

หน่วยงานที่เกี่ยวข้องกับการใช้สิทธิตามประกาศกระทรวงการคลัง เรื่อง การยกเว้นอากรศุลกากร
สำหรับของที่นำเข้ามาใช้ในการผลิตหุ่นยนต์และระบบอัตโนมัติ



ลงทะเบียนกับคณะกรรมการเครือข่ายศูนย์ความเป็นเลิศด้านเทคโนโลยีหุ่นยนต์และระบบอัตโนมัติ (CoRE สถาบันไทย-เยอรมัน) ทางเว็บไซต์ <http://corethailand.org/> เพื่อขึ้นทะเบียนรับรองคุณสมบัติผู้ประกอบการผลิตหุ่นยนต์และระบบอัตโนมัติและ/หรือ พู้ออกแบบและพัฒนาระบบอัตโนมัติ

การขออนุมัติรับรองการยกเว้นอากรขาเข้า ให้ยื่นคำขอต่อสถาบันไฟฟ้าและอิเล็กทรอนิกส์

ยื่นคำร้องขออนุมัติหลักการพร้อมเอกสารประกอบตามที่ระบุไว้ในเรื่องการใช้สิทธินั้น ๆ ต่อสำนักงานศุลกากร/ด่านศุลกากร/ท่าหรือที่หรือสนามบินที่นำเข้า (ประกาศกรมศุลกากร ที่ 144/2560) การใช้สิทธิยกเว้นอากรให้ปฏิบัติตามหลักเกณฑ์ในประกาศกระทรวงการคลัง เรื่อง การยกเว้นอากรศุลกากรสำหรับของที่นำเข้ามาใช้ในการผลิตหุ่นยนต์และระบบอัตโนมัติ และประกาศกรมศุลกากร ที่ 55/2564

ประกาศกระทรวงการคลัง

เรื่อง การยกเว้นอากรศุลกากรสำหรับของที่นำเข้ามาใช้ในการผลิตหุ่นยนต์และระบบอัตโนมัติ

โดยที่เป็นการสมควรยกเว้นอากรสำหรับของที่นำเข้ามาใช้ในการผลิตหุ่นยนต์และระบบอัตโนมัติเพื่อประโยชน์แก่การเศรษฐกิจของประเทศ

อาศัยอำนาจตามความในมาตรา ๑๒ แห่งพระราชกำหนดพิกัดอัตราศุลกากร พ.ศ. ๒๕๓๐ รัฐมนตรีว่าการกระทรวงการคลังโดยความเห็นชอบของคณะรัฐมนตรี ออกประกาศไว้ ดังต่อไปนี้

ข้อ ๑ ให้ยกเว้นอากรสำหรับของตามรายการสินค้าตามตารางดังต่อไปนี้ ไม่ว่าจะอยู่ในพิกัดอัตราศุลกากรประเภทใดที่นำเข้ามาใช้ในอุตสาหกรรมการผลิตหุ่นยนต์และระบบอัตโนมัติ

