نظریه اطلاعات کوانتمی ۱، ترم پاییز ۱۳۹۲–۱۳۹۱ مدرسین: ابوالفتح بیگی و امین زاده گوهری

جلسه ۲

فراگیری نظریه ی اطلاعات کوانتمی نیازمند داشتن پیش زمینه در جبرخطی می باشد. این نظریه ترکیب زیبایی از جبرخطی و نظریهی احتمال است که فراگیری هر کدام برای مهارت در نظریه اطلاعات کوانتمی ضروری است. در این درسنامه ابتدا به مرور جبرخطی می پردازیم که هدف اصلی آن آشنایی با نمادگذاری دیراک ۱ و بخشهایی از جبرخطی است که در مکانیک کوانتمی مورد استفاده قرار می گیرند.

۱ فضای برداری

جهت تعریف یک فضای برداری نیازمند یک میدان 7 هستیم. یک میدان مجموعهای از اعداد یا اسکالرها به همراه اعمال جمع و ضرب است که دارای خواصی طبیعی مانند شرکت پذیری، توزیع پذیری و جابجایی باشند. لیست این خواص را می توانید در ویکیپدیا بیابید. در این درس ما تنها به فضاهای برداری روی میدان اعداد مختلط (و در موارد اندکی روی میدان اعداد حقیقی) نیاز داریم. مجموعه $\mathcal V$ را یک فضای برداری روی میدان اعداد مختلط $\mathbb C$ می گوییم هرگاه دو عمل جمع بردارها و ضرب اسکالر بر روی آن تعریف شده باشد:

$$+: \mathcal{V} \times \mathcal{V} \longrightarrow \mathcal{V} \quad , \quad : \mathbb{C} \times \mathcal{V} \longrightarrow \mathcal{V}$$
 (1)

لیست خواص جمع برداری و ضرب اسکالر را میتوانید در ویکیپدیا بیابید.

مثال ۱ فضای برداری \mathbb{R}^2 که شامل زوجهای مرتب (r_1, r_2) از اعداد حقیقی میباشد یک فضای برداری روی میدان اعداد حقیقی است. این فضای برداری متناظر با صفحهی حقیقی (دو بعدی) است.

فضای برداری \mathbb{C}^2 که شامل زوجهای مرتب (c_1,c_2) از اعداد مختلط میباشد یک فضای برداری روی میدان اعداد مختلط است.

هر دوی این فضاهای برداری دو بعدی هستند (مفهوم بعد در ادامه دقیقا تعریف خواهد شد). اما فضاهای برداری با بعد نامحدود هم وجود دارند. مثلا فضای برداری تمامی توابع از بازه [0,1] به اعداد حقیقی یک فضای برداری روی میدان اعداد حقیقی است. در این درس معمولاً با فضاهای برداری با بعد محدود سر و کار داریم.

در نمادگذاری مرسوم که احتمالا با آن آشنایی دارید، بردارها را با نماد \overrightarrow{v} نشان میدهند. اما در این درس ما از نماد $|v\rangle$ برای نشان دادن یک بردار استفاده میکنیم. یعنی بجای اینکه بالای بردار یک فلش بگذریم، بردار را میان دو نماد $|v\rangle$

¹Dirac's notation

^rField

و (محصور می کنیم که به آن "کت" گفته می شود. این نحوه ی نمادگزاری دیراک است؛ اگر چه در ابتدا عجیب به نظر می رسد اما پس از آشنایی با آن سهولت استفاده از آن روشن خواهد شد.

هر فضای برداری شامل یک بردار صفر است با این خاصیت که جمع هر بردار با بردار صفر، همان بردار است. ما این بردار صفر را با نماد 0 نشان می دهیم. بنابراین $0+\overline{v}=\overline{v}$. دقت کنید که ما از نماد $|0\rangle$ برای بردار صفر استفاده نمی کنیم و این تنها استثنا در نماد گذاری دیراک است.

یک زیرفضای برداری به یک زیرمجموعه از $\mathcal V$ گفته میشود که خود یک فضای برداری باشد. برای مثال خطوطی که در صفحهی دو بعدی از مبدا می گذرند زیرفضاهای یک بعدی $\mathbb R^2$ هستند.

