# 動的認識論理を用いた分散計算タスクの不可解性証明について

西村進 (M2 八木滉希 との共同研究)

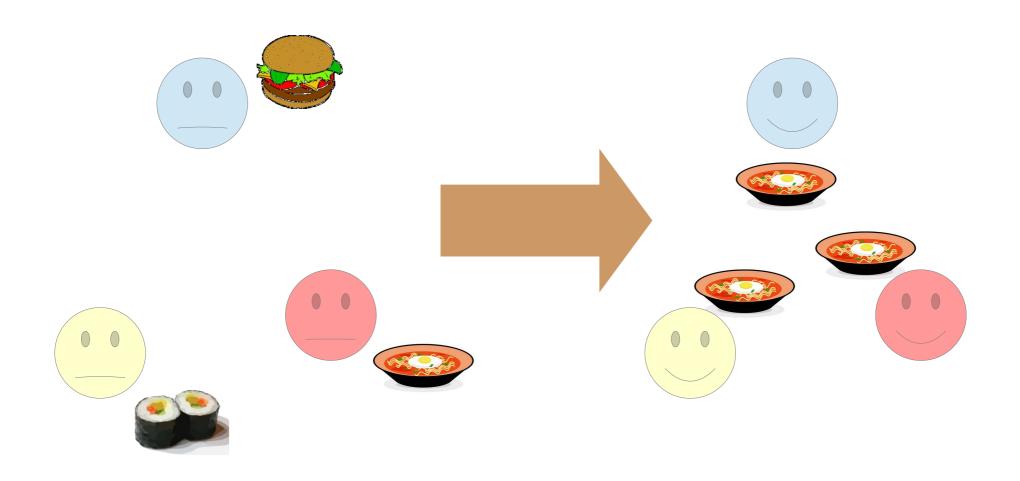
susumu@math.kyoto-u.ac.jp

京都大学理学研究科



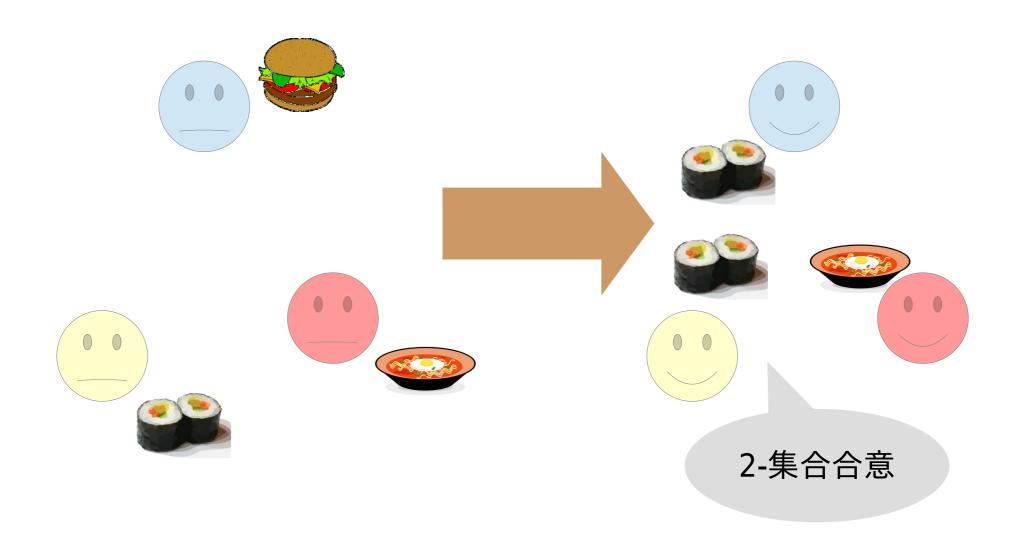
### 分散コンセンサス問題

► 各プロセスに初期値が入力された時、そのどれかひとつに合意する。



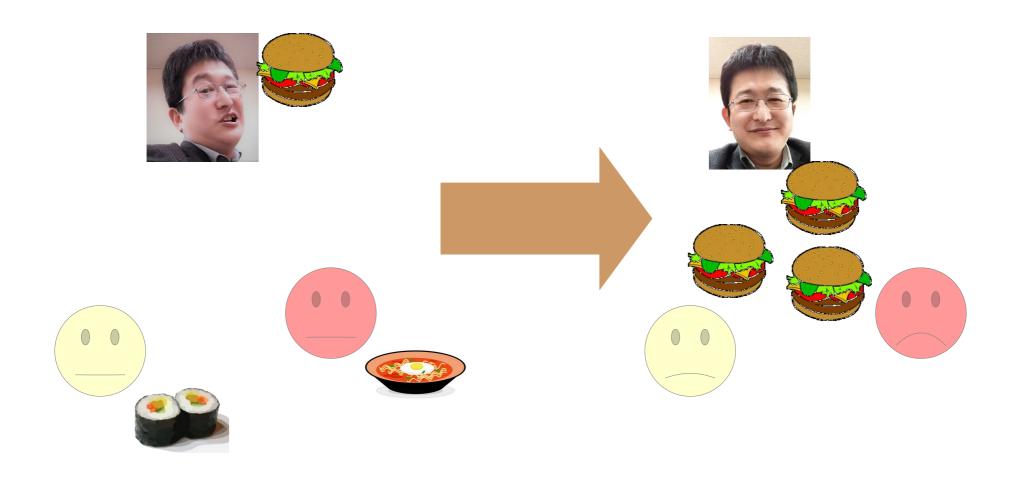
### 分散 k-集合合意問題 (1-集合合意=コンセンサス)

► 各プロセスに初期値が入力された時、そのうち高々 k種類で合意する。