| กลุ่มสินค้า | ประเภทสินค้า | รายการสินค้า |
|------------------------|---|--|
| 1. Electric Motor | 1.1 Servo Motor and Drive, Amplifier พร้อม Software | ๑.๑.๑ ชุดมอเตอร์ไฟฟ้าแบบเซอร์โว พร้อมอุปกรณ์ครบชุดสมบูรณ์ ๑.๑.๒ มอเตอร์ไฟฟ้าแบบเซอร์โว ๑.๑.๓ ชุดอุปกรณ์ส่งพลังงานไฟฟ้าและควบคุม สำหรับมอเตอร์ไฟฟ้าแบบเซอร์โว |
| | 1.2 Stepping Motor and Drive, Amplifier พร้อม Software | ๑.๒.๑ ชุดมอเตอร์ไฟฟ้าแบบขั้นพร้อม อุปกรณ์ครบชุดสมบูรณ์ ๑.๒.๒ มอเตอร์ไฟฟ้าแบบขั้น ๑.๒.๓ ชุดอุปกรณ์ส่งพลังงานไฟฟ้าและ ควบคุมสำหรับมอเตอร์ไฟฟ้าแบบขั้น |
| | 1.3 Linear Motor and Drive, Amplifier พร้อม Software | ๑.๓.๑ ชุดมอเตอร์ไฟฟ้าแบบลิเนียร์ พร้อมอุปกรณ์ครบชุดสมบูรณ์ ๑.๓.๒ มอเตอร์ไฟฟ้าแบบลิเนียร์ ๑.๓.๓ ชุดอุปกรณ์ส่งพลังงานไฟฟ้าและ ควบคุมสำหรับมอเตอร์ไฟฟ้า แบบลิเนียร์ |
| | 1.4 Spindle motor | ๑.๔ ชุดมอเตอร์ไฟฟ้าแบบสปินเดิล |
| 2. Sensor/ Transmitter | 2.1 Detector Sensor (แบบสนามแม่เหล็ก สนามไฟฟ้า แสง เสียง สั่นสะเทือน กลิ่น คาร์บอน) | ๒.๑ อุปกรณ์ตรวจจับ (แบบสนามแม่เหล็ก สนามไฟฟ้า แสง เสียง สั่นสะเทือน กลิ่น คาร์บอน) |
| | 2.2 Transmitter/ Sensor Transducer (Physical, Chemical) | ๒.๒.๑ อุปกรณ์ตรวจวัดหรือตรวจวัด และควบคุม (ทางฟิสิกส์และทางเคมี) ๒.๒.๒ อุปกรณ์วิเคราะห์ (ทางฟิสิกส์ และทางเคมี) |

| กลุ่มสินค้า | ประเภทสินค้า | รายการสินค้า |
|-----------------------------|---|---|
| | 2.3 Encoder/Resolver (เชิงมุม) | ๒.๓ เอนโค้ดเดอร์แบบแกนหมุนพร้อม อุปกรณ์ครบชุดสมบูรณ์ |
| | 2.4 Linear Encoder/Scale (เชิงเส้น) | ๒.๔ โค้ดเดอร์แบบลิเนียร์พร้อมอุปกรณ์ ครบชุดสมบูรณ์ |
| | 2.5 Identification Detector (Antenna, RFID, Tag Reader, Barcode Reader) | ๒.๕.๑ ชุดอุปกรณ์ RFID รวมถึง ส่วนประกอบ และอุปกรณ์ประกอบ ๒.๕.๒ ชุดอุปกรณ์อ่านรหัสแท่งรวมถึง ส่วนประกอบ และอุปกรณ์ประกอบ ๒.๕.๓ ชุดอุปกรณ์อ่านด้วยแสงรวมถึง ส่วนประกอบ และอุปกรณ์ประกอบ ๒.๕.๔ ชุดอุปกรณ์อ่านแถบแม่เหล็ก รวมถึง ส่วนประกอบ และอุปกรณ์ประกอบ |
| | 2.6 Scanning Range Finder 2D & 3D Sensor (Ultrasonic & Laser) | ๒.๖.๑ อุปกรณ์เพื่อการตรวจจับด้วยเลเซอร์ หรืออัลตราโซนิก ๒.๖.๒ อุปกรณ์สำหรับวัดระยะ พื้นที่ หรือปริมาตร ด้วยเลเซอร์ หรืออัลตราโซนิก |
| 3. Machine vision System | 3.1 Camera for Machine Vision (Industrial 2D&3D Camera, Thermal Image Camera, Visual Inspection Equipment) | ๓.๑ กล้องที่ใช้ในงานอุตสาหกรรม เครื่องจักรกลและระบบอัตโนมัติ |
| | 3.2 Camera lens (เลนส์) | ๓.๒ เลนส์สำหรับกล้องที่ใช้ในงาน อุตสาหกรรมเครื่องจักรกลและระบบ อัตโนมัติ |
| | 3.3 Vision Controller | ๓.๓ อุปกรณ์ควบคุมสำหรับกล้องที่ใช้ในงาน อุตสาหกรรมเครื่องจักรกล และระบบอัตโนมัติ |
| | 3.4 Light Source (โคมไฟสำหรับกล้อง) | ๓.๔ ไฟส่องสว่างสำหรับกล้องที่ใช้ในงาน อุตสาหกรรมเครื่องจักรกล และระบบอัตโนมัติ |

