

## 0.1 Turner

Turner consists of two parts, bit bifurcator and steering arm (colored in yellow in Figure ??). Steering arm changes the route by AO



**Fig. 1.** body-rpx1(T-A) のカンファメーション 2 つ、body-gx(T-E) と body-gx'(T-F) の下にあるやつ、左が T-A0, 右が T-A1、T-A0 での 393 と 394 の間の上のビーズから情報を得ている



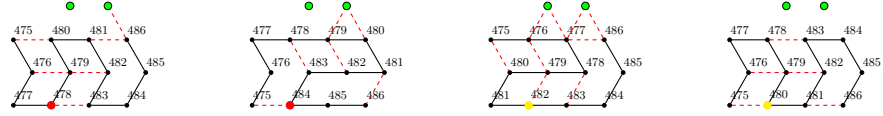
**Fig. 2.** body-rpx2(T-B) のカンファメーション 2 つ、body-lpx2(T-D) の下にあるやつ、左が T-B0, 右が T-B1、情報を得ているビーズは T-A と一緒



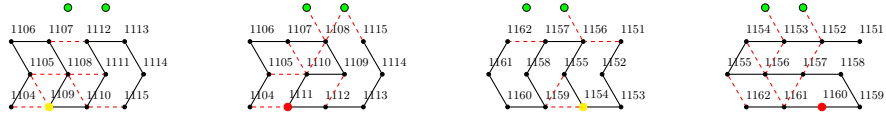
**Fig. 3.** body-lpx1(T-C) のカンファメーション 2 つ、body-rpx1(T-A) の下にあるやつ、左が T-C0, 右が T-C1、



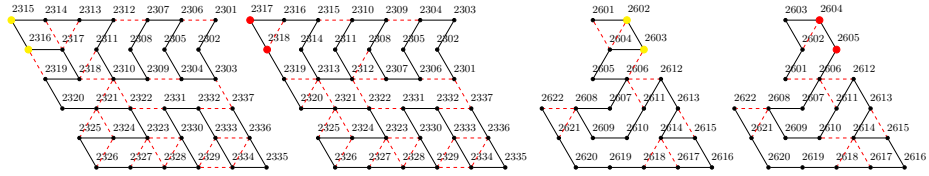
**Fig. 4.** body-lpx2(T-D) のカンファメーション 2 つ、body-gx1(T-E) と body-gx2(T-F) の下にあるやつ、左が T-D0, 右が T-D1、



**Fig. 5.** body-gx(T-E) のカンファメーション 4 つ、body-rpx1(T-A) と body-lpx1(T-C) の下にあるやつ、左から T-E0,T-E1,T-E2,T-E3



**Fig. 6.** left:body-rgy,right:body-lgy



**Fig. 7.** left:turn-lgp,right:turn-rgp



**Fig. 8.** The possible two conformations of move.