



#&gt;/&lt;

**HACK****A BOSS**

# Introducción básica a la Computación Cuántica ICC01

Alejandro Mata Ali



# Introducción matemática

**Haremos una breve introducción a la  
matemática necesaria para iniciarse  
en la computación cuántica**

Hay mucho más, pero esto es lo más  
básico para empezar:

- Números complejos
- Vectores
- Matrices
- Tensores



# Números complejos

#NUMEROS COMPLEJOS

## Unidad Imaginaria

$$i = \sqrt{-1}$$

Vídeo explicativo de todo  
<https://youtu.be/aOgGyHPcgvY?si=vakEtpPjloPHOjhY>

## Número imaginario

$$y = \sqrt{-x} = \sqrt{-1} \sqrt{x} = i \sqrt{x}$$

## Producto de dos números imaginarios

$$(ix) \cdot (iy) = -xy$$

# Números complejos

#NUMEROS COMPLEJOS

Número complejo

Complejo conjugado

$$z = x + iy \quad z^* = x - iy$$

$$\frac{1}{2}(z + z^*) = \frac{1}{2}(x + iy + x - iy) = x = \text{Re}(z)$$
$$\frac{1}{2i}(z - z^*) = \frac{1}{2i}(x + iy - x - iy) = y = \text{Im}(z)$$

Módulo

$$|z| = \sqrt{zz^*} = \sqrt{x^2 + y^2}$$

Forma polar

$$z = |z|e^{i\theta}$$

$$e^{ix} = \cos x + i \sin x$$

Ángulo o fase

$$\theta = \text{Arg}(z) = \arctan 2(y, x) = \begin{cases} \arctan\left(\frac{y}{x}\right) & \text{si } x > 0 \\ \arctan\left(\frac{y}{x}\right) + \pi & \text{si } y \geq 0, x < 0 \\ \arctan\left(\frac{y}{x}\right) - \pi & \text{si } y < 0, x < 0 \\ \frac{\pi}{2} & \text{si } y > 0, x = 0 \\ -\frac{\pi}{2} & \text{si } y < 0, x = 0 \\ \text{indefinido} & \text{si } y = 0, x = 0 \end{cases}$$

Fórmula de Euler

# Vectores

#VECTORES

## Vector

$$\vec{v} = (1.2, 3, 2.1)$$

$$\vec{v} = |\vec{v}| \cdot \hat{v}$$

$$\vec{v} = (v_1, v_2, v_3, \dots, v_N)$$

## Norma

$$|\vec{v}| = \sqrt{\sum_{i=1}^N |v_i|^2} = \sqrt{|v_1|^2 + |v_2|^2 + \dots + |v_N|^2}$$

## Dirección

$$\hat{v} = \frac{\vec{v}}{|\vec{v}|}$$



# Vectores

#VECTORES

Vector

Componentes

Cambio de base

$$\vec{v} = v_1 \hat{x} + v_2 \hat{y} + v_3 \hat{z}$$

$$\vec{v} = \sum_{i=1}^N v_i \vec{b}_i$$

Vectores base

$$\begin{aligned} \vec{b}_1 &= 1\hat{x} + 0.5\hat{y} & \hat{x} &= 0.5\vec{b}_1 - 0.25\vec{b}_2 \\ \vec{b}_2 &= -2\hat{x} + 1\hat{y} & \hat{y} &= 1\vec{b}_1 + 0.5\vec{b}_2 \end{aligned}$$

$$\vec{v} = (1, 2)$$

Todo vector del espacio puede describirse mediante sus vectores base

Todos los vectores de la base son linealmente independientes

$$\begin{aligned} \vec{v} &= 1\hat{x} + 2\hat{y} = \\ &= 0.5\vec{b}_1 - 0.25\vec{b}_2 + 2(\vec{b}_1 + 0.5\vec{b}_2) = \\ &= 2.5\vec{b}_1 + 0.75\vec{b}_2 \end{aligned}$$

# Vectores

#VECTORES

## Producto escalar

$$\vec{v} \cdot \vec{w} = \sum_{i=1}^N v_i w_i$$

$$\vec{v} \cdot \vec{w} = |\vec{v}| |\vec{w}| \cos \theta$$

## Norma/Módulo

$$\vec{v} \cdot \vec{v}^* = \vec{v}^* \cdot \vec{v} = \sum_{i=1}^N |v_i|^2 = |\vec{v}|^2$$

## Base ortonormal

$$|\vec{b}_i| = 1$$

$$\vec{b}_i \cdot \vec{b}_j = 0, \forall i \neq j \in [1, N]$$

# Matrices

#MATRICES

Matriz

$$\begin{pmatrix} 0.1 & 1.2 & -3.1 \\ -2 & -.3 & 2.1 \\ 0 & 1.1 & 2 \end{pmatrix}$$

$$A = \sum_{i=1}^N \sum_{j=1}^M A_{ij} \hat{b}_i \hat{b}_j$$

$$\begin{pmatrix} A_{11} & A_{12} & \cdots & A_{1M} \\ A_{21} & A_{22} & \cdots & A_{2M} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ A_{N1} & A_{N2} & \cdots & A_{NM} \end{pmatrix}$$



