Hak cipta dan penggunaan kembali:

Lisensi ini mengizinkan setiap orang untuk menggubah, memperbaiki, dan membuat ciptaan turunan bukan untuk kepentingan komersial, selama anda mencantumkan nama penulis dan melisensikan ciptaan turunan dengan syarat yang serupa dengan ciptaan asli.

Copyright and reuse:

This license lets you remix, tweak, and build upon work non-commercially, as long as you credit the origin creator and license it on your new creations under the identical terms.

BAB III

METODOLOGI

3.1. Gambaran Umum

Dalam pembuatan Tugas Akhir ini, penulis beserta tim penulis membuat sebuah film animasi 3D bergenre *'man against himself'* yang berjudul ''BOT''. Film animasi ini berdurasi kurang dari 7 menit, tanpa dialog, dan dengan hanya diperankan oleh satu karakter robot, sehingga pergerakan dari tokoh utama dalam film animasi ini harus jelas supaya penonton dapat mengerti makna dan pesan yang ingin disampaikan dalam cerita animasi ini. Film ini bercerita tentang sebuah robot yang bekerja sebagai penebang dan penanam, namun lama kelamaan ia menjadi serakah dan lebih senang menebang daripada menanam. Pemeran dalam film ini hanya menggunakan satu karakter dengan kepribadian yang perlahan berubah karena suatu ketidaksengajaan yang ia lakukan saat tengah bekerja. Gaya animasi dalam film ini menggunakan gabungan antara gerakan dari dunia nyata dengan beberapa gerakan yang dilebih- lebihkan.

Dalam proses pembuatan karya film animasi 3D berjudul 'BOT' dikerjakan secara berkelompok dengan jumlah sebanyak 5 orang, termasuk penulis. Penulis sebagai *animator* melakukan metode pengumpulan data dalam pembuatan gerakan animasi dengan menggunakan metode observasi dan eksperimen serta penggunaan teori pada Tinjauan Pustaka untuk membantu penulis dalam menganimasikan gerakan bahasa tubuh yang diaplikasikan pada karakter robot.

3.1.1. Sinopsis

Film animasi 3D berjudul ‘’BOT’’ bercerita tentang sebuah Robot bernama BOT yang ditugaskan untuk menebang dan menanam sekaligus di suatu daerah, yaitu hutan industry. Sumber energi BOT sendiri adalah O2 yang berasal dari pepohonan yang ia tanam. Hingga suatu hari BOT yang sedang menebang dan tidak sengaja pohon yang tumbang menjatuhkan pohon lain, kemudian BOT mengirimkan semua kayunya dengan bantuan sebuah truk yang datang mengambil kayu- kayu tersebut dan membuatnya menerima Bonus dari perusahaan dimana ia bekerja. Karena bonus tersebut, BOT yang semakin terobsesi dan ambisius akan bonus dengan cara terus menebang. Karena terus menebang secara berlebihan dan melupakan tugasnya untuk menanam dan menyiram, BOT lupa bahwa dirinya mendapat energi dari O2 yang berasal dari pepohonan ia tanam. Di akhir cerita, BOT akhirnya kehabisan energi setelah menyadari kesalahannya.

3.1.2. Posisi Penulis

Penulis beserta tim penulis yang beranggotakan sebanyak 5 orang dalam membuat karya animasi 3D ini yang terdiri dari Vincents Putra Bharata sebagai karakter desain 2D dan *rigger* , Nita Komala sebagai *Storyboard artist*, Hardiansyah sebagai *Environment artist*, Calvin Leo sebagai *Lighting* dan *Rendering artist*, serta penulis sendiri sebagai *Project Leader* dan *Lead Animator*.

Posisi penulis dalam projek Tugas Akhir ini adalah sebagai animator yang bertugas menganimasikan perbandingan personaliti karakter utama pada film animasi 3D berjudul ‘’BOT’’. Fokus penulis dalam penganimasian film ini aalah

pada karakter utama yang berupa robot, penulis menganimasikan 26 *shot* dalam 4 *Scene* dari total 72 *shot* dalam 5 *Scene.*

3.1.3. Tahapan Kerja

Dalam mengerjakan projek film 3D animasi, penulis membagi tahapan kerja menjadi 2 bagian, yaitu : tahapan kerja kelompok dan individu.

3.1.3.1. Tahapan Kerja Kelompok

Pada tahap ini dibagi menjadi 3 bagian, yaitu pra- produksi, produksi, dan post- produksi. Tahap pra- produksi dimulai dari *research* mengenai fenomena nusantara yang sedang terjadi saat ini, lalu membuat ide cerita dengan melakukan *brainstorming* yang dilakukan oleh semua anggota tim dan asistensi kepada dosen- dosen terkait untuk memberikan saran dan kritik. Kemudian masuk ke tahap pembuatan *scriptwriting* yang dilakukan oleh satu orang dalam kelompok, yaitu penulis sendiri. Tahap selanjutnya adalah pembuatan *storyboard,* animatik 2D, penentuan referensi konsep hasil akhir yang dituju atau dicapai, *brainstorming* karakter dan *environement*, dan *modeling* karakter dan *environment*.

Tahap selanjutnya adalah tahap produksi dimana cerita sudah *fix* dan tidak lagi mengalami perubahan *story*. Pada tahap ini, anggota tim penulis mengerjakan previs 3D, perbaikan *modeling* karakter dan *environment, modeling properties* karakter, *layouting, animating,* dan *lighting.* Tahap terakhir adalah tahap post- produksi yang mencakup *rendering,* VFX, *sound design, editing, color correction* dan *final compositing.*

3.1.3.2. Tahapan Kerja Individu

Tahapan kerja penulis dimulai dari pemilihan *scene* dan adegan gerakan yang ingin dibahas dari *storyboard* yang sudah dibuat. Dalam film animasi 3D ini, penulis memilih 5 adegan yang akan dibahas karena pada kelima adegan tersebut merupakan adegan penting yang memberikan penekanan dan emosi terhadap sang karakter, serta merupakan bagian dari klimaks dari cerita. Dalam menganimasikan kelima gerakan tersebut, penulis mempelajari 3D dimensional karakter BOT kemudian penulis memilih dan menganalisa referensi adegan yang sesuai dengan adegan dalam cerita.

Penulis juga membuat beberapa video referensi yang disesuaikan dengan *storyboard* dan gerakan animasi yang cocok serta dapat dijadikan kombinasi yang sesuai dengan adegan dalam cerita. Pembuatan video referensi juga didasarkan dari studi referensi film atau video *Live Action* yang diunduh dari internet, tujuannya sebagai acuan penulis untuk pergerakan karakter BOT dalam animasi berjudul 'BOT' agar penonton dapat mengerti pergerakan adegan yang ditunjukkan.

3.1.4. Konsep karakter

Konsep karakter robot dalam film ''BOT'' dirancang dan ditekstur oleh Vincents dan kemudian di *modelling* oleh Calvin. Konsep dari karakter ini mengambil dari referensi orang pekerja pada setengah bagian ke atas tubuhnya. Berikut penulis lampirkan tiga aspek dimensional karakter menurut Egri (1960) :

1. Sosiologi

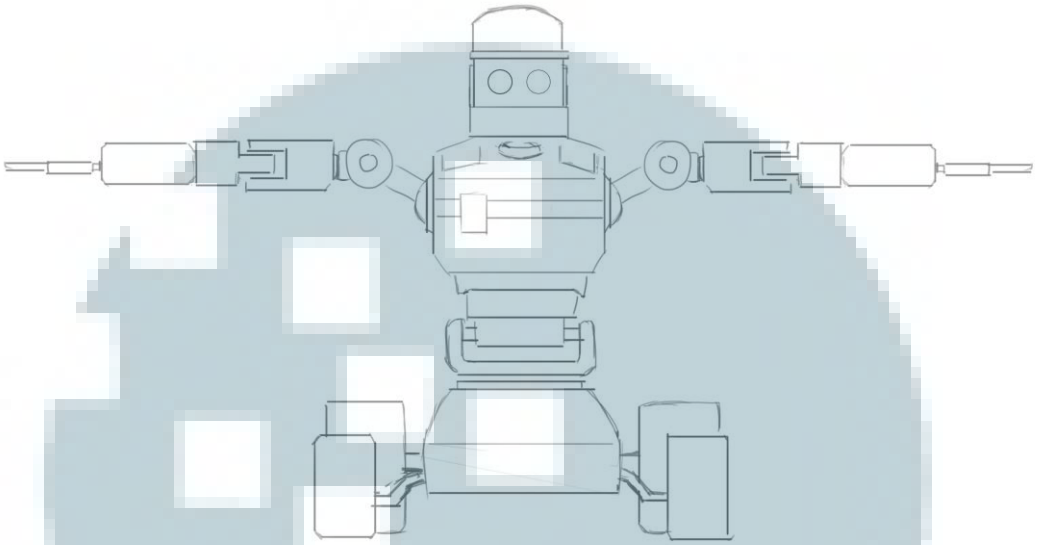
Bot merupakan sebuah robot yang dikirim oleh suatu perusahaan untuk diperkerjakan sebagai robot penanam dan penebang di suatu daerah yang dikelilingi oleh sungai.

