Practical Byzantine Fault Tolerance

主要内容

- PBFT 论文概述
- 系统模型与相关假设
- 算法
- 垃圾回收
- View change
- 三阶段协议总结
- Safety & Liveness

PBFT 概述

- PBFT是Practical Byzantine Fault Tolerance的缩写。该算法是Miguel Castro (卡斯特罗)和Barbara Liskov(利斯科夫)在1999年提出来的,它解决了原始拜占庭容错算法效率不高的问题。早期的拜占庭容错算法有的是基于系统同步的假设,有的则是由于性能太低而不能在实际系统中运作,而PBFT是基于<u>真实网络环境</u>、<u>实用</u>的拜占庭容错算法。
- 该算法可以<u>工作在异步环境</u>中,可以承受<u>小于1/3的节点同时</u> faulty,为系统提供safety 和 liveness

为什么可以容忍小于1/3的恶意节点

f: 拜占庭节点所占比例

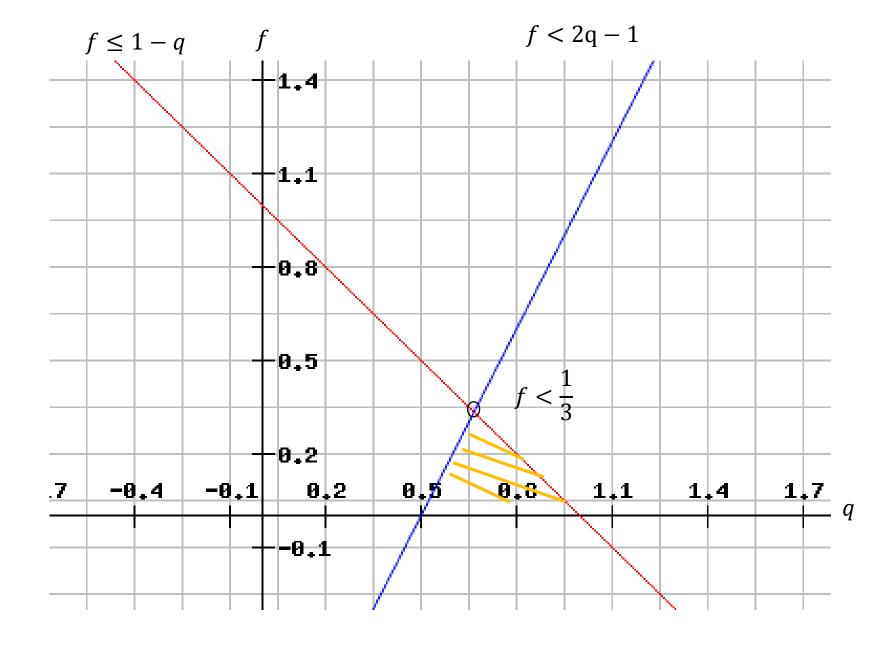
1-f: 善意节点比例

q: 一致投票达到这个比例后,才算达成一致

因此有:

$$1. \quad f + \frac{1-f}{2} < q$$

$$2. \quad 1 - f \ge q$$



System model & Assumption

System model

- 异步分布式系统,节点由网络连接,真实的网络环境,会出现消息丢失、延迟、重复、乱序
- Byzantine Failure model: faulty的节点may behave arbitrarily.

