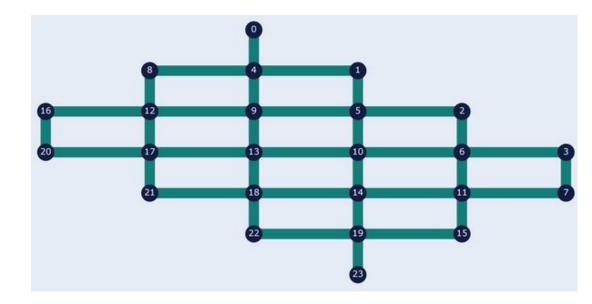




Un problème d'optimisation sur un ordinateur quantique

Façons la plus simple :

 Recréer le graphe sur la puce à l'aide d'un Hamiltonien, basé sur le modèle d'Ising.





QUBO: Quadratic Unconstrained Binary Optimization

Définition du problème :

$$\min x^T Q x$$

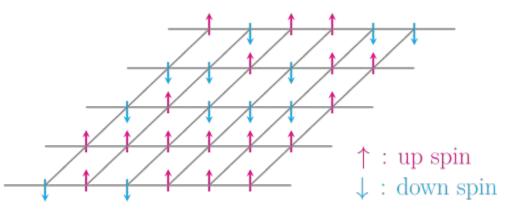
$$x^{T}Qx = \sum_{i=1}^{n} Q_{ii}x_{i} + \sum_{i < j} (Q_{ij} + Q_{ji})x_{i}x_{j}$$

$$x_{i} \in \{0, 1\}^{n}$$



Modèle d'ising

Le modèle d'Ising décrit un système de **spins** (valeurs ±1) placés sur un réseau (généralement une grille 1D, 2D ou 3D), interagissant entre eux et avec un champ magnétique externe.



$$H = -\sum_{\langle i,j\rangle} J_{ij} s_i s_j - \sum_i h_i s_i \qquad s_i \in \{-1,1\}^n$$

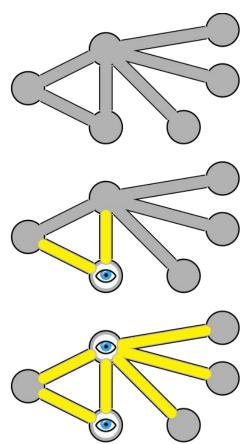


Un problème d'optimisation : Vertex Cover

Soit G=(V,E), un graphe non orienté, où V est l'ensemble des sommets et E l'ensemble des arêtes.

Un vertex cover est un sous-ensemble de sommets C⊆V tel que chaque arête de E a au moins un de ses extrémités dans C.

Autrement dit, pour toute arête (u,v)∈E, au moins un des deux sommets u ou v doit appartenir à C.



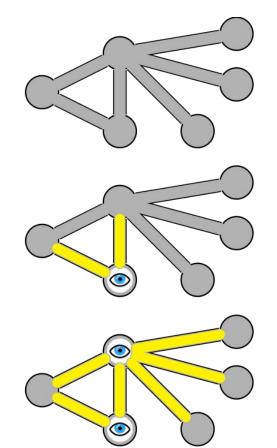


Un problème d'optimisation : Vertex Cover

En programmation linéaire on peut définir le problème comme :

Sujet à

$$x_u + x_v \ge 1 \forall (u, v) \in E$$





Transformer les contraintes en pénalités

Les contraintes de programmation linéaire doivent être changer en pénalité pour devenir un QUBO

Pour ce faire voici quelques contraintes et leurs

équivalences:

Classical Constraint	Equivalent Penalty
$x+y \le 1$	P(xy)
$x+y\geq 1$	P(1-x-y+xy)
x+y=1	P(1-x-y+2xy)
$x \le y$	P(x-xy)
$x_1 + x_2 + x_3 \le 1$	$P(x_1x_2 + x_1x_3 + x_2x_3)$
x = y	P(x+y-2xy)

Table of a few Known constraint/penalty pairs



Transformer Vertex Cover en QUBO

minimiser $\sum_{i \in V} x_i$

Sujet à

$$x_u + x_v \ge 1 \forall (u, v) \in E$$

Classical Constraint	Equivalent Penalty
$x+y \le 1$	P(xy)
$x+y \ge 1$	P(1-x-y+xy)
x+y=1	P(1-x-y+2xy)
$x \le y$	P(x-xy)
$x_1 + x_2 + x_3 \le 1$	$P(x_1x_2 + x_1x_3 + x_2x_3)$
x = y	P(x+y-2xy)

Table of a few Known constraint/penalty pairs

Donc:

