

2.3 ACTING ON ANIMATION

“Animators are basically actors” (Hooks, 2017), kalimat demikian menjadi inti dari artikel *The Importance and Challenge of Acting for Animation Students* karya Sella Putri Arby (2024). Alasan Arby menyatakan demikian karena para animator dapat membuat animasi terlihat hidup bila memahami bagaimana tubuh itu bergerak dan bagaimana emosi itu spesifik menggerakkan tubuh tertentu.

3 METODE PENCIPTAAN

3.1 METODE DAN TEKNIK PENGUMPULAN DATA

Metode penelitian yang digunakan adalah metode kualitatif deskriptif dengan teknik pengumpulan data observasi visual. Metode penelitian sengaja dipilih karena penulis akan melakukan analisis mendalam terhadap penerapan 12 prinsip animasi karya Frank Thomas dan Ollie Johnston di dalam karakter fiktif Robotron pada 2 *shot* animasi film pendek *hybrid Gitu Doang?* (2025).

Teknik pengumpulan data observasi visual dilakukan dengan menganalisis secara spesifik visual animasi dari *frame* per *frame* pada animasi. Peneliti akan mengamati segala aspek spesifik yang memuat 12 prinsip animasi pada batasan masalah pada spesifik 2 *shot* animasi pada film pendek *hybrid Gitu Doang?* (2025). Setiap *frame* yang memuat konten 12 prinsip animasi karya Frank Thomas dan Ollie Johnston akan dimuat dalam tabel observasi kemudian dianalisis pada bab pembahasan. Hasil dari tabel observasi akan digunakan untuk mengidentifikasikan sejauh mana penerapan prinsip-prinsip animasi pada 2 spesifik *shot* film pendek *hybrid Gitu Doang?* (2025)

3.2 OBJEK PENCIPTAAN

3.2.1 GITU DOANG? (2025)

Film pendek naratif hybrid menjadi medium dalam menyampaikan kisah naratif *Gitu Doang?* (2025). Film *Gitu Doang?* (2025) memiliki durasi 10 menit dengan isi spesifik menggabungkan elemen animasi 2D dengan *footage live-action*. Penggunaan animasi 2D akan diterapkan pada karakter original fiktif bernama Robotron dan Tirek. Namun, untuk beberapa *shot* dari perspektif karakter anak bernama Eric akan menggunakan *background*

2D pada babak penjelasan karakter Tirek. *Footage background* disepanjang cerita akan didominasi oleh *footage live action*. Namun pada babak penjelasan karakter Robotron oleh perspektif karakter anak bernama Dennis akan menggunakan 3D. Perbedaan perspektif dan dimensi ditekankan buat menjelaskan perbedaan imajinasi pada kedua anak. *Software* yang digunakan khusus oleh penulis dalam perancangan animasi 2D adalah software *Toonboom Harmony*

3.2.2 TEMA UTAMA DAN ACUAN ARTISTIK

Tema utama yang diangkat penulis pada karakter fiktif Robotron dalam film *hybrid Gitu Doang?* (2025) adalah tentang eksistensi dan tanggung jawab. Karakter Robotron adalah hasil dari imajinasi seorang anak 10 tahun bernama Dennis dalam rangka mengeksplor imajinasi dia bersama teman dia Eric. Karakter Robotron meskipun bukan karakter utama dalam cerita, namun Robotron diceritakan bagaimana asal usul hingga tujuan hidupnya oleh Dennis. Asal usul Robotron diceritakan sebagai robot yang eksis di masa depan di era masa depan yang kini telah tercemar dengan polusi udara dan tanah. Menyaksikan hal demikian, Robotron pun tergerak untuk menyelamatkan dunianya dari polusi dengan hal hal simpel seperti menanam pohon dan membersihkan dan membuang sampah. Pendekatan artistik yang dipilih oleh penulis buat skripsi ini ialah Stilisasi visual. Alasan pemilihan pendekatan artistik demikian karena peran penulis sebagai *Inbetween* dan *Clean-up artist* yang mengharuskan buat konsisten dalam akurasi, ritme gerak dan kesinambungan anatomi mekanik hingga karakter memiliki identitas visual animasi yang kuat meskipun tidak memiliki peran yang banyak. Animasi Robotron ini menggunakan 4 referensi animasi sebagai acuan artistiknya.

