

x x x x年 x x月 x x日

翻訳コメント

本文中の誤記と思われる箇所を下記にまとめましたので、ご確認お願いいたします。

- (1) 和文原稿 p.13, 下から 1.7 (英訳文該当箇所 : p.20, l.15)
「指定軌道」は「推定軌道」の誤記と判断し、訂正した上で訳出しました。
- (2) 和文原稿 p.14, 下から 1.5 (英訳文該当箇所 : p.28, l.12)
「図 5」は「図 4」の誤記と思われます。
- (3) 和文原稿 p.15, l.12 (英訳文該当箇所 : p.30, l.4)
「順方向」は「逆方向」の誤記と判断し、訂正した上で訳出しました。
- (4) 和文原稿 p.16, l.5 (英訳文該当箇所 : p.32, l.20)
「一点鎖線」および「二点鎖線」と出てきますが、図に鎖線は見当たらないようです。
- (5) “collector 140” は、“collector component 140” と補足して訳出いたしました。
“evaluator 160” は、“evaluation component 160” に統一いたしました。
- (6) 【請求項 8】及び【請求項 9】のカテゴリが【請求項 1】乃至【請求項 7】と異なりますが、ご確認願います。

技術用語リスト

翻訳にあたり下記の用語を使用いたしましたが、不適切な用語がありましたらご指摘ねがいます。

原文用語	訳語案
多項式	polynomial
離間位置	separation position
学習軌道	learning trajectory
状態変数	state variable
引き込み点	attractor point
加加速度	jerk
条件付確率	conditional probability
従動ギア	driven gear

翻訳担当 : AA