

## **SYMBOLES ET ABREVIATIONS**

### **Symboles**

$[V_{s1}], [V_{s2}], [V_r]$	Vecteurs des tensions statoriques et rotoriques.
$[I_{s1}], [I_{s1}], [I_r]$	Vecteurs des courants statoriques et rotoriques.
$[R_{s1}], [R_{s2}], [R_r]$	Matrices des résistances statoriques (étoile 1 et 2) et rotorique
$\alpha$	angle de déphasage entre les deux stators.
$[1]$	matrice unitaire.
$C_{em}$	couple électromagnétique.
$C_r$	Couple résistant.
$d, q$	Axe direct et en quadrature.
$K_f$	le coefficient de frottement
$J$	moment d'inertie.
$L_{lr}$	inductance de fuite rotorique.
$L_{s1}, L_{s2}$	inductances de fuite statorique.
$M_s, M_r$	mutuelle inductances.
$M_{sr}$	mutuelle inductances statoriques et rotorique
$r_a, r_b, r_c$	indices correspondants au trois phases du rotor.
$R_s, R_r$	résistance de phase statorique et rotorique.
$S$	opérateur de Laplace.
$s_{a1}, s_{b1}, s_{c1}$	indices correspondants au trois phases du premier stator.
$s_{a2}, s_{b2}, s_{c2}$	indices correspondants au trois phases du
$t$	temps.
$\theta_r$	angle rotorique.
$\theta_s$	angle statorique.

## **Abréviations**

MASDE	Machine Asynchrone à Double Etoile.
MLI	Modulation à Largeur d'Impulsions.
PI	Action Proportionnelle et Intégrale.
IFOC	Commande Indirecte à flux orienté.
FL	Logique Floue
MG	Mode Glissant.
MGF	Mode Glissant-floue.
VSS	Variable Structure Systems