

量子コンピュータ入門

量子テレポーテーションまで

鹿児島現代物理勉強会

御領 悟志

2024.2.10

目次

- 古典コンピュータ
- qu (量子) bitについて
- 量子コンピュータ
- 2-quビットのテンソル積
- 1-qu (量子) bit演算
- 2-qu (量子) bit演算
- ベル状態の生成
- ベル状態の復元
- ベル基底への変換
- 量子テレポーテーションについて
- 補足事項
- ラストページ
- 作成教材リスト (別ファイル)

古典コンピュータ

1ビット(bit)で2通りの情報を表現できる

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

しかし

$|0\rangle$ と $|1\rangle$ の2つの情報を同時に表すことはできない

3ビット(bit)

$|0\ 0\ 0\rangle$
 $|0\ 0\ 1\rangle$
 $|0\ 1\ 0\rangle$
 $|0\ 1\ 1\rangle$
 $|1\ 0\ 0\rangle$
 $|1\ 0\ 1\rangle$
 $|1\ 1\ 0\rangle$
 $|1\ 1\ 1\rangle$

$2^3 = 8$ 通り
の情報表現が可能である。

nビット(bit)では
 2^n 通りの情報を表現できる



しかし1度に表せる情報は1つだけ

q(量子)ビットについて(1)

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

量子力学においては

$|0\rangle$ と $|1\rangle$ の2つの状態関数を重ね合わせて

同時に2つの状態を表すことが可能である。

$$|\psi\rangle = \alpha|0\rangle + \beta|1\rangle = \begin{bmatrix} \alpha \\ \beta \end{bmatrix}$$

$$\alpha, \beta \in \mathbb{C} \quad |\alpha|^2 + |\beta|^2 = 1$$

を満たす係数を求めると

$$\alpha = e^{i\gamma} \cos\left(\frac{\theta}{2}\right) \quad \beta = e^{i\eta} \sin\left(\frac{\theta}{2}\right)$$

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

$\phi = \eta - \gamma$ 位相差に関して ϕ とおくと

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

と書ける。

$$e^{i\phi} = \cos\phi + i\sin\phi$$

q(量子)ビットについて(2)

★入力 (INPUT)

★出力 (OUTPUT)

状態関数は、ユニタリ行列により変換される。 ※ 行列補足参照

$$|\psi\rangle = \alpha|0\rangle + \beta|1\rangle \Rightarrow U \Rightarrow U|\psi\rangle = U(\alpha|0\rangle + \beta|1\rangle) = \alpha U|0\rangle + \beta U|1\rangle$$

入力

$$|\psi(t_1)\rangle$$



$$U_{12}$$



出力

$$|\psi(t_2)\rangle$$

シュレディンガー方程式

Hはハミルトニアン

$$\frac{\partial}{\partial t}|\psi\rangle = -i\frac{H}{\hbar}|\psi\rangle \Rightarrow |\psi(t)\rangle = e^{-\frac{i}{\hbar}Ht}|\psi(0)\rangle$$

$$|\psi(t)\rangle$$



$$U_1$$

$$U_2$$



$$U_n$$



$$|\psi(t')\rangle$$

$$U_n \cdot \cdot U_3 U_2 U_1 |\psi\rangle$$

←
時間経過

q(量子)ビットについて(3)

$|0\rangle = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$ と $|1\rangle = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$ の二つの量子状態の重ね合わせ

$$|\psi\rangle = \alpha|0\rangle + \beta|1\rangle = \begin{bmatrix} \alpha \\ \beta \end{bmatrix}$$

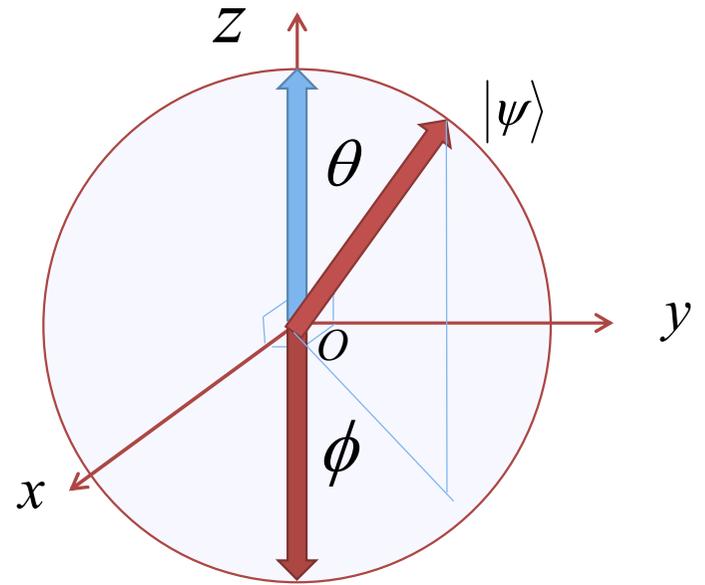
θ 振幅の変化を表す

ϕ 位相の変化を表す

無数の量子状態が表示できる

$$|\psi\rangle = \cos\left(\frac{\theta}{2}\right)|0\rangle + e^{i\phi} \sin\left(\frac{\theta}{2}\right)|1\rangle$$

$\begin{bmatrix} \theta = 0^\circ \\ \phi = 0^\circ \end{bmatrix} |0\rangle = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$ **ブロッホ球**



$\begin{bmatrix} \theta = 180^\circ \\ \phi = 0^\circ \end{bmatrix} |1\rangle = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$

q(量子)ビットについて(4)

各軸方向の量子状態

$$|\psi\rangle = \cos\left(\frac{\theta}{2}\right)|0\rangle + e^{i\phi} \sin\left(\frac{\theta}{2}\right)|1\rangle$$

$$\theta = 90^\circ \quad \phi = 0^\circ$$

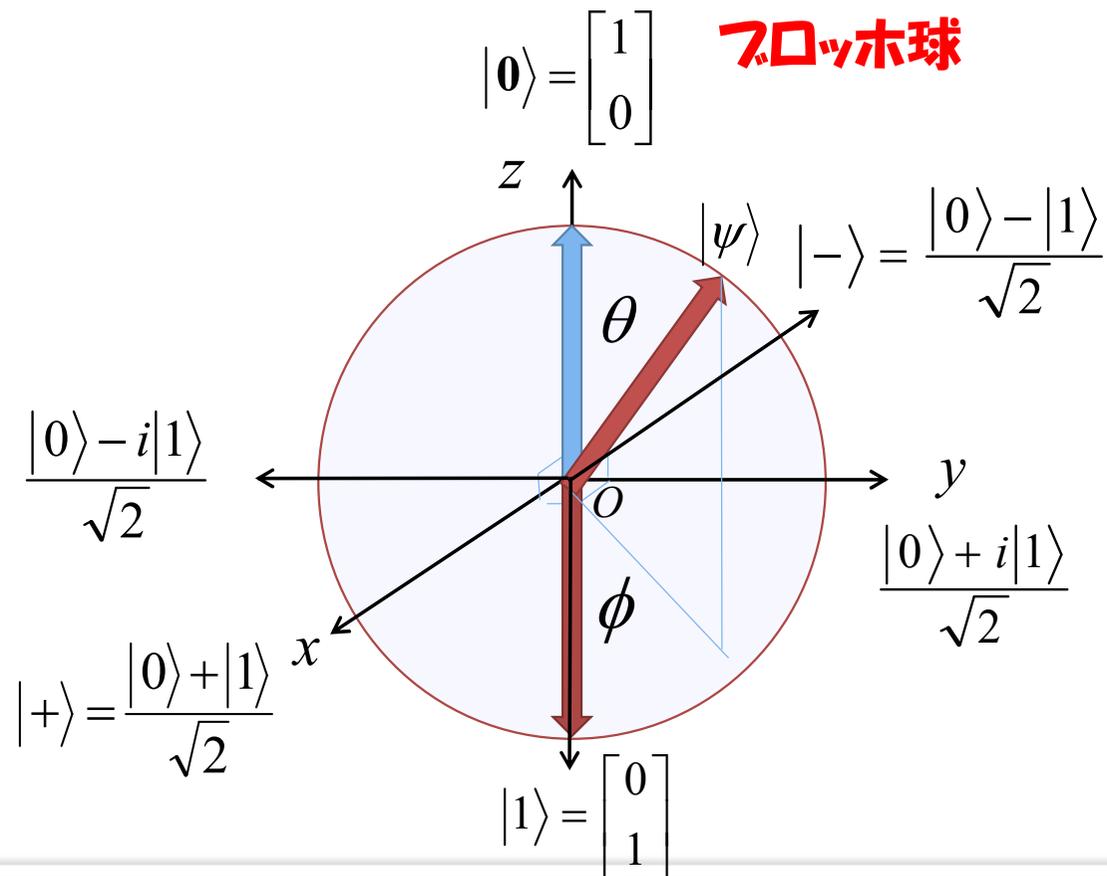
$$e^{i\phi} = \cos\phi + i\sin\phi$$

$$|\psi\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}}|0\rangle + \frac{1}{\sqrt{2}}|1\rangle = \frac{|0\rangle + |1\rangle}{\sqrt{2}}$$

$$\theta = 90^\circ \quad \phi = 90^\circ$$

$$|\psi\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}}|0\rangle + i\frac{1}{\sqrt{2}}|1\rangle = \frac{|0\rangle + i|1\rangle}{\sqrt{2}}$$

