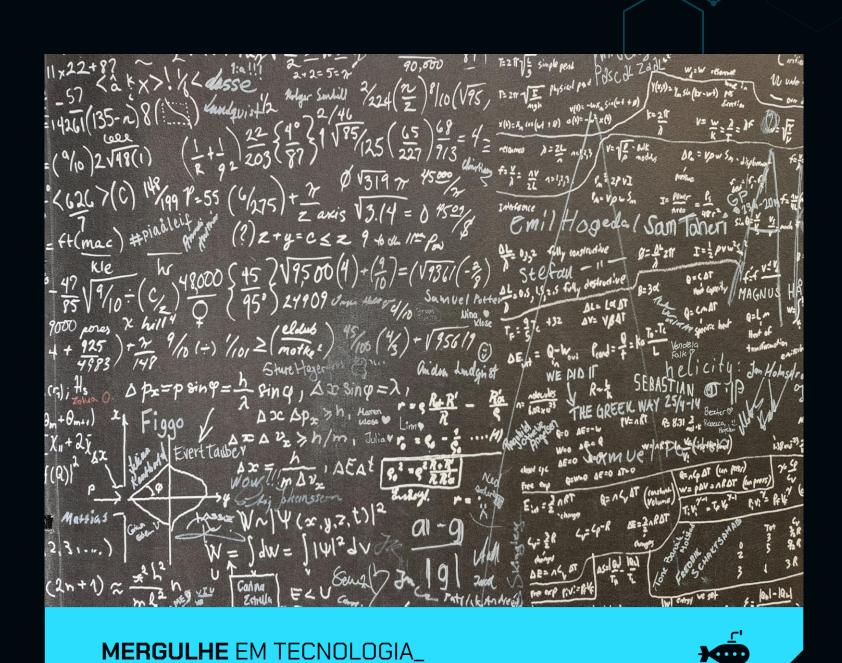
alura

ÁLGEBRA LINEAR

Sistema de coordenadas



Instrutor(a): João Miranda



Um sistema de coordenadas permite a identificação de pontos no espaço.



Ponto de referência marcado por uma origem: valor 0.



Ponto de referência marcado por uma origem: valor 0.

