



**ULUSAL YETERLİLİK**

**12UY0061-3**

**MOBİL VİNÇ OPERATÖRÜ**  
**(MHC, Sahil ve Gemi Vinci)**

**SEVİYE 3**

**REVİZYON NO:01**

**MESLEKİ YETERLİLİK KURUMU**

**Ankara, 2013**

## ÖNSÖZ

Mobil Vinç Operatörü (MHC, Sahil ve Gemi Vinci) (Seviye 3) Ulusal Yeterliliği 5544 sayılı Mesleki Yeterlilik Kurumu (MYK) Kanunu ile anılan Kanun uyarınca çıkartılan “Mesleki Yeterlilik, Sınav ve Belgelendirme Yönetmeliği” hükümlerine göre hazırlanmıştır.

Yeterlilik taslağı, 23 Eylül 2010 tarihinde imzalan işbirliği protokolü ile görevlendirilen Türkiye Liman İşletmecileri Derneği (TÜRKLİM) tarafından hazırlanmıştır. Hazırlanan taslak hakkında sektördeki ilgili kurum ve kuruluşların görüşleri alınmış ve görüşler değerlendirilerek taslak üzerinde gerekli düzenlemeler yapılmıştır. Nihai taslak MYK Ulaştırma, Lojistik ve Haberleşme Sektör Komitesi tarafından incelenip değerlendirildikten ve Komitenin uygun görüşü alındıktan sonra, MYK Yönetim Kurulunun 04/07/2012 tarih ve 2012/49 sayılı kararı ile onaylanarak Ulusal Yeterlilik Çerçevesine (UYÇ) yerleştirilmesine karar verilmiştir.

Mobil Vinç Operatörü (MHC, Sahil ve Gemi Vinci) (Seviye 3) Ulusal Yeterliliği 10/07/2013 tarih ve 2013/55 sayılı MYK Yönetim Kurulu kararı ile revize edilmiştir.

Yeterliliğin hazırlanması, görüş bildirilmesi, incelenmesi ve doğrulanmasında katkı sağlayan kişi, kurum ve kuruluşlara görüş ve katkıları için teşekkür eder, yararlanabilecek tüm tarafların bilgisine sunarız.

Mesleki Yeterlilik Kurumu

## GİRİŞ

Ulusal yeterliliğin hazırlanmasında, sektör komitelerinde incelenmesinde ve MYK Yönetim Kurulu tarafından onaylanarak yürürlüğe konulmasında temel ölçütler Mesleki Yeterlilik, Sınav ve Belgelendirme Yönetmeliğinde belirlenmiştir.

Ulusal yeterlilikler aşağıdaki unsurları içermektedir;

- a)Yeterliliğin adı ve seviyesi,
- b)Yeterliliğin amacı,
- c)Yeterliliğe kaynak teşkil eden meslek standardı, meslek standardı birimleri/görevleri veya yeterlilik birimleri,
- ç)Yeterlilik sınavına giriş için aranan şartlar,
- d)Yeterlilik birimleri bazında öğrenme çıktıları ve başarımlar ölçütleri,
- e)Yeterliliğin kazanılmasında uygulanacak ölçme, değerlendirme ve değerlendirici ölçütleri
- f)Yeterlilik belgesinin geçerlilik süresi, yenilenme şartları, belge sahibinin gözetimine ilişkin şartlar,
- g)Yeterliliği geliştiren kurum/kuruluş ve doğrulayan Sektör Komitesi.

Ulusal yeterlilikler ulusal meslek standartları ve/veya uluslararası meslek standartları esas alınarak oluşturulur.

Ulusal yeterlilikler;

- Örgün ve yaygın eğitim ve öğretim kurumları,
- Yetkilendirilmiş belgelendirme kuruluşları,
- Kuruma yetkilendirme ön başvurusunda bulunmuş kuruluşlar,
- Ulusal meslek standardı hazırlamış kuruluşlar,
- Meslek kuruluşları ile bunların müşterek çalışmasıyla oluşturulur.

**12UY0061-3 MOBİL VİNÇ OPERATÖRÜ (MHC, Sahil ve Gemi Vinci)  
ULUSAL YETERLİLİĞİ**

<b>1</b>	<b>YETERLİLİĞİN ADI</b>	MOBİL VİNÇ OPERATÖRÜ (MHC, SAHİL VE GEMİ VİNCİ)
<b>2</b>	<b>REFERANS KODU</b>	12UY0061-3
<b>3</b>	<b>SEVİYE</b>	3
<b>4</b>	<b>ULUSLARARASI SINIFLANDIRMADAKİ YERİ</b>	ISCO (08): 8343
<b>5</b>	<b>TÜR</b>	-
<b>6</b>	<b>KREDİ DEĞERİ</b>	-
<b>7</b>	<b>A)YAYIN TARİHİ</b>	04/07/2012
	<b>B)REVİZYON NO</b>	01
	<b>C)REVİZYON TARİHİ</b>	10/07/2013
<b>8</b>	<b>AMAÇ</b>	Bu ulusal yeterliliğin amacı; çalışanların ve adayların Mobil Vinç Operatörü (MHC, Sahil ve Gemi Vinci) (Seviye 3) mesleğinde başarılı olmak için gereken niteliklere sahip ve yeterli olup olmadığını belirlemek ve meslekte yeterliliğini, geçerli ve güvenilir bir belge ile kanıtlanmasına olanak vermektir. Bu çalışma; aynı zamanda eğitim sistemi ile sınav ve belgelendirme kuruluşları için referans niteliğindedir.
<b>9</b>	<b>YETERLİLİĞE KAYNAK TEŞKİL EDEN MESLEK STANDART(LAR)I</b>	11UMS0175-3 Mobil Vinç Operatörü (Seviye 3) Ulusal Meslek Standardı 10UMS0061-3 Liman Vinç Operatörü (RTG ve SSG) (Seviye 3) Ulusal Meslek Standardı
<b>10</b>	<b>YETERLİLİK SINAVINA GİRİŞ ŞART(LAR)I</b>	Mesleki yeterlilik sınavına giriş için herhangi özel bir şart tanımlanmamaktadır.
<b>11</b>	<b>YETERLİLİĞİN YAPISI</b>	
<b>11-a) Zorunlu Birimler</b>		
12UY0062-3/A1: İSG, Çevre Güvenliği ve Kalite Önlemlerini Alma 12UY0062-3/A2: İş Organizasyonu Yapma, Gemi ve Liman Elleçleme Sahalarında Hareket Kuralları ve Yük Tanıma 12UY0061-3/A6: Mobil Vinci Tanıma, Vincin Günlük Bakım ve Kontrolü 12UY0061-3/A7: Mobil Vinci Yürütme ve Konumlandırma 12UY0061-3/A8: Mobil Vinç ile Yük Elleçleme 12UY0061-3/A9: Sahil ve/veya Gemi Vincini Kullanma		
<b>11-b) Seçmeli Birimler</b>		
-		
<b>11-c) Birimlerin Gruplandırılma Alternatifleri ve İlave Öğrenme Çıktıları</b>		
Mobil Vinç Operatörü (MHC, Sahil ve Gemi Vinci) (Seviye 3) mesleğinin belgelendirilmesinde, adayın "11-a" bölümünde tanımlanan tüm zorunlu yeterlilik birimlerinden başarılı olması gerekmektedir.		