ϕ は、x軸からy軸への位相回転(変化)を表している



量子コンピュータ

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

量子コンピュータのqビットは

$|0\rangle$ $|1\rangle$ の2つの状態関数を重ね合わせて
2つの状態を同時に表すことが可能である。

$$|\psi\rangle = \cos\left(\frac{\theta}{2}\right)|0\rangle + e^{i\phi} \sin\left(\frac{\theta}{2}\right)|1\rangle$$

qビット1個で2通りの情報を同時に表わせる。

qビット (bit) n 個では
 2^n 通りの情報を同時に表現できる。

2^n 通りの値を同時に入力



2^n 通りの答えを同時に出力

2量子ビットのテンソル積(1)

2-qubitのテンソル積の定義

計算規則

$$a = \begin{bmatrix} a_1 \\ a_2 \end{bmatrix} \quad b = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \end{bmatrix}$$

$$a \otimes b = \begin{bmatrix} a_1 \\ a_2 \end{bmatrix} \otimes \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a_1 \times \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \end{bmatrix} \\ a_2 \times \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \end{bmatrix} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a_1 b_1 \\ a_1 b_2 \\ a_2 b_1 \\ a_2 b_2 \end{bmatrix}$$

2量子ビットのテンソル積(2)

2-qubitのテンソル積の定義

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

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

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

$$|10\rangle = |1\rangle \otimes |0\rangle = \begin{bmatrix} 0 \times \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \\ 1 \times \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$|01\rangle = |0\rangle \otimes |1\rangle = \begin{bmatrix} 1 \times \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} \\ 0 \times \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$|11\rangle = |1\rangle \otimes |1\rangle = \begin{bmatrix} 0 \times \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} \\ 1 \times \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

2量子ビットのテンソル積(3)

次の4つの列ベクトルを基底ベクトルとして、状態関数が線形結合で表現される。

$$|n_1\rangle = |00\rangle = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad |n_2\rangle = |01\rangle = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} \quad |n_3\rangle = |10\rangle = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} \quad |n_4\rangle = |11\rangle = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} \quad \rightarrow \quad |\psi\rangle = \alpha|00\rangle + \beta|01\rangle + \gamma|10\rangle + \delta|11\rangle = \begin{bmatrix} \alpha \\ \beta \\ \gamma \\ \delta \end{bmatrix}$$

$$\langle 00|00\rangle = [1 \ 0 \ 0 \ 0] \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} = 1 \quad \langle 01|01\rangle = [0 \ 1 \ 0 \ 0] \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} = 1 \quad \langle 10|10\rangle = [0 \ 0 \ 1 \ 0] \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} = 1 \quad \langle 11|11\rangle = [0 \ 0 \ 0 \ 1] \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} = 1$$

となることから $\therefore \langle n_k || n_s \rangle = \delta_{ks}$ 正規直交系となる。

状態関数の定義から $\langle \psi || \psi \rangle = [\alpha \ \beta \ \gamma \ \delta] \begin{bmatrix} \alpha \\ \beta \\ \gamma \\ \delta \end{bmatrix} = |\alpha|^2 + |\beta|^2 + |\gamma|^2 + |\delta|^2 = 1$

Pauli-X gates (NOTゲート)

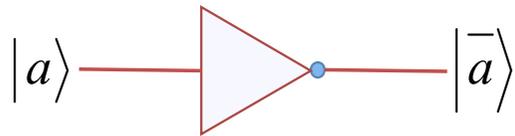
1-qubitの量子演算

$$|a\rangle \Rightarrow [X] \Rightarrow X|a\rangle = |\bar{a}\rangle$$

$$\bar{a} = a \oplus 1 \quad X|0\rangle = |\bar{0}\rangle = |1\rangle$$

$$\bar{0} = 0 \oplus 1 = 1 \quad X|1\rangle = |\bar{1}\rangle = |0\rangle$$

$$\bar{1} = 1 \oplus 1 = 0$$



$$X = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} \quad \text{と仮定する。}$$

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

※ 行列補足参照

$$X|0\rangle = |1\rangle \quad X|0\rangle = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$\therefore a = 0 \quad c = 1$$

$$X|1\rangle = |0\rangle \quad X|1\rangle = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\therefore b = 1 \quad d = 0$$

$$X = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} = \sigma_x$$

Pauli-Y gates

1-qubitの量子演算

$$|a\rangle \Rightarrow [Y] \Rightarrow Y|a\rangle = (-1)^a i |\bar{a}\rangle$$

$$Y|0\rangle = i|1\rangle \quad Y|0\rangle = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} = i \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$\therefore a = 0 \quad c = i$$

$$Y|0\rangle = i|\bar{0}\rangle = i|1\rangle = i \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ i \end{bmatrix}$$

$$Y|1\rangle = -i|0\rangle \quad Y|1\rangle = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} = -i \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\therefore b = -i \quad d = 0$$

$$Y|1\rangle = -i|\bar{1}\rangle = -i|0\rangle = -i \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -i \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$Y = \begin{bmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{bmatrix} = \sigma_y$$

Pauli-Z gates (位相変換)

1-qubitの量子演算

$$|a\rangle \Rightarrow [Z] \Rightarrow Z|a\rangle = (-1)^a |a\rangle$$

$$Z|0\rangle = |0\rangle \quad Z|0\rangle = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$\therefore a = 1 \quad c = 0$$

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

$$Z|1\rangle = -|1\rangle \quad Z|1\rangle = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} = -\begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$\therefore b = 0 \quad d = -1$$

$$Z|1\rangle = -|1\rangle = -\begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ -1 \end{bmatrix}$$

$$Z = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} = \sigma_z$$

Pauli-XYZ gates

1-qubitの量子演算

Pauli行列と同じ行列要素で一次変換をする。

$$\sigma_x = X = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} \quad \sigma_y = Y = \begin{bmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{bmatrix} \quad \sigma_z = Z = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix}$$

$$i\sigma_x\sigma_z = iXZ = i \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{bmatrix} = Y$$

$$X^2 = \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$
$$Y^2 = \begin{bmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$
$$Z^2 = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

$$X|\psi\rangle = X(\alpha|0\rangle + \beta|1\rangle) = \alpha X|0\rangle + \beta X|1\rangle = \beta|0\rangle + \alpha|1\rangle$$

$$Y|\psi\rangle = Y(\alpha|0\rangle + \beta|1\rangle) = \alpha Y|0\rangle + \beta Y|1\rangle = -i\beta|0\rangle + i\alpha|1\rangle$$

$$Z|\psi\rangle = Z(\alpha|0\rangle + \beta|1\rangle) = \alpha Z|0\rangle + \beta Z|1\rangle = \alpha|0\rangle - \beta|1\rangle$$

Hadamard-gates (1)

※ 行列補足参照

$$\begin{aligned} |a\rangle \rightarrow H|a\rangle &= \sum_{b=0,1} \frac{1}{\sqrt{2}} (-1)^{a \cdot b} |b\rangle \\ &= \frac{1}{\sqrt{2}} \{(-1)^{a \cdot 0} |0\rangle + (-1)^{a \cdot 1} |1\rangle\} \\ &= \frac{1}{\sqrt{2}} \{|0\rangle + (-1)^a |1\rangle\} \end{aligned}$$

$$H|a\rangle = \frac{|0\rangle + (-1)^a |1\rangle}{\sqrt{2}}$$

$$H \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} + \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$H \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} - \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 \\ -1 \end{bmatrix}$$

$$\therefore H = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix}$$

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

均等に量子状態を発生させる。位相変化はない。

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

均等に量子状態を発生させるが、位相が π ずれている。

Hadamard-gates (2)

$$\begin{aligned} H\left(\frac{|0\rangle+|1\rangle}{\sqrt{2}}\right) &= \frac{1}{\sqrt{2}}H|0\rangle + \frac{1}{\sqrt{2}}H|1\rangle \\ &= \frac{1}{\sqrt{2}}\left(\frac{|0\rangle+|1\rangle}{\sqrt{2}}\right) + \frac{1}{\sqrt{2}}\left(\frac{|0\rangle-|1\rangle}{\sqrt{2}}\right) \end{aligned}$$

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

$$\begin{aligned} H\left(\frac{|0\rangle-|1\rangle}{\sqrt{2}}\right) &= \frac{1}{\sqrt{2}}H|0\rangle - \frac{1}{\sqrt{2}}H|1\rangle \\ &= \frac{1}{\sqrt{2}}\left(\frac{|0\rangle+|1\rangle}{\sqrt{2}}\right) - \frac{1}{\sqrt{2}}\left(\frac{|0\rangle-|1\rangle}{\sqrt{2}}\right) \end{aligned}$$