برای زیرمجموعهای از بردارها

$$\{|v_0\rangle, |v_1\rangle, |v_2\rangle, \cdots, |v_k\rangle\}$$
 (7)

فضاى پوشش داده شده توسط آنها را اين گونه تعريف مي كنيم:

$$Span(|v_0\rangle, |v_1\rangle, |v_2\rangle, \cdots, |v_k\rangle) = \left\{ \sum_i a_i |v_i\rangle : \quad a_i \in \mathbb{C} \right\}. \tag{7}$$

فضای پوشش داده شده توسط تعدادی بردار همواره یک زیر فضای برداری است.

یک مجموعه از بردارها را مستقل خطی ^۳ می گوییم اگر هیچکدام را نتوان برحسب ترکیب خطی بقیه نوشت. به عبارت دیگر یک مجموعه از بردارها مستقل خطی است اگر هیچ ترکیب خطی ناصفر آنها مساوی بردار صفر نشود.

یک پایه † مجموعهای از بردارهای مستقل خطی است که فضای پوشش داده شده توسط آنها کل فضای برداری شود. یک فضای برداری تعداد زیادی پایه دارد، ولی تعداد اعضای هر پایه عددی ثابت و مستقل از انتخاب پایه است. به تعداد اعضای یک پایه بعد فضای برداری می گویند. همان طور که گفته شد در این درس معمولا بعد فضاهای برداری را متناهی می گیریم: $\mathcal{V} = d < \infty$.

فرض کنید که بردارهای زیر پایهای برای فضا هستند

$$\{|v_0\rangle, |v_1\rangle, |v_2\rangle, \cdots, |v_{d-1}\rangle\}.$$
 (f)

گاهی برای سادگی اعضای پایه $|v_i\rangle$ را با $|i\rangle$ نشان میدهیم. ملاحظه میشود که بردار $|0\rangle$ اولین بردار از مجموعه پایه است و بردار صفر نیست. هر بردار فضای برداری را میتوان به صورت یکتا بر حسب ترکیبی خطی از اعضای پایه نوشت:

$$\forall |v\rangle \in \mathcal{V} \quad \exists \alpha_i, \quad |v\rangle = \sum_{i=0}^{d-1} \alpha_i |v_i\rangle,$$

و لذا به هر بردار، می توان یک بردار ستونی متشکل از ضرایب نسبت داد:

$$|v\rangle \mapsto \begin{pmatrix} \alpha_0 \\ \alpha_1 \\ \vdots \\ \alpha_{d-1} \end{pmatrix}. \tag{(a)}$$

[&]quot;Linearly independent

^{*}Base

دقت کنید که این ضرایب به پایه خاصی که انتخاب کردهایم بستگی دارند. در صورتی که پایه را تغییر دهیم، این ضرایب نیز تغییر میکنند.

نشان می دهیم که در صورتی که پایه را تغییر دهیم، بردار مختصات متناظر در یک ماتریس ضرب می شود که به آن ماتریس تغییر پایه می گویند. فرض کنید که

$$\{|v_0\rangle, |v_1\rangle, |v_2\rangle, \cdots, |v_{d-1}\rangle\}.$$
 (9)

9

$$\{|e_0\rangle, |e_1\rangle, |e_2\rangle, \cdots, |e_{d-1}\rangle\}.$$
 (Y)

دو پایه برای فضای برداری $\mathcal V$ باشند. در این صورت می توانیم بردارهای هر کدام از پایهها را بر حسب بردارهای پایه ی دیگر بسط دهیم. یعنی ضرایب p_{ij} و جود دارند به طوری که

$$|v_j\rangle = \sum_i p_{ij}|e_i\rangle, \quad j = 0, 1, 2, ..., d-1$$

$$|e_{j}\rangle = \sum_{i} q_{ij}|v_{i}\rangle, \quad j = 0, 1, 2, ..., d - 1.$$

حال ماتریس P را که درایه (i,j) شیرابر p_{ij} میباشد، و ماتریس Q که درایه (i,j)اش برابر q_{ij} میباشد را در نظر بگیرید. در این صورت اگر مختصات یک بردار را در پایهی $\{|v_i\rangle\}$ برابر

$$\begin{pmatrix} \alpha_0 \\ \alpha_1 \\ \vdots \\ \alpha_{d-1} \end{pmatrix}.$$

