

修復可能な分散ストレージシステムにおけるランプ型秘密分散法  
(最小バンドワイド再生成符号を用いたランプ型秘密分散法)

栗原 正純      桑門 秀典  
(電気通信大学)    (神戸大学)

電子情報通信学会 情報理論研究会, 岡山大学, 2011/07/21-22

(2011/7/20/11:44)

- ① はじめに（分散ストレージシステムの修復問題）
  - ① 復元（復号）と修復（再生成）      再生成符号
- ② 目的（ランプ型秘密分散法の構成法と評価）と関連研究
- ③ 再生成符号を用いた**秘密分散法**
  - ① 秘密情報がもれることなく分散データ（シェア）を**再生**できる
- ④ 最小バンドワイド再生成 (MBR) 符号の構成（設定）
  - ① Rashmi らの MBR 符号 [7] を用いる
- ⑤ MBR 符号を用いた秘密分散法の構築方法と評価
  - ① 秘密分散法の安全性の**条件設定**
  - ② 条件を満たす秘密分散法の**構築方法**
  - ③ （安全性能の評価）
- ⑥ 結論

## ① 分散ストレージシステムの修復問題

- ① [2] Dimakis, Godfrey, Wu, Wainwright, Ramchandran, "Network Coding for Distributed Storage Systems," 2010.

## ② 「分散符号化」と「故障ノードの修復」

## ③ 再生成符号 (Regenerating codes)

### ① 復元 (復号):

メッセージの復元

### ② 修復 (再生成):

故障ノードの修復 (システムの信頼性の維持)

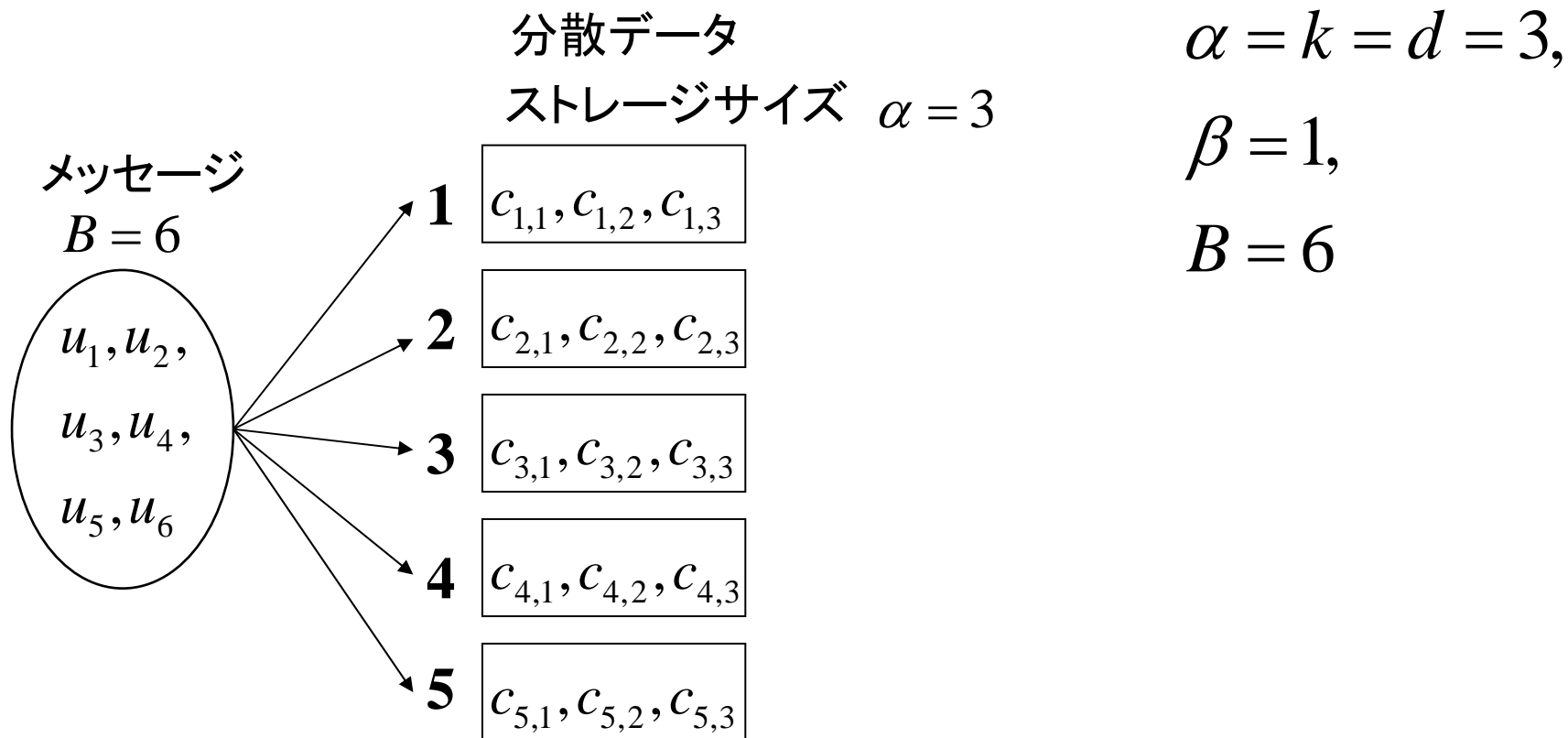
つまり、

故障ノードに保存されていたデータを再生成

## ④ ストレージと修復バンドワイドのトレードオフ

(上記のことを図を用いて説明 (6 頁))

# 分散ストレージシステム(安全性、信頼性の確保)



メッセージ

$u_1, u_2, u_3,$

$u_4, u_5, u_6$

分散符号化



ノード  $i$

分散データ

$c_{i,1}, c_{i,2}, c_{i,3}$

$u_k, c_{j,k} \in GF(q)$

# 復元(復号)

復元のためにアクセスするノード数  $k = 3$

分散データ

ストレージサイズ  $\alpha = 3$

メッセージ

$B = 6$

$u_1, u_2,$

$u_3, u_4,$

$u_5, u_6$

1

$c_{1,1}, c_{1,2}, c_{1,3}$

$c_{1,1}, c_{1,2}, c_{1,3}$

2

$c_{2,1}, c_{2,2}, c_{2,3}$

$c_{2,1}, c_{2,2}, c_{2,3}$

3

$c_{3,1}, c_{3,2}, c_{3,3}$

故障

4

$c_{4,1}, c_{4,2}, c_{4,3}$

$c_{4,1}, c_{4,2}, c_{4,3}$

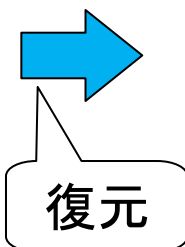
5

$c_{5,1}, c_{5,2}, c_{5,3}$

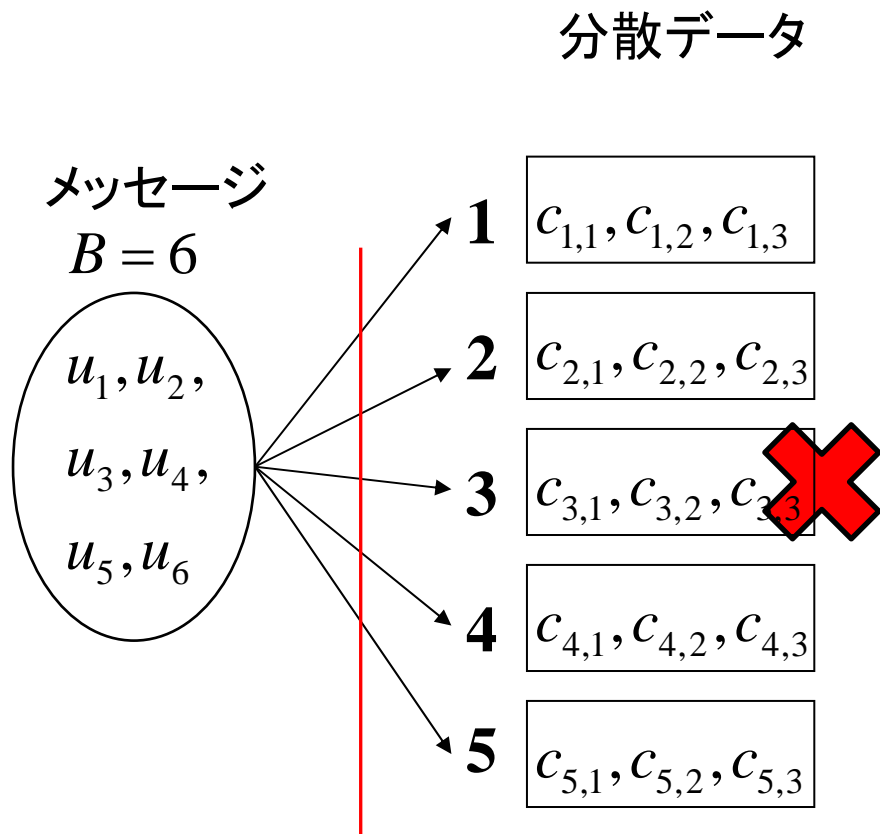


①  $c_{1,1}, c_{1,2}, c_{1,3}$   
 $c_{2,1}, c_{2,2}, c_{2,3}$   
 $c_{4,1}, c_{4,2}, c_{4,3}$

②  $u_1, u_2,$   
 $u_3, u_4,$   
 $u_5, u_6$



# 故障ノードの修復問題(システムの信頼性の維持)



「アクセスできない」  
と仮定する

## 故障ノードの修復

1. 故障したノードを新しいノードに置き換える。
2. そして、故障ノードが保存していた分散データの複製を保存したい。  
(再生成)