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

2回変換すると元の状態に戻ることがわかる

$$H = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix}$$

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

P-gates (1)

$$|\psi\rangle = \cos\left(\frac{\theta}{2}\right)|0\rangle + e^{i\phi} \sin\left(\frac{\theta}{2}\right)|1\rangle \quad \longrightarrow \quad |\psi\rangle = \cos\left(\frac{\theta}{2}\right)\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} + e^{i\phi} \sin\left(\frac{\theta}{2}\right)\begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$P(\phi_1) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & e^{i\phi_1} \end{bmatrix} \text{ とすると } P(\phi_1)|\psi\rangle = \cos\left(\frac{\theta}{2}\right)\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & e^{i\phi_1} \end{bmatrix}\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} + e^{i\phi} \sin\left(\frac{\theta}{2}\right)\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & e^{i\phi_1} \end{bmatrix}\begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$P(\phi_1)|\psi\rangle = \cos\left(\frac{\theta}{2}\right)\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} + e^{i\phi} \sin\left(\frac{\theta}{2}\right)\begin{bmatrix} 0 \\ e^{i\phi_1} \end{bmatrix} \quad P(\phi_1)|\psi\rangle = \cos\left(\frac{\theta}{2}\right)\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} + e^{i\phi} e^{i\phi_1} \sin\left(\frac{\theta}{2}\right)\begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$P(\phi_1)|\psi\rangle = \cos\left(\frac{\theta}{2}\right)\begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} + e^{i(\phi+\phi_1)} \sin\left(\frac{\theta}{2}\right)\begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

位相φを更にφ₁回転させることを示す

P-gates(2)

$$P(\phi) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & e^{i\phi} \end{bmatrix}$$

$$H \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 & 1 \\ 1 & -1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$P(\phi) \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & e^{i\phi} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$P(\phi) \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & e^{i\phi} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 \\ e^{i\phi} \end{bmatrix}$$

$$P(\phi) \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & e^{i\phi} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} = e^{i\phi} \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$\frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 \\ e^{i\phi} \end{bmatrix} = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} + \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 0 \\ e^{i\phi} \end{bmatrix}$$

$$P(\phi) \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \end{bmatrix} = \cos\left(\frac{90^\circ}{2}\right) \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} + e^{i\phi} \sin\left(\frac{90^\circ}{2}\right) \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

S-gates

$$P(\phi) = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & e^{i\phi} \end{bmatrix}$$

$\phi = \frac{\pi}{2}$ の時は

$$P\left(\frac{\pi}{2}\right) = S = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & e^{i\frac{\pi}{2}} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$$

$$S = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$$

$$S|0\rangle = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix} |0\rangle = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$S|1\rangle = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix} |1\rangle = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} = i \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$\therefore S = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{bmatrix}$$

T-gates

$$P\left(\frac{\pi}{4}\right) = T = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & e^{i\frac{\pi}{4}} \end{bmatrix}$$

$$T = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & e^{i\frac{\pi}{4}} \end{bmatrix}$$

$$e^{i\phi} = \cos\phi + i\sin\phi$$

$$T|0\rangle = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & e^{i\frac{\pi}{4}} \end{bmatrix} |0\rangle = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & e^{i\frac{\pi}{4}} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$T|1\rangle = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & e^{i\frac{\pi}{4}} \end{bmatrix} |1\rangle = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & e^{i\frac{\pi}{4}} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} = e^{i\frac{\pi}{4}} \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$\therefore T = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & e^{i\frac{\pi}{4}} \end{bmatrix}$$

Controlled-U gate

2-qubitの量子演算

Control bit
制御ビット

$|a\rangle$ ————— $|a\rangle$

Target bit
標的ビット

$|b\rangle$ ————— U ————— $U^a|b\rangle$

$|a\rangle = 0$ のときには $|b\rangle$

$|a\rangle = 1$ のときには $U|b\rangle$

一方のビットが他方のビットの働きを制御する。

Controlled-Not gate

2-qubitの量子演算

$$|a\rangle \otimes |b\rangle = |a,b\rangle$$

$$|a,b\rangle \rightarrow |a,b \oplus a\rangle$$

$$|00\rangle \rightarrow |0,0 \oplus 0\rangle \rightarrow |00\rangle$$

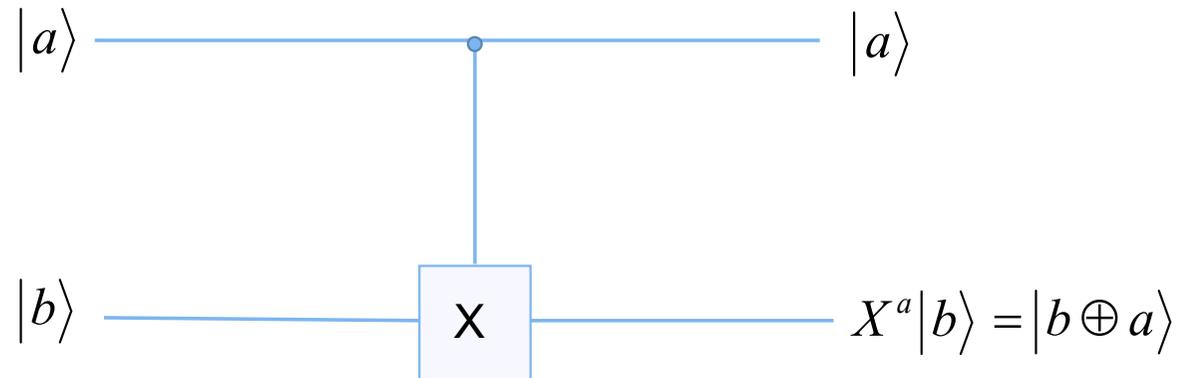
$$|01\rangle \rightarrow |0,1 \oplus 0\rangle \rightarrow |01\rangle$$

$$|10\rangle \rightarrow |1,0 \oplus 1\rangle \rightarrow |11\rangle$$

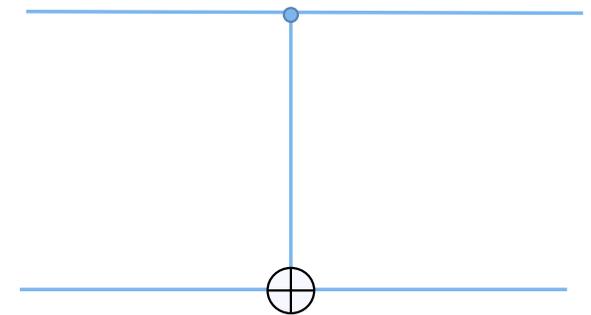
$$|11\rangle \rightarrow |1,1 \oplus 1\rangle \rightarrow |10\rangle$$

Control bit
制御ビット

Target bit
標的ビット



$|a\rangle = 0$ のときには $|b \oplus 0\rangle = |b\rangle$
 $|a\rangle = 1$ のときには $|b \oplus 1\rangle = |\bar{b}\rangle$



ベル基底状態の生成(1)

2-qubitの量子演算

$$|a\rangle \otimes |b\rangle = |a\rangle|b\rangle = |a,b\rangle$$

$$|a,b\rangle \rightarrow |a,b \oplus a\rangle$$

$$H|a\rangle = \frac{|0\rangle + (-1)^a|1\rangle}{\sqrt{2}}$$

Control bit x $|0\rangle$

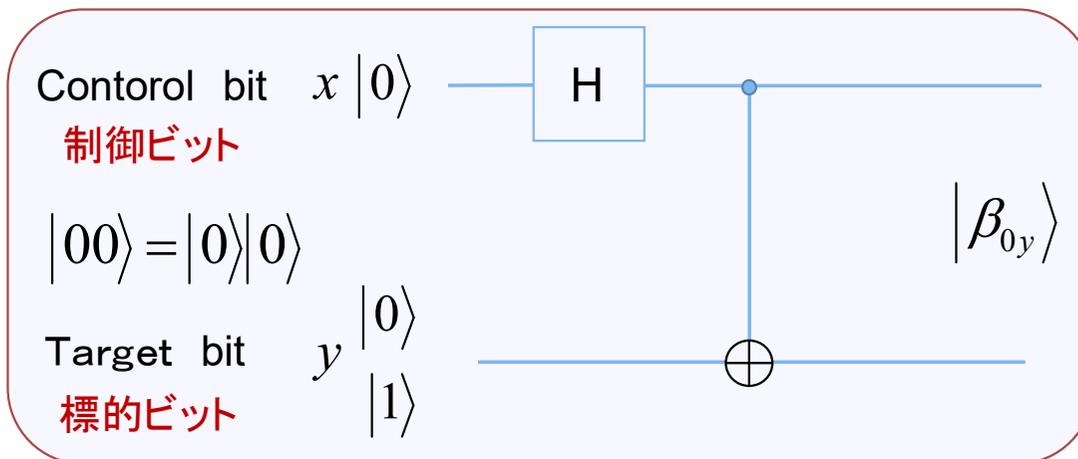
制御ビット

$$|00\rangle = |0\rangle|0\rangle$$

Target bit y $|0\rangle$

標的ビット

$|1\rangle$



Hadamard-gates

Controlled-Not

$$\begin{array}{l}
 x=0 \quad |00\rangle = |0\rangle|0\rangle \quad H|0\rangle \otimes |0\rangle \rightarrow \left(\frac{|0\rangle + |1\rangle}{\sqrt{2}} \right) |0\rangle \rightarrow \left(\frac{|0\rangle|0\rangle + |1\rangle|0\rangle}{\sqrt{2}} \right) \rightarrow \left(\frac{|0\rangle|0\rangle + |1\rangle|1\rangle}{\sqrt{2}} \right) \\
 |0y\rangle \quad \xrightarrow{\hspace{15em}} \hspace{15em} | \beta_{0y} \rangle \\
 |xy\rangle \quad |01\rangle = |0\rangle|1\rangle \quad H|0\rangle \otimes |1\rangle \rightarrow \left(\frac{|0\rangle + |1\rangle}{\sqrt{2}} \right) |1\rangle \rightarrow \left(\frac{|0\rangle|1\rangle + |1\rangle|1\rangle}{\sqrt{2}} \right) \rightarrow \left(\frac{|0\rangle|1\rangle + |1\rangle|0\rangle}{\sqrt{2}} \right) \\
 \hspace{15em} | \beta_{xy} \rangle
 \end{array}$$