12 ÖLÇME VE DEĞERLENDİRME		
<p><b>Genel Şartlar</b> Mobil Vinç Operatörü (MHC, Sahil ve Gemi Vinci) (Seviye 3) mesleğinde, sınav ve belgelendirme için başvuran adayın mesleki yeterliliğini belgeleyebilmesi için, Mobil Vinç Operatörü (MHC, Sahil ve Gemi Vinci) (Seviye 3) mesleği için tanımlanan yeterlilik birimlerinin tümünde, bu birimlerin her birinde tanımlanan ölçütlere göre başarılı olması gerekir. Her birimde tanımlanan öğrenme çıktılarının başarımlı ölçütlerini karşılayacak, teorik (yazılı) ve/veya performansa dayalı (uygulamalı) olmak üzere iki aşamalı ölçme değerlendirme yapılır.</p> <p>Mobil Vinç Operatörü (MHC, Sahil ve Gemi Vinci) (Seviye 3) mesleği yeterlilik birimlerinde teorik değerlendirmeden başarılı olamayan adaylar, teorik değerlendirmede başarılı oluncaya kadar performans değerlendirmesine alınmazlar. Adayın yeterlilik birimlerinden başarılı olması için, , teorik sınavlardan 100 üzerinden en az 60 puan, performans sınavlarından da 100 üzerinden en az 80 puan alınmalıdır.</p> <p>Tüm yeterlilik birimlerinde başarılı olamayan adaylara, başarılı oldukları yeterlilik birimlerinin başarı belgeleri verilir. Adayın ilk sınav tarihinden itibaren 2 yıl içerisinde minimum mesleki yeterlilik koşullarını sağlayana kadar yeterlilik birimlerinden veya bölümlerinden tekrar sınava girme hakkı vardır.</p> <p><b>Teorik Sınav</b> Adayın başarısı, ilgili birimin ölçme değerlendirme bölümünde belirtilen ölçütleri sağlama düzeyine göre değerlendirilecektir. Yeterlilik birimlerinin teorik değerlendirmesi ayrı veya birlikte yapılabilir. Mobil Vinç Operatörü (MHC, Sahil ve Gemi Vinci) (Seviye 3) mesleği yeterlilik birimlerinin teorik değerlendirmeleri, yeterlilik birimlerinde belirtilen soru sayısı ve sürede, çoktan seçmeli, 4 seçenekli ve her biri eşit puan değerinde olacak şekilde düzenlenmiş ölçme aracının kullanıldığı yazılı sınavla yapılır. Ölçme aracında soruların değerleri zorluk dereceleri bilişsel düzeye göre belirlenir. Yanlış cevaplar değerlendirmeye alınmaz ve herhangi bir puan indirimi yapılmaz.</p> <p>Belgelendirme için başvuran adayların, teorik sınavlardan, birimlerde belirtilen ölçüt ve oranlarda asgari başarı göstermeleri beklenir.</p> <p><b>Performansa Dayalı Sınav</b> Mobil Vinç Operatörü (MHC, Sahil ve Gemi Vinci) (Seviye 3) mesleğinde yeterliliklerini belgelendirmek için başvuran adayın yeterliliklerinin değerlendirilmesinde, performans sınavı/sınavları; sanal ve/veya gerçek operasyon ortamında, liman elleçleme sahası ile MHC ve sahil vincinin kumanda kabininde gerçekleştirilir. Performans sınavı/sınavlarında yeterlilikler, birimlerde tanımlanan öğrenme çıktıları ve başarımlı ölçütleri kapsamında, uygulamaya dayalı sorular ile değerlendirilir. Sınav soruları, performans sınavı kapsamında ölçülmesi öngörülen öğrenme çıktıları ve başarımlı ölçütlerini ölçebilecek şekilde tasarlanır.</p> <p>Performansa dayalı sorular, süreci ve sonucu ölçmeye yönelik uygulamalar ve/veya kurgulanmış senaryolar ve kritik koşulları içeren formatlarda olabilir. Yeterlilik biriminin gerektirdiği öğrenme çıktıları ve başarımlı ölçütlerini karşılayacak şekilde; parametreleri, puanları, çıktıları ve/veya işlem basamakları, (gerekten durumda) süreleri ve kritik edimleri tanımlanmış kontrol listeleri üzerinden gözlem, değerlendirme ve puanlama kayıtları tutulur.</p> <p>Yeterlilik birimleri ile öğrenme çıktıları ve başarımlı ölçütleri arasındaki içerik ve süreç ilişkilerine göre birimlerin performans değerlendirmesi birlikte yapılabileceği gibi, bölümler halinde de yapılabilir. Belgelendirme için başvuran adayların, performans sınavı/sınavlarından, yeterlilik birimlerinde belirtilen ölçüt ve oranlarda asgari başarı göstermeleri beklenir.</p> <p>Adayların performans sınavı sırasında önlenmesi mümkün olmayan risklerden korunmak amacıyla KKD kullanmaları sağlanır.</p>		
13	<b>BELGE GEÇERLİLİK SÜRESİ</b>	Belgenin düzenlendiği tarihten itibaren beş (5) yıldır.
14	<b>GÖZETİM SIKLIĞI</b>	Aday, Mesleki Yeterlilik Belgesi'ni

