**Аппаратная часть**

В качестве центрального узла системы был выбран микрокомпьютер **Orange Pi PC** из-за небольшого размера, энергоэффективности (по сравнению с обычным ПК) и цены. Его производительности вполне хватит, чтобы отобразить веб-страницу.

Т.к. необходима постоянная связь устройств по Wi-Fi, то удобнее всего оказалось использовать микроконтроллер со встроенным Wi-Fi — **Wemos D1 mini**.

**Программная часть**

Для связи между устройствами используется протокол **MQTT**. Сервер на **NodeJS** принимает сообщения по MQTT и выдаёт маякам команды на испускание ультразвука. Клиентская часть, предназначенная для показа спасателю местоположений пловцов и выдачи в случае чего сигнала тревоги написана на **веб-стеке** (HTML + JS + CSS; используется Webpack для сборки), для связи с NodeJS-бэкендом используется **Socket.io.**

Прошивки для микроконтроллеров написаны на **C++** (PlatformIO).