2. Fisiologi

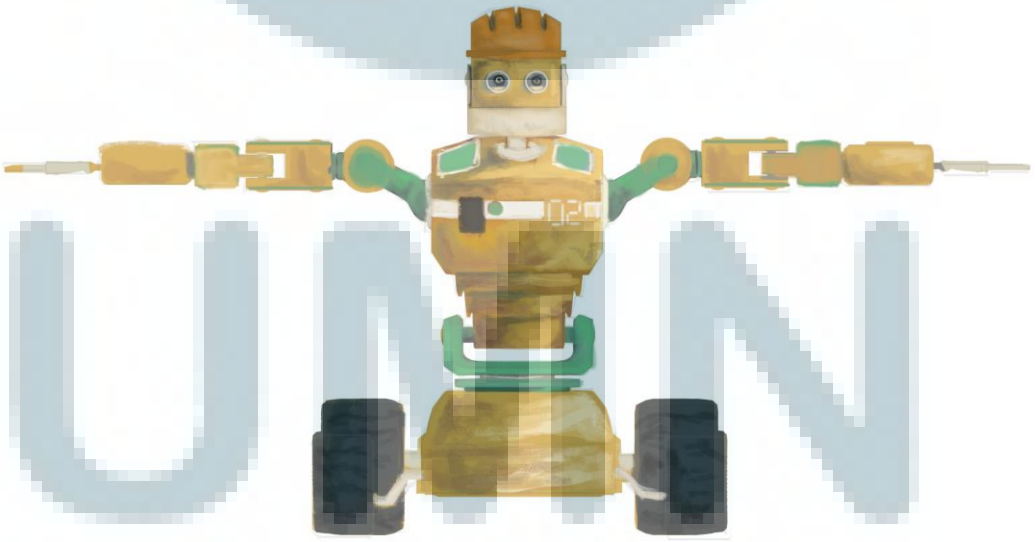
Bot memiliki warna metal coklat pada tubuhnya dan memiliki postur tubuh yang sedikit bungkuk dan besar. BOT memiliki tinggi 2 meter dengan berat tubuh diatas 150 kg, kelemahan dari BOT sendiri adalah pada sumber energi O2 yang didapatkan dari pepohonan yang ia tanam. Selain itu, penampilan BOT cukup kotor karena setiap harinya ia tak lepas dari aktivitas menanam, menyiram, dan menebang pepohonan.

3. Psikologi

Bot memiliki karakter yang rajin, mudah gembira pada hal- hal sederhana, mudah panik, dan memiliki rasa penasaran yang tinggi. Selain itu, BOT sering menghibur dirinya sendiri dengan bergumam atau mengamati tanaman, karena ia tak pernah bersosialisasi dengan orang atau sesama robot.



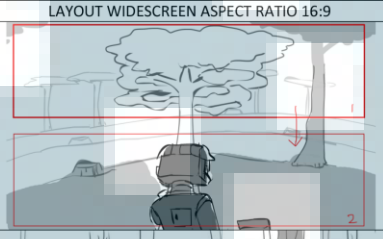
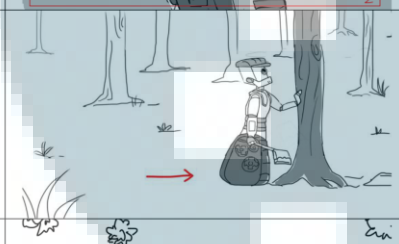
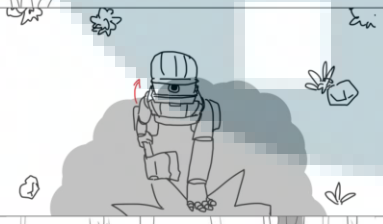
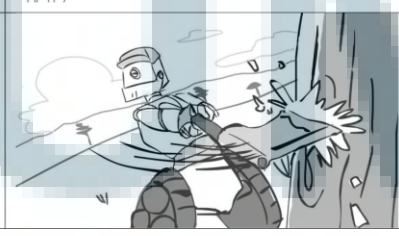
Gambar 2.1.41. Konsep 2D Karakter BOT dalam bentuk T-*Pose*.

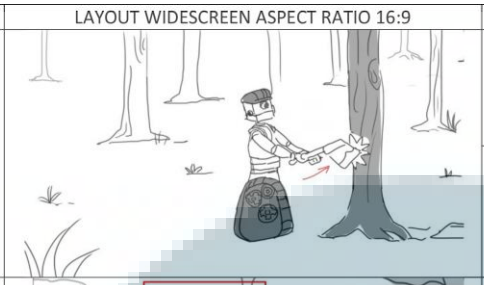
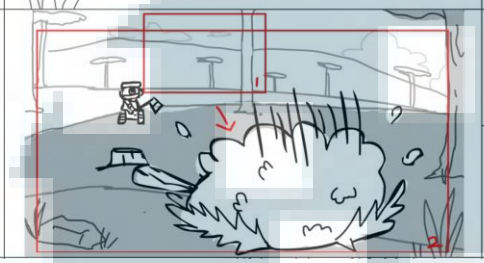


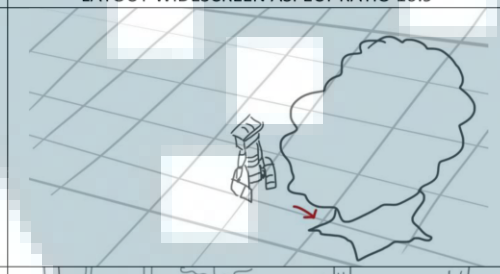
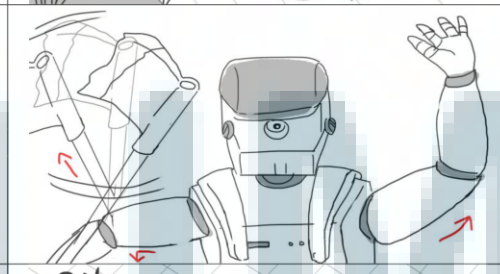
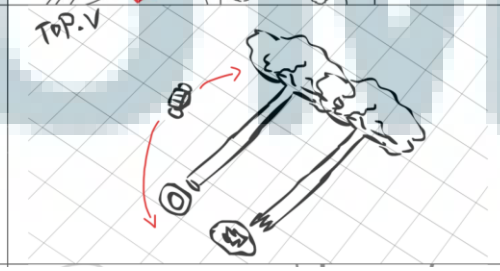
Gambar 2.1.41. Konsep 2D Karakter BOT sesudah diberi warna.

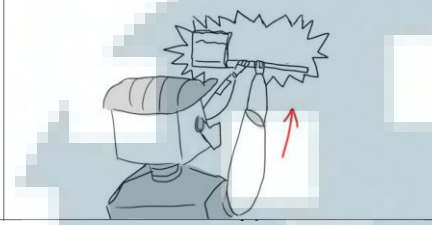
3.1.5. Storyboard

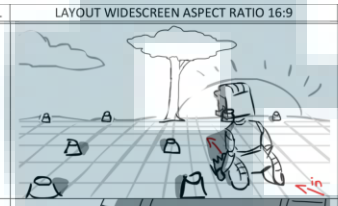
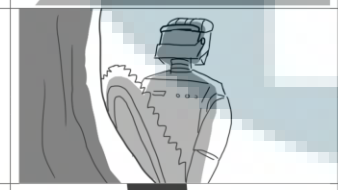
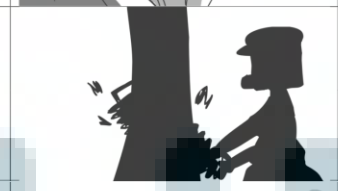
Dalam proses pembuatan *Storyboard* film ‘’BO.T’’ yang dibuat oleh Nita Komala, terdiri dari 5 *scene* dalam 74 *shot.* Penulis akan membahas 22 *shot* dalam *storyboard* yang dipilih karena adegan tersebut menunjukkan perbandingan dan perbedaan personaliti sang karakter. Berikut untuk lebih jelasnya, penulis lampirkan panel *shot* yang penulis bahas.