| กลุ่มสินค้า | ประเภทสินค้า | รายการสินค้า |
|--------------------------------------|---|--|
| | 3.5 Image Processing Software (Dongle) (ตัวล็อกข้อมูล) | ๓.๕ ซอฟต์แวร์สำหรับจัดทำภาพสำหรับกล้องที่ใช้ในงานอุตสาหกรรมเครื่องจักรกลและระบบอัตโนมัติ |
| | 3.6 Remote Control for Vision System (ตัวควบคุมระยะไกลสำหรับกล้อง) | ๓.๖ อุปกรณ์ควบคุมระยะไกลสำหรับกล้องที่ใช้ในงานอุตสาหกรรมเครื่องจักรกลและระบบอัตโนมัติ |
| | 3.7 Machine vision systems | ๓.๗ ระบบกล้องที่ใช้ในงานอุตสาหกรรมเครื่องจักรกลและระบบอัตโนมัติ |
| 4. Controller | 4.1 PLC/Controller/Parts/Module และ Software | ๔.๑ ชุดอุปกรณ์ควบคุม ส่วนประกอบ โมดูล การ์ด และซอฟต์แวร์ที่ใช้เฉพาะสำหรับเครื่องจักรกลและระบบอัตโนมัติ |
| | 4.2 Industrial Computer และ Software | ๔.๒ เครื่องคอมพิวเตอร์ที่ใช้ในงานอุตสาหกรรมเครื่องจักรกลและระบบอัตโนมัติ |
| 5. Interface | 5.1 จอ Touch Screen สำหรับ HMI & Software | ๕.๑ อุปกรณ์ควบคุมและสั่งการแบบจอสัมผัสพร้อมซอฟต์แวร์ที่ใช้ในงานอุตสาหกรรมเครื่องจักรกลและระบบอัตโนมัติ |
| | 5.2 Communication Module & Software | ๕.๒ เครื่องอุปกรณ์สำหรับการสื่อสารพร้อมซอฟต์แวร์ที่ใช้ในงานอุตสาหกรรมเครื่องจักรกลและระบบอัตโนมัติ |
| 6. Industrial Software | 6.1 Process Automation Software (DSC, SCADA) | ซอฟต์แวร์ที่ใช้สำหรับเครื่องจักรกลและระบบอัตโนมัติ |
| | 6.2 Design & Engineering Software (CAD, CAE) for Mechanical & Electrical, Simulation Software | |
| | 6.3 Configuration Automation Software | |
| 7. Precision Mechanical Transmission | 7.1 Gear box/Rotary Indexing/Rack & Pinion ที่มีความเที่ยงตรงแม่นยำสูง (High Precision) | ๗.๑ เครื่องเกียร์เฉพาะที่มีความเที่ยงตรงแม่นยำสูง |

