

#### From the Local to the Global in Mathematics

David A. Craven

School of Mathematics

EPS College Research Conference

David A. Craven (Mathematics)

Local to Global

16th July, 2013 1 / 13

David A. Craven (Mathematics)

Local to Global

16th July, 2013 2 / 13

3

<ロ> (日) (日) (日) (日) (日)

Idea

How do you measure the circumference of the Earth?

3

(日) (同) (三) (三)

Idea

How do you measure the circumference of the Earth?

Global method:



David A. Craven (Mathematics)

Local to Global

16th July, 2013 2 / 13

3

(日) (同) (三) (三)

Idea

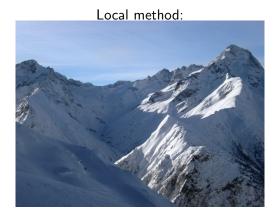
How do you measure the circumference of the Earth?

Local method:

3

Idea

#### How do you measure the circumference of the Earth?



David A. Craven (Mathematics)

Local to Global

# How local is local?

(This will make more sense later.)

<ロ> (日) (日) (日) (日) (日)

80801742479451287588645990496171075700575436800000000

80801742479451287588645990496171075700575436800000000

The 11-local subgroup has order 72600. That's a ratio of 11 trillion trillion trillion trillion to one.

808017424794512875886459904961710757005754368000000000

The 11-local subgroup has order 72600. That's a ratio of 11 trillion trillion trillion trillion to one.

Knowing information about this group of order 72600 gives us some information about the Monster.

808017424794512875886459904961710757005754368000000000

The 11-local subgroup has order 72600. That's a ratio of 11 trillion trillion trillion trillion to one.

Knowing information about this group of order 72600 gives us some information about the Monster.

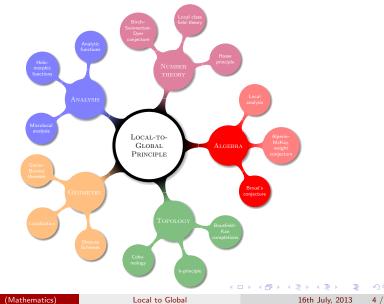
The exact relationship between these two groups is the subject of much research over the last few decades.

イロト 人間ト イヨト イヨト

### The Local-to-Global Principle in Mathematics



### The Local-to-Global Principle in Mathematics



David A. Craven (Mathematics)

4 / 13

# Group Theory Briefly

In very broad terms, group theory is the study of symmetries of objects, either physical or mathematical.

3

(日) (周) (三) (三)

symmetries are invertible;

< 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 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

- symmetries are invertible;
- symmetries are composable;

イロト イヨト イヨト

- symmetries are invertible;
- symmetries are composable;
- symmetries compose associatively, i.e.,  $(a \cdot b) \cdot c = a \cdot (b \cdot c)$ .

< 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 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

- symmetries are invertible;
- symmetries are composable;
- symmetries compose associatively, i.e.,  $(a \cdot b) \cdot c = a \cdot (b \cdot c)$ .

Any set with a way of multiplying elements of that set together, that satisfies these three properties, is called a group.

< 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 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

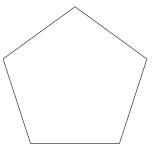
- symmetries are invertible;
- symmetries are composable;
- symmetries compose associatively, i.e.,  $(a \cdot b) \cdot c = a \cdot (b \cdot c)$ .

Any set with a way of multiplying elements of that set together, that satisfies these three properties, is called a group.

Groups come in various guises: they can be defined abstractly, as permutations of some set, like  $\{1, \ldots, 15\}$ , or as matrices, over the complex numbers say. Writing a group as matrices is a representation of the group.

