

$MADA$: Machine Asynchrone Double Alimentation.
DTC	: (Direct Torque Control) Commande Direct du Couple.
MLI	: modulation de largeur d'impulsion.
s, r	: Indices d'axes correspondants au stator et rotor.
a, b, c	: Indice correspondants aux trois phases a, b, c.
V_{sa}, V_{sb}, V_{sc}	: Tensions d'alimentation des phases statoriques.
V_{ra}, V_{rb}, V_{rc}	: Tensions d'alimentation des phases rotoriques.
i_{sa}, i_{sb}, i_{sc}	: Courants statoriques.
i_{ra}, i_{rb}, i_{rc}	: Courants rotoriques.
$\phi_{sa}, \phi_{sb}, \phi_{sc}$: Flux statoriques.
$\phi_{ra}, \phi_{rb}, \phi_{rc}$: Flux rotoriques.
L_{ss}	: La matrice des inductances statoriques.
L_{rr}	: La matrice des inductances rotoriques.
R_s, l_s	: Résistance et inductance propre d'une phase statorique.
R_r, l_r	: Résistance et inductance propre d'une phase rotorique.
M_{sr}	: Inductance mutuelle entre une phase de stator et une phase de rotor.
m_s	: L'inductance mutuelle entre phases statoriques.
m_r	: L'inductance mutuelle entre phases rotoriques.
θ	: Angle électrique.
(α, β)	: Axes fixés au stator.
(x, y)	: Axes fixés au rotor.
(u, v)	: Axes fixés par rapport au champ tournant.
θ_s, θ_r	: Déphasage du l'axe direct par rapport au stator et rotor.

$[P]$: Matrice de transformation de PARK.
ω_s	: Pulsation statorique.
ω_r	: Pulsation rotorique.
ω	: Pulsation mécanique du rotor.
p	: Nombre de paires de pôles.
C_r	: Couple résistant.
Ω	: Vitesse angulaire de rotation.
f	: Coefficient de frottement.
J	: Moment d'inertie de la partie tournante de la machine.
C_{em}	: Couple électromagnétique.
δ	: Coefficient de dispersion.
$[A]$: Matrice de transition.
$[B]$: Matrice de commande.
T_r	: Constante de temps rotorique.
T_s	: Constante de temps statorique.
V_s	: Valeur efficace de tension.
w_s	: Pulsation d'alimentation.
S_{abc}	: Grandeurs booléennes de commande des bras de l'onduleur.
T_e	: Période d'échantillonnage.
γ_0	: L'angle entre les vecteurs flux statorique et rotoriques.
ψ_s	: L'angle entre le référentiel statorique et le vecteur flux ϕ_s .
s	: Opérateur dérivée de LAPLACE $\frac{d}{dt}$.

K_p	: Facteur de proportionnalité.
K_i	: Facteur intégral.
K_d	: Facteur de dérivation.
P	: Correcteur à action proportionnelle.
I	: Correcteur à action intégrale.
D	: Correcteur à action dérivée.
PI	: Régulateur proportionnel-intégral.
IP	: Régulateur intégral-proportionnel.
PD	: Régulateur proportionnel-différentiel.
PID	: Régulateur proportionnel-intégral-différentiel.
τ_i, τ_d	: Constants de temps $\frac{K_p}{K_i}, \frac{K_d}{K_p}$.