

قسمت ۱

ارائه ۳

در این ارائه با مفروضات محاسبات کوانتومی آشنا میشوید. این مفروضات به شما اجازه میدهند بدانید محیط کوانتومی به چه صورت مدلسازی شده است و چگونه میتوانید با مدل انتزاعی تعامل کنید.

به صورت خاص، شما چهار فرض را مطالعه خواهید کرد.

## ۱ فرض ۱

در هر لحظه، حالت یک «سیستم بسته که با بیرون تعامل ندارد» را چگونه می توان نمایش داد؟ می توان با یک «بردار اعداد مختلط» این کار را انجام داد که اندازه این بردار «یک» است. یعنی مجموع احتمال حضور در هر کدام از حالتهای مختلفش برابر یک است. در این درس ما مدل سازی های خود را بر مبنای مفهوم کیوبیت بنا می کنیم که فضای حالت آن یک بردار دوبعدی در فضای اعداد مختلط است. برای ساختن و توصیف سیستم های بزرگتر تعداد بیشتری کیوبیت و تعامل آنها را در نظر می گیریم (در مورد نحوه تعامل در ادامه درس بیشتر توضیح می دهیم). در اینجا ممکن است سؤالی مطرح شود که معادل یک کیوبیت در دنیای فیزیکی چیست؟ از جمله سیستم های فیزیکی که می توان برای ساخت یک کیوبیت استفاده کرد می توان به «اسپین یک الکترون»، «قطبش یک فوتون» و یا «جریان در یک مدار ابررسانا» اشاره کرد. اسلاید شماره ۳ را ببینید.

## ۲ فرض۲

یک «سیستم بسته» طی چه فرایندی تغییر حالت می دهد؟ تحول یک سیستم بسته در طول زمان با استفاده از معادله شرودینگر نشان داده می شود که در اسلاید \* نمایش داده شده است. اما، در این درس ما به حالت زمان گسسته این معادله توجه داریم و برای کاربردهای ما کافی است. حالت زمان گسسته که در اسلاید \* آمده است بیان می کند که حاصل خرب یک ماتریس یکانی (unitary) در «بردار حالت»، تغییر یک سیستم را نشان می دهد. در مورد رابطه معادله شرودینگر و معادله تحول زمان گسسته یک فایل مجزا بر روی سایت درس قرار می گیرد که لازم است آن را نیز مطالعه کنید. توضیحات مختصری از ارتباط عملگر \* در معادله شرودینگر با عملگر \* در معادله زمان گسسته، در اسلاید \* آمده است. نکته مهم در این اسلاید این است که بدانید عملگرهای یکانی «تُرم» را حفظ می کنند که عملاً به این معنی است.

## ٣ فرض٣

اگر بخواهیم با یک «سیستم بسته» تعامل کنیم تا بدانیم در چه حالتی قرار دارد باید چکار کنیم و این تعامل چه تأثیری بر سیستم می گذارد؟ در این حالت اصطلاحاً گفته می شود که سیستم را «اندازه گیری» می کنیم. ملاحظه کردید که سیستم کوانتومی به صورت احتمالاتی در تعدادی حالت قرار دارد (superposition). برای اندازه گیری ما باید تعدادی «ماتریس»  $(M_m)$  تعریف کنیم که عملگر اندازه گیری نامیده می شوند و بر اساس یک پایه به دست می آیند. احتمال مشاهده هر حالت خروجی (p(m)) بر اساس ماتریسهای مورد استفاده  $M_m$  از پیش قابل محاسبه است. اسلاید شماره ۱۰ را ببینید. دقت کنید که پس از اندازه گیری حالت سیستم نیز تغییر می کند و به حالت دیگری می رود که در انتهای اسلاید ۱۰ توصیف شده است. نکته مهم در انتخاب عملگرهای اندازه گیری  $M_m$  این است که باید جمع احتمال حضور در هر کدام از حالتهای پایه برابر ۱ باشد. این قید در ابتدای اسلاید ۱۱ توصیف شده است. برای دستیابی به این پیش نیاز لازم است که ماتریسهای  $M_m$  قید میانه اسلاید ۱۱ را برقرار کنند. اثبات این رابطه نیز در دستیابی به این پیش نیاز لازم است که ماتریسهای  $M_m$  قید میانه اسلاید ۱۱ را برقرار کنند. اثبات این رابطه نیز در انتهای این اسلاید آمده است.

معمولاً منظور از اندازه گیری، اندازه گیری یک کیوبیت در پایه محاسباتی است ( $\langle 0 | e \rangle$ ). عملگرهای اندازه گیری این پایهها در ابتدای صفحه ۱۲ آمده است. در میانه صفحه مشاهده می کنید که این ماتریسها پیشنیاز لازم ماتریسهای اندازه گیری که در اسلاید قبلی آمده بود را برآورده می کنند. در انتهای اسلاید نیز یک مثال از نتیجه اندازه گیری یک کیوبیت مثالی در پایههای محاسباتی را می بینید.

در اسلاید ۱۳ با عملگرهای اندازه گیری  $M_+$  و  $M_-$  و  $M_-$  آشنا می شوید. مشاهده می کنید که اگر سعی کنیم با عملگرهای اندازه گیری محاسباتی یک کیوبیت در حالت superposition را اندازه گیری کنیم خروجی معنی داری بدست نمی آید. یعنی مثلاً اگر حالت  $\langle + |$  را در پایههای محاسباتی اندازه بگیریم با احتمال ۵.۰ به حالت  $\langle 1 |$  می رسیم و با احتمال ۵.۰ به حالت  $\langle 0 |$  می رسیم. اما اگر با پایههای  $\langle + |$  و  $\langle - |$  اندازه گیری را انجام دهیم با احتمال ۱ متوجه می شویم که کیوبیت در حالت  $\langle + |$  قرار دارد. برای بررسی دقیق تر محاسبات اسلاید ۱۴ را ملاحظه کنید. برای اینکه به صورت عمیق تر و دقیق تر این مفهوم را ببینید باید به مفهوم فازهای نسبی و سراسری بپردازیم که مبحث ارائه آتی خواهد بود.

