

รายการสัญลักษณ์

V_{an}, V_{bn}, V_{cn}	=	แรงดันไฟฟ้าเฟสเทียบจุดต่อรวมนิวทรอล
E_a, E_b, E_c	=	แรงเคลื่อนไฟฟ้าด้านกลับในแต่ละเฟส
I_a, I_b, I_c	=	กระแสไฟฟ้าเฟส
R	=	ความต้านทานขดลวดมอเตอร์
L	=	ความเหนี่ยวนำขดลวดมอเตอร์
L_s	=	ความเหนี่ยวนำขดลวดสเตเตอร์แต่ละเฟส
M	=	ความเหนี่ยวนำร่วมระหว่างเฟส
K_e	=	ค่าคงที่แรงเคลื่อนไฟฟ้าด้านกลับ
ω_m	=	ความเร็วรอบทางกลของมอเตอร์
$f_a(\theta), f_b(\theta), f_c(\theta)$	=	ฟังก์ชันที่ขึ้นกับตำแหน่งมุมโรเตอร์ซึ่งมีการกระจายตัวเป็นรูปสี่เหลี่ยมคางหมู
E	=	ค่าสูงสุดของแรงเคลื่อนไฟฟ้าด้านกลับ
T_e	=	แรงบิดมอเตอร์
P_e	=	กำลังไฟฟ้าของมอเตอร์
T_L	=	แรงบิดของโหลด
J	=	โมเมนต์ความเฉื่อยของมอเตอร์
B	=	สัมประสิทธิ์แรงเสียดทานของมอเตอร์และโหลด
P	=	จำนวนขั้วแม่เหล็กของโรเตอร์
θ	=	มุมการเคลื่อนที่ของโรเตอร์
Q_1, Q_3, Q_5	=	สวิตช์อิเล็กทรอนิกส์ชุดบนวงจรอินเวอร์เตอร์
Q_2, Q_4, Q_6	=	สวิตช์อิเล็กทรอนิกส์ชุดล่างวงจรอินเวอร์เตอร์
T_{zcp}	=	เวลาจุดผ่านศูนย์ของแรงเคลื่อนไฟฟ้าด้านกลับแต่ละจุด
ΔT_{zcp}	=	ระยะเวลาระหว่างจุดผ่านศูนย์ของแรงเคลื่อนไฟฟ้าด้านกลับแต่ละจุด
T_{cmt}	=	เวลาจุดที่ทำคอมมิวเตชันแต่ละจุด
ΔT_{cmt}	=	ระยะเวลาระหว่างเวลาจุดที่ทำคอมมิวเตชันแต่ละจุด
V_n	=	แรงดันไฟฟ้าจุดนิวทรอล
V_a, V_b, V_c	=	แรงดันไฟฟ้าเฟสเทียบจุดรวมกราวด์

V_a', V_b', V_c'	=	แรงดันไฟฟ้าเฟสในช่วงคอมมิวเตชัน
V_n'	=	แรงดันไฟฟ้าจุดนิวทรัลในช่วงคอมมิวเตชัน
V_{nc}'	=	แรงดันไฟฟ้าคร่อมขดลวดเฟส C ในช่วงคอมมิวเตชัน
D	=	ดิวตีไซเคิลช่วงนำกระแสไฟฟ้า
D_{cmp}	=	ดิวตีไซเคิลขณะช่วงคอมมิวเตชัน
D_{reduce}	=	ดิวตีไซเคิลช่วงจ่ายแรงดันไฟฟ้าผ่านขดลวดของมอเตอร์ทั้ง 3 เฟส
V_{ab}	=	แรงดันไฟฟ้าระหว่างเฟส A กับเฟส B
V_{dc}	=	แรงดันแหล่งจ่ายไฟฟ้ากระแสตรง
I_o	=	กระแสไฟฟ้าที่จ่ายให้มอเตอร์
R_{on}	=	ความต้านทานของสวิตช์อิเล็กทรอนิกส์กำลังช่วงนำกระแสไฟฟ้า
K_p	=	อัตราขยายเชิงสัดส่วน (Proportional gain)
T_i	=	เวลาอินทิกรัล (Integral time)
T_d	=	เวลาอนุพันธ์ (Derivative time)
$u(t)$	=	สัญญาณควบคุมที่ตั้งให้ตัวระบบ
$e(t)$	=	ความผิดพลาดระหว่างค่าอ้างอิง กับค่าจริงที่วัด
T_c	=	แรงบิด cogging
W_m	=	พลังงานร่วม (Coenergy)
t_c	=	ช่วงเวลาคอมมิวเตชัน
V_d	=	แรงดันตกคร่อมฟรีวิลลิงไดโอด (free-wheeling diode) ช่วงนำกระแสไฟฟ้า
V_o	=	แรงดันไฟฟ้าเฟสที่วัดหาจุดผ่านศูนย์ แรงเคลื่อนไฟฟ้าต้านกลับ
E_o	=	แรงเคลื่อนไฟฟ้าต้านกลับเฟสที่วัดหาจุดผ่านศูนย์
$\%T_{ripple}$	=	เปอร์เซ็นต์การกระเพื่อมแรงบิดมอเตอร์
$\Delta T_{peak-peak}$	=	ผลต่างระหว่างค่าสูงสุดกับค่าต่ำสุดของแรงบิดมอเตอร์
T_{avg}	=	แรงบิดมอเตอร์เฉลี่ย
N	=	ความเร็วรอบทางกลของมอเตอร์

T_{on}	=	ช่วงเวลาที่สวิตช์นำกระแสไฟฟ้า
T	=	คาบเวลาทางไฟฟ้า
f	=	ความถี่ทางไฟฟ้า