%Agrega nuevas acciones:

```
solve_goal(goal(P,A1), plan(As,Os,Ls),   plan([A0|
    As],NOs,[cl(A0,P,A1)|Ls],Ag,NAg))          ←
  achieves(A0, P),
  add_constraint(A0<A1, Os,Os1),
  add_constraint(start<A0, Os1,Os2),
  incorporate_action(A0,Ls,Os2,Os3),
  incorporate_causal_link(cl(A0,P,A1),As,Os3,NOs),
  add_preconds(A0,Ag,NAg).
```