

BAB V

PENUTUP

5.1 Kesimpulan

Berdasarkan permasalahan dan pembahasan dari implementasi teknik invers kinematik pada animasi motion graphic menggunakan duik, dapat ditarik beberapa kesimpulan :

1. Berdasarkan karakteristiknya, meski sebuah motion graphic hanya menampilkan inti dari sebuah ide namun pada penerapannya harus dapat menyampaikan maksud dan tujuan dari ide/konsep tersebut.
2. Teknik invers kinematik dapat diimplementasikan dalam pembuatan animasi motion graphic untuk memberi pergerakan pada model karakter yang ditentukan dari pergerakan tulang berdasarkan sudut akhir dari beberapa sendi yang mendefinisikan gerakan.
3. Untuk memberikan gerakan pada model karakter supaya dapat dianimasikan, cukup dengan membagi anggota badan karakter menjadi empat bagian ; kepala, badan, tangan dan kaki.
4. Dalam menggerakkan bagian-bagian dari karakter yang akan dianimasikan, dengan menerapkan teknik ik menggunakan duik ini cukup dengan menggerakkan controller yang telah dibuat. Selain itu teknik ini akan lebih efektif dibanding menggunakan puppet tool dan script manual.

5.2 Saran

Berkaitan dengan banyaknya kendala dan kekurangan saat pengerjaan, mulai dari proses pra produksi sampai pasca produksi, ada beberapa saran yang sekiranya membantu. Antara lain :

1. Pembuatan sebuah video animasi sebaiknya dikerjakan secara tim sesuai dengan spesifikasi bidang keahlian dan kemampuan masing-masing.
2. Pelajari lebih lanjut software-software yang akan digunakan
3. Konsep, naskah dan storyboard yang telah dibuat harus menjadi acuan dalam pelaksanaan proses produksi.

