An Example Using Bases and Coordinates

Linear Algebra MATH 2076



Let $\mathcal{B} = \{\vec{v}_1, \dots, \vec{v}_p\}$ be a basis for a vector space \mathbb{V} .

3

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

Let $\mathcal{B} = \{\vec{v_1}, \ldots, \vec{v_p}\}$ be a basis for a vector space \mathbb{V} . Then for each vector \vec{x} in \mathbb{V} , there are *unique* scalars c_1, c_2, \ldots, c_p such that

Let $\mathcal{B} = \{\vec{v}_1, \dots, \vec{v}_p\}$ be a basis for a vector space \mathbb{V} . Then for each vector \vec{x} in \mathbb{V} , there are *unique* scalars c_1, c_2, \dots, c_p such that

$$\vec{x} = c_1 \vec{v_1} + c_2 \vec{v_2} + \dots + c_p \vec{v_p} \quad \left(\text{more compactly} , \ \vec{x} = \sum_{i=1}^p c_i \vec{v_i}\right).$$

Let $\mathcal{B} = \{\vec{v}_1, \dots, \vec{v}_p\}$ be a basis for a vector space \mathbb{V} . Then for each vector \vec{x} in \mathbb{V} , there are *unique* scalars c_1, c_2, \dots, c_p such that

$$\vec{x} = c_1 \vec{v_1} + c_2 \vec{v_2} + \dots + c_p \vec{v_p} \quad \left(\text{more compactly} , \ \vec{x} = \sum_{i=1}^p c_i \vec{v_i}\right).$$

Definition

We call c_1, c_2, \ldots, c_p the coordinates of \vec{x} relative to \mathcal{B} .

Let $\mathcal{B} = \{\vec{v}_1, \dots, \vec{v}_p\}$ be a basis for a vector space \mathbb{V} . Then for each vector \vec{x} in \mathbb{V} , there are *unique* scalars c_1, c_2, \dots, c_p such that

$$\vec{x} = c_1 \vec{v_1} + c_2 \vec{v_2} + \dots + c_p \vec{v_p} \quad \left(\text{more compactly} , \ \vec{x} = \sum_{i=1}^p c_i \vec{v_i}\right).$$

Definition

We call c_1, c_2, \ldots, c_p the coordinates of \vec{x} relative to \mathcal{B} .

We also call c_1, c_2, \ldots, c_p the *B*-coordinates of \vec{x}

Let $\mathcal{B} = \{\vec{v}_1, \dots, \vec{v}_p\}$ be a basis for a vector space \mathbb{V} . Then for each vector \vec{x} in \mathbb{V} , there are *unique* scalars c_1, c_2, \dots, c_p such that

$$\vec{x} = c_1 \vec{v_1} + c_2 \vec{v_2} + \dots + c_p \vec{v_p} \quad \left(\text{more compactly} , \ \vec{x} = \sum_{i=1}^p c_i \vec{v_i}\right).$$

Definition

We call c_1, c_2, \ldots, c_p the coordinates of \vec{x} relative to \mathcal{B} .

We also call c_1, c_2, \ldots, c_p the \mathcal{B} -coordinates of \vec{x} and $\begin{bmatrix} \vec{x} \end{bmatrix}_{\mathcal{B}} = \begin{bmatrix} c_1 \\ c_2 \\ \vdots \end{bmatrix}$ is the \mathcal{B} -coordinate vector for \vec{x} .

Let $\mathcal{B} = \{\vec{v}_1, \dots, \vec{v}_p\}$ be a basis for a vector space \mathbb{V} . Then for each vector \vec{x} in \mathbb{V} , there are *unique* scalars c_1, c_2, \dots, c_p such that

$$\vec{x} = c_1 \vec{v_1} + c_2 \vec{v_2} + \dots + c_p \vec{v_p} \quad \left(\text{more compactly} , \ \vec{x} = \sum_{i=1}^p c_i \vec{v_i}\right).$$

Definition

We call c_1, c_2, \ldots, c_p the coordinates of \vec{x} relative to \mathcal{B} .

We also call $c_1, c_2, ..., c_p$ the \mathcal{B} -coordinates of \vec{x} and $\begin{bmatrix} \vec{x} \end{bmatrix}_{\mathcal{B}} = \begin{bmatrix} c_1 \\ c_2 \\ \vdots \end{bmatrix}$ is the \mathcal{B} -coordinate vector for \vec{x} .

