Наш робот собран на базе конструктора Lego Mindstorms EV3. Для передвижения робот использует два больших мотора и стандартные колёса, для движения вдоль чёрной линии робот оснащён датчиком цвета, для обнаружения препятствия перед собой на роботе установлен ультразвуковой датчик расстояния, для перемещения робота в лабиринте по правилу правой руки справа на роботе установлен второй ультразвуковой датчик, для точных поворотов используется гироскопический датчик, для выталкивания банок на роботе установлен передний бампер. Программировали робота мы в среде программирования EV3.