



Skatteministeriet

4. oktober 2020
J.nr. 2020-7582

Til Folketinget – Skatteudvalget

Hermed sendes svar på spørgsmål nr. 689 af 3. september 2020 (alm. del). Spørgsmålet er stillet efter ønske fra Mona Juul (KF).

Morten Bødskov

/ Lene Skov Henningsen



Spørgsmål

Kan ministeren oplyse, hvor meget man tidligere har budgetteret, at ejendomsvurderingssystemet samlet set ville koste at udvikle og drive, og hvor meget ministeren nu vurderer det samlet set vil koste at udvikle og drive?

Svar

Spørgsmålet forstås således, at der er spurgt til henholdsvis udviklings- og driftsomkostninger for ejendomsvurderingssystemet E&G (Ejendom og Grund).

Den samlede økonomiske ramme til udviklingen af det nye ejendomsvurderingssystem er i fortrolig akt. U af 11. april 2019 opgjort til 1.134,6 mio. kr. (2019-pl). Jeg har valgt at opheve fortroligheden, for så vidt angår den samlede økonomiske ramme for udviklingen af ejendomsvurderingssystemet, mens det øvrige indhold i akt. U fortsat er fortroligt, da der heri bl.a. indgår oplysninger om de økonomiske estimater, der ligger forud for konkrete udbud af systemunderstøttelsen. Ophævelsen af fortroligheden for den samlede økonomiske ramme vil ikke være i konflikt med hensynet til statens forhandlingsposition.

Det står dog klart, at projektet bliver dyrere end tidligere opgjort i akt. U. Det er én af grundene til, at jeg ønsker at gennemføre en trykprøvning med ekstern bistand. Formålet hermed er at undersøge ejendomsvurderingsprojektet til bunds, både i forhold til tid, leverancer og økonomi, så der kan fastlægges en realistisk tidsplan og sikres en tilstrækkelig økonomisk ramme.

For nuværende er der ikke tilvejebragt et grundlag for at vurdere de fremadrettede driftsomkostninger til systemet. Når ejendomsvurderingssystemet ibrugtages, vil der herudover være omkostninger til renter og afskrivninger af investeringerne i udviklingen af systemet. Hertil kommer, at der også vil være omkostninger til vedligeholdelse af systemet, som ikke kan opgøres på nuværende tidspunkt.