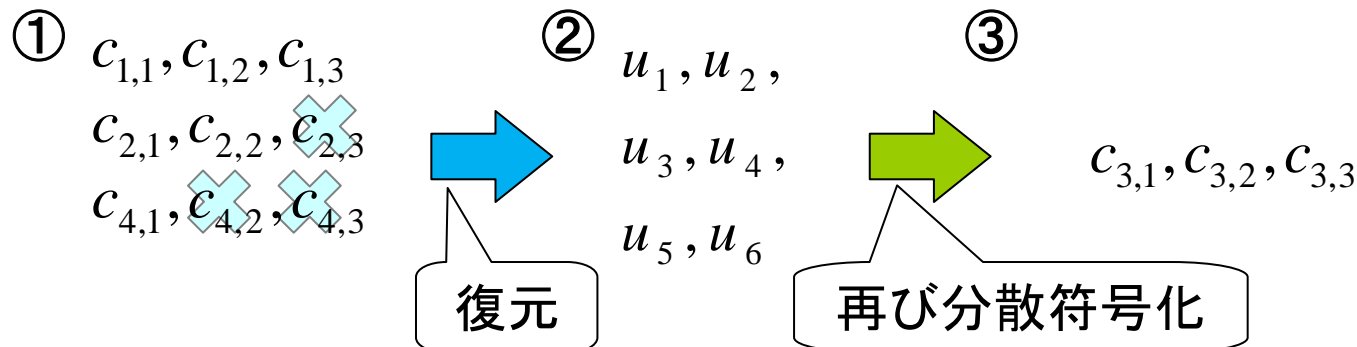
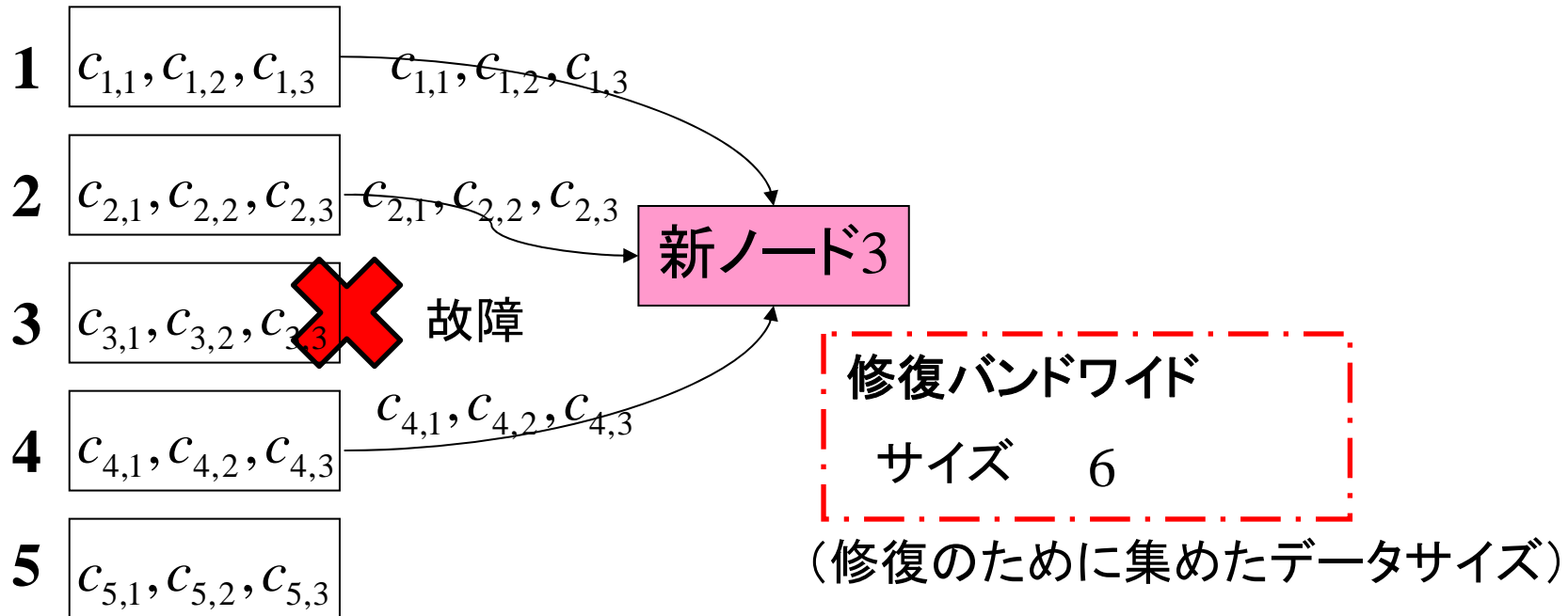
ただし、再び、ソースから分散データを受信することはできないと仮定する。

