

%Usa acciones existentes:

As: Lista de Acciones

Os: Orden Parcial sobre las acciones

Ls: Lista de Links Causal

```
solve_goal(goal(P,A1), plan(As,Os,Ls),  
           plan(As,NOs,[cl(A0,P,A1)|Ls],Ag,Ag)) ←  
member(A0,As),  
achieves(A0, P),  
add_constraint(A0<A1, Os,Os1),  
incorporate_causal_link(cl(A0,P,A1),As,Os1,NOs).
```