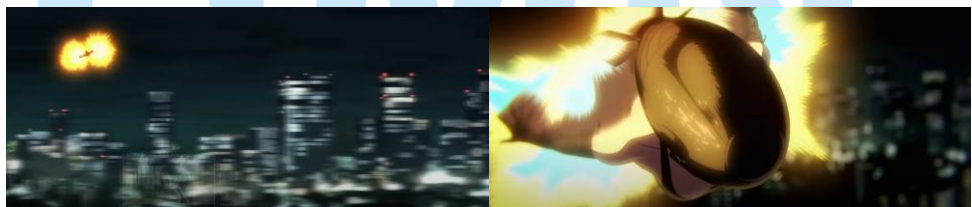
UNIVERSITAS
MULTIMEDIA
NUSANTARA

a. *Chainsaw Man-The Movie: Reze Arc* (MAPPA, 2025)



Gambar 3.1 Poster *Chainsaw Man The Movie Reze Arc* (2025)
Sumber: MAPPA (2025).

Film *Gitu Doang?* (2025) memiliki adegan aksi yang minim namun tetap menggunakan referensi buat memaksimalkan adegan. Dengan demikian, film *Chainsaw Man The Movie: Reze Arc* (2025) dipilih menjadi acuan karena film dipenuhi dengan aksi yang intens, *impact frame* dan dengan berbagai gaya sinematografi. Di dalam perancangan animasi ini, Robotron akan memiliki aksi dengan beberapa ragam sinematografi.



Gambar 3.2 Adegan *action* dalam *Chainsaw Man The Movie: Reze Arc* (2025)
Sumber: MAPPA (2025). Diambil dari trailer resmi kanal MAPPA CHANNEL Youtube
(<https://youtu.be/pv8A7eubPQQ?si=iy5YNBnHVogIbO0Q>)

Beberapa referensi yang akan diterapkan dalam animasi Robotron ialah karakter yang akan bergerak semakin cepat jika semakin mendekati kamera dibarengi dengan visual karakter yang semakin detail. Referensi lain yang digunakan adalah *timing* pertarungan yang nggak selalu cepat namun selalu diberi

anticipation setiap sebelum memberikan serangan untuk menunjukkan ancaman-ancang buat segala serangan. Hal demikian menjadi acuan artistik dalam perancangan animasi Robotron pada *scene 5 shot 19*.

b. Laputian Robot - *Laputa: Castle in the Sky* (Studio Ghibli, 1986)



Gambar 3.3 Laputian Robot - *Laputa: Castle in the Sky* (1986)
Sumber: Studio Ghibli (1986).

Karakter Laputian Robot dari *movie Laputa: Castle in the Sky* (1986) menjadi acuan artistik dalam perancangan animasi gerak Robotron. Alasan karakter dipilih jadi patokan ialah gerakannya yang organik dengan persendian lentur. Dalam berbagai momen tidak urgensi, setiap gerakan Laputian Robot memuat prinsip animasi *slow in & slow out*.

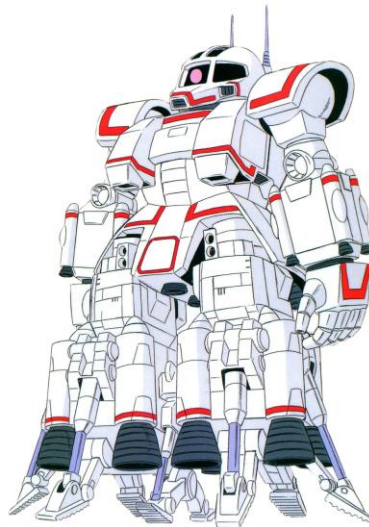


Gambar 3.4 Gerak organik dan persendian yang lentur pada Laputian Robot
Sumber: *frame film Laputa: Castle in the Sky*, Studio Ghibli (1986)

Karakter Robotron sendiri adalah murni imajinatif yang memiliki latar belakang berasal dari masa depan. Meskipun mecha, namun Robotron tidak mengadaptasi segala aspek *mechanical* seperti gerakan yang kaku. Persendian tangan Laputian Robot yang lentur menjadi patokan dalam menganimasi bagaimana Robotron beraktivitas terutama pada *shot montase scene 5 shot 19*. Dalam proses perancangan animasi, karakter Robotron memiliki fitur tambahan

dengan persendian yang lebih elastis dibanding Laputian Robot buat mendukung konteks cerita.

