Физико-технический мегафакультет Физический факультет



УНИВЕРСИТЕТ ИТМО

Группа М3304	_К работе допущен
Студент Васильков Д.А, Лавренов Д.А.	Работа выполнена
Преподаватель Шоев В.И.	Отчет принят

Рабочий протокол и отчет по лабораторной работе №5.ІВМ2

1) Цель работы

1. Самостоятельное создание квантовых схем с применением управляемых двух- и трёхкубитных гейтов и разработка квантовых алгоритмов на их основе.

2) Задачи, решаемые при выполнении работы

- 1. Построить многокубитные квантовые цепи;
- Зафиксировать результаты симуляции цепей;
- Сопоставить результаты симуляции с теоретическими распределениями.

3) Объект исследования

Квантовый компьютер, распределение вероятности многокубитных цепей.

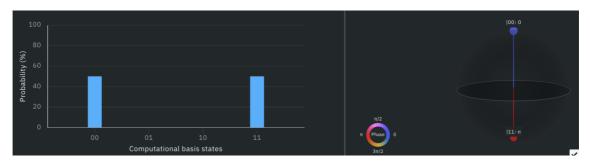
4) Метод экспериментального исследования

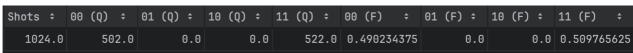
Внедрение вентилей в построение схем, проведение моделирований

5) Упражнение №3

5.1 Соберите схему для получения запутанного состояния квантовой системы из двух кубитов $\frac{1}{\sqrt{2}}(|00\rangle - |11\rangle)$







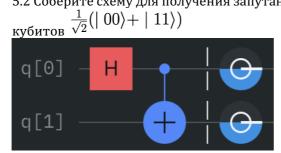
1)
$$|0\rangle \rightarrow \frac{1}{\sqrt{2}}(|0\rangle + |1\rangle)$$

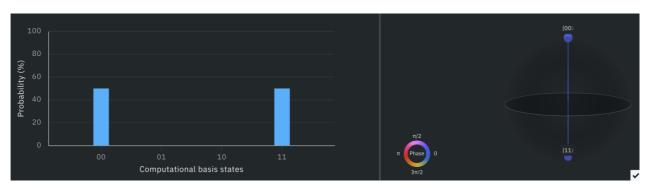
2)
$$\frac{1}{\sqrt{2}}(|0\rangle + |1\rangle)|0\rangle \rightarrow \frac{1}{\sqrt{2}}(|00\rangle + |11\rangle)$$

3) $\frac{1}{\sqrt{2}}(|00\rangle + |11\rangle) \rightarrow \frac{1}{\sqrt{2}}(|00\rangle - |11\rangle)$

3)
$$\frac{1}{\sqrt{2}}(|00\rangle + |11\rangle) \rightarrow \frac{1}{\sqrt{2}}(|00\rangle - |11\rangle)$$

5.2 Соберите схему для получения запутанного состояния квантовой системы из двух





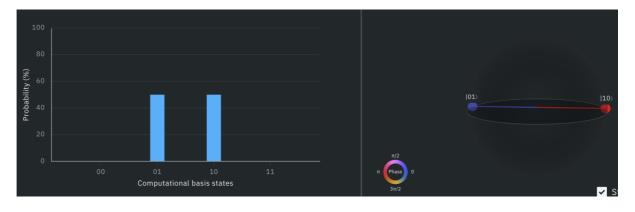


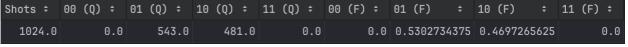
Н переводит кубит в суперпозицию:
$$|0
angle o rac{1}{\sqrt{2}}(|0
angle + |1
angle)$$

X меняет состояние:
$$\frac{1}{\sqrt{2}}(|0\rangle+|1\rangle)|0\rangle\rightarrow\frac{1}{\sqrt{2}}(|00\rangle+|11\rangle)$$

5.3 Соберите схему для получения запутанного состояния квантовой системы из двух кубитов $\frac{1}{\sqrt{2}}(\mid 01 \rangle - \mid 10 \rangle)$