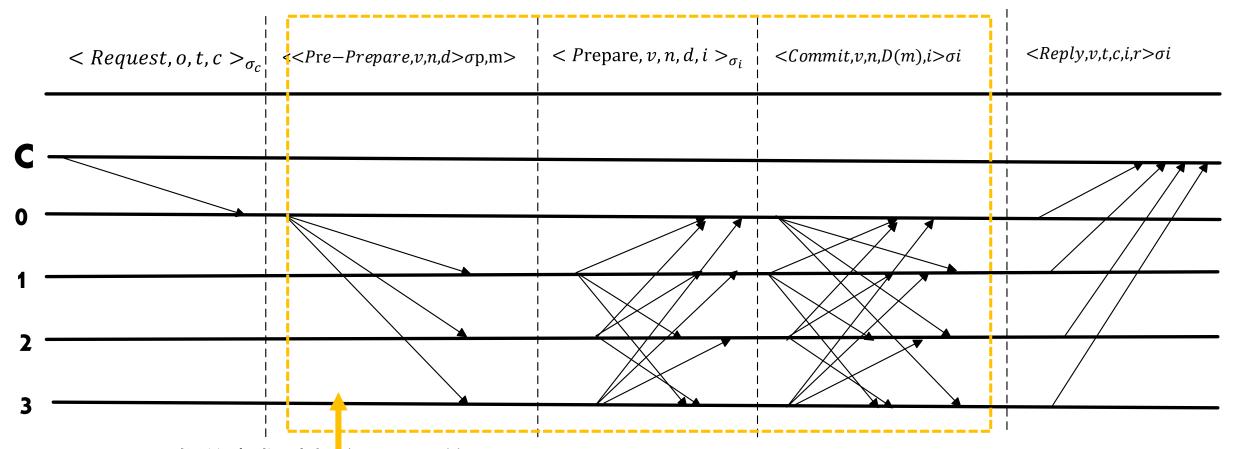
Assumption

- 节点间失效独立, 不互相影响
- 无法推翻依赖的密码学保障
- 攻击者无法无限延迟non-faulty的节点
- 发送方一直重发请求,直到被接收

符号说明

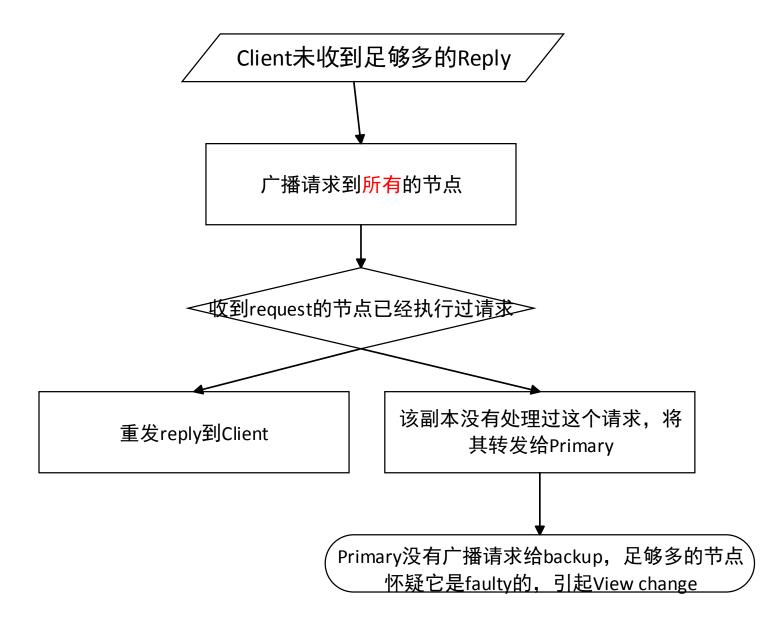
- m: 消息
- D(m): 消息摘要
- $< m > \sigma_i$: 节点i对消息m签名
- R = 3f + 1: 至多f个节点是faulty的,R为总的节点个数, $0 \sim R 1$ 编号
- $p = v \mod |R|$: 当view number是 v时,应为primary节点的序号

Normal Case Operation



- ① Client 发送请求到当前view下的primary
- ② Primary广播请求到backups节点,开始三阶段协议(具体见后面)
- ③ 节点执行请求,并直接发送reply到Client
- ④ Client等待f+1个来自不同节点、但具有相同结果的reply,即为请求的执行结果

Client未收到足够多的Reply



三阶段协议

 $\mathsf{Pre} ext{-}\mathsf{Prepare}$: $\mathsf{Primary}$ 广播 $<< Pre-Prepare, v, n, d>_{\sigma_p}$, $\mathrm{m}>$

Prepare: 若Backup 接受 Pre-Prepare message,进入到Prepare阶段,广播 < P repare, v, n, d, i $>_{\sigma_i}$ 到**所有其他**节点,将pre-prepare和prepare消息写入自己的消息日志。任何副本节点接收到prepare消息后,会验证v, σ_i , n

Prepare为真(Prepared状态):

replica i将prepare消息插入到日志中

接收到 2f个不同backup节点的prepare消息(与pre-prepare消息相匹配)

Commit: 当prepare 为真时,向其他节点广播 < *Commit*, v, n, D(m), $i >_{\sigma_i}$ 开始Commit阶段,其他节点验证并且接受commit消息,则该副本节点将Commit消息写入消息日志中。

Committed(m,v,n)为真:任意f + 1个non-faulty Backup集合中的<u>所有</u>副本节点都处于<u>prepared状态</u>;

Committed-local(m,v,n,i)为真: Backup i处于<u>prepared状态</u>,并且节点i已经接受了 2f + 1个commits(可能包括自身)与预准备消息一致。

