GROUP	1. Triangulation	2.3 Essential Matrix	2.4 Camera Matrix	2.6 Reproj. Error	3.2 Disparity	3.3 SSD	3.4 NCC	3.5 Facade	3.6 Adaptive sup. weights	Opt report and notebook	Opt 1. Plane Sweeping	Opt 2. View morphing	Opt 3. Depth map fusion	Opt 4. Convert to point cloud	Mandatory	GRADE
	2	1	2	0,5	1,5	0,5	0,5	0,5	1,5	1	1,5	1,5	2	1	10,00	17,00
1	2	1	1,75	0,25	1,5	0,5	0,5	0,5	1,5	1	0	1,5	0	0	9,5	12,0
2	2	11	1	0,25	1,5	0,5	0,25	0,5	0,5	1	0	0	1,5	0	7,5	10,0
3	2	1	0	0,25	1	0,5	0	0,25	0,5	0,3	0	0	0	0,5	5,8	6,3
Advait, Ayan													•			
3	2	1	1,75	0,5	1,5	0,5	0,5	0,5	1,5	1	0	0	0	0	10,8	10,8
Rachid, Ana																
4	2	1	1,5	0,5	1,5	0,5	0,5	0,25	1,5	0,8	0	1	0	0	9,3	11,1
5	2	1	1,5	0,5	1,5	0,5	0,5	0,25	1,25	0,9	0	0	0	0	9,0	9,9
6	2	1	1	0,5	1,5	0,5	0,5	0,5	1	1	0	0	0	0	8,5	9,5
7	2	1	1	0,25	1,5	0,5	0,5	0,5	1,5	0,5	0	0	0	0	8,8	9,3