

L'intelligence numérique au service de la mobilité durable

Programme du 17 mars 2026

HEC Montréal – Édifice Hélène-Desmarais

501, rue de la Gauchetière Ouest, salle A.668, Montréal QC

Symposium conjoint :



13h00 Ouverture

13h05 à 14h35 Bloc 1

13h05 à 13h35 **Martin Trépanier**, Polytechnique Montréal

The Role of Carsharing in Urban Demotorization: Insights from Data-Driven Analysis

Le covoiturage joue un rôle essentiel dans la démotorisation des populations vivant dans les zones urbaines centrales, en particulier à Montréal, où des milliers de véhicules partagés sont disponibles dans les rues et dans des parkings dédiés. Cette présentation donne un aperçu de la manière dont les données peuvent être utilisées pour analyser le comportement des membres du covoiturage et évaluer dans quelle mesure les services de covoiturage contribuent à réduire l'impact de l'utilisation des voitures particulières dans les villes. À l'aide de plusieurs ensembles de données, nous examinons dans quelles conditions le covoiturage remplace efficacement la possession d'une voiture, réduit le nombre de kilomètres parcourus et favorise des modes de mobilité plus durables. La présentation s'appuie sur plusieurs projets de recherche menés au fil des ans par des étudiants, en étroite collaboration avec l'opérateur de covoiturage Communauto, et met en évidence des enseignements méthodologiques clés ainsi que des conclusions empiriques pertinentes pour la politique et la planification de la mobilité urbaine.

Martin Trépanier est ingénieur civil et professeur de logistique et de transport au Département de mathématiques et de génie industriel de Polytechnique Montréal. Ses principaux domaines de recherche en planification des transports comprennent les transports en commun, la mobilité partagée, la gestion du stationnement, la logistique et l'entretien hivernal. Jusqu'à la fin de 2024, il a occupé le poste de directeur du Centre interuniversitaire de recherche sur les réseaux d'entreprises, la logistique et le transport (CIRRELT).

13h35 à 14h05 **Emma Frejinger**, Université de Montréal

User-Centric Design of Urban EV Charging Networks

Dans les régions ayant accès à une électricité propre et renouvelable, comme le Québec, l'adoption croissante des véhicules électriques (VE) pourrait réduire les émissions de gaz à effet de serre. L'adoption par les utilisateurs nécessite une infrastructure de recharge qui réponde à leurs besoins et préférences spécifiques. C'est pourquoi nous adoptons une approche centrée sur l'utilisateur lorsque nous abordons le problème de la planification stratégique de l'emplacement des stations de recharge. Il en résulte un modèle d'optimisation à deux niveaux qui est insoluble pour tous les cas sauf les plus simples. Nous présentons des moyens efficaces de résoudre ce problème et discutons des méthodes permettant d'estimer la répartition de la demande à partir de données historiques. Les résultats basés sur les données d'Hydro-Québec montrent une grande variabilité dans les préférences des utilisateurs et que l'exploitation des distributions de demande connexes permet d'obtenir des solutions de conception de réseaux de recharge de haute qualité. *Cette présentation est basée sur un travail conjoint avec Margarida Carvalho et Steven Lamontagne.*

Emma Frejinger est professeure au Département d'informatique et de recherche opérationnelle de l'Université de Montréal, où elle occupe à la fois une chaire de recherche du Canada et une chaire de recherche industrielle financée par la Compagnie des chemins de fer nationaux du Canada. Ses recherches sont axées sur les applications et portent sur le développement de combinaisons innovantes de méthodologies d'apprentissage automatique et de recherche opérationnelle pour résoudre des problèmes de prise de décision à grande échelle. Emma possède une vaste expérience de collaboration avec l'industrie, en particulier dans le secteur des transports. Depuis 2018, elle est également conseillère scientifique pour IVADO Labs, où elle contribue au développement de solutions d'IA pour l'industrie de la chaîne d'approvisionnement. En outre, elle fournit des services d'expertise judiciaire et est affiliée à l'Analysis Group. Avant de rejoindre l'Université de Montréal en 2013, Emma était membre du corps professoral du KTH Royal Institute of Technology en Suède.