如果对一些non-faulty节点 commited-local为真,则commted即为真

每个节点在commited-local为真后,即可执行请求,执行完毕后,发送reply到Client

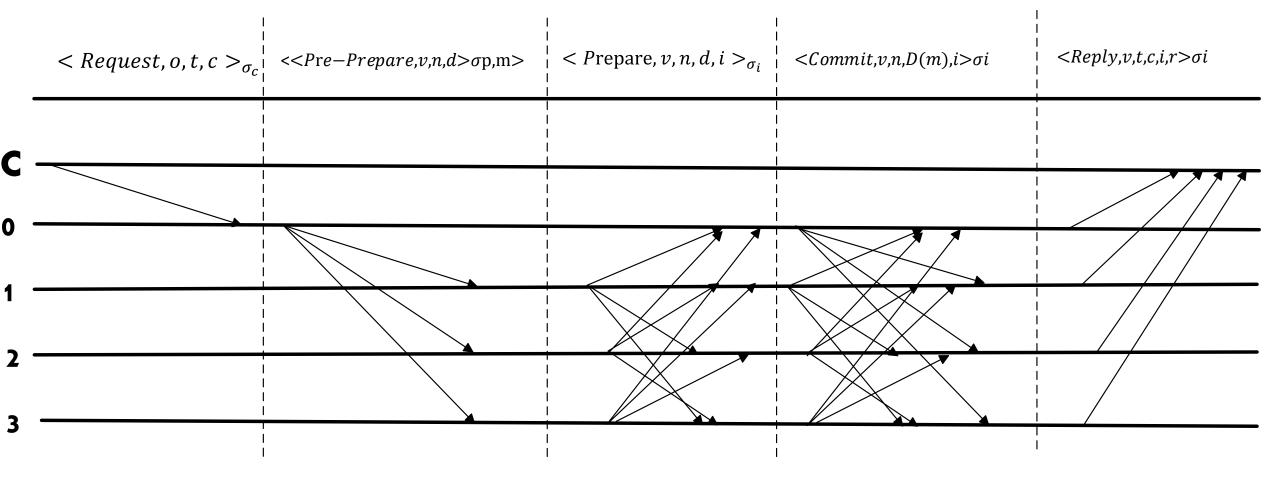
网络中有4个节点为例,有以下三种情况:

1. 都是non-faulty节点

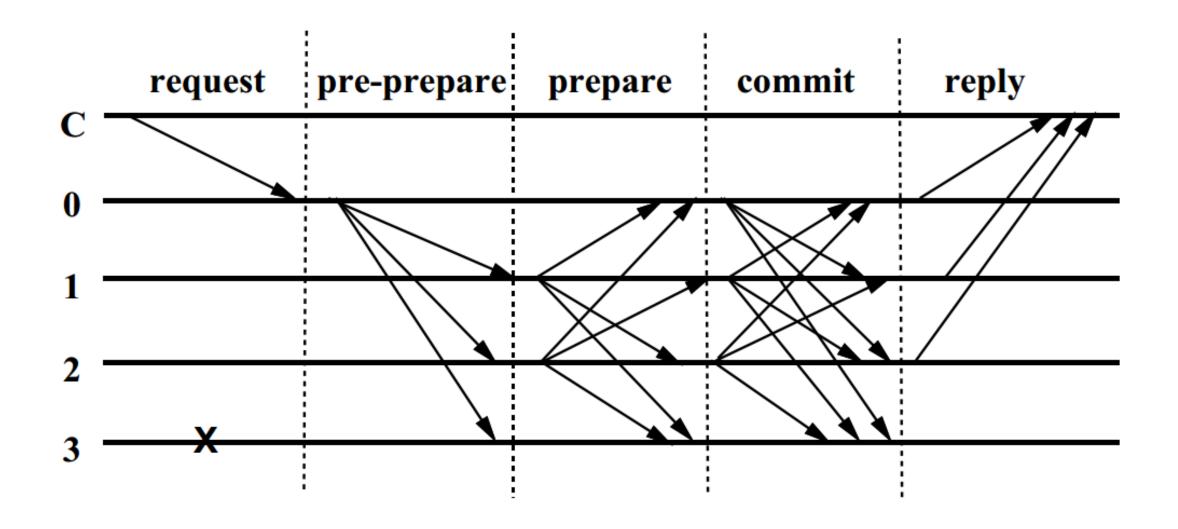
2. 主节点是non-faulty节点,备份节点里有一个faulty的

3. 主节点是faulty节点: eg 发给不同备份节点不同的请求

1全部为好节点



2 主节点为好节点,备份节点中一个坏节点



垃圾回收一清理本地日志消息的机制

节点 i周期性的产生了一个checkpoint 广播 $< Checkpoint, n, d, i > \sigma_i$ 到所有的节点 直到2f+1个节点收集checkpoint 消息,且加入到日志中 - proof

n:最近一次执行结果改变 了状态的请求序列号

d:状态的摘要

具有stable checkpoint的节点:

