

CONTEXT**Battery+Hardware_C1** // 移動コストの概念追加**EXTENDS****Battery+Hardware_C0****CONSTANTS**PLAN2D_COST_SET // 目標地点までのコスト候補の集合
PLAN2C_COST_SET // 充電地点までのコスト候補の集合**AXIOMS**axm_d_set : PLAN2D_COST_SET ⊆ N1 // 目標への移動は少なくとも1以上
axm_c_set : PLAN2C_COST_SET ⊆ N // 充電所へは0(現在地が充電所)もあり得る
axm_d_not_empty : PLAN2D_COST_SET ≠ ∅ // コスト情報は1個以上ある
axm_c_not_empty : PLAN2C_COST_SET ≠ ∅ // コスト情報は1個以上ある**END**