

SCHEDA

CD - CODICI

TSK - Tipo scheda	PST
LIR - Livello catalogazione	P
NCT - CODICE UNIVOCO	
NCTR - Codice Regione	03
NCTN - Numero catalogo generale	03272288
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	Pepper
OGDA - Codice lingua	eng
OGDS - Note	https://www.aldebaran.com/it/pepper

QNT - QUANTITA'

QNTN	1
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 umanoide.
NSC - Notizie storico-critiche	Pepper è il primo robot umanoide al mondo in grado di identificare i volti e le principali emozioni umane. Pepper è stato progettato per interagire con gli esseri umani nel modo più naturale possibile attraverso il dialogo e il touch screen. Pepper è in grado di comunicare in 20 lingue.
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	120x48x41

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_03272288

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_03272288.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