Algoritmo de Grover

Reyes Granados Naomi Itzel.

Definición del Problema

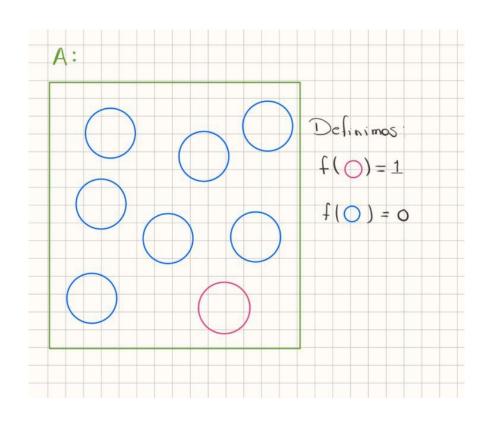
Dado un conjunto, llamamos tarea de búsqueda al encontrar un elemento específico. Cualquier tarea de búsqueda se puede expresar con una función f(x) tal que si x es el elemento buscado entonces f(x)=1, en otro caso f(x)=0.

Definición del Problema

Así el problema general se reduce a dado un conjunto *A* y una función de búsqueda:

 $f: A \rightarrow \{0,1\}$

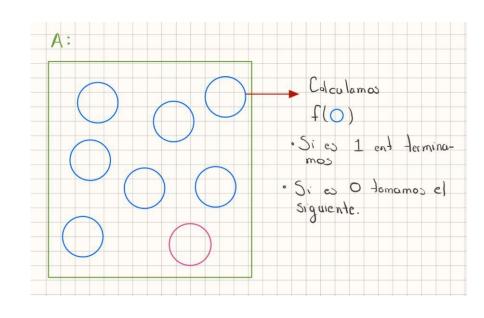
Encontrar el valor x en A tal que f(x)=1.



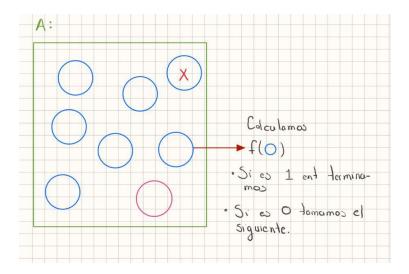
Dado un conjunto A y una función f, cómo se resolvería de manera clásica?

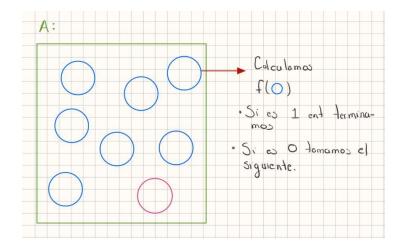
Para cada uno de los elementos de nuestro conjunto evaluamos f si nos da 1 ya terminamos; si nos da 0 probamos con otro.

Para cada uno de los elementos de nuestro conjunto evaluamos f si nos da f ya terminamos; si nos da f probamos con otro.



Para cada uno de los elementos de nuestro conjunto evaluamos f si nos da 1 ya terminamos; si nos da 0 probamos con otro.





Qué complejidad tiene el algoritmo?

Qué complejidad tiene el algoritmo? Lineal, *O(n)*

Para entrar ya en la solución cuántica primero vamos a recordar algunas definiciones.

Para dos estados cuales quiera, $|\phi\rangle$, $|\theta\rangle$, decimos que son perpendiculares si

Para dos estados cuales quiera, $|\phi\rangle, |\theta\rangle$, decimos que son perpendiculares si

$$\langle \phi || \theta \rangle = 0$$

Para dos estados cuales quiera, $|\phi\rangle$, $|\theta\rangle$, decimos que son perpendiculares si

$$\langle \phi || \theta \rangle = 0$$

Si más aún, si $|\phi\rangle$, $|\theta\rangle$ son estados base entonces solo tenemos dos opciones:

- 1. $\operatorname{Si}\langle\phi||\theta\rangle = 0$ entonces
- 2. Si $\langle \phi || \theta \rangle = 1$ entonces

