AC tmo	Dan	ARC		PPO	
Algoritmo		ew=1	6NN=8	env=1	ew= &
Sibegel-mulker	MN	M	Mi	Mi	M
TAL RACING-discreto-CNN					
AL racing_continuo_MLP AL reigng_continuo_CNN	MAHA				
Introle Involument					
./ en-algoritmo. y bipedal-	walker_d	lgν. βy			

/Results/ env_algoritmo.csv

,/models/ env_algoritmo,