# 修復(復元を利用した自明な方法)

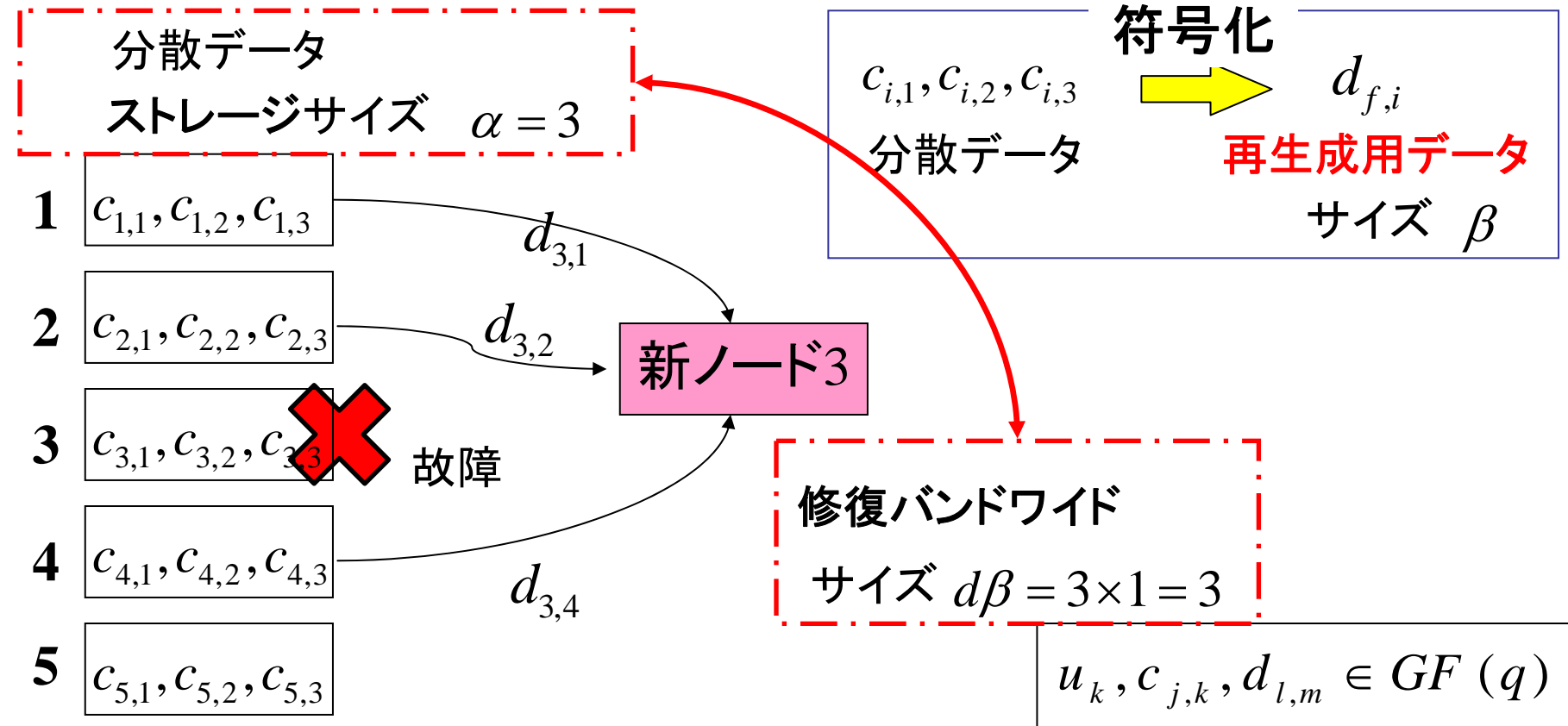
分散データ

ストレージサイズ  $\alpha = 3$

修復するためにアクセスするノード数  $d = 3$



# 修復(自明でない方法):再生成用データ

 $d = 3$ 


① 再生成用データ

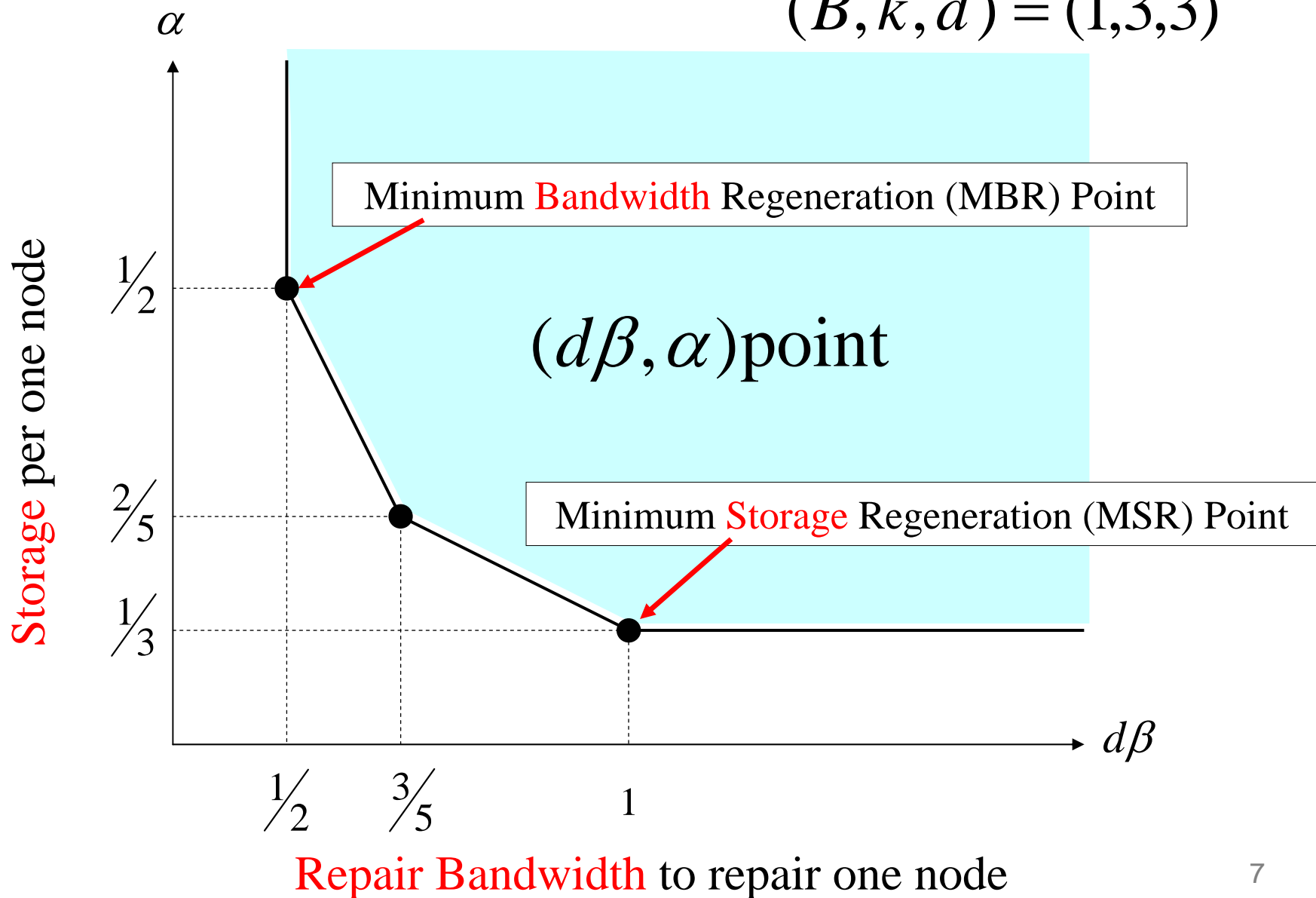
②

 $d_{3,1}, d_{3,2}, d_{3,4}$ 
 $c_{3,1}, c_{3,2}, c_{3,3}$ 

再生成(符号化処理)



Optimal Tradeoff curve between **repair bandwidth**  $d\beta$  and **storage**  $\alpha$   
 $(B, k, d) = (1, 3, 3)$



- ① ストレージ  $\alpha$  と 修復バンドワイド  $d\beta$  のトレードオフ
  - ① 修復バンドワイドを最小:  
最小バンドワイド再生成符号  
(Minimum Bandwidth Regenerating(MBR) codes)
  - ② ストレージを最小:  
最小ストレージ再生成符号  
(Minimum Storage Regenerating(MSR) codes)
- ② 一般的な再生成符号の一構成方法 (最初の)
  - ① [7] Rashmi, Shah, and Kumar, “Optimal Exact-Regenerating Codes for Distributed Storage at the MSR and MBR Points via a Product-Matrix Construction,” 2010.

## ① 本発表の目的 ( 提案 ) :

最小**バンドワイド**再生成 (MBR) 符号を用いた**ランブ型**秘密分散法

- ① Rashmi-Shah-Kumar MBR 符号 [7] の特別な場合  
( [6] とは異なる符号 )
- ② ( 拡張符号 [9] の特別な場合 )

## ② 関連研究:

- ① [1, Pawar, Rouayheb and Ramchandran] :

最小**バンドワイド**再生成 (MBR) 符号を用いた秘密分散法

- ① **Secrecy Capacity  $C_S(\alpha, d\beta)$**
- ② 「[5, Subramanian, *et.al.*] の秘密分散法」と  
「[6, Rashmi, *et.al.*] の最小バンドワイド再生成符号」の組合せ

- ② [8,9] :

最小**ストレージ**再生成 (MSR) 符号を用いた秘密分散法

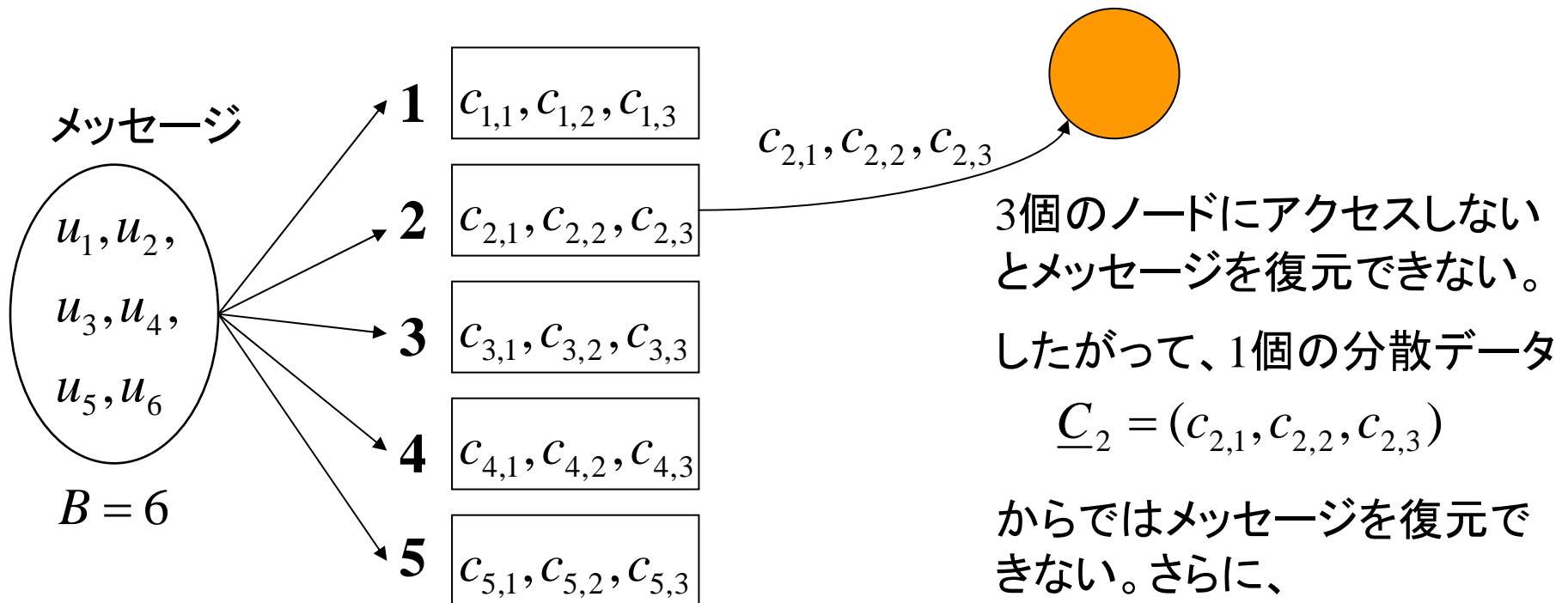
- ① Rashmi-Shah-Kumar MSR 符号 [7] ( [6] とは異なる符号 )
- ② Rashmi-Shah-Kumar MSR 符号 [7] の拡張符号

( 上記のことを図を用いて説明 ( 3 頁 ) )

## 再生成符号を用いた秘密分散法 (分散データ)

 $(k, d) = (3, 3)$ 秘密情報:  $\underline{S} = (u_1, u_2, u_3)$ 乱数:  $\underline{R} = (u_4, u_5, u_6)$ 

$$H(\underline{S} | \underline{C}_i) = H(\underline{S})$$



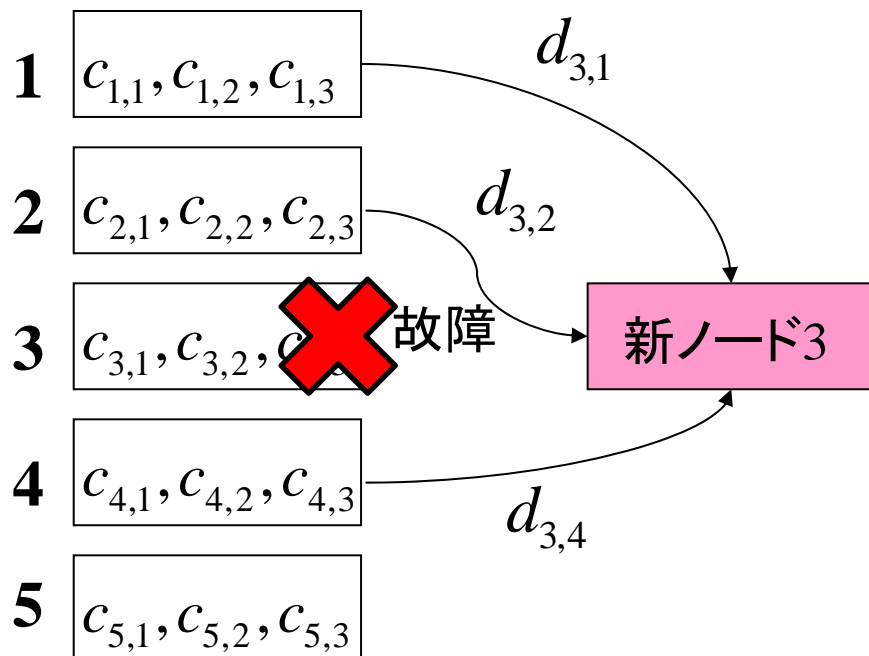
$$H(\underline{S} | \underline{C}_2) = H(\underline{S})$$

