چگونه می توان ساختار مولد و تفکیک کننده را کوانتمی کرد؟ بخشی از پروژه پایانی محاسبات کوانتمی ترم 4031

نام: كسرى فولادى (گروه تك نفره)، شماره دانشجويي: 402442297

در این خلاصه نویسی از مقاله QGAN به توضیح اینکه چگونه می توان اجرای یک GAN را با استفاده از کامپیوتر کوانتمی پیاده سازی کرد می پردازیم در ابتدا خود GAN ها را توصیف می کنیم یک شبکه مولد تخاصمی متشکل از یک مولد و یک تفکیک کننده می باشد که مولد سعی می کند نمونه هایی بساز د که مشابه نمونه های حقیقی از دیتاست R باشد و هدف تفکیک کننده این است که نمونه های جعلی را از نمونه های واقعی شناسایی کند (برای مثال در مخزن پروژه

یک GAN کلاسیک و یک QGAN ترکیبی از کوانتمی و کلاسیک پیاده سازی شده است). حالا اگر بخواهیم این ساختار این ها را کوانتمی کنیم می توانیم فرض کنیم که مولد (G) و دیتاست (R) مدار های کوانتمی پارامتری هستند که یک ورودی میگیرند و یک خروجی برحسب یک توضیع احتمالاتی می دهند و تفکیک کننده یک نمونه را ورودی می گیرد و یکی از دو خروجی زیر را می دهد.

 $|real\rangle, |fake\rangle$

برای ساختار G فرض کنیم علاوه بر پارامتری که دریافت می کند یک برچسب لامبدا و یک بردار اضافی زد دریافت می کند و یک ماتریس چگالی مانند زیر خروجي مي دهد. $|z\rangle, |\lambda\rangle$

برای ساختار R فرض کنیم علاوه بر پارامتری که دریافت می کند یک برچسب لامبدا کند و یک ماتریس چگالی مانند زیر خروجی می دهد.

 $|\lambda\rangle$ $R(|\lambda\rangle) = \rho_{\lambda}^{R}$

G علاوه بر پارامتر تتای جی که دریافت می کند یک برچسب لامبدا و یک بردار اضافی زد دریافت می کند و یک ماتریس چگالی مانند زیر خروجی می دهد، بردار نویز z می تواند دو نقش متفاوت بازی کند، یکی اینکه بی نظمی مطلوبی را درون نمونه های ساخته شده به از ای یک برچسب ثابت لامبدا فراهم کند یکی هم اینکه اگر z در طول ترین کردن مدل ها کنترل کنیم می توانیم جزییاتی که لامبدا درون خود ندار د را به z بدهیم تا نمونه هایی واقع گرایانه و متنوع تر تولید کنیم در این روش خصوصياتي از نمونه ها كه داخل برچسب لامبدا ثبت نشده اند را كنترل مي كنيم.

 $|z\rangle, |\lambda\rangle$ $G(\theta_G, |\lambda, z\rangle) = \rho_{\lambda}^G(\theta_G, |z\rangle)$

حالاً به مدار تفکیک کننده علاوه بر پارامتر اصلی اش هم یک کپی بدون تغییر از لامبدا (برای اینکه عملکرد مولد بیشتر وابسته به لامبدا شود) را می دهیم و

ماتریس چگالی ساخته شده از یکی از دو مدار R یا G را ورودی می گیرد و باید تصمصیم بگیرد که نمونه و اقعی هست یا نه $D(\theta_D, |\lambda\rangle, R(|\lambda\rangle))$

 $D(\theta_D, |\lambda\rangle, G(\theta_G, |\lambda, z\rangle))$

در این مسئله تفکیک کننده می خواهد خطا را به کمترین مقدار برساند و مولد می خواهد خطا را به بیشترین مقدار برساند و یک بهینه سازی تخاصمی داریم

