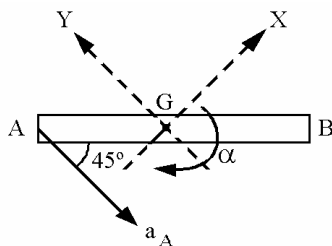


El movimiento del punto A será una rotación en torno a C. Su aceleración tendrá dos componentes, una normal, en la dirección del radio de curvatura (a_{An}) y otra tangente a la trayectoria (a_{At}). En el instante en que se rompe el cable CB el sistema parte del reposo, lo que implica:

$$v_A = 0 \Rightarrow a_{An} = \frac{v_A^2}{\rho} = 0$$

Por tanto el punto A sólo tendrá aceleración en dirección tangencial.



Para plantear las ecuaciones de la dinámica es necesario calcular la aceleración del centro de masas. De la cinemática del sólido rígido:

$$\mathbf{a}_G = \mathbf{a}_A + \boldsymbol{\alpha} \times \mathbf{AG} + \boldsymbol{\omega} \times (\boldsymbol{\omega} \times \mathbf{AG})$$

Por ser en el instante inicial se parte del reposo y $\omega=0$ luego me queda la expresión:

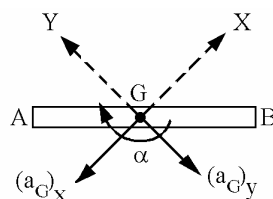
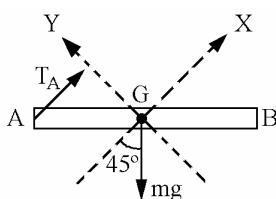
$$\mathbf{a}_G = \mathbf{a}_A + \boldsymbol{\alpha} \times \mathbf{AG}$$

Si referimos los vectores al sistema de coordenadas mostrado en la figura donde el eje X coincide con la dirección AC y el Y es perpendicular al anterior, en el plano del movimiento tenemos:

$$\mathbf{AG} = \frac{1}{2} \cos 45^\circ \mathbf{i} - \frac{1}{2} \sin 45^\circ \mathbf{j} = \frac{4.9}{2} \cos 45^\circ \mathbf{i} - \frac{4.9}{2} \sin 45^\circ \mathbf{j} = 1.73\mathbf{i} - 1.73\mathbf{j}$$

Sustituyendo:

$$\mathbf{a}_G = \mathbf{a}_A + \boldsymbol{\alpha} \times \mathbf{AG} = -a_A \mathbf{j} + (-\alpha \mathbf{k}) \times (1.73\mathbf{i} - 1.73\mathbf{j}) = -1.73\alpha \mathbf{i} - (a_A + 1.73\alpha)\mathbf{j}$$



Aislamos ahora la vigueta y hacemos el diagrama del sólido libre:

Las fuerzas en los ejes que hemos tomado como sistema de referencia serán:

$$\mathbf{T}_A = T_A \mathbf{i}$$

$$\begin{aligned} \mathbf{P} &= -mg \cos 45^\circ \mathbf{i} - mg \sin 45^\circ \mathbf{j} = \\ &= -453.6 \cdot 9.8 \cos 45^\circ \mathbf{i} - 453.6 \cdot 9.8 \sin 45^\circ \mathbf{j} = \\ &= -3143.29\mathbf{i} - 3143.29\mathbf{j} \end{aligned}$$

Planteamos las ecuaciones de la dinámica del sólido rígido:

$$\begin{aligned} \Sigma \mathbf{F} &= m \mathbf{a}_G \\ \Sigma \mathbf{M}_G &= I_G \boldsymbol{\alpha} \end{aligned}$$

Obtenemos:

$$\Sigma F_X = m(a_G)_X \Rightarrow T_A - 3143.29 = -453.6 \cdot 1.73\alpha$$

$$\Sigma F_Y = m(a_G)_Y \Rightarrow -3143.29 = -453.6(a_A + 1.73\alpha)$$

$$\Sigma M_G = I_G \alpha \Rightarrow T_A \sin 45^\circ \frac{1}{2} = \frac{1}{12} m l^2 \alpha \Rightarrow T_A \sin 45^\circ \frac{4.9}{2} = \frac{1}{12} 453.6 \cdot 4.9^2 \alpha$$

Tenemos pues un sistema de tres ecuaciones con tres incógnitas (T_A , α y a_A). Resolviendo este sistema:

$$\underline{T_A = 1257.86 \text{ N}}$$