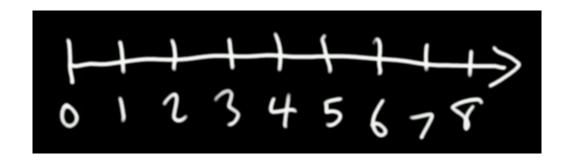
Complex Number & Quantum Fourier Transformation

https://youtu.be/i0kPyc99ZXA

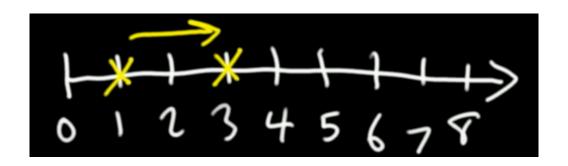
IT융합공학부 송경주

HANSUNG UNIVERSITY CryptoCraft LAB

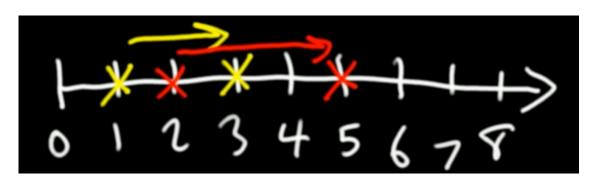
• 숫자를 한 라인으로 나타낼 수 있다.



• 라인에서 <mark>1+2</mark> 연산을 생각한다면 <mark>1 point</mark>에서 오른쪽으로 <mark>2 point</mark> 이동 한 거리를 나타낸 3이 된다.

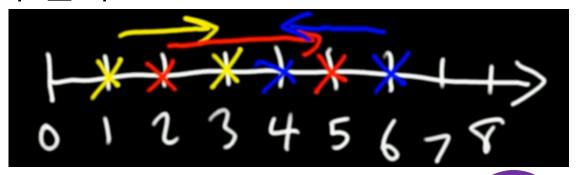


• 라인에서 <mark>2+3</mark> 연산을 생각한다면 <mark>2 point</mark>에서 오른쪽으로 <mark>3 point</mark> 이동 한 거리를 나타낸 5가 된다.

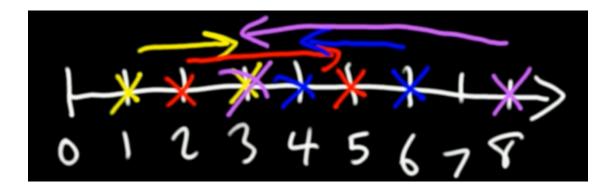


• 뺄셈은?

- 뺄셈은?
- 라인에서 6-2 연산을 생각한다면, <mark>6 point</mark>에서 **왼쪽**으로 <mark>2 point</mark> 이동한 거리를 나타낸 4가 된다.



• 라인에서 8-5 연산을 생각한다면, <mark>8 point</mark>에서 **왼쪽**으로 <mark>5 point</mark> 이동한 거리를 나타낸 3이 된다.



• 수직선 상에서 벗어난다면?

Ex)
$$5 - 8 = ?$$

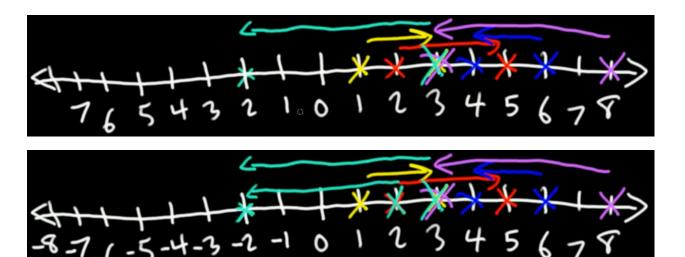
 $2 - 3 = ?$
 $3 - 5 = ?$

• 수직선 상에서 벗어난다면?

