Asymptotics via multivariate generating functions

Mark C. Wilson University of Auckland

Colloquium UMass Amherst Department of Mathematics and Statistics 2017-09-07

How many positive king walks are there?

- How many positive king walks are there?
- ► Let a_{rs} be the number of nearest-neighbor walks from (0,0) to (r,s) using steps $\uparrow, \rightarrow, \nearrow$ (Delannoy numbers).

(日)
 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)
 (日)

 (日)
 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)
 </p

- How many positive king walks are there?
- ▶ Let a_{rs} be the number of nearest-neighbor walks from (0,0) to (r,s) using steps $\uparrow, \rightarrow, \nearrow$ (Delannoy numbers).
- The best overall representation of such a sequence is via its bivariate generating function

$$F(x,y) = \sum_{r \ge 0, s \ge 0} a_{rs} x^r y^s.$$

▲ロト ▲帰ト ▲ヨト ▲ヨト 三回日 のの⊙

- How many positive king walks are there?
- ▶ Let a_{rs} be the number of nearest-neighbor walks from (0,0) to (r,s) using steps $\uparrow, \rightarrow, \nearrow$ (Delannoy numbers).
- The best overall representation of such a sequence is via its bivariate generating function

$$F(x,y) = \sum_{r \ge 0, s \ge 0} a_{rs} x^r y^s.$$

Using a recursion for a_{rs} we can show by routine methods that

$$F(x,y) = \frac{1}{1 - x - y - xy}$$

・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・

- How many positive king walks are there?
- ▶ Let a_{rs} be the number of nearest-neighbor walks from (0,0) to (r,s) using steps $\uparrow, \rightarrow, \nearrow$ (Delannoy numbers).
- The best overall representation of such a sequence is via its bivariate generating function

$$F(x,y) = \sum_{r \ge 0, s \ge 0} a_{rs} x^r y^s.$$

Using a recursion for a_{rs} we can show by routine methods that

$$F(x,y) = \frac{1}{1 - x - y - xy}$$

(日)
 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)
 (日)

 (日)
 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)
 </p

• How to extract information about a_{rs} as $r + s \rightarrow \infty$?

• We use boldface to denote a multi-index: $\mathbf{z} = (z_1, \dots, z_d)$, $\mathbf{r} = (r_1, \dots, r_d)$. Similarly $\mathbf{z}^{\mathbf{r}} = z_1^{r_1} \dots z_d^{r_d}$.

- We use boldface to denote a multi-index: $\mathbf{z} = (z_1, \dots, z_d)$, $\mathbf{r} = (r_1, \dots, r_d)$. Similarly $\mathbf{z}^{\mathbf{r}} = z_1^{r_1} \dots z_d^{r_d}$.
- A (multivariate) sequence is a function a : N^d → C for some fixed d. Usually write a_r instead of a(r).

・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・

- We use boldface to denote a multi-index: $\mathbf{z} = (z_1, \dots, z_d)$, $\mathbf{r} = (r_1, \dots, r_d)$. Similarly $\mathbf{z}^{\mathbf{r}} = z_1^{r_1} \dots z_d^{r_d}$.
- A (multivariate) sequence is a function a : N^d → C for some fixed d. Usually write a_r instead of a(r).
- ► The generating function (GF) is the formal power series

$$F(\mathbf{z}) = \sum_{\mathbf{r} \in \mathbb{N}^d} a_{\mathbf{r}} \mathbf{z}^{\mathbf{r}}.$$

・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・

- We use boldface to denote a multi-index: $\mathbf{z} = (z_1, \dots, z_d)$, $\mathbf{r} = (r_1, \dots, r_d)$. Similarly $\mathbf{z}^{\mathbf{r}} = z_1^{r_1} \dots z_d^{r_d}$.
- A (multivariate) sequence is a function a : N^d → C for some fixed d. Usually write a_r instead of a(r).
- The generating function (GF) is the formal power series

$$F(\mathbf{z}) = \sum_{\mathbf{r} \in \mathbb{N}^d} a_{\mathbf{r}} \mathbf{z}^{\mathbf{r}}.$$

・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・

► Assume F(z) = G(z)/H(z) where G, H are analytic (e.g. polynomials). The singular variety V := {z : H(z) = 0} consists of poles.

Review: univariate case

Overview - univariate case

• Cauchy's integral theorem expresses a_r as an integral.

Review: univariate case

Overview - univariate case

- Cauchy's integral theorem expresses $a_{\mathbf{r}}$ as an integral.
- ► The exponential growth rate of a_r is determined by the *location* of a dominant singularity z_{*} ∈ V, while the *local geometry* of F near z_{*} determines subexponential factors.

▲ロト ▲帰ト ▲ヨト ▲ヨト 三回日 のの⊙

Review: univariate case

Overview - univariate case

- Cauchy's integral theorem expresses $a_{\mathbf{r}}$ as an integral.
- ► The exponential growth rate of a_r is determined by the *location* of a dominant singularity z_{*} ∈ V, while the *local geometry* of F near z_{*} determines subexponential factors.

▲ロト ▲帰ト ▲ヨト ▲ヨト 三回日 のの⊙

• A residue computation yields the result.

Review: univariate case

Overview - univariate case

- Cauchy's integral theorem expresses $a_{\mathbf{r}}$ as an integral.
- ► The exponential growth rate of a_r is determined by the *location* of a dominant singularity z_{*} ∈ V, while the *local geometry* of F near z_{*} determines subexponential factors.
- A residue computation yields the result.
- In the multivariate case, all the above is still true. However

▲ロト ▲冊ト ▲ヨト ▲ヨト 三回日 ろんで

Review: univariate case

Overview - univariate case

- Cauchy's integral theorem expresses $a_{\mathbf{r}}$ as an integral.
- ► The exponential growth rate of a_r is determined by the *location* of a dominant singularity z_{*} ∈ V, while the *local geometry* of F near z_{*} determines subexponential factors.
- A residue computation yields the result.
- ▶ In the multivariate case, all the above is still true. However
 - we must specify the direction in which we want asymptotics we then need to worry about uniformity;

▲ロト ▲冊ト ▲ヨト ▲ヨト 三回日 ろんで

Review: univariate case

Overview - univariate case

- Cauchy's integral theorem expresses a_r as an integral.
- ► The exponential growth rate of a_r is determined by the *location* of a dominant singularity z_{*} ∈ V, while the *local geometry* of F near z_{*} determines subexponential factors.
- A residue computation yields the result.
- ▶ In the multivariate case, all the above is still true. However
 - we must specify the direction in which we want asymptotics we then need to worry about uniformity;

▲ロト ▲冊ト ▲ヨト ▲ヨト 三回日 ろんで

the definition of "dominant" is a little different;

Review: univariate case

Overview - univariate case

- Cauchy's integral theorem expresses a_r as an integral.
- ► The exponential growth rate of a_r is determined by the *location* of a dominant singularity z_{*} ∈ V, while the *local geometry* of F near z_{*} determines subexponential factors.
- A residue computation yields the result.
- ▶ In the multivariate case, all the above is still true. However
 - we must specify the direction in which we want asymptotics we then need to worry about uniformity;

・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・

- the definition of "dominant" is a little different;
- the local geometry of V can be much nastier;

Review: univariate case

Overview - univariate case

- Cauchy's integral theorem expresses $a_{\mathbf{r}}$ as an integral.
- ► The exponential growth rate of a_r is determined by the *location* of a dominant singularity z_{*} ∈ V, while the *local geometry* of F near z_{*} determines subexponential factors.
- A residue computation yields the result.
- ▶ In the multivariate case, all the above is still true. However
 - we must specify the direction in which we want asymptotics we then need to worry about uniformity;
 - the definition of "dominant" is a little different;
 - the local geometry of V can be much nastier;
 - residue computations are harder and residues must still be integrated.

Review: univariate case

Example (Univariate pole: derangements)

• Consider $F(z) = e^{-z}/(1-z)$, the GF for derangements. There is a single pole, at z = 1. Using a circle of radius $1 - \varepsilon$ yields, by Cauchy's theorem

$$a_r = \frac{1}{2\pi i} \int_{C_{1-\varepsilon}} z^{-r-1} F(z) \, dz.$$

▲ロト ▲帰ト ▲ヨト ▲ヨト 三回日 のの⊙

Review: univariate case

Example (Univariate pole: derangements)

• Consider $F(z) = e^{-z}/(1-z)$, the GF for derangements. There is a single pole, at z = 1. Using a circle of radius $1 - \varepsilon$ yields, by Cauchy's theorem

$$a_r = \frac{1}{2\pi i} \int_{C_{1-\varepsilon}} z^{-r-1} F(z) \, dz.$$

By Cauchy's residue theorem,

$$a_r = \frac{1}{2\pi i} \int_{C_{1+\varepsilon}} z^{-r-1} F(z) \, dz - \operatorname{Res}(z^{-r-1} F(z); z=1).$$

Review: univariate case

Example (Univariate pole: derangements)

• Consider $F(z) = e^{-z}/(1-z)$, the GF for derangements. There is a single pole, at z = 1. Using a circle of radius $1 - \varepsilon$ yields, by Cauchy's theorem

$$a_r = \frac{1}{2\pi i} \int_{C_{1-\varepsilon}} z^{-r-1} F(z) \, dz.$$

By Cauchy's residue theorem,

$$a_r = \frac{1}{2\pi i} \int_{C_{1+\varepsilon}} z^{-r-1} F(z) \, dz - \operatorname{Res}(z^{-r-1} F(z); z=1).$$

• The integral is $O((1+\varepsilon)^{-r})$ while the residue equals $-e^{-1}$.

Review: univariate case

Example (Univariate pole: derangements)

• Consider $F(z) = e^{-z}/(1-z)$, the GF for derangements. There is a single pole, at z = 1. Using a circle of radius $1 - \varepsilon$ yields, by Cauchy's theorem

$$a_r = \frac{1}{2\pi i} \int_{C_{1-\varepsilon}} z^{-r-1} F(z) \, dz.$$

By Cauchy's residue theorem,

$$a_r = \frac{1}{2\pi i} \int_{C_{1+\varepsilon}} z^{-r-1} F(z) \, dz - \operatorname{Res}(z^{-r-1} F(z); z=1).$$

The integral is O((1 + ε)^{-r}) while the residue equals -e⁻¹.
 Thus [z^r]F(z) ~ e⁻¹ as r → ∞.

Review: univariate case

Example (Essential singularity: saddle point method)

► Here F(z) = exp(z). The Cauchy integral formula on a circle C_R of radius R gives |a_n| ≤ F(R)/Rⁿ := exp(h_n(R)).

▲ロト ▲冊ト ▲ヨト ▲ヨト 三回日 ろんで

Review: univariate case

Example (Essential singularity: saddle point method)

► Here F(z) = exp(z). The Cauchy integral formula on a circle C_R of radius R gives |a_n| ≤ F(R)/Rⁿ := exp(h_n(R)).