が成り立つ。

# 再生成符号を用いた秘密分散法 (再生成用データ) $(k, d) = (3, 3)$

秘密情報:  $\underline{S} = (u_1, u_2, u_3)$   
 乱数:  $\underline{R} = (u_4, u_5, u_6)$

$$H(\underline{S} | \underline{D}_i) = H(\underline{S})$$



再生成用データ

$$\underline{D}_3 = (d_{3,1}, d_{3,2}, d_{3,4})$$

に対し、

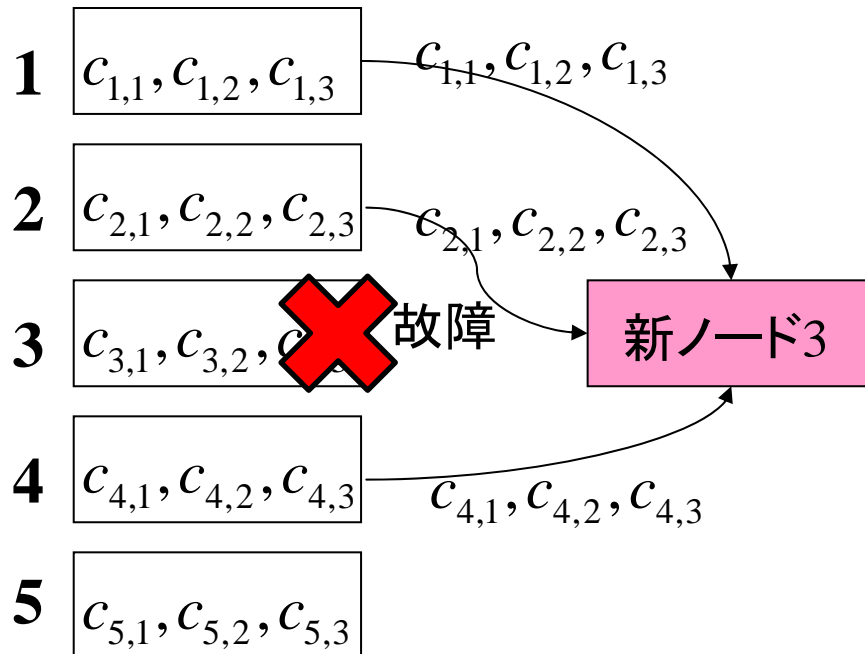
$$H(\underline{S} | \underline{D}_3) = H(\underline{S})$$

が成り立つ。

再生成符号を用いると、秘密情報が全くもれることなく、分散データを再生成できる。

# 復元を利用した自明な方法による修復の場合

秘密情報:  $\underline{S} = (u_1, u_2, u_3)$   
 乱数:  $\underline{R} = (u_4, u_5, u_6)$



$$H(\underline{S} | \underline{C}_1 \underline{C}_2 \underline{C}_4) = 0$$

- ①  $\underline{C}_1 = (c_{1,1}, c_{1,2}, c_{1,3})$   
 $\underline{C}_2 = (c_{2,1}, c_{2,2}, c_{2,3})$   
 $\underline{C}_4 = (c_{4,1}, c_{4,2}, c_{4,3})$



復元

- ②  $u_1, u_2, u_3,$   
 $u_4, u_5, u_6$



再び分散符号化

- ③  $c_{3,1}, c_{3,2}, c_{3,3}$

- ① パラメータ ( $n, k, d, \alpha, \beta, B$ )
- $n$  : ストレージノードの個数 (分散データの個数)
  - $k$  : 復元のためにアクセスするノードの個数
  - $d$  : 修復のためにアクセスするノードの個数
  - $\alpha$  : 分散データのサイズ
  - $\beta$  : 再生成用データのサイズ ( $\beta = 1$ )
  - $B$  : メッセージのサイズ

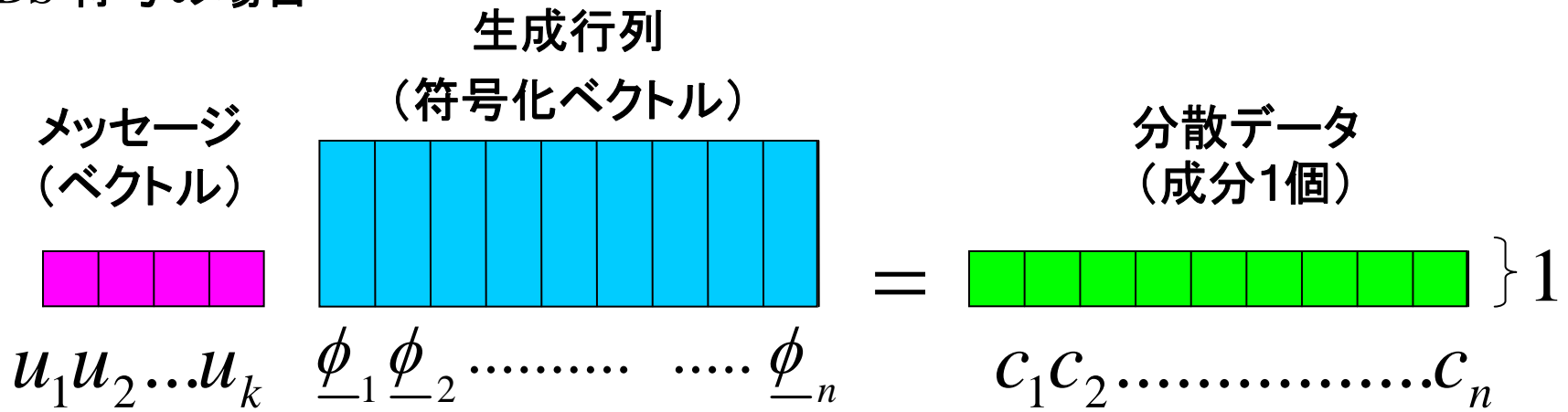
- ② パラメータ設定 (主要なものは、 $\alpha$  によって定まる)

$$\begin{aligned}k &= d = \alpha, \\ B &= \frac{\alpha(\alpha + 1)}{2}, \\ \beta &= 1, \\ n &> |GF(q)|.\end{aligned}$$

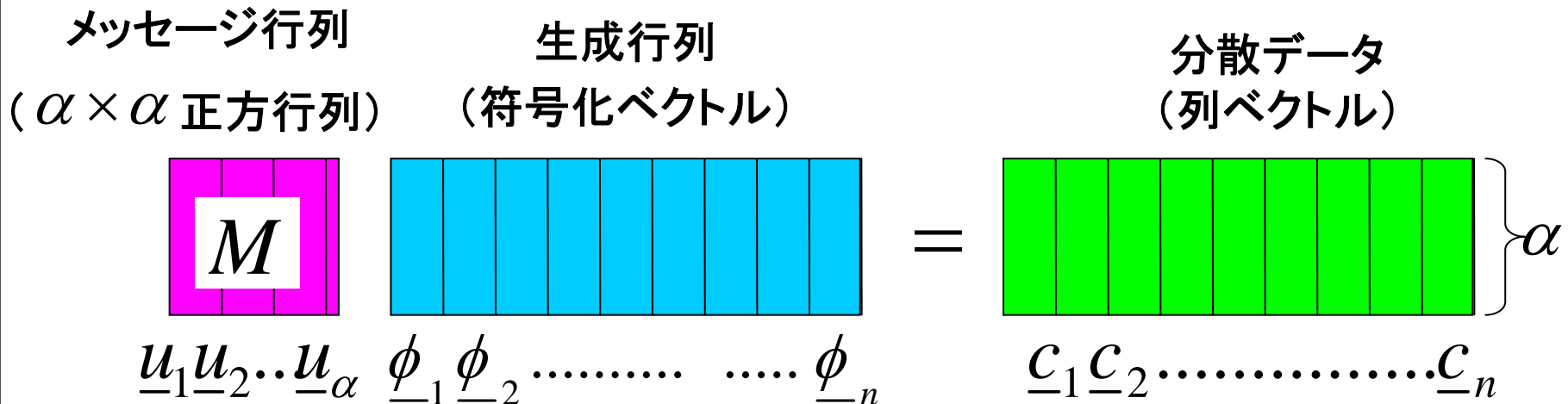
( MBR 符号の符号化の様子を図を用いて説明 ( 1 頁 ) )

# MBR 符号の符号化の様子

MDS 符号の場合



MBR 符号の場合





- ① メッセージ行列  $M$  は ,  $\alpha \times \alpha$  対称行列 :

$$M = \begin{bmatrix} u_{1,1} & u_{1,2} & \cdots & u_{1,\alpha} \\ u_{2,1} & u_{2,2} & \cdots & u_{2,\alpha} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ u_{\alpha,1} & u_{\alpha,2} & \cdots & u_{\alpha,\alpha} \end{bmatrix}$$

(異なる成分の個数) =  $\frac{\alpha(\alpha+1)}{2} = B$  = (メッセージのサイズ)

- ① ノード  $i$  の符号化ベクトル  $\underline{\phi}_i \in \mathbb{F}_q^\alpha$  :

$$\underline{\phi}_i = \left[ 1, x_i, x_i^2, \dots, x_i^{\alpha-1} \right]^t \in \mathbb{F}_q^\alpha$$

ノード  $i \in \{1, 2, \dots, n\}$  に対し、非零な有限体の要素  $x_i \in \mathbb{F}_q$  を対応させ、かつ、 $x_i \neq x_j$  if  $i \neq j$ .