### 望ましくない分散コンセンサスの解法プロトコル

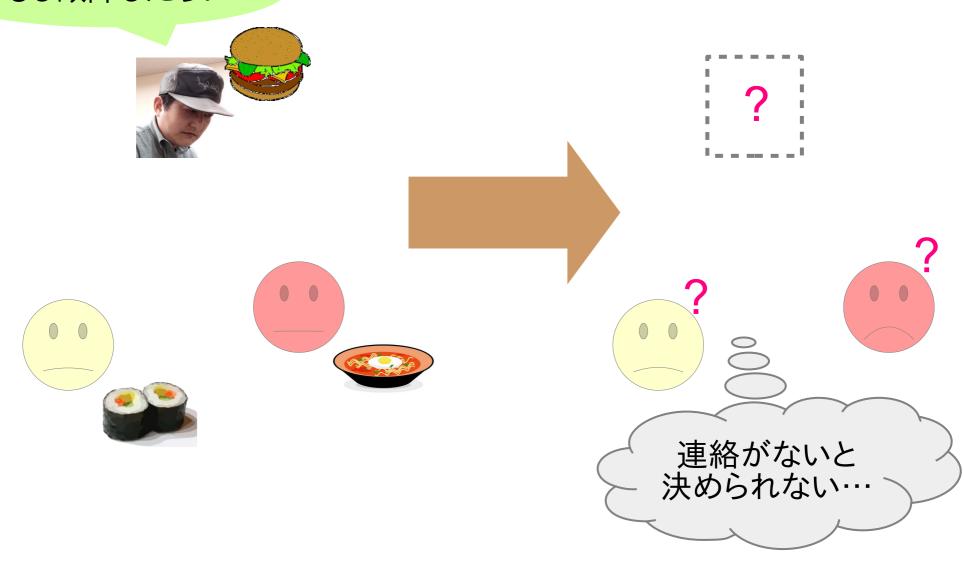
▶プロトコル: 予め決めておいた代表プロセスが決定する



### こんなとき困る

▶プロトコル: 予め決めておいた代表プロセスが決定する

もし故障したら?



### 分散計算システム

- ► 分散システム = Concurrency + Failure 並行 故障
  - 並行システム: n個の異なるプロセスが並行して計算を実行
    - > 同期モデル: 非同期実行
    - >プロセス間通信: Read-Write共有メモリによる

• 耐故障性

・いくつかのプロセスが故障したとしても、残ったプロセスは各々有限ステップ内で計算結果を出力する =他プロセス(←故障しているかも!)の応答を永遠には待たない

どのように故障が起こる?

