Training e_vx [m/s] --2 e_wx [rad/s] 2.5 0.0 error error -2.5 pred pred -5.0 t error e_wy [rad/s] e_vy [m/s] 5 pred 0 0 error **-**5 pred **-**5 1.0 [rad/s] 0.75 error e_vz [m/s] error pred pred 0.50 ZM, 0.25 الو 0.00 1000 2000 3000 1000 2000 3000 Ó Ó