		aldıktan sonra yetkilendirilmiş belgelendirme kuruluşu tarafından, ikinci (2' nci) yılın sonundan itibaren belge geçerlilik süresi dâhilinde ilgili prosedürlerine göre biri beşinci (5' inci yıl içinde olmak üzere en az 2 defa gözetime tabi tutulur.
15	<b>BELGE YENİLEMEDE UYGULANACAK ÖLÇME-DEĞERLENDİRME YÖNTEMİ</b>	<p>Geçerlilik süresi dolan belgelerin yenilenmesi için, yetkilendirilmiş belgelendirme kuruluşunun yetkili organlarınca yapılacak değerlendirme ve verilecek karara göre;</p> <ol style="list-style-type: none"><li>1) Belgelendirme yapan kuruluşun gözetim sürecindeki doğrudan gözetim veya performans değerlendirme sonuçlarına göre belge sahibi, belge düzenlendiği tarihten itibaren meslekte bir (1) yıldan fazla ara vermeden çalıştıysa ve yapılan gözetim veya performans değerlendirmesi sonuçları başarılı bulunuyorsa, bir defaya mahsus olmak üzere belge doğrudan yenilenebilir. İkinci beş yılın sonunda gerekli teorik ve performans sınavları uygulanarak belge yenilenir.</li><li>2) Belge geçerlilik süresi içinde fiilen bir (1) yıldan fazla mesleğe ara veren ve/veya yapılan gözetim veya performans değerlendirmesi sonuçları başarılı olarak beyan edilmeyen belge sahibi, belge geçerlik süresi sonunda yeniden gerekli teorik ve performans sınavları uygulanarak belge yenilenir.</li><li>3) Belge sahibinin, belge geçerlilik süresi içinde, iş makinesi ile bir kişinin ölüm veya ağır yaralanma sonucu malulen iş gücü kaybı ile sonuçlanmış bir kazada, doğrudan kusurlu olduğu, mahkemelerce verilmiş ve kesinleşmiş kararla sabit görülmesi durumunda, belge süresi sonunda, yenileme için doğrudan mesleki yeterlilik sınavı yapılır.</li></ol>
16	<b>YETERLİLİĞİ GELİŞTİREN KURULUŞ(LAR)</b>	Türkiye Liman İşletmecileri Derneği (TÜRKLİM)
17	<b>YETERLİLİĞİ DOĞRULAYAN SEKTÖR KOMİTESİ</b>	MYK Ulaştırma, Lojistik ve Haberleşme Sektör Komitesi
18	<b>MYK YÖNETİM KURULU ONAY TARİHİ VE SAYISI</b>	İlk onay:04/07/2012-2012/49 01' nolu revizyon:10/07/2013-2013/55

## 12UY0062-3 / A1 İSG, ÇEVRE GÜVENLİĞİ ve KALİTE ÖNLEMLERİ ALMA YETERLİLİK BİRİMİ

1	<b>YETERLİLİK BİRİMİ ADI</b>	İSG, ÇEVRE GÜVENLİĞİ VE KALİTE ÖNLEMLERİ ALMA
2	<b>REFERANS KODU</b>	12UY0062-3 / A1
3	<b>SEVİYE</b>	3
4	<b>KREDİ DEĞERİ</b>	-
5	<b>A)YAYIN TARİHİ</b>	04/07/2012
	<b>B)REVİZYON NO</b>	01
	<b>C)REVİZYON TARİHİ</b>	10/07/2013
6	<b>YETERLİLİK BİRİMİNE KAYNAK TEŞKİL EDEN MESLEK STANDARDI</b>	10UMS0061-3 Liman Vinç Operatörü (RTG ve SSG) (Seviye 3) Ulusal Meslek Standardı
7	<b>ÖĞRENME ÇIKTILARI</b>	<p><b><u>Öğrenme Çıktısı 1: Çalışma sahasındaki İSG ve çevre güvenliği risklerini belirler.</u></b></p> <p><b>Başarım Ölçütleri:</b></p> <ol style="list-style-type: none"><li>1.1. Çalışma alanı ve iş makinesinden kaynaklanabilecek olası operasyonel riskleri belirleyerek sonuçlarını ve etkilerini değerlendirir.</li><li>1.2. Yaptığı değerlendirmeye uygun önlemleri açıklar.</li></ol> <p><b>Bağlam:</b> Liman sahaları, liman iş makineleri ve elleçleme ekipmanları, gemiler, yükler gibi unsurlardan kaynaklanan İSG ve çevre güvenliği riskleri ve risk değerlendirmeleri ile risklerle İSG ve çevre güvenliği talimatlarını, önlemleri ilişkilendirme bilgi ve becerisi, riske ve talimatlara uygun önlem önerileri</p> <p><b><u>Öğrenme Çıktısı 2: Çalışma sahasında ve görev sürecinde İSG önlemlerini alır.</u></b></p> <p><b>Başarım Ölçütleri:</b></p> <ol style="list-style-type: none"><li>2.1. Çalışma sahasında ve görev sürecinde, talimatlarına göre iş makinesine ve yüke uygun KKD kullanır.</li><li>2.2. İş makinesini kullanım amacına ve limitlerine uygun kullanır.</li><li>2.3. IMDG kodlu özel işlem gerektiren konteyner/yüklerin emniyetli elleçleme yöntemlerini gerekçeleri ile açıklar.</li></ol> <p><b>Bağlam:</b> İSG talimatları, KKD talimatları, İş makineleri güvenli kullanım talimatları IMDG kod sınıflaması ve elleçleme yöntemleri, MSDS malzeme güvenlik bilgi formu içeriği</p> <p><b><u>Öğrenme Çıktısı 3: Çalışma sahasında ve görev sürecinde çevre güvenliği önlemlerini alır.</u></b></p> <p><b>Başarım Ölçütleri:</b></p> <ol style="list-style-type: none"><li>3.1. Çalışma sahasında ve elleçleme sürecinde, liman çevre koruma talimatlarına uygun hareket eder.</li><li>3.2. İş makinesinin yakıt, yağ ve sintine sızıntılarını talimatlara uygun şekilde kontrol ederek önlem alır.</li></ol> <p><b>Bağlam:</b> İSG ve çevre güvenliği talimatları, iş makinesi kullanım öncesi kontrolleri.</p> <p><b><u>Öğrenme Çıktısı 4: Çalışma sahasının ve elleçleme sürecinin verimliliğini belirleyen unsurları tanır.</u></b></p> <p><b>Başarım Ölçütleri:</b></p> <ol style="list-style-type: none"><li>4.1. Çalışma sahası ve sürecinde verimli çalışma unsurlarını tanımlar.</li><li>4.2. Çalışma sahası ve sürecinde verimli çalışma unsurlarının gerekçelerini açıklar.</li></ol> <p><b>Bağlam:</b> Elleçleme süreçlerinde verimlilik talimatları (enerji tasarrufu, yakıt verimliliği, duruşlar, vb.), iş makinesi verimlilik ölçütleri ve önlemleri</p> <p><b><u>Öğrenme Çıktısı 5: Acil durum prosedürlerini uygular.</u></b></p> <p><b>Başarım Ölçütleri:</b></p> <ol style="list-style-type: none"><li>5.1. Tasvir edilen iş kazası durumlarında talimatına uygun şekilde bildirimde bulunur.</li><li>5.2. Liman acil durum prosedürleri çerçevesinde, iş makinesi operatörlerinin görevlerini uygular.</li></ol>

