

量子位相推定

9BSP1118 村岡海人

2022 年 7 月 13 日

1 概要

量子位相推定アルゴリズムは、アダマールテストの測定側の量子ビットを拡張し、量子フーリエ変換を組み合わせたものである。

アダマールテストでは、固有値の位相 λ は測定結果の確率分布に反映されていた。そのため、測定結果をたくさんサンプルし、 λ を推定する必要があった。これを少し工夫することにより、測定結果から位相の情報を直接的に取り出すことができる。それが量子位相推定である。

この量子アルゴリズムは、数多くの量子アルゴリズムの基礎として使われており、量子アルゴリズムの中で最も重要なものの 1 つである。

1.1 はじめに

まず初めに、 $\lambda/2\pi$ を 2 進数に展開する。

$$\frac{\lambda}{2\pi} = j = \frac{j_1}{2^1} + \frac{j_2}{2^2} + \cdots + \frac{j_k}{2^k} + \cdots \quad (1)$$

j_k は 0 または 1 をとる古典ビットである。 λ は $e^{i\lambda}$ の形のみで出てくるので、 $0 \leq \lambda < 2\pi$ として一般性を失わない。この 2 進数を、通常の小数の表記にならって、

$$\lambda = (2\pi)0.j_1j_2 \cdots j_k \cdots \quad (2)$$

と書ける。

1.2 位相推定アルゴリズムの流れ

量子位相推定は以下のような流れで行う。初期化された n 個の q ビットと入力状態 $|\psi\rangle$ を用いてユニタリー演算 U の固有値の位相 λ を求める。

1. $|0\rangle$ に初期化された n 個の補助量子ビットのそれぞれに、アダマールテストと同様、アダマールゲートを作用させる。
2. 再度、 n 個の補助量子ビットによってコントロールされた制御ユニタリー演算を固有ベクト

ル $|\psi\rangle$ に作用させる。ただし、 k 番目 ($k = 1, \dots, n$) の補助量子ビットには制御 $U^{2^{k-1}}$ 演算をする。

3. n 個の補助量子ビットに逆フーリエ変換 (図 1 の QFT^\dagger) を作用させる。
4. 最後に、補助量子ビットの測定を行えば、100% の確率で j_1, j_2, \dots, j_n が得られ、 U の固有値の位相 λ が求められる。

上記のことを量子回路で表したのが図 1 である。

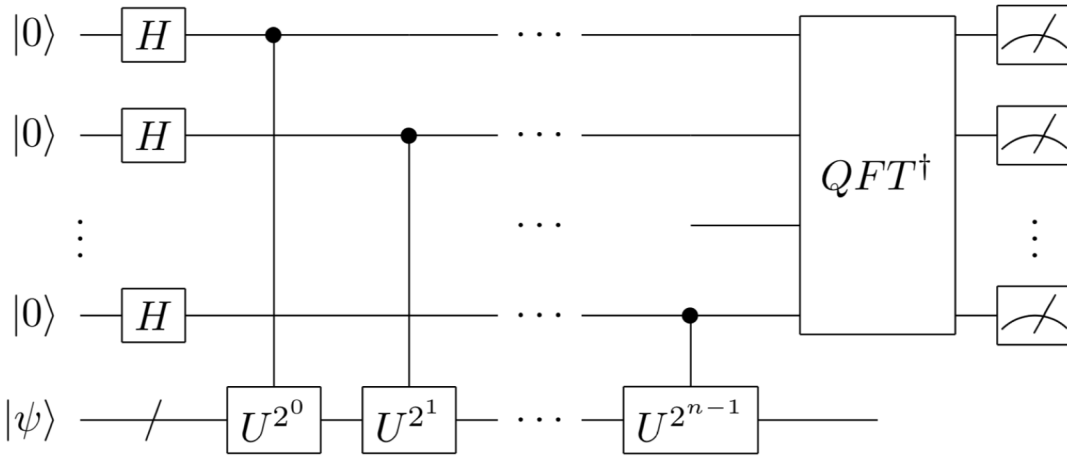


図 1 量子位相推定の量子回路

2 量子位相推定

2.1 入力固有ベクトルの場合

入力固有ベクトル $|\psi\rangle$ である場合を考える。また、ここでは位相 λ が n 桁まで 2 進数展開できる特殊な λ であるとする。すると、式 (2) より、位相 λ の 2 進数展開は、

$$\lambda = (2\pi)0.j_1j_2\cdots j_n \quad (3)$$

となる。

まず初めに、 n 個の $|0\rangle$ に初期化された補助量子ビットのそれぞれに、アダマールゲートと制御ユニタリー演算 $\Lambda(U^{2^{k-1}})$ を作用させる。 $U|\psi\rangle = e^{i2\pi\lambda}|\psi\rangle$ なので、 k 番目の補助量子ビットには $e^{i2^{k-1}\lambda}$ の位相が獲得される。

$k = 1$ の場合、アダマールテストと同様に、

$$\frac{1}{\sqrt{2}} \left(|0\rangle + e^{i(2\pi)0.j_1j_2\cdots j_n} |1\rangle \right) \quad (4)$$