14h05 à 14h35 **Lijun Sun**, Université McGill

Seeing the Invisible: Solving Inverse Problems in Transportation

Les systèmes de transport présentent un « problème inverse » fondamental : si nous pouvons observer des symptômes tels que le nombre de véhicules, leur vitesse et les embouteillages, les causes sous-jacentes, notamment la demande origine-destination (OD) et les préférences comportementales humaines, restent cachées. La récupération de ces variables cachées est mathématiquement difficile en raison du caractère non unique des solutions, du bruit des données des capteurs et de la haute dimensionnalité des réseaux urbains. Cette présentation introduit un changement de paradigme dans la modélisation des transports, passant d'estimations ponctuelles déterministes à un cadre probabiliste qui quantifie explicitement l'incertitude. En déduisant des gammes de causes plausibles plutôt qu'en imposant une réponse unique, cette approche permet une planification plus robuste des infrastructures, une évaluation plus fiable des politiques et le développement de systèmes d'IA dignes de confiance qui communiquent de manière transparente leur propre fiabilité.

Lijun Sun est professeur agrégé et boursier William Dawson au département de génie civil de l'Université McGill. Il dirige le *Smart Transportation Lab*, où ses recherches intègrent l'apprentissage statistique, la modélisation spatio-temporelle et l'inférence bayésienne pour traiter de l'efficacité et de la résilience des réseaux urbains complexes. Ses travaux actuels portent sur la prévision probabiliste de séries chronologiques, l'analyse tensorielle et la modélisation du comportement humain au volant dans des conditions d'incertitude. Le Dr Sun a obtenu son doctorat en génie civil (transports) à l'Université nationale de Singapour en 2015 et son baccalauréat de l'Université Tsinghua en 2011.

14h35 à 15h00 Pause

15h00 à 16h30 Bloc 2

15h à 15h30 **Francesco Ciari**, Polytechnique Montréal

The Environmental Impact of Shared Autonomous Vehicles: How to Deal with Intercity Travel?

Francesco a obtenu sa maîtrise en génie de l'environnement à l'université de Florence en 2003. Il a obtenu sa thèse en planification des transports en 2012, avec une thèse au titre de *Sharing as a key to rethink urban mobility*, à l'École Polytechnique Fédérale de Zurich (ETH), où il est après resté comme chercheur confirmé jusqu'en 2017. Il a après eu un poste chez Joanneum Research à Graz (Autriche) comme chef de l'unité de recherche Urban Living Lab entre 2017 et 2018.

15h30 à 16h **Jiangbo Yu**, Université McGill

Early-Stage Agentic Transportation Systems (AgTS): Networked AI Agents for Sustainable, Adaptive, and Human-Centered Urban Mobility

Alors que les agents IA font rapidement leur entrée dans le secteur des transports, ils apportent à la fois des opportunités significatives et des risques importants pour la société. De nombreux déploiements actuels dans la planification, la construction et la gestion des systèmes de mobilité restent cloisonnés et peu adaptables aux objectifs sociétaux et environnementaux en constante évolution. Cette présentation introduit le cadre AgTS, qui conceptualise les systèmes de mobilité de nouvelle génération comme des agents IA coordonnés et axés sur des objectifs. La présentation mettra en avant trois systèmes agentiels actuellement en cours de développement, illustrant comment ils peuvent soutenir de manière collaborative : (1) la sollicitation de l'opinion publique et la prévision de la demande, (2) les investissements stratégiques dans les infrastructures, et (3) les opérations de services de mobilité inclusives. Ensemble, ces exemples démontrent comment l'AgTS à un stade précoce peut intégrer des efforts fragmentés pour promouvoir des résultats bénéfiques, tout en mettant en évidence les implications clés en matière de recherche et de politique.

Jiangbo Yu est professeur adjoint au département de génie civil de l'Université McGill, où il dirige des recherches sur la planification et la gestion collaboratives des transports entre l'homme et l'IA. Son laboratoire envisage les futurs systèmes de mobilité durable et développe des outils et des méthodes pour traduire ces visions en solutions pratiques. Ses travaux récents se concentrent sur les impacts de l'IA agentique sur les systèmes de transport, examinant comment les agents IA peuvent remodeler les services de mobilité, la planification des infrastructures et les opérations des systèmes, tout en identifiant des stratégies pour maximiser les avantages sociétaux et atténuer les risques associés. Avant de rejoindre McGill, il a été chercheur associé au MIT et a travaillé comme consultant en ingénierie et en gestion dans des entreprises telles que AECOM et Cambridge Systematics, où il a conseillé des clients des secteurs public et privé sur des décisions à haut risque. Il est ingénieur professionnel agréé (PE) et planificateur professionnel des transports certifié (PTP).

