NT6015

NT6015

2019(Odd)

Time : 3Hrs.

Sem. VI / C. S. E Computer Graphics

1618604

Full Marks : 70

Pass Marks : 28

Answer all 20 questions from Group A, each question carries 1 marks.

ग्रुप-A से सभी 20 प्रश्नों के उत्तर दें, प्रत्येक प्रश्न का मान 1 अक है।

Answer all **Five** questions from **Group B**, each question carries **4** marks.

ग्रुप–B से सभी पाँच प्रश्नों के उत्तर दे, प्रत्येक प्रश्न का मान 4 अक है।

Answer all **Five** questions from **Group** C, each question carries 6 marks.

ग्रुप–C से सभी पाँच प्रश्नों के उत्तर दें, प्रत्येक प्रश्न का मान 6 अंक है।

All parts of a question must be answered at one place in sequence, otherwise they may not be evaluated.

एक प्रश्न के सभी अंशों का उत्तर एक ही जगह (लगातार क्रम में) होना चाहिए, अन्यथा वे जाँचे नहीं जा सकते हैं।

The figure in right hand margin indicate marks. दाएँ पार्श्व के अंक पूर्णोंक के सूचक हैं।

OR(अथवा) Give the matrix representation for two dimensional scaling, shearing and reflection.

16

दो आयामी स्केलिंग, शीयरिंग और प्रतिबिंब के लिए मैट्रिक्स रिप्रेजेंटेशन लिखें।

Draw and explain the block diagram of raster scan display system.

रेखापुंज स्कैन प्रदर्शन प्रणाली के ब्लॉक आरेख को खीचे और समझाये।

OR(अथवा)

Differentiate between random scan and raster scan.

यादृच्छिक स्कैन और रेखापुंज स्कैन के बीच अंतर बताये।

9. Explain DDA algorithm. Also, write the advantages and disadvantages of DDA algorithm.6

P.T.O

	<u>र्</u> ट्र <u>भ</u> ्रम्ह क	<u>ர</u> ்சர நாழ நிர		$^{1}S^{2}L^{1} = L^{2}$	¹ S (ዾ)	
$0 = 5 \times 9$	Answer all Five Questions.			$^{\mathrm{T}}\mathrm{S}^{\mathrm{T}}\mathrm{L}=^{\mathrm{T}}\mathrm{S}^{\mathrm{T}}$	^с Т (म)	
				$^{\mathrm{T}}\mathrm{L}^{\mathrm{T}}\mathrm{S}=^{\mathrm{T}}\mathrm{L}^{\mathrm{T}}$	s (ه) ا	
	GROUPC			$\mathbf{S}^{T} \mathbf{S} = \mathbf{S}^{T} \mathbf{S}^{T}$	S (Æ)	
	Stilleds		-:16 ち			
			मिक्र्रीमि ाण्फ्रानाम	ल्म कि _र न प्रॉर्फ _र न व्य	г \$ Ft	
			म्फ्रक्शीए US म्फ्रूडी	म एनिकिम (इ. २ वप्र	ट ज्री ष्ट (i)	
				$^{\mathrm{T}}\mathrm{S}^{\mathrm{T}}\mathrm{L}^{\mathrm{T}}$	¹ S (p)	
				$\tilde{\mathbf{S}}^{\mathrm{T}} = \mathbf{L}^{\mathrm{T}} \tilde{\mathbf{S}}^{\mathrm{T}}$	$(c) T_2$	
				$L^{T} = R^{T} L^{T}$	$^{T}S(q)$	
				$^{1}S^{2}S = ^{2}S$	₁ S (b)	
				uəqt sə:	matric	
			o translation	wt and T_2 and T_2 are two	matrix	
			re two scaling	graphics, if S ₁ & S ₂ an	(i) In 2D	
। ईं तिंह के प्रकार नित्रकी उध रेंडे एक नष्टमंत्रसमांत्र		: ^{छि} नि रुक	म्ह कि फ़क्वी फ्रांध	<i>µட</i>		
What is transformation? write its different types.		J720=20		: suoitdo		
		nert si tedW	. Choose the most suitable answer from the following			. I
ОВ(अञ्चय)			CBOUPA			ŗ
F000101	27	C1001)1	C1001\1	_		0101
F098191	SI	2109LN	2109LN	7	7098	8191

१ई ताता जाता है।		$t(_{0}P_{+}^{T}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P_{-0}P$
मिड पॉइट सकेल ड्राइग एला)रिदम का उपयोग		$f(0^{-1} - 1^{-1}) = 0^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} - 1^{-1} $
9		$f(_{0}^{-1} - q) + \frac{1}{2} = (1) + \frac{1}{2} +$
algorithm?	• /	(where $0 \le 1 \le 1$ is: $(1 \ge 1 \le 1 \le 1)$ is:
aniwerb elerie trion-him anian elerie a werb of woH	Ľ	Parametric Equation of straight line

(ii)

161	8604	14	NT6015
	अलियासिंग और एंटी– करें।	अलियासिंग को परि	रेभाषित
5.	Explain about Southerl clipping.	and Hodgeman pol	ygon 4

सदरलैंड हॉजमैन बहुभुज कतरन के बारे में बताएं।

OR(अथवा)

Explain about curve and area clipping.

