

# AULA 3

## Modelo colisional



\* Como podemos simular uma dinâmica  $\phi_t$  no cenário de modelo colisional?

• Assumindo inicialmente que o sistema a cada interação interage com uma partícula nova do ambiente igualmente preparada

$$W = W^{\otimes n}$$

$$\begin{aligned} \rho_t = \phi_t(\rho(0)) &= \text{Tr}_{\text{amb}} \left[ (U_n \otimes \mathbb{1} \otimes \dots \otimes \mathbb{1}) (\dots) (\mathbb{1} \otimes \dots \otimes U_1) \right. \\ &\quad \left. (\rho(0) \otimes w^{\otimes n}) (U_1^\dagger \otimes \dots \otimes \mathbb{1}) (\dots) (\mathbb{1} \otimes \dots \otimes U_n) \right] \\ &= \phi_{\Delta t}^{\otimes n}(\rho(0)) \end{aligned}$$

$$U = e^{-iH\Delta t/\hbar} \Rightarrow$$

$$\begin{aligned} \text{Uma colisão } \rho(\Delta t) &= \text{Tr}_{\text{amb}} [U(\rho^{(0)} \otimes w)U^\dagger] \\ &= \phi_{\Delta t}(\rho(0)) \end{aligned}$$

Simulando  
uma dinâmica  
Markoviana

Como usar esse formalismo para simular uma dinâmica NM?

Vamos analisar o exemplo que é bastante útil de 1 qubit:

$$\phi(\rho) = q_x \sigma_x \rho \sigma_x + q_y \sigma_y \rho \sigma_y + q_z \sigma_z \rho \sigma_z$$

onde  $q_x, q_y, q_z > 0$  ( $q_x q_y q_z \neq 0$ )  $q_x + q_y + q_z = 1$ .

(Note que é possível mostrar que qualquer mapa indivisível de 1-qubit é a menos de uma unitária equivalente a esse mapa)

↳ Wolf. e Cirac

Commun. Math. Phys. 279, 147 (2008).

Se  $q_x = q_y = q_z = 1/3 \Rightarrow$  Quantum not gate  
 $\rho \rightarrow \mathbb{1} - \rho$

### Uma colisão

$$\phi_s(\rho) = \text{Tr}_{AB} [C(\rho \otimes w)C^\dagger]$$

onde  $C = \sigma_x \otimes |x\rangle\langle x| + \sigma_y \otimes |y\rangle\langle y| + \sigma_z \otimes |z\rangle\langle z|$

$\Rightarrow$  Interação condicional 1qubit + 1 qubit

$$\langle k|w|k\rangle = q_k \quad \text{c/ } k = x, y, z$$

$$\{|x\rangle, |y\rangle, |z\rangle\}$$

forma uma base ortormal em  $\mathcal{H}_3$

$C \rightarrow$  não é só unitária, mas hermitiana

$$\hat{C}^2 = \sigma_x^2 \otimes |x\rangle\langle x| + \sigma_y^2 \otimes |y\rangle\langle y| + \sigma_z^2 \otimes |z\rangle\langle z| = \mathbb{1}_{2 \times 2} \otimes \mathbb{1}_{3 \times 3}$$

$$\hat{U}_\eta = e^{i\eta \hat{C}} = \cos \eta \mathbb{1} + i \sin \eta \hat{C}$$

Possso resolver isso como:

$$U_{\eta} = \sum_k e^{i\eta\sigma_k} \otimes |k\rangle\langle k|$$

Vamos imaginar agora

### n Colisões

A evolução total é dada pela concatenação de vários  $U_{\eta}$ :

$$\begin{aligned} U_{\eta,1} \dots U_{\eta,n} &= \left( \sum_k e^{i\eta\sigma_k} \otimes |k\rangle\langle k| \right) \dots \left( \sum_k e^{i\eta\sigma_k} \otimes |k\rangle\langle k| \right) \\ &= \sum_k e^{in\eta\sigma_k} \otimes |k^{\otimes n}\rangle\langle k^{\otimes n}| \end{aligned}$$

Suponha que o ambiente é preparado de forma que

$$\langle k^{\otimes n} | \omega_n | k^{\otimes n} \rangle = q_k$$

$$\begin{aligned} &\langle xz | \omega | xz \rangle + \\ &\langle yz | \omega | yz \rangle + \\ &\langle zz | \omega | zz \rangle \\ &\omega = |R\rangle\langle R| \end{aligned} \quad \left\{ \begin{array}{l} p_k = \sum_k |k\rangle\langle k| \\ |R\rangle = \frac{1}{\sqrt{3}} (|kk\rangle) \end{array} \right.$$