▲□▶ ▲□▶ ▲□▶ ▲□▶ = ののの

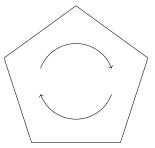
Consider a regular pentagon:



3

- 4 同 6 4 日 6 4 日 6

Consider a regular pentagon:

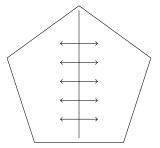


We can rotate the pentagon by multiples of  $2\pi/5$ ,

3

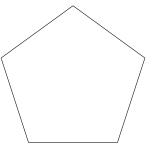
► < ∃ ►</p>

Consider a regular pentagon:



We can rotate the pentagon by multiples of  $2\pi/5$ , or we can reflect the pentagon in one of five lines.

Consider a regular pentagon:



We can rotate the pentagon by multiples of  $2\pi/5$ , or we can reflect the pentagon in one of five lines. There are five rotations and five reflections, yielding a group of order 10. We can represent this group as rotations and reflections of the plane, so that the reflection through the vertical becomes

$$\begin{pmatrix} -1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix}$$

A subgroup of a group G is a subset H of it that is also a group: i.e., such that whenever we take two elements of the subset and compose them, we stay in the subset, and the same for inverting elements.

イロト イヨト イヨト

A subgroup of a group G is a subset H of it that is also a group: i.e., such that whenever we take two elements of the subset and compose them, we stay in the subset, and the same for inverting elements.

As an example of a subgroup, the set of rotations of the pentagon is a subgroup of the dihedral group. The set of reflections is not, because the product of two different reflections is a rotation.

< 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 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

If we take a linear transformation A, and want to view it with respect to a different basis, we take the change-of-basis matrix X, and compute  $X^{-1}AX$ .

If we take a linear transformation A, and want to view it with respect to a different basis, we take the change-of-basis matrix X, and compute  $X^{-1}AX$ . A normal subgroup is a subgroup such that, when we change basis according to any element of the group, the subgroup stays the same: i.e., whenever x lies in the group and a lies in the subgroup,  $x^{-1}ax$  lies in the subgroup.

< 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 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

If we take a linear transformation A, and want to view it with respect to a different basis, we take the change-of-basis matrix X, and compute  $X^{-1}AX$ . A normal subgroup is a subgroup such that, when we change basis according to any element of the group, the subgroup stays the same: i.e., whenever x lies in the group and a lies in the subgroup,  $x^{-1}ax$  lies in the subgroup. In other words, a normal subgroup is basis-invariant.

イロト イポト イヨト イヨト

If we take a linear transformation A, and want to view it with respect to a different basis, we take the change-of-basis matrix X, and compute  $X^{-1}AX$ . A normal subgroup is a subgroup such that, when we change basis according to any element of the group, the subgroup stays the same: i.e., whenever x lies in the group and a lies in the subgroup,  $x^{-1}ax$  lies in the subgroup. In other words, a normal subgroup is basis-invariant.

In our example, the rotation subgroup is normal, since changing basis by a reflection preserves the concept of being a rotation. On the other hand, a subgroup consisting of a single reflection and the identity is not normal, since rotating the basis changes which reflection is which.

If we take a linear transformation A, and want to view it with respect to a different basis, we take the change-of-basis matrix X, and compute  $X^{-1}AX$ . A normal subgroup is a subgroup such that, when we change basis according to any element of the group, the subgroup stays the same: i.e., whenever x lies in the group and a lies in the subgroup,  $x^{-1}ax$  lies in the subgroup. In other words, a normal subgroup is basis-invariant.

In our example, the rotation subgroup is normal, since changing basis by a reflection preserves the concept of being a rotation. On the other hand, a subgroup consisting of a single reflection and the identity is not normal, since rotating the basis changes which reflection is which.

A group is called a *p*-local group if it has a normal subgroup whose size is a power of a prime *p*. A *p*-local subgroup of a group is a subgroup that is a *p*-local group. We see that  $D_5$  is a 5-local group.