となり、 $k = 2$ の場合は、

$$\frac{1}{\sqrt{2}} \left(|0\rangle + e^{i(2\pi)2^1 \cdot 0 \cdot j_1 j_2 \dots j_n} |1\rangle \right) \quad (5)$$

$$= \frac{1}{\sqrt{2}} \left(|0\rangle + e^{i(2\pi)j_1 \cdot j_2 j_3 \dots j_n} |1\rangle \right) \quad (6)$$

$$= \frac{1}{\sqrt{2}} \left(|0\rangle + e^{i(2\pi)0 \cdot j_2 j_3 \dots j_n} |1\rangle \right) \quad (7)$$

となる。これを n 回繰り返して、

$$\left(\frac{|0\rangle + e^{i(2\pi)0 \cdot j_1 \dots j_n} |1\rangle}{\sqrt{2}} \right) \otimes \left(\frac{|0\rangle + e^{i(2\pi)0 \cdot j_2 \dots j_n} |1\rangle}{\sqrt{2}} \right) \otimes \dots \otimes \left(\frac{|0\rangle + e^{i(2\pi)0 \cdot j_n} |1\rangle}{\sqrt{2}} \right) \otimes |\psi\rangle \quad (8)$$

という状態が得られる。つまり、固有値の位相を2進小数表示で1ビットずつシフトしたのが式(8)のように各補助量子ビットの位相に格納される。

式(8)の形は、量子フーリエ変換の結果の式と同じ形をしている。そのため、次は逆量子フーリエ変換 (QFT^\dagger) を補助量子ビットに作用させると、

$$\left(\frac{|0\rangle + e^{i(2\pi)0 \cdot j_1 \dots j_n} |1\rangle}{\sqrt{2}} \right) \otimes \left(\frac{|0\rangle + e^{i(2\pi)0 \cdot j_2 \dots j_n} |1\rangle}{\sqrt{2}} \right) \otimes \dots \otimes \left(\frac{|0\rangle + e^{i(2\pi)0 \cdot j_n} |1\rangle}{\sqrt{2}} \right) \rightarrow |j_1 \dots j_n\rangle \quad (9)$$

となる。

この段階で補助量子ビットの測定を行えば、100%の確率で、 j_1, j_2, \dots, j_n が得られ、 U の固有値の位相 λ が求められる。

測定を除いた回路全体を位相推定のためのユニタリー演算 W とすると、

$$W |0 \dots 0\rangle |\psi\rangle = |j_1 \dots j_n\rangle |\psi\rangle \quad (10)$$

となる W を構成できた。

まとめると、位相推定アルゴリズムによって、対応する固有ベクトル $|\psi\rangle$ で与えられるユニタリーオペレータ U の固有値の位相 λ を推定できる。この手続きの核心を成す重要な点は次の変換を実行する逆量子フーリエ変換にある。式(7)より、

$$\left(\frac{|0\rangle + e^{i(2\pi)0 \cdot j_1 \dots j_n} |1\rangle}{\sqrt{2}} \right) \otimes \dots \otimes \left(\frac{|0\rangle + e^{i(2\pi)0 \cdot j_n} |1\rangle}{\sqrt{2}} \right) = \frac{1}{2^{n/2}} \sum_{k=0}^{2^n-1} e^{2\pi i j k} |k\rangle \quad (11)$$

とすると、

$$\frac{1}{2^{n/2}} \sum_{k=0}^{2^n-1} e^{2\pi i j k} |k\rangle |\psi\rangle \rightarrow |\tilde{j}\rangle |\psi\rangle \quad (12)$$

ここで、 $|\tilde{j}\rangle$ は測定されたとき j の良い測定量を与える状態を表す。

2.2 λ が n 桁の2進数で表せられない場合

λ が2進数で表せない場合について、位相推定アルゴリズムがどのような状態を返すのか考える。式(12)より、 n ビットでは高い確率で λ のかなり良い近似を与えることを明らかにした。 λ が

2進数で表記できない場合、つまり λ が 2 進数で表記する際に n 桁より大きくなる場合、最後の測定の際に若干のエラーが生じる。このエラーは測定を繰り返せば克服することができる。

では、高い確率で λ を推定するにはどうすれば良いか考える。 b を 0 から $2^n - 1$ の範囲の整数として、 $b/2^t = 0.b_1b_2 \cdots b_n$ が、 j より小さく j の最良の n ビット近似になるように選ぶとする。つまり、 j と $b/2^n$ の差 $\delta \equiv j - b/2^n$ は、 $0 \leq \delta \leq 2^{-t}$ を満たす。

逆量子フーリエ変換を式 (11) に適用すると、

$$\frac{1}{2^n} \sum_{k,l=0}^{2^n-1} e^{-\frac{2\pi i k l}{2^n}} e^{2\pi i j k} |l\rangle \quad (13)$$

α_l を $|(b+l)(\text{mod } 2^t)\rangle$ の振幅とすると、

$$\alpha_l \equiv \frac{1}{2^t} \sum_{k=0}^{2^t-1} \left(e^{2\pi i (j - (b+l)/2^t) k} \right) \quad (14)$$

