

فهرست نمادها

| | |
|-----------------|-----------------------------------------------------------|
| 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 قطبهای 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 موردنظر مجموعه فازی j ام |