点对点距离计算 (Point-to-Point Distance Calculation) : 半径搜索

然而, 由于其仍采用的是原本固有的运算单元, 对于更复杂逻辑的树结构适配较差!

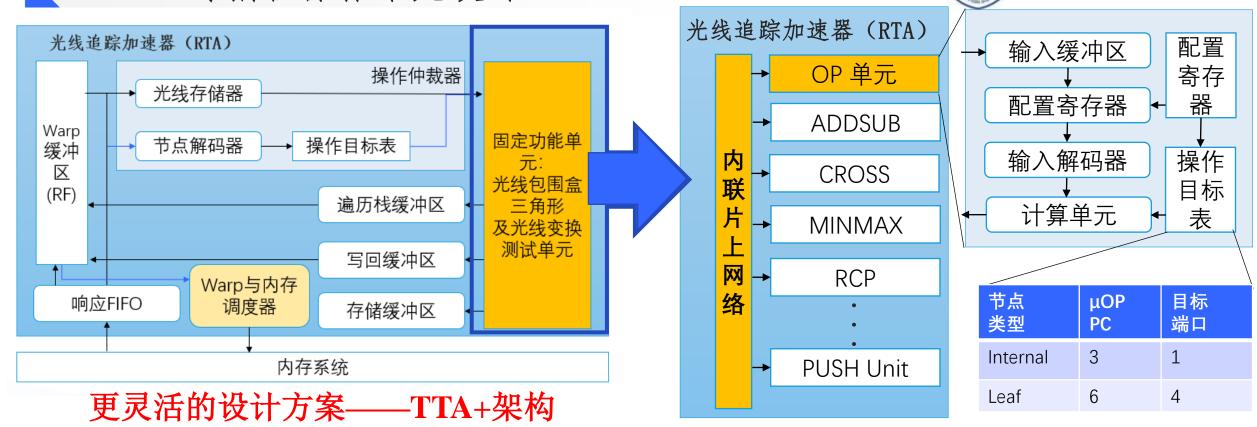
研究背景与目标

研究过程与设计

实验成果及分析

总结与展望

TTA+: 可编程操作单元设计



- 通过把原本的固定功能管线分解成一个个独立的计算单元,通过可编程OP单元设计,以此 完成更细化的树遍历逻辑和数据结构适配。
- 尽管该设计在效率方面稍低于TTA,然而在可扩展性以及灵活性方面有较大优势,可适配 更多样化的应用需求(比如Ray-Sphere(光线与球体)的相交测试)

研究背景与目标

研究过程与设计

实验成果及分析

总结与展望

南京都電大學



O3 PART THREE

实验成果及分析

实验测试: 比较多种树遍历结构的运行效果



实验平台: Vulkan-Sim——光线追踪硬件仿真平台

Benchmark:

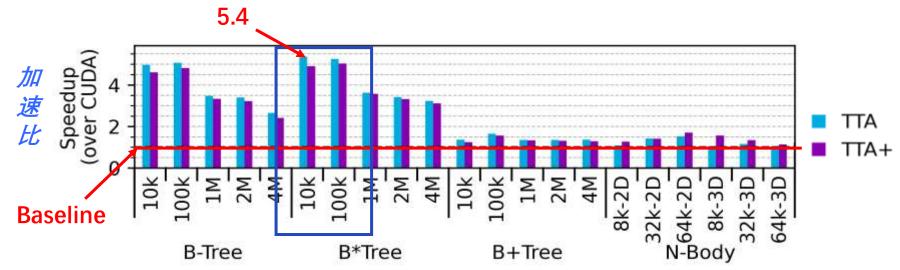
- Btree及其变体:索引查询,搜索
- N-body: 多体模拟仿真
- RTNN: 半径搜索算法
- WKND-PT:复杂场景(球体交集)
 测试

Comparison:

- 基准测试: Cuda单元(Vulkan-sim RTA vkCmdTraceRaysKHR() api)
- TTA: 可复用硬件单元设计,低损耗扩展 应用场景
- TTA+:可编程性运算单元设计,拆解固定 单元,进一步支持复杂场景逻辑

TTA: 最优仿真加速效果展示





图中展示的是B树的变种及N体模拟在TTA架构上运行的加速效果,纵轴是加速比

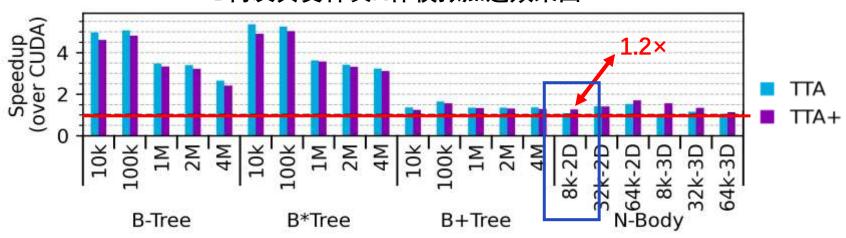
从实验结果来看,TTA架构对树结构查询的加速效果显著:

