

工学者のための量子計算 基礎の基礎

慶應義塾大学理工学部
物理情報工学科

伊藤公平

目次

量子コンピュータとは何か？を学部レベルの知識でも理解できるよう説明し、量子コンピュータ開発にむけていかなる工学技術が必要か考える機会を提供する。

1. 計算のリソース
2. 量子コンピュータとユニタリ変換
3. 量子回路
4. 量子並列性と観測問題
5. 量子力学的離散フーリエ変換
6. 量子計算アルゴリズム
 - a) Deutsch-Jozsa アルゴリズム
 - b) Grover's データベース検索アルゴリズム
 - c) Shor's 素因数分解アルゴリズム
7. 量子ビットの求められる性質

参考文献

本講義の内容は ,最終章を除いて ,以下の3冊の本の内容をまとめたものです .

- 1 .上坂吉則 「量子コンピュータの基礎数理」 コロナ社
- 2 .ゲナディ・P・ベルマン ,ゲーリー・D・ドレーン ,ロンニエ・マイニエリ ,
ウラジミール・I・チフリノビッチ 「入門 量子コンピュータ」 訳 松
田和典 ,パーソナルメディア社
- 3 .Michael A. Nielsen and Isaac L. Chuang, “Quantum
Computation and Quantum Information,”
Cambridge University Press

計算のリソース

問題：N個の正整数を大きい順に並べる。

古典的コンピュータ

最低 $L \approx N \log_2 N$ ステップ必要

スパゲッティ-コンピュータ [西野哲朗: 中国人郵便配達問題=コンピューサイエンス最大の難関, 講談社(1999)]

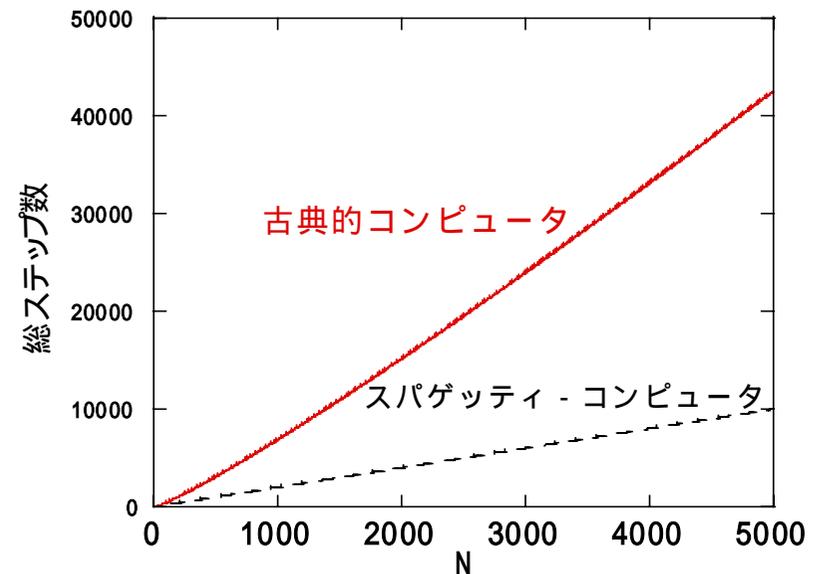
スパゲッティ-をN本用意し, 正整数の大きさに切る (Nステップ)

束ねて机の上に立てる (1ステップ)

長い順に取り出し机に並べる (Nステップ)

以上の総ステップ数は $2N+1$

なぜ, スパゲッティ-コンピュータ
は効率が良いのか?



量子コンピュータとは

時間に依存する
波動関数

$$i\hbar \frac{d\Psi}{dt} = H\Psi \quad H = -\frac{\hbar}{2m} \left(\frac{\partial^2}{\partial x^2} + \frac{\partial^2}{\partial y^2} + \frac{\partial^2}{\partial z^2} \right) + V(x, y, z) \quad (1)$$

Hが時間に対して不変の
場合 (緩和時間が長い)

$$\Psi(t) = U(t)\Psi(0)$$
$$U(t) = e^{-iHt/\hbar} = I + \frac{(-iHt/\hbar)}{1!} + \frac{(-iHt/\hbar)^2}{2!} + \frac{(-iHt/\hbar)^3}{3!} + \dots \quad (2)$$

ここで $U(t)$ はユニタリ行列 $UU^* = I$

Ψ をリソースとして, それらに何ステップものユニタリ演算をほどこすのが量子計算

t おきにユニタリ演算 U を施すと

$$\begin{aligned} \Psi(\Delta t) &= U(\Delta t)\Psi(0) \\ \Psi(2\Delta t) &= U(\Delta t)\Psi(\Delta t) \\ \Psi(3\Delta t) &= U(\Delta t)\Psi(2\Delta t) \\ &\vdots \\ \hline \Psi_n &= U_{n-1}U_{n-2}\cdots U_0\Psi_0 \\ &= U'\Psi_0 \end{aligned}$$

有限空間で考えると

Ψ を有限次元空間に属するベクトルと仮定する

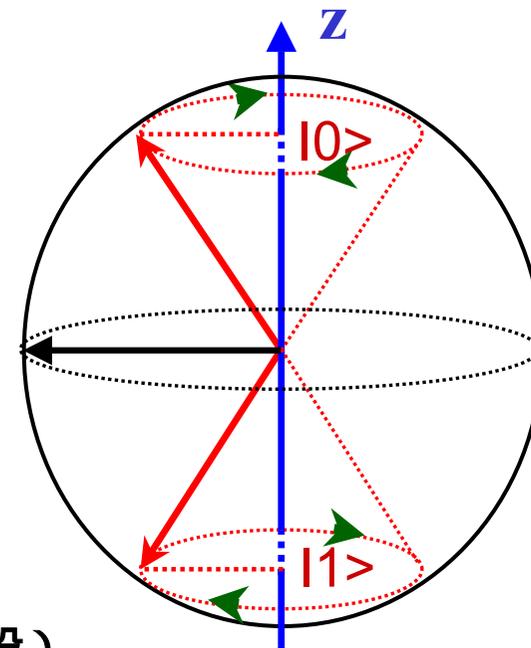
$$\left. \begin{aligned} e_0 = |0\rangle &= \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ e_1 = |1\rangle &= \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} \end{aligned} \right\} \text{基底}$$

$$\begin{aligned} \Psi(t) &= a(t)e_0 + b(t)e_1 \\ &= a(t)|0\rangle + b(t)|1\rangle \end{aligned}$$

$$H = -\hbar\omega_0 I^z$$

$$I^z = \frac{1}{2} \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix}$$

$$\frac{1}{\sqrt{2}}(|0\rangle + |1\rangle)$$



I^z はエルミート行列 (複素共役)

$$A = \begin{bmatrix} a_{00} & a_{01} \\ a_{10} & a_{11} \end{bmatrix} = A^* = \begin{bmatrix} a_{00}^* & a_{10}^* \\ a_{01}^* & a_{11}^* \end{bmatrix}$$

$$U(t) = e^{-iHt/\hbar} = I + \frac{(-iHt/\hbar)}{1!} + \frac{(-iHt/\hbar)^2}{2!} + \frac{(-iHt/\hbar)^3}{3!} + \dots \implies UU^* = I$$

ユニタリ演算の例 (1)

例 1 一量子ビット回転ゲート(NOT演算) (ユニタリかつエルミート)

$$U_R = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} \text{ を } \begin{cases} \Psi^0 = 1e_0 + 0e_1 = 1|0\rangle + 0|1\rangle \\ \Psi^0 = 0e_0 + 1e_1 = 0|0\rangle + 1|1\rangle \end{cases} \text{ にほどこすと}$$

$$\left. \begin{aligned} e_0 = |0\rangle &= \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ e_1 = |1\rangle &= \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} \end{aligned} \right\} \text{基底}$$

$$U_R|0\rangle = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} = |1\rangle \quad \text{と} \quad U_R|1\rangle = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} = |0\rangle \quad \text{のように反転 (回転) させる .}$$

$$U_R \Psi(t) = a(t)|0\rangle + b(t)|1\rangle = a(t)|1\rangle + b(t)|0\rangle$$

U_R はXゲート(I^X)とも呼ばれ重要である。

$$\text{ディラック記法では、} U_R = |0\rangle\langle 1| + |1\rangle\langle 0| = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 0 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 0 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\begin{cases} U_R|1\rangle = |0\rangle\langle 1|1\rangle + |1\rangle\langle 0|1\rangle = |0\rangle \\ U_R|0\rangle = |0\rangle\langle 1|0\rangle + |1\rangle\langle 0|0\rangle = |1\rangle \end{cases}$$

$$\langle 0| = [1 \quad 0] \quad \langle 1| = [0 \quad 1]$$

$$\langle i|k\rangle = \delta_{ik}$$

$$U_R \cdot U_R^* = |0\rangle\langle 0| + |1\rangle\langle 1| = I$$

ユニタリ演算の例 (2)

例 2 二量子ビット制御 NOT (controlled NOT) 演算 ($Q^2 \times 2^2$ の行列が必要) (ユニタリかつエルミート)

基底

$$e_0 = |00\rangle = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad e_1 = |01\rangle = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$e_2 = |10\rangle = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} \quad e_3 = |11\rangle = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$U_{CN}|10\rangle = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} = |11\rangle$$

テンソル積

$$|x_1\rangle \otimes |x_2\rangle = \begin{bmatrix} x_{1,0} \\ x_{1,1} \end{bmatrix} \otimes \begin{bmatrix} x_{2,0} \\ x_{2,1} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x_{1,0}x_{2,0} \\ x_{1,0}x_{2,1} \\ x_{1,1}x_{2,0} \\ x_{1,1}x_{2,1} \end{bmatrix} = |x_1x_2\rangle$$

$$|0\rangle \otimes |0\rangle = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \otimes \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} = |00\rangle$$

