1. Rezolucija monitora klasicna je 72 do 100ppi
2. Da ●
3. Ne ○
4. Frekvencija talasa svjetlosti predstavlja
5. Njenu boju ●
6. Nista od navedenog ○
7. Njenu amplitude ○
8. Njen intenzitet ○
9. Koliko je mogucih nacina orijentacije Kartezijevih osa?
10. 8 ●
11. Nista od navedenog ○
12. 6 ○
13. 4 ○
14. TIFF moze imati
15. 2 gigapixela ○
16. Nista od navedenog ○
17. 4 gigapixela ●
18. 8 gigapixela ○
19. Quantization predstavlja
20. Duzinu vremenskog intervala u kojem se vrsi mjerenje ○
21. Nista od navedenog ○
22. Intenzitet zvucnog signala ●
23. Amplitude zvucnog signala ○
24. Ljudsko oko detektuje svjetlost fotoreceptorima u oku
25. Da ●
26. Ne ○
27. Supstraktivni model radi
28. Blokiranjem crvene svjetlosti pigmentima na bijeloj podlozi ○
29. Blokiranjem bijele svjetlosti pigmentima na bijeloj podlozi ●
30. Blokiranjem bijele svjetlosti pigmentima na crvenoj podlozi ○
31. Nista od navedenog ○
32. Pojam sampling rate predstavlja
33. Duzinu amplitude intervala ○
34. Duzinu vremenskog intervala u kojem se vrsi mjerenje ●
35. Intenzitet zvucnog signala ○
36. Nista od navedenog ○
37. Vidljiva svjetlost je dio spectra elektromagnetnog zracenja talasnih duzina
38. Od 600-800mm ○
39. Od 200-400mm ○
40. Nista od navedenog ○
41. Od 400-700mm ●
42. Najcesce uobicajene jedinice za opisivanje kvaliteta slike ukljucuju (odaberi netacnu skracenicu)
43. DPI (tacke po incu) ○
44. LPI (linije po incu) ○
45. SPI (uzorci po incu) ○
46. PPN (pikseli po incu) ●
47. Koje godine je Ivan Sutherland, koji neki nazivaju i ocem racunarske grafike, razvio prvi interaktivni graficki sistem Sketchpad?