همین برای همین ضابطه زیر و ضوابطی که مرتبت با شناسایی شدن نمونه جعلی و حقیقی هست می تواند مناسب باشد. $V(\theta_G, \theta_D) = \frac{1}{2} \Big(P(D(\theta_D, |\lambda\rangle, R(|\lambda\rangle)) = |real\rangle + P(D(\theta_D, |\lambda\rangle, G(\theta_G, |\lambda, z\rangle)) = |fake\rangle \Big) \Big)$

توابع محدب هستند نقاط بهینه شان مشابه است و فرقی در نتیجه نهایی حاصل نمی کند، با فرض اینکه تعدادی متناهی و قابل شمارش برچسب داریم می توان

توابع هزینه بر حسب پارامتر های اصلی مولد و تفکیک کننده را به صورت زیر نوشت:
$$V(\theta_G,\theta_D) = \frac{1}{\Lambda} \sum_{l=1}^{\Lambda} P\big(D\big(\theta_D,|\lambda\rangle,R(|\lambda\rangle)\big) = |real\rangle \ \cap \ D\big(\theta_D,|\lambda\rangle,G(\theta_G,|\lambda,z\rangle)\big) = |fake\rangle \big)$$

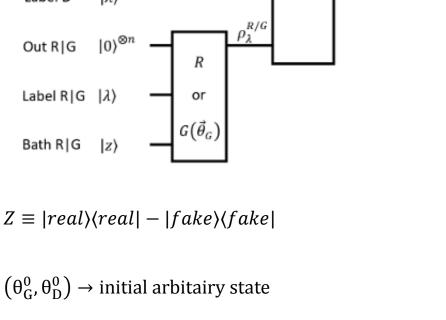
به روز رسانی بارامتر مربوط به خود بیشینه کند. $\min_{\theta_G} \max_{\theta_D} V(\theta_G, \theta_D)$ برای پیاده سازی مدار های مربوطه شکل کلی مدار به صورت زیر خواهد بود که رجیستر ها رو به شش بخش تقسیم می کنیم: OUT D که شامل یک کیوبیت است و اندازه گیری آن در نهایت خروجی تفکیک کننده را به ما نشان می دهد.

- Bath D که شامل تعدادی کیوبیت برای محاسبات درون تفکیک کننده است. Label D که حاوی برجسب است. ان کیوبیت که ماتریس چگالی ساخته شده توسط $\mathbf G$ یا $\mathbf R$ را در آن ذخیره می کنیم. Label RIG شامل برچسب است.
 - Bath R|G شامل بارامتر اضافی z است
- ساختار کلی مدار را می توانید در شکل زیرمی توانید مشاهده کنید، فرض کنید که R یه عملگر یونیتری خالص سازی شده (operator purified unitary) هست که یک حالت کوانتمی را به یک حالت کوانتمی دیگر می برد و $G(heta_G)$ هم همینطور در هر بار اموزش این شبکه مولد با به روز کردن پارامتر خودش

نمونه های ساختگی در دسته |fake| باشند.

Out D Bath D

سعی می کند به R نزدیکتر شود و $D(heta_D)$ هم سعی می کند که حالاتی که میگیرد را به دو دسته افراز کند به طوری که نمونه های واقعی در دسته $|real\rangle$ و



 $D(\vec{\theta}_D)$

ابتدا فرض کنید در حال ساخت یک نمونه یا به وسیله دیتاست یا به وسیله مولد هستیم برای هر دو یک عملگر یونیتری در نظر می گیریم(اس برابر تعداد رجیستر های بر جسب است).

کننده و یک ماتریس همانی به ابعاد مشخص شده (m بر ابر تعداد رجیستر هایی هست که به z مربوط هستند).

یس از اینکه نمونه به تفکیک کننده رسید عملگر تفکیک کننده را بر آن اعمال می کنیم:

در ابتدای أموزش مدل از یک وضعیت تصادفی و یا دلخواه مانند زیر شروع می کنیم.

