

# À descoberta da escala do espaço: dedução da fórmula da distância estelar

---

**Traduzido por Pedro Augusto.**

No artigo ‘À descoberta da escala do espaço’, nós calculámos a distância de uma ‘estrela’ em sala de aula utilizando medições de distância em paralaxe e uma máquina fotográfica. A distância  $d$  da estrela foi calculada das quantidades medidas usando a seguinte equação:

$$d = \frac{p_L \times d_L \times b}{L \times p}$$

onde:

$d$  = distância à estrela

$L$  = comprimento do objeto de calibração

$b$  = distância em que a máquina fotográfica foi deslocada (de  $C_A$  para  $C_B$ )

$d_L$  = distância do objeto de calibração à linha-de-base da máquina fotográfica (ao longo da reta OQ)

$p$  = distância como o número de pixels entre imagens da estrela (em  $D_A$  e  $D_B$ )

$p_L$  = comprimento em número de pixels da imagem do objeto de calibração

De facto, é bastante direta a dedução desta equação, usando o formalismo matemático da semelhança de triângulos. Os passos que se seguem explicam como.

Material de apoio ao artigo:

Pössel M (2017) Finding the scale of space. *Science in School* 40: 40–45.  
[www.scienceinschool.org/2017/issue40/parallax2](http://www.scienceinschool.org/2017/issue40/parallax2)

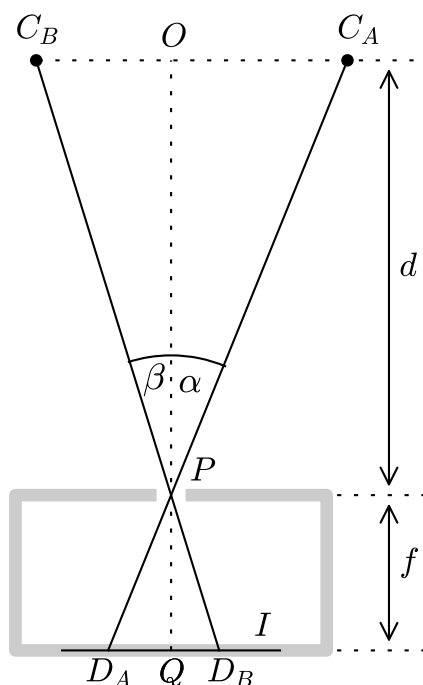


Figura 1: Modelo simplificado da montagem para a paralaxe (a imagem é cortesia de Hda / M Pössel)

1. Observando a geometria da Figura 1, podemos ver que o triângulo  $C_BPC_A$  é semelhante ao triângulo  $D_APD_B$  (uma vez que os seus ângulos correspondentes são iguais). Assim, se usarmos  $l$  para representar a distância entre as posições da estrela (no plano da imagem I), por semelhança segue que:

$$d = \frac{f \times b}{l}$$

2. A distância  $l$  é proporcional à distância entre as duas posições da estrela na nossa imagem fotográfica, exprimida em número de pixels,  $p$ . Se usarmos  $k$  para representar o fator constante (a ser determinado) que relaciona o número de pixels com comprimentos no plano da imagem e definirmos  $S = k \times f$ , segue que:

$$d = \frac{S \times b}{p}$$

Material de apoio ao artigo:

Pössel M (2017) Finding the scale of space. *Science in School* 40: 40–45.  
[www.scienceinschool.org/2017/issue40/parallax2](http://www.scienceinschool.org/2017/issue40/parallax2)

3. Aplicamos agora o mesmo raciocínio ao objeto de calibração que colocámos paralelo à linha-de-base da máquina fotográfica e a uma distância  $d_L$  desta. Esta distância, que podemos medir diretamente, e o comprimento da imagem do objeto de calibração em pixels ( $p_L$ ) estão relacionados pela equação seguinte:

$$d_L = \frac{S \times L}{p_L}$$

4. Podemos eliminar  $S$  combinando as duas equações acima. Em primeiro lugar, rearranjamos a equação do passo 3 para isolar  $S$  multiplicando ambos os membros por  $p_L$  e dividindo-os por  $L$ :

$$S = \frac{d_L \times p_L}{L}$$

Agora substituímos esta expressão de  $S$  na equação do passo 2, o que origina uma fórmula relacionando a distância  $d$  com os conhecidos comprimentos  $b$  e  $f$ .

$$d = \frac{p_L \times d_L \times b}{L \times p}$$

Material de apoio ao artigo:

Pössel M (2017) Finding the scale of space. *Science in School* 40: 40–45.  
[www.scienceinschool.org/2017/issue40/parallax2](http://www.scienceinschool.org/2017/issue40/parallax2)