



$S0(\mathbf{E}) : t0 :: V(d)$

$S1(\mathbf{E}) : t1 :: V(d)$

$S2(\mathbf{E}) : t2 :: V(d)$

$S3(\mathbf{S}) : t3 :: V_S(t2)$

$S4(\mathbf{S}) : t4 :: V_S(t2)$

$S5(\mathbf{E}) : t5 :: V_S(t2)$

$S6(\mathbf{R}) : t6 :: V(1)$