

**MODEL PEMBELAJARAN GERAK DASAR MANIPULATIF PADA
SISWA SEKOLAH DASAR KELAS 3**



DAVID ELSAVER
1606823033

Proposal Tesis yang Ditulis untuk Memenuhi Sebagian Persyaratan untuk
Mendapatkan Gelar Magister

FAKULTAS ILMU KEOLAHRAGAAN DAN KESEHATAN
UNIVERSITAS NEGERI JAKARTA

2026

BUKTI PENGESAHAN PERBAIKAN UJIAN TESIS

Nama : David Elsaver

No. Registrasi : 1606823033

Program Studi : Magister Pendidikan Jasmani

No	Nama	Tanda Tangan	Tanggal
1.	Dr. Sujarwo, M.Pd (Koordinator Program Studi Magister Pendidikan Jasmani)		8-01-26
2.	Prof. Dr. Samsudin, M.Pd (Pembimbing I)		6-01-26
3.	Dr. Oman Unju Subandi, M.Pd (Pembimbing II)		8-01-26
4.	Prof. Dr. Sukiri, M.Pd (Penguji)		15-01-26
5.	Prof. Dr. Taufik Rihatno (Penguji)		5-01-26

**PERSETUJUAN KOMISI PEMBIMBING DIPERSYARATKAN UNTUK
YUDISIUM MAGISTER**

Pembimbing I



Prof. Dr. Samsudin, M. Pd
Tanggal: 6-01-2026

Pembimbing II



Dr. Oman Unju Subandi, M. Pd
Tanggal: 8-01-2026

Nama

Prof. Dr. Nofi Marlina Siregar, S.Pd., M.Pd
(Ketua)¹


(tanda tangan)

9-01-26
(tanggal)

Dr. Sujarwo, M.Pd
(Koordinator Prodi)²


(tanda tangan)

8-01-2026
(tanggal)

Nama : Davi Elsaver

No. Registrasi : 1606823033

Tanggal Lulus :

Angkatan : 2023

1. Dekan Fakultas Ilmu Keolahragaan dan Kesehatan Universitas Negeri Jakarta
2. Koordinator Prodi Magister Pendidikan Jasmani

**LEMBAR PERNYATAAN
ORISINALITAS KARYA ILMIAH**

Yang bertanda tangan di bawah ini :

Nama : David Elsaver
Nim : 1606823033
Tempat/Tanggal Lahir : Rimbo bujang, 03 April 2001
Program : S2 Magister
Program Studi : Pendidikan Jasmani

Dengan ini menyatakan bahwa tesis ini dengan judul "Model Pembelajaran Gerak Dasar Manipulatif Pada Siswa Sekolah Dasar Kelas 3" Merupakan karya sendiri, tidak mengandung unsur plagiat dan semua sumber baik yang dikutip maupun dirujuk telah saya nyatakan dengan benar.

Demikian pernyataan ini dibuat dalam keadaan sadar dan tanpa unsur paksaan dari siapapun. Apabila dikemudian hari terdapat penyimpangan dan ketidak benaran dalam pernyataan ini, maka saya bersedia menerima sanksi akademik sesuai dengan peraturan yang berlaku di Magister Pendidikan Jasmani Universitas Negeri Jakarta.

Jakarta, 25 September 2025

Yang menyatakan



(David Elsaver)



KEMENTERIAN PENDIDIKAN TINGGI, SAINS DAN TEKNOLOGI
UNIVERSITAS NEGERI JAKARTA
PERPUSTAKAAN DAN KEARSIPAN

Jalan Rawamangun Muka Jakarta 13220

Telepon/Faksimili: 021-4894221

Laman: lib.unj.ac.id

LEMBAR PERNYATAAN PERSETUJUAN PUBLIKASI
KARYA ILMIAH UNTUK KEPENTINGAN AKADEMIS

Sebagai sivitas akademika Universitas Negeri Jakarta, yang bertanda tangan di bawah ini, saya:

Nama : David Elsaver
NIM : 1606823033
Fakultas/Prodi : Fakultas Ilmu Keolahragaan Dan Kesehatan / Magister Penjas
Alamat email : davidelsaver2@gmail.com