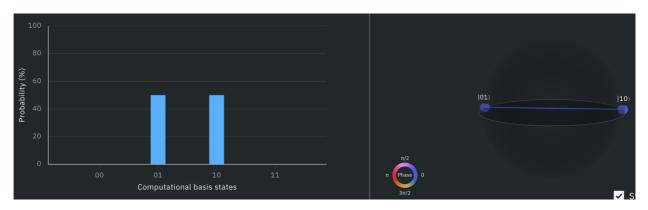




- 1) H: $|0\rangle \rightarrow \frac{1}{\sqrt{2}}(|0\rangle + |1\rangle)$ 2) Z: $\frac{1}{\sqrt{2}}(|0\rangle + |1\rangle) \rightarrow \frac{1}{\sqrt{2}}(|0\rangle |1\rangle)$ 3) CX: $\frac{1}{\sqrt{2}}(|0\rangle |1\rangle)|0\rangle \rightarrow \frac{1}{\sqrt{2}}(|00\rangle |11\rangle)$ 4) X: $\frac{1}{\sqrt{2}}(|00\rangle |11\rangle) \rightarrow \frac{1}{\sqrt{2}}(|01\rangle |10\rangle)$

5.4 Соберите схему для получения запутанного состояния квантовой системы из кубитов

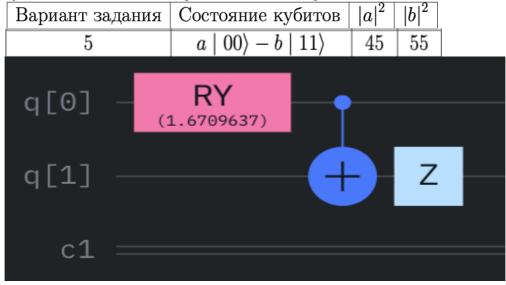


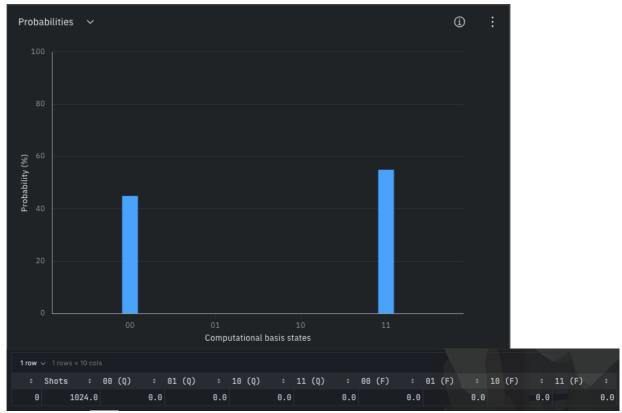




- 1) H: $|0\rangle \rightarrow \frac{1}{\sqrt{2}}(|0\rangle + |1\rangle) \rightarrow \frac{1}{\sqrt{2}}(|0\rangle + |1\rangle \otimes |1\rangle \rightarrow \frac{1}{\sqrt{2}}(|01\rangle + |11\rangle$ 2) CX: $\frac{1}{\sqrt{2}}(|01\rangle + |11\rangle \rightarrow \frac{1}{\sqrt{2}}(|01\rangle + |10\rangle$

5.5 Соберите схему для получения запутанного состояния квантовой системы из двух кубитов в соответствии с вариантами задания приведенными в таблице 2.