▲ロト ▲冊ト ▲ヨト ▲ヨト 三回日 ろんで

▶ Now minimize the height function $h_n(R)$ over R. In this example, R = n is the minimizer.

Review: univariate case

Example (Essential singularity: saddle point method)

- ► Here F(z) = exp(z). The Cauchy integral formula on a circle C_R of radius R gives |a_n| ≤ F(R)/Rⁿ := exp(h_n(R)).
- ► Now minimize the height function h_n(R) over R. In this example, R = n is the minimizer.
- The integral over C_n has most mass near z = n, so that

$$a_n = \frac{F(n)}{2\pi n^n} \int_0^{2\pi} \exp(-in\theta) \frac{F(ne^{i\theta})}{F(n)} d\theta$$

$$\approx \frac{e^n}{2\pi n^n} \int_{-\varepsilon}^{\varepsilon} \exp\left(-in\theta + \log F(ne^{i\theta}) - \log F(n)\right) d\theta.$$

・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・

Review: univariate case

Example (Saddle point example continued)

The Maclaurin expansion yields

$$-in\theta + \log F(ne^{i\theta}) - \log F(n) = -n\theta^2/2 + O(n\theta^3).$$

・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・

Review: univariate case

Example (Saddle point example continued)

The Maclaurin expansion yields

$$-in\theta + \log F(ne^{i\theta}) - \log F(n) = -n\theta^2/2 + O(n\theta^3).$$

► This gives, with $b_n = 2\pi n^n e^{-n} a_n$, Laplace's approximation:

$$b_n \approx \int_{-\varepsilon}^{\varepsilon} \exp(-n\theta^2/2) \, d\theta \approx \int_{-\infty}^{\infty} \exp(-n\theta^2/2) \, d\theta = \sqrt{2\pi/n}.$$

▲ロト ▲冊ト ▲ヨト ▲ヨト 三回日 ろんで

Review: univariate case

Example (Saddle point example continued)

The Maclaurin expansion yields

$$-in\theta + \log F(ne^{i\theta}) - \log F(n) = -n\theta^2/2 + O(n\theta^3).$$

► This gives, with $b_n = 2\pi n^n e^{-n} a_n$, Laplace's approximation:

$$b_n \approx \int_{-\varepsilon}^{\varepsilon} \exp(-n\theta^2/2) \, d\theta \approx \int_{-\infty}^{\infty} \exp(-n\theta^2/2) \, d\theta = \sqrt{2\pi/n}.$$

▶ This recaptures Stirling's approximation, since $n! = 1/a_n$:

$$n! \sim n^n e^{-n} \sqrt{2\pi n}.$$

▲ロト ▲冊ト ▲ヨト ▲ヨト 三回日 ろんで

 (Bender 1974) "Practically nothing is known about asymptotics for recursions in two variables even when a GF is available. Techniques for obtaining asymptotics from bivariate GFs would be quite useful."

▲ロト ▲帰ト ▲ヨト ▲ヨト 三回日 のの⊙

- (Bender 1974) "Practically nothing is known about asymptotics for recursions in two variables even when a GF is available. Techniques for obtaining asymptotics from bivariate GFs would be quite useful."
- (Odlyzko 1995) "A major difficulty in estimating the coefficients of mvGFs is that the geometry of the problem is far more difficult. ... Even rational multivariate functions are not easy to deal with."

・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・

- (Bender 1974) "Practically nothing is known about asymptotics for recursions in two variables even when a GF is available. Techniques for obtaining asymptotics from bivariate GFs would be quite useful."
- (Odlyzko 1995) "A major difficulty in estimating the coefficients of mvGFs is that the geometry of the problem is far more difficult. ... Even rational multivariate functions are not easy to deal with."

・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・

► (Flajolet/Sedgewick 2009) "Roughly, we regard here a bivariate GF as a collection of univariate GFs"

- (Bender 1974) "Practically nothing is known about asymptotics for recursions in two variables even when a GF is available. Techniques for obtaining asymptotics from bivariate GFs would be quite useful."
- (Odlyzko 1995) "A major difficulty in estimating the coefficients of mvGFs is that the geometry of the problem is far more difficult. ... Even rational multivariate functions are not easy to deal with."
- (Flajolet/Sedgewick 2009) "Roughly, we regard here a bivariate GF as a collection of univariate GFs"
- We aimed to improve the multivariate situation.

▶ We first investigate the generic case:



We first investigate the generic case:

• $\nabla H \neq 0$ at relevant points.

We first investigate the generic case:

- $\nabla H \neq 0$ at relevant points.
- Positive: all $a_{\mathbf{r}} \geq 0$.

We first investigate the generic case:

- $\nabla H \neq 0$ at relevant points.
- Positive: all $a_{\mathbf{r}} \geq 0$.
- Aperiodic: $a_{\mathbf{r}}$ is not supported on a proper sublattice of \mathbb{N}^d .

(日)
 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)
 (日)

 (日)
 (日)

 (日)
 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)
 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)
We first investigate the generic case:

- $\nabla H \neq 0$ at relevant points.
- Positive: all $a_{\mathbf{r}} \geq 0$.
- Aperiodic: $a_{\mathbf{r}}$ is not supported on a proper sublattice of \mathbb{N}^d .

(日)
 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)
 (日)

 (日)
 (日)

 (日)
 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)
 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

Each dominant point is strictly minimal.

We first investigate the generic case:

- $\nabla H \neq 0$ at relevant points.
- Positive: all $a_{\mathbf{r}} \geq 0$.
- Aperiodic: $a_{\mathbf{r}}$ is not supported on a proper sublattice of \mathbb{N}^d .

(日)
 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)
 (日)

 (日)
 (日)

 (日)
 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)
 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

- Each dominant point is strictly minimal.
- G does not vanish at relevant points.

We first investigate the generic case:

- $\nabla H \neq 0$ at relevant points.
- Positive: all $a_{\mathbf{r}} \geq 0$.
- Aperiodic: $a_{\mathbf{r}}$ is not supported on a proper sublattice of \mathbb{N}^d .

▲ロト ▲冊ト ▲ヨト ▲ヨト 三回日 ろんで

- Each dominant point is strictly minimal.
- G does not vanish at relevant points.
- The Hessian of *H* does not vanish at relevant points.

We first investigate the generic case:

- $\nabla H \neq 0$ at relevant points.
- Positive: all $a_{\mathbf{r}} \geq 0$.
- Aperiodic: $a_{\mathbf{r}}$ is not supported on a proper sublattice of \mathbb{N}^d .

▲ロト ▲冊ト ▲ヨト ▲ヨト 三回日 ろんで

- Each dominant point is strictly minimal.
- G does not vanish at relevant points.
- The Hessian of H does not vanish at relevant points.
- ▶ We relax several of these assumptions later.

► Asymptotics in the direction r are determined by a (finite) set, crit(r), of critical points.

◆□> <□> <=> <=> <=> <=> <=> <=> <=>

► Asymptotics in the direction r
are determined by a (finite) set, crit(r
), of critical points.

▲ロト ▲帰ト ▲ヨト ▲ヨト 三回日 のの⊙

► We may restrict to a dominant point z_{*}(r̄) lying in the positive orthant, which determines the exponential rate.

- ► Asymptotics in the direction r
 are determined by a (finite) set, crit(r
), of critical points.
- ► We may restrict to a dominant point z_{*}(r̄) lying in the positive orthant, which determines the exponential rate.
- ► For subexponential factors, there is an asymptotic series A(z_{*}) that depends on the geometry of V near z_{*}, and each term is computable from finitely many derivatives of G and H at z_{*}.

・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・

- ► Asymptotics in the direction r
 are determined by a (finite) set, crit(r
), of critical points.
- We may restrict to a dominant point z_{*}(r̄) lying in the positive orthant, which determines the exponential rate.
- ► For subexponential factors, there is an asymptotic series A(z_{*}) that depends on the geometry of V near z_{*}, and each term is computable from finitely many derivatives of G and H at z_{*}.
- This yields an asymptotic expansion

$$a_{\mathbf{r}} \sim \mathbf{z}_*(\overline{\mathbf{r}})^{-\mathbf{r}} \mathcal{A}(\mathbf{z}_*)$$

that is uniform on compact subsets of directions, provided the geometry does not change.

- ► Asymptotics in the direction r
 are determined by a (finite) set, crit(r
), of critical points.
- We may restrict to a dominant point z_{*}(r̄) lying in the positive orthant, which determines the exponential rate.
- ► For subexponential factors, there is an asymptotic series A(z_{*}) that depends on the geometry of V near z_{*}, and each term is computable from finitely many derivatives of G and H at z_{*}.
- This yields an asymptotic expansion

$$a_{\mathbf{r}} \sim \mathbf{z}_*(\overline{\mathbf{r}})^{-\mathbf{r}} \mathcal{A}(\mathbf{z}_*)$$

that is uniform on compact subsets of directions, provided the geometry does not change.

• The set $\operatorname{crit}(\overline{\mathbf{r}})$ is computable via symbolic algebra.

- ► Asymptotics in the direction r
 are determined by a (finite) set, crit(r
), of critical points.
- We may restrict to a dominant point z_{*}(r̄) lying in the positive orthant, which determines the exponential rate.
- ► For subexponential factors, there is an asymptotic series A(z_{*}) that depends on the geometry of V near z_{*}, and each term is computable from finitely many derivatives of G and H at z_{*}.
- This yields an asymptotic expansion

$$a_{\mathbf{r}} \sim \mathbf{z}_*(\overline{\mathbf{r}})^{-\mathbf{r}} \mathcal{A}(\mathbf{z}_*)$$

that is uniform on compact subsets of directions, provided the geometry does not change.

- The set $\operatorname{crit}(\overline{\mathbf{r}})$ is computable via symbolic algebra.
- ► To determine the dominant point requires a little more work.

Cauchy integral formula

We have

$$a_{\mathbf{r}} = (2\pi i)^{-d} \int_T \mathbf{z}^{-\mathbf{r}-\mathbf{1}} F(\mathbf{z}) \, \mathrm{d}\mathbf{z}$$

where $d\mathbf{z} = dz_1 \wedge \cdots \wedge dz_d$ and T is a small torus around the origin.

・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・

Cauchy integral formula

We have

$$a_{\mathbf{r}} = (2\pi i)^{-d} \int_T \mathbf{z}^{-\mathbf{r}-\mathbf{1}} F(\mathbf{z}) \, \mathbf{dz}$$

where $d\mathbf{z} = dz_1 \wedge \cdots \wedge dz_d$ and T is a small torus around the origin.

(日)
 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)
 (日)

 (日)
 (日)

 (日)
 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)
 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

We aim to replace T by a contour that is more suitable for explicit computation. This may involve additional residue terms.