Demi pengembangan ilmu pengetahuan, menyetujui untuk memberikan kepada Perpustakaan dan Kearsipan Universitas Negeri Jakarta, Hak Bebas Royalti Non-Eksklusif atas karya ilmiah:

☐ Skripsi ☒ Tesis ☐ Disertasi ☐ Lain-lain (... ..)

yang berjudul :

Model Pembelajaran Gerak Dasar Manipulatif Pada Siswa Sekolah Dasar Kelas 3

Dengan Hak Bebas Royalti Non-Eksklusif ini Perpustakaan dan Kearsipan Universitas Negeri Jakarta berhak menyimpan, mengalihmediakan, mengelolanya dalam bentuk pangkalan data (*database*), mendistribusikannya, dan menampilkan/mempublikasikannya di internet atau media lain secara *fulltext* untuk kepentingan akademis tanpa perlu meminta ijin dari saya selama tetap mencantumkan nama saya sebagai penulis/pencipta dan atau penerbit yang bersangkutan.

Saya bersedia untuk menanggung secara pribadi, tanpa melibatkan pihak Perpustakaan Universitas Negeri Jakarta, segala bentuk tuntutan hukum yang timbul atas pelanggaran Hak Cipta dalam karya ilmiah saya ini.

Demikian pernyataan ini saya buat dengan sebenarnya.

Jakarta 22, Januari, 2026

Penulis


(David Elsaver)
nama dan tanda tangan

MODEL PEMBELAJARAN GERAK DASAR MANIPULATIF PADA SISWA SEKOLAH DASAR KELAS 3

David Elsaver

1606823033

Pendidikan Jasmani, Universitas Negeri Jakarta

ABSTRAK

Optimalisasi pembelajaran gerak dasar manipulatif merupakan aspek fundamental dalam pengembangan keterampilan motorik siswa sekolah dasar yang memerlukan model pembelajaran yang sistematis dan menyenangkan. Penelitian ini mengkaji pengembangan model pembelajaran gerak dasar manipulatif lempar tangkap pada siswa sekolah dasar kelas 3 melalui pendekatan Research and Development (R&D) dengan model ADDIE. Lokus penelitian ditetapkan di SD Tadika Puri, Kecamatan Duren Sawit, Jakarta Timur, dengan subjek penelitian melibatkan 30 siswa kelas 3. Pengumpulan data dilakukan melalui observasi terstruktur, wawancara mendalam, dan tes keterampilan motorik menggunakan instrumen penilaian gerak manipulatif berdasarkan tiga fase gerakan (sikap awal, pelaksanaan, dan akhir). Temuan penelitian mengindikasikan bahwa model pembelajaran yang dikembangkan terdiri dari 30 variasi aktivitas (15 model pembelajaran lempar dan 15 model pembelajaran tangkap) yang telah tervalidasi oleh ahli dan terbukti efektif meningkatkan keterampilan gerak dasar manipulatif siswa. Analisis statistik menunjukkan peningkatan signifikan pada komponen melempar dari rata-rata 27,77 menjadi 31,07 (peningkatan 11,89%) dan komponen menangkap dari 27,50 menjadi 30,73 (peningkatan 11,75%) dengan nilai signifikansi $p < 0,001$. Model pembelajaran ini dirancang dengan pendekatan progresif yang mengintegrasikan tahap persiapan, implementasi, dan evaluasi dalam setiap aktivitas. Kesimpulan penelitian menegaskan bahwa model pembelajaran gerak dasar manipulatif berbasis permainan berkontribusi signifikan terhadap peningkatan keterampilan motorik siswa sekolah dasar, sehingga dapat dijadikan referensi untuk pengembangan pembelajaran PJOK yang lebih efektif dan menyenangkan.

