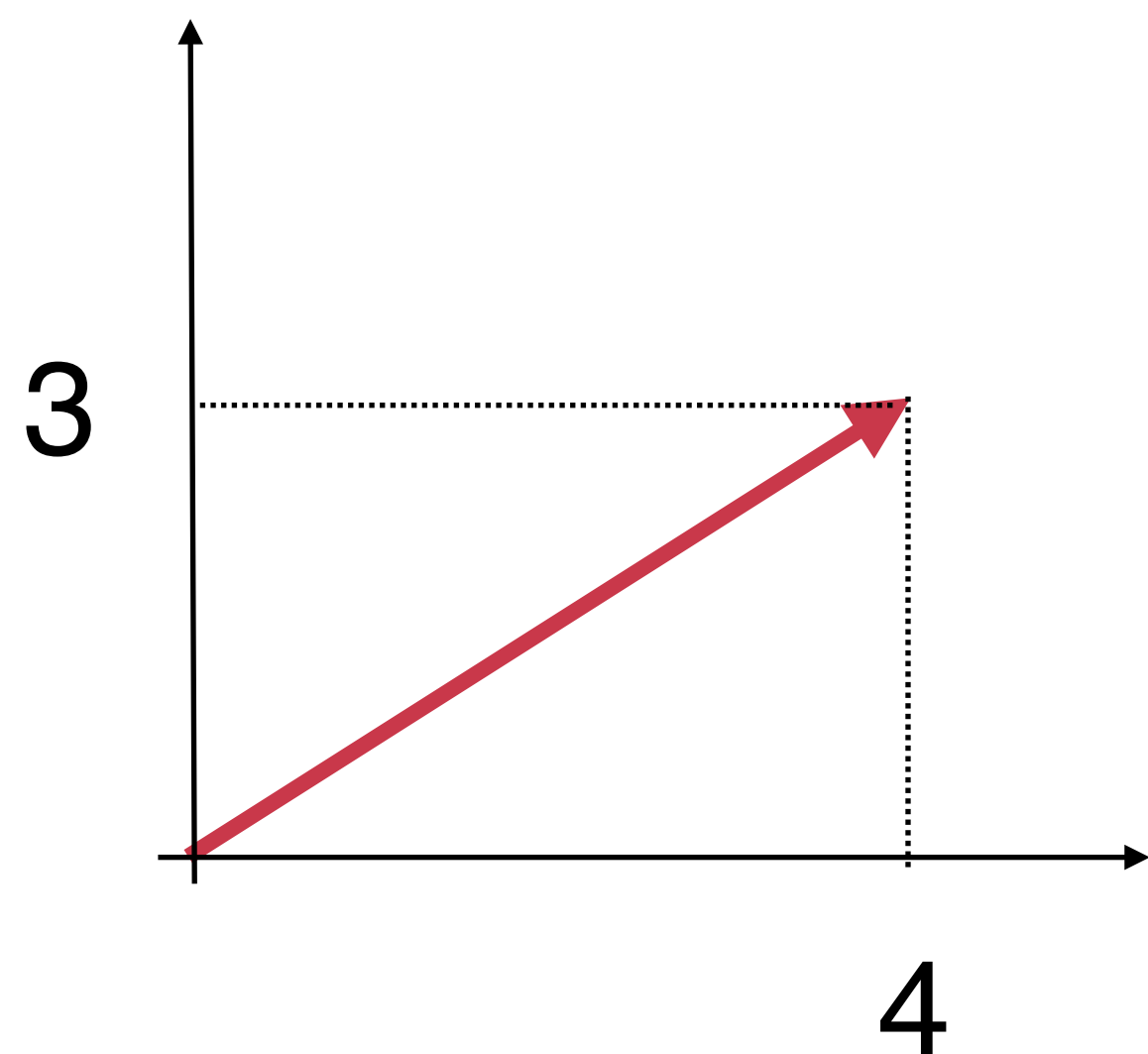


# 更多向量的高级话题

# 向量的长度和单位向量

# 向量的长度



$$\vec{u} = (3, 4)$$

$\vec{u}$  的大小是多少?

根据勾股定理,  $\vec{u}$  的大小  $= \sqrt{3^2 + 4^2} = 5$

$$\|\vec{u}\| = \sqrt{3^2 + 4^2} = 5$$

向量的模

# 向量的模

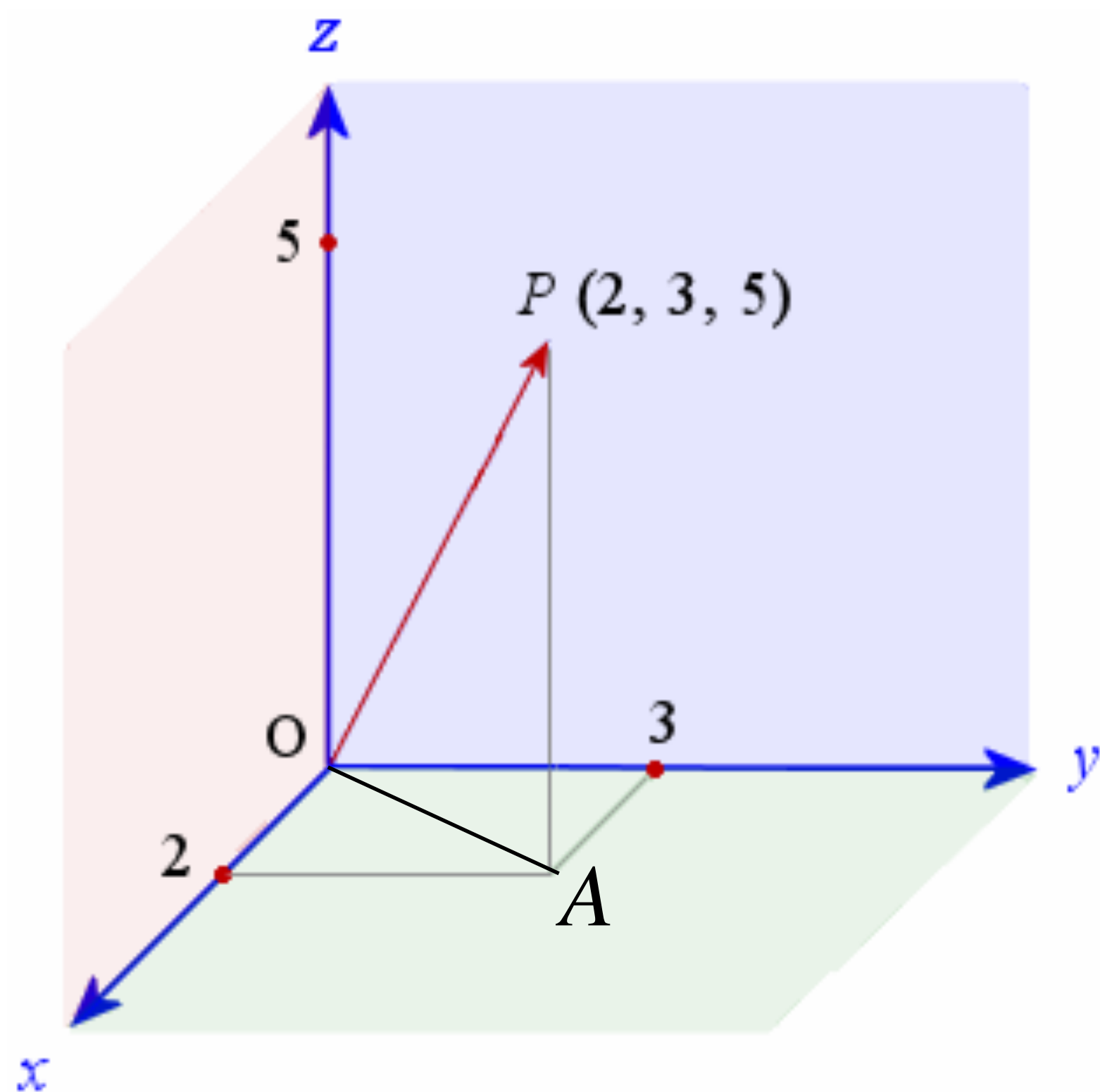
$$\vec{u} = \overrightarrow{OP} = (2, 3, 5)$$

$\vec{u}$  的大小是多少?