Ex)
$$5 - 8 = ?$$

 $2 - 3 = ?$
 $3 - 5 = ? \rightarrow 2 - 6 \rightarrow 1 - 7 \rightarrow 0 - 8$

• 0 아래에 수직선을 연장해서 표기! (0의 오른쪽 N과 왼쪽 N은 같은 것 이 아니므로 이를 구별하는 수단으로 "-" 사용)



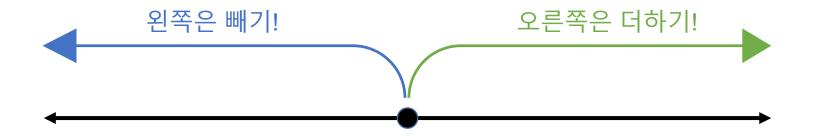
구분 불가능

구분 가능

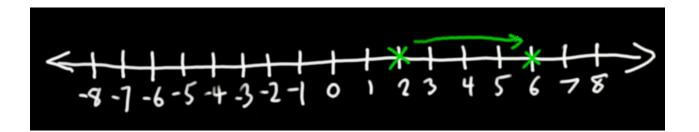
$$A + B = C$$

 $A - B = C$

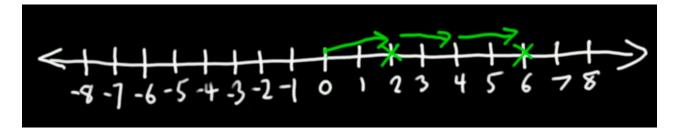
- 시작 포인트: A
- 움직이는 방향은: + (오른쪽), (왼쪽)
- 움직이는 크기: B
- 움직인 후 최종 위치 : C



- 곱셈은?
 - $2 \times 3 = 6$



이것은 단순히 연산 결과를 옮긴 것



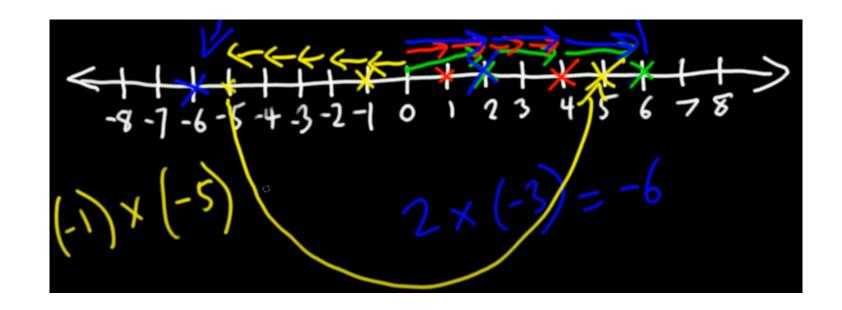
논리적으로 나타낸 원리

Zero point 에서 2point 자리로 이동하고, 이것을 3번 반복

• 곱셈은?

•
$$-1 \times (-5) = 5$$

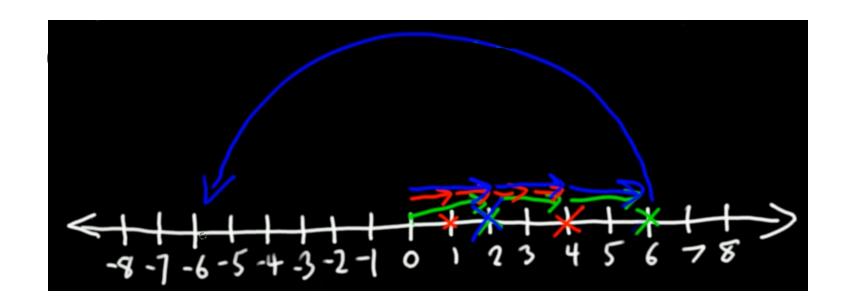
0을 중심으로 Rotation!



• 곱셈은?

•
$$2 \times (-3) = -6$$

0을 중심으로 Rotation!



지금까지 숫자들의 rotation은 180°로 진행됨
 → 그렇다면 180°보다 작은 rotation 으로 움직였을 때의 point는?

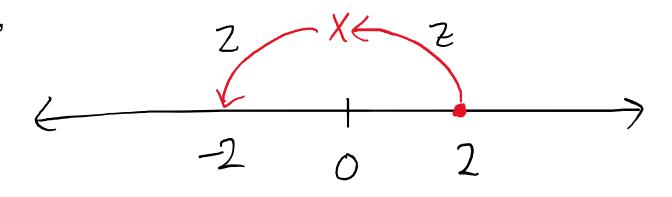
90°로 Rotation 하는 연산을 z라고 하면,

$$2 \times z \times z = -2$$

$$2z^{2} = -2$$

$$z^{2} = -1$$

$$\therefore z = \sqrt{-1}$$



지금까지 숫자들의 rotation은 180°로 진행됨
 → 그렇다면 180°보다 작은 rotation 으로 움직였을 때의 point는?