まとめると

$$U_{CN}|00\rangle = |00\rangle, \quad U_{CN}|01\rangle = |01\rangle,$$

$$U_{CN}|10\rangle = |11\rangle, \quad U_{CN}|11\rangle = |01\rangle.$$

入力 $\psi_i = a_1|00\rangle + a_2|01\rangle + a_3|10\rangle + a_4|11\rangle$

出力 $\psi_f = U_{CN}\psi_i = a_1|00\rangle + a_2|01\rangle + a_3|11\rangle + a_4|10\rangle$

量子並列性 2準位系の2量子ビットで 2^2 状態が一度に計算できる。N量子ビットでは 2^N 状態を並列計算。

$$U_{CN} = |00\rangle\langle 00| + |01\rangle\langle 01| + |10\rangle\langle 11| + |11\rangle\langle 10|$$

$$U_{CN}U_{CN}^* = |00\rangle\langle 00| + |01\rangle\langle 01| + |10\rangle\langle 10| + |11\rangle\langle 11| = I$$

古典演算との違い - 可逆性

可逆 (古典、量子)

NOT演算
(回転ゲート)

$$b_f = \overline{a_i}$$

$$a_i, b_i = 0, 1$$

a_i	b_f
0	1
1	0

不可逆 (古典)

AND演算

$$c_f = a_i b_i$$

a_i	b_i	c_f
0	0	0
0	1	0
1	0	0
1	1	1

不可逆 (古典)

XOR演算

$$c_f = a_i \oplus b_i$$

$$= \overline{a_i} b_i + a_i \overline{b_i}$$

a_i	b_i	c_f
0	0	0
0	1	1
1	0	1
1	1	0

可逆 (量子)

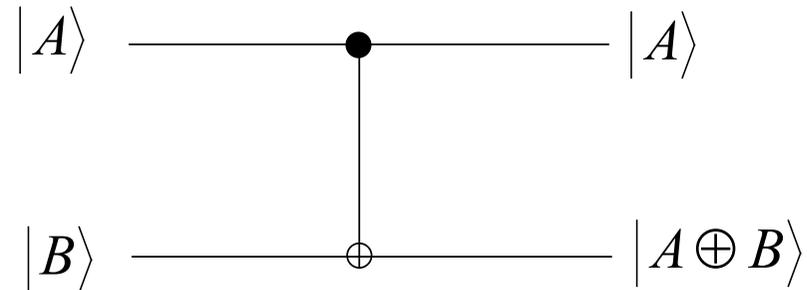
Controlled NOT
制御NOT

$$b_f = a_i \oplus b_i$$

$$= \overline{a_i} b_i + a_i \overline{b_i}$$

a_i	b_i	a_f	b_f
0	0	0	0
0	1	0	1
1	0	1	1
1	1	1	0

量子回路



量子計算で利用される単一量子ビット操作

Hadamard gate (アダマールゲート)

$$\alpha|0\rangle + \beta|1\rangle \longrightarrow \boxed{\text{H}} \longrightarrow \alpha \frac{|0\rangle + |1\rangle}{\sqrt{2}} + \beta \frac{|0\rangle - |1\rangle}{\sqrt{2}}$$

Pauli matrices (パウリ行列)

$$\alpha|0\rangle + \beta|1\rangle \longrightarrow \boxed{\text{X}} \longrightarrow \beta|0\rangle + \alpha|1\rangle$$

$$\alpha|0\rangle + \beta|1\rangle \longrightarrow \boxed{\text{Y}} \longrightarrow i(-\beta|0\rangle + \alpha|1\rangle)$$

$$\alpha|0\rangle + \beta|1\rangle \longrightarrow \boxed{\text{Z}} \longrightarrow \alpha|0\rangle - \beta|1\rangle$$

$$X = U_R \equiv \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} \quad Y \equiv \begin{bmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{bmatrix} \quad Z \equiv \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix}$$

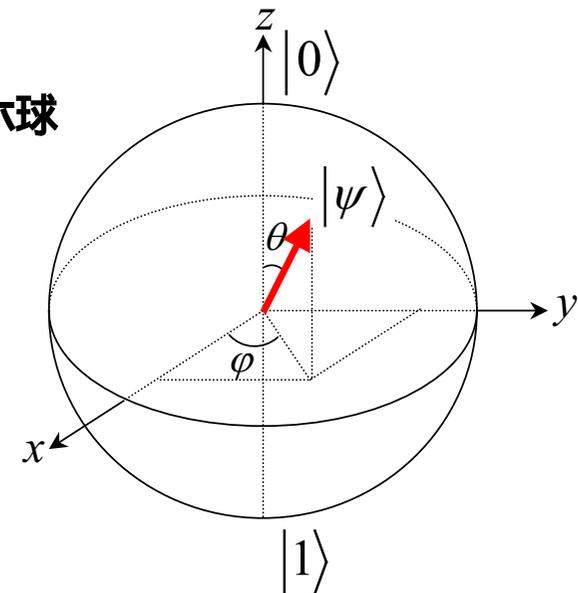
$$H \equiv \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix} \quad I \equiv \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$|\psi\rangle = \alpha|0\rangle + \beta|1\rangle, \quad |\alpha|^2 + |\beta|^2 = 1 \quad \text{より}$$

$$|\psi\rangle = e^{i\gamma} \left[\cos \frac{\theta}{2} |0\rangle + e^{i\varphi} \sin \frac{\theta}{2} |1\rangle \right]$$

$$|\psi\rangle = \cos \frac{\theta}{2} |0\rangle + e^{i\varphi} \sin \frac{\theta}{2} |1\rangle$$

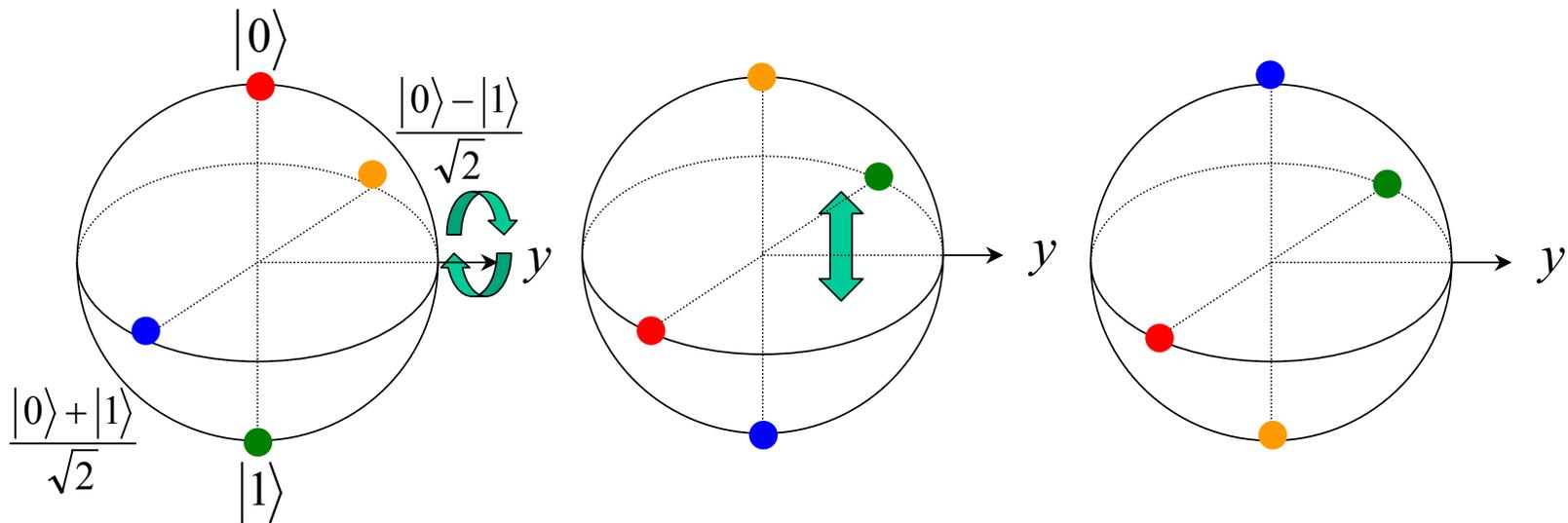
ブロッホ球



Hadamard gate

$$H \equiv \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix} \quad \text{H looks like a 'square-root of NOT' gate, though } H^2 \text{ is not a NOT gate.}$$

$$H|0\rangle = \frac{|0\rangle + |1\rangle}{\sqrt{2}} \quad H|1\rangle = \frac{|0\rangle - |1\rangle}{\sqrt{2}} \quad H\left(\frac{|0\rangle + |1\rangle}{\sqrt{2}}\right) = |0\rangle \quad H\left(\frac{|0\rangle - |1\rangle}{\sqrt{2}}\right) = |1\rangle$$



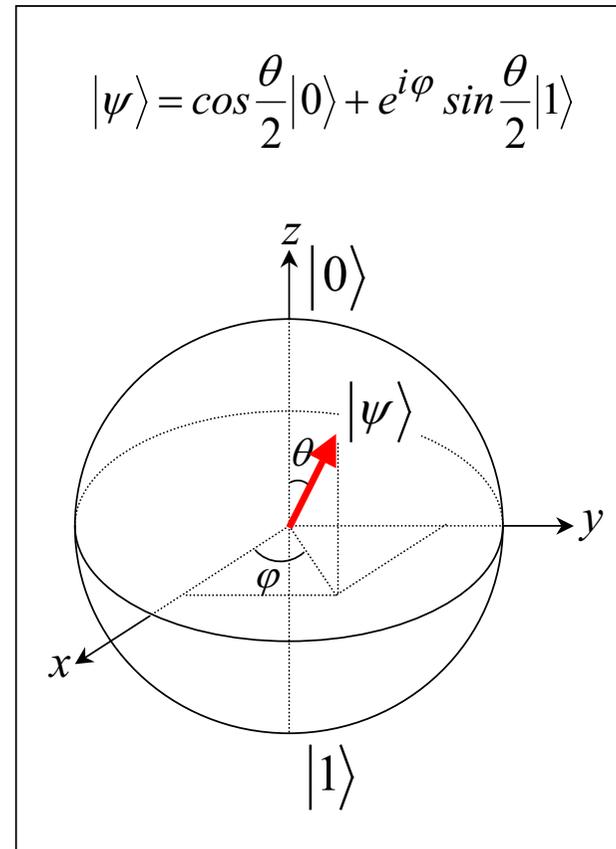
回転操作

ブロッホ球のx, y, z軸それぞれを中心とした角度 θ の回転

$$R_x(\theta) \equiv e^{-i\theta X/2} = \cos\frac{\theta}{2}I - i\sin\frac{\theta}{2}X = \begin{bmatrix} \cos\frac{\theta}{2} & -i\sin\frac{\theta}{2} \\ -i\sin\frac{\theta}{2} & \cos\frac{\theta}{2} \end{bmatrix}$$

