

Робот состоит на базе контролера LEGO EV3 к этому контроле подключены два датчика контроллера. Также к контроллеру подключены два датчика света по мимо этого и того подключены два больших мотора. На каждом моторе присутствуют специальный передаточный механизм, этот вращательный механизм передает вращение на шесть конечности. Конечности спроектированы таким образом, что одна из сторон механизма должна быть поднята, а другая опущена. Для определение визуального положения точек опоры на внутренней части мотора присутствуют индикаторные флажки. Также плюсом конструкции является простота сборки и быстрой разборкой любого расходного компонента.