Non-diagonal problem Hamiltonian for adiabatic quantum computation

Oleg Lychkovskiy

Skolkovo Institute of Science and Technology

Steklov Mathematical Institute

TU Delft, 03 Feb 2019

Oleg Lychkovskiy (Skoltech, Steklov)

Non-diagonal $H_{\rm p}$ for AQC

TU Delft, 03 Feb 2019 1 / 25

Overview

- Brief introduction to AQC
- 2 Monotone not-all-equal 3-satisfiability
- Bottlenecks of AQC
- 4 Non-diagonal problem Hamiltonian



3

A B < A B </p>

Adiabatic quantum computation (AQC) – two-step procedure:

イロト 不得 トイヨト イヨト 二日

Adiabatic quantum computation (AQC) – two-step procedure:

 $\bullet\,$ map a computational problem to a problem Hamiltonian $H_{\rm p}$ with a ground state encoding the solution

- ロ ト - (周 ト - (日 ト - (日 ト -)日

Adiabatic quantum computation (AQC) – two-step procedure:

- $\bullet\,$ map a computational problem to a problem Hamiltonian $H_{\rm p}$ with a ground state encoding the solution
- prepare this ground state adiabatically:

$$H_t = (1 - rac{t}{T})H_0 + rac{t}{T}H_p$$

Oleg Lychkovskiy (Skoltech, Steklov)

Adiabatic quantum computation (AQC) – two-step procedure:

- map a computational problem to a problem Hamiltonian $H_{\rm p}$ with a ground state encoding the solution
- prepare this ground state adiabatically:

$$H_t = (1-rac{t}{T})H_0 + rac{t}{T}H_{
m p}$$

adiabatic condition: $T_N \sim 1/\Delta_N^2$

・ロット 御り とうりょうり しつ

Oleg Lychkovskiy (Skoltech, Steklov)

Non-diagonal $H_{\rm p}$ for AQC

TU Delft, 03 Feb 2019 4 / 25

< □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > <

• an elegant idea

Oleg Lychkovskiy (Skoltech, Steklov)

Non-diagonal $H_{\rm p}$ for AQC

TU Delft, 03 Feb 2019 4 / 25

< □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > <

- an elegant idea
- good implementation prospects

Oleg Lychkovskiy (Skoltech, Steklov)

Non-diagonal $H_{\rm p}$ for AQC

TU Delft, 03 Feb 2019 4 / 25

イロト 不得 トイヨト イヨト 二日

- an elegant idea
- good implementation prospects
- multiple interrelations with condensed matter physics

Oleg Lychkovskiy (Skoltech, Steklov)

||| || | | | | | | 三 三 三

Challenges of AQC

< □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > <

Challenges of AQC

• run time T not known rigorously (for most of the algorithms)

Oleg Lychkovskiy (Skoltech, Steklov)

Non-diagonal $H_{\rm p}$ for AQC

TU Delft, 03 Feb 2019 5 / 25

3

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 > < 0 >

Challenges of AQC

- run time T not known rigorously (for most of the algorithms)
- \bullet there is strong evidence that ${\cal T}$ can often scale unfavorably with the problem size N

3

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > <

N bits
$$z = (z_1, z_2, ..., z_N)$$
 (we take $z_i = \pm 1$)

3

N bits
$$z = (z_1, z_2, ..., z_N)$$
 (we take $z_i = \pm 1$)

Instance of the problem:

• set \mathcal{C} of M clauses

3

A B M A B M

N bits
$$z = (z_1, z_2, ..., z_N)$$
 (we take $z_i = \pm 1$)

Instance of the problem:

- set \mathcal{C} of M clauses
- clause = (i, j, m), $i, j, m \in [1, N]$ are pairwise nonequal

N bits
$$z = (z_1, z_2, ..., z_N)$$
 (we take $z_i = \pm 1$)

Instance of the problem:

- set \mathcal{C} of M clauses
- clause = (i, j, m), $i, j, m \in [1, N]$ are pairwise nonequal
- a clause satisfied whenever (z_i, z_j, z_j) are not all equal

N bits
$$z = (z_1, z_2, ..., z_N)$$
 (we take $z_i = \pm 1$)

Instance of the problem:

- set \mathcal{C} of M clauses
- clause = (i, j, m), $i, j, m \in [1, N]$ are pairwise nonequal
- a clause satisfied whenever (z_i, z_j, z_j) are not all equal
- z is a solution (satisfying assumption) if all clauses from C are satisfied

A B A B A B A B A B A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A

N bits
$$z = (z_1, z_2, ..., z_N)$$
 (we take $z_i = \pm 1$)