48. 1958 ○
49. 1962 ●
50. 1970 ○
51. 1973 ○
52. Kompresija koristi nesavrsenost ljudskih cula
53. Da ●
54. Ne ○
55. Algebarska tehnika se koristi za
56. Definisanje i evoluiranje jednakosti vezanih za taj prostor ●
57. Definisanje rezolucije ○
58. Definisanje rasterske tehnike ○
59. Nista od navedenog ○
60. Od koje ose zavisi da 3D koordinatni sistem lijevi ili desni?
61. y-osa je dubina, da li je pozitivan smjer “u” ili “iz” ekrana ○
62. x-osa je dubina, da li je pozitivan smjer “u” ili “iz” ekrana ○
63. z-osa je dubina, da li je pozitivan smjer “u” ili “iz” ekrana ●
64. Nista od navedenog ○
65. Sta je svjetlost
66. Elektromagnetno zračenje koje se emituje i prenosi u malim   
    paketima energije (kvantomi) ○
67. Nista od navedenog ○
68. Elektromagnetno zračenje koje se emituje i prenosi u malim   
    paketima energije (fotoni) ●
69. Elektromagnetno zračenje koje se emituje i prenosi u malim   
    paketima energije (luksi) ○
70. 3D Kartezijev prostor je
71. y-osa je dubina, da li je pozitivan smjer “u” ili “iz” ekrana ○
72. x-osa je dubina, da li je pozitivan smjer “u” ili “iz” ekrana ○
73. z-osa je dubina, da li je pozitivan smjer “u” ili “iz” ekrana ●
74. Nista od navedenog ○
75. Za prikaz slike na monitoru koristi se aditivni model boja (RGB)
76. Da ●
77. Ne ○
78. Koliko boja ima aditivni model?
79. 5 ○
80. 4 ○
81. 3 ●
82. Za matricu kazemo da je kvadratna ako je
83. m<n ○
84. m>n ○
85. m=n ●
86. Nista od navedenog ○
87. Pigment je hemikalija koja apsorbuje jednu ili vise boja, odnosno svjetlost odredjene talasne duzine
88. Da ●
89. Ne ○
90. Svaki 2D Kartezijev koordinatni sistem ima posebnu lokaciju koja se zove
91. Nista od navedenog ○
92. Nacrt ○
93. Osa simetrije ○
94. Koordinatni pocetak ●
95. Koja je tacna relacija
96. 180 = π rad ●
97. 360 = π rad ○
98. 90 = π rad ○
99. Nista od navedenog ○
100. Trihromatske teorije svjetlosti je dao
101. Newton ○
102. Young-Helmholzt ●
103. Goethe ○
104. Tehnologija koja se razvija pod imenom Digital Taste Interface
105. Nista od navedenog ○
106. Stimulira primarno culo mirisa na nosu pomocu termalne i   
     elektricne stimulacije ○
107. Stimulira primarno culo okusa na jeziku pomocu termalne i  
     elektricne stimulacije ●
108. JPEG moze kompresovati sliku koliko puta?
109. 8 ○
110. Nista od navedenog ○
111. 12 ○
112. 10 ●
113. Glavnu dijagonalu kvadratne matrice cine njeni elementi ciji su indeksi reda i vrste
114. Indeks vrste veci od indeksa reda ○
115. Nista od navedenog ○
116. Indeks reda veci od indeksa vrste ○
117. Jednaki ●
118. Aditivni model se dobija
119. Dodavanjem svjetlosti na crvenu podlogu ○
120. Dodavanjem svjetlosti na crnu podlogu ●
121. Dodavanjem svjetlosti na bijelu podlogu ○
122. Nista od navedenog ○
123. Koliko bita zauzima JPEG
124. 4 ○
125. 8 ●
126. 16 ○
127. Ko je osmislio vlastiti sistem analiticke geometrije?
128. Kartizije ○
129. Nista od navedenog ○
130. Rene Descartes ●
131. Blaise Pascal ○
132. Amplituda svjetlosnog talasa predstavlja
133. Intenzitet osvjetljenja ●
134. Intenzitet talasa ○
135. Nista od navedenog ○
136. Intenzitet talasne duzine ○
137. Sta je SpaceExplorer?
138. Uredjaj za navigaciju u prostoru ○
139. Uredjaj za manipulaciju objektima u prostoru kod 3D  
     modeliranja ●
140. Uredjaj za istrazivanje svemira ○
141. Nista od navedenog ○
142. UHS (Ultra High Speed) sabirnica podrzava brzinu
143. Od 32 do 64 MB/s ○
144. Od 64 do 128 MB/s ○
145. Od 50 do 624 MB/s ●
146. Sta je otkrio James Clerk Maxwell?
147. On je uslikao istu sliku kroz žuti, zeleni i bijeli filter, a zatim je tako dobijene crno/bijele slike projektovao kroz iste flete, čime je   
