

1. 方法说明

1.1. set_state 【设置状态】

1.1.1. 方法原型

```
def set_state(state)
```

1.1.2. 参数

参数名	说明
state	新状态

1.1.4. 返回值

无

1.1.5. 示例

```
state_tracker.set_state('s1')
```

1.2. get_state 【获取当前】

1.2.1. 方法原型

```
def get_state()
```

1.2.2. 参数

无

1.2.4. 返回值

返回当前状态。

1.2.5. 示例

```
state_tracker.set_state('s1')
state = state_tracker.get_state() # state的值是's1'

state_tracker.set_state('s2')
state = state_tracker.get_state() # state的值是's2'
```

1.3. get_state_count【获取当前状态序列中，指定状态的数量】

1.3.1. 方法原型

```
def get_state_count(state)
```

1.3.2. 参数

参数名	说明
state	指定状态

1.3.4. 返回值

无

1.3.5. 示例

```
# 假设现在状态已经完成动作的状态序列是['s1', 's2', 's3', 's2']
# 则get_state_count('s2')的返回值是2
cnt = state_tracker.get_state_count('s2')
```

1.4. reset_state【清空状态】

1.4.1. 方法原型

```
def reset_state()
```

1.4.2. 参数

无

1.4.4. 返回值

无

1.4.5. 示例

```
# 调用reset_state后，会重置当前状态为None，并且清空状态序列。  
state_tracker.reset_state()
```

1.5. set_incorrect_posture 【设置错误动作标志】

1.5.1. 方法原型

```
def set_incorrect_posture()
```

1.5.2. 参数

无

1.5.4. 返回值

无

1.5.5. 示例

```
# 调用set_incorrect_posture后，当前一组动作完成后，会被记到失败次数中。  
state_tracker.set_incorrect_posture()
```

