

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

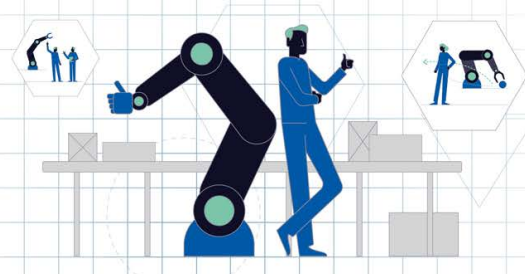
12h20 - 12h45

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 - RECMI 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