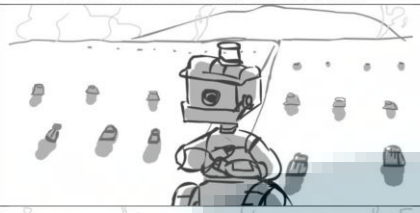
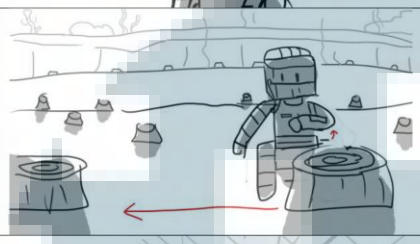
PANEL	LAYOUT WIDESCREEN ASPECT RATIO 16:9	ACTION SHOT NOTES	TIME
11		Action : Robot mendekati 1 pohon	4
		EXT DAY LWS tilt top>down Cam. dari belakang	SCENE 1
12a		Action : Robot melihat dan menyentuh pohon	5
		EXT DAY LS	1
13		Action: Robot melihat dan menyentuh pohon	1
		EXT DAY LS, high angle	SCENE 1
12b		Action : Robot mengangkat kapak	6
		EXT DAY LS	1
14		Action : Robot menutup matanya	5
		EXT DAY CU, low angle	SCENE 1

PANEL	LAYOUT WIDESCREEN ASPECT RATIO 16:9	ACTION SHOT NOTES	TIME
12c		Action: Robot memotong pohon	5
		EXT DAY LS	1
15		Action : Robot menebang pohon dan jatuh	3
		EXT DAY LWS, low angle, cam follow tree	1

PANEL	LAYOUT WIDESCREEN ASPECT RATIO 16:9	ACTION SHOT NOTES	TIME
24		Action : Pohon jatuh (1)	3
		EXT DAY LWS, high angle	SCENE 2
25		Action : Pohon jatuh (1&2)	3
		EXT DAY LWS Cam. following tree fall	SCENE 2
26		Action : Robot kaget dan menjatuhkan kapak	6
		EXT DAY MS, high angle	SCENE 2
27		Action : Robot bingung, memutari pohon yang jatuh	5
		EXT DAY LWS, bird eye view	SCENE 2

PANEL	LAYOUT WIDESCREEN ASPECT RATIO 16:9	ACTION SHOT NOTES	TIME
36		Action : -Robot memotong kayu dengan kapak - Robot melihar kapaknya heran	14
		EXT DAY MS, batang kayu FG	SCENE 3
37		Action : Robot mengangkat kapak dengan senangnya	3
		EXT DAY MS, low angle Cam. dari belakang	SCENE 3

PANEL	LAYOUT WIDESCREEN ASPECT RATIO 16:9	ACTION SHOT NOTES	TIME
47		Action : -Robot masuk frame mendekati pohon terakhir -Sungai kering	4
		EXT NOON LWS out of camera	SCENE 5
48		Action : -Robot menggilas tunas -Robot out frame	3
		EXT NOON MS, low angle Out of camera	SCENE 5
49		Action : Robot mengangkat perlahan gergaji	4
		EXT NOON MS, low angle	SCENE 5
50		Action : Robot memotong pohon dengan cepat	2
		EXT NOON MS, eye angle	SCENE 5
51		Action : Pohon perlahan jatuh kedepan camera	6
		EXT NOON -LWS, high to low -Cam. following tree fall	SCENE 5
52		Action : Robot meninggalkan kaki pohon	2
		EXT NOON CU, high angle	SCENE 5

PANEL	LAYOUT WIDESCREEN ASPECT RATIO 16:9	ACTION SHOT NOTES	TIME
56		Action : Robot memukul tangannya	4
		EXT NOON MS	SCENE 5
57		Action : -Robot mendekati kaki kayu -Mendekatkan tangannya ke kaki kayu	3
		EXT NOON LS	SCENE 5
58		Action : Robot menggaruk kepala bingung	5
		EXT NOON MS, low angle	SCENE 5

3.2. Metode Penelitian

Dalam mengerjakan karya Tugas Akhir berjudul ‘’BOT’’, penulis melakukan beberapa metode penelitian yaitu metode observasi dan eksperimen. Pada metode observasi, penulis melakukan pengamatan dan penganalisaan dari film- film yang sudah ada dan video yang berasal dari internet. Pada metode eksperimen, penulis melakukan adegan akting di depan kamera sebagai video referensi.

3.2.1. Metode Observasi

Pada metode observasi, penulis melakukan pengamatan terhadap video dari internet dan film- film yang sudah ada, baik film panjang dan film pendek. Pemilihan video yang dilakukan oleh penulis berdasarkan kejadian atau adegan

dalam video, selain itu penulis mengamati pergerakan, bahasa tubuh, dan prinsip animasi yang digunakan.

3.2.2. Metode Eksperimen

Pada metode eksperimen, penulis melakukan pembuatan video referensi dengan melakukan akting dari adegan yang sesuai dengan *storyboard*. Akting yang dilakukan penulis masih dalam gerakan sebagai manusia, tujuannya untuk mendapatkan detil dan urutan gerakan seperti yang terdapat pada *storyboard.*

3.3. *Breakdown* Gerakan yang akan dibahas

Tahapan kerja penulis dalam membuat gerakan yang akan dibahas oleh penulis pada beberapa *scene*, alasan penulis memilih kelima adegan tersebut karena adegan- adegan ini merupakan kejadian dimana karakter BOT mengalami perubahan dari baik menjadi jahat. Lebih jelasnya, kelima adegan akan diuraikan sebagai berikut :

1. *Scene* 1 merupakan adegan BOT berjalan mendekati pohon secara perlahan sebelum menebangnya dengan kapak dengan gerakan ragu- ragu pada tahap awal.
2. *Scene* 2 merupakan adegan BOT yang mencoba menebang pohon dengan kapak baru lalu menjadi tertarik dan antusias untuk menebang kembali.
3. *Scene* 3 merupakan adegan BOT yang berjalan mendekati pohon terakhir dengan gerakan kasar sambil melindas tunas pohon sebelum menebang pohon terakhir penuh keyakinan dengan menggunakan gergaji mesin.

4. *Scene* 5 merupakan adegan BOT panik dan bingung akibat ketidaksengajaan menjatuhkan pohon lain dari yang ia tebang.

5. *Scene* 5 merupakan adegan BOT panik karena kehabisan energi O2.

3.3.1. *Breakdown* Adegan *Scene* 1

Pembahasan dalam adegan *scene* 1 membahas tentang BOT yang hendak menebang pohon yang ia tanam dan telah bertumbuh besar. BOT terlihat mendekati pohon tersebut dan memegangnya lembut sebelum melihat pada kapaknya dan memutuskan untuk menebang pohon tersebut, namun tidak mengenai pohon. Kemudian, BOT akhirnya menebang hingga pohon tersebut tumbang.

Berikut ini adalah *shot list* yang menjelaskan pergerakan dari *scene* 1 :

Tabel 3.3.1. *Shot list* dari adegan yang dibahas dalam *scene* 1

Shot	*Action*	Kamera	*Time*
10	Robot mendekati 1 pohon	LWS, *tilt top>down*, kamera dari belakang	4''
11	Robot melihat dan menyentuh pohon	MS	5''
12	Robot melihat dan menyentuh pohon	MS, bird eye	2"
13	Robot menebang pohon namun belum mengenai pohon	MS, eye angle	3"
13	Robot menutup matanya	CU	1"
14	Robot menebang pohon dan jatuh	LWS, low angle, cam follow tree	3"

3.3.2. *Breakdown* Adegan *Scene* 2

Pembahasan dalam adegan *scene* 2 membahas tentang BOT yang sedang menebang pohon, namun tanpa sengaja pohon yang ia tebang menjatuhkan pohon besar lainnya didekat pohon tumbang tersebut. BOT terlihat panik dan bingung hingga kapak dalam genggamannya terlempar ke atas. Lalu BOT dengan segera menghampiri kedua pohon tumbang tersebut.