Kata Kunci: Model Pembelajaran, Gerak Dasar Manipulatif, Lempar Tangkap, Sekolah Dasar, Keterampilan Motorik

MANIPULATIVE BASIC MOVEMENT LEARNING MODEL FOR 3RD GRADE ELEMENTARY SCHOOL STUDENTS

David Elsaver

1606823033

Pendidikan Jasmani, Universitas Negeri Jakarta

ABSTRACT

The optimization of manipulative fundamental movement learning constitutes a fundamental aspect in developing elementary school students' motor skills, requiring systematic and enjoyable learning models. This research examines the development of manipulative fundamental movement learning models for throwing and catching skills among third-grade elementary school students through Research and Development (R&D) approach using the ADDIE model. The research was conducted at SD Tadika Puri, Duren Sawit District, East Jakarta, involving 30 third-grade students as research subjects. Data collection was performed through structured observation, in-depth interviews, and motor skill tests using manipulative movement assessment instruments based on three movement phases (initial posture, execution, and final posture). Research findings indicate that the developed learning model consists of 30 activity variations (15 throwing learning models and 15 catching learning models) that have been validated by experts and proven effective in improving students' manipulative fundamental movement skills. Statistical analysis demonstrates significant improvements in throwing components from an average of 27.77 to 31.07 (11.89% increase) and catching components from 27.50 to 30.73 (11.75% increase) with significance value $p < 0.001$. This learning model is designed with a progressive approach that integrates preparation, implementation, and evaluation stages in each activity. Research conclusions affirm that game-based manipulative fundamental movement learning models contribute significantly to improving elementary school students' motor skills, thus serving as a reference for developing more effective and enjoyable physical education learning.

Keywords: Learning Model, Manipulative Fundamental Movements, Throwing Catching, Elementary School, Motor Skills

KATA PENGANTAR

Alhamdulillah puji dan syukur saya panjatkan ke hadirat Allah SWT atas segala rahmat dan karunia-Nya, sehingga tesis yang berjudul "Model Pembelajaran Gerak Dasar Manipulatif Pada Siswa Sekolah Dasar Kelas 3" dapat diselesaikan dengan baik. Tesis ini merupakan pengembangan dari hasil penelitian yang telah saya selesaikan di Program Pascasarjana Universitas Negeri Jakarta.

Sholawat dan salam senantiasa peneliti sampaikan kepada Nabi Muhammad SAW yang selalu kita nanti-nantikan syafa'atnya di hari kiamat. Penulisan tesis ini tidak terlepas dari bantuan, bimbingan, dan dukungan dari berbagai pihak. Oleh karena itu, pada kesempatan ini saya ingin menyampaikan ucapan terima kasih yang sebesar-besarnya kepada:

1. Bapak Prof. Dr. Komarudin, M.Si., sebagai Rektor Universitas Negeri Jakarta, yang telah memberikan izin dan fasilitas dalam penyusunan ini.
2. Ibu Prof. Dr. Nofi Marlina Siregar, S.Pd, M.Pd., sebagai Dekan Fakultas Ilmu Keolahragaan Dan Kesehatan Universitas Negeri Jakarta, yang telah memberikan izin dan fasilitas dalam penyusunan tesis ini.
3. Bapak Dr. Sujarwo, M.Pd selaku Koordinator Magister Pendidikan Jasmani Universitas Negeri Jakarta yang telah memberikan izin dan fasilitas dalam penyusunan tesis ini.
4. Bapak Prof. Dr. Samsudin, M.Pd selaku Pembimbing I yang telah memberikan dukungan, semangat, waktu, motivasi dan bimbingan dengan penuh kesabaran kepada peneliti dalam menyelesaikan tesis ini.
5. Bapak Dr. Oman Unju Subandi, M.Pd selaku Pembimbing II yang telah memberikan dukungan, semangat, waktu, motivasi dan bimbingan dengan penuh kesabaran kepada peneliti dalam menyelesaikan tesis ini.
6. Kepada 3 validasi ahli Bapak Dr, Sujarwo, M.Pd, Bapak Dr. Slamet Sukardi, M.Pd, M.Puad Hasim, M.Pd, yang telah memberi dukungan, waktu, motivasi dan bimbingan dengan penuh kesabaran kepada peneliti dalam menyelesaikan tesis ini.

