

全8イベント開催

夏のオープンキャンパス 理工学部プレミアムイベント

理工学部研究室公開の詳細は、裏面をご覧ください

開催場所 瀬田キャンパス

JR琵琶湖線「瀬田」駅下車、帝産バス約8分
京阪本線「中書島」駅下車、京阪バス約30分

詳しいアクセス情報はこちらから

http://www.ryukoku.ac.jp/about/campus_traffic/traffic/t_seta.html



機械システム工学科



研究室ガイドツアー

機械システム工学科で公開している各研究室の研究内容を体験も交えて紹介します。ロボットのデモンストレーションも体験してください。

1回目 11:35~12:20 2回目 14:45~15:30
集合時間 1回目 11:30 2回目 14:40
集合場所 1号館1階ロビー 実施場所 1号館3階

電子情報学科



電子情報学科研究室横断ツアー

電子情報学科には電子製品の部品などを扱う“電子工学”、エネルギーや情報をやり取りする“通信工学”、情報を解析、応用し、より便利な社会を目指す“情報工学”の3つの専門分野があります。ここでは各分野それぞれ1~2研究室(合計4~5研究室)を紹介します。

1回目 11:35~12:15 2回目 14:45~15:25
集合時間 1回目 11:30 2回目 14:40
集合場所 1号館ロビー 実施場所 1号館4階

物質化学科



模擬講義 自然に学ぶものづくり

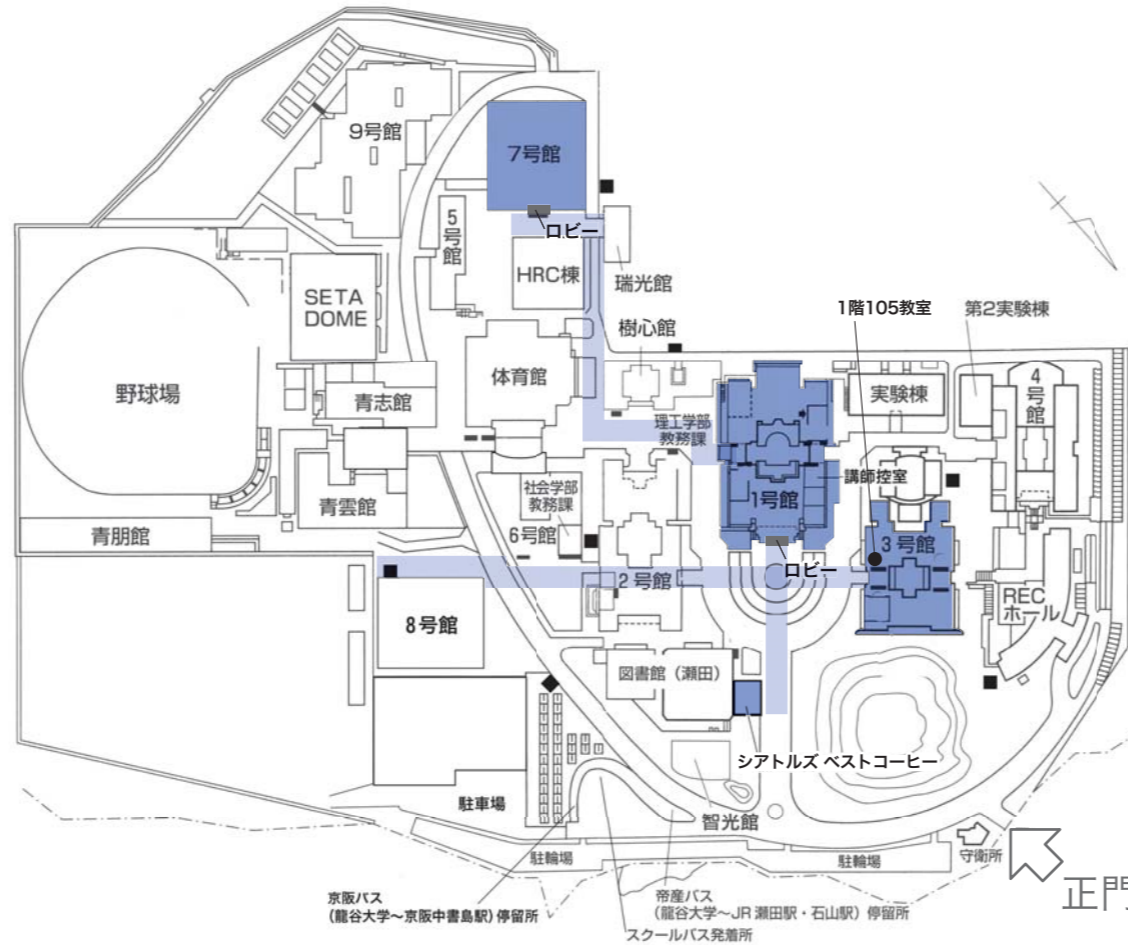
~ハスの葉やカタツムリの殻を光で再現する~
担当：内田欣吾 教授

光を当てると可逆的に2つの状態を変える分子スイッチを用いて、光により結晶成長をコントロールすることで、表面の形状を自由にすることに成功しました。この材料を用いて、天然のハスの葉の構造を模倣すると、ハスの葉に特徴的な水を弾く性質「ロータス効果」を光制御することができました。同様にカタツムリの殻のもつ、水滴が接触すると瞬時に表面に広がる「超親水性」も光で制御できました。結晶成長を使って自然の仕組みを理解し、新機能のデザインに利用します。

1回目 11:35~12:15 2回目 14:45~15:25
集合時間 1回目 11:30 2回目 14:40
集合場所 1号館1階ロビー 実施場所 3号館105号室

瀬田キャンパスマップ