◆□▶ ◆□▶ ◆三▶ ◆三▶ □ のへ⊙

If we take a linear transformation A, and want to view it with respect to a different basis, we take the change-of-basis matrix X, and compute  $X^{-1}AX$ . A normal subgroup is a subgroup such that, when we change basis according to any element of the group, the subgroup stays the same: i.e., whenever x lies in the group and a lies in the subgroup,  $x^{-1}ax$  lies in the subgroup. In other words, a normal subgroup is basis-invariant.

In our example, the rotation subgroup is normal, since changing basis by a reflection preserves the concept of being a rotation. On the other hand, a subgroup consisting of a single reflection and the identity is not normal, since rotating the basis changes which reflection is which.

A group is called a *p*-local group if it has a normal subgroup whose size is a power of a prime *p*. A *p*-local subgroup of a group is a subgroup that is a *p*-local group. We see that  $D_5$  is a 5-local group.

Now we need to find a group with  $D_5$  as a 5-local subgroup.

		$D_5$	1	$\operatorname{ref}$	$\operatorname{rot}$	$\mathrm{rot}^2$		
		$\chi_1$ 1 1		1		1		
	$\chi_2$ 1 $-1$		-1	1		1		
	$\chi_3$ 2		0	$2\cos(2\pi/5)$		$2\cos(4\pi/$	5)	
		<i>χ</i> <sub>4</sub> 2 0		0	$2\cos(4\pi/5)$		$2\cos(2\pi/$	5)
$A_{5} = I$	1	(1, 1)	2)(3	,4)	(1, 2, 3)	(1,	2, 3, 4, 5)	(5, 4, 3, 2, 1)
χ1	1	1		1		1	1	
$\chi_2$	3	-1		0	$-2\cos(2\pi/5)$		$-2\cos(4\pi/5)$	
$\chi_{3}$	3	-1		0	$-2\cos(4\pi/5)$		$-2\cos(2\pi/5)$	
$\chi_4$	4	0		1	-1		-1	
$\chi_5$	5	1		-1	0		0	

▲口> ▲圖> ▲屋> ▲屋>

		$D_5$	1	$\operatorname{ref}$	$\operatorname{rot}$		$\mathrm{rot}^2$	
		$\chi_1$ 1 1		1		1		
	$\chi_2$ 1 $-1$		-1	1		1		
	$\chi_{3}$ 2 0		0	$2\cos(2\pi/5)$		$2\cos(4\pi/$	5)	
		$\chi_4$	2	0	2 cos(4π	$(4\pi/5)$ 2 cos		5)
$A_5 = I$	1	(1, 1)	2)(3	,4)	(1, 2, 3)	(1,	2, 3, 4, 5)	(5, 4, 3, 2, 1)
$\chi_1$	1	1		1		1	1	
$\chi_2$	3	-1		0	$-2\cos(2\pi/5)$		$-2\cos(4\pi/5)$	
$\chi_{3}$	3	-1		0	$-2\cos(4\pi/5)$		$-2\cos(2\pi/5)$	
$\chi_{4}$	4	0		1	-1		-1	
χ5	5	1		-1	0		0	

▲口> ▲圖> ▲屋> ▲屋>

	$D_5$	1	(1, 4)(2)	,3) (	(1, 2,	3, 4, 5)	(5, 4, 3	3, 2, 1)
·	$\chi_1$	1	1			1		1
	$\chi_2$	1	-1		1			1
	$\chi_{3}$	2	0		2 cos(	$(2\pi/5)$	2 cos(	$4\pi/5)$
	$\chi_4$	2	0		2 cos(	$(4\pi/5)$	2 cos(	$2\pi/5)$
$A_5 = I$	1	(1.)	2)(3,4)	(1, 2,	3)	(1,2,3	. 4. 5)	(1, 2, 3, 5, 4)
$\frac{1}{\chi_1}$	- 1	(-,	$\frac{-\gamma(0, 1)}{1}$	<u>(-, -,</u> 1	()	1	, ., .,	1
$\chi_1$ $\chi_2$	3		-1	0		-2 cos(	$2\pi/5)$	$-2\cos(4\pi/5)$
χ3	3	-1		0	$0 -2\cos(4$		$4\pi/5)$	$-2\cos(2\pi/5)$
$\chi_4$	4	0		1	1 –1		1	-1
$\chi_{5}$	5	1		-1	-1 0			0