باشد و بخواهیم بردار مختصات در پایهی $\{|e_i
angle\}$ را بیابیم، کافی است که بردار مختصات را در ماتریس P به شکل زیر ϕ

$$P\begin{pmatrix} \alpha_0 \\ \alpha_1 \\ \vdots \\ \alpha_{d-1} \end{pmatrix}.$$

یعنی $|v
angle=\sum_i p_{ij} lpha_j$ که در آن $|v
angle=\sum_i eta_i |e_i
angle$ دلیل این موضوع این است که

$$\begin{split} |v\rangle &= \sum_{j} \alpha_{j} |v_{j}\rangle \\ &= \sum_{j} \alpha_{j} \sum_{i} p_{ij} |e_{i}\rangle \\ &= \sum_{ij} p_{ij} \alpha_{j} |e_{i}\rangle \\ &= \sum_{i} |e_{i}\rangle \left(\sum_{j} p_{ij} \alpha_{j}\right). \end{split}$$

برعکس ماتریس تغییر پایه، از پایهی $\{|v_i\rangle\}$ به پایهی $\{|v_i\rangle\}$ برابر Q است. اگر از پایهی $\{|v_i\rangle\}$ شروع کنیم، به پایهی از پایهی QP است. از QP برویم و سپس به همان پایهی $\{|v_i\rangle\}$ برگردیم ماتریس متناظر این دو تغییر پایه برابر حاصلضرب QP است. اظرف دیگر وقتی به پایهی $\{|v_i\rangle\}$ برمی گردیم باید به همان بردار مختصات اولیه برسیم. در نتیجه میبایست داشته باشیم QP = I و QP = I. پس ماتریس تغییر پایه همواره وارون پذیر است.

۲ ضرب داخلی

مقدمه

در دستگاه مختصات دکارتی با مفهوم ضرب داخلی آشنایی داریم. برای دو بردار با مولفههای حقیقی $(\alpha_0, \alpha_1, \cdots, \alpha_{d-1})$ و $(\beta_0, \beta_1, \cdots, \beta_{d-1})$ مضرب داخلی به شکل $\sum_{i=0}^{d-1} \alpha_i \beta_i$ تعریف می شود که می توان این را بشکل ماتریسی هم نشان داد:

$$(\alpha_0, \alpha_1, \cdots, \alpha_{d-1}) \begin{pmatrix} \beta_0 \\ \beta_1 \\ \vdots \\ \beta_{d-1} \end{pmatrix} = \sum_{i=0}^{d-1} \alpha_i \beta_i$$

چنانچه بخواهیم این تعریف را برای بردارهای با مولفههای مختلط تعمیم دهیم، منطقی است که آن را به شکل زیر تعریف کنیم

$$(\alpha_0^*, \alpha_1^*, \cdots, \alpha_{d-1}^*) \begin{pmatrix} \beta_0 \\ \beta_1 \\ \vdots \\ \beta_{d-1} \end{pmatrix} = \sum_{i=0}^{d-1} \alpha_i^* \beta_i$$

که منظور از α مزدوج مختلط α است. دلیل استفاده از مزدوج مختلط این است که ضرب داخلی یک بردار با خودش عددی حقیقی و نامنفی و برابر مجذور طول آن شود. توجه کنید که با در نظر گرفتن مزدوج مختلط تقارن ضرب داخلی از بین می رود. یعنی در حالت کلی

$$(\alpha_0^*, \alpha_1^*, \cdots, \alpha_{d-1}^*) \begin{pmatrix} \beta_0 \\ \beta_1 \\ \vdots \\ \beta_{d-1} \end{pmatrix} \neq (\beta_0^*, \beta_1^*, \cdots, \beta_{d-1}^*) \begin{pmatrix} \alpha_0 \\ \alpha_1 \\ \vdots \\ \alpha_{d-1} \end{pmatrix}$$

پس در محاسبهی ضرب داخلی باید حواسمان باشد که کدام بردار را اولی مینویسیم، و کدام بردار را دوم. حال که بحثهای کیفی را انجام دادیم وارد تعریف دقیق ریاضی میشویم.

