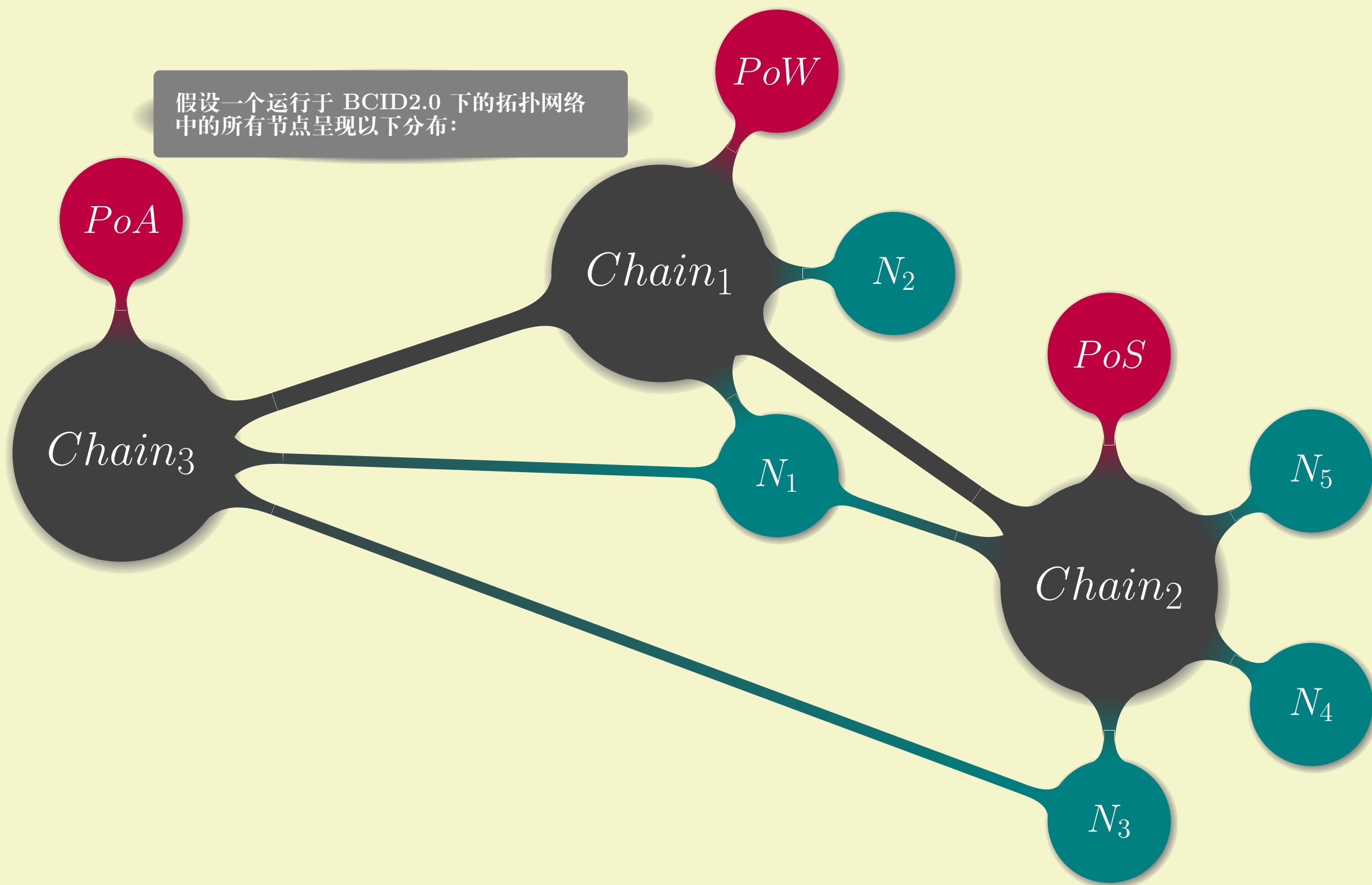
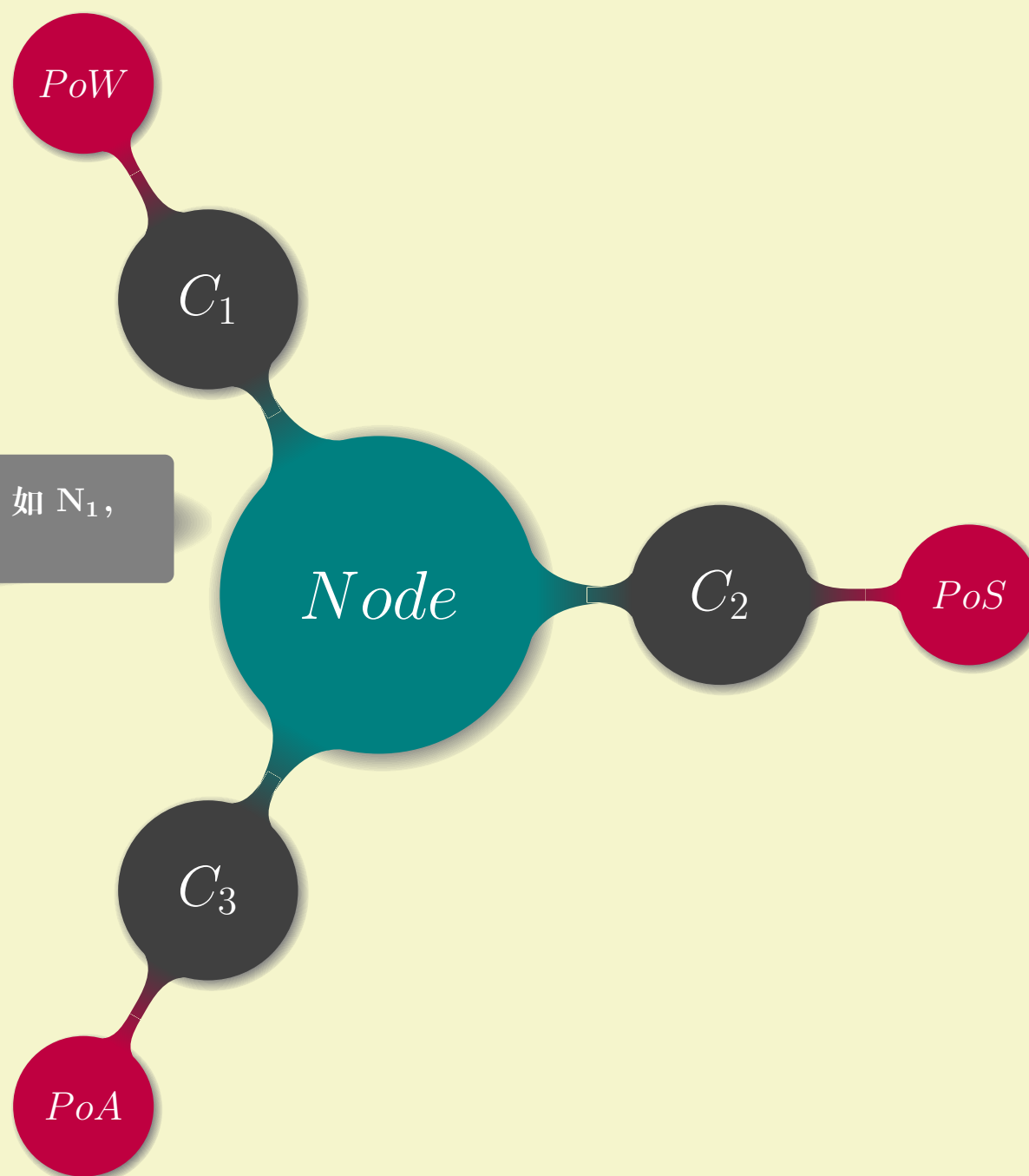


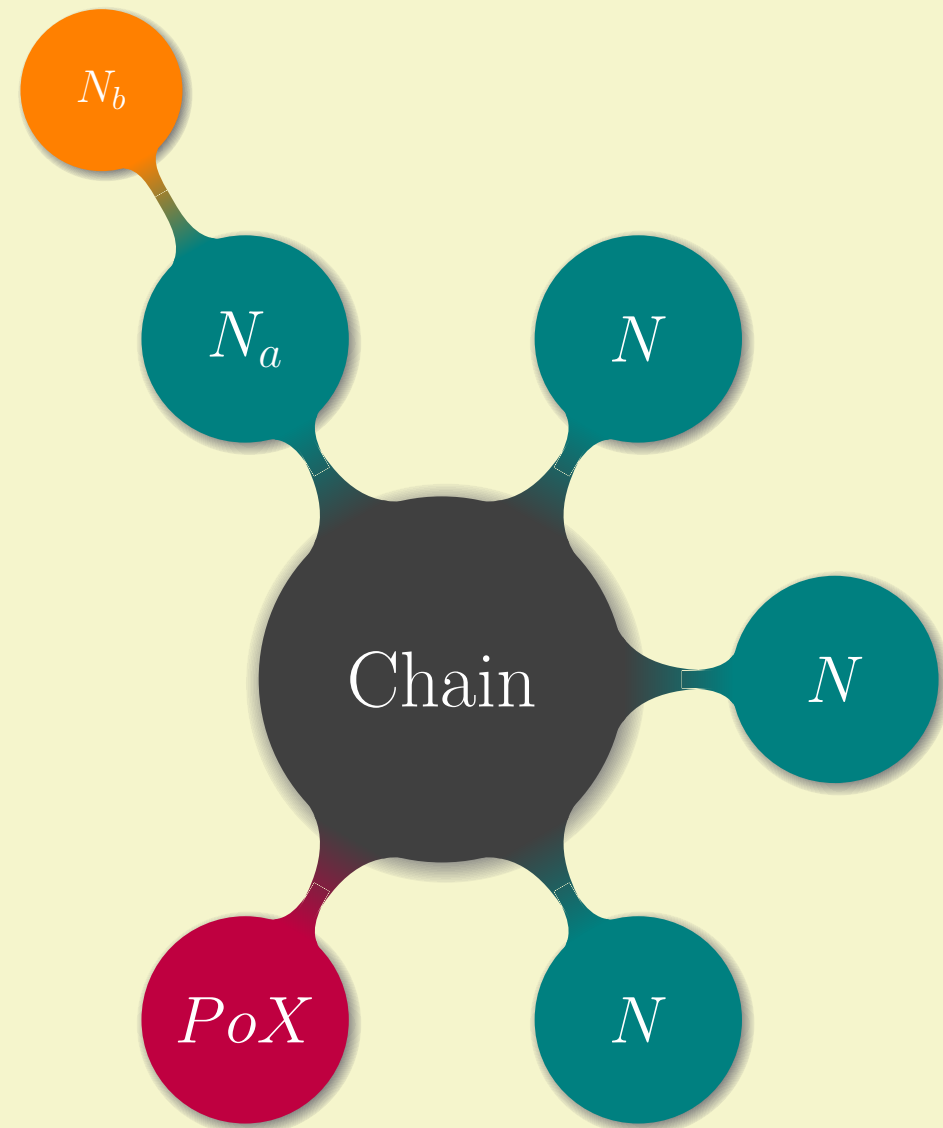