- c. MSN-01 Psycommu Test High Mobility Type Zaku - *Mobile Suit Gundam Thunderbolt: December Sky* (Sunrise, 2015)



Gambar 3.5 MSN-01 Psycommu Test High Mobility Type Zaku - *Mobile Suit Gundam Thunderbolt: December Sky* (2015)
Sumber: Sunrise (2015).

Robotron memiliki fisik *mecha aerial-type* atau *mecha* tanpa fisik kaki dan hanya mengandalkan *thruster* atau *booster* sebagai mobilitas. *mecha* MSN-01 Psycommu Test High Mobility Type Zaku dipilih sebagai inspirasi dalam perancangan animasi Robotron dalam hal mobilitas. Secara perbandingan, MSN-01 Psycommu Test High Mobility Type Zaku memiliki kaki namun fisik bawah didominasi oleh *booster* dan mengandalkan persendian paha dalam mengarahkan arah laju sebagai mobilitasnya. Berbeda dengan Robotron yang fisik bawahnya *full thruster* dan mengandalkan perut dalam menentukan arah laju mobilitas. Meskipun memiliki *screentime* yang singkat didalam *movie*. MSN-01 Psycommu Test High Mobility Type Zaku tetap dipilih sebagai acuan mobilitas Robotron karena mengandung prinsip animasi *arc* dan *timing* terutama saat mengubah arah laju *booster*.



Gambar 3.6 Mobilitas MSN-01 Psycommu Test High Mobility Type Zaku - *Mobile Suit Gundam Thunderbolt: December Sky* (2015)
Sumber: Sunrise (2015)

3.2.3 TAHAP PRODUKSI

Tahap produksi animasi dilakukan secara sistematis melalui tahap berbagai tahap seperti mendesain karakter hingga menciptakan asal-usul karakter. Namun, penulis hanya akan memberikan penjelasan langkah-langkah dalam produksi animasi karakter Robotron. Tahap produksi animasi dimulai dari *acting in animation* dalam tahap *pre-production*. Sesudah *acting in animation*, tahap produksi pun dimulai secara bertahap dengan *keyframe*, *inbetween* dan diakhiri dengan *clean-up*.

- a. *Acting in Animation*: Penulis mengambil peran sebagai *animation actor* dengan mulai berakting sesuai dengan posisi *angle* kamera pada *storyboard* hingga bagaimana Robotron bergerak. Meskipun Robotron bersetting di era teknologi yang lebih mutakhir. Robotron bergerak jauh lebih *smooth* dari teknologi era sekarang. Namun penulis tetap harus berakting mekanikal agar tetap membawa kesan mesin.

1) Scene 5 Shot 9 Montase 1

Pada montase pertama *scene 5 shot 9*. Ditujukan salah satu dedikasi Robotron dalam menyelamatkan dunianya dengan menanam bibit pohon. Disini penulis berakting seakan lagi menimbun tanah menuju ke pohon yang sudah tumbang dengan gerakan dan ritme yang berulang. Selama proses pengambilan gambar,

penulis dibantu oleh rekan lain memegang gulungan *mouse pad* sebagai *prop tracking marker* tumpuan pohon yang lagi ditanam penulis. Disini penulis memberikan minor detail pada akting dengan setiap setelah melakukan aksi menanam pohon. Penulis akan mengambil jeda waktu sejenak untuk berakting menganalisa keadaan tanah dan pohon yang sedang ditanami sebelum kembali melakukan aksi menanam lagi.



