

# 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調査

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

謝辞

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。