

3. מתוך הנימוק

לכן נניח A^{-1} קיים

$$A^{-1}(AB) = A^{-1} \cdot 0_{n \times m} = 0_{n \times m}$$

ועוד

$$A^{-1} \cdot (AB) = (A^{-1}A)B = I_{n \times n} B = B$$

כלומר $B = 0_{n \times m}$

$0 \neq x \in F^{n \times 1}$

אם $A \in M_n$ איננו הפיכה

$$Ax = 0$$

אם B איננו הפיכה $n \times n$ אז $AB = 0$

אם $B \neq 0$ אז $AB \neq 0$

אם $AB = 0$ אז $Ax = 0, A_1x, \dots, A_nx$

כלומר

$$\begin{aligned} T^4(v_1) &= T^3(Tv_1) = T^3(v_2) = T^2(Tv_2) \\ &= T^2(v_3) = T(Tv_3) = Tv_4 = v_1 \end{aligned}$$

כלומר

$$T^4v_2 = v_2, T^4v_3 = v_3, T^4v_4 = v_4$$

כלומר $T^4 = I_V$

ו) $\rho \neq 0$, $(V \text{ א } 0) \text{ א } \text{א} \text{ א } \text{א}$

$$T^4 - I_V = (T^2 - I_V)(T^2 + I_V)$$

$\rho \neq 0$

$$T^4 - I_V = 0$$

$$\Rightarrow (T^2 - I_V)(T^2 + I_V) = 0$$

$$S = T^2 + I_V \neq 0$$

אם $\rho \neq 0$

$$v_3 - v_1 \text{ א } v_1 \text{ א } S v_1 = T^2 v_1 + v_1 = v_3 + v_1 \neq 0 \text{ (אם } \rho \neq 0)$$

אם $T^2 - I_V$ א $\rho \neq 0$ א $\rho \neq 0$ א $\rho \neq 0$ א $\rho \neq 0$

אם $\rho \neq 0$ א $\rho \neq 0$ א $\rho \neq 0$ א $\rho \neq 0$

אם $\rho \neq 0$ א $\rho \neq 0$ א $\rho \neq 0$ א $\rho \neq 0$

אם $\rho \neq 0$ א $\rho \neq 0$ א $\rho \neq 0$ א $\rho \neq 0$