# 体素引擎实现原理

**Voxel Engine Implementation** 

## ▶ 体素基础

- **△ 体积像素**: 3D空间中的最小表示单位
- ❷ 类似于2D图像中的**像素**概念
- ❷ 每个体素存储位置、颜色和材质信息

### ❖ 引擎特点

- **★** 天然适合**体积数据**渲染(云、烟雾等)
- ★ 可实现真实光线散射效果
- ★ 美术资产创建成本低,适合开放世界游戏
- ★ 支持动态修改世界结构



**Voxel Rendering Techniques** 



### 

- > 从视点发射光线穿过体素网格
- > 计算光线与体素的交点和距离
- > 根据体素属性计算像素颜色

### 优势

高质量体积效果

自然光照模型

半透明支持





### **Marching Cubes** 算法

- > 从标量场提取等值面
- > 将体素网格转换为三角形网格
- > 使用查找表确定顶点连接方式

### 优势

平滑表面

兼容传统渲染

硬件加速



### 渲染方法比较

光线投射

适合体积渲染

**Marching Cubes** 

适合表面渲染

混合方法 结合两种技术优势 实例化渲染

优化大量重复体素

GPU计算

利用并行计算加速

# 体素数据结构

**Efficient Voxel Data Structures** 



### 基础存储方式

**☆** 3D数组:简单直接但内存消耗大

☞ 哈希表:仅存储非空体素,节省空间

曲 体素块:将体素组织为更大的块

#### 存储优化

颜色索引

行程编码

差分压缩



### 小叉树 (Octree)

- ▼ 将3D空间递归划分为8个子立方体
- 仅细分包含体素的区域,跳过空区域
- Q 支持快速空间查询和视锥剔除

### 八叉树优势

内存效率高

LOD支持

快速碰撞检测



### 数据结构比较

#### 3D数组

适合小型密集场景 O(1)访问

#### 八叉树

适合大型稀疏场景 O(log n)查询

#### 体素块

适合地形类场景 O(块大小)访问

#### 混合结构

平衡性能与内存 自适应选择

# 体素引擎优化技术

**Voxel Engine Optimization Techniques** 







### 优化技术性能对比



# 体素引擎应用与案例

Voxel Engine Applications & Case Studies







### 体素技术应用领域



**游戏开发** 开放世界沙盒 体积渲染

医学影像可视化



地形生成 程序化景观



VR/AR**应用** 交互式环境



**科学模拟** 分子结构可视化