- ② ノード  $i$  の分散データ  $\underline{C}_i \in \mathbb{F}_q^\alpha$  : (分散符号化)

$$\underline{C}_i = \begin{bmatrix} c_{i,1} \\ c_{i,2} \\ c_{i,3} \\ \vdots \\ c_{i,\alpha} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} u_{1,1} & u_{1,2} & \cdots & u_{1,\alpha} \\ u_{2,1} & u_{2,2} & \cdots & u_{2,\alpha} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ u_{\alpha,1} & u_{\alpha,2} & \cdots & u_{\alpha,\alpha} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ x_i \\ x_i^2 \\ \vdots \\ x_i^{\alpha-1} \end{bmatrix} \in \mathbb{F}_q^\alpha$$

- ①  $k = \alpha$  個のノード (分散データ) にアクセスすることで復元できる.
  - ② なぜなら、 $\alpha$  個の符号化ベクトルを並べた  $\alpha \times \alpha$  正方行列の行列式は、Vandermonde の行列式であるから.
  - ③ この場合、復元のために、サイズ  $\alpha^2$  の分散データをダウンロードすることを仮定している.
- しかし、ランブ型秘密分散法の性能評価より、ダウンロードする分散データのサイズは、メッセージサイズ  $B = \frac{\alpha(\alpha + 1)}{2}$  で、必要十分であることが明らかになる。

- ① 故障ノード  $f \in \{1, 2, \dots, n\}$  の修復：  
 故障していない任意の  $d = \alpha$  個の各ノード  $h_1, h_2, \dots, h_\alpha$  でサイズ  $\beta = 1$  の再生成用データ

$$d_{f,h_p} = \underline{C}_{h_p}^t \phi_f \in \mathbb{F}_q, \quad 1 \leq p \leq \alpha$$

を生成し, ダウンロードし, 再生成用データのベクトル

$$\underline{D}_f = [d_{f,h_1}, d_{f,h_2}, \dots, d_{h_f,\alpha}]^t$$

を得る。そして,  $\underline{D}_f$  から  $\underline{C}_f$  を一意に再生成できる:

$$\underline{C}_f = \begin{bmatrix} \phi_{h_1}^t \\ \vdots \\ \phi_{h_\alpha}^t \end{bmatrix}^{-1} \underline{D}_f.$$

- ( この関係から,  $\underline{C}_f$  から  $\underline{D}_f$  も一意に決定できる。 )

- ① MBR 符号の設定: パラメータ  $\alpha$  ( $k, d, B$ )
- ② **秘密分散法の設定**: パラメータ  $\mu$ . ただし,  $\mu < k$ .  
 $\mu$   $L_S$  (秘密情報のサイズ)

- ③ 秘密情報  $\underline{S} \in \mathbb{F}_q^{L_S}$  :  $L_S = H(\underline{S})$

- ① 任意の  $k$  個の分散データ  $\underline{C}_{i_1}, \dots, \underline{C}_{i_k}$  に対し,

$$H(\underline{S} | \underline{C}_{i_1}, \dots, \underline{C}_{i_k}) = 0.$$

- ② 任意の  $\mu$  個の再生成用データ  $\underline{D}_{i_1}, \dots, \underline{D}_{i_\mu}$  に対し,

$$H(\underline{S} | \underline{D}_{i_1}, \dots, \underline{D}_{i_\mu}) = H(\underline{S}).$$

- (再生成用データと分散データの関係より,  
 一般に,  $H(\underline{S} | \underline{D}_{i_1}, \dots, \underline{D}_{i_\mu}) \leq H(\underline{S} | \underline{C}_{i_1}, \dots, \underline{C}_{i_\mu})$   
 が成り立つ.)

- ① 定義 (  $(k, \mu)$  で定まる )

$$C_S(\alpha, d\beta) := \sup H(\underline{S})$$

$$H(\underline{S}|\underline{C}_{i_1}, \dots, \underline{C}_{i_k}) = 0, \forall i_1, \dots, i_k \in \{1, \dots, n\}$$

$$H(\underline{S}|\underline{D}_{i_1}, \dots, \underline{D}_{i_\mu}) = H(\underline{S}), \forall i_1, \dots, i_\mu \in \{1, \dots, n\}$$

- ② 上界 [1, Theorem 1] (  $(\alpha, \beta, k, d, \mu)$  で定まる )

$$C_S(\alpha, d\beta) \leq \sum_{i=\mu+1}^k \min\{(d-i+1)\beta, \alpha\}$$

- パラメータ  $\nu: \mu \leq \nu \leq k$   
 MBS 符号のパラメータ  $(\alpha, \beta, k, d)$  に対し ,

$$g(\nu) := \sum_{i=\nu+1}^k \min\{(d-i+1)\beta, \alpha\}$$

とする .

- ① 秘密情報  $\underline{S} \in \mathbb{F}_q^{L_S}$   
 （パラメータ  $\nu$  は， $0 \leq \nu \leq k$  を動く）

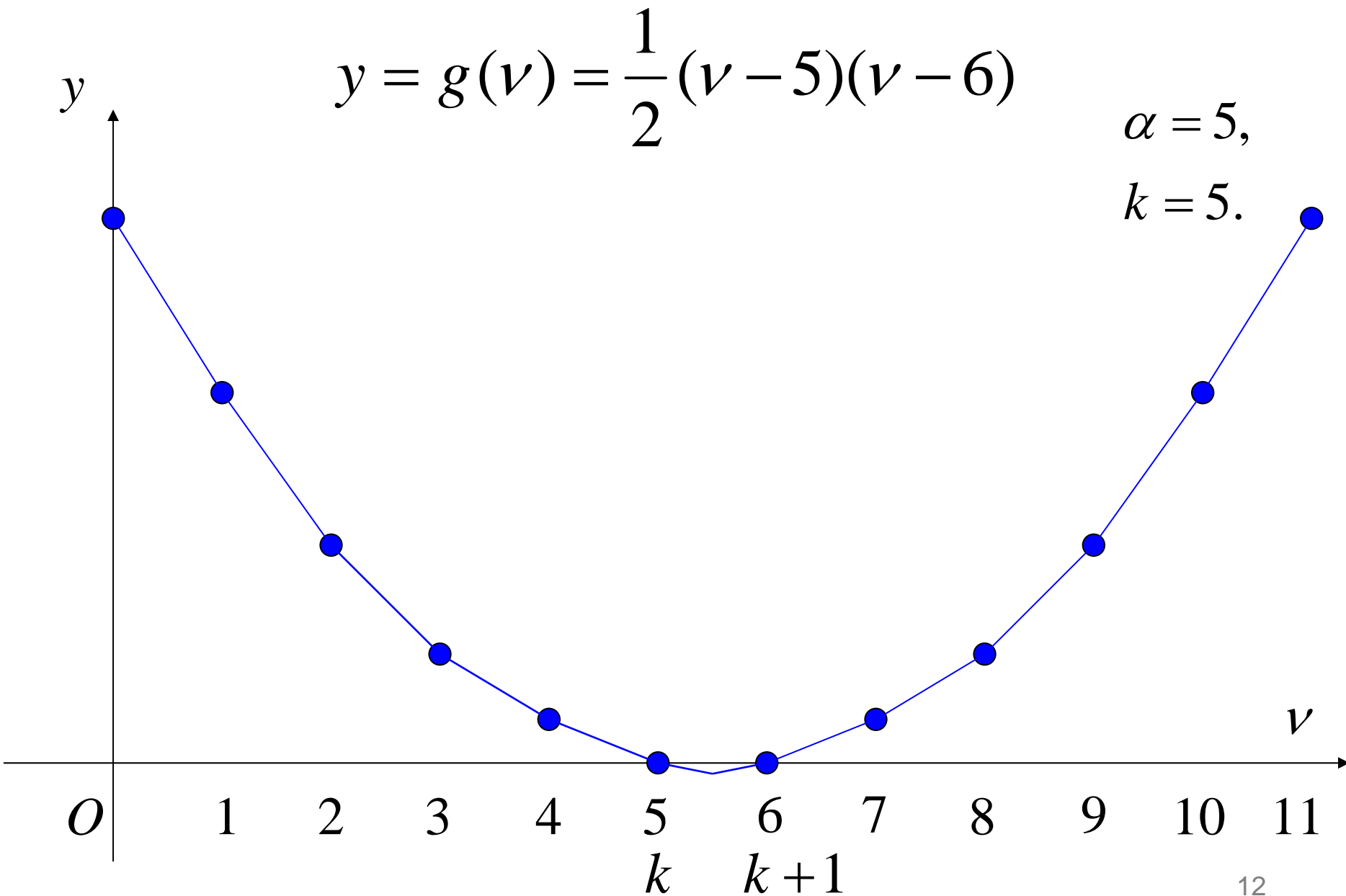
- ① 任意の  $\nu$  個の分散データ  $\underline{D}_{i_1}, \dots, \underline{D}_{i_\nu}$  に対し，

$$H(\underline{S} | \underline{D}_{i_1}, \dots, \underline{D}_{i_\nu}) = \begin{cases} H(\underline{S}), & (0 \leq \nu \leq \mu) \\ \frac{g(\nu)}{L_S} H(\underline{S}), & (\mu + 1 \leq \nu < k) \\ 0, & (k \leq \nu) \end{cases}$$

