

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

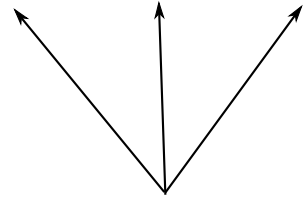
Agenda

cota de profundidad = 3

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

$[G_B^1 \quad A_B^1 \quad S_B^1 \quad \cancel{H}_B^1]$

$[G_B^1 \quad A_B^1 \quad S_B^1 \quad R_H^2 \quad J_H^2 \quad V_H^2]$



Al expandir H sabemos que B es el estado que le dió origen.

Lo filtramos, únicamente agregamos R , J y V .