### 故障モデル

- Wait-free
  - ♪ すべてのプロセスは故障する可能性がある

本発表

- Super-set closed Adversary
  - $^{\flat}$  (故障しない)正常プロセスの集合のクラス $\mathcal{A}$  が superset-closed (i.e.,  $A \in \mathcal{A} \land A \subseteq B \Rightarrow B \in \mathcal{A}$  )
    - $\cdot A = \{S \mid S \neq \emptyset\}$  のとき、wait-free
- t-resilient
- Byzantine failure
- · . . .

プロセスの 「生き残り方」 のすべての パターン

### 分散合意タスクの不可解性(実現不可能性)

- ▶nプロセス分散システムにおいて以下の結果が知られている
  - 故障モデル Wait-free の場合
    - > n>1のとき、コンセンサス問題は解けない
    - ▶n>kのとき、k-集合合意問題は解けない
  - 故障モデル Super-set closed adversary A の場合
    - k < csize(A) のとき、k-集合合意問題は解けない
      </p>

csize(A): A の最小コアサイズ

- csize(A) = min { #C | C は A のコア集合 }
- C が A のコア集合⇔ C は ∀ A∈A.C∩A≠Ø なるCで極小のもの
- 組み合わせトポロジーによる証明 [Herlihy&Shavit1999, Herlihy&Rajsbaum2010]がエレガント。

### 不可解性証明 = Obstructionの発見

#### 組み合わせトポロジー

- Topological obstruction
  - 可解性を仮定すると、トポロジカルな不変量 (e.g., 連結性)と矛盾する

長所: 不変量概念の堅牢性

短所: 非初等的な定理の適用

(e.g., Nerve補題)

#### 動的認識論理

- Logical obstruction
  - プロ解性を仮定すると、論理命題の妥当性と矛盾する [Goubault他2018]

長所: 初等的(帰納法) 証明

短所: 実例の不足

不変量ほど堅牢でない

### 本研究の主結果

▶ 以下の不可解性を導くlogical obstructionを具体的な認識論理式として与えた。

定理 A: super-set closed adversary, k<csize(A) のとき、k-集合合意問題は不可解

- 先行研究
  - > Topological obstruction による証明 [Herlihy&Rajsbaum2010]
  - 動的認識論理を用いたlogical obstructionの枠組み (具体例少) [Goubault,Ledent,Rajsbaum2018]
  - Wait-free故障モデルに対する logical obstruction による 証明 [西田2020]
- 本研究は西田のlogical obstruction をsuperset-closed adversaryに一般化し、証明も簡潔にした

# 概要

- ・背景と目的
- 分散計算の組合せトポロジー論
- 組合せトポロジーから認識論理へ
- Adversaryモデルでのlogical obstruction
- ・まとめと将来課題

