Наши роботы сделаны на базе контроллера Mindstorms EV 3. На каждом из роботов расположены по три датчика освещения EV3.

 На нашем роботе мы решили перенести центр тяжести ниже, для этого контроллер должен находиться близко к земле, что способствует лучшему прохождению горки.   И также у робота выдвинутые вперёд колёса, что также способствует лучшему прохождению горки.

К особенностям робота можно отнести  специальную конструкцию захвата эстафетной палочки, которая ускоряет процесс передачи эстафетной палочки, и выполнен с использованием двух сервомоторов.