

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

# Agenda

cota de profundidad = 3

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

$$\begin{bmatrix} G_B^1 & A_B^1 & S_B^1 & \cancel{H_B^1} \end{bmatrix}$$
$$\left[ G_B^1 \quad A_B^1 \quad S_B^1 \quad R_H^2 \quad J_H^2 \quad \cancel{V_H^2} \right]$$
$$\left[ G_B^1 \quad A_B^1 \quad S_B^1 \quad R_H^2 \quad \cancel{J_H^2} \right]$$

sacar()