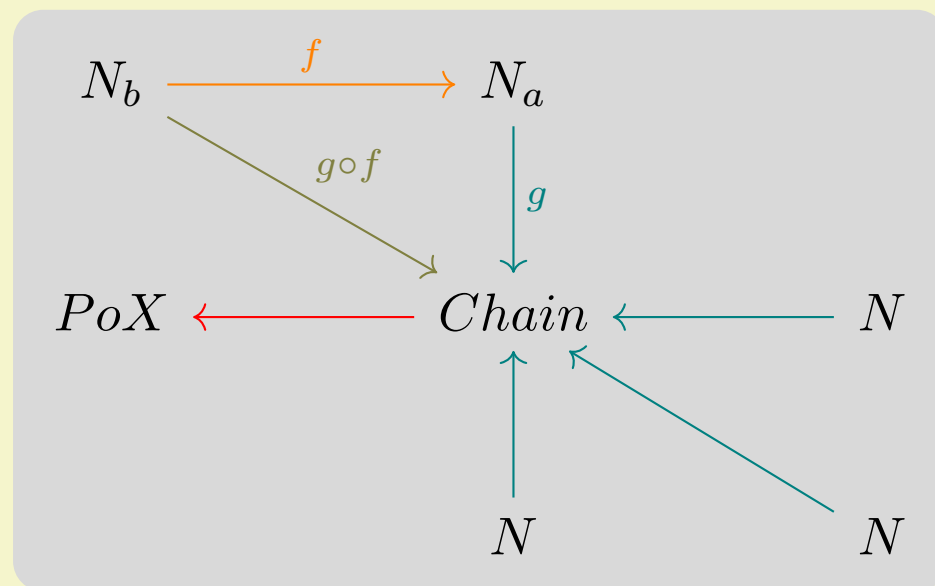
假设一个运行于 BCID2.0 下的拓扑网络  
中的所有节点呈现以下分布：



