



université PARIS-SACLAY

RETOUR SUR LE COLLOQUE AIRMAP

Le 14ème colloque de l'AIMAP (Association Internationale de Recherche en Management Public) s'est déroulé à l'UVSQ (Université de Versailles-Saint-Quentin en Yvelines) / Université Paris-Saclay les mercredi 4, jeudi 5 et vendredi 6 juin 2025, et a porté sur le thème « Le management public responsable et intégré : entre tradition et innovation ».

les 3, 4 et 5 juin 2025

[Guyancourt & Versailles](#)

Le colloque a réuni environ 260 personnes (nationaux et internationaux : enseignants-chercheurs, chercheurs, praticiens, agents publics...) de 16 nationalités différentes, autour de la présentation de plus de 150 communications. Il s'est déroulé sur trois

journées pleines avec des séances plénières et des ateliers, selon un format bilingue en français et en anglais.

Parmi les grands orateurs en séance plénière, l'événement a bénéficié des communications des Professeurs Michael Barzelay de la London School of Economics (UK), Michael Byram de Durham University (UK), Kwangho Jung de Seoul National University (Corée), Eva Sorensen de Roskilde University (Danemark), Milé Terziovski, de Swinburne University (Australie), ainsi que de dirigeants territoriaux (dont Florence Baco-Ambrass, Bruno Paulmier, Claude Soret-Virolle) et de représentants d'institutions internationales, comme Dr . Mariem Maouche de la World Bank, William Schields de ASPA, ou Lorraine Klimowitch de Springer.

Le dîner de gala s'est tenu dans les locaux de la mairie de Versailles, avec un accueil par Dominique Roucher de Roux, première adjointe de la ville. Le colloque avait également bénéficié d'une ouverture par le sénateur Michel Laugier et par Philippe Guiguen, Vice-président de la communauté d'agglomération de Saint-Quentin en Yvelines, ainsi que par le président de l'université, professeur Loïc Josseran. Les présidents de l'association Airmap, les professeurs David Huron et Corinne Rochette, ont également souligné le rayonnement de l'événement dans le cadre du développement international des recherches en management public.

Les équipes de chercheurs et de personnels administratifs du laboratoire Larequoi et de l'ISM-IAE, organisateurs et pilotes scientifiques de cette manifestation, se sont très fortement impliqués tant dans le contenu du colloque que dans son déroulement, sous la coprésidence de la professeure Annie Bartoli et du Dr. Hervé Chomienne, avec un copilotage du comité d'organisation assuré par le Dr. Mourad Attarça. De nombreux ateliers et les tables rondes plénières ont ainsi été pilotés par les chercheurs du Larequoi, en particulier Pr. Thierry Come, Dr. Younes El Manzani, Dr. Khalil El Saïd, Dr. Sabrina Ghallal, Pr. Philippe Hermel, Dr. Lydie-Marie Lavoisier, Dr. Aline Lemeur, Dr. Christelle Perrin, Pr. Gilles Rouet, Dr. Delphine de Saint-Julien, Dr. Jihane Sebai, et Pr. Bérangère Szostak.

Les travaux se sont attachés à montrer l'importance des dimensions éthiques, sociales, environnementales et économiques dans le secteur public, et le rôle que des approches de management responsables pouvait tenir pour parvenir à les mettre en œuvre concrètement au service de l'intérêt général. Dans ce cadre, a été mise en évidence l'importance d'un certain équilibre entre d'un côté les fonctionnements traditionnels qui régissent et légitiment l'action publique, et de l'autre les facettes innovantes ou

exploratoires qui s'avèrent nécessaires pour l'adaptation des processus publics dans un contexte en profonde transformation.

L'évènement a été soutenu par la MSH Paris-Saclay, la Mutuelle Nationale des Territoriaux (MNT), la Communauté d'Agglomération de Saint-Quentin en Yvelines, la Graduate School Economics & Management de Paris-Saclay, et la Fondation UVSQ. Un livre collectif chez Springer international, ainsi qu'un numéro spécial de la revue Gestion et Management Public (GMP), permettront de valoriser en 2026 et 2027 les meilleurs travaux issus du colloque. Les organisateurs remercient encore chaleureusement les nombreux contributeurs de ce bel événement.

INFORMATIONS COMPLÉMENTAIRES