

Eigen::TensorEvaluator  
< const TensorVolumePatchOp  
< Planes, Rows, Cols, ArgType  
>, Device >::costPerCoeff

```
graph LR; A["Eigen::TensorEvaluator< const TensorVolumePatchOp< Planes, Rows, Cols, ArgType>, Device >::costPerCoeff"] --> B["Eigen::TensorOpCost::AddCost"]; A --> C["Eigen::TensorOpCost::DivCost"]; A --> D["Eigen::TensorOpCost::MulCost"];
```

Eigen::TensorOpCost  
::AddCost

Eigen::TensorOpCost  
::DivCost

Eigen::TensorOpCost  
::MulCost