16h à 16h30 **Maryam Darvish**, Université Laval

Smart Mobility Solutions for the Last Mile

Le processus de préparation du café génère de grandes quantités de marc de café (SCG). Les SCG sont souvent éliminés comme des ordures générales et transportés vers des décharges, produisant du méthane, un gaz à effet de serre 25 fois plus puissant que le dioxyde de carbone. Par conséquent, un système efficace de gestion des déchets basé sur l'économie circulaire et la valorisation de ses déchets évite les coûts d'exploitation et les émissions élevés en réduisant les trajets de ramassage inutiles et les longs trajets. Cette proposition présente une vision pour un cadre de gestion intelligente des déchets qui utilise des données en temps réel et prend des décisions en conséquence. La décision, via des outils d'aide à la décision, comprend une conception et une configuration flexible d'un réseau de logistique inverse et un système intelligent de routage des véhicules pour décider quand envoyer le camion pour la collecte et quel itinéraire emprunter. Ce nouveau système évitera le débordement des bacs et la contamination des déchets, et réduira les coûts d'opération.

Maryam Darvish est professeure agrégée au Département des systèmes d'exploitation et de décision de la Faculté d'administration des affaires de l'Université Laval. Ses recherches portent sur l'intégration des décisions logistiques et le développement d'algorithmes d'optimisation visant à améliorer la performance économique et environnementale des chaînes d'approvisionnement. Elle a publié dans des revues de premier plan consacrées à la recherche opérationnelle et au transport, et collabore régulièrement avec des partenaires publics et industriels sur des projets liés à la mobilité urbaine et à l'optimisation du fret. Elle est membre active du CIRRELT et cofondatrice de MobilOpt, un groupe de recherche créé en 2020 à l'Université Laval et dédié à l'optimisation des systèmes de mobilité.

16h30 à 16h45 Pause

16h45 à 18h30 Panel animé par Martin Trépanier

Panélistes : **Hamzeh Alizadeh** (ARTM), **Nicolas Fillion** (AMD), **Anne Mercier** (GIRO), **Sam Vermette** (Transit)

Martin Trépanier est ingénieur civil et professeur de logistique et de transport au Département de mathématiques et de génie industriel de Polytechnique Montréal. Ses principaux domaines de recherche en planification des transports comprennent les transports en commun, la mobilité partagée, la gestion du stationnement, la logistique et l'entretien hivernal. Jusqu'à la fin de 2024, il a occupé le poste de directeur du Centre interuniversitaire de recherche sur les réseaux d'entreprises, la logistique et le transport (CIRRELT).

Hamzeh Alizadeh dirige l'équipe « Données et analytique » de l'Autorité régionale de transport métropolitain (ARTM), où il contribue au développement et à la valorisation des données afin de soutenir la planification et la prise de décision en matière de mobilité dans la région métropolitaine de Montréal. À ce titre, il supervise plusieurs initiatives liées à la collecte, à l'analyse et à la gouvernance des données de mobilité. Son équipe développe des méthodes analytiques avancées, des outils géomatiques et des indicateurs permettant de mieux comprendre les dynamiques de déplacement et d'appuyer la planification du transport collectif. Il pilote également l'évolution des approches de modélisation de la demande de transport à l'ARTM et assure la mise en place d'un environnement analytique et de valorisation des données dans le cadre de la transformation du système billettique métropolitain.

Nicolas Filion occupe depuis 2019 le poste de directeur principal de la technologie à l'Agence de mobilité durable (AMD) de Montréal. Il se démarque par son engagement à promouvoir une mobilité urbaine durable et accessible par le biais de solutions numériques innovantes. Son leadership au sein de l'Agence apporte une approche réfléchie et stratégique face aux défis croissants de la mobilité urbaine, tout en contribuant activement à l'atteinte des objectifs de Montréal pour devenir une ville plus connectée et performante. Titulaire d'un baccalauréat en génie électrique de l'École de technologie supérieure et détenant plus de 20 ans d'expérience en technologies de l'information et en gestion, Nicolas allie son expertise en gouvernance TI, cybersécurité, transformation numérique et gestion de portefeuilles stratégiques pour piloter des initiatives d'envergure dans le cadre d'une profonde transformation organisationnelle. Nicolas a débuté sa carrière comme développeur web avant de se joindre à Bell Canada à titre d'architecte réseau. En 2010, il rejoint Vidéotron où il occupe d'abord les fonctions d'ingénieur réseau pour ensuite évoluer vers plusieurs postes de gestion en technologies de l'information, assumant ainsi des responsabilités croissantes en leadership. Nicolas est membre de l'Ordre des Ingénieurs du Québec et siège également en tant que membre du conseil d'administration pour le Réseau ACTION TI et le Canadian Parking Association où il continue de contribuer activement à l'évolution des pratiques technologiques dans le domaine de la mobilité. circulaire au Canada.