تعریف دقیق ریاضی

عمل دوتایی $\mathcal{V} \times \mathcal{V} \longrightarrow \mathbb{C}$ را یک ضرب داخلی می گوییم هرگاه در شرایط زیر صدق کند:

۱. نسبت به مولفه دوم خطی باشد:

$$(|\upsilon\rangle, \alpha|\omega\rangle + |\omega'\rangle) = \alpha(|\upsilon\rangle, |\omega\rangle) + (|\upsilon\rangle, |\omega'\rangle)$$

۲. وقتی جای بردارها را عوض می کنیم مزدوج شود:

$$(|v\rangle, |\omega\rangle) = (|\omega\rangle, |v\rangle)^*$$

۳. حاصلضرب داخلی هر بردار با خودش عددی حقیقی و نامنفی باشد:

$$(|\upsilon\rangle, |\upsilon\rangle) \ge 0$$

و همچنین

$$(|\upsilon\rangle, |\upsilon\rangle) = 0 \Longleftrightarrow |\upsilon\rangle = 0$$

توجه کنید که از خاصیتهای ۱ و ۲ نتیجه می شود که:

$$(\alpha | \upsilon \rangle, |\omega \rangle) = \alpha^*(|\upsilon \rangle, |\omega \rangle).$$

اگر یک فضای برداری مجهز به ضرب داخلی باشد می توان برای آن «پایه ی متعامد یکه» در نظر گرفت. یک پایه ی متعامد یکه 0 پایه یایه نظر باشد. به عبارت متعامد یکه 0 پایه یایه نظر باشد. به عبارت در خودش 0 باشد. به عبارت دیگر 0 باشد یکه برای 0 باشد یک پایه ی متعامد یکه برای 0 باشد باشد یک پایه ی متعامد یک برای 0 باشد باشد یک پایه ی متعامد یک برای 0 باشد باشد یک پایه ی متعامد یک برای باشد یک پایه ی متعامد یک برای باشد باشد یک پایه ی متعامد یک برای باشد یک پایه ی برای باشد یک پایه یک پایه ی برای باشد یک پایه یک پایم یک پایه یک پایه یک پایه یک پایه یک پایم یک

$$(|i\rangle, |j\rangle) = \delta_{ij}$$

که در آن δ_{ij} «دلتای کرونکر» به صورت زیر تعریف می شود

$$\delta_{ij} = \left\{ \begin{array}{ll} 1 & i = j, \\ 0 & i \neq j. \end{array} \right.$$

در این صورت مختصات یک بردار در پایهی متعامد یکه را می توان بر حسب ضرب داخلی محاسبه کرد:

$$|\upsilon\rangle = \sum_{i=0}^{d-1} (|i\rangle, |\upsilon\rangle) |i\rangle.$$

پیش از این دیدیم که با تغییر پایه، مختصات یک بردار در یک ماتریس تغییر پایه ضرب میشود. حال این سؤال مطرح میشود که اگر یک پایه متعامد یکه دیگر تغییر دهیم ماتریس تغییر پایه چه خصوصیتی دارد؟ فرض کنید که

$$\{|v_0\rangle, |v_1\rangle, |v_2\rangle, \cdots, |v_{d-1}\rangle\}$$
 (A)

9

$$\{|e_0\rangle, |e_1\rangle, |e_2\rangle, \cdots, |e_{d-1}\rangle\}$$
 (9)