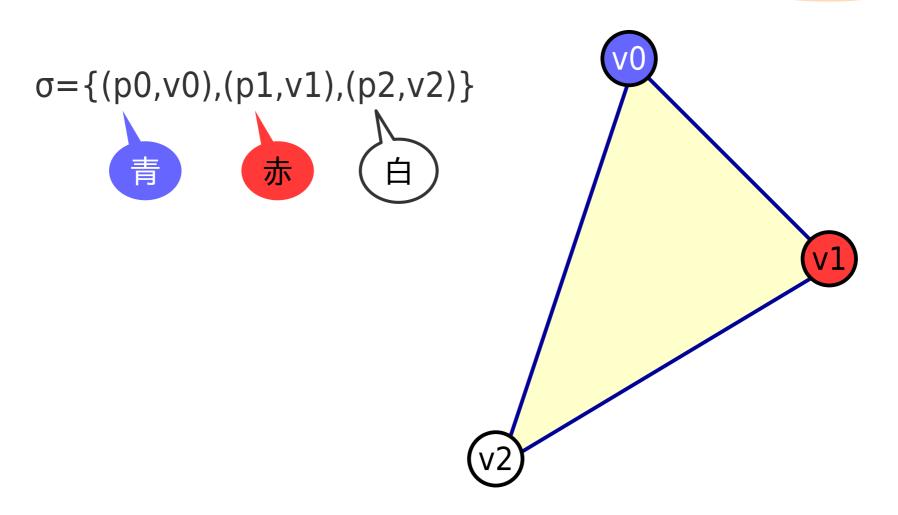
# 分散計算の組合せトポロジー論

## システム状態 = 単体(simplex)

- ▶プロセスの状態 = (プロセスID, 局所状態)
- ▶システムの状態 = プロセス状態の集合

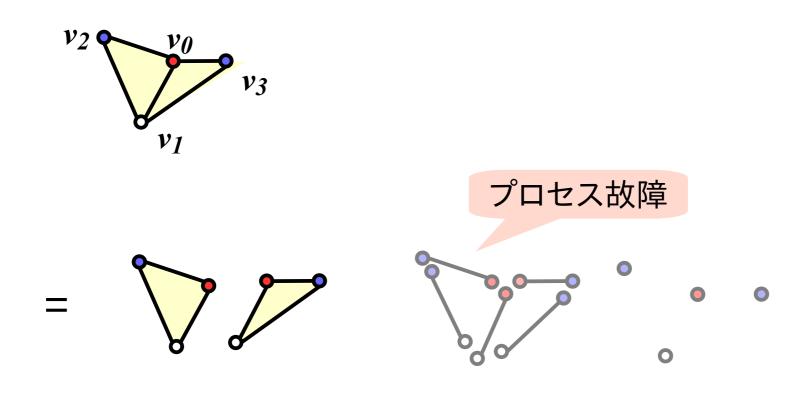
頂点

单体=頂点集合



### 非決定的状態 = 単体的複体(simplical complex)

▶単体的複体 = (集合の包含関係について閉じた)単体の集合



### 関数による分散タスク定義

Carrier map

$$\Phi: I \longrightarrow 2^O$$

$$\sigma \mapsto \Phi(\sigma)$$

• 単体を部分複体に写す関数

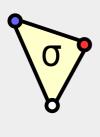
> 単調かつ色を保存

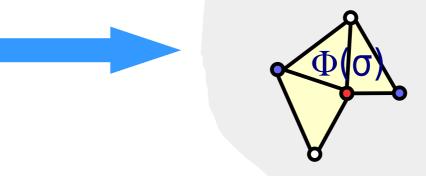
input

入力の複体 I

output

出力の複体 0

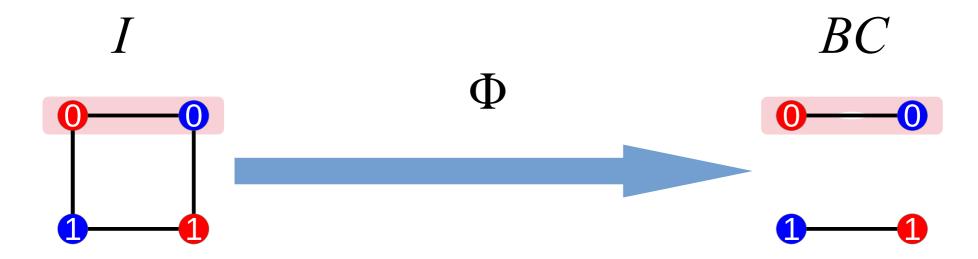




### 例: 2プロセスによる2値コンセンサス

入力値: 0 または 1

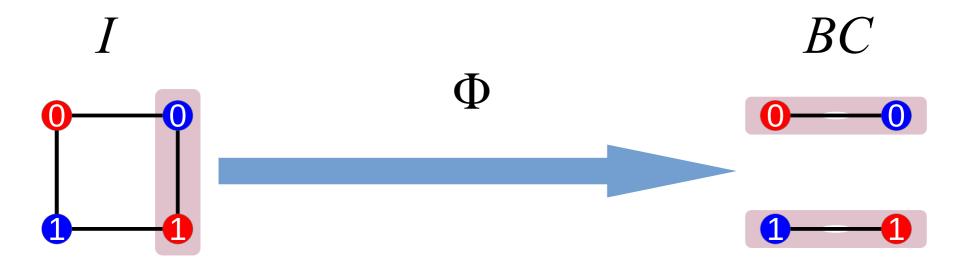
出力値: 両プロセスの入力値のどちらか一つのみを出力とする



### 例: 2プロセスによる2値コンセンサス

入力値: 0 または 1

出力値: 両プロセスの入力値のどちらか一つのみを出力とする



### Wait-free分散計算 = 複体の細分

READ-WRITE共有メモリモデル

≅ 即時スナップショット(Immediate snapshot)モデル

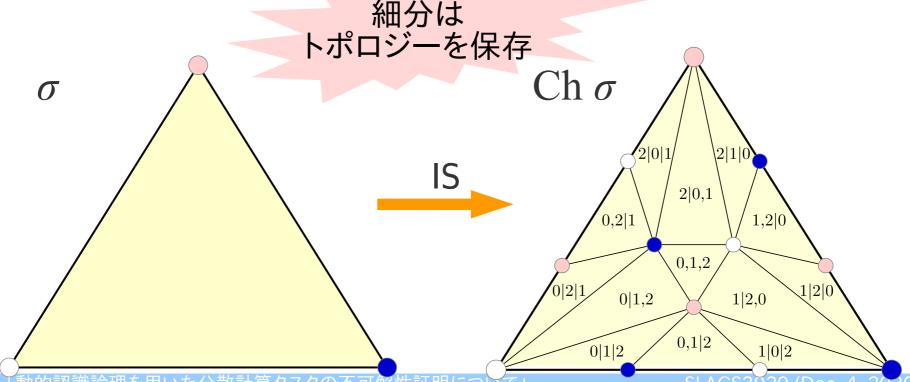
[Herlihy&Shavit1999]

組合せ構造

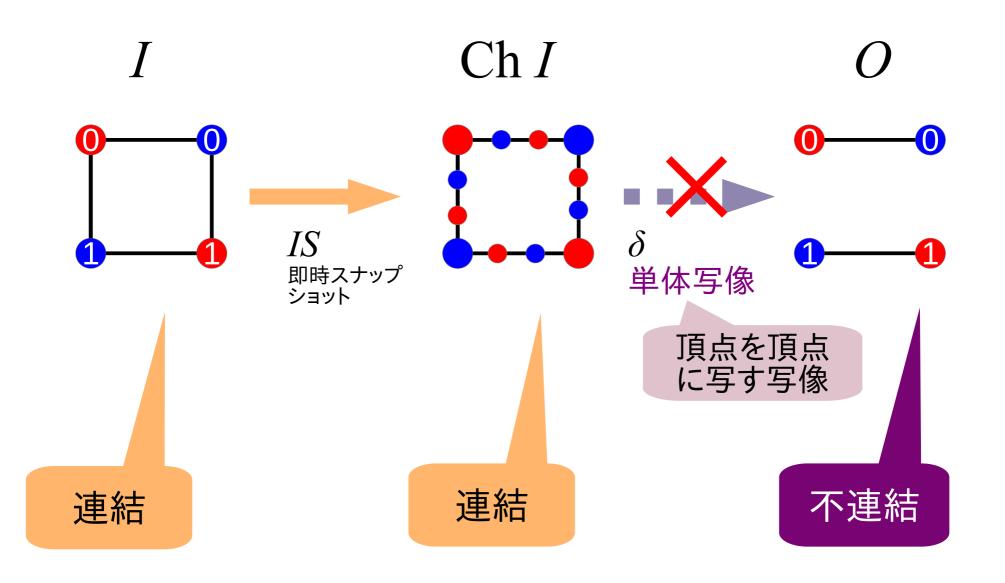
≅ Ordered set partition

≅標準色付き細分 [Kozlov2012]

複体の細分



### 例: 2プロセス コンセンサス のwait-free不可解性



# 組合せトポロジーから認識論理へ

### 認識論理 (Epistemic logic)

### Knowledge

$$\varphi ::= \operatorname{input}_a^i \mid \neg \varphi \mid \varphi \vee \varphi \mid \varphi \wedge \varphi \mid K_a \varphi \mid D_A \varphi$$

プロセス a の入力値が i

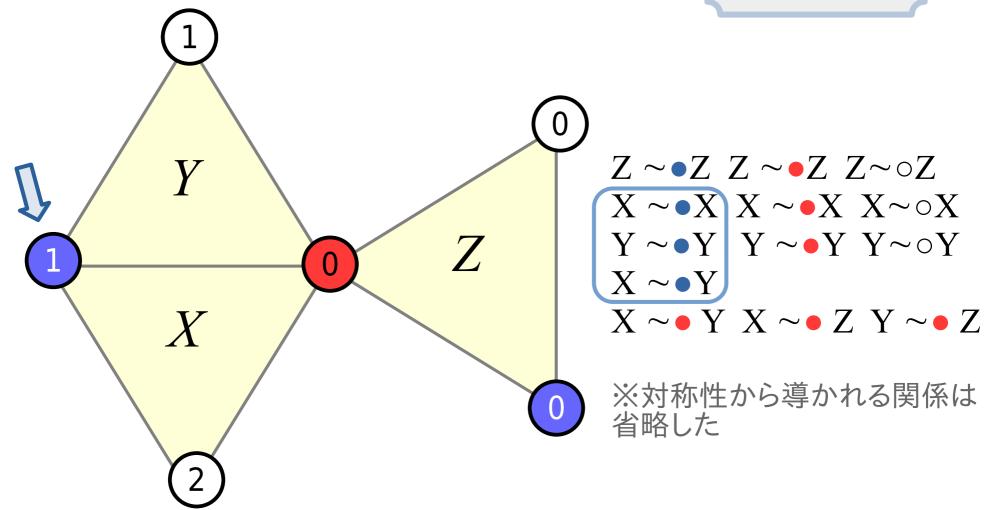
Distributed knowledge

- 認識論理式  $\varphi$  がpositive
  - $\Leftrightarrow \varphi$  の任意の否定部分式  $\neg \psi$ が様相記号を含まない

### 単体的複体 ≒ Kripkeモデル [Goubault他2018]

- 複体のファセット(極大単体) X, Y, Z → Kripkeモデルのworld
- X~aY ⇔ 色aの頂点がXnYに属する

S5 + Local

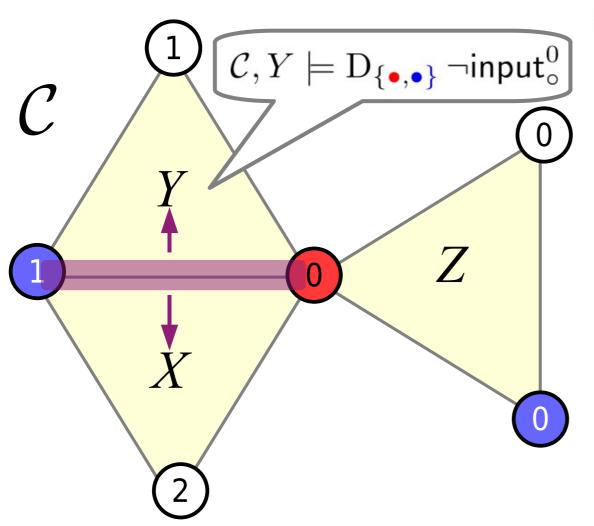


### 様相 (Distributed Knowledge)

A に属するプロセスの知識を合わせれば $\varphi$  がわかる

様相 = 局地的な連結性

$$\mathcal{C}, X \models \mathcal{D}_A \varphi \iff$$
 すべての  $X \sim_{\mathcal{D}_A} W$  なる  $W$  について  $\mathcal{C}, W \models \varphi$ 



ただし、 $\sim_{D_A} = \bigcap_{a \in A} \sim_a$ 

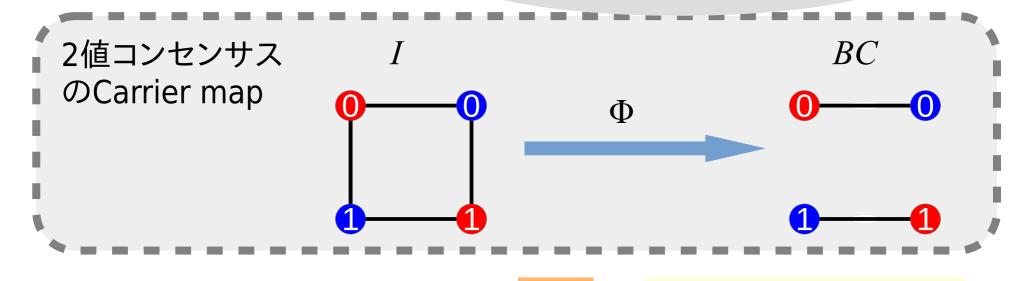
#### 様相(Knowledge)

プロセスaは $\varphi$ を知っている

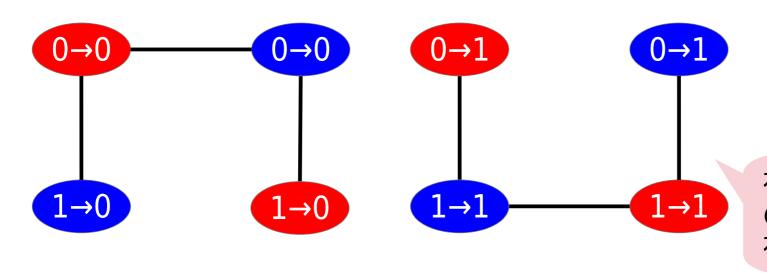
$$K_a \varphi \equiv D_{\{a\}} \varphi$$

### Product update

Kripkeモデルの動的更新を 表すための手法を応用



Product update I [BC]



複体から複体への関数を単一の 複体で表現

関数を二項関係として

エンコード

### Logical obstructionによる不可解性証明

定理[Goubault他2018] 以下のようなpositiveなlogical obstruction  $\varphi$  が存在するとき、分散タスク  $\Phi: I \to 2^{\circ}$  は分散プロトコル  $\Psi: I \to 2^{\circ}$  で不可解 計算したいこと

システムの計算能力

$$I[O] \models \varphi$$

 $I[O], X \models \varphi$  for every world X of I[O]

$$I[P] \not\models \varphi$$

 $I[P], X \not\models \varphi$  for some world X of I[P]

より連結性が高い

# Adversaryモデルでのlogical obstruction

### Adversaryの下での不可解性証明

**定理.** Super-set closed adversary  $\mathcal{A}$  の下で、 $k < csize(\mathcal{A})$  ならば k-集合合意問題は解けない

▶認識論理のlogical obstruction Φ による証明

k-集合合意問題のproduct update

• k < csize(A) のとき、 $I[SAk] \models \Phi$ 

Adversary A Oproduct update

•  $I[\mathcal{R}_{\mathcal{A}}] \not\models \Phi$ 

Round operator *ℛA*: Adversaryモデル*A*に対応する複体

### k-集合合意問題に対するlogical obstruction Φ

 $\Pi$ : 全プロセス集合, (入力値の集合)= $\Pi$ , c = csize(A)

$$\Phi = \bigvee_{a \in \Pi} \neg \operatorname{input}_a^a \vee \bigvee_{A \subseteq \Pi, |A| < c} \Psi_A$$

$$\Psi_A = \begin{cases} \text{false} & C \cap (\Pi \setminus A) = \emptyset \text{ for some core set } C; \\ D_A \psi_A & \text{otherwise} \end{cases}$$

$$\Psi_{A} = \begin{cases} \text{false} & C \cap (\Pi \setminus A) = \emptyset \text{ for some core set } C; \\ D_{A} \psi_{A} & \text{otherwise} \end{cases}$$

$$\psi_{A} = \bigvee_{a \in \Pi \setminus A} \neg \mathsf{input}_{a}^{a} \vee \bigvee_{a \in \Pi \setminus A} \mathsf{K}_{a} \left( \bigvee_{j \in A} \bigvee_{a' \in \Pi} \mathsf{input}_{a'}^{j} \right) \vee \bigvee_{B \supsetneq A} \Psi_{B}$$

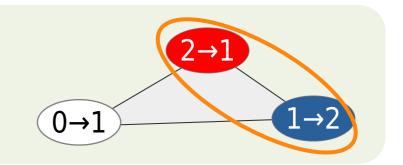
A に関する相互帰納的定義 ( $A=\Pi$ が帰納法の基礎)

### 証明の概略 $I[SA_k] \models \Phi$

 $\bigvee_{a \in \Pi} \neg \operatorname{input}_a^a \vee \bigvee_{A \subseteq \Pi, |A| < c} \Psi_A$ 

 $\bigwedge_{a \in \Pi} \operatorname{input}_a^a$  をみたす任意の world X について、permutation subset A が必ず存在する。

 $A \subseteq \Pi$   $f:\Pi \to \Pi \mathcal{O}$ permutation subset  $f(A)=A \neq \emptyset$ 