Anne Mercier est directrice, Innovation – Algorithmes et IA, chez GIRO. Elle veille à ce que les initiatives d'innovation de GIRO en matière d'algorithmes et d'intelligence artificielle répondent aux besoins du secteur des transports en commun et tirent parti des dernières avancées de la recherche universitaire. Avec plus de 15 ans d'expérience dans les systèmes d'optimisation pour les transports en commun, Anne a travaillé comme scientifique, chargée de cours à l'université et responsable des équipes de solutions ferroviaires et d'autobus de GIRO. Elle conseille les opérateurs de transport en commun sur la meilleure utilisation de la technologie pour la planification, la programmation et la gestion opérationnelle de leurs ressources humaines et matérielles. Anne supervise également les partenariats de recherche de GIRO avec des universités et des instituts de premier plan. Elle est titulaire d'une maîtrise en recherche opérationnelle de HEC Montréal et d'un doctorat en mathématiques appliquées de Polytechnique Montréal.

Sam Vermette est cofondateur et PDG de Transit, l'application mobile qui facilite la vie en ville sans voiture. Designer de formation, il cofonde Transit en 2012 avec le simple désir de faciliter l'accès au transport collectif. Aujourd'hui, Transit est utilisée quotidiennement par des millions de personnes dans plus de 1 000 villes à travers le monde. Sam rêve de villes plus vertes, plus justes et où il fait bon vivre, et croit que Transit peut être un important acteur de changement pour y arriver.

18h30 à 20h00 Cocktail dinatoire



CIRRELT



HEC Montréal – Édifice Hélène-Desmarais
501, rue de la Gauchetière Ouest
Salle A.668, Montréal QC

Digital intelligence for sustainable mobility

Program, March 17, 2026

HEC Montréal –Hélène-Desmarais Building

501, de la Gauchetière West st., room A.668, Montreal QC

Joint symposium:



13:00 **Opening**

13 :05 to 14 :35 **Part 1**

13 :05 to 13 :35 **Martin Trépanier**, Polytechnique Montréal

The Role of Carsharing in Urban Demotorization: Insights from Data-Driven Analysis

Carsharing plays a critical role in the demotorization of populations living in central urban areas, particularly in Montréal, where thousands of shared vehicles are available on-street and in dedicated parking facilities. This presentation provides an overview of how data can be used to analyze the behavior of carsharing members and to assess the extent to which carsharing services contribute to reducing the impacts of private automobile use in cities. Using multiple datasets, we examine under what conditions carsharing effectively replaces car ownership, reduces vehicle kilometers traveled, and supports more sustainable mobility patterns. The presentation draws on several research projects conducted over the years by students, in close collaboration with the carsharing operator Communauto, and highlights key methodological insights as well as empirical findings relevant to urban mobility policy and planning.

Martin Trépanier is civil engineer and professor of logistics and transportation in the Department of Mathematics and Industrial Engineering at Polytechnique Montréal. His primary research areas in transportation planning include public transit, shared mobility, parking management, logistics, and winter maintenance. Until the end of 2024, he served as the director of the Interuniversity Research Center on Enterprise Networks, Logistics, and Transportation (CIRRELT).

13 :35 to 14 :05 **Emma Frejinger**, Université de Montréal

User-Centric Design of Urban EV Charging Networks

In areas with access to clean, renewable electricity, such as Quebec, increasing the adoption of electric vehicles (EVs) has the potential to reduce greenhouse gas emissions. User adoption requires a charging infrastructure that meets their specific needs and preferences. Therefore, we take a user-centric view when addressing a strategic charging station placement planning problem. This results in a bilevel optimization model that is intractable for all but the simplest instances. We introduce efficient ways to solve the problem and discuss methods for estimating demand distributions from historical data. Results based on data from Hydro-Québec show high variability among user preferences, and that that leveraging related demand distributions leads to high-quality charging network design solutions. *This talk is based on joint work with Margarida Carvalho and Steven Lamontagne.*

Emma Frejinger is a professor at the Department of Computer Science and Operations Research at Université de Montréal, where she holds both a Canada Research Chair and an Industrial Research Chair funded by the Canadian National Railway Company. Her research is application-driven and focuses on developing innovative combinations of machine learning and operations research methodologies to address large-scale decision-making problems. Emma has extensive experience collaborating with industry, particularly within the transportation sector. Since 2018, she has also served as a scientific advisor for IVADO Labs, contributing to the development of AI solutions for the supply chain industry. In addition, she provides expert witness services and is an academic affiliate of Analysis Group. Before joining Université de Montréal in 2013, Emma was a faculty member at KTH Royal Institute of Technology in Sweden.