が成り立つ．ただし， $(\alpha, \beta, k, d) = (\alpha, 1, \alpha, \alpha)$  より，

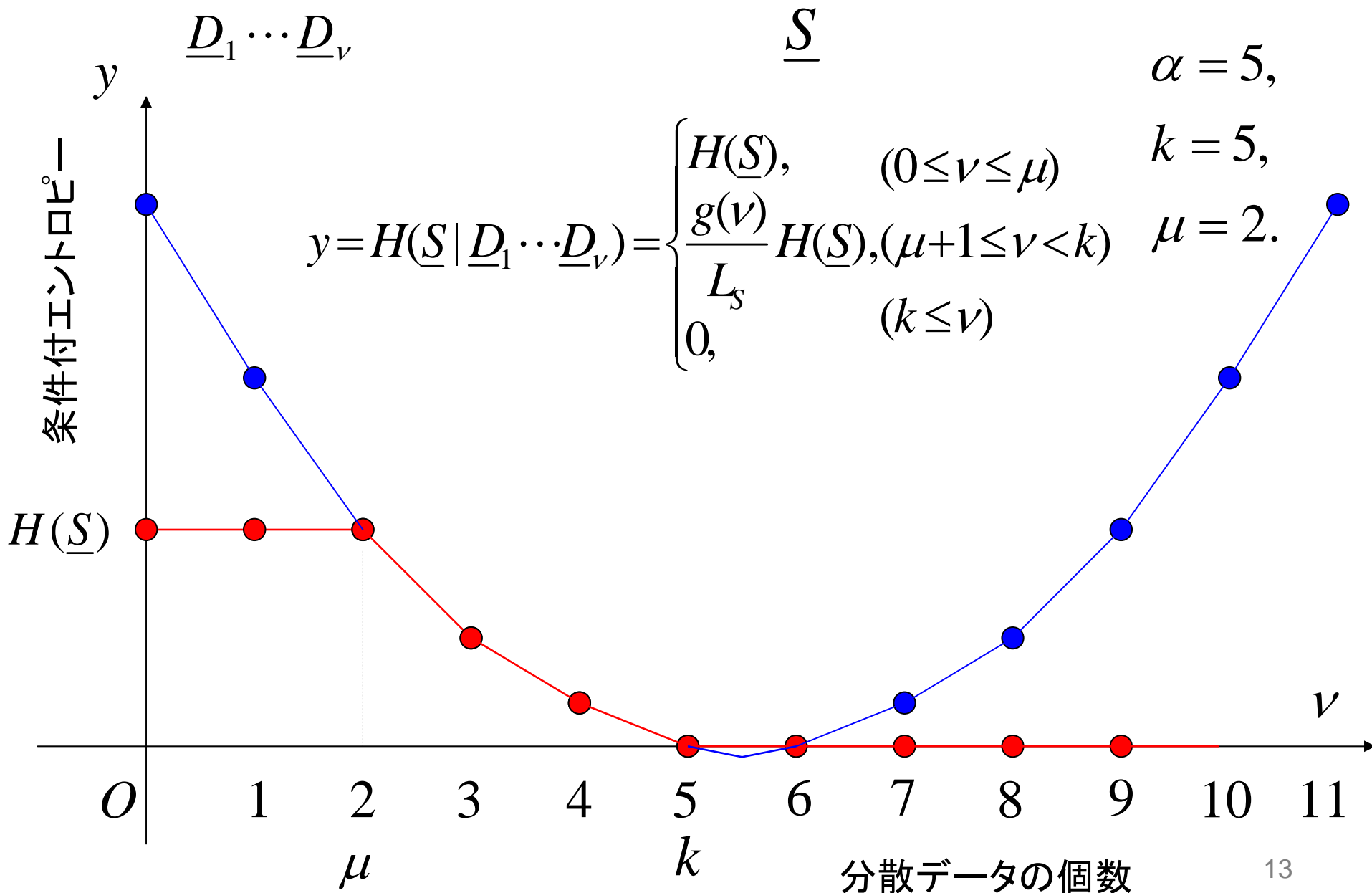
$$g(\nu) = \frac{1}{2}(\nu - k)(\nu - (k + 1)).$$

（上記のことを図を用いて説明（4 頁））





再生成用データが与えられた下での秘密情報の条件付エントロピー



再生成用データが与えられた下での秘密情報の条件付エントロピー

$$\underline{D}_1 \cdots \underline{D}_v$$

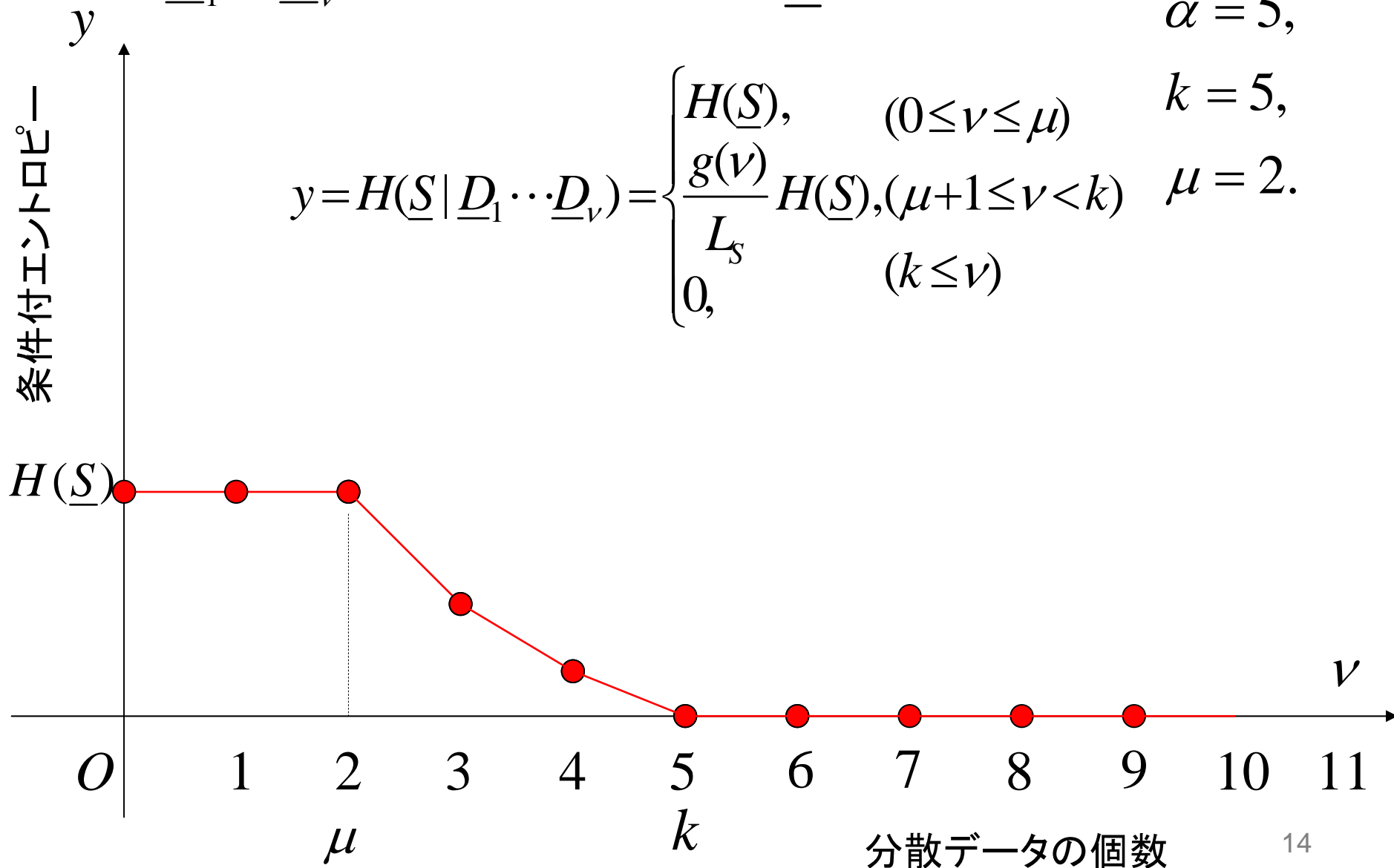
$$\underline{S}$$

$$\alpha = 5,$$

$$k = 5,$$

$$\mu = 2.$$

$$y = H(\underline{S} | \underline{D}_1 \cdots \underline{D}_v) = \begin{cases} H(\underline{S}), & (0 \leq v \leq \mu) \\ \frac{g(v)}{L_s} H(\underline{S}), & (\mu + 1 \leq v < k) \\ 0, & (k \leq v) \end{cases}$$