ベル基底状態の生成(2)

2-qubitの量子演算

$$|a\rangle \otimes |b\rangle = |a\rangle|b\rangle = |a,b\rangle$$

$$|a,b\rangle \rightarrow |a,b \oplus a\rangle$$

$$H|a\rangle = \frac{|0\rangle + (-1)^a|1\rangle}{\sqrt{2}}$$

Control bit x $|1\rangle$

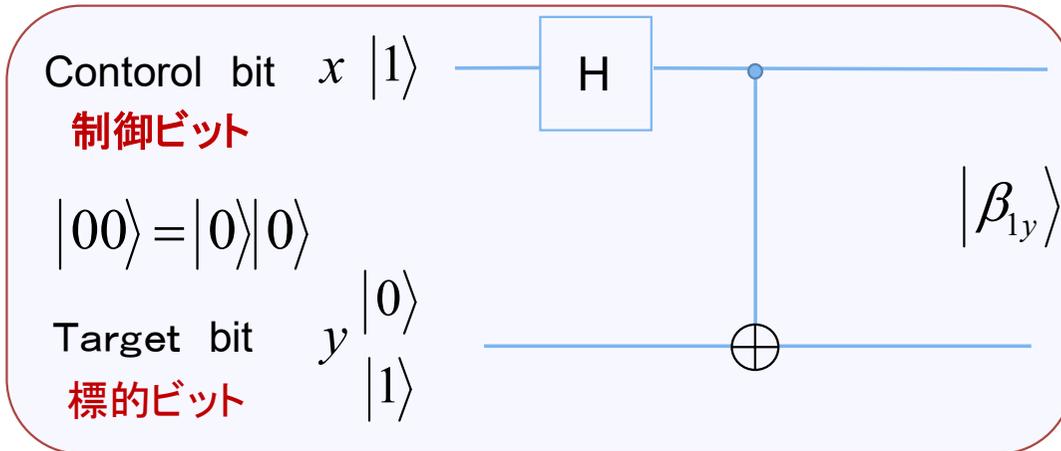
制御ビット

$$|00\rangle = |0\rangle|0\rangle$$

Target bit y $|0\rangle$

標的ビット

$|1\rangle$



Hadamard-gates

Controlled-Not

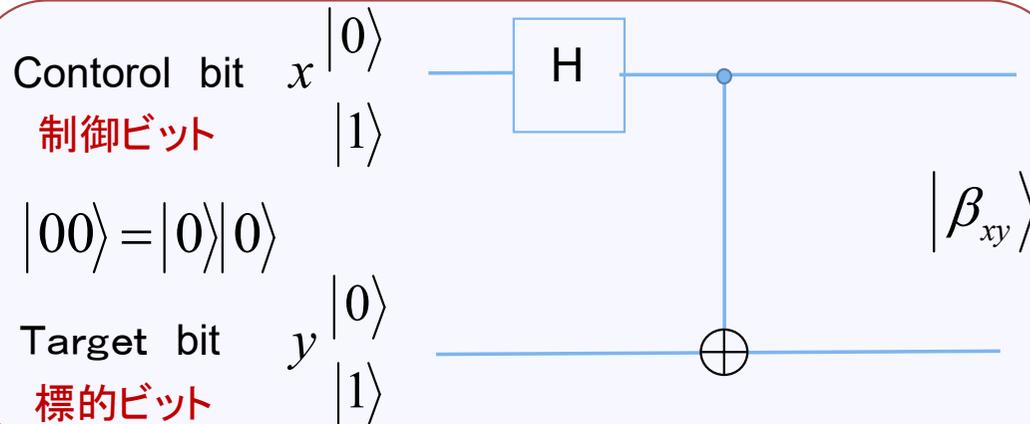
| | | | |
|--------------|-----------------------------------|--|------------------------|
| $x=1$ | $ 10\rangle = 1\rangle 0\rangle$ | $H 1\rangle \otimes 0\rangle \rightarrow \left(\frac{ 0\rangle - 1\rangle}{\sqrt{2}} \right) 0\rangle \rightarrow \left(\frac{ 0\rangle 0\rangle - 1\rangle 0\rangle}{\sqrt{2}} \right) \rightarrow \left(\frac{ 0\rangle 0\rangle - 1\rangle 1\rangle}{\sqrt{2}} \right)$ | $ \beta_{1y} \rangle$ |
| $ 1y\rangle$ | —————→ | | |
| xy | $ 11\rangle = 1\rangle 1\rangle$ | $H 1\rangle \otimes 1\rangle \rightarrow \left(\frac{ 0\rangle - 1\rangle}{\sqrt{2}} \right) 1\rangle \rightarrow \left(\frac{ 0\rangle 1\rangle - 1\rangle 1\rangle}{\sqrt{2}} \right) \rightarrow \left(\frac{ 0\rangle 1\rangle - 1\rangle 0\rangle}{\sqrt{2}} \right)$ | $ \beta_{xy} \rangle$ |

ベル基底状態の生成(3)

2-qubitの量子演算

$$|a\rangle|b\rangle = |a,b\rangle$$

$$|a,b\rangle \rightarrow |a,b \oplus a\rangle$$



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

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

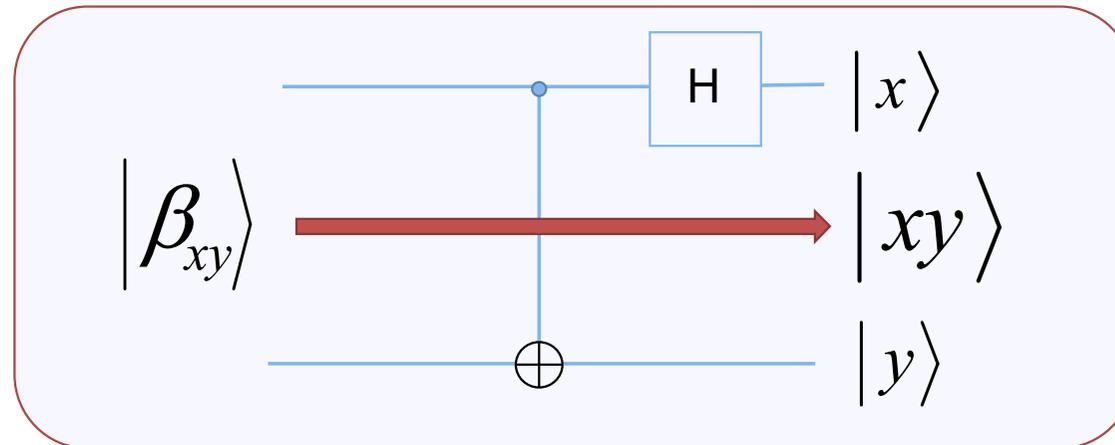
$$|0\rangle|1\rangle \rightarrow \left(\frac{|0\rangle|1\rangle + |1\rangle|0\rangle}{\sqrt{2}} \right)$$

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

Hadamard-gatesと**Controlled-Not gate**の組み合わせで4つのベル基底状態を生成できる。

ベル基底状態の復元(1)

Controlled-Notgateと
Hadamard-gatesの組み合わせで4つのベル基底状態を作った元の状態に復元できる。



Controlled-Not **Hadamard-gates**

$$|\beta_{00}\rangle = \left(\frac{|0\rangle|0\rangle + |1\rangle|1\rangle}{\sqrt{2}} \right) \rightarrow \left(\frac{|0\rangle + |1\rangle}{\sqrt{2}} \right) |0\rangle \rightarrow |0\rangle|0\rangle$$

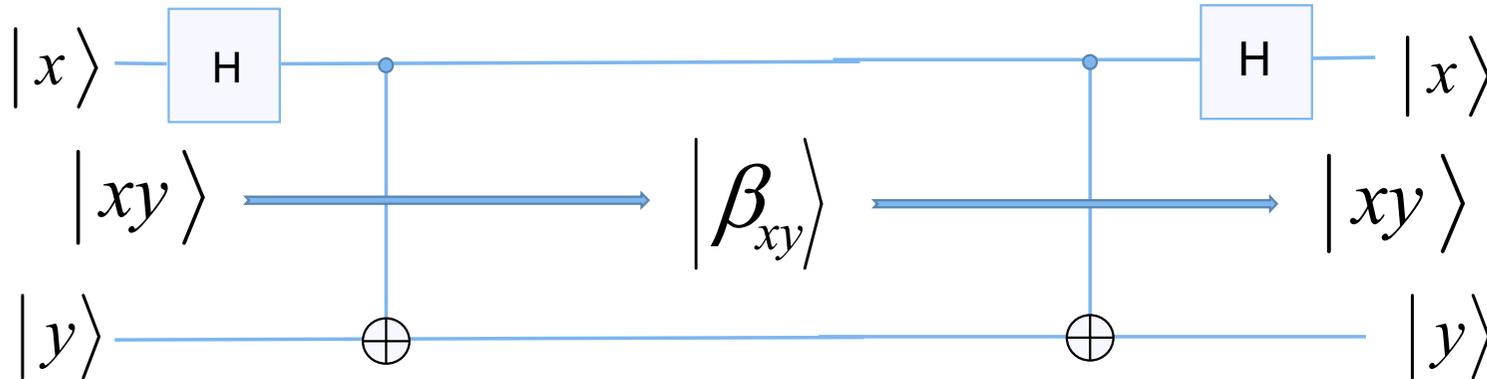
Controlled-Not **Hadamard-gates**

$$|\beta_{10}\rangle = \left(\frac{|0\rangle|0\rangle - |1\rangle|1\rangle}{\sqrt{2}} \right) \rightarrow \left(\frac{|0\rangle - |1\rangle}{\sqrt{2}} \right) |0\rangle \rightarrow |1\rangle|0\rangle$$

$$|\beta_{01}\rangle = \left(\frac{|0\rangle|1\rangle + |1\rangle|0\rangle}{\sqrt{2}} \right) \rightarrow \left(\frac{|0\rangle + |1\rangle}{\sqrt{2}} \right) |1\rangle \rightarrow |0\rangle|1\rangle$$

$$|\beta_{11}\rangle = \left(\frac{|0\rangle|1\rangle - |1\rangle|0\rangle}{\sqrt{2}} \right) \rightarrow \left(\frac{|0\rangle - |1\rangle}{\sqrt{2}} \right) |1\rangle \rightarrow |1\rangle|1\rangle$$