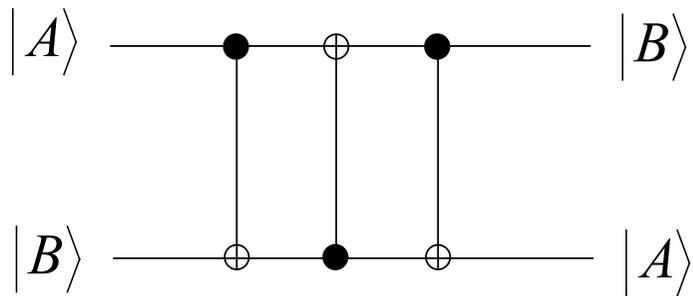
$$R_y(\theta) \equiv e^{-i\theta Y/2} = \cos\frac{\theta}{2}I - i\sin\frac{\theta}{2}Y = \begin{bmatrix} \cos\frac{\theta}{2} & -\sin\frac{\theta}{2} \\ \sin\frac{\theta}{2} & \cos\frac{\theta}{2} \end{bmatrix}$$

$$R_z(\theta) \equiv e^{-i\theta Z/2} = \cos\frac{\theta}{2}I - i\sin\frac{\theta}{2}Z = \begin{bmatrix} e^{-i\theta/2} & 0 \\ 0 & e^{i\theta/2} \end{bmatrix}$$



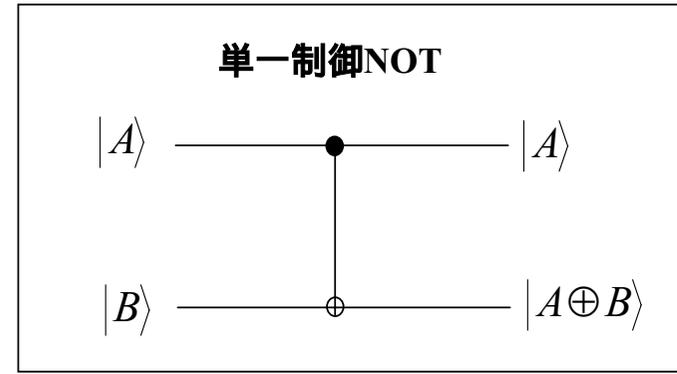
量子計算の例 (1) 交換回路

反転した三つの制御NOT



$$\begin{aligned}
 |A, B\rangle &\rightarrow |A, A \oplus B\rangle \\
 &\rightarrow |A \oplus (A \oplus B), A \oplus B\rangle = |B, A \oplus B\rangle \\
 &\rightarrow |B, (A \oplus B) \oplus B\rangle = |B, A\rangle
 \end{aligned}$$

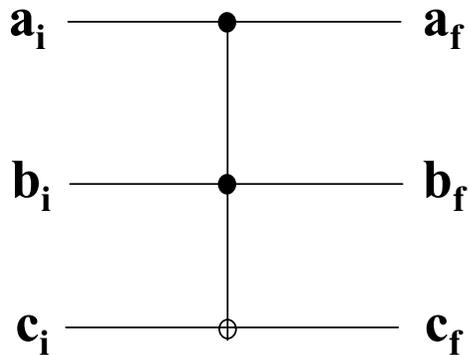
単一制御NOT



$$\begin{aligned}
 |1, 0\rangle &\rightarrow |1, 1 \oplus 0\rangle \\
 &\rightarrow |1 \oplus (1 \oplus 0), 1 \oplus 0\rangle = |0, 1 \oplus 0\rangle \\
 &\rightarrow |0, (1 \oplus 0) \oplus 0\rangle = |0, 1\rangle
 \end{aligned}$$

量子計算の例 (2) 制御制御NOTゲート

制御制御NOT (controlled controlled NOT)



$$a_f = a_i, \quad b_f = b_i$$

$$c_f = \begin{cases} \overline{c_i}, & a_i = b_i = 1 \text{ の場合} \\ c_f & \text{その他} \end{cases}$$

または $c_f = a_i b_i \oplus c_i$

a_i	b_i	c_i	a_f	b_f	c_f
0	0	0	0	0	0
0	0	1	0	0	1
0	1	0	0	1	0
0	1	1	0	1	1
1	0	0	1	0	0
1	0	1	1	0	1
1	1	0	1	1	1
1	1	1	1	1	0

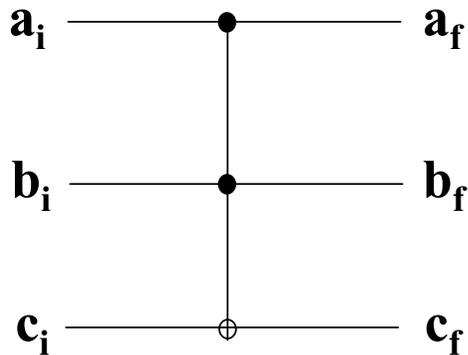
NOTゲート: $a_i = b_i = 1$ の場合 $c_f = \overline{c_i}$

制御NOTゲート: $a_i = 1$ の場合 $b_f = b_i, c_f = b_i \oplus c_i$

ANDゲート: $c_i = 0$ の場合 $c_f = a_i b_i$ 古典計算もできる!

制御制御NOTゲートは3量子ビットゲート

制御制御NOT (controlled controlled NOT)



$$U_{CCN} \equiv \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

$$a_f = a_i, \quad b_f = b_i$$

$$c_f = \begin{cases} \bar{c}_i, & a_i = b_i = 1 \text{ の場合} \\ c_f & \text{その他} \end{cases}$$

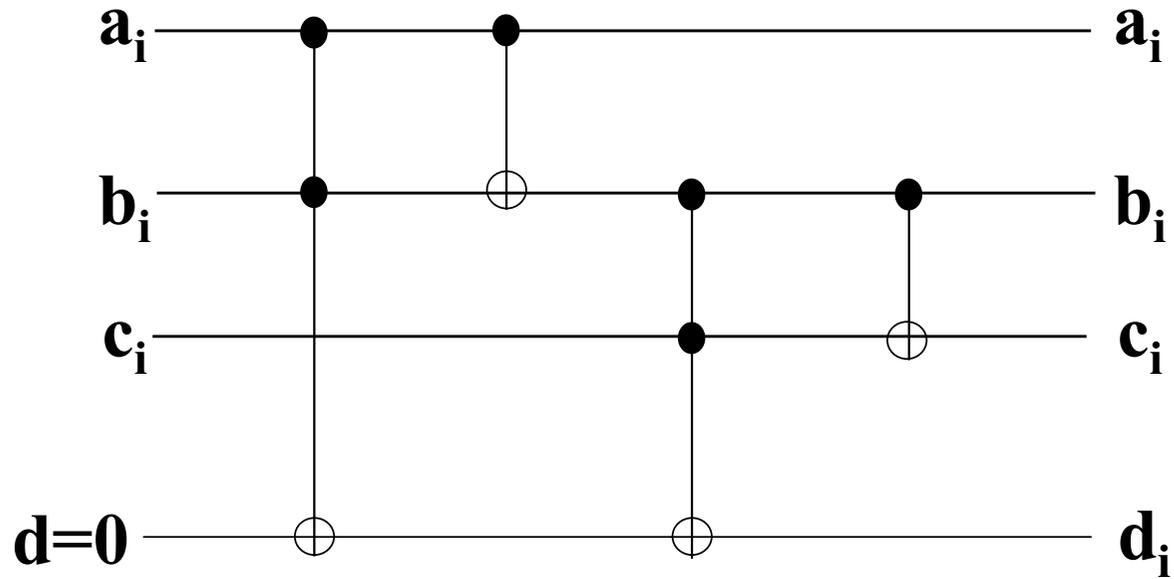
または $c_f = a_i b_i \oplus c_i$

$$CCN = |000\rangle\langle 000| + |001\rangle\langle 001| + |010\rangle\langle 010| + |011\rangle\langle 011| + |100\rangle\langle 100| + |101\rangle\langle 101| + |110\rangle\langle 111| + |111\rangle\langle 110|$$

十進数表記で

$$CCN = |0\rangle\langle 0| + |1\rangle\langle 1| + |2\rangle\langle 2| + |3\rangle\langle 3| + |4\rangle\langle 4| + |5\rangle\langle 5| + |6\rangle\langle 7| + |7\rangle\langle 6|$$

宿題



この量子回路が加算器であることを示しなさい。

万能ゲートと観測問題

万能ゲート:すべてのユニタリー変換が、一量子ビット回転ゲート(U_R)と二量子ビット制御 NOTゲート(U_{CN})の組み合わせで実現できる。または、三量子ビット制御制御 NOTゲートのみの組み合わせでもよい。

量子並列性と矛盾? 本来は100量子ビットの量子並列演算には $2^{100} \times 2^{100}$ のユニタリ行列が必要。

観測問題: 出力 $\psi_f = U_{CN}\psi_i = a_1|00\rangle + a_2|01\rangle + a_3|11\rangle + a_4|10\rangle$ を観測した場合

e_i ($|00\rangle, |01\rangle, |10\rangle, |11\rangle$) が確率 $\frac{|a_i|^2}{|a_1|^2 + |a_2|^2 + |a_3|^2 + |a_4|^2}$, $i = 0,1,2,3$