Depois de  $n$ -colisões:

$$\begin{aligned} \phi_n(\rho) &= \text{Tr}_{\text{amb}} \left[ (U_{\eta,1} \dots U_{\eta,n}) (\rho \otimes \omega_n) (U_{\eta,1} \dots U_{\eta,n})^\dagger \right] \\ &= \sum_k q_k e^{in\eta\sigma_k} \rho e^{-in\eta\sigma_k} \end{aligned}$$

Vamos escolher  $\boxed{\eta = \frac{\pi}{2n}}$

⇒ recuperamos o mapa

$$\Phi(\rho) = q_x \sigma_x \rho \sigma_x + q_y \sigma_y \rho \sigma_y + q_z \sigma_z \rho \sigma_z$$

⇒ precisei de uma interação condicional  
 ⇒ precisei de algum tipo de correlação no ambiente!

Podemos recuperar a eq. mestre:

$$\begin{aligned} \phi_0(p) &= \sum_k q_k e^{i\pi j/2n \sigma_k} p e^{-i\pi j/2n \sigma_k} \\ &= \cos^2\left(\frac{j}{2n}\right) p + \sin^2\left(\frac{j\pi}{2n}\right) \sum q_k \sigma_k p \sigma_k + \frac{i}{2} \sin\left(\frac{j\pi}{n}\right) \sum q_k [\sigma_k, p] \end{aligned}$$

$$\phi_t(p) = \phi + \cos^2(\alpha t) (1 - \phi) + \sin(\alpha t) \mathcal{F}$$

$$E_0 = \underline{1} \quad \mathcal{F}(\cdot) = \left[ i \sum_k q_k \sigma_k, \cdot \right] \quad \alpha = \frac{\pi}{2n}$$

$\phi = \sum \sigma_k p \sigma_k$

$$\sin(2\alpha) = 2 \sin \alpha \cos \alpha$$

$$\frac{d p_t}{dt} = \frac{d \phi_t \phi_t^{-1}(p_t)}{dt} = L_t(p_t)$$

$$p_t = \phi_t(p) \quad \phi_t = e^{\alpha t} \quad \phi_t \phi_t^{-1}(p_t) = \phi_t(p)$$

$$L_t(x) = \frac{i}{\hbar} \sum_j h_j [x, \sigma_j] + \frac{1}{2} g_u([\hat{\sigma}_j, x \hat{\sigma}_u]) + [\hat{\sigma}_j x, \sigma_u]$$

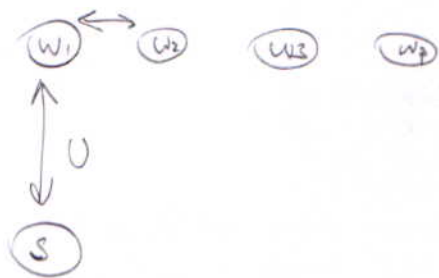
↓  
depende de  $g_u$  se a  
dinâmica é Hamiltoniana  
ou não  
⇒ está com t!

Vantagem do modelo: - conseguimos claramente isolar  
o que é útil da interação ou  
do ambiente.



Existem basicamente dois tipos diferentes de modelo colisional:

• Guiando correlação durante a dinâmica



1)  $\hat{U}_{Si} = e^{-i\hat{H}_{Si}\tau} \rightarrow$  mapa  $\mathcal{U} = U\rho U^\dagger$

2) Operação de Swapping entre as partículas do ambiente

$$\Phi_{\text{swap}}^{i+1,i}[\cdot] = (1-p)(\cdot) + p S_{i+1,i}(\cdot) \hat{S}_{i+1,i}$$

$$\beta_S = \beta_0$$

$$W_{\text{amb}} = |0^{\otimes n}\rangle\langle 0^{\otimes n}|$$

$$S \rightarrow \text{swap} \quad \begin{array}{l} |00\rangle\langle 00| \\ |01\rangle\langle 10| \\ |10\rangle\langle 01| \\ |11\rangle\langle 11| \end{array}$$

$$\sigma_n = (\mathcal{U}_{S_n} \circ \Phi_{\text{swap}}^{n,n-1} \dots \circ \mathcal{U}_{S_2} \circ \Phi_{\text{swap}}^{2,1} \circ \mathcal{U}_{S_1}) [\rho_0]$$

