

2013. 7. 3

1

$$T(|\psi\rangle + |\phi\rangle) = T|\psi\rangle + T|\phi\rangle$$

$$T(a|\psi\rangle) = a T|\psi\rangle$$

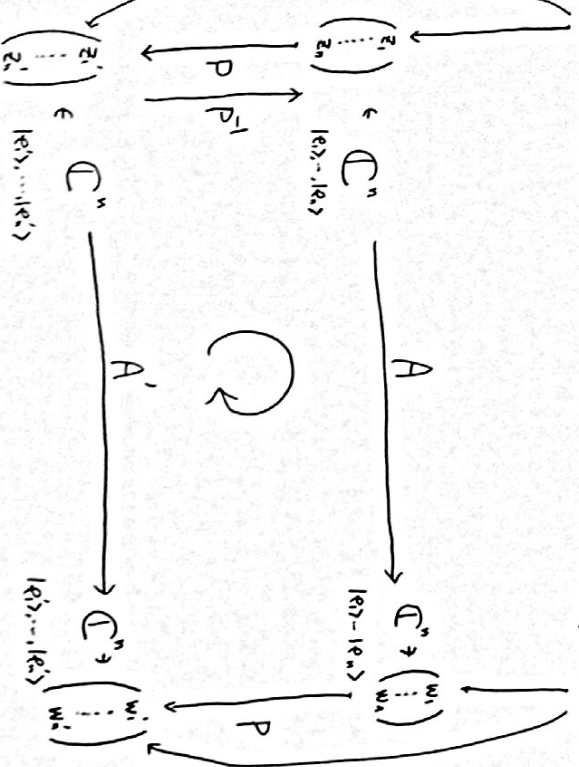
$$|\psi\rangle = z_1|e_1\rangle + \dots + z_n|e_n\rangle$$

$$= z'_1|e'_1\rangle + \dots + z'_n|e'_n\rangle$$

$$|\phi\rangle = w_1|e_1\rangle + \dots + w_n|e_n\rangle$$

$$= w'_1|e'_1\rangle + \dots + w'_n|e'_n\rangle$$

$$|\psi\rangle \in \mathcal{H} \xrightarrow{T} \mathcal{H} \ni |\phi\rangle = T|\psi\rangle$$



$$\tilde{A}' = P A P^{-1}$$

① 状態 (一般化バージョン)

復習 (量子情報理論の復習)

$$\mathbb{C}^2 \ni |\psi\rangle = \begin{pmatrix} z_1 \\ z_2 \end{pmatrix} \rightarrow \langle \psi | = (\bar{z}_1, \bar{z}_2) \quad \left(\begin{pmatrix} z_1 \\ z_2 \end{pmatrix} \right)^T = \begin{pmatrix} \bar{z}_1 & \bar{z}_2 \end{pmatrix}^T \right)$$

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & a_{12} \\ a_{21} & a_{22} \end{pmatrix}, \quad A^* = \bar{A}^T \quad A = A^* \text{ のとき } A \text{ はエルミート行列}$$

(エルミート条件)

$$|\psi\rangle = \begin{pmatrix} z_1 \\ z_2 \end{pmatrix}, \quad |\phi\rangle = \begin{pmatrix} w_1 \\ w_2 \end{pmatrix}$$

$$\langle \psi | \phi \rangle = \langle \psi | \cdot | \phi \rangle = (\bar{z}_1, \bar{z}_2) \begin{pmatrix} w_1 \\ w_2 \end{pmatrix} = \bar{z}_1 w_1 + \bar{z}_2 w_2$$

$$\|\psi\| = \sqrt{\langle \psi | \psi \rangle} = \sqrt{\bar{z}_1 z_1 + \bar{z}_2 z_2} = \sqrt{|z_1|^2 + |z_2|^2}$$

$$\bar{z} = \overline{z_1 + iz_2} = \bar{z}_1 - i\bar{z}_2$$

2013. 7. 3

2

A : エルミート 行列

↑ (固有値, 固有ベクトル)

$$(a_1, |e_1\rangle), (a_2, |e_2\rangle)$$

$$\langle e_1 | e_2 \rangle = \langle e_2 | e_1 \rangle = 0$$

$$\|e_1\| = \|e_2\| = 1$$

$$\left(\begin{array}{c} \text{orthogonal} \\ \text{basis} \end{array} \right) \quad |e_1\rangle, |e_2\rangle \text{ は } \mathbb{C}^2 \text{ の 正規直交基底に}$$

A は 物理量 である (2113) $(a_i : \text{測定値})$

A は $(a_1, |e_1\rangle), (a_2, |e_2\rangle)$ に対する基底

$$A = a_1 |e_1\rangle\langle e_1| + a_2 |e_2\rangle\langle e_2| \quad (\text{直観})$$

$$\begin{aligned} |y\rangle = \begin{pmatrix} z_1 \\ z_2 \end{pmatrix}, \quad |y\rangle\langle y| = \begin{pmatrix} z_1 \\ z_2 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \bar{z}_1 & \bar{z}_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} z_1 \bar{z}_1 & z_1 \bar{z}_2 \\ z_2 \bar{z}_1 & z_2 \bar{z}_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} |z_1|^2 & z_1 \bar{z}_2 \\ z_2 \bar{z}_1 & |z_2|^2 \end{pmatrix} \\ a |y\rangle\langle y| = a \begin{pmatrix} |z_1|^2 & z_1 \bar{z}_2 \\ z_2 \bar{z}_1 & |z_2|^2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} a |z_1|^2 & a z_1 \bar{z}_2 \\ a z_2 \bar{z}_1 & a |z_2|^2 \end{pmatrix} \end{aligned}$$

