

SCHEDA

CD - CODICI	
TSK - Tipo scheda	PST
LIR - Livello catalogazione	P
NCT - CODICE UNIVOCO	
NCTR - Codice Regione	03
NCTN - Numero catalogo generale	03272286
ESC - Ente schedatore	UNIMIB
ECP - Ente competente per tutela	S287
OG - BENE CULTURALE	
AMB - Ambito di tutela MiC	demoetnoantropologico
CTG - Categoria	MODELLI DIDATTICO-SCIENTIFICI
OGT - DEFINIZIONE BENE	
OGTD - Definizione	robot
OGTV - Configurazione strutturale e di contesto	bene semplice
OGD - ALTRA DEFINIZIONE/DENOMINAZIONE	
OGDT - Tipo	commerciale
OGDN - Altra definizione /denominazione	InO-Bot
OGDA - Codice lingua	eng
OGDS - Note	https://educatec.ch/shop/it/tts/1796/ino-bot-1-stueck
QNT - QUANTITA'	
QNTN	2
OGR - Disponibilità del bene	bene disponibile
LC - LOCALIZZAZIONE GEOGRAFICO - AMMINISTRATIVA	
PVC - LOCALIZZAZIONE	
PVCS - Stato	ITALIA
PVCR - Regione	Lombardia
PVCP - Provincia	MI
PVCC - Comune	Milano
LDC - COLLOCAZIONE SPECIFICA	
LDCT - Tipologia	università
LDCQ - Qualificazione	pubblica
LDCN - Denominazione attuale	Università degli Studi di Milano-Bicocca
LDCC - Complesso di appartenenza	U16
LDCU - Indirizzo	via Thomas Mann, 8
LDCM - Denominazione raccolta	RobotiCSS Lab

LDCS - Specifiche	Laboratorio di Robotica per le Scienze Cognitive e Sociali, IV° piano, stanza 4033
ACB - ACCESSIBILITA' DEL BENE	
ACBA - Accessibilità	sì
GE - GEOREFERENZIAZIONE	
GEI - Identificativo Geometria	1
GEL - Tipo di localizzazione	localizzazione fisica
GET - Tipo di georeferenziazione	georeferenziazione puntuale
GEP - Sistema di riferimento	WGS84
GEC - COORDINATE	
GECX - Coordinata x	9.208588
GECY - Coordinata y	45.524720
GPT - Tecnica di georeferenziazione	rilievo da cartografia con sopralluogo
GPM - Metodo di posizionamento	posizionamento esatto
GPB - BASE CARTOGRAFICA	
GPBB - Descrizione sintetica	Google maps
GPBT - Data	2022
DT - CRONOLOGIA	
DTZ - CRONOLOGIA GENERICA	
DTZG - Fascia cronologica /periodo	sec. XXI
DTS - CRONOLOGIA SPECIFICA	
DTSI - Da	2000
DTSV - Validità	post
DTSF - A	2023
DTSL - Validità	ante
DTM - Motivazione/fonte	analisi tipologica
DA - DATI ANALITICI	
DES - Descrizione	Robot a forma di piccolo veicolo con corpo trasparente su due ruote, dotato di occhi. Il robot insieme ad altri può essere alloggiato in una InO-Bot Docking Station.
NSC - Notizie storico-critiche	I robot TTS Pro-Bot e Ino-Bot hanno raggiunto la fine del loro periodo di produzione.
MT - DATI TECNICI	
MTC - MATERIA E TECNICA	
MTCM - Materia	plastica
MTCT - Tecnica	assemblaggio
MIS - MISURE	
MISZ - Tipo di misura	altezzaxlunghezzaxlarghezza
MISU - Unità di misura	cm
MISM - Valore	11x18x13

CO - CONSERVAZIONE E INTERVENTI**STC - STATO DI CONSERVAZIONE**

STCC - Stato di conservazione	buono
--------------------------------------	-------

TU - CONDIZIONE GIURIDICA E PROVVEDIMENTI DI TUTELA**CDG - CONDIZIONE GIURIDICA**

CDGG - Indicazione generica	proprietà Ente pubblico non territoriale
CDGS - Indicazione specifica	Università degli Studi di Milano-Bicocca
CDGI - Indirizzo	Piazza dell'Ateneo Nuovo, 1 - 20126 Milano (MI)
BPT - Provvedimenti di tutela - sintesi	no

DO - DOCUMENTAZIONE**FTA - DOCUMENTAZIONE FOTOGRAFICA**

FTAN - Codice identificativo	SF_R_03272286
FTAX - Genere	documentazione allegata
FTAP - Tipo	fotografia digitale (file)
FTAF - Formato	jpg
FTAA - Autore	Barbieri, Lara Maria Rosa
FTAD - Riferimento cronologico	2022
FTAK - Nome file originale	SF_R_03272286.jpg

AD - ACCESSO AI DATI**ADS - SPECIFICHE DI ACCESSO AI DATI**

ADSP - Profilo di accesso	1
ADSM - Motivazione	scheda contenente dati liberamente accessibili

CM - CERTIFICAZIONE E GESTIONE DEI DATI**CMP - REDAZIONE E VERIFICA SCIENTIFICA**

CMPD - Anno di redazione	2022
CMPN - Responsabile ricerca e redazione	Barbieri, Lara Maria Rosa
RSR - Referente verifica scientifica	Capurro, Rita
FUR - Funzionario responsabile	Bentivoglio Ravasio, Raffaella

RVM - TRASCRIZIONE PER INFORMATIZZAZIONE

RVMD - Anno di trascrizione /informatizzazione	2022
RVME - Ente/soggetto responsabile	Università degli Studi di Milano-Bicocca
RVMN - Operatore	Barbieri, Lara Maria Rosa