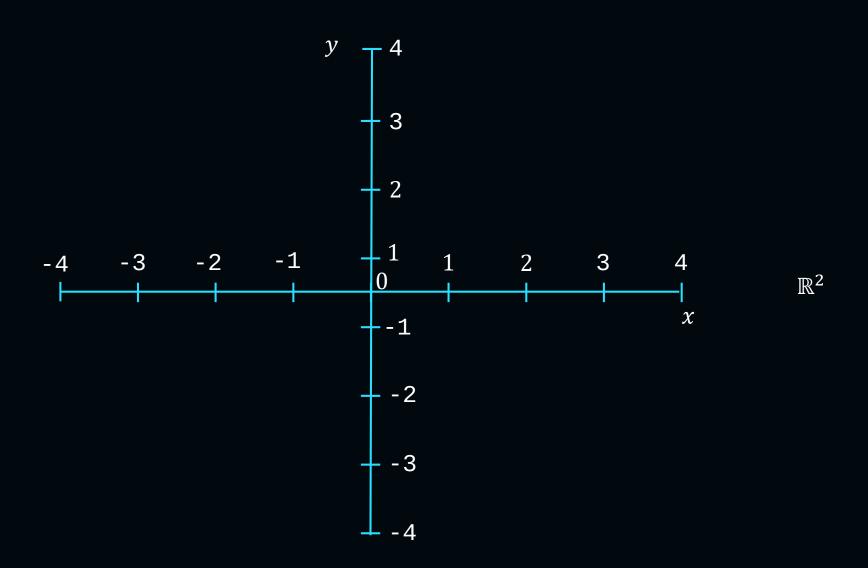


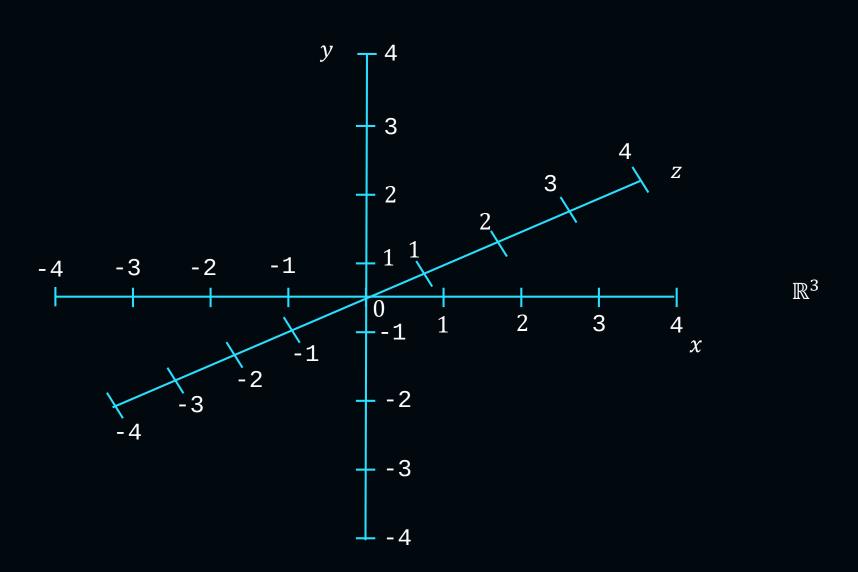


Ponto de referência marcado por uma origem: valor 0.