Instance of the problem:

- set \mathcal{C} of M clauses
- clause = (i, j, m), $i, j, m \in [1, N]$ are pairwise nonequal
- a clause satisfied whenever (z_i, z_j, z_j) are not all equal
- z is a solution (satisfying assumption) if all clauses from C are satisfied

MNAE3SAT is NP-complete

MNAE3SAT as a binary optimization problem

 $\mathsf{MNAE3SAT} = \mathsf{binary} \text{ optimization problem with the cost function}$

$$H^{\mathrm{cl}}_{\mathrm{p}}(z) = \sum_{(i,j,m)\in\mathcal{C}} C^{\mathrm{cl}}_{ijm}(z)$$

with

$$C_{ijm}^{\rm cl}(z) = \begin{cases} 1 & \text{if } z_i = z_j = z_k, \\ 0 & \text{otherwise.} \end{cases}$$

< □ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 >

MNAE3SAT as a binary optimization problem

 $\mathsf{MNAE3SAT} = \mathsf{binary} \text{ optimization problem with the cost function}$

$$H_{\mathrm{p}}^{\mathrm{cl}}(z) = \sum_{(i,j,m)\in\mathcal{C}} C_{ijm}^{\mathrm{cl}}(z)$$

with

$$C_{ijm}^{\mathrm{cl}}(z) = \left\{ egin{array}{c} 1 & \mathrm{if} \ z_i = z_j = z_k, \\ 0 & \mathrm{otherwise.} \end{array}
ight.$$

$$H_{\mathrm{p}}^{\mathrm{cl}}(z) \geq 0$$

z is a satisfying assignment \Leftrightarrow $H_{\rm p}^{\rm cl}(z) = 0$

Oleg Lychkovskiy (Skoltech, Steklov)

Non-diagonal $H_{\rm p}$ for AQC

TU Delft, 03 Feb 2019

7 / 25

$$H_{\mathrm{p}} = \sum_{(i,j,m)\in\mathcal{C}} C_{ijm}$$

with

$$C_{ijm} = \frac{1}{4} \left(1 + \sigma_i^z \sigma_j^z + \sigma_j^z \sigma_k^z + \sigma_k^z \sigma_i^z \right)$$

Oleg Lychkovskiy (Skoltech, Steklov)

Non-diagonal $H_{\rm p}$ for AQC

TU Delft, 03 Feb 2019 8 / 25

- 2

$$H_{\mathrm{p}} = \sum_{(i,j,m) \in \mathcal{C}} C_{ijm}$$

with

$$C_{ijm} = \frac{1}{4} \left(1 + \sigma_i^z \sigma_j^z + \sigma_j^z \sigma_k^z + \sigma_k^z \sigma_i^z \right)$$

 $H_{\rm p}$ diagonal in the product basis of

$$|z\rangle \equiv |z_1, z_2, ..., z_N\rangle, \qquad \sigma_j^z |z\rangle = z_j |z\rangle$$

Oleg Lychkovskiy (Skoltech, Steklov)

3

< □ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 >

$$H_{\mathrm{p}} = \sum_{(i,j,m) \in \mathcal{C}} C_{ijm}$$

with

$$C_{ijm} = \frac{1}{4} \left(1 + \sigma_i^z \sigma_j^z + \sigma_j^z \sigma_k^z + \sigma_k^z \sigma_i^z \right)$$

 $H_{\rm p}$ diagonal in the product basis of

$$|z\rangle \equiv |z_1, z_2, ..., z_N\rangle, \qquad \sigma_j^z |z\rangle = z_j |z\rangle$$

 $H_{\rm p}$ is frustration-free:

$$|H|z\rangle = 0 \quad \Leftrightarrow \quad \forall (i,j,m) \in \mathcal{C} \quad C_{ijm}|z\rangle = 0.$$

3

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > <

$$\begin{split} H_{\rm p} &= \sum_{(i,j,m)\in\mathcal{C}} C_{ijm} \\ C_{ijm} &= \frac{1}{4} \left(1 + \sigma_i^z \sigma_j^z + \sigma_j^z \sigma_k^z + \sigma_k^z \sigma_i^z \right) \\ |z\rangle &\equiv |z_1, z_2, ..., z_N\rangle, \qquad \sigma_i^z |z\rangle = z_j |z\rangle \end{split}$$

Oleg Lychkovskiy (Skoltech, Steklov)

