

**Caractérisation directe d'un état de polarisation à l'aide des mesures  
faibles temporelles**

Thèse présentée à la faculté des sciences de l'université de Moncton  
pour l'obtention du grade de  
maîtrise ès sciences et spécialisation physique (M. Sc.)

**Shane Gervais**

A00198792

Département de physique et d'astronomie

Université de Moncton

16 Juin 2025

## **Composition du jury**

Président du jury : Alexandre Melanson

Professeur,

Université de Moncton

Examinateur interne : Normand Beaudoin

Professeur,

Université de Moncton

Examinateur externe : Guillaume Thekkadath

Agent de recherche,

Conseil national de recherches Canada

Directeur de thèse : Lambert Giner

Professeur,

Université de Moncton

## Remerciements

## Sommaire

La caractérisation des états quantiques est essentielle au développement de la technologie quantique. Pour développer des ordinateurs quantiques, des capteurs quantiques pour la métrologie quantique, ou des télécommunications quantiques, il est crucial de pouvoir caractériser les états des qubits. La caractérisation des états quantiques est un domaine de recherche actif, car elle permet de comprendre et de manipuler les systèmes quantiques.

Les méthodes de caractérisation traditionnelles, telles que la tomographie quantique, reconstruisent l'état du système quantique en effectuant des mesures projectives dans toutes les bases possibles du système. Cela permet d'obtenir une description de l'état quantique à l'aide de la matrice densité. Cependant, cette approche est une méthode indirecte qui nécessite de nombreuses mesures projectives et ne permet pas de suivre l'évolution temporelle de l'état quantique. De plus, elle est limitée par la complexité croissante des systèmes quantiques à dimension élevée, rendant la reconstruction de l'état du système de plus en plus difficile et coûteuse en ressources expérimentales. Elle ne convient pas aux systèmes nécessitant une caractérisation en temps réel, où l'évolution temporelle de l'état est cruciale, que ce soit pour la métrologie quantique ou pour la détection d'erreurs dans les ordinateurs quantiques pendant les calculs.

Une méthode alternative, comme les mesures faibles, présente un bon potentiel pour la caractérisation directe de l'état quantique, sans effondrement complet du système ; toutefois, dans sa forme actuelle, elle n'est pas intégrable aux technologies quantiques. Nous proposons de réaliser des mesures faibles temporels en exploitant le domaine temporel des photons, comme le pointeur ; et ce en concevant un dispositif expérimental dans ce régime pour caractériser un état quantique facile à implanter dans un laboratoire d'optique commun. Cela permettrait une intégration directe dans notre infrastructure photonique existante et dans les technologies quantiques.

Cette technique permet de déterminer directement et en temps réel l'évolution d'un état quantique, en minimisant la perte d'information grâce à une intervention minimale sur le système. Dans cette étude, nous illustrons la théorie requise pour cette méthode de caractérisation et réalisons des expériences visant à mesurer la partie réelle et imaginaire de la valeur faible du système. Nous élaborons sur les applications potentielles pour ce type de caractérisation dans les technologies quantiques, notamment dans les ordinateurs quantiques, la communication quantique et la métrologie quantique.

**Abstract**

## Table des matières

<b>Page titre</b>	<b>i</b>
<b>Composition du jury</b>	<b>ii</b>
<b>Remerciements</b>	<b>iii</b>
<b>Sommaire</b>	<b>v</b>
<b>Abstract</b>	<b>vi</b>
<b>Liste des tableaux</b>	<b>ix</b>
<b>Liste des figures</b>	<b>xiii</b>
<b>Liste des symboles</b>	<b>xiv</b>
<b>1 INTRODUCTION DES PROCÉDURES DIRECTES POUR LES MESURES QUANTIQUES</b>	<b>1</b>
1.1 Introduction . . . . .	1
1.2 Motivation de la thèse . . . . .	4
<b>2 LES MESURES FAIBLES TEMPORELLES D'UN SYSTÈME QUANTIQUE</b>	<b>7</b>
2.1 La tomographie quantique . . . . .	7
2.2 Introduction aux mesures faibles . . . . .	14
2.3 Fondamentaux théoriques des mesures faibles . . . . .	19
2.4 Proposition d'une procédure directe avec une mesure faible temporelle	25
2.4.1 La partie réelle du système . . . . .	25
2.4.2 La partie imaginaire du système . . . . .	29
2.5 Proposition expérimentale pour la caractérisation de la valeur faible .	31
2.6 Mots finaux sur la théorie . . . . .	33
<b>3 MESURE EXPÉRIMENTALE DIRECTE D'UN ÉTAT DE POLARISATION EN UTILISANT UNE MESURE FAIBLE TEMPORELLE</b>	<b>34</b>
3.1 Mesure de délais temporels ultra courts . . . . .	34
3.1.1 Notes sur l'importances de l'acquisition des données . . . . .	36
3.1.2 Analyse et résultats de l'expérience de la vitesse d'un signal électrique dans un câble BNC . . . . .	40
3.1.3 Analyse et résultats de l'expérience de mesure de la vitesse de la lumière . . . . .	50
3.2 Caractérisation de la partie réelle de la valeur faible . . . . .	61
3.2.1 Montage et étapes de préparation . . . . .	62
3.2.2 Mesure faible temporelle . . . . .	70
3.3 Caractérisation de la partie imaginaire de la valeur faible . . . . .	72

3.3.1	Montage proposé . . . . .	73
3.3.2	Résultats attendus théoriques de la partie imaginaire de la valeur faible . . . . .	76
<b>4</b>	<b>RÉSULTATS ET DISCUSSION</b>	<b>78</b>
4.1	Analyse des résultats expérimentaux pour la partie réelle de la valeur faible . . . . .	78
4.1.1	La partie réelle . . . . .	79
4.1.2	Discussion sur les résultats expérimentaux de la partie réelle .	84
4.2	La partie imaginaire . . . . .	84
4.2.1	Implications pour la partie imaginaire . . . . .	85
4.2.2	Mesure de la partie imaginaire . . . . .	85
<b>5</b>	<b>CONCLUSION</b>	<b>91</b>
5.1	Conclusion sur la thèse . . . . .	91
5.2	Applications et projets futurs . . . . .	91
	<b>ANNEXE A</b>	<b>100</b>

**Liste des tableaux**

2	Résultats des temps d'arrivée et écart-type de différents ajustements de courbe pour l'expérience de vitesse dans les câbles BNC. Plus de chiffres significatifs ont été ajoutés pour les ajustements de courbe pour qu'ils soient compatibles avec l'écart-type. . . . .	43
3	Mesure de la vitesse du signal dans les câbles BNC pour différents ajustements de courbe (vitesse théorique $197863022\text{ m/s}$ [42]) . . . . .	46
4	Résultats des temps d'arrivée mesurés pour différentes parcours des impulsions et types d'ajustement de courbe, avec leurs écarts-types et qualités des ajustements pour l'expérience de la vitesse de la lumière	51
5	Mesure de la vitesse de la lumière pour différents ajustements de courbe (vitesse théorique $299406042\text{ m/s}$ [31, 44]) . . . . .	57
6	Mesure de la vitesse du signal dans les câbles BNC pour différents ajustements de courbe . . . . .	88

## Table des figures

1	Envisageons maintenant que nous lancions un dé. Avant de lancer un dé, nous supposons qu'il se trouve dans un état de superposition $ \text{dé}\rangle = c_1 1\rangle + c_2 2\rangle + c_3 3\rangle + c_4 4\rangle + c_5 5\rangle + c_6 6\rangle$ , où tous les états propres possibles $\{ 1\rangle,  2\rangle,  3\rangle,  4\rangle,  5\rangle,  6\rangle\}$ et leurs coefficients de probabilité $c_1, c_2, c_3, c_4, c_5, c_6$ se trouvent dans notre main. Une fois lancés sur la table et en observant leur résultat, nous disons que le système s'effondre vers l'une de ses valeurs possibles, comme l'état $ 5\rangle$ , qui a une probabilité de $\frac{1}{6}$ de se produire. Une fois qu'il s'est effondré, les mesures ultérieures du système restent les mêmes. L'objectif des mesures quantiques est de caractériser complètement l'état du système quantique du dé. Comme nous sommes limités aux mesures projectives, nous discuterons des techniques possibles, telles que l'effondrement continu du système via la tomographie et la reconstruction indirecte de l'état quantique, ainsi que notre méthode alternative utilisant la mesure faible pour la caractérisation directe de l'état quantique. . . . .	3
2	La sphère Poincaré . . . . .	15
3	Une voiture de Formule 1 rapide peut être décrite comme un système faiblement couplé au départ, avec l'indicateur de vitesse comme pointeur. On peut imaginer que ce couplage est rompu lorsque le conducteur relâche le frein en même temps que l'accélérateur. Une fois que le conducteur interagit avec le système, le pointeur est déplacé. . . . .	17
4	Considérons qu'un pointeur possède une forme gaussienne avec une position moyenne, démontré par la ligne pointillée, avec une distribution de probabilité $\sigma$ dans l'état $ \psi\rangle = a H\rangle + b V\rangle$ et un coefficient d'interaction $\delta$ qui décrivent la force de séparation des états. a) Interaction forte : une interaction forte impliquerait un effondrement complet de l'état séparant complètement les états de base. Cela se produirait lorsque $\delta \gg \sigma$ . Par conséquent, nous mesurerions l'un ou l'autre via une mesure projective. b) Interaction faible : Elle consiste en une faible interaction avec le système qui permet aux deux états de base de se chevaucher, de sorte que, lors d'une mesure projective, nous obtenions en retour un état qui comprend essentiellement l'état initial du système. Cela se produit lorsque $\delta \ll \sigma$ . . . . .	18

- 5 Représentation de notre dispositif expérimental pour évaluer la précision de nos mesures temporelles en mesurant la vitesse d'un signal dans les câbles BNC et la vitesse de la lumière. L'impulsion du laser est d'abord réglée en intensité par une lame demi-onde, puis dirigée vers un séparateur de faisceau polarisant (PBS) qui divise les états de polarisation horizontaux et verticaux en deux voies orthogonales. Le faisceau réfléchi, représenté par l'état de base de polarisation verticale  $|V\rangle$ , sera notre signal de référence pour déclencher l'oscilloscope, à gauche. Le faisceau transmis, correspondant à l'état de base horizontal  $|H\rangle$ , subit encore un autre PBS et se revoit avec un miroir fixe ainsi qu'une lame quart d'onde pour convertir l'état de polarisation  $|H\rangle$  en un état  $|V\rangle$  pour qu'il soit réfléchi. Il est ensuite détecté avec un autre photodétecteur puis mesuré par notre oscilloscope, à droite. Pour l'expérience de la vitesse d'un signal dans un câble BNC, nous utilisons simplement différentes longueurs de câble attachées sur notre photodétecteur, désigner par  $\Delta L$ . Pour l'expérience de la vitesse de la lumière, nous orientons l'état de polarisation horizontal vers un miroir, que nous réglerons en fonction des différentes distances à évaluer pour l'expérience de la vitesse de la lumière, désigner par  $\Delta x$ . Il est ensuite renvoyé vers le PBS pour y être réfléchi. Ce procédé utilise une lame quart d'onde pour convertir l'état de polarisation. . . . . 35
- 6 Diagramme illustrant le fonctionnement du mode d'échantillonnage en temps de équivalent de l'oscilloscope [40]. Cet appareil collecte un petit nombre d'échantillons au moment où l'événement de déclenchement se produit, ce qui lui permet d'obtenir le signal complet de notre impulsion. Le taux d'échantillonnage est supérieur à celui du mode en temps réel. L'oscilloscope en mode de temps d'équivalent effectue un échantillons à chaque déclenchement du signal de référence. Il enregistre un certain nombre d'échantillons d'acquisition, puis combine plusieurs échantillons d'un signal répétitif en cours d'acquisition. Il régule ensuite la fréquence d'échantillonnage du signal d'entrée pour un enregistrement du signal complet. . . . . 38
- 7 Profil temporel typique de notre impulsion laser ultra-courte NPL64B [37], mesurée avec un photodétecteur DET025A à base de Si [38] et acquise à l'aide du mode d'acquisition temporelle EQ-time de l'oscilloscope [40]. . . . . 41
- 8 Profil temporel de la dérivée des données d'impulsion dans l'expérience des câbles BNC RG-58 avec chacun de ses ajustements de courbe (désignés par les lignes pointillées) de type *poly4*. . . . . 48

9	Résultats des délais mesurés pendant l'expérience sur la vitesse d'un signal électrique dans un câble BNC, ainsi que leur ajustement linéaire. Les barres d'erreur horizontales représentent l'incertitude de nos mesures de la distance, soit $\pm 0,5 \text{ mm}$ . Les barres d'erreurs verticales correspondent à l'erreur de l'ajustement <i>poly4</i> basé sur la variation de la position du pic de la dérivée de l'impulsion pour chaque longueur de câble, soit $\pm 2 \text{ ps}$ . Ils sont trop petits pour être visibles sur la figure. . . . .	49
10	Profil temporel de la dérivée des données d'impulsion pour chacune des distances mesurées et ajustement de la courbe pour l'expérience de la vitesse de la lumière avec un miroir réglable. . . . .	59
11	Résultats des délais mesurés pendant l'expérience sur la vitesse de la lumière, ainsi que leur ajustement linéaire. Les barres d'erreur horizontales représentent l'incertitude de nos mesures de la distance, soit $\pm 2 \mu\text{m}$ . Les barres d'erreurs verticales correspondent à l'erreur de l'ajustement <i>poly4</i> basé sur l'expérience de la vitesse du signal électrique dans les câbles BNC (voir figure 9). Ils sont trop petits pour être visibles sur la figure. . . . .	60
12	Dispositif expérimental pour la partie réelle de la valeur faible. Comme la dernière configuration, l'impulsion du laser est réglée en intensité par une lame demi-onde, puis dirigée vers un PBS qui divise les états de polarisation horizontaux et verticaux de base de l'impulsion d'entrée en deux voies orthogonales. Celui qui est réfléchi sera notre signal de référence (ou signal de déclenchement) pour déclencher l'oscilloscope et l'autre suit la procédure directe. Ce dernier est préparé en combinant différentes lames, dont on change pour chaque trajet de polarisation, et ensuite subit une mesure faible. Lors de la mesure faible, le couplage faible temporel est réalisé en introduisant une différence de parcours entre la voie transmise et réfléchie du deuxième PBS. Le faisceau réfléchi représente l'état de base de polarisation verticale $ V\rangle$ de l'état d'entrée $ \psi\rangle$ , tandis que le faisceau transmis correspond à l'état de base horizontal $ H\rangle$ . Le miroir de la voie de l'état vertical est considéré sans délai et il se trouve à $10,5 \text{ cm}$ du PBS. Le miroir de la voie de l'état horizontal est positionné à la même distance, mais avec le délai que nous ajouterons. Les deux voies subissent une rotation pour revenir et se projettent sur une lame demi-onde inclinée à 45 degrés par rapport à un polariseur initialement orienté à 0 degré. Cela crée une mesure de projection avec l'état $ D\rangle$ , qui retient le chevauchement des états de base. Ce dernier est ensuite détecté avec un photodétecteur, puis interprété par notre oscilloscope. . . . .	63
13	Schéma du trajet $ H\rangle \rightarrow  D\rangle \rightarrow  V\rangle \rightarrow  A\rangle \dots$ utilisant seulement une lame demi-onde dans la préparation de l'état d'entrée . . . . .	65
14	Schéma du trajet $ H\rangle \rightarrow  R\rangle \rightarrow  V\rangle \rightarrow  L\rangle \dots$ utilisant seulement une lame demi-onde et une lame quart d'onde à 0 degré dans la préparation de l'état d'entrée . . . . .	67

15	Schéma du trajet $ D\rangle \rightarrow  R\rangle \rightarrow  A\rangle \rightarrow  L\rangle \dots$ utilisant seulement une lame demi-onde et une lame quart d'onde à 45 degrés dans la préparation de l'état d'entrée . . . . .	69
16	Dispositif expérimental pour la partie imaginaire de la valeur faible. Cette configuration utilise le dispositif de la partie réelle dans un interféromètre de Mach-Zedner. Un séparateur de faisceau non polarisant (NPBS) est utilisé avant l'étape de préparation de l'état pour diviser le faisceau en deux voies. L'une de ces voies sert de référence pour interférer avec l'autre voie, qui a subi une mesure directe. Une lame demi-onde a été placée sur le trajet de cette référence afin de modifier son état de polarisation pour permettre des interférences avec le dernier.	74
17	Spectre de visibilité de notre laser. . . . .	75
18	Résultats expérimentaux pour la partie réelle de la valeur faible du trajet de polarisation $ H\rangle \rightarrow  D\rangle \rightarrow  V\rangle \rightarrow  A\rangle$ . Les barres d'erreurs horizontales représentent l'erreur de la position de l'angle induite par notre stade motorisé. Ils sont pas visibles, car ils sont trop petits pour être prise en considération, alors nous les avons négligées. Les barres verticales représentent l'incertitudes de la partie réelle, et les barres d'erreurs verticales, l'erreur de la position de l'angle induite par notre stade motorisé. . . . .	80
19	Résultats expérimentaux pour la partie réelle de la valeur faible du trajet de polarisation $ H\rangle \rightarrow  R\rangle \rightarrow  V\rangle \rightarrow  L\rangle$ . . . . .	81
20	Résultats expérimentaux pour la partie réelle de la valeur faible du trajet de polarisation $ D\rangle \rightarrow  R\rangle \rightarrow  A\rangle \rightarrow  L\rangle$ . . . . .	82
21	Résultats de l'amplitude de probabilité pour le trajet de polarisation $ H\rangle \rightarrow  D\rangle \rightarrow  V\rangle \rightarrow  A\rangle$ . Les courbes théoriques provenant de nos calculs dans la section 2.3. Les barres d'erreur sont les incertitudes proviennent à partir de notre partie réelle de la valeur faible via Monte-Carlo, car la propagation analytique fait exploser certaines incertitudes de façon irrégulières. . . . .	82
22	Résultats de l'amplitude de probabilité pour le trajet de polarisation $ H\rangle \rightarrow  R\rangle \rightarrow  V\rangle \rightarrow  L\rangle$ . . . . .	83
23	Résultats de l'amplitude de probabilité pour le trajet de polarisation $ D\rangle \rightarrow  R\rangle \rightarrow  A\rangle \rightarrow  L\rangle$ . . . . .	83
24	DSP résultant d'une mesure faible temporelle. Ici, les lignes verticales représentent la position des pics de puissance dans le spectre. La figure 25 montre un zoom sur le pic de puissance à 1054 MHz. . . . .	86
25	Zoom sur le pic de puissance à 1054 MHz. On peut observer la présence de plusieurs pics de puissance, avec leur ajustement de courbe polynomiale du quatrième ordre pour déterminer chaque position fréquentielle des états d'entrée. . . . .	87
26	Ensemble du spectre obtenu de l'oscilloscope pendant l'effet Doppler .	103
27	Agrandissement du spectre à 1MHz de la figure 26 . . . . .	104

## Liste des symboles

Symbol	Description	Chapitre
$ H\rangle$	Polarisation horizontale $\begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$	2
$ V\rangle$	Polarisation verticale $\begin{pmatrix} 0 \\ 1 \end{pmatrix}$	2
$ D\rangle$	Polarisation diagonale $\frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$	2
$ A\rangle$	Polarisation anti-diagonale $\frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 0 \\ -1 \end{pmatrix}$	2
$ R\rangle$	Polarisation circulaire droite $\frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ i \end{pmatrix}$	2
$ L\rangle$	Polarisation circulaire gauche $\frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ -i \end{pmatrix}$	2
$\rho$	Matrice densité d'un système	2
$\psi$	Fonction d'onde d'un état quantique	2
$S_{0,1,2,3}$	Paramètres de Stokes	2
$\sigma_{x,y,z}$	Matrices de Pauli	2
$\hat{S}$	Opérateur arbitraire du système	2
$ \psi_i\rangle$	État initial arbitraire	2
$ \psi_f\rangle$	État final arbitraire	2
$\langle \hat{S}_W \rangle$	Valeur faible du système	2
$\hat{p}$	Observable du système	2
$\hat{q}$	Observable conjuguée de celle du système	2
$\sigma$	Écart-type de la distribution du pointeur	2
$i$	Nombre imaginaire $\sqrt{-1}$	2
$S$	Base du système	2
$P$	Base du pointeur	2
$g$	Force de couplage entre le système et le pointeur	2
$ \bar{p}\rangle$	Position moyenne de l'observable du pointeur	2
$ s\rangle$	Valeur ou vecteur propre du système	2
$\hbar$	Constante de Planck	2
$\hat{U}$	Opérateur d'interaction de von Neumann	2
$\mathcal{O}$	Ordre analytique d'une série	2
$ \varphi\rangle$	État de projection	2
$ \Psi\rangle$	État total incluant le système et le pointeur	2
$\langle \hat{\pi}_W \rangle$	Valeur faible de polarisation	2
$a$	Amplitude de probabilité pour l'état horizontal	2
$b$	Amplitude de probabilité pour l'état vertical	2
$ \xi\rangle$	Distribution du pointeur	2
$ t\rangle$	Domaine temporel du pointeur	2
$ \xi(t)\rangle$	Fonction temporelle du pointeur	2
$\hat{U}^H$	Interaction de von Neumann appliquée à $H$	2

$\mathcal{H}$	Hamiltonien du système	2
$\hat{\pi}$	Observable de polarisation	2
$\hat{E}$	Opérateur d'énergie	2
$t$	Temps	2
$\tau$	Délai temporel	2
$ \zeta\rangle$	État de projection de polarisation	2
$\mu$	Amplitude de probabilité de l'état horizontal projeté	2
$\nu$	Amplitude de probabilité de l'état vertical projeté	2
$\langle \hat{t} \rangle$	Position temporelle moyenne	2
$\langle \hat{\omega} \rangle$	Position fréquentielle moyenne	2
$A$	$\mu^*a$	2
$B$	$\nu^*b$	2
$F(\omega)$	Fonction du domaine fréquentiel du pointeur	2
$c$	Vitesse de la lumière	3
$a_0, b_0, c_0$	Paramètres d'ajustement	3
$\hat{T}$	Opérateur d'une plaque d'onde	3
$\theta$	Orientation d'une composante	3
$\phi$	Orientation d'une composante	3

# 1 INTRODUCTION DES PROCÉDURES DIRECTES POUR LES MESURES QUANTIQUES

## 1.1 Introduction

À l'heure actuelle, de grandes entreprises technologiques, telles que Google et IBM, développent des ordinateurs quantiques. Même des entreprises, telles que Xanadu, basées au Canada, travaillent sur des systèmes photoniques pour les ordinateurs quantiques. Ces ordinateurs quantiques utilisent les propriétés naturelles de la mécanique quantique pour résoudre des problèmes complexes [1, 2]. Contrairement aux ordinateurs classiques, un ordinateur quantique utilise ce qu'on appelle des qubits (un état de bit quantifié tel que  $|0\rangle$  et  $|1\rangle$ ) qui tire parti de la nature physique de la mécanique quantique permettant à un état d'être dans une combinaison linéaire des deux états à la fois, également appelée superposition, telle que  $\frac{1}{\sqrt{2}}(|0\rangle + |1\rangle)$ . Cela signifie qu'un ordinateur quantique peut contenir simultanément  $2^n$  états possibles. Cette utilisation des propriétés physiques de la mécanique quantique est également exploitée pour développer des systèmes de communication quantique [3]. Ces systèmes utilisent un état quantique pour stocker des informations ou des messages afin d'envoyer des messages cryptés de manière ultra sécuriser via une clé de distribution quantique, ce qui permet également de détecter toute écoute clandestine. Des travaux sont également menés sur des capteurs quantiques capables de détecter des changements infimes dans les champs gravitationnels, ce qui permet de mieux cartographier les ressources souterraines [4]. Dans le même domaine, les gyroscopes quantiques peuvent être utilisés pour les systèmes de navigation sans avoir besoin d'un système de positionnement global (GPS) [5]. Sans aborder les autres applications des technologies quantiques, nous constatons qu'elles peuvent avoir un impact considérable sur le monde.

En effet, pour connaître le résultat d'un qubit ou même le message lors d'un pro-

tocole de communication quantique, le développement des technologies quantiques repose sur la capacité à mesurer et à caractériser les états quantiques avec une précision et une fiabilité accrues [6, 5]. Dans ce contexte, le domaine de la photonique quantique occupe une place centrale grâce aux propriétés étonnantes des photons. Les photons se distinguent par leur faible décohérence, divers degrés de liberté (polarisation, domaine positionnel, quantité de mouvement, temporel et fréquentiel), et leur intégration naturelle dans les infrastructures optiques existantes [7, 8]. L'état de polarisation des photons, sous forme de qubit, possède des caractéristiques idéales pour de nombreuses applications, notamment la télécommunication quantique sécurisée, l'imagerie quantique à haute résolution, la métrologie quantique et d'autres encore, comme mentionné [3, 4, 9, 5].

Par conséquent, il est crucial d'effectuer des mesures afin de caractériser avec précision les états quantiques pour soutenir ces diverses technologies. Cependant, effectuer des mesures quantiques pose un défi en raison de la nature aléatoire de la théorie. Contrairement à la mécanique classique, il est impossible de mesurer simultanément deux variables complémentaires (ex : le moment d'arrivée et la fréquence spectrale) avec une précision absolue à cause du principe d'incertitude d'Heisenberg. Dans ce cadre, on décrit que l'état du système comme se trouvant dans une superposition de tous ses états possibles. Une mesure ou une interaction avec le système quantique cause une perturbation qui fait s'effondrer l'état dans l'un de ses états propres possibles. Une fois perturbé à une de ces valeurs propres, l'état du système demeure inchangé. La figure 1 ci-dessous illustre ce concept.

Les techniques conventionnelles, comme la tomographie quantique, permettent une reconstruction complète des états à l'aide de plusieurs mesures projectives prédéterminées. Toutefois, elles deviennent rapidement inadaptées aux systèmes de grande dimension en raison de leur coût computationnel et expérimental exponentiel. Comme

ces techniques reposent sur un grand nombre de mesures de projection, ceci les rend inadaptées à certaines applications nécessitant des mesures en temps réel.

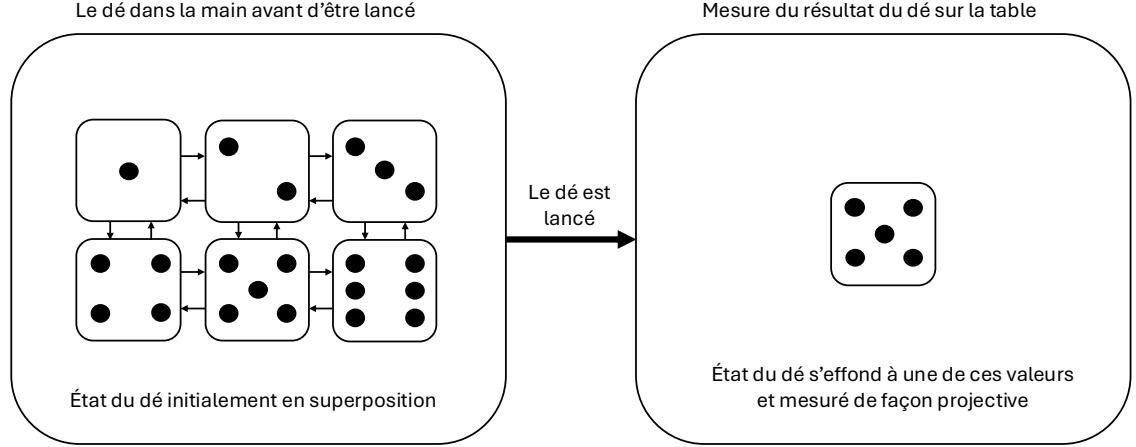


FIGURE 1 – Envisageons maintenant que nous lancions un dé. Avant de lancer un dé, nous supposons qu'il se trouve dans un état de superposition  $|\text{dé}\rangle = c_1|1\rangle + c_2|2\rangle + c_3|3\rangle + c_4|4\rangle + c_5|5\rangle + c_6|6\rangle$ , où tous les états propres possibles  $\{|1\rangle, |2\rangle, |3\rangle, |4\rangle, |5\rangle, |6\rangle\}$  et leurs coefficients de probabilité  $c_1, c_2, c_3, c_4, c_5, c_6$  se trouvent dans notre main. Une fois lancés sur la table et en observant leur résultat, nous disons que le système s'effondre vers l'une de ses valeurs possibles, comme l'état  $|5\rangle$ , qui a une probabilité de  $\frac{1}{6}$  de se produire. Une fois qu'il s'est effondré, les mesures ultérieures du système restent les mêmes. L'objectif des mesures quantiques est de caractériser complètement l'état du système quantique du dé. Comme nous sommes limités aux mesures projectives, nous discuterons des techniques possibles, telles que l'effondrement continu du système via la tomographie et la reconstruction indirecte de l'état quantique, ainsi que notre méthode alternative utilisant la mesure faible pour la caractérisation directe de l'état quantique.

Une approche alternative consiste à utiliser des mesures faibles qui permettent d'extraire des informations sur un état quantique directement sans entraîner son effondrement complet. Ce dernier repose sur le modèle de mesure quantique de von Neumann [10] et exploite un pointeur couplé au système, dont le déplacement minimal appliqué sur le système est proportionnel à un observable complexe nommé la «valeur faible». Cette technique a été introduite par Aharonov, Albert et Vaidman (AAV) [11].

Bien que les mesures faibles aient été largement étudiées en théorie, leur mise en œuvre expérimentale dans le domaine temporel des photons est relativement peu explorée, en particulier dans le contexte d'applications pratiques pour des technologies quantiques.

