

ROBOTICA E COMPATIBILITÀ

Cari lettori,

solo nell'area archeologica delle tombe di Saqqara nel Basso Egitto a Il Cairo i risultati delle campagne di rilevamento, a partire dalle missioni italiane condotte da Edda Bresciani, di recente scomparsa, con tecnologie e metodi d'indagine cartografica hanno apportato, negli ultimi anni, un progresso reale ed un avanzamento tale da non avere confronti. Un progresso che è provato dall'ingente numero di reperti portati alla luce dalle tombe catalogate, come ormai quasi quotidianamente si legge nella cronaca, nei reportages e nei dossier internazionali. Non sarebbe improprio dire che le indagini archeologiche anche dall'anticipazione dell'esperienza di Saqqara si siano sempre più spesso estese ad un territorio e alle sue caratteristiche geomorfologiche e di antropizzazione. La mole di metadati vecchi e nuovi da archiviare e archiviati, nelle diverse condizioni e soprattutto nei componenti materiali non soltanto degli oggetti ritrovati, ma anche dei materiali di riproduzione e scansione, hanno sempre più affinato la capacità di immagazzinamento, collegamento e trasmissione dei codici che regolano l'oggettività e il funzionamento dell'accessione alla banca dati, rispondendo al linguaggio naturale ed all'informazione numerica trasmigrata o traslitterata. Non può stupire che la robotica attuale di droni, aerei e natanti da rilevamento, di sonde spaziali e di stazioni fisse e mobili, cosiddette autonome, di monitoraggio museale e archeologico seguano le impostazioni e i metodi ricettivi della comunicazione di uno smartphone, utilizzabili da chiunque.

L'elettronica non ha mai smesso di lavorare, come i primi archeologi e storici, sulla concordanza dei rispettivi parametri di catalogazione dei documenti, sempre più spesso ancorati ad un'immagine diversificata nelle diverse discipline e tecnologie di profondità applicate, che non deve essere per forza omologata, ma il più possibile definita, perché non solo l'esperto, ma chiunque possa afferrarne l'oggetto.

Eppure anche gli studiosi, i ricercatori, gli specialisti, i curatori, i periti, gli esperti e i visitatori e i lettori in genere affrontano ogni giorno le difficoltà delle differenze non solo dei dati di definizione, ma delle immagini risultanti di uno stesso oggetto quando provengono da differenti archivi e anche di uno stesso sistema che su base nazionale abbia adottato caratteristiche uniformi di comunicazione nel secolo scorso. Sistema in cui il copyright ha la funzione primaria di certificare l'oggetto in sua assenza e la proprietà del museo per la sua conservazione, come il perito di CTU che offra ad un giudice la propria esperienza di interprete: per chi non lo identifica e perché se ne possa parlare.

Questo numero di Archeomatica si è occupato di esperienze disparate e localizzate che abbiano avuto il fine ultimo di reperibilità dell'opera catalogata dentro la memoria del robot, come a Pompei lo Spot, o la banca dati a questo collegata nei diversi formati e display di scorrimento, come al Museo Dante di Ravenna.

Un robot di monitoraggio non del tutto dissimile dal Metal Detector, ancora oggi di uso generalizzato e del quale in questo numero di Archeomatica si legge un'interessante cronistoria dell'impiego dapprima in archeologia. Ma anche il robot che ha cominciato su Marte ad essere pensato come sonda di restituzione del dato e dell'immagine conoscitiva a tutti sconosciuta, non per questo irraggiungibile, conoscibile invece nella sua provenienza e perfino nel materiale grezzo di cui è fatta, da dove prelevato.

Ogni analisi del trasporto effettivo su un nuovo supporto linguistico, materiale o alfanumerico si fonda, in termini informatici, sulla compatibilità, che non deve essere congelata strutturalmente ad un'identità presunta o ad un'idea, fisica o matematica, ma in quanto esistita commisurata all'oggetto, tanto all'impressione visiva che contiene e che esprime, quanto all'impulso che ha generato, sinergico, con tutti i suoi errori scientifici o opinabili di trasmissione al futuro, compresa l'immensità bibliografica che travalica i suoi confini naturali ed i sostrati intangibili di cui l'oggetto si compone e che solo un computer è in grado di restituire alla percezione, e di surrogarlo quando l'oggetto non c'è o ve ne siano altri al suo posto.

*Buona lettura,
Francesca Salvemini*