

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 ∈ goals → 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 ∈ goals → PLAN2D_COST_SET      // 目標地点に基づく移動コストの定義
axm3  : chargingCost ∈ (goals × chargers) → 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