Робот построен на базе микроконтроллера Atmega328P-PU. Для определения траектории в роботе используются 8 датчиков RPR220. В роботе используются 2 драйвера двигателя. Использованы микромоторы, с редуктором которые закреплены с помощью специальной пластины. Колеса робота напечатаны из ABS пластика. Робот предназначен для скоростной езды по черной линии.