Cauchy integral formula

We have

$$a_{\mathbf{r}} = (2\pi i)^{-d} \int_T \mathbf{z}^{-\mathbf{r}-\mathbf{1}} F(\mathbf{z}) \, \mathbf{dz}$$

where $d\mathbf{z} = dz_1 \wedge \cdots \wedge dz_d$ and T is a small torus around the origin.

(日)
 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)
 (日)

 (日)
 (日)

 (日)
 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)
 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

- We aim to replace T by a contour that is more suitable for explicit computation. This may involve additional residue terms.
- ► The homology of C^d \ V is the key to decomposing the integral.

Cauchy integral formula

We have

$$a_{\mathbf{r}} = (2\pi i)^{-d} \int_T \mathbf{z}^{-\mathbf{r}-\mathbf{1}} F(\mathbf{z}) \, \mathbf{dz}$$

where $d\mathbf{z} = dz_1 \wedge \cdots \wedge dz_d$ and T is a small torus around the origin.

- We aim to replace T by a contour that is more suitable for explicit computation. This may involve additional residue terms.
- ► The homology of C^d \ V is the key to decomposing the integral.
- To derive asymptotics, it is natural to try a saddle point/steepest descent approach.

► Consider height function h_r(z) = r · Relog(z), choose the contour to minimize max h.

- ► Consider height function h_r(z) = r · Relog(z), choose the contour to minimize max h.
- The Cauchy integral decomposes into a sum

$$a_{\mathbf{r}} = \sum_{i} n_{i} \int_{C_{i}} \mathbf{z}^{-\mathbf{r}-1} \mathbf{F}(\mathbf{z}) \, \mathbf{dz} + \text{exponentially smaller stuff}$$

where C_i is a quasi-local cycle near some critical point $\mathbf{z}_*^{(i)}$.

- ► Consider height function h_r(z) = r · Relog(z), choose the contour to minimize max h.
- The Cauchy integral decomposes into a sum

$$a_{\mathbf{r}} = \sum_{i} n_{i} \int_{C_{i}} \mathbf{z}^{-\mathbf{r}-1} \mathbf{F}(\mathbf{z}) \, \mathbf{dz} + \text{exponentially smaller stuff}$$

where C_i is a quasi-local cycle near some critical point $\mathbf{z}_*^{(i)}$.

► Variety V has a Whitney stratification into finitely many cells, each of which is a complex manifold of dimension k ≤ d − 1. The top dimensional stratum is the set of smooth points.

・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・

- ► Consider height function h_r(z) = r · Relog(z), choose the contour to minimize max h.
- The Cauchy integral decomposes into a sum

$$a_{\mathbf{r}} = \sum_{i} n_{i} \int_{C_{i}} \mathbf{z}^{-\mathbf{r}-1} \mathbf{F}(\mathbf{z}) \, \mathbf{dz} + \text{exponentially smaller stuff}$$

where C_i is a quasi-local cycle near some critical point $\mathbf{z}_*^{(i)}$.

- ► Variety V has a Whitney stratification into finitely many cells, each of which is a complex manifold of dimension k ≤ d − 1. The top dimensional stratum is the set of smooth points.
- The critical points are those where the restriction of h to a stratum has derivative zero.

- ► Consider height function h_r(z) = r · Relog(z), choose the contour to minimize max h.
- The Cauchy integral decomposes into a sum

$$a_{\mathbf{r}} = \sum_{i} n_{i} \int_{C_{i}} \mathbf{z}^{-\mathbf{r}-1} \mathbf{F}(\mathbf{z}) \, \mathbf{dz} + \text{exponentially smaller stuff}$$

where C_i is a quasi-local cycle near some critical point $\mathbf{z}_*^{(i)}$.

- ► Variety V has a Whitney stratification into finitely many cells, each of which is a complex manifold of dimension k ≤ d − 1. The top dimensional stratum is the set of smooth points.
- The critical points are those where the restriction of h to a stratum has derivative zero.
- Key problem: find the highest critical points with nonzero n_i. These are the dominant ones.

► For each direction r̄ in which we want asymptotics, the dominant point depends on r̄.

(日)
 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)
 (日)

 (日)
 (日)

 (日)
 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)
 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

- ► For each direction r̄ in which we want asymptotics, the dominant point depends on r̄.
- This point is generically a smooth point of V. We can also handle multiple points and some other geometries.

(日)
 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)
 (日)

 (日)
 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)
 </p

- ► For each direction r̄ in which we want asymptotics, the dominant point depends on r̄.
- This point is generically a smooth point of V. We can also handle multiple points and some other geometries.
- We write $\int_{C_i} = \int_A \int_B$ and approximate the inner integral by a residue.

・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・

- ► For each direction r̄ in which we want asymptotics, the dominant point depends on r̄.
- This point is generically a smooth point of V. We can also handle multiple points and some other geometries.
- ▶ We write $\int_{C_i} = \int_A \int_B$ and approximate the inner integral by a residue.
- ► To compute ∫_A Res, convert to a Fourier-Laplace integral and using a version of Laplace's method to derive an asymptotic expansion. The dominant point corresponds exactly to a stationary point of the F-L integral.

- ► For each direction r̄ in which we want asymptotics, the dominant point depends on r̄.
- This point is generically a smooth point of V. We can also handle multiple points and some other geometries.
- ▶ We write $\int_{C_i} = \int_A \int_B$ and approximate the inner integral by a residue.
- ► To compute ∫_A Res, convert to a Fourier-Laplace integral and using a version of Laplace's method to derive an asymptotic expansion. The dominant point corresponds exactly to a stationary point of the F-L integral.
- We can (with some effort) convert quantities in our formula back to the original data.

 \blacktriangleright We ultimately reduce to asymptotics for large λ of

$$I(\lambda) = \int_D \exp(-\lambda f(\mathbf{x})) A(\mathbf{x}) \, d\mathbf{x}$$

(日)
 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)
 (日)

 (日)
 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)
 </p

where $D \subset \mathbb{R}^d$.

• We ultimately reduce to asymptotics for large λ of

$$I(\lambda) = \int_D \exp(-\lambda f(\mathbf{x})) A(\mathbf{x}) \, d\mathbf{x}$$

(日)
 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)
 (日)

 (日)
 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)
 </p

where $D \subset \mathbb{R}^d$.

All authors assume at least one of the following:

• We ultimately reduce to asymptotics for large λ of

$$I(\lambda) = \int_D \exp(-\lambda f(\mathbf{x})) A(\mathbf{x}) \, d\mathbf{x}$$

・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・

where $D \subset \mathbb{R}^d$.

- All authors assume at least one of the following:
 - ▶ the phase *f* is either purely real or purely imaginary;

• We ultimately reduce to asymptotics for large λ of

$$I(\lambda) = \int_D \exp(-\lambda f(\mathbf{x})) A(\mathbf{x}) \, d\mathbf{x}$$

・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・

where $D \subset \mathbb{R}^d$.

- All authors assume at least one of the following:
 - ▶ the phase *f* is either purely real or purely imaginary;
 - ▶ ∂D is smooth;

• We ultimately reduce to asymptotics for large λ of

$$I(\lambda) = \int_D \exp(-\lambda f(\mathbf{x})) A(\mathbf{x}) \, d\mathbf{x}$$

where $D \subset \mathbb{R}^d$.

- All authors assume at least one of the following:
 - ▶ the phase *f* is either purely real or purely imaginary;
 - ▶ ∂D is smooth;
 - ► f decays exponentially on ∂D, or the amplitude A vanishes there;

・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・

• We ultimately reduce to asymptotics for large λ of

$$I(\lambda) = \int_D \exp(-\lambda f(\mathbf{x})) A(\mathbf{x}) \, d\mathbf{x}$$

where $D \subset \mathbb{R}^d$.

- All authors assume at least one of the following:
 - ▶ the phase *f* is either purely real or purely imaginary;
 - ▶ ∂D is smooth;
 - ► f decays exponentially on ∂D, or the amplitude A vanishes there;
 - ► *f* has an isolated quadratically nondegenerate stationary point.

 \blacktriangleright We ultimately reduce to asymptotics for large λ of

$$I(\lambda) = \int_D \exp(-\lambda f(\mathbf{x})) A(\mathbf{x}) \, d\mathbf{x}$$

where $D \subset \mathbb{R}^d$.

- All authors assume at least one of the following:
 - ▶ the phase *f* is either purely real or purely imaginary;
 - ▶ ∂D is smooth;
 - ► f decays exponentially on ∂D, or the amplitude A vanishes there;
 - $\blacktriangleright~f$ has an isolated quadratically nondegenerate stationary point.
- Many of our applications to generating function asymptotics do not fit into this framework, and we needed to extend what is known — for this analyticity was very useful.

Low-dimensional examples of F-L integrals

Typical smooth point example looks like

$$\int_{-1}^{1} e^{-\lambda(1+i)x^2} \, dx.$$

(日)
 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)
 (日)

 (日)
 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)
 </p

Isolated nondegenerate critical point, exponential decay

Low-dimensional examples of F-L integrals

Typical smooth point example looks like

$$\int_{-1}^{1} e^{-\lambda(1+i)x^2} \, dx.$$

Isolated nondegenerate critical point, exponential decay

Simplest double point example looks roughly like

•

$$\int_{-1}^{1} \int_{0}^{1} e^{-\lambda(x^2 + 2ixy)} \, dy \, dx.$$

Note $\operatorname{Re} f = 0$ on x = 0, so rely on oscillation for smallness.

・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・

Low-dimensional examples of F-L integrals

Typical smooth point example looks like

$$\int_{-1}^1 e^{-\lambda(1+i)x^2} \, dx.$$

Isolated nondegenerate critical point, exponential decay

Simplest double point example looks roughly like

$$\int_{-1}^{1} \int_{0}^{1} e^{-\lambda(x^{2}+2ixy)} \, dy \, dx.$$

Note $\operatorname{Re} f = 0$ on x = 0, so rely on oscillation for smallness.

• Multiple point with n = 2, d = 1 gives integral like

$$\int_{-1}^{1} \int_{0}^{1} \int_{-x}^{x} e^{-\lambda(z^{2}+2izy)} \, dy \, dx \, dz.$$

Simplex corners now intrude, continuum of critical points.

Logarithmic domain

▶ Let U be the domain of convergence of the power series $F(\mathbf{z})$. We write $\log U = {\mathbf{x} \in \mathbb{R}^d | e^{\mathbf{x}} \in U}$, the logarithmic domain of convergence. This is known to be convex.

(日)
 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)
 (日)

 (日)
 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)

 (日)
 </p

Logarithmic domain

- Let U be the domain of convergence of the power series $F(\mathbf{z})$. We write $\log U = {\mathbf{x} \in \mathbb{R}^d | e^{\mathbf{x}} \in U}$, the logarithmic domain of convergence. This is known to be convex.
- For each r̄ we can find z_{*}(r̄) = exp(x^{*}), on the boundary of V and in the positive orthant of ℝ^d, that controls asymptotics in direction r̄.

