При создании роботов для состязания "Эстафета", мы использовали микроконтроллер Ардуино Нано, 3 датчика линии и 2 сервопривода для захвата и подъема банки. Для обмена сообщениями наши роботы используют ИК-приемник и ИК-передатчик. Питание роботов осуществляется за счет трех элементов 18650 емкостью 2600 мАч. Наши роботы уникальны тем, что мы сами разработали конструкцию и напечатали их на 3D принтере. Для настройки роботов мы используем систему автоматической калибровки, которая определяет уровень белого и черного цвета на поле и использует их в программе движения по линии.