Применение $R_y(\theta)$ на q_0 :

Оператор $^{R_{y}(heta)}$ вращает кубит $^{ extbf{q}_{0}}$ вокруг оси у *на угол heta.*

Матрица $R_y(\theta)$ имеет вид:

$$R_y(heta) = egin{pmatrix} \cos(heta/2) & -\sin(heta/2) \ \sin(heta/2) & \cos(heta/2) \end{pmatrix}$$

Применяя $R_y(1.6709637)$ к состоянию $|0\rangle$:

$$|q_0
angle = \cos(1.6709637/2)|0
angle + \sin(1.6709637/2)|1
angle$$

 Π_{VCTb} : $\cos(1.6709637/2) = a$, $\sin(1.6709637/2) = b$

$$_{ ext{Тогда:}}\leftert q_{0}
ight
angle =aert 0
angle +bert 1
angle$$

Применение $CX(q_0,q_1)$

изменяет q_1 только если $q_0 = |1
angle$

$$CX(\ket{00}) = \ket{00}, \quad CX(\ket{10}) = \ket{11}$$

После применения СХ система становится

$$a|00
angle + b|11
angle$$

Применение Z $_{\it Ha}$ q_1

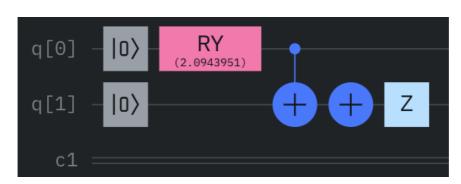
Оператор Z инвертирует знак амплитуды состояния |1
angle, оставляя |0
angle неизменным

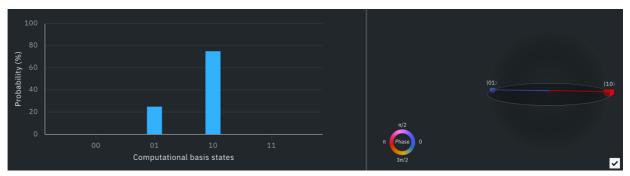
$$Z(\ket{0})=\ket{0}, \quad Z(\ket{1})=-\ket{1}$$

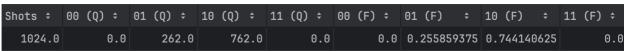
Применяя Z к q_1 , получаем

$$a|00
angle - b|11
angle$$

Вариант задания	Состояние кубитов	$ a ^2$	$ b ^2$
13	$a \mid 01 \rangle - b \mid 10 \rangle$	25	75







Применение $\overline{R_y(\theta)}$ на q_0 :

Оператор $R_y(\theta)$ вращает кубит вокруг оси у на угол θ . Матрица $R_y(\theta)$ имеет вид:

$$R_y(heta) = egin{pmatrix} \cos(heta/2) & -\sin(heta/2) \ \sin(heta/2) & \cos(heta/2) \end{pmatrix}$$

Применяя $R_y(2.0943951)$ $_{
m K}$ состоянию $|q_0
angle=|0
angle$, получаем:

$$|q_0
angle = \cos(2.0943951/2)|0
angle + \sin(2.0943951/2)|1
angle$$

Пусть:

$$\cos(2.0943951/2) = a, \quad \sin(2.0943951/2) = b$$

Тогда состояние после операции R_y :

$$|q_0
angle = a|0
angle + b|1
angle$$

Общее состояние системы (так как $q_1=\ket{0}_{)}$ становится:

$$a|00
angle + b|10
angle$$

$$CX(q_0,q_1)$$

Применение

Контрольный оператор СХ (CNOT) использует q_0 как управляющий кубит q_1 как целевой кубит. Он изменяет $q_{1, \text{ если }} q_0 = \ket{1}_{:}$

$$CX(\ket{00})=\ket{00}, \quad CX(\ket{10})=\ket{11}$$

Применяя СХ, получаем:

$$a|00
angle + b|11
angle$$

Применение X на $oldsymbol{q}_1$

Оператор X (NOT) меняет состояния $\ket{0} \leftrightarrow \ket{1}_{:}$

$$X(\ket{0})=\ket{1}, \quad X(\ket{1})=\ket{0}$$

Применяя X на q_{1} , получаем:

$$a|01
angle+b|10
angle$$

Применение Z на q_1 :

Оператор Z меняет знак амплитуды состояния |1
angle, оставляя |0
angle неизменным:

$$Z(|0
angle)=|0
angle, \quad Z(|1
angle)=-|1
angle$$

Применяя Z на q_1 , получаем:

$$a|01
angle-b|10
angle$$

5.6 Соберите схему для получения запутанного состояния квантовой системы из трех кубитов $\, a|010> + \, b|111> \,$