Non-diagonal $H_{\rm p}$ for AQC

TU Delft, 03 Feb 2019 9 / 25

イロト イポト イヨト イヨト 一日

$$H_{\rm p} = \sum_{(i,j,m)\in\mathcal{C}} C_{ijm}$$
$$C_{ijm} = \frac{1}{4} \left(1 + \sigma_i^z \sigma_j^z + \sigma_j^z \sigma_k^z + \sigma_k^z \sigma_i^z \right)$$
$$|z\rangle \equiv |z_1, z_2, ..., z_N\rangle, \qquad \sigma_j^z |z\rangle = z_j |z\rangle$$

 $H_{
m p} \geq 0$

Oleg Lychkovskiy (Skoltech, Steklov)

Non-diagonal $H_{\rm p}$ for AQC

TU Delft, 03 Feb 2019 9 / 25

< □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > <

$$\begin{split} H_{\rm p} &= \sum_{(i,j,m)\in\mathcal{C}} \mathcal{C}_{ijm} \\ \mathcal{C}_{ijm} &= \frac{1}{4} \left(1 + \sigma_i^z \sigma_j^z + \sigma_j^z \sigma_k^z + \sigma_k^z \sigma_i^z \right) \\ |z\rangle &\equiv |z_1, z_2, ..., z_N\rangle, \qquad \sigma_j^z |z\rangle = z_j |z\rangle \\ H_{\rm p} &\geq 0 \end{split}$$

z is a gs, i.e. $H_{\rm p}|z\rangle = 0$ z is a satisfying assignment \Leftrightarrow

9 / 25

Bottlenecks of AQC

Bottleneck of AQC = avoided level crossings with $\Delta \sim e^{-N^{\alpha}}$

Oleg Lychkovskiy (Skoltech, Steklov)

Non-diagonal $H_{\rm p}$ for AQC

TU Delft, 03 Feb 2019 10 / 25

イロト 不得下 イヨト イヨト 二日

Two types of bottlenecks

Oleg Lychkovskiy (Skoltech, Steklov)

Non-diagonal $H_{\rm p}$ for AQC

TU Delft, 03 Feb 2019 11 / 25

< □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > <

Two types of bottlenecks

• Quantum phase transitions

3

< □ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 >

Two types of bottlenecks

- Quantum phase transitions
- Many-body localised (glassy) phase [Altshuler, Krovi, Roland, 2010; Laumann *et al.* 2015; Knysh 2016; ...]

() < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < ()

"Conventional" AQC

$$H_t = (1 - rac{t}{T})H_0 + rac{t}{T}H_{
m p}$$

$$H_{\rm p} = \sum_{i,j} J_{ij}\sigma_i^z\sigma_j^z + \sum_i h_i\sigma_i^z$$

$$\hat{H}_0 = \sum_i \sigma_i^x$$

Oleg Lychkovskiy (Skoltech, Steklov)

Non-diagonal $H_{\rm p}$ for AQC

◆□ ▶ < 圕 ▶ < ■ ▶ < ■ ▶ < ■ ▶ < ■ ▶ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ∧ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ < ■ ♪ <

< □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > <

• modify H_0

Oleg Lychkovskiy (Skoltech, Steklov)

Non-diagonal $H_{\rm p}$ for AQC

TU Delft, 03 Feb 2019 13 / 25

- 20

イロト 不得 トイヨト イヨト

- modify H₀
- modify H_t for 0 < t < T (catalyst Hamiltonians etc)

Oleg Lychkovskiy (Skoltech, Steklov)

Non-diagonal $H_{\rm p}$ for AQC

TU Delft, 03 Feb 2019 13 / 25

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

- modify H₀
- modify H_t for 0 < t < T (catalyst Hamiltonians etc)
- modify $H_{\rm p}$

Oleg Lychkovskiy (Skoltech, Steklov)

Non-diagonal $H_{\rm p}$ for AQC

TU Delft, 03 Feb 2019 13 / 25

< □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > <

2

イロト イヨト イヨト イヨト



 in disordered systems eigenstates can be many-body localised (MBL)

э

() < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < ()



- in disordered systems eigenstates can be many-body localised (MBL)
- MBL entails small energy gaps

(B)



 in disordered systems eigenstates can be many-body localised (MBL)

- MBL entails small energy gaps
- product states are ultimately localised

(B)



- in disordered systems eigenstates can be many-body localised (MBL)
- MBL entails small energy gaps
- product states are ultimately localised
- eigenstates of $H_{\rm p}$ are of product form, hence the evolution inevitably traverses MBL phase

(B)

3

イロト イボト イヨト イヨト

• ground state of $H_{\rm p}$ is of product form for a purpose – it should be easily measurable

< □ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 >

- ground state of $H_{\rm p}$ is of product form for a purpose it should be easily measurable
- however, excited states of H_p are also product states absolutely unnecessary for computation!