## 1.2 Motivation de la thèse

Les recherches et applications sur les mesures faibles ont démontré leur potentiel, notamment la théorie des mesures quantiques, l'informatique quantique, la télécommunication optique, etc. [12, 13, 14, 15, 16]. Elles peuvent même se révéler plus efficaces que les méthodes traditionnelles en certains cas. Dans l'étude : [17], ils comparent les mesures faibles à l'interférométrie standard pour mesurer de petits décalages de phase longitudinaux. La partie imaginaire de la valeur faible contient l'information complexe du système quantique, soit l'ellipticité d'un état de polarisation. Cette méthode permet de mesurer directement cette information, ce qui s'avère plus efficace que l'interférométrie standard. De plus, d'autres études montrent que les mesures faibles peuvent surpasser des méthodes traditionnelles [18, 19].

Cette thèse se concentre sur la caractérisation d'un état de polarisation dans un système photonique en s'appuyant sur les travaux : [20, 21, 22, 23]. Ils ont démontré la faisabilité de cette approche en utilisant des mesures faibles, en exploitant le mode spatial et/ou quantité de mouvement des photons comme pointeur. Leur méthode repose sur l'observation de ces variables complémentaires du pointeur (position et quantité de mouvement) permettant d'extraire respectivement les parties réelles et imaginaire de la valeur faible pour caractériser des états de polarisation complètement et directement.

Toutefois, ces méthodes présentent certaines limites, en vue d'applications et d'in-

tégration dans des technologies photoniques quantiques exigeant une configuration en espace libre. Elles reposent généralement sur l'utilisation de cristaux BBO (bêta-borate de baryum) de taille spécifique pour implémenter l'interaction faible [22, 23, 24]. Cette exigence rend leur flexibilité difficile pour s'adapter à divers systèmes intégrés.

Comme les photons possèdent différents degrés de liberté, nous proposons d'utiliser le mode temporel comme pointeur pour la caractérisation de l'état de polarisation à l'aide de méthodes interférométriques. Cette approche offre une implémentation plus facile, puisqu'elle ne nécessite pas de composants optiques spécifiques, tels qu'un cristal. Il ne faut que des miroirs pour interagir avec le système de manière contrôlable. Cette flexibilité rend possible l'intégration de mesures faibles temporelles dans des technologies quantiques [25, 26]. Elles peuvent également être facilement implantées dans nos systèmes optiques existants, par exemple dans les télécommunications à fibre optique [14].

Notre objectif est d'évaluer directement la composante réelle et imaginaire de la valeur faible provenant d'un pointeur temporel, ce qui permet une description directe de l'état de polarisation. Cette méthode utilise la polarisation comme base quantique, car elle est facile à contrôler et à mettre en pratique en laboratoire. Bien que certaines études aient déjà exploré des mesures faibles dans ce régime, elles se sont principalement concentrées à partir d'un délai fréquentiel [27, 28, 14, 29]. Cette thèse vise à améliorer la méthode de caractérisation directe des états quantiques, contribuant ainsi à l'avancement des technologies quantiques et à l'exploration de nouvelles opportunités dans les domaines scientifique et industriel.

Pour résumé, on propose une nouvelle méthode de mesure faible qui exploite le mode temporel des photons pour caractériser des états de polarisation. Cette méthode offre un cadre plus robuste pour son implantation dans les technologies quantiques. Dans

la suite de cette thèse, nous explorerons notre compréhension des mesures faibles, de leur réalisation expérimentale et de leurs applications dans l'informatique quantique, la communication quantique et d'autres domaines. Nous commencerons par une analyse des principes fondamentaux des mesures quantiques. Ensuite, nous discuterons les approches tomographiques et des mesures faibles en termes de leurs avantages et limites. Nous présenterons ensuite une méthode innovante, spécialement conçue pour les systèmes photoniques, qui permettra de collecter le plus d'information possible sur l'état quantique tout en limitant l'influence de la mesure (interaction) sur le système. Cette méthode sera évaluée à travers des expériences en laboratoire. Ensuite, nous discuterons des résultats et des implications pour les technologies quantiques émergentes.

## 2 LES MESURES FAIBLES TEMPORELLES D'UN SYSTÈME QUANTIQUE

Ce chapitre explore les fondements théoriques des mesures quantiques, en ce qui concerne la tomographie quantique et les mesures faibles. Nous examinons les bases de la tomographie quantique, puis introduisons les fondements théoriques des mesures faibles selon le formalisme proposé par AAV [11], ainsi que dans le cadre expérimental développé dans : [12]. Nous dérivons la valeur faible en suivant la procédure directe sur un système quantique dont son résultat final du pointeur est proportionnel à cette valeur en moyenne (avec un état de projection). Cette relation est un outil important dans le processus de caractérisation de l'état quantique. Enfin, nous démontrerons que cette valeur est composée en une partie réelle et une partie imaginaire, dans lesquelles elles peuvent être mesurées en laboratoire.

### 2.1 La tomographie quantique

Traditionnellement, la tomographie quantique est utilisée pour reconstruire la fonction d'onde d'un état quantique à partir d'un ensemble de mesures projectives. En photonique quantique, ce processus consiste à effectuer des mesures de projection sur divers états quantiques en utilisant des bases orthogonales sélectionnées, soit  $\{|H\rangle, |V\rangle\}$ ,  $\{|D\rangle, |A\rangle\}$  et  $\{|R\rangle, |L\rangle\}$ , (polarisation horizontale, verticale) (diagonale, anti-diagonale) et (circulaire droite, gauche) respectivement. Ensuite, les résultats obtenus sont analysés par un algorithme qui reconstruit implicitement la matrice densité de l'état quantique. La matrice densité représente un opérateur hermitien qui renferme toutes les informations sur l'état quantique, y compris la fonction d'onde ainsi que certaines caractéristiques probabilistes qu'un tel système peut présenter. Elle se présente sous la forme  $\hat{\rho} = |\psi\rangle\langle\psi|$  pour un état  $|\psi\rangle$  et on peut facilement vérifier sa pureté en prenant la trace de  $\hat{\rho}^2$ ,  $Tr(\hat{\rho}^2) = 1$ .

Pour approfondir nos connaissances, considérons un exemple arbitraire. Supposons un photon préparé dans l'état de polarisation suivant :

$$|\psi\rangle = a|H\rangle + b|V\rangle \quad (1)$$

où  $a, b \in \mathcal{C}$ ,  $|a|^2 + |b|^2 = 1$  et dans la base  $\{|H\rangle, |V\rangle\}$ . La matrice de densité de cet état, que l'on retrouvera prochainement dans cet exemple, s'écrit comme suit :

$$\hat{\rho} = \begin{pmatrix} |a|^2 & ab^* \\ a^*b & |b|^2 \end{pmatrix} \quad (2)$$

L'objectif d'une tomographie quantique est de déterminer les coefficients de la matrice. Pour ce faire, il faut effectuer des mesures projectives pour obtenir les probabilités ou intensités de détection dans différentes bases de polarisation. La fraction de photons détectés en sortie  $|H\rangle$  correspond alors à  $|a|^2$  et en sortie  $|V\rangle$  correspond à  $|b|^2$ . Pour accéder aux termes d'interférence, comme  $ab^*$ , il faut réaliser des mesures dans des bases complémentaires, telles que  $\{|D\rangle, |A\rangle\}$  pour la polarisation diagonale et antidiagonale, et/ou  $\{|R\rangle, |L\rangle\}$  pour la polarisation circulaire. Les différences d'intensité observées dans ces diverses configurations de mesure projective permettent de reconstruire les éléments de matrice densité.

En photonique quantique, cette matrice densité peut également être exprimée en termes des paramètres de Stokes [30]. Ce derniers décrivent les paramètres de Stokes décrivent complètement l'état de polarisation et ils sont liés aux probabilités de détection dans différentes bases de polarisation [31]. Les paramètres sont définis par :

$$S = \begin{pmatrix} S_0 \\ S_1 \\ S_2 \\ S_3 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} P_{|H\rangle} + P_{|V\rangle} \\ P_{|H\rangle} - P_{|V\rangle} \\ P_{|D\rangle} - P_{|A\rangle} \\ P_{|R\rangle} - P_{|L\rangle} \end{pmatrix} \quad (3)$$

Où  $P_{|H\rangle}$  la probabilité de détection pour l'état de polarisation horizontale  $|H\rangle$  et  $P_{|V\rangle}$  la probabilité de détection pour l'état de polarisation verticale  $|V\rangle$ . Ainsi, les paramètres de Stokes :  $S_0$  représente l'intensité ou probabilité totale du faisceau,  $S_1$  représente la différence de probabilités entre les polarisations  $|H\rangle$  et  $|V\rangle$ ,  $S_2$  représente la différence de probabilités entre les polarisations  $|D\rangle \equiv \frac{1}{\sqrt{2}}(|H\rangle + |V\rangle)$  et  $|A\rangle \equiv \frac{1}{\sqrt{2}}(|H\rangle - |V\rangle)$  et  $S_3$  représente la différence de probabilités entre les polarisations  $|R\rangle \equiv \frac{1}{\sqrt{2}}(|H\rangle + i|V\rangle)$  et  $|L\rangle \equiv \frac{1}{\sqrt{2}}(|H\rangle - i|V\rangle)$ . En notant les probabilités de mesure pour chacune de ces bases, on reconstruit la matrice densité à partir de :

$$\hat{\rho} = \frac{1}{2} \sum_{i=0}^3 S_i \sigma_i \quad (4)$$

Soit  $\hat{\sigma}_i$  sont les matrices de Pauli définies comme suit :

$$\hat{\sigma}_0 = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \quad \hat{\sigma}_1 = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix} \quad \hat{\sigma}_2 = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix} \quad \hat{\sigma}_3 = \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix} \quad (5)$$

Utilisant l'état arbitraire que nous avons mentionné, trouvons la matrice densité avec les paramètres de Stokes. Commençons par réécrire la matrice densité comme suit :

$$\hat{\rho} = \frac{1}{2}(S_0 \hat{\sigma}_0 + S_1 \hat{\sigma}_1 + S_2 \hat{\sigma}_2 + S_3 \hat{\sigma}_3) \quad (6)$$

Ensuite, trouvons chacun des paramètres de Stokes en projetant les différentes bases sur l'état de polarisation. Les deux premiers paramètres  $S_0$  et  $S_1$  sont simples ; trouvons les probabilités  $P_{|H\rangle}$  et  $P_{|V\rangle}$ .

$$P_{|H\rangle} = |\langle H|\psi \rangle|^2 = (a\langle H|H \rangle + b\langle H|V \rangle)(a^*\langle H|H \rangle + b^*\langle H|V \rangle) \quad (7)$$

$$= |a|^2 \quad (8)$$

$$P_{|V\rangle} = |\langle V|\psi \rangle|^2 = (a\langle V|H \rangle + b\langle V|V \rangle)(a^*\langle V|H \rangle + b^*\langle V|V \rangle) \quad (9)$$

$$= |b|^2 \quad (10)$$

Les paramètres de stokes  $S_0$  et  $S_1$  sont donc les suivants :

$$S_0 = P_{|H\rangle} + P_{|V\rangle} = |a|^2 + |b|^2 = 1 \quad (11)$$

$$S_1 = P_{|H\rangle} - P_{|V\rangle} = |a|^2 - |b|^2 \quad (12)$$

Pour les deux paramètres suivants  $S_2$  et  $S_3$ , nous devons exprimer les états projetés dans nos états de base  $\{|H\rangle, |V\rangle\}$ .

$$P_{|D\rangle} = |\langle D|\psi \rangle|^2 = \left[ \left( \frac{1}{\sqrt{2}}(a\langle H|H \rangle + a\langle V|H \rangle) \right) \right. \quad (13)$$

$$\left. + \left( \frac{1}{\sqrt{2}}(b\langle H|V \rangle + b\langle V|V \rangle) \right) \right] \left[ \left( \frac{1}{\sqrt{2}}(a^*\langle H|H \rangle + a^*\langle V|H \rangle) \right) \right. \quad (14)$$

$$\left. + \left( \frac{1}{\sqrt{2}}(b^*\langle H|V \rangle + b^*\langle V|V \rangle) \right) \right] = \frac{1}{2}(a+b)(a^*+b^*) \quad (15)$$

$$= \frac{1}{2}(|a|^2 + ab^* + a^*b + |b|^2) \quad (16)$$

$$P_{|A\rangle} = |\langle A|\psi \rangle|^2 = \left[ \left( \frac{1}{\sqrt{2}}(a\langle H|H \rangle - a\langle V|H \rangle) \right) \right. \quad (17)$$

$$\left. + \left( \frac{1}{\sqrt{2}}(b\langle H|V \rangle - b\langle V|V \rangle) \right) \right] \left[ \left( \frac{1}{\sqrt{2}}(a^*\langle H|H \rangle - a^*\langle V|H \rangle) \right) \right. \quad (18)$$

$$\left. + \left( \frac{1}{\sqrt{2}}(b^*\langle H|V \rangle - b^*\langle V|V \rangle) \right) \right] = \frac{1}{2}(a-b)(a^*-b^*) \quad (19)$$

$$= \frac{1}{2}(|a|^2 - ab^* - a^*b + |b|^2) \quad (20)$$

$$S_2 = P_{|D\rangle} - P_{|A\rangle} = ab^* + a^*b = 2\mathcal{R}(ab^*) \quad (21)$$

On répète la même technique pour  $S_3$  :

$$P_{|R\rangle} = |\langle R|\psi\rangle|^2 = \left[ \left( \frac{1}{\sqrt{2}}(a\langle H|H\rangle + ia\langle V|H\rangle) \right) \right. \quad (22)$$

$$\left. + \left( \frac{1}{\sqrt{2}}(b\langle H|V\rangle + ib\langle V|V\rangle) \right) \right] \left[ \left( \frac{1}{\sqrt{2}}(a^*\langle H|H\rangle + ia^*\langle V|H\rangle) \right) \right. \quad (23)$$

$$\left. + \left( \frac{1}{\sqrt{2}}(b^*\langle H|V\rangle + ib^*\langle V|V\rangle) \right) \right] = \frac{1}{2}(a+ib)(a^*+ib^*) \quad (24)$$

$$= \frac{1}{2}(|a|^2 + iab^* + ia^*b - |b|^2) \quad (25)$$

$$P_{|L\rangle} = |\langle L|\psi\rangle|^2 = \left[ \left( \frac{1}{\sqrt{2}}(a\langle H|H\rangle - ia\langle V|H\rangle) \right) \right. \quad (26)$$

$$\left. + \left( \frac{1}{\sqrt{2}}(b\langle H|V\rangle - ib\langle V|V\rangle) \right) \right] \left[ \left( \frac{1}{\sqrt{2}}(a^*\langle H|H\rangle - ia^*\langle V|H\rangle) \right) \right. \quad (27)$$

$$\left. + \left( \frac{1}{\sqrt{2}}(b^*\langle H|V\rangle - ib^*\langle V|V\rangle) \right) \right] = \frac{1}{2}(a-ib)(a^*-ib^*) \quad (28)$$

$$= \frac{1}{2}(|a|^2 - iab^* - ia^*b - |b|^2) \quad (29)$$

$$S_3 = P_{|R\rangle} - P_{|L\rangle} = i(ab^* + a^*b) = 2\mathcal{I}(ab^*) \quad (30)$$

Ensuite, écrivons nous résultats dans notre matrice densité :

$$\hat{\rho} = \frac{1}{2}(S_0\hat{\sigma}_0 + S_1\hat{\sigma}_1 + S_2\hat{\sigma}_2 + S_3\hat{\sigma}_3) \quad (31)$$

$$= \frac{1}{2} \begin{pmatrix} S_0 + S_1 & S_2 - S_3 \\ S_2 + S_3 & S_0 - S_1 \end{pmatrix} \quad (32)$$

$$= \begin{pmatrix} |a|^2 & \mathcal{R}(ab^*) - i\mathcal{I}(ab^*) \\ \mathcal{R}(a^*b) - i\mathcal{I}(a^*b) & |b|^2 \end{pmatrix} \quad (33)$$

$$= \begin{pmatrix} |a|^2 & ab^* \\ a^*b & |b|^2 \end{pmatrix} \quad (34)$$

Nous avons maintenant reconstruit notre matrice de densité à partir d'un état de polarisation arbitraire en utilisant les paramètres de Stokes.

Pour un état pur, comme notre exemple, on a la propriété  $\text{Tr}(\hat{\rho}^2) = 1$ , ce qui se traduit par une cohérence quantique maximale. En revanche, un état mixte se caractérise par une matrice densité statistique, qui est une somme pondérée d'états purs :

$$\hat{\rho}_{mixte} = \sum_i^N p_i |\psi\rangle_i \langle \psi|_i \quad (35)$$

Nous avons  $N$  états, chacun étant associé à une probabilité  $p_i$ , de sorte que  $\sum_i^N p_i = 1$ . Chaque état  $|\psi_i\rangle$  correspond à un mélange statistique représenté par une matrice densité mixte. Dans ce contexte,  $\text{Tr}(\hat{\rho}_{mixte}^2) < 1$ . Cela signifie que la pureté d'une matrice densité peut être mesurée par sa trace. Un état pur possède une cohérence parfaite, tandis qu'un état mixte résulte d'un mélange statistique d'états. Il est aussi possible d'évaluer la pureté d'un état à l'aide des paramètres de Stokes, avec la

relation suivante (en supposant une normalisation avec  $S_0 = 1$ ) :

$$\sqrt{\sum_{i=1}^3 S_i^2} = \text{DOP} \quad (36)$$

Où DOP, le degré de polarisation, peut être soit 1 pour un état pur (entièrement polarisé) ou strictement inférieur à 1 pour un état mixte (partiellement polarisé). Il est possible de visualiser l'état de polarisation sur la sphère de Poincaré (figure 2) une représentation tridimensionnelle où chaque axe correspond à un paramètre de Stokes, excluant ainsi  $S_0$ . Chaque point sur cette surface représente un état distinct de polarisation complète.

Enfin, les protocoles de la tomographie quantique permettent de déterminer empiriquement ces coefficients de la matrice densité, à partir des paramètres de Stokes, et peuvent donc reconstruire et caractériser entièrement la matrice densité complète d'un état de polarisation.

Toutefois, cette méthode présente plusieurs inconvénients : elle est indirecte, complexe et nécessite un traitement algorithmique intensif [20], en particulier lorsque la dimension de l'espace d'état est élevée. De plus, elle ne permet pas d'accéder facilement à des éléments individuels de la matrice densité, car elle se repose sur une reconstruction globale [23]. Ces limitations rendent la tomographie peu adaptée aux applications nécessitant un accès direct ou simultané à certains paramètres de la matrice densité, ou des mesures en temps réel [32].

## 2.2 Introduction aux mesures faibles

Une alternative intéressante consiste à utiliser des mesures faibles, une méthode permettant d'accéder à la fonction d'onde d'un système quantique directement.



FIGURE 2 – La sphère Poincaré

AAV ont proposé cette méthode dans leur article «How the result of a measurement of a component of the spin of a spin-1/2 particle can turn out to be 100 »(Comment le résultat de la mesure de la composante spin d'une particule ayant un spin-1/2 peut devenir 100) en 1988 [11]. Cette méthode s'inspire du modèle de von Neumann [10], dans lequel un système faiblement lié à un «pointeur »subit une interaction (perturbation) faible. La mesure du résultat est représentée par un déplacement du pointeur proportionnel à ce que l'on appelle la «valeur faible ».

Le modèle von Neumann des mesures quantiques sert de fondement théorique pour comprendre les mesures faibles. Dans ce modèle, le système quantique et ce qu'on appelle un «pointeur »(nommé en référence à l'aiguille d'un instrument de mesure [10]) sont entremêlés par un opérateur d'interaction faible, permettant ainsi d'extraire des informations sur la fonction d'onde. Le pointeur indique l'état de la mesure moyenne de l'appareil de mesure [10]. Voici un schéma (figure 3) illustrant l'utilisation du modèle de Von Neumann dans le cadre des mesures à faible intensité.

Contrairement aux interactions fortes, qui provoquent un effondrement complet de la fonction d'onde et détruisent la superposition quantique des états de base, une interaction faible préserve cette superposition en minimisant la perturbation du système. Pour illustrer la différence entre une interaction forte et faible, on peut représenter celle-ci par un pointeur ayant une forme gaussienne couplée à un état  $|\psi\rangle$  où les états de base sont soit fortement, soit faiblement séparés. La figure 4 permettrait de clarifier comment les mesures faibles minimisent l'interaction tout en extrayant des informations précises.

Dans le contexte des mesures faibles, la force de l'interaction, soit  $\delta$ , est choisie pour que le déplacement du pointeur soit inférieur à la largeur de la distribution des probabilités. Cette méthode permet ainsi de mesurer directement le déplacement du pointeur après une mesure projective et d'en obtenir la valeur faible.

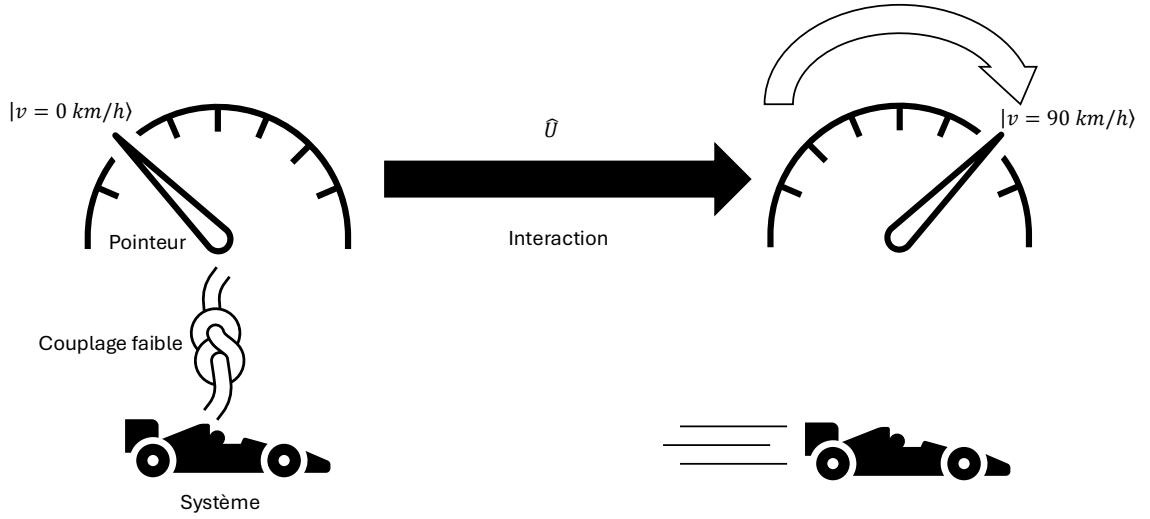


FIGURE 3 – Une voiture de Formule 1 rapide peut être décrite comme un système faiblement couplé au départ, avec l'indicateur de vitesse comme pointeur. On peut imaginer que ce couplage est rompu lorsque le conducteur relâche le frein en même temps que l'accélérateur. Une fois que le conducteur interagit avec le système, le pointeur est déplacé.

$$\hat{S}_W = \frac{\langle \psi_f | \hat{S} | \psi_i \rangle}{\langle \psi_f | \psi_i \rangle} \quad (37)$$

La valeur faible  $\hat{S}_W$ , pour soit un observable  $\hat{S}$  du système, un état d'entrée  $|\psi_i\rangle$  et l'état d'une mesure projective  $|\psi_f\rangle$ , issue d'une mesure faible, est une variable complexe composée d'une partie réelle et imaginaire [11, 12]. Ces composantes renferment des informations sur l'observable de la variable du pointeur  $\hat{p}$  ainsi que sur sa variable conjuguée  $\hat{q}$ , permettant une caractérisation complète [21].

$$\hat{S}_W = \frac{1}{\delta} \left( \langle \hat{p} \rangle + i4\sigma^2 \langle \hat{q} \rangle \right) \quad (38)$$

Les mesures faibles servent d'œil de Judas au monde quantique [33]. Cela nous permet

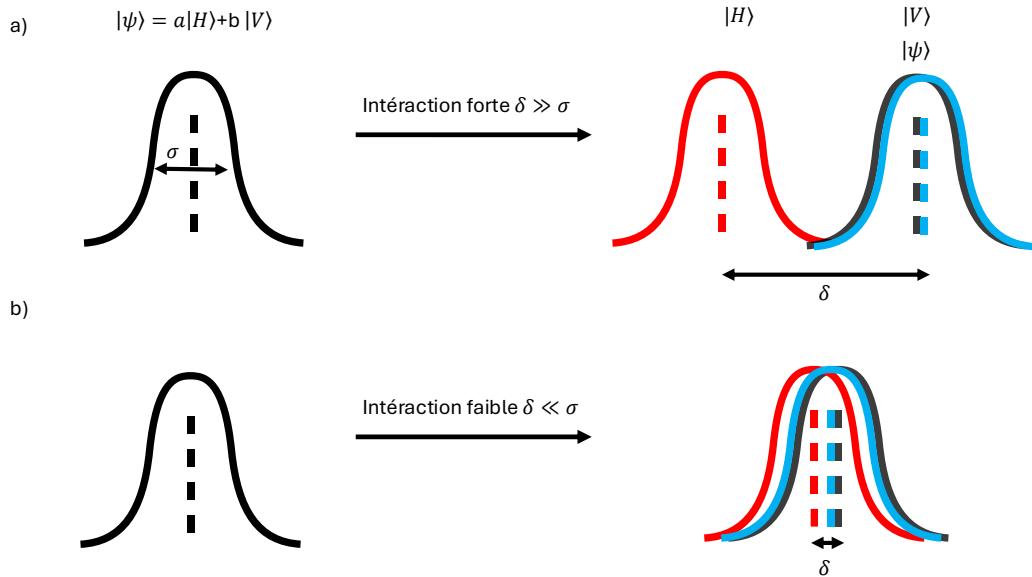


FIGURE 4 – Considérons qu'un pointeur possède une forme gaussienne avec une position moyenne, démontré par la ligne pointillée, avec une distribution de probabilité  $\sigma$  dans l'état  $|\psi\rangle = a|H\rangle + b|V\rangle$  et un coefficient d'interaction  $\delta$  qui décrivent la force de séparation des états. a) Interaction forte : une interaction forte impliquerait un effondrement complet de l'état séparant complètement les états de base. Cela se produirait lorsque  $\delta \gg \sigma$ . Par conséquent, nous mesurerions l'un ou l'autre via une mesure projective. b) Interaction faible : Elle consiste en une faible interaction avec le système qui permet aux deux états de base de se chevaucher, de sorte que, lors d'une mesure projective, nous obtenions en retour un état qui comprend essentiellement l'état initial du système. Cela se produit lorsque  $\delta \ll \sigma$ .

de perturber le système le moins possible pour obtenir de l'information sur le système quantique. L'adoption des mesures faibles repose sur plusieurs avantages clés : elles réduisent les perturbations induites sur le système, préservent la cohérence quantique et permettent une approche directe et intuitive pour caractériser des états quantiques [34].

### 2.3 Fondamentaux théoriques des mesures faibles

Tout d'abord, nous aborderons les principes théoriques sous-jacents aux mesures faibles, en expliquant comment leur valeur est liée à la fonction d'onde de l'état quantique et peut être mesurée directement. Ces mesures sont une étape clé dans la procédure décrite par l'AAV [11] et dans [12], qui se compose des éléments suivants. Voici les étapes de la procédure à suivre :

- Préparation de l'état initial
- Interaction faible, sujet de discussion dans la présente section
- Mesure projective, souvent réalisée sur un état possédant une quantité égale des deux états de base de l'état initial.

Dans cette section, nous nous attarderons sur l'étape de l'interaction faible, qui correspond à une perturbation faible de l'état quantique. Comme cela a été mentionné précédemment, cette procédure directe via des mesures faibles s'appuie sur le modèle de von Neumann pour les mesures quantiques. Ce modèle implique un système quantique composé de deux objets : le système à mesurer  $S$  et l'appareil de mesure (pointeur)  $P$ . Ces deux objets sont traités comme des objets de la mécanique quantique couplés dans un système total  $T$  [22, 10]. Lorsqu'un état quantique est soumis à une mesure, il se trouve initialement dans un état superposé inconnu, noté  $|\psi\rangle_S = \sum_j^N c_j |s_j\rangle_S$ , dont les composantes sont des combinaisons linéaires de bases

propres  $|s_j\rangle_S$ , d'un observable du système  $\hat{S}$ , avec des valeurs propres  $s_j$  (avec coefficients complexes) et entraîne un déplacement du pointeur en fonction de la force d'interaction  $\delta$  et de la valeur propre  $s_j$ ,  $\Delta p = \delta s_j$  appelée la valeur moyenne faible [21, 22, 10].

Cette réduction de l'état quantique se traduit par une translation de la position du pointeur, initialement dans l'état  $|\xi\rangle_P = |\bar{p} = 0\rangle_P$  dans la base  $P$ , où  $\bar{q}$  représente la valeur moyenne d'une variable  $p$  avec une distribution de probabilité  $\sigma$  passe de sa position initiale à  $|\bar{p} = \delta s_j\rangle_P$ . La quantification de cette interaction se définit à travers un opérateur d'interaction, communément désigné sous le nom d'opérateur d'interaction de von Neumann. Ce dernier est exprimé comme suit :

$$\hat{U} \equiv \exp\left(-\frac{i\mathcal{H}t}{\hbar}\right) \quad (39)$$

Il s'agit d'un opérateur d'évolution temporelle, où  $t$  représente le temps d'interaction avec le système,  $\hbar$  la constante de Planck et  $\mathcal{H}$  le hamiltonien du système total  $T$ , qui est défini comme suit :

$$\mathcal{H} \equiv g(\hat{S} \otimes \hat{q}) \quad (40)$$

Soit  $g$  la constante de couplage, qui doit être réelle pour que le hamiltonien soit hermitien, et  $\hat{q}$  la variable pointeur conjuguée de l'observable  $\hat{S}$ . Le pointeur et l'état mesuré sont étroitement liés dans un état décrivant l'ensemble du système  $T$ , initialement écrit sous la forme :

$$|\Psi^i\rangle_T = |\psi\rangle_S \otimes |\bar{p} = 0\rangle_P \quad (41)$$

Après la mesure, le pointeur se déplace en fonction de la force d'interaction  $\delta \equiv \frac{gt}{\hbar}$ .