• 如图所示,在B-Tree及其变种(B*Tree、B+Tree)的查询任务中, TTA相比纯GPU通用核心的基线方案,最高实现了**5.4倍的性能提升**。

TTA与TTA+仿真加速效果展示: B-tree和N-body仿真







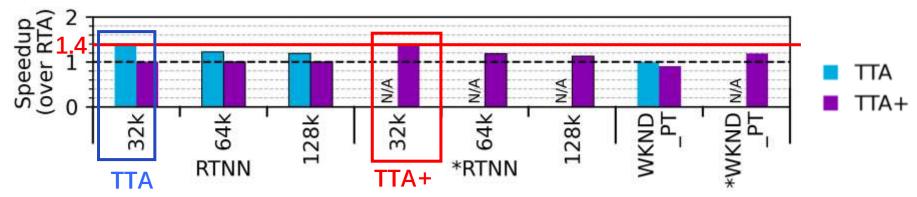
效果:

- 如图所示,我们观察到N-Body仿真的性能进一步提高了 1.2×,这使得TTA+的整体加速提高到 1.9×。
- 这一结果表明,有机会通过利用 TTA 和通用内核之间的并行计算来优化 TTA+。
 - B 树和B*Tree 查询 在传统 GPU 上受到明显发散的影响, TTA 中的<u>专用遍历功能</u>缓解了 这种情况。
 - 由于 N-Body 仿真在树遍历后进行了大量计算,因此我们还评估了合并树遍历内核和后处理内核的性能,这使得 TTA 和通用内核能够并行工作。

TTA与TTA+加速效果展示: 半径搜索和复杂场景仿真



半径搜索和Lumibench中球体交集仿真加速效果图



效果:

- 用 TTA替换了昂贵的交集着色器后,RTNN半径搜索性能就提高了 1.4×。
- 而对于TTA+,即便光线包围盒(Ray-box)着色器相交延迟较长,优化替换相交着色器(*RTNN)后,我们同样观察到速度提高了1.4×。
 - RTNN 和 WKND PT 应用程序已在其基准测试中使用 RTA。然而,只需用 TTA 替换 昂贵的交集着色器,RTNN半径搜索性能就提高了 **1.4×**,此外,现有的RTNN速度比 CUDA半径搜索的实现更快。
 - 对于 TTA+,由于Ray-Box相交延迟较长,RTNN的基线实现速度会变慢,但通过优化替换相交着色器 (*RTNN),我们同样观察到速度提高了 1.4×。

研究背景与目标



04

PART FORE

总结与展望

实验成果及分析

课题总结



研究目标

本研究尝试构建一种**更具普** 适性的树遍历加速方案,

在保留RTA硬件优势的基础 上,探索其在不同空间结构 中的适用性与改造路径。

设计方案

提出了TTA和TTA+两种设计方案,

通过研究RTA的架构原理和 优化策略,将其成功经验推 广到更广泛的树遍历应用中, 验证了RTA在其他领域的应 用潜力。

研究成果

显著提升了树遍历操作的性能和能效。

TTA实现了B树搜索高达5.4×的加速,能耗降低62%, TTA+ 支持更多树遍历应用,如N体 模拟和半径搜索。为硬件加速 器设计提供了新思路。

展望未来: 我们可以



- 1. 进一步优化TTA和TTA+的设计,提升性能和灵活性。通过持续改进硬件设计和编程接口,使 其能够更好地适应不同树遍历应用的需求。
- 2. 推广TTA在更多领域的应用,如:
 - 在机器学习中,TTA可以用于加速决策树的遍历操作,提高模型训练和预测的效率。
 - 在数据挖掘中, TTA可以用于加速数据索引和查询操作, 提高数据处理效率。
- 3. 持续创新: 随着人工智能和大数据技术的快速发展, 树遍历操作的应用将更加广泛。
 - 通过持续创新,推动相关领域的技术进步。继续将TTA的技术优势与这些领域的应用需求相结合,
 - 通过与企业合作,将TTA的技术成果应用到实际产品中,为行业发展提供支持。



谢谢!

恳请各位指导老师批评指正!

汇报人: 罗方喆 汇报时间: 2025.4.10