

**PERANCANGAN ANIMASI PADA TOKOH ROBOTRON DALAM
FILM PENDEK *HYBRID GITU DOANG?* (2025)**



SKRIPSI PENCIPTAAN

Nellzent Ouw Yang

00000071214

**PROGRAM STUDI FILM
FAKULTAS SENI DAN DESAIN
UNIVERSITAS MULTIMEDIA NUSANTARA
TANGERANG
2025**

**PERANCANGAN ANIMASI PADA TOKOH ROBOTRON
DALAM FILM PENDEK *HYBRID GITU DOANG?* (2025)**



Diajukan sebagai salah satu syarat untuk memperoleh
gelar Sarjana Seni (S.Sn.)

Nellzent Ouw Yang

00000071214

**PROGRAM STUDI FILM
FAKULTAS SENI DAN DESAIN**

**UNIVERSITAS MULTIMEDIA NUSANTARA
TANGERANG**

2025

HALAMAN PERNYATAAN TIDAK PLAGIAT

Dengan ini saya,

Nama : Nellzent Ouw Yang

Nomor Induk Mahasiswa : 00000071214

Program studi : Film

Skripsi dengan judul : PERANCANGAN ANIMASI PADA TOKOH
ROBOTRON DALAM FILM PENDEK HYBRID
GITU DOANG? (2025)

Merupakan hasil karya saya sendiri bukan plagiat dari laporan karya tulis ilmiah yang ditulis oleh orang lain, dan semua sumber, baik yang dikutip maupun dirujuk, telah saya nyatakan dengan benar serta dicantumkan di Daftar Pustaka.

Jika di kemudian hari terbukti ditemukan kecurangan/penyimpangan, baik dalam pelaksanaan maupun dalam penulisan laporan karya tulis ilmiah, saya bersedia menerima konsekuensi dinyatakan TIDAK LULUS untuk mata kuliah yang telah saya tempuh.

Tangerang, 5 Desember 2025

*materai Rp 10.000,00



(Nellzent Ouw Yang)

HALAMAN PERNYATAAN PENGGUNAAN BANTUAN KECERDASAN ARTIFISIAL (AI)

Saya yang bertanda tangan di bawah ini:

Nama Lengkap : Nellzent Ouw Yang

NIM : 00000071214

Program Studi : Film

Judul Laporan : PERANCANGAN ANIMASI PADA TOKOH
ROBOTRON DALAM FILM PENDEK HYBRID GITU
DOANG? (2025)

Dengan ini saya menyatakan secara jujur menggunakan bantuan Kecerdasan Artifisial (AI) dalam pengerjaan Tugas/Project/~~Tugas Akhir~~* sebagai berikut (beri tanda centang yang sesuai):

- ☐ Menggunakan AI sebagaimana diizinkan untuk membantu dalam menghasilkan ide-ide utama serta teks pertama saja
- ☒ Menggunakan AI untuk menyempurnakan sintaksis (parafrase) dan tata bahasa untuk pengumpulan tugas
- ☐ Karena tidak diizinkan: Tidak menggunakan bantuan AI dengan cara apa pun dalam pembuatan tugas

Saya juga menyatakan bahwa:

- (1) Menyerahkan secara lengkap dan jujur penggunaan perangkat AI yang diperlukan dalam tugas melalui Formulir Penggunaan Perangkat Kecerdasan Artifisial (AI)
- (2) Saya mengakui bahwa saya telah menggunakan bantuan AI dalam tugas saya baik dalam bentuk kata, paraphrase, penyertaan ide atau fakta penting yang disarankan oleh AI dan saya telah menyantumkan dalam sitasi serta referensi
- (3) Terlepas dari pernyataan di atas, tugas ini sepenuhnya merupakan karya saya sendiri

Tangerang, 5 Desember 2025


(Nellzent Ouw Yang)

HALAMAN PENGESAHAN

Skripsi dengan judul
PERANCANGAN ANIMASI PADA TOKOH ROBOTRON DALAM FILM
PENDEK HYBRID GITU DOANG? (2025)

Oleh

Nama : Nellzent Ouw Yang

NIM : 00000071214

Program Studi : Film

Fakultas : Seni dan Desain

Telah diujikan pada hari Senin, 15 Desember 2025

Pukul 14.00 s.d 16.00 dan dinyatakan

LULUS

Dengan susunan penguji sebagai berikut.

