System states 1.0 1.0 1.00 0.75 0.5 0.5 x(t)(±)0.50 0.0 0.0 0.25 -0.50.00 -0.5-1.02.5 5.0 7.5 10.0 2.5 7.5 5.0 0.0 0.0 5.0 10.0 0.0 2.5 7.5 10.0 t **Predictions** $\begin{array}{c}
(1.00) \\
(2) \\
(3) \\
(4) \\
(5) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
(7) \\
($ $P_1(t) \approx x(t+D(t))$ $P_2(t) \approx y(t+D(t))$ 0.5 0.5 0.0 0.0 0.5 $\stackrel{00.0}{\overset{(t)}{\cancel{D}}}$ -1.0-0.5 7.5 7.5 2.5 5.0 5.0 10.0 0.0 2.5 5.0 0.0 10.0 0.0 2.5 7.5 10.0 Control Inputs t t 1.5 0 0.0 $v_1(t)$ (t)_1 -1.5-2-3.0-32.5 2.5 7.5 7.5 5.0 5.0 0.0 10.0 0.0 10.0 t t Successive Approximations FNO