Note that
$$\begin{bmatrix} \vec{x} \end{bmatrix}_{\mathcal{B}}$$
 is a vector in \mathbb{R}^{p} .

イロト イポト イヨト イヨト

Let's find a basis for the plane \mathbb{W} in \mathbb{R}^3 given by x - y + z = 0.

3

イロト イヨト イヨト イヨト

Let's find a basis for the plane \mathbb{W} in \mathbb{R}^3 given by x - y + z = 0. One way to do this is to recognize that $\mathbb{W} = \mathcal{NS}([1-1\ 1])$ and proceed "as usual".

A D > A A > A > A

Let's find a basis for the plane \mathbb{W} in \mathbb{R}^3 given by x - y + z = 0. One way to do this is to recognize that $\mathbb{W} = \mathcal{NS}([1-1\ 1])$ and proceed "as usual". However, it is pretty darn easy to find two LI vectors in \mathbb{W} , and any two such vectors will form a basis for \mathbb{W} .

Let's find a basis for the plane \mathbb{W} in \mathbb{R}^3 given by x - y + z = 0. One way to do this is to recognize that $\mathbb{W} = \mathcal{NS}([1-1\ 1])$ and proceed "as usual". However, it is pretty darn easy to find two LI vectors in \mathbb{W} , and any two such vectors will form a basis for \mathbb{W} .

How can we find *one non-zero* vector in \mathbb{W} ; i.e., one *non-zero* solution to x - y + z = 0? (We did this sort of thing on the first day of class!)

Let's find a basis for the plane \mathbb{W} in \mathbb{R}^3 given by x - y + z = 0. One way to do this is to recognize that $\mathbb{W} = \mathcal{NS}([1-1\ 1])$ and proceed "as usual". However, it is pretty darn easy to find two LI vectors in \mathbb{W} , and any two such vectors will form a basis for \mathbb{W} .

How can we find *one non-zero* vector in \mathbb{W} ; i.e., one *non-zero* solution to x - y + z = 0? (We did this sort of thing on the first day of class!) Notice that there are two free variables. Right?

Let's find a basis for the plane \mathbb{W} in \mathbb{R}^3 given by x - y + z = 0. One way to do this is to recognize that $\mathbb{W} = \mathcal{NS}([1-1\ 1])$ and proceed "as usual". However, it is pretty darn easy to find two LI vectors in \mathbb{W} , and any two such vectors will form a basis for \mathbb{W} .

How can we find *one non-zero* vector in \mathbb{W} ; i.e., one *non-zero* solution to x - y + z = 0? (We did this sort of thing on the first day of class!) Notice that there are two free variables. Right? So, we can just take *any* values for, say y and z, and then solve for x.

Let's find a basis for the plane \mathbb{W} in \mathbb{R}^3 given by x - y + z = 0. One way to do this is to recognize that $\mathbb{W} = \mathcal{NS}([1-1\ 1])$ and proceed "as usual". However, it is pretty darn easy to find two LI vectors in \mathbb{W} , and any two such vectors will form a basis for \mathbb{W} .

How can we find *one non-zero* vector in \mathbb{W} ; i.e., one *non-zero* solution to x - y + z = 0? (We did this sort of thing on the first day of class!) Notice that there are two free variables. Right? So, we can just take *any* values for, say y and z, and then solve for x.

With y = 0 and z = 1 we get x = -1.

Let's find a basis for the plane \mathbb{W} in \mathbb{R}^3 given by x - y + z = 0. One way to do this is to recognize that $\mathbb{W} = \mathcal{NS}([1-1\ 1])$ and proceed "as usual". However, it is pretty darn easy to find two LI vectors in \mathbb{W} , and any two such vectors will form a basis for \mathbb{W} .

How can we find *one non-zero* vector in \mathbb{W} ; i.e., one *non-zero* solution to x - y + z = 0? (We did this sort of thing on the first day of class!) Notice that there are two free variables. Right? So, we can just take *any* values for, say y and z, and then solve for x.

With y = 0 and z = 1 we get x = -1. With y = 2, z = 1 we get x = 1.