Ketua Sidang

Penguji

Dominika A. P., S.Sn., M.Anim.
7140769670230403

Fachrul Fadly, S.Ked., M.Sn.
243752653130093

Pembimbing

Ahmad Arief A., S.Sn., MPDesSc.

2255770671130303

Ketua Program Studi Film

Edelin Sari Wangsa, S.Ds., M.Sn.

9744772673230322

HALAMAN PERSETUJUAN PUBLIKASI KARYA ILMIAH

Yang bertanda tangan di bawah ini:

Nama : Nellzent Ouw Yang
NIM : 00000071214
Program Studi : Film
Jenjang : S1
Judul Karya Ilmiah : PERANCANGAN ANIMASI PADA
TOKOH ROBOTRON DALAM FILM
PENDEK HYBRID GITU DOANG? (2025)

Menyatakan dengan sesungguhnya bahwa saya bersedia* (pilih salah satu):

- ☒ Saya bersedia memberikan izin sepenuhnya kepada Universitas Multimedia Nusantara untuk mempublikasikan hasil karya ilmiah saya ke dalam repositori Knowledge Center sehingga dapat diakses oleh Sivitas Akademika UMN/ Publik. Saya menyatakan bahwa karya ilmiah yang saya buat tidak mengandung data yang bersifat konfidensial.
- ☐ Saya tidak bersedia mempublikasikan hasil karya ilmiah ini ke dalam repositori Knowledge Center, dikarenakan: dalam proses pengajuan publikasi ke jurnal/ konferensi nasional/ internasional (dibuktikan dengan *letter of acceptance*) **.
- ☐ Lainnya, pilih salah satu:
 - ☐ Hanya dapat diakses secara internal Universitas Multimedia Nusantara
 - ☐ Embargo publikasi karya ilmiah dalam kurun waktu 3 tahun.

Tangerang, 5 Desember 2025



Nellzent Ouw Yang

* Pilih salah satu

** Jika tidak bisa membuktikan LoA jurnal/HKI, saya bersedia mengizinkan penuh karya ilmiah saya untuk dipublikasikan ke KC UMN dan menjadi hak institusi UMN.

KATA PENGANTAR

Puji syukur penulis panjatkan ke Tuhan Yang Maha Esa, berkat arahan serta tuntunan dan limpahan rahmat-Nya yang nyata. Penulis mampu untuk menyelesaikan skripsi ini setelah melalui berbagai proses dan tantangan. Diharapkan dengan selesainya skripsi ini, penulis bisa menerima gelar Sarjana Seni di Universitas Multimedia Nusantara program studi film dan animasi. Penulis dengan sadar betul bahwa penulisan skripsi ini tidak akan bisa diselesaikan tanpa bantuan dari berbagai pihak tertentu. Dengan ini, penulis meminta izin untuk mengucapkan terima kasih kepada:

1. Dr. Andrey Andoko, selaku Rektor Universitas Multimedia Nusantara.
2. Muhammad Cahya Mulya Daulay, S.Sn., M.Ds, selaku Dekan Fakultas Seni dan Desain Universitas Multimedia Nusantara.
3. Edelin Sari Wangsa, S.Sn, M.Ds., selaku Ketua Program Studi Film Universitas Multimedia Nusantara.
4. Ahmad Arief Adiwijaya, S.Sn., M.Ds., selaku Pembimbing yang telah memberikan bimbingan, arahan, dan motivasi sehingga terselesainya tugas akhir ini.
5. Fachrul Fadly, S.Ked., M.Sn., selaku Penguji atas masukan berharga yang memperkaya kualitas karya melalui diskusi dan evaluasi.
6. Dominika Anggraeni Purwaningsih, S.Sn., M.Anim., selaku Ketua Sidang atas arahan dalam memandu presentasi tugas akhir.
7. Keluarga saya yang telah memberikan bantuan dukungan material dan moral, sehingga penulis dapat menyelesaikan tugas akhir ini.
8. Anggota Venera Visions yang sudah bekerja sama menyelesaikan film pendek *Hybrid Gitu Doang?* (2025) sebagai tugas akhir syarat kelulusan

