

Coordinated Attack

Distributed Systems

Ali Kamandi, PH.D.

School of Engineering Science

College of Engineering

University of Tehran

kamandi@ut.ac.ir

مدل های خطا

- مدل خطا مشخص می کند که به چه طریقی اجزای سیستم ممکن است دچار خطا شوند. هر یک از الگوریتمها با برخی از مدلهای خطا سازگار هستند و از این جهت شناخت دقیق مدلهای خطا ضرورت دارد.
- یک سیستم t-fault-tolerant نامیده می شود اگر با وجود حداکثر t جزء خطادار، بتواند هدف خود را محقق کند.
- MTBF یا همان Mean time between failures نشان دهنده زمان مورد انتظار تا بروز خطا می باشد.

Process failure models (Benign)

Fail-stop

در این مدل، از یک لحظه به بعد پروسهای که به درستی کار می کرده از کار می افتد. سایر پروسهها می فهمند که این پروسه دچار اشکال شده است. این مدل یک مدل انتزاعی است و نحوه فهم دیگران از خطا می تواند کاملا متنوع باشد.

Crash:

در این مدل یک پروسه که درست کار می کرده در یک لحظه از کار میافتد. نودهای دیگر از آن مطلع نمی شوند.

Receive omission:

در این مدل یک پروسه درست، به نحوی دچار خطا میشود که فقط برخی از پیامهایی را که برای آن ارسال شده است را دریافت میکند.

Send omission:

پروسه فقط بعضی از پیامهایی را که باید ارسال کند، واقعا ارسال می کند.

General omission:

پروسه دچار یکی یا هر دو خطای فوق میشود.

Process failure models (Byzantine)

Byzantine or malicious failure, with authentication

پروسه ممکن است هر رفتار دلخواهی را از خود نشان دهد. اما چنانچه ادعا کند که پیامی را از نود خاصی دریافت کرده است، این ادعا با مکانیزم authentication یا امضا قابل ارزیابی خواهد بود.

Byzantine or malicious failure

پروسه ممکن است هر رفتار دلخواهی نشان دهد و بر خلاف مدل ادعای دریافت پیام از یک نود سالم، قبل قابل ارزیابی نخواهد بود.

Communication failure models

Crash failure

یک لینک سالم از یک لحظه، هیچ پیامی را به مقصد نمی رساند.

Omission failure

لینک بعضی از پیام ها را به مقصد می رساند و بعضی را نمی رساند.

Byzantine failure

لینک ممکن است هر رفتار دلخواهی را بروز دهد. مثلا پیامی ایجاد کند یا محتوای یک پیام را تغییر دهد.

علاوه بر خطاهای فوق خطای timing هم در مورد پروسهها و هم لینک ارتیاطی میتواند وجود داشته باشد که مختص سیستمهای synchronized است. به این معنی که یک لینک پیامها را کندتر یا سریعتر از آنچه باید، انتقال دهد.

The coordinated attack problem

در مساله حمله هماهنگ چند ژنرال قرار است با نیروهایشان به یک هدف حمله کنند. در صورتی که همه به صورت هماهنگ حمله کنند، نتیجه موفقیت آمیز خواهد بود و در غیر اینصورت همگی نابود خواهند شد.

هریک از ژنرالها ذهنیت خود را از آمادگی نیروهایش دارد.

The coordinated attack problem

در صورتی که همه پیک ها قابل اطمینان بودند، کافی بود هر یک از ژنرالها پیامی را به سایر ژنرالها می کرد. سپس بعد از چند مرحله (قطر گراف ارتباطی)، همه ژنرالها از همه تصمیمات با خبر می شدند. به عبارتی اگر همه آماده بودند، حمله آغاز می شد.

این مساله همان مساله distributed commit در دیتابیسهای توزیع شده است.

در صورتی که امکان گم شدن پیک یا پیام وجود داشته باشد، این روش قابل اجرا نیست.

اثبات می شود که هیچ الگوریتمی وجود ندارد که همیشه بتواند این مساله را حل کند.

مدل مسئله

- n نود که از 1 تا n شماره گذاری شده اند.
 - گراف ارتباطی بدون جهت میباشد.
 - هر نود از کل گراف مطلع است.
- \bullet تصمیم هر نود 0 یا 1 است. 1 به معنی حمله یا کامیت خواهد بود.