<p>5.3. İş makinesinde olası bir yangın durumunda, görevleri kapsamındaki yangınla mücadele prosedürlerini uygular.</p> <p><b>Bağlam:</b> İSG yönetmeliği dâhilinde iş kazaları ve acil durum talimatları, tehlikeli yüklerle ilgili acil durum prosedürleri, ilkyardım kuralları</p>		
<b>8 ÖLÇME VE DEĞERLENDİRME</b>		
<b>8 a) Teorik Sınav</b>		
<p>İSG, Çevre Güvenliği ve Kalite Önlemleri Alma yeterlilik biriminde teorik değerlendirme, çoktan seçmeli, 4 seçenekli ve her biri eşit puan değerinde olacak şekilde düzenlenmiş asgari 10 soruluk yazılı sınavla yapılır. Ölçme aracında soruların değerleri zorluk dereceleri bilişsel düzeye göre belirlenir. Her soru için ortalama 1-1,5 dakika süre tanınır. Yanlış cevaplardan puan indirimi yapılmaz.</p> <p>Bu birimin teorik sınavının değerlendirmesinden başarılı olmak için 100 üzerinden en az 60 puan alınmalıdır</p>		
<b>8 b) Performansa Dayalı Sınav</b>		
<p>İSG, Çevre Güvenliği ve Kalite Önlemleri Alma yeterlilik biriminde adayların performans sınavı; sanal ve/veya gerçek iş ortamında ve operasyon mahallinde, öğrenme çıktıları ve başarımlarına ilişkin geliştirilmiş “uygulama kontrol listesi” ile yapılır. Uygulamanın puan değerleri ve süre ölçütleri uygulama kontrol listesinde belirtilir.</p> <p>Bu birimin performans sınavının değerlendirmesinden başarılı olmak için uygulamada, 100 üzerinden en az 80 puan alınmalıdır.</p>		
<b>8 c) Ölçme ve Değerlendirmeye İlişkin Diğer Koşullar</b>		
<p>İSG, Çevre Güvenliği ve Kalite Önlemleri Alma yeterlilik biriminde aday, ilk sınav tarihinden itibaren 2 yıl içerisinde minimum mesleki yeterlilik koşullarını sağlayana kadar, tekrar sınava girebilir.</p>		
<b>9</b>	<b>YETERLİLİK BİRİMİNİ GELİŞTİREN KURUM/KURULUŞ(LAR)</b>	Türkiye Liman İşletmecileri Derneği (TÜRKLİM)
<b>10</b>	<b>YETERLİLİK BİRİMİNİ DOĞRULAYAN SEKTÖR KOMİTESİ</b>	MYK Ulaştırma, Lojistik ve Haberleşme Sektör Komitesi
<b>11</b>	<b>MYK YÖNETİM KURULU ONAY TARİHİ ve SAYISI</b>	İlk onay:04/07/2012-2012/49 01’ nolu revizyon:10/07/2013-2013/55

## EKLER

### **EK -1:** Yeterlilik Biriminin Kazandırılması için Tavsiye Edilen Eğitime İlişkin Bilgiler

İSG, Çevre Güvenliği ve Kalite Önlemleri Alma yeterlilik birimi öğrenme çıktılarının içerdiği bilgi ve beceriler, liman işletmelerinde, iş süreçleri dâhilinde; ilgili bölümün amiri ya da lideri ve iş güvenliği uzmanlarından oluşan yetkili eğitmenler tarafından verilen asgari 60 saatlik teorik ve uygulamalı eğitimlerle sağlanabilir. İş makinesinin güvenli kullanımına dair konular, bu makinelerle ilgili yaygın eğitim kurslarının programlarında yer alabilir.



**12UY0062-3 / A2 İŞ ORGANİZASYONU YAPMA, GEMİ VE LİMAN ELLEÇLEME  
SAHALARINDA HAREKET KURALLARI VE YÜK TANIMA YETERLİLİK BİRİMİ**