PONTO

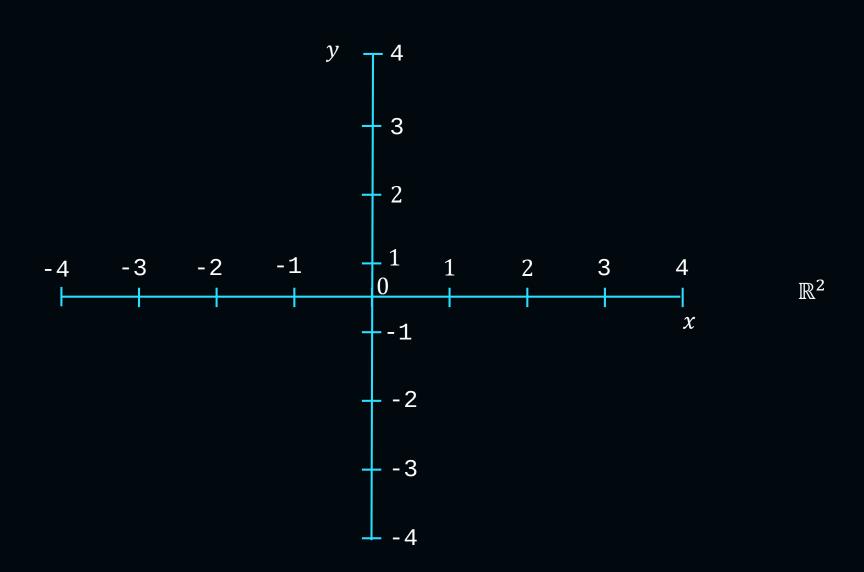


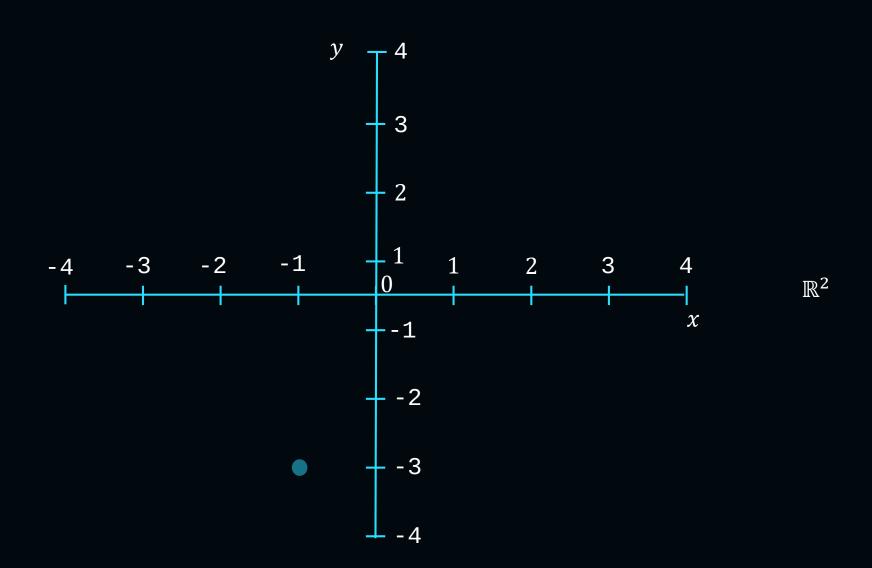
Um ponto determina uma posição no espaço.