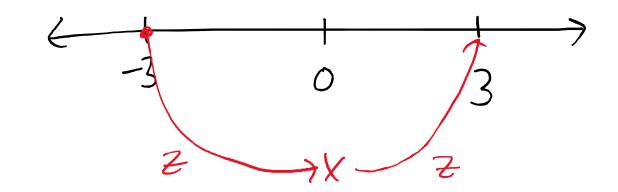
90°로 Rotation 하는 연산을 z라고 하면,

$$-3 \times z \times z = 3$$

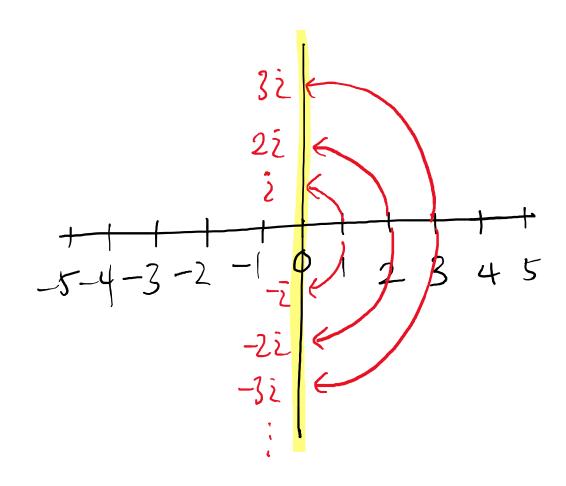
$$-3z^{2} = 3$$

$$-z^{2} = 1$$

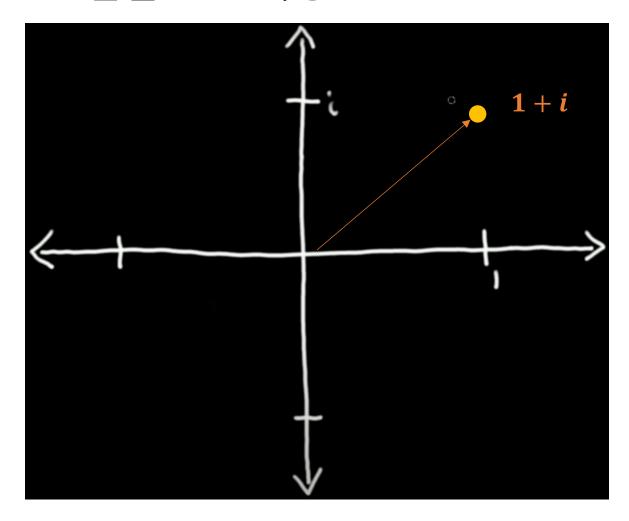
$$\therefore z = \sqrt{-1}$$



• 제곱근은 또 다른 수직선 상의 연장으로 나타낼 수 있음 $\rightarrow z = \sqrt{-1}$ 을 수학자들이 i로 정의하고 <mark>허수</mark>라고 명명함