- 1.丢弃所有序列号<=n的三阶段消息
- 2.丢弃先前的checkpoint及检查点消息

Checkpoint: 请求执行后得到的新状态

Stable checkpoint : 具有proof的检查点

Proof的产生过程 --->

Watermark

Watermark

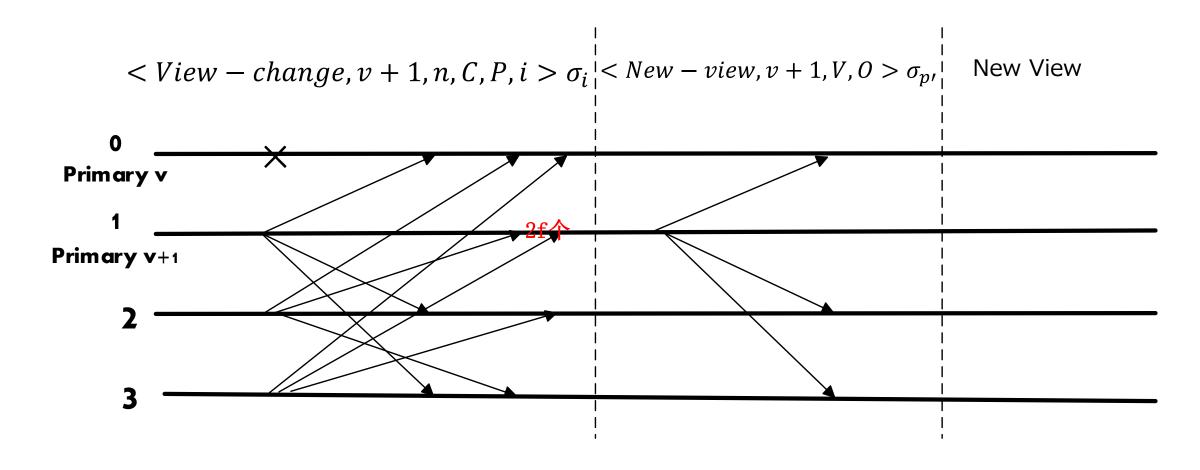
低水位h: 节点latest stable checkpoint里最大的消息序列号 高水位H=h+L, L是指定数值,一般为checkpoint周期K的常数倍

• Watermark的作用:水位线高低值限定了可以被接受的消息。。

• Checkpoint协议可以用来更新watermark的高低值

View Change 一替换主节点

• View Change 被超时触发



 $< View - change, v + 1, n, C, P, i > \sigma_i$

n: i节点stable checkpoint s 里最大的序列号

C: 2f + 1 个 stable checkpoint s 的 proof

P: P是集合,集合中的每个元素是集合Pm,Pm对应在backup i节点处已经prepared的序列号大于n的请求。Pm包括一个有效的pre-prepare消息(不带有相应的客户端消息)和2*f* 个来自不同backup签名的具有相同view,相同序列号,相同数字摘要的匹配的有效的prepare消息。

