

Робот состоит из 3-х основных уровней. Первый уровень - это плата датчиков линии, к которой крепятся моторы с omni колёсами и соленоид. Второй уровень - это материнская плата, к ней прикреплены дриблинг и две вертикальные платы, которые заменяют провода и служат каркасом конструкции. К третьему уровню, являющемуся платой с инфракрасными сенсорами крепится камера, направленная в конусное зеркало, закреплённое к акриловой трубе, для обеспечения обзора вокруг робота. Для производства большинства деталей, используется 3d принтер и фрезерный станок с чпу. Для облегчения робота в конструкции преимущественно используются текстолит и пластик. Модель сделана в SolidWorks, а платы разведены в Altium Designer.