Para dos estados cuales quiera, $|\phi\rangle$, $|\theta\rangle$, decimos que son perpendiculares si

$$\langle \phi || \theta \rangle = 0$$

Si más aún, si $|\phi\rangle$, $|\theta\rangle$ son estados base entonces solo tenemos dos opciones:

- 1. $\operatorname{Si}\langle\phi||\theta\rangle = 0$ entonces $|\phi\rangle \neq |\theta\rangle$
- 2. Si $\langle \phi || \theta \rangle = 1$ entonces

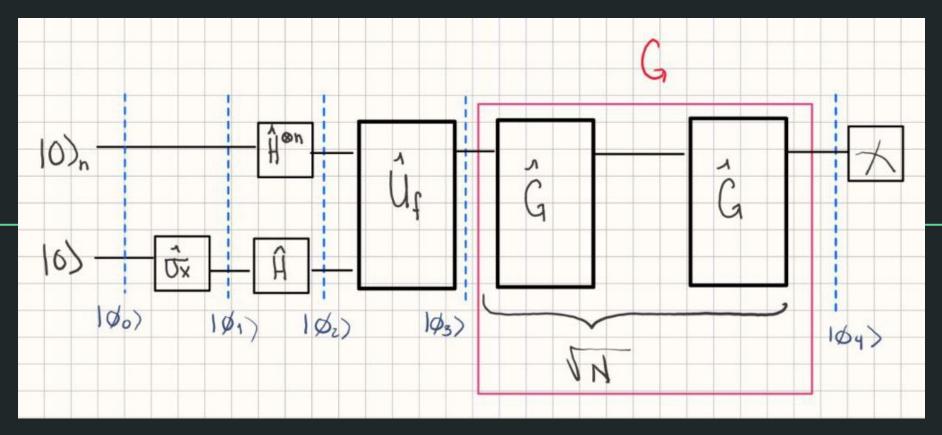
Para dos estados cuales quiera, $|\phi\rangle$, $|\theta\rangle$, decimos que son perpendiculares si

$$\langle \phi || \theta \rangle = 0$$

Si más aún, si $|\phi\rangle$, $|\theta\rangle$ son estados base entonces solo tenemos dos opciones:

- 1. $\operatorname{Si}\langle\phi||\theta\rangle = 0$ entonces $|\phi\rangle \neq |\theta\rangle$
- 2. Si $\langle \phi || \theta \rangle = 1$ entonces $|\phi \rangle = |\theta \rangle$

Sea $f: \{0,1\}^n \rightarrow \{0,1\}$, tal que para algún valor x en $\{0,1\}^n$ f(x)=1. La meta es encontrar a dicho x.



Vamos a ir viendo como evoluciona nuestro estado a través del circuito.

Vamos a ir viendo como evoluciona nuestro estado a través del circuito.

$$|\phi_1\rangle = |0\rangle^{\otimes n} \otimes |1\rangle$$

Vamos a ir viendo como evoluciona nuestro estado a través del circuito.

$$|\phi_1\rangle = |0\rangle^{\otimes n} \otimes |1\rangle$$

$$|\phi_2\rangle = (H^{\otimes(n+1)})|\phi_1\rangle = \frac{1}{\sqrt{2^n}}\sum_{z\in\{0,1\}^n}|\bar{z}\rangle|-\rangle = |s\rangle|-\rangle$$

Vamos a ir viendo como evoluciona nuestro estado a través del circuito.

$$|\phi_1\rangle = |0\rangle^{\otimes n} \otimes |1\rangle$$
$$|\phi_2\rangle = (H^{\otimes (n+1)})|\phi_1\rangle = \frac{1}{\sqrt{2^n}} \sum_{z \in \{0,1\}^n} |\bar{z}\rangle|-\rangle = |s\rangle|-\rangle$$

