

Первая версия робота была сделана на платформе Lego Mindstorms EV3. Эта версия использовалась в промо-ролике. Но эта платформа показала не лучшие качества в плане скорости. Поэтому рабочий вариант робота RUSH был создан на платформе Arduino. В нем используются ультразвуковые датчики для определения расстояния до стен и датчик света для определения черных полос. Служебная информация выводится на LCD дисплей.