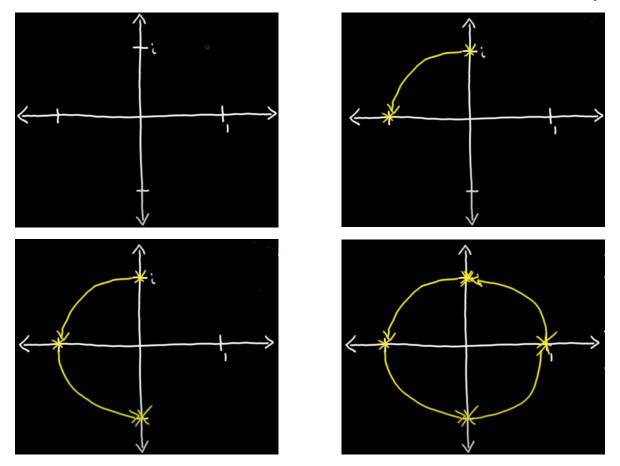


• Complex Number(복소수) = 실수부 + 허수부 수직선상에 없는 요소들을 표현 가능

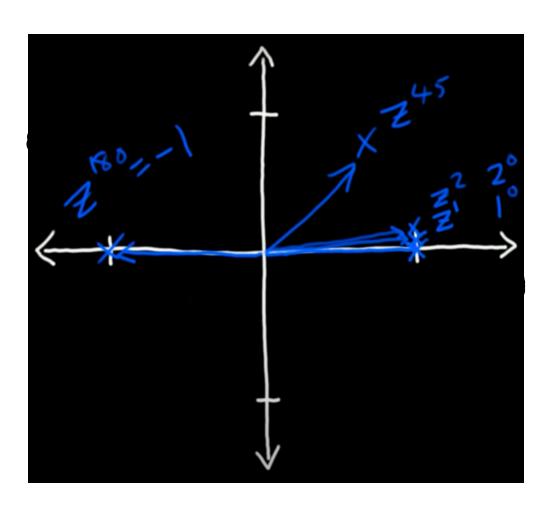


• 지수(Exponent)

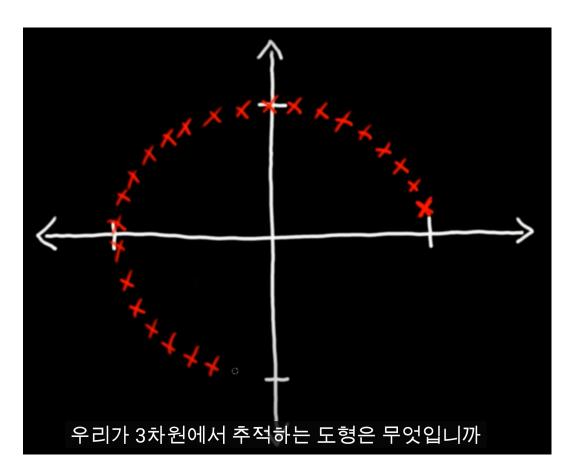
Ex) i 를 제곱하면 90° 씩 회전하여 결국 계속 원을 그리며 제자리로 돌아옴 $(i, i^2, i^3, i^4, i^5, \cdots)$



- 주기적 특성
 - $1 = z^0 = z^{360} = z^{720}$

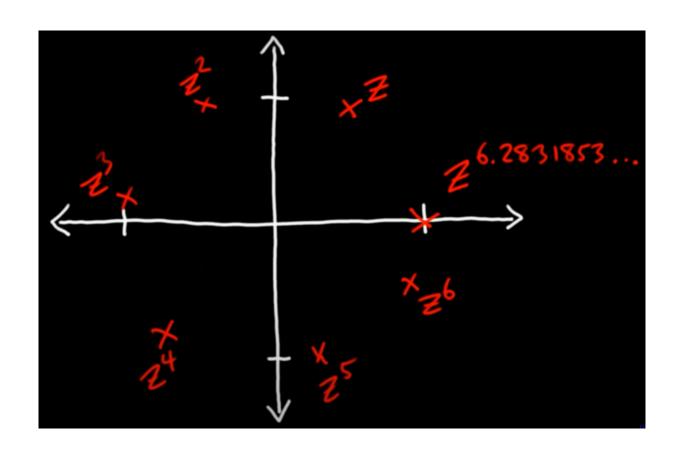


- 같은 크기의 각도로 시간에 따라 이동하면 실수, 허수 좌표평면은 같은 곳을 돌게 됨
 - → 시간 축이 3차원에 추가되었다고 생각하면 스프링 같은 모형으로 그려짐!

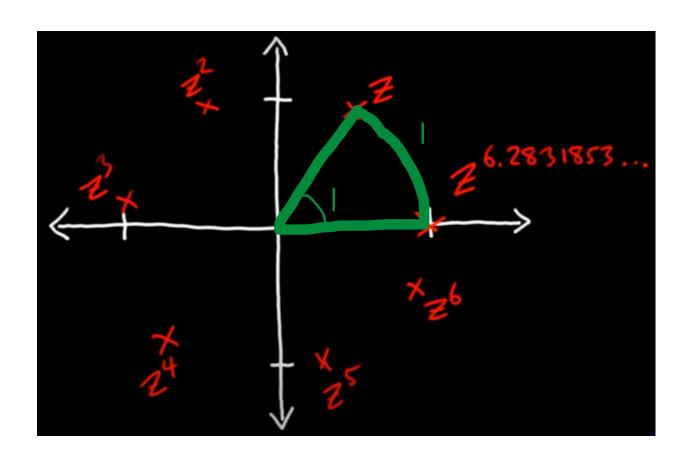


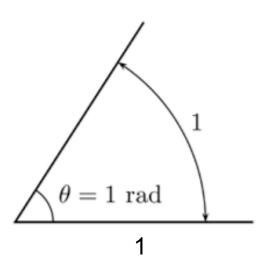


- 복잡한 지수승에서 사람들이 사용하는 기준 : $z = e^{i}$
- $6.2831853 \dots = \tau = 2\pi$
- $= e^{2\pi i} = 1$