Lorsque combiné, l'état du système évolue comme suit :

$$|\Psi^f\rangle_T = \hat{U} \left[ |\psi\rangle_S \otimes |\bar{p} = 0\rangle_P \right] \quad (42)$$

$$= \sum_j^N c_j |s_j\rangle_S \otimes |\bar{p} = \delta s_j\rangle_P \quad (43)$$

Dans un régime de mesures faibles, où l'interaction est plus faible que la distribution de probabilité du pointeur, c'est-à-dire  $\delta \ll \sigma$ , le système mesuré est faiblement couplé avec le pointeur, entraînant ainsi un effondrement minimal préservant la superposition. La mesure de  $\hat{S}$  par la suite déplace légèrement  $\hat{p}$  [22, 12]. Considérons ce qui suit :

$$\hat{U} |\Psi^i\rangle_T = \hat{U} \left[ |\psi\rangle_S \otimes |\bar{p} = 0\rangle_P \right] \quad (44)$$

Examinons une étude plus approfondie du système initial total qui subit une interaction faible. Réécrivons l'opérateur d'interaction de von Neumann sous la forme d'une série de Taylor.

$$\hat{U} |\Psi^i\rangle_T = \hat{U} \left[ |\psi\rangle_S \otimes |\bar{p} = 0\rangle_P \right] \quad (45)$$

$$= e^{-i\delta(\hat{S} \otimes \hat{q})} \left[ |\psi\rangle_S \otimes |\bar{p} = 0\rangle_P \right] \quad (46)$$

$$= \left( 1 - i\delta(\hat{S} \otimes \hat{q}) + \mathcal{O}(\delta^2) \right) \left[ |\psi\rangle_S \otimes |\bar{p} = 0\rangle_P \right] \quad (47)$$

$$= |\psi\rangle_S \otimes |\bar{p} = 0\rangle_P - i\delta \hat{S} |\psi\rangle_S \otimes \hat{q} |\bar{p} = 0\rangle_P + \mathcal{O}(\delta^2) |\psi\rangle_S \otimes |\bar{p} = 0\rangle_P \quad (48)$$

Où  $\mathcal{O}(\delta^2)$  correspond à les ordres plus élevés de la série de Taylor, que nous négligeons. En suivant la procédure de mesure faible, nous projetterons une mesure projective ultérieure sur le système avec l'état  $|\varphi\rangle_S$ , qui a les mêmes états de base que  $|\psi\rangle_S$ .

$$|\varphi\rangle_S \langle\varphi|_S \hat{U} |\Psi^i\rangle_T = |\varphi\rangle_S \langle\varphi|_S |\psi\rangle_S \otimes |\bar{p}=0\rangle_P - i\delta |\varphi\rangle_S \langle\varphi|_S \hat{S} |\psi\rangle_S \otimes \hat{p} |\bar{p}=0\rangle_P \quad (49)$$

Normalisent l'état du système total avec le module de la probabilité  $\langle\varphi|_S |\psi\rangle_S = \sqrt{Prob}$ , dont  $Prob \equiv |\langle\varphi|_S |\psi\rangle_S|^2$  [12, 15, 29].

$$|\varphi\rangle_S \frac{\langle\varphi|_S \hat{U} |\Psi^i\rangle_T}{\langle\varphi|_S |\psi\rangle_S} = |\varphi\rangle_S \frac{\langle\varphi|_S |\psi\rangle_S}{\langle\varphi|_S |\psi\rangle_S} \otimes |\bar{p}=0\rangle_P - i\delta |\varphi\rangle_S \frac{\langle\varphi|_S \hat{S} |\psi\rangle_S}{\langle\varphi|_S |\psi\rangle_S} \otimes \hat{q} |\bar{p}=0\rangle_P \quad (50)$$

$$= |\varphi\rangle_S \otimes |\bar{p}=0\rangle_P - i\delta |\varphi\rangle_S \frac{\langle\varphi|_S \hat{S} |\psi\rangle_S}{\langle\varphi|_S |\psi\rangle_S} \otimes \hat{q} |\bar{p}=0\rangle_P \quad (51)$$

En ce cas, le  $\frac{\langle\varphi|_S |\psi\rangle_S}{\langle\varphi|_S |\psi\rangle_S}$  sur le côté droit est annulé et nous déplaçons le  $\frac{1}{\langle\varphi|_S |\psi\rangle_S}$  du côté gauche vers le côté droit. L'état final est maintenant le suivant :

$$|\Psi^f\rangle_T \equiv |\varphi\rangle_S \langle\varphi|_S \hat{U} |\psi\rangle_S \quad (52)$$

$$\simeq \langle\varphi|_S |\psi\rangle_S \left[ |\bar{p}=0\rangle_P - i\delta \frac{\langle\varphi|_S \hat{S} |\psi\rangle_S}{\langle\varphi|_S |\psi\rangle_S} \hat{q} |\bar{p}=0\rangle_P \right] \otimes |\varphi\rangle_S \quad (53)$$

Les parenthèses carrées représentent l'état final du pointeur, c'est-à-dire le déplace-

ment du pointeur après l'interaction faible s'écrivant comme suit :

$$|\bar{p} = \delta s_j\rangle_P \equiv |\bar{p} = 0\rangle_P - i\delta \frac{\langle \varphi|_S \hat{S} |\psi\rangle_S}{\langle \varphi|_S |\psi\rangle_S} \hat{q} |\bar{p} = 0\rangle_P \quad (54)$$

Observez que la position finale du pointeur est proportionnelle à ce qui suit :

$$\hat{S}_W \equiv \frac{\langle \varphi|_S \hat{S} |\psi\rangle_S}{\langle \varphi|_S |\psi\rangle_S} \quad (55)$$

Il s'agit de la valeur faible dérivée pour la première fois par AAV, une valeur complexe composée d'une partie réelle et d'une partie imaginaire. Celle-ci correspond au décalage de la variable du pointeur  $p$  et à son décalage par rapport à sa variable conjuguée  $q$ . En d'autres termes, si une particule présente un décalage dans sa position, il y aura également un décalage dans sa quantité de mouvement. Par exemple, le temps d'arrivée d'un photon et sa fréquence centrale varieront l'une par rapport à l'autre lors d'une interaction. Si l'interaction est faible, il est possible de mesurer ces valeurs décalées individuellement lors d'une procédure directe via une mesure faible [22, 12, 20, 23]. Pour conclure, écrivons l'état final avec cette valeur :

$$|\Psi^f\rangle_T = \langle \varphi|_S |\psi\rangle_S \left[ |\bar{p} = 0\rangle_P - i\delta \hat{S}_W \hat{q} |\bar{p} = 0\rangle_P \right] \otimes |\varphi\rangle_S \quad (56)$$

$$= \langle \varphi|_S |\psi\rangle_S \left[ 1 - i\delta \hat{S}_W \hat{p} \right] |\bar{p} = 0\rangle \otimes |\varphi\rangle_S \quad (57)$$

$$= \langle \varphi|_S |\psi\rangle_S e^{-i\delta \hat{S}_W \hat{q}} |\bar{p} = 0\rangle \otimes |\varphi\rangle_S \quad (58)$$

$$= |\psi\rangle_S e^{-i\delta \hat{S}_W \hat{q}} |\bar{p} = 0\rangle \quad (59)$$

C'est-à-dire que si nous avons une mesure faible parfaite, en prenant la limite que

$\delta \rightarrow 0$ , nous avons essentiellement l'état initial. Nous pouvons même mesurer et caractériser l'état quantique directement sans aucune reconstruction algorithmique à l'aide des parties réelles et imaginaires de la valeur faible. Démontrons cela [15, 12] :

$$\langle \bar{p} = \delta s_j | \hat{p} | \bar{p} = \delta s_j \rangle = -i\delta\mathcal{R}\left(\hat{S}_W\right) \langle \bar{p} = \delta s_j | (\hat{p}\hat{q} - \hat{q}\hat{p}) | \bar{p} = \delta s_j \rangle \quad (60)$$

$$+ \delta\mathcal{I}\left(\hat{S}_W\right) \langle \bar{p} = \delta s_j | (\hat{p}\hat{q} + \hat{q}\hat{p}) | \bar{p} = \delta s_j \rangle \quad (61)$$

$$= \delta\mathcal{R}\left(\hat{S}_W\right) = \langle \hat{p} \rangle \quad (62)$$

Ainsi, pour la variable conjuguée :

$$\langle \bar{q} = \delta s_j | \hat{q} | \bar{P} = \delta s_j \rangle = -i\delta\mathcal{R}\left(\hat{S}_W\right) \langle \bar{p} = \delta s_j | (\hat{q}^2 - \hat{q}^2) | \bar{p} = \delta s_j \rangle \quad (63)$$

$$+ \delta\mathcal{I}\left(\hat{S}_W\right) \langle \bar{p} = \delta s_j | (\hat{q}^2 + \hat{q}^2) | \bar{p} = \delta s_j \rangle \quad (64)$$

$$= \frac{\delta}{4\sigma^2} \mathcal{I}\left(\hat{S}_W\right) \quad (65)$$

Ensemble, la valeur faible s'écrit :

$$\hat{S}_W = \frac{1}{\delta} \left( \langle \hat{p} \rangle + i4\sigma^2 \langle \hat{q} \rangle \right) \quad (66)$$

En démontrant que la valeur faible est proportionnelle à la fonction d'onde (l'état quantique), comme l'a fait dans [12], et qu'on peut en déduire directement les paramètres, on a ouvert un tout nouveau domaine dans les mesures quantiques et une alternative à la tomographie quantique traditionnelle.

## 2.4 Proposition d'une procédure directe avec une mesure faible temporelle

Les mesures faibles temporelles exploitent les propriétés temporelles et fréquentielles d'une impulsion lumineuse pour caractériser un état quantique. Cette approche est fondée sur l'hypothèse selon laquelle les délais temporels peuvent être directement liés aux composantes réelles et imaginaires de la valeur faible. Dans les sections suivantes et dans ce projet de thèse, nous nous concentrerons sur la mesure de la valeur faible à partir d'une faible interaction temporelle. Nous effectuerons des mesures faibles répétées sur un grand ensemble d'impulsions identiquement préparées dans un système photonique quantique. Ces mesures nous permettront de déterminer la position temporelle moyenne d'une impulsion gaussienne, utilisée comme pointeur, ainsi que l'effet sur sa variable conjuguée, un décalage fréquentiel variant avec la valeur faible. Ce faisant, nous pourrons caractériser l'état de polarisation du système.

### 2.4.1 La partie réelle du système

Nous voulons caractériser l'état de polarisation avec une mesure faible temporelle. Pour ce faire, il est nécessaire de calculer l'attendue des composantes de la valeur faible  $\hat{\pi}_W$  du système que nous allons implémenter. Pour y parvenir, nous devons d'abord analyser chaque composante de cette valeur. Tout d'abord, examinons la partie réelle en définissant les paramètres de l'expérience potentielle que nous souhaitons éventuellement réaliser. L'état de polarisation du système que nous souhaitons mesurer est défini comme suit :

$$|\psi\rangle \equiv a|H\rangle + b|V\rangle \quad (67)$$

Où  $a$  et  $b$  les amplitudes de probabilité des bases  $\{|H\rangle, |V\rangle\}$ , respectivement, avec

$|a|^2 + |b|^2 = 1$ , ainsi que  $|H\rangle$  et  $|V\rangle$  représentent la polarisation horizontale et verticale d'un photon.

$$|\xi(t)\rangle = \langle t|\xi\rangle \equiv \frac{1}{(\sqrt{2\pi}\sigma)^{1/2}} e^{-\frac{t^2}{4\sigma^2}} \quad (68)$$

Le pointeur du système utilisé possède un profil temporel gaussien pour un faisceau, caractérisé par une position temporelle moyenne  $t$  et une dispersion  $\sigma$ . L'état initial total s'écrit :

$$|\Psi(t)^i\rangle \equiv |\psi\rangle \otimes |\xi(t)\rangle \quad (69)$$

Procédons à une faible interaction temporelle sur l'état  $|H\rangle$  avec l'opérateur de von Neumann  $\hat{U}^H$ , dont l'indice  $H$  indique qu'il translate la composante horizontale. L'opérateur d'interaction de von Neumann peut être étudié sous la forme  $\hat{U} = \exp(-\frac{i}{\hbar} \int \hat{\mathcal{H}} dt)$ , où  $\hat{\mathcal{H}} \equiv g(\hat{\pi} \otimes \hat{E})$ , avec  $\hat{\pi}$  l'observable du système (l'état de polarisation) et  $\hat{E}$  la variable conjuguée du pointeur. Nous voulons appliquer l'opérateur sur un état de base unique, donc l'observable du système  $\hat{\pi}$  devient  $|J\rangle \langle J|$ , où  $J \equiv H, V$ . Lorsque nous appliquons l'opérateur, nous obtenons une interaction sur la partie  $|H\rangle$  donnant son observale [21]. Le conjugué de la variable de pointeur temporel est l'énergie  $\hat{E}$ , puisque, en mécanique quantique, on sait comment le temps et l'énergie se comportent réciproquement [35, 36]. L'opérateur d'énergie s'écrit ainsi :

$$\hat{E} = i\hbar \frac{\partial}{\partial t} \quad (70)$$

L'interaction de von Neumann pour une interaction temporelle s'écrit alors comme ceci :

$$\hat{U}^H = \exp\left(-i\tau|H\rangle\langle H|\otimes\frac{\partial}{\partial t}\right) \quad (71)$$

En supposant que la constante de couplage  $g$  soit faible, sur un temps d'interaction  $\tau$ , nous l'appliquons à la partie horizontale de l'état  $|H\rangle$ , ce qui entraîne un décalage du pointeur  $\exp\left(-\tau\frac{\partial}{\partial t}\right)\xi(t) = \xi(t - \tau)$ . L'état évolue ensuite de cette manière :

$$\hat{U}^H |\Psi(t)^i\rangle = \hat{U}^H [|\psi\rangle \otimes |\xi(t)\rangle] \quad (72)$$

$$= \hat{U}^H [a|H\rangle \otimes |\xi(t)\rangle + b|V\rangle \otimes |\xi(t)\rangle] \quad (73)$$

$$= a|H\rangle \otimes \hat{U}^H |\xi(t)\rangle + b|V\rangle \otimes |\xi(t)\rangle \quad (74)$$

$$= a|H\rangle \otimes |\xi(t - \tau)\rangle + b|V\rangle \otimes |\xi(t)\rangle \quad (75)$$

Lorsque nous interagissons avec un système quantique pour en extraire des informations, nous réalisons une mesure projective à l'aide de l'état superposé  $|\varsigma\rangle = \mu|H\rangle + \nu|V\rangle$ . Les paramètres  $\nu$  et  $\mu$  représentent les amplitudes de probabilités respectives des états  $|H\rangle$  et  $|V\rangle$  de l'état de projection, dont  $|\mu|^2 + |\nu|^2 = 1$ . L'état s'écrit :

$$|\Psi(t)^f\rangle = |\varsigma\rangle \langle \varsigma| \hat{U}^H |\Psi(t)^i\rangle = [\bar{\mu}\langle H| + \bar{\nu}\langle V|]a|H\rangle \otimes |\xi(t - \tau)\rangle + b|V\rangle \otimes |\xi(t)\rangle \quad (76)$$

$$= [\bar{\mu}a|\xi(t - \tau)\rangle + \bar{\nu}b|\xi(t)\rangle] \otimes |\varsigma\rangle \quad (77)$$

$$= F(t) \otimes |\varsigma\rangle \quad (78)$$

Où  $F(t) \equiv A |\xi(t-\tau)\rangle + B |\xi(t)\rangle$ ,  $A \equiv a\bar{\mu}$  et  $B \equiv b\bar{\nu}$ . Trouvons la valeur moyenne de la position temporelle du pointeur  $\langle \hat{t} \rangle$ .

$$\langle \hat{t} \rangle = \langle \Psi(t)^f | \hat{t} | \Psi(t)^f \rangle \quad (79)$$

$$= \int_{-\infty}^{\infty} I(t) t dt \quad (80)$$

Où  $I(t) \equiv |F(t)|^2$ , nous pouvons le normaliser en divisant par  $\frac{1}{\langle \Psi(t)^f | \Psi(t)^f \rangle}$  :

$$\langle \hat{t}^{norm} \rangle = \frac{\langle \Psi(t)^f | \hat{t} | \Psi(t)^f \rangle}{\langle \Psi(t)^f | \Psi(t)^f \rangle} = \frac{\int_{-\infty}^{\infty} I(t) t dt}{\int_{-\infty}^{\infty} I(t) dt} \quad (81)$$

$$= \frac{\int_{-\infty}^{\infty} |A|^2 \Xi(t-\tau)t + |B|^2 \Xi(t)t + A\bar{B}\Xi(t,\tau)t + \bar{A}B\Xi(t,\tau)t dt}{\int_{-\infty}^{\infty} |A|^2 \Xi(t-\tau) + |B|^2 \Xi(t) + A\bar{B}\Xi(t,\tau) + \bar{A}B\Xi(t,\tau) dt} \quad (82)$$

Où  $\Xi(t) \equiv \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} e^{-\frac{t^2}{2\sigma^2}}$  et  $\Xi(t, \tau) \equiv \frac{1}{\sqrt{2\pi}\sigma} e^{-\frac{2t^2 - 2t\tau + \tau^2}{4\sigma^2}}$ . Remarquons qu'en raison d'une interaction faible avec le système, il existe une superposition entre le pointeur et les composantes de polarisation horizontale et verticale. Les solutions de chaque intégrale sont énumérées ci-dessous. Nous allons reprendre notre analyse de la partie réelle de la valeur faible.

$\int_{-\infty}^{\infty} \Xi(t-\tau)t dt = \tau$	$\int_{-\infty}^{\infty} \Xi(t)dt = 1$
$\int_{-\infty}^{\infty} \Xi(t-\tau)dt = 1$	$\int_{-\infty}^{\infty} \Xi(t,\tau)t dt = \frac{\tau}{2} e^{-\frac{\tau^2}{8\sigma^2}}$
$\int_{-\infty}^{\infty} \Xi(t)dt = 0$	$\int_{-\infty}^{\infty} \Xi(t,\tau)dt = e^{-\frac{\tau^2}{8\sigma^2}}$

Donc, avec ces solutions, la partie réelle se trouve :

$$\langle \hat{t}^{norm} \rangle = \tau \frac{|A|^2 + (A\bar{B} + \bar{A}B)e^{-\frac{\tau^2}{8\sigma^2}}}{|A|^2 + |B|^2 + (A\bar{B} + \bar{A}B)e^{-\frac{\tau^2}{8\sigma^2}}} \quad (83)$$

Comme nous sommes dans le régime des mesures faibles, prenons la limite où  $\tau \ll \sigma$  :

$$\lim_{\frac{\tau}{\sigma} \rightarrow 0} \langle \hat{t}^{norm} \rangle = \tau \frac{|A|^2 + A\bar{B} + \bar{A}B}{|A|^2 + |B|^2 + A\bar{B} + \bar{A}B} \quad (84)$$

$$\equiv \mathcal{R}(\langle \hat{\pi}_W \rangle) \quad (85)$$

Ce terme représente la position moyenne temporelle du pointeur lors d'une mesure.

Il s'agit de la partie réelle de la valeur faible  $\langle \hat{\pi}_W \rangle$ .

#### 2.4.2 La partie imaginaire du système

Comme nous l'avons déjà évoqué, un déplacement de la variable du pointeur, tels que sa position temporelle  $t$  par rapport à un  $t_0$ , devrait entraîner un déplacement de sa position fréquentielle  $\omega$ , vue que  $\hat{E} = \hbar\hat{\omega}$  [35, 36]. Vérifions-le en calculant la partie imaginaire de la valeur faible  $\langle \hat{\pi}_W \rangle$ . Tout d'abord, effectuons la transformation de Fourier de la fonction temporelle  $F(t)$  de l'état quantique  $|\Psi(t)^f\rangle$  :

$$F(\omega) = \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \int_{-\infty}^{\infty} F(t) e^{-i\omega t} dt \quad (86)$$

$$= \frac{\sqrt[4]{2}\sqrt{\sigma}}{\sqrt[4]{\pi}} (A + Be^{i\omega\tau}) e^{-\omega^2\sigma^2 - i\omega\tau} \quad (87)$$

Avec ce dernier, l'état quantique s'écrit :

$$|\Psi(\omega)^f\rangle = F(\omega) \otimes |\varsigma\rangle \quad (88)$$

Ensuite, déterminons la valeur moyenne de la position fréquentielle en suivant les mêmes étapes que celles pour la partie réelle :

$$\langle \hat{\omega} \rangle = \langle \Psi(\omega)^f | \hat{\omega} | \Psi(\omega)^f \rangle \quad (89)$$

$$= \int_{-\infty}^{\infty} S(\omega) d\omega \quad (90)$$

Où  $S(\omega) \equiv |F(\omega)|^2$  et normalisons cette valeur :

$$\langle \hat{\omega}^{norm} \rangle = \frac{\sqrt{2}\sigma}{\sqrt{\pi}} \frac{\int_{-\infty}^{\infty} |A|^2 \omega e^{i\omega\tau} + |B|^2 \omega e^{i\omega\tau} + A\bar{B}\omega + \bar{A}Be^{2i\omega\tau} \omega d\omega}{\int_{-\infty}^{\infty} |A|^2 e^{i\omega\tau} + |B|^2 e^{i\omega\tau} + A\bar{B} + \bar{A}Be^{2i\omega\tau} d\omega} e^{-2\omega^2\sigma^2 - i\omega\tau} \quad (91)$$

En utilisant des méthodes d'intégration similaires, nous arrivons à :

$$\langle \hat{\omega}^{norm} \rangle = \frac{i\tau}{4\sigma^2} \frac{(B\bar{A} - A\bar{B})e^{-\frac{\tau^2}{8\sigma^2}}}{|A|^2 + |B|^2 + \bar{A}B + A\bar{B}} \quad (92)$$

Prenons encore la limite dont  $\tau \ll \sigma$ , qui s'applique au domaine des mesures faibles :

$$\lim_{\frac{\tau}{\sigma} \rightarrow 0} \langle \hat{\omega}^{norm} \rangle = \frac{i\tau}{4\sigma^2} \frac{B\bar{A} - A\bar{B}}{|A|^2 + |B|^2 + \bar{A}B + A\bar{B}} \quad (93)$$

$$\equiv \mathcal{I}(\langle \hat{\pi}_W \rangle) \quad (94)$$

Ce terme correspond à la partie imaginaire de la valeur faible attendue  $\langle \hat{\pi}_W \rangle$ .

## 2.5 Proposition expérimentale pour la caractérisation de la valeur faible

Nous continuons avec notre système photonique quantique, en nous appuyant sur nos résultats théoriques concernant la partie réelle et imaginaire de la valeur faible. Nous pouvons calculer que, pour un état d'entrée, soit :

$$|\psi^{in}\rangle = a|H\rangle + b|V\rangle \quad (95)$$

Puisque  $a$  et  $b$  sont des amplitudes de probabilité pour les états de base  $|H\rangle$  et  $|V\rangle$  respectivement (c'est-à-dire  $a = \langle H|\psi^{in} \rangle$  et  $b = \langle V|\psi^{in} \rangle$ ), on peut, en pratique, calculer directement les amplitudes de probabilités en fonction des parties de la valeur mesurée. Cette possibilité découle du fait que la valeur faible est proportionnelle à l'état quantique, comme nous l'avons démontré. Pour caractériser l'état de polarisation d'un système quantique, il s'agit de mesurer faiblement  $\hat{\pi}^J = |J\rangle \langle J|$  soit  $J = H, V$  [22, 20, 21], puis de mesurer par projection sur un état intermédiaire tel que  $|D\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}}(|H\rangle + |V\rangle)$ . Donc cette opération réussie, elle permettra d'obtenir un ensemble restreint d'essais dont la moyenne des résultats expérimentaux (tels que les déplacements temporels ou fréquentiels du pointeur) sera proportionnelle à la partie réelle ou imaginaire de la valeur faible.

$$\hat{\pi}_W^J = \frac{\langle D | \hat{\pi}^J | \psi^{in} \rangle}{\langle D | \psi^{in} \rangle} = \sqrt{N} \langle J | \psi^{in} \rangle \quad (96)$$

Où  $N$  est une constante de normalisation indépendante de  $J$ . On peut écrire l'état quantique en fonction de la valeur faible.

$$|\psi^{in}\rangle = \frac{1}{\sqrt{N}} \left( \hat{\pi}_W^H |H\rangle + \hat{\pi}_W^V |V\rangle \right) \quad (97)$$

Puisque  $N = |\hat{\pi}_W^H|^2 + |\hat{\pi}_W^V|^2$ ,  $N = |\hat{\pi}_W^H|^2 + |1 - \hat{\pi}_W^H|^2$ :

$$|\psi^{in}\rangle = \frac{1}{\sqrt{N}} \left( \hat{\pi}_W^H |H\rangle + (1 - \hat{\pi}_W^H) |V\rangle \right) \quad (98)$$

Pour fixer la phase globale, qui varierait selon l'état d'entrée, nous supposons que  $a$  est toujours réel. Donc l'ellipticité (ou la phase) se trouve dans  $b$  et sera dépendante de la partie imaginaire. À partir des données expérimentales des deux observables  $\langle \hat{t} \rangle$  et  $\langle \hat{\omega} \rangle$ , nous pouvons calculer directement les amplitudes de probabilité.

$$|a|^2 = \frac{\langle \hat{t} \rangle}{\tau} \quad (99)$$

$$|b|^2 = 1 - |a|^2 \quad (100)$$

Selon l'état d'entrée, la valeur faible varie. Il est crucial de souligner que le délai  $\tau$  correspond au délai maximal que nous utilisons pour interagir avec le système. Ce dernier normalise les amplitudes de probabilité. Lorsque nous modifions les états d'entrée, le délai  $\tau$  devrait varier entre l'absence de délai et le délai maximal, c'est-

à-dire entre les polarisations  $|V\rangle$  et  $|H\rangle$ .

## 2.6 Mots finaux sur la théorie

Ce chapitre a posé les bases théoriques des mesures faibles temporelles et leur potentiel pour les systèmes photoniques. En s'appuyant sur des techniques innovantes et des travaux antérieurs, cette thèse vise à démontrer l'utilité des mesures faibles temporelles pour caractériser directement les états quantiques. Le prochain chapitre abordera les aspects expérimentaux de la mise en œuvre de ces méthodes.

### **3 MESURE EXPÉIMENTALE DIRECTE D'UN ÉTAT DE POLARISATION EN UTILISANT UNE MESURE FAIBLE TEMPORELLE**

Pour caractériser les états de polarisation avec une mesure faible temporelle, nous devons d'abord tester notre capacité à mesurer des délais ultra courts avec une précision fiable afin de pouvoir caractériser l'état de polarisation d'un signal. Pour ce faire, nous allons réaliser des expériences en mesurant la vitesse d'un signal électrique se déplaçant sur différentes longueurs de câble BNC, un système isolé dont on peut aisément changer les délais électriques et dont l'analyse est indépendante de facteurs extérieurs. Nous testerons ensuite la précision de cette méthode dans une expérience de mesure de la vitesse de la lumière en mesurant des différentes parcours de la lumière dans un système photonique, qui servira de précurseur à la caractérisation de l'état de polarisation. Par la suite, nous discuterons de la façon dont nous pouvons utiliser cette méthode pour mesurer l'état de polarisation d'un signal en utilisant la mesure faible temporelle. Nous réaliserons des expériences pour mesurer la partie réelle et la partie imaginaire de la valeur faible de l'état de polarisation de notre système photonique.

#### **3.1 Mesure de délais temporels ultra courts**

Nous souhaitons d'évaluer notre capacité à mesurer des délais temporels avec précision. À cet effet, nous allons déterminer notre précision de mesure temporelle en mesurant la vitesse d'un signal électrique qui se déplaçant dans un câble BNC de différentes longueurs. Nous utiliserons ensuite cette méthode pour mesurer la vitesse de la lumière dans un système photonique, qui nous permettra de tester notre précision de mesure temporelle dans un système plus complexe. Ces expériences nous permettront de caractériser notre capacité à mesurer des délais temporels avec précision, ce qui est essentiel pour la caractérisation des états de polarisation avec une

mesure faible temporelle. Dans la figure 5, nous présentons le dispositif expérimental que nous utiliserons pour les deux prochaines expériences.



FIGURE 5 – Représentation de notre dispositif expérimental pour évaluer la précision de nos mesures temporelles en mesurant la vitesse d'un signal dans les câbles BNC et la vitesse de la lumière. L'impulsion du laser est d'abord réglée en intensité par une lame demi-onde, puis dirigée vers un séparateur de faisceau polarisant (PBS) qui divise les états de polarisation horizontaux et verticaux en deux voies orthogonales. Le faisceau réfléchi, représenté par l'état de base de polarisation verticale  $|V\rangle$ , sera notre signal de référence pour déclencher l'oscilloscope, à gauche. Le faisceau transmis, correspondant à l'état de base horizontal  $|H\rangle$ , subit encore un autre PBS et se revoit avec un miroir fixe ainsi qu'une lame quart d'onde pour convertir l'état de polarisation  $|H\rangle$  en un état  $|V\rangle$  pour qu'il soit réfléchi. Il est ensuite détecté avec un autre photodétecteur puis mesuré par notre oscilloscope, à droite. Pour l'expérience de la vitesse d'un signal dans un câble BNC, nous utilisons simplement différentes longueurs de câble attachées sur notre photodétecteur, désigner par  $\Delta L$ . Pour l'expérience de la vitesse de la lumière, nous orientons l'état de polarisation horizontal vers un miroir, que nous réglerons en fonction des différentes distances à évaluer pour l'expérience de la vitesse de la lumière, désigner par  $\Delta x$ . Il est ensuite renvoyé vers le PBS pour y être réfléchi. Ce procédé utilise une lame quart d'onde pour convertir l'état de polarisation.