क्रव और एरिया क्लिपिंग के बारे में बताएं।

6. Write the type of parallel projection.

4

समानांतर प्रेक्षपण कितने प्रकार के होते है।

(ii) सीधी लाइन के लिए पारामैट्रिक समीकरण है:-(3) $P(t) = P_0 + (P_1 + P_0)t$ (3) $P(t) = P_0 + (P_1 - P_0)t$ (4) $P(t) = P_0 - (P_1 - P_0)t$ (5) $P(t) = P_0 - (P_1 - P_0)t$

3

(iii) GIF supports (a) 256 colours

NT6015

- (b) 572 colours
- (c) 1024 colours
- (d) 16 million colours
- (iii) GIF समर्थन करता है।
 (अ) 256 रंगे
 (ब) 572 रंगे
 (स) 1024 रंगे
 (द) 16 मिलियन रंगे
- (iv) Dragging in computer graphics can be achieved through which of the following transformation?
 - (a) Translation
 - (b) Rotation
 - (c) Scaling
 - (d) Mirror reflection

<u>+</u>	मरने की तकनीकें क्या ईं? व्याख्या क	фÞ	nant roiragus si gniwarb anil s'mah	(vi) Bresen
alain. 4	at are the curve fitting techniques ? Exp	ЧМ ' р	(स) एव हाशन (स)	(रू) (रू) (र्थ)
। <u>र</u> ुक १	हह में लाक्षीम में शह के हतेव्रीय मेक	ञीर	राज आह ज्यूत इट्रेक्शन ऑफ म्लू हेम्पूर्य	(편) (편) (편)
·suc	cuss in brief about inverse transformatio	Dis	-:ई लाइ क	(A) DDV
	ОВ(अञचा)		dition error & (b)	(a) (b) (a)
4 र	ह मोग्ह में श्रेष्ठ कं कमिक्ता कि मिश्म मे	5¢	vantage of DDA is: und of error otraction error	vbszi U (v) (a) Ko) (d) (d)
	scribe about pattern filling techniques.	3. Deg	<u> </u>	杄 (を)
	्रई 1फ्रह रुसह	मर्त्स	टेशन र निर्म	乍 (声) み (円)
	at is frame buffer?	ЧМ	स में ड्रोगेंग को प्राप्त किया जाता है। सिलेशन	रुली।ए इ.(स्ट)
	ОВ(अञचा)		भूत्र स्वानतरण द्वारा कम्प्यूटर	<u>र मिन्ड</u> ्र (vi)
1018604	٤I	\$109LN	SI09LN 7	1098191

(d) It is easily computable

(b) No round-up is required

(a) It does not require floating point arithmetic

(c) Both (a) and (b)

DDA because

Define aliasing and anti-aliasing.

OB(સેજ્ઞવા)

1618604	12	NT6015	NT6015	5 1618604
(xx)	समानांतर प्रक्षेपण से पता चलता है (अ) किसी वस्तु की सच्वी छवि (ब) किसी वस्तु की सही साइज (स) किसी वस्तु का वास्तविक शेप (द) इनमें से सभी		(vi)	डी डी ए की तुलना में ब्रेसेनहैम की लाइन— ड्राइंग बेहतर है। (अ) इसमें फ्लोटिंग—पॉइंट अंक गणित की आवश्यकता नही होती है (ब) राउंड अप की आवश्यकता नही है। (स) (अ) और (ब) दोनों (द) यह आसानी से गणना योग्य है।
			(vii)	The memory are which holds a set intensity values for all the screen points is: (a) Frame buffer (b) Refresh RAM (c) Video cache (d) RAM
	GROUP B		(vii)	स्मृति क्षेत्र जो सभी स्क्रीन बिंदुओं के लिए एक सेट तीव्रता मान रखता है। (अ) फ्रेम बफर (ब) रिफ्रेश रेम (स) वीडियो कैश
Answera	11 Five Questions			(द) रम
सभी पाँच	प्रश्नों के उत्तर दें	$4 \ge 5 = 20$	(viii)	The amount of memory in frame buffer is called:
2. Expla	ain about CRT.	4		(a) Bit plane(b) Plane(c) Bit
सी अ	गर टी के बारे में व्याख्या करें			(d) None of these

