

- Petridis, P., Pletinckx, D., White, M. 2005. A Multimodal Interface for Presenting and Handling Virtual Artifacts, in: *Proceedings of the 11th International Conference on Virtual Systems and Multimedia, Ghent, Belgium, 2005*: 91-100.
- Pezzuti, E., Ubertini, A., Valentini, P.P., Milana, M., Di Leginio, R. 2004. Una metodologia per l'analisi e l'archiviazione di reperti archeologici basata sul rilievo mediante scanner laser tridimensionali a non-contatto, in: Renno F. (a cura di), *Archiviazione e restauro di reperti archeologici mediante tecniche CAD-RP*, Università degli Studi di Napoli Federico II, Napoli: 45-86.
- Rossini, O. 2010. I colori dell'Ara Pacis. Storia di un esperimento, *Archeomatica*, anno 1, n. 3, Roma, A&C2000 s.r.l.: 20-25.
- Scopigno, R. 2006. Gestione efficiente dei dati prodotti dai sistemi di scansione tridimensionale, in: Campana S., Francovich R. (a cura di), *Laser scanner e GPS. Paesaggi archeologici e tecnologie digitali*, Firenze, All'Insegna del Giglio: 41-68.
- Sylaiou, S., Liarokapis, F., Kotsakis, K., Patias, P. 2009. Virtual Museums, a Survey and Some Issues for Consideration. *Journal of Cultural Heritage*, vol. 10, issue 4: 520-528.
- Vlahakis, V., Ioannidis, M., Karigiannis, J., Tsoiros, M., Gounaris, M., Stricker, D., Gleue, T., Daehne, P., Almeida, L. 2002. Archeoguide: An Augmented Reality Guide for Archaeological Sites. *Computer Graphics and Applications, IEEE*, vol. 22, issue 5: 52-60.
- Zabulis, X., Grammenos, D., Sarmis, T., Tzevanidis, K., Argyros, A.A. 2010. Exploration of Large-scale Museum Artifacts through Non-instrumented, Location-based, Multi-user Interaction, in: *Proceedings of VAST 2010, 11th International Symposium on Virtual Reality, Archaeology and Cultural Heritage, Paris, France, September 2010*. Eurographics: 155-162.

Scanner a triangolazione e altri sistemi a scansione close-range:

- Bonora, V., Tucci, G. 2007. *Il laser scanner terrestre e il rilievo dei Beni Culturali*, in: F. Sacerdote, G. Tucci (a cura di), *Sistemi a scansione per l'architettura e il territorio*, Firenze, Alinea: 89-123.
- English Heritage 2007. *3D Laser Scanning for Heritage. Advice and Guidance to Users on Laser Scanning in Archaeology and Architecture*, English Heritage Publishing.
- Guidi, G., Remondino, F., Morlando, G., Del Mastio, A., Ucheddu, F., Pelagotti, A. 2007. Performances evaluation of a low cost active sensor for cultural heritage documentation, in: *Proceedings of the VIII Conference on Optical 3D Measurement Techniques, Zurich, Switzerland*, vol. 2: 59-69.
- Guidi, G., Remondino, F., Russo, M., Spinetti, A. 2009. Range sensors on marble surfaces: quantitative evaluation of artifacts, in: *Proceedings of SPIE Videometrics, Range Imaging, and Applications X Conference, San Diego, USA*, vol. 7447.
- Guidi, G., Russo, M., Beraldin, J.A. 2010. *Acquisizione 3D e modellazione poligonale*, McGraw-Hill Companies.
- Remondino, F. 2011. Heritage Recording and 3D Modeling with Photogrammetry and 3D Scanning. *Remote Sensing*, vol. 3, issue 6: 1104-1138.
- Scopigno, R. 2006. Gestione efficiente dei dati prodotti dai sistemi di scansione tridimensionale, in: Campana S., Francovich R. (a cura di), *Laser scanner e GPS. Paesaggi archeologici e tecnologie digitali*, Firenze, All'Insegna del Giglio: 41-68.

Figure a colori

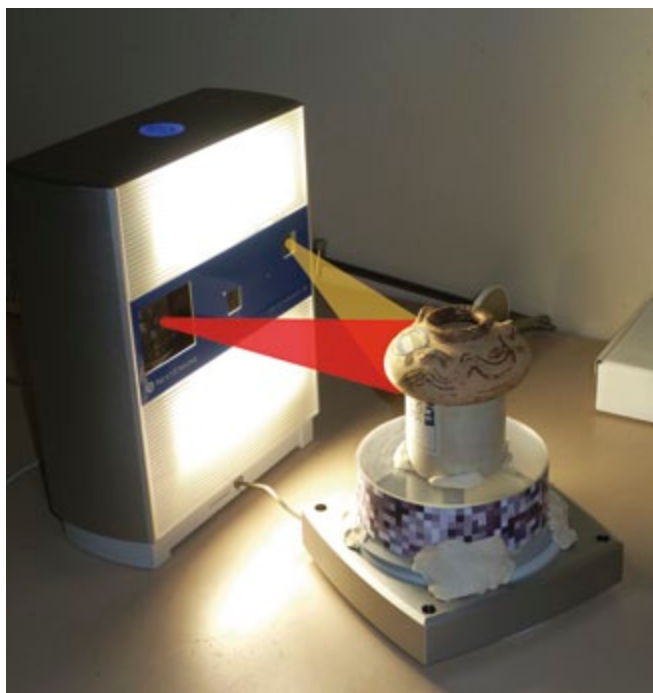


Figura 23. Laser scanner a triangolazione usato per MUSINT (NextEngine).