     dobio kolor sliku ○
148. On je uslikao istu sliku kroz crveni, zeleni i plavi filter, a zatim je   
     tako dobijene crno/bijele slike projektovao kroz iste flete, čime je   
     dobio kolor sliku. ●
149. On je uslikao istu sliku kroz žuti, crni i bijeli filter, a zatim je tako   
     dobijene crno/bijele slike projektovao kroz iste flete, čime je   
     dobio kolor sliku. ○
150. Gamut je dio prostora boja (paleta boja) koji se moze reprodukovati nekim uredjajem
151. Da ●
152. Ne ○
153. Oznacite koji korak ne pripada Sutherland – Hodgman-ov ili CyrusBeck-ov algoritmu (ima 5 koraka)
154. Odrezati nezeljene dijelove objekata (5) izvrsiti perspektivnu  
     transformaciju ○
155. Locirati i pozicionirati kameru ○
156. Definisati nevidljive scene ●
157. Konvertovati vrhove pomocu te matrice ○
158. Sracunati matricu za konverziju vrhova iz WCS u CCS (camera   
     coordinate system) ○
159. Bezierove krive definisane su sljedecim geometrijskim uslovima (oznaci sto ne prirada ovoj definiciji)
160. Dvije kontrolne tacke P3 i P4 koje odredjuju vektore smjera u   
     krajnjim tackama R1 i R4 ○
161. Dvije krajnje tacke P1 i P2 ○
162. Tri krajnje tacke P1, P2 i P3 ●
163. Koja se tehnika koristi za stampu
164. RGB ○
165. Nista od navedenog ○
166. CMY ○
167. CYMK ●
168. Postupak koji je osmislio Watking cesto se naziva i kao?
169. Algoritam poligona pretrage (engl. Scan-polygon algorithm) ○
170. Algoritam kruznice pretrage (engl. Scan-circle algorithm) ○
171. Algoritam linije pretrage (engl. Scan-line algorithm) ●
172. Sta predstavlja digitalin diferencijalni analizator (DDA)?
173. DDA u osnovi predstavlja algoritam za numericko rjesavanje   
     eksponencijalnih jednacina ○
174. DDA u osnovi predstavlja algoritam za numericko rjesavanje   
     diferencijalnih jednacina ●
175. DDA u osnovi predstavlja algoritam za rjesavanje linearnih  
     jednacina ○
176. Postoji vise oblika matematickih prikaza krivih linija za aproksimacije viseg reda (oznaci koji ne pripada)
177. Parametarski ○
178. Ekstrapolacija ●
179. Eksplicitni ○
180. Implicitni ○
181. Koji je zadatak OCR (Optical Character Recognition)
182. Rastersku sliku pretvara u tekst ●
183. Rastersku sliku pretvara u polygon ○
184. Rastersku sliku pretvara u krivu ○
185. Sta predstavlja postupak “AABB axes aligned bounding box”?
186. Ovaj postupak se koristi pri detekciji aproksimacije dva objekta   
     i naziva se upoređivanje objekata s koordinatnim osama ○
187. Ovaj postupak se koristi pri detekciji interpolacije dva objekta   
     i naziva se upoređivanje objekata s koordinatnim osama ○
188. Ovaj postupak se koristi pri detekciji kolizije dva objekta i   
     naziva se upoređivanje objekata s koordinatnim osama ●
189. Odluka je li poligon prednji ili stražnji se može donijeti na temelju ugla što ga normala poligona zatvara s vektorom usmjerenim prema posmatraču za slučaj ako je Np\*N<0
190. Poligon je straznji ●
191. Poligon je prednji (vidljiv) ○
192. Poligon je degenerirao u liniji (za posmatraca) ○
193. Osnovni koraci u ispunjavanju primitiva su
194. Izbor rezolucije ○
195. Izbor ugla nagiba ○
196. Izbor piksela koje treba ispuniti (zavisi od oblika) ●
197. Osnovni koraci u tom postupku (ispunjavanje primitivnih oblika) su: izbor piksela koje treba ispuniti (zavisi od oblika), izbor vrijednosti koju treba pridjeliti odabranim pikselima (zavisi od načina ispunjavanja: bojom ili uzorkom)
