

ltk_l

Initiator

FRESH $eskl$
 $exl = h_1(eskl, ltk_l)$
 $hkl = g^{exl}$

hkl

ltk_l

Initiator

Y

$kl = h_2(\langle Y^{\sim}ltk_l, pkR^{exl}, Y^{exl}, \$l, \$R \rangle)$