Notre laser est une source à diodes pulsés nanosecondes, capable de générer des impulsions allant de 5 à 39 ns. Nous utilisons une impulsion de 10 ns pour nos expériences, car les intervalles de temps plus longs rendent la mesure moins précise.

Cette perte de précision se présente dans la mesure de la partie imaginaire. À ces longueurs d’impulsion, la distribution temporelle du signal devient plus similaire à celle d’une fonction porte [37] Or, les discontinuités de cette fonction entraînent la présence de bruit à hautes fréquences ce qui rend l’analyse moins facile. Nous voulons une impulsion de forme gaussienne, car cette forme est souvent utilisée dans les mesures faibles [14, 20, 22, 23, 16] et pour faciliter l’identification de la position maximale de l’impulsion, que nous identifierons comme correspondant à la position temporelle moyenne de l’impulsion. Le laser possède une longueur d’onde comprise entre  $640 \pm 10 \text{ nm}$ , avec une énergie d’impulsion maximale de  $2,0 \text{ nJ}$ . Sa puissance de crête s’élève pas plus qu’à  $50 \text{ mW}$ , dont sa puissance moyenne est de  $20 \text{ MW}$ . Nous fixons le taux de répétition à  $1 \text{ MHz}$ , pour avoir un temps suffisamment long entre les impulsions. Nous recueillons les données à l’aide d’un photodétecteur rapide à base de Si [38], qui possède une bande passante de  $2 \text{ GHz}$ , ce qui est suffisant pour mesurer les impulsions de  $10 \text{ ns}$ . Le photodétecteur est connecté à un câble BNC de  $50 \Omega$  [39] qui est ensuite connecté à un oscilloscope pour l’enregistrement des données. Nous utilisons un oscilloscope Tektronix TDS 5000 [40], qui est un oscilloscope numérique à mémoire profonde, capable d’acquérir des signaux à des vitesses allant jusqu’à  $500 \text{ GS/s}$  (gigéchantillons par seconde), et qui possède une bande passante de  $500 \text{ MHz}$ . Ensuite, nous analysons les données avec MATLAB et/ou PYTHON pour en tirer des conclusions sur la précision de nos mesures temporelles.

### 3.1.1 Notes sur l’importance de l’acquisition des données

La façon dont nous acquérons nos données est importante, car nous devons nous assurer que nous utilisons la méthode la plus précise pour déterminer la position temporelle moyenne de l’état en vue d’une analyse ultérieure. Des implications importantes à considérer pour la précision de nos mesures est la façon dont l’oscillo-

scope est configuré : mode d'acquisition des données, résolution temporelle et mode de déclenchement.

Pour mesurer des délais temporels, nous avons besoin d'un signal de référence et un signal expérimental. Nous obtenons ce signal en prélevant une partie du signal du laser à l'aide d'un PBS (voir la figure 5). Le signal de référence est envoyé à un photodétecteur rapide, qui est utilisé pour déclencher l'oscilloscope. Le signal expérimental est envoyé à un autre photodétecteur rapide, qui est utilisé pour mesurer le délai temporel par rapport au signal de référence. Le signal de référence est déclenché sur son front montant et est connecté à l'entrée auxiliaire afin de ne pas affecter le taux d'échantillonnage de l'oscilloscope. Nous avons établi qu'il fallait au moins  $30 \mu W$  d'intensité de signal pour déclencher l'oscilloscope sur ce port [40]. Nous déterminons le délai de chaque acquisition par rapport à notre référence, qui correspond à la longueur initiale du câble ou la position du miroir. De cette manière, nous isolons l'expérience pour observer uniquement ce qui se produit lorsqu'on modifie la longueur du câble ou lorsqu'on déplace le miroir.

Le mode d'acquisition est un mode crucial pour la résolution des données. Notre oscilloscope possède plusieurs modes d'acquisition : échantillonnage direct, détection de pic, enveloppe, haute résolution et moyennage. Nous choisissons le mode d'acquisition moyen, car il permet de réduire le bruit dans la prise de données. Ce réglage effectue la moyenne sur  $N$  signaux expérimentaux générant un signal moyenné. Pour obtenir un signal clair et éliminer le bruit de fond, nous devions effectuer la moyenne sur 1000 signaux expérimentaux.

Le mode d'échantillonnage est un autre aspect important de la façon dont l'oscilloscope collecte des données. Ces modes sont l'échantillonnage en temps réel, l'interpolation et le temps d'équivalent. En mode d'échantillonnage en temps réel, l'oscilloscope numérise tous les points après un événement déclencheur. Ce mode d'échan-

tillonnage est principalement utilisé pour les mesures ponctuelles où les variations du signal en temps réel sont importantes [40]. Le mode d'interpolation crée des points intermédiaires entre les points d'échantillonnage, ce qui permet de combler les éventuelles lacunes. Les options d'interpolation sont linéaire ou sinusoïdale entre les points, ce qui rend la courbe plus lisse [40]. Cependant, la résolution temporelle est insuffisante pour nos mesures. Le mode d'échantillonnage par temps d'équivalent permet d'augmenter le taux d'échantillonnage au-delà du taux d'échantillonnage maximum de l'oscilloscope. La figure 6 illustre le fonctionnement de ce mode.

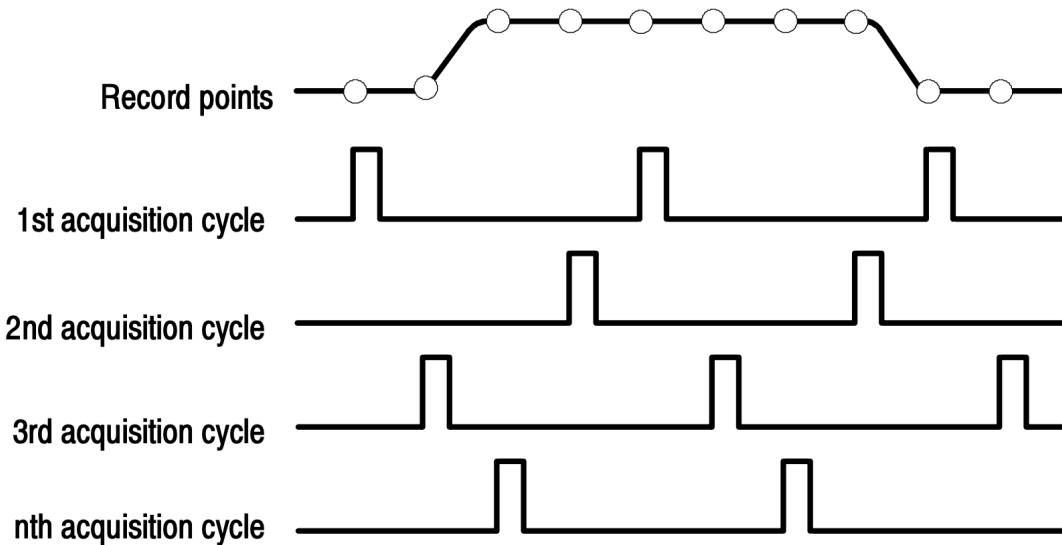


FIGURE 6 – Diagramme illustrant le fonctionnement du mode d'échantillonnage en temps de équivalent de l'oscilloscope [40]. Cet appareil collecte un petit nombre d'échantillons au moment où l'événement de déclenchement se produit, ce qui lui permet d'obtenir le signal complet de notre impulsion. Le taux d'échantillonnage est supérieur à celui du mode en temps réel. L'oscilloscope en mode de temps d'équivalent effectue un échantillon à chaque déclenchement du signal de référence. Il enregistre un certain nombre d'échantillons d'acquisition, puis combine plusieurs échantillons d'un signal répétitif en cours d'acquisition. Il régule ensuite la fréquence d'échantillonnage du signal d'entrée pour un enregistrement du signal complet.

Dans ce mode, il est possible d'obtenir le taux d'échantillonnage complet de  $500\text{ GS/s}$  (gigéchantillons par seconde) et un taux d'échantillonnage électronique maximum de  $20\text{ GS/s}$ . Si le déclenchement n'est pas en mode externe et que le signal de référence se

trouve sur un port, le taux d'échantillonnage maximal sera désormais divisé par deux. L'échantillonnage maximal est crucial pour l'oscilloscope, car il permet d'atteindre une résolution temporelle maximale de  $4 \pm 2 \text{ ps}$ . Cela nous assure des mesures temporelles précises.

Avec ces paramètres, nous avons la meilleure résolution possible avec l'équipement servant à collecter des données sur notre signal. Nous enregistrons ensuite les signaux d'onde de sortie au format CSV. Une mesure d'acquisition prend environ trois minutes et nous prenons 10 différentes acquisitions pour chaque différent délai. Nous mesurons la vitesse d'un signal dans un câble BNC RG-58 [39] avec des délais temporels implémentés en faisant parcourir le signal expérimental sur différentes longueurs de câbles. Cette expérience facilite nos mesures, car les câbles ont une longueur déterminée par le fabricant. Le délai est lié aux variations de longueur entre les différentes longueurs de câbles  $\Delta L$ . Ces dernières sont de 172, 270, 522, 1032 et  $3000 \pm 0.5 \text{ mm}$  (mesuré à l'œil avec une règle). Les délais commencent par une mesure avec un câble possèdant la longueur la plus courte ; dans ce cas, le miroir ajustable est fixe. Pour l'expérience de mesures de la vitesse de la lumière, nous introduisons un délai en déplaçant le miroir à différentes distances  $\Delta x$  : 2,52 , 5,48 , 10,10 , 20,19 , 30,29 , 40,38 , 50,48 et  $65,62 \text{ cm} \pm 2 \mu\text{m}$  (converti à partir des pouces, car notre platine de translation linéaire manuelle est en unités impériales [41]). Le délai mesuré part d'une référence, appelée position 0, correspondant à la position initiale du miroir. Comme le montre la figure 5, la lumière doit parcourir une distance double car elle parcourt deux fois la distance entre le PBS et le miroir qui se déplace. Ensuite, les données sont analysées afin de trouver le délai obtenu pour chaque distance du miroir.

### 3.1.2 Analyse et résultats de l'expérience de la vitesse d'un signal électrique dans un câble BNC

Maintenant, analysons nos données de l'expérience de la vitesse d'un signal électrique à travers un câble BNC à partir des délais d'impulsion. Nous avons configuré l'oscilloscope en mode EQ-time (temps de équivalent) et acquérons des données sur une durée de  $100 \text{ ns}$  (lors des expériences de mesures faibles, nous constaterons que nous n'avons pas besoin d'une telle durée), avec une longueur d'enregistrement de 10000 points , une résolution temporelle de  $4 \text{ ps}$ , moyennée sur 1000 signaux experimentaux et moyennée sur 10 différentes prises de données. La figure 7 montre le profil temporel typique de notre impulsion laser d'une série de données avec ces paramètres.

Le profil temporel des impulsions n'est pas une fonction gaussienne, mais plutôt une fonction de porte. En allongeant la durée de l'impulsion du laser, l'impulsion ressemble de plus en plus à une fonction porte au fur et à mesure. Pour préciser la position temporelle de l'impulsion, nous allons effectuer la dérivée de la fonction d'amplitude du signal pour identifier le temps d'arrivée du signal représenté par le pic maximal de la dérivée. Ensuite, nous ajusterons une courbe à ce pic pour déterminer la position temporelle du pic (le temps d'arrivée du signal) avec une précision maximale. Nous allons utiliser MATLAB pour effectuer ces ajustements.

Nous avons essayé plusieurs types d'ajustements, notamment des polynômes de différents ordres  $N$ , de degré 2 à 9, démarquant par  $\text{poly}N$ ,

$$y(t) = a_0 + a_1 T + a_2 t^2 + \dots + a_N t^N \quad (101)$$

Où  $a_i$  sont les coefficients du polynôme et  $t$  est le temps. Des séries de Fourier de

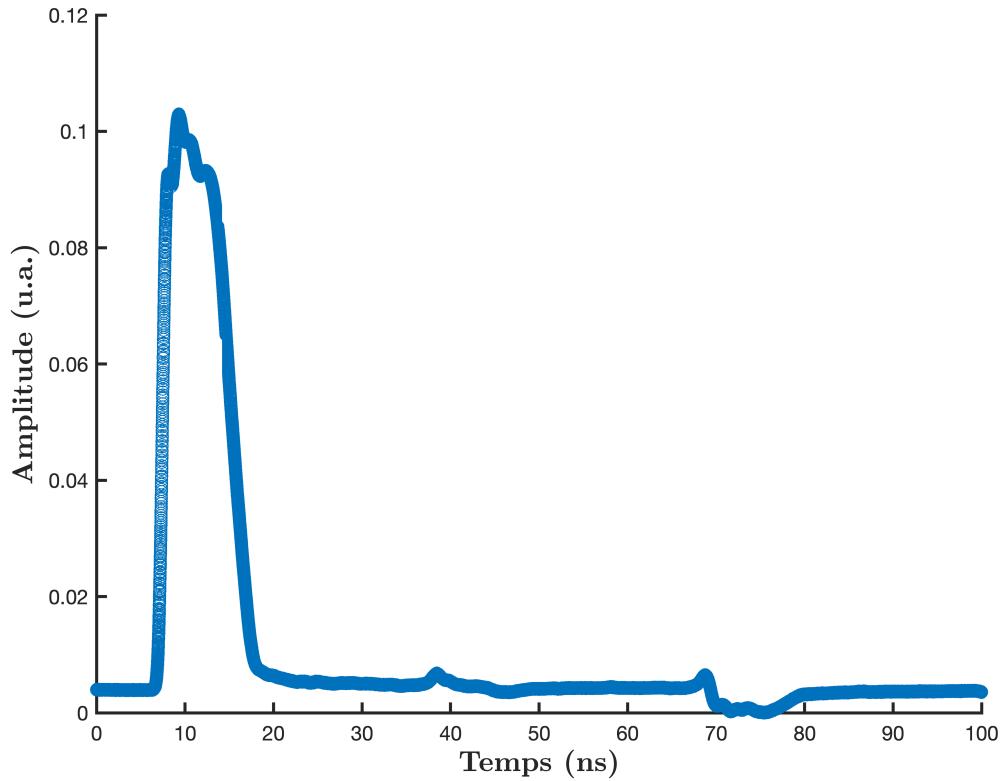


FIGURE 7 – Profil temporel typique de notre impulsion laser ultra-courte NPL64B [37], mesurée avec un photodétecteur DET025A à base de Si [38] et acquise à l'aide du mode d'acquisition temporelle EQ-time de l'oscilloscope [40].

degré 1 à 6, démarquant par *fourierN*,

$$y(t) = a_0 + a_1 \cos(\omega t) + a_2 \sin(\omega t) + \dots + a_N \cos(N\omega t) + b_1 \sin(N\omega t) \quad (102)$$

Où  $a_i$  et  $b_i$  sont les coefficients de la série de Fourier,  $\omega$  est la fréquence angulaire et  $t$  est le temps. Et une fonction gaussienne, démarquant par *gauss1* qui est :

$$y(t) = a_0 + a_1 e^{-\frac{(t-t_0)^2}{2\sigma^2}} \quad (103)$$

À partir de ces ajustements paramétriques, nous avons pu déterminer la position temporelle du pic de la dérivée de l'impulsion. Pour chaque longueur de câble (ainsi que pour les différents parcours de la miroir pour l'expérience de la vitesse de la lumière), nous avons ajusté les courbes à la dérivée de l'impulsion, en utilisant la fonction *fit* de MATLAB. Ensuite utilisé la fonction *polyval* pour évaluer la position temporelle du pic de la dérivée de l'impulsion avec une résolution de 1/10000 de la résolution de l'oscilloscope et négligeons environ 40% des données d'amplitude initiales ; l'ajustement était donc susceptible d'être optimal. Le reste du signal ne présente pas d'intérêt. Nous trouvons le délai en comparant à la position initiale, c'est-à-dire l'expérience réalisée avec le câble le plus court. Le tableau 2 démontre les différents ajustements que nous avons essayés ainsi que le temps moyen d'arrivée pour chaque distance en utilisant ces ajustements.

TABLE 2 – Résultats des temps d’arrivée et écart-type de différents ajustements de courbe pour l’expérience de vitesse dans les câbles BNC. Plus de chiffres significatifs ont été ajoutés pour les ajustements de courbe pour qu’ils soient compatibles avec l’écart-type.

Type de fit	Longueur du câble $\Delta L$ (mm)	Temps d’arrivée (ns)	Écart-type (ns)
poly2	0	7.44310	0.00068
poly2	172	8.37596	0.00105
poly2	270	8.86583	0.00182
poly2	522	10.12025	0.00104
poly2	1032	12.68037	0.00099
poly2	3000	22.62379	0.00354
poly3	0	7.46342	0.00222
poly3	172	8.39546	0.00278
poly3	270	8.88637	0.00227
poly3	522	10.14113	0.00196
poly3	1032	12.70091	0.00150
poly3	3000	22.64460	0.00396
poly4	0	7.45750	0.00114
poly4	172	8.38888	0.00177
poly4	270	8.88005	0.00136
poly4	522	10.13472	0.00099
poly4	1032	12.69463	0.00132
poly4	3000	22.63830	0.00336
poly5	0	7.46484	0.00131
poly5	172	8.39631	0.00106
poly5	270	8.88844	0.00185
poly5	522	10.14197	0.00119
poly5	1032	12.70253	0.00211
poly5	3000	22.64039	0.00294
poly6	0	7.46521	0.00202
...			

Type de fit	Longueur du câble $\Delta L$ (mm)	Temps d'arrivée (ns)	Écart-type (ns)
poly6	172	8.39659	0.00153
poly6	270	8.88736	0.00307
poly6	522	10.14084	0.00182
poly6	1032	12.69214	0.00663
poly6	3000	22.29098	0.18052
poly7	0	7.33751	0.03120
poly7	172	8.21566	0.13047
poly7	270	8.52569	0.11581
poly7	522	9.72629	0.12391
poly7	1032	12.23442	0.00780
poly7	3000	22.16566	0.01151
poly8	0	6.99619	0.00997
poly8	172	7.92408	0.01360
poly8	270	8.41125	0.01215
poly8	522	9.66966	0.01255
poly8	1032	12.23447	0.00776
poly8	3000	22.16570	0.01148
poly9	0	6.99605	0.00983
poly9	172	7.92413	0.01359
poly9	270	8.41132	0.01220
poly9	522	9.66971	0.01257
poly9	1032	12.23498	0.00810
poly9	3000	22.16569	0.01146
fourier1	0	7.44586	0.00075
fourier1	172	8.37913	0.00125
fourier1	270	8.86896	0.00128
fourier1	522	10.12332	0.00084
fourier1	1032	12.68338	0.00115
fourier1	3000	22.62676	0.00359

...

Type de fit	Longueur du câble $\Delta L$ (mm)	Temps d'arrivée (ns)	Écart-type (ns)
fourier2	0	7.46383	0.00189
fourier2	172	8.39629	0.00139
fourier2	270	8.88716	0.00276
fourier2	522	10.14204	0.00308
fourier2	1032	12.70221	0.00217
fourier2	3000	22.64465	0.00462
fourier3	0	7.41817	0.06115
fourier3	172	8.37827	0.00987
fourier3	270	8.87882	0.01193
fourier3	522	10.12619	0.01515
fourier3	1032	12.68675	0.01349
fourier3	3000	22.61673	0.00260
fourier4	0	7.42123	0.00635
fourier4	172	8.34673	0.00717
fourier4	270	8.84979	0.00872
fourier4	522	10.10293	0.00667
fourier4	1032	12.66846	0.00449
fourier4	3000	22.60242	0.00497
fourier5	0	7.42623	0.00692
fourier5	172	8.36756	0.05475
fourier5	270	8.85968	0.01496
fourier5	522	10.10500	0.00430
fourier5	1032	12.67241	0.00725
fourier5	3000	22.52103	0.19931
fourier6	0	7.43023	0.01046
fourier6	172	8.41189	0.06274
fourier6	270	8.85976	0.01835
fourier6	522	10.19384	0.19938
fourier6	1032	12.76117	0.19404
...			

Type de fit	Longueur du câble $\Delta L$ (mm)	Temps d'arrivée (ns)	Écart-type (ns)
fourier6	3000	22.52226	0.19765
gauss1	0	7.44584	0.00059
gauss1	172	8.37897	0.00111
gauss1	270	8.86887	0.00131
gauss1	522	10.12319	0.00082
gauss1	1032	12.68330	0.00116
gauss1	3000	22.62690	0.00346

Il montre également l'écart-type de la façon dont la position du temps d'arrivée change pour chaque fichier individuel pour la même longueur de câble. La figure 8 montre le profil temporel de la dérivée des données d'impulsion pour l'expérience des câbles BNC RG-58 avec chacun de ses ajustements de courbe.

La vitesse est déterminée en effectuant un ajustement linéaire des valeurs moyennes du temps d'arrivée, pour chaque longueur de câble. Nous comparons ensuite ces données à la valeur théorique, qui est d'environ  $0,66c$  [42]. Le tableau 3 présente les résultats de la vitesse mesurée dans les câbles BNC pour chaque type d'ajustement de courbe.

TABLE 3 – Mesure de la vitesse du signal dans les câbles BNC pour différents ajustements de courbe (vitesse théorique  $197863022\text{ m/s}$  [42])

Type de fit	Vitesse mesurée (m/s)	Erreur (%)
poly2	198125399	0.1326
poly3	198116966	0.1283
...		

Type de fit	Vitesse mesurée (m/s)	Erreur (%)
poly4	198117476	0.1286
poly5	198191774	0.1662
poly6	203054996	2.6240
poly7	201780752	1.9800
poly8	198220958	0.1809
poly9	198220258	0.1805
fourier1	198125807	0.1328
fourier2	198124682	0.1322
fourier3	198150017	0.1450
fourier4	198105100	0.1223
fourier5	199361343	0.7573
fourier6	199614259	0.8851
gauss1	198122675	0.1312

Il inclut les différents ajustements, vitesse mesurée et l'erreur en pourcentage. Nous avons utilisé la vitesse théorique de 197863022 *m/s* comme référence, qui est la vitesse du signal dans un câble BNC RG-58 [42, 43].

Le tableau 3 démontre que les ajustements polynomiaux de degré 2 à 5, les séries de Fourier de degré 1 et 4, ainsi que l'ajustement gaussien donnent des résultats très proches de la vitesse théorique, avec des erreurs en pourcentage inférieures à 0,2%. Les ajustements polynomiaux de degré 5 et supérieur, ainsi que les séries de Fourier de degré 5 et supérieur, donnent des résultats moins précis, avec des erreurs en pourcentage supérieures à 0,7%. Notons qu'on peut voir selon la figure 8 que la dérivée de l'impulsion est bien ajustée par un polynôme du quatrième ordre et selon les deux tableaux, le meilleur ajustement possible est ce type de polynôme. Une série



FIGURE 8 – Profil temporel de la dérivée des données d’impulsion dans l’expérience des câbles BNC RG-58 avec chacun de ses ajustements de courbe (désignés par les lignes pointillées) de type *poly4*.

de Fourier du premier ordre et du deuxième ordre, ainsi qu’un ajustement gaussien sont également très bons cependant, nous avons choisi de continuer avec le polynôme du quatrième ordre, car il est légèrement plus précis que les autres ajustements avec un écart-type très faible et possède une forme plus simple. Cette ajustement de la courbe s’écrit comme suit :

$$y(t) = a_0 + b_0 t^2 + c_0 t^3 + d_0 t^4 \quad (104)$$

Les paramètres d’ajustement  $a_0$ ,  $b_0$ ,  $c_0$  et  $d_0$  de la fonction avec variable dépendante  $y$ , qui représente l’amplitude, et  $t$ , qui correspond à la position temporelle des courbes,

sont sélectionnés pour optimiser l'ajustement de nos données. La figure 9 montre les délais mesurés pour chaque longueur de câble BNC ainsi que leur ajustement de courbe.

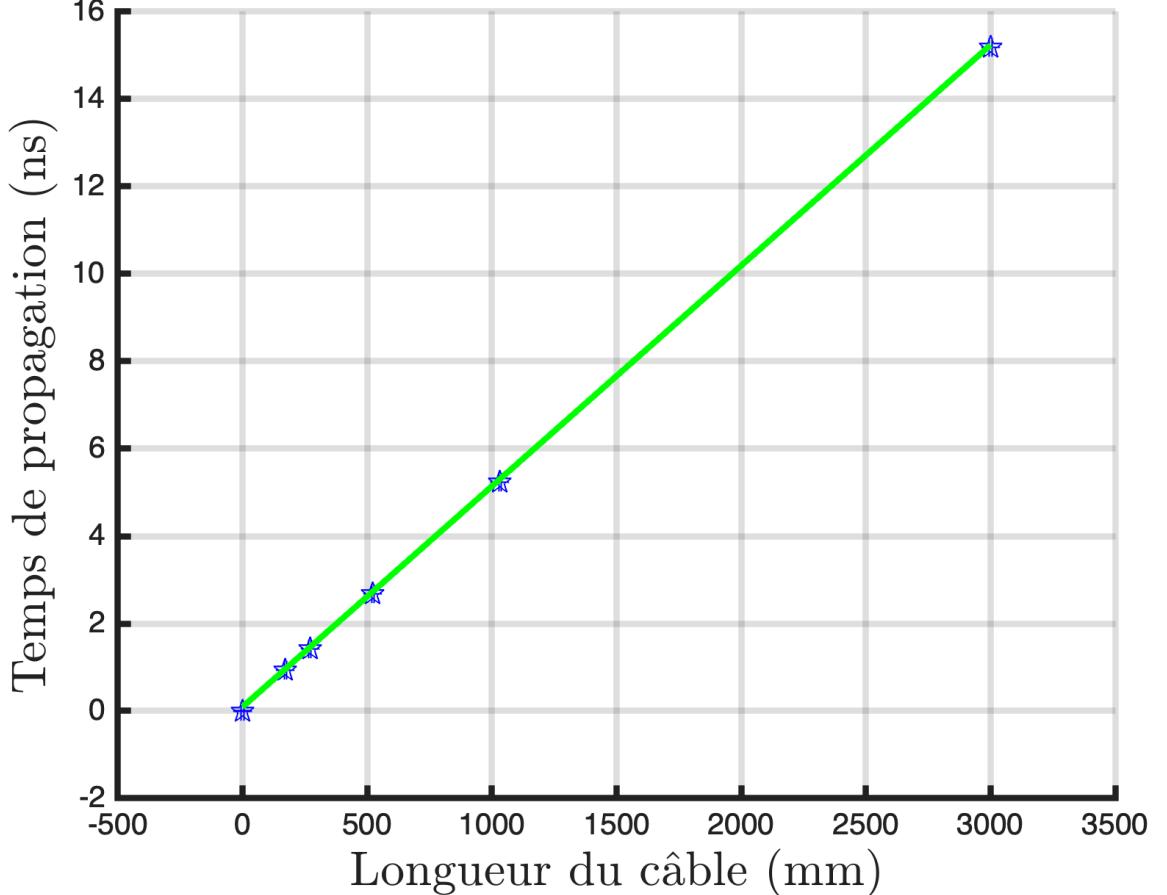


FIGURE 9 – Résultats des délais mesurés pendant l’expérience sur la vitesse d’un signal électrique dans un câble BNC, ainsi que leur ajustement linéaire. Les barres d’erreur horizontales représentent l’incertitude de nos mesures de la distance, soit  $\pm 0,5 \text{ mm}$ . Les barres d’erreurs verticales correspondent à l’erreur de l’ajustement *poly4* basé sur la variation de la position du pic de la dérivée de l’impulsion pour chaque longueur de câble, soit  $\pm 2 \text{ ps}$ . Ils sont très petits pour être visibles sur la figure.

On peut voir que les délais mesurés sont linéaires en fonction de la distance, ce qui est conforme à nos attentes. Notre résultat pour la vitesse du signal est  $198117476 \text{ m/s}$ , ce qui représente une erreur en pourcentage de 0,1286% par rapport à la vitesse du signal dans un câble BNC qui est environ 0,66 par rapport à  $c$  (voir le tableau 3) ce qui est réaliste et cohérent avec l’erreur observée lors de l’expérience précédente [42],

43]. En effet, nous avons démontré notre capacité à mesurer des délais très précis. C'est un élément essentiel pour pouvoir commencer à mesurer de petits délais entre des impulsions de lumière, qui est l'objectif de la prochaine expérience.

### **3.1.3 Analyse et résultats de l'expérience de mesure de la vitesse de la lumière**

Nous savons mesurer des délais sur des impulsions électriques, nous souhaitons démontrer que nous sommes capables de mesurer des délais sur des impulsions lumineuses. Pour ce faire, nous allons vérifier notre capacité à mesurer la vitesse de la lumière. Le dispositif expérimental (voir figure 5) est conçu pour mesurer la vitesse d'un signal électrique dans les câbles BNC pour utiliser pour mesurer la vitesse de la lumière en utilisant un miroir ajustable pour créer un délai temporel. Ce dernier se fait en déplaçant le miroir ajustable, ce qui modifie la distance parcourue par le signal. En mesurant le temps que met le signal à parcourir cette distance, nous pouvons calculer la vitesse de la lumière dans notre milieu. Nous allons maintenant présenter les résultats de cette expérience, ainsi que les données dérivées de l'impulsion mesurée.

Nous analysons les données de l'expérience en utilisant la méthode que nous avons acquise précédemment, et ce en effectuant un ajustement de la courbe de la dérivée de l'impulsion mesurée. Cette approche permet de déterminer le temps d'arrivée des impulsions. Le tableau 4 présente les résultats de l'expérience, qui présente les temps d'arrivée mesurés pour différentes distances parcourues par les impulsions, ainsi que les écarts-types et la qualité des ajustements de courbe.

