

Notations et symboles

MAS	Moteur Asynchrone ou machine Asynchrone
FOC	Field Oriented Control (Commande à Flux Orienté)
DTC	Direct Torque Control (Commande Directe du couple)
MLI	Modulation de Largeur d'impulsion
CV	Commande vectorielle
PI	Proportionnel Intégral
s, r	Indices stator et rotor, respectivement
d, q	Indice pour les composantes de <i>Park</i> directe et en quadratique, respectivement
t	Temps [s]
V	Tension [V]
i	Courant [A]
Φ	Flux [Wb]
Ω	Vitesse de rotation mécanique [rd/s]
ω_r	Pulsation rotorique [rd/s]
ω_s	Pulsation statorique [rd/s]
C_e	Couple électromagnétique [Nm]
C_r	Couple de charge [Nm]
P_e	Puissance électrique
S_{abc}	Grandeurs booléennes de commande des bras de l'onduleur
L_s	Inductance propre cyclique statorique
L_r	Inductance propre cyclique rotorique
M	Inductance mutuelle entre stator et rotor
R_r	Résistance rotorique
R_s	Résistance statorique
f	Coefficient de frottement visqueux [Nm.s/rd]
J	Moment d'inertie de l'entraînement [kg.m ²]
P	Nombre de paires de pôles
T_r	Constante de temps rotorique
T_s	Constante de temps statorique

T_e	Période d'échantillonnage [s]
σ	Coefficient de dispersion totale de <i>Blondel</i>
A, B, C	Matrice d'état, de commande et d'observation
w	Bruit d'état
v	Bruit de mesure
x	Vecteur d'état
y	Vecteur d'observation
Q	Matrice de covariance de bruit de mesure
E	Espérance mathématique
[T]	Matrice de transformation de <i>Park</i>
U_0	Tension de l'étage continu de l'onduleur