Berikut ini adalah *shot list* yang menjelaskan pergerakan dari *scene* 2 :

Tabel 3.3.2. *Shot list* dari adegan yang dibahas dalam *scene* 2

Shot	*Action*	Kamera	*Time*
2	Kapak memotong kayu	CU	1”
3	Pohon jatuh (1)	LWS, high angle	2”
4	Pohon jatuh (1&2)	LWS, cam following tree	3”
5	Robot kaget dan menjatuhkan kapak	MS, high angle	3”
6	Robot bingung, memutari pohon yang jatuh	LWS, bird eye view	5”

3.3.3. *Breakdown* Adegan *Scene* 3

Pembahasan dalam adegan *scene* 3 adalah ketika BOT memegang kapak baru dan menatapnya heran, lalu memberanikan diri mencoba kapak tersebut untuk menebang pohon. BOT lalu menjadi kagum dan senang akan kapak tersebut karena dapat menumbangkan pohon hanya dengan 2 kali ayunan.

Berikut ini adalah *shot list* yang menjelaskan pergerakan dari *scene* 3 :

Tabel 3.3.3. *Shot list* dari adegan yang dibahas dalam *scene* 3

Shot	*Action*	Kamera	*Time*
2	Robot memotong kayu dengan kapak	MS, batang kayu FG	2”
2	Robot melihat kapaknya heran	MS, batang kayu FG	3”
3	Robot mengangkat kapak dengan senangnya	MS, low angle, cam dari belakang	2”

3.3.4. *Breakdown* Adegan *Scene* 5

Pembahasan dalam adegan *scene* 5 merupakan klimaks dimana BOT sudah berubah menjadi jahat dan tidak perduli akan tanaman, selain mendapatkan bonus. BOT kemudian menghampiri sisa satu pohon terakhir dalam area tersebut dan tanpa berpikir panjang, langsung menebang pohon terakhir dengan menggunakan mesin gergaji.

Berikut ini adalah *shot list* yang menjelaskan pergerakan dari *scene* 5 :

Tabel 3.3.4. *Shot list* dari adegan yang dibahas dalam *scene* 5

Shot	*Action*	Kamera	*Time*
1	Robot masuk frame mendekati pohon terakhir	LwS, out of camera	3”
1	sungai kering	LwS, out of camera	1”
2	Robot menggilas tunas	MS, low angle	2”
	Robot out frame	MS, out of camera	1”
3	Robot mengangkat perlahan gergaji	MS, low angle	4”
4	Robot memotong pohon dengan cepat	MS, eye angle	2”

5	Pohon perlahan jatuh kedepan camera	LWS, high to low a, cam following tree	6”
6	Robot meninggalkan kaki pohon	CU, high angle	2”

3.3.5. *Breakdown* Adegan *Scene* 5

Pembahasan dalam adegan *scene* 5 membahas tentang BOT yang panik karena tabung energi O2 pada tubuhnya tidak terisi dan tidak dapat ditemukan di area tersebut. BOT yang panik kemudian

Berikut ini adalah *shot list* yang menjelaskan pergerakan dari *scene* 5 :

Tabel 3.3.5. *Shot list* dari adegan yang dibahas dalam *scene* 5

Shot	*Action*	Kamera	*Time*
10	Robot memukul tangannya	MS	4”
11	Robot mendekati kaki kayu	LS	2”
11	Mendekatkan tangannya ke kaki kayu	LS	1”
12	Robot menggaruk kepala bingung	MS, low angle	5”

3.4. Studi Referensi

Pada tahap hasil observasi, penulis membagi hasil pengamatan berupa tabel untuk setiap adegan, yaitu sebagai berikut :

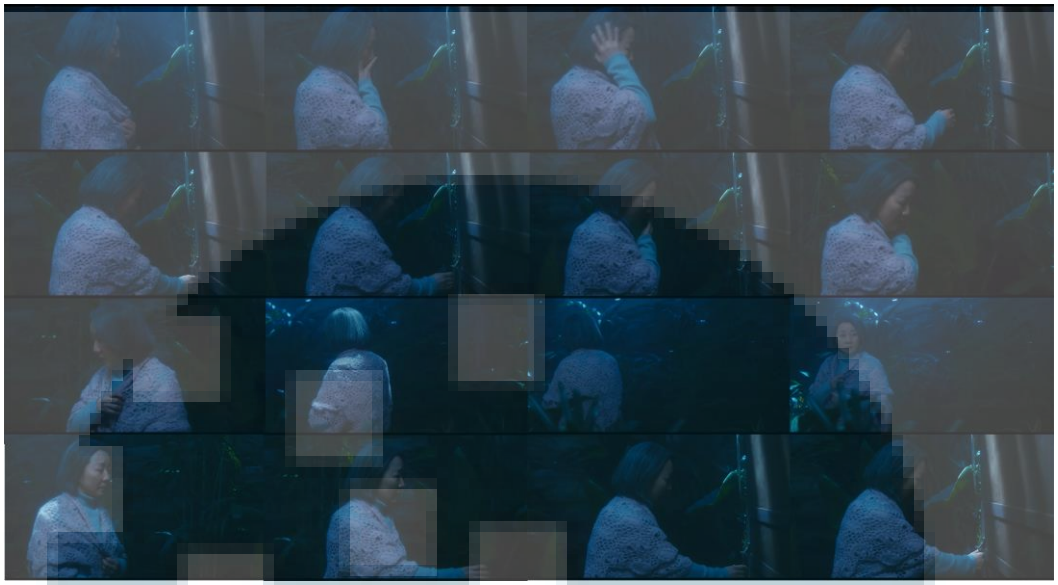
1. Adegan BOT berjalan mendekati pohon secara perlahan sebelum menebangnya dengan kapak dengan gerakan ragu- ragu pada detik- detik awal.

Gambar 3.41. *Screenshot* pada salah satu adegan dalam Train To Busan.
(Train To Busan, 2016)

Penulis mengambil referensi gerakan dalam salah satu *scene* dari film *live action* berjudul Train To Busan, *scene* ini menceritakan tentang karakter pria yang memasuki gerbong kereta selanjutnya dan menemukan teman- temannya sudah terinfeksi menjadi *zombie*. Karakter tersebut yang ragu- ragu untuk memukul semua temannya yang sudah berubah, terlihat karakter tersebut yang tengah memegang tongkat *baseball*, genggamannya semakin menguat dan mendekat pada tubuhnya. Selain itu, bahu yang menegang dan sedikit menaik dari gerakan sebelumnya, nafas yang memburu, dan tubuh yang gemetar. Dalam adegan ini, penulis hanya melakukan studi referensi terhadap gerakan ragu- ragu sang karakter.

Gambar 3.42. *Screenshot* pada salah satu adegan dalam Supernatural.
(Supernatural, 2015)