و ابتدای هر مرحله آموزش حالت کلی مدار مطابق زیر خواهد بود:

 $U_G(\theta_G) = I^{\otimes (1+d+s)} \otimes G(\theta_G)$

حال بسته به اینکه کدام یک از بین مولد و دیتاست انتخاب شده باشند بعد از اعمال عملگر ها وضعیت به یکی از دو حالت اول یا دوم تغییر پیدا می کند.

حال نمونه ساخته شده وارد تفکیک کننده می شود عملگر مربوط به تفکیک کننده را نیز اینگونه تعریف می کنیم که برابر ضرب تانسوری ماتریس مربوط به تفکیک

 $U_D = D(\theta_D) \otimes I^{\otimes m}$

 $U_R = I^{\otimes (1+d+s)} \otimes R$

1. $\rho_{\lambda}^{DR}(\theta_D) = U_D(\theta_D) \rho_{\lambda}^R U_D(\theta_D)^t$

 $|G \text{ or } R\rangle = \sin(\phi) |0\rangle + \cos(\phi) |1\rangle$

در طول تمرین مدل ها برای جلو گیری از اینکه وجود یک الگو در برگزیدن مولد و یا دیتاست بایاسی ایجاد بکند از اندازه گیری یک سوپرپوزیشن مانند زیر استفاده می کنیم که برای مثال 0 نشان دهنده انتخاب کردن مولد و 1 نشان دهنده انتخاب کردن دیتاست می باشد (در مقاله از شانس انتخاب هر دو را برابر گذاشته

بنابر این ما می توانیم تابع هزینه را به این شکل حساب بکنیم، در ادامه روش گرادیان نزولی را برای به روز کردن پارامتر ها پیاده سازی خواهیم کرد.

و یا تفکیک کننده می باشد که در حالت کلی می تواند تابعی از k باشد، چالشی که پیش رو داریم محاسبه ی این گرادیان ها در مدار کوانتمی می باشد.

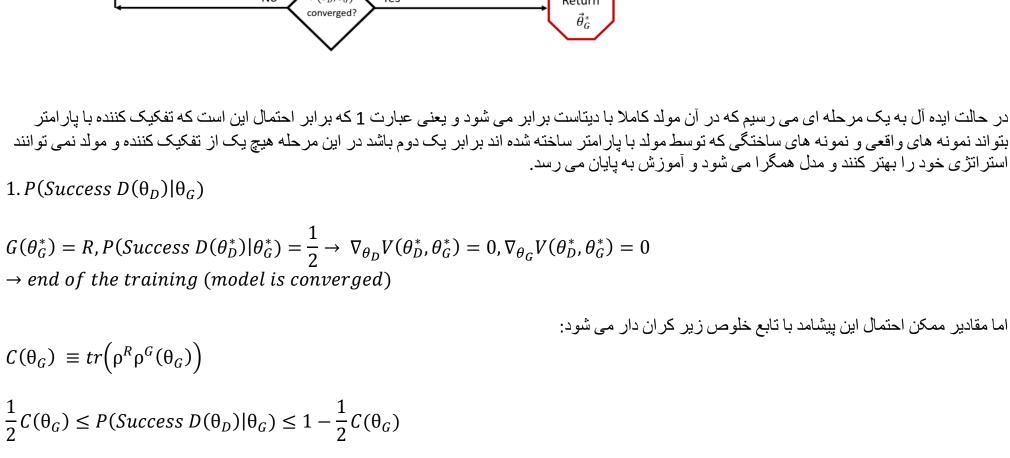
 $V(\theta_G, \theta_D) = \frac{1}{2} + \frac{1}{2\Lambda} \sum_{l=1}^{\Lambda} \left(\cos^2(\phi) \ tr\left(Z \rho_{\lambda}^{DR}(\theta_D) \right) - \sin^2(\phi) \ tr\left(Z \rho_{\lambda}^{DG}(\theta_D, \theta_G, z) \right) \right)$ $\left(G(\theta_G) \text{ and } R \text{ will chosen by a fair coin so } \phi = \frac{\pi}{4}\right) \rightarrow \min_{\theta_G} \max_{\theta_D} \frac{1}{2} + \frac{1}{4\Lambda} \sum_{i=1}^{\Lambda} tr\left(Z\left(\rho_{\lambda}^{DR}(\theta_D) - \rho_{\lambda}^{DG}(\theta_D, \theta_G, z)\right)\right)$