TABLE 4 – Résultats des temps d’arrivée mesurés pour différentes parcours des impulsions et types d’ajustement de courbe, avec leurs écarts-types et qualités des ajustements pour l’expérience de la vitesse de la lumière

Type de fit	Parcours $\Delta x$ (cm)	Temps d’arrivée (ns)	Écart-type (ns)
poly2	0	4.71331	0.00540
poly2	5.08	4.89051	0.00260
poly2	10.16	5.06522	0.00269
poly2	20.32	5.39393	0.00350
poly2	40.64	6.07951	0.00302
poly2	60.96	6.76310	0.00531
poly2	81.28	7.44000	0.00568
poly2	101.6	8.11442	0.00226
poly2	121.92	8.79659	0.00352
poly3	0	4.72475	0.01273
poly3	5.08	4.90564	0.00548
poly3	10.16	5.07506	0.00277
poly3	20.32	5.41906	0.00608
poly3	40.64	6.08960	0.00444
poly3	60.96	6.76516	0.01389
poly3	81.28	7.45457	0.01290
poly3	101.6	8.12238	0.01007
poly3	121.92	8.80146	0.01551
poly4	0	4.72134	0.00366
poly4	5.08	4.89551	0.00187
...			

Type de fit	Parcours	Temps d'arrivée (ns)	
		$\Delta x$ (cm)	Écart-type (ns)
poly4	10.16	5.07134	0.00393
poly4	20.32	5.31017	0.21437
poly4	40.64	6.08475	0.00196
poly4	60.96	6.76839	0.00235
poly4	81.28	7.44816	0.00308
poly4	101.6	8.11833	0.00449
poly4	121.92	8.80287	0.00408
<hr/>			
poly5	0	4.72634	0.00810
poly5	5.08	4.80277	0.20913
poly5	10.16	4.99172	0.18918
poly5	20.32	5.11453	0.26545
poly5	40.64	6.08785	0.00248
poly5	60.96	6.96124	0.26574
poly5	81.28	7.35435	0.21549
poly5	101.6	8.12024	0.00382
poly5	121.92	8.80513	0.00999
<hr/>			
poly6	0	4.72661	0.00817
poly6	5.08	4.97781	0.18094
poly6	10.16	5.07586	0.00696
poly6	20.32	5.40079	0.00798
poly6	40.64	6.08851	0.00310
poly6	60.96	6.86658	0.21361
poly6	81.28	7.35519	0.21417
<hr/>			
...			

Type de fit	Parcours	Temps d'arrivée (ns)	
		$\Delta x$ (cm)	Écart-type (ns)
poly6	101.6	8.12101	0.00479
poly6	121.92	8.80259	0.00943
poly7	0	4.71966	0.01125
poly7	5.08	4.81158	0.19912
poly7	10.16	5.07004	0.00832
poly7	20.32	5.40111	0.00790
poly7	40.64	6.08673	0.00729
poly7	60.96	6.67275	0.21349
poly7	81.28	7.44627	0.00925
poly7	101.6	8.11835	0.00488
poly7	121.92	8.81123	0.30484
poly8	0	4.72029	0.01048
poly8	5.08	4.81604	0.19913
poly8	10.16	5.07020	0.00792
poly8	20.32	5.40480	0.00838
poly8	40.64	6.08686	0.00920
poly8	60.96	6.67051	0.19889
poly8	81.28	7.43096	0.33318
poly8	101.6	7.92769	0.20935
poly8	121.92	8.42229	0.13732
poly9	0	4.72486	0.33006
poly9	5.08	4.70720	0.22780
...			

Type de fit	Parcours	Temps d'arrivée (ns)	
		$\Delta x$ (cm)	Écart-type (ns)
poly9	10.16	4.88903	0.22563
poly9	20.32	5.20094	0.25460
poly9	40.64	5.80773	0.23018
poly9	60.96	6.38899	0.10911
poly9	81.28	7.09352	0.15865
poly9	101.6	7.69569	0.08447
poly9	121.92	8.38099	0.05428
<hr/>			
fourier1	0	4.71572	0.00457
fourier1	5.08	4.89408	0.00229
fourier1	10.16	5.06706	0.00226
fourier1	20.32	5.39963	0.00321
fourier1	40.64	6.08169	0.00254
fourier1	60.96	6.76347	0.00355
fourier1	81.28	7.44291	0.00361
fourier1	101.6	8.11617	0.00191
fourier1	121.92	8.79741	0.00198
<hr/>			
fourier2	0	4.72877	0.01125
fourier2	5.08	4.89736	0.00518
fourier2	10.16	4.99303	0.19275
fourier2	20.32	5.40637	0.00155
fourier2	40.64	6.08968	0.00487
fourier2	60.96	6.77192	0.00455
fourier2	81.28	7.45179	0.00598
<hr/>			
...			

Type de fit	Parcours	Temps d'arrivée (ns)	
		$\Delta x$ (cm)	Écart-type (ns)
fourier2	101.6	7.93620	0.25209
fourier2	121.92	8.89100	0.19440
fourier3	0	4.63993	0.18354
fourier3	5.08	4.89476	0.00496
fourier3	10.16	5.07082	0.01047
fourier3	20.32	5.30076	0.21511
fourier3	40.64	6.08743	0.00893
fourier3	60.96	6.76993	0.00735
fourier3	81.28	7.44726	0.01016
fourier3	101.6	8.12069	0.01187
fourier3	121.92	8.71801	0.19372
fourier4	0	4.72830	0.01700
fourier4	5.08	4.82117	0.19003
fourier4	10.16	5.16231	0.16442
fourier4	20.32	5.32363	0.21445
fourier4	40.64	6.18942	0.19740
fourier4	60.96	6.85717	0.18283
fourier4	81.28	7.47014	0.00785
fourier4	101.6	8.01239	0.20774
fourier4	121.92	8.80669	0.04605
fourier5	0	4.71827	0.03783
fourier5	5.08	4.81994	0.18129
...			

Type de fit	Parcours	Temps d'arrivée (ns)	
		$\Delta x$ (cm)	Écart-type (ns)
fourier5	10.16	4.99705	0.21753
fourier5	20.32	5.30335	0.20536
fourier5	40.64	6.09325	0.01973
fourier5	60.96	6.60507	0.26801
fourier5	81.28	7.44084	0.06341
fourier5	101.6	7.96551	0.26103
fourier5	121.92	8.70882	0.22482
<hr/>			
fourier6	0	4.67487	0.21258
fourier6	5.08	4.87912	0.30044
fourier6	10.16	5.01425	0.15367
fourier6	20.32	5.40065	0.04759
fourier6	40.64	6.02640	0.20386
fourier6	60.96	6.82890	0.21281
fourier6	81.28	7.56540	0.18348
fourier6	101.6	8.01208	0.20554
fourier6	121.92	8.67386	0.20449
<hr/>			
gauss1	0	4.71424	0.00450
gauss1	5.08	4.89228	0.00232
gauss1	10.16	5.06612	0.00245
gauss1	20.32	5.39707	0.00293
gauss1	40.64	6.08066	0.00273
gauss1	60.96	6.76292	0.00380
gauss1	81.28	7.44163	0.00415
<hr/>			
...			

Type de fit	Parcours	Temps d'arrivée (ns)	Écart-type
	$\Delta x$ (cm)		(ns)
gauss1	101.6	8.11554	0.00192
gauss1	121.92	8.79674	0.00190

Nous remarquons que les ajustements de courbe sont de bonne qualité, avec des résultats (ajustement sur les données) similaires à celle de l'expérience précédente, ce qui indique que les données sont cohérentes et fiables. Les écarts-types sont également faibles, ce qui suggère que les mesures sont précises et répétables. La figure 10 présente les ajustements de courbe pour les données d'impulsion mesurées dans l'expérience de la vitesse de la lumière.

Le tableau 5 présente les résultats de la mesure de la vitesse de la lumière pour différents ajustements de courbe. Les valeurs mesurées sont comparées à la vitesse théorique de la lumière dans l'aire (l'indice de refraction dans l'aire :  $n_{aire} \approx 1.00129382$  [44]), qui est de  $\sim 0.998 c$  [45, 31].

TABLE 5 – Mesure de la vitesse de la lumière pour différents ajustements de courbe (vitesse théorique 299406042 m/s [31, 44])

Type de fit	Vitesse mesurée (m/s)	Erreur (%)
poly2	298948041	0.1529
poly3	299593785	0.0628
poly4	297557352	0.6174
poly5	291020596	2.8005
poly6	302282720	0.9619
...		

Type de fit	Vitesse mesurée (m/s)	Erreur (%)
poly7	297220542	0.7307
poly8	320556240	7.0713
poly9	326791560	9.1477
fourier1	299104313	0.1007
fourier2	299334235	0.0239
fourier3	298537843	0.2902
fourier4	300580478	0.3915
fourier5	303509743	1.3706
fourier6	301689685	0.7633
gauss1	299025597	0.1270

Nous plaçons les résultats des délais obtenus dans l'expérience de la vitesse de la lumière et les comparons au temps d'arrivée d'un impulsion où le miroir est fixe, ce qui nous permet de déterminer les délais pour la vitesse de la lumière. La figure 11 présente les résultats de notre expérience.

En utilisant les résultats de cette expérience, nous avons pu mesuré la vitesse de la lumière, avec une valeur de  $297557352 \text{ m/s}$ , ce qui correspond à un écart-type de  $\sim 0,62\%$  par rapport à la valeur théorique de la vitesse de la lumière dans l'aire. Également la vitesse d'un signal électrique dans un câble BNC, avec une valeur de  $198117476 \text{ m/s}$ , correspondant à un erreur pourcentage de  $\sim 0,13\%$ , nous permettons de confirmer que nous sommes capables de mesurer des délais très courts dans l'ordre des picosecondes.

En conclusion, nous avons démontré que nous sommes capables de mesurer des dé-

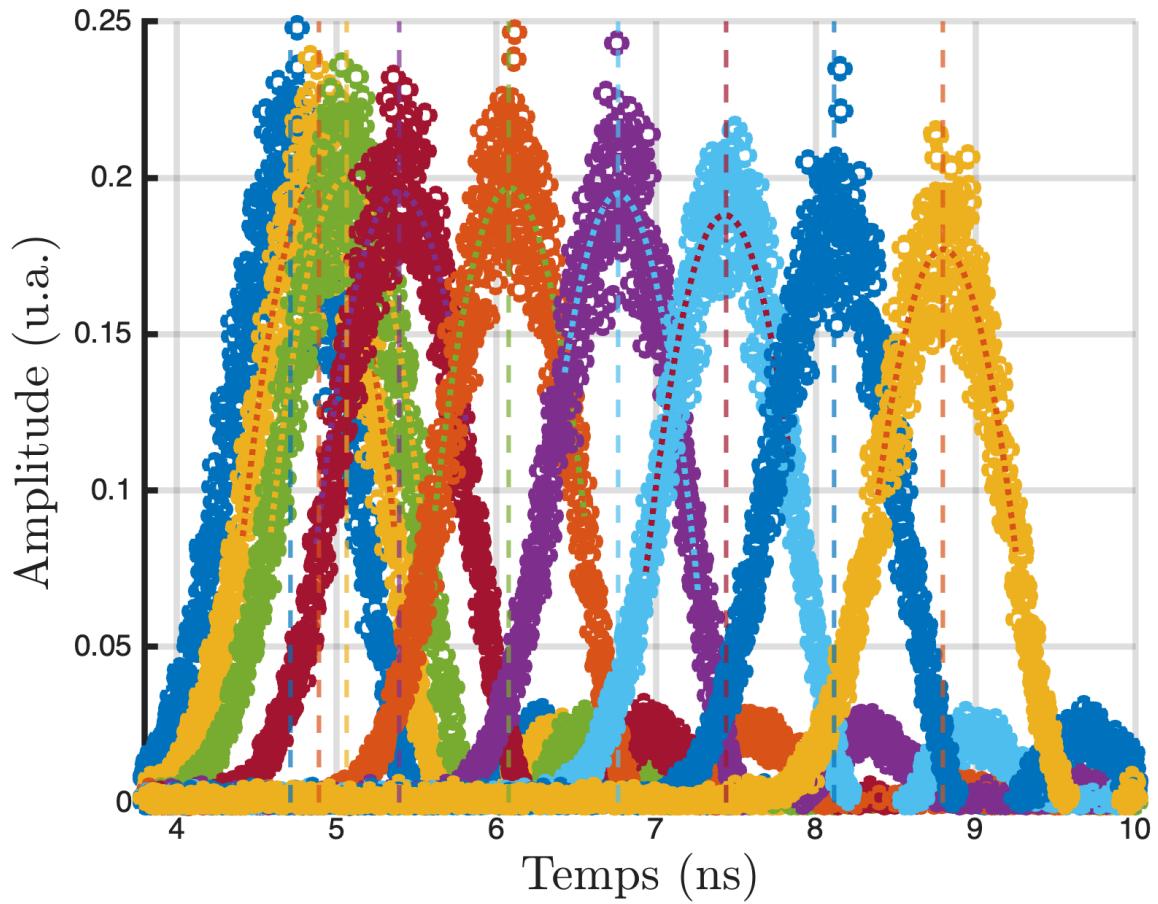


FIGURE 10 – Profil temporel de la dérivée des données d’impulsion pour chacune des distances mesurées et ajustement de la courbe pour l’expérience de la vitesse de la lumière avec un miroir réglable.

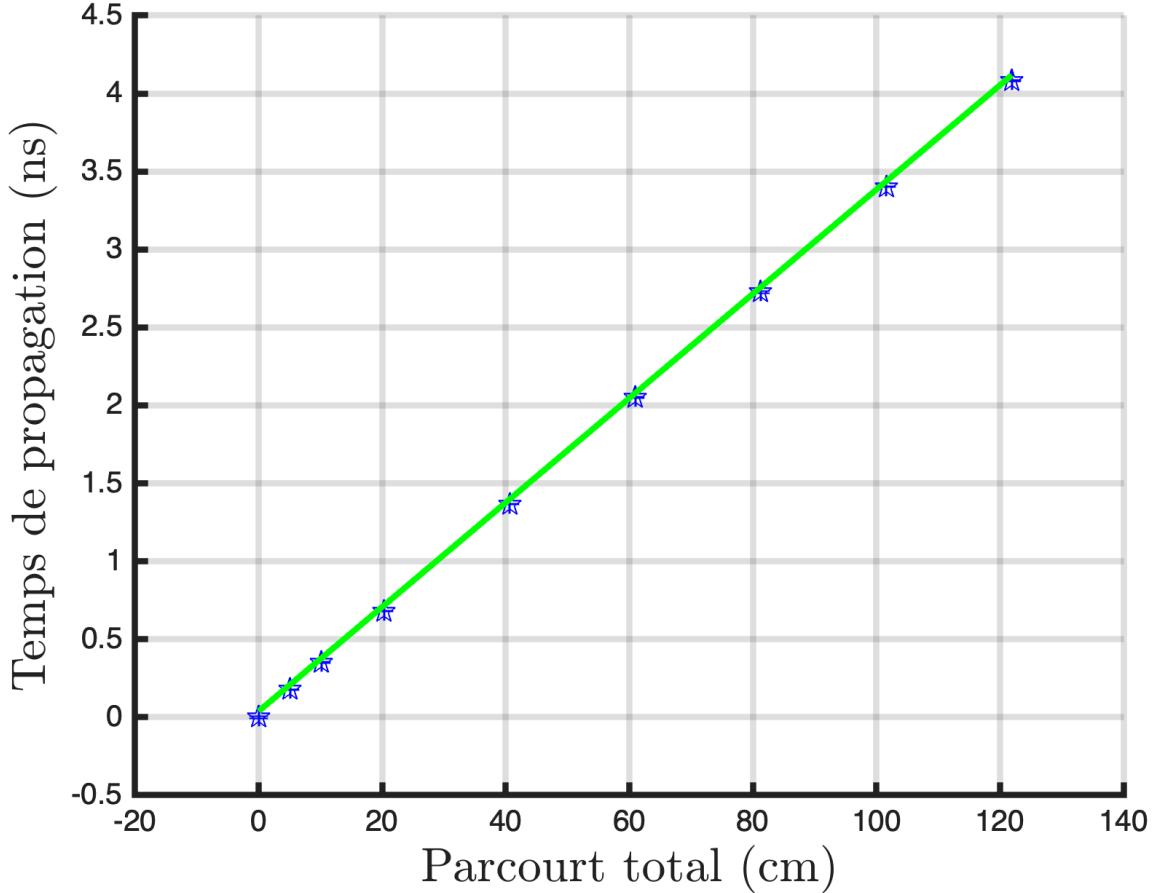


FIGURE 11 – Résultats des délais mesurés pendant l’expérience sur la vitesse de la lumière, ainsi que leur ajustement linéaire. Les barres d’erreur horizontales représentent l’incertitude de nos mesures de la distance, soit  $\pm 2 \mu m$ . Les barres d’erreurs verticales correspondent à l’erreur de l’ajustement *poly4* basé sur l’expérience de la vitesse du signal électrique dans les câbles BNC (voir figure 9). Ils sont très petits pour être visibles sur la figure.

lais temporels très courts sur des impulsions lumineuses, en utilisant notre dispositif expérimental et les méthodologies que nous avons développées dans les sections précédentes. Les sections suivantes seront consacrées à la caractérisation des états de polarisations en utilisant des délais temporels du pointeur.

### 3.2 Caractérisation de la partie réelle de la valeur faible

Pour caractériser la partie réelle de la valeur faible, nous introduisons une interaction faible entre les états de base de la polarisation  $|H\rangle$  et  $|V\rangle$  via un délai temporel. Ce délai doit être inférieur au profil temporel du laser  $\sigma \ll \tau$  [11, 12]. Aucun modèle ne décrit spécifiquement comment l’interaction devrait être faible, mais il doit y avoir un chevauchement évident entre les états de base pour atteindre de l’information significative de l’état quantique [15]. Nous supposons que, pour être dans le régime des mesures faibles, au moins 90 % du chevauchement entre les états de base est nécessaire. Ensuite, pour mesurer l’état directement par des mesures faibles, nous devons effectuer une mesure projective qui contient les deux états de base afin de pouvoir caractériser les états d’entrée de polarisation entre nos états de base. L’un de ces états correspond au délai maximal appliqué, tandis que l’autre correspond à l’absence de délai. Ici, le terme délai fait référence à un signal extérieur qui active l’oscilloscope, comme dans l’expérience sur la vitesse de la lumière. La différence est que nous postulons que la manière la plus simple de créer des délais temporels entre les états de base est d’utiliser un type d’interféromètre de polarisation dont l’un des bras est légèrement décalé d’une quantité correspondant à notre délai maximum par rapport à l’autre bras non décalé. La section suivante décrit le dispositif expérimental que nous avons utilisé pour caractériser la partie réelle de la valeur faible.

### 3.2.1 Montage et étapes de préparation

Notre dispositif expérimental, représenté à la figure 12, est composé de notre laser pulsé de tout à l'heure et suit une configuration similaire à celle de notre montage précédent (figure 5). Cependant, après le premier séparateur de faisceau, l'état de polarisation d'entrée est préparé et ensuite soumis à une mesure faible en introduisant un court délai avec une différence de parcours entre les deux composantes orthogonales venant du deuxième séparateur de faisceau. Finalement, une mesure projective est effectuée pour une caractérisation complète et directe.

Une fois de plus, nous souhaitons déclencher le signal de référence de manière externe, car nous voulons bénéficier de la résolution temporelle maximale offerte par l'oscilloscope, qui possède une fréquence d'échantillonnage de 500 GS/s, pour détecter les délais. Un séparateur de faisceau polarisant divise le faisceau laser en deux voies : celui réfléchi sert de signal de référence pour le déclenchement de l'oscilloscope, tandis que celui transmit sera préparé dans divers trajets de polarisation sur la sphère Poincaré et subira une mesure faible pour une caractérisation. Les trajets de polarisation testés sont les suivants et sont obtenus en changeant les lames d'onde lors de l'étape de préparation. Le premiers consiste seulement à une lame demi-onde définie par l'opérateur suivant :

$$\hat{T}_{HWP}(\theta) = \begin{pmatrix} \cos(2\theta) & \sin(2\theta) \\ \sin(2\theta) & -\cos(2\theta) \end{pmatrix} \quad (105)$$

Où l'indice *HWP* fait référence à une lame demi-onde pour un angle  $\theta$  («halfwave-plat »en anglais). Ce premier trajet consiste à passer d'un état de base à un autre sans polarisation circulaire, de  $H \rightarrow D \rightarrow V \rightarrow A \rightarrow \dots$ , et ainsi de suite. Pour

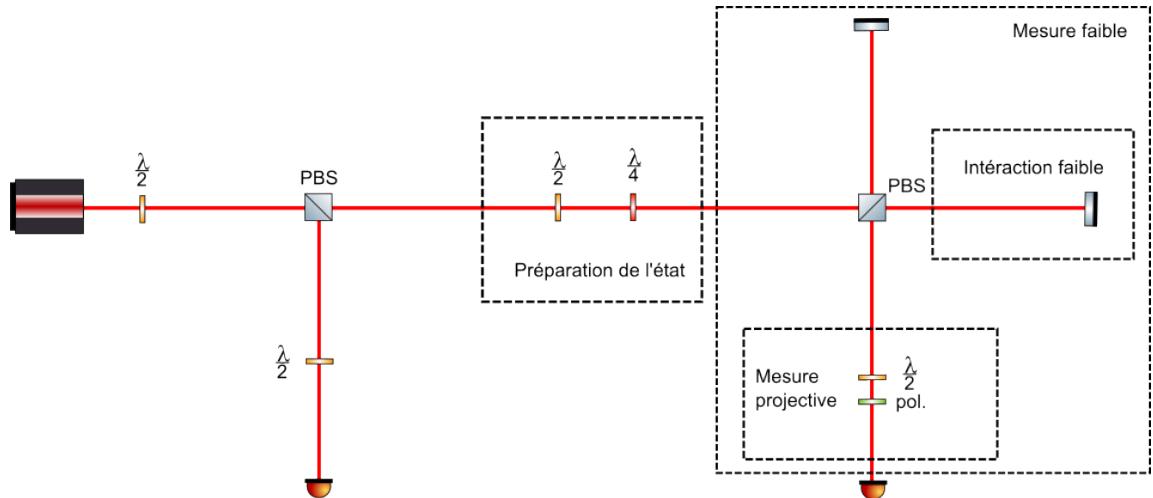


FIGURE 12 – Dispositif expérimental pour la partie réelle de la valeur faible. Comme la dernière configuration, l’impulsion du laser est réglée en intensité par une lame demi-onde, puis dirigée vers un PBS qui divise les états de polarisation horizontaux et verticaux de base de l’impulsion d’entrée en deux voies orthogonales. Celui qui est réfléchi sera notre signal de référence (ou signal de déclenchement) pour déclencher l’oscilloscope et l’autre suit la procédure directe. Ce dernier est préparé en combinant différentes lames, dont on change pour chaque trajet de polarisation, et ensuite subit une mesure faible. Lors de la mesure faible, le couplage faible temporel est réalisé en introduisant une différence de parcours entre la voie transmise et réfléchie du deuxième PBS. Le faisceau réfléchi représente l’état de base de polarisation verticale  $|V\rangle$  de l’état d’entrée  $|\psi\rangle$ , tandis que le faisceau transmis correspond à l’état de base horizontal  $|H\rangle$ . Le miroir de la voie de l’état vertical est considéré sans délai et il se trouve à 10,5 cm du PBS. Le miroir de la voie de l’état horizontal est positionné à la même distance, mais avec le délai que nous ajouterons. Les deux voies subissent une rotation pour revenir et se projettent sur une lame demi-onde inclinée à 45 degrés par rapport à un polariseur initialement orienté à 0 degré. Cela crée une mesure de projection avec l’état  $|D\rangle$ , qui retient le chevauchement des états de base. Ce dernier est ensuite détecté avec un photodétecteur, puis interprété par notre oscilloscope.

comprendre en détail, l'état commence dans l'état horizontal  $|H\rangle \equiv \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix}$  défini par la transmission d'un séparateur de faisceau polarisant. Ensuite, l'état évolue de la façon suivante en fonction de l'angle de la lame d'onde  $\theta$  :

$$\hat{T}_{HWP}(\theta) |H\rangle = \begin{pmatrix} \cos(2\theta) & \sin(2\theta) \\ \sin(2\theta) & -\cos(2\theta) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \quad (106)$$

$$= \begin{pmatrix} \cos(2\theta) \\ \sin(2\theta) \end{pmatrix} \quad (107)$$

Donc, l'état d'entrée préparé est soit :

$$|\psi_i^1\rangle = \cos(2\theta) |H\rangle + \sin(2\theta) |V\rangle \quad (108)$$

En fonction des paramètres de Stokes pour démontrer le trajet sur la sphère Poincaré (figure 13) :

$$S = \begin{pmatrix} S_0 = |a|^2 + |b|^2 \\ S_1 = |a|^2 - |b|^2 \\ S_2 = 2\mathcal{R}(ab) \\ S_3 = 2\mathcal{I}(ab) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ \cos^2(2\theta) - \sin^2(2\theta) = \cos(4\theta) \\ 2\cos(2\theta)\sin(2\theta) = \sin(4\theta) \\ 0 \end{pmatrix} \quad (109)$$

Ce trajet est réalisé en tournant uniquement une lame demi-onde. On tourne l'angle de la lame d'onde de 2,5 degrés pour chaque acquisition. Chaque degré  $\theta'$  que nous tournons en réalité équivaut à tourner de 5 degrés sur un plan circulaire  $\theta' \equiv 2\theta$  ou de 10 degrés sur la sphère de Poincaré.

Le trajet suivant consiste à passer d'un état de base à un autre en passant par une

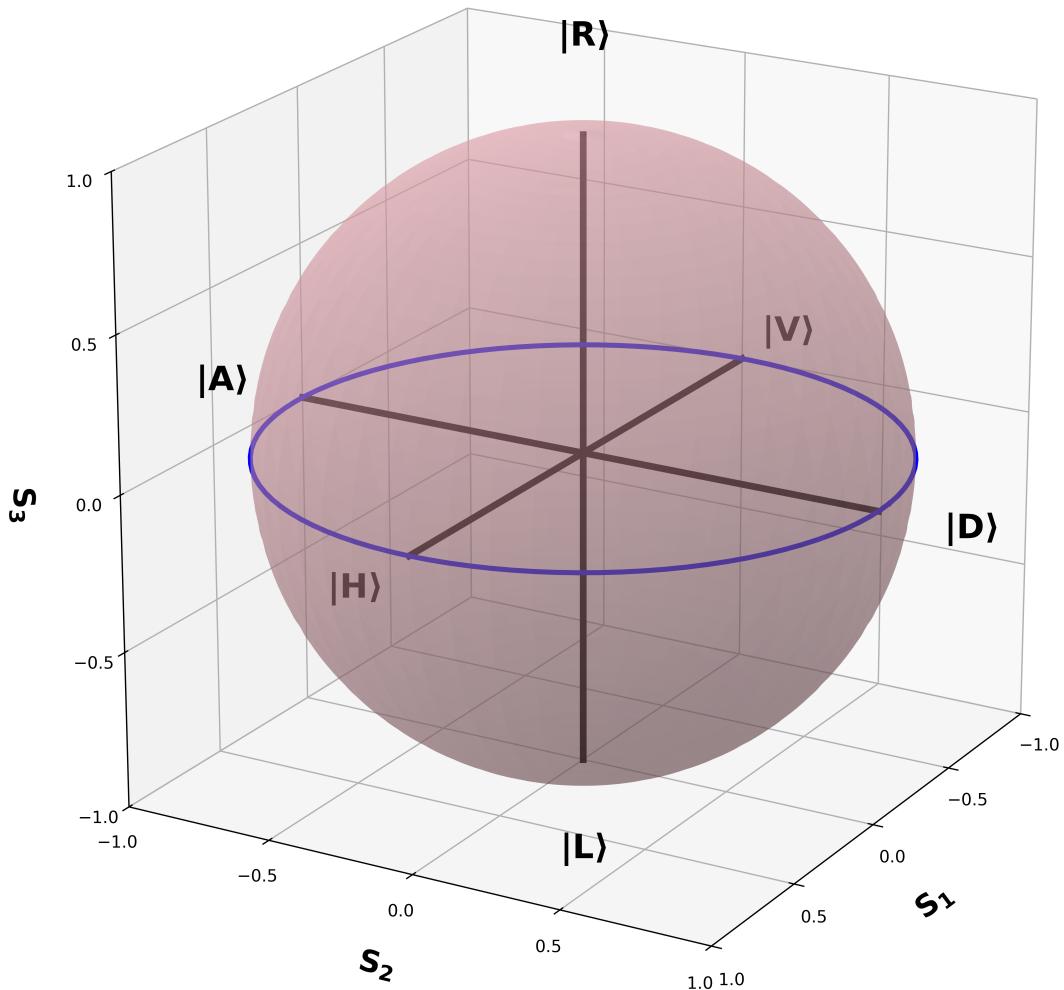


FIGURE 13 – Schéma du trajet  $|H\rangle \rightarrow |D\rangle \rightarrow |V\rangle \rightarrow |A\rangle \dots$  utilisant seulement une lame demi-onde dans la préparation de l'état d'entrée

polarisation circulaire  $|H\rangle \rightarrow |R\rangle \rightarrow |V\rangle \rightarrow |L\rangle \dots$ . Cela se fait avec une lame demi-onde tournant de la même manière que précédemment, et une lame quart d'onde réglée à 0 degré par rapport à  $|H\rangle$ . L'opération de cette lame d'onde se définit par l'opérateur suivant :

$$\hat{T}_{QWP}(\phi) = \begin{pmatrix} \cos^2(\phi) + i\sin^2(\phi) & (1-i)\cos(\phi)\sin(\phi) \\ (1-i)\cos(\phi)\sin(\phi) & \sin^2(\phi) + i\cos^2(\phi) \end{pmatrix} \quad (110)$$

$$\hat{T}_{QWP}(\phi = 0^\circ) = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{pmatrix} \quad (111)$$