$$|\overrightarrow{OA}| = \sqrt{2^2 + 3^2}$$

$$|\overrightarrow{OP}| = \sqrt{|\overrightarrow{OA}|^2 + |\overrightarrow{AP}|^2} = \sqrt{2^2 + 3^2 + 5^2}$$

$$|\vec{u}| = \sqrt{2^2 + 3^2 + 5^2}$$



# 向量的模

n维向量同理： $\vec{u} = (u_1, u_2, \dots, u_n)^T$

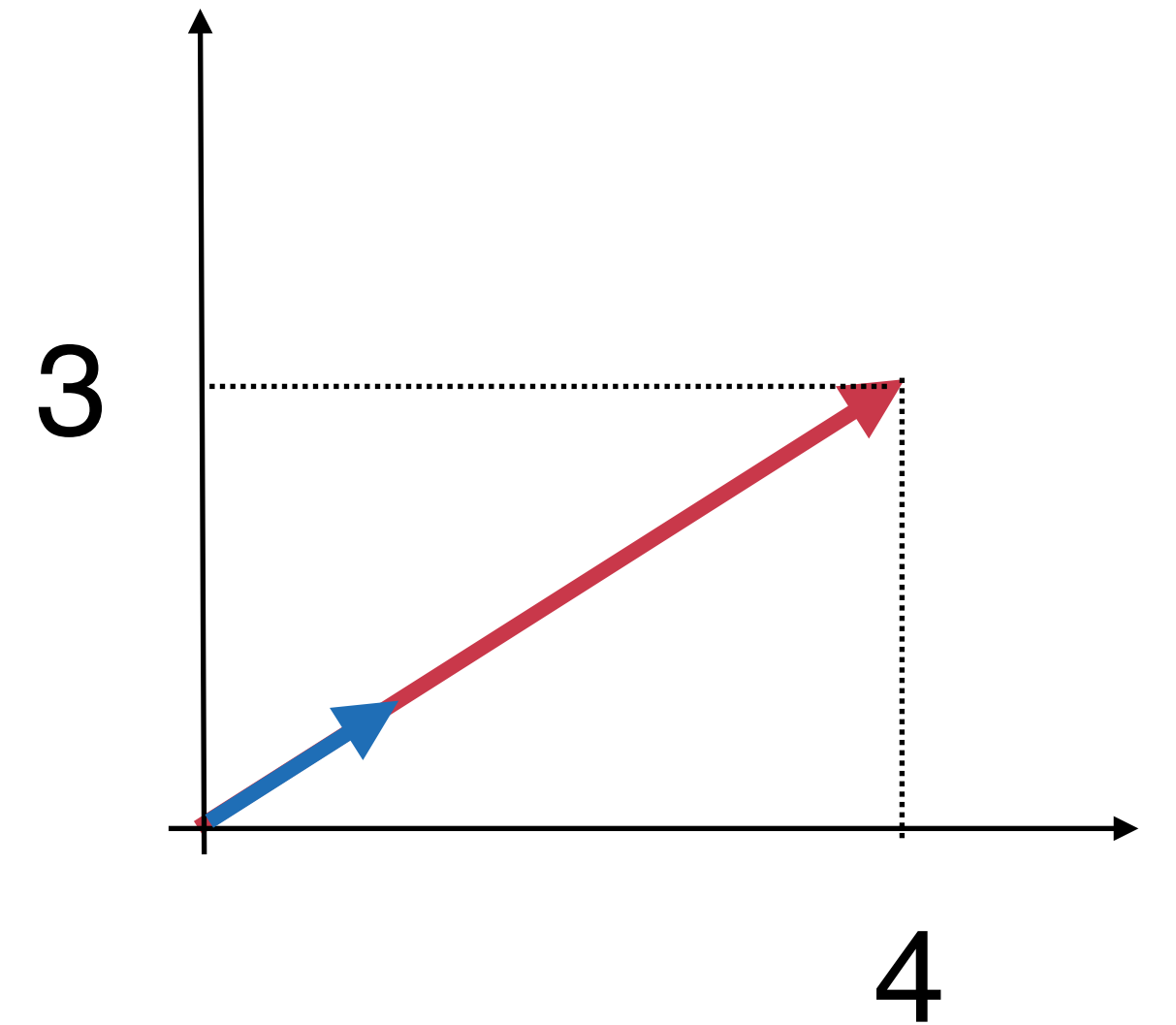
$$||\vec{u}|| = \sqrt{u_1^2 + u_2^2 + \dots + u_n^2}$$

# 单位向量 unit vector

单位向量：

$$\vec{u} = (u_1, u_2, \dots, u_n)^T$$

$$\hat{u} = \frac{1}{\|\vec{u}\|} \cdot \vec{u} = \left( \frac{u_1}{\|\vec{u}\|}, \frac{u_2}{\|\vec{u}\|}, \dots, \frac{u_n}{\|\vec{u}\|} \right)$$

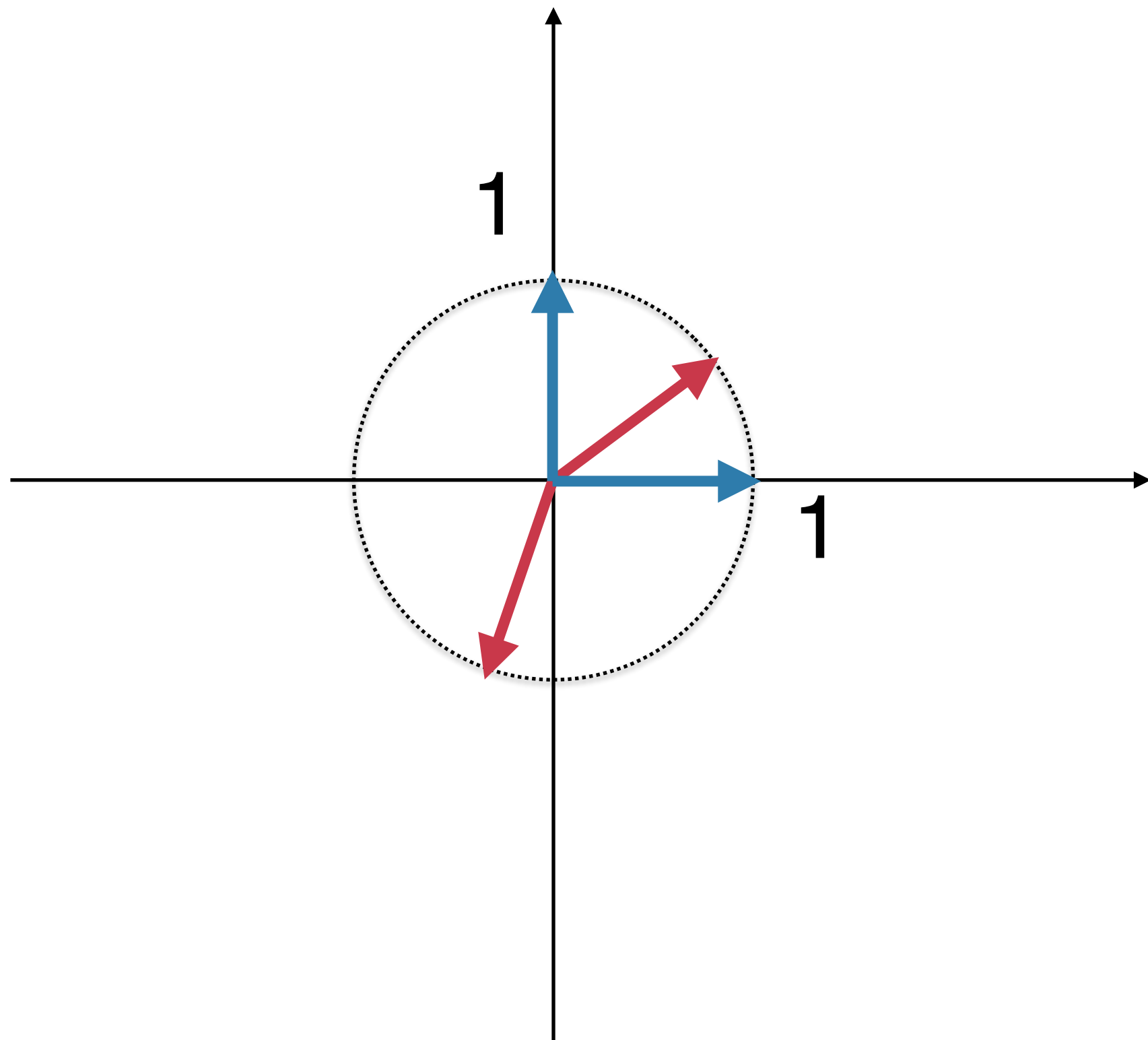


$$\|\hat{u}\| = 1 \quad \text{只表示方向}$$

根据  $\vec{u}$  求出  $\hat{u}$  的过程：归一化，规范化 (normalize)