・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
Logarithmic domain

- Let U be the domain of convergence of the power series $F(\mathbf{z})$. We write $\log U = {\mathbf{x} \in \mathbb{R}^d | e^{\mathbf{x}} \in U}$, the logarithmic domain of convergence. This is known to be convex.
- For each r̄ we can find z_{*}(r̄) = exp(x^{*}), on the boundary of V and in the positive orthant of ℝ^d, that controls asymptotics in direction r̄.
- We denote by K(z_{*}) the cone spanned by normals to supporting hyperplanes at x^{*}. If z_{*} is smooth, this is a single ray determined by the image of z_{*} under the logarithmic Gauss map ∇_{log} H.

・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・

$\log U$ for queueing example



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

Generic case — smooth point formula for general d

▶ $\mathbf{z}_*(\overline{\mathbf{r}})$ turns out to be a critical point for $\overline{\mathbf{r}}$ iff the outward normal to $\log \mathcal{V}$ is parallel to \mathbf{r} . In other words, for some $\lambda \in \mathbb{C}$, \mathbf{z}_* solves

$$\nabla_{\log} H(\mathbf{z}) := (z_1 \partial H / \partial z_1, \dots, z_d \partial H / \partial H_d) = \lambda \mathbf{r}, H(\mathbf{z}) = \mathbf{0}.$$

(日)

Generic case — smooth point formula for general d

▶ $\mathbf{z}_*(\bar{\mathbf{r}})$ turns out to be a critical point for $\bar{\mathbf{r}}$ iff the outward normal to $\log \mathcal{V}$ is parallel to \mathbf{r} . In other words, for some $\lambda \in \mathbb{C}$, \mathbf{z}_* solves

$$\nabla_{\log} H(\mathbf{z}) := (z_1 \partial H / \partial z_1, \dots, z_d \partial H / \partial H_d) = \lambda \mathbf{r}, H(\mathbf{z}) = \mathbf{0}.$$

Then

$$a_{\mathbf{r}} \sim \mathbf{z}_{*}(\overline{\mathbf{r}})^{-\mathbf{r}} \sqrt{\frac{1}{(2\pi|\mathbf{r}|)^{(d-1)/2}\kappa(\mathbf{z}_{*})}} \frac{G(\mathbf{z}_{*})}{|\nabla_{\log}H(\mathbf{z}_{*})|}$$

where $|\mathbf{r}| = \sum_i r_i$ and κ is the Gaussian curvature of $\log \mathcal{V}$ at $\log \mathbf{z}_*$.

・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・

Generic case — smooth point formula for general d

▶ $\mathbf{z}_*(\bar{\mathbf{r}})$ turns out to be a critical point for $\bar{\mathbf{r}}$ iff the outward normal to $\log \mathcal{V}$ is parallel to \mathbf{r} . In other words, for some $\lambda \in \mathbb{C}$, \mathbf{z}_* solves

$$\nabla_{\log} H(\mathbf{z}) := (z_1 \partial H / \partial z_1, \dots, z_d \partial H / \partial H_d) = \lambda \mathbf{r}, H(\mathbf{z}) = \mathbf{0}.$$

Then

$$a_{\mathbf{r}} \sim \mathbf{z}_{*}(\overline{\mathbf{r}})^{-\mathbf{r}} \sqrt{\frac{1}{(2\pi|\mathbf{r}|)^{(d-1)/2}\kappa(\mathbf{z}_{*})}} \frac{G(\mathbf{z}_{*})}{|\nabla_{\log}H(\mathbf{z}_{*})|}$$

where $|\mathbf{r}| = \sum_i r_i$ and κ is the Gaussian curvature of $\log \mathcal{V}$ at $\log \mathbf{z}_*$.

The Gaussian curvature can be computed explicitly in terms of derivatives of H to second order.

▶ Recall that $F(x, y) = (1 - x - y - xy)^{-1}$. Here \mathcal{V} is globally smooth.

- ► Recall that F(x,y) = (1 x y xy)⁻¹. Here V is globally smooth.
- ► Using the formula above we obtain (uniformly for r/s, s/r away from 0)

$$a_{rs} \sim \left[\frac{r}{\Delta - s}\right]^r \left[\frac{s}{\Delta - r}\right]^s \sqrt{\frac{rs}{2\pi\Delta(r + s - \Delta)^2}}$$

where $\Delta = \sqrt{r^2 + s^2}$.

◆□ > ◆□ > ◆□ > ◆□ > ◆□ > ◆□ > ◆□ >

- ► Recall that F(x, y) = (1 x y xy)⁻¹. Here V is globally smooth.
- ► Using the formula above we obtain (uniformly for r/s, s/r away from 0)

$$a_{rs} \sim \left[\frac{r}{\Delta - s}\right]^r \left[\frac{s}{\Delta - r}\right]^s \sqrt{\frac{rs}{2\pi\Delta(r + s - \Delta)^2}}$$

where $\Delta = \sqrt{r^2 + s^2}$.

► Extracting any diagonal is now easy: $a_{7n,5n} \sim AC^n n^{-1/2}$ where $A \approx 0.236839621050264$, $C \approx 30952.9770838817$.

- ► Recall that F(x,y) = (1 x y xy)⁻¹. Here V is globally smooth.
- ► Using the formula above we obtain (uniformly for r/s, s/r away from 0)

$$a_{rs} \sim \left[\frac{r}{\Delta - s}\right]^r \left[\frac{s}{\Delta - r}\right]^s \sqrt{\frac{rs}{2\pi\Delta(r + s - \Delta)^2}}$$

where $\Delta = \sqrt{r^2 + s^2}$.

- ► Extracting any diagonal is now easy: $a_{7n,5n} \sim AC^n n^{-1/2}$ where $A \approx 0.236839621050264$, $C \approx 30952.9770838817$.
- ► Compare Panholzer-Prodinger, Bull. Aust. Math. Soc. 2012.



• (smooth point, or multiple point with $n \leq d$)

$$\sum a_k |\mathbf{r}|^{-(d-n)/2-k}$$

(日)



• (smooth point, or multiple point with $n \leq d$)

$$\sum a_k |\mathbf{r}|^{-(d-n)/2-k}$$

► (smooth/multiple point n < d)</p>

$$a_0 = G(\mathbf{z}_*)C(\mathbf{z}_*)$$

・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・

where C depends on the derivatives to order 2 of H;



• (smooth point, or multiple point with $n \leq d$)

$$\sum a_k |\mathbf{r}|^{-(d-n)/2-k}$$

• (smooth/multiple point n < d)

$$a_0 = G(\mathbf{z}_*)C(\mathbf{z}_*)$$

where C depends on the derivatives to order 2 of H; (multiple point, n = d)

$$a_0 = G(\mathbf{z}_*)(\det J)^{-1}$$

where J is the Jacobian matrix $(\partial H_i/\partial z_j)$, other a_k are zero;



• (smooth point, or multiple point with $n \leq d$)

$$\sum a_k |\mathbf{r}|^{-(d-n)/2-k}$$

• (smooth/multiple point n < d)

$$a_0 = G(\mathbf{z}_*)C(\mathbf{z}_*)$$

where C depends on the derivatives to order 2 of H; (multiple point, n = d)

$$a_0 = G(\mathbf{z}_*)(\det J)^{-1}$$

where J is the Jacobian matrix $(\partial H_i/\partial z_j)$, other a_k are zero; (multiple point, $n \ge d$)

$$G(\mathbf{z}_*)P\left(\frac{r_1}{z_1^*},\ldots,\frac{r_d}{z_d^*}\right),$$

P a piecewise polynomial of degree n - d.

Consider

$$F(x,y) = \frac{\exp(x+y)}{(1-\frac{2x}{3}-\frac{y}{3})(1-\frac{2y}{3}-\frac{x}{3})}$$

which is the "grand partition function" for a very simple queueing network.

Consider

$$F(x,y) = \frac{\exp(x+y)}{(1-\frac{2x}{3}-\frac{y}{3})(1-\frac{2y}{3}-\frac{x}{3})}$$

which is the "grand partition function" for a very simple queueing network.

► Most of the points of V are smooth, and we can apply the smooth point results to derive asymptotics in directions outside the cone 1/2 ≤ r/s ≤ 2.

Consider

$$F(x,y) = \frac{\exp(x+y)}{(1-\frac{2x}{3}-\frac{y}{3})(1-\frac{2y}{3}-\frac{x}{3})}$$

which is the "grand partition function" for a very simple queueing network.

- ► Most of the points of V are smooth, and we can apply the smooth point results to derive asymptotics in directions outside the cone 1/2 ≤ r/s ≤ 2.
- ► The point (1,1) is a double point satisfying the above. In the cone 1/2 < r/s < 2, we have a_{rs} ~ 3e².

Consider

$$F(x,y) = \frac{\exp(x+y)}{(1-\frac{2x}{3}-\frac{y}{3})(1-\frac{2y}{3}-\frac{x}{3})}$$

which is the "grand partition function" for a very simple queueing network.

- ► Most of the points of V are smooth, and we can apply the smooth point results to derive asymptotics in directions outside the cone 1/2 ≤ r/s ≤ 2.
- ▶ The point (1,1) is a double point satisfying the above. In the cone 1/2 < r/s < 2, we have $a_{rs} \sim 3e^2$.
- Note we say nothing here about the boundary of the cone.

Enumerating lattice walks confined to the first quadrant

 Bousquet-Mélou & Mishna (2010): there are 79 inequivalent nontrivial cases, of which 23 may have nice asymptotics (the GF is D-finite — satisfies a linear ODE with polynomial coefficients).

▲ロト ▲帰ト ▲ヨト ▲ヨト 三回日 のの⊙

Enumerating lattice walks confined to the first quadrant

- Bousquet-Mélou & Mishna (2010): there are 79 inequivalent nontrivial cases, of which 23 may have nice asymptotics (the GF is D-finite — satisfies a linear ODE with polynomial coefficients).
- Bostan & Kauers (2009): conjectured asymptotics in the 23 nice cases. Four of these were dealt with by direct attack. We borrow their table below.

▲ロト ▲冊 ▶ ▲ヨト ▲ヨト 三回 のへの

Enumerating lattice walks confined to the first quadrant

- Bousquet-Mélou & Mishna (2010): there are 79 inequivalent nontrivial cases, of which 23 may have nice asymptotics (the GF is D-finite — satisfies a linear ODE with polynomial coefficients).
- Bostan & Kauers (2009): conjectured asymptotics in the 23 nice cases. Four of these were dealt with by direct attack. We borrow their table below.
- Stephen Melczer & MCW (2016): confirmation of asymptotics of 19 remaining cases (correcting constants in some cases).

