# 多方场景下纵向逻辑回归模型

这里假设是两方来联合训练一个模型。在联邦学习中,有以下 几种角色:

guest:数据应用方,在纵向FL中指的是含有数据标签的一方。而且建模流程一般由guest方发起

host:数据的提供方

arbiter:主要来辅助多方联合建模的。纵向FL中用来分发公私 钥、加解密服务等等。它本身既不提供数据,也不使用数据

# 多方场景一:纵向逻辑回归(使用同态加密 来保护数据隐私)

**首先要明确最终的目标**:最终我要得到两个子模型,对于guest方 (为了公式描述方便,以下也叫做A方)而言,我要得到子模型 $w_A$ ; 对于host方而言,我要得到子模型(为了公式描述方便,以下也叫做 B方) $\omega_B$ 

这也意味着当我使用模型进行预测的时候,我需要联合两个子模型  $\omega_A \cap \omega_B$ 才可以进行预测

### 损失函数

$$F(\omega) = rac{1}{n} \sum_{n=1}^n log(1 + e^{-y_i \omega^T x_i})$$

这里损失函数形式和单方场景下略有区别,多方交互的联邦学习中逻辑回归函数都是这个形式的损失函数。我也不太清楚这样的好处

### 上述损失函数的梯度公式是

$$abla F(\omega) = rac{1}{n} \sum_{n=1}^n (rac{1}{1+e^{-y_i\omega^T x_i}}-1) y_i x_i$$

由于同态加密不支持指数运算,所以需要将上述的指数形式近似转 化为**多项式**才可以使用同态加密技术

所以损失函数的梯度公式可以**近似**的写成

$$abla F(\omega) pprox rac{1}{n} \sum_{n=1}^n (0.25\omega^T x_i - 0.5y_i) x_i = rac{1}{n} \sum_{n=1}^n d_i x_i$$

在纵向联邦学习(使用同态加密技术)的场景下,guest方拥有数据 $X_A$ ,以及数据标签Y。host方(为了公式描述方便,以下也叫做B方)拥有数据 $X_B$ 

所以完整的 $\omega x = \omega_A X_A + \omega_B X_B$ 

这里有一个符号表示:  $\omega_A X_A$ 当使用同态加密形式,则表示为:  $[[\omega_A X_A]]$ 

### 算法执行流程

- 1. arbiter方分发公钥给A方和B方
- 2. B方计算 $\omega_B X_B$ ,然后加密为 $[[\omega_B X_B]]$ 。并且发给A方
- 3. A方收到 $[[\omega_B X_B]]$ 后,同时自身也计算 $[[\omega_A X_A]]$ 。然后获得完整的:  $[[\omega_X]] = [[\omega_A X_A]] + [[\omega_B X_B]]$
- 4. 这样,A方便获得了完整的关于每条数据的 $d_i$ 。然后,将 $d_i$ 发送给B方

经过上述的4个步骤,双方便分别确定了下式(密文状态下):

对于A方而言:

$$abla F(\omega)_A = rac{1}{n} \sum_{n=1}^n (0.25 \omega^T x - 0.5 y) x_A = rac{1}{n} \sum_{n=1}^n d_i x_A$$

#### 对于B方而言:

$$abla F(\omega)_B = rac{1}{n} \sum_{n=1}^n (0.25 \omega^T x - 0.5 y) x_B = rac{1}{n} \sum_{n=1}^n d_i x_B$$

- 5. A、B双方求出梯度(密文)后,开始发送给arbiter方。然后它来解密梯度,再发送给A方和B方
- 6. A方、B方收到解密的梯度后,开始更新模型参数 $\omega_A$ 和 $\omega_B$
- 7. 重复上述2~6过程, 直到收敛或者达到指定的迭代次数

### 隐私泄露风险

当使用同态加密的技术的时候,A方在当前批出会获得关于B的系列 $w_B^Tx_B$ 。B方会获得关于A的 $h(w_i,x_i,y_i)$ 系列信息。加入参与方存在攻击者的话,容易从中窃取用户隐私。已有论文已经证明这一点了

#### 论文参考:

《exploiting unintended feature leakage in collaborative learning》

《model inversion attacks that exploit confidence information and basic countermeasures》

# 多方场景二:纵向逻辑回归(使用差分隐私 技术去保护隐私)

这篇文章的参考链接如下:

Hybrid Differentially Private Federated Learning on Vertically Partitioned Data 上述这篇文章有待于优化的就是全局敏感度容易太大,导致噪声太大,致使模型训练效果不太理想。这篇文章的主要思想如下:

预处理:将数据归一化到-1~1之间。然后开始如下迭代过程:

1. B方选择小批量数据集 $X_t$ (t代表当前的迭代次数),然后计算  $IR_t^B = X_t^B \omega_t^B$ 

添加噪声,公式为:  $Sec[IR_t^B]=IR_t^B+Z^B$ 。这样, $Sec[IR_t^B]$ 就是添加噪声后的 $IR_t^B$ 。而后将此结果发送给A方

疑问点:这里的 $IR_t^B$ 是否是取均值后的结果,或者它就是当前批次的若干条数据。

我这里是当作**当前批次的若干条数据**来处理,给每条数据添加 噪音。

2. 这样,A方就获得了完整的 $\omega x = \omega_A X_A + \omega_B X_B$ ,只不过这里的 $\omega_B X_B$ 添加了噪音。根据逻辑回归的整体损失函数,可以表示成(b代表的是当前的小批量):

$$abla F(\omega) = \sum_{n=1}^b (rac{y_i}{1+e^{-y_i\omega^Tx_i}}-y_i)x_i = \sum_{n=1}^b d_ix_i$$

在这里将 $d_i$ 表示成 $IR_t^A$ 。然后 $IR_t^A$ 添加噪声, $Sec[IR_t^A] = IR_t^A + Z_A$ 。将这个结果发送给B方

3. 经过一轮交互之后, A方、B方各自获得:

$$abla F(\omega)_A = \sum_{n=1}^b Sec[IR_t^A] x_A$$

$$abla F(\omega)_B = \sum_{n=1}^b Sec[IR_t^A]x_B$$

4. 下面的就和常规的逻辑回归一样了,A、B双方得到各自的梯度,于是更新子模型: $\omega_A \pi \omega_B$ 

# 基于HE和DP技术的纵向联邦学习模型

本项目的完整GitHub地址如下(<u>https://github.com/XtangEver/H</u>DP-VFL):

项目github地址

# B方添加的噪音

当A方计算出密文梯度:

$$abla F(\omega)_A = rac{1}{n} \sum_{n=1}^n (0.25 \omega^T x - 0.5 y) x_A = rac{1}{n} \sum_{n=1}^n d_i x_A$$

需要将上述结果发送给B方,B方采用DP技术添加噪音(高斯噪声),其中全局敏感度的公式如下:

$$riangle f = \sqrt{rac{4L^2e^2T\eta^2}{b} + rac{8kLe^2\eta}{b} + 4k^2e}$$

在上述结果的基础上,我们假设所有的数据都已正则化到-1~1之间。那么任意改变一条记录,所会改变的数据的L2敏感度是: $\sqrt(n)$ 。其中n代表B方数据的维度信息,所以B所添加的噪音对应的全敏感度公式是:

$$riangle f = \sqrt{rac{4L^2e^2T\eta^2}{b} + rac{8kLe^2\eta}{b} + 4k^2e} *\sqrt{n}/b$$

其中参数所对应的含义如下:

parameters

```
def
gaussian(self,delta,epsilon,L,e,T,eta,b,k,length):
"""
生成高斯噪声所需要的loc、sigma_a
```

```
delta:一定程度的允许错误的值,因为高斯机制非严格满足
DP机制
       epsion: 隐私保护预算
       L:lipschitz 常数,默认值为1
       e:epochs
       T:e * r,表示总的迭代次数
       eta:learning rate
       b:mini-batch size
       k:梯度剪切参数
       length:表述数据维度的长度
       loc, sigma都是高斯分布的俩参数
       loc = 0
       partial_1 = np.sqrt(2 * np.log(1.25 /
delta))
       partial_2_1 = (4 * np.square(L) *
np.square(e) * T * np.square(eta)) / b
       partial_{2_2} = (8 * k * L * np.square(e) *
eta) / b
       partial_2_3 = 4 * np.square(k) * e
       partial_2 = np.sqrt(partial_2_1 +
partial_2_2 + partial_2_3) * np.sqrt(length) / b #最
大敏感度
       partial_3 = epsilon
       sigma_a = partial_1 * partial_2 / partial_3
       LOGGER.info("站在host方,全局敏感度值:
{}".format(partial_2))
       LOGGER.info("站在host方,标准差是:
{}".format(sigma_a))
       return loc, sigma_a
```

# A方添加的噪音

当B计算出密文梯度后:

$$abla F(\omega)_B = rac{1}{n} \sum_{n=1}^n (0.25 \omega^T x - 0.5 y) x_B = rac{1}{n} \sum_{n=1}^n d_i x_B$$

需要将上述结果发送给A方,A方采用DP技术添加噪音(高斯噪声),其中全局敏感度的公式如下

$$riangle f = \sqrt{4eta_{ heta}^2 L^2 rac{e^2 T \eta^2}{b} + 8(eta_{ heta} k + eta_y k_y)eta_{ heta} L rac{e^2 \eta}{b} + 4(eta_{ heta} k + eta_y k_y)^2 e}$$

当任意改变A中数据的一条记录,所会改变的数据的L2敏感度是 $\sqrt(n)$ 。其中n代表A方数据的维度信息,所以B所添加的噪音对应的全敏感度公式是:

$$riangle f = \sqrt{4eta_{ heta}^2 L^2 rac{e^2 T \eta^2}{b} + 8(eta_{ heta} k + eta_y k_y)eta_{ heta} L rac{e^2 \eta}{b} + 4(eta_{ heta} k + eta_y k_y)^2 e} * \sqrt{n}/b$$

其中若干参数所对应的含义是:

def

gaussian(self, delta, epsilon, beta\_theta, L, e, T, eta, b, k
, beta\_y, k\_y, length):

\*\* \*\* \*\*

生成高斯噪声所需要的loc、sigma\_b

parameters

\_\_\_\_\_\_

delta:非严格的DP损失 epsilon:隐私保护预算

beta\_theta:smooth parameters,未知

L:lipschitz 常数,默认值为1

e:epochs

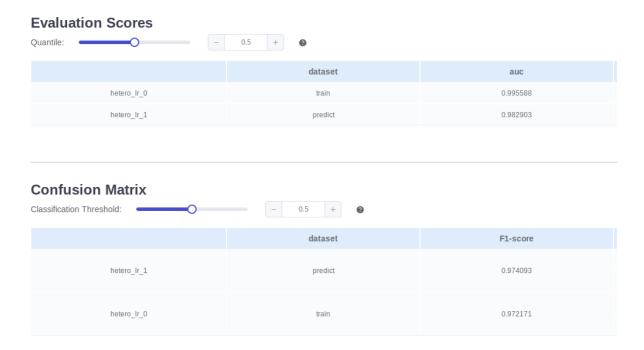
T:e \* r,表示总的迭代次数

eta:learning rate b:mini-batch size

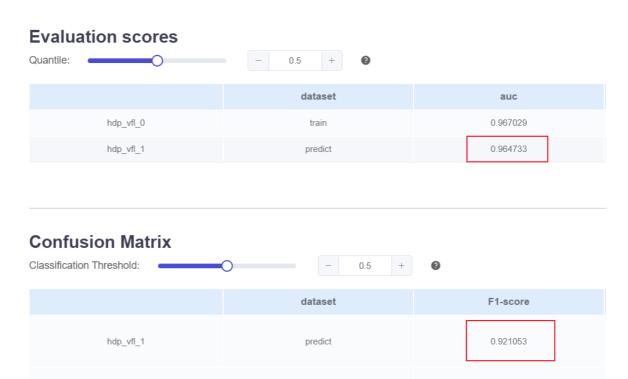
```
k:梯度剪切参数
       beta_y:smooth parameters,未知
       k_y:target bound, 未知
        length:host方数据的维度,作为全局敏感度的一个参数
       loc = 0
       partial_1 = np.sqrt(2 * np.log(1.25 /
delta))
        partial_2_1 = 4 * np.square(beta_theta) *
np.square(L) * np.square(e) * T * np.square(eta) / b
       partial_2_2 = 8 * (beta_theta * k + beta_y *
k_y) * beta_theta * L * np.square(e) * eta / b
       partial_2_3 = 4 * np.square(beta_theta * k +
beta_y * k_y) * e
       partial_2 = np.sqrt(partial_2_1 +
partial_2_2 + partial_2_3) * np.sqrt(length) / b #最
大敏感度
       partial_3 = epsilon
       sigma_b = partial_1 * partial_2 / partial_3
       LOGGER.info("在quest方,全局敏感度值:
{}".format(partial_2))
       LOGGER.info("在guest方,标准差sigma_b:
{}".format(sigma_b))
       return loc, sigma_b
```

## 实验结果如下

当不添加噪音的时候,只使用HE技术:



## 当添加高斯噪音后



#### 其中A方以及B方的全局敏感度以及噪音如下:

hdp\_vfl\_0



train

0.933786

## 总结

我们牺牲了非常小的精度,却换取了用户的隐私的保护强度提升。是很值得的!