

Notation et symboles

s, r	Indice relatif au stator et rotor respectivement.
$[M]$	Inductance cyclique mutuelle entre l'armature du stator et l'armature du rotor.
$[M_{sr}]$	Matrice des inductances mutuelles stator rotor
$[L_{rr}]$	Matrice des inductances rotoriques
$[L_{ss}]$	Matrice des inductances statoriques
$[P(\theta_{obs})]$	La matrice de transformation directe de Park.
R_s	Résistances d'enroulements statoriques.
R_r	Résistances d'enroulements rotoriques.
L_s, L_r	Inductance propre du stator et du rotor, respectivement.
j	complexe imaginaire
J	Moment d'inertie des masses tournantes
$T_r = L_r / R_r$	Constante de temps rotorique
Ω	Vitesse du rotor
$\sigma = 1 - \frac{M^2}{L_s L_r}$	Coefficient de dispersion
ω	Pulsation mécanique
ω_s	Pulsation du stator
ω_r	Pulsation du glissement (des courants rotoriques).
p	Nombre de paire de pôles
C_r	Couple de charge
C_{em}	Couple électromagnétique
f	Coefficient de frottement visqueux.
\otimes	Signe de produit vectoriel
\bar{V}_s	Vecteur complexe de tension statorique
\bar{V}_r	Vecteur complexe de tension rotorique
\bar{i}_s	Vecteur complexe du courant statorique
\bar{i}_r	Vecteur complexe du courant rotorique
$\bar{\Phi}_s$	Vecteur complexe du flux statorique
$\bar{\Phi}_r$	Vecteur complexe du flux rotorique
\wedge	Signe pour valeur estimée
$*$	Signe pour valeur de référence
(α, β)	Axes correspondant au référentiel lié au stator.
(d, q)	Axes du système biphasé.
FTBO	fonction de transfert en boucle ouvert

FTBF	fonction de transfert en boucle fermé
MLI	Modulation de largeur impulsion
g	glissement
MAS	Machine asynchrone
CV OFR	Commande vectorielle par orientation de flux rotorique
PI	Régulateur Proportionnel, Intégral.
DTC	Commande directe du couple.