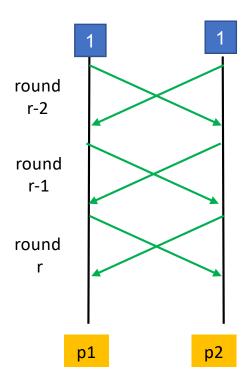
شرایط تصمیمگیری

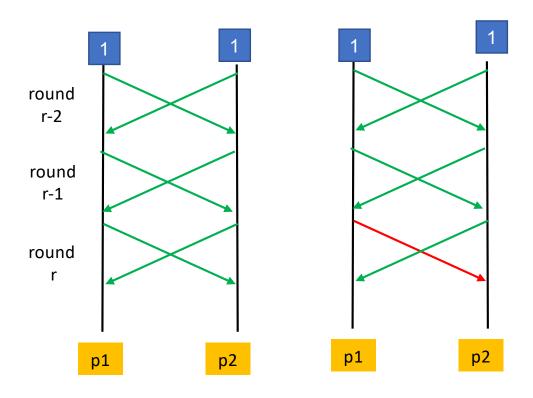
lSafety:
☐ Agreement: no two processes decide on different values.
☐ Validity:
اگر همه نودها با 0 شروع کردند، نتیجه نهایی باید 0 باشد.
اگر همه با 1 شروع کردند و هیچ پیامی گم نشد، نتیجه نهایی باید 1 باشد.
Liveness:
☐ Termination: All processes eventually decide.
Fault Tolerance

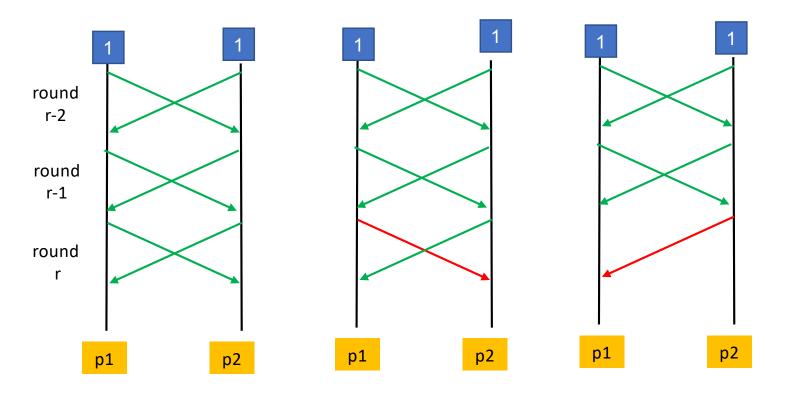
No deterministic consensus protocol provides all three of safety, liveness, and fault tolerance in an asynchronous system.

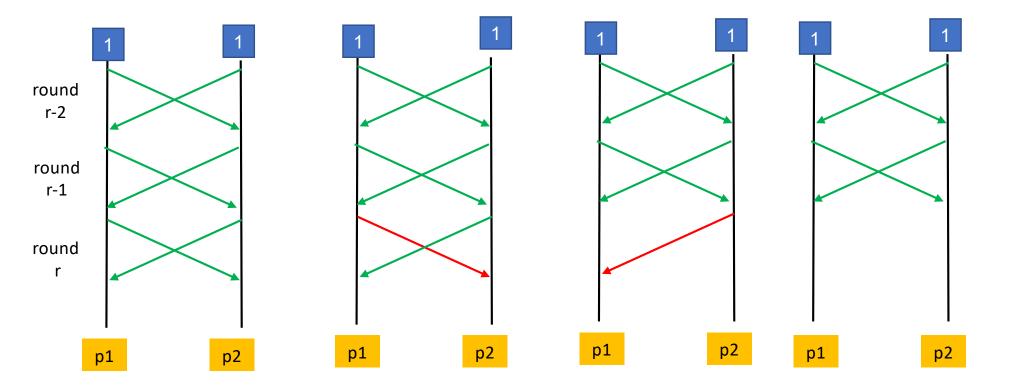
Theorem: Let G be the graph consisting of nodes 1 and 2 connected by a single edge. Then there is no algorithm that solves the coordinated attack problem on G.

