|  |  |
| --- | --- |
| Zero dynamic | Động học không |
| Strict relative degree | Bậc tương đối ngặt |
| Stabilization | Tính ổn định hóa được |
| Multibody | Đa vật thể |
| Problem | Bài toán |
| Dynamic | Động lực (0 cần dịch là “động lực học”) |
| Funnel | Phễu (hiện trong khóa luận đôi khi dịch là “kênh”) |
| closed-loop control | Điều khiển vòng kín |
| linear constant coefficient DAEs | DAE tuyến tính với hệ số hằng số |
| Proper | Chính thường (khóa luận dịch là “thích hợp”) |
| Strictly proper | Chính thường ngặt |
| Solution | Nghiệm |
|  | Nhiều câu không có chủ ngữ, cũng không phải bị động thì cần thêm “Ta”, v.d.  “**TA** Cần có thêm độ mịn cho u và y để có một số kết quả”. |
| Entries | Thành phần |
| Regular | Chính quy |
| Decouple | Phân rã |
| Nilpotent | Lũy linh |
| controllable at infinity | Điều khiển được tại vô cùng |
| Form | Dạng (luận văn nhiều chỗ dịch là **biểu mẫu**) |
| Infinity | Vô cùng (luận văn có chỗ là vô cực) |
| Transfer function | Hàm truyền |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |