DAFTAR ISI

HALAMAN JUDUL i
LEMBAR PERSETUJUAN YUDISIUM ii
BUKTI PERBAIKAN TESIS iii
ABSTRAK iv
ABSTRACT v
MOTTO vi
KATA PENGANTAR vii
DAFTAR ISI ix
DAFTAR TABEL xii
DAFTAR GAMBAR xiii
DAFTAR LAMPIRAN xiv

BAB I PENDAHULUAN 1
A. Latar Belakang Masalah 1
B. Identifikasi Masalah 8
C. Pembatasan Penelitian 8
D. Rumusan Masalah 9
E. Kegunaan Penelitian 10

BAB II KAJIAN TEORITIK 11
A. Deskripsi Konspetual 11
1. Hasil Belajar Gerak Dasar Manipulatif 11
2. Model *Cooperative Learning* 26
3. Perspektif Kinestetik 37
B. Hasil Penelitian yang Relevan 39
C. Kerangka Teoretik 45
1. Perbedaan hasil belajar gerak dasar manipulatif yang pembelajarannya menggunakan model TGT dengan siswa yang pembelajarannya menggunakan model STAD 45
2. Pengaruh interaksi antara model *cooperative learning* dengan persepsi kinestetik terhadap hasil belajar siswa gerak dasar manipulatif 47
3. Perbedaan hasil belajar gerak dasar manipulatif model TGT dengan model STAD pada persepsi kinestetik tinggi 47

4. Perbedaan hasil belajar gerak dasar manipulatif model *cooperative learning type* TGT dengan model STAD pada persepsi kinestetik rendah 49
D. Hipotesis Penelitian 50

BAB III METODE PENELITIAN 51
A. Tujuan Penelitian 51
B. Tempat dan Waktu Penelitian 51
1. Tempat Penelitian 51
2. Waktu Penelitian 51
C. Metode dan Desain Penelitian 52
1. Metode Penelitian 52
2. Desain Penelitian 52
D. Populasi dan Sampel 53
1. Populasi 53
2. Teknik Pengampilan Sampel 54
E. Rancangan Perlakuan 54
F. Kontrol Validitas Internal dan Eksternal 57
G. Teknik Pengumpulan Data 58
1. Instrumen RPP 58
2. Instrumen Hasil Belajar Gerak Dasar Manipulatif 60
3. Instrumen Persepsi Kinestetik 77
H. Teknik Analisis Data 80
I. Hipotesis Statistika 82

BAB IV HASIL PENELITIAN DAN PEMBAHASAN 84
A. Deskripsi Data 84
B. Pengujian Persyaratan Analisis 90
1. Uji Normalitas 90
2. Uji Homogenitas 91
C. Pengujian Hipotesis 92
1. Uji Hipotesis 1 92
2. Uji Hipotesis 2 92
3. Uji Hipotesis 3 93
4. Uji Hipotesis 4 94
D. Pembahasan Hasil Penelitian 95

1. Perbedaan model TGT dan model STAD terhadap hasil belajar gerak dasar manipulatif siswa 95
2. Pengaruh interaksi antara model *cooperative learning* dengan persepsi kinestetik terhadap hasil belajar siswa gerak dasar manipulatif 99
3. Perbedaan persepsi kinestetik tinggi antara model TGT dengan model STAD terhadap hasil belajar gerak dasar manipulatif siswa 101
4. Perbedaan persepsi kinestetik rendah antara model TGT dengan model STAD terhadap hasil belajar gerak dasar manipulatif siswa 103

BAB V KESIMPULAN, IMPLIKASI DAN SARAN 106

A. Kesimpulan 106
B. Implikasi 106
C. Saran 107

DAFTAR PUSTAKA 109

LAMPIRAN 116

RIWAYAT HIDUP