mk-ma^{0,22}

mk-ma(ds;
da;
$init$;
pre;
ef;
$send$;
$frame$;
$sframe$;
$aframe$;
$bframe$;
$rframe$)
$\equiv_{\text{def}}$ $\langle ds, da, init, pre, ef, send, frame, sframe, aframe, bframe, rframe, \cdot \rangle$