再生成用データが与えられた下での秘密情報の条件付エントロピー

$$\underline{D}_1 \cdots \underline{D}_\nu$$

$$\underline{S}$$

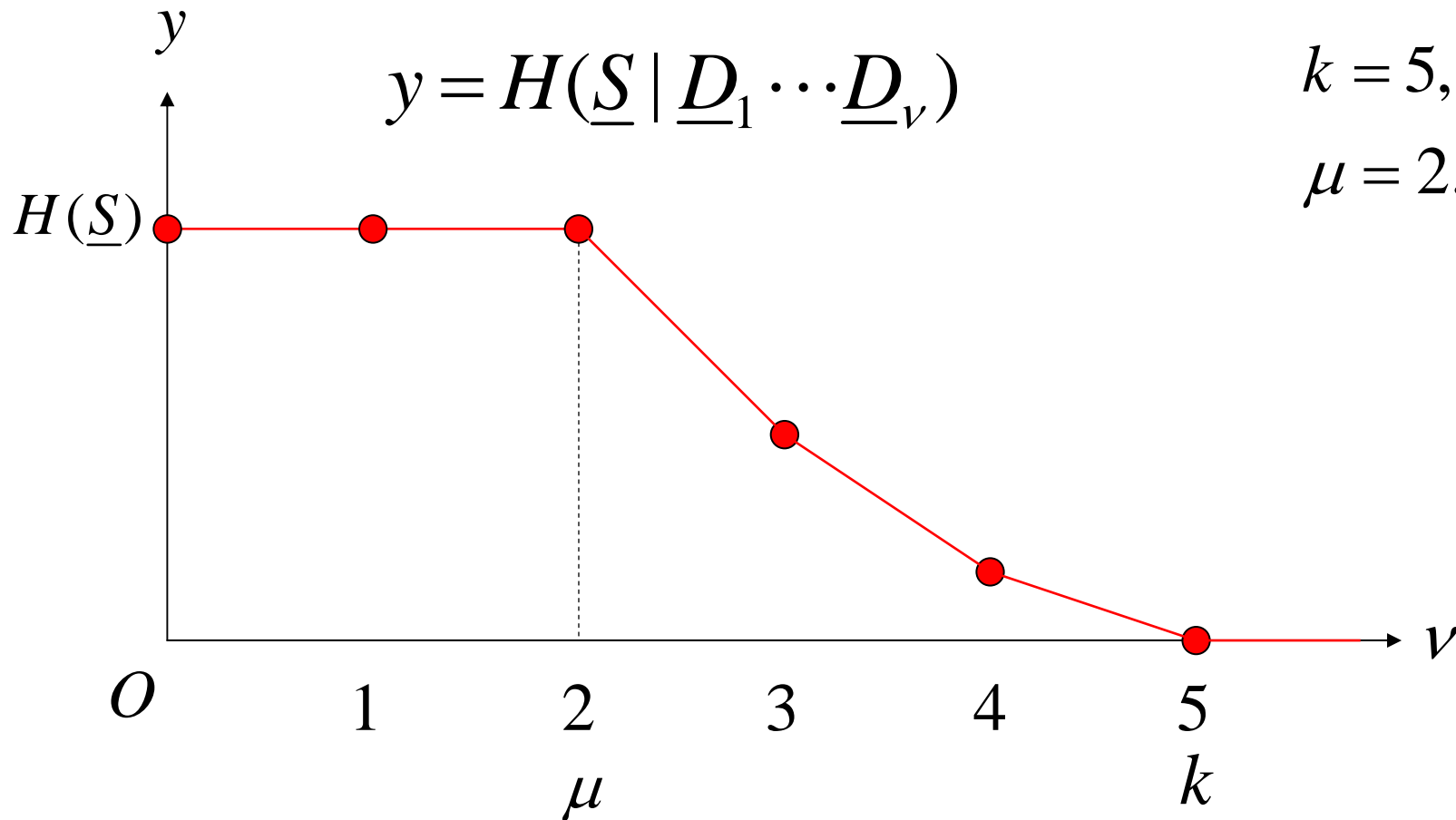
$$y = H(\underline{S} | \underline{D}_1 \cdots \underline{D}_\nu)$$

$$\alpha = 5,$$

$$k = 5,$$

$$\mu = 2.$$

条件付エントロピー



分散データの個数

# 秘密分散法の安全性条件に対応した符号の構成法 (メッセージ行列内での秘密情報と乱数の配置)

- ① サイズ  $B$  のメッセージの構成を乱数と秘密情報に分ける。
- ② パラメータ  $\mu$              $L_S$  : 秘密情報のサイズ
  - ① 乱数  $\underline{R} \in \mathbb{F}_q^{B-L_S}$
  - ② 秘密情報  $\underline{S} \in \mathbb{F}_q^{L_S}$
- ③ たとえば、 $(\alpha, \mu) = (5, 2)$  と設定するとき、メッセージ行列を

$$M = \begin{bmatrix} u_{1,1} & u_{1,2} & u_{1,3} & u_{1,4} & u_{1,\alpha} \\ u_{2,1} & u_{2,2} & u_{2,3} & u_{2,4} & u_{2,\alpha} \\ u_{3,1} & u_{3,2} & u_{3,3} & u_{3,4} & u_{3,\alpha} \\ u_{4,1} & u_{4,2} & u_{4,3} & u_{4,4} & u_{4,\alpha} \\ u_{\alpha,1} & u_{\alpha,2} & u_{\alpha,3} & u_{\alpha,4} & u_{\alpha,\alpha} \end{bmatrix}$$

と設定する .

(主対角線を含む  $\mu = 2$  個の対角線上に乱数を配置)

## ① 分散データ

定理 7 任意の  $\nu$  個の分散データ  $\underline{C}_{i_1}, \dots, \underline{C}_{i_\nu}$  に対し、

$$H(\underline{S} | \underline{C}_{i_1}, \dots, \underline{C}_{i_\nu}) = \begin{cases} H(\underline{S}), & (0 \leq \nu \leq \mu) \\ \frac{g(\nu)}{L_S} H(\underline{S}), & (\mu + 1 \leq \nu < k) \\ 0, & (k \leq \nu) \end{cases}$$

が成り立つ。

## ② 再生成用データ

定理 9 任意の  $\nu$  個の再生成用データ  $\underline{D}_{i_1}, \dots, \underline{D}_{i_\nu}$  に対し、

$$H(\underline{S} | \underline{D}_{i_1}, \dots, \underline{D}_{i_\nu}) = H(\underline{S} | \underline{C}_{i_1}, \dots, \underline{C}_{i_\nu})$$

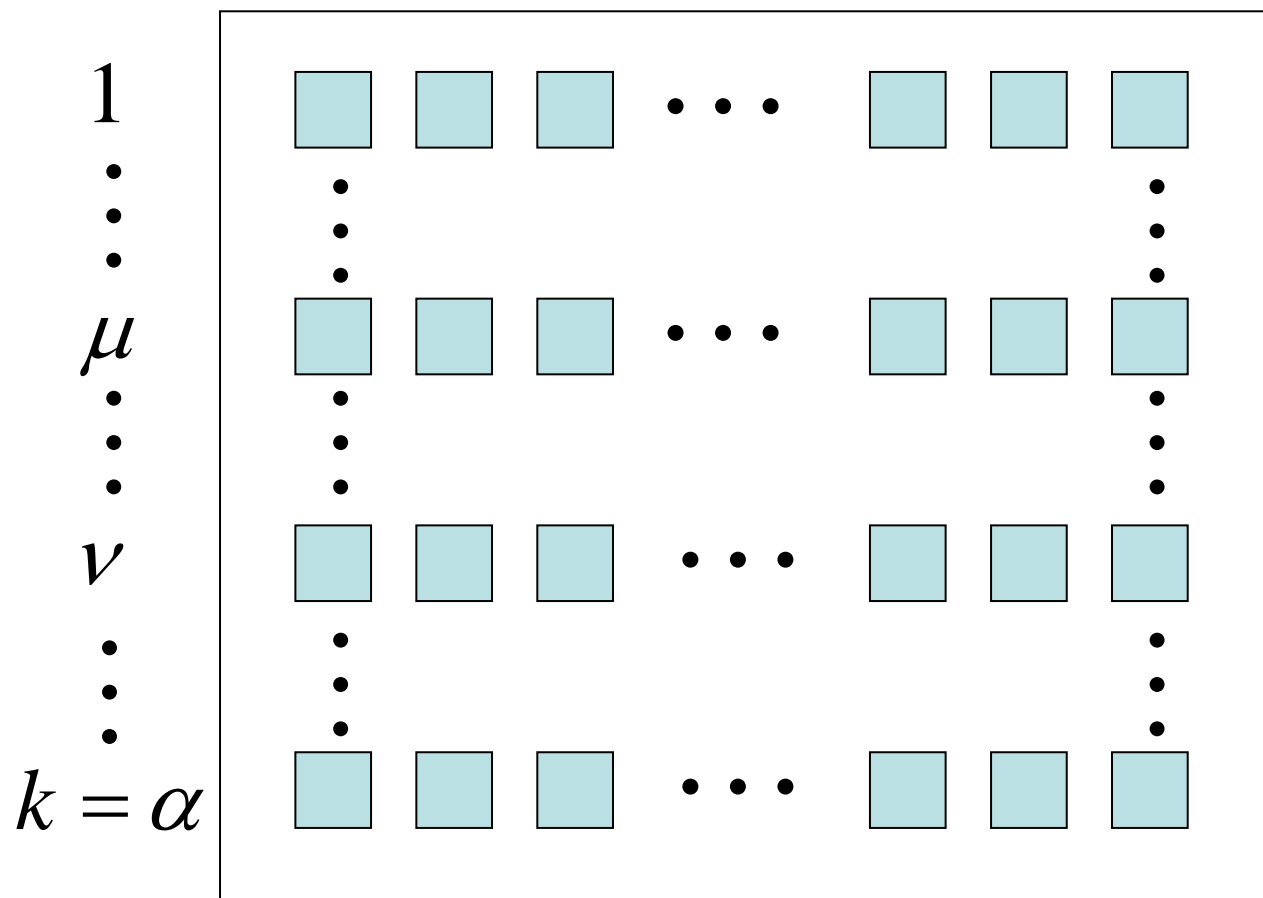
が成り立ことより、同様にして、

$$H(\underline{S} | \underline{D}_{i_1}, \dots, \underline{D}_{i_\nu}) = \begin{cases} H(\underline{S}), & (0 \leq \nu \leq \mu) \\ \frac{g(\nu)}{L_S} H(\underline{S}), & (\mu + 1 \leq \nu < k) \\ 0, & (k \leq \nu) \end{cases}$$

が成り立つ。 (証明のポイントを図を用いて説明 (3 頁))

# 定理7, 9の証明のポイント(線形従属) その1/3

$$i: \underline{C}_i = (c_{i,1}, c_{i,2}, c_{i,3}, \dots, \dots, c_{i,8}, c_{i,9}, c_{i,\alpha})$$