^aOrthonormal basis

دو پایه متعامد یکه برای فضای برداری $\mathcal V$ باشند. در این صورت برای یافتن ماتریس تغییر پایه بردارهای هر کدام از پایه ها را بر حسب بردارهای پایه دیگر بسط می دهیم. مثلا

$$|v_j\rangle = \sum_i p_{ij} |e_i\rangle, \quad j = 0, 1, 2, ..., d-1$$

از متعامد یکه بودن این بردارها نتیجه می گیریم که

$$\delta_{\ell k} = (|\upsilon_{\ell}\rangle, |\upsilon_{k}\rangle) = \left(\sum_{i} p_{i\ell} |e_{i}\rangle, \sum_{j} p_{jk} |e_{j}\rangle\right)$$
$$= \sum_{i,j} p_{i\ell}^{*} p_{jk} (|e_{i}\rangle, |e_{j}\rangle)$$
$$= \sum_{i} p_{i\ell}^{*} p_{ik}.$$

در نتیجه ستون های ماتریس P خود بردارهایی متعامد یکه را تشکیل می دهند (ضرب داخلی دو ستون متمایز صفر است، و ضرب داخلی یک ستون در خودش یک است). به ماتریس Pای که از این طریق ایجاد می شود ماتریس یکانی P می گویند و دارای این خاصیت است که P P در اینجا منظور از P «ترانهاده مزدوج» ماتریس P است. علامت P «دگیر» خوانده می شود.

تساوی $P^{\dagger}=P^{-1}$ نتیجه می دهد که $P^{\dagger}=P^{-1}$ و همچنین

$$PP^{\dagger} = PP^{-1} = I$$

یعنی سطرهای ماتریس P نیز به هم عمودند. یکی از دلایلی که به چنین ماتریسی یکانی گفته می شود این است که $|\det(P)|=1$ قابل اثبات است. در ادامه خواهیم دید که تمامی مقادیر ویژه ی یک ماتریس یکانی روی دایره واحد قرار دارند.

دو ماتریس زیر هر دو یکانی هستند:

$$\begin{pmatrix} \cos(\theta) & -\sin(\theta) \\ \sin(\theta) & \cos(\theta) \end{pmatrix}, \qquad \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}.$$

یک نمادگذاری دیگر

بجای نماد $(|v\rangle, |\omega\rangle)$ برای ضرب داخلی، معمولا از نمادگذاری زیر استفاده می کنیم

$$(|v\rangle, |\omega\rangle) = \langle v||\omega\rangle \equiv \langle v|\omega\rangle.$$

 $\langle v|$ اگر به بردارها به عنوان ستونی از اعداد مختلط نگاه کنیم به ازای هر بردار $|v\rangle$ ، بردار سطری مزدوج مختلط آن را با اگر به بردارها به عنوان ستونی از اعداد مختلط آن را با اگر به بردارها به عنوان ستونی از اعداد مختلط آن را با اگر به بردار سطری مزدوج مختلط آن را با اگر به بردار سطری مزدوج مختلط آن را با اگر به بردار سطری مزدوج مختلط آن را با اگر به بردار سطری مزدوج مختلط آن را با اگر به بردار سطری مزدوج مختلط آن را با اگر به بردار سطری مزدوج مختلط آن را با اگر به بردار سطری مزدوج مختلط آن را با اگر به بردار سطری مزدوج مختلط آن را با اگر به بردار سطری مزدوج مختلط آن را با اگر به بردار سطری مزدوج مختلط آن را با اگر به بردار سطری مزدوج مختلط آن را با اگر به بردار سطری مزدوج مختلط آن را با اگر به بردار سطری مزدوج مختلط آن را با این بردار سطری بردار با این بردار سطری مزدوج مختلط آن را با این بردار با این بردار سطری مزدوج مختلط آن را با این بردار با این ب

$$\langle v| = |v\rangle^{\dagger}.$$

⁵Unitary

نماد مورد استفاده در دو طرف بردار «بِرا» نامیده می شود. بیاد آورید که برای بردارهای با مولفه های مختلط برای محاسبه ضرب داخلی از بردار اول مزدوج مختلط می گرفتیم و آن را ترانهاده کرده تا بردار سطری به بردار ستونی تبدیل شود

$$(\alpha_0^*, \alpha_1^*, \cdots, \alpha_{d-1}^*) \begin{pmatrix} \beta_0 \\ \beta_1 \\ \vdots \\ \beta_{d-1} \end{pmatrix} = \sum_{i=0}^{d-1} \alpha_i^* \beta_i$$

