

BAB V PENUTUP

5.1 Kesimpulan

Dari proses perancangan *rigging* karakter manusia menggunakan *plugin human inverse kinematics* yang telah dilakukan, dapat disimpulkan bahwa:

1. Dengan memanfaatkan *Tools* atau *Plugin Human Inverse Kinematics*, proses *rigging* akan lebih cepat dan lebih mudah, karena *skeleton* (kerangka), *IK*, *FK*, dan *controller* model dibuat secara otomatis, sehingga lebih cepat dan juga lebih mudah dalam penggunaannya.
2. Dalam *Controller* yang dibuat oleh *plugin* ini masih terdapat beberapa *bug*, yaitu pada bagian *control Hip* (Pinggul) dan *control Knee* (Lutut), dimana pada bagian itu tidak dapat ditranslasikan dan dirotasikan. Namun untuk mengatasi hal ini, dalam proses animasi dapat memanfaatkan fungsi *IK* yang telah ada pada kaki, sehingga ketika ingin menekukan atau menggerakkan bagian tersebut, cukup untuk mentranslasikan *control Ankle* (Pergelangan kaki).

5.2 Saran

Berdasarkan kesimpulan yang dibuat sebelumnya, ada beberapa saran yang ingin disampaikan, diantaranya sebagai berikut:

1. Untuk mempercepat dalam proses animasi bisa menggunakan *motion captur* data. Cara penggunaannya, file animasi yang telah dibuat di simpan menjadi file data animasi yang akan digunakan ke dalam *scene* yang lain.
2. Walaupun *Skeleton* (kerangka), IK, FK, dan *controller* model dibuat secara otomatis, Namun tidak semua tahapan dibuat secara otomatis, ada tahapan-tahapan yang tetap membutuhkan proses manual, seperti dalam proses penempatan posisi *joint*, *skinning*, dan beberapa tahapan lainnya. semua proses tersebut membutuhkan pengetahuan dan wawasan yang cukup agar dapat melakukan proses tersebut dengan baik. Untuk itu, penulis menyarankan, untuk tidak hanya mempelajari *rigging* menggunakan *tools* atau *plugin* ini saja, akan tetapi masih banyak teknik-teknik *rigging* lainnya yang perlu untuk dipahami.