

## PRE-PROGRAMME DES DOCTORIALES D'ARPEGE 2026

9h00-9h30	<b>Mot d'Accueil des organisatrices et prise de parole du RJCE</b>
9h30-10h10	<b>Clara AUVROUIN-ZARAGOZA</b> (Univ. de Lille) <i>Penser une technologie comme une ressource pour le développement de l'activité : co-concevoir la transformation du sens de l'activité en néonatalogie</i>
10h10-10h50	<b>Ophélie RICHAL</b> (Le Cnam) <i>Explorer collectivement des situations de travail potentielles pour un futur robot manipulateur mobile interactif : Comment l'ergonomie peut alimenter un processus de conception en recherche robotique dans ses phases amont ?</i>
10h50-11h20	<b>Pause</b>
11h20-12h00	<b>Léa GYRI</b> (Univ. Aix-Marseille) <i>Comportements à risque en milieu nucléaire : approche systémique des tirs radiographiques</i>
12h00-12h40	<b>Gabriel RETZMANICK</b> (Univ. de Lorraine) <i>Évaluer l'impact d'une assistance par exosquelette sur les contraintes physiques et cognitives lors d'une tâche de secours à la personne chez les sapeurs-pompiers</i>
12h40-14h15	<b>Pause repas</b>
14h15-14h55	<b>Oranne MOUTON</b> (Univ. de Toulouse) <i>Comprendre les représentations des véhicules autonomes pour anticiper les adaptations comportementales et concevoir des actions de sécurité routière en trafic mixte</i>
14h55-15h35	<b>Valentin STRAHM</b> (Univ. de Toulouse) <i>Comprendre et anticiper les véhicules autonomes : effets de la communication implicite et explicite sur le comportement piéton</i>
15h35-16h00	<b>Pause</b>
16h00-16h40	<b>Raphaël THOUÉZ</b> (Univ. Genève) <i>La formation au geste technique : vers un dispositif numérique basé sur l'IA pour la transmission et l'appropriation de savoir-faire industriels</i>
17h00	<b>ASSEMBLEE GENERALE D'ARPEGE</b>