

CONTEXT

Battery+Hardware_C3 // 目標地点と充電地点、およびそれらに紐付くコストの対応関係を関数(マッピング)として定義

EXTENDS

Battery+Hardware_C2

CONSTANTS

targetCharger // 各目標地点に対する最寄りの充電地点の対応
goalCost // 各目標地点へ到達するためのコスト
chargingCost // 目標地点から特定の充電地点へ行くためのコスト

AXIOMS

axm1 : targetCharger \in goals \rightarrow chargers // G2, CPC1: 各目標地点には対応する充電地点が割り当てられている
axm2 : goalCost \in goals \rightarrow PLAN2D_COST_SET // 目標地点に基づく移動コストの定義
axm3 : chargingCost \in (goals \times chargers) \rightarrow PLAN2C_COST_SET // 目標地点と充電地点のペアに基づく充電コストの定義

END