

Конструкция на Ozawa от статиите

- [1998-01] Ozawa M, On the Halting Problem for Quantum Turing Machines, 1066 (1998) 174-183
- [1998-02] Ozawa M, Quantum Nondemolition Monitoring of Universal Quantum Computers, Phys. Rev. Lett., Vol.80, No.3 (1998) 631-634
- [2000-O] Ozawa M, Quantum Turing Machines: Local Transition, Preparation, Measurement, and Halting, Quantum Communication, Computing, and Measurement 2, Edts. Kumar et al. (2000) 241-248
- [2000-NO] Nishimura H, Ozawa M, Quantum Oracles and Computational Complexity, 1166 2000 207-215
- [2001-ON] Ozawa M, Nishimura H, Local Transition Functions of Quantum Turing Machines, Theoret. Informatics Appl. 34 (2000) 379–402
- [2002-O] Ozawa M, Halting of Quantum Turing Machines, C.S. Calude et al. (Eds.): UMC 2002, LNCS 2509 (2002) 58-65
- [2002-NO] Nishimura H, Ozawa M, Computational complexity of uniform quantum circuit families and quantum Turing machines, Theoretical Computer Science 276 (2002) 147–181

0. Техническа Лема (стандартна)Нека $\mathcal{H}$ - хилбертово пространство, U - унитарен оператор в $\mathcal{H}$, Π - ортогонален проектор в $\mathcal{H}$ (проектира върху $\Pi\mathcal{H}$). $\Pi^\perp = \hat{I} - \Pi$ - ортогонален проектор върху ортогоналното допълнение $(\Pi\mathcal{H})^\perp = \Pi^\perp\mathcal{H}$ (така, $\mathcal{H} = \Pi\mathcal{H} \oplus \Pi^\perp\mathcal{H}$).

Да разгледаме следните условия

- $$\left\{ \begin{array}{l} (1) \Pi\mathcal{H} \text{ е } U\text{-инвариантно, т.е., } U(\Pi\mathcal{H}) \subseteq \Pi\mathcal{H}; \\ (2) \Pi^\perp\mathcal{H} \text{ е } U\text{-инвариантно}; \\ (3) U(\Pi\mathcal{H}) = \Pi\mathcal{H}; \\ (4) \Pi U = U \Pi; \\ (5) \Pi U \Pi = U \Pi; \\ (6) \Pi^\perp U \Pi^\perp = \Pi^\perp U. \end{array} \right.$$

Товава: $(1) \Leftrightarrow (5) \Leftrightarrow (6);$
 $(1) \& (2) \Leftrightarrow (3) \Leftrightarrow (4).$

Доказателство. $(1) \Rightarrow (5)$ $\left(\begin{array}{l} \underbrace{\Pi U \Pi \Psi}_{\in U(\Pi\mathcal{H}) \subseteq \Pi\mathcal{H}} = \underbrace{U \Pi \Psi}_{\in \Pi\mathcal{H}} \end{array} \right)$ за $\forall \Psi \in \mathcal{H}$.

 $(5) \Rightarrow (1)$ $\Psi \in \Pi\mathcal{H} \Rightarrow \Psi = \Pi\Psi. \Rightarrow U\Psi = U\Pi\Psi.$ $\Rightarrow \Pi(U\Psi) = U\Psi, \text{ понеже } \Pi U\Psi = \Pi U \Pi\Psi = U \Pi\Psi = U\Psi.$ $\Rightarrow U\Psi \in \Pi\mathcal{H}$

$(5) \Rightarrow (6)$ $\Pi^\perp U = \Pi^\perp U (\Pi + \Pi^\perp) = \underbrace{\Pi^\perp U \Pi}_0 + \underbrace{\Pi^\perp U \Pi^\perp}_0$

