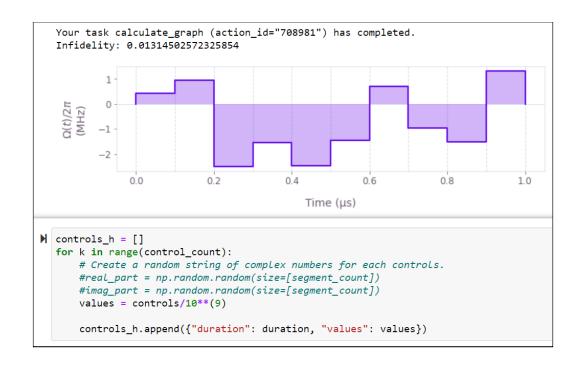
Time 4: IFRS-CXS

Solução da questão 3:

Para resolver este problema nós consideramos a rotina de otimização *closed-loop*, seguindo a explicação do notebook disponível no <u>link</u>. No nosso código, criamos a variável **U_t** que recebe qual porta (controle) escolhemos para rodar a otimização, ver figura abaixo:

```
Aqui escolhe o controle U t = sigma x ou h
In [4]: ▶ # Define standard matrices.
                                                 sigma_x = np.array([[0, 1], [1, 0]], dtype=complex)
                                                 sigma_y = np.array([[0, -1j], [1j, 0]], dtype=complex)
                                                 sigma\_z = np.array([[1, 0], [0, -1]], dtype=complex)
                                                 \label{eq:hamiltonian} $h = np.array([[1/np.sqrt(2), 1/np.sqrt(2)], [1/np.sqrt(2), -1/np.sqrt(2)]], $dtype=complex)$ $h = np.array([[1/np.sqrt(2), 1/np.sqrt(2)], dtype=complex)$ $h = np.array([[1/np.sqrt(2), 1/np.s
                                                 # Gate (controle) de interesse
                                                 U_t = h
                                                 # Define control parameters.
                                                 duration = 1e-6 # s
                                                 # Create a random unknown operator.
                                                 rng = np.random.default_rng(seed=10)
                                                 phi = rng.uniform(-np.pi, np.pi)
                                                 u = rng.uniform(-1, 1)
                                                 Q_unknown = (
                                                              u * sigma_z + np.sqrt(1 - u ** 2) * (np.cos(phi) * sigma_x + np.sin(phi) * sigma_y)
```

Ao rodar a rotina descrita no notebook do closed-loop, obtemos os valores do pulso de controle. Assim, criamos um dicionário **control_x** e **control_h** para guardar estes valores e durações. Veja abaixo o resultado que obtemos para a porta H (controle h).



A partir daí, com o pulso de controle otimizado definido, começamos a usá-lo para testar no qubit na nuvem:

Fizemos várias repetições, tal como exemplificado no notebook de enunciado da questão 3, para o caso do controle **U_t** = **sigma_x** e **U_t** = **h** (definimos no código a porta H como pode ser visto na primeira figura desta explicação). Por fim, os resultados foram arquivados num arquivo **JSON** compartilhado no repositório do time.