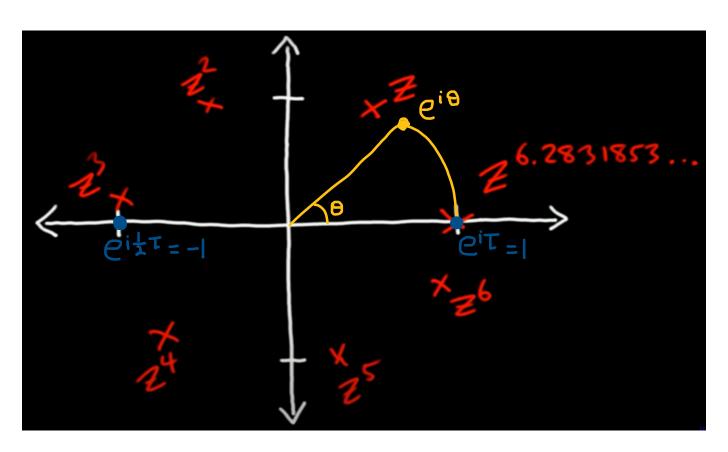
- Radian(라디안)
 - 다음 조건을 만족하는 z는 1라디안을 가짐
 - 1라디안 = 반지름 길이와 호의 길이가 1일 때의 각도





- θ 각도 만큼 이동 : $e^{i\theta}$
- $\tau(2\pi)$ 각도 만큼 이동 : $e^{i\tau} = 1$
- $\tau(\pi)$ 각도 만큼 이동 : $e^{i\frac{1}{2}\tau} = -1$

$$\therefore e^{\pi i} + 1 = 0$$

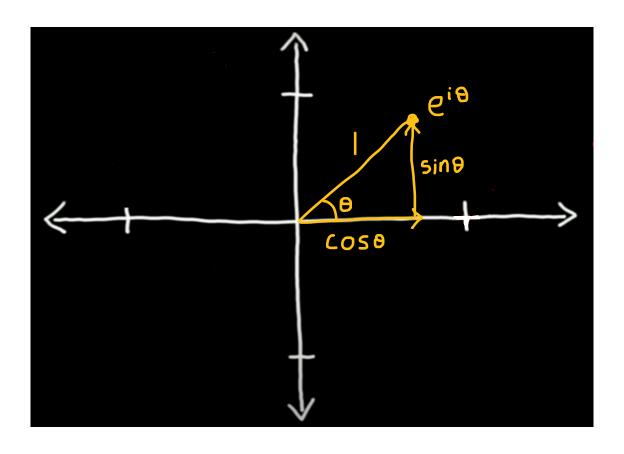


• 신호처리, 주기현상에 많이 사용되는 수식 : $e^{i2\pi ft}$ 조금 어려워 보이지만..

- 신호처리, 주기현상에 많이 사용되는 수식 : $e^{i2\pi ft}$ 조금 어려워 보이지만..
- $e^{i2\pi f}$ 은 모두 상수!
 - → t에 따라 상태가 변하는(지수화 되는) 함수라고 생각하면 됨