7. Kepada seluruh dosen Program Magister Pendidikan Jasmani Universitas Negeri Jakarta yang telah memberikan bekal ilmu yang sangat bermanfaat dalam penulisan tesis ini.
7. Kepala Sekolah dan guru-guru SD Tadika Puri Waskito, Klender Jakarta Timur yang telah memberikan kesempatan untuk melakukan penelitian yang menjadi dasar penulisan buku ini,
8. Kepada praktisi pendidikan jasmani dan akademisi yang telah memberikan masukan untuk penyempurnaan tesis ini.
9. Kepada keluarga tercinta, khususnya kedua orang tua peneliti Bapak Venno Rizal, Ibu Yusna Eliza yang telah membiayai dan penuh mendo'akan peneliti yang selalu memberikan bantuan dorongan semangat dan do'a sehingga peneliti tidak pernah putus asa dalam menyelesaikan tesis ini.
10. Kepada rekan-rekan mahasiswa Program Magister Pendidikan Jasmani angkatan 2023 atas kebersamaan dan dukungannya, dalam menyelesaikan tesis ini.

Saya menyadari bahwa tesis ini masih jauh dari sempurna. Oleh karena itu, kritik dan saran yang membangun dari para pembaca sangat diharapkan untuk perbaikan edisi selanjutnya. Semoga tesis ini dapat memberikan kontribusi yang berarti bagi pengembangan pendidikan jasmani, khususnya dalam upaya meningkatkan gerak dasar manipulatif siswa Sekolah Dasar melalui model pembelajaran berbasis permainan modifikasi.

Harapan saya, tesis ini dapat menjadi referensi yang bermanfaat bagi para guru pendidikan jasmani, mahasiswa, peneliti, dan semua pihak yang peduli terhadap pengembangan pendidikan jasmani di Indonesia.

Jakarta, September 2025

David Elsaver

DAFTAR ISI

KATA PENGANTAR.....	i
DAFTAR ISI.....	iii
DAFTAR GAMBAR	v
DAFTAR TABEL	vi
DAFTAR LAMPIRAN	vii
BAB I PENDAHULUAN.....	1
A. Latar Belakang Masalah.....	1
B. Fokus Penelitian	7
C. Perumusan Masalah.....	8
D. Kegunaan Penelitian.....	8
E. <i>State Of The ART</i>	9
F. Road Map Penelitian	12
BAB II KAJIAN TEORITIK.....	14
A. Konsep Pengembangan Model.....	14
1. Model Pengembangan ADDIE.....	16
2. Model Pengembangan Borg and Gall	17
3. Model Pengembangan Dick and Carey	21
4. Model Pengembangan 4 D	21
5. Model Pengembangan ASSURE.....	22
B. Konsep Model yang Dikembangkan	23
C. Kerangka Teoretik	26
1. Model Pembelajaran.....	26
2. Pendidikan Jasamani	29
3. Gerak Dasar.....	36
4. Keterampilan Gerak Dasar	37
5. Faktor-faktor yang mempengaruhi keterampilan manipulatif.....	47
6. Karakteristik Siswa Sekolah Dasar	49
7. Pengembangan Model Pembelajaran Gerak Dasar Manipulatif	51
D. Rancangan Model.....	51
BAB III METODOLOGI PENELITIAN	53

A. Tujuan Penelitian	53
B. Tempat dan Waktu Penelitian.....	53
C. Karakteristik Model	54
D. Pendekatan dan Metode Penelitian	54
E. Langkah-langkah Pengembangan Model.....	55
F. Instrumen Penelitian	62
G. Uji Coba Instrumen.....	77
H. Pengumpulan dan Analisis Data	92
BAB IV HASIL DAN PEMBAHASAN.....	94
A. Hasil Pengembangan Model.....	94
1. Tahap Analisis	95
2. Tahap Perancangan (Design).....	96
3. Tahap Pengembangan (Development)	98
4. Tahap Implementation.....	107
5. Tahap Evaluasi	108
B. Hasil Uji Efektivitas Model.....	108
1. Uji Statistik Deskriptif	110
2. Uji Normalitas.....	112
3. Uji Paired Sample t-test	113
C. Pembahasan Model.....	113
1. Penyempurnaan Produk	113
2. Pembahasan Produk	114
3. Keterbatasan Produk	116
BAB V KESIMPULAN, SARAN REKOMENDASI	118
DAFTAR PUSTAKA.....	121

