

## DAFTAR SINGKATAN

UVLC	: <i>Underwater Visible Light Communication</i>
LOS	: <i>Line of Sight</i>
PPM	: <i>Pulse Position Modulation</i>
BER	: <i>Bit Error Rate</i>
Tx	: <i>Transmitter</i>
Rx	: <i>Receiver</i>
$P_{rx}$	: <i>Power Receiver</i>
$P_{tx}$	: <i>Power Transmitter</i>
LED	: <i>Light Emitting Diode</i>
RF	: <i>Radio Frequency</i>
Rb	: <i>Bit Rate</i>
FOV	: <i>Field of view</i>
APD	: <i>Avalanche Photodetector</i>
PIN	: <i>Positive Intrinsic Negative Photodetector</i>