

BAB IV PENUTUP

4.1 Kesimpulan

1. Hukum positif di Indonesia masih mengatur konsep *culpabilitas* dengan berpijak pada paradigma konvensional, sehingga *semi-autonomous car* masih belum memiliki pengaturan yang jelas. Khususnya dalam UU LLAJ sebagai undang-undang yang mengatur lalu lintas, kendaraan dan sanksi atas pelanggaran lalu lintas tidak memuat norma yang mengatur tentang pertanggungjawaban pidana atas kecelakaan lalu lintas yang disebabkan oleh *semi-autonomous car*. Berdasarkan *study comparative* yang telah dilakukan Indonesia dapat melakukan pembaruan undang-undang sebagai upaya dalam mengisi kekosongan hukum di Indonesia, baik terkait administrasi, regulasi, dan pertanggungjawaban pidana kecelakaan lalu lintas yang disebabkan oleh pengemudi *semi-autonomous car*.
2. Melalui pendekatan konseptual (*conceptual approach*), pemenuhan syarat-syarat penentuan tanggungjawab kepada pengemudi *semi-autonomous car* merupakan parameter doktrinal untuk mengetahui pelanggaran kehati-hatian manusia dalam sistem *shared control*, maka selanjutnya dapat dianalisis pemenuhan unsur-unsur pertanggungjawaban pidana. Dengan demikian, apabila seluruh syarat-syarat tersebut telah terpenuhi, maka dapatlah pengemudi *semi-autonomous car* dibebaskan pertanggungjawaban pidana sesuai dengan berat akibat yang ditimbulkan. Sehubungan dengan berat pembebanan pidana dapat dianalisis dengan dua bentuk *culpa* yaitu *culpa lata* dan *culpa levis*.

4.2 Saran

1. Perlunya memperbaharui Undang-Undang Lalu Lintas dan Angkutan Jalan dengan memuat pengaturan *semi-autonomous car* baik terkait regulasi atau administrasi bagi pengemudi *semi-autonomous car* yang lebih selektif, hak dan kewajiban pengemudi *semi-autonomous car*, dan pertanggungjawaban pengemudi *semi-autonomous car*.
2. Hendaknya hakim dalam memutus perkara kecelakaan lalu lintas yang mengakibatkan kerusakan kendaraan dan/atau barang, luka ringan, luka sedang, atau meninggalnya orang lain yang disebabkan oleh kelalaian pengemudi *semi-autonomous car* dapat memberikan penilaian yang sesuai dengan teori-teori hukum yang berkaitan seperti teori sebab-akibat yang tidak akan terlepas dari penilaian suatu delik materiil. Sehingga, nantinya hakim dalam memutus perkara dapat menilai beban pertanggungjawaban pengemudi *semi-autonomous car* dengan menimbang beberapa faktor yakni peristiwa-peristiwa yang menyebabkan kecelakaan lalu lintas, pertimbangan bahwa *semi-autonomous car* juga memiliki kendali kemudi (*shared liability*) dan *semi-autonomous car* gagal dalam menjamin keselamatan, serta tidak mempergunakan sifatnya sendiri sebagai ukuran, melainkan sifat kebanyakan pengemudi *semi-autonomous car* dalam masyarakat sebagai standar penilaian kewajaran dalam mengemudikan *semi-autonomous car*.