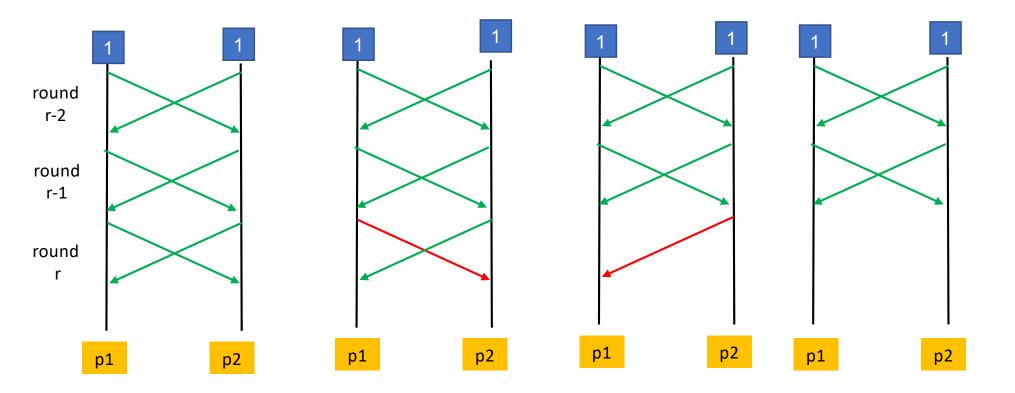
Proof: by contradiction.







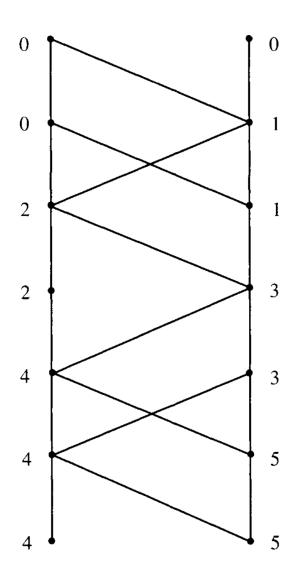




Starting from $\alpha 1$, we now construct a series of executions, each of them **indistinguishable** from its predecessor in the series with respect to one of the processes; it will follow that all of these executions must have the same decision value.

A simplifying assumption is that network is **complete**, although a **strongly-connected** network with *r* greater than or equal to the diameter also works.

Information Level



- First part: tracking information levels
 - Each process tracks its "information level," initially 0. The state of a process consists of a vector of (input, information-level) pairs for all processes in the system. Initially this is (my-input, 0) for itself and $(\bot, -1)$ for everybody else.
 - Every process sends its entire state to every other process in every round.
 - Upon receiving a message m, process i stores any inputs carried in m and, for each process j, sets $\mathsf{level}_i[j]$ to $\max(\mathsf{level}_i[j], \mathsf{level}_m[j])$. It then sets its own information level to $\min_j(\mathsf{level}_i[j]) + 1$.
- Second part: deciding the output
 - Process 1 chooses a random key value uniformly in the range [1, r].
 - This key is distributed along with $|evel_i[1]|$, so that every process with $|evel_i[1]| \ge 0$ knows the key.
 - A process decides 1 at round r if and only if it knows the key, its information level is greater than or equal to the key, and all inputs are 1.

$\begin{aligned} & \textit{rounds} \in \mathbb{N}, \text{ initially } 0 \\ & \textit{decision} \in \{\textit{unknown}, 0, 1\}, \text{ initially } \textit{unknown} \\ & \textit{key} \in [1, r] \cup \textit{undefined}, \text{ initially } \textit{undefined} \\ & \text{for every } j, \ 1 \leq j \leq n; \\ & \textit{val}(j) \in \{0, 1, \textit{undefined}\}; \text{ initially } \textit{val}(i) \text{ is } i\text{'s initial value and} \\ & \textit{val}(j) = \textit{undefined} \text{ for all } j \neq i \\ & \textit{level}(j) \in [-1, r]; \text{ initially } \textit{level}(i) = 0 \text{ and } \textit{level}(j) = -1 \text{ for all } j \neq i \end{aligned}$

```
rand::
if i = 1 and rounds = 0 then key := random
msgsi:
send (L, V, key) to all j, where L is the level vector and V is the val vector
trans<sub>i</sub>:
rounds := rounds + 1
let (L_j, V_j, k_j) be the message from j, for each j from which a message arrives
if, for some j, k_i \neq undefined then key := k_i
for all j \neq i do
    if, for some i', V_{i'}(j) \neq undefined then val(j) := V_{i'}(j)
    if, for some i', L_{i'}(j) > level(j) then level(j) := \max_{i'} \{L_{i'}(j)\}
level(i) := 1 + \min \{level(j) : j \neq i\}
if rounds = r then
    if key \neq undefined and level(i) \geq key and val(j) = 1 for all j then
       decision := 1
    else decision := 0
```

Reference

Nancy Lynch, Chapter 5