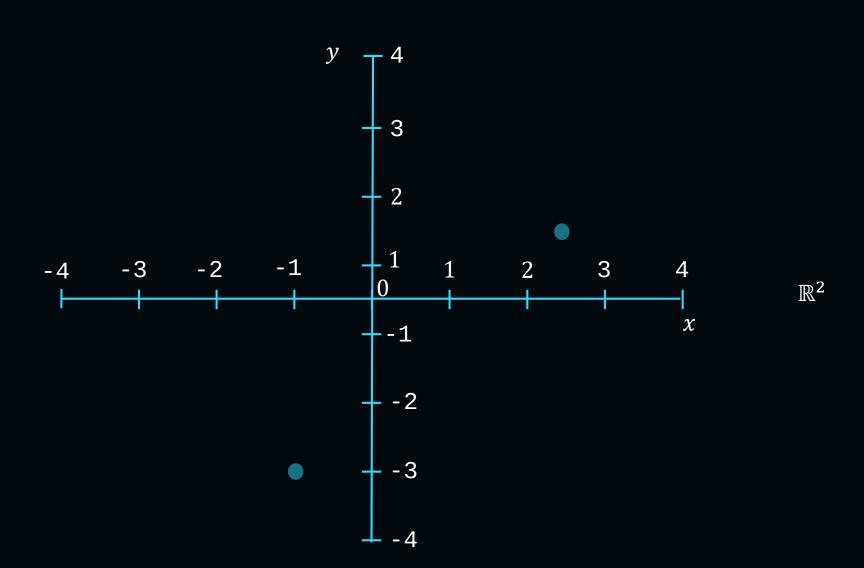


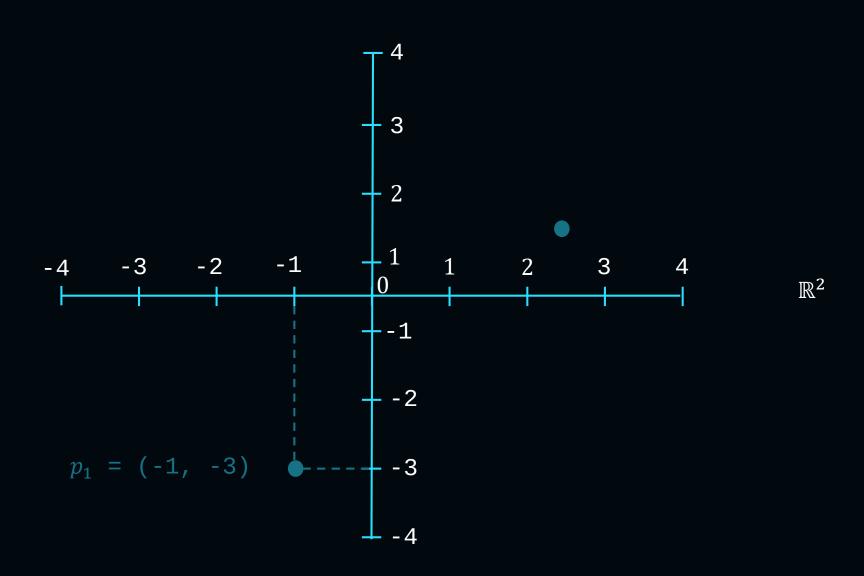


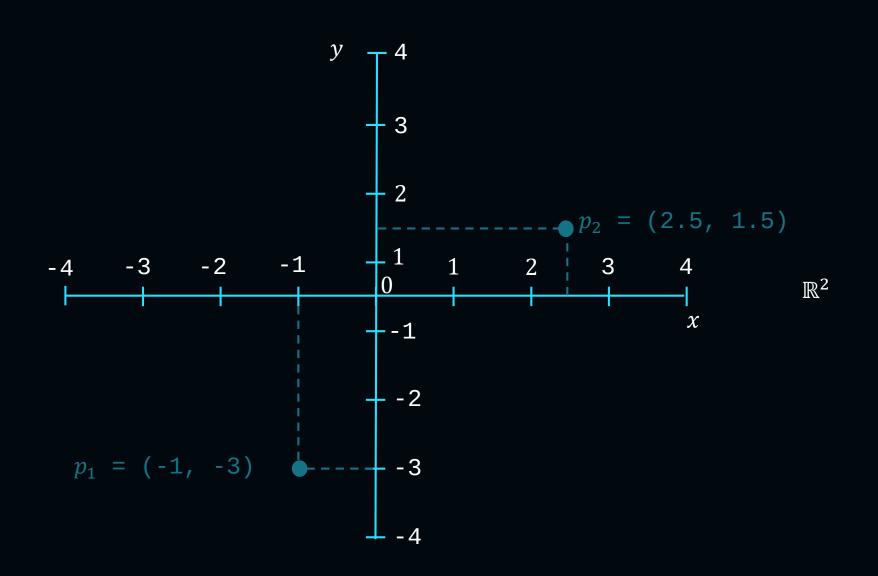
O valor 2 representa um ponto na reta real.











PONTO



Um ponto determina uma posição no espaço.

$$\mathbb{R}^2$$
 $p=(x,y)$

$$\mathbb{R}^3 \qquad p = (x, y, z)$$

$$\mathbb{R}^n \qquad p = (x_1, x_2, \dots, x_n)$$

VETOR



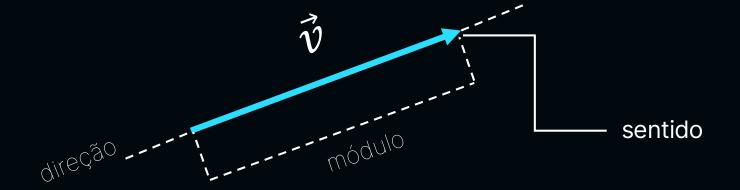
Segmentos de reta que possuem direção, sentido e módulo.



VETOR



Segmentos de reta que possuem direção, sentido e módulo.



