

## **BAB V**

### **PENUTUP**

#### **5.1. Kesimpulan**

Dari penelitian penerapan metode invers kinematik menggunakan duik untuk pergerakan karakter yang telah dilakukan dapat ditarik kesimpulan :

1. Metode invers kinematik menggunakan duik dapat digunakan untuk proses rigging pergerakan animasi.
2. Penggunaan invers kinematik disesuaikan dengan pergerakan pada karakter yang akan dianimasikan
3. Penamaan invers kinematik sangat dibutuhkan agar proses rigging lebih mudah dalam parenting dan constraint.
4. Penamaan invers kinematik sangat penting agar proses rigging lebih mudah untuk digerakan dengan cara parenting dan constraint.
5. Dengan menggunakan plugin duik, pembuatan desain karakter menjadi tidak terbatas pemberian detail pada gerakan karakter.

#### **5.2. Saran**

Dari hasil penelitian yang dilakukan penulis, metode invers kinematik menggunakan plugin duik masih dapat dikembangkan lebih jauh dalam membuat animasi dua dimensi. Berikut beberapa saran yang dapat menjadi pertimbangan penelitian selanjutnya :

1. Penambahan objek penelitian dengan jenis karakter lainnya.
2. Gerakan karakter tidak hanya berjalan, berlari tetapi dapat ditambahkan lagi dengan gerakan lainnya pada karakter.
3. Metode invers kinematik menggunakan duik dapat digabungkan dengan metode lainnya untuk membuat gerakan animasi yang lebih terlihat nyata.