Tangerang, 5 Desember 2025



(Nellzent Ouw Yang)

PERANCANGAN ANIMASI PADA TOKOH ROBOTRON DALAM FILM PENDEK *HYBRID GITU DOANG?* (2025)

Nellzent Ouw Yang

ABSTRAK

Penelitian ini menganalisis penerapan 5 prinsip animasi berupa *Slow in & Slow out*, *Timing*, *Arc*, *Anticipation*, dan *Solid Drawing* pada karakter Robotron dalam film pendek *hybrid Gitu Doang?* (2025) dalam 2 shot animasi. Tujuan penelitian ini adalah mendeskripsikan penerapan kelima prinsip tersebut melalui observasi visual *frame-by-frame*. Metode yang digunakan adalah kualitatif deskriptif dengan teknik pengumpulan data observasi visual *frame per frame*. Pendekatan artistik yang digunakan ialah stilisasi visual untuk meninggalkan kesan yang ikonik pada Robotron. Hasil penelitian menunjukkan bahwa setiap prinsip diterapkan sesuai kebutuhan adegan dan karakteristik fisik Robotron sebagai *mecha aerial-type*. Prinsip animasi *Slow in & Slow out* diimplementasikan pada perubahan kecepatan tertentu. Prinsip *timing* berlaku untuk menunjukkan massa dan emosi. Prinsip *anticipation* diterapkan melalui ancang-ancang yang diperkuat dengan *anticipation break*. *Arc* menjadi detail kecil yang mendukung prinsip *Solid drawing* dalam menjaga bentuk volume tubuh Robotron untuk tetap konsisten melalui berbagai perspektif. Temuan ini menunjukkan bahwa penerapan prinsip animasi yang tepat mampu membuat kesan Robotron yang merupakan animasi 2D menjadi terkesan 3D.

Kata kunci: Animasi 2D, *Hybrid*, *Acting in Animation*

UMN
UNIVERSITAS
MULTIMEDIA
NUSANTARA

ANIMATION DESIGN FOR THE ROBOTRON CHARACTER IN THE SHORT FILM HYBRID GITU DOANG? (2025)

Nellzent Ouw Yang

ABSTRACT

This study analyzes the application of 5 animation principles, namely Slow in & Slow out, Timing, Arc, Anticipation, and Solid Drawing on the Robotron character in the hybrid short film Gitu Doang? (2025) in 2 animated shots. The purpose of this study is to describe the application of these five principles through frame-by-frame visual observation. The method used is descriptive qualitative with a frame-by-frame visual observation data collection technique. The artistic approach used is visual stylization to leave an iconic impression on Robotron. The results show that each principle is applied according to the needs of the scene and the physical characteristics of Robotron as an aerial-type mecha. The Slow in & Slow out animation principle is implemented at certain speed changes. The timing principle applies to show mass and emotion. The anticipation principle is applied through a running start reinforced by an anticipation break. Arc is a small detail that supports the Solid Drawing principle in maintaining the shape of Robotron's body volume to remain consistent through various perspectives. These findings show that the application of the right animation principles can make the impression of Robotron, which is a 2D animation, seem 3D.