ベル基底状態の復元(2)



$$H|a\rangle = \sum_{b=0,1} \frac{1}{\sqrt{2}} (-1)^{a \cdot b} |b\rangle$$

Controlled-Notgateと
Hadamard-gatesの組み合わせで4つのベル基底状態を作った元の状態に復元できる。

$$|0\rangle|y\rangle \rightarrow H|0\rangle \otimes |y\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}} (|0\rangle + (-1)^0 |1\rangle) \otimes |y\rangle \rightarrow \frac{1}{\sqrt{2}} (|0\rangle|y\rangle + |1\rangle|y\rangle) \rightarrow \frac{1}{\sqrt{2}} (|0\rangle|y\rangle + |1\rangle|\bar{y}\rangle)$$

$$|1\rangle|y\rangle \rightarrow H|1\rangle \otimes |y\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}} (|0\rangle + (-1)^1 |1\rangle) \otimes |y\rangle \rightarrow \frac{1}{\sqrt{2}} (|0\rangle|y\rangle - |1\rangle|y\rangle) \rightarrow \frac{1}{\sqrt{2}} (|0\rangle|y\rangle - |1\rangle|\bar{y}\rangle)$$

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

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

ベル基底への変換(1)

$|0\rangle$ と $|1\rangle$ は、**Hadamard**変換により次の基底に変換される。 \rightarrow $|+\rangle = \left(\frac{|0\rangle + |1\rangle}{\sqrt{2}}\right)$ $|-\rangle = \left(\frac{|0\rangle - |1\rangle}{\sqrt{2}}\right)$

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

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

$$|+\rangle + |-\rangle = \frac{2|0\rangle}{\sqrt{2}} \quad \frac{|+\rangle + |-\rangle}{\sqrt{2}} = |0\rangle \quad |+\rangle - |-\rangle = \frac{2|1\rangle}{\sqrt{2}} \quad \frac{|+\rangle - |-\rangle}{\sqrt{2}} = |1\rangle$$

$$|\psi\rangle = \alpha|0\rangle + \beta|1\rangle = \alpha\left(\frac{|+\rangle + |-\rangle}{\sqrt{2}}\right) + \beta\left(\frac{|+\rangle - |-\rangle}{\sqrt{2}}\right) \rightarrow |\psi\rangle = \frac{(\alpha + \beta)}{\sqrt{2}}|+\rangle + \frac{(\alpha - \beta)}{\sqrt{2}}|-\rangle$$

量子テレポーテーションとは

適当な量子状態 $|\psi\rangle_V = \alpha|0\rangle_V + \beta|1\rangle_V$ を遠隔地に送り届けるテクニック

- 送信者Aliceと受信者Bobが、お互いにエンタングル(量子もつれ)した量子系を保持している。
- 送信者Aliceと受信者Bobが古典的な通信路を確保している。

送信側

$|\psi\rangle_V = \alpha|0\rangle_V + \beta|1\rangle_V$ を制御bitとしエンタングルした量子ビットの片方(Alice側)にcontrolled-gate操作をする。
 $|\psi\rangle_V = \alpha|0\rangle_V + \beta|1\rangle_V$ にHadamard-gate操作をする。

この二つのビットの0、1を測定する。その測定結果x、yを(古典的に)送信先Bobに伝える。

受信側

送信者Aliceから測定結果x,yを受け取る。

y=1なら、エンタングルした量子ビットの片方(Bob側)にXゲート进行操作する。

x=1なら、エンタングルした量子ビットの片方(Bob側)にZゲート进行操作する。

Bob側の量子ビットが $|\psi\rangle_V = \alpha|0\rangle_V + \beta|1\rangle_V$ となり量子情報の受け取りが完了。

量子テレポーテーション(1)

$$|\psi\rangle_V = \alpha|0\rangle_V + \beta|1\rangle_V$$

$$|\beta_{00}\rangle_{AB} = \frac{1}{\sqrt{2}}(|0\rangle_A|0\rangle_B + |1\rangle_A|1\rangle_B)$$

初期状態

目標 →

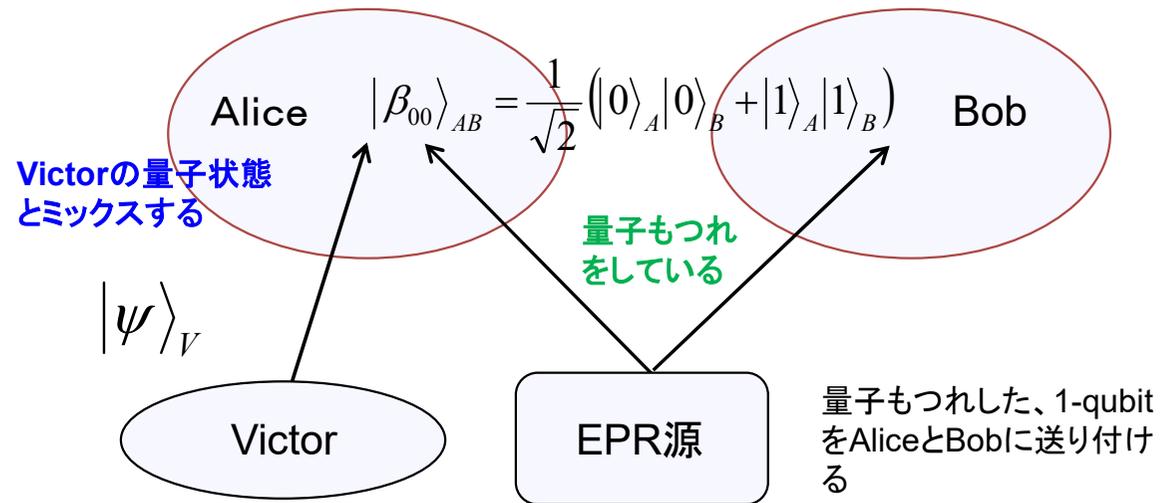
Vicorの持つ量子情報を完全にBobに**移転**させること。

$$|\psi\rangle_V |\beta_{00}\rangle_{AB} = \frac{1}{2} |\beta_{00}\rangle_{VA} |\psi\rangle_B + \frac{1}{2} |\beta_{01}\rangle_{VA} Z |\psi\rangle_B + \frac{1}{2} |\beta_{10}\rangle_{VA} X |\psi\rangle_B + \frac{1}{2} |\beta_{11}\rangle_{VA} XZ |\psi\rangle_B$$

VとABの状態の積

VAとBの状態の積の基底により状態を表している

二人は地理的に遠く離れている



量子テレポーテーション(2)

$$|\psi\rangle_V |\beta_{00}\rangle_{AB} = \frac{1}{2} |\beta_{00}\rangle_{VA} |\psi\rangle_B + \frac{1}{2} |\beta_{01}\rangle_{VA} X |\psi\rangle_B + \frac{1}{2} |\beta_{10}\rangle_{VA} Z |\psi\rangle_B + \frac{1}{2} |\beta_{11}\rangle_{VA} XZ |\psi\rangle_B$$

上記式の左辺が、ベル基底で展開されると右辺の式に展開されることを証明をする。

①左辺の計算

$$|\psi\rangle_V |\beta_{00}\rangle_{AB} = (\alpha|0\rangle + \beta|1\rangle) \left(\frac{|0\rangle|0\rangle + |1\rangle|1\rangle}{\sqrt{2}} \right)$$

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

$$= \frac{1}{\sqrt{2}} (\alpha|000\rangle + \alpha|011\rangle + \beta|100\rangle + \beta|111\rangle) = \frac{\alpha|000\rangle}{\sqrt{2}} + \frac{\alpha|011\rangle}{\sqrt{2}} + \frac{\beta|100\rangle}{\sqrt{2}} + \frac{\beta|111\rangle}{\sqrt{2}}$$

$$|\psi\rangle_V |\beta_{00}\rangle_{AB} = \frac{\alpha|000\rangle}{\sqrt{2}} + \frac{\alpha|011\rangle}{\sqrt{2}} + \frac{\beta|100\rangle}{\sqrt{2}} + \frac{\beta|111\rangle}{\sqrt{2}}$$