$< New - view, v + 1, V, O > \sigma_p$

V: v+1的主节点收到的 2f+1个view change消息

O: 一系列pre-prepare 消息

O的计算方法

1.latest stable checkpoint 中最大的那个序列号n 是O中最小的序列号min,由所有的prepare消息得到最大的序列号max

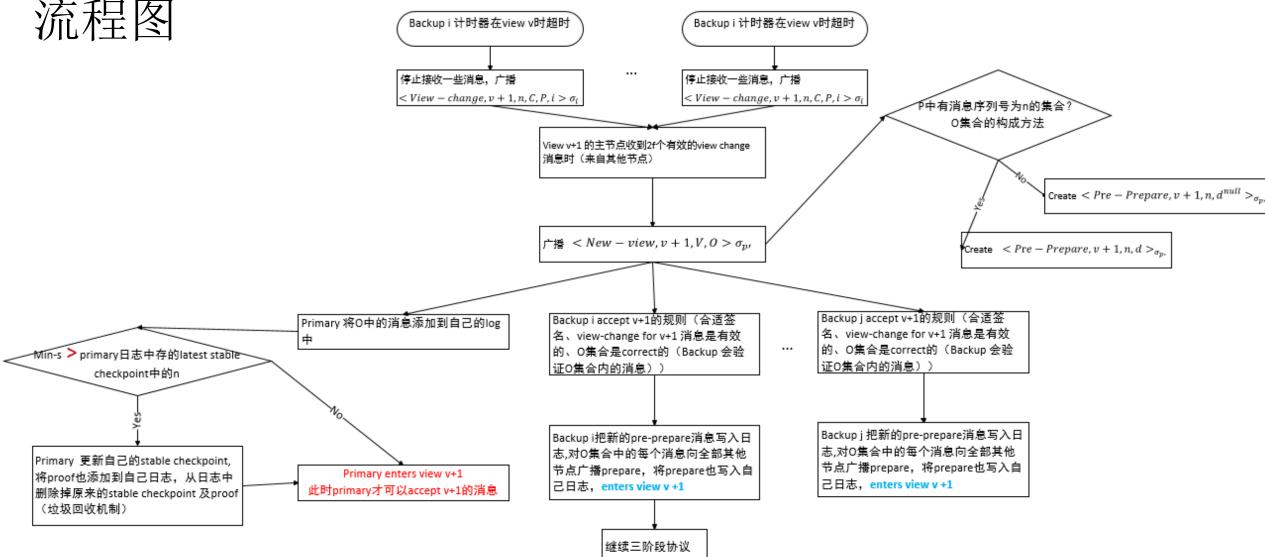
2.primary节点在view v+1 中对于位于min和max之间的任何一个n产生一个新的pre-prepare消息。两种情况:

i. P中至少有一个集合Pm,序列号是n, 发出 < $Pre-Prepare, v+1, n, d>_{\sigma_p}$

ii. 不存在上述集合 发出 $< Pre - Prepare, v + 1, n, d^{null} >_{\sigma_p}$

View-change

流程图



预准备和准备阶段:

- 保证了善意节点在同一个view中对请求的最终顺序达成一致(即使对请求进行排序的主节点失效了)
- 若prepared(m, v, n, i)为真,则prepared(m', v, n, j)为假。 有以下两种情况:
 - 1. primary节点是善意的
 - 2. primary节点是恶意的

准备和提交阶段

• 确保在不同的视图之间提交的请求是严格排序的。

• 发生view change时,由于view-change 和new-view携带了C和P消息,足够让v + 1的主节点知道,哪些请求已经处于prepared状态,这些请求在新的view下仍依照之前的序列号重新开始三阶段协议。没有处于prepared状态的序列号被赋予了一个空请求,执行后不会引起状态转换

Safety & Liveness

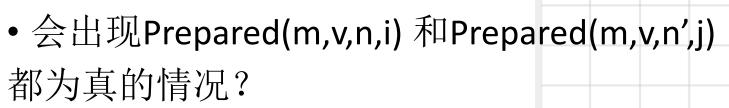
• 安全性: 所有non-faulty的节点都认可已经commit locally的序列号

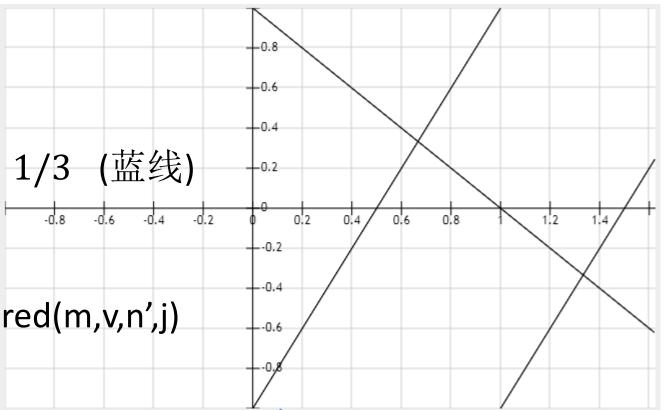
• 可用性: 当节点无法请求时,必须进行view change ,进入新的 view

谢谢!

问题

• 是否需要第三个公式去证明f < 1/3 (蓝线) f + (1-f)/2 + 1 >= q





对共识本质的理解

共识保证相同高度时,所有节点看到的消息是一致的,但是不保证消息一定是有效的。共识保证的是一致性,不代表经过共识的东西一定是正确的、有效的。