1	<b>YETERLİLİK BİRİMİ ADI</b>	İŞ ORGANİZASYONU YAPMA, GEMİ VE LİMAN ELLEÇLEME SAHALARINDA HAREKET KURALLARI VE YÜK TANIMA
2	<b>REFERANS KODU</b>	12UY0062-3 / A2
3	<b>SEVİYE</b>	3
4	<b>KREDİ DEĞERİ</b>	-
5	<b>A)YAYIN TARİHİ</b>	04/07/2012
	<b>B)REVİZYON NO</b>	01
	<b>C)REVİZYON TARİHİ</b>	10/07/2013
6	<b>YETERLİLİK BİRİMİNE KAYNAK TEŞKİL EDEN MESLEK STANDARDI</b>	10UMS0061-3 Liman Vinç Operatörü (RTG ve SSG) (Seviye 3) Ulusal Meslek Standardı
7	<b>ÖĞRENME ÇIKTILARI</b>	<p><b>Öğrenme Çıktısı 1: İşe başlama ve tamamlama prosedürlerini açıklar.</b> <b>Başarım Ölçütleri:</b> 1.1. Vardiya alma ve verme ile iş emri, iş listesi, iş bilgisi alma prosedürlerini liman iş makineleri operatörleri iş tanımlarına göre açıklar. 1.2. Verilen göreve uygun malzeme ve ekipman temini ile ilgili prosedürleri açıklar. <b>Bağlam:</b> Operatör iş tanımları, iş makinesi çalışma talimatları, malzeme ve ekipman tedarik prosedürleri.</p> <p><b>Öğrenme Çıktısı 2: İş süreçlerine ilişkin kayıtları tutar.</b> <b>Başarım Ölçütleri:</b> 2.1. İş makinesi formlarını prosedürlerine uygun olarak tutar. 2.2. Doldurduğu formun onay prosedürlerini izleyerek ilgiliye teslim eder. <b>Bağlam:</b> İş makinesi çalışma formu, iş makinesi kontrol formları gibi formlar ile form işleme, onay ve teslim talimatları</p>
8	<b>ÖLÇME VE DEĞERLENDİRME</b>	
<b>8 a) Teorik Sınav</b>		
<p>İş Organizasyonu Yapma, Gemi ve Liman Elleçleme Sahalarında Hareket Kuralları ve Yük Tanıma: Yeterlilik biriminde teorik değerlendirme, çoktan seçmeli, 4 seçenekli ve her biri eşit puan değerinde olacak şekilde düzenlenmiş asgari 15 soruluk yazılı sınavla yapılır. Ölçme aracında soruların değerleri zorluk dereceleri bilişsel düzeye göre belirlenir. Her soru için ortalama 1-1,5 dakika süre tanınır. Yanlış cevaplardan puan indirimi yapılmaz.</p> <p>Bu birimin teorik sınavının değerlendirmesinden başarılı olmak için, 100 üzerinden en az 60 puan alınmalıdır.</p>		
<b>8 b) Performansa Dayalı Sınav</b>		
<p>İş organizasyonu yapma , liman sahalarında ve gemi elleçleme sahalarında hareket kuralları ve limanlarda elleçlenen yükleri tanıma yeterlilik biriminde adayların performans sınavı ; sanal ve/veya gerçek iş ortamında ve operasyon mahallinde, performansa dayalı öğrenme çıktıları ve başarım ölçütlerine ilişkin geliştirilmiş “uygulama kontrol listesi” ile yapılır. Uygulamanın puan değerleri ve süre ölçütleri uygulama kontrol listesinde belirtilir.</p> <p>Bu birimin performans sınavının değerlendirmesinden başarılı olmak için uygulamada 100 üzerinden en az 80 puan alınmalıdır.</p>		
<b>8 c) Ölçme ve Değerlendirmeye İlişkin Diğer Koşullar</b>		

İş Organizasyonu Yapma yeterlilik biriminde aday, ilk sınav tarihinden itibaren 2 yıl içerisinde minimum mesleki yeterlilik koşullarını sağlayana kadar, tekrar sınava girebilir.		
9	<b>YETERLİLİK BİRİMİNİ GELİŞTİREN KURUM/KURULUŞ(LAR)</b>	Türkiye Liman İşletmecileri Derneği (TÜRKLİM)
10	<b>YETERLİLİK BİRİMİNİ DOĞRULAYAN SEKTÖR KOMİTESİ</b>	MYK Ulaştırma, Lojistik ve Haberleşme Sektör Komitesi
11	<b>MYK YÖNETİM KURULU ONAY TARİHİ ve SAYISI</b>	İlk onay:04/07/2012-2012/49 01'nolu revizyon:10/07/2013-2013/55

## EKLER

### **EK -1:** Yeterlilik Biriminin Kazandırılması için Tavsiye Edilen Eğitime İlişkin Bilgiler

İş Organizasyonu yeterlilik biriminin içerdiği öğrenme çıktılarını operatörler temelinde, operasyonel süreçler dâhilinde deneyimle kazanırlar. Limanlarda işe yeni başlayan personel için, insan kaynakları birimlerince düzenlenen oryantasyon programlarında da bu öğrenme çıktılarının içerdiği konular, asgari 6 saatlik bir programla yer alabilir. Ayrıca iş süreçlerinde dâhilinde, deneyimli usta operatör ve ilgili bölüm amiri de eğitim verebilir.