198. Da ●
199. Ne ○
200. Na koliko dijelova jpeg dijeli blokove
201. 8x8 ●
202. 4x4 ○
203. 16x16 ○
204. 32x32 ○
205. Parametarski kontinuitet definisan je na sljedeci nacin (oznaci sta ne prirada ovoj definiciji)
206. Parametarski kontinuitet C n - jednakost n-te derivacije Q(t) u t   
     tački dodira odsječaka ○
207. Parametarski kontinuitet C 1 - jednakost parametara u t tački   
     dodira odsječaka ○
208. parametarski kontinuitet C 0 - jednakost parametara u t tački   
     dodira odsječaka ●
209. Sta je pinhole kamera?
210. To je jednostavni box sa fotografskim filmom F pozadi i malom   
     rupom H koja propušta svjetlo kada se otvori ●
211. To je jednostavni box sa fotografskim filmom F naprijed i malom   
     rupom H koja propušta svjetlo kada se otvori ○
212. Nista od navedenog ○
213. Algoritam za iscrtavanje linije je midpoint-line algoritam
214. Ovaj algoritam uzima x i y koordinate početka linije kao ulaz i   
     zatim računa parove x,y koordinata svih pixela između ○
215. Ovaj algoritam uzima x i y koordinate krajeva linije kao ulazi i   
     zatim računa parove x,y koordinata svih pixela između ●
216. Ovaj algoritam uzima x i y koordinate krajeva linije kao ulaz i   
     zatim parove x,y koordinata krajeva linija ○
217. Upotrebom konstante “GL\_FRONT\_AND\_BACK” koje mozemo ukloniti poligone
218. Mozemo ukloniti prednje poligone ○
219. Mozemo ukloniti i prednje i straznje poligone ●
220. Mozemo ukloniti straznje poligone ○
221. Uslovi za Hermitove krive su dvije krajnje tacke i dva vektora smjera u krajnjim tackama
222. Da ●
223. Ne ○
224. Sta je translacija
225. Kartezijeve koordinate objezbjeđuju preslikavanje između   
     brojeva i grafova (likova u 2D, tijela u 3D). ○
226. Kartezijeve koordinate objezbjeđuju preslikavanje između   
     brojeva i geometrijskih objekata (likova u 2D, tijela u 3D). ●
227. Kartezijeve koordinate objezbjeđuju premještanje između   
     brojeva i geometrijskih objekata (likova u 2D, tijela u 3D). ○
228. Sta vidi matematicka kamera koja se koristi u kompjuterskoj grafici?
229. Scene koje se fizicki nalaze ispred nje i unutar polja pogleda   
     objektiva ○
230. Efektivno “vidi” sve ●
231. Nista od navedenog ○
232. Tablica bridova (ivica) (ET, engl. Edge Table), za sve nehorizontalne bridove   
     sortiran po rastućoj y-koordinati, sadrži informaciju o:
233. x-koordinati pocetka koji ima manju y-koordinatu ○
234. y-koordinati drugog pocetka brida ○
235. promjena po x, odnosno delta x promjena pri prelasku u   
     sljedecu liniju pretrage ●
236. Gdje se parametarske krive linije treceg reda najcesce koriste?
237. Za modeliranje primitive u racunarskoj grafici ○
238. Za modeliranje poligona u racunarskoj grafici ○
239. Za modeliranje krivih linija u racunarskoj grafici ●
240. Za sta sluzi “triangle\_data”?
241. Sadrzi podatke o jednom poligonu ○
242. Sadrzi podatke o jednom bridu trokutu ○
243. Sadrzi podatke o jednom trokutu ●
244. Odluka je li polygon prednji ili straznji se moze donijeti na temelju ugla sto ga normala poligona zatvara s vektorom usmjerenim prema posmatracu za slucaj ako je Np\*N>0
245. Poligon je straznji ○
246. Poligon je degenerirao u liniju (za posmatraca) ○
247. Poligon je prednji ●
248. Osnovni inkrementalni algoritam sastoji se od sljedecih koraka (oznaci onaj koji ne pripada algoritmu)
249. Proracun vrijednosti yi=mxi+B ○
250. Sticanje piksela (xi, Round(yi)) gdje je Round(yi)=Floor(0.5+yi) ○
251. Ugao pravca k=x2+b ●
252. Proracun nagiba pravca ○
253. Proracun nove vrijednosti xi povecanjem prethodne vrijednosti  
     za 1 ○
254. Prednosti vektorske grafike nad rasterskom grafikom
255. Kvalitet slike određuje ukupan broj piksela kao i broj vrijednosti   
     za svaki pojedinačni piksel (dubina boje). Ako je dubina boje   
     veća, više se nijansi može prikazati, to znači bolju sliku kao i vjerodostojniji prikaz. ○
256. Nista od navedenog ○
257. Sve informacije su zapamćene i mogu se kasnije mjenjati, to   
     znači da micanje, razmjeravanje, okretanje i popunjavanje, itd.   