Table of All Conjectured D-Finite *F*(*t*; 1, 1) [Bostan & Kauers 2009]

	OEIS	S	alg	equiv		OEIS	S	alg	equiv
1	A005566	\Leftrightarrow	Ν	$\frac{4}{\pi} \frac{4^n}{n}$	13	A151275	\mathbf{X}	Ν	$\frac{12\sqrt{30}}{\pi} \frac{(2\sqrt{6})^n}{n^2}$
2	A018224	Х	Ν	$\frac{2}{\pi} \frac{4^n}{n}$	14	A151314	₩	Ν	$\frac{\sqrt{6}\lambda\mu C^{5/2}}{5\pi} \frac{(2C)^n}{n^2}$
3	A151312	8	Ν	$\frac{\sqrt{6}}{\pi} \frac{6^n}{n}$	15	A151255	Å	Ν	$\frac{24\sqrt{2}}{\pi} \frac{(2\sqrt{2})^n}{n^2}$
4	A151331	畿	Ν	$\frac{8}{3\pi}\frac{8^n}{n}$	16	A151287	捡	Ν	$\frac{2\sqrt{2}A^{7/2}}{\pi} \frac{(2A)^n}{n^2}$
5	A151266	Y	Ν	$\frac{1}{2}\sqrt{\frac{3}{\pi}}\frac{3^n}{n^{1/2}}$	17	A001006	÷,	Y	$\frac{3}{2}\sqrt{\frac{3}{\pi}}\frac{3^{n}}{n^{3/2}}$
6	A151307	₩	Ν	$\frac{1}{2}\sqrt{\frac{5}{2\pi}}\frac{5^n}{n^{1/2}}$	18	A129400	裪	Y	$\frac{3}{2}\sqrt{\frac{3}{\pi}}\frac{6^n}{n^{3/2}}$
7	A151291	™	Ν	$\frac{4}{3\sqrt{\pi}}\frac{4^n}{n^{1/2}}$	19	A005558	×	Ν	$\frac{8}{\pi} \frac{4^n}{n^2}$
8	A151326	₩.	Ν	$\frac{2}{\sqrt{3\pi}} \frac{6^n}{n^{1/2}}$					
9	A151302	X	Ν	$\frac{1}{3}\sqrt{\frac{5}{2\pi}}\frac{5^n}{n^{1/2}}$	20	A151265	¥	Y	$\frac{2\sqrt{2}}{\Gamma(1/4)} \frac{3^n}{n^{3/4}}$
10	A151329	翜	N	$\frac{1}{3}\sqrt{\frac{7}{3\pi}}\frac{7^n}{n^{1/2}}$	21	A151278	£	Y	$\frac{3\sqrt{3}}{\sqrt{2}\Gamma(1/4)}\frac{3^n}{n^{3/4}}$
11	A151261	A	N	$\frac{12\sqrt{3}}{\pi} \frac{(2\sqrt{3})^n}{n^2}$	22	A151323	⋪	Y	$\frac{\sqrt{23^{3/4}}}{\Gamma(1/4)} \frac{6^n}{n^{3/4}}$
12	A151297	鏉	Ν	$\frac{\sqrt{3}B^{7/2}}{2\pi}\frac{(2B)^n}{n^2}$	23	A060900	A	Y	$\frac{4\sqrt{3}}{3\Gamma(1/3)}\frac{4^n}{n^{2/3}}$
$A = 1 + \sqrt{2}, B = 1 + \sqrt{3}, C = 1 + \sqrt{6}, \lambda = 7 + 3\sqrt{6}, \mu = \sqrt{\frac{4\sqrt{6}-1}{10}}$									

▷ Computerized discovery by enumeration + Hermite-Padé + LLL/PSLQ.

Frédéric Chyzak Small-Step Walks



Easy generalizations

 If there is periodicity, we typically obtain a finite number of contributing points whose contributions must be summed. This leads to the appropriate cancellation.

(日)

Easy generalizations

- If there is periodicity, we typically obtain a finite number of contributing points whose contributions must be summed. This leads to the appropriate cancellation.
- ► A toral point is one for which every point on its torus is a minimal singularity, such as 1/(1 x²y³). We deal with this by an easy modification of the reduction to the F-L integral.

(日)

Easy generalizations

- If there is periodicity, we typically obtain a finite number of contributing points whose contributions must be summed. This leads to the appropriate cancellation.
- ► A toral point is one for which every point on its torus is a minimal singularity, such as 1/(1 x²y³). We deal with this by an easy modification of the reduction to the F-L integral.
- If the dominant point is smooth but H is not locally squarefree, then we obtain polynomial corrections that are easily computed (take higher derivative when computing the residue).

Example (Periodicity)

• Let $F(x,y) = 1/(1 - 2xy + y^2)$ be the generating function for Chebyshev polynomials of the second kind.

・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・

Example (Periodicity)

- ► Let F(x, y) = 1/(1 2xy + y²) be the generating function for Chebyshev polynomials of the second kind.
- \blacktriangleright For directions (r,s) with 0 < s/r < 1, there is a dominant point at

$$\mathbf{p} = \left(\frac{r}{\sqrt{r^2 - s^2}}, \sqrt{\frac{r - s}{r + s}}\right)$$

▲ロト ▲冊 ▶ ▲ヨト ▲ヨト 三回 のへの

Example (Periodicity)

- Let F(x,y) = 1/(1 − 2xy + y²) be the generating function for Chebyshev polynomials of the second kind.
- ► For directions (r, s) with 0 < s/r < 1, there is a dominant point at</p>

$$\mathbf{p} = \left(\frac{r}{\sqrt{r^2 - s^2}}, \sqrt{\frac{r - s}{r + s}}\right)$$

There is also a dominant point at -p. Adding the contributions yields the correct asymptotic:

$$a_{rs} \sim \sqrt{\frac{2}{\pi}} (-1)^{(s-r)/2} \left(\frac{2r}{\sqrt{s^2 - r^2}}\right)^{-r} \left(\sqrt{\frac{s-r}{s+r}}\right)^{-s} \sqrt{\frac{s+r}{r(s-r)}}$$

when r + s is even, and zero otherwise.



The amplitude spacetime GF for a quantum random walk has the form

$$\frac{G(\mathbf{x}, y)}{\det(I - yM(\mathbf{x})U)}$$

where \boldsymbol{M} is a matrix of monomials and \boldsymbol{U} is a unitary matrix.



The amplitude spacetime GF for a quantum random walk has the form

$$\frac{G(\mathbf{x}, y)}{\det(I - yM(\mathbf{x})U)}$$

where M is a matrix of monomials and U is a unitary matrix.Simplest case is Hadamard QRS in 1-D:

$$F(x,y) = \frac{1 + xy/\sqrt{2}}{1 - (1 - x)y/\sqrt{2} - xy^2},$$



The amplitude spacetime GF for a quantum random walk has the form

$$\frac{G(\mathbf{x}, y)}{\det(I - yM(\mathbf{x})U)}$$

where M is a matrix of monomials and U is a unitary matrix.
▶ Simplest case is Hadamard QRS in 1-D:

$$F(x,y) = \frac{1 + xy/\sqrt{2}}{1 - (1 - x)y/\sqrt{2} - xy^2},$$

▶ On \mathcal{V} , $|x_i| = 1$ for all *i* implies |y| = 1, so we get more poles than expected.



The amplitude spacetime GF for a quantum random walk has the form

$$\frac{G(\mathbf{x}, y)}{\det(I - yM(\mathbf{x})U)}$$

where M is a matrix of monomials and U is a unitary matrix.
Simplest case is Hadamard QRS in 1-D:

$$F(x,y) = \frac{1 + xy/\sqrt{2}}{1 - (1 - x)y/\sqrt{2} - xy^2},$$

- ▶ On \mathcal{V} , $|x_i| = 1$ for all *i* implies |y| = 1, so we get more poles than expected.
- The set of *feasible velocities* is the region of non-exponential decay of amplitudes, which we can approximate very well – see next slide.

Feasible region for 2-D QRW (L: theory, R: time 200)



If sheets at a multiple point are not transversal, the phase of the Fourier-Laplace integral vanishes on a set of positive dimension. If we can reduce H in the local ring, all is well. Otherwise we may need to attack the F-L integral directly.

(日)

- If sheets at a multiple point are not transversal, the phase of the Fourier-Laplace integral vanishes on a set of positive dimension. If we can reduce H in the local ring, all is well. Otherwise we may need to attack the F-L integral directly.
- ► If F is not positive, finding the dominant point can be hard. There is an algorithm in dimension 2.

(日)

- If sheets at a multiple point are not transversal, the phase of the Fourier-Laplace integral vanishes on a set of positive dimension. If we can reduce H in the local ring, all is well. Otherwise we may need to attack the F-L integral directly.
- ► If F is not positive, finding the dominant point can be hard. There is an algorithm in dimension 2.
- We have dealt with a class of cone singularities arising in statistical physics problems, but the analysis is much harder.

・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・

- If sheets at a multiple point are not transversal, the phase of the Fourier-Laplace integral vanishes on a set of positive dimension. If we can reduce H in the local ring, all is well. Otherwise we may need to attack the F-L integral directly.
- ► If F is not positive, finding the dominant point can be hard. There is an algorithm in dimension 2.
- We have dealt with a class of cone singularities arising in statistical physics problems, but the analysis is much harder.
- If the geometry changes, we typically encounter a phase transition.


Consider bicolored supertrees

$$F(x,y) = \frac{2x^2y(2x^5y^2 - 3x^3y + x + 2x^2y - 1)}{x^5y^2 + 2x^2y - 2x^3y + 4y + x - 2}.$$

for which we want asymptotics on the main diagonal. The diagonal GF is combinatorial, but F is not.



Consider bicolored supertrees

$$F(x,y) = \frac{2x^2y(2x^5y^2 - 3x^3y + x + 2x^2y - 1)}{x^5y^2 + 2x^2y - 2x^3y + 4y + x - 2}.$$

◆□▶ ◆□▶ ◆ ミ ▶ ◆ ミ ト 三 三 シ へ ()

for which we want asymptotics on the main diagonal. The diagonal GF is combinatorial, but F is not.

► The critical points are, listed in increasing height, $(1 + \sqrt{5}, (3 - \sqrt{5})/16), (2, \frac{1}{8}), (1 - \sqrt{5}, (3 + \sqrt{5})/16).$

Consider bicolored supertrees

$$F(x,y) = \frac{2x^2y(2x^5y^2 - 3x^3y + x + 2x^2y - 1)}{x^5y^2 + 2x^2y - 2x^3y + 4y + x - 2}.$$

for which we want asymptotics on the main diagonal. The diagonal GF is combinatorial, but F is not.

- ► The critical points are, listed in increasing height, $(1 + \sqrt{5}, (3 \sqrt{5})/16), (2, \frac{1}{8}), (1 \sqrt{5}, (3 + \sqrt{5})/16).$
- ▶ In fact (2,1/8) dominates.