これは幾何級数なので

$$\alpha_l = \frac{1}{2^n} \left(\frac{1 - e^{2\pi i (2^n j - (b+l))}}{1 - e^{2\pi i (\delta - l/2^n)}} \right) \quad (15)$$

$$= \frac{1}{2^n} \left(\frac{1 - e^{2\pi i (2^n \delta - l)}}{1 - e^{2\pi i (\delta - l/2^t)}} \right) \quad (16)$$

最終測定結果を m とする。我々の目的が $|m - b| > e$ となる値 m を得る確率の限界を与えることである。ここで、 e は所望の許容誤差を特徴づける正の整数である。そのような m を観測する確率は

$$p(|m - b| > e) = \sum_{-2^{t-1} < l \leq -(e+1)} |\alpha_l|^2 + \sum_{e+1 \leq l \leq 2^{t-1}} |\alpha_l|^2 \quad (17)$$

で与えられる。しかし、任意の実数 θ に対して $|1 - e^{i\theta}| \leq 2$ なので、

$$|\alpha_l| \leq \frac{2}{2^t |1 - e^{2\pi i (\delta - l/2^t)}|} \quad (18)$$

$-\pi \leq \theta \leq \pi$ ならば常に $|1 - \exp(i\theta)| \geq 2|\theta|/\pi$ である。しかし、 $-2^{t-1} < l \leq 2^{t-1}$ のときに $-\pi \leq 2\pi(\delta - l/2^t) \leq \pi$ となる。したがって、

$$|\alpha_l| \leq \frac{1}{2^{n+1}(\delta - l/2^n)} \quad (19)$$

式 (17) と式 (19) を組み合わせると、

$$p(|m - b| > e) \leq \frac{1}{4} \left[\sum_{l=-2^{n-1}+1}^{-(e+1)} \frac{1}{(l - 2^n \delta)^2} + \sum_{l=e+1}^{2^t-1} \frac{1}{(l - 2^n \delta)^2} \right] \quad (20)$$

となる。 $0 \leq \delta \leq 2^{-n}$ より、 $0 \leq 2^{-n} \delta \leq 1$ から、

$$p(|m - b| > e) \leq \frac{1}{4} \left[\sum_{l=-2^{n-1}+1}^{-(e+1)} \frac{1}{l^2} + \sum_{l=e+1}^{2^n-1} \frac{1}{(l - 2^n \delta)^2} \right] \quad (21)$$

$$\leq \frac{1}{2} \sum_{l=e}^{2^{n-1}-1} \frac{1}{l^2} \quad (22)$$

$$\leq \frac{1}{2} \int_{e-1}^{2^{n-1}-1} dl \frac{1}{l^2} \quad (23)$$

$$= \frac{1}{2(e-1)} \quad (24)$$

精度 2^{-t} で j を近似する。つまり、 $e = 2^{n-t} - 1$ と選ぶ。位相推定アルゴリズムで $n = t + p$ 個の q ビットを使用すると、式 (24) から、この精度で正し近似を得る確率は少なくとも $1 - 1/2(2^p - 2)$ であることがわかる。したがって、 t ビット精度で少なくとも $1 - \epsilon$ の成功確率で正確に j をえるには、

$$n = t + \left\lceil \log \left(2 + \frac{1}{2\epsilon} \right) \right\rceil \quad (25)$$

2.3 入力固有ベクトルではない場合

先ほどの 2.1 では、入力固有ベクトルである場合を考えた。そのため、次は一般的な量子状態 $|\psi\rangle$ が与えられた場合を考える。 U の固有ベクトル $|eigen_l\rangle$ とし、対応する固有値を $e^{i\lambda_l}$ とする。ある一般的な量子状態 $|\psi\rangle$ が与えられた場合、これは必ず固有ベクトルで展開することができるので、

$$|\psi\rangle = \sum_l c_l |eigen_l\rangle \quad (26)$$

となる。 c_l は複素数の集合である。

このときの位相推定アルゴリズムは、 n 個の補助量子ビットを用いて、入力状態を

$$|00 \cdots 0\rangle |\psi\rangle \rightarrow \sum_l c_l |\lambda_l\rangle |eigen_l\rangle \quad (27)$$

のように変換するアルゴリズムのことである。ここで、 λ_l の 2 進数の表示が n 桁で終わると仮定して、 $|\lambda_l\rangle$ は固有値の位相 λ_l の 2 進数表示、 $\lambda_l = (2\pi)0.j_1^{(l)} \cdots j_n^{(l)}$ に対応する量子状態 $|j_1^{(l)} \cdots j_n^{(l)}\rangle$ である。つまり、位相推定アルゴリズムは、 $|\psi\rangle$ の重ね合わせにあるそれぞれの固有ベクトルに対応した固有値を n 個数の補助量子ビットへと取り出すアルゴリズムである。この状態に対して補助量子ビットの測定をすると、確率、

$$p_l = |c_l|^2 \quad (28)$$

で、どれか 1 つの固有ベクトル $|eigen_l\rangle$ とその固有値 λ_l が乱択される。