(日)

Let's find a basis for the plane \mathbb{W} in \mathbb{R}^3 given by x - y + z = 0. One way to do this is to recognize that $\mathbb{W} = \mathcal{NS}([1-1\ 1])$ and proceed "as usual". However, it is pretty darn easy to find two LI vectors in \mathbb{W} , and any two such vectors will form a basis for \mathbb{W} .

How can we find *one non-zero* vector in \mathbb{W} ; i.e., one *non-zero* solution to x - y + z = 0? (We did this sort of thing on the first day of class!) Notice that there are two free variables. Right? So, we can just take *any* values for, say y and z, and then solve for x.

With y = 0 and z = 1 we get x = -1. With y = 2, z = 1 we get x = 1. So, the vectors $\begin{bmatrix} -1\\0\\1 \end{bmatrix}$ and $\begin{bmatrix} 1\\2\\1 \end{bmatrix}$ both lie in \mathbb{W} , and these two vectors form a basis for \mathbb{W} .

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

We're finding a basis for the plane \mathbb{W} in \mathbb{R}^3 given by x - y + z = 0.

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

э

We're finding a basis for the plane \mathbb{W} in \mathbb{R}^3 given by x - y + z = 0. The vectors $\begin{bmatrix} -1\\0\\1 \end{bmatrix}$ and $\begin{bmatrix} 1\\2\\1 \end{bmatrix}$ both lie in \mathbb{W} , and form a basis for \mathbb{W} .

We're finding a basis for the plane \mathbb{W} in \mathbb{R}^3 given by x - y + z = 0. The vectors $\begin{bmatrix} -1\\0\\1 \end{bmatrix}$ and $\begin{bmatrix} 1\\2\\1 \end{bmatrix}$ both lie in \mathbb{W} , and form a basis for \mathbb{W} .

To draw a nice picture (with geogebra), it is convenient to use shorter vectors; we use the following basis for \mathbb{W} ,

$$\mathcal{B} = \{ \vec{v}, \vec{w} \}$$
 where $\vec{v} = \begin{bmatrix} -1/2 \\ 0 \\ -1/2 \end{bmatrix}$, $\vec{w} = \begin{bmatrix} 1/2 \\ 1 \\ 1/2 \end{bmatrix}$

We're finding a basis for the plane \mathbb{W} in \mathbb{R}^3 given by x - y + z = 0. The vectors $\begin{bmatrix} -1\\0\\1 \end{bmatrix}$ and $\begin{bmatrix} 1\\2\\1 \end{bmatrix}$ both lie in \mathbb{W} , and form a basis for \mathbb{W} .

To draw a nice picture (with geogebra), it is convenient to use shorter vectors; we use the following basis for \mathbb{W} ,

$$\mathcal{B} = \{ \vec{v}, \vec{w} \}$$
 where $\vec{v} = \begin{bmatrix} -1/2 \\ 0 \\ -1/2 \end{bmatrix}$, $\vec{w} = \begin{bmatrix} 1/2 \\ 1 \\ 1/2 \end{bmatrix}$

Recall that $\mathbb{W} = Span\{\vec{v}, \vec{w}\}$, so \mathbb{W} is exactly all LCs $s\vec{v} + t\vec{w}$,

We're finding a basis for the plane \mathbb{W} in \mathbb{R}^3 given by x - y + z = 0. The vectors $\begin{bmatrix} -1\\0\\1 \end{bmatrix}$ and $\begin{bmatrix} 1\\2\\1 \end{bmatrix}$ both lie in \mathbb{W} , and form a basis for \mathbb{W} .

To draw a nice picture (with geogebra), it is convenient to use shorter vectors; we use the following basis for \mathbb{W} ,

$$\mathcal{B} = \{ \vec{v}, \vec{w} \}$$
 where $\vec{v} = \begin{bmatrix} -1/2 \\ 0 \\ -1/2 \end{bmatrix}$, $\vec{w} = \begin{bmatrix} 1/2 \\ 1 \\ 1/2 \end{bmatrix}$

Recall that $\mathbb{W} = Span\{\vec{v}, \vec{w}\}$, so \mathbb{W} is exactly all LCs $s\vec{v} + t\vec{w}$, and then s, t are the \mathcal{B} -coordinates of the vector $s\vec{v} + t\vec{w}$.