量子テレポーテーション(3)

$$|\psi\rangle_V |\beta_{00}\rangle_{AB} = \frac{1}{2} |\beta_{00}\rangle_{VA} |\psi\rangle_B + \frac{1}{2} |\beta_{01}\rangle_{VA} X|\psi\rangle_B + \frac{1}{2} |\beta_{10}\rangle_{VA} Z|\psi\rangle_B + \frac{1}{2} |\beta_{11}\rangle_{VA} XZ|\psi\rangle_B$$

②右辺の計算

$$|\beta_{00}\rangle_{VA} |\psi\rangle_B = \left(\frac{|0\rangle|0\rangle + |1\rangle|1\rangle}{\sqrt{2}} \right) (\alpha|0\rangle + \beta|1\rangle) = \frac{\alpha|000\rangle}{\sqrt{2}} + \frac{\alpha|110\rangle}{\sqrt{2}} + \frac{\beta|001\rangle}{\sqrt{2}} + \frac{\beta|111\rangle}{\sqrt{2}}$$

$$|\beta_{01}\rangle_{VA} X|\psi\rangle_B = \left(\frac{|0\rangle|1\rangle + |1\rangle|0\rangle}{\sqrt{2}} \right) (\alpha|1\rangle + \beta|0\rangle) = \frac{\alpha|011\rangle}{\sqrt{2}} + \frac{\alpha|101\rangle}{\sqrt{2}} + \frac{\beta|010\rangle}{\sqrt{2}} + \frac{\beta|100\rangle}{\sqrt{2}}$$

$$|\beta_{10}\rangle_{VA} Z|\psi\rangle_B = \left(\frac{|0\rangle|0\rangle - |1\rangle|1\rangle}{\sqrt{2}} \right) (\alpha|0\rangle - \beta|1\rangle) = \frac{\alpha|000\rangle}{\sqrt{2}} - \frac{\alpha|110\rangle}{\sqrt{2}} - \frac{\beta|001\rangle}{\sqrt{2}} + \frac{\beta|111\rangle}{\sqrt{2}}$$

$$|\beta_{11}\rangle_{VA} XZ|\psi\rangle_B = \left(\frac{|0\rangle|1\rangle - |1\rangle|0\rangle}{\sqrt{2}} \right) (\alpha|1\rangle - \beta|0\rangle) = \frac{\alpha|011\rangle}{\sqrt{2}} - \frac{\alpha|101\rangle}{\sqrt{2}} - \frac{\beta|010\rangle}{\sqrt{2}} + \frac{\beta|100\rangle}{\sqrt{2}}$$

$$|\beta_{00}\rangle_{VA} |\psi\rangle_B + |\beta_{01}\rangle_{VA} X|\psi\rangle_B + |\beta_{10}\rangle_{VA} Z|\psi\rangle_B + \frac{1}{2} |\beta_{11}\rangle_{VA} XZ|\psi\rangle_B = \frac{2\alpha|000\rangle}{\sqrt{2}} + \frac{2\alpha|011\rangle}{\sqrt{2}} + \frac{2\beta|100\rangle}{\sqrt{2}} + \frac{2\beta|111\rangle}{\sqrt{2}}$$

$$\frac{1}{2} |\beta_{00}\rangle_{VA} |\psi\rangle_B + \frac{1}{2} |\beta_{01}\rangle_{VA} X|\psi\rangle_B + \frac{1}{2} |\beta_{10}\rangle_{VA} Z|\psi\rangle_B + \frac{1}{2} |\beta_{11}\rangle_{VA} XZ|\psi\rangle_B = \frac{\alpha|000\rangle}{\sqrt{2}} + \frac{\alpha|011\rangle}{\sqrt{2}} + \frac{\beta|100\rangle}{\sqrt{2}} + \frac{\beta|111\rangle}{\sqrt{2}}$$

$$|\psi\rangle = \alpha|0\rangle + \beta|1\rangle$$

$$X|\psi\rangle = \beta|0\rangle + \alpha|1\rangle$$

$$Y|\psi\rangle = -i\beta|0\rangle + i\alpha|1\rangle$$

$$Z|\psi\rangle = \alpha|0\rangle - \beta|1\rangle$$

$$XZ|\psi\rangle = \alpha|1\rangle - \beta|0\rangle$$

$$|\beta_{00}\rangle = \frac{|0\rangle|0\rangle + |1\rangle|1\rangle}{\sqrt{2}}$$

$$|\beta_{01}\rangle = \frac{|0\rangle|1\rangle + |1\rangle|0\rangle}{\sqrt{2}}$$

$$|\beta_{10}\rangle = \frac{|0\rangle|0\rangle - |1\rangle|1\rangle}{\sqrt{2}}$$

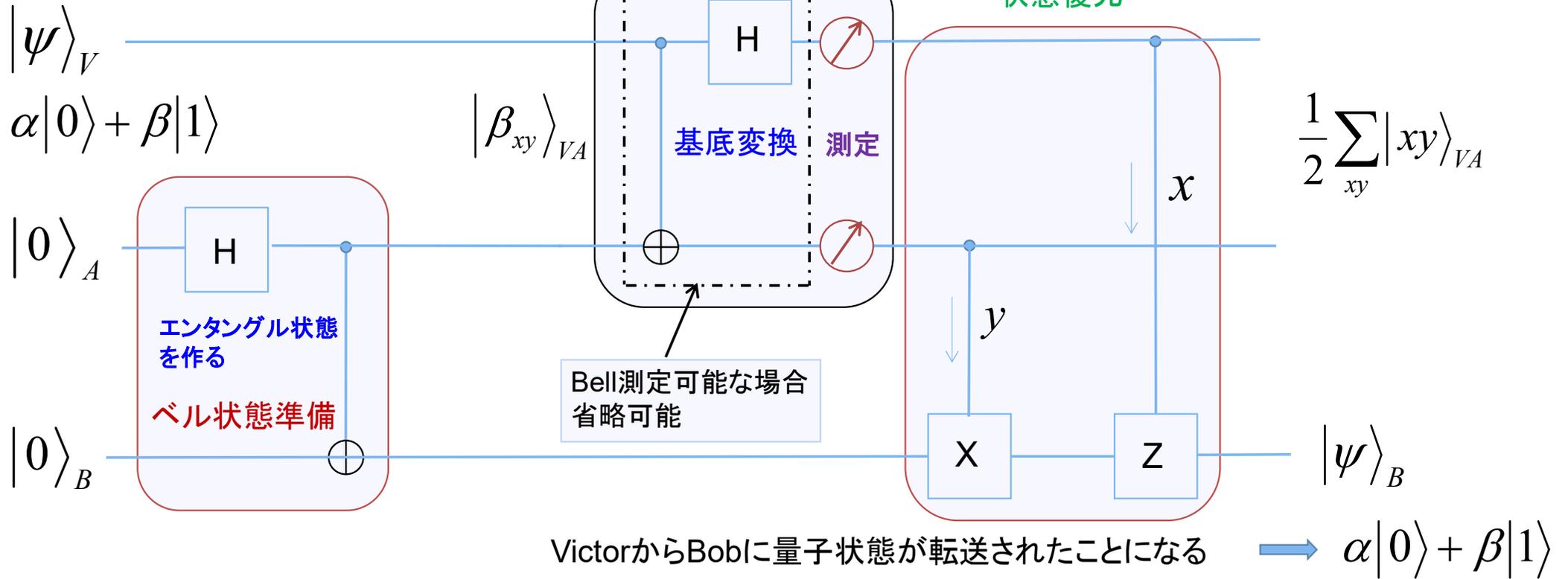
$$|\beta_{11}\rangle = \frac{|0\rangle|1\rangle - |1\rangle|0\rangle}{\sqrt{2}}$$

量子テレポーテーションの流れ図

$$|\psi\rangle_V |\beta_{00}\rangle_{AB} = \frac{1}{2} \sum_{xy} |\beta_{xy}\rangle_{VA} X^y Z^x |\psi\rangle_B$$

$$\sum_{x,y} \frac{1}{2} |xy\rangle_{VA} X^y Z^x |\psi\rangle_B$$

状態復元



ベル基底による式の展開(1)

$$\begin{array}{ll}
 |\beta_{00}\rangle = \frac{|0\rangle|0\rangle + |1\rangle|1\rangle}{\sqrt{2}} & |\beta_{01}\rangle = \frac{|0\rangle|1\rangle + |1\rangle|0\rangle}{\sqrt{2}} \\
 |\beta_{10}\rangle = \frac{|0\rangle|0\rangle - |1\rangle|1\rangle}{\sqrt{2}} & |\beta_{11}\rangle = \frac{|0\rangle|1\rangle - |1\rangle|0\rangle}{\sqrt{2}}
 \end{array}
 \quad \rightarrow \quad
 \begin{array}{ll}
 \frac{|\beta_{00}\rangle + |\beta_{10}\rangle}{\sqrt{2}} = |0\rangle|0\rangle & \frac{|\beta_{01}\rangle + |\beta_{11}\rangle}{\sqrt{2}} = |0\rangle|1\rangle \\
 \frac{|\beta_{00}\rangle - |\beta_{10}\rangle}{\sqrt{2}} = |1\rangle|1\rangle & \frac{|\beta_{01}\rangle - |\beta_{11}\rangle}{\sqrt{2}} = |1\rangle|0\rangle
 \end{array}$$