Minimiser
$$y = \sum_{i \in V} x_i + P(\sum_{i \in E} 1 - x_i - x_j + x_i x_j)$$



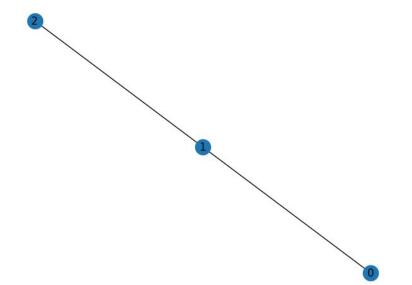
Transformer un QUBO en modèle d'Ising

- 1. Les constantes ne sont pas prisent en compte
- 2. Nous devons transformer nos variables binaires en {-1,1}
- 3. Nous avons notre modèle d'Ising et donc un Hamiltonien

$$x_i = \frac{1 + s_i}{2}$$

CQ

Transformer un QUBO en modèle d'Ising



Minimiser $y = \sum_{j \in V} x_j$ + $P(\sum_{i \in E} 1 - x_i - x_j + x_i x_j)$

Minimiser
$$x_0 + x_1 + x_2 + P(1 - x_0 - x_1 + x_0 x_1) + P(1 - x_1 - x_2 + x_1 x_2)$$

= $(1 - P)x_0 + (1 - 2P)x_1 + (1 - P)x_2 + Px_0 x_1 + Px_1 x_2 + 2P$

Transformer un QUBO en modèle d'Ising

Maintenant transformons le en modèle d'Ising :

Minimiser
$$x_0 + x_1 + x_2 + P(1 - x_0 - x_1 + x_0 x_1) + P(1 - x_1 - x_2 + x_1 x_2)$$

 $= (1 - P)x_0 + (1 - 2P)x_1 + (1 - P)x_2 + Px_0x_1 + Px_1x_2 + 2P$

 $H(s) = \frac{4 - P}{4} s_0 + \frac{1}{2} s_1 + \frac{4 - P}{4} s_2 + \frac{P}{4} s_0 s_1 + \frac{P}{4} s_1 s_2 + \frac{3 + 2P}{2}$

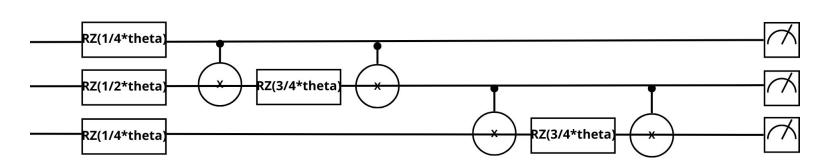
 $H(s) = \frac{4 - P}{4}s_0 + \frac{1}{2}s_1 + \frac{4 - P}{4}s_2 + \frac{P}{4}s_0s_1 + \frac{P}{4}s_1s_2$



Encodons notre problème sur un ordinateur quantique

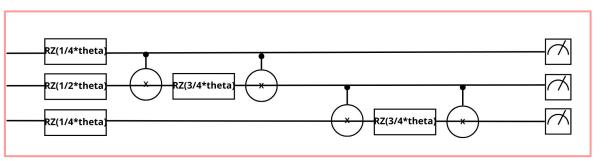
$$H(s) = \frac{4 - P}{4}s_0 + \frac{1}{2}s_1 + \frac{4 - P}{4}s_2 + \frac{P}{4}s_0s_1 + \frac{P}{4}s_1s_2$$

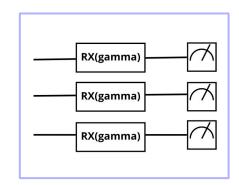
Pour un p = 3



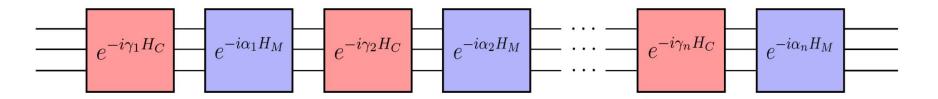


Comment utiliser cet Hamiltonien?



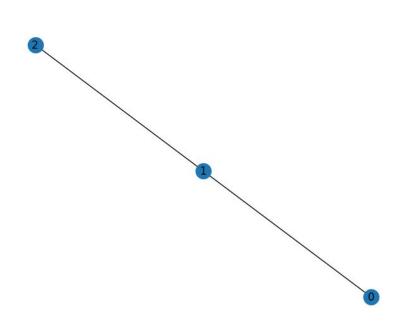


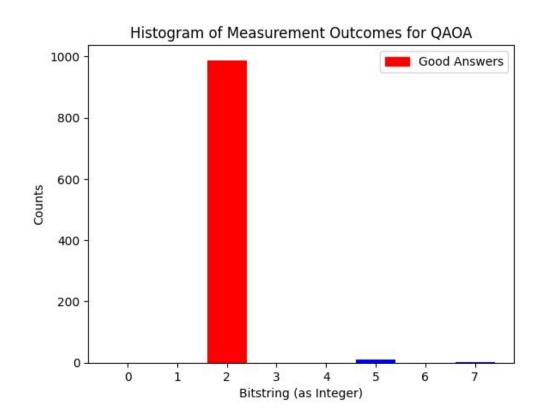
QAOA:





QAOA





Questions?

quantique@calculquebec.ca

