**Các thông số kích thước của robot:**

const float length\_a = 55;

Chiều dài đoạn chân ở giữa.

const float length\_b = 77.5;

Chiều dài đoạn chân ngoài cùng.

const float length\_c = 27.5;

Chiều dài đoạn chân ở trong sát với thân.

const float length\_side = 71;

const float z\_absolute = -28;

Thông số mặc định khi truyền vào cho robot khi bật công tắc, robot nhện sẽ thực hiện động tác ngồi.

**Các thông số cho việc di chuyển của robot:**

const float z\_default = -50, z\_up = -30, z\_boot = z\_absolute;

z\_default:Thông số truyền cho robot sẽ làm robot nhện đứng dậy.

z\_up:Thông số truyền vào để robot nhện nhấc chân lên.

const float x\_default = 62, x\_offset = 0;

const float y\_start = 0, y\_step = 40;

x\_default:Thông số mặc định ban đầu cùng với y\_start sẽ làm cho nhện để chân hướng vuông góc ra với thân.

x\_offset: Thông số hỗ trợ cho việc di chuyển chân trên trục tọa độ x.

y\_step: Thông số hỗ trợ cho việc di chuyển chân trên trục tọa độ y.

**Các biến sử dụng trong việc di chuyển của robot:**

float speed\_multiple = 1;

Bội số tốc độ di chuyển.

const float spot\_turn\_speed = 4;

Tốc độ di chuyển của các chân khi mà thực hiện động tác quay trái quay phải.

const float leg\_move\_speed = 8;

Tốc độ di chuyển chân.

const float body\_move\_speed = 3;

Tốc độ di chuyển thân.

const float stand\_seat\_speed = 1;

Tốc độ đứng lên ngồi xuống.