**Full\_coverage.py运行结果：**

**蓝色点划线为原始角度值。**

**黄色点划线为状态值，分为两种：**

* **3：**最大值，为识别到的**非工作状态**（高峰）。
* **-3：**最小值，为识别到的**工作状态**（低谷）。