Sabemos que en $|s\rangle$ está el estado tal que valua a f(x) en 1, digamos sin perdida de generalidad que dicho estado es $|w\rangle$. Definamos al estado $|s'\rangle$ como,

$$|s'\rangle = \frac{1}{\sqrt{2^n - 1}} \sum_{j \neq w} |j\rangle$$

Sea $N=2^n$, entonces podemos reescribir al estado $|s\rangle$ en función de $|s'\rangle$ y $|w\rangle$:

$$|s\rangle = |w\rangle + |s'\rangle$$

Sea $N=2^n$, entonces podemos reescribir al estado $|s\rangle$ en función de $|s'\rangle$ y $|w\rangle$:

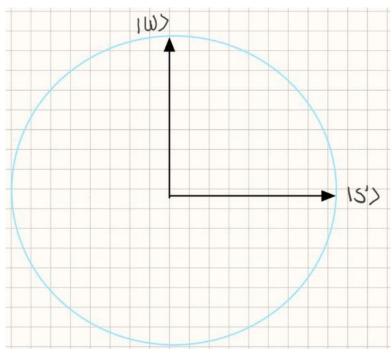
$$|s\rangle = \frac{1}{N}|w\rangle + \frac{\sqrt{N-1}}{\sqrt{N}}|s'\rangle$$

obs. Qué pasa con $\langle w||s'\rangle$? y por tanto estos estados son

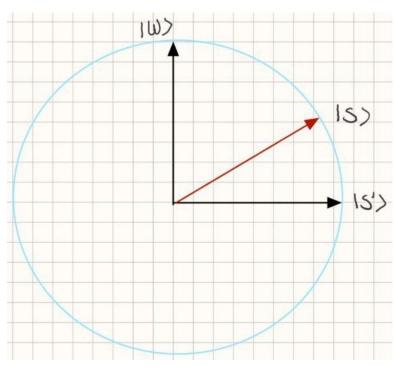
obs. Qué pasa con $\langle w||s'\rangle$? Es cero y por tanto estos estados son

obs. Qué pasa con $\langle w||s'\rangle$? Es cero y por tanto estos estados son perpendiculares.

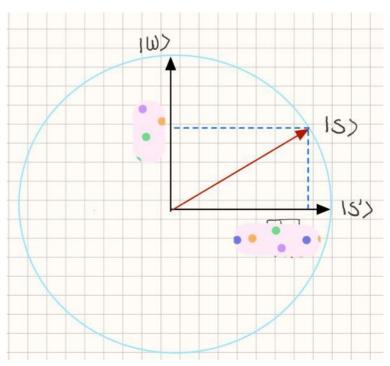
obs. Qué pasa con $\langle w||s'\rangle$? Es cero y por tanto estos estados son perpendiculares.



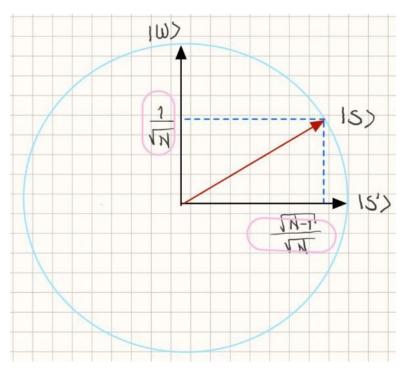
Podemos ver representado así a nuestro estado |s>:



Podemos ver representado así a nuestro estado ls>:



Podemos ver representado así a nuestro estado ls>:



Vamos a ir viendo como evoluciona nuestro estado a través del circuito.

$$|\phi_1\rangle = |0\rangle^{\otimes n} \otimes |1\rangle$$

$$|\phi_2\rangle = (H^{\otimes (n+1)})|\phi_1\rangle = \frac{1}{\sqrt{2^n}} \sum_{z \in \{0,1\}^n} |\bar{z}\rangle|-\rangle = |s\rangle|-\rangle$$

$$\operatorname{Con} |s\rangle = \frac{1}{N} |w\rangle + \frac{\sqrt{N-1}}{\sqrt{N}} |s'\rangle$$

