

## 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<br>๑.๑.๒ มอเตอร์ไฟฟ้าแบบเซอร์โว<br>๑.๑.๓ ชุดอุปกรณ์ส่งพลังงานไฟฟ้าและควบคุมสำหรับมอเตอร์ไฟฟ้าแบบเซอร์โว    |
|                        | 1.2 Stepping Motor and Drive, Amplifier พร้อม Software                          | ๑.๒.๑ ชุดมอเตอร์ไฟฟ้าแบบขั้นพร้อม อุปกรณ์ครบชุดสมบูรณ์<br>๑.๒.๒ มอเตอร์ไฟฟ้าแบบขั้น<br>๑.๒.๓ ชุดอุปกรณ์ส่งพลังงานไฟฟ้าและควบคุมสำหรับมอเตอร์ไฟฟ้าแบบขั้น             |
|                        | 1.3 Linear Motor and Drive, Amplifier พร้อม Software                            | ๑.๓.๑ ชุดมอเตอร์ไฟฟ้าแบบลิเนียร์ พร้อมอุปกรณ์ครบชุดสมบูรณ์<br>๑.๓.๒ มอเตอร์ไฟฟ้าแบบลิเนียร์<br>๑.๓.๓ ชุดอุปกรณ์ส่งพลังงานไฟฟ้าและควบคุมสำหรับมอเตอร์ไฟฟ้าแบบลิเนียร์ |
|                        | 1.4 Spindle motor   | ๑.๔ ชุดมอเตอร์ไฟฟ้าแบบสปินเดิล   |
| 2. Sensor/ Transmitter | 2.1 Detector Sensor (แบบสนามแม่เหล็ก สนามไฟฟ้า แสง เสียง สั่นสะเทือน กลิ่น ควน) | ๒.๑ อุปกรณ์ตรวจจับ (แบบสนามแม่เหล็ก สนามไฟฟ้า แสง เสียง สั่นสะเทือน กลิ่น ควน)   |
|                        | 2.2 Transmitter/ Sensor Transducer (Physical, Chemical)                         | ๒.๒.๑ อุปกรณ์ตรวจวัดหรือตรวจวัด และควบคุม (ทางฟิสิกส์และทางเคมี)<br>๒.๒.๒ อุปกรณ์วิเคราะห์ (ทางฟิสิกส์และทางเคมี)  |

| กลุ่มสินค้า                 | ประเภทสินค้า  | รายการสินค้า  |
|-----------------------------|---|---|
|                             | 2.3 Encoder/Resolver (เชิงมุม)  | ๒.๓ เอนโค้ดเดอร์แบบแกนหมุนพร้อม<br>อุปกรณ์ครบชุดสมบูรณ์   |
|                             | 2.4 Linear Encoder/Scale (เชิงเส้น)   | ๒.๔ โค้ดเดอร์แบบลิเนียร์พร้อมอุปกรณ์<br>ครบชุดสมบูรณ์   |
|                             | 2.5 Identification Detector<br>(Antenna, RFID, Tag Reader,<br>Barcode Reader)                                       | ๒.๕.๑ ชุดอุปกรณ์ RFID รวมถึง<br>ส่วนประกอบ และอุปกรณ์ประกอบ<br>๒.๕.๒ ชุดอุปกรณ์อ่านรหัสแท่งรวมถึง<br>ส่วนประกอบ และอุปกรณ์ประกอบ<br>๒.๕.๓ ชุดอุปกรณ์อ่านด้วยแสงรวมถึง<br>ส่วนประกอบ และอุปกรณ์ประกอบ<br>๒.๕.๔ ชุดอุปกรณ์อ่านแถบแม่เหล็ก รวมถึง<br>ส่วนประกอบ และอุปกรณ์ประกอบ |
|                             | 2.6 Scanning Range Finder 2D<br>& 3D Sensor (Ultrasonic &<br>Laser)   | ๒.๖.๑ อุปกรณ์เพื่อการตรวจจับด้วยเลเซอร์<br>หรืออัลตราโซนิก<br>๒.๖.๒ อุปกรณ์สำหรับวัดระยะ พื้นที่<br>หรือปริมาตร ด้วยเลเซอร์<br>หรืออัลตราโซนิก  |
| 3. Machine<br>vision System | 3.1 Camera for Machine Vision<br>(Industrial 2D&3D Camera,<br>Thermal Image Camera,<br>Visual Inspection Equipment) | ๓.๑ กล้องที่ใช้ในงานอุตสาหกรรม<br>เครื่องจักรกลและระบบอัตโนมัติ   |
|                             | 3.2 Camera lens (เลนส์)   | ๓.๒ เลนส์สำหรับกล้องที่ใช้ในงาน<br>อุตสาหกรรมเครื่องจักรกลและระบบ<br>อัตโนมัติ  |
|                             | 3.3 Vision Controller   | ๓.๓ อุปกรณ์ควบคุมสำหรับกล้องที่ใช้ในงาน<br>อุตสาหกรรมเครื่องจักรกล<br>และระบบอัตโนมัติ  |
|                             | 3.4 Light Source<br>(โคมไฟสำหรับกล้อง)  | ๓.๔ ไฟส่องสว่างสำหรับกล้องที่ใช้ในงาน<br>อุตสาหกรรมเครื่องจักรกล<br>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 เซอร์โววาล์วสำหรับใช้ในระบบส่งกำลังแบบไฮดรอลิก                                      |
|  | 9.6 Servo Amplify Card                                       | ๙.๖ อุปกรณ์ควบคุมลิ้นเลื่อนใช้เฉพาะเซอร์โววาล์วสำหรับใช้ในระบบส่งกำลังแบบไฮดรอลิก       |
|  | 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 คอมแพ็ควาล์วที่ใช้ในระบบนิวเมติก   |
|  |  | 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 ขั้วต่อเฉพาะที่นำไปใช้สำหรับหุ่นยนต์และเครื่องจักรกลอัตโนมัติ                   |
|                                | 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 นับแต่วัน ที่นำเข้าหรือภายในกำหนดเวลาที่อธิบดีกรมศุลกากรขยายเวลาให้ตาม (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