مشاهده کنید که در نمادگذاری $\langle v|\omega\rangle$ بردار «برا» $\langle v|\omega\rangle$ را در کنار بردار «کت» $\langle \omega|\omega\rangle$ قرار دادهایم. اینها با هم یک "براکت $\langle \omega|\omega\rangle$ دادهاند. این کار با نمایش ماتریسی بالا سازگار است؛ یعنی وقتی یک «برا» در کنار یک «کت» داریم مثل این است که این دو را در هم ضرب کردهایم. نمادگذاری دیراک باعث شده است که زمانی که به بردارها به عنوان بردار، و یا به عنوان درایهای ستونی از اعداد مختلط نگاه می کنیم تفسیر خود سازگاری داشته باشیم.

تفسیر بردار به عنوان یک ستون از اعداد مختلط زمانی معنی دارد که برای فضای برداری یک پایه در نظر گرفته باشیم، و بردار مورد نظرمان را بر حسب ترکیب خطی اعضای آن پایه نوشته باشیم. زمانی که این پایه را تغییر می دهیم، نمایش بردار مورد نظر در آن پایه نیز تغییر می کند (خود بردار تغییر نمی کند، اما نمایش آن تغییر می کند)؛ در نتیجه نمایش مزدوج مختلط آن نیز تغییر می کند اما خود بردار مزدوج مختلط |v| تغییر نمی کند.

۱.۲ تغییر پایه و ضرب داخلی

اگر یک ضرب داخلی برای فضا در نظر بگیریم میتوان صحبت از پایه ی متعامد یکه برای فضا کرد. بر عکس، اگر یک پایه دلخواه در نظر بگیریم میتوان ضرب داخلی تعریف کرد که آن پایه نسبت به آن ضرب داخلی متعامد یکه باشد. مثلا فرض کنید $\{|v_0\rangle,\ldots,|v_{d-1}\rangle\}$ یک پایه ی دلخواه برای فضای برداری \mathcal{V} (که مجهز به ضرب داخلی نیست) باشد. میخواهیم روی \mathcal{V} ضرب داخلی تعریف کنیم به طوری که پایه ی $\{|v_0\rangle,\ldots,|v_{d-1}\rangle\}$ نسبت به این ضرب داخلی متعامد یکه باشد. دو بردار دلخواه $|v\rangle,|w\rangle\in\mathcal{V}$ در نظر بگیرید. از آنجا که $|v\rangle,\ldots,|v_{d-1}\rangle$ یک پایه است ضرایب متعامد یکه باشد. دو بردار دلخواه $|v\rangle,\ldots,|v\rangle$ در نظر بگیرید. از آنجا که $|v\rangle,\ldots,|v_{d-1}\rangle$ یک پایه است ضرایب مورد دارند به طوری که

$$|v\rangle = \sum_{i=0}^{d-1} \alpha_i |v_i\rangle, \tag{1.9}$$

$$|w\rangle = \sum_{i=0}^{d-1} \beta_i |v_i\rangle. \tag{11}$$

حال تعریف کنید

$$(|v\rangle, |w\rangle) = \langle v|w\rangle = \sum_{i=0}^{d-1} \alpha_i^* \beta_i = (\alpha_0^*, \alpha_1^*, \cdots, \alpha_{d-1}^*) \begin{pmatrix} \beta_0 \\ \beta_1 \\ \vdots \\ \beta_{d-1} \end{pmatrix}.$$

به راحتی قابل بررسی است که این ضرب داخلی همه خواص مورد نظر را دارد و همچنین $\{|v_0
angle,\dots,|v_{d-1}
angle\}$ یک yپایه متعامد یکه نسبت به این ضرب داخلی است.

بنابر این هر پایهای که انتخاب کنیم، می توان از روی آن ضرب داخلیای ساخت که آن پایه در آن متعامد یکه باشد. و بر عکس هر ضرب داخلی که انتخاب کنیم، با استفاده از آن می توان یک پایه متعامد یکه را پیدا کرد. پس تناظری (اما نه یک به یک) بین مجموعه ی پایههای متعامد یکه و مجموعه ی ضرب داخلی هایی که می توان روی یک فضا تعریف کرد وجود دارد.

