3. General Quantum Dynamics for Error correction

Vaughan Sohn

October 14, 2024

Contents

General Quantum Dynamics

Quantum Error Detection

General Quantum Dynamics

Motivation

- 이상적인 quantum dynamic에서는 완벽하게 외부와 상호작용하지 않는 closed system을 고려할 수 있다.
- 그러나 실제 현실 세계에서는 environment나 ancilla bits등과 원하지 않는 상호작용이 발생하고, 그 결과로 noise가 나타난다.
- open quantum system을 다뤄야 하는 2가지 motivation:
 - Measurement outcome을 이용한 system의 control
 - o Environment의 noise를 분석



Table 1: closed system

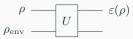


Table 2: open system

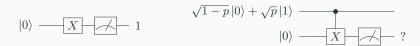
Motivation

Example: environment noise

- $|0\rangle$ state에 unitary gate X를 가하는 연산을 가정하자.
- closed system에서는 100% 확률로 측정결과 1을 얻게 된다.
- 그러나 open system에서는 environment가 원하지 않는 상호작용을 수행하여 X gate가 정상적으로 가해지지 않을 수 있다.
- 최종 state는 우리가 원하는 state와 원치않는 state의 mixed state가 된다.

$$\rho = (1 - p) |0\rangle \langle 0| + pX |0\rangle \langle 0| X^{\dagger}$$

- 따라서 open system의 outcome은 각각 다음의 확률을 가지고 관측된다.
 - $\circ \ p(0) = 1 p$
 - $\circ \ \ p(1) = p$



General Quantum Dynamics

이제 general quantum dynamics를 표현하는 방법을 정의해보자.

- $ho_{
 m env}$ 가 처음에 |0
 angle $\langle 0|$ state로 준비되었고 $\{|i
 angle\}$ 를 env의 basis라고 하자.
- Environment는 우리의 측정 대상이 아니기 때문에, 최종 state $\varepsilon(\rho)$ 는 system에 대한 reduced state로 정의한다.
- Kraus operator $K_i \triangleq \langle i|U|0\rangle$ 는 system에 대한 operator이다.

$$\begin{split} \varepsilon(\rho) &= \operatorname{tr}_E \left(U(\rho \otimes |0\rangle \langle 0|) U^\dagger \right) \\ &= \sum_i \left\langle i | U(\rho \otimes |0\rangle \langle 0|) U^\dagger | i \right\rangle \\ &= \sum_i \underbrace{\left\langle i | U|0 \right\rangle}_{K_i} \rho \left\langle 0 | U^\dagger | i \right\rangle \\ &= \sum_i K_i \rho K_i^\dagger \quad \leftarrow \text{operator-sum representation} \end{split}$$

$$\rho = 0$$

$$\rho_{\text{env}} = |0\rangle \langle 0|$$

$$U$$

General Quantum Dynamics

이제 general quantum dynamics를 표현하는 방법을 정의해보자.

 General quantum dynamics는 각각의 kraus operator들이 system에 연산한 결과들의 합으로 표현할 수 있다.

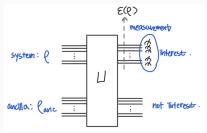
$$\varepsilon(\rho) = \sum_i K_i \rho K_i^\dagger \quad \leftarrow \text{operator-sum representation}$$

• Kraus operator들은 completeness relation을 만족한다. (system에 대해서)

$$\begin{split} \sum_{i} K_{i}^{\dagger} K_{i} &= \sum_{i} \langle 0|U^{\dagger}|i\rangle \, \langle i|U|0\rangle \\ &= \langle 0|U^{\dagger}(\underbrace{\sum_{i}|i\rangle \, \langle i|}_{I_{E}})U|0\rangle \\ &= \langle 0|\underbrace{U^{\dagger}U}_{I_{SE}}|0\rangle = I_{S} \end{split}$$