David A. Craven (Mathematics)

Local to Global

≣ ► ◀ ≣ ► ≡ ∽ ۹ (~ 16th July, 2013 9 / 13

▲口> ▲圖> ▲屋> ▲屋>

	$D_5$	1	(1,4)(2,3)	(1, 2, 3, 4	,5)	(5, 4, 3, 2	2,1)
	$\chi_1$	1	1	1		1	
	$\chi_{3}$	2	0	$2\cos(2\pi)$	/5)	$2\cos(4\pi)$	/5)
	$\chi_4$	2	0	$2\cos(4\pi)$	/5)	$2\cos(2\pi)$	/5)
	$\chi_2$	1	-1	1		1	
$A_{5} = I$	1		(1, 2)(3, 4)	(1, 2, 3)	(1, 2, 3, 4, 5)		(1, 2, 3, 5, 4)
χ1	1		1	1	1		1
$-\chi_2$	-3 = 2		1	0	$2\cos(2\pi/5)$		$2\cos(4\pi/5)$
$-\chi_3$	-3 = 2		1	0	$2\cos(4\pi/5)$		$2\cos(2\pi/5)$
$-\chi_4$	-4 = 1		0	-1	1		1
χ5	5		1	-1		0	0

16th July, 2013 9 / 13

- 2

・ロト ・ 日 ト ・ ヨ ト ・ ヨ ト

	$D_5 \ 1 \ (1)$		(1,4)(2,3)	(1, 2, 3, 4, 5)	(5, 4, 3, 2, 1)	
	$\chi_1$ 1		1	1	1	_
	χ <sub>3</sub> 2		0	$2\cos(2\pi/5)$	$2\cos(4\pi/5)$	
	$\chi_4$ 2		0	$2\cos(4\pi/5)$	$2\cos(2\pi/5)$	
	$\chi_2$ 1		-1	1	1	
$A_{5} = I$		1	(1,2)(3,4)	) (1,2,3)	(1, 2, 3, 4, 5)	(1, 2, 3, 5, 4)
$\chi_1$	1		1	1	1	1
$\chi_5 - \chi_2$	5 - 3 = 2		0	1	$2\cos(2\pi/5)$	$2\cos(4\pi/5)$
$\chi_5 - \chi_3$	5 - 3 = 2		0	1	$2\cos(4\pi/5)$	$2\cos(2\pi/5)$
$\chi_5 - \chi_4$	5 - 4 = 1		-1	0	1	1
$\chi_{5}$	5		1	-1	0	0

16th July, 2013 9 / 13

3

・ロト ・ 日 ト ・ ヨ ト ・ ヨ ト

Recall that the Monster is a group of order

80801742479451287588645990496171075700575436800000000.

3

(日) (同) (三) (三)

Recall that the Monster is a group of order

808017424794512875886459904961710757005754368000000000.

We said that it had an 11-local subgroup of size 72600.

- 4 E

▲ @ ▶ < ∃ ▶</p>

Recall that the Monster is a group of order

808017424794512875886459904961710757005754368000000000.

We said that it had an 11-local subgroup of size 72600. The local-global principle in group representation theory is the nebulous idea that we can extract information about the Monster from information about this group of order 72600, particularly about the representations of the Monster. The character table of the Monster has 194 rows and columns, so is too big to reproduce here, but a similar game can be played to extract some information about the Monster from its 11-local subgroup.

Recall that the Monster is a group of order

808017424794512875886459904961710757005754368000000000.