همان طور که در بالا اشاره شد تناظر بین ضربهای داخلیای که می توان روی یک فضای برداری تعریف کرد و پایههای متعامد یکه، یک به یک نیست. در واقع دو پایهی متفاوت ممکن است منتج به یک ضرب داخلی شوند. در واقع اگر ماتریس تغییر پایه از پایهی اول به پایهی دوم یکانی باشد آنگاه ضرب داخلی تحمیل شده توسط این دو پایه با هم برابر است. برای اثبات دو پایهی $\{|v_0\rangle,\dots,|v_{d-1}\rangle\}$ و $\{|v_0\rangle,\dots,|v_{d-1}\rangle\}$ را در نظر بگیرید و فرض کنید که ماتریس تغییر پایهی متناظر P یکانی باشد، یعنی $P^{\dagger}=P^{\dagger}P=I$. اگر (۱۰) و (۱۱) نمایش بردارهای $|v\rangle$ و $|v\rangle$ در پایهی اولی باشند، آنگاه بردار مختصات آنها در پایهی دوم برابر است با

$$P\begin{pmatrix} \alpha_0 \\ \alpha_1 \\ \vdots \\ \alpha_{d-1} \end{pmatrix},$$

 $P\begin{pmatrix} \beta_0 \\ \beta_1 \\ \vdots \\ \beta_{d-1} \end{pmatrix}.$

در نتیجه ضرب داخلی $|v\rangle$ و $|v\rangle$ نسبت به پایه دوم برابر است با

$$\begin{pmatrix}
P\begin{pmatrix} \alpha_0 \\ \alpha_1 \\ \vdots \\ \alpha_{d-1} \end{pmatrix} \end{pmatrix}^{\dagger} \begin{pmatrix} P\begin{pmatrix} \beta_0 \\ \beta_1 \\ \vdots \\ \beta_{d-1} \end{pmatrix} = (\alpha_0^*, \alpha_1^*, \dots, \alpha_{d-1}^*) P^{\dagger} P\begin{pmatrix} \beta_0 \\ \beta_1 \\ \vdots \\ \beta_{d-1} \end{pmatrix} = (\alpha_0^*, \alpha_1^*, \dots, \alpha_{d-1}^*) \begin{pmatrix} \beta_0 \\ \beta_1 \\ \vdots \\ \beta_{d-1} \end{pmatrix},$$

که همان ضرب داخلی این دو بردار نسبت به پایهی اول است.

$\mathcal V$ اندازه روی فضای ۲.۲

و

در یک فضای ضرب داخلی، نرم Y روی $\mathcal V$ را با استفاده از ضرب داخلی بردار در خودش به صورت زیر تعریف می کنیم:

$$|||\upsilon\rangle|| = \langle \upsilon | \upsilon \rangle^{\frac{1}{2}}.$$

فاصله بین دو بردار را نیز به شکل زیر تعریف می شود:

$$d(|\upsilon\rangle, |\omega\rangle) = |||\upsilon\rangle - |\omega\rangle||.$$

[∨]Norm

یک متر است چون می توان ثابت کرد که نامساوی مثلث برای آن برقرار است $d(\cdot,\cdot)$

$$|||x\rangle - |y\rangle|| + |||y\rangle - |z\rangle|| \ge |||x\rangle - |z\rangle||,$$

و و $|\omega\rangle=|v\rangle$ است اگر و فقط اگر $d(|v\rangle,|\omega\rangle)=0$ نامساوی کوشی-شوارز ^ برای هر ضرب داخلی برقرار است:

 $|\langle v|\omega\rangle| \le ||v\rangle|| \cdot ||\omega\rangle||.$

نکته: از آنجایی که ماتریسهای یکانی ضرب داخلی را حفظ می کنند، طول بردارها را نیز حفظ می کنند. یعنی برای ماتریس یکانی $\|v\| = \|P\|v\|$ داریم $\|v\| = \|P\|v\|$ داریم $\|v\| = \|P\|v\|$

[^]Cauchy–Schwarz inequality