**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 Multirotors 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： (召集人)

論文已完成修改

指導教授　\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ (簽名)

系主任　\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ (簽名)

中華民國 年 月 日