

Робот оснащён четырьмя моторами, из которых два приходятся на ходовую часть, один на механизм бросания мячей, и один на механизм захвата мячей. Ходовая часть робота – дифференциальная, в качестве дополнительных опор используются круглые детали с гладкими сторонами. Робот оснащён камерой HuskyLens для нахождения мячей на поле. Общение с камерой происходит по протоколу UART. Помимо этого установлен датчик касания для запуска программы и гироскопический датчик для определения угла поворота робота. В качестве языка программирования используется MicroPython с библиотекой Pybricks 2.0.0, установленный на операционную систему Ev3dev Stretch. Всего два робота.