で観測され、その後、波束は e_i の状態に収束する。

よって、正解の確率振幅を他より増大させる工夫が必要。

量子フーリエ変換 (1)

入力ベクトルの確率振幅をフーリエ変換した結果が出力ベクトルの確率振幅となる。

$$\left\{ \begin{array}{l} \tilde{f}(y) = \int_a^b K(y,x) f(x) dx \text{ で } K(y,x) = e^{-ixy}, a = -\infty, b = \infty \text{ だとフーリエ変換} \\ \tilde{f}(y) = \sum_{x=0}^{N-1} K(y,x) f(x) \text{ が離散フーリエ変換 } f(y) = \sum_{x=0}^{N-1} K^*(y,x) \tilde{f}(x) \text{ が逆変換} \end{array} \right.$$

量子離散フーリエ変換 (ユニタリ変換) $U \left(\sum_{x=0}^{N-1} f(x) |x\rangle \right) = \sum_{y=0}^{N-1} \tilde{f}(y) |y\rangle$

選択的回転変換 $\tilde{f}(y) = \sum_{x=0}^{N-1} e^{i\theta_x} \delta_{xy} f(x) = e^{i\theta_y} f(y)$

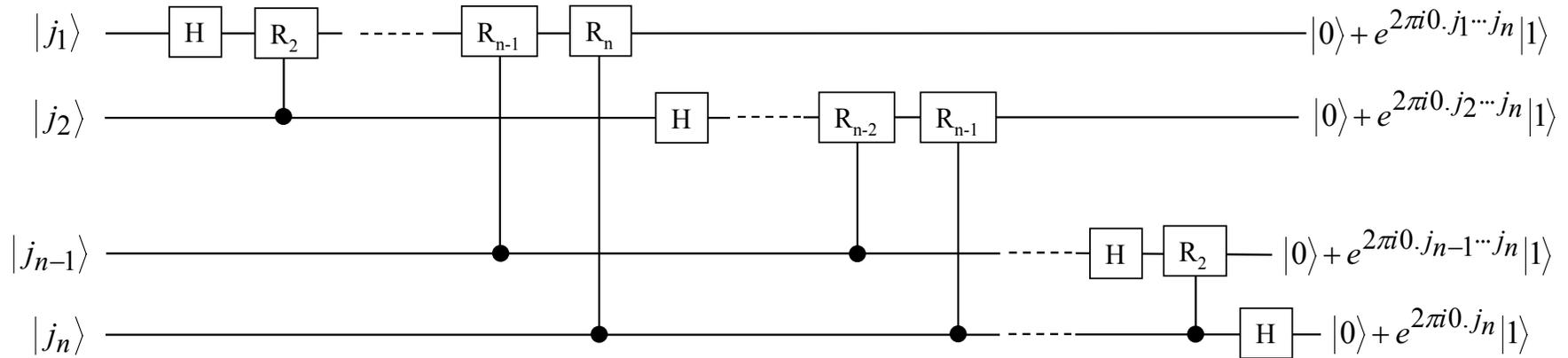
例 : Hadamard gate (アダマールゲート) 1量子ビット離散フーリエ変換 (可逆)

$$\alpha|0\rangle + \beta|1\rangle \longrightarrow \boxed{\text{H}} \longrightarrow \alpha \frac{|0\rangle + |1\rangle}{\sqrt{2}} + \beta \frac{|0\rangle - |1\rangle}{\sqrt{2}} \quad \text{H} \equiv \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix}$$

$$H|x\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}} \sum_{y=0}^1 (-1)^{xy} |y\rangle$$

量子フーリエ変換 (2)

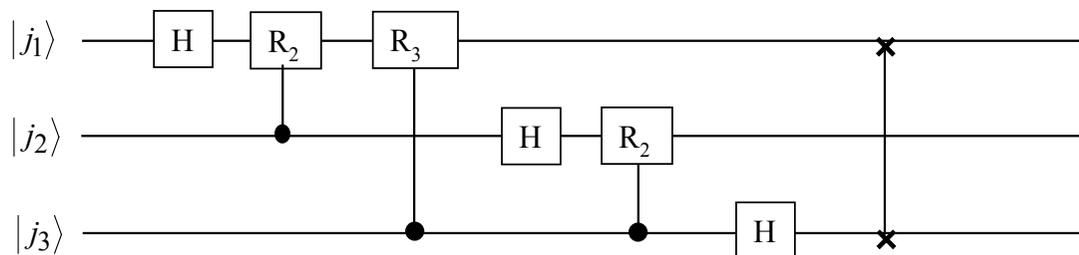
n量子ビット量子フーリエ変換は以下の量子回路で実行できる。



位相ゲート $R_{|j-k|+1} = |0_j 0_k\rangle\langle 0_j 0_k| + |0_j 1_k\rangle\langle 0_j 1_k| + |1_j 0_k\rangle\langle 1_j 0_k| + \exp\left(\frac{\pi}{2^{k-j}}\right) |1_j 1_k\rangle\langle 1_j 1_k|$

$$R_{|j-k|+1} \equiv \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & e^{2\pi i / 2^{|j-k|+1}} \end{bmatrix}$$

3キュービット量子フーリエ変換の例



$$R_2 \equiv \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & e^{i\pi/2} \end{bmatrix}$$

$$R_3 \equiv \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & e^{i\pi/4} \end{bmatrix}$$

入力 $|0\rangle_3 \otimes |1\rangle_2 \otimes |0\rangle_1 \equiv |010\rangle$

Step 1 $H_1|010\rangle = |0\rangle \otimes |1\rangle \otimes \frac{1}{\sqrt{2}}(|0\rangle + |1\rangle) = \frac{1}{\sqrt{2}}(|010\rangle + |011\rangle)$

Step 2 $R_{2(1-2)}| \rangle = R_{2(1-2)} \frac{1}{\sqrt{2}}(|010\rangle + |011\rangle) = \frac{1}{\sqrt{2}}(|010\rangle + \exp(i\frac{\pi}{2})|011\rangle) = \frac{1}{\sqrt{2}}(|010\rangle + i|011\rangle)$

Step 3 $R_{3(1-3)}| \rangle = R_{3(1-3)} \frac{1}{\sqrt{2}}(|010\rangle + i|011\rangle) = \frac{1}{\sqrt{2}}(|010\rangle + i|011\rangle)$

Step 4 $H_2| \rangle = \frac{1}{2}\{|0\rangle(|0\rangle - |1\rangle)|0\rangle + i|0\rangle(|0\rangle - |1\rangle)|1\rangle\} = \frac{1}{2}\{|000\rangle - |010\rangle + i|001\rangle - i|011\rangle\}$

Step 5 $R_{2(2-3)}| \rangle = \frac{1}{2}\{|000\rangle - |010\rangle + i|001\rangle - i|011\rangle\}$

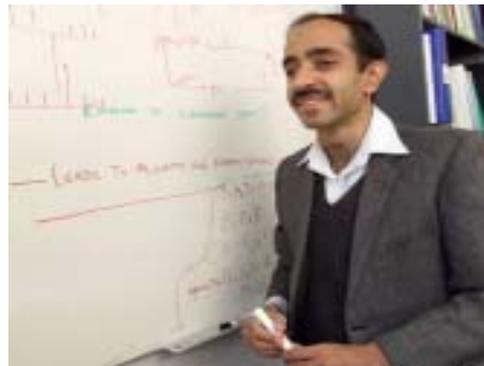
Step 6 $H_3| \rangle = \frac{1}{\sqrt{8}}\{|000\rangle + |100\rangle - |010\rangle - |110\rangle + i|001\rangle + i|101\rangle - i|011\rangle - i|111\rangle\}$

Step 7 (逆転) $\frac{1}{\sqrt{8}}\{|000\rangle + |001\rangle - |010\rangle - |011\rangle + i|100\rangle + i|101\rangle - i|110\rangle - i|111\rangle\}$
 $|hjk\rangle \rightarrow |kjh\rangle$

フーリエ変換終了

Quantum algorithms

- Deutsch-Jozsa algorithm
- Grover's algorithm
- Shor's algorithms



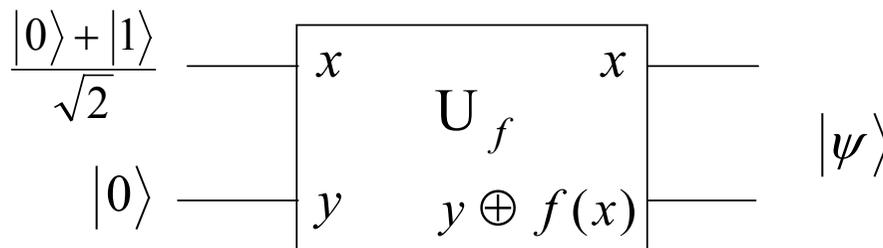
Deutsch-Jozsa algorithm (1)

補題 1 :量子並列性

$$f(x) : \{0,1\}$$

$$U_f |x, y\rangle \rightarrow |x, y \oplus f(x)\rangle$$

データ, ターゲット

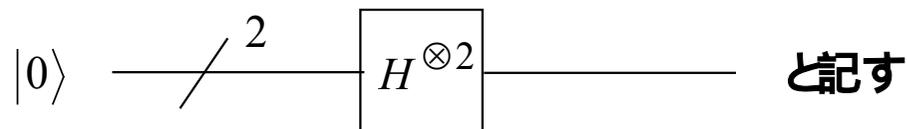


$$\psi = U_f \left| \frac{|0\rangle + |1\rangle}{\sqrt{2}}, |0\rangle \right\rangle \rightarrow \frac{|0, f(0)\rangle + |1, f(1)\rangle}{\sqrt{2}}$$