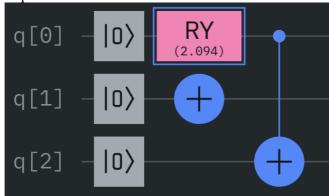
Вариант 13:

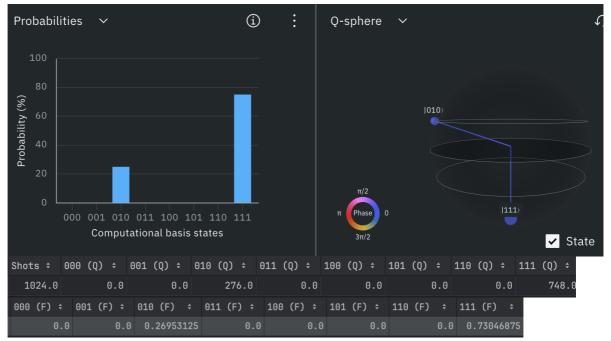
$$\theta = 2\cos^{-1}\sqrt{0.25} = 2.094$$

Вариант 5:

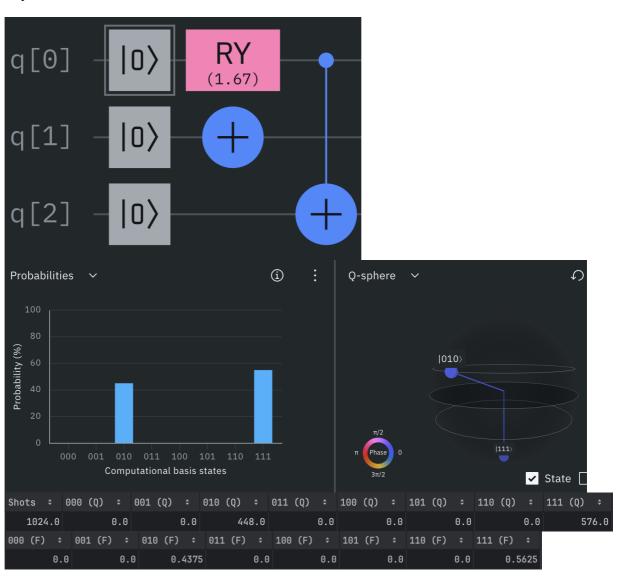
$$\theta = 2\cos^{-1}\sqrt{0.45} = 1.67$$

Вариант 13:





Вариант 5:



- 1) RY: $|0\rangle \to \cos\frac{\theta}{2}|0\rangle \pm \sin\frac{\theta}{2}|1\rangle$ 2) X ко второму кубиту: $X|0\rangle \to |1\rangle$
- 3) CNOT для 1-го и 3-го: $\cos\frac{\theta}{2}|00\rangle \pm \sin\frac{\theta}{2}|11\rangle$
- 4) При том, что второй равен $|1\rangle$: $\cos \frac{\theta}{2} |010\rangle \pm \sin \frac{\theta}{2} |111\rangle$

5.7 Соберите схему для получения запутанного состояния квантовой системы из двух кубитов $\alpha|00>+\beta|01>+\gamma|11>$

Вариант задания	$ lpha ^2$	$\left eta ight ^2$	$\left \gamma ight ^2$
5	50	25	25
13	20	30	50

$$|\alpha|^2 + |\beta|^2 + |\gamma|^2 = 100$$

$$\cos^2 \frac{\theta}{2} = 0.5 \to \sin^2 \frac{\theta}{2} = 1 - 0.5 = 0.5$$

5 вариант:

$$\theta_1 = 2\cos^{-1}\sqrt{0.5} = \frac{\pi}{2}$$

$$\theta_2 = 2\cos^{-1}\sqrt{0.5} = \frac{\pi}{2}$$

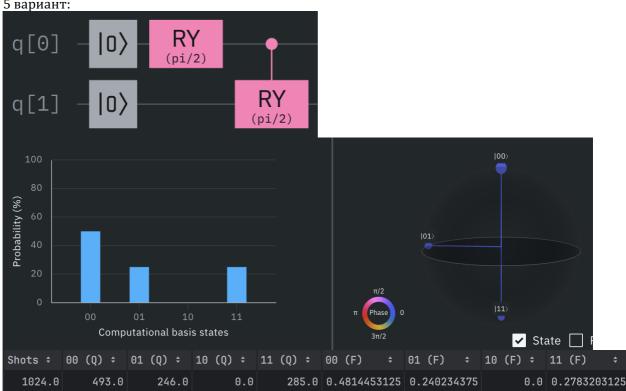
13 вариант:

$$\theta_1 = 2\cos^{-1}\sqrt{0.2} = 2.214$$

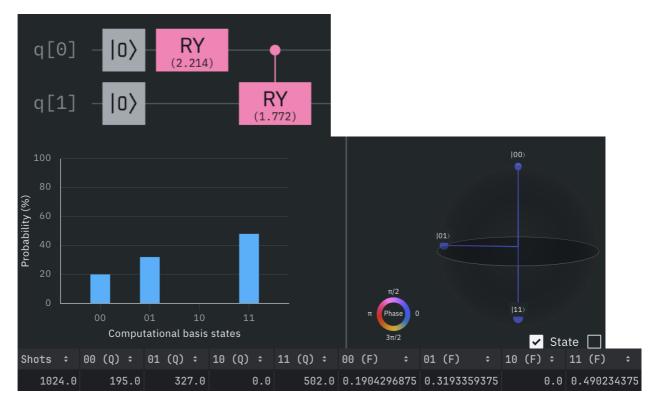
$$\theta_1 = 2\cos^{-1}\sqrt{0.2} = 2.214$$

 $\theta_2 = 2\cos^{-1}\sqrt{\frac{0.3}{0.5}} = 1.772$





13 вариант:



$$\begin{array}{l} |\alpha|^2 + |\beta|^2 + |\gamma|^2 = 100 \\ \cos^2 \frac{\theta}{2} = 0.5 \rightarrow \sin^2 \frac{\theta}{2} = 1 - 0.5 = 0.5 \end{array}$$

5 вариант:

$$\theta_1 = 2\cos^{-1}\sqrt{0.5} = \frac{\pi}{2}$$

$$\theta_2 = 2\cos^{-1}\sqrt{0.5} = \frac{\pi}{2}$$

13 вариант:

$$\theta_1 = 2\cos^{-1}\sqrt{0.2} = 2.214$$

$$\theta_2 = 2\cos^{-1}\sqrt{\frac{0.3}{0.5}} = 1.772$$

Система после применения RY:

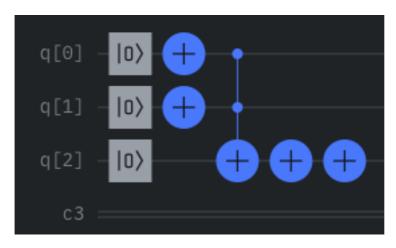
$$\cos\frac{\theta}{2}|0\rangle + \sin\frac{\theta}{2}|1\rangle$$

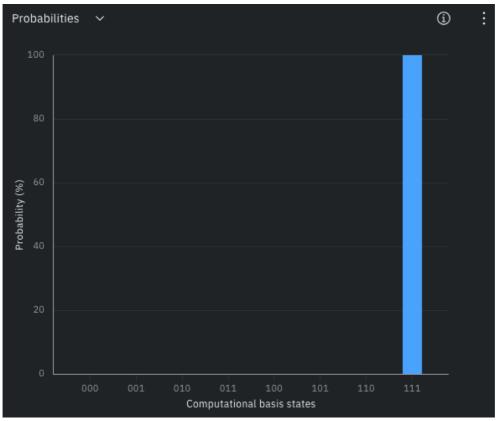
Применяем управляющий RY и расскладываем функцию на 2 случая: $\cos\frac{\theta}{2}|00\rangle + \sin\frac{\theta}{2}\cdot(\cos\frac{\theta}{2};\sin\frac{\theta}{2})|1\rangle \to \cos\frac{\theta}{2}|00\rangle + \sin\frac{\theta}{2}\cdot(\cos\frac{\theta_1}{2}|01\rangle + \sin\frac{\theta_1}{2}|11\rangle) \to \cos\frac{\theta}{2}|00\rangle + \sin\frac{\theta}{2}\cdot(\cos\frac{\theta_1}{2}|01\rangle + \sin\frac{\theta_1}{2}|11\rangle)$