14 :05 to 14 :35 **Lijun Sun**, McGill University

Seeing the Invisible: Solving Inverse Problems in Transportation

Transportation systems present a fundamental “inverse problem”: while we can observe symptoms such as traffic counts, speeds, and congestion, the underlying causes—including Origin-Destination (OD) demand and human behavioral preferences—remain hidden. Recovering these hidden variables is mathematically challenging due to the non-uniqueness of solutions, noisy sensor data, and the high dimensionality of urban networks. This talk introduces a paradigm shift in transportation modeling, moving from deterministic point estimates to a probabilistic framework that explicitly quantifies uncertainty. By inferring ranges of plausible causes rather than forcing a single answer, this approach enables more robust infrastructure planning, policy evaluation, and the development of trustworthy AI systems that transparently communicate their own reliability.

Lijun Sun is an Associate Professor and William Dawson Scholar in the Department of Civil Engineering at McGill University. He directs the Smart Transportation Lab, where his research integrates statistical learning, spatiotemporal modeling, and Bayesian inference to address efficiency and resilience in complex urban networks. His current work focuses on probabilistic time series forecasting, tensor analysis, and modeling human driving behavior under uncertainty. Dr. Sun received his PhD in Civil Engineering (Transportation) from the National University of Singapore in 2015 and his Bachelor's degree from Tsinghua University in 2011.

14 :35 to 15 :00 Coffee break

15 :00 to 16 :30 Part 2

15 :00 to 15 :30 **Francesco Ciari**, Polytechnique Montréal

The Environmental Impact of Shared Autonomous Vehicles: How to Deal with Intercity Travel?

Francesco obtained his master degree in Environmental engineering at the University of Florence in 2003. He obtained his PhD in transportation planning in 2012 with a dissertation titled Sharing as a key to rethink urban mobility at the Swiss Federal Institute of Technology (ETH) in Zurich, where he worked as a senior researcher until 2017. Between 2017 and 2018, he joined Joanneum Research in Graz (Austria) as head of the Urban Living Lab research unit.

15 :30 to 16 :00 **Jiangbo Yu**, McGill University

Early-Stage Agentic Transportation Systems (AgTS): Networked AI Agents for Sustainable, Adaptive, and Human-Centered Urban Mobility

As AI agents rapidly enter the transportation industry, they bring both significant opportunities and substantial risks for society. Many current deployments across the planning, construction, and management of mobility systems remain siloed and weakly adaptive to evolving societal and environmental objectives. This talk introduces the AgTS framework, which conceptualizes next-generation mobility systems as coordinated, goal-driven AI agents. The presentation will highlight three agentic systems currently under development, illustrating how they can collaboratively support: (1) public opinion elicitation and demand forecasting, (2) strategic infrastructure investment, and (3) inclusive mobility service operations. Together, these examples demonstrate how early-stage AgTS can integrate fragmented efforts to promote beneficial outcomes, while surfacing key research and policy implications.

Jiangbo Yu is an Assistant Professor in the Department of Civil Engineering at McGill University, where he leads research on human–AI collaborative transportation planning and management. His laboratory envisions future sustainable mobility systems and develops tools and methods to translate these visions into practical solutions. His recent work focuses on the impacts of Agentic AI on transportation systems, examining how AI agents may reshape mobility services, infrastructure planning, and system operations while identifying strategies to maximize societal benefits and mitigate associated risks. Prior to McGill, he served as a research associate at MIT and worked as an engineering and management consultant at firms including AECOM and Cambridge Systematics, advising both public and private sector clients on high-stakes decision-making. He is a registered Professional Engineer (PE) and a certified Professional Transportation Planner (PTP).

16 :00 to 16 :30 **Maryam Darvish**, Université Laval

Smart Mobility Solutions for the Last Mile

Last-mile delivery represents a significant share of urban freight costs and greenhouse gas emissions. In this talk, urban delivery systems are examined through the combined use of consolidation strategies, route optimization, and fleet electrification. The presentation builds on several real-world urban studies and considers three main configurations: the use of mini hubs in dense urban areas, mixed fleets combining electric vehicles and conventional trucks, and multimodal delivery systems integrating trucks and cargo bikes. These cases are used to analyze how alternative city logistics concepts influence delivery costs and emissions, and to emphasize the role of route optimization in making such configurations operationally viable. The results indicate that last-mile deliveries can be organized more efficiently, with fewer vehicles, improved capacity utilization, and a lower environmental footprint. The analysis also brings out several practical and organizational constraints associated with the deployment of these initiatives, which in turn point to several directions for further research.