به خاطر بیاورید که با انتخاب «پایههای اندازه گیری» مناسب توانستیم فرق یک کیوبیت در حالت  $\langle +|$  و  $\langle -|$  را متوجه شویم و دیدیم در صورت انتخاب نامناسب (استفاده از پایههای محاسباتی) نمی توان اطلاعات مفید و معناداری از کیوبیتی که در یکی از این حالتها قرار دارد استخراج کرد (اسلاید ۱۴ را ببینید). با اطلاعاتی که تا کنون به دست آورده ایم متوجه شدیم که یک کیوبیت در هر کدام از حالتهای پایههای هادامارد ( $\langle +|$  و  $\langle -|$ ) با احتمال ۵.۰ صفر و با احتمال ۵.۰ یک است. در اسلاید ۴ با مفهوم فاز آشنا می شوید که اجازه می دهد بیشتر متوجه شویم که تفاوت حالتهای  $\langle +|$  و  $\langle -|$  چیست و چگونه می توان آنها را از یکدیگر تشخیص داد.

به صورت خاص، به معادله ابتدای اسلاید ۱۵ نگاه کنید. این معادله حالت کلی یک کیوبیت را نشان می دهد. برای اینکه این موضوع را بهتر متوجه شویم ابتدا توجه کنید که ضرایب «آلفا» و «بتا» اعداد مختلط هستند. هر عدد مختلط را می توان به فرم  $r \times e^{ix}$  نیز نمایش داد  $r \times e^{ix}$  نیز نمایش داد:

$$Qbit = \alpha \times e^{i\theta} |0\rangle + \beta \times e^{i\phi} |1\rangle \tag{1}$$

که در آن آلفا به توان ۲ بعلاوه بتا به توان ۲ برابر یک است (میدانید چرا؟). حال با یک فاکتورگیری به عبارت زیر میرسیم:

Qbit = 
$$e^{i\theta}(\alpha \times |0\rangle + \beta \times e^{i(\phi-\theta)}|1\rangle)$$
 (7)

U در این معادله، به  $\theta$  فاز سراسری گفته می شود. در معادله دوم در اسلاید ۱۵ می بینید که تحت هر عملگر یکانی مقدار فاز سراسری بدون تغییر باقی می ماند و در معادله سوم می بینید که تحت هر روش اندازه گیری امکان استخراج این مقدار وجود ندارد و نتیجه اندازه گیری مستقل از فاز سراسری است. به همین دلیل به فاز سراسری توجه خاصی نمی شود و اهمیتی ندارد که مقدار آن چقدر باشد. اما برای مقدار  $(\theta-\theta)$  این مسئله صادق نیست و از تأثیر آن نمی توان صرف نظر کرد. به این مقدار فاز نسبی گفته می شود و همان مفهومی است که به ما اجازه می دهد حالتهای  $\langle +|$  و  $\langle -|$  را از یکدیگر تمیز دهیم، در حالی که احتمال صفر و یک بودن هر دو برابر است. به عنوان مثال، اگر فاز نسبی  $\langle +|$  را محاسبه کنیم می بینیم که این مقدار برابر صفر است، اما فاز نسبی  $\langle -|$  برابر عدد پی است و دقیقاً به خاطر همین تفاوت است که می توان آنها را کاملاً از یکدیگر تشخیص داد. توضیحات بیشتری

## ۴ فرض۴

اگر یک سیستم از چند زیرسیستم تشکیل شده باشد، حالت سیستم کلی را چگونه می توان بر اساس حالت زیرسیستمها نمایش داد؟ حالت سیستم کلی از حاصلضرب «تانسوری» حالت زیرسیستمها بدست می آید. اسلاید ۱۶ را ببینید. حال به اسلاید شماره ۷ در ارائه ۲ نگاه کنید. در آنجا دیدیم که اگر دو ماتریس و دو بردار را ضرب تانسوری کنیم و حاصل

اولی را در دومی ضرب ماتریسی کنیم معادل این است که ماتریس اول را در بردار اول و ماتریس دوم را در بردار دوم ضرب ماتریسی کنیم و سپس نتیجه را ضرب تانسوری کنیم. این ویژگی جالب به این معنی است که اگر عملگرهای یک کیوبیتی را بر تعدادی کیوبیت تفکیکپذیر اعمال کنیم نتیجه همچنان تفکیکپذیر است و درهمتنیدگی ایجاد نمی شود.

در اسلاید ۱۷ یک نمونه از یک عملگر «دوکیوبیتی» به نام CNOT را ملاحظه میکنید (بعداً بیشتر با این عملگر آشنا میشوید). حال محاسبات این اسلاید نشان میدهد که اگر این عملگر را به دو کیوبیت تفکیک پذیرِ نشان داده شده اعمال کنیم حاصل نهایی یک سیستم درهم تنیده است.

به این ترتیب، تا این قسمت از درس در این ارائه با مبانی مکانیک کوانتوم آشنا شدیم، ماتریسهای پاولی و هادامارد را دیدیم، با مفهوم فاز سراسری و نسبی آشنا شدیم، و دیدیم که چگونه میتوان سیستمهای درهمتنیده ایجاد کرد.