$$\sigma_n = (1-p) \sum_{j=1}^{n-1} p^{j-1} \mathcal{U}_{S_n}^j [\sigma_{n-j}] + p^{n-1} \mathcal{U}_{S_n}^n [\sigma_0]$$

$$\mathcal{U}_{S_n}^j[\sigma] = e^{iH_{S_n} j \tau} \sigma e^{-iH_{S_n} j \tau}$$

$$\beta_{S_n} = (1-p) \sum_{j=1}^{n-1} p^{j-1} \phi_j [\beta_{n-j}] + p^{n-1} \phi_n [\beta_0]$$

$$\phi_j[\beta] = \text{Tr}_B [\mathcal{U}_{S_n}^j (\rho \otimes |00\dots 0\rangle\langle 00\dots 0|)]$$

\* Mostrar  $p=0!$

• Ambiente já foi preparado em estado de correlação

\* Será que só correlação é suficiente para gerar uma dinâmica NM?

Interação condicional:  $H = \eta (1 \otimes |0\rangle\langle 0| + \sum_i \sigma_i |i\rangle\langle i|)$

$i = x, y, z$

Uma colisão

$\omega = (1 - \sum p_i) |0\rangle\langle 0| + \sum_i p_i |i\rangle\langle i|$

$0 < p_i < 1$

$0 \leq \sum p_i \leq 1$

$U(\tau) = \cos(\eta\tau) - i \frac{H}{\eta} \sin(\eta\tau)$

$\rho(t+\tau) = \text{Tr}_{\text{Amb}} [U(\tau) (\rho(t) \otimes \omega) U(\tau)^\dagger]$

$= (1 - \sum p_i) \rho(t) + \sum_i p_i \sigma_i (\rho(t)) \sigma_i$

Cenário mais simples  $\Rightarrow$  duas colições

$\omega = |R_2\rangle\langle R_2|$

$|R_0\rangle = (1 - p_1 - p_2) |00\rangle + \sqrt{1 - p_1 - p_2} (\sqrt{p_1} |01\rangle + \sqrt{p_2} |02\rangle)$

$+ \sqrt{p_1} \sqrt{1 - 2[q p_2 + (1-q) p_2]} |10\rangle$

$+ \sqrt{p_2} \sqrt{1 - 2[q p_2 + (1-q) p_1]} |20\rangle +$

$+ \sqrt{2(1-q)p_1 p_2} (|12\rangle + |21\rangle) + \sqrt{2q} (p_1 |11\rangle + p_2 |22\rangle)$

$$\begin{aligned}
 f(t+2\tau) &= \text{Tr}_{\text{AMB}} \left[ U(\tau) U(\tau) (f(t) \otimes |R_2\rangle\langle R_2|) U^\dagger(\tau) U^\dagger(\tau) \right] \\
 &= (1-p_1-p_2) \left[ (1-p_1-p_2) f(t) + p_1 \sigma_1 f(t) \sigma_1 + p_2 \sigma_2 f(t) \sigma_2 \right] \\
 &\quad + 2q(p_1^2+p_2^2) f(t) + p_1 \left\{ 1-2[q p_1 + (1-q)p_2] \right\} \sigma_1 f(t) \sigma_1 \\
 &\quad + p_2 \left\{ 1-2[q p_2 + (1-q)p_1] \right\} \sigma_2 f(t) \sigma_2 + 2(1-q)p_1 p_2 (\sigma_1 \sigma_2 f(t) \sigma_2 \sigma_1 \\
 &\quad \quad \quad \sigma_2 \sigma_1 f(t) \sigma_1 \sigma_2)
 \end{aligned}$$

Imagine um único canal

$$p_1 = p_2 = p$$

$$\sigma_1 = \sigma_2 = \sigma$$

$$\begin{aligned}
 f(t+2\tau) &= (1-2p) \left[ (1-2p) f(t) + 2p \sigma f \sigma \right] \\
 &\quad + 2q(2p^2) f(t) + 2p \left\{ 1-2[q p + (1-q)p] \right\} \sigma f \sigma + 2(1-q)p^2 (2f) \\
 &= (1-2p) [f(t+\tau)] + 4p^2 f(t) + 2p \left\{ 1-2p \right\} \sigma f \sigma =
 \end{aligned}$$

$$P = (1-2p) [f(t+\tau)] + 2p \left[ 2p f(t) + (1-2p) \sigma f(t) \sigma \right]$$

$$\sigma f(t+\tau) \sigma = (1-2p) \sigma f(t) \sigma + 2p f(t)$$

→ Dinâmica Markoviana.