# 单位向量 unit vector

单位向量有无数个



二维空间中，有两个特殊的单位向量

$$\vec{e}_1 = (1,0) \quad \vec{e}_2 = (0,1)$$

只由0，1组成的单位向量：

标准单位向量 Standard Unit Vector

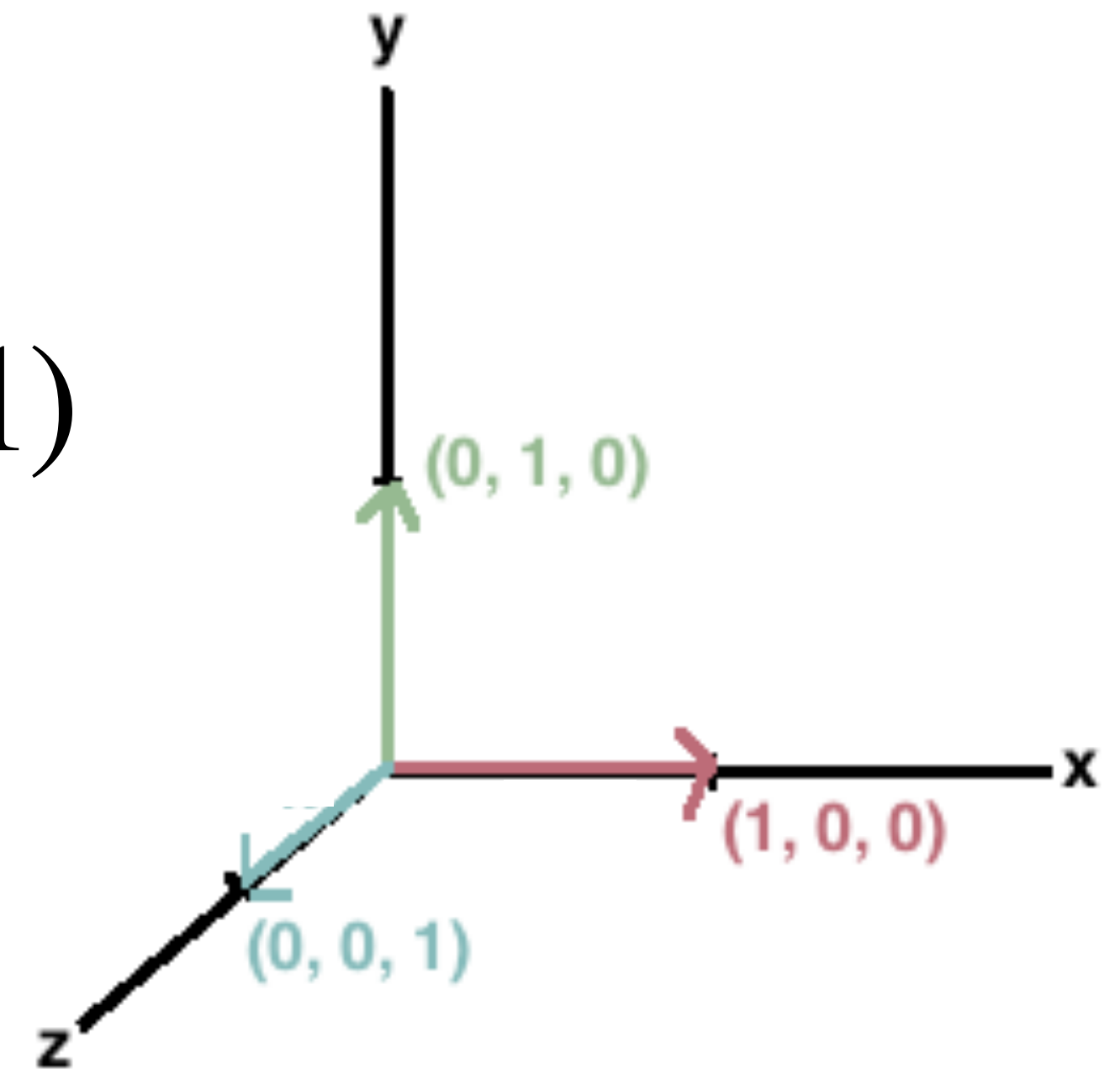
标准单位向量指向坐标轴的正方向

# 标准单位向量 standard unit vector

二维空间中，有两个标准单位向量  $\vec{e}_1 = (1,0)$   $\vec{e}_2 = (0,1)$

三维空间中，有三个标准单位向量

$\vec{e}_1 = (1,0,0)$   $\vec{e}_2 = (0,1,0)$   $\vec{e}_3 = (0,0,1)$





# 标准单位向量 standard unit vector

二维空间中，有两个标准单位向量  $\vec{e}_1 = (1,0)$        $\vec{e}_2 = (0,1)$

三维空间中，有三个标准单位向量

$$\vec{e}_1 = (1,0,0) \quad \vec{e}_2 = (0,1,0) \quad \vec{e}_3 = (0,0,1)$$

n维空间中，有n个标准单位向量

$$\vec{e}_1 = (1,0,\dots,0) \quad \vec{e}_2 = (0,1,\dots,0) \quad \dots \quad \vec{e}_n = (0,0,\dots,1)$$

实现向量规范化

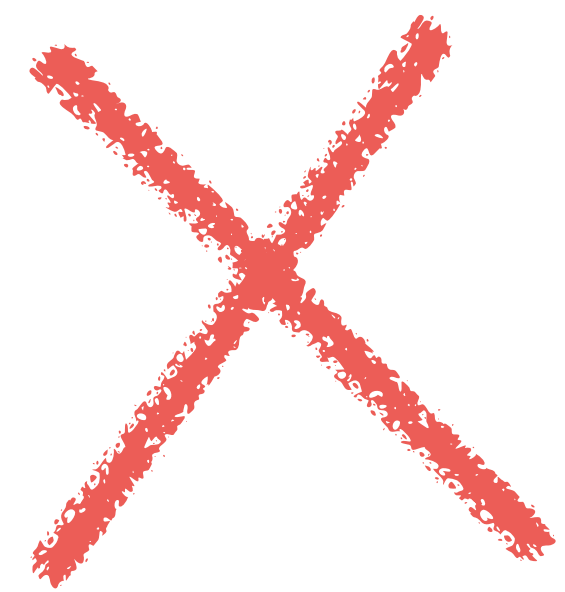
实践：实现向量规范化

# 向量的点乘

# 两个向量相乘

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = ?$$

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = \begin{pmatrix} u_1 \\ u_2 \\ \dots \\ u_n \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ \dots \\ v_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} u_1 \cdot v_1 \\ u_2 \cdot v_2 \\ \dots \\ u_n \cdot v_n \end{pmatrix}$$



为什么不这么定义？后续分晓

# 两个向量相乘

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = \begin{pmatrix} u_1 \\ u_2 \\ \dots \\ u_n \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ \dots \\ v_n \end{pmatrix} = \text{sum} \left( \begin{pmatrix} u_1 \cdot v_1 \\ u_2 \cdot v_2 \\ \dots \\ u_n \cdot v_n \end{pmatrix} \right) = u_1 \cdot v_1 + u_2 \cdot v_2 + \dots + u_n \cdot v_n$$

两个向量“相乘”，结果是一个数！  
(标量)