Keywords: 2D Animation, Hybrid, Acting in Animation

UMN
UNIVERSITAS
MULTIMEDIA
NUSANTARA

DAFTAR ISI

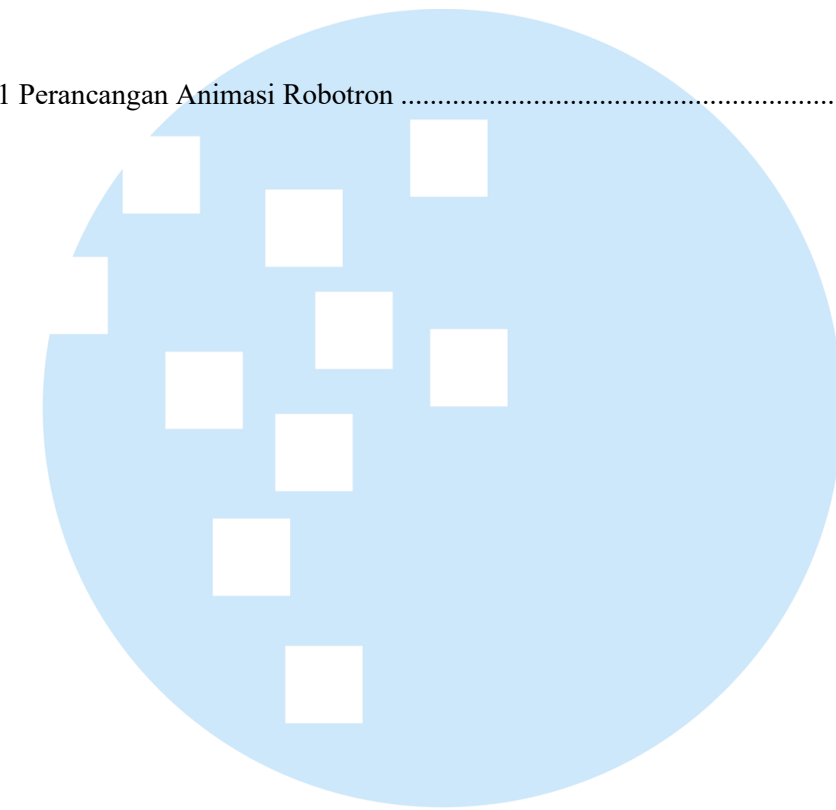
HALAMAN PERNYATAAN TIDAK PLAGIAT	ii
HALAMAN PERNYATAAN PENGGUNAAN BANTUAN	iii
HALAMAN PENGESAHAN.....	iv
HALAMAN PERSETUJUAN PUBLIKASI KARYA ILMIAH	v
KATA PENGANTAR.....	vi
ABSTRAK	vii
<i>ABSTRACT</i>	viii
DAFTAR ISI.....	ix
DAFTAR TABEL	xi
DAFTAR GAMBAR.....	xii
DAFTAR LAMPIRAN	xiii
1 LATAR BELAKANG.....	1
1.1 RUMUSAN DAN BATASAN MASALAH	1
1.2 TUJUAN PENCIPTAAN	2
2 LANDASAN PENCIPTAAN	2
2.1 <i>HYBRID</i>	2
2.1 12 PRINSIP ANIMASI	3
2.2 <i>ACTING ON ANIMATION</i>	5
3 METODE PENCIPTAAN	5
3.1 METODE DAN TEKNIK PENGUMPULAN DATA.....	5
3.2 OBJEK PENCIPTAAN	5
3.2.1 <i>GITU DOANG? (2025)</i>	5
3.2.2 TEMA UTAMA DAN ACUAN ARTISTIK	6
3.2.3 TAHAP PRODUKSI.....	10
4 HASIL DAN PEMBAHASAN.....	16
4.1 HASIL KARYA.....	16
4.2 PEMBAHASAN.....	18
4.2.1 SCENE 5 SHOT 9 MONTASE 1	18
4.2.2 <i>SCENE 5 SHOT 9 MONTASE 2</i>	22

