

La investigación desarrollada para la tesis doctoral ha estado ligada con el proyecto de investigación ROBIM (ROBÓTICA AUTÓNOMA PARA INSPECCIÓN Y EVALUACIÓN DE EDIFICIOS EXISTENTES CON INTEGRACIÓN BIM) y tiene como objetivo general el desarrollo de una tecnología automatizada, activa y multidisciplinar de inspección, evaluación y diagnóstico de la composición, estado de conservación y eficiencia energética de los cerramientos del patrimonio inmueble, que facilite la obtención de información fiel y suficientemente detallada de los sistemas constructivos y lesiones que afectan a la envolvente de los edificios.

Para llevar a cabo todos los objetivos planteados, se ha desarrollado un trabajo de 4 años con un equipo multidisciplinar que ha tomado las decisiones en función de los distintos avances desarrollados por la investigación de cada uno de los componentes del equipo.

En el caso que ocupa esta investigación, se ha desarrollado una metodología de inspección ex profeso, teniendo como horizonte final el colectivo de técnicos en inspección que tienen que proponer soluciones para la rehabilitación de edificios.

Estos técnicos en la mayoría de ocasiones no tienen un protocolo claro a seguir para afrontar la inspección y diagnóstico de un proyecto de rehabilitación, esto ha motivado el desarrollo de esta metodología que de manera semiautomática es capaz de aunar las diferentes etapas bajo un mismo formato para ordenar y facilitar la inspección completa.