O que foi feito:

Leitura de imagens do Kinect

Inclusão do ArUco, para detecção de marcadores fiduciais

Obtenção dos parâmetros da câmera

Detecção dos marcadores, indicadores em cima dos marcadores confirmando a presença

FALTA:

Compreensão dos dados obtidos

Inserção de objetos tridimensionais em cima dos marcadores