La forme de cet opérateur  $\hat{T}_{QWP}(\phi)$ , avec l'angle  $\phi$  pour la lame d'onde et l'indice QWP fait référence à une lame quart d'onde («quarter waveplate» en anglais), permet de conserver  $a \in \mathcal{R}$  et de laisser  $b \in \mathcal{C}$  contenir l'information complexe. Nous procédons ainsi pour que la partie imaginaire de la valeur faible soit principalement contenue dans  $b$  pour des raisons de simplicité. Avec cette opération, l'état évolue comme suit :

$$\hat{T}_{QWP}(\phi = 0^\circ)\hat{T}_{HWP}(\theta)|H\rangle = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & i \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \cos(2\theta) & \sin(2\theta) \\ \sin(2\theta) & -\cos(2\theta) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \quad (112)$$

$$= \begin{pmatrix} \cos(2\theta) \\ i\sin(2\theta) \end{pmatrix} \quad (113)$$

Donc, l'état d'entrée est :

$$|\psi_i^2\rangle = \cos(2\theta)|H\rangle + i\sin(2\theta)|V\rangle \quad (114)$$

Avec les paramètres de Stokes pour démontrer sa trajectoire (figure 14) :

$$S = \begin{pmatrix} S_0 = |a|^2 + |b|^2 \\ S_1 = |a|^2 - |b|^2 \\ S_2 = 2\Re(\bar{a}b) \\ S_3 = 2\Im(\bar{a}b) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ \cos^2(2\theta) - \sin^2(2\theta) = \cos(4\theta) \\ 0 \\ 2\cos(2\theta)\sin(2\theta) = \sin(4\theta) \end{pmatrix} \quad (115)$$

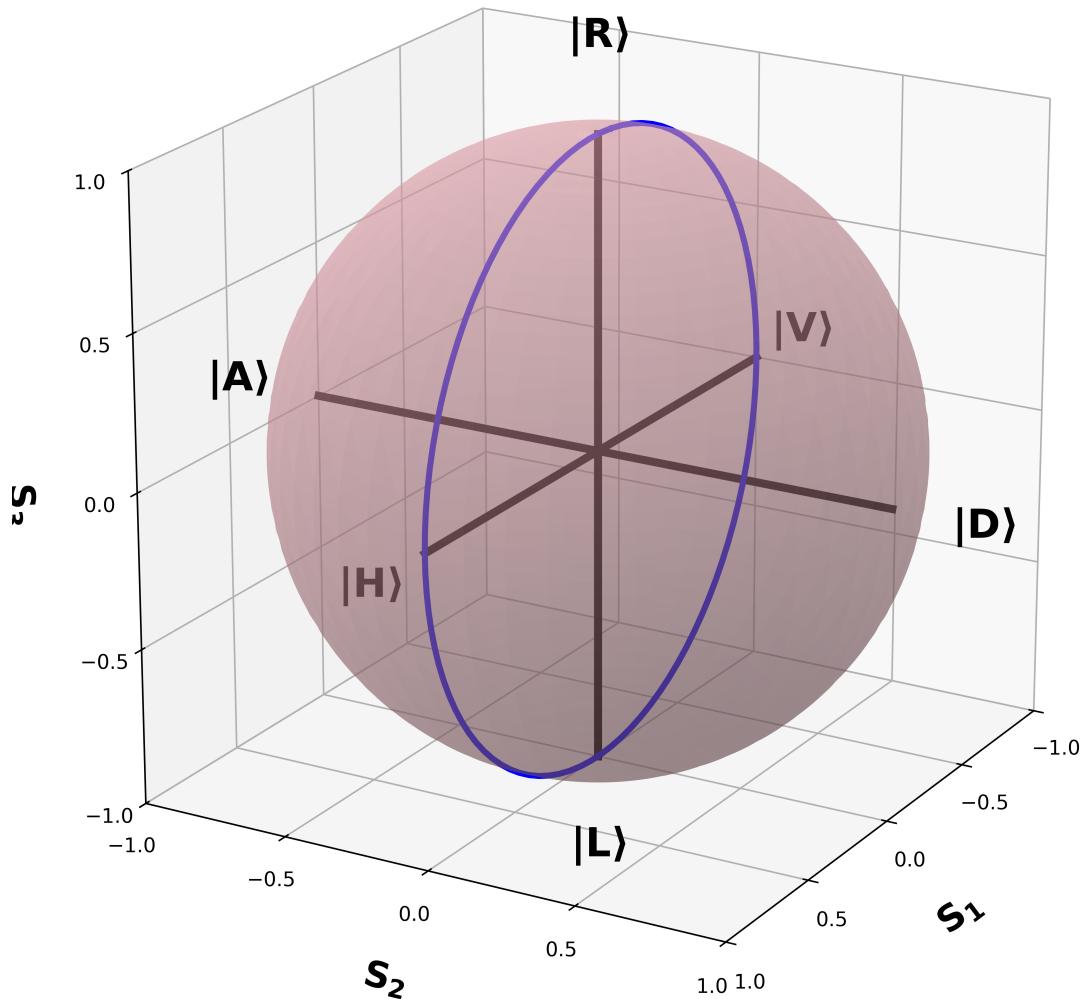


FIGURE 14 – Schéma du trajet  $|H\rangle \rightarrow |R\rangle \rightarrow |V\rangle \rightarrow |L\rangle \dots$  utilisant seulement une lame demi-onde et une lame quart d'onde à 0 dégré dans la préparation de l'état d'entrée

Le trajet final est un parcours captivant qui nous fait passer constamment entre deux états de base, soit d'une polarisation linéaire  $\{|D\rangle, |A\rangle\}$  à une polarisation circulaire

$\{|R\rangle, |L\rangle\}$ . La trajectoire résultante est  $|D\rangle \rightarrow |R\rangle \rightarrow |A\rangle |L\rangle \dots$ . Cette dernière est obtenue en tournant une lame demi-onde avec une lame quart d'onde réglée à 45 degrés par rapport à l'état de base  $|H\rangle$ , dont la lame quart d'onde à ce réglage est défini comme suit :

$$\hat{T}_{QWP}(\phi = 45^\circ) = \frac{1}{2} \begin{pmatrix} 1+i & 1-i \\ 1-i & 1+i \end{pmatrix} \quad (116)$$

Avec cette opération, l'état évolue comme suit :

$$\hat{T}_{QWP}(\phi = 45^\circ) \hat{T}_{HWP}(\theta) |H\rangle = \begin{pmatrix} \frac{1+i}{2} & \frac{1-i}{2} \\ \frac{1-i}{2} & \frac{1+i}{2} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \cos(2\theta) & \sin(2\theta) \\ \sin(2\theta) & -\cos(2\theta) \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \end{pmatrix} \quad (117)$$

$$= \frac{1}{2} \begin{pmatrix} \cos(2\theta) + \sin(2\theta) + i(\cos(2\theta) - \sin(2\theta)) \\ \cos(2\theta) + \sin(2\theta) - i(\cos(2\theta) - \sin(2\theta)) \end{pmatrix} \quad (118)$$

Donc, l'état d'entrée est :

$$|\psi_i^3\rangle = \frac{1}{2} \left( ((1-i)\sin(2\theta) + (1+i)\cos(2\theta)) |H\rangle + ((1+i)\sin(2\theta) + (1-i)\cos(2\theta)) |V\rangle \right) \quad (119)$$

Avec les paramètres de Stokes pour démontrer sa trajectoire (figure 15) :

$$S = \begin{pmatrix} S_0 = |a|^2 + |b|^2 \\ S_1 = |a|^2 - |b|^2 \\ S_2 = 2\mathcal{R}(\bar{a}b) \\ S_3 = 2\mathcal{I}(\bar{a}b) \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ \sin(4\theta) \\ \sin^2(2\theta) - \cos^2(2\theta) \end{pmatrix} \quad (120)$$

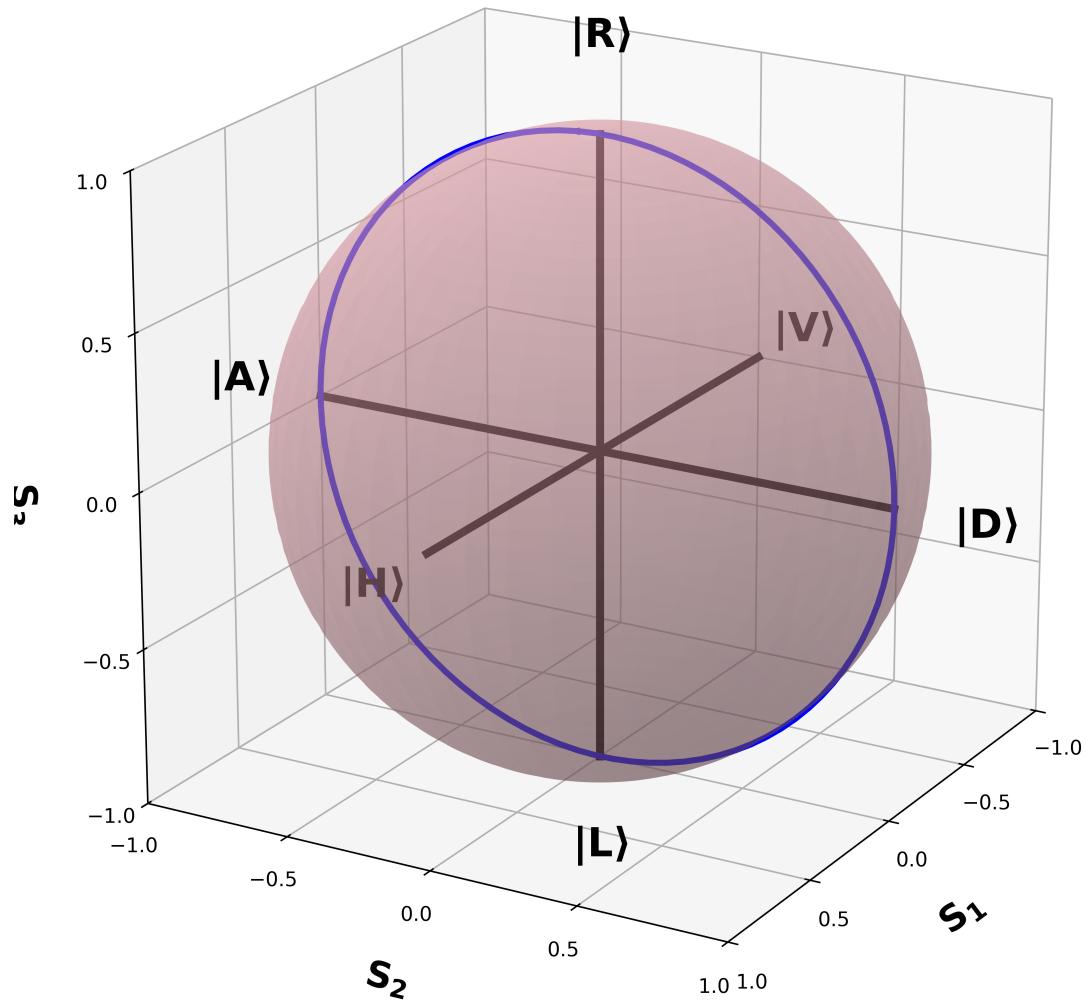


FIGURE 15 – Schéma du trajet  $|D\rangle \rightarrow |R\rangle \rightarrow |A\rangle \rightarrow |L\rangle \dots$  utilisant seulement une lame demi-onde et une lame quart d'onde à 45 degrés dans la préparation de l'état d'entrée

### 3.2.2 Mesure faible temporelle

Après avoir préparé l'état, nous interagissons faiblement avec le système en introduisant un petit délai temporel entre les deux états de base. Pour ce faire, nous utilisons un deuxième séparateur de faisceau polarisant dans l'étape d'interaction faible. Nous faisons en sorte qu'un des bras parcourt un trajet légèrement plus long que l'autre. Chaque bras du séparateur de faisceaux est équipé d'un quart de lame d'onde pour inverser l'état de base afin que le bras réfléchi soit transmis et que celui transmis soit réfléchi, de sorte qu'ils puissent se chevaucher. Il y a donc un changement d'état de base à considérer dans notre théorie, mais celui-ci n'affecte pas radicalement le résultat. La partie transmise, que nous définissons comme étant la partie horizontale de l'état de polarisation  $a|H\rangle$ , subit une interaction faible en parcourant un trajet plus long. Cela introduit un délai  $\tau$  sur le pointeur couplé avec cet état  $a|H\rangle \otimes |\xi(t - \tau)\rangle$ . Celui-ci se transforme de 90 degrés en traversant une lame d'onde quart d'onde. En revenant, il produira un état de polarisation  $|V\rangle$  qui sera réfléchi. Le bras initialement réfléchi, c'est-à-dire la partie verticale de l'état de polarisation  $b|V\rangle$ , subit également un changement, mais son pointeur demeure pareil  $b|V\rangle \otimes |\xi(t)\rangle$  : il est transformé de 90 degrés pour pouvoir être transmis à travers du séparateur de faisceau de polarisation, puis mis en forme avec le nouvel état de base  $|V\rangle$ , légèrement retardé en tant qu'état de base  $|H\rangle$ .

$$\hat{U}^H |\psi_i\rangle = a|H\rangle \otimes |\xi(t - \tau)\rangle + b|V\rangle \otimes |\xi(t)\rangle \quad (121)$$

L'impulsion superposée est ensuite mesurée de manière projective par un état de polarisation qui contient les deux états de base. Pour des raisons de simplicité, nous avons opté pour une mesure projective avec l'état  $|D\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}}(|H\rangle + |V\rangle)$ , qui est réalisée à l'aide d'une lame demi-onde et d'un polariseur. Le polariseur sert de référence.

Il est réglé pour être polarisé verticalement et la lame demi-onde est réglée à 45 degrés par rapport à ce polariseur, ce qui donne un état de polarisation  $|D\rangle$  qui est projeté sur notre état à faible interaction.

$$|\psi_f\rangle \equiv \langle D| \hat{U}^H |\psi_i\rangle = \frac{a}{\sqrt{2}} |\xi(t - \tau)\rangle + \frac{b}{\sqrt{2}} |\xi(t)\rangle \quad (122)$$

Avant de poursuivre avec une caractérisation quantique de la partie réelle de la valeur faible, nous effectuons une séance de calibration en envoyant l'état  $|H\rangle$  et  $|V\rangle$  et en notant leurs positions temporelles, ainsi qu'en assurant le délai entre les deux, qui correspond au délai que nous avons orienté (le bras de la partie horizontale dans l'état de l'interaction faible).

Nous caractérisons ensuite le trajet de polarisation par la partie réelle de la valeur faible, c'est-à-dire le délai entre les positions temporelles trouvées pour chaque état d'entrée lorsque nous tournons la lame d'onde en comparaison avec notre calibration. Comme rappel, nous avons calculé que dans le chapitre 2, la partie réelle de la valeur faible est donnée par le suivant :

$$\langle \hat{t} \rangle = \langle \psi_f | \hat{t} | \psi_f \rangle \quad (123)$$

$$\mathcal{R}(\langle \hat{\pi}_W \rangle) \equiv \frac{\langle \hat{t} \rangle}{\tau} \propto |\psi_i\rangle \quad (124)$$

Voici les parties réelles de la valeur faible pour chaque état d'entrée que nous allons investiguer. Soit pour  $|\psi_i^1\rangle = \cos(2\theta)|H\rangle + \sin(2\theta)|V\rangle$  :

$$\langle \hat{t} \rangle = \frac{\tau}{2} (\cos^2(2\theta) + 2\sin(2\theta)\cos(2\theta)) \quad (125)$$

Ainsi pour  $|\psi_i^2\rangle = a|H\rangle + b|V\rangle$  :

$$\langle \hat{t} \rangle = \frac{\tau}{2}(\cos^2(2\theta)) \quad (126)$$

et  $|\psi_i^3\rangle = \frac{1}{2}\left((1-i)\sin(2\theta)+(1+i)\cos(2\theta)\right)|H\rangle + \left((1+i)\sin(2\theta)+(1-i)\cos(2\theta)\right)|V\rangle$  :

$$\langle \hat{t} \rangle = \frac{\tau}{2}\left(1 + \frac{\sin(4\theta)}{4}\right) \quad (127)$$

Cette expérience a été optimisée pour qu'elle fonctionne de manière autonome grâce à des supports de rotation motorisés [46] contrôlés par un code Python. Ce dernier utilise la bibliothèque Kinesis [47] pour faire tourner ces supports et l'API de l'oscilloscope [40] pour enregistrer chaque fichier de chaque état d'entrée. Toutes les données sont ensuite analysées numériquement. Les résultats sont présentés au chapitre 4. La différenciation entre un trajet de polarisation linéaire ou circulaire se trouve dans la partie imaginaire de la valeur faible. Cette distinction est proposée dans la section suivante.

### 3.3 Caractérisation de la partie imaginaire de la valeur faible

Dans cette section, nous aborderons l'expérience que nous proposons pour mesurer la partie imaginaire de la valeur faible ainsi que les résultats attendus. La partie imaginaire de la valeur faible contient l'information complexe de l'état quantique. Dans notre cas, c'est l'ellipticité de l'état de polarisation. Certaines expériences impliquant une interaction de fréquence faible ont réussi à mesurer la valeur faible [28], mais, étant donné qu'on utilise un délai temporel, nous devons contourner ce problème. Des approches théoriques ont été développées à ce sujet, mais aucune n'a été appliquée en pratique [14, 48].

### 3.3.1 Montage proposé

À partir de l'expérience de la partie réelle, notre interaction faible est réalisée en introduisant un décalage temporel faible entre les deux composantes polarisées du système. Ce décalage modifie la forme temporelle du paquet d'ondes (pointeur) de manière cohérente, sans perturber fortement l'état quantique. Ces effets se manifestent dans le spectre d'interférence sous la forme d'un déplacement de la position des peignes de fréquences du spectre, causé par l'interaction faible. Comme le temps et la fréquence sont des quantités conjuguées au sens de Fourier, le principe d'incertitude d'Heisenberg se manifeste lors d'une interaction faible avec le système.

Pour observer ce spectre, on peut soit utiliser un spectromètre ou un interféromètre avec une résolution suffisante. Cependant, ces deux méthodes ont leurs limites dans notre expérience. D'une part, un spectromètre offre une résolution suffisante, mais il est coûteux et peu pratique à intégrer dans une infrastructure photonique quantique intégrée. D'autre part, la faible longueur de cohérence du laser (entre 2 et 8  $\mu m$ ) limite l'interférométrie classique. Cela nécessiterait un système de translation piézo-électrique motorisé à haute précision. À la place, nous avons incorporé notre dispositif de mesure faible temporelle dans un interféromètre de Mach-Zehnder (MZ) afin de caractériser l'état de polarisation d'un système photonique de manière hétérodyne (voir la figure 16).

Cette technique repose sur l'interférence entre deux impulsions émises par un seul laser, l'une ayant subi une mesure faible et l'autre servant de référence. Cette interférence génère une fréquence de battement, dont le spectre de puissance est modulé par l'interaction faible. L'information sur l'état de polarisation se retrouve dans la valeur faible.

Nous commençons par régler l'interféromètre de MZ de manière à ce qu'il y ait une

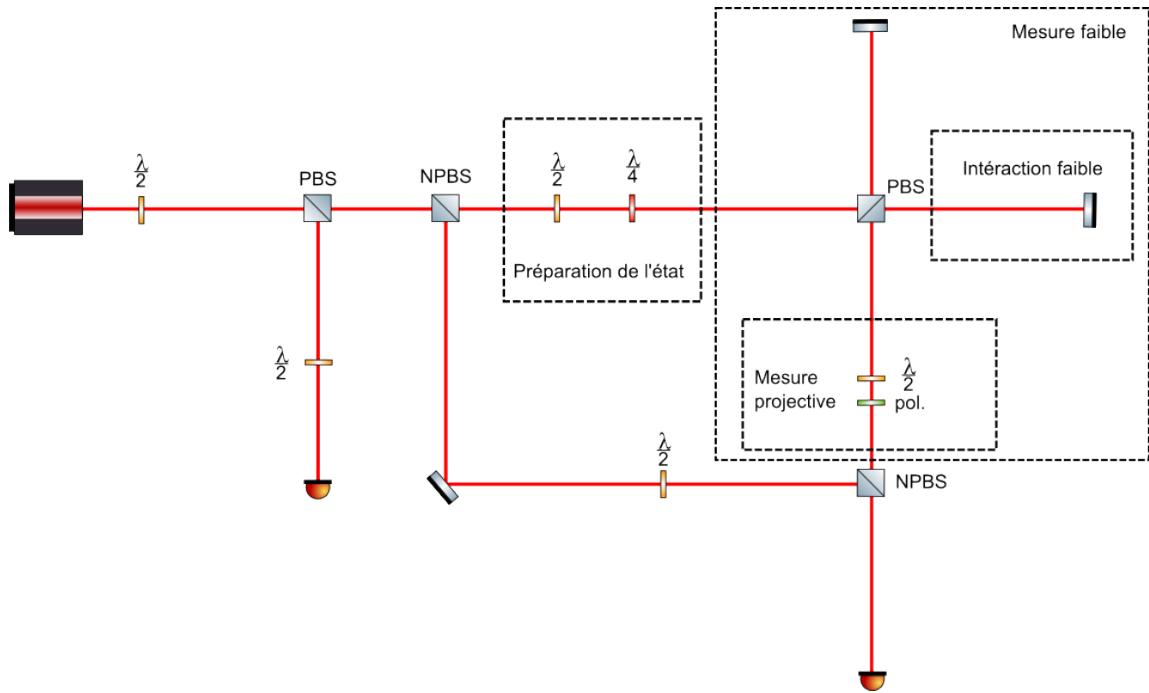


FIGURE 16 – Dispositif expérimental pour la partie imaginaire de la valeur faible. Cette configuration utilise le dispositif de la partie réelle dans un interféromètre de Mach-Zedner. Un séparateur de faisceau non polarisant (NPBS) est utilisé avant l'étape de préparation de l'état pour diviser le faisceau en deux voies. L'une de ces voies sert de référence pour interférer avec l'autre voie, qui a subi une mesure directe. Une lame demi-onde a été placée sur le trajet de cette référence afin de modifier son état de polarisation pour permettre des interférences avec le dernier.

visibilité maximale avec le bras vertical (l'état  $|V\rangle$ ) dans la partie mesure faible du dispositif, correspondant à l'absence de délai (interaction). Le spectre de visibilité obtenu lors de l'alignement avec ce dernier est présenté à la figure 17.

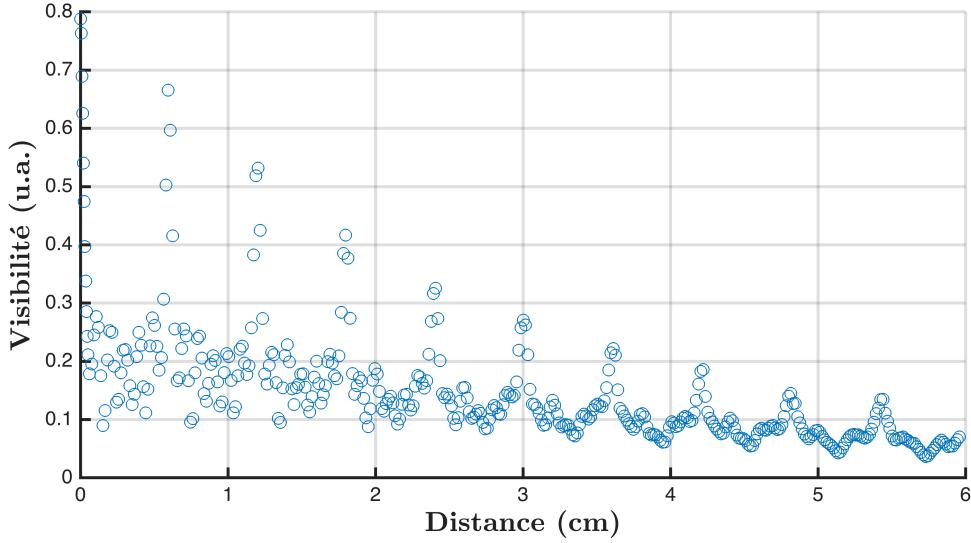


FIGURE 17 – Spectre de visibilité de notre laser.

Nous avons décidé d'aligner l'interaction faible avec le troisième pique du spectre de visibilité de l'interféromètre. Cela signifie que nous plaçons l'état de polarisation horizontale ( $|H\rangle$ ) sur ce pic, un déplacement du miroir d'environ  $1.2\text{ cm}$  (allé-retour), de sorte que l'effet du décalage temporel introduit soit maximal à cet endroit. Cette configuration nous permet ensuite d'obtenir une information sensible sur les états de polarisation circulaire, en particulier à partir des variations observées sur le deuxième pic du spectre. Cependant, le spectre de visibilité seul ne possède pas la résolution nécessaire pour détecter les petits décalages fréquentiels causés par l'interaction faible. Nous revenons donc dans le chapitre suivant sur une analyse spectrale plus poussée.

Ensuite, on superpose les impulsions sous le même état de polarisation. Comme mentionné précédemment, le polariseur est réglé sur un état de polarisation verticale pendant notre mesure projective. À l'aide d'une lame demi-onde, nous pouvons autoriser des interférences avec le bras non faiblement mesuré dans le MZ et l'uti-

liser comme interférence de référence pour identifier quels pics sont causés par des interférences.

Les données sont prélevées en mode FFT (transformation de Fourier rapide) de l'oscilloscope sur plusieurs impulsions pendant 400 ns. On les moyenne ensuite à partir de 10 séries de mesures. Comme nous ne pourrons pas caractériser la partie imaginaire de la valeur faible avec autant d'états d'entrée, comme la partie réelle, nous allons vérifier si nous pouvons mesurer l'écart maximal attendu entre des polarisations linéaires et circulaires qui est attendu par la relation :  $\langle \hat{\omega} \rangle \propto \frac{\tau}{8\sigma^2}$ . Les variations du spectre de puissance entre les états de polarisation linéaires et circulaires, où un état de polarisation circulaire devrait entraîner le décalage fréquentiel maximal par rapport à un état de polarisation linéaire, devraient suivre cette relation. Cependant, nous avons rencontré des difficultés qui seront abordées dans le chapitre suivant.

### 3.3.2 Résultats attendus théoriques de la partie imaginaire de la valeur faible

Nous allons maintenant écrire les résultats attendus pour la partie imaginaire de la valeur faible, comme nous l'avons fait avec la partie réelle dans la section précédente, pour chaque état d'entrée. La relation de la partie imaginaire de la valeur faible est donnée par le suivant :

$$\mathcal{I}\left(\langle \hat{\pi}_W \rangle\right) \equiv \frac{\langle \hat{\omega} \rangle}{\tau} \propto |\psi_i\rangle \quad (128)$$

Voici les états d'entrée que nous avons utilisés pour la partie imaginaire de la valeur faible, qui sont calculés de la même façon que dans la dernière section. Pour  $|\psi_i^1\rangle$  :

$$\langle \hat{\omega} \rangle = 0 \quad (129)$$

Une absence de délai fréquenciel est attendue pour l'état de polarisation linéaire.

Ensuite,  $|\psi_i^2\rangle$  :

$$\langle \hat{\omega} \rangle = \frac{\tau}{8\sigma^2}(\cos(2\theta)\sin(2\theta)) \quad (130)$$

Et finalement,  $|\psi_i^3\rangle$  :

$$\langle \hat{\omega} \rangle = \frac{\tau}{8\sigma^2}(\sin^2(2\theta) - \cos^2(2\theta)) \quad (131)$$

Cela résume nos approches et attendus expérimentales menées dans le cadre de ce projet de maîtrise. Le chapitre suivant présentera nos méthodes d'analyse, nos résultats et les implications de ce projet.

## **4 RÉSULTATS ET DISCUSSION**

L'objectif de ce chapitre est de démontrer que nous avons effectivement mesuré la partie réelle de la valeur faible et confirmer l'existence de la partie imaginaire de la valeur faible, ainsi que la possibilité de la mesurer pour effectuer une caractérisation complète de l'état quantique à l'aide des délais temporels comme pointeur. Nous allons commencer par présenter les résultats expérimentaux obtenus pour la partie réelle de la valeur faible et les évaluer à l'aide de nos attentes théoriques des amplitudes de probabilité des états de polarisation d'entrée. Pour la partie imaginaire de la valeur faible, nous allons discuter de la façon dont nous avons mesuré les décalages fréquentiels démontrant que cette partie de la valeur faible peut être mesurée expérimentalement dans le futur. Même si nous n'avons pas réussi à obtenir des résultats significatifs dans cette thèse, nous confirmerons l'existence de la partie imaginaire de la valeur faible en mesurant les décalages fréquentiels induits par notre interaction faible dans l'ordre des kilohertz. Nous allons également aborder les défis rencontrés lors de la mesure de la partie imaginaire de la valeur faible et comment nous avons surmonté certains de ces défis pour observer des décalages fréquentiels.

### **4.1 Analyse des résultats expérimentaux pour la partie réelle de la valeur faible**

Nous avons procédé avec la même ajustement paramétrique pour ces impulsions que celui effectué dans les expériences de la vitesse de la lumière/signal électrique au chapitre précédent. Cependant, pour obtenir des délais, il faut d'abord calibrer l'expérience. Pour ce faire, nous mesurons le temps d'arrivée du signal expérimental sans introduire un délai temporel sur le dispositif expérimental ainsi que le temps d'arrivée du signal avec le délai maximal introduit. Pendant cette phase de calibration, notre dispositif expérimental consistait en une seule lame demi-onde à

l'étape de préparation de l'état d'entrée (voir figure 12). Cette lame est ensuite tournée pour envoyer la polarisation  $|V\rangle$ , qui est notre état d'entrée possédant l'absence de délai  $\tau = 0$ . L'oscilloscope prend des données pour dix acquisitions de données différentes pour cet état d'entrée, puis nous faisons tourner la lame demi-onde pour envoyer le délai maximal  $\tau$ , soit l'état de polarisation  $|H\rangle$ . Chaque état pendant cette calibration est mesuré séparément, puis on en calcule la moyenne à partir de dix acquisitions de données différentes et notons leur temps d'arrivé. Après la calibration, nous pouvons exécuter chaque trajet de polarisation mentionné dans le chapitre précédent. Pour changer de trajet de polarisation, nous devons ajouter une lame quart d'onde à la préparation de l'état d'entrée, en fonction du trajet que nous caractérisons.