(2017年3月現在)



数理情報学科



数理情報学科での4年間

大学に入るとどんな生活が待っているのか? 具体的イメージを持ってもらえるように紹介します。学生への質問時間も設ける予定です。

11:35~12:35
集合時間 11:30
集合場所 1号館1階ロビー 実施場所 1号館619号室

数理情報学科研究室公開ガイドツアー 数学 + 情報 = 不思議の世界?!

1-619で行っている数理情報学科研究室公開を1研究室ずつ詳しく紹介します。

14:45~15:25
集合時間 14:40
集合場所 1号館1階ロビー 実施場所 1号館619号室

情報メディア学科



情報メディア学科とは

学科主任よりコラボレーション演習室にて学科紹介(カリキュラムなど)を中心に具体的に3年間で学ぶ事、そして4年目に研究室で研究をどの様に進めてどの様な形に仕上げるのか、その後の就職がどの様なところがあるか等をお伝えします。実際の研究室で行なっている研究もコラボレーション演習室、メディア処理室にて見学・体験いただけます。

1回目 11:35~12:35 2回目 14:45~15:45
集合時間 1回目 11:30 2回目 14:40
集合場所 1号館1階ロビー
実施場所 7号館コラボ室2または1

環境ソリューション工学科



龍谷大学 x Seattle's Best Coffee = サイエンスカフェ

サイエンスカフェとは、カフェの雰囲気を楽しみながら、気軽に科学の話にふれられる催しです。理工学部の先生が、研究の魅力や、研究生生活の裏話を生きいきとご紹介します。どなたでも参加していただいてもOKです! 研究者の魅力を感じることができるこの機会、ぜひお気軽にご参加ください!

12:45~14:15 集合時間 12:45
集合・実施場所 シアトルズベストコーヒー 龍谷大学瀬田キャンパス店

「龍谷の森」を歩こう

龍谷大学は38haの森林を瀬田キャンパスの隣に所有しています。「里山」として利用されてきたこの森は、現在では環境ソリューション工学科の教育・研究の場として用いられています。龍谷の森を歩きながら、林冠生物観測タワーや「森ラボ」といった施設を紹介し、学科で特色や学びの一端を紹介します。

14:50~16:00 集合時間 14:40
集合場所 1号館1階ロビー
実施場所 龍谷大学瀬田学舎瀬田隣接地(通称「龍谷の森」)