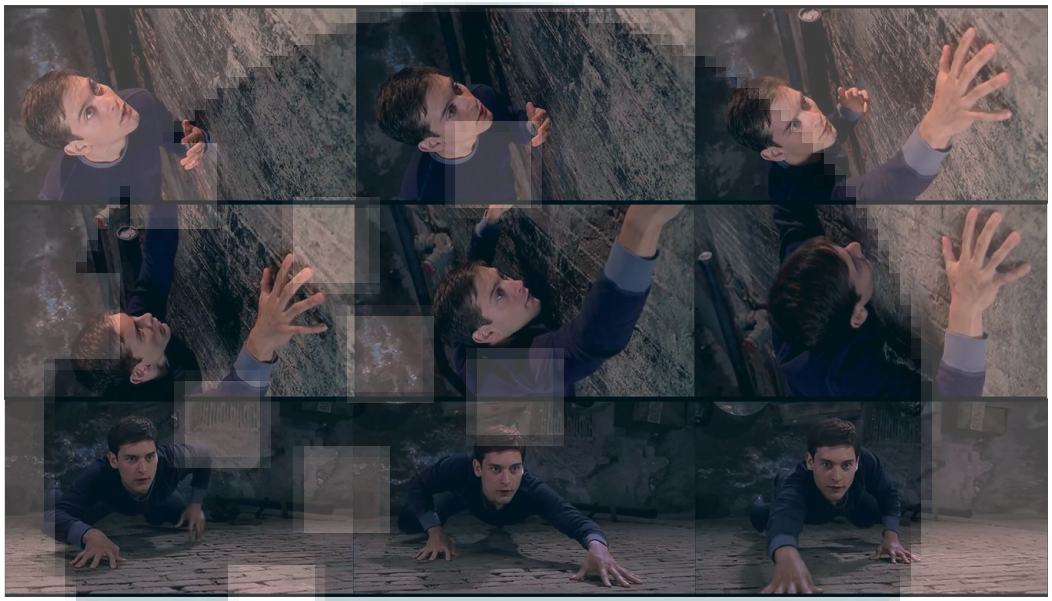
Penulis juga mengambil referensi gerakan dari salah satu *scene* film *live action* berjudul Supernatural, dimana dalam *scene* tersebut terdapat adegan pemeran utama yang awalnya ragu untuk menbunuh seorang pria, namun diakhiri dengan sang pemeran utama yang terlihat menarik nafas untuk mengumpulkan kekuatan, genggaman jemari pada pisau yang menguat, dan sang tokoh utama yang terdiam beberapa saat sebelum ia akhirnya melakukan aksi utamanya. Pada adegan ini, penulis melakukan studi referensi gerakan saat sang tokoh utama melakukan gerakan inti, ketika ia hendak membunuh pria tua tersebut.



Gambar 3.43. *Screenshot* pada salah satu adegan dalam Werewolf Boy. (Werewolf Boy, 2012)

Studi referensi kembali dilanjutkan pada salah satu *scene* yang juga merupakan *live action,* dimana dalam adegan tersebut terlihat seorang wanita paruh baya yang ragu- ragu untuk membuka pintu. Pada gerakan ini, terlihat wanita paruh baya tersebut gerakan langkah kaki yang melambat, berhenti dengan kedua kaki sejajar, merapihkan rambutnya ke belakang, terlihat gugup, tangan gemetar, genggaman pada syal yang menguat, sering sesekali terdiam, adanya beberapa jeda pada setiap gerakan, dan gerakan diakhiri dengan sang wanita yang tidak membuka pintu, berbalik badan hendak pergi namun kemudian memutuskan untuk membuka pintu. Gerakan yang dijadikan referensi dalam adegan ini adalah saat sang wanita yang ragu- ragu hingga akhirnya membuka pintu dan masuk.

2. Adegan BOT yang mencoba menebang pohon dengan kapak baru lalu menjadi tertarik dan antusias untuk menebang kembali.



Gambar 3.44. *Screenshot* pada salah satu adegan dalam Spiderman.
(Spiderman, 2002)

Scene dalam film *live action* berjudul Spiderman yang penulis jadikan studi referensi adalah gerakan dimana ketika Parker, sang Spiderman baru mendapatkan kekuatannya. Terlihat Parker pada awalnya mendongak keatas dan diam sesaat, sebelum akhirnya ia dengan ragu- ragu mencoba dan pada gambar keenam, terlihat gerakan Parker yang sudah tidak ragu- ragu kembali, ditunjukkan dengan gerakan memanjat yang semakin cepat dan tidak perlahan.

Gambar 3.45. *Screenshot* pada salah satu adegan dalam Bruce Almighty. (Bruce Almighty, 2003)

Selanjutnya adalah pada adegan dimana ketika Bruce yang baru saja mendapat kekuatannya, penulis menemukan kemiripan gerakan dengan adegan sebelumnya, dimana Bruce juga terlihat memperlambat langkah kakinya dan terus memandang kedua tangannya. Lalu dadanya semakin membusung dan gerakan langkah kaki yang dipercepat, namun tetap santai.

3. Adegan BOT yang berjalan mendekati pohon terakhir dengan gerakan kasar sambil melindas tunas pohon sebelum menebang pohon terakhir penuh keyakinan dengan menggunakan gergaji mesin.

Gambar 3.46. *Screenshot* pada salah satu adegan dalam Brick.
(Brick, 2006)

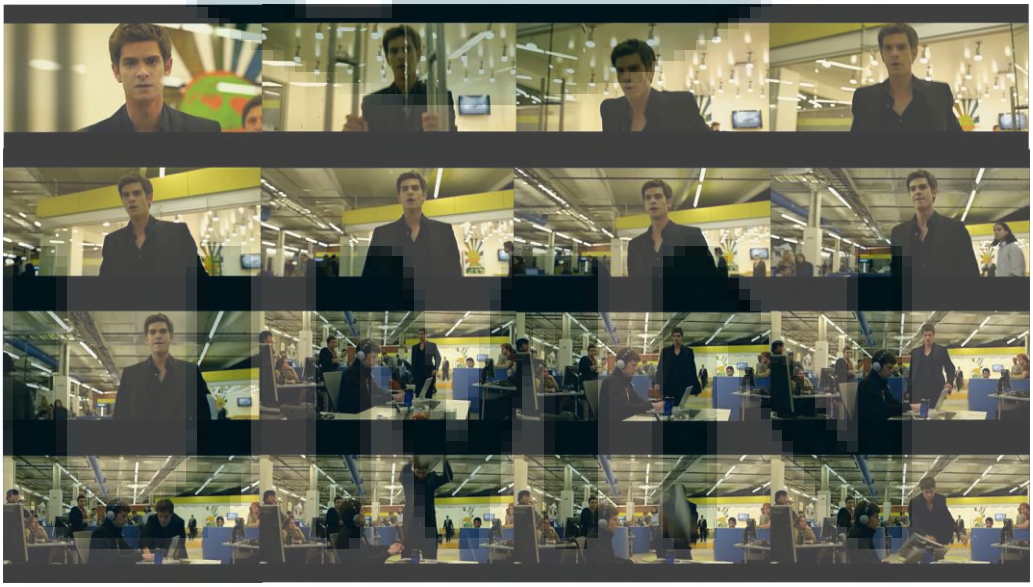
Dalam salah satu *scene* dalam film *live action* berjudul Brick, terlihat ada adegan dimana seorang pria berbaju hitam yang berjalan dengan cepat dan terburu- buru untuk menghampiri target pria tersebut. Dari gerakan diatas, dapat dilihat dagu pria sedikit mendongak, bahu yang maju- mundur dan menegang, serta langkah kaki yang cepat dan percaya diri. Penulis mengambil referensi dari film ini adalah ketika BOT yang sedang menghampiri pohon terakhir secara cepat.

Gambar 3.47. *Screenshot* pada salah satu adegan dalam REC 3.
(REC 3: Genesis, 2012)

Scene dalam film *live action* berjudul REC 3 yang penulis jadikan studi referensi adalah gerakan dimana ketika sang wanita menggunakan gergaji mesin untuk membunuh para *zombie.* Dalam adegan ini, antisipasi serta penggunaan *timing* yang cepat sangat terlihat, bahu yang bergerak naik dan turun, serta gerakan yang cepat.

Gambar 3.48. *Screenshot* pada salah satu adegan dalam Evil Dead.
(Evil Dead, 2013)

Adegan selanjutnya adalah pada adegan dimana ketika seorang wanita yang menggunakan gergaji mesin untuk membunuh lawannya, penulis menemukan kemiripan gerakan dengan adegan sebelumnya, dimana antisipasi dan *timing* cepat yang dilakukan sang wanita sebelum melakukan gerakan inti.



Gambar 3.49. *Screenshot* pada salah satu adegan dalam The Social Network.
(The Social Network, 2010)

Dari adegan pada salah satu *scene* film *live action* diatas yang menunjukkan pria yang keluar dari ruangan dengan gaya jalan yang cepat dan terburu- buru, terlihat dari bagian tuhuh keatas yang sedikit condong ke depan, bahu yang menegang dan bergerak kedepan serta ke belakang. Referensi gerakan yang penulis ambil dari adegan diatas adalah gerakan yang berjalan cepat dan ketika pria tersebut sampai ke tujuan, ia langsung mengambil laptop dan membantingnya.