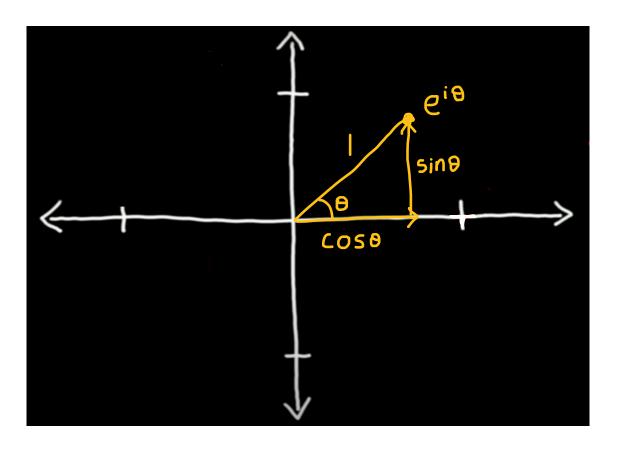
• $cos\theta$, $sin\theta$

$$e^{i\theta} = \cos\theta + \sin\theta i$$



• $cos\theta$, $sin\theta$

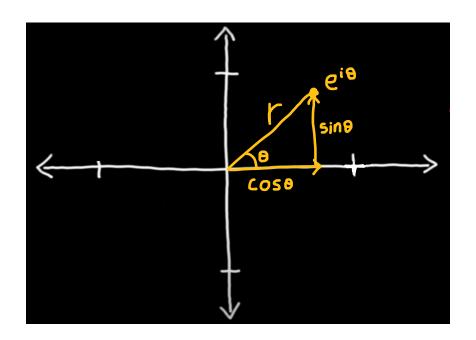
$$e^{i\theta} = cos\theta + \sin\theta i$$
 오일러 공식



• $cos\theta$, $sin\theta$

$$x + yi = e^{i\theta} = \cos\theta + \sin\theta i$$
 오일러공식

반지름이 r 일 때로 확장해서 나타내면 모든 복소수에 대해 오일러 공식으로 표현 가능 $re^{i\theta}=rcos\theta+rsin\theta i$



반지름이 r 일 때로 확장해서 나타내면 모든 복소수에 대해 오일러 공식으로 표현 가능

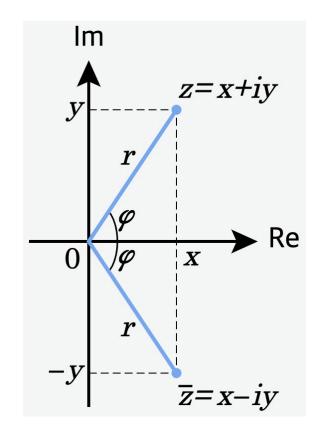
$$re^{i\theta} = r\cos\theta + r\sin\theta i$$

Cartesian Form:
$$z = x + yi$$
 Polar Form: $z = re^{i\theta}$

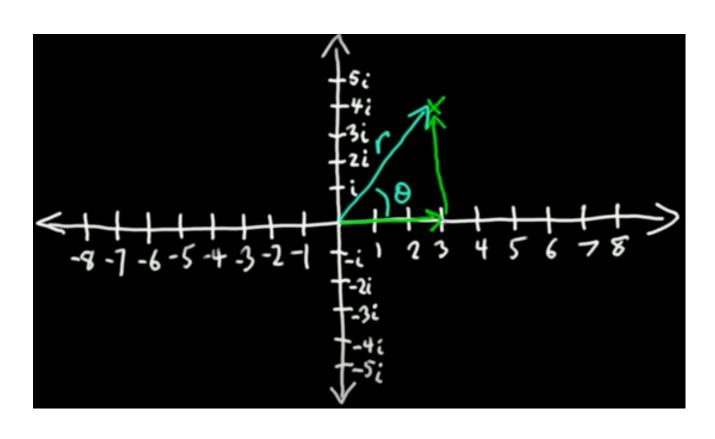
$$\bar{z} = x - yi$$

$$\bar{z} = re^{i-\theta}$$

z의 절대값 크기는 켤레 복소수의 곱으로 구할 수 있음 $|z| = \sqrt{z \times \overline{z}} = \sqrt{r^2 e^{i\theta - i\theta}} = r$

