Turn\_Left():

move\_speed = spot\_turn\_speed;

Thực hiện việc gán tốc độ di chuyển bằng tốc độ quay tại chỗ.

while (step-- > 0)

{

if (site\_now[3][1] == y\_start)

{

//leg 3&1 move

set\_site(3, x\_default + x\_offset, y\_start, z\_up);

Hàm thực hiện việc nhấc chân số 3 lên.

wait\_all\_reach();

set\_site(0, turn\_x1 - x\_offset, turn\_y1, z\_default);

set\_site(1, turn\_x0 - x\_offset, turn\_y0, z\_default);

set\_site(2, turn\_x1 + x\_offset, turn\_y1, z\_default);

set\_site(3, turn\_x0 + x\_offset, turn\_y0, z\_up);

wait\_all\_reach();

Xoay toàn thân nhện đồng thời cả chân 3 theo(chân 3 vẫn đang nhấc lên).

set\_site(3, turn\_x0 + x\_offset, turn\_y0, z\_default);

wait\_all\_reach();

Hạ chân số 3 xuống.

set\_site(0, turn\_x1 + x\_offset, turn\_y1, z\_default);

set\_site(1, turn\_x0 + x\_offset, turn\_y0, z\_default);

set\_site(2, turn\_x1 - x\_offset, turn\_y1, z\_default);

set\_site(3, turn\_x0 - x\_offset, turn\_y0, z\_default);

wait\_all\_reach();

Thực hiện việc xoay toàn thân một lần nữa.

set\_site(1, turn\_x0 + x\_offset, turn\_y0, z\_up);

wait\_all\_reach();

Thực hiện việc nhấc chân 1 lên.

set\_site(0, x\_default + x\_offset, y\_start, z\_default);

set\_site(1, x\_default + x\_offset, y\_start, z\_up);

set\_site(2, x\_default - x\_offset, y\_start + y\_step, z\_default);

set\_site(3, x\_default - x\_offset, y\_start + y\_step, z\_default);

wait\_all\_reach();

Thực hiện việc xoay toàn thân và chân 1.

set\_site(1, x\_default + x\_offset, y\_start, z\_default);

wait\_all\_reach();

Hạ chân 1 xuống.

