# 日本語訳『Qiskit Textbook』 勉強会第0章



Kaori Namba

Senior Software Engineer

はじめに

Quantum Tokyo

### 環境設定

#### ローカル環境の構築

- 1. Qiskit Textbookのソース をダウンロード https://github.com/Qiskit/qisk it-textbook/tree/master-ja
- 2. Qiskitのインストール
  https://qiskit.org/documentati
  on/install.html
- 3. Jupyter notebookを立ち 上げて、Textbookのファ イルを開く

### IBM Quantum Experienceを利用

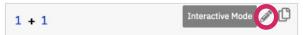
- 1. IBM Quantum Experienceに サインアップ&ログイン https://quantumcomputing.ibm.com/
- Dashboardで、Qiskit
   Notebooksメニューを選択

### Qiskit Notebooks

3. Importボタンをクリックし、Qiskit TextbookのファイルをアップロードImport 下

#### お手軽

- 1. Qiskit Textbookのサイトに行く
  <a href="https://qiskit.org/textbook/preface.">https://qiskit.org/textbook/preface.</a>
  <a href="https://qiskit.org/textbook/preface.">https://qiskit.org/textbook/preface.</a>
- 2. Interactive modeに切り替える



Quantum Tokyo

0.1 Python 及び Jupyter notebook 入門

### Python

- コンパイル不要なプログラミング言語
- プログラムを行単位で実行可(インタラクティブ・シェルまたはJupyter notebookを使用)
- ・ プログラミング初心者向き
- ・ 本教科書で使用するバージョンは Python 3 (2020年4月現在の最新バージョン)

### Jupyter notebook

- Pythonでのコーディング方法の一つ
- プログラミング、文章、画像を統合
- 全てがセルの中に配置
  - テキスト・セル
  - ・ コード・セル 👡
- コード・セルの実行
  - セル内をクリックし、Shift + Enter
  - Runボタンを押す

### Python 及び Jupyter notebook 入門

Pythonは、コンパイル不要なプログラミング言語です。 プログラムを行単位で実行することができます(これは、Notebookを使用する方法です)。ですので、もしプログラミングについて全く知らないのであれば、Pythonはスタート地点として素晴らしい場所になります。現在のバージョンは Python 3であり、本教科書で使用するものです。

Pythonでコーディングする方法の一つは、Jupyter notebookを使用することです。 これ はおそらく、プログラミング、文章、および画像を統合する最良の方法です。 Notebook では、全てがセルにの中に配置されます。 テキスト・セルとコード・セルは最も一般的 なものです。 Jupyter notebookとしてこのセクションを表示している場合、現在読んでいるこのテキストはテキスト・セルに配置されています。 コード・セルは、以下にあります。

コード・セルの内容を実行するには、そのセルをクリックし、 Shift + Enter を押します。 または、左側に小さな矢印がある場合は、それをクリックすることもできます。

In [1]: 1 + 1

Out[1]: 2

## Pythonの主な文法

### データ型

- integer
- float
- bool
- str
- None
- list \*
- tuple \*
- dict

\*... 添字は0から

### ループ

for

for j in range(5):
 print(j)

for j in a\_list: print(j)

for key in a\_dict:
 value = a\_dict[key]
 print('key = ',key)
 print('value = ',value)
 print()

### 条件分岐

- if
- elif
- else

if 'orange' in a\_list:
 print('We have an orange!')
elif a\_list[5]=='apple':
 print('We have an apple!')
else:
 print('Not much fruit here!')