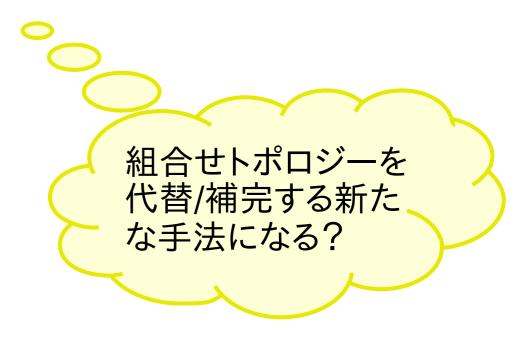
- #A=k のとき(帰納法の基礎)  $\Psi_A$  は成立
- #A<k のとき permutation subset A' ( $\supsetneq A$ ) が存在する。よって

$$\Psi_A = \cdots \lor \bigvee_{B \supsetneq A} \Psi_B$$
 は成立(帰納法の仮定)

# まとめと将来課題

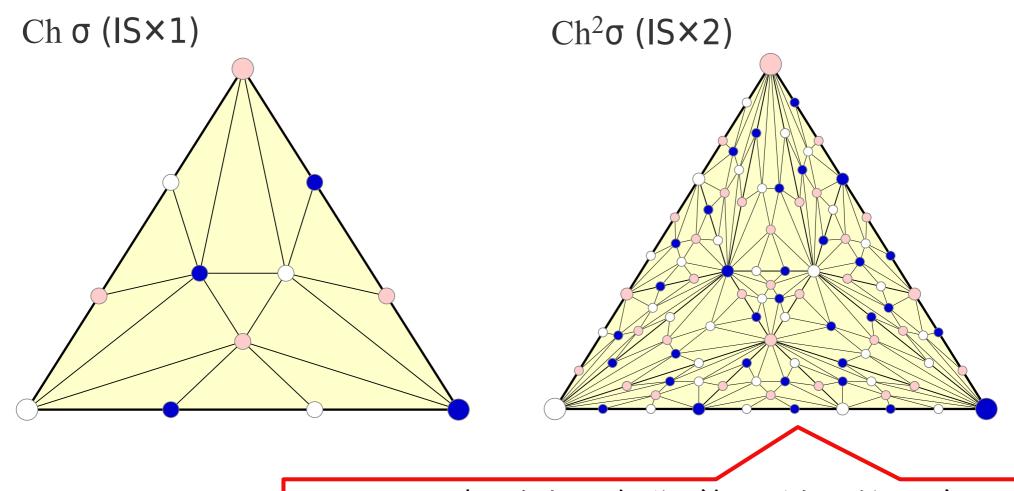
### 本研究の成果と展望

- ▶一般のsuperset-closed adversaryのもとでのk-集合合意問題の不可解性を示すlogical obstructionを具体的に与えた
  - 認識論理による具体的かつ厳密なobstructionの表記
  - 帰納法による初等的な証明



### 現状の枠組みの限界

▶Multi-round プロトコルへの対応が難しい



Topologyは変わらない(細分が細かくなるだけ)が、 Kripkeモデルの変異のため異なるobstructionが必要

### Epistemic µ-calculus ?

▶認識論理 + 不動点演算子 νX.ψ, μX.ψ

#### Common knowledge

• 例: 
$$C_AP \equiv \nu X. \Big(P \land \bigwedge_{a \in A} K_a X\Big)$$
 「連結性」を表す論理式

Round数に依存しないobstructionが書けるかも

### References

• M. Herlihy & N. Shavit: "The topological structure of asynchronous computability" (JACM 1999)

Wait-free impossibility by topological method

• M. Herlihy & S. Rajsbaum: "The topology of shared-memory adversaries" (PODC 2010)

Adversarial impossibility by topological method

- E. Goubault, J. Ledent, & S. Rajsbaum: "A simplicial complex model for dynamic epistemic logic to study distributed task computability" (GandALF 2018) The logical obstruction framework
- ・西田悠太郎: "動的認識論理によるk-合意問題の不可解性"(修士論文, 2020) Wait-free impossibility by logical obstruction
- K. Yagi & S. Nishimura: "Logical obstruction to set agreement tasks for superset-closed adversaries" (2020) <a href="https://arxiv.org/abs/2011.13630">https://arxiv.org/abs/2011.13630</a>