

et l'accélération par dérivation par rapport au temps  $t$

de  $(*)'$  et  $(**)$

$$\vec{a} \begin{cases} g_{x_0}^3 y_0^2 e^{-3x_0 y_0 t} \\ g_{x_0}^2 y_0^3 e^{3x_0 y_0 t} \end{cases} \quad \begin{matrix} (*) \\ (**) \end{matrix}$$

[3] En description eulérienne, si  $\vec{v}$  la vitesse locale au point  $M$  d'observation fixe l'accélération de fluide en  $M$  est:

$$\vec{a} = \frac{\partial \vec{v}}{\partial t} + (\vec{v} \cdot \nabla) \vec{v}$$

avec:  $\nabla = \frac{\partial}{\partial x} \vec{i} + \frac{\partial}{\partial y} \vec{j} + \frac{\partial}{\partial z} \vec{k}$

et  $\vec{v} = u \vec{i} + v \vec{j} + w \vec{k}$

\*  $\frac{\partial \vec{v}}{\partial t} = 0$  accélération locale nulle (régime stationnaire) indépendant du temps  $t$ .

\*  $(\vec{v} \cdot \nabla) \vec{v} = (u \vec{i} + v \vec{j} + w \vec{k}) \cdot \left( \frac{\partial}{\partial x} \vec{i} + \frac{\partial}{\partial y} \vec{j} + \frac{\partial}{\partial z} \vec{k} \right) \vec{v}$

$$= \left( u \frac{\partial}{\partial x} + v \frac{\partial}{\partial y} + w \frac{\partial}{\partial z} \right) (u \vec{i} + v \vec{j} + w \vec{k})$$

$$= \left( u \frac{\partial}{\partial x} + v \frac{\partial}{\partial y} \right) u \vec{i} + \left( u \frac{\partial}{\partial x} + v \frac{\partial}{\partial y} \right) v \vec{j}$$

$$= u \frac{\partial u}{\partial x} \vec{i} + v \frac{\partial u}{\partial y} \vec{i} + u \frac{\partial v}{\partial x} \vec{j} + v \frac{\partial v}{\partial y} \vec{j}$$

$$\Rightarrow \vec{a} \begin{cases} u \frac{\partial u}{\partial x} + v \frac{\partial u}{\partial y} = -3x^2 y (-5xy) + 3xy^2 (-3x^2) = 9x^3 y^2 \\ u \frac{\partial v}{\partial x} + v \frac{\partial v}{\partial y} = -3x^2 y (3y^2) + 3xy^2 (5xy) = 9x^2 y^3 \end{cases}$$