



**Journée animée par Paul de Brem**

## PROGRAMME

Un temps de questions/réponses est prévu à la fin de chaque intervention

9h30 - 9h35

**Informations générales**

Paul de Brem

9h35 - 9h45

**Ouverture de la journée**

Bernard Salengro - INRS

### Contexte et pourquoi un robot collaboratif ?

9h45 - 10h10

**La robotique collaborative : les enjeux en prévention des risques**

Jean-Christophe Blaise et David Tihay - INRS

10h10 - 10h35

**Guide de prévention DGT - Mise en oeuvre des applications collaboratives robotisées, édition 2017**

Isabelle-Anne Maillard - DGT

10h35 - 11h00

**L'arrivée de la robotique collaborative**

Ludovic Seralta - Stäubli Robotics

11h00 - 11h30

Pause

### Les risques professionnels

11h30 - 11h55

**Analyse du besoin amont : un cobot ?**

Sylvain Acoulon - Cetim

11h55 - 12h20

**Attentes des utilisateurs et analyse du besoin. Retours de terrain.**

Alain Balsière - Carsat Rhône-Alpes

12h20 - 12h45

**Le rôle de l'intégrateur comme lien constructeur/utilisateur**

Maxime Hardouin - AeroSpline

12h45 - 14h00

Déjeuner



## Les solutions de prévention

- 14h00 - 14h25 **Les solutions techniques et organisationnelles**  
Laurie Brun et Adel Sghaier - INRS
- 14h25 - 14h50 **L'intégrateur face au choix des solutions à mettre en oeuvre**  
Gilles Bodereau - RECM I Industrie
- 14h50 - 15h15 **Suivi d'une réalisation par un organisme de contrôle**  
David Inacio - Bureau Veritas  
Denis Perretin - Engie
- 15h15 - 15h30 Pause

## Le robot installé, et après ?

- 15h30 - 16h05 **Robotique collaborative : un exemple d'intégration et de suivi autour de la question de l'acceptation**  
Yonnel Giovanelli et Véronique Touchard - SNCF  
Liên Wioland - INRS
- 16h05 - 16h30 **La robotique collaborative en 2030**  
Frédéric Colledani - CEA Tech
- 16h30 - 16h40 **Synthèse et conclusion**  
Séverine Brunet - INRS
- Fin de la journée