2関数を並列計算

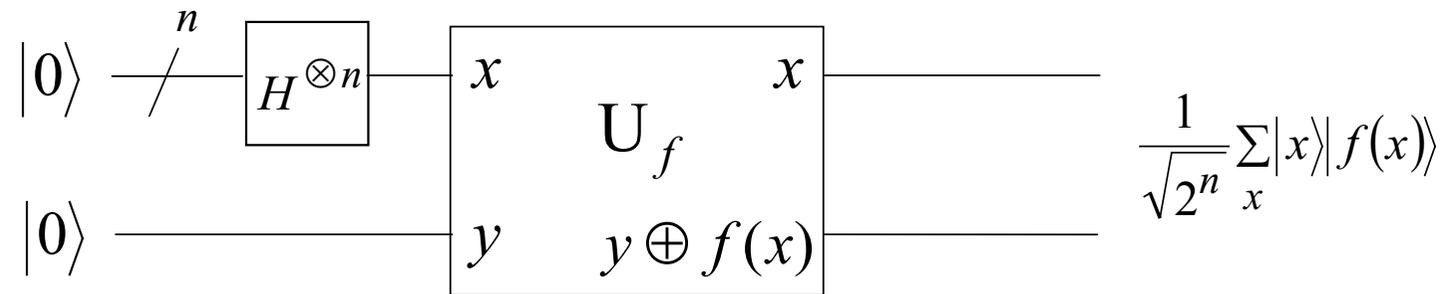
Walsh-Hadamard transform を利用すると

$$\begin{array}{l} |0\rangle \text{---} \boxed{H} \text{---} \\ |0\rangle \text{---} \boxed{H} \text{---} \end{array} \psi = \left(\frac{|0\rangle + |1\rangle}{\sqrt{2}} \right) \left(\frac{|0\rangle + |1\rangle}{\sqrt{2}} \right) = \frac{|00\rangle + |01\rangle + |10\rangle + |11\rangle}{2}$$



Deutsch-Jozsa algorithm (2)

補題1 :量子並列性 (つづき)



入力 $|0\rangle^{\otimes n} |0\rangle$

出力 $\frac{1}{\sqrt{2^n}} \sum_x |x\rangle |f(x)\rangle = \frac{1}{\sqrt{2^n}} (|0, f(0)\rangle + |1, f(1)\rangle + |2, f(2)\rangle + \dots + |x, f(x)\rangle)$

0 ~ xの入力を並列計算

Deutsch-Jozsa algorithm (3)

補題 2 :Deutschの問題

入力 $|\psi_0\rangle = |01\rangle$

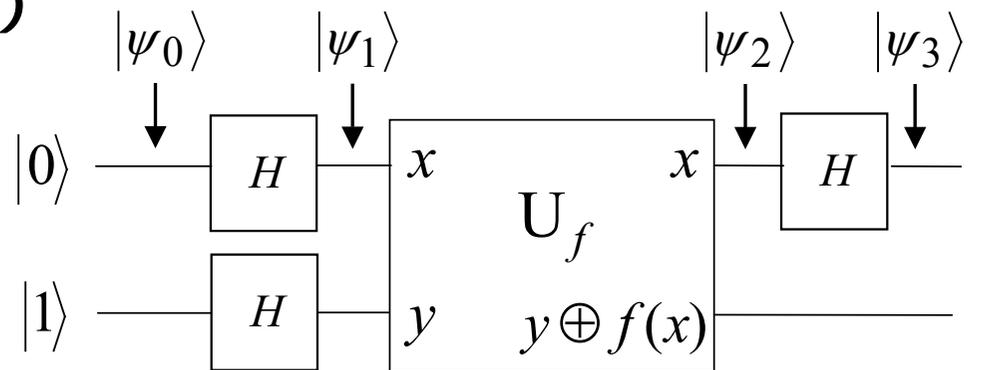
$$|\psi_1\rangle = \left(\frac{|0\rangle + |1\rangle}{\sqrt{2}} \right) \left(\frac{|0\rangle - |1\rangle}{\sqrt{2}} \right)$$

$$\begin{cases} |\psi_2\rangle = \pm \left(\frac{|0\rangle + |1\rangle}{\sqrt{2}} \right) \left(\frac{|0\rangle - |1\rangle}{\sqrt{2}} \right) & \text{if } f(0) = f(1) \\ |\psi_2\rangle = \pm \left(\frac{|0\rangle - |1\rangle}{\sqrt{2}} \right) \left(\frac{|0\rangle - |1\rangle}{\sqrt{2}} \right) & \text{if } f(0) \neq f(1) \end{cases}$$

$$\begin{cases} |\psi_3\rangle = \pm |0\rangle \left(\frac{|0\rangle - |1\rangle}{\sqrt{2}} \right) & \text{if } f(0) = f(1) \\ |\psi_3\rangle = \pm |1\rangle \left(\frac{|0\rangle - |1\rangle}{\sqrt{2}} \right) & \text{if } f(0) \neq f(1) \end{cases}$$

$$\Rightarrow |\psi_3\rangle = \pm |f(0) \oplus f(1)\rangle \left(\frac{|0\rangle - |1\rangle}{\sqrt{2}} \right)$$

$f(0) \oplus f(1)$ を1回で決定できる。
古典的には最低2回必要。



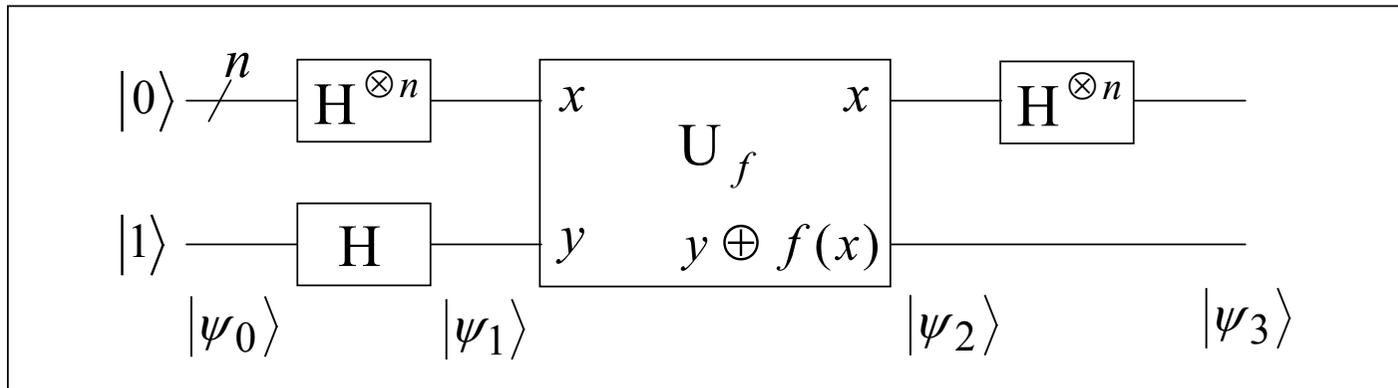
$$\because U_f |x\rangle \left(\frac{|0\rangle - |1\rangle}{\sqrt{2}} \right) = (-1)^{f(x)} |x\rangle \left(\frac{|0\rangle - |1\rangle}{\sqrt{2}} \right)$$

Deutsch-Jozsa algorithm (4)

本題

$$f(x): \{0,1\} \quad (x = 0,1,\dots,2^n - 1) \quad \begin{cases} \triangleright \text{constant} : f(x) \text{ is constant} \\ \triangleright \text{balanced} : f(x) \text{ is half 0 and half 1} \end{cases}$$

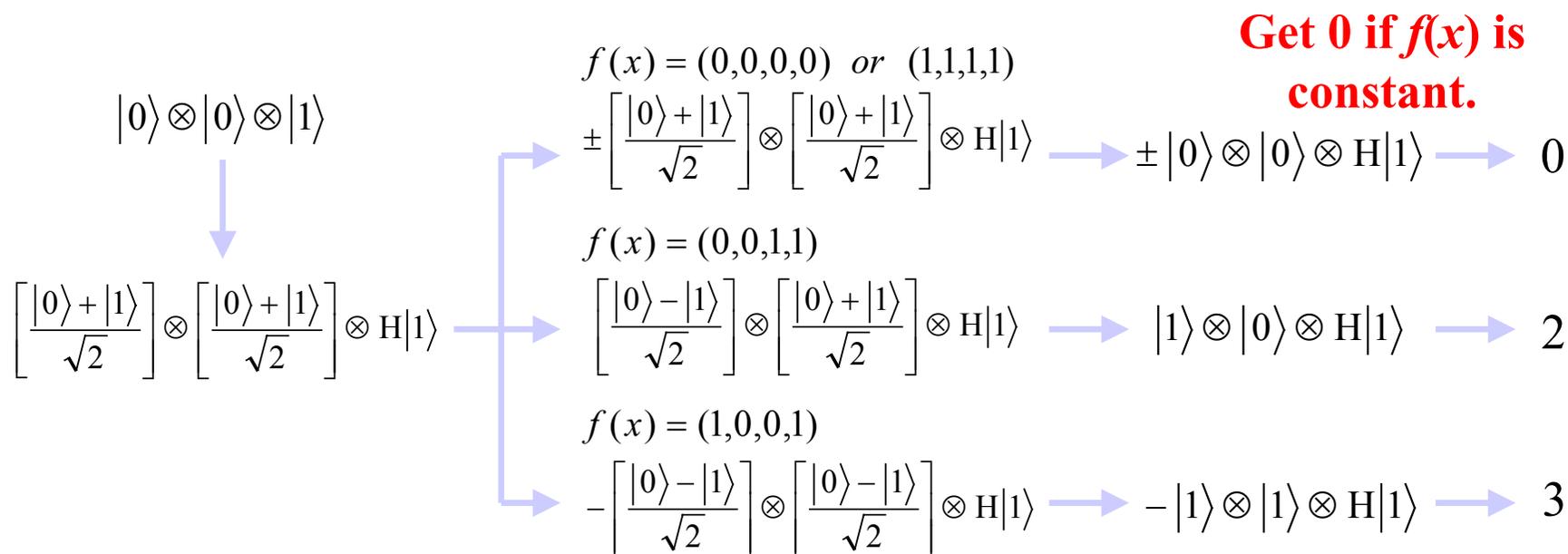
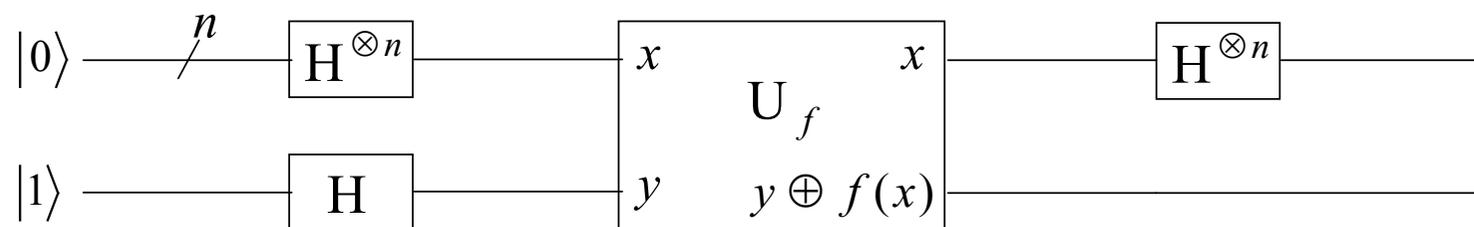
Mission : Judge whether $f(x)$ is constant or balanced.