4. Adegan BOT panik dan bingung akibat ketidaksengajaan menjatuhkan pohon lain dari yang ia tebang.

Gambar 3.410. *Screenshot* pada salah satu adegan tidak sengaja menghancurkan LCD.
(https://www.youtube.com/watch?v=WvXQqduu1fI)

Dalam adegan ini, penulis mengambil referensi gerakan dari video yang diunggah ke youtube. Adegan tersebut memperlihatkan tentang seorang pemuda yang tengah berada di dekat layar LCD besar dan tak sengaja, pemuda tersebut menjatuhkan layar LCD besar. Diakhir video, terlihat sang pemuda yang panik menengok kea rah kanan dan kiri, sebelum meletakkan kedua tangan di atas

kepala dengan waktu yang cukup lama. Gerakan yang diambil dari studi referensi ini adalah gerakan dimana ketika pemuda tersebut meletakkan kedua tangan diatas kepala dan menengok ke arah kanan dan kiri.

Gambar 3.411. *Screenshot* pada salah satu adegan tidak sengaja menendang laptop.
(https://www.youtube.com/watch?v=5tSD5lya_F0)

Penulis juga melakukan studi referensi lebih lanjut terhadapa referensi gerakan tidak sengaja ketika melakukan sesuatu. Dari gambar diatas, anak laki-laki yang berniat melakukan *dance* di depan kamera yang dipasang, namun ia tanpa sengaja menendang laptop di dekatnya hingga patah. Sang anak laki- laki tersebut langsung menghentikan *dance*nya dan terdiam sesaat sebelum menghampiri laptop yang patah tersebut. Gerakan yang dijadikan referensi adalah

ketika ia yang terdiam dan secara perlahan menghampiri objek yang tak sengaja ia rusak. *Posture* tubuhnya megalami perubahan menjadi cenderung membungkuk dan bahunya yang menurun.

5. Adegan Bot panik karena kehabisan energi O2.

Gambar 3.412. *Screenshot* pada salah satu adegan panik saat terjebak.
(Final Destination, 2009)

Studi referensi dilakukan pada adegan diatas yang merupakan salah satu *scene* dalam adegan *live action*, gerakan yang dijadikan referensi penulis adalah adegan dimana ketika seorang wanita yang terjebak dan panik di dalam sebuah mesin *car wash.* Wanita tersebut terlihat berusaha mencari- cari jalan keluar untuk menyelamatkan diri dengan melihat ke arah sekeliling dan memukul- mukul benda yang ada di sekitarnya untuk menyelamatkan dirinya.

Gambar 3.413. *Screenshot* pada salah satu adegan panik hendak meninggal. (Final Destination, 2000)

Gerakan referensi yang diambil dari *scene* film *live action* diatas adalah gerakan dimana saat saat sang wanita yang panik akan meninggal, gerakannya terlihat gemetar dan juga mencari atau melihat ke arah sekeliling untuk mendapatkan bantuan. Pada kedua adegan diatas, penulis menemukan kesamaan antara adegan pertama dan adegan kedua, dimana karakter yang panik akan melihat sekeliling mencari bantuan.

3.4.1. Studi Referensi Gerakan Robot

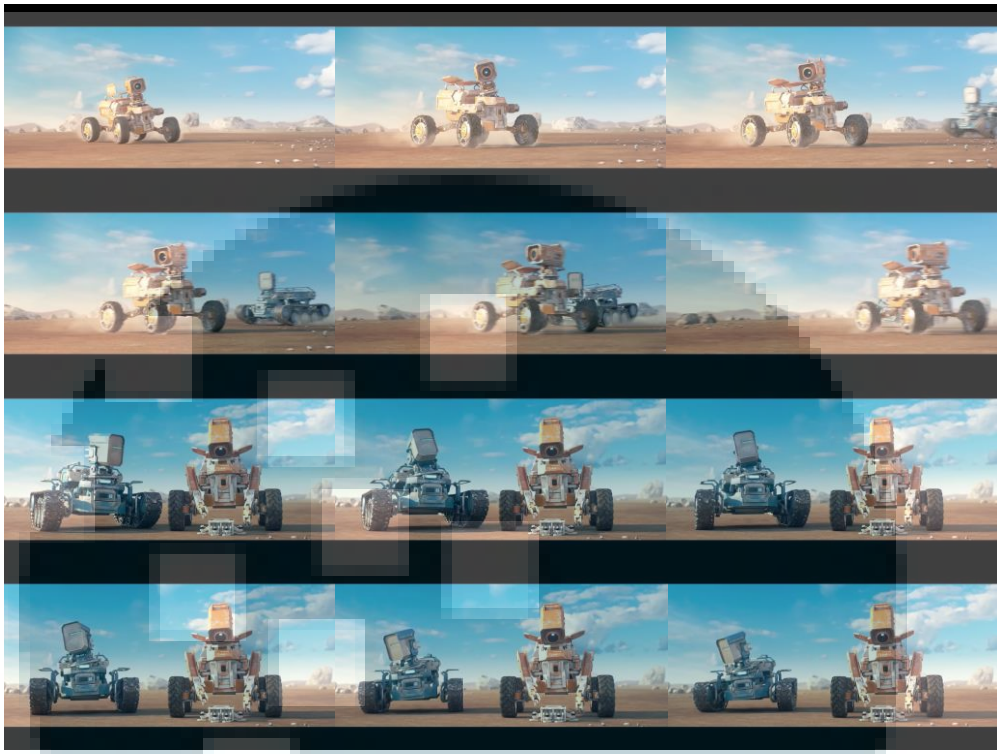
Pada studi referensi gerakan robot, penulis memilih referensi dari film animasi 3D The Last Bastion (2016) dan Planet Unknown (2016). Pada gerakan robot asli, penulis menggunakan referensi Robot NAO. Alasan penulis menjadikan kedua film animasi tersebut sebagai referensi gerakan robotik karena adanya kemiripan antara karakter BOT dengan karakter Bastion dan Robot 4 *wheeled* dari Planet Unknown, serta memiliki kesamaan bahwa robot tersebut diciptakan untuk menjalankan suatu pekerjaan.

Gerakan dari kedua robot tersebut sebagai referensi penulis adalah dari penggunaan prinsip animasi yang diterapkan pada karakter serta gerakan dan reaksi kedua karakter robot. Selain itu, untuk gerakan robot asli, penulis memilih robot NAO sebagai bahan referensi karena robot NAO merupakan salah satu robot pekerja di dalam rumah, yang tugasnya adalah untuk membantu dan menghibur orang- orang. Selain itu, mengingat dari tahun BOT yang tidak terlalu jauh dari tahun sekarang.

Dari hasil pengamatan penulis, pada karakter Bastion menggunakan prinsip animasi *timing, ease in- ease out, secondary action, exaggeration, squash* dan *stretch,* serta *Follow through* dan *overlapping action.* Sementara pada film Planet Unknown lebih mendominasi prinsip *Follow through* dan *overlapping action* ketika sang karakter berhenti bergerak dan penggunaan *arcs* pada kepala, namun tidak selalu dilakukan. Serta, baik pada karakter Bastion dan Planet Unknown sama- sama memiliki *goal* dan misi yang harus dikerjakan.

Gambar 3.4.11. Bastion yang sedang dalam keadaan siaga.

(The Last Bastion, 2016)



Gambar 3.4.12. Salah satu adegan dalam film Planet Unknown

(Planet Unknown, 2016)

3.5. Video Referensi

Video referensi yang dibuat oleh penulis untuk adegan- adegan tersebut akan diuraikan sebagai berikut :

3.5.1. Video Referensi *Scene* 1

Pada *scene* 1 merupakan adegan Bot berjalan mendekati pohon secara perlahan sebelum menebangnya dengan kapak dengan gerakan ragu- ragu pada detik- detik awal. Pada adegan ini, penulis yang melakukan akting sebagai BOT secara bentuk manusia. Pada tahap akting ini, penulis melakukan 3 kali akting untuk mendapatkan hasil yang lebih baik dan sesuai.