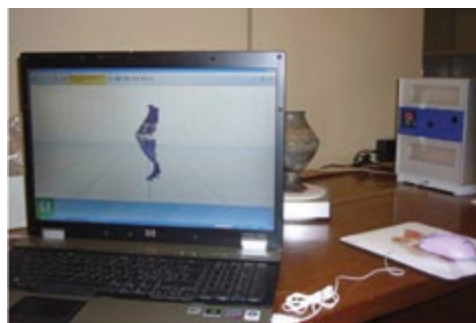


Foto 24. Foto durante la fase iniziale di scansione di un'olletta: visualizzazione immediata dei dati grezzi.

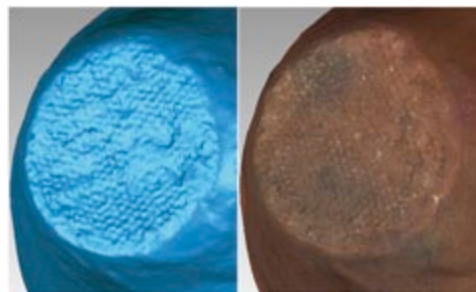


Figura 25. Fondo del modello (senza e con texture) di una ciotola tronco-conica che conserva i segni a nido d'ape lasciati probabilmente dalla stuoia su cui era stata appoggiata in fase di asciugatura.

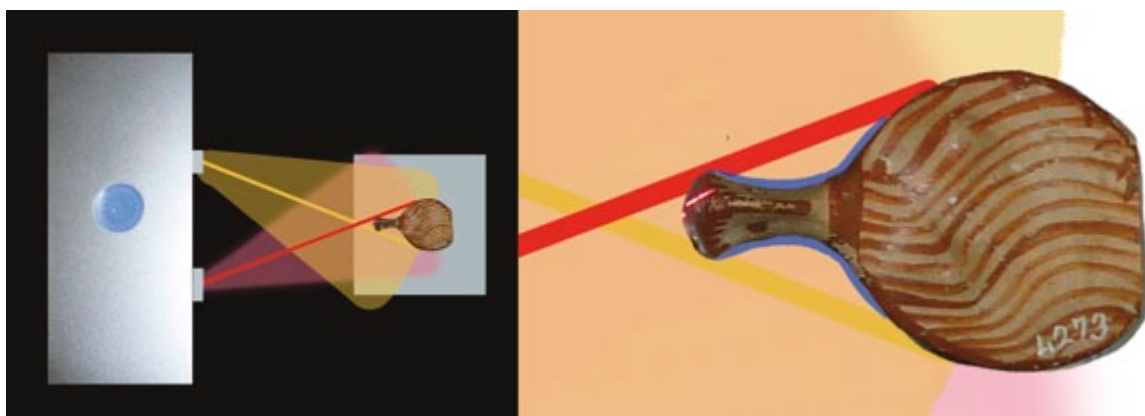


Figura 26. Schema in cui si evidenziano di un oggetto le parti acquisibili e quelle che rimangono in ombra.

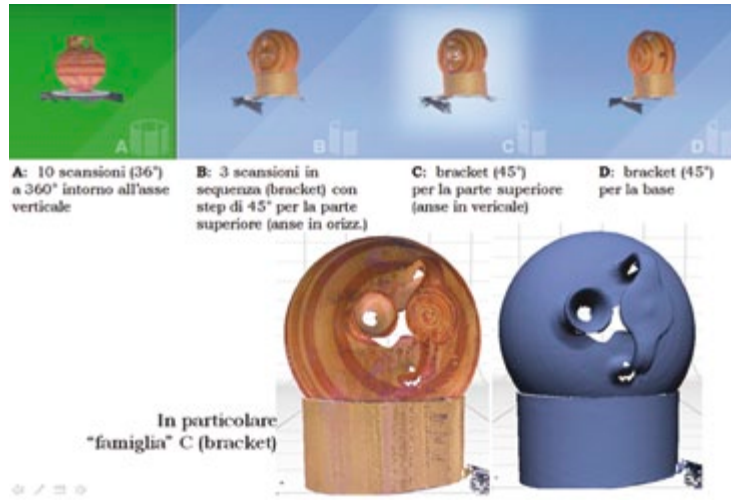


Figura 27. Le varie sequenze che serviranno a comporre il modello intero, dopo l'allineamento delle loro singole scansioni e prima della loro registrazione nello stesso sistema di riferimento.



Figura 28. Foto della vista scansionata dell'interno di una ciotola.

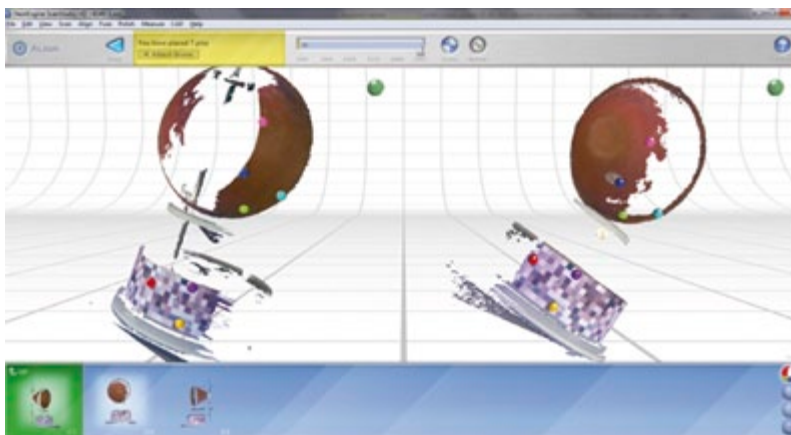


Figura 29. Collimazione di punti per l'allineamento di due scansioni della ciotola, con l'aiuto della texture e di un supporto rivestito di pattern.