### パッケージ

- import
  - numpy
  - matplotlib
  - networkx

import numpy as np
np.sin(np.pi/2)

#### 関数

def

def do\_add ( In1, In2 ):
 the\_answer = In1 + In2
 return the\_answer

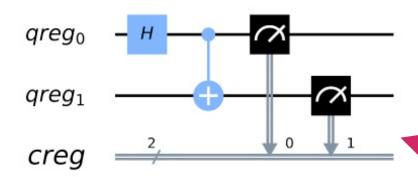
Quantum Tokyo

0.2 Qiskit

### Qiskit**の基礎**

#### 量子回路の作成

- QuantumCircuitクラス
- QuantumRegisterクラス
- ClasssicalRegisterクラス



```
from qiskit import *
from qiskit.visualization import plot_histogram
from qiskit.tools.monitor import job_monitor

qc = QuantumCircuit()
qr = QuantumRegister(2,'qreg')
cr = ClassicalRegister(2,'creg')
qc.add_register( qr )
qc.add_register( cr )

qc.h(qr[0])
qc.cx(qr[0], qr[1]);
qc.measure(qr,cr)

qc.draw(output='mpl')
```

### Qiskit**の基礎** – cont.

#### シミュレーターでの実行

QasmSimulatorクラス

```
emulator = Aer.get_backend('qasm_simulator')
job = execute( qc, emulator, shots=8192 )
hist = job.result().get_counts()
plot_histogram(hist)

0.45

0.45

0.45

0.45

0.497

0.503

0.45

0.486

0.041

0.000

0.000

0.001

0.002

0.0030

0.001

0.002

0.0030

0.0030

0.0030

0.0042

0.0030

0.0030

0.0042

0.0030

0.0042

0.0030

0.0042

0.0030

0.0042

0.0030

0.0042

0.0030

0.0042

0.0030

0.0042

0.0030

0.0042

0.0030

0.0042

0.0030

0.0042

0.0030

0.0042

0.0030

0.0042

0.0030

0.0042

0.0030

0.0042

0.0030

0.0042

0.0030

0.0042

0.0030

0.0042

0.0030

0.0042

0.0030

0.0042

0.0030

0.0042

0.0030

0.0042

0.0030

0.0042

0.0030

0.0042

0.0030

0.0042

0.0030

0.0042

0.0030

0.0042

0.0030

0.0042

0.0030

0.0042

0.0030

0.0042

0.0030

0.0042

0.0030

0.0042

0.0030

0.0042

0.0030

0.0042

0.0030

0.0042

0.0030

0.0042

0.0030

0.0042

0.0030

0.0042

0.0030

0.0042

0.0030

0.0042

0.0030

0.0042

0.0030

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.0042

0.00
```

### 実機での実行

• IBMQBackendクラス

```
IBMQ.load_account()
provider = IBMQ.get_provider(hub='ibm-q')
provider.backends()

real_device = provider.get_backend('ibmq_16_melbourne')
job = execute( qc, real_device, shots=1024 )
job_monitor (job)

hist = job.result().get_counts()
plot_histogram(hist)
```

0.3 線形代数

### 用語集のようなもの

集合Mの元x

 $x \in M$ 

体

四則演算に対し閉じている集合

線形結合

ベクトルのスカラー倍の加算

$$\sum_{i=0}^{n} k_i v_i$$

ヌルベクトル

本教科書では、v+0=vとなる0

 $\mathbb{R}^n$ 

n-次元実数空間  $\mathbf{x} = (x_1, x_2, ... x_n)$ 

複素共役

$$x = a + bi$$
$$x^* = a - bi$$

共役転置/随伴行列

$$A_{ij}^{\dagger} = \left(A_{ij}^{T}\right)^{*} = A_{ji}^{*}$$

ケット・ベクトル

$$|\psi\rangle = \begin{pmatrix} a_0 \\ a_1 \\ \vdots \\ a_n \end{pmatrix}$$

ブラ・ベクトル  $\langle \psi | = | \psi \rangle^{\dagger} = (a_1^*, a_2^*, \cdots a_n^*)$ 

単位行列

$$\mathbb{I} = \begin{pmatrix} 1 & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & 1 \end{pmatrix}$$

エルミート行列

$$H^{\dagger} = H$$

ユニタリー行列 *U<sup>†</sup>U = UU<sup>†</sup> =* I

ヒルベルト空間

取り敢えずの計算に困らないベクトル 空間 (by EMANの物理学・量子力学)