 $|\phi_3\rangle = U_f |\phi_2\rangle = U_f |s\rangle |-\rangle = \frac{1}{N} U_f |w\rangle |-\rangle + \frac{\sqrt{N-1}}{\sqrt{N}} U_f |s'\rangle |-\rangle$

$$|\phi_3\rangle = U_f |\phi_2\rangle = U_f |s\rangle |-\rangle = \frac{1}{N} U_f |w\rangle |-\rangle + \frac{\sqrt{N-1}}{\sqrt{N}} U_f |s'\rangle |-\rangle$$

Aplicando Kickback

$$|\phi_3\rangle = \frac{1}{\sqrt{2^n}} \sum_{z \in \{0,1\}^n} (-1)^{f(\bar{z})} |\bar{z}\rangle |-\rangle$$

$$|\phi_3\rangle = U_f |\phi_2\rangle = U_f |s\rangle |-\rangle = \frac{1}{N} U_f |w\rangle |-\rangle + \frac{\sqrt{N-1}}{\sqrt{N}} U_f |s'\rangle |-\rangle$$

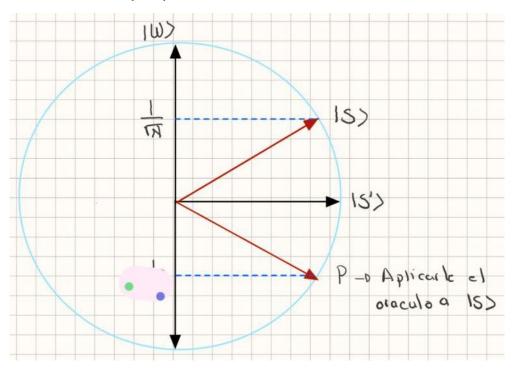
Aplicando Kickback

$$|\phi_3\rangle = \frac{1}{\sqrt{2^n}} \sum_{z \in \{0,1\}^n} (-1)^{f(\bar{z})} |\bar{z}\rangle |-\rangle$$

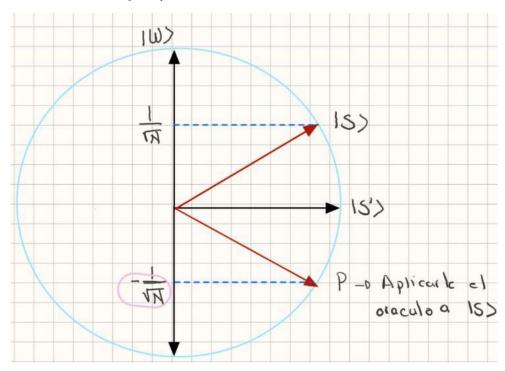
Recordamos que el único estado donde f es 1 es cuando $\bar{z}=w,$ así

$$|\phi_3\rangle = -\frac{1}{N}|w\rangle|-\rangle + \frac{\sqrt{N-1}}{\sqrt{N}}|s'\rangle|-\rangle$$

Así a nuestro estado $|\phi 3\rangle$ se visualiza como:



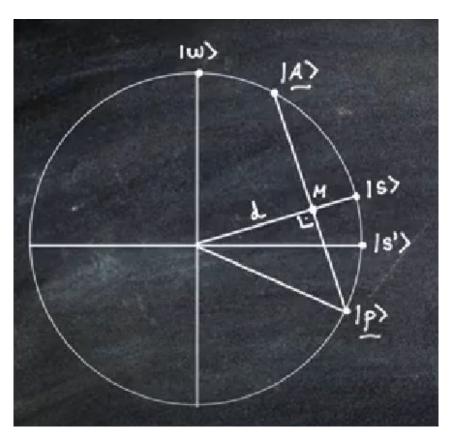
Así a nuestro estado $|\phi 3\rangle$ se visualiza como:

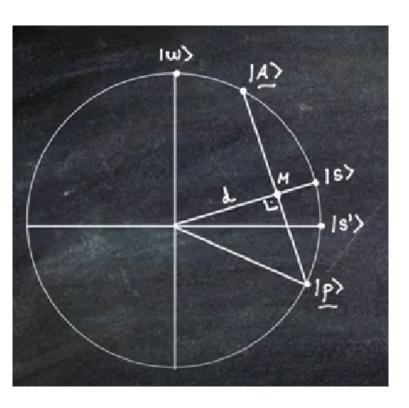


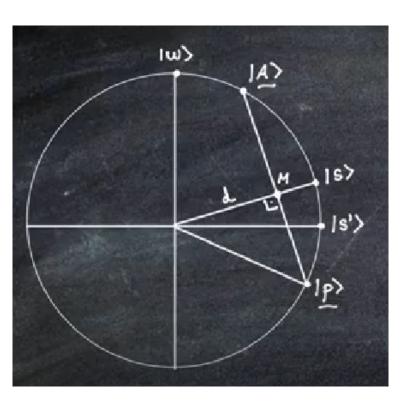
Vamos a definir la compuerta G como:

$$2|s\rangle\langle s|-I$$

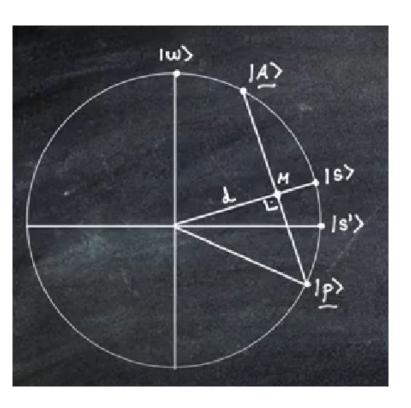
Lo que hará está compuerta es aplicar simetría para el estado $|P\rangle$ sobre el estado $|s\rangle$, de tal forma que la probabilidad de medir $|w\rangle$ aumente.



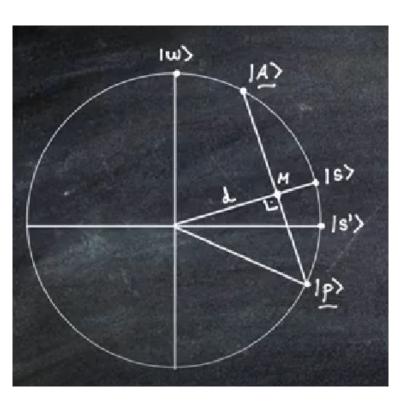




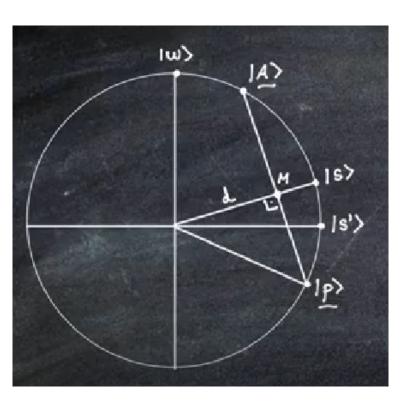
$$M =$$



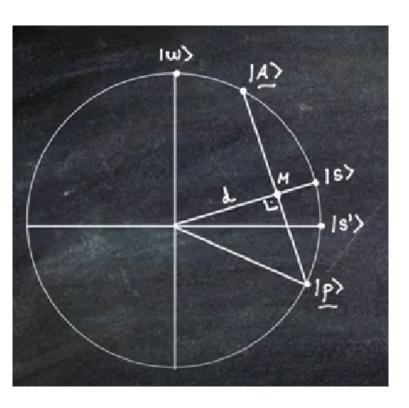
$$M=d|s
angle$$



$$M = d|s\rangle$$
 $pM = 0$



$$M=d|s
angle \ par{M}=d|s
angle -|p
angle$$

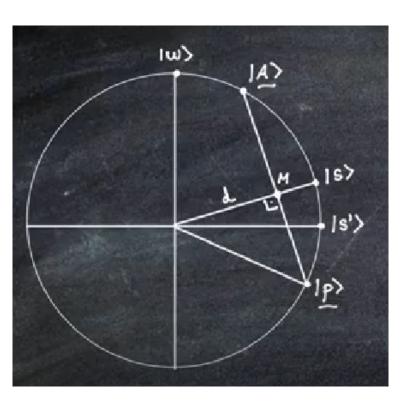


Notemos que $|A\rangle = M + p\bar{M}$

$$M = d|s\rangle p\bar{M} = d|s\rangle - |p\rangle$$

Notamos que $p\bar{M}$ es perpendicular a $|s\rangle$ por tanto.