Maryam Darvish is an Associate Professor in the Department of Operations and Decision Systems at the Faculty of Business Administration, Université Laval. Her research focuses on the integration of logistics decisions and the development of optimization algorithms to improve the economic and environmental performance of supply chains. She has published in leading operations research and transportation journals and regularly collaborates with public and industrial partners on urban mobility and freight optimization projects. She is an active member of CIRRELT and a co-founder of MobilOpt, a research group established in 2020 at Université Laval, dedicated to the optimization of mobility systems.

16 :30 to 16 :45 Coffee break

16 :45 to 18 :30 Panel moderated by Martin Trépanier

Panelists : **Hamzeh Alizadeh** (ARTM), **Nicolas Filion** (AMD),
Anne Mercier (GIRO), **Sam Vermette** (Transit)

Martin Trépanier is civil engineer and professor of logistics and transportation in the Department of Mathematics and Industrial Engineering at Polytechnique Montréal. His primary research areas in transportation planning include public transit, shared mobility, parking management, logistics, and winter maintenance. Until the end of 2024, he served as the director of the Interuniversity Research Center on Enterprise Networks, Logistics, and Transportation (CIRRELT).

Hamzeh Alizadeh leads the Data and Analytics team at the Regional Metropolitan Transportation Authority (ARTM), where he contributes to the development and promotion of data to support mobility planning and decision-making in the Montreal metropolitan area. In this capacity, he oversees several initiatives related to the collection, analysis, and governance of mobility data. His team develops advanced analytical methods, geomatics tools, and indicators to better understand travel dynamics and support public transit planning. He also leads the evolution of transportation demand modeling approaches at the ARTM and ensures the implementation of an analytical and data enhancement environment as part of the transformation of the metropolitan ticketing system.

Nicolas Fillion has been Senior Director of Technology at the Montreal Sustainable Mobility Agency since 2019. He stands out for his commitment to promoting sustainable and accessible urban mobility through innovative digital solutions. His leadership within the Agency brings a thoughtful and strategic approach to the growing challenges of urban mobility, while actively contributing to the achievement of Montreal's goals to become a more connected and efficient city. With a bachelor's degree in electrical engineering from the École de technologie supérieure and more than 20 years of experience in information technology and management, Nicolas combines his expertise in IT governance, cybersecurity, digital transformation, and strategic portfolio management to lead major initiatives as part of a profound organizational transformation. Nicolas began his career as a web developer before joining Bell Canada as a network architect. In 2010, he joined Videotron, where he first worked as a network engineer and then moved on to several management positions in information technology, assuming increasing leadership responsibilities. Nicolas is a member of the Ordre des Ingénieurs du Québec and also sits on the boards of directors of the ACTION TI Network and the Canadian Parking Association, where he continues to actively contribute to the evolution of technological practices in the field of mobility.

Anne Mercier is Director, Innovation – Algorithms & AI, at GIRO. She ensures that GIRO's innovation initiatives in algorithms and artificial intelligence meet the needs of the public transit industry and leverage the latest advances from academic research. With more than 15 years of experience in optimization systems for public transportation, Anne has worked as a scientist, university lecturer, and leader of GIRO's rail and bus solutions teams. She advises public transit operators on the best use of technology for the planning, scheduling and operations management of their human and material resources. Anne also oversees GIRO's research partnerships with leading universities and institutes. She holds a master's degree in Operations Research from HEC Montréal and a Ph.D. in Applied Mathematics from Polytechnique Montréal.

Sam Vermette is the co-founder and CEO of Transit, the mobile app that makes life easier for people living in cities without cars. A designer by training, he co-founded Transit in 2012 with the simple desire to make public transportation more accessible. Today, Transit is used daily by millions of people in more than 1,000 cities around the world. Sam dreams of greener, fairer cities that are great places to live, and believes that Transit can be an important agent of change in achieving this.

18 :30 to 20 :00 Cocktail



CIRRELT



**Fonds
de recherche**

Québec 



HEC Montréal – Édifice Hélène-Desmarais
501, rue de la Gauchetière Ouest
Salle A.668, Montréal QC