     ne smanjuje kvalitet crteža kao kod rasterske slike ●
258. Koliko bajta zauzima gif?
259. 4 ○
260. 32 ○
261. 8 ●
262. 6 ○
263. 2 ○
264. 16 ○
265. Vrste 2D sistema
266. Pravougli ☑
267. Polarni ☑
268. Cilindricni ☐
269. Kakav je process slikanja scene kod pinhole kamere
270. Zrake (zvane projectors) se generisu od midpointa prema   
     objektu ○
271. Zrake (zvane projectors) se generisu od outpointa prema   
     objektu ○
272. Zrake (zvane projectors) se generisu od viewpointa prema   
     objektu ●
273. Kako se posmatra Image plane pinhole kamera
274. može se posmatrati kao da se sastoji od višedimenzionalne   
     mreže koja sadrži kolor informaciju mapiranu na pixele ekrana   
     pomoću viewing transformacija ○
275. može se posmatrati kao da se sastoji od trodimenzionalne   
     mreže koja sadrži kolor informaciju mapiranu na pixele ekrana   
     pomoću viewing transformacija ○
276. može se posmatrati kao da se sastoji od dvodimenzionalne   
     mreže koja sadrži kolor informaciju mapiranu na pixele ekrana   
     pomoću viewing transformacija ●
277. Kod laserskog 3D skeniranja, sta je rezultat?
278. Nista od navedenog ○
279. Rezultat 3D skeniranja je “oblak tacaka” ●
280. Rezultat 3D skeniranja je “projekcija tacaka” ○
281. Rezultat 3D skeniranja je “refleksija tacaka” ○
282. Windows fontovi su definirani kao vektorska grafika
283. Da ●
284. Ne ○
285. (defun c:krug() (setq c (list 150.0 150.0)) (setq r50.0) (command "CIRCLE" c r)); end of program