1018604	П	S1091N	\$109LN	9	†098191
निम्ह कि हा	अलग–अलग दृश्य के साथ हि		मात्रा को कहा जाता	कि रिमिम में रुसक मक्ष	(iiiv)
हा जाता है।	क कि 1एकीए कि निछ्ठ र्राष्ट			Ř	
	(अ) <u>वि</u> डोइंग			न्नि रही (स)	
	(ब) कपरन			म्ह्र (ष्ट)	
	ा <u>िक</u> र्फा (म)			5 ब्रि (म्र)	
	(द) (अ) और (ब) दोन <u>ों</u> ।			हिम ड्रेकि मि मिम्ड्र (घ्र)	
that are applied	The most basic transformation	(xix)	gurve at the starting	The slope of the Bezier of	(xi)
:9:	in three-dimensional planes an		-:vu l	of the curve is controlled	
	(a) Translation			(a) First control point	
	gnilso2 (d)		str	(b) First two control poin	
	(c) Rotation		stni	(c) First three control po	
	əsətt to IIA (b)		S	nioq lottaos tuot llA (b)	
मीन आवामी	ग्र कि नुनियादी परिवर्तन जो	(xix)	निषिठ के कि प्रा	रीब में जारुमुष्ट कि का	(xi)
	समतलों में लागू होते हैं।		\$.	ाठारू ा४की <u>ठही</u> ४नी कि	
	(अ) अर्नेवाद			ट्टबी एहफ्रेन लिइम (स्)	
	(ब) स <u>्</u> मिक (ब)		<u>ک</u> ا	ब एहफनी कि जिड़म (b)	
	म्हिर्टाप् (म्र)		<u>वि</u> द	णहंष्टने न्ति ७३७ (म)	
	(द) इनम <u>ें</u> से समी		<u>ې او</u>	ो एहंछनी प्राह मिम्र (ह)	
:	Parallel projection shows the :	(xx)	ed for:-	z- buffer algorithm is us	(x)
	tooido na to ogami ourt (a)		I	(a) Frame buffer remova	
	(b) True size of an object			(b) Hidden line removal	

noiteminA (b)

(c) Rendering

esent to IIA (b)

tooject an object (0)

1618604

NT6015

Z- बफर एल्गोरिथम के लिए प्रयोग किया (x) जाता है (अ) फ्रेम बफर हटाने (ब) छिपी हुई रेखा को हटाना (स) प्रतिपादन

7

- (द) एनीमेशन
- When projection lines are perpendicular to (xi) the view plane then such type of projection is called
 - (a) Parallel
 - (b) Perspective
 - (c) Orthographic
 - (d) Oblique
- जब प्रक्षेपण रेखाएँ दृश्य समतल के लंबवत (xi) होती है तो इस प्रकार के प्रक्षेपण को कहा जाता है।
 - (अ) समानांतर
 - (ब) परिपेक्ष्य
 - (स) ओर्थोग्राफिक
 - (द) परोक्ष
- After arbitrary 2D transformation, a pair of (xii) parallel lines
 - (a) Become intersecting
 - (b) Become coincident
 - (c) Remain parallel
 - (d) Become circular arcs

- (xvi) रेजुलेशन-परिभाषित किया जा सकता है (अ) घटक की संख्या (ब) छोटे वर्ग बक्से की संख्या (स) पिक्सेल की संख्या (द) प्रतियूनिट लंबाई में पिक्सेल की संख्या
- (xvii) In Bresenham's circle generation algorithms & If (x,y) is the current pixel position then the x-value of the next pixel position is-(a) X
 - (b) X-1
 - (c) X+1
 - (d) X+2
- (xvii) ब्रेसेनहेमन वृत उत्पत्ति एल्गोरिध्म में यदि (x,y) वर्तमान स्थिति है तो अगली पिक्सेल स्थिति के लिए x का मान क्या होगा। **(**अ) X (ब) X-1 (स) X+1
 - **(द)** X+2
- (xviii) The process of selecting and viewing the picture with different view is called-?
 - (a) Windowing
 - (b) Clipping
 - (c) Projecting
 - (d) Both (a) and (b)

