

$s, r$	Axes correspondants au stator (rotor).
$R_s, R_r$	Résistances d'enroulements statoriques (rotoriques) par phase.
$L_s, L_r$	Inductances cycliques propres statoriques ( rotoriques) par phase.
$M$	Inductances cycliques mutuelle.
$J$	Inertie des masses tournantes.
$f$	Coefficient de frottement visqueux.
$T_r, T_s$	Constant de temps rotorique (statorique)
$\sigma$	Coefficient de dispersion de Blondel ou coefficient de fuite total.
$\Phi_s, \Phi_r$	Flux statorique (rotorique).
$g$	Glissement.
$C_e$	Couple électromagnétique de la machine.
$C_r$	Couple résistant imposé à l'arbre de la machine.
$\omega_s, \omega_r$	Pulsation de fréquence statorique (rotorique).
$P$	Nombre de paires de pôles.
$A, B, C / a, b, c$	Trois phases du stator (rotor).
$i_s, i_r$	Courant statorique, Courant rotorique.
$[V_{sA}, V_{sB}, V_{sC}]^T$	Vecteur tension statorique en composantes triphasées.
$[V_{ra}, V_{rb}, V_{rc}]^T$	Vecteur tension rotorique en composantes triphasées.
$[i_{sA}, i_{sB}, i_{sC}]^T$	Vecteur courant statorique en composantes triphasées.
$[i_{ra}, i_{rb}, i_{rc}]^T$	Vecteur courant rotorique en composantes triphasées.
$[\Phi_{sA}, \Phi_{sB}, \Phi_{sC}]^T$	Vecteur flux statorique en composantes triphasées.
$[\Phi_{ra}, \Phi_{rb}, \Phi_{rc}]^T$	Vecteur flux rotorique en composantes triphasées.
$V_s$	Tension statorique.
$V_r$	Tension rotorique.
$\Phi_{r \text{ nom}}$	Flux rotorique nominal.
$\Omega_{r \text{ nom}}$	Vitesse rotorique nominal.
$(d, q)$	Axes correspondants au référentiel lié au champ tournant.
$(X, Y)$	Axes correspondants au référentiel lié au rotor.
$(\alpha, \beta)$	Axes correspondants au référentiel lié au stator.

$i_{sd}, i_{sq}$	Courant stator instantané selon l'axe (d, q).
$i_{ra}, i_{r\beta}$	Courant rotor instantané selon l'axe ( $\alpha, \beta$ ).
$\Phi_{sd}, \Phi_{sq}$	Flux stator instantané selon l'axe (d, q).
$\Phi_{s\alpha}, \Phi_{s\beta}$	Flux rotor instantané selon l'axe ( $\alpha, \beta$ ).
$V_{sd}, V_{sq}$	Tension stator instantané selon l'axe (d, q).
$V_{rd}, V_{rq}$	Tension rotor instantané selon l'axe (d, q).
$I_A$	Courant de phase A.
$I_B$	Courant de phase B.
$I_C$	Courant de phase C.
$(X_A, X_B, X_C)$	Axes triphasés réels.
$s$	Opérateur dérivé de Laplace d/dt.
$[P(\theta_a)]$	Matrice de transformation de Park.
PI	Correcteur proportionnel-intégral.
$Y(t)$	Grandeur de sortie (grandeur à régler).
$ref$	Référence.
$eq$	Equivalent.
max, min	Valeur maximale (minimale).
MAS	Machine asynchrone.
C.V	Commande vectorielle.