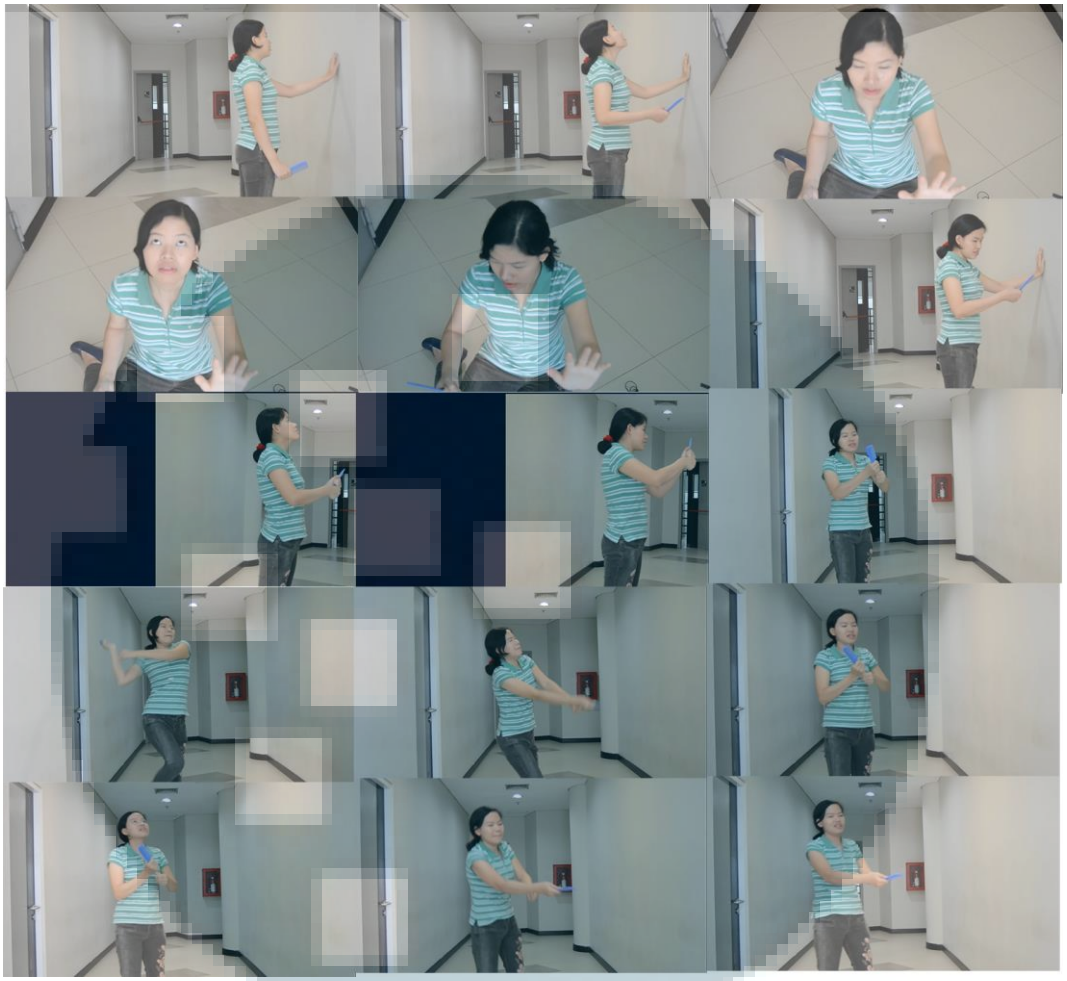
1. Pada akting pertama, penulis menyadari akting yang tidak *exaggerate* dan gerakan yang kurang menunjukkan keraguan dan mengumpulkan keyakinan saat hendak menebang pohon.

Gambar 3.5.11. Hasil akting menebang keraguan pertama

2. Pada akting kedua, penulis mencoba gerakan yang lebih *exaggerate* dan mengamati pohon yang hendak ditebang lebih lama.

Gambar 3.5.12. Hasil akting menebang keraguan kedua

3. Pada akting ketiga, penulis mengambil *angle* akting yang disesuaikan dengan *shot* dalam *storyboard* dan penulis kemudian mengambil akting ketiga sebagai referensi gerakan BOT saat menebang ragu- ragu.



Gambar 3.5.13. Hasil akting menebang keraguan ketiga

Berdasarkan ketiga hasil akting diatas, penulis kemudian mengambil hasil akting ketika sebagai video referensi gerakan BOT saat menebang ragu- ragu yang merupakan hasil analisa dari referensi film dan pengertian mengenai keraguan. Keraguan sendiri menurut Roza & Rosa (2013) adalah semacam jeda atau diam ketika akan berbicara atau melakukan sesuatu, selain itu Carol (1985) dan Rose (1997) yang dikutip dari Roza & Rosa (2013) juga menyatakan bahwa keraguan adalah tindakan diam karena sedang terjadinya proses pemilihan gerakan dan kata.

Ragu- ragu juga dapat dikatakan sebagai tindakan berpikir atau memperkirakan apa yang harus dilakukan selanjutnya.

3.5.2. Video Referensi *Scene* 2

Scene 2 merupakan adegan BOT yang panik dan bingung akibat ketidaksengajaan menjatuhkan pohon lain dari yang ia tebang. Pada tahap ini, penulis juga melakukan tiga kali akting untuk mendapatkan hasil yang sesuai.

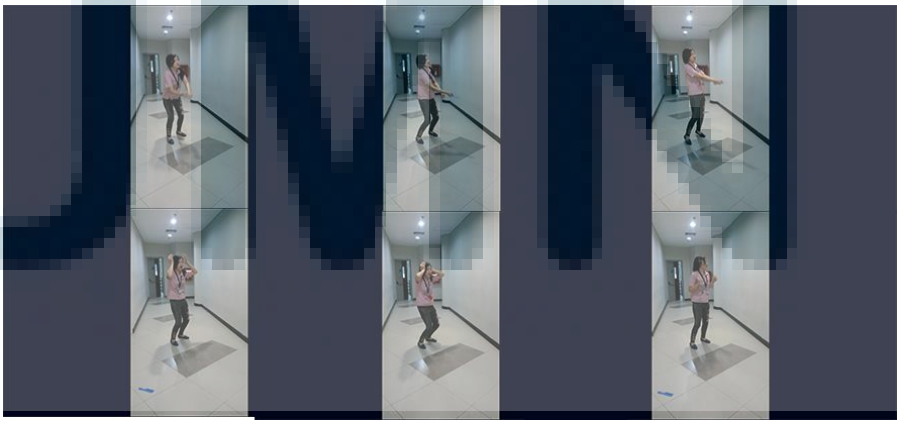
1. Pada akting pertama, penulis mencoba memasukkan unsur gerakan dari video- video referensi yang telah penulis amati, namun masih dirasa kurang, sehingga penulis kembali melakukan video akting.

Gambar 3.5.21. Hasil akting tidak sengaja menjatuhkan pohon lain pertama

2. Pada akting kedua, penulis mencoba memasukkan unsur humor dengan berakting sebagai BOT yang sedang menebang lalu panik dan melempar kapak ke atas dan ketika BOT hendak menghampiri kedua pohon yang tumbang, kapak tersebut mendarat tepat di hadapannya.

Gambar 3.5.22. Hasil akting tidak sengaja menjatuhkan pohon lain kedua

3. Pada akting ketiga, penulis menghilangkan unsur dimana kapak mendarat didepannya, namun tetap memasukkan adegan dimana kapak terlempar ke atas dari tangannya. Pada adegan ini, penulis juga melakukan akting yang sudah disesuaikan dengan panel *storyboard.*



Gambar 3.5.23. Hasil akting tidak sengaja menjatuhkan pohon lain ketiga

Berdasarkan ketiga hasil video akting diatas, penulis memilih untuk menggunakan hasil akting ketiga sebagai gerakan referensi BOT yang sedang menebang dan tidak sengaja menjatuhkan pohon lain lalu ia panik. Dimana, penulis mencoba menggabungkan hasil analisa dari film yang sudah penulis lakukan. Panik adalah hal yang berhubungan dengan rasa takut, dan diakhiri dengan adanya keinginan untuk melarikan diri dari situasi tersebut. Ketakutan akan kematian juga merupakan salah satu dari panik, berdasarkan data yang diambil dari jurnal Centre of Clinical Interventions.

3.5.3. Video Referensi *Scene* 3

Pada *scene* 2 merupakan adegan BOT yang sedang mencoba menebang pohon dengan kapak baru lalu menjadi tertarik dan menjadi antusias untuk menebang kembali. Penulis melakukan akting sebanyak 3 kali untuk mendapatkan hasil referensi gerakan yang jauh lebih sesuai dan menarik.