| กลุ่มสินค้า | ประเภทสินค้า | รายการสินค้า |
|---------------------------------|---|---|
| | 7.2 Ball Screw | ๗.๒ บอลล์สกรู |
| | 7.3 Linear Guide | ๗.๓ ลิเนียร์ไกด์ประเภทเม็ดลูกปืนที่มีความเที่ยงตรงแม่นยำสูง |
| | 7.4 Precision Bearing | ๗.๔ แบริ่งเฉพาะที่มีความเที่ยงตรงแม่นยำสูง |
| | 7.5 High Load Bearing | ๗.๕ แบริ่งเฉพาะที่รับภาระสูง |
| | 7.6 spindle | ๗.๖ สปินเดิล |
| 8. Manipulator Industrial Robot | 8.1 Articulated Robot / 6-axis (Pick & Place) | หุ่นยนต์อุตสาหกรรมที่นำมาใช้สำหรับการหยิบยก ลำเลียง ขนย้าย |
| | 8.2 Cartesian Robot (XYZ Robot) | |
| | 8.3 SCARA Robot | |
| | 8.4 Mobile Robot Platform | |
| 9. Hydraulic | 9.1 Hydraulic Piston Pump | ๙.๑ เครื่องสูบน้ำไฮดรอลิกแบบลูกสูบ |
| | 9.2 Hydraulic Piston Motor | ๙.๒ มอเตอร์ไฮดรอลิกแบบลูกสูบ |
| | 9.3 Hydraulic Proportional Valve | ๙.๓ พรอพโพชั่นแวลวาล์วสำหรับใช้ในระบบส่งกำลังแบบไฮดรอลิก |
| | 9.4 Hydraulic Proportional Amplify Card | ๙.๔ อุปกรณ์ควบคุมลิ้นเลื่อนใช้เฉพาะพรอพโพชั่นแวลวาล์วสำหรับใช้ในระบบส่งกำลังแบบไฮดรอลิก |
| | 9.5 Servo Valve | ๙.๕ เซอร์วอวาล์วสำหรับใช้ในระบบส่งกำลังแบบไฮดรอลิก |
| | 9.6 Servo Amplify Card | ๙.๖ อุปกรณ์ควบคุมลิ้นเลื่อนใช้เฉพาะเซอร์วอวาล์วสำหรับใช้ในระบบส่งกำลังแบบไฮดรอลิก |
| | 9.7 Hydraulic Accumulator | ๙.๗ ถังสะสมความดันที่ใช้เฉพาะระบบไฮดรอลิก |
| 10. Pneumatic | 10.1 Vacuum Generator | ๑๐.๑ อุปกรณ์ที่ทำให้เกิดสุญญากาศ |
| | 10.2 Rod less Cylinder | ๑๐.๒ กระบอกลูกสูบชนิดไม่มีก้านสูบ |
| | 10.3 Compact / ISO Valve | ๑๐.๓.๑ คอมแพ็คควาล์วที่ใช้ในระบบนิวเมติก ๑๐.๓.๒ ไอเอสโอวาล์วที่ใช้ในระบบนิวเมติก |
| | 10.4 Proportional Pressure Regulator Valve | ๑๐.๔ พรอพโพชั่นแวลวาล์วสำหรับปรับความดันที่ใช้ในระบบนิวเมติก |

| กลุ่มสินค้า | ประเภทสินค้า | รายการสินค้า |
|--------------------------------|---|--|
| | 10.5 Proportional Pressure Regulator Amplify Card | ๑๐.๕ อุปกรณ์ควบคุมลิ้นเลื่อนใช้เฉพาะพรอพโพชั่นแนลวาล์วสำหรับใช้ในระบบนิวเมติก |
| | 10.6 Chuck | ๑๐.๖ หัวจับยึดชิ้นงาน |
| | 10.7 Gripper | ๑๐.๗ อุปกรณ์หยิบจับสำหรับหุ่นยนต์ยกขน ย้าย |
| 11. Power Supply/Battery | 11.1 Lithium Ion Battery | ๑๑.๑ แบตเตอรี่ชนิดลิเทียมไอออนเฉพาะที่นำไปใช้สำหรับหุ่นยนต์และเครื่องจักรกลอัตโนมัติ |
| | 11.2 Switching Power Supply | ๑๑.๒ เครื่องจ่ายไฟชนิดสวิตชิง |
| 12. Signal Cable & Accessories | 12.1 Signal Cable | ๑๒.๑ สายเคเบิลนำสัญญาณเฉพาะที่นำไปใช้สำหรับหุ่นยนต์และเครื่องจักรกลอัตโนมัติ |
| | 12.2 Fiber Optic Cable | ๑๒.๒ สายเคเบิลใยนำแสงเฉพาะที่นำไปใช้สำหรับหุ่นยนต์และเครื่องจักรกลอัตโนมัติ |
| | 12.3 Connector | ๑๒.๓ หัวต่อเฉพาะที่นำไปใช้สำหรับหุ่นยนต์และเครื่องจักรกลอัตโนมัติ |
| | 12.4 Repeater | ๑๒.๔ อุปกรณ์ทวนสัญญาณเฉพาะที่นำไปใช้สำหรับหุ่นยนต์และเครื่องจักรกลอัตโนมัติ |

การยกเว้นอากรและการกำหนดให้ของได้รับการยกเว้นอากร ต้องเป็นไปตามหลักเกณฑ์และเงื่อนไข ดังต่อไปนี้

(ก) การผลิต ให้หมายความรวมถึงการประกอบด้วย

(ข) ผู้ขอใช้สิทธิยกเว้นอากรต้องได้รับการขึ้นทะเบียนรับรองคุณสมบัติผู้ประกอบการผลิตหุ่นยนต์และระบบอัตโนมัติ (Automation Machinery Builder : AMB) และ/หรือผู้ออกแบบและพัฒนาระบบอัตโนมัติ (Automation System Integrator : ASI) จากคณะกรรมการเครือข่ายศูนย์ความเป็นเลิศด้านเทคโนโลยีหุ่นยนต์และระบบอัตโนมัติ (Center of Robotics Excellence : CoRE)