$$\langle s||(d|s\rangle - |p\rangle)\rangle =$$

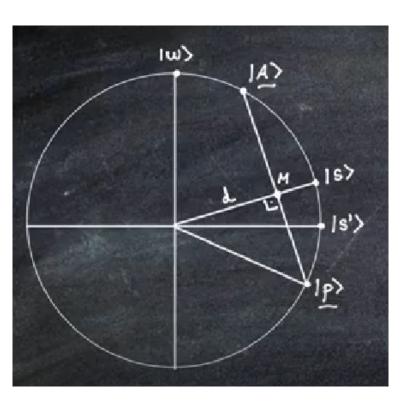


Notemos que $|A\rangle = M + p\bar{M}$

$$M = d|s\rangle p\bar{M} = d|s\rangle - |p\rangle$$

Notamos que $p\overline{M}$ es perpendicular a $|s\rangle$ por tanto.

$$\langle s||(d|s\rangle - |p\rangle)\rangle = 0$$



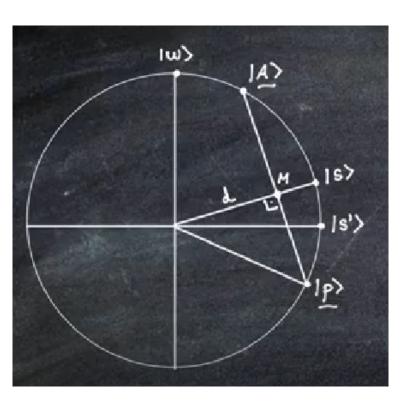
Notemos que $|A\rangle = M + p\bar{M}$

$$M = d|s\rangle \ p \bar{M} = d|s\rangle - |p\rangle$$

Notamos que $p\bar{M}$ es perpendicular a $|s\rangle$ por tanto.

$$\langle s||(d|s\rangle - |p\rangle)\rangle = 0$$

Despejando tenemos d =



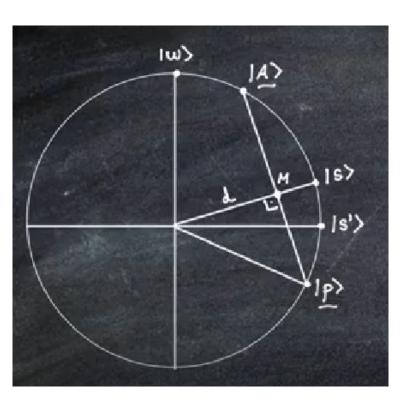
Notemos que $|A\rangle = M + p\bar{M}$

$$M = d|s\rangle \ p \bar{M} = d|s\rangle - |p\rangle$$

Notamos que $p\bar{M}$ es perpendicular a $|s\rangle$ por tanto.

$$\langle s||(d|s\rangle - |p\rangle)\rangle = 0$$

Despejando tenemos $d = \langle s || p \rangle$



Notemos que $|A\rangle = M + p\bar{M}$

$$M = d|s\rangle$$

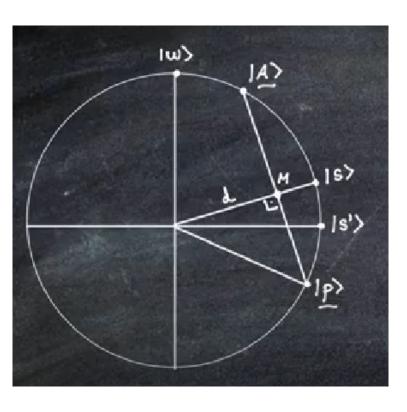
 $p\bar{M} = d|s\rangle - |p\rangle$

Notamos que $p\overline{M}$ es perpendicular a $|s\rangle$ por tanto.