We said that it had an 11-local subgroup of size 72600. The local-global principle in group representation theory is the nebulous idea that we can extract information about the Monster from information about this group of order 72600, particularly about the representations of the Monster. The character table of the Monster has 194 rows and columns, so is too big to reproduce here, but a similar game can be played to extract some information about the Monster from its 11-local subgroup.

#### Almost Theorem

For any finite group, and any prime p, the number of characters of degree not divisible by p is the same as that of its p-local subgroup. Furthermore, the number of characters whose degree has remainder  $\pm i$  on division by palso is the same between the two groups. Some of the most exciting research in this area is to provide a structural explanation for the numerical coincidences that come from the local-global connection.

(日) (同) (三) (三)

Some of the most exciting research in this area is to provide a structural explanation for the numerical coincidences that come from the local-global connection.

Broué's conjecture is the main direction of research in this area. Recently a lot of progress has been made in this area, and we are hopeful that we can prove this, and extend it to get a complete structural understanding of the local-global principle for the representation theory of finite groups.

イロト イポト イヨト イヨト

As usual, we ask the following question:

3

イロト イヨト イヨト

As usual, we ask the following question:

Question

Well, that's all very great I'm sure. Can it be used to build bridges?

-

As usual, we ask the following question:

Question

Well, that's all very great I'm sure. Can it be used to build bridges?

Answer

Yes.

- - E - N

As usual, we ask the following question:

Question

Well, that's all very great I'm sure. Can it be used to build bridges?

Answer

Yes. See tensegrities.

• • = • • = •

As usual, we ask the following question:

#### Question

Well, that's all very great I'm sure. Can it be used to build bridges?

#### Answer

Yes. See tensegrities.



As usual, we ask the following question:

#### Question

Well, that's all very great I'm sure. Can it be used to build bridges?

#### Answer

Yes. See tensegrities.





Image: A match a ma

David A. Craven (Mathematics)

Local to Global

16th July, 2013 12 / 13

-

David A. Craven (Mathematics)

• Radar systems, GPS, and mobile phone signalling.

- Radar systems, GPS, and mobile phone signalling.
- Randomization of samples, experiment design.

3

(日) (周) (三) (三)

- Radar systems, GPS, and mobile phone signalling.
- Randomization of samples, experiment design.
- Electron distribution into shells.

3

(日) (周) (三) (三)

- Radar systems, GPS, and mobile phone signalling.
- Randomization of samples, experiment design.
- Electron distribution into shells.
- Error-correcting codes.

3

(日) (周) (三) (三)

- Radar systems, GPS, and mobile phone signalling.
- Randomization of samples, experiment design.
- Electron distribution into shells.
- Error-correcting codes.
- Telephone network design.

3

- 4 同 6 4 日 6 4 日 6

- Radar systems, GPS, and mobile phone signalling.
- Randomization of samples, experiment design.
- Electron distribution into shells.
- Error-correcting codes.
- Telephone network design.
- Knot theory.

3

- 4 同 6 4 日 6 4 日 6

- Radar systems, GPS, and mobile phone signalling.
- Randomization of samples, experiment design.
- Electron distribution into shells.
- Error-correcting codes.
- Telephone network design.
- Knot theory.
- Crystallography.

3

- ∢ ≣ →

- Radar systems, GPS, and mobile phone signalling.
- Randomization of samples, experiment design.
- Electron distribution into shells.
- Error-correcting codes.
- Telephone network design.
- Knot theory.
- Crystallography.
- Signal processing.

3

- ∢ ≣ →

▲ @ ▶ < ∃ ▶</p>

- Radar systems, GPS, and mobile phone signalling.
- Randomization of samples, experiment design.
- Electron distribution into shells.
- Error-correcting codes.
- Telephone network design.
- Knot theory.
- Crystallography.
- Signal processing.
- Non-abelian harmonic analysis.