$(6) \Rightarrow (5)$ $U \Pi = (\Pi + \Pi^\perp) U \Pi = \underbrace{\Pi U \Pi}_0 + \underbrace{\Pi^\perp U \Pi}_0$

$$\underline{(3) \Rightarrow (1) \& (2)} \quad (3) \Rightarrow (1) - \text{очевидно} . \quad (3) \Rightarrow (2) - \text{понеже}$$

$$\Psi \perp \Pi \mathcal{H} \Rightarrow U\Psi \perp U(\Pi \mathcal{H}) = \Pi \mathcal{H}.$$

$$\underline{(1) \& (2) \Rightarrow (3)} \quad \text{Защо } U(\Pi \mathcal{H}) \supseteq \Pi \mathcal{H} ? \quad (2)$$

$$\Pi^\perp \mathcal{H} = (\Pi \mathcal{H})^\perp \supseteq U(\Pi \mathcal{H})^\perp = U(\Pi^\perp \mathcal{H}) \stackrel{\downarrow}{=} \Pi^\perp \mathcal{H}$$

$$\underline{(1) \& (2) \Rightarrow (4)} \quad \text{Укаже:}$$

$$(1) \Rightarrow \Pi U \Pi = U \Pi .$$

$$(2) \Rightarrow \Pi^\perp U \Pi^\perp = U \Pi^\perp, \text{ т.е., } (\hat{1} - \Pi) U (\hat{1} - \Pi) = U (\hat{1} - \Pi)$$

$$\Pi U = U \Pi \leftarrow \cancel{U} - U \Pi - \cancel{U \Pi} + \cancel{\Pi U \Pi} = \cancel{U} - U \Pi$$

$$\underline{(4) \Rightarrow (1) \& (2)}$$

$$\Pi U = U \Pi \Rightarrow \Pi U \Pi = U \Pi^2 = U \Pi. \Rightarrow (1).$$

$$\hookrightarrow \Pi^\perp U = U \Pi^\perp \Rightarrow \Pi^\perp U \Pi^\perp = U \Pi^\perp. \Rightarrow (2).$$



$$\underline{\text{(Контра) пример .}} \quad \text{а) } (1) \not\Rightarrow (2).$$

Нека $e_n \in \mathcal{H}$ за $n \in \mathbb{Z}$ е ортонормиран базис

$$\text{Нека } U e_n := e_{n+1}, \quad \Pi \mathcal{H} := \overline{\text{Span} \{e_n \mid n \geq 0\}}$$

$$\text{Тогава } U(\Pi \mathcal{H}) = \overline{\text{Span} \{e_n \mid n \geq 1\}} \subseteq \overline{\text{Span} \{e_n \mid n \geq 0\}} = \Pi \mathcal{H}$$

$$\text{Но } (\Pi \mathcal{H})^\perp = \Pi^\perp \mathcal{H} = \overline{\text{Span} \{e_n \mid n < 0\}} \text{ и}$$

$$U(\Pi^\perp \mathcal{H}) = \overline{\text{Span} \{e_n \mid n < 1\}} \not\subseteq \overline{\text{Span} \{e_n \mid n < 0\}}.$$

б) Но ако $\mathcal{H}$ е крайно-мерно, то (1) - (6) са еквивалентни:

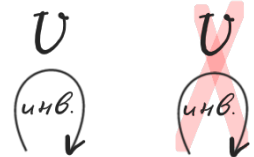
понеже U е унитарен, то $\text{Ker } U = 0$; тогава

$$\dim \Pi \mathcal{H} = \dim U(\Pi \mathcal{H}) \text{ и } U(\Pi \mathcal{H}) \subseteq \Pi \mathcal{H}$$

$$\Rightarrow U(\Pi \mathcal{H}) = \Pi \mathcal{H}$$

$$\text{т.е., } (1) \Rightarrow (3).$$

Означение Когато $\mathcal{H}_1 \subseteq \mathcal{H}$ е U инвариантно, т.е., $U\mathcal{H}_1 \subseteq \mathcal{H}_1$,
то ще пишем $\mathcal{H}_1$