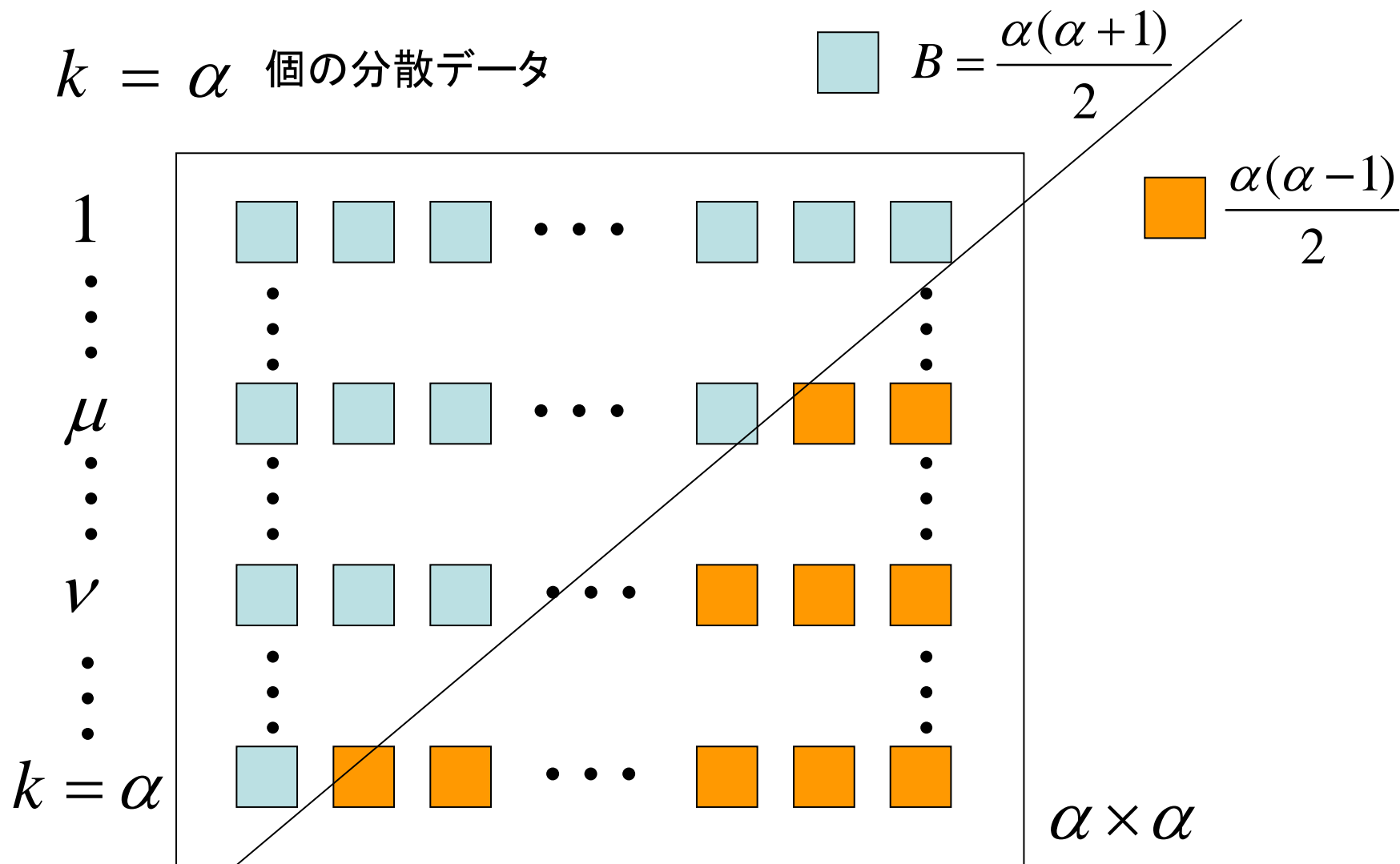
$\alpha$  個の分散データ

メッセージサイズ

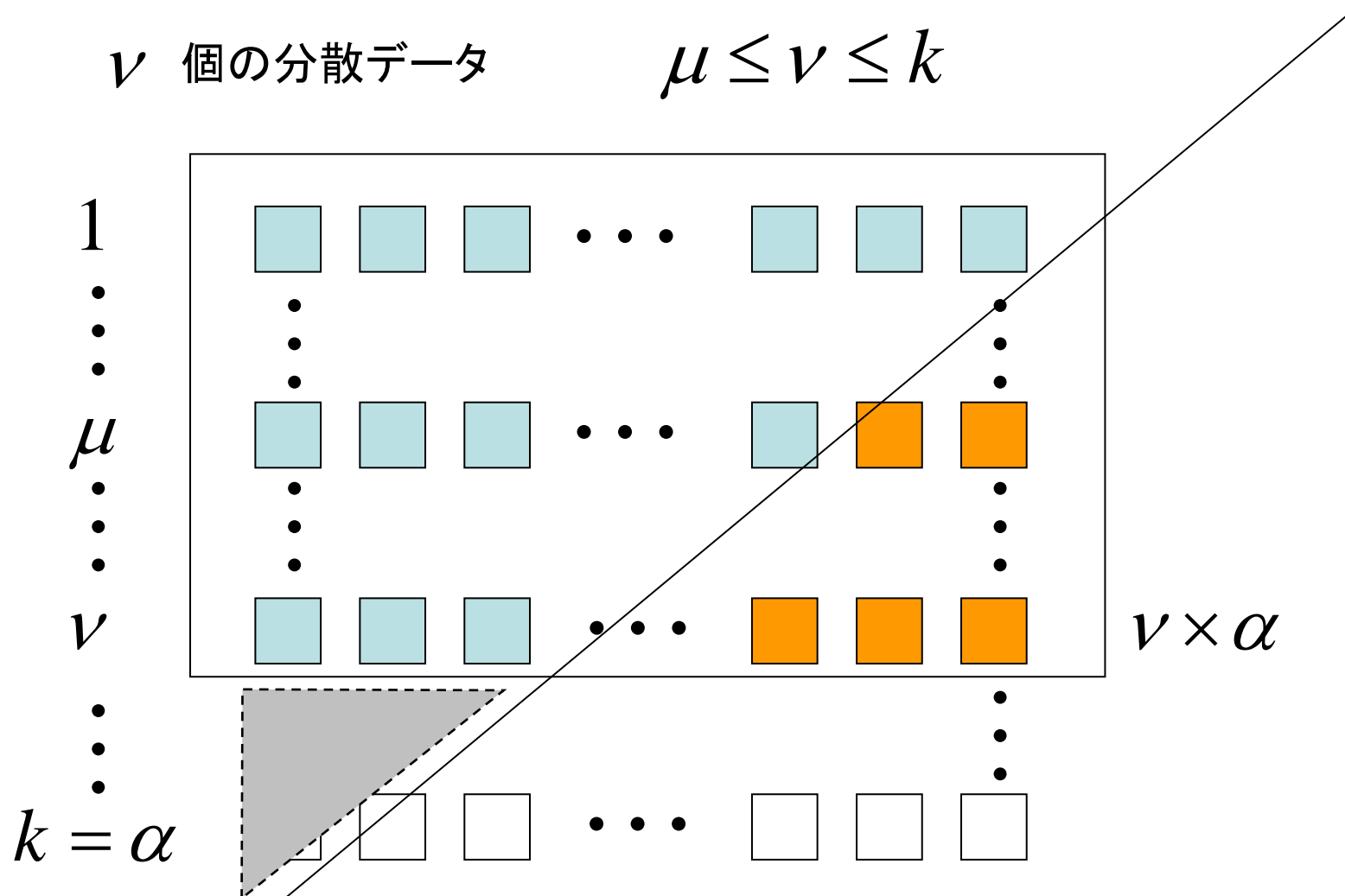
$$B = \frac{\alpha(\alpha + 1)}{2}$$

$\alpha \times \alpha$

# 定理7, 9の証明のポイント(線形従属) その2/3



# 定理7, 9の証明のポイント(線形従属) その3/3





本発表では、  
修復可能な分散ストレージシステムにおける、

- ① 最小バンドワイド再生成 (MBR) 符号を基にした  
ランプ型秘密分散法の構成方法を提案し、
- ② その安全性の性能を示した (評価した)。

- [1] S.Pawar, S.E.Rouayheb and K.Ramchandran, “On Secure Distributed Data Storage Under Repair Dynamics,” <http://arxiv.org/abs/1003.0488>, arXiv:1003.0488v2, 2010.
- [2] A.G.Dimakis, P.B.Godfrey, Y.Wu, M.J.Wainwright and K.Ramchandran, ”Network Coding for Distributed Storage Systems,” IEEE Trans. on Information Theory, vol.56, no.9, pp.4539–4551, Sept. 2010.
- [5] S.Subramanian and S.W.McLaughlin, “MDS codes on the erasure-erasure wiretap channel,” <http://arxiv.org/abs/0902.3286>, arXiv:0902.3286v1, 2009.
- [6] K.V.Rashmi, N.B.Shah, P.V.Kumar and K.Ramchandran, “Explicit Construction of Optimal Exact Regenerating Codes for Distributed Storage,” in Proc. Forty-Seventh Annual Allerton Conference, Allerton House, UIUC, Illinois, USA, September 30 – October 2, 2009, pp.1243–1249, 2009.
- [7] K.V.Rashmi, N.B.Shah, and P.V.Kumar, “Optimal Exact-Regenerating Codes for Distributed Storage at the MSR and MBR Points via a Product-Matrix Construction,” <http://arxiv.org/abs/1005.4178>
- [8] 栗原正純, 桑門秀典, “分散ストレージにおける再生成符号と秘密分散について,” 信学技報, IT2010-56(2011-01), pp.13-18, Jan. 2011.
- [9] 栗原正純, 桑門秀典, “Rashmi-Shah-Kumar 再生成符号の拡張と秘密分散について,” 信学技報, IT2010-114(2011-03), pp.303-310, Mar. 2011.