更严格的说法：两个向量的点乘

两个向量的内积

为什么这么定义？后续分晓

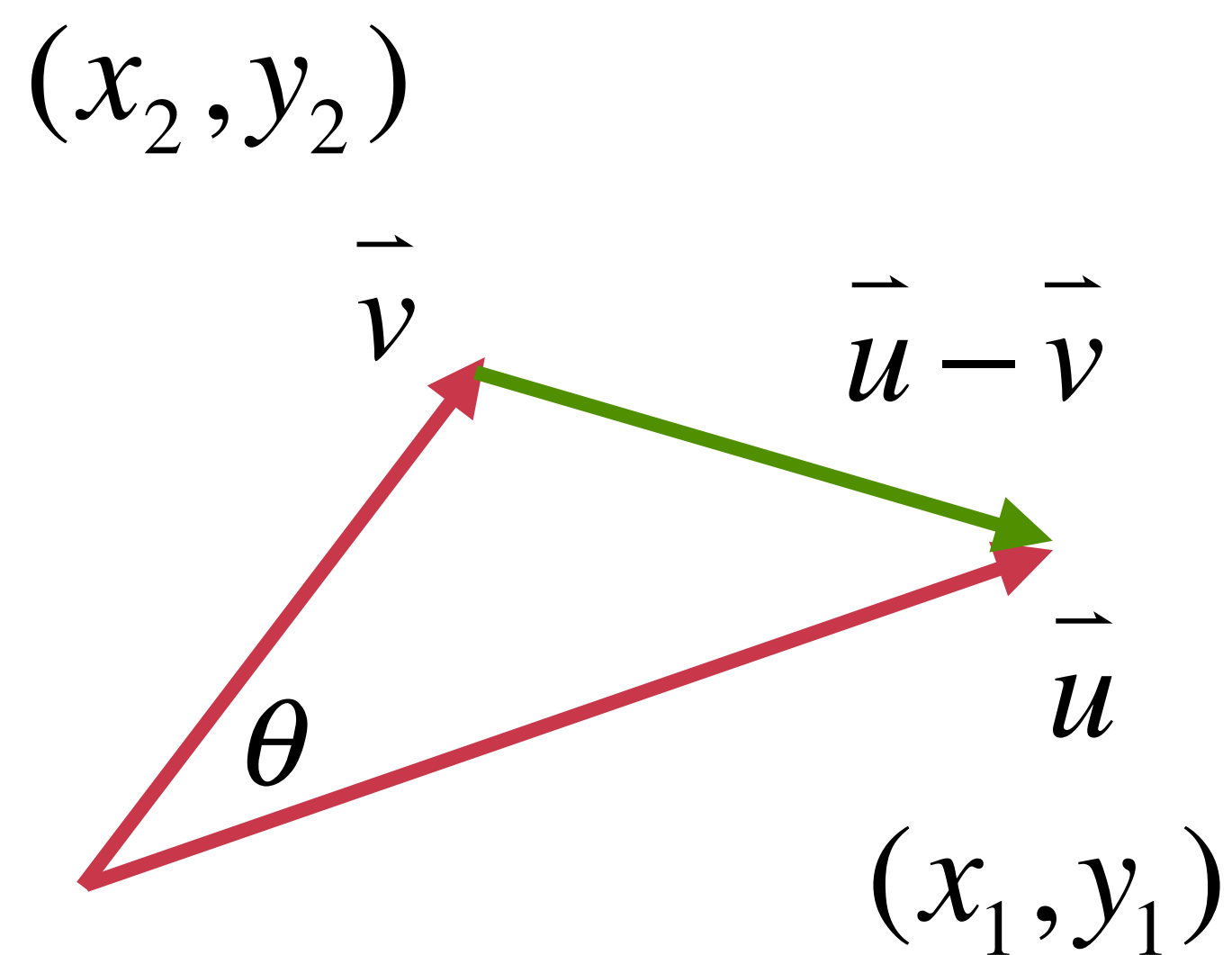
# 向量的点乘

$$\begin{aligned}\vec{u} \cdot \vec{v} &= \begin{pmatrix} u_1 \\ u_2 \\ \dots \\ u_n \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ \dots \\ v_n \end{pmatrix} = u_1 \cdot v_1 + u_2 \cdot v_2 + \dots + u_n \cdot v_n \\ &= \|\vec{u}\| \cdot \|\vec{v}\| \cdot \cos \theta\end{aligned}$$

# 向量的点乘

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = u_1 \cdot v_1 + u_2 \cdot v_2 + \dots + u_n \cdot v_n = \|\vec{u}\| \cdot \|\vec{v}\| \cdot \cos \theta$$

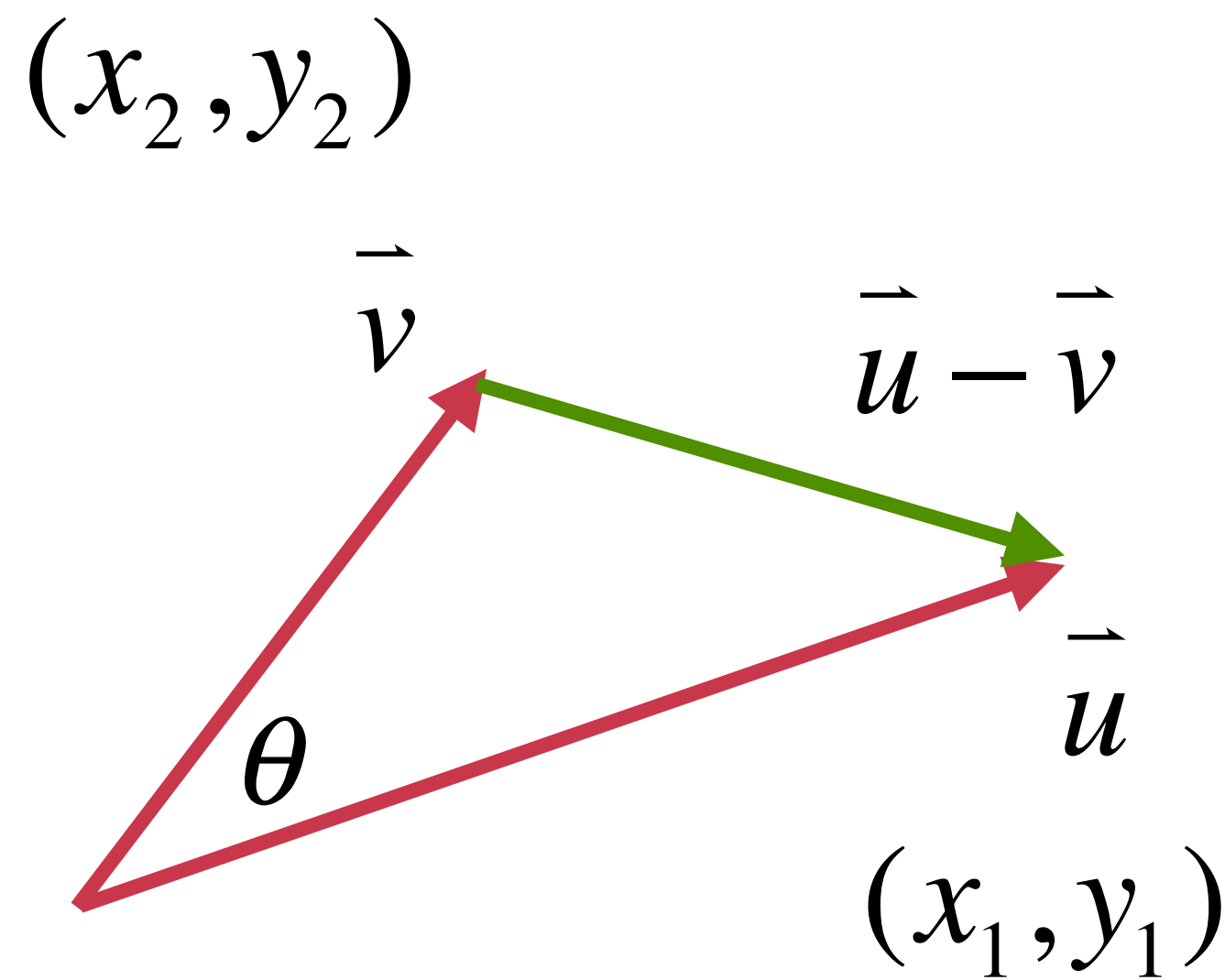
二维空间中:  $\vec{u} \cdot \vec{v} = x_1 \cdot x_2 + y_1 \cdot y_2 = \|\vec{u}\| \cdot \|\vec{v}\| \cdot \cos \theta$