286. AutoLisp program za elipsu ○
287. AutoLisp program za kruznicu ●
288. AutoLisp program za poliedar ○
289. Oznaci tablice bridova
290. PT ☐
291. APT ☐
292. ET ☑
293. AET ☑
294. PET ☐
295. Backface culling je uklanjanje nevidljivih linija i stranica
296. Da ●
297. Ne ○
298. Sto ne sadrzi “Tablica poligona (PT, engl. Polygon Table)” o informacijama?
299. x-koordinatni pocetak koji ima manju y-koordinatu ●
300. zastavica koja odredjuje je li polygon aktivan   
     (je li brid(ivica(aktivan))) ○
301. koeficijentima jednadzbe ravnine ○
302. druge podatke, odnosno attribute kao sto je boja, tekstura i sl ○
303. CAD softver se dijeli na
304. Vektorski ☐
305. Hibridni softver ☑
306. Univerzalni ☑
307. Multidimenzionalni ☐
308. Specijalizirani namjenski ☑
309. Za sta sluzi “Minmaks provjera”
310. Sluzi nam kao provjera da li je poligon degenerirao ○
311. Sluzi nam kao brza provjera da li se prednji i straznji poligoni  
     preklapaju ○
312. Sluzi nam kao brza provjera da li se dva objekta ne preklapaju ●
313. Sta je vektorska grafika
314. Nacin prikazivanja slike pomocu geometrijskih oblika ●
315. Nacin prikazivanja 3D objekata ○
316. Navesti nedostatak implicitnog oblika u primjenama racunarske grafike
317. Nisu moguce visestruke vrijednosti x ○
318. Problem s kontinuitetom tangenti u dodirnim tackama  
     razlicitih segmenata ●
319. Teskoce s horizontalnim tangentima ○
320. Koji omjer imaju CAD crtezi
321. 1:2 ○
322. 1:1 ●
323. 1:10 ○
324. Formati za razmjenu izmedju softvera
325. IGES ☑
326. XFTP ☐
327. STEP ☑
328. DXF ☑
329. HEKS ☐
330. Scan konverzija je proces u kojem se neki oblik aktiviranjem pixela iscrtava na ekranu
331. Da ●
332. Ne ○
333. Vrste 3D koordinatnih sistema
334. Sferni ☑
335. Pravougli ☑
336. Cilindricni ☑
337. Polarni ☐
338. Kod 3D skeniranja tehnikom fringe-projecton sta se desava sa slikom?
339. Od dobijenih slika vrsi triangulaciju ●
340. Od dobijenih slika vrsi refleksiju ○
341. Nista od navedenog ○
342. Od dobijenih slika vrsi interpolaciju ○
343. Jednostavni geometrijski oblici su
344. Nista od navedenog ○
345. Boja ○
346. Piksel ○
347. Bezier kriva ●
348. 3D primitive (oznaci primitiv koji ne pripada ovoj grupi)
349. Kugla ○
350. Piramida ○
351. Konus ○
352. Torus ○
353. Cilindar ○
354. Kruznica ●
355. Prizma ○
356. Omedjujuci kvadri su minimalni kvadri koji u cjelosti obuhvacaju object
357. Da ●
358. Ne ○
359. Sta je API OpenGL (Open Graphics Library)
360. programski interfejs prema grafičkom hardveru, koji kontroliše ulazno/izlazne operacije interaktivno ○
361. programski interfejs prema grafičkom hardveru, neovisan o  
      platformi, koji kontroliše skup specifičnih operacija crtanja   
     2D/3D ●
362. programski interfejs prema grafičkom hardveru, koji kontroliše   
     rad grafičke kartice ○
363. Prema definiciji J.Vince-a u “3D Computer Animation”, vizualni izlaz iz sistema za animaciju je?
364. Ono sto se efektivno moze vidjeti kroz scenu ○
365. Ono sto se efektivno moze vidjeti kroz monitor ○
366. Ono sto se efektivno moze vidjeti kroz kameru ●
367. Za sta sluzi struktura “edge\_data”?
368. Sluzi za pamcenje podataka o jednom bridu (ivici) ●
369. Sluzi za pamcenje podataka o dva brida (ivice) ○
370. Sluzi za pamcenje podataka o tri brida (ivice) ○
371. Softver za konstruisanje
372. DTP ○
373. CAD ●
374. Sta se postize sa backface culling?
375. Graphics complexity ○
376. Graphics rendering pipeline ●
377. Rasterizacija poligona liniju po liniju
378. Postupak Schonkensa ○
379. Postupak Watkinsa ●
380. Geometrijski kontinuitet je definisa na sljedeci nacin (oznaci sta ne pripada ovoj definiciji)
381. geometrijski kontinuitet G0 - neprekinutost krive u tački dodira   
     odsječaka ○
382. geometrijski kontinuitet G - kontinuitet poligona ●
383. geometrijski kontinuitet G1 - jednakosti vektora smjera   
     tangente u tački dodira odsječaka ○
384. Kod “Minmaks provjere” koliko uslova je potrebno zadovoljiti?
385. 2 ○
386. 8 ○
387. 6 ○
388. 4 ●
389. AABB znaci
390. Axes aligned bounding box ●
391. Aligned axes box bounding ○
392. Axes aligned box bounding ○
393. Po cemu se razlikuju LCD i LED ekran
394. LCD ima led diode, LED ima fluorescentne lampe ○
395. LCD ima fluorescentne lampe, LED ima led diode ●
396. DTP softver sluzi za
397. Konstruisanje ○
398. Dizajn ●
399. Koje su osnovne boje za formiranje kolor slike na ekranu
400. CMYK ○
401. RGB ●
402. CMY ○
403. Koju proporciju slike je imao analogni TV i VHS video
404. 4:3 ●
405. 16:9 ○
406. Moze li sensor digitalne kamere detektovati boje svjetlosti
407. Da, naravno ○
408. Zavisi od vrste senzora ○
409. Ne, samo crno/bijelu svjetlost ●
410. Sta su primitivi?
411. Geometrijski likovi koji grade vektorsku sliku ●
412. Likovi za rasterizaciju vektora ○
413. Koliko megapiksela ima VGA format slike (640x480)
414. 0.3MP ●
415. 3.1MP ○
416. 3MP ○
417. Kada se pravi crnobijela nijansa formulom Y=1/3R + 1/3G + 1/3B, Y je nijansa
418. Bijele ○
419. Sive ●
420. Crne ○
421. Koje SD kartice treba koristiti kod 4K videa
422. miniSD ○
423. SD ○
424. microSD ○
425. SDCX ○
426. SDXC ●
427. Koji je danas najrašireniji interfejs za spajanje grafičkog adaptera na sabirnicu računara i kolika mu je propusnot?