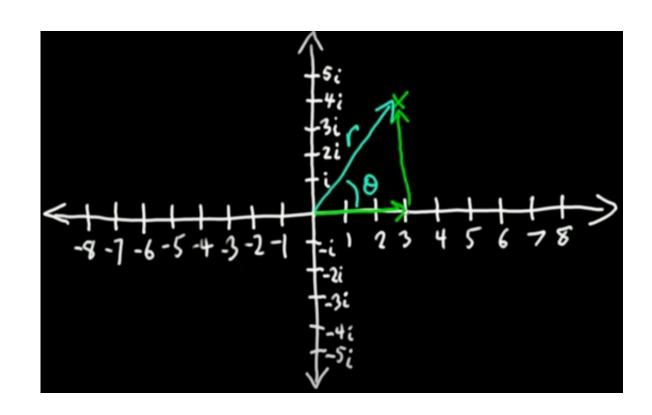


• 삼각함수의 가장 유용한 응용 > 주기현상 연구



- 좌표 표기법: (3, 4)
- 대수 표기법: 3+4i
- 삼각함수 표기법: $3\cos\theta$ + $4\sin\theta$
- 극좌표 : $r \angle \theta$, $re^{i\theta}$
 - 각 표기법은 상황에 따라 유용함
 - 직교 좌표: 덧셈 뺄셈에 편리
 - 극 좌표: 나눗셈 곱셈에 편리

- 복소수의 원점으로부터 거리를 나타내는 용어들
 - Distance from origin (원점)
 - Radius (반지름)
 - Magnitude (크기)
 - Modulus (모듈러)
 - Amplitude
 - Absolute value (절댓값)
- 각도 θ 를 나타내는 많은 용어들
 - Angle
 - Argument
 - phase



- 켤레 복소수(Conjugate Complex Number)
 - 복소수 z = a + bi 에 대해 켤레 복소수는 $\bar{z} = a bi$ 로 표기됨
- 켤레 복소수의 성질 $(z = a + bi, \overline{z} = a bi)$
 - 1. $z \times \bar{z} = a^2 + b^2$
 - 2. z = 0 이라면, $\bar{z} = 0$
 - 3. $Re(z) = R(\bar{z}) = a$
 - 4. 만약 Im(z) = 0 이라면, $z = \bar{z}$
- 켤레 복소수 > 복소수의 역수를 계산하는데 쓰임

$$z^{-1} = \frac{1}{z} = \frac{\bar{z}}{a^{\bar{z}}} = \frac{a - bi}{a^2 + b^2}$$
$$= \frac{a}{a^2 + b^2} - \frac{b}{a^2 + b^2}i$$

- Bloch Sphere
- 기존 복소수는 실수+복소수의 2차원 공간을 가짐
- Quantum Computer에서 사용되는 양자는 3차원에서 구성되므로 3차원 공간이 필요함 → Bloch Sphere을 사용

• 양자 상태 표현

$$|\psi\rangle = a|0\rangle + b|1\rangle \ \ a,b \in C, \qquad |||\psi\rangle||_2 = 1$$

$$|\psi\rangle = r_0 e^{i\phi_0} |0\rangle + r_1 e^{i\phi_1} |1\rangle = |\psi\rangle = e^{i\phi_0} (r_0 |0\rangle + r_1 e^{i\phi_1 - i\phi_0} |1\rangle) \approx r_0 |0\rangle + r_1 e^{i\phi_1 - i\phi_0} |1\rangle$$

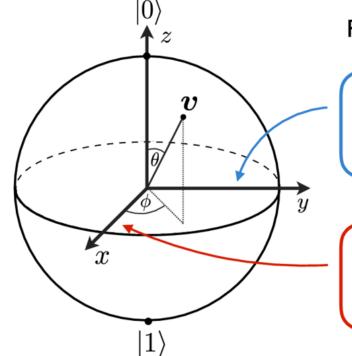
$$\langle \psi || \bar{\psi} \rangle = r_0^2 + r_1^2 e^{i\phi - i\phi}$$

= $r_0^2 + r_1^2 = 1$

여기서,
$$r_0$$
은 $\cos\theta$, r_1 은 $\sin\theta$ 이므로 $\cos\frac{\theta}{2}|0\rangle + \sin\frac{\theta}{2}e^{i\phi}|1\rangle$

 θ, i, ϕ 의 3차원으로 표현됨

* $e^{i\phi_0}$ 은 0과 1 확률 진폭에 영향을 주지 않으므로 버릴 수 있음



Pole states:

$$|i+
angle = rac{1}{\sqrt{2}}(|0
angle + i|1
angle) \ |i-
angle = rac{1}{\sqrt{2}}(|0
angle - i|1
angle)$$