# 向量的点乘

二维空间中:  $\vec{u} \cdot \vec{v} = x_1 \cdot x_2 + y_1 \cdot y_2 = \|\vec{u}\| \cdot \|\vec{v}\| \cdot \cos \theta$



$$\|\vec{u} - \vec{v}\|^2 = \|\vec{u}\|^2 + \|\vec{v}\|^2 - 2 \cdot \|\vec{u}\| \cdot \|\vec{v}\| \cdot \cos \theta$$

$$\|\vec{u}\| \cdot \|\vec{v}\| \cdot \cos \theta = \frac{1}{2} (\|\vec{u}\|^2 + \|\vec{v}\|^2 - \|\vec{u} - \vec{v}\|^2)$$

$$= \frac{1}{2} (x_1^2 + y_1^2 + x_2^2 + y_2^2 - (x_1 - x_2)^2 - (y_1 - y_2)^2)$$

$$= \frac{1}{2} (x_1^2 + y_1^2 + x_2^2 + y_2^2 - x_1^2 + 2x_1x_2 - x_2^2 - y_1^2 + 2y_1y_2 - y_2^2)$$

$$= x_1x_2 + y_1y_2$$

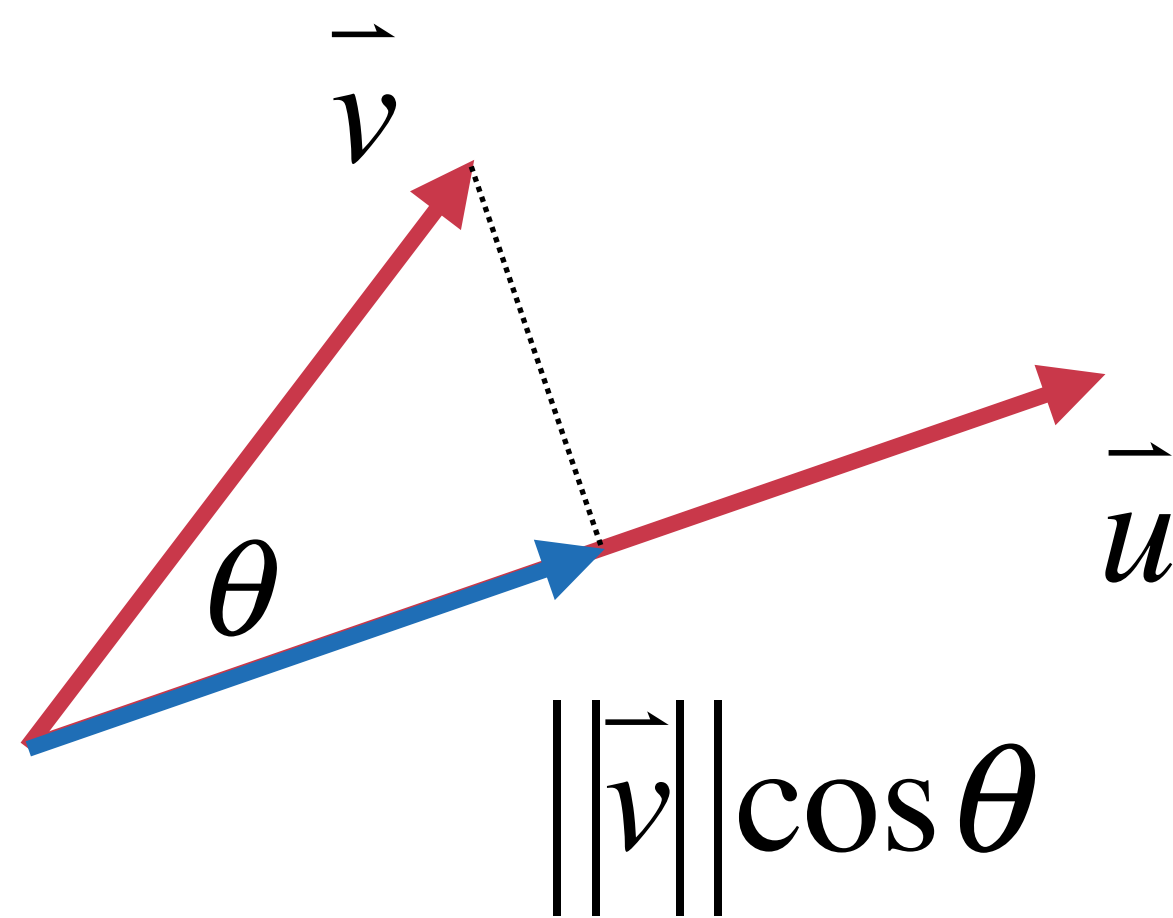
# 向量的点乘

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = u_1 \cdot v_1 + u_2 \cdot v_2 + \dots + u_n \cdot v_n = \|\vec{u}\| \cdot \|\vec{v}\| \cdot \cos \theta$$

# 向量点乘的直观理解和实现

# 向量的点乘

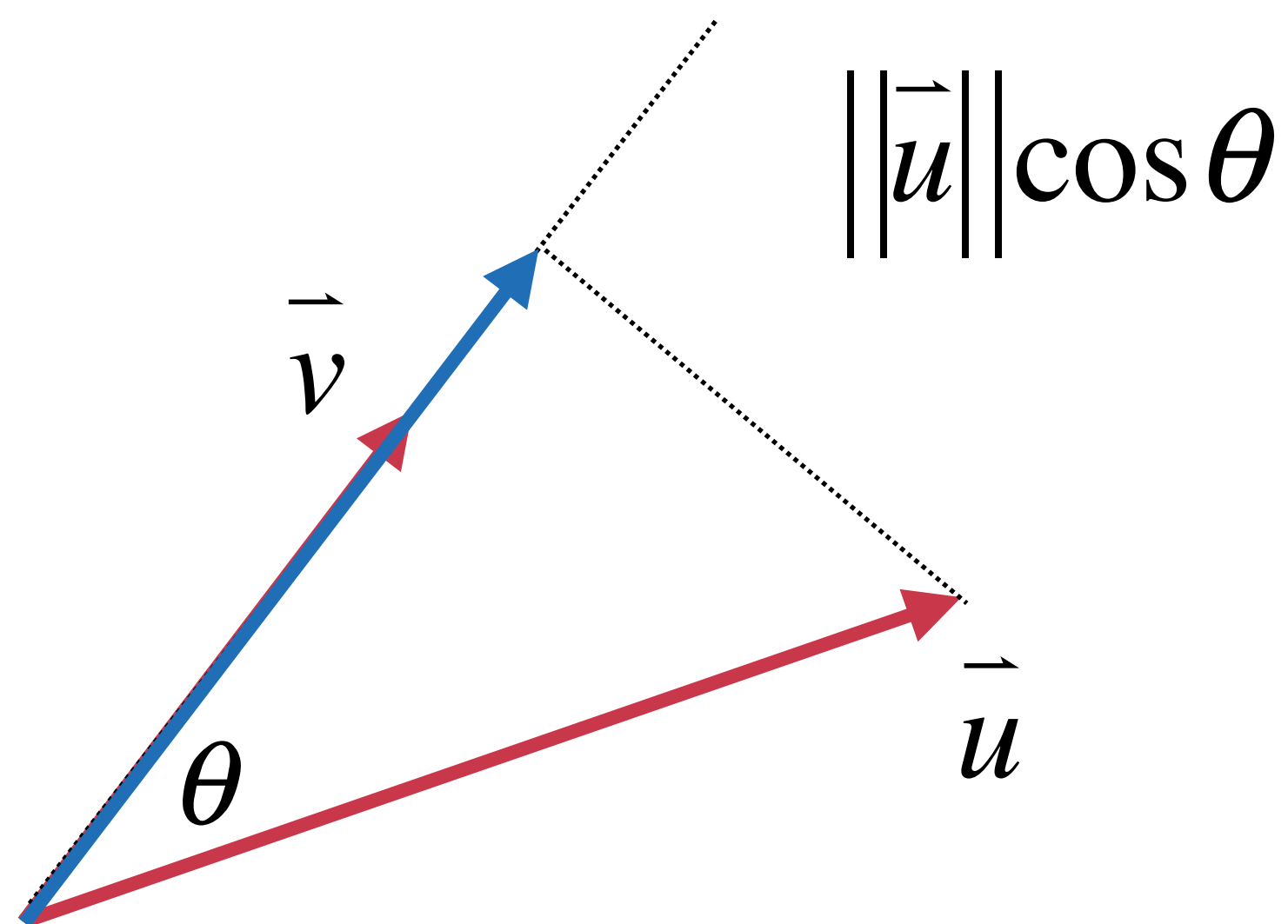
二维空间中:  $\vec{u} \cdot \vec{v} = x_1 \cdot x_2 + y_1 \cdot y_2 = \|\vec{u}\| \cdot \|\vec{v}\| \cdot \cos \theta$