Consider bicolored supertrees

$$F(x,y) = \frac{2x^2y(2x^5y^2 - 3x^3y + x + 2x^2y - 1)}{x^5y^2 + 2x^2y - 2x^3y + 4y + x - 2}.$$

for which we want asymptotics on the main diagonal. The diagonal GF is combinatorial, but F is not.

- ► The critical points are, listed in increasing height, $(1 + \sqrt{5}, (3 \sqrt{5})/16), (2, \frac{1}{8}), (1 \sqrt{5}, (3 + \sqrt{5})/16).$
- ▶ In fact (2,1/8) dominates.
- The answer:

$$a_{nn} \sim \frac{4^n \sqrt{2} \Gamma(5/4)}{4\pi} n^{-5/4}$$



Example (phase transition)

► The core of a rooted planar map is the largest 2-connected subgraph containing the root edge.



wh

Example (phase transition)

- The core of a rooted planar map is the largest 2-connected subgraph containing the root edge.
- The probability distribution of the size k of the core in a random planar map with size n is described by

$$p(n,k) = \frac{k}{n} [x^k y^n z^n] \frac{x z \psi'(z)}{(1 - x \psi(z))(1 - y \phi(z))} \,.$$

ere $\psi(z) = (z/3)(1 - z/3)^2$ and $\phi(z) = 3(1 + z)^2$.



Example (phase transition)

- The core of a rooted planar map is the largest 2-connected subgraph containing the root edge.
- The probability distribution of the size k of the core in a random planar map with size n is described by

$$p(n,k) = \frac{k}{n} [x^k y^n z^n] \frac{x z \psi'(z)}{(1 - x \psi(z))(1 - y \phi(z))}$$

where $\psi(z) = (z/3)(1 - z/3)^2$ and $\phi(z) = 3(1 + z)^2$.

► In directions away from n = 3k, our ordinary smooth point analysis holds. When n = 3k we can redo the F-L integral easily and obtain asymptotics of order n^{-1/3}.



Example (phase transition)

- The core of a rooted planar map is the largest 2-connected subgraph containing the root edge.
- The probability distribution of the size k of the core in a random planar map with size n is described by

$$p(n,k) = \frac{k}{n} [x^k y^n z^n] \frac{x z \psi'(z)}{(1 - x \psi(z))(1 - y \phi(z))}$$

where $\psi(z) = (z/3)(1 - z/3)^2$ and $\phi(z) = 3(1 + z)^2$.

- ► In directions away from n = 3k, our ordinary smooth point analysis holds. When n = 3k we can redo the F-L integral easily and obtain asymptotics of order n^{-1/3}.
- Determining the behaviour as we approach this diagonal at a moderate rate is harder (Manuel Lladser PhD thesis), and recovers the results of Banderier-Flajolet-Schaeffer-Soria 2001.

These are useful when:

・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・

- These are useful when:
 - leading term cancels in deriving other formulae;

- These are useful when:
 - leading term cancels in deriving other formulae;

(日)

leading term is zero because of numerator;

- These are useful when:
 - leading term cancels in deriving other formulae;
 - leading term is zero because of numerator;
 - ▶ we want accurate approximations for small *n*.

(日)

- These are useful when:
 - leading term cancels in deriving other formulae;
 - leading term is zero because of numerator;
 - ▶ we want accurate approximations for small *n*.
- ► We can in principle differentiate implicitly and solve a system of equations for each term in the asymptotic expansion.

(日)

- These are useful when:
 - leading term cancels in deriving other formulae;
 - leading term is zero because of numerator;
 - ▶ we want accurate approximations for small *n*.
- ► We can in principle differentiate implicitly and solve a system of equations for each term in the asymptotic expansion.

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)
(日)

(日)
(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)
</p

 Hörmander has a completely explicit formula that proved useful. There may be other ways.

Hörmander's explicit formula

For an isolated nondegenerate stationary point in dimension d,

$$I(\lambda) \sim \left(\det\left(\frac{\lambda f''(\mathbf{0})}{2\pi}\right) \right)^{-1/2} \sum_{k \ge 0} \lambda^{-k} L_k(A, f)$$

where L_k is a differential operator of order 2k evaluated at **0**. Specifically,

$$\underline{f}(t) = f(t) - (1/2)tf''(0)t^T$$
$$\mathcal{D} = \sum_{a,b} (f''(0)^{-1})_{a,b}(-i\partial_a)(-i\partial_b)$$
$$L_k(A, f) = \sum_{l \le 2k} \frac{\mathcal{D}^{l+k}(A\underline{f}^l)(0)}{(-1)^k 2^{l+k} l! (l+k)!}.$$

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)
(日)

(日)
(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)
</p

Example (2 planes in 3-space)

► The GF is

$$F(x, y, z) = \frac{1}{(4 - 2x - y - z)(4 - x - 2y - z)}$$

◆□▶ ◆□▶ ◆目▶ ◆目■ のへで

Example (2 planes in 3-space)

► The GF is

$$F(x, y, z) = \frac{1}{(4 - 2x - y - z)(4 - x - 2y - z)}.$$

▲ロト ▲冊ト ▲ヨト ▲ヨト 三回日 ろんで

► The critical points for some directions lie on one of the two planes where a single factor vanishes, and smooth point analysis works. These occur when min{r, s} < (r + s)/3.</p>

Example (2 planes in 3-space)

► The GF is

$$F(x, y, z) = \frac{1}{(4 - 2x - y - z)(4 - x - 2y - z)}$$

- ► The critical points for some directions lie on one of the two planes where a single factor vanishes, and smooth point analysis works. These occur when min{r, s} < (r + s)/3.</p>
- ▶ The line of intersection of the two planes supplies the other directions. Each point on the line $\{(1,1,1) + \lambda(-1,-1,-3) \mid -1/3 < \lambda < 1\}$ gives asymptotics in a 2-D cone.

Example (2 planes in 3-space, continued)

Using the formula we obtain

▶ In order to apply our formulae, we need to, at least, compute:

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)
(日)

(日)
(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)
</p

▶ In order to apply our formulae, we need to, at least, compute:

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)
(日)

(日)
(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)
</p

• the critical point $\mathbf{z}_*(\mathbf{r})$ (Gröbner basis methods work);

- In order to apply our formulae, we need to, at least, compute:
 - the critical point $\mathbf{z}_*(\mathbf{r})$ (Gröbner basis methods work);
 - a rational function of derivatives of H, evaluated at \mathbf{z}_* .

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)
(日)

(日)
(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)
</p

- In order to apply our formulae, we need to, at least, compute:
 - the critical point $\mathbf{z}_*(\mathbf{r})$ (Gröbner basis methods work);
 - ▶ a rational function of derivatives of H, evaluated at \mathbf{z}_* .
- The second can cause big problems if done naively, leading to a symbolic mess, and loss of numerical precision.

・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・

- In order to apply our formulae, we need to, at least, compute:
 - the critical point $\mathbf{z}_*(\mathbf{r})$ (Gröbner basis methods work);
 - ▶ a rational function of derivatives of H, evaluated at \mathbf{z}_* .
- The second can cause big problems if done naively, leading to a symbolic mess, and loss of numerical precision.
- Example: suppose $x^3 x^2 + 11x 2 = 0, x > 0$, and we want $g(x) := x^5/(867x^4 1)$.

method	result
compute $g(x)$ symbolically	0.193543073868354
compute x numerically, then $g(x)$	0.193543073867096
compute minimal polynomial of $g(x)$	0.193543073868734

- In order to apply our formulae, we need to, at least, compute:
 - the critical point $\mathbf{z}_*(\mathbf{r})$ (Gröbner basis methods work);
 - a rational function of derivatives of H, evaluated at \mathbf{z}_* .
- The second can cause big problems if done naively, leading to a symbolic mess, and loss of numerical precision.
- Example: suppose $x^3 x^2 + 11x 2 = 0, x > 0$, and we want $g(x) := x^5/(867x^4 1)$.

method	result
compute $g(x)$ symbolically	0.193543073868354
compute x numerically, then $g(x)$	0.193543073867096
compute minimal polynomial of $g(x)$	0.193543073868734

• Minimal polynomial is $11454803y^3 - 2227774y^2 + 2251y - 32$.

Local factorizations

Computations in local rings

In order to apply our smooth/multiple point formulae, we need to, at least:

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)
(日)

(日)
(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)
</p

Local factorizations

Computations in local rings

- In order to apply our smooth/multiple point formulae, we need to, at least:
 - classify the local geometry at point z_{*};

Local factorizations

Computations in local rings

In order to apply our smooth/multiple point formulae, we need to, at least:

▲ロト ▲冊ト ▲ヨト ▲ヨト 三回日 ろんで

- classify the local geometry at point z_{*};
- compute (derivatives of) the factors H_i near \mathbf{z}_* .

Local factorizations

Computations in local rings

- In order to apply our smooth/multiple point formulae, we need to, at least:
 - classify the local geometry at point z_{*};
 - compute (derivatives of) the factors H_i near \mathbf{z}_* .
- Unfortunately, computations in the local ring are not effective (as far as we know). If a polynomial factors as an analytic function, but the factors are not polynomial, we can't deal with it algorithmically (yet).

・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・

Local factorizations

Computations in local rings

- In order to apply our smooth/multiple point formulae, we need to, at least:
 - classify the local geometry at point z_{*};
 - compute (derivatives of) the factors H_i near \mathbf{z}_* .
- Unfortunately, computations in the local ring are not effective (as far as we know). If a polynomial factors as an analytic function, but the factors are not polynomial, we can't deal with it algorithmically (yet).
- Smooth points are easily detected. There are some sufficient conditions, and some necessary conditions, for z_{*} to be a multiple point. But in general we don't know how to classify singularities algorithmically.



Local factorizations

Example (Algebraic reduction, sketch)

► If n (number of sheets) exceeds dimension d, F-L integrals would be much nastier. We reduce to the case n = d by increasing the number of summands.



Local factorizations

Example (Algebraic reduction, sketch)

- ► If n (number of sheets) exceeds dimension d, F-L integrals would be much nastier. We reduce to the case n = d by increasing the number of summands.
- ▶ Example: let $H = H_1H_2H_3 := (1 x)(1 y)(1 xy)$. In the local ring at (1, 1), each factor should be in the ideal generated by the other two (Nullstellensatz).

Local factorizations

Example (Algebraic reduction, sketch)

- ► If n (number of sheets) exceeds dimension d, F-L integrals would be much nastier. We reduce to the case n = d by increasing the number of summands.
- ► Example: let H = H₁H₂H₃ := (1 x)(1 y)(1 xy). In the local ring at (1, 1), each factor should be in the ideal generated by the other two (Nullstellensatz).
- In fact it is true globally, since H₃ = H₁ + H₂ − H₁H₂. (Nullstellensatz certificate).

