

لیست علائم و اختصارات

a	تابع فعالیت نورو
B	چگالی شار آهنربای دائم روتور
B_f	ضریب اصطکاک محور موتور BLDC
D	دوره عملکرد سوئیچ اینورتر
D_a	تابع سوئیچینگ فاز a
$D_{a,comp}$	تابع سوئیچینگ بهینه شده فاز a
D_{a_Dx}	دوره عملکرد دیود D_x ($x=1,2$)
D_{a_Sx}	دوره عملکرد سوئیچ S_x ($x=1,2$)
i_{dc}	جریان لینک DC اینورتر
$I_{Ref.}$	جریان مرجع فازهای استاتور
I_{Dx}	جریان دیود x ام ($x=1\sim4$)
D_b	تابع سوئیچینگ فاز b
$D_{b,comp}$	تابع سوئیچینگ بهینه شده فاز b
D_{b_Dx}	دوره عملکرد دیود D_x ($x=3,4$)
D_{b_Sx}	دوره عملکرد سوئیچ S_x ($x=3,4$)
$D_{x,Low}$	دوره عملکرد در حالت C ناحیه x ام ($x=1\sim6$)
$D_{x,High}$	دوره عملکرد در حالت B ناحیه x ام ($x=1\sim6$)
e	خطای ردیابی خروجی y کنترل کننده فازی - عصبی
e_x	ولتاژ ضد محرکه فاز x ام ($x=a,b,c$)
e_{xy}	ولتاژ ضد محرکه فاز x نسبت به فاز y ($x,y=a,b,c$)
E	حداکثر دامنه ولتاژ ضد محرکه فاز موتور
E_e	تابع انرژی خطا
v_{xn}	ولتاژ فاز x ام نسبت به نقطه ستاره موتور ($x=a,b,c$)
v_{xo}	ولتاژ فاز x ام نسبت به وسط باس DC اینورتر ($x=a,b,c$)
W_i^k	وزن i ام نورو لایه k ام
y	خروجی سیستم تحت کنترل
y_d	مقدار مطلوب خروجی سیستم تحت کنترل
Z_p	تعداد زوج قطب های موتور BLDC
Δ''	زیر بازه دوم بازه کموتاسیون در حالت C
Ψ	بردار شار پیوندی موتور BLDC
ω_c	سرعت کموتاسیون ایده آل
$\omega_{Ref.}$	سرعت مرجع اعمال شده به درایو الکتریکی
σ_{ij}	پهنای توابع گوسی مورد نظر مجموعه فازی j ام