Training e_vx [m/s] --2 e_wx [rad/s] 2.5 0.0 error error **-**2.5 pred pred -5.0 t e_wy [rad/s] error e_vy [m/s] 5 pred 0 0 error **-**5 pred -5 1.0 [s/pa 0.75 0.50 0.25 error error [s/w] pred pred 0.0 G اله 0.00 1000 2000 3000 1000 2000 3000 Ó Ó