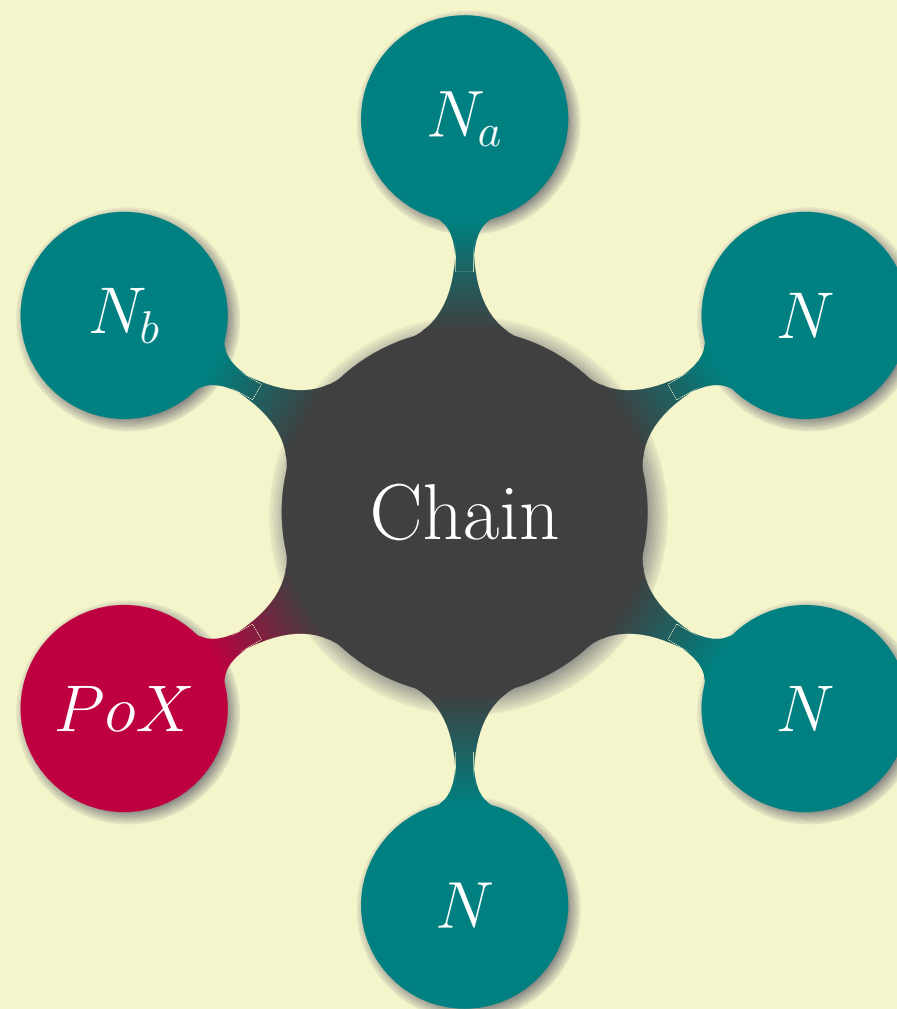
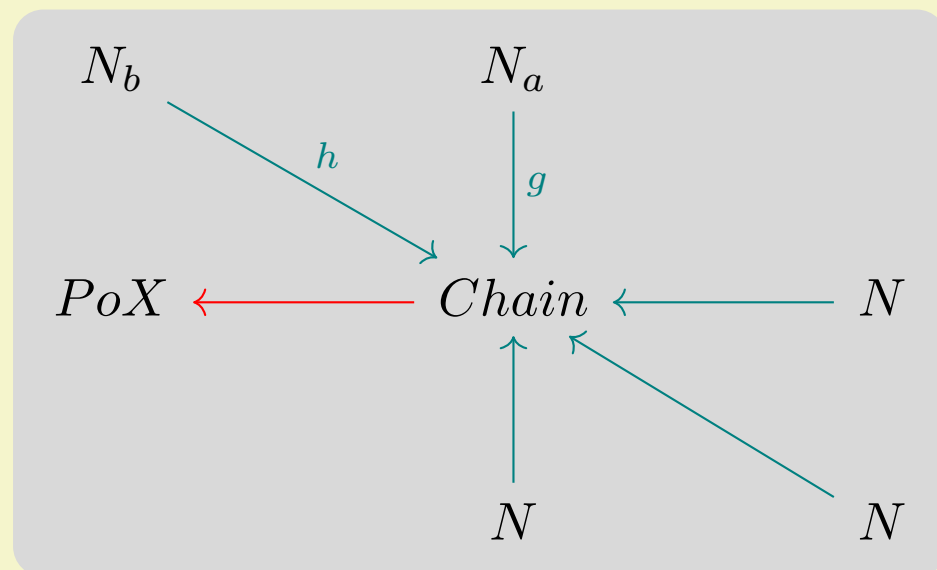
联系上下文，对于单个节点而言，如  $N_1$ ，  
它的运行环境是这样的：