$$\begin{aligned}
 |\psi\rangle_V |\beta_{00}\rangle_{AB} &= \frac{\alpha|000\rangle}{\sqrt{2}} + \frac{\alpha|011\rangle}{\sqrt{2}} + \frac{\beta|100\rangle}{\sqrt{2}} + \frac{\beta|111\rangle}{\sqrt{2}} \quad \text{をベル基底により式の展開をする} \\
 &= \left(\frac{|\beta_{00}\rangle + |\beta_{10}\rangle}{\sqrt{2}} \right) \frac{\alpha|0\rangle}{\sqrt{2}} + \left(\frac{|\beta_{01}\rangle + |\beta_{11}\rangle}{\sqrt{2}} \right) \frac{\alpha|1\rangle}{\sqrt{2}} + \left(\frac{|\beta_{01}\rangle - |\beta_{11}\rangle}{\sqrt{2}} \right) \frac{\beta|0\rangle}{\sqrt{2}} + \left(\frac{|\beta_{00}\rangle - |\beta_{10}\rangle}{\sqrt{2}} \right) \frac{\beta|1\rangle}{\sqrt{2}} \\
 &= \frac{1}{2} (|\beta_{00}\rangle + |\beta_{10}\rangle) \alpha|0\rangle + \frac{1}{2} (|\beta_{01}\rangle + |\beta_{11}\rangle) \alpha|1\rangle + \frac{1}{2} (|\beta_{01}\rangle - |\beta_{11}\rangle) \beta|0\rangle + \frac{1}{2} (|\beta_{00}\rangle - |\beta_{10}\rangle) \beta|1\rangle \\
 &= \frac{1}{2} (|\beta_{00}\rangle \alpha|0\rangle + |\beta_{10}\rangle \alpha|0\rangle) + \frac{1}{2} (|\beta_{01}\rangle \alpha|1\rangle + |\beta_{11}\rangle \alpha|1\rangle) + \frac{1}{2} (|\beta_{01}\rangle \beta|0\rangle - |\beta_{11}\rangle \beta|0\rangle) + \frac{1}{2} (|\beta_{00}\rangle \beta|1\rangle - |\beta_{10}\rangle \beta|1\rangle)
 \end{aligned}$$

ベル基底による式の展開(2)

$$\begin{aligned} &= \frac{1}{2}(|\beta_{00}\rangle\alpha|0\rangle + |\beta_{10}\rangle\alpha|0\rangle) + \frac{1}{2}(|\beta_{01}\rangle\alpha|1\rangle + |\beta_{11}\rangle\alpha|1\rangle) + \frac{1}{2}(|\beta_{01}\rangle\beta|0\rangle - |\beta_{11}\rangle\beta|0\rangle) + \frac{1}{2}(|\beta_{00}\rangle\beta|1\rangle - |\beta_{10}\rangle\beta|1\rangle) \\ &= \frac{1}{2}|\beta_{00}\rangle(\alpha|0\rangle + \beta|1\rangle) + \frac{1}{2}|\beta_{01}\rangle(\alpha|1\rangle + \beta|0\rangle) + \frac{1}{2}|\beta_{10}\rangle(\alpha|0\rangle - \beta|1\rangle) + \frac{1}{2}|\beta_{11}\rangle(\alpha|1\rangle - \beta|0\rangle) \\ &= \frac{1}{2}|\beta_{00}\rangle(\alpha|0\rangle + \beta|1\rangle) + \frac{1}{2}|\beta_{01}\rangle X(\alpha|0\rangle + \beta|1\rangle) + \frac{1}{2}|\beta_{10}\rangle Z(\alpha|0\rangle + \beta|1\rangle) + \frac{1}{2}|\beta_{11}\rangle XZ(\alpha|0\rangle + \beta|1\rangle) \end{aligned}$$

$$|\psi\rangle_V |\beta_{00}\rangle_{AB} = \frac{1}{2}|\beta_{00}\rangle_{VA} |\psi\rangle_B + \frac{1}{2}|\beta_{01}\rangle_{VA} X|\psi\rangle_B + \frac{1}{2}|\beta_{10}\rangle_{VA} Z|\psi\rangle_B + \frac{1}{2}|\beta_{11}\rangle_{VA} XZ|\psi\rangle_B$$

$$|\psi\rangle_V |\beta_{00}\rangle_{AB} = \sum_{x,y} \frac{1}{2} |\beta_{xy}\rangle_{VA} X^y Z^x |\psi\rangle_B \quad \text{ベル基底による式の展開完了。}$$

ベル基底状態の準備及び展開

①初期状態

$$\begin{aligned} |\psi\rangle_V |00\rangle_{AB} &= (\alpha|0\rangle + \beta|1\rangle) \otimes |00\rangle \\ &= \alpha|000\rangle + \beta|100\rangle \end{aligned}$$

②2項目(A側)にアダマール変換をする。

$$\begin{aligned} &= \alpha|0\rangle \left(\frac{|0\rangle + |1\rangle}{\sqrt{2}} \right) |0\rangle + \beta|1\rangle \left(\frac{|0\rangle + |1\rangle}{\sqrt{2}} \right) |0\rangle \\ &= \left(\frac{\alpha|0\rangle|0\rangle|0\rangle + \alpha|0\rangle|1\rangle|0\rangle}{\sqrt{2}} \right) + \left(\frac{\beta|1\rangle|0\rangle|0\rangle + \beta|1\rangle|1\rangle|0\rangle}{\sqrt{2}} \right) \\ &= \left(\frac{\alpha|000\rangle + \alpha|010\rangle}{\sqrt{2}} \right) + \left(\frac{\beta|100\rangle + \beta|110\rangle}{\sqrt{2}} \right) \end{aligned}$$

③2項目3項目(B側)にCNOT変換をする。

$$= \left(\frac{\alpha|000\rangle + \alpha|011\rangle}{\sqrt{2}} \right) + \left(\frac{\beta|100\rangle + \beta|111\rangle}{\sqrt{2}} \right)$$

④状態準備完了

$$\frac{\alpha|000\rangle}{\sqrt{2}} + \frac{\alpha|011\rangle}{\sqrt{2}} + \frac{\beta|100\rangle}{\sqrt{2}} + \frac{\beta|111\rangle}{\sqrt{2}} = |\psi\rangle_V |\beta_{00}\rangle_{AB} \quad * \text{証明は補足にて}$$

⑤1項目2項目にCNOT変換をする。

$$\frac{\alpha|000\rangle}{\sqrt{2}} + \frac{\alpha|011\rangle}{\sqrt{2}} + \frac{\beta|110\rangle}{\sqrt{2}} + \frac{\beta|101\rangle}{\sqrt{2}}$$

⑤⑥でベル基底から元の $|xy\rangle$ 基底に変換する

⑥1項目にアダマール変換をする。

$$\begin{aligned} &\alpha \left(\frac{|0\rangle + |1\rangle}{\sqrt{2}} \right) \frac{|00\rangle}{\sqrt{2}} + \alpha \left(\frac{|0\rangle + |1\rangle}{\sqrt{2}} \right) \frac{|11\rangle}{\sqrt{2}} + \beta \left(\frac{|0\rangle - |1\rangle}{\sqrt{2}} \right) \frac{|10\rangle}{\sqrt{2}} + \beta \left(\frac{|0\rangle - |1\rangle}{\sqrt{2}} \right) \frac{|01\rangle}{\sqrt{2}} \\ &\alpha \left(\frac{|000\rangle + |100\rangle}{2} \right) + \alpha \left(\frac{|011\rangle + |111\rangle}{2} \right) + \beta \left(\frac{|010\rangle - |110\rangle}{2} \right) + \beta \left(\frac{|001\rangle - |101\rangle}{2} \right) \end{aligned}$$

$$\left(\frac{\alpha|000\rangle + \alpha|100\rangle}{2} \right) + \left(\frac{\alpha|011\rangle + \alpha|111\rangle}{2} \right) + \left(\frac{\beta|010\rangle - \beta|110\rangle}{2} \right) + \left(\frac{\beta|001\rangle - \beta|101\rangle}{2} \right)$$

$$|00\rangle \left(\frac{\alpha|0\rangle + \beta|1\rangle}{2} \right) + |01\rangle \left(\frac{\alpha|1\rangle + \beta|0\rangle}{2} \right) + |10\rangle \left(\frac{\alpha|0\rangle - \beta|1\rangle}{2} \right) + |11\rangle \left(\frac{\alpha|1\rangle - \beta|0\rangle}{2} \right)$$

基底変換後の量子テレポーテーションの完了

$$\frac{1}{2}|00\rangle(\alpha|0\rangle + \beta|1\rangle) + \frac{1}{2}|01\rangle(\alpha|1\rangle + \beta|0\rangle) + \frac{1}{2}|10\rangle(\alpha|0\rangle - \beta|1\rangle) + \frac{1}{2}|11\rangle(\alpha|1\rangle - \beta|0\rangle)$$

$$\frac{1}{2}|00\rangle(\alpha|0\rangle + \beta|1\rangle) + \frac{1}{2}|01\rangle X(\alpha|0\rangle + \beta|1\rangle) + \frac{1}{2}|10\rangle Z(\alpha|0\rangle + \beta|1\rangle) + \frac{1}{2}|11\rangle XZ(\alpha|0\rangle + \beta|1\rangle)$$

$$\frac{1}{2}|00\rangle|\psi\rangle_B + \frac{1}{2}|01\rangle X|\psi\rangle_B + \frac{1}{2}|10\rangle Z|\psi\rangle_B + \frac{1}{2}|11\rangle XZ|\psi\rangle_B \quad \rightarrow \quad \sum_{x,y} \frac{1}{2}|xy\rangle X^y Z^x |\psi\rangle_B \quad \text{ベル状態からの基底変換}$$

