

机器人站起---API

- 实体类结构

```
/**
 *机器人姿态枚举
 */
public enum GestureType {
    /**
     *默认姿态，识别不了姿态都为默认姿态
     */
    DEFAULT(0),
    /**
     * 站着
     */
    STAND(1),
    /**
     * 弓步（左脚在前）
     */
    SPLITS_LEFT(2),
    /**
     * 弓步（右脚在前）
     */
    SPLITS_RIGHT(3),
    /**
     * 坐着
     */
    SITDOWN(4),
    /**
     * 蹲着
     */
    SQUATDOWN(5),
```

```
/**
 * 跪着
 */
KNEELING(6),
/**
 * 躺着
 */
LYING(7),
/**
 * 趴着
 */
LYINGDOWN(8),
/**
 * 劈叉（左脚在前）
 */
SPLITS_LEFT_1(9),
/**
 * 劈叉（右脚在前）
 */
SPLITS_RIGHT_2(10),
/**
 * 弯腰
 */
BEND(11),
}

/**
 * 机器人姿态枚举
 */
public enum FallClimbType{
    /**
     * 开始跌倒
     */
    START_FALLCLIMB(0),
    /**
     * 跌倒结束
     */
}
```

```
    FINISH_FALLCLIMB(1),  
}
```

- java 接口

```
/**  
 * 同步获取机器人姿态  
 *  
 * @return 返回结果  
 */  
public Robot Gestures.GestureType getRobotGesture();  
  
/**  
 * 异步获取机器人姿态  
 *  
 * @param 结果回调  
 */  
public void getRobotGestureSync(GetRobotGestureCallback response);  
  
/**  
 * 机器人复杂姿态站起  
 *  
 * @param 结果回调  
 */  
public void standUp(ResponseCallback responseCallback);  
  
/**  
 * 机器人坐下  
 *  
 * @param 结果回调  
 */  
public void sitdown(ResponseCallback responseCallback);  
  
/**
```

```
* 机器人蹲下
*
* @param 结果回调
*/
public void squatdown(ResponseCallback callback);

/**
 * 获取跌倒爬起状态
 *
 * @return 返回结果
 */
public RobotGestures.FallClimbType getRobotFallStatus();

/**
 * 监听机器人爬起状态
 *
 * @param 结果回调
 */
public void subscribeFallClimbEvent(@NonNull FallClimbEventReceiver receiver);

/**
 * 反监听机器人爬起状态
 *
 * @param 结果回调
 */
public void unsubscribeFallClimbEvent(@NonNull FallClimbEventReceiver receiver);
```