$$\|\vec{u}\| \cdot (\|\vec{v}\| \cdot \cos \theta)$$

# 向量的点乘

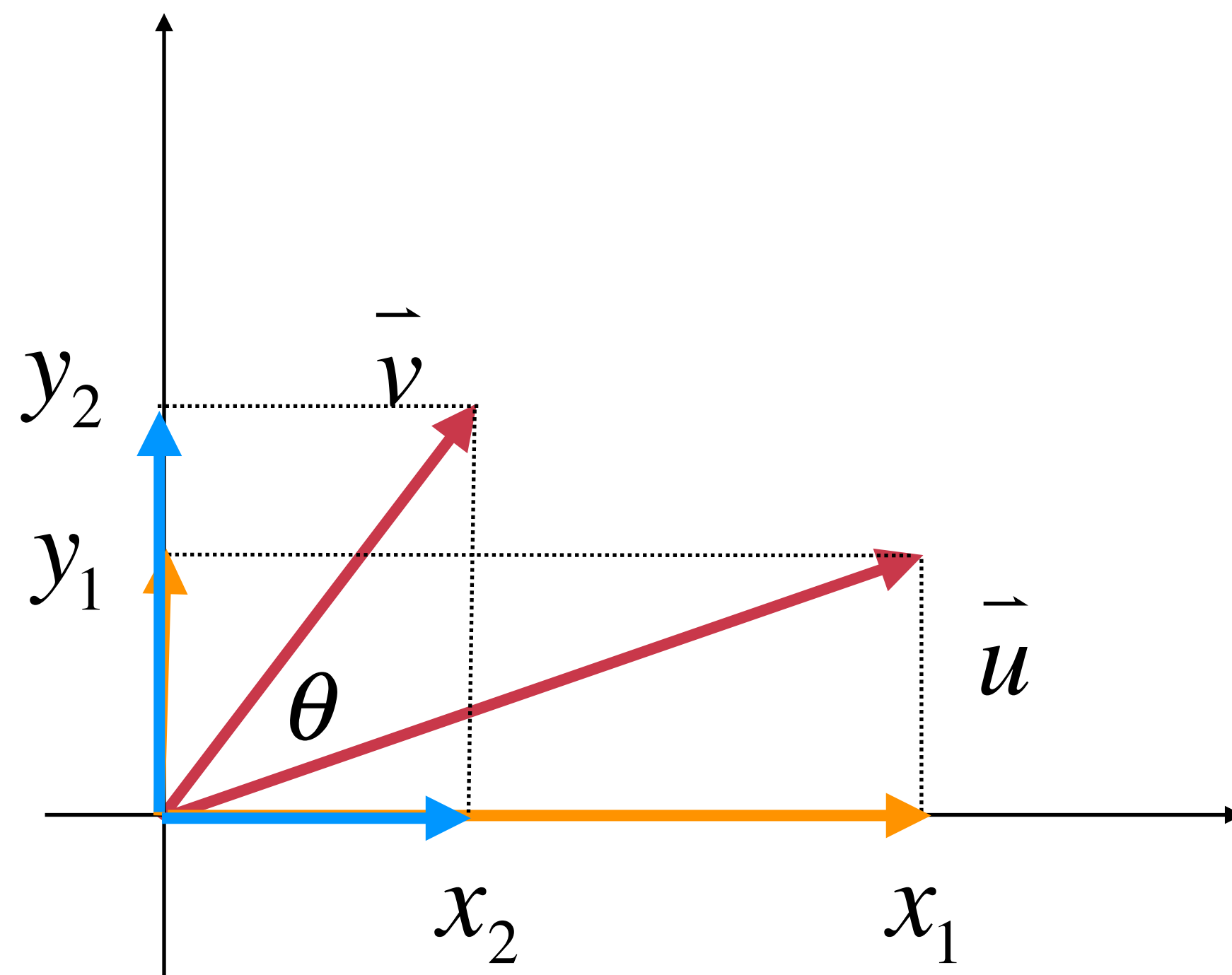
二维空间中:  $\vec{u} \cdot \vec{v} = x_1 \cdot x_2 + y_1 \cdot y_2 = \|\vec{u}\| \cdot \|\vec{v}\| \cdot \cos \theta$



$$(\|\vec{u}\| \cdot \cos \theta) \cdot \|\vec{v}\|$$

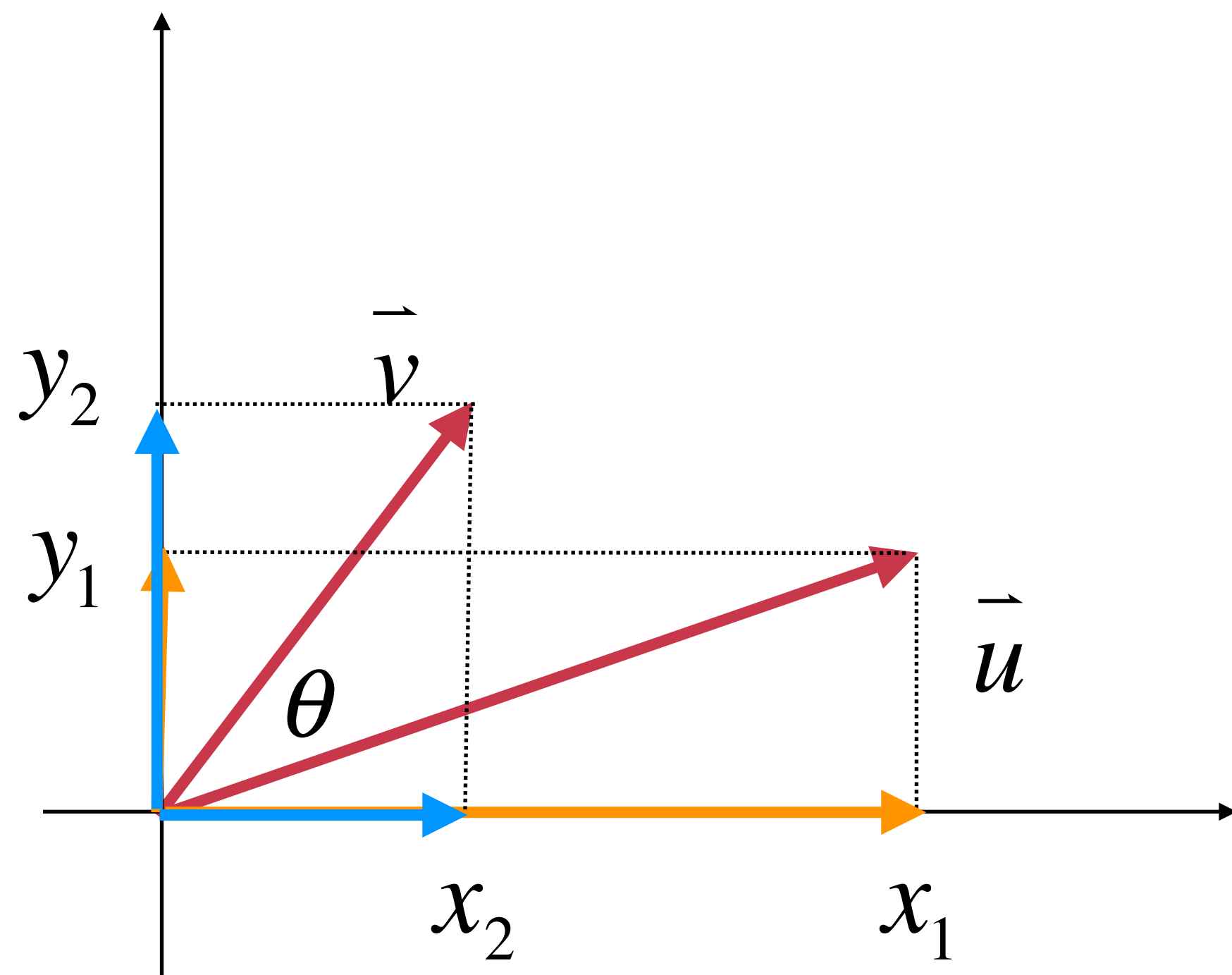
# 向量的点乘

二维空间中:  $\vec{u} \cdot \vec{v} = x_1 \cdot x_2 + y_1 \cdot y_2 = \|\vec{u}\| \cdot \|\vec{v}\| \cdot \cos \theta$



# 向量的点乘

二维空间中:  $\vec{u} \cdot \vec{v} = x_1 \cdot x_2 + y_1 \cdot y_2 = \|\vec{u}\| \cdot \|\vec{v}\| \cdot \cos \theta$

