我们将解释如何创建**底层加速结构（Bottom Level Acceleration Structure, BLAS）​**和**顶层加速结构（Top Level Acceleration Structure, TLAS）​**。  
这些加速结构（AS）是为了加速场景的光线遍历，并确保光线追踪能够以交互式的速度运行。

这些加速结构通常以**有界体积层次结构（Bounding Volume Hierarchy, BVH）​**的形式实现。BVH 将场景和单个网格划分为包围盒（Bounding Boxes），然后将它们组织成一棵树。树的叶子节点是唯一包含几何数据的节点，而父节点定义了包含子节点的体积的位置和范围。





























 