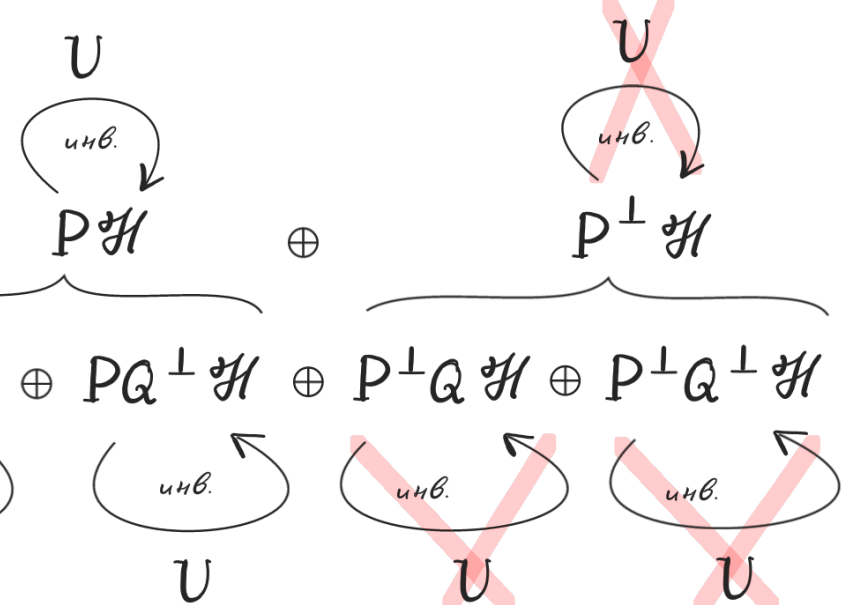

Възможно е: $U \xrightarrow{\text{унит.}} \mathcal{H} = \mathcal{H}_1 \oplus \mathcal{H}_1^\perp$


- Имаме P - ортогонален проектор - "стоп-индикатор";
 Q - ортогонален проектор - "(част от) изходни данни";
 U - унитарен оператор - "изчислителна еволюция".

Предполагаме: а) $PQ = QP$ - ортогонален проектор за
"стоп-индикатор" & "(част от) изходни данни".

б) $\left. \begin{aligned} U(PQ\mathcal{H}) &\subseteq PQ\mathcal{H} \\ U(PQ^\perp\mathcal{H}) &\subseteq PQ^\perp\mathcal{H} \end{aligned} \right\}$ при установени стоп-индикатор
и изходни данни
те повече не се променят от U

$\Rightarrow U(P\mathcal{H}) \subseteq P\mathcal{H}$, понеже $P\mathcal{H} = PQ\mathcal{H} \oplus PQ^\perp\mathcal{H}$.

Обща картина:


2. Следствие ("твърдения на Ozawa")

$$\text{a) } PQU = UPQ + PQUP^\perp, \text{ като}$$

$$UPQ\mathcal{H} \perp PQUP^\perp\mathcal{H}$$

$$\begin{aligned} \delta) PQU^n &= U^n PQ + U^{n-1} PQUP^\perp + U^{n-2} PQ(UP^\perp)^2 + \dots \\ &\quad + UPQ(UP^\perp)^{n-1} + PQ(UP^\perp)^n \end{aligned}$$

като $U^n PQ\mathcal{H}, U^{n-1} PQUP^\perp\mathcal{H}, U^{n-2} PQ(UP^\perp)^2\mathcal{H}, \dots,$
 $UPQ(UP^\perp)^{n-1}\mathcal{H}, PQ(UP^\perp)^n\mathcal{H}$
 са взаимно ортогонални

Доказателство. а) $PQU PQ^\perp = 0$: понеже $PQ^\perp\mathcal{H} \perp PQ\mathcal{H}$
 и U - унитарен

$$U(PQ^\perp\mathcal{H}) \perp U(PQ\mathcal{H}) \subseteq PQ\mathcal{H}$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow 0 &= PQU PQ^\perp = PQU P(\hat{I} - Q) = PQU P - PQU PQ \\ &= PQU P - UPQ \end{aligned}$$

$$\Rightarrow PQU = PQU(P + P^\perp) = \underbrace{PQU P}_{UPQ} + PQUP^\perp$$

$$UPQ\mathcal{H} \perp PQUP^\perp\mathcal{H}, \text{ понеже}$$

$$\begin{aligned} &\langle UPQ\mathcal{H} | PQUP^\perp\mathcal{H} \rangle \\ &= \langle \underbrace{PQU PQ\mathcal{H}}_{UPQ} | \cancel{U}P^\perp\mathcal{H} \rangle \\ &= 0 \end{aligned}$$