状態 = 基底のベクトル $|y\rangle$

$|y\rangle$ の 物理量 A を 測定 すると

測定値	確率	測定後の状態
a_1	$ \langle y e_1 \rangle ^2$	$ e_1\rangle$
a_2	$ \langle y e_2 \rangle ^2$	$ e_2\rangle$

$$\mathcal{L} = \left\{ \begin{pmatrix} a_1 & \dots & a_n \\ \vdots & & \vdots \\ a_n & \dots & a_n \end{pmatrix} ; a_{ij} \in \mathbb{C} \right\}$$

$A \in \mathcal{L}$ に対して $\langle y | A y \rangle = \langle B y | y \rangle$
 である行列 B が 必ず 存在 する。 実際 $B = A^* = A^T$

$$\textcircled{1} \quad n=2 \text{ の とき に 証明 } |y\rangle = \begin{pmatrix} z_1 \\ z_2 \end{pmatrix}, |y\rangle = \begin{pmatrix} w_1 \\ w_2 \end{pmatrix}$$

$$\langle y | A y \rangle = \begin{pmatrix} z_1 \\ z_2 \end{pmatrix}^T A \begin{pmatrix} w_1 \\ w_2 \end{pmatrix} \xrightarrow{\text{変換}} \langle B y | y \rangle = \begin{pmatrix} z_1 \\ z_2 \end{pmatrix}^T B \begin{pmatrix} w_1 \\ w_2 \end{pmatrix}$$

$$\begin{aligned} |y\rangle = B \begin{pmatrix} z_1 \\ z_2 \end{pmatrix}, \quad \langle B y | = \left(B \begin{pmatrix} z_1 \\ z_2 \end{pmatrix} \right)^T = \begin{pmatrix} z_1 \\ z_2 \end{pmatrix}^T B^T = \begin{pmatrix} z_1 \\ z_2 \end{pmatrix}^T B^T \\ |y\rangle \in \mathcal{L} \text{ は 基底に なる ため } A = B^T = B^* \therefore A^* = (B^*)^T = B \end{aligned}$$

2013. 7. 3

3

$A = A^*$ である行列 E は $E = I$ 行列と呼ばれる。

A^* は A の共役転置行列 A^* と表す ($A^* = \bar{A}^T$)

$n=2$ のとき

$$A = a_1 |e_1\rangle\langle e_1| + a_2 |e_2\rangle\langle e_2|$$

一般の n の時も同様の式が成立:

$$A = a_1 |e_1\rangle\langle e_1| + a_2 |e_2\rangle\langle e_2| + \dots + a_n |e_n\rangle\langle e_n|$$

$$\langle e_i | e_j \rangle = \begin{cases} 1 & i=j \\ 0 & i \neq j \end{cases} \quad \left(\text{orthogonal basis} \right)$$

a_i の値は基底ベクトルに依存する。

a_i は基底ベクトルに依存する。

$$\text{例: } A = 2|e_1\rangle\langle e_1| + 2|e_2\rangle\langle e_2| + 3|e_3\rangle\langle e_3| + 3|e_4\rangle\langle e_4| + 3|e_5\rangle\langle e_5|$$

$$= 2 \underbrace{(|e_1\rangle\langle e_1| + |e_2\rangle\langle e_2|)}_{P_1} + 3 \underbrace{(|e_3\rangle\langle e_3| + |e_4\rangle\langle e_4| + |e_5\rangle\langle e_5|)}_{P_2}$$

$$A = a_1 P_1 + a_2 P_2$$

$$P: \text{orthogonal projection} \Leftrightarrow P = |e_1\rangle\langle e_1| + \dots + |e_n\rangle\langle e_n|$$

$$\langle e_i | e_j \rangle = \begin{cases} 1 & i=j \\ 0 & i \neq j \end{cases}$$

例: H の正規直交基底 $|e_1\rangle, \dots, |e_n\rangle$ とする

$$|e_1\rangle, \dots, |e_n\rangle$$

$$P = |e_1\rangle\langle e_1| + \dots + |e_n\rangle\langle e_n|$$

$$H \ni |u\rangle = z_1 |e_1\rangle + \dots + z_n |e_n\rangle$$

$$P|u\rangle = (|e_1\rangle\langle e_1| + \dots + |e_n\rangle\langle e_n|) (z_1 |e_1\rangle + \dots + z_n |e_n\rangle)$$

$$= z_1 |e_1\rangle\langle e_1|e_1\rangle + \dots + z_n |e_n\rangle\langle e_n|e_n\rangle + z_1 |e_2\rangle\langle e_1|e_1\rangle + \dots + z_n |e_1\rangle\langle e_n|e_n\rangle$$

$$\underbrace{z_1 |e_1\rangle}_{P|u\rangle}$$

$$= z_1 |e_1\rangle + \dots + z_n |e_n\rangle$$

$$P|u\rangle = z_1 |e_1\rangle + z_2 |e_2\rangle$$