4.2.3	<i>SCENE 5 SHOT 9 MONTASE 3</i>	25
4.2.4	<i>SCENE 5 SHOT 19</i>	27
5	SIMPULAN	30
6	DAFTAR PUSTAKA	31



DAFTAR TABEL

Tabel 4.1 Perancangan Animasi Robotron	16
--	----



UMN
UNIVERSITAS
MULTIMEDIA
NUSANTARA

DAFTAR GAMBAR

Gambar 3.1 Poster <i>Chainsaw Man The Movie: Reze Arc</i> (2025)	7
Gambar 3.2 Adegan <i>action</i> dalam <i>Chainsaw Man The Movie: Reze Arc</i> (2025)	7
Gambar 3.3 Laputian Robot - <i>Laputa: Castle in the Sky</i> (1986)	8
Gambar 3.4 Gerak organik dan persendian yang lentur pada Laputian Robot	8
Gambar 3.5 MSN-01 Psycommu Test High Mobility Type Zaku - <i>Mobile</i>	9
Gambar 3.6 Mobilitas MSN-01 Psycommu Test High Mobility Type Zaku - <i>Mobile</i>	10
Gambar 3.7 <i>Acting in animation</i> Robotron. Montase <i>Scene 5 shot 7</i>	11
Gambar 3.8 <i>Acting in animation</i> Robotron. Montase <i>Scene 5 shot 7</i>	11
Gambar 3.9 Diagram pendulum ilustrasi gerak tangan Robotron.....	12
Gambar 3.10 <i>Acting in animation</i> Robotron. Montase <i>Scene 5 shot 7</i>	13
Gambar 3.11 <i>Acting in animation</i> Robotron. <i>Scene 5 shot 19</i>	13
Gambar 3.12 Skema Perancangan Animasi Robotron.....	15
 Gambar 4.1 Robotron menanam bibit pohon. <i>Scene 5 shot 9</i>	16
Gambar 4.2 Robotron membuang sampah. <i>Scene 5 shot 9</i>	17
Gambar 4.3 Robotron menyapu. <i>Scene 5 shot 9</i>	17
Gambar 4.4 Robotron meluncur. <i>Scene 5 shot 19</i>	18
Gambar 4.5 <i>Slow in & slow out</i> aksi pertama Robotron. <i>Scene 5 shot 9</i> montase 1	18
Gambar 4.6 <i>Slow in & slow out</i> aksi kedua Robotron. <i>Scene 5 shot 9</i> montase 1	19
Gambar 4.7 <i>Slow in & slow out</i> aksi ketiga Robotron. <i>Scene 5 shot 9</i> montase 1	20
Gambar 4.8 <i>Slow in & slow out</i> aksi keempat Robotron. <i>Scene 5 shot 9</i> montase 1	20
Gambar 4.9 <i>Arc</i> Robotron. <i>Scene 5 shot 9</i> montase 1	21
Gambar 4.10 <i>Solid drawing</i> Robotron. <i>Scene 5 shot 9</i> montase 1	22
Gambar 4.11 <i>Timing</i> Robotron. <i>Scene 5 shot 9</i> montase 2	23
Gambar 4.12 <i>Arc</i> Robotron. <i>Scene 5 shot 9</i> montase 2	24
Gambar 4.13 <i>Solid drawing</i> Robotron. <i>Scene 5 shot 9</i> montase 2	24
Gambar 4.14 <i>Slow in & slow out</i> aksi Pertama Robotron. <i>Scene 5 shot 9</i> montase 3	25
Gambar 4.15 <i>Slow in & slow out</i> aksi kelima Robotron. <i>Scene 5 shot 9</i> montase 3	25
Gambar 4.16 Robotron memindai. <i>Scene 5 shot 9</i> montase 3	26
Gambar 4.17 <i>Arc</i> Robotron aksi kedua. <i>Scene 5 shot 9</i> montase 3	26
Gambar 4.18 <i>Arc</i> Robotron aksi keempat. <i>Scene 5 shot 9</i> montase 3	27
Gambar 4.19 <i>Solid drawing</i> Robotron. <i>Scene 5 shot 9</i> montase 3	27
Gambar 4.20 <i>Anticipation</i> Robotron. <i>Scene 5 shot 19</i>	28
Gambar 4.21 Contoh <i>graph editor</i> : kurva animasi untuk mengatur transisi gerak	29
Gambar 4.22 <i>Solid drawing</i> Robotron. <i>Scene 5 shot 19</i>	29

DAFTAR LAMPIRAN

Lampiran 1 Hasil Presentase Similartiry & AI Turnitin (20%)	33
Lampiran 2 Form Bimbingan & Spesialis	35
Lampiran 3 Form Perjanjian Skripsi	40
Lampiran 4 Bukti Penggunaan AI	42