Gambar 3.7 Acting in animation Robotron. Montase Scene 5 shot 7. Sumber: Penulis

2) Scene 5 Shot 9 Montase 2

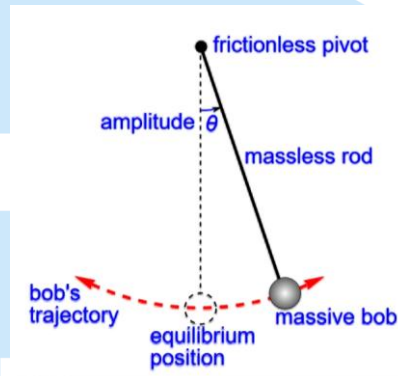
Penulis berakting sebagai Robotron yang datang untuk membuang sampah. Adegan diawali dengan datang dari *out frame* ke dalam *frame* kamera dengan badan miring ke depan sambil kaki bergerak dengan cara diseret dengan langkah yang minim namun cepat agar meminimalisir gerakan pada badan atas. Penulis juga melemaskan lengan agar menciptakan efek gerakan pendulum (Gambar 3.9) pada tangan yang bergerak ke belakang saat tubuh maju lalu berayun ke depan belakang saat tubuh berhenti bergerak seketika.



Gambar 3.8 Acting in animation Robotron. Montase Scene 5 shot 7. Sumber: Penulis

Kesan fisik Robotron yang merupakan mecha *aerial-type* diterapkan dengan memiringkan badan ke depan/*body lean* saat bergerak maju. Saat berhenti, penulis mengayunkan badannya ke depan dan belakang untuk

membuat kesan realistis karena seakan Robotron ingin menyeimbangkan badannya saat berhenti bergerak.



Gambar 3.9 Diagram pendulum ilustrasi gerak tangan Robotron.
Sumber: Chetvorno (2008)

3) *Scene 5 Shot 9* Montase 3

Montase kedua *scene 5 shot 9* berisi Robotron yang sedang menyapu membersihkan jalan dari berbagai limbah tanah. Disini penulis menggunakan gulungan *mouse pad* sebagai *prop tracking marker* sapu. *Prop tracking marker* digunakan penulis dalam mempermudah proses akting dan produksi animasi karena sudah ada penanda khusus dalam melacak gerakan. Penulis pada shot ini berakting seakan akan menyapu sambil duduk diatas *swivel chair*. Tujuan penggunaan *swivel chair* adalah kemampuannya dalam memutar 360° yang mendukung *movement* tubuh untuk sedikit berputar mengikuti gerakan berayun saat menyapu.

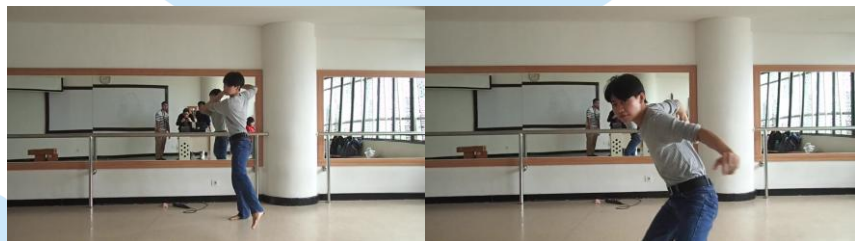
Alasan gerakan kecil pada memutar tubuh untuk mendukung aspek fisik Robotron sebagai *aerial-type* sehingga segala aksi pada fisik nya akan mempengaruhi keseimbangan dan titik tumpu tubuh utamanya. Aspek *mechanical* Robotron diterapkan penulis dengan cara melakukan gerakan sapu berulang dengan ritme dan tempo yang sama terus terusan secara berulang. Detail kecil juga dilakukan penulis dengan berakting Robotron yang selalu fokus pada tugas dengan kepala berusaha selaras mengikuti arah ayunan sapu.



