Робот построен на базе микроконтроллера Atmega328P-PU. Для определения положения робота используются датчики qre1113gr. Особенностью конструкции является легкий вес и низкий центр тяжести. Основа робота выполнена в виде единой платы толщиной 1,6 мм. На которой припаяны драйвера двигателя DRV8871 и микроконтроллер. Использованы микромоторы с редуктором. Колеса робота напечатаны на 3д принтере из ABS пластика, Шины отлиты из двухкомпонентного силикона. Робот предназначен для скоростной езды по черной линии толщиной 15 мм.