

Algoritmo con profundidad limitada (Depth-limited search - DLS)

Agenda

$[\mathcal{B}] \leftarrow$ Estado inicial

$[G_B^1 \quad A_B^1 \quad S_B^1 \quad H_B^1]$

Anotamos la profundidad
de cada nodo.

cota de profundidad = 3

expandir(B)