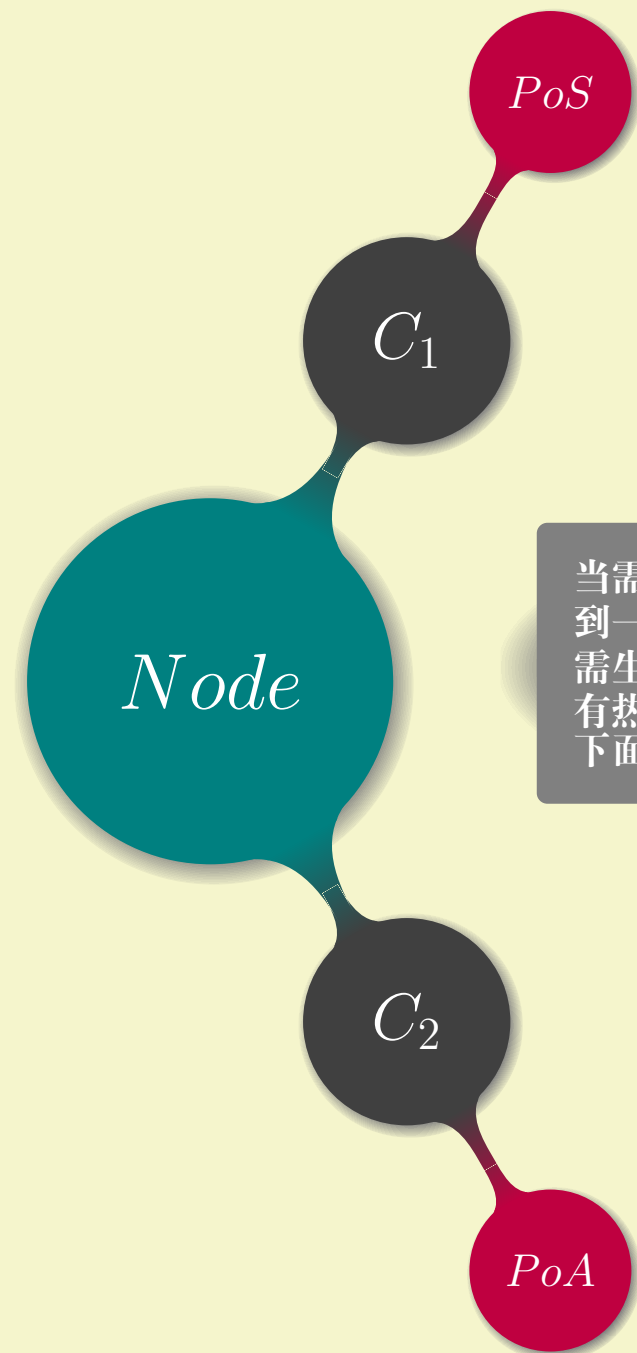


对于一个局部共识  $G$ ，当节点  $N_b$  尝试通过连接  $N_a$  加入到共识中时：



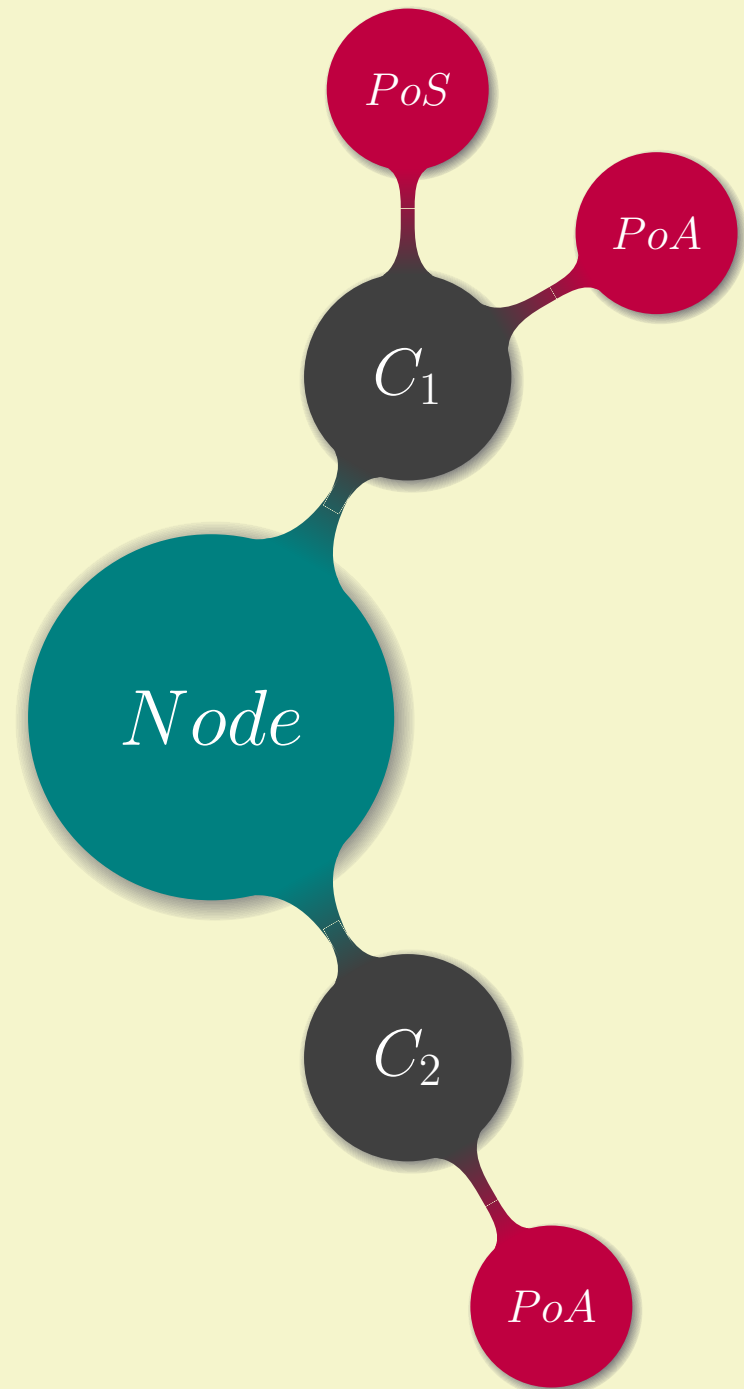