Local factorizations

Example (Algebraic reduction, sketch)

- ► If n (number of sheets) exceeds dimension d, F-L integrals would be much nastier. We reduce to the case n = d by increasing the number of summands.
- ► Example: let H = H₁H₂H₃ := (1 x)(1 y)(1 xy). In the local ring at (1, 1), each factor should be in the ideal generated by the other two (Nullstellensatz).
- ▶ In fact it is true globally, since H₃ = H₁ + H₂ H₁H₂. (Nullstellensatz certificate).
- Thus eventually we obtain

$$F = \frac{1}{H_1 H_2 H_3} = \dots = \frac{2 - y}{(1 - y)(1 - xy)^2} + \frac{1}{(1 - x)(1 - xy)^2}$$

Local factorizations

Example (Algebraic reduction, sketch)

- ► If n (number of sheets) exceeds dimension d, F-L integrals would be much nastier. We reduce to the case n = d by increasing the number of summands.
- ▶ Example: let $H = H_1H_2H_3 := (1 x)(1 y)(1 xy)$. In the local ring at (1, 1), each factor should be in the ideal generated by the other two (Nullstellensatz).
- In fact it is true globally, since H₃ = H₁ + H₂ − H₁H₂. (Nullstellensatz certificate).
- Thus eventually we obtain

$$F = \frac{1}{H_1 H_2 H_3} = \dots = \frac{2 - y}{(1 - y)(1 - xy)^2} + \frac{1}{(1 - x)(1 - xy)^2}$$

Reduction to the squarefree case is then easy and algorithmic.



Summary

We have developed a theory where none existed previously, with many applications in combinatorics and probability.

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)
(日)

(日)
(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)

(日)
</p
AMGF

Computational aspects

Summary

- We have developed a theory where none existed previously, with many applications in combinatorics and probability.
- Other authors have also applied it recently in: J.
 Approximation Theory, J. Number Theory, Physical Review E,
 J. High Energy Physics, Classical & Quantum Gravity.

▲ロト ▲帰ト ▲ヨト ▲ヨト 三回日 のの⊙

AMGF

Computational aspects

Summary

- We have developed a theory where none existed previously, with many applications in combinatorics and probability.
- Other authors have also applied it recently in: J.
 Approximation Theory, J. Number Theory, Physical Review E,
 J. High Energy Physics, Classical & Quantum Gravity.

・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・

The basic smooth and multiple point results have been incorporated into Sage. There is work to do on better symbolic algorithms and implementation in software. Computational aspects

Summary

- We have developed a theory where none existed previously, with many applications in combinatorics and probability.
- Other authors have also applied it recently in: J.
 Approximation Theory, J. Number Theory, Physical Review E,
 J. High Energy Physics, Classical & Quantum Gravity.
- The basic smooth and multiple point results have been incorporated into Sage. There is work to do on better symbolic algorithms and implementation in software.
- Algebraic GFs are still largely unexplored. We know how to reduce to the rational case, but at the cost of needing higher order terms and leaving the positive case.

Computational aspects

Summary

- We have developed a theory where none existed previously, with many applications in combinatorics and probability.
- Other authors have also applied it recently in: J.
 Approximation Theory, J. Number Theory, Physical Review E,
 J. High Energy Physics, Classical & Quantum Gravity.
- The basic smooth and multiple point results have been incorporated into Sage. There is work to do on better symbolic algorithms and implementation in software.
- Algebraic GFs are still largely unexplored. We know how to reduce to the rational case, but at the cost of needing higher order terms and leaving the positive case.
- Convex analysis suffices for most combinatorial applications so far, but more geometry and topology will be needed to make serious progress beyond the positive case.

Computational aspects

Main references

R. Pemantle and M.C. Wilson, Analytic Combinatorics in Several Variables, Cambridge University Press 2013. https://www.cs.auckland.ac.nz/~mcw/Research/mvGF/ asymultseq/ACSVbook/

- Computational aspects

Main references

 R. Pemantle and M.C. Wilson, Analytic Combinatorics in Several Variables, Cambridge University Press 2013. https://www.cs.auckland.ac.nz/~mcw/Research/mvGF/ asymultseq/ACSVbook/

(日)

 R. Pemantle and M.C. Wilson, Twenty Combinatorial Examples of Asymptotics Derived from Multivariate Generating Functions, SIAM Review 2008. - Computational aspects

Main references

- R. Pemantle and M.C. Wilson, Analytic Combinatorics in Several Variables, Cambridge University Press 2013. https://www.cs.auckland.ac.nz/~mcw/Research/mvGF/ asymultseq/ACSVbook/
- R. Pemantle and M.C. Wilson, Twenty Combinatorial Examples of Asymptotics Derived from Multivariate Generating Functions, SIAM Review 2008.
- Sage implementation by Alex Raichev: package asymptotics_multivariate_generating_functions.

Suppose that F is algebraic and its defining polynomial P satisfies

$$P(w, \mathbf{z}) = (w - F(\mathbf{z}))^k u(w, \mathbf{z})$$

(日)

where $u(0, \underline{0}) \neq 0$ and $1 \leq k \in \mathbb{N}$.

Suppose that F is algebraic and its defining polynomial P satisfies

$$P(w, \mathbf{z}) = (w - F(\mathbf{z}))^k u(w, \mathbf{z})$$

where $u(0, \underline{0}) \neq 0$ and $1 \leq k \in \mathbb{N}$.

Define

$$R(z_0, \mathbf{z}) = \frac{z_0^2 P_1(z_0, z_0 z_1, z_2, \dots)}{k P(z_0, z_0 z_1, z_2, \dots)}$$

$$\tilde{R}(w, \mathbf{z}) = R(w, z_1/w, z_2, \dots z_d).$$

(日)

Suppose that F is algebraic and its defining polynomial P satisfies

$$P(w, \mathbf{z}) = (w - F(\mathbf{z}))^k u(w, \mathbf{z})$$

where $u(0, \underline{0}) \neq 0$ and $1 \leq k \in \mathbb{N}$.

Define

$$R(z_0, \mathbf{z}) = \frac{z_0^2 P_1(z_0, z_0 z_1, z_2, \dots)}{k P(z_0, z_0 z_1, z_2, \dots)}$$

$$\tilde{R}(w, \mathbf{z}) = R(w, z_1/w, z_2, \dots z_d).$$

• The Argument Principle shows that $F = \operatorname{diag} R$:

$$\frac{1}{2\pi i} \int_C \tilde{R}(w, \mathbf{z}) \, \frac{dw}{w} = \sum \operatorname{Res} \tilde{R}(w, \mathbf{z}) = F(\mathbf{z}).$$

Suppose that F is algebraic and its defining polynomial P satisfies

$$P(w, \mathbf{z}) = (w - F(\mathbf{z}))^k u(w, \mathbf{z})$$

where $u(0, \underline{0}) \neq 0$ and $1 \leq k \in \mathbb{N}$.

Define

$$R(z_0, \mathbf{z}) = \frac{z_0^2 P_1(z_0, z_0 z_1, z_2, \dots)}{k P(z_0, z_0 z_1, z_2, \dots)}$$

$$\tilde{R}(w, \mathbf{z}) = R(w, z_1/w, z_2, \dots z_d).$$

• The Argument Principle shows that $F = \operatorname{diag} R$:

$$\frac{1}{2\pi i} \int_C \tilde{R}(w, \mathbf{z}) \, \frac{dw}{w} = \sum \operatorname{Res} \tilde{R}(w, \mathbf{z}) = F(\mathbf{z}).$$

Higher order terms are essential: the numerator of R always vanishes at the dominant point.

In general, apply a sequence of blowups (monomial substitutions) to reduce to the case above. This is a standard idea from algebraic geometry: resolution of singularities.

▲ロト ▲帰ト ▲ヨト ▲ヨト 三回日 のの⊙

- In general, apply a sequence of blowups (monomial substitutions) to reduce to the case above. This is a standard idea from algebraic geometry: resolution of singularities.
- ▶ Definition: Let F(z) = ∑_r a_rz^r have d + 1 variables and let M be a d × d matrix with nonnegative entries. The M-diagonal of F is the formal power series in d variables whose coefficients are given by b_{r2,...rd} = a_{s1,s1,s2,...sd} and (s₁,...,s_d) = (r₁,...,r_d)M.

(日)

- In general, apply a sequence of blowups (monomial substitutions) to reduce to the case above. This is a standard idea from algebraic geometry: resolution of singularities.
- ▶ Definition: Let F(z) = ∑_r a_rz^r have d + 1 variables and let M be a d × d matrix with nonnegative entries. The M-diagonal of F is the formal power series in d variables whose coefficients are given by b_{r2,...rd} = a_{s1,s1,s2,...sd} and (s₁,...,s_d) = (r₁,...,r_d)M.
- ► Theorem: Let f be an algebraic function of d variables. Then there is a unimodular integer matrix M with positive entries and a rational function F in d + 1 variables such that f is the M-diagonal of F.

- In general, apply a sequence of blowups (monomial substitutions) to reduce to the case above. This is a standard idea from algebraic geometry: resolution of singularities.
- ▶ Definition: Let F(z) = ∑_r a_rz^r have d + 1 variables and let M be a d × d matrix with nonnegative entries. The M-diagonal of F is the formal power series in d variables whose coefficients are given by b_{r2,...rd} = a_{s1,s1,s2,...sd} and (s₁,...,s_d) = (r₁,...,r_d)M.
- ▶ Theorem: Let *f* be an algebraic function of *d* variables. Then there is a unimodular integer matrix *M* with positive entries and a rational function *F* in *d* + 1 variables such that *f* is the *M*-diagonal of *F*.
- The example $x\sqrt{1-x-y}$ shows that the elementary diagonal cannot always be used.

Example (Narayana numbers)

• The bivariate GF F(x, y) for the Narayana numbers

$$a_{rs} = \frac{1}{r} \binom{r}{s} \binom{r-1}{s-1}$$

satisfies P(F(x,y),x,y) = 0, where

$$P(w, x, y) = w^{2} - w [1 + x(y - 1)] + xy$$

= [w - F(x, y)] [w - F(x, y)]

where \overline{F} is the algebraic conjugate.

Example (Narayana numbers)

• The bivariate GF F(x, y) for the Narayana numbers

$$a_{rs} = \frac{1}{r} \binom{r}{s} \binom{r-1}{s-1}$$

satisfies P(F(x,y),x,y) = 0, where

$$P(w, x, y) = w^{2} - w [1 + x(y - 1)] + xy$$

= $[w - F(x, y)] [w - \overline{F}(x, y)]$

where \overline{F} is the algebraic conjugate.