A B + A B +

- ground state of $H_{\rm p}$ is of product form for a purpose it should be easily measurable
- however, excited states of H_p are also product states absolutely unnecessary for computation!
- the idea is to introduce $H_{\rm p}^{\rm ent}$ with a product ground state and entangled excited states

くロッ くぼう くほう くほう 二日

3

イロト イボト イヨト イヨト

Reminder:

$$egin{aligned} \mathcal{H}_{\mathrm{p}} &= \sum_{(i,j,m)\in\mathcal{C}}\mathcal{C}_{ijm} \ \mathcal{C}_{ijm} &= rac{1}{4}\left(1+\sigma_i^z\sigma_j^z+\sigma_j^z\sigma_k^z+\sigma_k^z\sigma_i^z
ight) \end{aligned}$$

▲□▶ ▲圖▶ ▲ 臣▶ ▲ 臣▶ 三臣 - のへで

Reminder:

$$H_{\rm p} = \sum_{(i,j,m)\in\mathcal{C}} C_{ijm}$$
$$C_{ijm} = \frac{1}{4} \left(1 + \sigma_i^z \sigma_j^z + \sigma_j^z \sigma_k^z + \sigma_k^z \sigma_i^z \right)$$

A problem Hamiltonian (generically) non-diagonal in comp. basis:

$$H_{\mathrm{p}}^{\mathrm{ent}} = \sum_{(i,j,m) \in \mathcal{C}} C_{ijm} A_{ijm} C_{ijm}$$

Aijm – arbitrary positive non-diagonal term

Oleg Lychkovskiy (Skoltech, Steklov)

A B A B A B A B A B A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A
 B
 A

Reminder:

$$H_{\rm p} = \sum_{(i,j,m)\in\mathcal{C}} C_{ijm}$$
$$C_{ijm} = \frac{1}{4} \left(1 + \sigma_i^z \sigma_j^z + \sigma_j^z \sigma_k^z + \sigma_k^z \sigma_i^z \right)$$

A problem Hamiltonian (generically) non-diagonal in comp. basis:

$$H_{\mathrm{p}}^{\mathrm{ent}} = \sum_{(i,j,m) \in \mathcal{C}} C_{ijm} A_{ijm} C_{ijm}$$

 A_{ijm} – arbitrary positive non-diagonal term A_{ijm} not necessarily acts on spins i, j, m

ヘロト 不得 トイヨト イヨト 二日

$$\begin{aligned} H_{\rm p}^{\rm ent} &= \sum_{(i,j,m)\in\mathcal{C}} C_{ijm} A_{ijm} C_{ijm} \\ C_{ijm} &= \frac{1}{4} \left(1 + \sigma_i^z \sigma_j^z + \sigma_j^z \sigma_k^z + \sigma_k^z \sigma_i^z \right) \end{aligned}$$

æ

イロト イポト イヨト イヨト

$$\begin{split} H_{\rm p}^{\rm ent} &= \sum_{(i,j,m)\in\mathcal{C}} C_{ijm} A_{ijm} C_{ijm} \\ C_{ijm} &= \frac{1}{4} \left(1 + \sigma_i^z \sigma_j^z + \sigma_j^z \sigma_k^z + \sigma_k^z \sigma_i^z \right) \end{split}$$

A specific choice of A_{ijm}:

$$A_{ijm} = 2 + \sigma_i^x \sigma_j^x \sigma_m^x + \sigma_r^x \sigma_s^x$$

 $r \neq i, j, m \text{ and } s \neq i, j, m$

< □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > <

$$\begin{split} H_{\rm p}^{\rm ent} &= \sum_{(i,j,m)\in\mathcal{C}} C_{ijm} A_{ijm} C_{ijm} \\ C_{ijm} &= \frac{1}{4} \left(1 + \sigma_i^z \sigma_j^z + \sigma_j^z \sigma_k^z + \sigma_k^z \sigma_i^z \right) \end{split}$$

A specific choice of A_{ijm}:

$$A_{ijm} = 2 + \sigma_i^x \sigma_j^x \sigma_m^x + \sigma_r^x \sigma_s^x$$

 $r \neq i, j, m \text{ and } s \neq i, j, m$

Locality issue: $H_{\rm p}^{\rm ent}$ is 4-local (while $H_{\rm p}$ is only 2-local)

< ロ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < 回 > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ > < □ >

Participation ratio - figure of merit for entanglement:

$$R(\Psi)=\left(\sum_{\mu=1}^{2^N}|\Psi_\mu|^4
ight)^{-1}.$$

Oleg Lychkovskiy (Skoltech, Steklov)

Non-diagonal $H_{\rm p}$ for AQC

TU Delft, 03 Feb 2019 18 / 25

3



Participation ratios of eigenstates of $H_{\rm p}^{\rm ent}$ (blue dots) compared to those of eigenstates of a nonintegrable Ising model.

