

MAS	<i>Machine Asynchrone;</i>
FOC	<i>COMMANDE À FLUX ORIENTE;</i>
$MRAS$	<i>Modèle Référence Adaptive System;</i>
S, R	<i>Indices Correspondants Au Stator Et Au Roto;</i>
A, B, C	<i>Indices Correspondants Au Trois Phases A, B, C;</i>
θ_{obs}	<i>Angle D'observation De La Matrice De Park;</i>
θ	<i>Angle Electrique Rotorique;</i>
θ_S	<i>Angle Electrique Statorique;</i>
θ_r	<i>Angle Electrique De Glissement;</i>
V	<i>Tension;</i>
I	<i>Courant;</i>
ϕ	<i>Flux;</i>
R_S	<i>Résistance Statorique;</i>
R_R	<i>Résistance Rotorique;</i>
l_S	<i>Inductance Propre Statorique;</i>
l_R	<i>Inductance Propre Rotorique;</i>
L_S, L_R	<i>Inductance Cyclique Statorique Et Rotorique Par Phase;</i>
m_S, m_R	<i>Coefficient De Mutuelle Inductance Entre Deux Phases Du Stator Et Rotor;</i>
m_{SR}	<i>Inductance Mutuelle Maximale Entre Une Phase De Stator Et Une Phase De Rotor;</i>
M	<i>Inductance Mutuelle Cyclique;</i>
C_e	<i>Couple Electromagnétique;</i>
C_r	<i>Couple Résistant;</i>
J	<i>Moment D'inertie De La Partie Tournante;</i>
F	<i>Coefficient De Frottement Visqueux;</i>

Ω	Vitesse Mécanique;
w	Pulsation Rotorique;
w_s	Pulsation Statorique;
w_r	Pulsation De Glissement;
P	Nombre De Paires De Pôles;
T_S, T_R	Constante De Temps Statorique Et Rotorique;
σ	Coefficient De Dispersion De Blondel;
$(\alpha \ \beta)$	Axes Correspondant Au Référentiel Lie Au Stator;
$(d \ q)$	Axes Correspondant Au Référentiel Lie Au Champ Tournant;
$(U \ v)$	Axes Du Système Biphase;
K_p, K_i	Coefficients De Proportionnalité Et D'intégration;
S	Opérateur Dérivé De LAPLACE.
$[p]$	Matrice De PARK.
$[C]$	Matrice De CLARK.
$[L_{ss}]$	Matrice Des Inductances Statorique
$[L_{RR}]$	Matrice Des Inductances Statorique
$[L_{sR}]$	Matrice Des Inductances Mutuelles Du Couplage Stator Rotor.
$FTBO$	Fonction De Transfert En Boucle Ouverte.
$FTBF$	Fonction De Transfert En Boucle Fermée.
ζ	Coefficient D'amortissement.
W_n	Pulsation Du Système.
Φ_{ref}	Pulsation Du Système.
$[A]$	Matrice D'évolution D'état Du Système.
$[B]$	Matrice De Système De commande.



MAS	<i>Machine Asynchrone;</i>
FOC	<i>Field Oriented Control;</i>
$MRAS$	<i>Modèle Référence Adaptive System;</i>
S, R	<i>Indices Correspondants Au Stator Et Au Roto;</i>
A, B, C	<i>Indices Correspondants Au Trois Phases A, B, C;</i>
θ_{obs}	<i>Angle D'observation De La Matrice De Park;</i>
θ	<i>Angle Electrique Rotorique;</i>
θ_S	<i>Angle Electrique Satorique;</i>
θ_r	<i>Angle Electrique De Glissement;</i>
V	<i>Tension;</i>
I	<i>Courant;</i>
ϕ	<i>Flux;</i>
R_S	<i>Résistance Satorique;</i>
R_R	<i>Résistance Rotorique;</i>
l_S	<i>Inductance Propre Satorique;</i>
l_R	<i>Inductance Propre Rotorique;</i>
L_S, L_R	<i>Inductance Cyclique Satorique Et Rotorique Par Phase;</i>
m_S, m_R	<i>Coefficient De Mutuelle Inductance Entre Deux Phases Du Stator Et Rotor;</i>
m_{SR}	<i>Inductance Mutuelle Maximale Entre Une Phase De Stator Et Une Phase De Rotor;</i>
M	<i>Inductance Mutuelle Cyclique;</i>
C_e	<i>Couple Electromagnétique;</i>
C_r	<i>Couple Résistant;</i>
J	<i>Moment D'inertie De La Partie Tournante.</i>
F	<i>Coefficient De Frottement Visqueux.</i>

Ω	<i>Vitesse Mécanique;</i>
w	<i>Pulsation Rotorique;</i>
w_s	<i>Pulsation Statorique;</i>
w_r	<i>Pulsation De Glissement;</i>
P	<i>Nombre De Paires De Pôles;</i>
T_S, T_R	<i>Constante De Temps Statorique Et Rotorique;</i>
σ	<i>Coefficient De Dispersion De Blondel;</i>
$(\alpha \ \beta)$	<i>Axes Correspondant Au Référentiel Lie Au Stator;</i>
$(d \ q)$	<i>Axes Correspondant Au Référentiel Lie Au Champ Tournant;</i>
$(U \ v)$	<i>Axes Du Système Biphasé;</i>
K_p, K_i	<i>Coefficients De Proportionnalité Et D'intégration;</i>
S	<i>Opérateur Dérivé De LAPLACE.</i>
$[p]$	<i>Matrice De PARK.</i>
$[C]$	<i>Matrice De CLARK.</i>
$[L_{ss}]$	<i>Matrice Des Inductances Statorique</i>
$[L_{RR}]$	<i>Matrice Des Inductances Statorique</i>
$[L_{sR}]$	<i>Matrice Des Inductances Mutuelles Du Couplage Stator Rotor.</i>
$FTBO$	<i>Fonction De Transfert En Boucle Ouverte.</i>
$FTBF$	<i>Fonction De Transfert En Boucle Fermée.</i>
ζ	<i>Coefficient D'amortissement.</i>
W_n	<i>Pulsation Du Système.</i>
Φ_{ref}	<i>Pulsation Du Système.</i>
$[A]$	<i>Matrice D'évolution D'état Du Système.</i>
$[B]$	<i>Matrice De Système De commande.</i>