$N_b$  完成惯例的安全检查后，所有未同步数据会分批次从多个节点分块获取，且无需经由  $N_a$  进行中转：

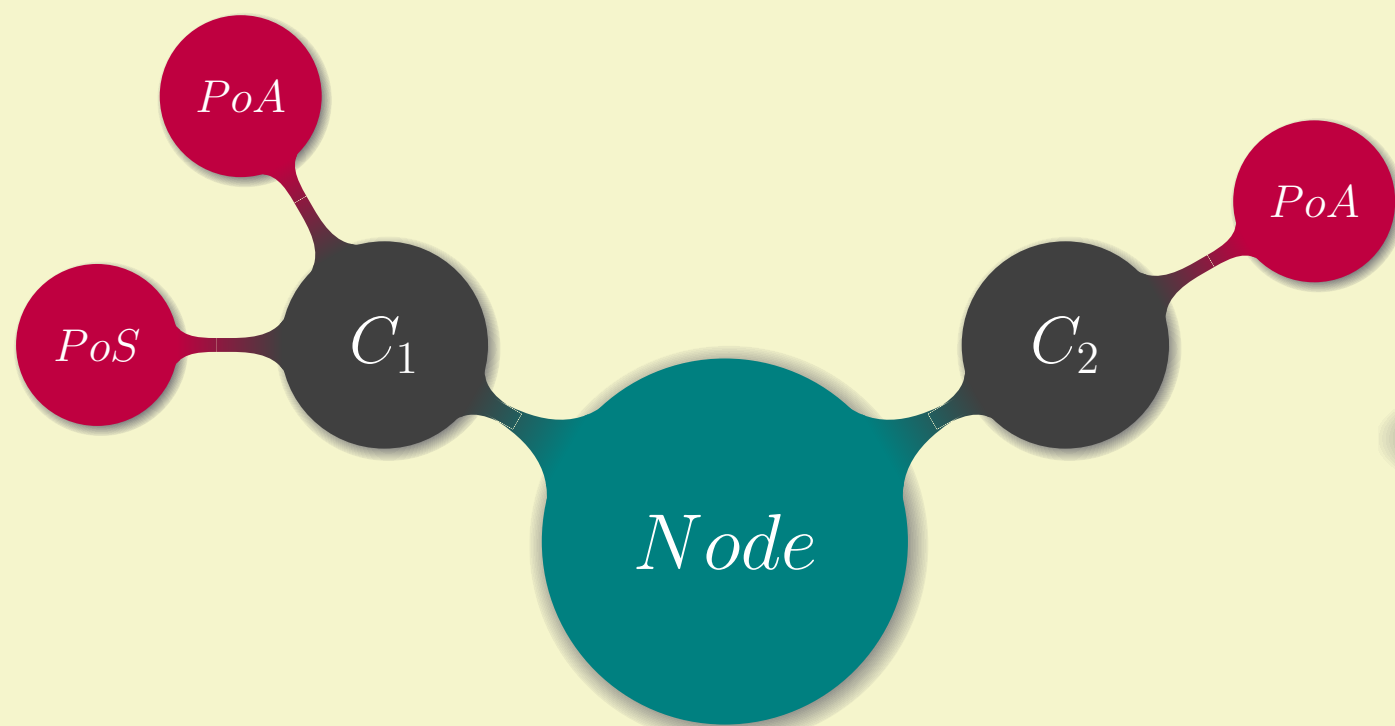




当需要进行某些算法替换时，只需将其连接到一个新的约束，此过程可由消息控制且无需生成硬分叉，将来或许能藉此使区块链拥有热更新的能力。  
下面展示为  $C_1$  更换一种共识机制：

PoS 在此处可以选择 *Forget*、*Disconnect*，也可以什么事都不做，视情况而断言。





$C_1$  和  $C_2$  很明显都使用了同一种共识算法，这时通过一些变换便可以使得 PoA 同时为两条链进行工作：

