

Zgodnie z [załącznikiem nr 3 do Regulaminu naboru](#), instrukcja wypełniania wniosku, str. 14-16:

- ***Za kwalifikowalne w ramach naboru uznaje się wydatki na:***

1. nabycie, montaż, instalację i uruchomienie nowych środków trwałych w postaci **robotów przemysłowych (obligatoryjnie)** oraz dodatkowo (**opcjonalnie**):

2. nabycie, montaż, instalację i uruchomienie nowych środków trwałych w postaci maszyn i urządzeń komplementarnych do robotów przemysłowych tj.:

– maszyn i urządzeń peryferyjnych do robotów przemysłowych¹;

– maszyn, urządzeń służących zapewnieniu ergonomii oraz bezpieczeństwa pracy w odniesieniu do stanowisk pracy, gdzie zachodzi interakcja człowieka z robotem przemysłowym (czujniki, sterowniki, przekaźniki, zamki bezpieczeństwa, ogrodzenia, osłony, optoelektroniczne urządzenia ochronne (kurtyny świetlne, skanery obszarowe).

- ***Wydatkami kwalifikującymi się do objęcia pomocą na rozwój są wszelkie wydatki netto na pokrycie kosztów:***

1) nabycia, montażu, instalacji i uruchomienia nowych środków trwałych w postaci robotów przemysłowych;

2) nabycia, montażu, instalacji i uruchomienia pozostałych nowych środków trwałych w postaci maszyn i urządzeń komplementarnych do robotów przemysłowych, tj.:

- a) maszyn i urządzeń peryferyjnych do robotów przemysłowych;
- b) maszyn, urządzeń służących zapewnieniu ergonomii oraz bezpieczeństwa pracy w odniesieniu do stanowisk pracy, gdzie zachodzi interakcja człowieka z robotem przemysłowym (w szczególności czujniki, sterowniki, przekaźniki, zamki bezpieczeństwa, ogrodzenia, osłony, optoelektroniczne urządzenia ochronne, kurtyny świetlne, skanery obszarowe);

¹ Na podstawie Art. 52jb ust. 4 Ustawy z dnia 26 lipca 1991 r. o podatku dochodowym od osób fizycznych (Dz. U. 2021 poz. 1128 z późn. zm.) maszyny i urządzenia peryferyjne do robotów przemysłowych stanowią: 1) jednostki liniowe zwiększające swobodę ruchu; 2) pozycjonery jedno- i wieloosiowe; 3) tory jezdne; 4) słupowysięgniki; 5) obrotniki; 6) nastawniki; 7) stacje czyszczące; 8) stacje automatycznego ładowania; 9) stacje załadunkowe lub odbiorcze; 10) złącza kolizyjne; 11) efekторы końcowe do interakcji robota z otoczeniem służące do: a) nakładania powłok, malowania, lakierowania, dozowania, klejenia, uszczelniania, spawania, cięcia, w tym cięcia laserowego, zaginania, gratowania, śrutowania, piaskowania, szlifowania, polerowania, czyszczenia, szczotkowania, drasowania, wykańczania powierzchni, murowania, odlewania ciśnieniowego, lutowania, zgrzewania, klinczowania, wiercenia, handligu, w tym manipulacji, przenoszenia i montażu, ładowania i rozładowania, pakowania, gwoźdżenia, paletyzacji i depaletyzacji, sortowania, mieszania, testowania i wykonywania pomiarów, b) obsługi maszyn: frezarek, wtryskarek, giętarek, robodrilli, wiertarek, tokarek, wrzecion, zginarek i zawijarek, wycinarek, walcarek, przecinarek, szlifierek, wytaczarek, ciągarok, drukarek, pras i wyoblarek.

- c) maszyn, urządzeń lub systemów służących do zdalnego zarządzania, diagnozowania, monitorowania, lub serwisowania robotów przemysłowych, w szczególności czujników i kamer;
- d) urządzeń komplementarnych do robotów przemysłowych, niezbędnych do interakcji człowiek-maszyna;

3) nabycia wartości niematerialnych i prawnych niezbędnych do instalacji i integracji nabywanych środków trwałych (robotów przemysłowych oraz pozostałych maszyn, urządzeń) z parkiem maszynowym w celu ich prawidłowego uruchomienia, **jeżeli spełniają łącznie następujące warunki:**

- a) będą wykorzystywane wyłącznie w podmiocie otrzymującym pomoc,
- b) będą podlegać amortyzacji zgodnie z przepisami o rachunkowości,
- c) będą nabyte na warunkach rynkowych od osób trzecich niepowiązanych z podmiotem otrzymującym pomoc,
- d) będą stanowić aktywa podmiotu otrzymującego pomoc i pozostaną związane z projektem, na który przyznano pomoc przez co najmniej 3 lata od dnia zakończenia realizacji projektu