$$\delta) P^\perp U^k = \mathbf{P^\perp U} U^{k-1} = \mathbf{P^\perp U P^\perp U} U^{k-1} = \dots = P^\perp (U P^\perp)^{k-1}$$

$$\begin{aligned} PQ U^n &= PQ U U^{n-1} = U PQ U^{n-1} + PQ U P^\perp U^{n-1} \\ &= U PQ U^{n-1} + PQ (U P^\perp)^n \\ &= U PQ U U^{n-2} + PQ (U P^\perp)^n \\ &= U^2 PQ U^{n-2} + U PQ U P^\perp U^{n-2} + PQ (U P^\perp)^n \\ &= U^2 PQ U^{n-2} + U PQ (U P^\perp)^{n-1} + PQ (U P^\perp)^n \\ &= \dots = U^n PQ + U^{n-1} PQ U P^\perp + U^{n-2} PQ (U P^\perp)^2 + \dots \\ &\quad + U PQ (U P^\perp)^{n-1} + PQ (U P^\perp)^n \end{aligned}$$

както $U^n PQ \mathcal{H}, U^{n-1} PQ U P^\perp \mathcal{H}, U^{n-2} PQ (U P^\perp)^2, \dots,$
 $U PQ (U P^\perp)^{n-1} \mathcal{H}, PQ (U P^\perp)^n$
 са взаимно ортогонални

защото на всяка стъпка от индукцията възниква
 разбиване $U^k PQ U U^{n-k-1} \mathcal{H}$

унитарен $\underbrace{U PQ + PQ U P^\perp}_{\text{взаимно ортогонални според а)}}$



Забележка Ако $k = k_1 + k_2 + \dots + k_m$

$$\text{то } P^\perp U^k = P^\perp U^{k_1} P^\perp U^{k_2} \dots P^\perp U^{k_m}$$

3. Интерпретация $= \|U^n PQ\Psi\|^2 = \|U^{n-1} PQUP^\perp\Psi\|^2$

$$\|PQU^n\Psi\|^2 = \|PQ\Psi\|^2 + \|PQUP^\perp\Psi\|^2 + \dots + \|PQ(UP^\perp)^n\Psi\|^2$$

↑
вероятността за
индикатор за
спиране и
краен резултат
след n стъпки
без мониторинг

$$= \sum_{k=0}^n$$

вероятността за индикатор
за спиране и краен резултат
за k стъпки с мониторинг на
всяка стъпка

$$\|PQ(UP^\perp)^k\Psi\|^2 = \|U^{n-k}PQ(UP^\perp)^k\Psi\|^2$$

за $k_1 + \dots + k_m = k-1$ $\Rightarrow \|PQUP^\perp U^{k_1} P^\perp U^{k_2} \dots P^\perp U^{k_m}\Psi\|^2$

- вероятността стоп-индикатора да сработи **тогава** на k -тата стъпка, независимо дали е бил постоянен мониторинг

4. Обръщане хода на времето

$$U^* \begin{array}{c} \text{инв.} \\ \curvearrowright \\ P\mathcal{H} \end{array} \oplus \begin{array}{c} U^* \\ \text{инв.} \\ \curvearrowright \\ P^\perp\mathcal{H} \end{array}$$

$$U^* \begin{array}{c} \text{унив.} \\ \curvearrowright \end{array} \mathcal{H} = \underbrace{PQ\mathcal{H} \oplus PQ^\perp\mathcal{H}}_{\begin{array}{c} \text{инв.} \\ \curvearrowright \\ U^* \end{array}} \oplus \underbrace{P^\perp Q\mathcal{H} \oplus P^\perp Q^\perp\mathcal{H}}_{\begin{array}{c} \text{инв.} \\ \curvearrowright \\ U^* \end{array}}$$

защото към Лема 0 можем да добавим, че

$$\begin{aligned} \Pi U \Pi &= U \Pi & \Leftrightarrow & \Pi U^* \Pi = \Pi U^* \\ \Leftrightarrow \Pi^\perp U \Pi^\perp &= \Pi^\perp U & \Leftrightarrow & \Pi^\perp U^* \Pi^\perp = U^* \Pi^\perp \end{aligned}$$