Como



# AULA 4

- Experimentos de NM em informação quântica:
  - maioria é uma simulação do efeito de um ambiente

plataforma mais usada: ótica

sistema: grau de polarização do fóton

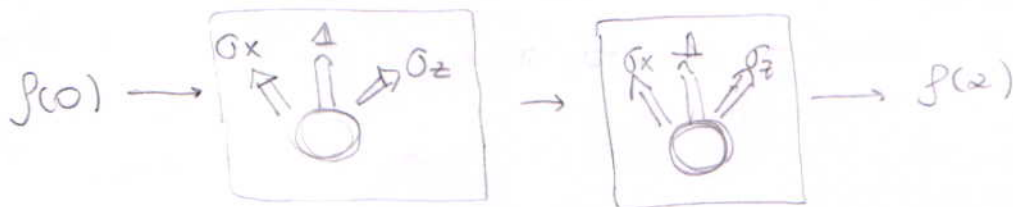
- efeito do amb.:
- caminho (uso de divisor de feixe)
  - algum outro grau de liberdade do fóton (frequência)

## • Ressonância Magnética Nuclear

Ex. modelo colisional  $\Rightarrow$  Transição Mark.  $\rightarrow$  NM.

NKB, Carvalho, Montan, Santos PRA 90, 032 111 (2014)

$\rightarrow$  essencial NM forte?



### Uma colisão

$$\rho(1) = \rho_0 \rho + p_x \sigma_x \rho \sigma_x + p_z \sigma_z \rho \sigma_z$$

$\phi_{\rho_0}(\rho) =$

### Duas colisões

$$\rho(2) = \phi_{\rho_0}(\rho) = \sum_{i,j=x,y,z} p_{ij} \sigma_i \sigma_j \rho \sigma_j \sigma_i$$

$i,j=x,y,z$

$$\sigma_0 = \mathbb{1}, \sigma_x = \sigma_x, \sigma_y = \sigma_y$$
$$\sigma_z = \sigma_z$$

Markoviana

$P_{ij} = p_i p_j$

$\Phi_{20}(P) = \Phi_{10}(\Phi_{10}(P))$

Não Markoviana

14/10/21

$P_x = P_z = 1/2$

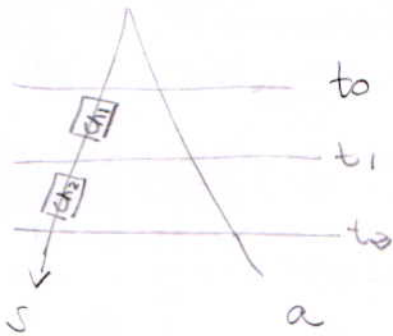
$P_{xx} = P_{zz} = 1/2$

$f(\omega) = \beta$

$f(1) = \frac{\sigma_x f_{\sigma_x} + \sigma_z f_{\sigma_z}}{2}$

$f(2) = f$

Setup Experimental



$P_0 = (1 - 2E), P_x = P_z = E$

$P_{00} = (1 - 2E)^2, P_{0x} = P_{0z} = P_{x0} = (1 - 2E)E$

$P_{xx} = P_{zz} = 2E^2$

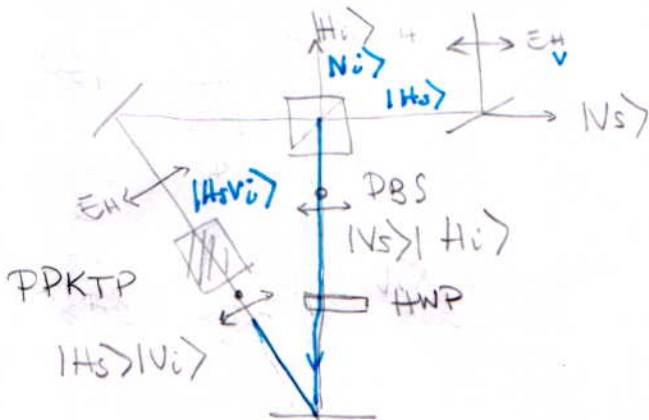
$(P_{xz} = P_{zx} = 0) \rightarrow \text{opcão}$

É está relacionado com o tempo que o cristal líquido está "ligado"

controlado por voltagem

Como gerar o estado emaranhado?

Interferômetro de Sagnac + cristal não-linear



⇒ se inicio o estado

$\frac{|H\rangle + |V\rangle}{\sqrt{2}}$

⇒ gerado

$\frac{|H_i V_s\rangle + |V_i H_s\rangle}{\sqrt{2}}$