#### 4.1.1 La partie réelle

Nous avons optimisé notre expérience pour qu'elle soit automatisée avec un code PYTHON qui contrôle le moteur pas à pas la lame demi-onde à l'étape d'entrée [47]. Nous collectons des données tous les 2,5 dégrés. Pour chaque état d'entrée de polarisation, nous prenons cinq fichiers distincts que nous moyennons, puis nous comparons leur position temporelle moyenne avec le dossier de calibration pour obtenir le délai associé à cet état. Notons que nous redéfinissons l'angle  $\theta \equiv 2\theta$  pour qu'il ait une forme similaire à un plan circulaire et pour négliger le facteur de 2. Nous combinons les résultats pour la partie réelle de la valeur faible correspondant à nos valeurs théoriques calculées dans le chapitre précédent. Voici les résultats de chaque délai pour les différents états d'entrée pour le trajet  $|H\rangle \rightarrow |D\rangle \rightarrow |V\rangle \rightarrow |A\rangle$  (figure 18).

Cette série de données a été collectée avec une interaction faible correspondant à un délai de 167 *ps*, obtenu en allongeant le bras  $|H\rangle$  de 2,5 *cm* par rapport au bras  $|V\rangle$ .

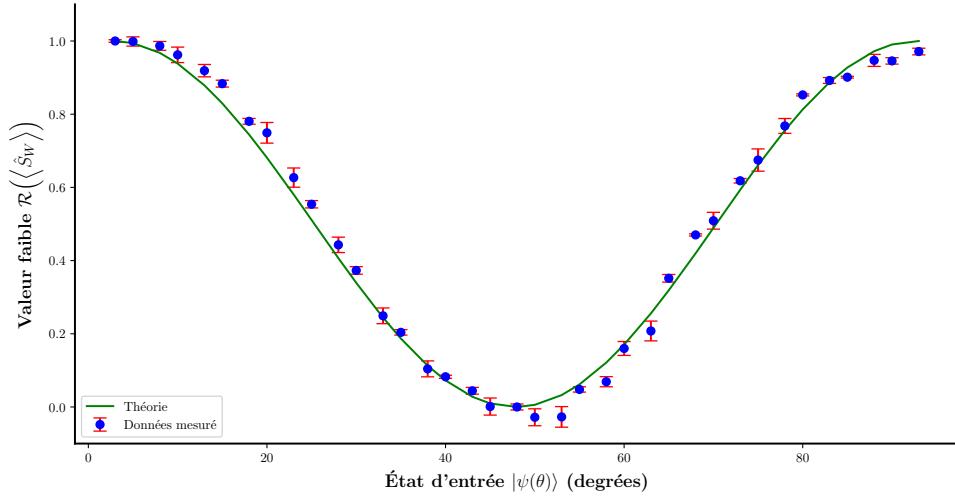


FIGURE 18 – Résultats expérimentaux pour la partie réelle de la valeur faible du trajet de polarisation  $|H\rangle \rightarrow |D\rangle \rightarrow |V\rangle \rightarrow |A\rangle$ . Les barres d'erreurs horizontales représentent l'erreur de la position de l'angle induite par notre stade motorisé. Ils sont pas visibles, car ils sont trop petits pour être prise en considération, alors nous les avons négligées. Les barres verticales représente l'incertitudes de la partie réelle, et les barres d'erreurs verticales, l'erreur de la position de l'angle induite par notre stade motorisé.

En utilisant les mêmes méthodes d'ajustement que celles employées dans l'expérience sur la vitesse de la lumière, nous mesurons les délais de chaque état  $\psi(\theta)$ . En réalité, la courbe théorique de cette partie réelle est une valeur cosinus carrée en ignorant la partie  $2\sin(\theta)\cos(\theta)$  de notre résultat théorique, car elle correspond mieux à nos résultats expérimentaux. Cette partie  $2\sin(\theta)\cos(\theta)$  n'a pas de signification physique, car lorsque nous passons de  $|V\rangle$  à  $|H\rangle$ , nous devrions éviter tout délai négatif, ce que nous constatons effectivement pour garder la symétrie positive de la mesure. Une erreur additionnelle à noter est l'incohérence de nos modifications physiques dans notre expérience, que nous ne pouvons pas compenser numériquement. Par exemple, les vibrations de la table et les variations d'alignement du laser sont des facteurs que nous ne pouvons pas prendre en compte pendant les longues périodes d'acquisition de données pour chaque état d'entrée. Cette erreur se trouve dans le trajet à venir. Voici les résultats pour le trajet  $|H\rangle \rightarrow |R\rangle \rightarrow |V\rangle \rightarrow |L\rangle$  (figure 19).

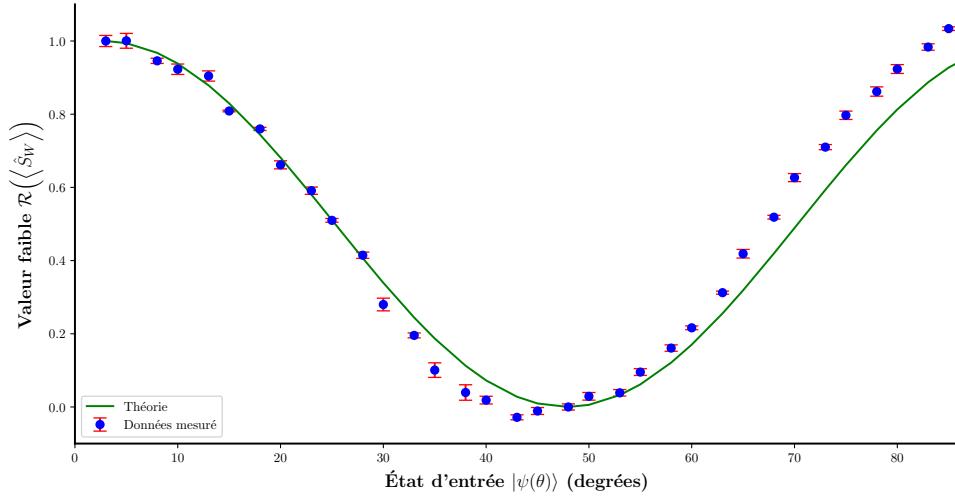


FIGURE 19 – Résultats expérimentaux pour la partie réelle de la valeur faible du trajet de polarisation  $|H\rangle \rightarrow |R\rangle \rightarrow |V\rangle \rightarrow |L\rangle$

Ces résultats sont similaires à ceux du trajet précédent, ce qui est logique, car les états de polarisation  $|R\rangle$  et  $|L\rangle$  possèdent toujours les mêmes états de base que  $|D\rangle$  et  $|A\rangle$ , mais avec une composante imaginaire. On ne peut pas déterminer à partir de la partie réelle de la valeur faible si l'état initial est elliptique ou circulaire. Les informations sur le passage de phase ou d'ellipticité des états de polarisation se trouvent dans la partie imaginaire de la valeur faible. Ensuite, voici les résultats pour le trajet  $|D\rangle \rightarrow |R\rangle \rightarrow |A\rangle \rightarrow |L\rangle$  (figure 18).

Cela s'avère captivant, car elle démontre incontestablement que nous conservons toujours la même composante réelle de la faible valeur. Cette constatation met en évidence la symétrie quantique, qui correspond à la symétrie optique des états de polarisation D, A, L et R. Par conséquent, l'ensemble des données sur l'ellipticité entre ces polarisations est contenu dans la variable conjuguée du décalage temporel, c'est-à-dire le décalage de fréquence obtenu en mesurant la partie imaginaire de la valeur faible. En outre, à partir de ces données pour chaque trajet, nous pouvons directement calculer les amplitudes de probabilité de l'état quantique à partir de ces

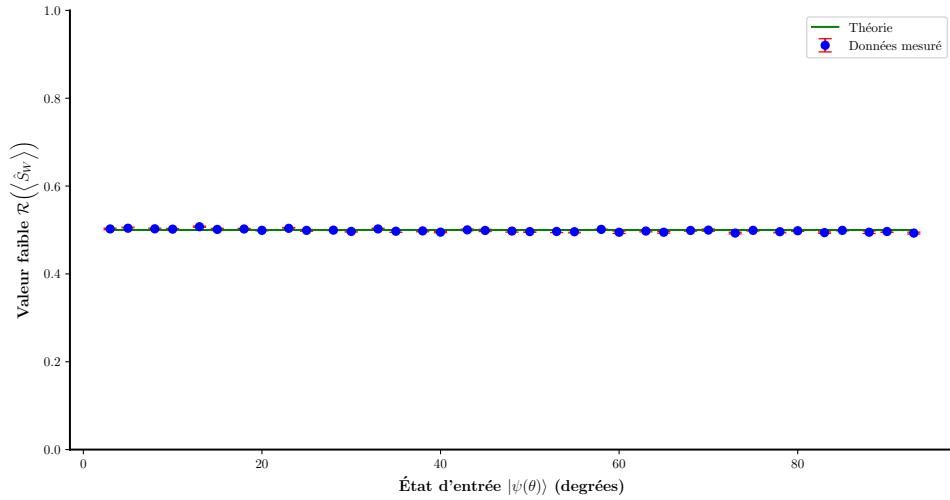


FIGURE 20 – Résultats expérimentaux pour la partie réelle de la valeur faible du trajet de polarisation  $|D\rangle \rightarrow |R\rangle \rightarrow |A\rangle \rightarrow |L\rangle$

mesures de délai, comme nous l'avons mentionné dans la section 2.3. Voici  $|H\rangle \rightarrow |D\rangle \rightarrow |V\rangle \rightarrow |A\rangle$  (figure 21) :

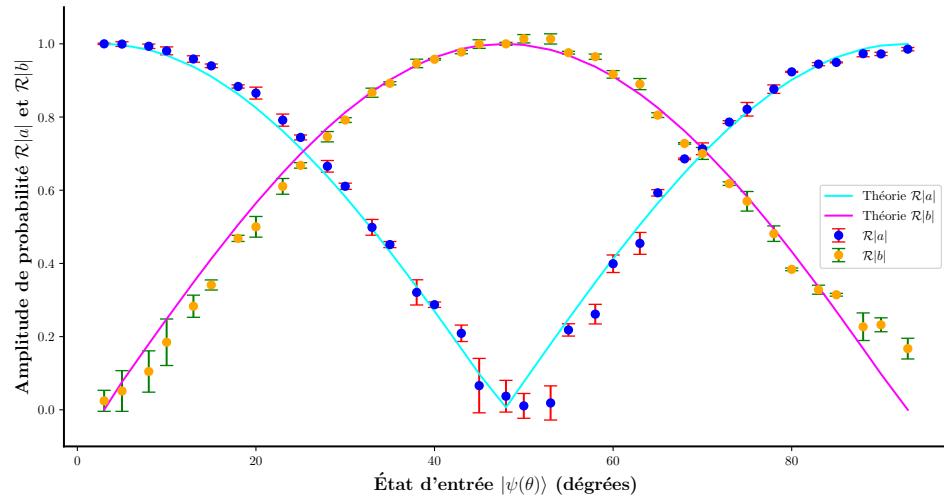


FIGURE 21 – Résultats de l'amplitude de probabilité pour le trajet de polarisation  $|H\rangle \rightarrow |D\rangle \rightarrow |V\rangle \rightarrow |A\rangle$ . Les courbes théoriques proviennent de nos calculs dans la section 2.3. Les barres d'erreur sont les incertitudes provenant à partir de notre partie réelle de la valeur faible via Monte-Carlo, car la propagation analytique fait exploser certaines incertitudes de façon irrégulières.

Ensuite  $|H\rangle \rightarrow |R\rangle \rightarrow |V\rangle \rightarrow |L\rangle$  (figure 22) :

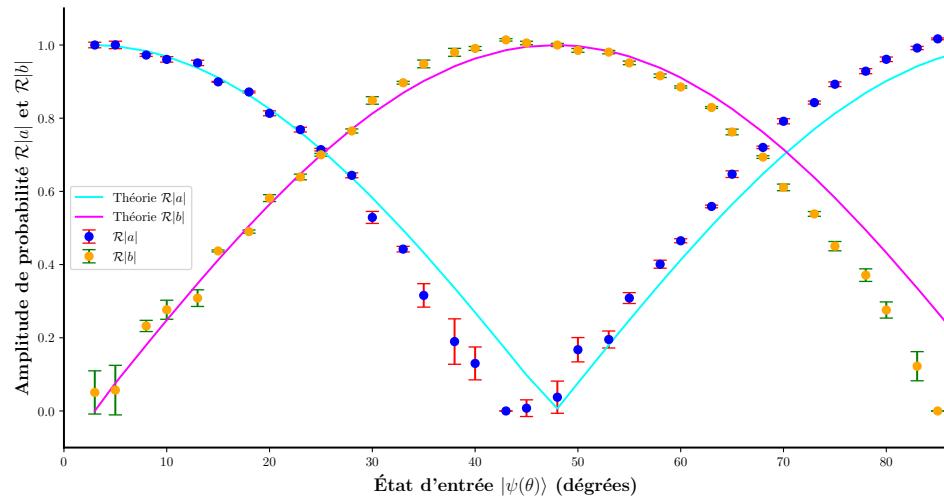


FIGURE 22 – Résultats de l'amplitude de probabilité pour le trajet de polarisation  $|H\rangle \rightarrow |R\rangle \rightarrow |V\rangle \rightarrow |L\rangle$

Finalement  $|D\rangle \rightarrow |R\rangle \rightarrow |A\rangle \rightarrow |L\rangle$  (figure 23) :

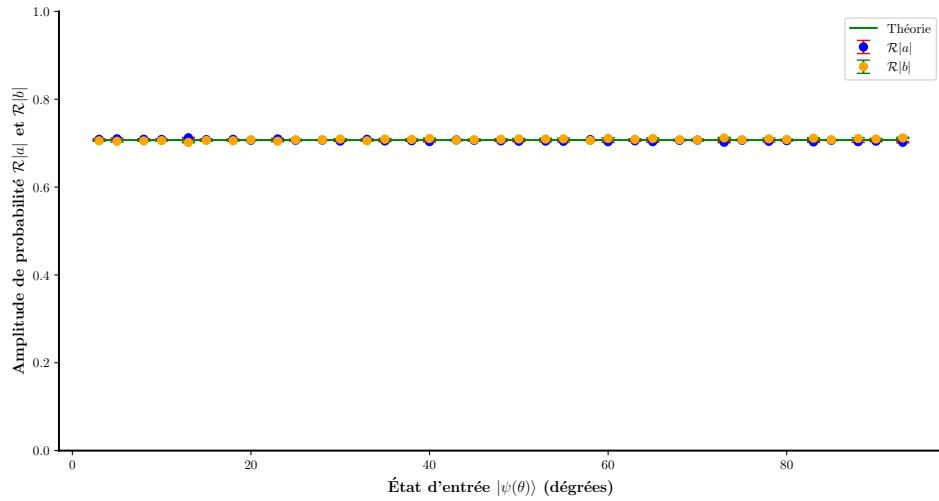


FIGURE 23 – Résultats de l'amplitude de probabilité pour le trajet de polarisation  $|D\rangle \rightarrow |R\rangle \rightarrow |A\rangle \rightarrow |L\rangle$

#### 4.1.2 Discussion sur les résultats expérimentaux de la partie réelle

Nous avons calculé les amplitudes de probabilité en appliquant les principes fondamentaux étudiés dans notre chapitre consacré à la théorie. Ces résultats correspondent à nos attentes théoriques concernant la norme des amplitudes de probabilité réelles de chaque trajet de polarisation. Cette concordance nous permet de conclure que nous avons correctement mesuré la partie réelle de la valeur faible et nous l'avons utilisée pour caractériser les amplitudes de probabilité de nos états initiaux. Il y a toutefois certains éléments à considérer quand on néglige certaines parties de la valeur faible ; toutefois, lors du calcul du module des amplitudes de probabilité, les termes additionnels, comme ceux du premier trajet de polarisation de sa partie réelle, disparaissent. Quoi qu'il en soit, nous sommes en mesure de caractériser les états de polarisation d'entrée avec un succès relatif. Il y a cependant l'information complexe de l'état quantique que nous devons mesurer. La section suivante traitera de nos tentatives de mesure de la partie imaginaire.

#### 4.2 La partie imaginaire

Notre méthode pour mesurer la partie imaginaire de la valeur faible est assez simple. Nous faisons passer une impulsion faiblement mesurée à travers un interféromètre MZ en y ajoutant un signal de référence, soit celui du laser à une fréquence connue  $f_0 = 4,68 \cdot 10^{14} \text{ Hz}$ . Ce dernier fait en sorte que la fréquence mesurée sera  $f_0 + \langle \hat{\omega} \rangle$ . Cependant, certaines implications nous empêchent de mesurer la partie imaginaire de la valeur faible.

### 4.2.1 Implications pour la partie imaginaire

À partir de la relation proportionnelle à la partie imaginaire de la valeur faible :

$$\frac{\mathcal{I}(\langle \hat{\pi}_W \rangle)}{\tau} = \langle \hat{\omega} \rangle \propto \frac{\tau}{8\sigma^2} \quad (132)$$

Cela signifie que, pour une impulsion avec une durée de  $10 \text{ ns}$ , et un délai de  $40 \text{ ps}$  appliqué sur le système, on s'attend à un déplacement dans le spectre de fréquence de seulement  $7,96 \text{ kHz}$  (avec  $\omega \equiv 2\pi f$ ). Cette valeur est extrêmement petite par rapport à la fréquence de notre laser, qui se situe dans l'ordre des térahertz. Les mesures interférométriques régulières effectuées dans un laboratoire ne présentent qu'une résolution en  $MHz$ , ce qui nécessite un délai extrêmement long. Cela dépasse la marge de mesure minimale ainsi que sa facilité d'utilisation dans un laboratoire. En effet, pour effectuer la mesure dans un interféromètre de Michelson, les distances nécessaires dépassent la longueur de cohérence du laser de  $0,2 \text{ mm}$ . Cependant, nous allons choisir une longueur d'impulsion de  $4 \text{ ns}$  (le minimum que notre laser peut effectuer) pour un attendue de  $49,77 \text{ kHz}$ , encore très petits.

### 4.2.2 Mesure de la partie imaginaire

Pour trouver des déplacements induits par la mesure faible, nous calculons la densité spectrale du spectre de puissance (DSP) sur un ensemble d'impulsions du signal expérimentale. La fonction *pspectrum* de MATLAB facilite se calcule pour nous, en effectuant une transformation de Fourier à haute résolution sur plusieurs impulsions pour obtenir la DSP. Voici ce spectre que nous avons obtenu à partir de nos données expérimentales (figure 24).

Nous analysons ensuite le spectre pour repérer les pics avec une amplitude supérieure

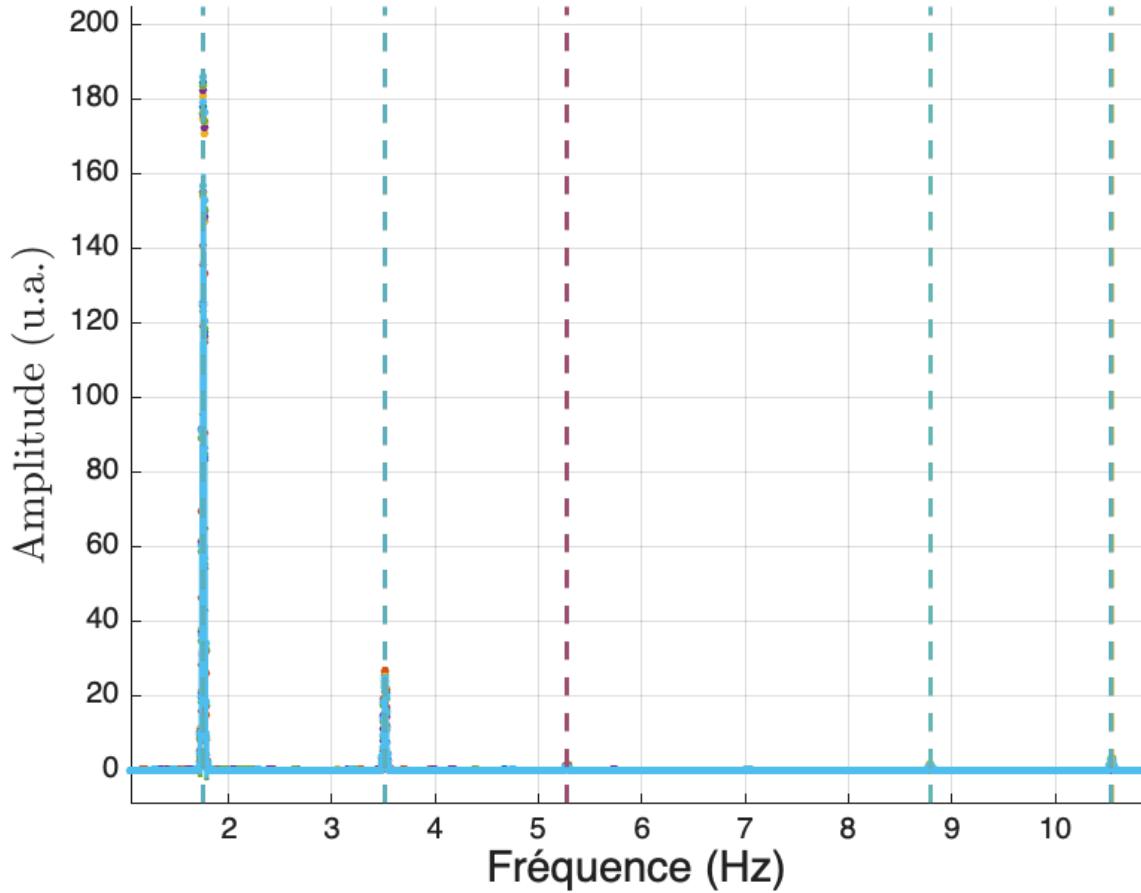


FIGURE 24 – DSP résultant d'une mesure faible temporelle. Ici, les lignes verticales représentent la position des pics de puissance dans le spectre. La figure 25 montre un zoom sur le pic de puissance à  $1054\text{ MHz}$ .

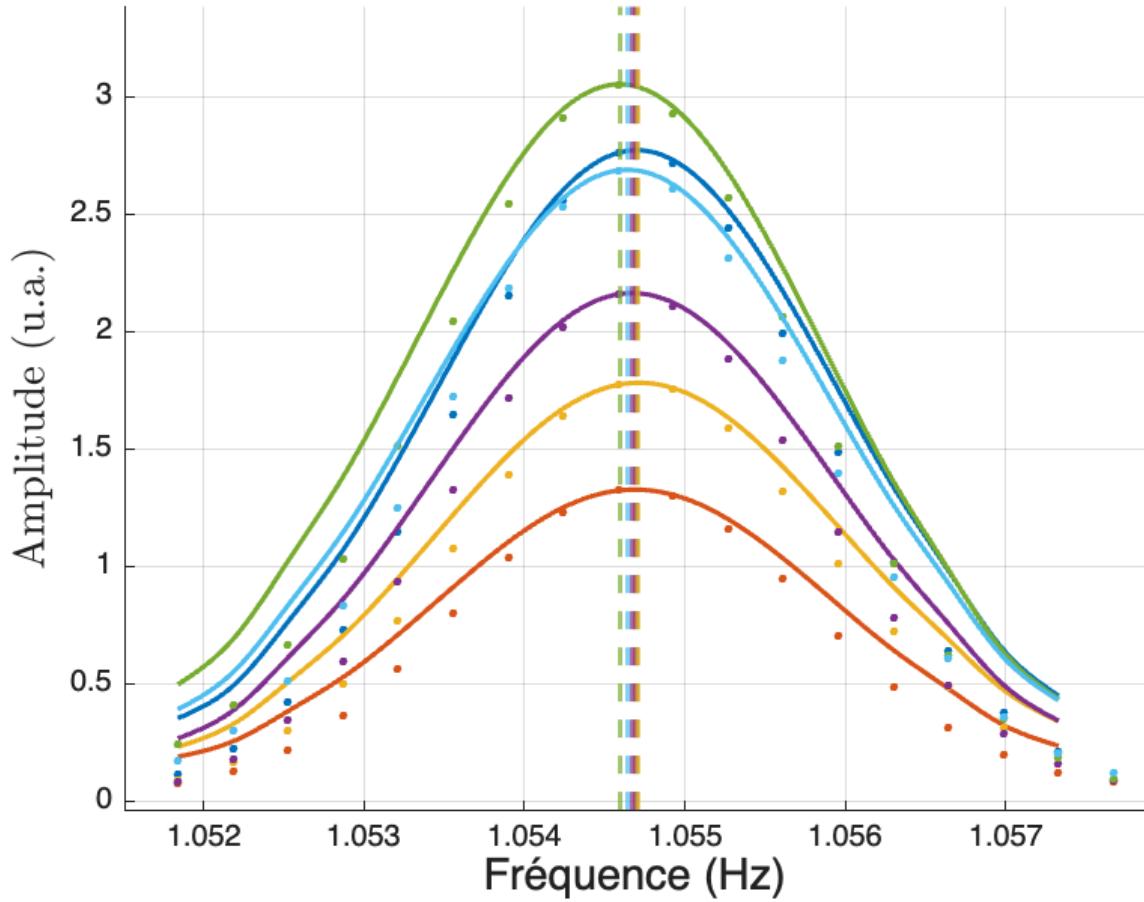


FIGURE 25 – Zoom sur le pic de puissance à 1054  $MHz$ . On peut observer la présence de plusieurs pics de puissance, avec leur ajustement de courbe polynomiale du quatrième ordre pour déterminer chaque position fréquentielle des états d'entrée.

à 1% de la puissance maximale. Pour chacun de ces pics, nous effectuons un ajustement de courbe polynomiale du quatrième ordre, comme dans nos dernières analyses pour estimer précisément la position fréquentielle du pic. En comparant chacune de ces fréquences à celles de l'état  $|V\rangle$ , nous obtenons le tableau suivant :

TABLE 6 – Mesure de la vitesse du signal dans les câbles BNC pour différents ajustements de courbe

Pic	État d'entrée	Fréquence (MHz)	Déplacement fréquentiel (kHz)
1	$ H\rangle$	175.8	-5.4971
1	$ V\rangle$	175.8	0
1	$ R\rangle$	175.8	-8.2456
1	$ A\rangle$	175.8	-8.2456
1	$ L\rangle$	175.81	8.2456
1	$ D\rangle$	175.81	8.2456
2	$ H\rangle$	351.57	-5.4971
2	$ V\rangle$	351.58	0
2	$ R\rangle$	351.56	-16.491
2	$ A\rangle$	351.48	-101.52
2	$ L\rangle$	351.56	-21.988
2	$ D\rangle$	351.55	-24.737
3	$ H\rangle$	527.42	27.485
3	$ V\rangle$	527.39	0
3	$ R\rangle$	527.41	16.491
3	$ A\rangle$	527.30	-90.701

À suivre sur la prochaine page

Pic	État d'entrée	Fréquence (MHz)	Déplacement fréquentiel (kHz)
3	$ L\rangle$	NaN	NaN
3	$ D\rangle$	NaN	NaN
4	$ H\rangle$	878.82	32.982
4	$ V\rangle$	878.78	0
4	$ R\rangle$	878.73	-52.222
4	$ A\rangle$	NaN	NaN
4	$ L\rangle$	879.02	236.200
4	$ D\rangle$	878.95	161.990
5	$ H\rangle$	1054.7	13.743
5	$ V\rangle$	1054.7	0
5	$ R\rangle$	1054.7	24.737
5	$ A\rangle$	1054.7	-16.491
5	$ L\rangle$	1054.6	-93.450
5	$ D\rangle$	1054.6	-46.725

Bien que la différence prévue soit de  $50\ kHz$ , ce qui n'a pas été strictement observé, l'analyse de Fourier révèle effectivement un déplacement de certains pics dans le spectre, mesuré dans l'ordre de kilohertz. Cependant, ces déplacements ne semblent pas être cohérents ni suivre une tendance correspondant à notre théorie. Les interférences présentent un comportement imprévisible, ce qui indique que nous avons dépassé la longueur de cohérence du laser. En conséquence, nous observons des interférences constructives et destructives qui se produisent de manière inconsistante. On entend par effet fréquentiel un déplacement dans le spectre de fréquence causé

par la mesure faible. Ce déplacement se manifeste dans la DSP cependant, nous n'avons pas pu mesurer la partie imaginaire de la valeur faible qui suit nos attentes théoriques car les déplacements sont trop petits et incohérent pour obtenir une mesure fiable. Pour assurer une meilleure cohérence, il est nécessaire de modifier notre source. Des études futures examineront l'intégration d'une source impulsionale cohérente et permettront de mesurer la partie imaginaire de la valeur faible pour une caractérisation complète.

## 5 CONCLUSION

Enfin, nous allons conclure cette thèse en résumant ces résultats expérimentaux obtenus et en discutant de l'importance sur les applications potentielles des mesures faibles temporelles et des perspectives futures pour la mesure de la partie imaginaire de la valeur faible.

### 5.1 Conclusion sur la thèse

Nous avons maintenant démontré que nous pouvons caractériser complètement la partie réelle de la valeur faible, tout en montrant l'existence et la mesurabilité de la partie imaginaire. De plus, le résultat obtenu pour la partie réelle de la valeur faible montre que la symétrie quantique pour l'état de polarisation, lorsque les états d'entrée varient, est respectée et suit notre théorie dérivée. En utilisant le domaine temporel comme pointeur nous permet de caractériser la polarisation d'un système photonique quantique, ouvrant ainsi la voie à des applications intégrables dans les technologies quantiques plutôt qu'utiliser d'autres domaines du photon comme pointeur [22, 23]. Grâce à notre méthodologie interférométrique des mesures faibles, il est possible d'envisager des applications dans des technologies telles que les systèmes de télécommunication photonique quantique [14, 16], l'informatique quantique [49], la cryptographie quantique [50], la métrologie quantique et l'avancement sur nos mesures quantiques précises [51].