	(c) Number of pixels		(c) Stroke- writing CRT	
are boxes	(b) Number of small squa		(b) Raster CRT	
1	(a) Number of componen		(a) Calligraphic CRT	
y by	Resolution can be defined	(ілх)	CBT' is:	
			The term that is not synonymous with vector	(vix)
र <u>्</u> ध लथा	(द) समानांतर स्वीप की ⁽			
भूखला	कि मध्यम रुतानामर (म)			
<u>.</u> ส [ั] ศผเ	(ब) समायायर ब्याका का		(祖) <u>98</u> 月四 <u>99</u> 4 <u></u> (4)	
			(ब) बिंद की कतरन	
<u>11-15-</u> 18 f		()	(अ) आइन की कवरन	
	ई रिष्ठ एक फ्रमिलर्भ	(AX)	र्श्वाया ई	
- J-	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·		प्रहिली परिप्रम का स्ट्रीलिंग म्हेलिये हिल्ला किया	(iiix)
saə	(d) Series of parallel swee			
uni	(c) Series of parallel med		(d) Hybrid clipping	
SĂ	(b) Series of parallel bloc		(c) Polygon climaing	
S	eries of parallel lines		(h) Point (h) Po	
	Raster means:	(AX)	Sufficitation - Frodgemon argonum is used for.	(1111)
			" of hour of addition to accorbed hadredited	(
	म् <i>र्कम</i> कछनी द्राप्र (त्र)		(ദ) ദ്ലയ്ക്ക് ബന്ത പ്രത്യം പ്രത	
ि रु	(स) स्ट्रोक लेखन सी आ		(4) 4444107 500 6 (4) 4444107 500 6	
	(ब) रेखापुज सीआर टी			
	(अ) मैं अलग्म मा आप डा			
			4 fits the attrict the (ic)	
				(111)
हिम्न एरोएग एक दि	पारः पिर एन्स्ट्रेस स्थाह इति	(का कि फिशल फांफाप्पर शह के म्हेछ्या हि १	(!!x)
1098191	6	\$109LN	\$109LN 8	†098191

(d) Random -scan CRT

(d) Number of pixels per unit length

161860417NT6015डी डी ए एल्गोरिथ्म की व्याख्या करें। तथा डी डीए एल्गोरिथ्म के लाभ और हानि को लिखें।

OR(अथवा)

Describe Cohen-Sutherland algorithm for clipping line under 2D- co. ordinate system.

2 डी समन्वय प्रणाली के तहत क्लिपिंग लाइन के लिए, कोहेन सदरलैंड एल्गोरिथ्म का वर्णन करें।

10. Differentiate between the following :

(i) Simulation and animations

(ii) Visualisation and image processing .

6

निम्नलिखित के बीच अंतर करें

(1) सिमुलेशन और एनिमेशन

(2) दृश्य और छवि प्रसंस्करण

 1618604
 17
 NT6015

 डी डी ए एल्गोरिथ्म की व्याख्या करें। तथा डी डी

 ए एल्गोरिथ्म के लाभ और हानि को लिखें।

OR(अथवा)

Describe Cohen-Sutherland algorithm for clipping line under 2D- co. ordinate system.

2 डी समन्वय प्रणाली के तहत क्लिपिंग लाइन के लिए, कोहेन सदरलैंड एल्गोरिथ्म का वर्णन करें।

10. Differentiate between the following :(i) Simulation and animations(ii) Visualisation and image processing .

निम्नलिखित के बीच अंतर करें (1) सिमुलेशन और एनिमेशन (2) दृश्य और छवि प्रसंस्करण

1018604

1018604

унуң ғБріун (2)

धीर्घी प्रसाह प्रिष्ठ (१)

(ii) Diffuse reflection

computer graphics:-

(i) Depth buffer method

<u>–र्रक</u> ाष्ठ्राफ

(ii) Diffuse reflection (i) Depth buffer method computer graphics:-Explain the following terms in the context of

OB(સેજ્ઞેવા)

81

унуң ғБріун (2) धिनि प्रसाह प्रिष्ठ (१) <u>–५</u>क ाष्ठ्राफ कि तर्छातिन्मिति मिं भित्रम के सुम्बर्गाए रुउष्ट्रक

11. Write any two polygon interface algorithm.

। छिली कि म्थिगिल्ग एक्फेर हु कि की लिखे। 9

O*B***(अञ्चया)**

Explain about Bresenham's line drawing algorithm.

| ग्रीत्रेब में राह के स्प्रिंगिलग एछरेसि छिर्न महैन्मिह

Explain about Bresenham's line drawing algorithm.

(ાંગ્લા) (ગ્રેલા)

कि त्रछीतिन्निति मिं भित्रम के सुकली।ए रुउष्ट्रक

Explain the following terms in the context of

81

OB(સેજ્ઞેવા)

11. Write any two polygon interface algorithm.

) गृत्तिष्ठ में राह के मर्छनीतिम्म एखने कि महैन्मिइ

S109TN