## 12UY0061-3 / A6 MOBİL VİNCİ TANIMA, MOBİL VİNCİN GÜNLÜK BAKIM ve KONTROLÜ YETERLİLİK BİRİMİ

1	YETERLİLİK BİRİMİ ADI	MOBİL VİNCİ TANIMA, MOBİL VİNCİN GÜNLÜK BAKIM VE KONTROLÜ
2	REFERANS KODU	12UY0061-3 / A6
3	SEVİYE	3
4	KREDİ DEĞERİ	-
5	A)YAYIN TARİHİ	04/07/2012
	B)REVİZYON NO	01
	C)REVİZYON TARİHİ	10/07/2013
6	YETERLİLİK BİRİMİNE KAYNAK TEŞKİL EDEN MESLEK STANDARDI	11UMS0175-3 Mobil Vinç Operatörü (Seviye 3) Ulusal Meslek Standardı
7	ÖĞRENME ÇIKTILARI	<p><b>Öğrenme Çıktısı 1: Mobil vincin özelliklerini ve teknolojisini tanıır.</b></p> <p><b>Başarım Ölçütleri:</b></p> <ol style="list-style-type: none"><li>1.1. Mobil Vincin tanımı ve operasyonel özelliklerini açıklar.</li><li>1.2. Mobil Vincin yürüyüş, sabitleme pimi ve denge ayakları, kaldırma (ilgili boom çeşitleri), elektrik-elektronik, işletim, mekanik, hidrolik, güvenlik sistemleri donanımları ve çalışma prensiplerini açıklar.</li><li>1.3. Mobil Vincin spreader ve/veya yardımcı ekipmanlarının özelliklerini fonksiyonlarına göre açıklar.</li><li>1.4. Mobil Vincin yükseklik, genişlik ebatlarını tanımlar.</li><li>1.5. Mobil Vincin yükleme diyagramı (kaldırma kapasitesi), yük momenti sınırı, aksamları gibi özelliklerini açıklar.</li><li>1.6. Mobil Vincin yükseklik, genişlik, ebatları, yükleme diyagramı (kaldırma kapasitesi), yük momenti sınırı, aksamları gibi özelliklerinin çalışma şartlarına etkisini açıklar.</li></ol> <p><b>Bağlam:</b> Mobil Vinci teknik dokümanları, spreader ve yardımcı ekipmanlarının özellikleri ve fonksiyonlarına dair teknik dokümanlar</p> <p><b>Öğrenme Çıktısı 2: Mobil vincin çalışma öncesi fiziki kontrollerini yapar.</b></p> <p><b>Başarım Ölçütleri:</b></p> <ol style="list-style-type: none"><li>2.1. Kullanım öncesi kontrol talimatlarına göre vincin hareket ve yürüyüş sistemlerinin fiziki kontrollerini yapar.</li><li>2.2. Kullanım öncesi kontrol talimatlarına uygun olarak vincin elektrik, elektronik ve kontrol, kumanda sistemlerinin (dış besleme kablosu, akü besleme ve ana şalteri dâhil) hareket öncesi kontrollerini yapar.</li><li>2.3. Vincin iç-dış acil durdurma butonlarının işlerliğini kontrol eder.</li><li>2.4. Kullanım öncesi kontrol talimatlarına uygun şekilde, vincin dış şasi ve temizlik kontrollerini yapar.</li><li>2.5. Vincin makine fiziki kontrollerini ve takviyelerini talimatına göre yapar.</li><li>2.6. Vincin hareket öncesi boom (ekipman, bağlantı ve eklentiler dahil) fiziki kontrollerini yapar.</li><li>2.7. Kabin içi yüzeyleri ve kabin camlarının temizliğinin yapılması ve kontrolünün çalışma şartlarına etkisini açıklar.</li></ol> <p><b>Bağlam:</b> Mobil Vinç teknik dokümanları, spreader ve yardımcı ekipmanlarının özellikleri ve fonksiyonlarına dair teknik dokümanlar ile bunların kontrol listeleri, iş makinesi kullanım öncesi kontrol talimatı, dış şasi, halatlar, halat tamburları, makaralar, operatör kabini dış bağlantılar, kule kilidi, alt şasi terazisi, kablo makarası, otomatik yağlama kutusu, vb</p> <p><b>Öğrenme Çıktısı 3: Mobil vincin fonksiyonel kontrollerini yapar.</b></p> <p><b>Başarım Ölçütleri:</b></p> <ol style="list-style-type: none"><li>3.1. Kabin içi koltuk ve cam fonksiyonel ayar ve kontrollerini talimatına uygun olarak yapar.</li></ol>

- 3.2. İş makinesine enerji verme (elektrik ve dizel olarak) prosedürlerini uygulayarak faal hale getirir.
- 3.3. Aydınlatma ve ikaz sisteminin fonksiyonelliğini kontrol eder.
- 3.4. Çalışma ekranının çalışırılığını ve ekran uyarılarının fonksiyonelliklerini talimatına göre kontrol eder.
- 3.5. Spreader'e enerji vererek makine ile uyumunu kontrol eder.
- 3.6. Vinç yürüyüşünün fonksiyonellik testlerini talimatına uygun olarak yapar.
- 3.7. Denge ayaklarını kurarak terazi ayarlarını kontrol eder.
- 3.8. Kule kilit pimi, serbest kalma, kaldırma-indirme düzenekleri ve limit-switch'lerin çalışırılığını kontrol eder.
- 3.9. Acil durdurma fonksiyonu kontrollerini yapar.
- 3.10. Spreader'in fiziki durumunu ve genel fonksiyonlarının çalışırılığını kontrol eder.
- 3.11. Boom görüntü, koça pimi, kablo çorabı, kaldırma, spreader göbek kilidi ve indirme sistemlerinin fonksiyonellik kontrolünü talimatına göre yapar.

**Bağlam:** Mobil Vinç teknik dokümanları, spreader ve yardımcı ekipmanlarının özellikleri ve fonksiyonlarına dair teknik dokümanlar ile bunların kontrol listeleri, iş makinesi kullanım öncesi kontrol talimatı

#### **Öğrenme Çıktısı 4: Mobil vincin hata giderme prosedürlerini uygular.**

##### **Başarım Ölçütleri:**

- 4.1. Mobil Vinçte oluşan hata uyarılarını ekran üzerinden takip ederek yorumlar.
- 4.2. Mobil Vinçte oluşan operasyonu ve çalışmayı engellemeyen hataları ekran üzerinden tespit eder.
- 4.3. Mobil Vinçte oluşan yetkisi dâhilindeki hataları prosedürüne uygun olarak giderir.

**Bağlam:** Mobil Vinç teknik dokümanları, PLC sistemi, spreader ve yardımcı ekipmanlarının özellikleri ve fonksiyonlarına dair teknik dokümanlar ile bunların hata kontrol listeleri

#### **Öğrenme Çıktısı 5: Arıza tespitine yardım eder.**

##### **Başarım Ölçütleri:**

- 5.1. Mobil Vinçte meydana gelen arızanın oluşma koşulları, etkileri ve sonuçları itibari ile açıklar.
- 5.2. Arızanın lokalize edilmesinde teknik ekibin yönlendirmesine göre, operasyonel destek verir.

**Bağlam:** Mobil Vinç teknik dokümanları, spreader ve yardımcı ekipmanlarının özellikleri ve fonksiyonlarına dair teknik dokümanlar ile bunların hata kontrol listeleri