$$eta_D^{k+1} = eta_D^{k+1} + \chi_D^k \,
abla_D V ig(heta_D^k, heta_G^k ig)$$
 $eta_G^{k+1} = eta_G^{k+1} + \chi_G^k \,
abla_G V ig(heta_D^k, heta_G^k ig)$
در عکس زیر می توان رویه کلی آموزش ایجنت ها رو مشاهده کرد:

Heads

Update $(\vec{\theta}_D, \vec{\theta}_G)$

Source R



یک تبدیل خطی یونیتری که توسط یک بر دار متشکل از تعدادی متناهی عضو پار امتر شده را در نظر بگیرید: $U(\theta) \equiv U_N(\theta_N) \ U_{N-1}(\theta_{N-1}) \dots \ U_2(\theta_2) \ U_1(\theta_1)$

حال از آنجایی که گرادیان ها متناسب با خلوص ماتریس چگالی هستند می توان گرادیان ها را با روش های عددی تخمین زد که برای این امر لازم می شود نمونه های زیادی در اطراف پارامترهای مولد و تفکیک کننده داشته باشیم، ما از یک مدار کوانتمی دیگر علاوه بر این مدار برای بدست آوردن گرادیان ها

استفاده می کنیم و بعد از آن با توجه به دسترسی به گرادیان ها پارامتر هآی مدل را می توانیم در یک کامپیوتر کلاسیک به روز بکنیم.

نماد گذاری زیر را چون در محاسبات پیش رو استفاده می شود معرفی می کنم معادلش در مدار هم به تصویر کشیده شده:

که خود این تابع خلوص هم طبق طبیعت خود دیتاست کران دار می شود:

r min کوچک ترین مقدار ویژه ماتریس چگالی ذکر شده هست.

و همچنین طبق خواص ماتریس های یونیتری داریم:

مشابه زبر:

ر سانی یار امتر ها استفاده کنیم:

فرض کنید هر عضو توسط یک ماتریس همیلتونی به h ساخته شده پس عملگر ما در واقع برابر با عبارت زیر است که تمام این نتایج را منجر می شود $U_i(\theta_j) = e^{-\frac{l}{2}\theta_j h_j}, \qquad U_i^t(\theta_j) = e^{\frac{l}{2}\theta_j h_j}$

 $U_{k:l}^{t} \equiv U_{l}^{t}(\theta_{l}) U_{l+1}^{t}(\theta_{l+1}) \dots U_{k-1}^{t}(\theta_{k-1}) U_{k}^{t}(\theta_{k})$

 $\frac{\partial}{\partial \theta_j} U_j(\theta_j) = -\frac{i}{2} h_j U_j(\theta_j), \qquad \frac{\partial}{\partial \theta_j} U_j^t(\theta_j) = \frac{i}{2} h_j U_j^t(\theta_j)$

 $\frac{\partial}{\partial \theta_i} U(\theta) = -\frac{i}{2} U_{N:j+1} h_j U_{j:1}, \qquad \frac{\partial}{\partial \theta_i} U^t(\theta) = \frac{i}{2} U_{1:j}^t h_j U_{j+1:N}$

