レポートタイトル

9BSP1118 村岡海人

2022年11月24日

1 任意角度のスピンと1量子ビットの状態

任意のユニタリ回転ゲートを作成する。x, y, z軸の周りに 1 量子ビットを回転させる行列は、次のように、パウリ演算子 X, Y, Z から求められる。

$$R_x(\theta) = e^{-i\theta X/2} = \cos\frac{\theta}{2}I - i\sin\frac{\theta}{2}X = \begin{pmatrix} \cos\frac{\theta}{2} & -i\sin\frac{\theta}{2} \\ -i\sin\frac{\theta}{2} & \cos\frac{\theta}{2} \end{pmatrix}$$
(1)

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

$$R_z(\theta) = e^{-i\theta Z/2} = \cos\frac{\theta}{2}I - i\sin\frac{\theta}{2}Y = \begin{pmatrix} e^{-i\theta/2} & 0\\ 0 & e^{i\theta/2} \end{pmatrix}$$
(3)

そして、1 量子ビットの任意のユンタリ回転ゲートは、これらの Z-Y 回転行列で分解できる。 実数 $\gamma, \phi, \theta, \lambda$ を用いて、

$$U(\theta, \phi, \lambda) = e^{i\gamma} R_z(\phi) R_y(\theta) R_z(\lambda) = e^{i(\gamma - \frac{\theta}{2} - \frac{\phi}{2})} \begin{pmatrix} \cos \frac{\theta}{2} & -e^{i\lambda} \sin \frac{\theta}{2} \\ e^{i\phi} \sin \frac{\theta}{2} & e^{i(\lambda + \phi) \cos \frac{\theta}{2}} \end{pmatrix}$$
(4)

上記で用いられる $e^{i(\gamma-\frac{\theta}{2}-\frac{\theta}{2})}$ は、全体位相と呼ばれ、ブロッホ球上の回転操作や回転角に直接関わることなく、また実際に観測される量ではないため、実際の任意の回転行列は、

$$U(\theta, \phi, \lambda) = \begin{pmatrix} \cos\frac{\theta}{2} & -e^{i\lambda}\sin\frac{\theta}{2} \\ e^{i\phi}\sin\frac{\theta}{2} & e^{i(\lambda+\phi)}\cos\frac{\theta}{2} \end{pmatrix}$$
 (5)

となる。

このユニタリ回転ゲートを用いいると、アダマール演算子 H は、

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

$$= \begin{pmatrix} \cos \frac{\pi}{4} & -e^{i\pi} \sin \frac{\pi}{4} \\ e^{i0} \sin \frac{\pi}{4} & e^{i\pi} \cos \frac{\pi}{4} \end{pmatrix}$$
(6)

$$= \begin{pmatrix} \cos\frac{\pi}{4} & -e^{i\pi}\sin\frac{\pi}{4} \\ e^{i0}\sin\frac{\pi}{4} & e^{i\pi}\cos\frac{\pi}{4} \end{pmatrix}$$
 (7)

$$=U(\frac{1}{2}\pi,0,\pi) \tag{8}$$

となる。