### ベクトルと行列

### ベクトル

- 方向と大きさを持つ量
- 正確には、ベクトル空間の元

### ベクトル空間

- 体 F 上のベクトル空間 V があるとき、a,b ∈
   V,n∈Fに対し以下が成り立つ
   a+b∈V, na∈V
- 実習: 実数体ℝ上のℝ²がベクトル空間であること を証明せよ

### 行列

数や記号を矩形に並べた物

$$M = \begin{pmatrix} 1 & -2 & 3 \\ 1 & 5i & 0 \\ 1+i & 7 & -4 \end{pmatrix}$$

ベクトルを変換する数学的オブジェクト

行列A, Bの乗算

$$C = AB$$
 (注意:  $AB \neq BA$ )

$$c_{ij} = \sum_{k=1}^{m} a_{ik} b_{kj}$$

実習: |0⟩, |1⟩にPauli-Xゲートを作用させよ

$$|0\rangle = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, |1\rangle = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}, \sigma_{\chi} = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$$

### 重要な行列と部分空間

#### エルミート行列

共役転置が自分自身になる

$$H^{\dagger} = H$$

• 実習: Pauli-Y行列がエルミートであることを示せ

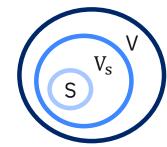
$$\sigma_y = \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix}$$

#### ユニタリー行列

共役転置が逆行列になる

$$U^{\dagger}U = UU^{\dagger} = \mathbb{I}$$

• 実習: Pauli-Y行列がユニタリーであることを示せ



### 部分空間

- ・ 体F上の、ベクトル空間Vの部分集合Sの線形結合で作る集合 $V_s$ がVに含まれている場合、 $V_s$  はSが作る部分空間という。このとき、Sをスパン集合、 $V_s$ はSが張る空間という
- ・  $V_s$ 内の任意のベクトル $|v\rangle$ は、スパン集合Sの線 形結合で記述できる

$$|v\rangle = \sum_{i} f_{i} |v_{i}\rangle$$

$$where |v_{i}\rangle \in S, f_{i} \in F$$

### 線型独立と基底

$$\sum_{i} f_{i} | v_{i} \rangle = \mathbf{0}$$
 
$$where | v_{i} \rangle \in S, f_{i} \in F$$

### 線形従属

- 式が成立する少なくとも1つのゼロでない $f_i$ が存在する
- すなわち、ある $|v_k\rangle$ は、他の $|v_i\rangle$ の線形結合で表現できる

#### 線形独立

- 全てのf<sub>i</sub>がゼロでないと式が成立しない

### 基底

- 線型独立なスパン集合
- ベクトル空間を表現できる最小のベクトル集合
  - ・ 例: 2次元平面の場合
    - $e_1 = (1, 0), e_2 = (0, 1)$
  - ・ 例: 1量子ビットの場合
  - $|0\rangle = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}, |1\rangle = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$
  - $|+\rangle = \frac{|0\rangle + |1\rangle}{\sqrt{2}}, |-\rangle = \frac{|0\rangle |1\rangle}{\sqrt{2}}$

### 量子状態空間

- ・ 複素数体C上のヒルベルト空間 ヒルベルト空間とはベクトル空間で、内積が定 義でき、かつその内積空間が完備性を持つもの
- 量子状態ベクトル 量子状態空間の元
- 量子状態ベクトル|a⟩と|b⟩の内積

$$\langle a|b\rangle = \begin{pmatrix} a_1^* & a_2^* & \dots & a_n^* \end{pmatrix} \begin{pmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_n \end{pmatrix} = \sum_{i=1}^n a_i^* b_i$$

• 正規化条件

 $\langle \psi | \psi \rangle = 1$ 

- ・ ベクトルの長さの2乗が1
- ・ 特定方向におけるベクトルの長さは、その特 定状態で観測される確率振幅
- ⟨a|b⟩は、|a⟩が |b⟩にどれだけ沿っているかを
   示す量 -> 測定の確率
- ユニタリー変換に対し閉じている 演習:ユニタリー変換後も正規化条件が真であることを示せ