Using the above construction we obtain the lifting

$$G(u, x, y) = \frac{u(1 - 2u - ux(1 - y))}{1 - u - xy - ux(1 - y)}$$

Example (Narayana numbers continued)

 The above lifting yields asymptotics by smooth point analysis in the usual way. The critical point equations yield

$$u = s/r, x = \frac{(r-s)^2}{rs}, y = \frac{s^2}{(r-s)^2}$$

and we obtain asymptotics starting with s^{-2} . For example

$$a_{2s,s} \sim \frac{16^s}{8\pi s^2}.$$

▲ロト ▲冊ト ▲ヨト ▲ヨト 三回日 ろんで

Example (Narayana numbers continued)

 The above lifting yields asymptotics by smooth point analysis in the usual way. The critical point equations yield

$$u = s/r, x = \frac{(r-s)^2}{rs}, y = \frac{s^2}{(r-s)^2}$$

and we obtain asymptotics starting with s^{-2} . For example

$$a_{2s,s} \sim \frac{16^s}{8\pi s^2}.$$

• Interestingly, specializing y = 1 commutes with lifting. Is this always true?

Interesting current work

Example (Partition function for BPS operators)

Consider

$$F(x,y) = \frac{1}{\prod_{i=1}^{\infty} (1 - x^{i} - y^{i})}$$

for which we seek diagonal asymptotics. The singular variety is in fact smooth at the relevant points.

・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・

Interesting current work

Example (Partition function for BPS operators)

Consider

$$F(x,y) = \frac{1}{\prod_{i=1}^{\infty} (1 - x^{i} - y^{i})}$$

for which we seek diagonal asymptotics. The singular variety is in fact smooth at the relevant points.

 Although poles accumulate on the unit torus, they are not in the right place to cause trouble.

▲ロト ▲冊ト ▲ヨト ▲ヨト 三回日 ろんで

Interesting current work

Example (Partition function for BPS operators)

Consider

$$F(x,y) = \frac{1}{\prod_{i=1}^{\infty} (1 - x^{i} - y^{i})}$$

for which we seek diagonal asymptotics. The singular variety is in fact smooth at the relevant points.

 Although poles accumulate on the unit torus, they are not in the right place to cause trouble.

・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・
 ・

► In progress with A. Zahabi (Queen Mary, London).

└─ Interesting current work

Example (Green's function for face-centred cubic lattice)

Consider

$$F(x,y) = \frac{1}{\left(1 - zx_1 \cdots x_d\right) \left(1 - \frac{z}{|S|} x_1 \cdots x_d \lambda(\mathbf{x})\right)}$$

where

$$\lambda(\mathbf{x}) = \sum_{\mathbf{r} \in S} \mathbf{x}^{\mathbf{r}}$$

and

$$S = \{ \mathbf{r} \in \{-1, 0, 1\}^d : \sum_i |r_i| = 2 \}.$$

Interesting current work

Example (Green's function for face-centred cubic lattice)

► Consider

$$F(x,y) = \frac{1}{\left(1 - zx_1 \cdots x_d\right) \left(1 - \frac{z}{|S|} x_1 \cdots x_d \lambda(\mathbf{x})\right)}$$

where

$$\lambda(\mathbf{x}) = \sum_{\mathbf{r} \in S} \mathbf{x}^{\mathbf{r}}$$

and

$$S = \{ \mathbf{r} \in \{-1, 0, 1\}^d : \sum_i |r_i| = 2 \}.$$

Here the intersection of the two sheets is not transverse, so more analysis of Fourier-Laplace integrals is probably needed.

Interesting current work

Example (Green's function for face-centred cubic lattice)

► Consider

$$F(x,y) = \frac{1}{\left(1 - zx_1 \cdots x_d\right) \left(1 - \frac{z}{|S|} x_1 \cdots x_d \lambda(\mathbf{x})\right)}$$

where

$$\lambda(\mathbf{x}) = \sum_{\mathbf{r} \in S} \mathbf{x}^{\mathbf{r}}$$

and

$$S = \{ \mathbf{r} \in \{-1, 0, 1\}^d : \sum_i |r_i| = 2 \}.$$

- Here the intersection of the two sheets is not transverse, so more analysis of Fourier-Laplace integrals is probably needed.
- ▶ In progress with H. Huang (Linz).

Reduction step 1: localization

Suppose that (z_{*}, w_{*}) is a smooth strictly minimal pole with nonzero coordinates, and let ρ = |z_{*}|, σ = |w_{*}|. Let C_a denote the circle of radius a centred at 0.

Reduction step 1: localization

- Suppose that (z_{*}, w_{*}) is a smooth strictly minimal pole with nonzero coordinates, and let ρ = |z_{*}|, σ = |w_{*}|. Let C_a denote the circle of radius a centred at 0.
- By Cauchy, for small $\delta > 0$,

$$a_{rs} = (2\pi i)^{-2} \int_{C_{\rho}} z^{-r} \int_{C_{\sigma-\delta}} w^{-s} F(z,w) \, \frac{dw}{w} \, \frac{dz}{z}.$$

Reduction step 1: localization

- Suppose that (z_{*}, w_{*}) is a smooth strictly minimal pole with nonzero coordinates, and let ρ = |z_{*}|, σ = |w_{*}|. Let C_a denote the circle of radius a centred at 0.
- By Cauchy, for small $\delta > 0$,

$$a_{rs} = (2\pi i)^{-2} \int_{C_{\rho}} z^{-r} \int_{C_{\sigma-\delta}} w^{-s} F(z,w) \frac{dw}{w} \frac{dz}{z}.$$

The inner integral is small away from z_{*}, so that for some small neighbourhood N of z_{*} in C_ρ,

$$a_{rs} \approx I := (2\pi i)^{-2} \int_N z^{-r} \int_{C_{\sigma-\delta}} w^{-s} F(z,w) \, \frac{dw}{w} \, \frac{dz}{z}$$

◆□▶ ◆□▶ ◆三▶ ◆□▶ ◆□▶ ◆□▶

Reduction step 1: localization

- Suppose that (z_{*}, w_{*}) is a smooth strictly minimal pole with nonzero coordinates, and let ρ = |z_{*}|, σ = |w_{*}|. Let C_a denote the circle of radius a centred at 0.
- By Cauchy, for small $\delta > 0$,

$$a_{rs} = (2\pi i)^{-2} \int_{C_{\rho}} z^{-r} \int_{C_{\sigma-\delta}} w^{-s} F(z,w) \, \frac{dw}{w} \, \frac{dz}{z}.$$

The inner integral is small away from z_{*}, so that for some small neighbourhood N of z_{*} in C_ρ,

$$a_{rs} \approx I := (2\pi i)^{-2} \int_{N} z^{-r} \int_{C_{\sigma-\delta}} w^{-s} F(z,w) \frac{dw}{w} \frac{dz}{z}$$

Note that this is because of strict minimality: off N, the function F(z, ·) has radius of convergence greater than σ, and compactness allows us to do everything uniformly.

Reduction step 2: residue

▶ By smoothness, there is a local parametrization w = g(z) := 1/v(z) near z_* .

Reduction step 2: residue

- By smoothness, there is a local parametrization w = g(z) := 1/v(z) near z_* .
- If δ is small enough, the function $w \mapsto F(z,w)/w$ has a unique pole in the annulus $\sigma \partial \leq |w| \leq \sigma + \delta$. Let $\Psi(z)$ be the residue there.

Reduction step 2: residue

- By smoothness, there is a local parametrization w = g(z) := 1/v(z) near z_* .
- If δ is small enough, the function $w \mapsto F(z,w)/w$ has a unique pole in the annulus $\sigma \partial \leq |w| \leq \sigma + \delta$. Let $\Psi(z)$ be the residue there.
- By Cauchy,

$$I = I' + (2\pi i)^{-1} v(z)^s \Psi(z),$$

where

$$I' := (2\pi i)^{-2} \int_N z^{-r} \int_{C_{\sigma+\delta}} w^{-s} F(z,w) \, \frac{dw}{w} \, \frac{dz}{z}$$

Reduction step 2: residue

- By smoothness, there is a local parametrization w = g(z) := 1/v(z) near z_* .
- If δ is small enough, the function $w \mapsto F(z,w)/w$ has a unique pole in the annulus $\sigma \partial \leq |w| \leq \sigma + \delta$. Let $\Psi(z)$ be the residue there.
- By Cauchy,

$$I = I' + (2\pi i)^{-1} v(z)^s \Psi(z),$$

where

$$I' := (2\pi i)^{-2} \int_N z^{-r} \int_{C_{\sigma+\delta}} w^{-s} F(z,w) \, \frac{dw}{w} \, \frac{dz}{z}$$

• Clearly $|z_*^r I'| \rightarrow 0$, and hence

$$a_{rs} \approx (2\pi i)^{-1} \int_N z^{-r} v(z)^s \Psi(z) \, dz.$$

Reduction step 3: Fourier-Laplace integral

We make the substitution

$$f(\theta) = -\log \frac{v(z_*e^{i\theta})}{v(z_*)} + i\frac{r\theta}{s}$$
$$A(\theta) = \Psi(z_*\exp(i\theta)).$$

Reduction step 3: Fourier-Laplace integral

We make the substitution

$$f(\theta) = -\log \frac{v(z_*e^{i\theta})}{v(z_*)} + i\frac{r\theta}{s}$$
$$A(\theta) = \Psi(z_*\exp(i\theta)).$$

This yields

$$a_{rs} \sim \frac{1}{2\pi} z_*^{-r} w_*^{-s} \int_D \exp(-sf(\theta)) A(\theta) \, d\theta$$

where D is a small neighbourhood of $0 \in \mathbb{R}$.

Example (local factorization of lemniscate)

• Given
$$F = 1/H$$
 where $H(x, y) = 19 - 20x - 20y + 5x^2 + 14xy + 5y^2 - 2x^2y - 2xy^2 + x^2y^2$.

ション・1日・1日・1日・1日・2000


Concrete details of reduction to Fourier-Laplace integral



• At (1,1), changing variables to h(u,v) := H(1+u, 1+v), we see that $h(u,v) = 4u^2 + 10uv + 4v^2 + C(u,v)$ where C has no terms of degree less than 3.

▲ロト ▲冊 ▶ ▲ヨト ▲ヨト 三回 のへの

Concrete details of reduction to Fourier-Laplace integral



- ▶ At (1,1), changing variables to h(u,v) := H(1+u, 1+v), we see that $h(u,v) = 4u^2 + 10uv + 4v^2 + C(u,v)$ where C has no terms of degree less than 3.
- ► The quadratic part factors into distinct factors, showing that (1,1) is a transverse multiple point.

・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・
・

Concrete details of reduction to Fourier-Laplace integral



- ▶ At (1,1), changing variables to h(u,v) := H(1+u, 1+v), we see that $h(u,v) = 4u^2 + 10uv + 4v^2 + C(u,v)$ where C has no terms of degree less than 3.
- ► The quadratic part factors into distinct factors, showing that (1,1) is a transverse multiple point.
- Note that our double point formula does not require details of the individual factors. However this is not the case for general multiple points.