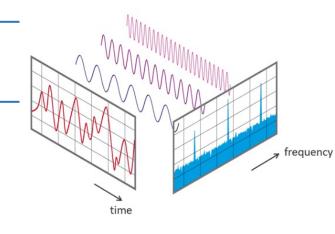
$$|+\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}}(|0\rangle + |1\rangle)$$
$$|-\rangle = \frac{1}{\sqrt{2}}(|0\rangle - |1\rangle)$$

Quantum Fourier Transformation

Fourier Transform

시간에 관한 파동함수를 빈도에 대한 분석 형태로 바꿔준다.

$$\hat{f}\left(x
ight)=\int_{-\infty}^{\infty}f(t)e^{-2\pi itx}dt$$



- 일반적인 파동들은 불규칙한 Signal 또한 무수한 cos, sin 파동의 조합으로 표 현이 가능하다.
- Fourier Transform을 이용하면 cos, sin 함수를 통해 진폭 및 주기에 대한 분석 가능

$$f(t) = \sum_{i=0}^N \eta_i (\cos(2\pi t k_i) + i \sin(2\pi t k_i))$$
 η_i : 진폭, k_i : 주기

• 분석을 통해 신호의 원래 구성을 분석할 수 있음

Quantum Fourier Transformation

Quantum Fourier Transform

양자는 파동과 물질의 두가지 성질을 가지는데, 물리학에서 관측전의 양자 상태를 파동으로 생각하므로 파동함수 형태로 나타낼 수 있음

• 양자컴퓨터에서 Fourier Transform을 하는 이유는 양자 상태를 분석하기 위함

|State in Computational Basis
$$\rangle$$
 $\xrightarrow{\text{QFT}}$ |State in Fourier Basis \rangle $\text{QFT}|x\rangle=|\tilde{x}\rangle$

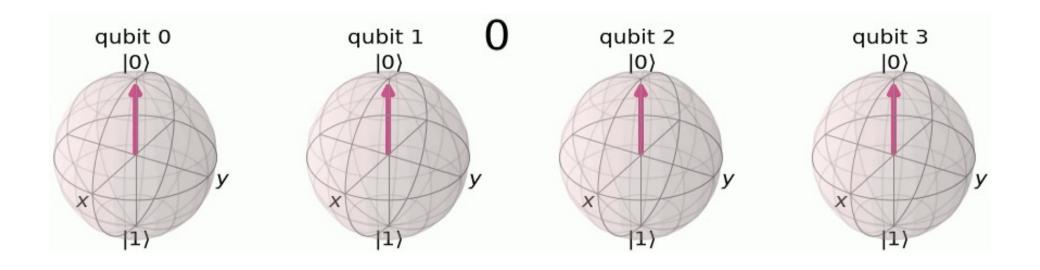
• n가 으 Qubits: $|\psi
angle = \sum_{j=0}^{2^n-1} a_j \mid j
angle_n = \sum_{j=0}^N a_j \mid j
angle_n$

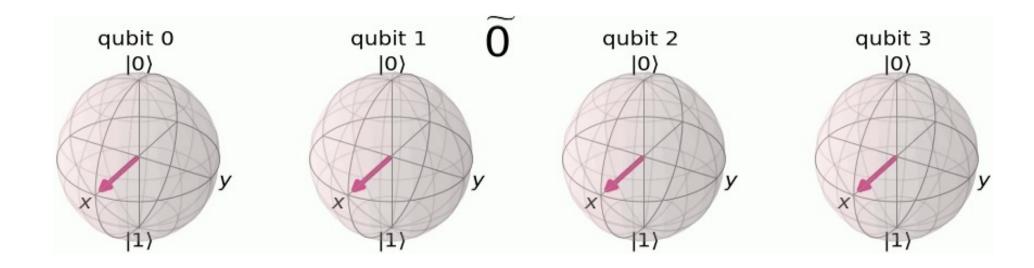
 α_j : 진폭, $|j\rangle_n$: basis

• Qubits는 $QFT_n: |\psi\rangle = \sum_{j=0}^{N-1} a_j |j\rangle_n o \sum_{j=0}^{N-1} b_j |j\rangle_n$ 로 맵핑된다.

where
$$b_j=rac{1}{\sqrt{N}}\sum_{k=0}^{N-1}a_ke^{rac{2\pi jki}{N}}=rac{1}{\sqrt{N}}\sum_{k=0}^{N-1}a_k\omega^{jk}$$

Quantum Fourier Transformation





Q&A