<b>8</b>	<b>ÖLÇME VE DEĞERLENDİRME</b>
<b>8 a) Teorik Sınav</b>	
Mobil Vinci Tanıma, Mobil Vincin Günlük Bakım ve Kontrolü yeterlilik biriminde teorik değerlendirme, çoktan seçmeli, 4 seçenekli ve her biri eşit puan değerinde olacak şekilde düzenlenmiş asgari 15 soruluk yazılı sınavla yapılır. Ölçme aracında soruların değerleri zorluk dereceleri bilişsel düzeye göre belirlenir. Her soru için ortalama 1-1,5 dakika süre tanınır. Yanlış cevaplardan puan indirimi yapılmaz.	
Bu birimin teorik sınavının değerlendirmesinden başarılı olmak için 100 üzerinden en az 60 puan alınmalıdır	
<b>8 b) Performansa Dayalı Sınav</b>	
Mobil Vinci Tanıma, Mobil Vincin Günlük Bakım ve Kontrolü yeterlilik biriminde adayların performans sınavı; sanal ve/veya gerçek iş ortamında ve operasyon mahallinde, öğrenme çıktıları ve başarım ölçütlerine ilişkin geliştirilmiş "uygulama kontrol listesi" ile yapılır. Uygulamanın puan değerleri ve süre ölçütleri uygulama kontrol listesinde belirtilir.	
Bu birimin performans sınavının değerlendirmesinden başarılı olmak için uygulamada, 100 üzerinden en az 80 puan alınmalıdır.	
<b>8 c) Ölçme ve Değerlendirmeye İlişkin Diğer Koşullar</b>	
Mobil Vinci Tanıma, Mobil Vincin Günlük Bakım ve Kontrolü yeterlilik biriminde aday, ilk sınav tarihinden itibaren 2 yıl içerisinde minimum mesleki yeterlilik koşullarını sağlayana kadar, tekrar sınava girebilir.	
<b>9</b>	<b>YETERLİLİK BİRİMİNİ GELİŞTİREN KURUM/KURULUŞ(LAR)</b>
	Türkiye Liman İşletmecileri Derneği (TÜRKLİM)

10	<b>YETERLİLİK BİRİMİNİ DOĞRULAYAN SEKTÖR KOMİTESİ</b>	MYK Ulaştırma, Lojistik ve Haberleşme Sektör Komitesi
11	<b>MYK YÖNETİM KURULU ONAY TARİHİ ve SAYISI</b>	İlk onay:04/07/2012-2012/49 01'nolu revizyon:10/07/2013-2013/55

## EKLER

### **EK -1:** Yeterlilik Biriminin Kazandırılması için Tavsiye Edilen Eğitime İlişkin Bilgiler

Mobil Vinci Tanıma, Mobil Vincin Günlük Bakım ve Kontrolü yeterlilik biriminin içerdiği öğrenme çıktılarının içerdiği bilgi ve beceriler, halen yetkili eğitimler tarafından verilen asgari 40 saatlik eğitimler ile sağlanabilir. Bu birim kapsamında yer alan bilgi ve becerileri içeren konular, resmi veya özel yaygın eğitim eğitimi kapsamında yer alan ve ilgili iş makinesi kullanımı sertifikası ile belgelendirilen kursların eğitim programlarında yer alabilir. Bu eğitimler talebe bağlı başvurularla açılmakta, teorik ve uygulamalı şekilde yürütülebilmektedir. Ayrıca sözkonusu yeterliliğin içerdiği öğrenmeler, işletmelerde iş süreçleri dâhilinde; deneyimli usta operatör, deneyimli ve usta makine bakım onarım elemanları ile ilgili bölümün amiri ya da liderinden oluşan yetkili eğitimler tarafından verilen teorik ve uygulamalı eğitimler ile de kazanılabilir.

**12UY0061-3 / A7 MOBİL VİNCİ YÜRÜTME ve KONUMLANDIRMA  
YETERLİLİK BİRİMİ**

1	<b>YETERLİLİK BİRİMİ ADI</b>	Mobil Vinci Yürütme Ve Konumlandırma
2	<b>REFERANS KODU</b>	12UY0061-3 / A7
3	<b>SEVİYE</b>	3
4	<b>KREDİ DEĞERİ</b>	-
5	<b>A)YAYIN TARİHİ</b>	04/07/2012
	<b>B)REVİZYON NO</b>	01
	<b>C)REVİZYON TARİHİ</b>	10/07/2013
6	<b>YETERLİLİK BİRİMİNE KAYNAK TEŞKİL EDEN MESLEK STANDARDI</b>	11UMS0175-3 Mobil Vinç Operatörü (Seviye 3) Ulusal Meslek Standardı
7	<b>ÖĞRENME ÇIKTILARI</b>	<p><b><u>Öğrenme Çıktısı 1: Mobil Vinci yürütür.</u></b></p> <p><b>Başarım Ölçütleri:</b></p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1.1. Kule şase bağlantı göbek kilidini kilitli konuma alır.</li> <li>1.2. Boom açısı ve kanca yüksekliğini talimatına uygun şekilde ayarlar.</li> <li>1.3. Vinç destek ayaklarını yürüyüş pozisyonuna alarak, serdümen yürüyüşe hazır işareti verip yürüyüş yolunun harekete uygunluğunu kontrol eder.</li> <li>1.4. Vinci kumanda düzeneklerini kullanarak yürütür.</li> <li>1.5. Kısa mesafe yer değişikliklerinde vinci ayakları açık pozisyonda ve serdümen yardımıyla yürüterek yer değişimi yapar.</li> </ol> <p><b>Bağlam:</b> Mobil vinç güvenli kullanım talimatı, mobil vinç teknik dokümanları, PLC sistemi/kabin içi kumanda donanımları, iş makinesi ikaz-anons sistemi</p> <p><b><u>Öğrenme Çıktısı 2: Mobil vinç ile hiza alır.</u></b></p> <p><b>Başarım Ölçütleri:</b></p> <ol style="list-style-type: none"> <li>2.1. Sahanın durumuna göre yükün indirme-kaldırma mesafe ayarını talimatına uygun şekilde yapar.</li> <li>2.2. Vincin orta merkezini çalışılacak yük istifinin/ambarın orta merkezine konumlandırarak şase ile ambar kapağı genişliğinin aynı hizada olmasını sağlar.</li> </ol> <p><b>Bağlam:</b> Mobil vinç güvenli kullanım talimatı</p> <p><b><u>Öğrenme Çıktısı 3: Mobil Vinci yere sabitler.</u></b></p> <p><b>Başarım Ölçütleri:</b></p> <ol style="list-style-type: none"> <li>3.1. Vincin kurulacağı yerin uygunluğunun serdümen ile işaretleyerek kontrol edilmesini sağlar.</li> <li>3.2. Vincin ayaklarını talimatlarına uygun şekilde açarak kurar.</li> <li>3.3. Vincin kurulu halde tam terazide olmasını sağlar.</li> <li>3.4. Vincin üst kule ve şase bağlantı kilidini açarak kumandayı alt şaseden üst şaseye geçirir.</li> </ol> <p><b>Bağlam:</b> Mobil vinç güvenli kullanım talimatı</p> <p><b><u>Öğrenme Çıktısı 4: Mobil Vinç ile talimatlara uygun konumda bekleme yapar.</u></b></p> <p><b>Başarım Ölçütleri:</b></p> <ol style="list-style-type: none"> <li>4.1. Emniyet kaynaklı zorunlu durumlar dışında mobil vinç ile yük askıda iken bekleme yapmaz.</li> <li>4.2. Yüklü halde bekleme zorunluluğu olan acil durumlarda, yükü yere bırakarak bekleme yapar.</li> <li>4.3. Yüksüz bekleme gerektiren durumda vinci park pozisyonuna getirerek bekleme yapar.</li> </ol> <p><b>Bağlam:</b> Mobil vinç güvenli kullanım talimatı, elleçleme süreçlerinde verimlilik talimatları (enerji tasarrufu, yakıt verimliliği, duruşlar, vb.), PLC sistemi/kabin içi kumanda donanımları</p> <p><b><u>Öğrenme Çıktısı 5: Mobil vinci park eder.</u></b></p> <p><b>Başarım Ölçütleri:</b></p>

