Iniciado o projeto focando o estudo em eletrônica para definirmos seu uso para nossa aplicação, após consolidado um estudo básico sobre eletrônica então se iniciou as pesquisas referentes à tecnologia Arduíno. Fundamentado os pilares de eletrônica e Arduíno, se deu inicio aos primeiros experimentos com foco em aplicações reais, simulando testes com protótipos de sinaleiros, controladores de motor, comunicação sem fio com rádio frequência e leituras por sensores ultrassônicos. Depois de desenvolvido os principais circuitos que compõem os robôs como leitores de distância ultrassônicos e controladoras de rádio frequência se dedicaram os esforços para criação de uma carcaça mecânica utilizando resto de materiais reciclados de máquinas caça níqueis e placas acrílicas. Desenvolveram-se três projetos de carcaça até o chegarmos a um protótipo utilizável. Realizada a montagem do robô deu se foco na refinação dos algoritmos de inteligência/controle do robô, aonde foram finalizados os algoritmos principais um para o controlador e outro para o robô. A partir de então desenvolvemos uma placa final para comportar todos os circuitos separados em um único domínio, tendo em mente criar um sistema de mais fácil manutenção e menos suscetível a possíveis paradas por falhas de montagem e mau contato. Tendo finalizado a parte mais trabalhos do processo que era o desenvolvimento de todo um circuito eletrônico funcional, um chassis que comportasse o circuito, uma carcaça de robô e a programação dita para inteligência do equipamento, terminamos o processo identificado detalhes de manutenção e finalização do projeto a fim de disponibilizarmos um protótipo final funcional.