DAFTAR GAMBAR

Gambar 1. 1 Intervensi dan melihat keterbaruan dalam penelitian ini	10
Gambar 1. 2 Road Map Penelitian	13
Gambar 2. 1 Tahapan Model Pengembangan ADDIE	17
Gambar 2. 2 Tahapan Model Pengembangan Borg & Gall.....	18
Gambar 2. 3 Tahapan Model Pengembangan Dick and Carey	21
Gambar 2. 4 Tahapan Model Pengembangan 4 D.....	22
Gambar 2. 5 Tahapan Model ASSURE.....	22
Gambar 2. 6 Gerak Lokomotor	38
Gambar 2. 7 Gerak Non-lokomotor	39
Gambar 2. 8 Gerak Manipulatif	40
Gambar 2. 9 Konsep Model Gerak Dasar Manipulatif	52
Gambar 3. 1 Tahapan Pengembangan ADDIE	55



DAFTAR TABEL

Tabel 1. 1 Tinjauan Literatur Model Pembelajaran Gerak Dasar Manipulatif Pada Siswa Sekolah Dasar Kelas 3	11
Tabel 1. 2 Road Map	12
Tabel 2. 1 Kemampuan Lempar Tangkap	44
Tabel 2. 2 Kemampuan Gerak Dasar Manipulatif	45
Tabel 2. 3 Kemampuan Manipulatif.....	46
Tabel 3. 1 Nama Ahli	61
Tabel 3. 2 Instrumen Model Gerak Dasar Manipulatif Melempar	63
Tabel 3. 3 Instrumen Model Gerak Dasar Manipulatif Menangkap	69
Tabel 3. 4 Tabel Komponen Penilaian Melempar	76
Tabel 3. 5 Tabel Komponen Penilaian Menangkap.....	76
Tabel 3. 6 Hasil Uji Validitas Instrumen Gerak Dasar Melempar.....	78
Tabel 3. 7 Hasil Uji Validitas Instrumen Gerak Dasar Menangkap	81
Tabel 3. 8 Hasil Uji Reliabilitas Instrumen Gerak Dasar Melempar	85
Tabel 3. 9 Hasil Uji Reliabilitas Instrumen Gerak Dasar Menangkap	88
Tabel 3. 10 Perbandingan Reliabilitas Instrumen Melempar dan Menangkap	90
Tabel 3. 11 Statistik Deskriptif Data Uji Coba (n=30).....	90
Tabel 4. 1 Observasi Lapangan	94
Tabel 4. 2 Hasil Validasi Ahli-1 Gerak Manipulatif Lempar dan Tangkap	98
Tabel 4. 3 Hasil Validasi Ahli-2 Gerak Manipulatif Lempar dan Tangkap	102
Tabel 4. 4 Hasil Validasi Ahli-3 Gerak Manipulatif Lempar dan Tangkap	105
Tabel 4. 5 Keterlaksanaan Model Gerak Manipulatif Lempar dan Tangkap	107
Tabel 4. 6 Hasil Uji Pre-test dan Post-test.....	109
Tabel 4. 7 Hasil Uji Statistik Deskriptif	110
Tabel 4. 8 Peningkatan Komponen Melempar dan Menangkap	110
Tabel 4. 9 Hasil Uji Normalitas.....	112
Tabel 4. 10 Hasil Uji t-Test	113

DAFTAR LAMPIRAN

Lampiran 1. Surat Izin dan Keterangan Expert Jugement	127
Lampiran 2. Lembar Persetujuan (Informed Consent)	133
Lampiran 3. Surat Izin Penelitian.....	134
Lampiran 4. Rencana Pelaksanaan Pembelajaran	136
Lampiran 5. Jadwal Pembelajaran	141
Lampiran 6. Model Pembelajaran Lempar-Menangkap	143
Lampiran 7. Hasil Data Pre test dan Post test Melempar dan Menangkap	173
Lampiran 8. Hasil Data Sikap Awal Melempar.....	174
Lampiran 9. Hasil Data Sikap Pelaksanaan Melempar	175
Lampiran 10. Hasil Data Sikap Akhir Melempar	176
Lampiran 11. Sikap Awal Menangkap	177
Lampiran 12. Hasil Data Sikap Pelaksanaan Menangkap	178
Lampiran 13. Hasil Data Sikap Akhir Menangkap	179
Lampiran 14. Hasil Olah Data SPSS.....	180
Lampiran 15. Absensi Kehadiran	182
Lampiran 16. Dokumentasi.....	183
Lampiran 17. Riwayat Hidup	190

