

# 國立陽明交通大學 碩士學位論文審定同意書

機 械 工 程 學系 楊承澄 君

所提之論文

題目：(中文) 基於積分同步學習之多軸無人機參數估測與控制

(英文) Parameter Estimation and Control of  
Multicopters Using Integral Concurrent Learning

經學位考試委員會審查通過，特此證明。

學位考試委員會 (簽名)

口試委員：

陳子龍

(召集人)

胡竹生

楊登湖

蕭得聖

論文已完成修改

指導教授

楊登湖

(簽名)

系主任

(簽名)

中 華 民 國

年

月

日