Робот собран из общеобразовательного конструктора Lego Mindstorms EV3 , на робот "Заяц" установлено четыре датчика ,два датчика освещенности ,необходимых для того чтобы робот смог двигаться по черной лини, и при выполнении задания на поле кегельринга предупредить выезд за пределы круга кегельринга ,а также для определения и подсчета перекрестков при программировании для перехода из одного режима "полигона " в другой ,установлены два датчика расстояния ,для того чтобы робот "Заяц" выполнил задание по проходу лабиринта ,по правилу правой руки ,а также для обнаружения кеглей на полигоне кегельринг..В передней части робота установлены горизонтально два колеса для скольжения в лабиринте,и бампер для выравнивания в лабиринте по задней стенке . В контроллер EV3 установлена программа с помощью среды программирования RobotC. Конструкция робота на наш взгляд удачная ,цент тяжести сбалансирован. Робот "Заяц" собран в соответствии с регламентом для данного соревнования на сайте РобоФинист