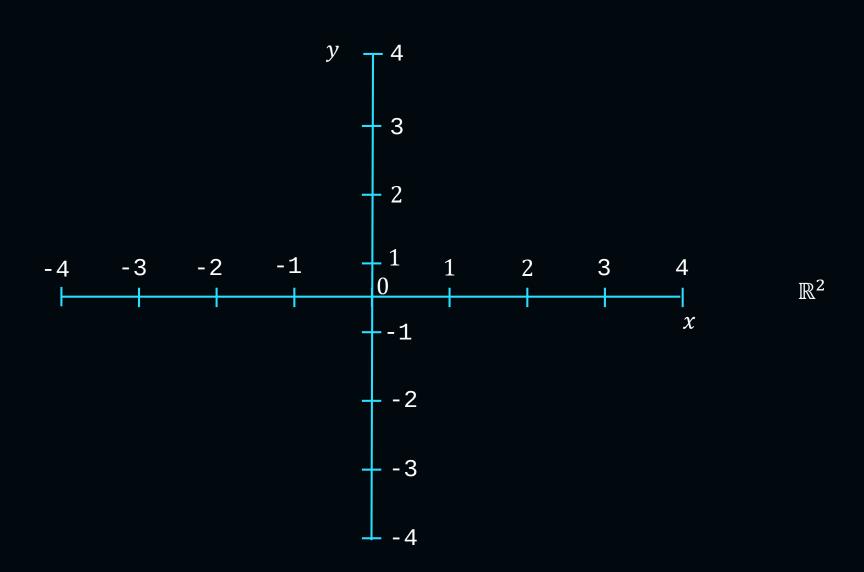


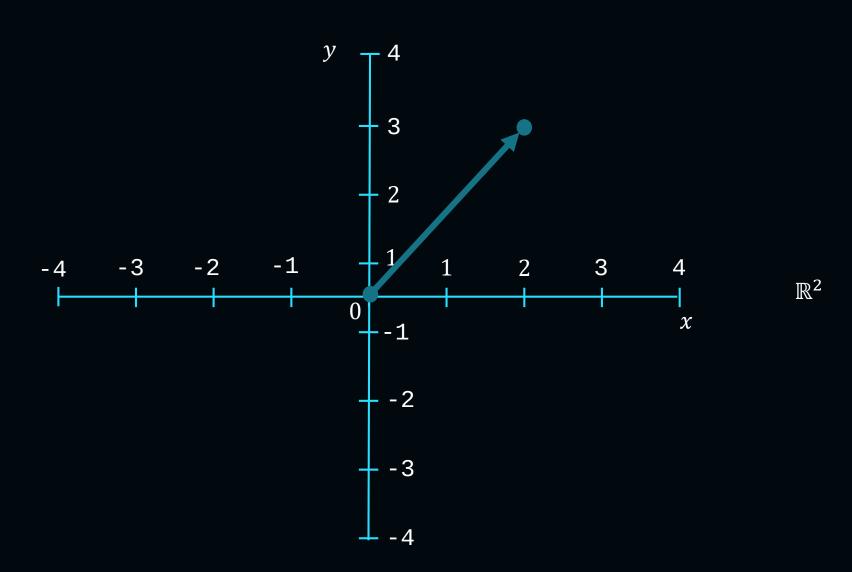
Segmentos de reta que possuem direção, sentido e módulo.

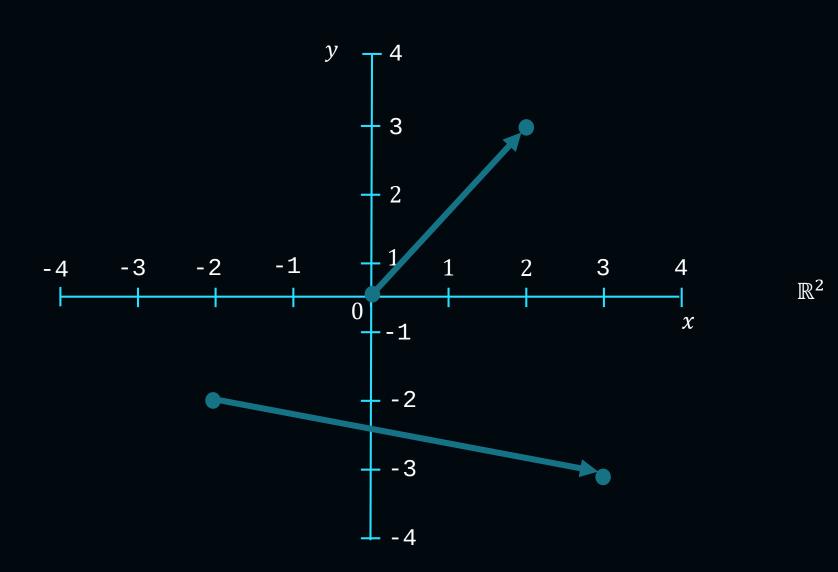
$$\mathbb{R}^2 \qquad \qquad \vec{v} = (x, y)$$

$$\mathbb{R}^3 \qquad \qquad \vec{v} = (x, y, z)$$

$$\mathbb{R}^n \qquad \vec{v} = (x_1, x_2, \dots, x_n)$$







APLICAÇÕES EM DATA SCIENCE



REPRESENTAÇÃO
DE DADOS
(LINHAS E
COLUNAS)



BASE PARA
MODELOS DE ML
(LINEARES,
AGRUPAMENTO)



REDUÇÃO DE DIMENSÃO DOS DADOS



CÁLCULOS DE DISTÂNCIA E SIMILARIDADE DOS DADOS