Робот построен на базе микроконтроллера Atmega328P-PU (корпус DIP28). Для определения положения робота используются датчики RPR220. Особенностью конструкции является легкий вес и низкий центр тяжести. Основа робота выполнена в виде единой платы толщиной 1,6 мм. На которой припаяны драйвера двигателя DRV8871 и микроконтроллер. Использованы микромоторы с редуктором. В роботе используются четыре колеса, которые напечатаны на 3д принтере из ABS пластика. Робот предназначен для скоростной езды по черной линии толщиной 15 мм.