428. PCeX 2.3 ☐
429. 28 MB/s ☐
430. PCI Express (PCIe) ☑
431. 31 TB/s ☐
432. 31 GB/s ☑
433. Rasterizacija je postupak proracuna piksela iz vektorskih primitive
434. Da ●
435. Ne ○
436. Koje podatke sadrzi “oblak tacaka”?
437. Podatke o vrsti objekata koji se trebaju skenirati ○
438. Koordinatne tacke, izracunate triangulacijom ●
439. Koji opticki fenomen koristi LCD za generisanje slike?
440. Maxwellow zakon slike ○
441. Polarizacijski film ●
442. Rastersku matricu ○
443. Za sta sluzi objektiv na digitalnoj kameri
444. Za izradu slike ○
445. Za fokusiranje slike ●
446. Za slike ○
447. Moze li pixel biti u obliku trokuta
448. Da ○
449. Ne ●
450. Moze li se iz oblaka tacaka izracunati povrsina 3D modela
451. Da ●
452. Ne ○
453. Kada se ne mogu koristiti 3D skeneri tipa “fridge-projection”?
454. Pri slabom osvjetljenju ○
455. Pri jakom osvjetljenju ●
456. Cemu sluzi triangulacija?
457. Za dobivanje oblaka tacaka, iz postupka slicnosti trouglova ●
458. Za rastersku matricu ○
459. Za 3D skeniranje ○
460. Da li je ekran pametnog telefona ulazni ili izlazni uredjaj?
461. Izlazni ○
462. Ulazni ○
463. Oboje ●
464. U stanju da lociramo kameru u WCS i usmjerimo je na skup objekata i sračunamo perspektivni pogled. (označi šta ne pripada ovom procesu)
465. Izvrsiti perspektivnu transformaciju ○
466. Sracunati matricu za konverziju vrhova iz CCS u WCS (camera  
     coordinate system) ●
467. Odrezati nezeljene dijelove objekata ○
468. Konvertovati vrhove pomocu te matrice ○
469. Locirati i pozicionirati kameru ○
470. Velicina zapisa zavisi od slozenosti i broja objekata
471. Da ●
472. Ne ○
473. Mnozenje kvarteriona (oznaci ispravno)
474. kq=w[k v] ○
475. kq=v[w k] ○
476. kq=k[w v] ●
477. Dijelovi vektorskog grafickog sistema
478. Vektorski generator ☑
479. Prikazni procesor ☑
480. Prikazna privremena memorija ☑
481. Prikazna tablica ☐
482. Prikazni uredjaj ☑
483. Ojlerova teorema
484. Zatvorena, zavisna na kompoziciju ●
485. Otvorena, zavisna na kompoziciju ○
486. Algoritam DDA?
487. Digitalni derivirani analizator ○
488. Digitalni diferencijalni analizator ●
489. Koja su dva koncepta interaktivne racunarske grafike?
490. Programski ☑
491. Sklopovski ☑
492. Parcijalni ☐
493. Deduktivni ☐
494. Sta je scan conversion?
495. Pretvaranje rasterskih slika u idealan prikaz ○
496. Pretvaranje idealnih slika u rasterski prikaz ●
497. Graficki sistem je posrednik izmedju aplikacijskom programa i prikazanog uredjaja
498. Da ●
499. Ne ○
500. Sistem bez preplitanja je interlaced
501. Da ○
502. Ne ●
503. Jedna tacka ima
504. Najvise jedan bajt ○
505. Jedan ili vise bajta ●
506. Postoji linearna i nelinearna interpolacija
507. Da ●
508. Ne ○
509. Tehnika sredisnje tacke
510. Pitteway, Van Alt ○
511. Pitteway, Van Aken ●
512. Oznaci skalarni proizvod kvarteriona
513. q1q2=w1w2+x1x2+y1y2+z1z2 ●
514. q1q2=v1v2+x1x2+y1y2+z1z2 ○
515. Aplikacijski model sadrzi
516. Graficke ☐
517. Geometrijske podatke ☑
518. Negeometrijske podatke ☑
519. Aplikativne ☐
520. Rasterska ili bitmap grafika koristi pixele
521. Da ●
522. Ne ○
523. Najjednostavniji pristup modeliranju krive linije
524. Linearna aproksimacija (prvog reda) po dijelovima ●