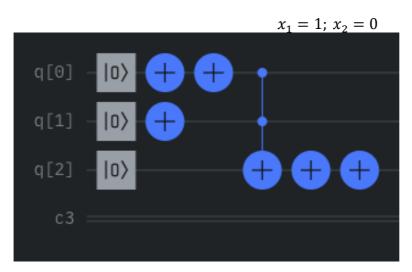
6) Упражнение №4

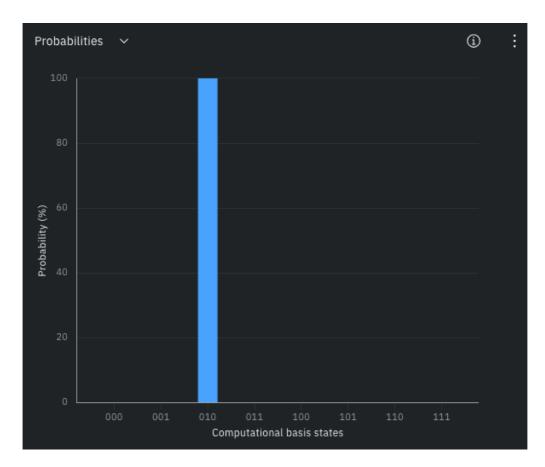
6.5. Реализуйте функцию $f(x1,x2) = NOT(x1 \ OR \ x2)$. Выполните симуляцию. Получите математическое обоснование результата.

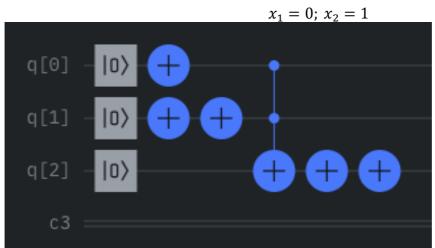
$$x_1 = 0$$
; $x_2 = 0$

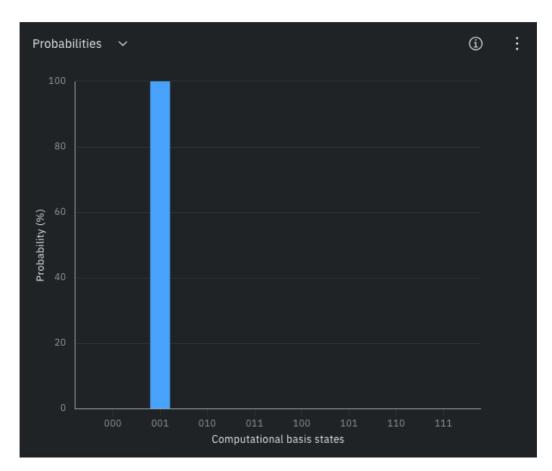


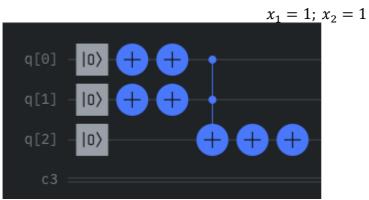


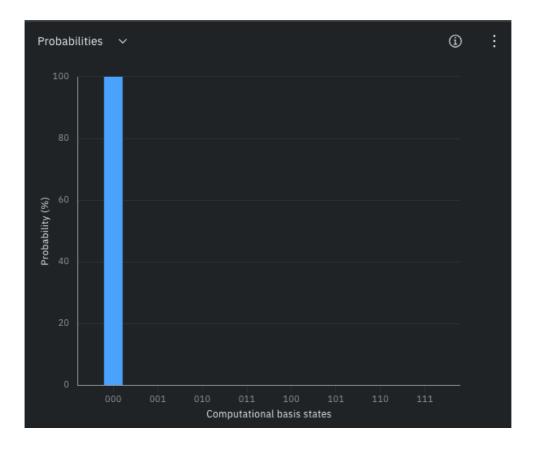












Кубиты q_0 , q_1 и q_2 инициализируются так, что:

$$q_0 = x_1, \quad q_1 = x_2, \quad q_2 = 0.$$

 $oldsymbol{q}_0$ $_{_{
m II}}$ $oldsymbol{q}_1$ - входные параметры, $oldsymbol{q}_2$ - результат

Применяем вентиль X (который аналогичен классической операции NOT) к кубитам

 $m{q}_0$ И $m{q}_1$. Вентиль X меняет значение кубита на противоположное: $Xq_0 \implies q_0 = \mathrm{NOT}(x_1), \quad Xq_1 \implies q_1 = \mathrm{NOT}(x_2).$

$$egin{aligned} X &= egin{pmatrix} 0 & 1 \ 1 & 0 \end{pmatrix} \ X &|0
angle &= egin{pmatrix} 0 & 1 \ 1 & 0 \end{pmatrix} egin{pmatrix} 1 \ 0 \end{pmatrix} &= egin{pmatrix} 0 \ 1 \end{pmatrix} &= |1
angle \ X &|1
angle &= egin{pmatrix} 0 & 1 \ 1 & 0 \end{pmatrix} egin{pmatrix} 0 \ 1 \end{pmatrix} &= egin{pmatrix} 1 \ 0 \end{pmatrix} &= |0
angle \end{aligned}$$

Для реализации операции AND применяем вентиль Toffoli (CCX) к кубитам q_0 , q_1 и q_2

Он имеет два управляющих кубита и один целевой кубит. Если оба управляющих кубита находятся в состоянии $|1\rangle$, то целевой кубит инвертируется, иначе он остаётся неизменным.

$$CCX(q_0,q_1,q_2) \implies q_2 = ext{AND}(ext{NOT}(x_1), ext{NOT}(x_2))$$

$$CCX = egin{pmatrix} I_4 & 0 \ 0 & X \end{pmatrix}$$

где I_4 — это единичная матрица размером 4×4, а X — это матрица 2×2

Далее, применяем вентиль X к кубиту q_2 для инвертирования результата операции AND:

$$Xq_2 \implies q_2 = \operatorname{NOT}(\operatorname{AND}(\operatorname{NOT}(x_1),\operatorname{NOT}(x_2)))$$

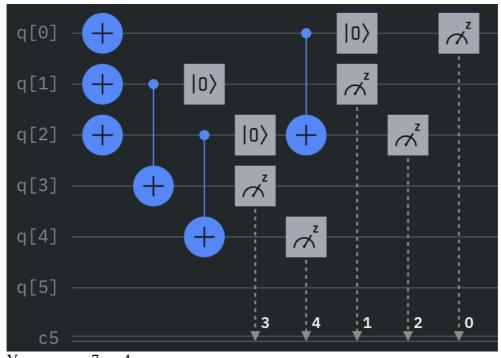
По закону Де Моргана:

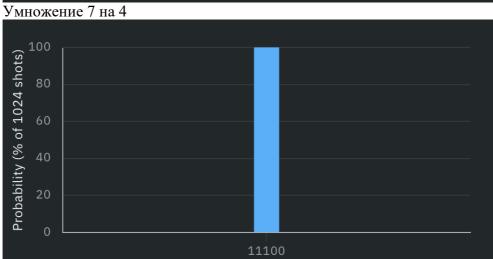
$$\operatorname{NOT}(\operatorname{AND}(\operatorname{NOT}(x_1),\operatorname{NOT}(x_2))) = x_1 \vee x_2$$

