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