### 5.2 Applications et projets futurs

Cette approche pour la caractérisation des états quantiques ouvre la voie à de nombreuses applications dans les technologies quantiques. En intégrant notre dispositif experimental dans les systèmes de télécommunication photonique quantique, il devient possible de caractériser les états de polarisation des photons de manière efficace et précise. Ce dernier diminue l'effondrement complet du système lors de la

mesure du message, permettant ainsi de préserver l'état quantique des photons tout en garantissant la confidentialité des informations transmises. De plus, en utilisant cette méthode pour caractériser les états quantiques dans les ordinateurs quantiques, il devient possible de détecter et de corriger les erreurs de manière plus efficace en suivant l'évolution temporelle des états quantiques, ce qui est crucial pour le développement de systèmes quantiques robustes et fiables. En outre, en intégrant cette approche dans les systèmes de métrologie quantique, il devient possible de mesurer des grandeurs physiques avec une précision sans précédent, ouvrant la voie à de nouvelles découvertes.

Nos futurs travaux consisteront à déterminer la polarisation non linéaire à l'aide des décalages fréquentiels provoqués par notre décalage temporel du pointeur. Pour ce faire, nous pourrions concevoir un système photonique sophistiqué capable de mesurer de petits décalages fréquentiels. Nous pouvons envisager une expérience où nous remplacerions la source laser par quelque chose qui a une longueur de cohérence plus longue et qui nous permettrait d'introduire un délai encore plus grand, mais dans le régime de mesure faible, comme celui du laser HeNe, sous forme d'impulsions. Nous pourrions effectuer cette expérience en utilisant un modulateur acousto-optique couplé à un générateur d'impulsions. Ensemble, ces dispositifs créent un deuxième signal sous forme d'impulsion du laser HeNe décalé d'une fréquence connue. Cela nous permettrait de mesurer la variation des décalages fréquentiels du signal décalé en fonction des états de polarisation d'entrée et, ainsi, de mesurer avec succès la partie imaginaire de la valeur faible dans un système photonique quantique, comme dans : [52].

En conclusion, nous avons démontré que les mesures faibles temporelles peuvent être utilisées pour la caractérisation des états quantiques et que cette approche est intégrable dans les technologies quantiques [14, 16, 49, 50, 51]. Nous pouvons enfin

conclure cette thèse et laissent la porte ouverte à des futures perspectives en matière de mesures quantiques pour des applications technologiques.

## Références

- [1] Richard P. FEYNMAN. “Simulating physics with computers”. In : *International Journal of Theoretical Physics* 21.6 (1982), p. 467-488. DOI : 10.1007/BF02650179. URL : <https://doi.org/10.1007/BF02650179>.
- [2] John PRESKILL. *Quantum computing 40 years later*. 2023. arXiv : 2106.10522 [quant-ph]. URL : <https://arxiv.org/abs/2106.10522>.
- [3] Vicente MARTIN et al. “Quantum technologies in the telecommunications industry”. In : *EPJ Quantum Technology* 8.1 (2021), p. 19. DOI : 10.1140/epjqt/s40507-021-00108-9. URL : <https://doi.org/10.1140/epjqt/s40507-021-00108-9>.
- [4] Alexander TZALENCHUK et al. “The expanding role of National Metrology Institutes in the quantum era”. In : *Nature Physics* 18.7 (2022), p. 724-727. DOI : 10.1038/s41567-022-01659-z. URL : <https://doi.org/10.1038/s41567-022-01659-z>.
- [5] James A. LEWIS et Georgia WOOD. *Quantum Technology Applications and Implications*. Rapp. tech. CSIS (Center for Strategic et International Studies), 2023.
- [6] David P. DiVINCENZO. “The Physical Implementation of Quantum Computation”. In : *Fortschritte der Physik* 48.9–11 (sept. 2000), 771–783. ISSN : 1521-3978. DOI : 10.1002/1521-3978(200009)48:9/11<771::aid-prop771>3.0.co;2-e. URL : [http://dx.doi.org/10.1002/1521-3978\(200009\)48:9/11<771::AID-PROP771>3.0.CO;2-E](http://dx.doi.org/10.1002/1521-3978(200009)48:9/11<771::AID-PROP771>3.0.CO;2-E).
- [7] Dan BROWNE et al. *From Quantum Optics to Quantum Technologies*. 2017. arXiv : 1707.02925 [quant-ph]. URL : <https://arxiv.org/abs/1707.02925>.
- [8] Sergei SLUSSARENKO et Geoff J. PRYDE. “Photonic quantum information processing: A concise review”. In : *Applied Physics Reviews* 6.4 (oct. 2019), p. 041303. ISSN : 1931-9401. DOI : 10.1063/1.5115814. eprint : [https://pubs.aip.org/aip/apr/article-pdf/doi/10.1063/1.5115814/19739502/041303\\\_\\\_1\\\_\\\_online.pdf](https://pubs.aip.org/aip/apr/article-pdf/doi/10.1063/1.5115814/19739502/041303\_\_1\_\_online.pdf). URL : <https://doi.org/10.1063/1.5115814>.
- [9] Jianwei WANG et al. “Integrated photonic quantum technologies”. In : *Nature Photonics* 14.5 (oct. 2019), 273–284. ISSN : 1749-4893. DOI : 10.1038/s41566-019-0532-1. URL : <http://dx.doi.org/10.1038/s41566-019-0532-1>.

- [10] John von NEUMANN et Robert T. BEYER. *Mathematical Foundations of Quantum Mechanics: New Edition*. Princeton University Press, fév. 2018. ISBN : 9780691178561. DOI : 10.23943/princeton/9780691178561.001.0001. URL : <https://doi.org/10.23943/princeton/9780691178561.001.0001>.
- [11] Yakir AHARONOV, David Z. ALBERT et Lev VAIDMAN. “How the result of a measurement of a component of the spin of a spin-1/2 particle can turn out to be 100”. In : *Phys. Rev. Lett.* 60 (14 1988), p. 1351-1354. DOI : 10.1103/PhysRevLett.60.1351. URL : <https://link.aps.org/doi/10.1103/PhysRevLett.60.1351>.
- [12] J.S. LUNDEEN et K.J. RESCH. “Practical measurement of joint weak values and their connection to the annihilation operator”. In : *Physics Letters A* 334.5 (2005), p. 337-344. ISSN : 0375-9601. DOI : <https://doi.org/10.1016/j.physleta.2004.11.037>. URL : <https://www.sciencedirect.com/science/article/pii/S0375960104016342>.
- [13] G. T. FOSTER et al. “Quantum State Reduction and Conditional Time Evolution of Wave-Particle Correlations in Cavity QED”. In : *Phys. Rev. Lett.* 85 (15 2000), p. 3149-3152. DOI : 10.1103/PhysRevLett.85.3149. URL : <https://link.aps.org/doi/10.1103/PhysRevLett.85.3149>.
- [14] Nicolas BRUNNER et al. “Optical Telecom Networks as Weak Quantum Measurements with Postselection”. In : *Phys. Rev. Lett.* 91 (18 2003), p. 180402. DOI : 10.1103/PhysRevLett.91.180402. URL : <https://link.aps.org/doi/10.1103/PhysRevLett.91.180402>.
- [15] Jeff LUNDEEN. “Generalized Measurement and Post-selection in Optical Quantum Information”. Thèse de doct. University of Toronto, 2006.
- [16] Nicolas BRUNNER et al. “Direct Measurement of Superluminal Group Velocity and Signal Velocity in an Optical Fiber”. In : *Physical Review Letters* 93.20 (2004). ISSN : 1079-7114. DOI : 10.1103/physrevlett.93.203902. URL : <http://dx.doi.org/10.1103/PhysRevLett.93.203902>.
- [17] Nicolas BRUNNER et Christoph SIMON. “Measuring Small Longitudinal Phase Shifts: Weak Measurements or Standard Interferometry?” In : *Phys. Rev. Lett.* 105 (1 2010), p. 010405. DOI : 10.1103/PhysRevLett.105.010405. URL : <https://link.aps.org/doi/10.1103/PhysRevLett.105.010405>.

- [18] Omar S MAGAÑA-LOAIZA et al. “Weak-value measurements can outperform conventional measurements”. In : *Physica Scripta* 92.2 (2016), p. 023001. DOI : 10.1088/1402-4896/92/2/023001. URL : <https://dx.doi.org/10.1088/1402-4896/92/2/023001>.
- [19] Jérémie HARRIS, Robert W. BOYD et Jeff S. LUNDEEN. “Weak Value Amplification Can Outperform Conventional Measurement in the Presence of Detector Saturation”. In : *Phys. Rev. Lett.* 118 (7 2017), p. 070802. DOI : 10.1103/PhysRevLett.118.070802. URL : <https://link.aps.org/doi/10.1103/PhysRevLett.118.070802>.
- [20] Jeff S. LUNDEEN et al. “Direct measurement of the quantum wavefunction”. In : *Nature* 474.7350 (2011), p. 188-191. DOI : 10.1038/nature10120. URL : <https://doi.org/10.1038/nature10120>.
- [21] Jeff S. LUNDEEN et Charles BAMBER. “Procedure for Direct Measurement of General Quantum States Using Weak Measurement”. In : *Phys. Rev. Lett.* 108 (7 2012), p. 070402. DOI : 10.1103/PhysRevLett.108.070402. URL : <https://link.aps.org/doi/10.1103/PhysRevLett.108.070402>.
- [22] A. HARIRI et al. “Experimental simultaneous readout of the real and imaginary parts of the weak value”. In : *Phys. Rev. A* 100 (3 2019), p. 032119. DOI : 10.1103/PhysRevA.100.032119. URL : <https://link.aps.org/doi/10.1103/PhysRevA.100.032119>.
- [23] G. S. THEKKADATH et al. “Direct Measurement of the Density Matrix of a Quantum System”. In : *Phys. Rev. Lett.* 117 (12 2016), p. 120401. DOI : 10.1103/PhysRevLett.117.120401. URL : <https://link.aps.org/doi/10.1103/PhysRevLett.117.120401>.
- [24] Guillaume THEKKADATH. “Joint measurements of complementary properties of quantum systems”. Mém. de mast. University of Ottawa, 2017.
- [25] Fumihiro KANEDA et Paul G. KWIAT. *High-efficiency single-photon generation via large-scale active time multiplexing*. 2018. arXiv : 1803.04803 [quant-ph]. URL : <https://arxiv.org/abs/1803.04803>.
- [26] Hui DAI et al. “Towards satellite-based quantum-secure time transfer”. In : *Nature Physics* 16.8 (mai 2020), 848–852. ISSN : 1745-2481. DOI : 10.1038/s41567-020-0892-y. URL : <http://dx.doi.org/10.1038/s41567-020-0892-y>.

- [27] John C. HOWELL. “Weakness of weak values: Incompatibility of anomalous pulse-spectrum amplification and optical frequency combs”. In : *Phys. Rev. A* 106 (1 2022), p. 012224. DOI : 10.1103/PhysRevA.106.012224. URL : <https://link.aps.org/doi/10.1103/PhysRevA.106.012224>.
- [28] Luis José SALAZAR-SERRANO et al. “Measurement of sub-pulse-width temporal delays via spectral interference induced by weak value amplification”. In : *Phys. Rev. A* 89 (1 2014), p. 012126. DOI : 10.1103/PhysRevA.89.012126. URL : <https://link.aps.org/doi/10.1103/PhysRevA.89.012126>.
- [29] Aephraim M. STEINBERG. “How Much Time Does a Tunneling Particle Spend in the Barrier Region?” In : *Phys. Rev. Lett.* 74 (13 1995), p. 2405-2409. DOI : 10.1103/PhysRevLett.74.2405. URL : <https://link.aps.org/doi/10.1103/PhysRevLett.74.2405>.
- [30] J.B. ALTEPETER, E.R. JEFFREY et P.G. KWIAT. “Photonic State Tomography”. In : sous la dir. de P.R. BERMAN et C.C. LIN. T. 52. Advances In Atomic, Molecular, and Optical Physics. Academic Press, 2005, p. 105-159. DOI : [https://doi.org/10.1016/S1049-250X\(05\)52003-2](https://doi.org/10.1016/S1049-250X(05)52003-2). URL : <https://www.sciencedirect.com/science/article/pii/S1049250X05520032>.
- [31] E. HECHT. *Optics*. Pearson, 2012. ISBN : 9788131718070. URL : <https://books.google.ca/books?id=wcMwpBMMzIkC>.
- [32] A. I. LVOVSKY et M. G. RAYMER. “Continuous-variable optical quantum-state tomography”. In : *Rev. Mod. Phys.* 81 (1 2009), p. 299-332. DOI : 10.1103/RevModPhys.81.299. URL : <https://link.aps.org/doi/10.1103/RevModPhys.81.299>.
- [33] Yuval GEFEN. “Weak Measurement: A Peephole into the Quantum World”. In : *ICTP Colloquium Series*. Sous la dir. de Weizmann Institute of SCIENCE. 2017.
- [34] Yakir AHARONOV, Eliah COHEN et Avshalom C. ELITZUR. “Foundations and applications of weak quantum measurements”. In : *Phys. Rev. A* 89 (5 2014), p. 052105. DOI : 10.1103/PhysRevA.89.052105. URL : <https://link.aps.org/doi/10.1103/PhysRevA.89.052105>.
- [35] P.J.E. (Phillip James Edwin) PEEBLES. *Quantum Mechanics*. Princeton University Press, 1992.
- [36] David J. GRIFFITHS et Darrell F. SCHROETER. *Introduction to Quantum Mechanics*. 3<sup>e</sup> éd. Cambridge University Press, 2018.

- [37] THORLABS. *NPL64B - Nanosecond Pulsed Laser Diode System, 640 nm, 5 - 39 ns Adjustable Pulse Width*. <https://www.thorlabs.com/thorproduct.cfm?partnumber=NPL64B>. Consulté le 25 février 2025.
- [38] THORLABS. *DET025A - 2 GHz Si Free-Space Photodetector with Window, 400 - 1100 nm, 8-32 Tap*. <https://www.thorlabs.com/thorproduct.cfm?partnumber=DET025A>. Consulté le 25 février 2025.
- [39] MULTICOMP PRO. *RF / Coaxial Cable Assembly, BNC Straight Plug, BNC Straight Plug, RG58, 50 ohm*. <https://canada.newark.com/multicomp-pro/24-15626/rf-coax-bnc-straight-plug-10ft/dp/83X8079>. Consulté le 28 mars 2025.
- [40] TEKTRONIX. *TDS5000 Series Digital Phosphor Oscilloscope User Manual*. Document Number: 071-0858-05. Tektronix, Inc. Beaverton, OR, USA, 2002. URL : <https://www.tek.com/document/manual/tds5000-series-digital-phosphor-oscilloscope-user-manual>.
- [41] Edmund OPTICS. *Crossed-Roller Bearing Linear Translation Stage*. <https://www.edmundoptics.com/p/precision-rotation-stage-1-inch-travel-0-1-degree-accuracy/1452/>. Consulté le 28 février 2025.
- [42] AMERICAN RADIO RELAY LEAGUE (ARRL). *The ARRL Handbook for Radio Communications*. 96th. Newington, CT : ARRL, 2019. ISBN : 978-1-62595-087-1.
- [43] THORLABS. *2249-C-12 Specification Sheet*. Rev A, August 6, 2021. 2021. URL : <https://www.thorlabs.com>.
- [44] Bengt EDLÉN. “The Refractive Index of Air”. In : *Metrologia* 2.2 (1966), p. 71. DOI : 10.1088/0026-1394/2/2/002. URL : <https://dx.doi.org/10.1088/0026-1394/2/2/002>.
- [45] Peter J. MOHR, David B. NEWELL et Barry N. TAYLOR. “CODATA recommended values of the fundamental physical constants: 2014”. In : *Rev. Mod. Phys.* 88 (3 2016), p. 035009. DOI : 10.1103/RevModPhys.88.035009. URL : <https://link.aps.org/doi/10.1103/RevModPhys.88.035009>.
- [46] THORLABS. *Motorized Precision Rotation Mount*. [https://www.thorlabs.com/newgroupage9.cfm?objectgroup\\_id=2875](https://www.thorlabs.com/newgroupage9.cfm?objectgroup_id=2875). Consulté le 28 février 2025.
- [47] PYLABLIB DEVELOPERS. *Thorlabs Kinesis Device Support in PyLabLib*. Accessed: 2025-02-28. 2024. URL : [https://pylablib.readthedocs.io/en/latest/devices/Thorlabs\\_kinesis.html](https://pylablib.readthedocs.io/en/latest/devices/Thorlabs_kinesis.html).

- [48] Weining LIU, Yisen WANG et Hailu LUO. “Precision estimation of time delay based on weak measurement with real weak value”. In : *Phys. Rev. A* 108 (5 2023), p. 052606. DOI : 10.1103/PhysRevA.108.052606. URL : <https://link.aps.org/doi/10.1103/PhysRevA.108.052606>.
- [49] John C. HOWELL et al. “Interferometric weak value deflections: Quantum and classical treatments”. In : *Phys. Rev. A* 81 (3 2010), p. 033813. DOI : 10.1103/PhysRevA.81.033813. URL : <https://link.aps.org/doi/10.1103/PhysRevA.81.033813>.
- [50] James E. TROUPE et Jacob M. FARINHOLT. *Quantum Cryptography with Weak Measurements*. 2017. arXiv : 1702.04836 [quant-ph]. URL : <https://arxiv.org/abs/1702.04836>.
- [51] Jing-Hui HUANG et al. “Enhancing Interferometry Using Weak Value Amplification with Real Weak Values”. In : *Phys. Rev. Lett.* 134 (8 2025), p. 080802. DOI : 10.1103/PhysRevLett.134.080802. URL : <https://link.aps.org/doi/10.1103/PhysRevLett.134.080802>.
- [52] Richard WAGNER et al. “Direct experimental test of commutation relation via imaginary weak value”. In : *Phys. Rev. Res.* 3 (2 2021), p. 023243. DOI : 10.1103/PhysRevResearch.3.023243. URL : <https://link.aps.org/doi/10.1103/PhysRevResearch.3.023243>.

## ANNEXE A : Validation de la précision fréquentielle par l'effet Doppler

Pour l'illustrer, considérons le son d'une sirène : à l'approche, le bruit semble plus aigu, alors qu'au départ, le bruit semble grave. Cet effet est causé par l'effet Doppler, qui fait varier la fréquence selon la vitesse de la source en relation de l'observateur ou récepteur. Ce principe s'applique à toutes les ondes. Pour les ondes électromagnétiques, on parle de décalage vers le rouge lorsque la fréquence diminue et de décalage vers le bleu quand elle augmente. On observe souvent ce phénomène dans des phénomènes astronomiques, comme quand la lumière traverse un espace-temps courbé ou compressé. L'effet Doppler est décrit par les relations physiques suivantes :

$$\Delta f = \frac{\Delta v}{c} f_0 \quad (133)$$

Le changement de fréquence est directement proportionnel à la différence de vitesse  $\Delta v \equiv -(v_r - v_s)$  entre la vitesse de la source de l'onde  $v_s$  et la vitesse du récepteur ou observateur  $v_r$ . Soit  $c$  la vitesse de la lumière et  $f_0$  la fréquence initiale de l'onde. Donc, la fréquence mesurée de l'observateur sera :

$$f = \left(1 + \frac{\Delta v}{c}\right) f_0 \quad (134)$$

Nous savons qu'en mesurant un changement spectral, le laser a souvent une fréquence initiale dans les ordres des *THz*. Donc, il semble difficile de mesurer les décalages fréquentiels, si les décalages sont dans les ordres des *kHz* ou même dans les *Hz*. Ceci arrive lors d'une mesure à faible temporel. Le décalage fréquentiel d'une mesure faible temporel se décrit par la partie imaginaire de la valeur faible :

$$\langle \hat{\omega} \rangle \equiv \frac{\tau}{8\sigma^2} \sin(2\theta) \quad (135)$$

Cela signifie que pour une impulsion possédant une taille  $\sigma$  de 4 à 10  $ns$  du profil temporel, le délai  $\tau$  utilisé pour une mesure faible est souvent d'environ 10 % de sa taille, donc au moins 0,4 à 1  $ns$ . Si on veut les meilleurs résultats possibles pour une mesure faible, il faut un délai plus petit que cela. Le délai effectué pour les résultats obtenus pour la partie réelle de la valeur faible à date est dans l'ordre des picosecondes, soit 167 à 210  $ps$ . Donc, ces derniers nous donnent des décalages fréquentiels de 3  $kHz$  pour une taille de 10  $ns$  et une mesure faible de 167  $ps$  avec une résolution de 5 degrés dans les parties les plus petites du sinusoïdal  $\sin(2\theta)$  (Le  $2\theta$  représente une lame demi-onde dont  $\theta' \equiv 2\theta$  représente l'angle actuel de la lame d'onde). Toutefois, il serait intéressant de quantifier ces décalages fréquentiels, comme le ferait un radar Doppler. Nous mesurons les décalages fréquentiels par rapport à un délai temporel induit par notre mesure faible. Cependant, nous devons savoir si nous sommes capables de mesurer des décalages fréquentiels aussi petits. L'expérience suivante sert à évaluer notre capacité à quantifier des décalages fréquentiels. Nous allons tenter de mesurer le décalage fréquentiel dans un interféromètre induit par l'effet Doppler. Cette expérience repose sur la technique d'interférométrie hétérodyne, où un laser émet à une fréquence de départ, soit  $f_0$ . Le miroir bouge à une vitesse  $v$ ; ensuite, nous interférons avec la nouvelle fréquence et celle initiale pour mesurer le décalage.

L'expérience consiste en un laser pulsé dont son signal subit une séparation de ses bases de polarisation par une séparatrice de faisceau polarisant (PBS). L'une d'elles, soit celui horizontal, subit un effet Doppler par un miroir de transition motorisé à la place d'un miroir stationnaire (figure 16) tandis que l'autre sert à notre fréquence de référence (fréquence initiale (la source)). Les deux bras sont ensuite recombinés avec un autre PBS et analysés à l'aide d'un oscilloscope. L'oscilloscope utilise un

mode d'acquisition de données à haute résolution, ce qui entraîne une diminution de la réponse, qui passe de 1 en mode continu à 0,63 (fréquence égale à la moitié de la fréquence d'échantillonnage) dans son mode. Ensuite, nous appliquons le mode MATH avec l'option spectrale magnitude pour observer le spectre du signal. Ce dernier applique une transformation de Fourier rapide sur le signal pour passer du profil temporel au profil spectral. Lors de l'expérience, nous déplaçons le miroir de transition à l'aide d'un code Python à une vitesse de  $0,27 \text{ cm/s}$  (30 % de la vitesse maximale du miroir motorisé) sur une distance de  $0,585 \text{ cm}$ . Calculons théoriquement que sera la valeur dont la fréquence initiale de  $467.33 \text{ THz}$  sera décalée.

$$\Delta f = \frac{2\Delta v}{c} f_0 \quad (136)$$

$$= \frac{2 * (0.0027 \text{ m/s})}{299792458 \text{ m/s}} (467.33 * 10^{12} \text{ (1/s)}) \quad (137)$$

$$= 8.418 \text{ kHz} \quad (138)$$

Le facteur 2 est utilisé pour compenser le trajet aller-retour du faisceau. Sur le graphique obtenu à l'aide de l'oscilloscope, on devrait voir apparaître un pic à  $8.4 \text{ kHz}$  causé par l'effet Doppler. Dès que notre miroir de transition a atteint sa vitesse maximale, l'oscilloscope capture une mesure du signal.

Voici le résultat obtenu au laboratoire lors de l'expérience (figure 26).

La figure 26 illustre l'ensemble des données recueillies en laboratoire lors de la détermination de l'effet Doppler. Comme nous l'avons souligné auparavant, un pic devrait apparaître autour de  $\sim 8 \text{ kHz}$ . Notre laser fonctionnant à un taux de répétition de  $1 \text{ MHz}$ . Prenons ce premier pic de fréquence comme point de repère. Voici un agrandissement de cette zone dans la figure 27.

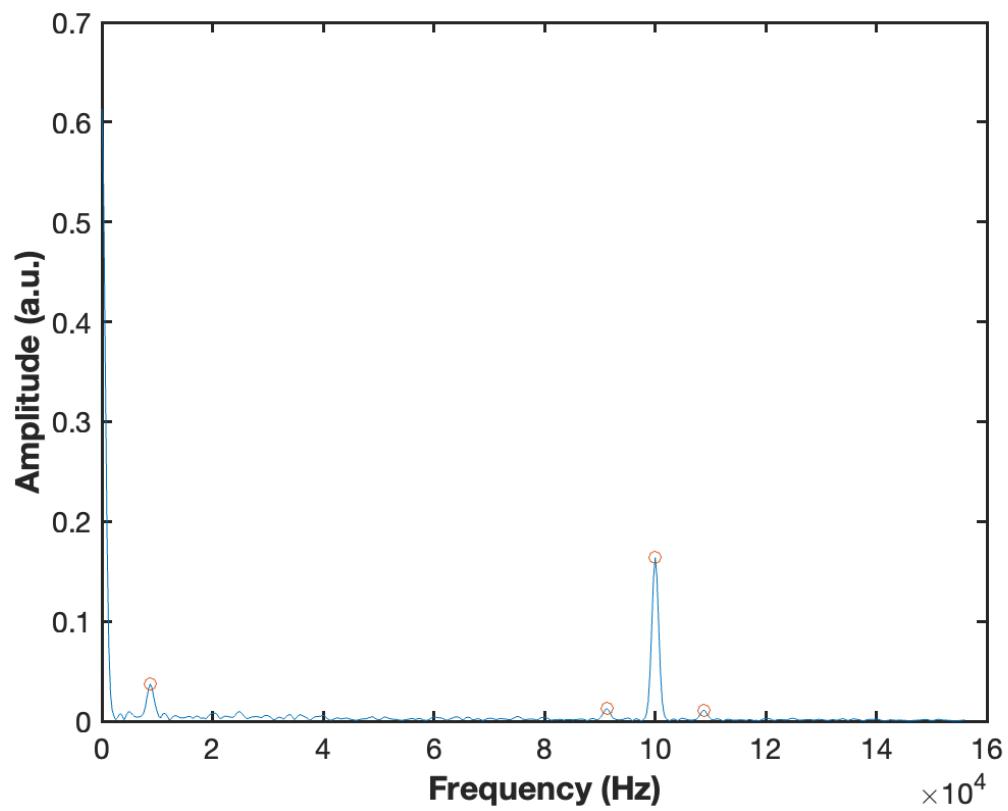


FIGURE 26 – Ensemble du spectre obtenu de l'oscilloscope pendant l'effet Doppler

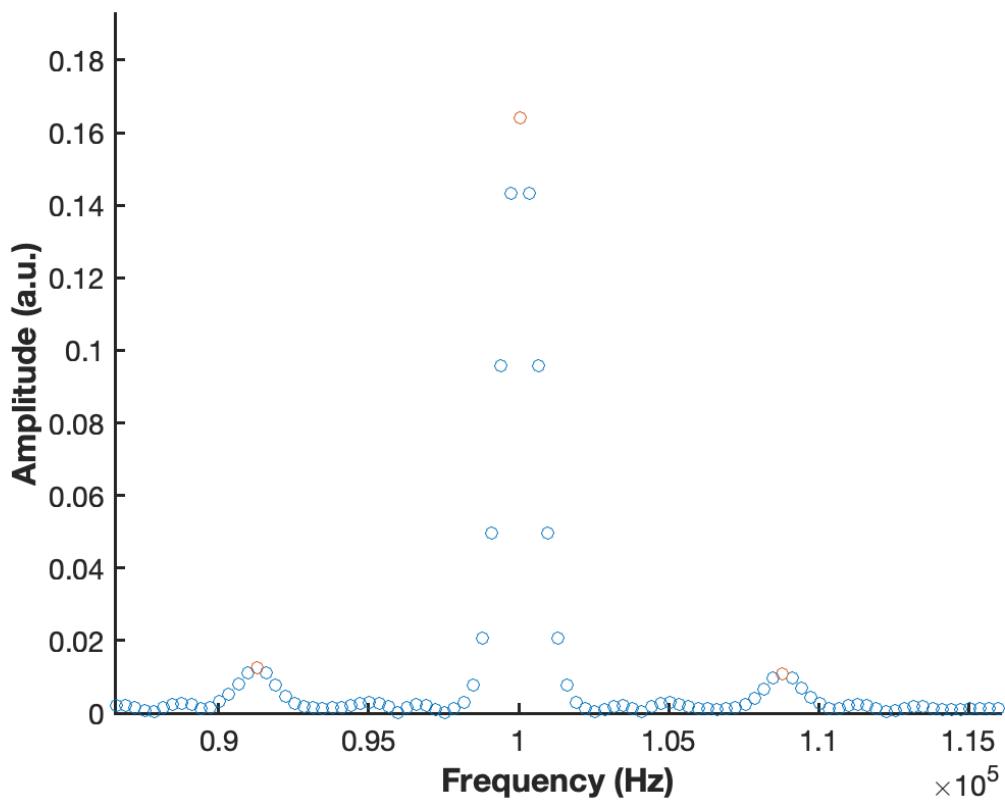


FIGURE 27 – Agrandissement du spectre à 1MHz de la figure 26

D’après notre analyse de donnée, nous déterminons que le décalage fréquentiel causé par l’effet Doppler est estimé à  $8,7535 \text{ kHz}$ . À noter que les pics avant et après le pic central étaient absents avant de bouger le miroir de transition. Ces résultats sont très encourageants, car ils suggèrent qu’il est théoriquement possible de quantifier le décalage fréquentiel causé par une mesure temporelle.