Gambar 3.10 *Acting in animation Robotron. Montase Scene 5 shot 7.* Sumber: Penulis

4) *Scene 5 Shot 19*

Pada adegan klimaks *scene 7 shot 19*, adegan Robotron melakukan serangan kepada Tirek. Penulis berakting mengambil ancang-ancang lalu berakting memberikan pukulan. Pada adegan ini penulis harus melakukan gerakan meluncur lurus kedepan agar meminimalisir gerakan pada badan atas. Penulis juga harus melakukan gerakan meluncur secara mendadak kedepan buat memvisualisasikan Robotron yang merupakan *aerial-type* langsung meluncur kedepan dengan kecepatan penuh menggunakan *booster*-nya.



Gambar 3.11 *Acting in animation Robotron. Scene 5 shot 19.* Sumber: Penulis

b. *Keyframe*

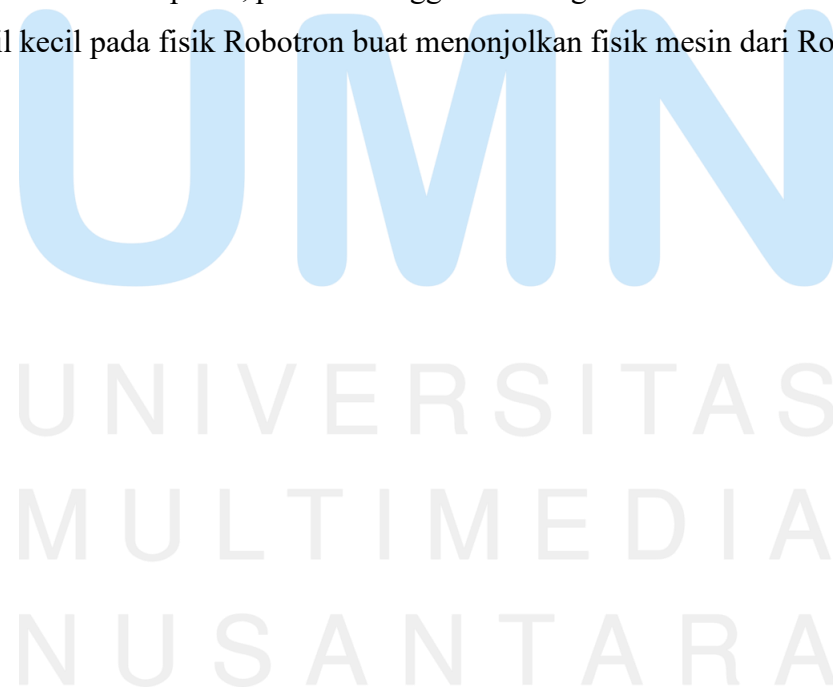
Pada tahap ini, penulis berkolaborasi dengan *keyframe artist* dalam rangka pembuatan *keyframe* animasi Robotron. *Keyframe* memiliki fungsi sebagai ‘penanda’ buat *in-between artist* dalam menganimasikan seberapa cepat atau lambat gerakan karakter meskipun hanya satu *shot*. Perbedaan cepat lambat gerakan demikian dapat memberikan arti atau makna yang berbeda sehingga harus dieksekusikan dengan penuh perhitungan. Didalam peran ini Penulis tidak mengambil peran banyak selain mengoreksi fisik Robotron yang sekiranya belum akurat. Menambahkan beberapa detail aspek fisik atau frame *keyframe* Robotron biar sesuai dengan prinsip animasi yang ingin ditunjukkan.

