

การเคลื่อนไหวนั้นจะเคลื่อนที่แบบ 4 ล้อ โดย 2 ล้อหน้าจะถูกขับเคลื่อนด้วยมอเตอร์ส่วน 2 ล้อหลังจะเป็นล้อตาม

รูปแบบการเลี้ยว นั้น รอบเลี้ยวจะไม่กว้างมาก โดยให้ล้อฝั่งตรงข้ามกับทิศทางที่จะเลี้ยว หมุนถอยหลัง และล้ออีกฝั่งหมุนไปข้างหน้า

ซึ่งมอเตอร์ที่ใช้เป็น Lego spike prime motor 2 ตัว ต่อกับ raspberry pi build hat ในการขับเคลื่อน 2 ล้อหน้า

ที่เลือกเป็น Lego เพราะว่าต้องการที่จะเชื่อมมอเตอร์ไว้ตรงส่วนล่างของตัวรถและส่วนประกอบต่างๆ เช่น ตัวกล่อง ไม้ตรงส่วนหน้ารถเอียงลงล่างเพื่อให้เห็นไฟจราจรได้ชัดเจน โดยทำงานร่วมกับ, rplidar A1 M6 ไม้ตรงหน้ารถเพื่อเช็คระยะของขอบสนามและระยะของไฟจราจร, battery rechargeable 12V 10A ไว้ในตัวรถ, converter ที่แปลงตัว battery ให้เป็น 8V 6A และ switch ไม้ด้านหลังรถเพื่อสะดวกต่อการปิดเปิด รวมไปถึงตัว raspberry pi 4 กับ raspberry pi build hat ที่เอาไว้ด้านบนตัวรถที่ประกอบโครงด้วย Lego แล้วมีตัวตะปูเข้ามาช่วยยึดตัวกล่องเพื่อล็อกองศาของมุมกล่อง

หลักการที่ใช้ร่วมกับการเคลื่อนที่นั้น ได้มีการจัดโครงสร้างรถให้มีจุดศูนย์ถ่วงอยู่ตรงกลางเนื่องจาก battery นั้นค่อนข้างมีน้ำหนักที่หนัก และเพื่อไม่ให้ล้อรถเกิดการเบะออกระหว่างการเคลื่อนที่ อีกทั้งยังมีการใส่ Lubricant Lubrifiant ซึ่งเป็นน้ำมันหล่อลื่นเพื่อลดแรงเสียดทานของล้อ เพื่อไม่ให้ล้อฟืด