$$\langle s||(d|s\rangle - |p\rangle)\rangle = 0$$

Despejando tenemos $d = \langle s||p\rangle$ Sustituyendo en M tenemos,

$$M = |s\rangle\langle s||p\rangle$$



Notemos que $|A\rangle = M + p\bar{M}$

$$M = d|s\rangle$$

 $p\bar{M} = d|s\rangle - |p\rangle$

Notamos que $p\overline{M}$ es perpendicular a $|s\rangle$ por tanto.

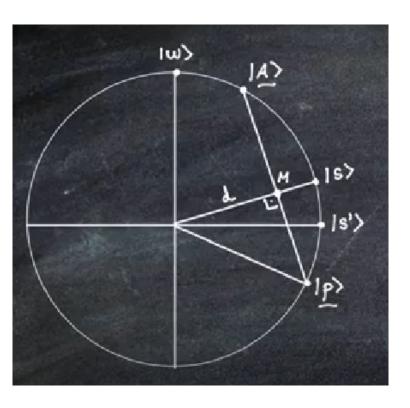
$$\langle s||(d|s\rangle - |p\rangle)\rangle = 0$$

Despejando tenemos $d = \langle s||p\rangle$ Sustituyendo en M tenemos,

$$M = |s\rangle\langle s||p\rangle$$

Sustituyendo en $p\bar{M}$ tenemos,

$$p\bar{M} = |s\rangle\langle s||p\rangle - |p\rangle$$



Notemos que $|A\rangle = M + p\bar{M}$

$$M = d|s\rangle$$

 $pM = d|s\rangle - |p\rangle$

Notamos que $p\overline{M}$ es perpendicular a $|s\rangle$ por tanto.

$$\langle s||(d|s\rangle - |p\rangle)\rangle = 0$$

Despejando tenemos $d = \langle s||p\rangle$ Sustituyendo en M tenemos,

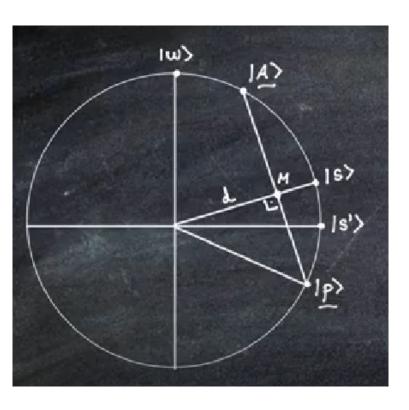
$$M = |s\rangle\langle s||p\rangle$$

Sustituyendo en $p\bar{M}$ tenemos,

$$p\bar{M} = |s\rangle\langle s||p\rangle - |p\rangle$$

Finalmete obtenemos que,

$$|A\rangle = M + p \bar{M} =$$



Notemos que $|A\rangle = M + p\bar{M}$

$$M = d|s\rangle$$

 $p\bar{M} = d|s\rangle - |p\rangle$

Notamos que $p\overline{M}$ es perpendicular a $|s\rangle$ por tanto.

$$\langle s||(d|s\rangle - |p\rangle)\rangle = 0$$

Despejando tenemos $d = \langle s||p\rangle$ Sustituyendo en M tenemos,

$$M = |s\rangle\langle s||p\rangle$$

Sustituyendo en $p\bar{M}$ tenemos,

$$p\bar{M} = |s\rangle\langle s||p\rangle - |p\rangle$$

Finalmete obtenemos que,

$$|A\rangle = M + p\bar{M} = 2|s\rangle\langle s||p\rangle - |p\rangle = (2|s\rangle\langle s|-I)|p\rangle$$

Cual es la utilidad de esta compuerta en el algoritmo?

Por qué se necesitan raíz de n iteraciones?

https://www.youtube.com/watch?v=2UzmFiei9h0&list=PLhYoqmlacCv-6t6gCJluE80 k8my9y1K_u&index=5