c. *In-between*

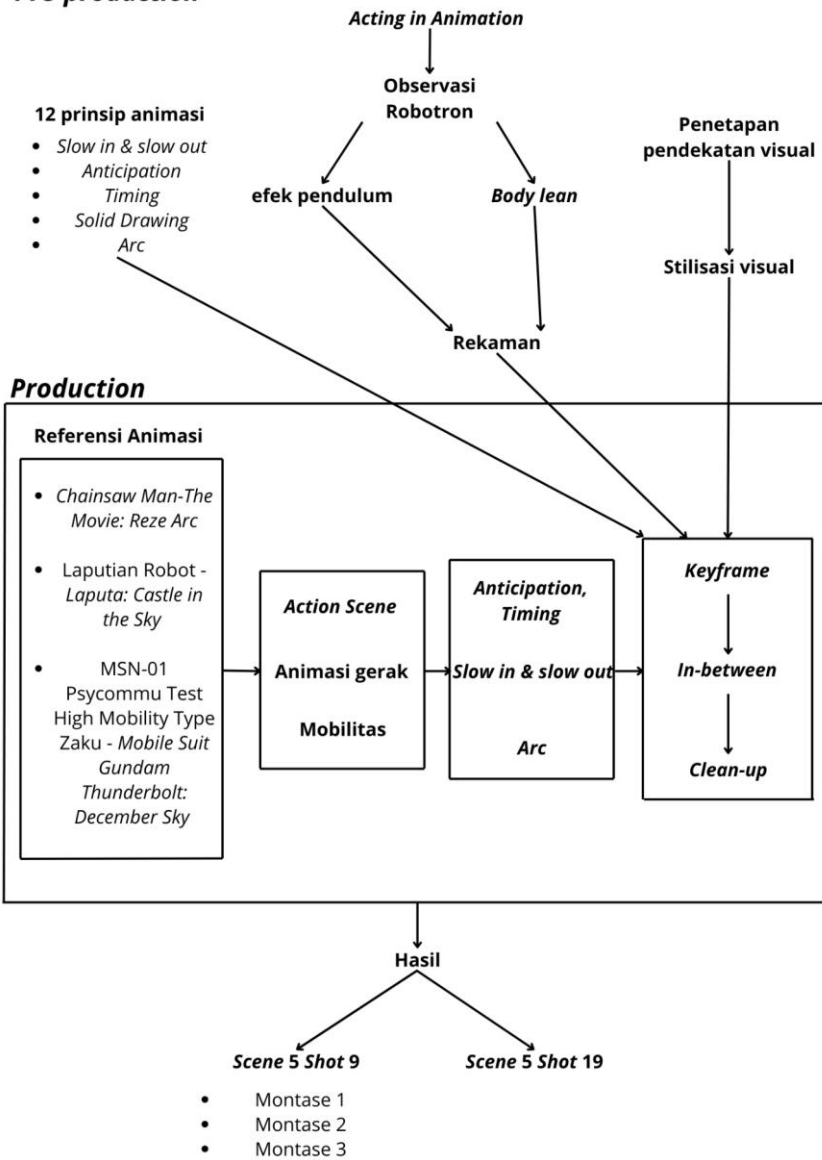
Pada film pendek *hybrid Gitu Doang?* (2025) 2 *in-between artist* ditunjuk dengan peran menganimasikan hanya satu dari karakter Robotron dan Tirek. Namun, terdapat pengecualian jika adegan yang ditujukan didominasi oleh salah satu karakter dalam shot yang sama sehingga *in-between artist* meski menganimasikan kedua karakter. Langkah kreatif demikian ditujukan untuk menguatkan pesan perbedaan visual imajinatif dan merepresentasikan perbedaan visual antar karakter pada karakter Eric dengan Dennis. Dalam peran ini Penulis ditujukan untuk menganimasikan Robotron dan segala momen Robotron mendominasi. Penulis mulai menganimasikan dengan mengisi *frame-frame* baru di antara setiap *keyframe* yang telah diciptakan. Pada tahap ini penulis harus bisa menggambar satuan animasi hingga ritme atau tempo gerakan menjadi jelas tersampaikan.

d. *Clean-up*

Setelah selesai mengisi *frame* dari *keyframe*, penulis kembali lagi ke *frame* pertama animasi *inbetween* dengan tujuan untuk merapikan segala *line art* yang sekiranya masih berantakan. Merapikan *line art* demikian bertujuan buat animasi kelihatan lebih rapi dan menutup segala ruang agar bisa langsung diwarnai oleh *colorist*. Selain untuk merapikan, penulis menggunakan bagian ini untuk memberikan segala detail kecil pada fisik Robotron buat menonjolkan fisik mesin dari Robotron.



Pre-production



Gambar 3.12 Skema Perancangan Animasi Robotron. Sumber: Penulis

UNIVERSITAS
MULTIMEDIA
NUSANTARA