Oleg Lychkovskiy (Skoltech, Steklov)

Non-diagonal $H_{\rm p}$ for AQC

TU Delft, 03 Feb 2019 19 / 25



• ground states are product states with R = 1

Oleg Lychkovskiy (Skoltech, Steklov)

Non-diagonal $H_{\rm p}$ for AQC

TU Delft, 03 Feb 2019 20 / 25



- ground states are product states with R = 1
- some excited states have small $R \sim 1$



- ground states are product states with R = 1
- some excited states have small $R \sim 1$
- entanglement of most of low lying excited states is comparable to that of a *bona fide* chaotic model



- ground states are product states with R = 1
- ullet some excited states have small $R\sim 1$
- entanglement of most of low lying excited states is comparable to that of a *bona fide* chaotic model
- work in progress...

Non-diagonal problem Hamiltonian - generalisation

Diagonal frustration-free problem Hamiltonian:

$$H_{\rm p} = \sum_{(i,j,m)\in\mathcal{C}} C_{ijm}, \quad C_{ijm} \ge 0$$

Product ground state |z
angle with zero energy: $H_{
m p}|z
angle=0$

イロト イポト イヨト イヨト 二日

Non-diagonal problem Hamiltonian - generalisation

Diagonal frustration-free problem Hamiltonian:

$$H_{\mathrm{p}} = \sum_{(i,j,m)\in\mathcal{C}} C_{ijm}, \quad C_{ijm} \ge 0$$

Product ground state |z
angle with zero energy: $H_{
m p}|z
angle=0$

Non-diagonal frustration-free problem Hamiltonian:

$$H_{ ext{p}}^{ ext{ent}} = \sum_{\substack{(i,j,m) \in \mathcal{C} \ (n,l,q) \in \mathcal{C}}} C_{nlq} A_{ijm}^{nlq} C_{ijm}, \qquad A_{ijm}^{nlq} > 0$$

has the same ground state, $H_{\rm p}^{\rm ent}|z\rangle = 0$ but (generically) entangled excited eigenstates.

Oleg Lychkovskiy (Skoltech, Steklov)

TU Delft, 03 Feb 2019 21 / 25

・ロット 御 とう きょう く 目 とうしょう

• mapping computational problem to the problem Hamiltonian is an important ingredient of AQC

3

< □ > < 同 > < 回 > < 回 > < 回 >

- mapping computational problem to the problem Hamiltonian is an important ingredient of AQC
- the mapping can be done in many different ways

A B M A B M

- mapping computational problem to the problem Hamiltonian is an important ingredient of AQC
- the mapping can be done in many different ways
- a problem Hamiltonian with entangled excited states can always be chosen

() < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < () < ()

- mapping computational problem to the problem Hamiltonian is an important ingredient of AQC
- the mapping can be done in many different ways
- a problem Hamiltonian with entangled excited states can always be chosen
- entanglement comes for the price of increased non-locality

A B A A B A

- mapping computational problem to the problem Hamiltonian is an important ingredient of AQC
- the mapping can be done in many different ways
- a problem Hamiltonian with entangled excited states can always be chosen
- entanglement comes for the price of increased non-locality
- such problem Hamiltonians may help in evading localisation bottlenecks of AQC

A B M A B M

- mapping computational problem to the problem Hamiltonian is an important ingredient of AQC
- the mapping can be done in many different ways
- a problem Hamiltonian with entangled excited states can always be chosen
- entanglement comes for the price of increased non-locality
- such problem Hamiltonians may help in evading localisation bottlenecks of AQC
- more work is needed to evaluate their performance

・ロット 御り とうりょうり しつ

arXiv:1811.09453

Supported by RSF under grant N 17-71-20158

Oleg Lychkovskiy (Skoltech, Steklov)

Non-diagonal $H_{\rm p}$ for AQC

- ∢ ⊒ → TU Delft, 03 Feb 2019 23 / 25

э

Thank you for your attention!

Oleg Lychkovskiy (Skoltech, Steklov)

Non-diagonal $H_{\rm p}$ for AQC

→ ∃ → TU Delft, 03 Feb 2019 24 / 25

э