Represent system by General Quantum Dynamics

• Ancilla bits를 사용하는 system을 생각해보자. (e.g., phase estimation |u
angle)



• composite system의 최종 상태는 다음과 같이 전개할 수 있다. (tip: I_A 를 곱해준다.)

$$\begin{split} U \left| \psi_S \right\rangle \left| 0_A \right\rangle &= I_A U \left| \psi_S \right\rangle \left| 0_A \right\rangle \\ &= \sum_i \left| i_A \right\rangle \left\langle i_A \right| U \left| \psi_S \right\rangle \left| 0_A \right\rangle \\ &= \sum_i \left| i_A \right\rangle \underbrace{\left\langle i_A \right| U \left| 0_A \right\rangle}_{K_i} \left| \psi_S \right\rangle \\ &= \sum_i K_i \left| \psi_S \right\rangle \left| i_A \right\rangle \end{split}$$

Represent system by General Quantum Dynamics

• system의 최종상태를 관찰하면, ancilla bits에 대한 state인 $|i_A\rangle$ 와 system에 대한 state인 $K_i |\psi_S\rangle$ 로 이루어진다는 것을 알 수 있다.

$$U |\psi_S\rangle |0_A\rangle = \sum_i K_i |\psi_S\rangle |i_A\rangle$$

• 그러나, 최종 상태는 현재 superposition state이기 때문에 K_i 중에서 실제로 어떤 operator가 system에 적용되는지는 알 수 없다.

Idea

Ancilla bits를 측정하면, kraus operator가 의존하는 eigenvector $|i_A\rangle$ 가 무엇인지를 알 수 있기 때문에, system에 가해진 operator가 무엇인지를 알아낼 수 있다!

 \rightarrow 이는 실제로 quantum error detection의 기본 아이디어이기도 하다.



Idea of Quantum error detection

- Quantum error의 원인은 대부분 environment이다.
- General quantum dynamics 표현에 의하면, env/anc의 state를 측정하여 얻은 $|i\rangle$ 로부터 system에 가해진 operator K_i 가 무엇인지 알 수 있다.
- 따라서 K_i 가 원래 우리가 system에 취하려고 했던 연산인지 아닌지를 확인하여 error를 detection할 수 있다.
- Problem: 그러나 environment는 우리가 직접적으로 측정할 수 없다.
- Solution: environment 대신 우리가 측정할 수 있는 ancilla bits를 추가하자!

Quantum error detection algorithm

- 주어진 quantum circuit의 composite system은 단계별로 다음과 같이 변한다.
 - 1. $I \otimes C(X)$:

$$\left(\sqrt{1-p}\left|0\right\rangle+\sqrt{p}\left|1\right\rangle\right)\left(\alpha\left|00\right\rangle+\beta\left|11\right\rangle\right)$$

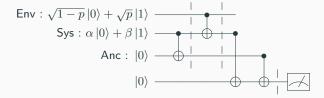
2. $C(X) \otimes I$:

$$\left(\sqrt{1-p}\left|0\right\rangle \left(\alpha\left|00\right\rangle +\beta\left|11\right\rangle \right)+\left(\sqrt{p}\left|1\right\rangle \left(\alpha\left|10\right\rangle +\beta\left|01\right\rangle \right)\right)$$

3. measurement: 만약 sys = anc이면 $X^2 = I$ 라서 state가 $|0\rangle$ 이지만 sys \neq anc이면 X이라서 $|1\rangle$ 이 된다.

$$\begin{cases} 0, & \alpha |00\rangle + \beta |11\rangle \\ 1, & \alpha |01\rangle + \beta |10\rangle \end{cases}$$

• system qubit과 ancilla qubit이 동일한 경우엔 측정 결과가 0이 되고 다른 경우에는 측정결과가 1이 된다. \rightarrow error가 발생했음을 감지할 수 있다.



ç

References

 Lecture notes for EE547: Introduction to Quantum Information Processing (Fall 2024)