$$|\psi_0\rangle = |0\rangle^{\otimes n} |1\rangle \quad |\psi_1\rangle = \sum_{x \in \{0,1\}^n} \frac{|x\rangle}{\sqrt{2^n}} \left(\frac{|0\rangle - |1\rangle}{\sqrt{2}} \right) \quad |\psi_2\rangle = \sum_x \frac{(-1)^{f(x)} |x\rangle}{\sqrt{2^n}} \left(\frac{|0\rangle - |1\rangle}{\sqrt{2}} \right)$$

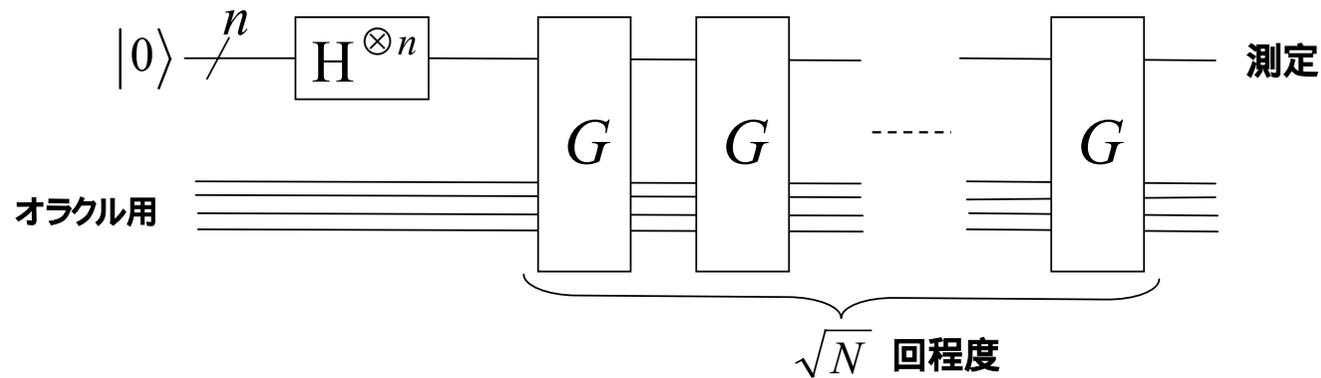
$$|\psi_3\rangle = \sum_z \sum_x \frac{(-1)^{x \cdot z + f(x)} |z\rangle}{2^n} \left(\frac{|0\rangle - |1\rangle}{\sqrt{2}} \right)$$

Example: $n=2$

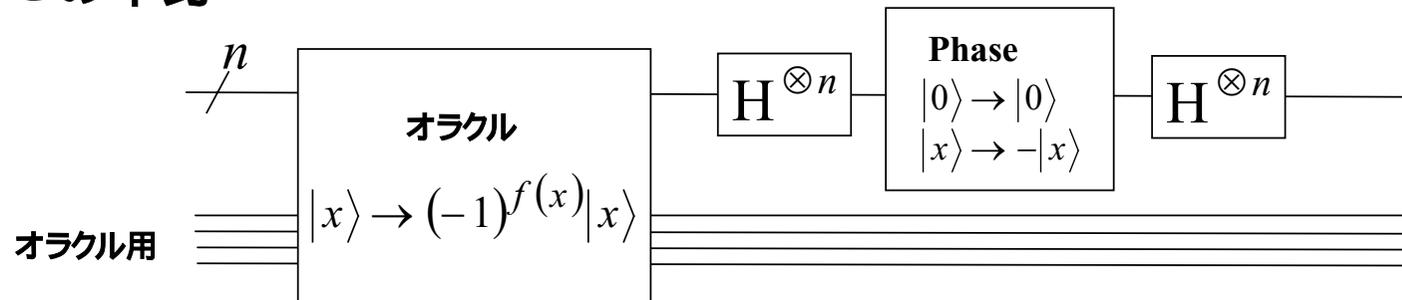


Grover's algorithm (1)

データベース検索 : $N=2^n$ 個のファイルがあり, 0から $N-1$ までのアドレスがつけられている.
指定された内容のファイルを少ないステップで見つけない. 古典的には N ステップ必要だが,
グローバーの手法では \sqrt{N} でよい. 正解のアドレスでは $f(x)=1$ その他では0.

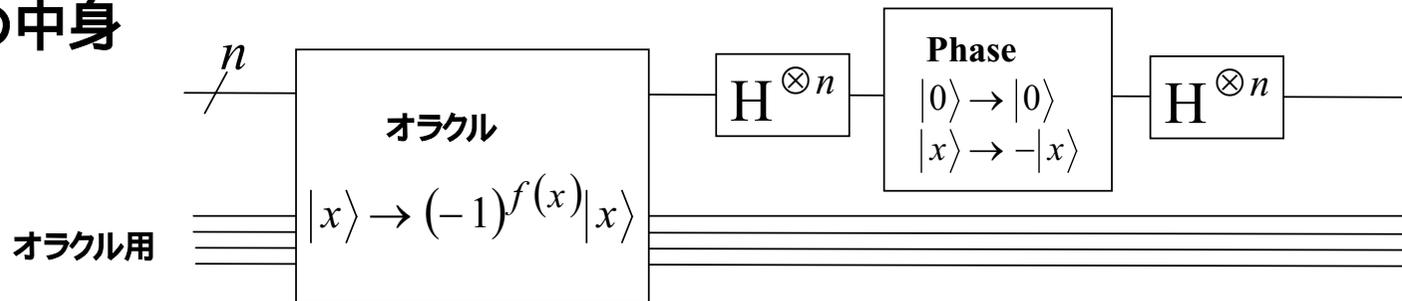


Gの中身



Grover's algorithm (2)

Gの中身



$|x\rangle \rightarrow (-1)^{f(x)}|x\rangle$,すなわちオラクルは正解 $f(x)=1$ のときのみ反転させる

$$H^{\otimes n} P H^{\otimes n} = H^{\otimes n} (2|0\rangle\langle 0| - I) H^{\otimes n} = 2|\psi\rangle\langle\psi| - I$$

$$(2|\psi\rangle\langle\psi| - I) \sum_k \alpha_k |k\rangle = \sum_k (-\alpha_k + 2\langle\alpha\rangle) |k\rangle$$

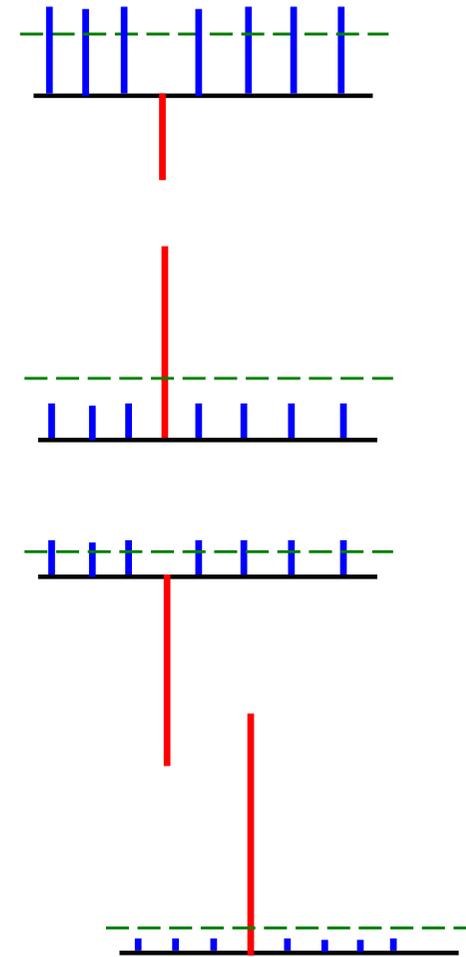
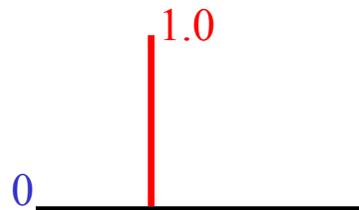
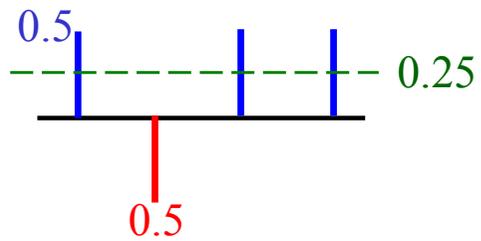
すなわち振幅の平均値 $\langle\alpha\rangle$ を中心として反転させる

Grover's algorithm (3)

例 :4量子ビットで正解が一つで

|1> の場合 (Q^n において $n=2$ に対応)

$x = |0\rangle \quad |1\rangle \quad |2\rangle \quad |3\rangle$
 $|00\rangle \quad |01\rangle \quad |10\rangle \quad |11\rangle$