(ค) ผู้ขอใช้สิทธิยกเว้นอากรต้องยื่นขออนุมัติหลักการก่อนการนำเข้า และจะได้รับการยกเว้นอากรเมื่อได้รับอนุมัติ

(ง) ผู้ขอใช้สิทธิยกเว้นอากรต้องแสดงหนังสือรับรองของที่จะขอใช้สิทธิยกเว้นอากรนำเข้ามา เพื่อผลิตหุ่นยนต์และระบบอัตโนมัติ จากคณะกรรมการเครือข่ายศูนย์ความเป็นเลิศด้านเทคโนโลยี หุ่นยนต์และระบบอัตโนมัติ (Center of Robotics Excellence : CoRE) ก่อนการนำเข้าครั้งแรก

(จ) ผู้ขอใช้สิทธิยกเว้นอากรต้องนำของที่ได้รับการยกเว้นอากร มาผลิตเป็นหุ่นยนต์และระบบ อัตโนมัติตามโครงการที่ได้รับอนุมัติจากคณะกรรมการเครือข่ายศูนย์ความเป็นเลิศด้านเทคโนโลยีหุ่นยนต์ และระบบอัตโนมัติให้แล้วเสร็จภายในหนึ่งปีนับแต่วันนำเข้า หากมีเหตุจำเป็นต้องขอขยายเวลาให้ขอต่อ อธิบดีกรมศุลกากรก่อนครบกำหนดดังกล่าว อธิบดีกรมศุลกากรอาจอนุญาตให้ขยายเวลาได้สองครั้ง ตามความเหมาะสมโดยครั้งละไม่เกินหกเดือน

(ฉ) ของที่ด้อยคุณภาพ หรือที่ใช้ไม่ได้ หรือที่ไม่ได้นำมาใช้ผลิตภายในหนึ่งปี นับแต่วันที่ นำของเข้าหรือภายในกำหนดเวลาที่อธิบดีกรมศุลกากรขยายเวลาให้ตาม (จ) ถือว่าไม่ได้รับยกเว้นอากร มาตั้งแต่แรก ผู้นำของเข้าจะต้องส่งของนั้นออกนอกราชอาณาจักรหรือชำระอากร โดยคำนวณอากร ตามสภาพแห่งของราคาศุลกากรและพิกัดอัตราศุลกากร ที่เป็นอยู่ในเวลาที่นำเข้าสำเร็จ ภายในสามสิบวัน นับแต่วันครบกำหนดดังกล่าว

(ช) เศษที่ไม่ใช้ หรือเศษที่ใช้ไม่ได้ภายในสองปีนับแต่วันนำเข้า จะต้องทำลาย หรือส่งของนั้น ออกนอกราชอาณาจักรหรือดำเนินการอย่างอื่นตามที่อธิบดีกรมศุลกากรประกาศกำหนด หากมีเหตุจำเป็นต้อง ขอขยายเวลาให้ขอต่ออธิบดีกรมศุลกากรก่อนครบกำหนดดังกล่าว อธิบดีกรมศุลกากรอาจอนุญาต ให้ขยายได้ไม่เกินหกเดือน ทั้งนี้ หากไม่ดำเนินการดังกล่าว จะถือว่าสิทธิการยกเว้นอากรสิ้นสุด และจะต้องชำระอากรโดยถือสภาพของของ ราคา และอัตราอากรที่เป็นอยู่ในวันที่สิทธิได้รับยกเว้นอากร สิ้นสุดเป็นเกณฑ์ในการคำนวณอากร

ข้อ ๒ ประกาศนี้ให้มีผลใช้บังคับห้าปีนับแต่วันถัดจากวันประกาศในราชกิจจานุเบกษา เป็นต้นไป

ประกาศ ณ วันที่ ๑๖ มกราคม พ.ศ. ๒๕๖๔

อาคม เติมพิทยาไพสิฐ

รัฐมนตรีว่าการกระทรวงการคลัง