## Matriz traspuesta

## Hermítica conjugada

$$\begin{pmatrix} A_{11} & A_{21} & \cdots & A_{M1} \\ A_{12} & A_{22} & \cdots & A_{M2} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ A_{1N} & A_{2N} & \cdots & A_{MN} \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} A_{11}^* & A_{21}^* & \cdots & A_{M1}^* \\ A_{12}^* & A_{22}^* & \cdots & A_{M2}^* \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ A_{1N}^* & A_{2N}^* & \cdots & A_{MN}^* \end{pmatrix}$$

$$A^\dagger = (A^*)^T = (A^T)^* \quad (A^\dagger)^\dagger = A$$

## Producto matriz-vector

$$A\vec{v} = \left( \sum_{i=1}^N \sum_{j=1}^M A_{ij} \hat{b}_i \hat{b}_j \right) \cdot \left( \sum_{k=1}^M v_k \hat{b}_k \right) \quad A\vec{v} = \sum_{i=1}^N \sum_{j=1}^M \left( A_{ij} v_j \hat{b}_i \right)$$

$$\vec{w} = A\vec{v} = \sum_{i=1}^N w_i \hat{b}_i \quad | \quad w_i = \sum_{j=1}^M A_{ij} v_j$$

## Producto matriz-matriz

$$AB = \sum_{i=1}^N \sum_{j=1}^M \sum_{q=1}^P \left( A_{ij} B_{jq} \hat{b}_i \hat{b}_q \right) = \sum_{i=1}^N \sum_{q=1}^P \left( \sum_{j=1}^M A_{ij} B_{jq} \right) \hat{b}_i \hat{b}_q$$

$$C = AB = \sum_{i=1}^N \sum_{k=1}^P C_{ik} \hat{b}_i \hat{b}_k \quad | \quad C_{ik} = \sum_{j=1}^M A_{ij} B_{jk}$$



# Matrices

#MATRICES

Conmutador

$$[A, B] = AB - BA$$

Anticonmutador

$$AB = \frac{1}{2} ([A, B] + \{A, B\})$$

$$\{A, B\} = AB + BA.$$

$$[B, A] = -[A, B]$$

$$[AB, C] = A[B, C] + [A, C]B$$

**Producto tensorial**

$$\begin{aligned}\vec{v} &= (2, 3, -1.5) \\ \vec{w} &= (-2.1, 0, 4)\end{aligned}\quad A = \vec{v} \otimes \vec{w} = \begin{pmatrix} -4 & 0 & 8 \\ -6.3 & 0 & 12 \\ 3.15 & 0 & -6 \end{pmatrix}$$

$$A = \vec{v} \otimes \vec{w} = \sum_i^N \sum_j^M v_i w_j \hat{b}_i \hat{b}_j$$

$$C = A \otimes B = \sum_i^N \sum_j^M \sum_k^P \sum_l^Q A_{ij} B_{kl} \hat{b}_i \hat{b}_j \hat{b}_k \hat{b}_l$$



## Autovalores y autovectores

$$A = \sum_{i=1}^N \lambda_i \hat{\lambda}_i \hat{\lambda}_i^T \begin{pmatrix} \lambda_1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \lambda_2 & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & \lambda_N \end{pmatrix}$$

Traza

$$Tr(A) = \sum_{i=1}^N A_{ii}$$

## Norma de Frobenius

$$\|A\|_F = \sqrt{\sum_{i=1}^N \sum_{j=1}^M |A_{ij}|^2} = \sqrt{Tr(A^\dagger A)}$$

# Matrices

#MATRICES

## Matriz inversa

$$A^{-1}A = AA^{-1} = \mathbb{I}$$
$$(AB)^{-1} = B^{-1}A^{-1}$$

## Matriz Unitaria

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

## Matrices de Pauli

$$\sigma_X = \sigma_1 = \begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix},$$
$$\sigma_Y = \sigma_2 = \begin{pmatrix} 0 & -i \\ i & 0 \end{pmatrix}, \quad [\sigma_i, \sigma_j] = 2i\epsilon_{ijk}\sigma_k$$
$$\sigma_Z = \sigma_3 = \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & -1 \end{pmatrix}. \quad \{\sigma_i, \sigma_j\} = 2\delta_{ij}\mathbb{I}$$
$$\sigma_X^2 = \sigma_Y^2 = \sigma_Z^2 = \mathbb{I}$$

## Matriz Hermítica

$$A = A^\dagger$$

$$A = \sum_{i=1}^3 c_i \sigma_i + c_0 \mathbb{I}, \quad c_i \in \mathbb{R}$$



## 3-tensor

$$T = \sum_{i,j,k} T_{ijk} \hat{b}_i \hat{b}_j \hat{b}_k$$

## n-tensor

$$T = \sum_{i_1, i_2, \dots, i_n} T_{i_1 i_2 \dots i_n} \hat{b}_{i_1} \hat{b}_{i_2} \dots \hat{b}_{i_n}$$

## Contracción de dos tensores

$$E = \sum_{i_1 i_2 \dots i_{n-q}, j_1 j_2 \dots j_{m-q}} E_{i_1 i_2 \dots i_{n-q}, j_1 j_2 \dots j_{m-q}} \hat{b}_{i_1} \hat{b}_{i_2} \dots \hat{b}_{i_{n-q}} \hat{b}_{j_1} \hat{b}_{j_2} \dots \hat{b}_{j_{m-q}}$$

$$E_{i_1 i_2 \dots i_{n-q}, j_1 j_2 \dots j_{m-q}} = \sum_{k_1 k_2 \dots k_q} T_{i_1 i_2 \dots i_{n-q}, k_1 k_2 \dots k_q} R_{j_1 j_2 \dots j_{m-q}, k_1 k_2 \dots k_q}$$

#>/<>

**HACK**

**A BOSS**

# ¡Gracias!

¿Alguna pregunta?

alejandro.mata.ali@gmail.com

hackaboss.com

**SÍGUENOS EN REDES SOCIALES**

**@HACKABOSS\_**