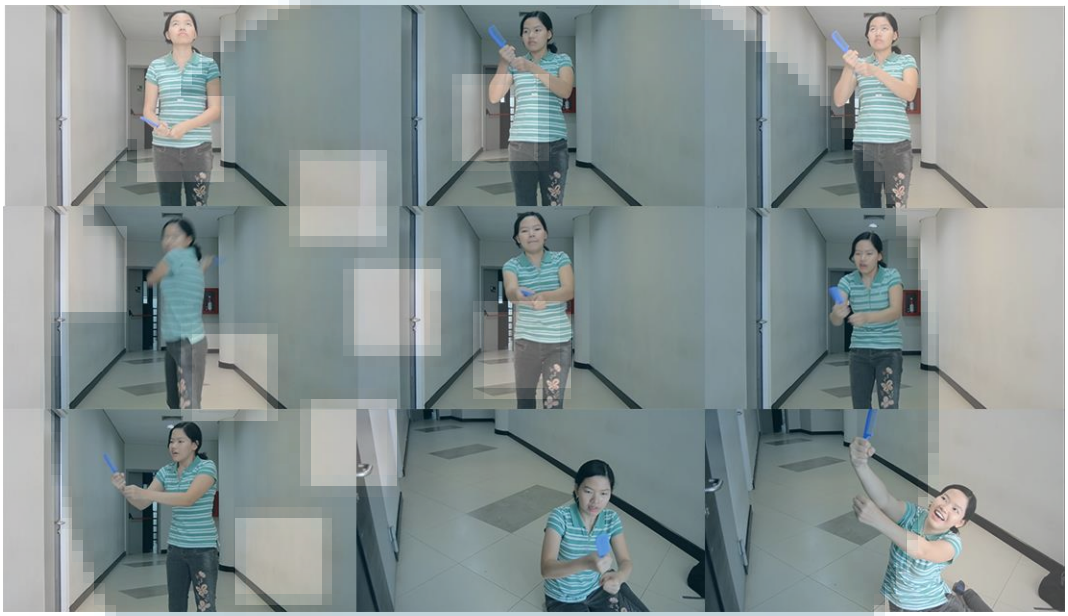
1. Pada akting pertama, terlihat akting penulis sebagai BOT yang tengah menebang dan menjadi kagum akan kapak tersebut. Namun, akting tersebut masih dirasa kurang untuk dianimasikan karena kurangnya prinsip *exaggerate* serta *squash and stretch.*

Gambar 3.5.31. Hasil akting menebang lalu kagum pertama

2. Hasil akting kedua masih menyerupai dengan hasil akting pertama namun dengan penambahan tatapan kagum yang jauh lebih lama.

Gambar 3.5.32. Hasil akting menebang lalu kagum kedua

3. Akting ketiga yang dilakukan penulis mengambil sudut yang disesuaikan dengan *storyboard* dan penambahan unsur humor ketika BOT usai menebang dan langsung memegang kapak tersebut keatas.



Gambar 3.5.33. Hasil akting menebang lalu kagum ketiga

Setelah penulis melakukan ketiga akting diatas, penulis kemudian menjadikan hasil akting ketiga sebagai referensi gerakan BOT yang menebang lalu menjadi tertarik. Menurut Harackiewicz dan Hulleman (2010) menjelaskan bahwa ketertarikan akan sesuatu memiliki pengertian serupa dengan menjadikan benda tersebut menjadi prioritas.

3.5.4. Video Referensi *Scene* 5

Adegan Bot yang berjalan mendekati pohon terakhir dengan gerakan kasar sambil melindas tunas pohon sebelum menebang pohon terakhir penuh keyakinan dengan

menggunakan gergaji mesin. Adegan ini merupakan klimaks dalam cerita dan penulis juga melakukan tiga kali akting untuk adegan ini.

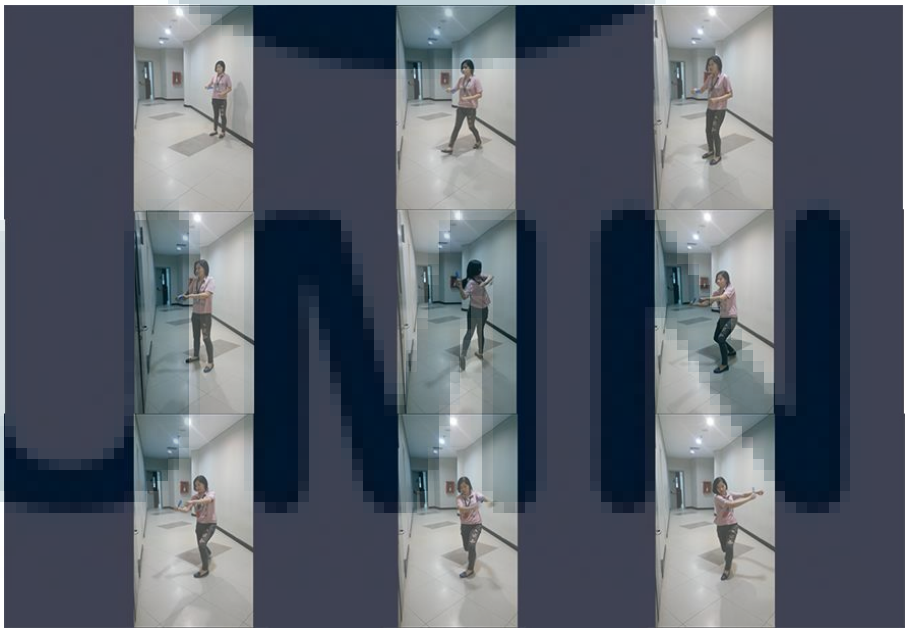
1. Pada akting pertama, penulis dengan segera langsung menghampiri pohon tersebut dan langsung menebangnya.

Gambar 3.5.41. Hasil akting menebang dengan yakin pertama

2. Pada akting kedua, penulis menambahkan prinsip *exaggerate*, *timing*, *anticipation*, dan *squash and stretch.*

Gambar 3.5.42. Hasil akting menebang dengan yakin kedua

3. Pada akting terakhir, penulis mengambil *angle* yang disesuaikan dari *storyboard*. Penulis dalam akting kali ini juga melakukan gerakan antisipasi dan terdiam sesaat saat hendak menebang agar kesan jahat dari BOT dapat dirasakan.



Gambar 3.5.43. Hasil akting menebang dengan yakin ketiga

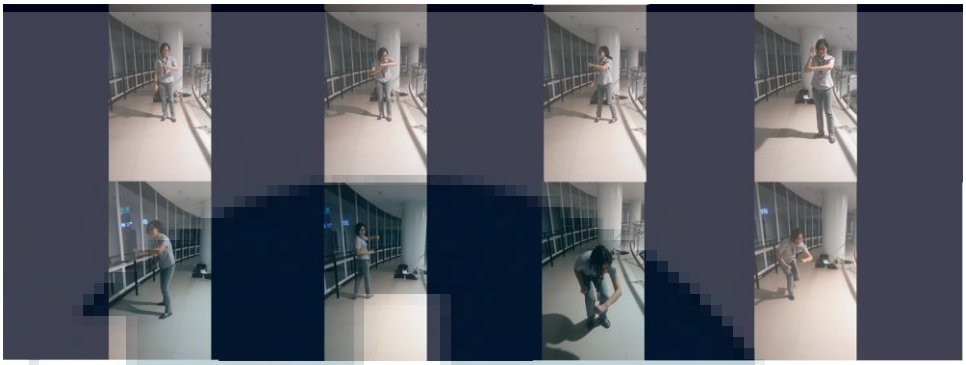
3.5.5. Video Referensi *Scene* 5

Adegan Bot yang panik karena kehabisan energy O2 dan BOT terlihat kebingungan untuk mencari sumber energinya berupa O2 pada *scene* 5..

1. Pada akting pertama, akting penulis terlihat banyak pengulangan gerakan dan selalu berada di tempat yang sama, serta pengambilan *angle* yang masih belum disesuaikan dalam *storyboard.*

Gambar 3.5.51. Hasil akting 1 panik karena kehabisan O2.

2. Penulis melakukan akting kedua dengan melakukan perpindahan, mengitari area sekitar untuk memberikan kesan tengah panik mencari sesuatu.



Gambar 3.5.52. Hasil akting 2 panik karena kehabisan O2.