525. Linearna aproksimacija (prvog reda) po poljima ○
526. JMP je skok na pocetak liste
527. Da ○
528. Ne ○
529. Koliko boja moze imati jedan pixel
530. 2 ○
531. 3 ○
532. 1 ●
533. Bezierova krivulja ima minimalno
534. 2 tacke ○
535. 4 tacke ●
536. 8 tacaka ○
537. Kvarterioni se mogu predstaviti kao
538. Kompleksni brojevi sa cetiri imaginarna dijela ○
539. Kompleksni brojevi sa dva imaginarna dijela ○
540. Kompleksni brojevi sa tri imaginadna dijela ●
541. Interpolacija je tehnika stvaranja medju slika pomocu racunara
542. Da ●
543. Ne ○
544. Jednim bajtom se moze prikazati
545. 128 boja ○
546. 512 boja ○
547. 64 boje ○
548. 256 boja ●
549. 3D Kartezijev prostor je
550. Bilo koji par osa definise ravan koja sadrzi ove ose i paralelna  
     je na trecu ○
551. Nista od navedenog
552. Bilo koji par osa definise ravan koja sadrzi ove ose i sjece trecu ○
553. Bilo koji par osa definise ravan koja sadrzi ove ose i okomita  
     je na trecu ●
554. Koju osobinu ima mnozenje kvarteriona
555. Asocijativno ●
556. Komutativno ○
557. Nista od navedenog ○
558. Mnozenje kvarteriona (oznaci sta nije ispravno)
559. ki=j ○
560. ij=k ○
561. kj=i ●
562. Bressenhamov algoritam je zasnovan na
563. Aritmetici realnih brojeva ○
564. Aritmetici cijelih brojeva ●
565. Terminalis u ulazno/izlazni uredjaji
566. Da ●
567. Ne ○
568. LUT
569. Line up table ○
570. Look-up table ●
571. Nedostatak vektorske grafike je
572. Potreba za stalnim transformacijama, te nedostatak JPG   
     vektorskog formata datoteke ○
573. Potreba za stalnim proracunima, sto opterecuje resurse  
     racunara, te nedostatak univerzalnog vektorskog formata   
     datoteke ●
574. Koji su uslovi Bezierove krive
575. Tri krajnje tacke i tri dodatne tacke koje odredjuju vektore   
     smjera u krajnjim tackama ○
576. Cetiri krajnje tacke i cetiri dodatne tacke koje odredjuju vektore  
     smjera u krajnjim tackama ○
577. Dvije krajnje tacke i dvije dodatne tacke koje odredjuju vektore  
     smjera u krajnjim tackama ●
578. Uobicajnena rezolucija monitora je
579. 720 do 960 ppi(pixels per inch) ○
580. 72 do 100 ppi(pixels per inch) ●
581. 128 do 512 ppi(pixels per inch) ○
582. Koji su uslovi Hermitove krive
583. Tri krajnje tacke i tri vektora smjera u krajnjim tackama ○
584. Cetiri krajnje tacke i cetiri vektora smjera u krajnjim tackama ○
585. Dvije krajnje tacke i dva vektora smjera u krajnjim tackama ●
586. Aditivni model se dobija dodavanjem svjetlosti na koju podlogu
587. Na sivu ○
588. Na crnu ●
589. Na bijelu ○
590. Navedi nedostatke implicitnog oblika u primjenama racunarske grafike
591. Teskoce s horizontalnim tangentama ○
592. Problem s kontinuitetom tangenti u dodirnim tackama   
     razlicitih segmenata ●
593. Nisu moguce visestruke vrijednosti x ○
594. Tehnika cetverobojne stampe koristi
595. RGY matrice ○
596. RGB matrice ○
597. CMYK matrice ●
598. Navedi nedostatke eksplicitnog oblika u primjenama racunarske grafike
599. Nisu moguca popunjavanja poligona ○
600. Nije sacuvana rotacija invarijantnosti ●
601. Teskoce s horizontalnim tangentama ○
602. LED displej na svakom pikselu ima
603. Bijelu, crnu i sivu ○
604. Crvenu, zelenu i plavu ●
605. Crvenu, zelenu i zutu ○