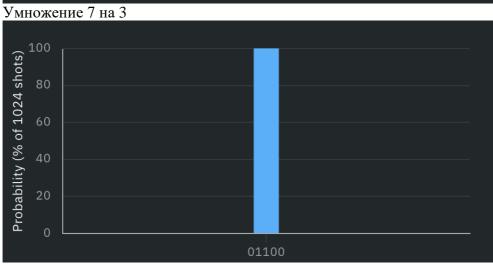
Финальная инверсия

$$Xq_2 \implies q_2 = \operatorname{NOT}(x_1 \lor x_2)$$

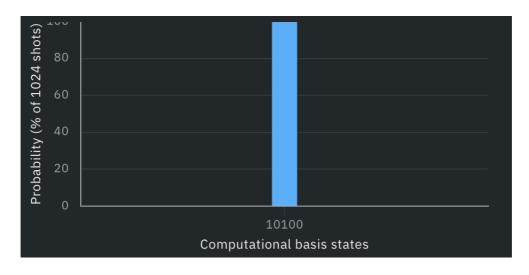
6.13. Реализуйте алгоритм умножения на 4. Выполните симуляцию. Получите математическое обоснование результата







При умножении 5 на 4



Изначально три кубита инициализируются в состояние единицы:

$$|q
angle=|q[2],q[1],q[0]
angle=|1,1,1
angle$$

В десятичной системе это число N=7

$$N = 2^2 \cdot q[2] + 2^1 \cdot q[1] + 2^0 \cdot q[0] = 4 \cdot 1 + 2 \cdot 1 + 1 = 7$$

Умножение на 4 эквивалентно сдвигу числа влево на два разряда.

1) Перенос значения q[1] в q[3]:

Если q[1]=1, то q[3]=1

Это соответствует следующему сдвигу разряда

$$q[3] = q[1] \cdot 2^2$$

Затем:

$$reset(q[1])
ightarrow q[1] = 0$$

Перенос значения q[2] в q[4]:

Если q[2]=1, то q[4]=1

Это соответствует следующему сдвигу разряда

$$q[4] = q[2] \cdot 2^{\tilde{3}}$$

Затем:

$$reset(q[2]) o q[2] = 0$$

3) Перенос младшего разряда q[0] в q[2]:

Если q[0]=1, то q[2]=1.

Затем:

$$reset(q[0]) \rightarrow q[0] = 0$$

После выполнения всех операций, состояние кубитов изменяется следующим образом

- 1. q[0]=0: сброшен.
- 2. q[1]=0: сброшен.
- 3. q[2]: содержит новый младший разряд после сдвига.
- 4. q[3]: содержит второй разряд после умножения на 4.
- 5. q[4]: содержит третий разряд после умножения на 4.

Конечное состояние кубитов:

$$|q
angle = |q[4],q[3],q[2],q[1],q[0]
angle$$

Новое число выражается через конечное состояние кубитов:

$$N_{
m new} = 2^3 \cdot q[4] + 2^2 \cdot q[3] + 2^1 \cdot q[2]$$

Если изначальное число N выражалось как:

$$N = 2^2 \cdot q[2] + 2^1 \cdot q[1] + 2^0 \cdot q[0],$$

то после сдвига
$$N_{
m new} = 4 \cdot N = 2^2 \cdot \left(2^2 \cdot q[2] + 2^1 \cdot q[1] + 2^0 \cdot q[0] \right)$$

На примере:

Изначально N=7

$$N=2^2\cdot 1+2^1\cdot 1+2^0\cdot 1=4+2+1=7$$

После выполнения алгоритма:

$$N_{\mathrm{new}} = 4 \cdot 7 = 28$$

Двоичное представление числа 28=11100, что соответствует состоянию кубитов q[4],q[3],q[2].

Вывод

В ходе данной работы мы приобрели навыки использования управляемых 2-х, 3-х и 5-ти кубитных вентилей, а также научились разрабатывать квантовые схемы на основе этих вентилей. Кроме того, мы освоили написание квантовых функций, применяя полученные знания для создания эффективных квантовых алгоритмов.