Victorの量子状態がBobの量子状態に完全転送される。

たとえば、Aliceが01と測定したことを古典的方法でBobに連絡し操作Xを加えると、Victorの量子状態がBobに完全転送されたことになる。

Aliceから送られてきた古典情報を使って、基底変換して表わされる重なり合った4種類の波動関数の中から、Bobは波動関数を選び出したに過ぎない。

- .ベル基底変換で状態準備
- .Aliceによるベル測定(ベル基底による測定)更に基底変換した後でもよい。
- .古典的連絡手段によりベル測定結果の伝達 x, y の値を伝達する。
- .Bobによる状態の復元 Aliceからの情報に従いゲート操作を行う。

行列の縦ベクトル(補足)

次の4行4列の行列の1列目の縦ベクトルの成分を取り出すときには、下記の通り1行目が1で他は0の縦ベクトルとの積をとれば取り出せる。

$$\begin{bmatrix} 2 & 4 & 9 & 6 \\ 1 & 5 & 7 & 3 \\ 0 & 3 & 2 & 1 \\ 1 & 2 & 6 & 1 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} 2 & 4 & 9 & 6 \\ 1 & 5 & 7 & 3 \\ 0 & 3 & 2 & 1 \\ 1 & 2 & 6 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

同様に2列目以降も、2行目のみが1の縦ベクトルとの積で取り出して、n列目の縦ベクトルを取り出す場合n行目のみが1で他は0の縦ベクトルとの積を取ればいいことがわかる。

$$\begin{bmatrix} 2 & 4 & 9 & 6 \\ 1 & 5 & 7 & 3 \\ 0 & 3 & 2 & 1 \\ 1 & 2 & 6 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 4 \\ 5 \\ 3 \\ 2 \end{bmatrix} \quad \begin{bmatrix} 2 & 4 & 9 & 6 \\ 1 & 5 & 7 & 3 \\ 0 & 3 & 2 & 1 \\ 1 & 2 & 6 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 9 \\ 7 \\ 2 \\ 6 \end{bmatrix} \quad \begin{bmatrix} 2 & 4 & 9 & 6 \\ 1 & 5 & 7 & 3 \\ 0 & 3 & 2 & 1 \\ 1 & 2 & 6 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 6 \\ 3 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} & a_{14} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} & a_{24} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} & a_{34} \\ a_{41} & a_{42} & a_{43} & a_{44} \end{bmatrix} \quad B = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ b_3 \\ b_4 \end{bmatrix}$$

n行n列の正方行列のk列の縦成分を取り出した縦ベクトルは、k行目のみ1で他は0となる縦行列Bの成分は $b_j = \delta_{jk}$ となり

$$c_i = \sum_{j=1}^n a_{ij} b_j = \sum_{j=1}^n a_{ij} \delta_{jk} = a_{ik}$$

で確かに行列Aのk列の成分となることが示される。

ユニタリー行列(補足)

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & a_{13} & a_{14} \\ a_{21} & a_{22} & a_{23} & a_{24} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} & a_{34} \\ a_{41} & a_{42} & a_{43} & a_{44} \end{bmatrix}$$

また、正方行列Aのk列とs列との内積が次の関係にある時

$$\delta_{ks} = \sum_{i=1}^n a_{ik}^* a_{is}$$

の関係を満たす行列はユニタリー行列になる。

行列Aの転置共役な行列 A^{*t} をとると

$$a_{ki}^{t*} = a_{ik}^* \quad \text{なので}$$

$$\delta_{ks} = \sum_{i=1}^n a_{ki}^{t*} a_{is}$$

$$\therefore A^{t*} A = I$$

となり行列Aと行列Aと転置共役な行列との積が単位行列となり行列Aがユニタリー行列であることを示している。

$$\begin{aligned} \vec{f}_k &= \begin{bmatrix} a_{1k} \\ a_{2k} \\ a_{3k} \\ a_{4k} \end{bmatrix} & \vec{f}_s &= \begin{bmatrix} a_{1s} \\ a_{2s} \\ a_{3s} \\ a_{4s} \end{bmatrix} & \vec{f}_k \cdot \vec{f}_s &= \delta_{ks} \\ A &= (\vec{f}_1, \vec{f}_2, \dots, \vec{f}_n) \end{aligned}$$

ベル状態の生成 (補足 1)

$$|\psi\rangle_V |00\rangle_{AB} = (\alpha|0\rangle + \beta|1\rangle) \otimes |00\rangle \quad \xrightarrow{\text{Hadamard-gates, Controlled-Not}} \quad \frac{\alpha|000\rangle}{\sqrt{2}} + \frac{\alpha|011\rangle}{\sqrt{2}} + \frac{\beta|100\rangle}{\sqrt{2}} + \frac{\beta|111\rangle}{\sqrt{2}}$$

$$\left(\frac{\alpha|000\rangle}{\sqrt{2}} + \frac{\beta|100\rangle}{\sqrt{2}} \right) + \left(\frac{\alpha|011\rangle}{\sqrt{2}} + \frac{\beta|111\rangle}{\sqrt{2}} \right) = (\alpha|0\rangle + \beta|1\rangle) \frac{|00\rangle}{\sqrt{2}} + (\alpha|0\rangle + \beta|1\rangle) \frac{|11\rangle}{\sqrt{2}} = (\alpha|0\rangle + \beta|1\rangle) \left(\frac{|00\rangle + |11\rangle}{\sqrt{2}} \right)$$

$$= |\psi\rangle_V |\beta_{00}\rangle_{AB}$$

$$\therefore |\psi\rangle_V |\beta_{00}\rangle_{AB} = \frac{\alpha|000\rangle}{\sqrt{2}} + \frac{\alpha|011\rangle}{\sqrt{2}} + \frac{\beta|100\rangle}{\sqrt{2}} + \frac{\beta|111\rangle}{\sqrt{2}}$$

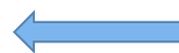
ベル基底による式の展開



$$|\psi\rangle_V |\beta_{00}\rangle_{AB} = \sum_{x,y} \frac{1}{2} |\beta_{xy}\rangle_{VA} X^y Z^x |\psi\rangle_B$$

Hadamard-gates

Controlled-Not



Controlled-Not

Hadamard-gates



$$\sum_{x,y} \frac{1}{2} |xy\rangle X^y Z^x |\psi\rangle_B$$

ベル状態の生成 (補足2)

$$\frac{1}{2}|00\rangle|\psi\rangle_B + \frac{1}{2}|01\rangle X|\psi\rangle_B + \frac{1}{2}|10\rangle Z|\psi\rangle_B + \frac{1}{2}|11\rangle XZ|\psi\rangle_B$$

$$\longrightarrow \frac{1}{2}H|0\rangle|0\rangle|\psi\rangle_B + \frac{1}{2}H|0\rangle|1\rangle X|\psi\rangle_B + \frac{1}{2}H|1\rangle|0\rangle Z|\psi\rangle_B + \frac{1}{2}H|1\rangle|1\rangle XZ|\psi\rangle_B$$

Hadamard-gates

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

$$\frac{1}{2}\left(\frac{|0\rangle|0\rangle+|1\rangle|0\rangle}{\sqrt{2}}\right)|\psi\rangle_B + \frac{1}{2}\left(\frac{|0\rangle|1\rangle+|1\rangle|1\rangle}{\sqrt{2}}\right)X|\psi\rangle_B + \frac{1}{2}\left(\frac{|0\rangle|0\rangle-|1\rangle|0\rangle}{\sqrt{2}}\right)Z|\psi\rangle_B + \frac{1}{2}\left(\frac{|0\rangle|1\rangle-|1\rangle|1\rangle}{\sqrt{2}}\right)XZ|\psi\rangle_B$$

Controlled-Not

$$\longrightarrow \frac{1}{2}\left(\frac{|0\rangle|0\rangle+|1\rangle|1\rangle}{\sqrt{2}}\right)|\psi\rangle_B + \frac{1}{2}\left(\frac{|0\rangle|1\rangle+|1\rangle|0\rangle}{\sqrt{2}}\right)X|\psi\rangle_B + \frac{1}{2}\left(\frac{|0\rangle|0\rangle-|1\rangle|1\rangle}{\sqrt{2}}\right)Z|\psi\rangle_B + \frac{1}{2}\left(\frac{|0\rangle|1\rangle-|1\rangle|0\rangle}{\sqrt{2}}\right)XZ|\psi\rangle_B$$

$$\frac{1}{2}|\beta_{00}\rangle_{VA}|\psi\rangle_B + \frac{1}{2}|\beta_{01}\rangle_{VA}X|\psi\rangle_B + \frac{1}{2}|\beta_{10}\rangle_{VA}Z|\psi\rangle_B + \frac{1}{2}|\beta_{11}\rangle_{VA}XZ|\psi\rangle_B = \sum_{x,y} \frac{1}{2}|\beta_{xy}\rangle_{VA} X^y Z^x |\psi\rangle_B$$