素因数分解の計算 (15=3 × 5の場合)

確定的モデル 15 ÷ 2, 15 ÷ 3, 15 ÷ 4 ……をつづけ
割り算の答えとあまりを求める

確率的モデル (乱数でためす)

$F_n = m^n \pmod{N}$ m^n を N で割ったあまり
を求める

$F_n = 2^n \pmod{15}$ 例として $N=15$, $m=2$ を選ん
だ場合を考える

確率的計算

$$F_n = 2^n \pmod{15}$$

$N=15, m=2$	こたえ
$F_0 = 2^0 \div 15$ のあまり	1
$F_1 = 2^1 \div 15$ のあまり	2
$F_2 = 2^2 \div 15$ のあまり	4
$F_3 = 2^3 \div 15$ のあまり	8
$F_4 = 2^4 \div 15$ のあまり	1
$F_5 = 2^5 \div 15$ のあまり	2
$F_6 = 2^6 \div 15$ のあまり	4
$F_7 = 2^7 \div 15$ のあまり	8

周期 $r=4$

$$m^{r/2} + 1 = 2^{4/2} + 1 = \underline{5}$$

$$m^{r/2} - 1 = 2^{4/2} - 1 = \underline{3}$$

確率的計算 (例 2)

$$F_n = 11^n \pmod{15}$$

$N=15, m=11$	こたえ
$F_0 = 11^0 \div 15$ のあまり	1
$F_1 = 11^1 \div 15$ のあまり	11
$F_2 = 11^2 \div 15$ のあまり	1
$F_3 = 11^3 \div 15$ のあまり	11
$F_4 = 11^4 \div 15$ のあまり	1
$F_5 = 11^5 \div 15$ のあまり	11
$F_6 = 11^6 \div 15$ のあまり	1
$F_7 = 11^7 \div 15$ のあまり	11

周期 $r=2$

$$m^{r/2} + 1 = 11^{2/2} + 1 = \underline{12}$$

$$m^{r/2} - 1 = 11^{2/2} - 1 = \underline{10}$$

緑下線の数字と $N=15$ の
最大公約数をとると 3 と 5

古典的に r を求めるのが難しい!

古典的計算機内での処理

$$F_n = 2^n \pmod{15}$$

10進

2進

F_n	$2^n \pmod{15}$
F_0	1
F_1	2
F_2	4
F_3	8
F_4	1
F_5	2
F_6	4
F_7	8

レジスター-X (n)

0	0	0	0
0	0	0	1
0	0	1	0
0	0	1	1
0	1	0	0
0	1	0	1
0	1	1	0
0	1	1	1

レジスター-Y

$2^n \pmod{15}$

0	0	0	1	2^0
0	0	1	0	2^1
0	1	0	0	2^2
1	0	0	0	2^3
0	0	0	1	2^0
0	0	1	0	2^1
0	1	0	0	2^2
1	0	0	0	2^3

量子計算では

10進

F_n	$2^n \pmod{15}$
F_0	1
F_1	2
F_2	4
F_3	8
F_4	1
F_5	2
F_6	4
F_7	8

2進量子情報

$$F_n = 2^n \pmod{15}$$

レジスターX (n)

0	0	0	0	0	⊗
0	0	0	0	1	⊗
0	0	1	0	0	⊗
0	0	1	1	0	⊗
0	1	0	0	0	⊗
0	1	0	1	0	⊗
0	1	1	0	0	⊗
0	1	1	1	0	⊗

レジスターY

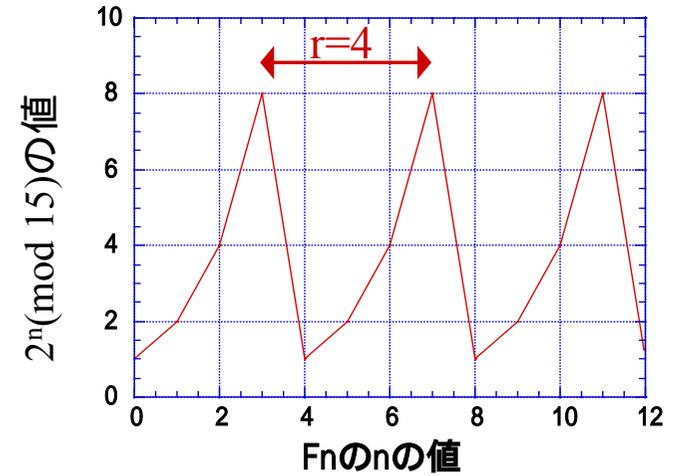
$2^n \pmod{15}$

0	0	0	0	1	2^0
0	0	1	0	0	2^1
0	1	0	0	0	2^2
1	0	0	0	0	2^3
0	0	0	0	1	2^0
0	0	1	0	0	2^1
0	1	0	0	0	2^2
1	0	0	0	0	2^3

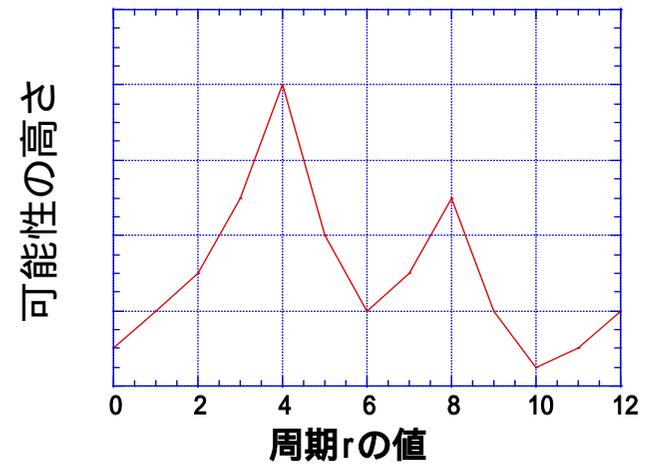
Xに重ね合わせ状態、Yに絡みあった状態をつくる $\sum_x |x, f(x)\rangle$

量子計算では Q) $F_n = 2^n \pmod{15}$

レジスターX(n)		レジスターY	
		$2^n \pmod{15}$	
0 0 0 0	⊗	0 0 0 1	2^0
0 0 0 1	⊗	0 0 1 0	2^1
0 0 1 0	⊗	0 1 0 0	2^2
0 0 1 1	⊗	1 0 0 0	2^3
0 1 0 0	⊗	0 0 0 1	2^0
0 1 0 1	⊗	0 0 1 0	2^1
0 1 1 0	⊗	0 1 0 0	2^2
0 1 1 1	⊗	1 0 0 0	2^3



↓フーリエ変換



Shor's algorithm (1)

例 3量子ビットでf(x)の周期がr=2の場合を考える .

$$\begin{aligned} X : & \frac{1}{\sqrt{8}} (|000\rangle + |001\rangle + |010\rangle + |011\rangle + |100\rangle + |101\rangle + |110\rangle + |111\rangle) \\ & = \frac{1}{\sqrt{8}} (|0\rangle + |1\rangle + |2\rangle + |3\rangle + |4\rangle + |5\rangle + |6\rangle + |7\rangle) \end{aligned}$$

$$X, Y : \psi = \frac{1}{\sqrt{8}} \sum_x |x, f(x)\rangle$$

離散フーリエ変換をψに適用する . (知りたいのはf(x)の周期r)

$$\begin{aligned} \psi' = & \frac{1}{\sqrt{8}} \sum_{x,k=0}^7 e^{2\pi i k x / 8} |x, f(x)\rangle = \frac{1}{8} |0\rangle \{ |f(0)\rangle + |f(1)\rangle + |f(2)\rangle + \dots + |f(7)\rangle \} + \\ & \frac{1}{8} |1\rangle \{ |f(0)\rangle + e^{2\pi i / 8} |f(1)\rangle + e^{2\pi i 2 / 8} |f(2)\rangle + \dots + e^{2\pi i 7 / 8} |f(7)\rangle \} + \\ & \frac{1}{8} |2\rangle \{ |f(0)\rangle + e^{4\pi i / 8} |f(1)\rangle + e^{4\pi i 2 / 8} |f(2)\rangle + \dots + e^{4\pi i 7 / 8} |f(7)\rangle \} + \\ & \dots \dots \dots \\ & \frac{1}{8} |7\rangle \{ |f(0)\rangle + e^{14\pi i / 8} |f(1)\rangle + e^{14\pi i 2 / 8} |f(2)\rangle + \dots + e^{14\pi i 7 / 8} |f(7)\rangle \} \end{aligned}$$

Shor's algorithm (2)

**f(x)も計算の結果 ,周期r=2であれば ,f(0)=f(2)=f(4)=f(6)および
f(1)=f(3)=f(5)=f(7)なので以下のようにくれる .**

$$\begin{aligned} \psi' = & \frac{1}{2} |0\rangle \{ |f(0)\rangle + |f(1)\rangle \} + \\ & \frac{1}{8} |1\rangle \left\{ |f(0)\rangle \left(e^{0} + e^{\frac{\pi i}{2}} + e^{\pi i} + e^{\frac{3\pi i}{2}} \right) + |f(1)\rangle \left(e^{\frac{\pi i}{4}} + e^{\frac{3\pi i}{4}} + e^{\frac{5\pi i}{4}} + e^{\frac{7\pi i}{4}} \right) \right\} + \\ & \frac{1}{8} |2\rangle \left\{ |f(0)\rangle \left(e^{0} + e^{\pi i} + e^{2\pi i} + e^{3\pi i} \right) + |f(1)\rangle \left(e^{\frac{\pi i}{2}} + e^{\frac{3\pi i}{2}} + e^{\frac{5\pi i}{2}} + e^{\frac{7\pi i}{2}} \right) \right\} + \\ & \frac{1}{8} |3\rangle \left\{ |f(0)\rangle \left(e^{0} + e^{\frac{3\pi i}{2}} + e^{3\pi i} + e^{\frac{9\pi i}{2}} \right) + |f(1)\rangle \left(e^{\frac{3\pi i}{4}} + e^{\frac{9\pi i}{4}} + e^{\frac{15\pi i}{4}} + e^{\frac{21\pi i}{4}} \right) \right\} + \\ & \frac{1}{8} |4\rangle \left\{ |f(0)\rangle \left(e^{0} + e^{2\pi i} + e^{4\pi i} + e^{6\pi i} \right) + |f(1)\rangle \left(e^{\pi i} + e^{3\pi i} + e^{5\pi i} + e^{7\pi i} \right) \right\} + \dots \end{aligned}$$

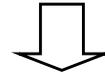
同色の色線で引かれた位相同士は干渉により弱めあい ,ゼロとなる .