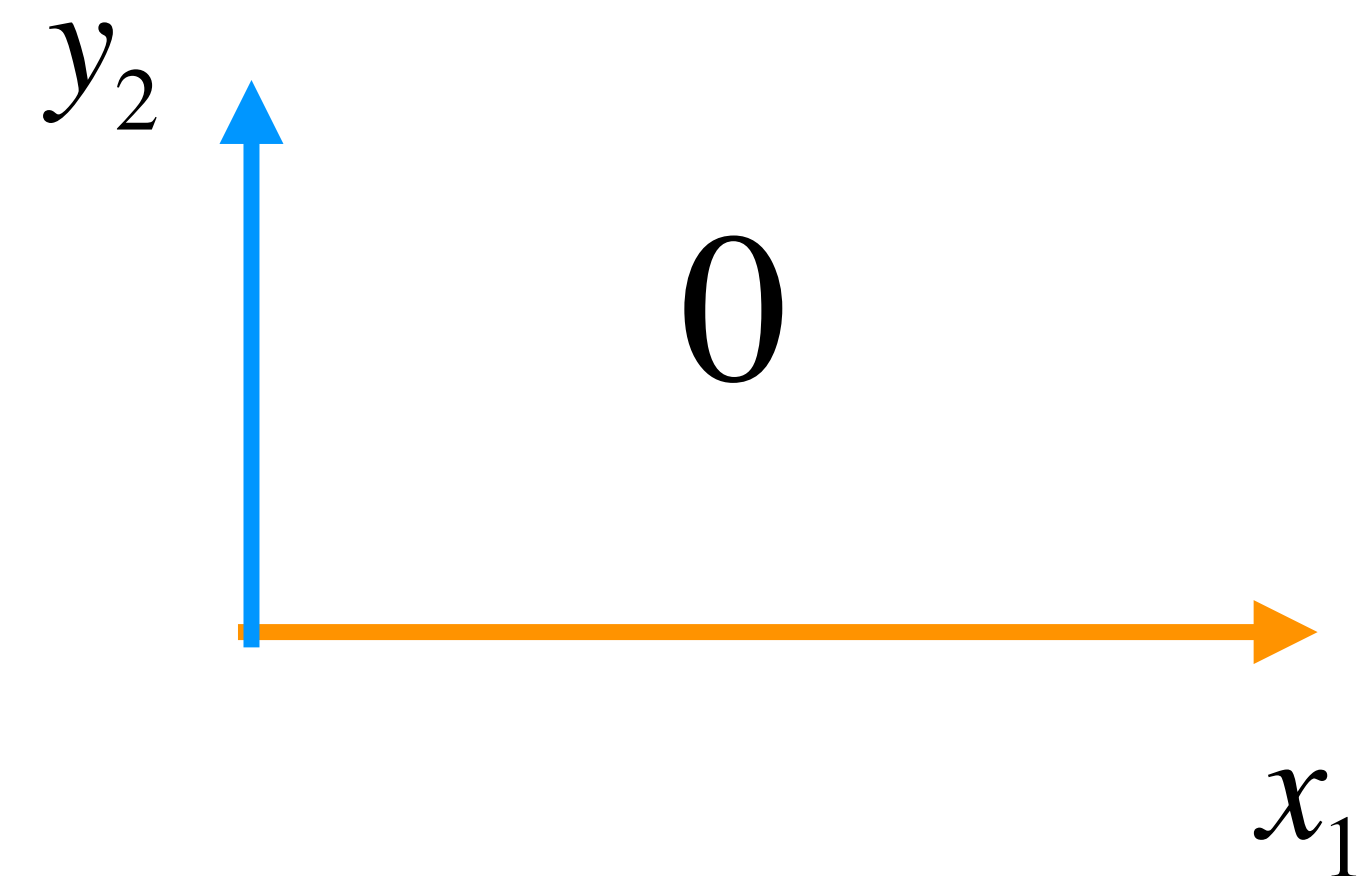


$$x_1 x_2$$

$y_2$

$y_1$

$$y_1 y_2$$



$y_1$

$0$

$x_2$

# 实现向量的点乘



实践：实现向量的点乘

# 实现向量点乘

有些数学库会将  $u * v$  定义为逐元素相乘的向量，即

$$\vec{u} * \vec{v} = \begin{pmatrix} u_1 \\ u_2 \\ \dots \\ u_n \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} v_1 \\ v_2 \\ \dots \\ v_n \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} u_1 \cdot v_1 \\ u_2 \cdot v_2 \\ \dots \\ u_n \cdot v_n \end{pmatrix} \quad \text{element-wise multiplication}$$

由于这个计算不具备数学含义，在我们的实现中不取：)

# 向量的点乘的应用

# 向量点乘的应用

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = u_1 \cdot v_1 + u_2 \cdot v_2 + \dots + u_n \cdot v_n = \|\vec{u}\| \cdot \|\vec{v}\| \cdot \cos \theta$$

$$\cos \theta = \frac{\vec{u} \cdot \vec{v}}{\|\vec{u}\| \cdot \|\vec{v}\|}$$

# 向量点乘的应用

$$\vec{u} \cdot \vec{v} = u_1 \cdot v_1 + u_2 \cdot v_2 + \dots + u_n \cdot v_n = \|\vec{u}\| \cdot \|\vec{v}\| \cdot \cos \theta$$

$$\cos \theta = \frac{\vec{u} \cdot \vec{v}}{\|\vec{u}\| \cdot \|\vec{v}\|}$$

特别的，如果  $\theta = 90^\circ$ ， $\vec{u} \cdot \vec{v} = 0$

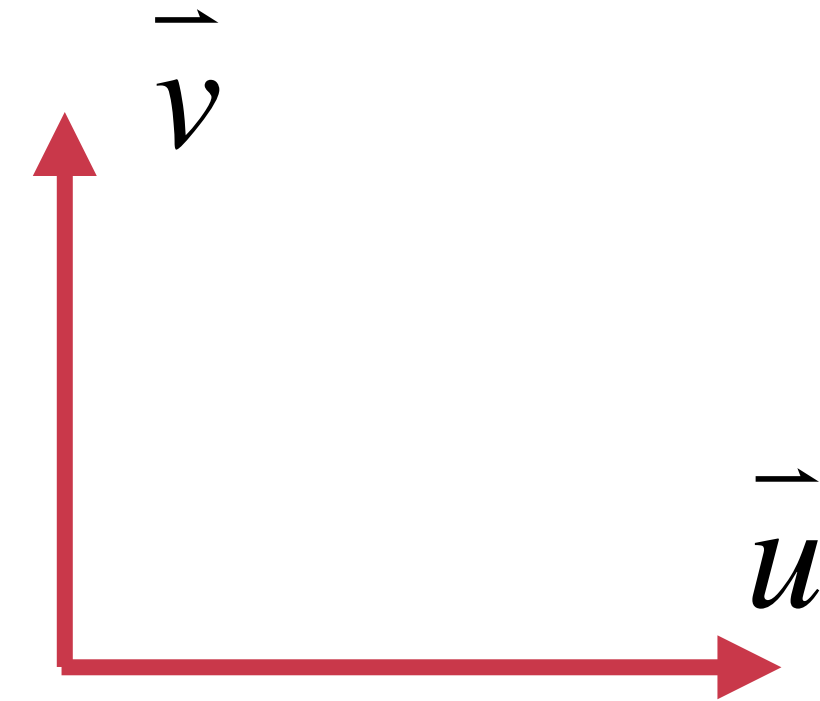
如果  $\vec{u} \cdot \vec{v} = 0$ ，两个向量垂直；

如果  $\vec{u} \cdot \vec{v} > 0$ ，两个向量夹角为锐角；

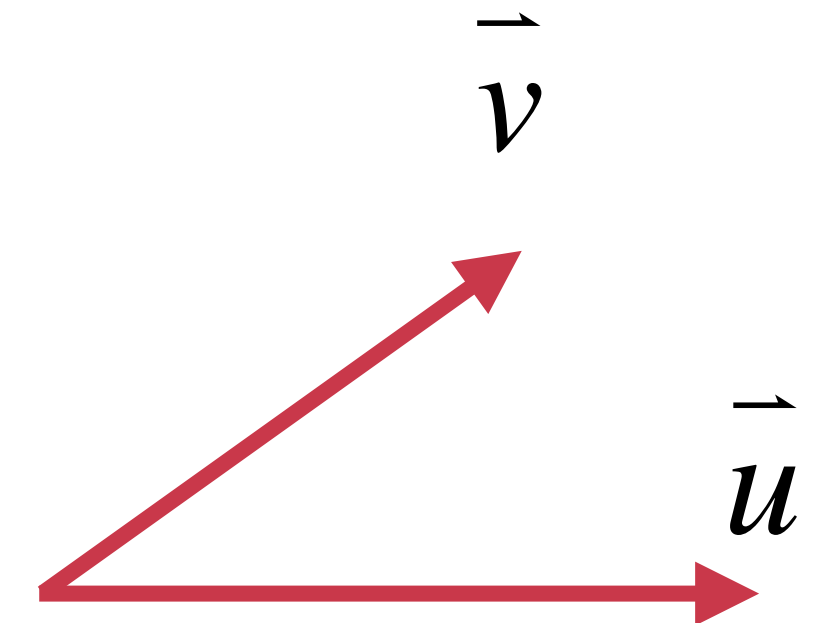
如果  $\vec{u} \cdot \vec{v} < 0$ ，两个向量夹角为钝角；

