

卒業論文

Navigation2 におけるパラメータ調整でのロボットの挙動の

Investigation of robot behavior when adjusting parameters in Navigation2

2025 年 12 月 3 日 提出

指導教員 林原 靖男 教授

千葉工業大学 先進工学部 未来ロボティクス学科

22C1085 坪内優輝

概要

Navigation2 におけるパラメータ調整での
ロボットの挙動の調査

キーワード: Orne-box3

abstract

Investigation of robot behavior
when adjusting parameters in Navigation2

keywords:

目次

第 1 章	序論	1
1.1	背景	1
1.2	目的	2
1.3	論文の構成	3
第 2 章	要素技術	4
2.1	Navigation2	4
2.2	emcl2	4
第 3 章	パラメータ概要	5
3.1	実験で使うパラメータ	5
3.2	パラメータの詳細	6
第 4 章	実験	7
4.1	実験方法	7
4.2	実験結果	8
第 5 章	結論	9
5.1	まとめ	9
	参考文献	10
	付録	11

目次	vi
----	----

謝辭	12
----	----

図目次

1.1	Example	1
-----	-------------------	---

表目次

3.1	パラメーター一覧	5
-----	--------------------	---

第 1 章

序論

1.1 背景

Fig. 1.1 Example

etc...

1.2 目的

etc...

1.3 論文の構成

etc...

第 2 章

要素技術

2.1 Navigation2

2.2 emcl2

etc...

第 3 章

パラメータ概要

3.1 実験で使うパラメータ

Table 3.1 パラメーター一覧

項目	値
----	---

etc...

3.2 パラメータの詳細

etc...

第 4 章

実験

4.1 実験方法

実験の仕方

etc...

4.2 実験結果

etc...

第 5 章

結論

5.1 まとめ

etc...

参考文献

- [1] Nav2 project — navigation2 について. <https://docs.nav2.org/>. (Accessed on 11/27/2025).

付録

謝辞

本研究を進めるにあたり，1年に渡り，熱心にご指導を頂いた林原靖男教授に深く感謝いたします．