結果として生き残るのが

$$\psi' = \frac{1}{2} \left\{ |0, f(0)\rangle + |0, f(1)\rangle + |4, f(0)\rangle + e^{i\pi} |4, f(1)\rangle \right\} \quad \text{よってX測定では0か4を同確率でえる .}$$

Shor's algorithm (3)

ショアのアルゴリズムによると測定結果 k は $k=0, 2^n/r, 2 \times 2^n/r, 3 \times 2^n/r, \dots, (r-1)2^n/r$ をとる.



前ページの例では $n=3$, $k=0, 4$ から $r=2$ が求まる.

疑問: k は $k=0, 2^n/r, 2 \times 2^n/r, 3 \times 2^n/r, \dots, (r-1)2^n/r$ と何種類の値をとれるため, 周期 r は決定できないのでは?

7量子ビットで $r=8$ の例で考えると $2^7=128$. よって X の測定で8つの $k=0, 16, 32, 48, \dots, 112$ のうちの1つが結果として得られる. たとえば k を測定して80が得られたとする.

$$\frac{2^7}{k} = \frac{128}{80} = \frac{8}{5} \xrightarrow{\text{他の}k\text{でも同じようにすると}} \frac{2^7}{k} = 8, 4, \frac{8}{3}, 2, \frac{4}{3}, \frac{8}{7}$$

分子に注目すると正解 $r=8$ が50%の確率で得られることがわかる. これで十分!

入力に誤差がある場合の影響

例題：

$f(x)=kx$, $k=0, 1, 2, \dots, N-1$ が入力された場合の勾配 k を知りたい。

方法：ユニタリ行列 $U = [U_{xy}]$ $U_{xy} = \omega^{-xy} / \sqrt{N}$, $\omega = \exp(2\pi i / N)$, $x, y = 0, 1, \dots, N-1$

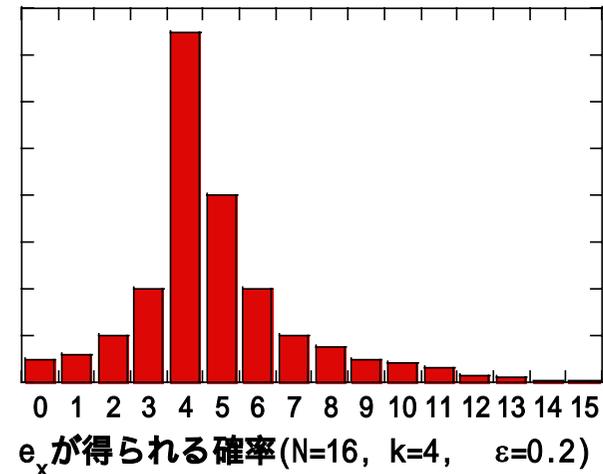
入力 $\psi_k = (\omega^{fk(0)}e_0 + \dots + \omega^{fk(x)}e_x + \dots + \omega^{fk(N-1)}e_{N-1}) / \sqrt{N}$

忠実に計算すると： $U\psi_k = e_k$ となり確率 1で正解が得られる。

例：N=2, k=1の場合

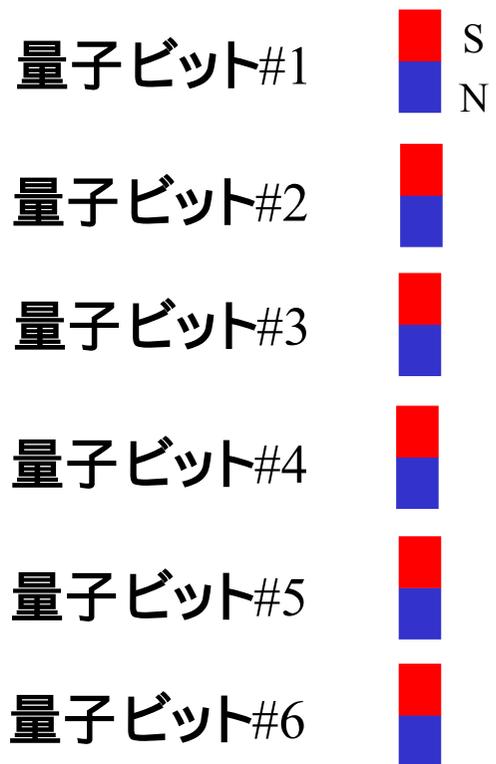
$$U\psi_1 = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & e^{-\left(\frac{2\pi i}{2}\right)} \end{bmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} \left(\begin{pmatrix} e^{-\left(\frac{2\pi i}{2}\right)^0} \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} e^{-\left(\frac{2\pi i}{2}\right)^1} \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} \right)$$

入力 f_k が正確に行えず $g_k(x) = (k + \varepsilon)x$, ($|\varepsilon| \ll 1$) が
 入力されると $U\psi_k = b_{k,0}e_0 + \dots + b_{k,x}e_x + \dots + b_{k,N-1}e_{N-1}$
 が出力される。N=16, k=4, $\varepsilon=0.2$ では $g_4(x) = 4.2x$ が
 高い確率で得られる。繰り返し測定が重要。



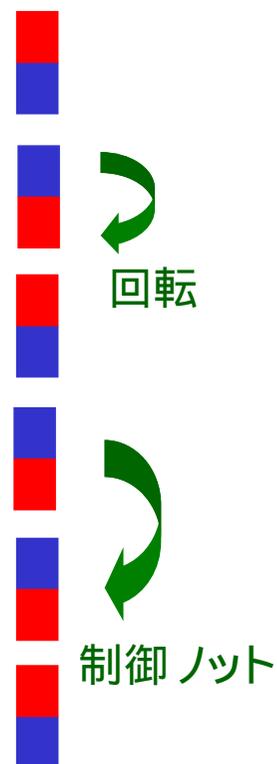
量子コンピュータの基本要素

1. 初期化



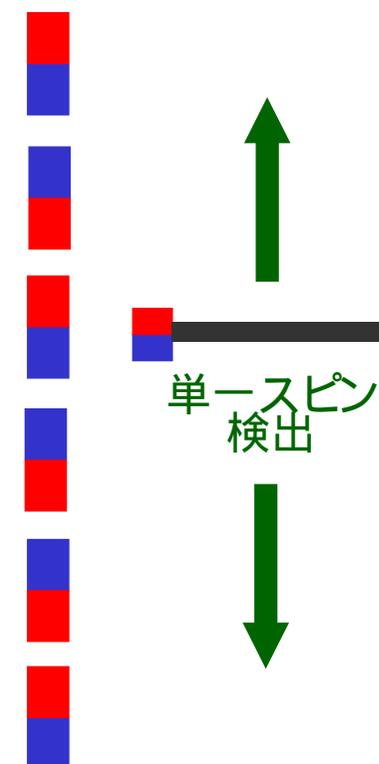
量子ビット数

2. 量子演算



総演算ステップ数

3. 読み出し



超並列計算



0	0	0
0	0	1
0	1	0
0	1	1
1	0	0
1	0	1
1	1	0
1	1	1

2進数

0
1
2
3
4
5
6
7

10進数

2ⁿ通りの数
を一気に
処理できる

量子ビットに必要な性質

1. 初期化が容易である .
2. 位相緩和時間が長い (H が時間に依存しない)
外界との相互作用が小さい
3. 1ステップに必要な演算時間が短い
4. 多量子ビット演算に十分な相互作用がえられる .
他の量子ビットとの相互作用をon/offできる .
5. 単一ビットの状態測定 (読み出し)が容易である .

量子コンピュータの実現にむけて

1. 量子ビット数(n)の増加 状態数 2^n

2. 総演算ステップ数 $\equiv \frac{\text{位相緩和時間 } T_2}{\text{スイッチ時間 } t_s}$

量子ビット	緩和時間 T_2 (秒)	スイッチ時間 t_s (秒)	総演算ステップ数
電子準位	10^{-9}	10^{-13}	10^4
電子スピン	10^{-6}	10^{-10}	10^4
イオン準位	10^{-1}	10^{-14}	10^{13}
核スピン	10^3	10^{-4}	10^7

光子

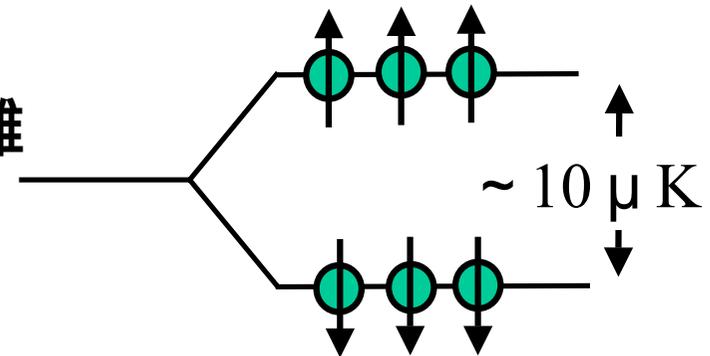
量子ビットのジレンマ (核スピンの例)

長所

1. 外界との相互作用が小さい
極めて長い緩和時間 T_2 1000秒?
2. スイッチ時間 t_s 0.0001秒
(核磁気共鳴周波数(KHz)の逆数)
3. 実現可能な演算ステップ数 10^7 回

短所

1. 外界との相互作用が小さい
演算・単一スピン測定が困難
2. 初期化が困難



実験による量子コンピュータの実現