 $\langle P(\theta) \rangle = tr(\rho_0 U^t(\theta) P U(\theta))$ حال با استفاده از دانسته های مان می توانیم گرادیان امید ریاضی آبزروربل را به کمک مدار زیر حساب کنیم. (a) $\langle Z \rangle_{\text{Grad}} = \frac{\partial}{\partial \theta_i} \langle P(\vec{\theta}) \rangle$

 $\langle Z \rangle_{\text{Hess}} = \frac{\partial}{\partial \theta_k} \frac{\partial}{\partial \theta_i} \langle P(\vec{\theta}) \rangle$

اگر یک حالت اولیه بر ای کیوبیت ها تعریف بکنیم امید ریاضی آبزروربل برحسب تتا می شود:

H H W H Zبرگردیم به مسئله اصلی حالا که این ساختار چندلایه U را توانستیم گرادیان بگیریم می توانیم فرض کنیم که ساختار مولد و تفکیک کننده هم مشابه این ساختار است $D(\theta_D) = D_{N_D:1}(\theta_D), G(\theta_G) = G_{N_G:1}(\theta_G)$ بنابر این با این مدار می توانیم مولد و تفکیک کننده را بدین شکل پیاده کنیم و گرادیان ها رو هم می توانیم با پیدا کنیم و از یک کامپیوتر کلاسیک برای به روز (a) |0>

Out R|G R

 $|0\rangle$ Out D $|0\rangle^{\otimes d}$ Bath D $D_{j:1}$ $|\lambda\rangle$ Label D $|0\rangle^{\otimes n}$ Label R|G |λ) $G(\vec{\theta}_G)$ Bath R|G $|z\rangle$ (b) $\langle Z \rangle_{Grad}$ Grad $|0\rangle$ $|0\rangle$ Out D $|0\rangle^{\otimes d}$ Bath D $D(\vec{\theta}_D)$ Label D $|\lambda\rangle$ Out R|G| $|0\rangle^{\otimes n}$ h_j^G $G_{N_G:j+1}$ $G_{j:1}$ Label R|G |λ) Bath R|G|

در توابع هزینه در GAN ها مرسوم است که از توابع log-likehood استفاده شود اما در اینجا ساده تر است که از توابع خطی استفاده شود از آنجایی که هر دو

مولد تلاش می کند پارامتری را انتخاب کند که تابع هزینه که رابطه مستقیم با دقت تفکیک کننده دارد را کمینه کند و تفکیک کننده تلاش می کند این مقدار را با

Label D

 $\rho_{\lambda}^{0} = (|0\rangle\langle 0|)^{\otimes d+1} \otimes |\lambda\rangle\langle \lambda| \otimes (|0\rangle\langle 0|)^{\otimes n} \otimes |\lambda\rangle\langle \lambda| \otimes |z\rangle\langle z|$

1. $\rho_{\lambda}^{R} = U_{R} \rho_{\lambda}^{0}(0) U_{R}^{t}$ 2. $\rho_{\lambda}^{G}(\theta_{G}, |z\rangle) = U_{G}(\theta_{G}) \rho_{\lambda}^{0}(z) U_{G}(\theta_{G})^{t}$

2. $\rho_{\lambda}^{DG}(\theta_D, \theta_G, z) = U_D(\theta_D) \rho_{\lambda}^G(\theta_G, |z\rangle) U_D(\theta_D)^t$

در روش گرادیان نزولی بعد از مرحله k-ام پارامتر های تفکیک کننده و مولد را به شکل زیر آپدیت می کنیم (حرف کای یونانی نشان دهنده نرخ یادگیری مولد

Start

 $\left(ec{ heta}_{D}^{0},ec{ heta}_{G}^{0}
ight)$

 $r_{min} \le C(\theta_G) \le \operatorname{tr}((\rho^R)^2)$ $U_{k:l} \equiv U_k(\theta_k) \; U_{k-1}(\theta_{k-1}) \; ... \; U_{l+1}(\theta_{l+1}) \; U_l(\theta_l)$

(b)