# 向量点乘的应用

如果  $\vec{u} \cdot \vec{v} = 0$  ，两个向量垂直；



如果  $\vec{u} \cdot \vec{v} > 0$  ，两个向量夹角为锐角；



如果  $\vec{u} \cdot \vec{v} < 0$  ，两个向量夹角为钝角；



# 向量点乘的应用

回忆标准单位向量：

二维空间：

$$\vec{e}_1 = (1,0) \quad \vec{e}_2 = (0,1) \quad \vec{e}_1 \cdot \vec{e}_2 = 0$$

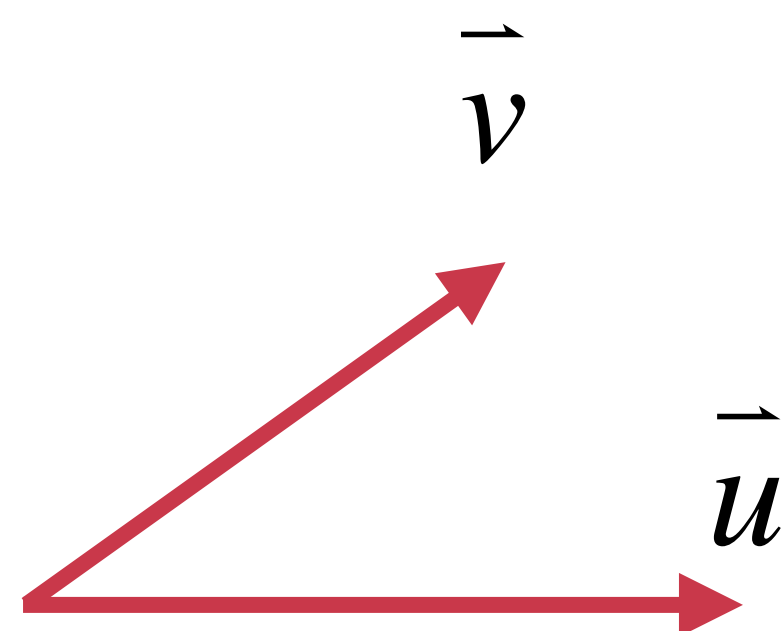
三维空间：

$$\vec{e}_1 = (1,0,0) \quad \vec{e}_2 = (0,1,0) \quad \vec{e}_3 = (0,0,1)$$

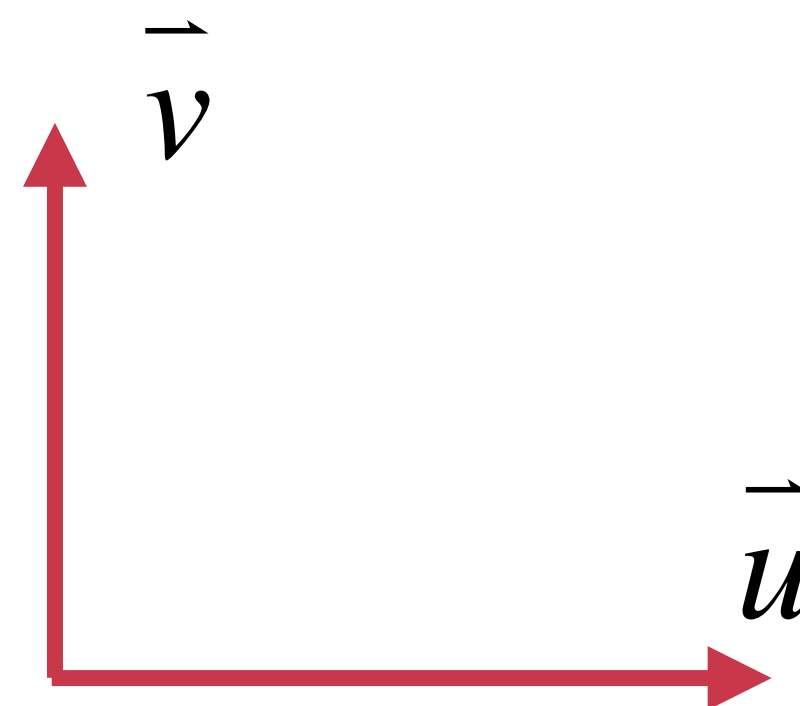
$$\vec{e}_1 \cdot \vec{e}_2 = 0 \quad \vec{e}_1 \cdot \vec{e}_3 = 0 \quad \vec{e}_2 \cdot \vec{e}_3 = 0$$

# 向量点乘的应用

判断两个向量的相似程度（推荐系统）



相似



无关

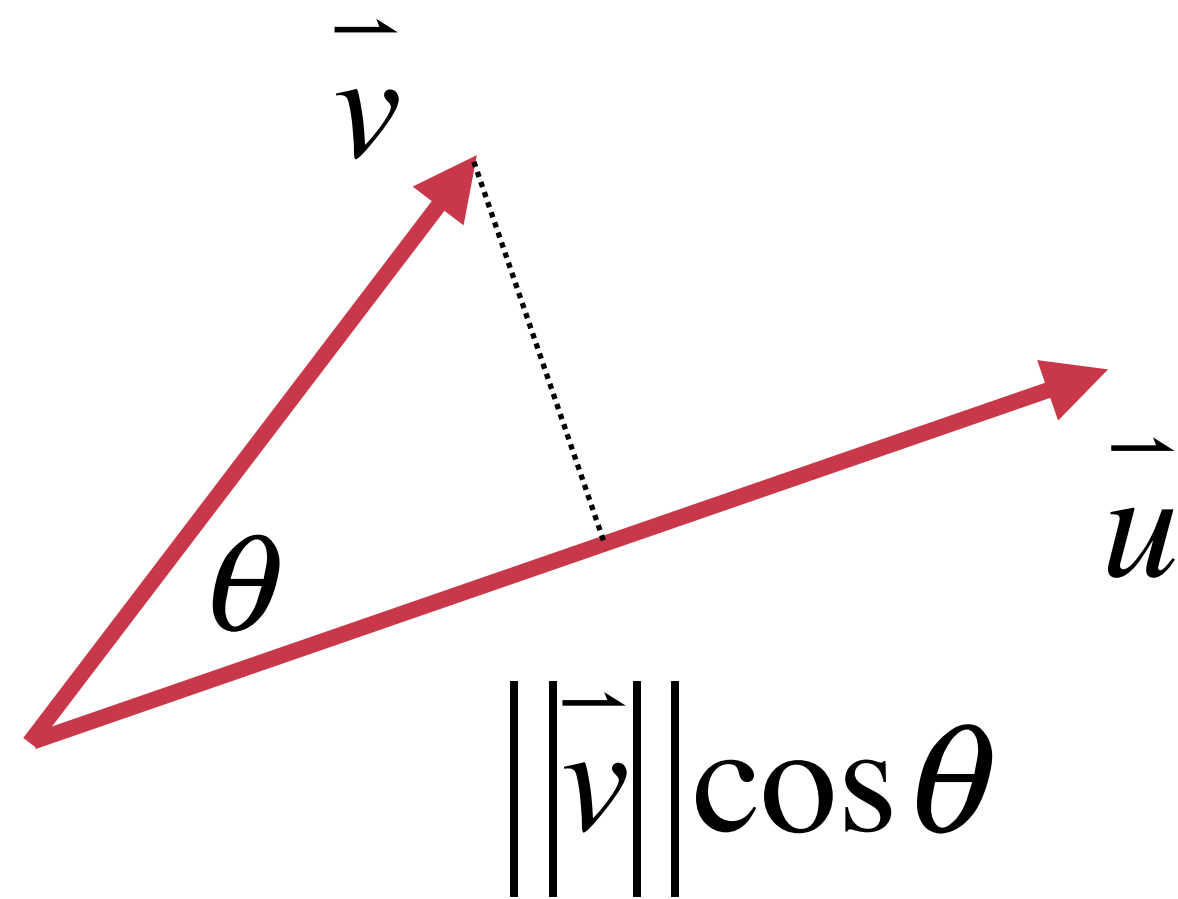


背离



# 向量点乘的应用

几何计算



投影点的坐标?

投影点的距离

$$d = ||\vec{v}|| \cos \theta = \frac{\vec{u} \cdot \vec{v}}{||\vec{u}||}$$

投影点的方向

$$\hat{u}$$

投影点的坐标

$$P_v = d \cdot \hat{u}$$