### ブロッホ球と固有ベクトル/固有値

#### ブロッホ球

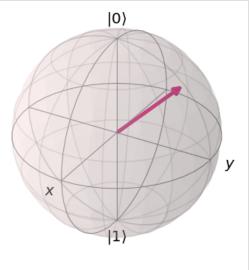
1量子ビットを表現するモデル

• 球面:1量子状態空間

矢印:量子状態ベクトル

ユニタリー変換:

量子状態ベクトルの回転



行列Aに対する固有ベクトル $|v\rangle$ と固有値 $\lambda$   $A|v\rangle = \lambda |v\rangle$ 

固有ベクトル/固有値が存在するための条件  $\det(A - \lambda \mathbb{I}) = 0$ 

固有多項式 (Aが2x2行列の場合)

$$\lambda^2 - (A_{11} + A_{22})\lambda + A_{11}A_{22} - A_{12}A_{21} = 0$$

演習: Pauli-Z行列の固有ベクトル、固有値を求めよ

$$\lambda = 1$$
のとき  $|v\rangle = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} = |0\rangle$ 

$$\lambda = -1$$
のとき $|v\rangle = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix} = |1\rangle$ 

Z基底で測定する≡Z行列の固有ベクトルに落とし込む

### 行列指数関数

演習:ある変換U

 $U = e^{i\gamma H}$ 

where  $\gamma \in \mathbb{R}$  and H is Hermite

がユニタリーであることを証明せよ

演習:Uをマクローリン展開せよ

$$U = e^{i\gamma H} = \sum_{n=0}^{\infty} \frac{(i\gamma H)^n}{n!} = \cos \gamma \cdot \mathbb{I} + i \sin \gamma \cdot H$$

Pauli行列はユニタリかつエルミートかつ対合

$$\sigma_x = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$$
,  $\sigma_y = \begin{pmatrix} 0 & i \\ -i & 0 \end{pmatrix}$ ,  $\sigma_z = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}$   $\Rightarrow e^{i\gamma\sigma_k} (k \in \{x, y, z\})$ がsin-cosで書ける!

演習:行列Aの固有ベクトル $|v\rangle$ と固有値 $\lambda$ について以下を証明せよ

$$e^A|v\rangle = e^\lambda|v\rangle$$

例:*e<sup>iγσ</sup>z*を適用する意味

 $\sigma_z$ は $\lambda = 1$ のとき  $|v\rangle = |0\rangle$ 、 $\lambda = -1$ のとき $|v\rangle$ 

 $=|1\rangle$ 。  $|\psi\rangle=\alpha|0\rangle+\beta|1\rangle$ のとき、

 $e^{i\gamma\sigma_Z}|\psi\rangle = e^{i\gamma\sigma_Z}(\alpha|0\rangle + \beta|1\rangle)$ 

 $=e^{i\gamma}\alpha|0\rangle+e^{-i\gamma}\beta|1\rangle)$ 

 $\sigma_{x}$ も $\sigma_{y}$ も、それぞれの固有値・

固有ベクトルに対し、同様のことが言える

まとめ

# 量子ビットは

量子状態空間のベクトル

量子ゲートはユニタリー行列

# Thank you

Kaori Namba Senior Software Engineer

knamba@jp.ibm.com

© Copyright IBM Corporation 2020. All rights reserved. The information contained in these materials is provided for informational purposes only, and is provided AS IS without warranty of any kind, express or implied. Any statement of direction represents IBM's current intent, is subject to change or withdrawal, and represent only goals and objectives. IBM, the IBM logo, and ibm.com are trademarks of IBM Corp., registered in many jurisdictions worldwide. Other product and service names might be trademarks of IBM or other companies. A current list of IBM trademarks is available at Copyright and trademark information.