<p>5.1. Vinci park alanına yürüterek tanımlanan yerde talimatlarına uygun şekilde ayaklarını yere sabitleyerek park pozisyonuna getirir.</p> <p>5.2. Vincin kabin içi sistemlerini talimatlarındaki işlem sırasına göre durdurur.</p> <p>5.3. Vincin (varsa) besleme kablosunu ilgili panoya takarak makinenin enerji aldığını, talimatına göre kontrol eder.</p> <p><b>Bağlam:</b> Mobil vinç güvenli kullanım talimatı</p>		
<b>8 ÖLÇME VE DEĞERLENDİRME</b>		
<b>8 a) Teorik Sınav</b>		
<p>Mobil Vinci Yürütme ve Konumlandırma yeterlilik biriminde teorik değerlendirme, çoktan seçmeli, 4 seçenekli ve her biri eşit puan değerinde olacak şekilde düzenlenmiş asgari 10 soruluk yazılı sınavla yapılır. Ölçme aracında soruların değerleri zorluk dereceleri bilişsel düzeye göre belirlenir. Her soru için ortalama 1-1,5 dakika süre tanınır. Yanlış cevaplardan puan indirimi yapılmaz.</p> <p>Bu birimin teorik sınavının değerlendirmesinden başarılı olmak için 100 üzerinden en az 60 puan alınmalıdır</p>		
<b>8 b) Performansa Dayalı Sınav</b>		
<p>Mobil Vinci Yürütme ve Konumlandırma yeterlilik biriminde adayların performans sınavı; sanal ve/veya gerçek iş ortamında ve operasyon mahallinde, öğrenme çıktıları ve başarımlar ölçütlerine ilişkin geliştirilmiş “uygulama kontrol listesi” ile yapılır. Uygulamanın puan değerleri ve süre ölçütleri uygulama kontrol listesinde belirtilir.</p> <p>Bu birimin performans sınavının değerlendirmesinden başarılı olmak için uygulamada, 100 üzerinden en az 80 puan alınmalıdır.</p>		
<b>8 c) Ölçme ve Değerlendirmeye İlişkin Diğer Koşullar</b>		
<p>Mobil Vinci Yürütme ve Konumlandırma yeterlilik biriminde aday, ilk sınav tarihinden itibaren 2 yıl içerisinde minimum mesleki yeterlilik koşullarını sağlayana kadar, tekrar sınava girebilir.</p>		
<b>9</b>	<b>YETERLİLİK BİRİMİNİ GELİŞTİREN KURUM/KURULUŞ(LAR)</b>	Türkiye Liman İşletmecileri Derneği (TÜRKLİM)
<b>10</b>	<b>YETERLİLİK BİRİMİNİ DOĞRULAYAN SEKTÖR KOMİTESİ</b>	MYK Ulaştırma, Lojistik ve Haberleşme Sektör Komitesi
<b>11</b>	<b>MYK YÖNETİM KURULU ONAY TARİHİ ve SAYISI</b>	İlk onay:04/07/2012-2012/49 01'nolu revizyon:10/07/2013-2013/55

## EKLER

### **EK -1:** Yeterlilik Biriminin Kazandırılması için Tavsiye Edilen Eğitime İlişkin Bilgiler

Mobil Vinci Yürütme ve Konumlandırma yeterlilik biriminin içerdiği öğrenme çıktılarının içerdiği bilgi ve beceriler, halen yetkili eğitimler tarafından verilen asgari 140 saatlik eğitimler ile sağlanabilir. Bu birim kapsamında yer alan bilgi ve becerileri içeren konular, resmi veya özel yaygın eğitim kapsamında yer alan ve ilgili iş makinesi kullanımı sertifikası ile belgelendirilen kursların eğitim programlarında yer almaktadır. Bu eğitimler talebe bağlı başvurularla açılmakta, teorik ve uygulamalı şekilde yürütülmektedir. Ayrıca bu yeterliliğin içerdiği öğrenmeler, işletmelerde iş süreçleri dâhilinde; deneyimli usta operatör ve ilgili bölümün amiri ya da liderinden oluşan yetkili eğitimler tarafından verilen teorik ve uygulamalı eğitimler ile de kazanılabilir.

**12UY0061-3 / A8 MOBİL VİNÇ İLE YÜK ELLEÇLEME YETERLİLİK BİRİMİ**

1	<b>YETERLİLİK BİRİMİ ADI</b>	MOBİL VİNÇ İLE YÜK ELLEÇLEME
2	<b>REFERANS KODU</b>	12UY0061-3 / A8
3	<b>SEVİYE</b>	3
4	<b>KREDİ DEĞERİ</b>	-
5	<b>A)YAYIN TARİHİ</b>	04/07/2012
	<b>B)REVİZYON NO</b>	01
	<b>C)REVİZYON TARİHİ</b>	10/07/2013
6	<b>YETERLİLİK BİRİMİNE KAYNAK TEŞKİL EDEN MESLEK STANDARDI</b>	11UMS0175-3 Mobil Vinç Operatörü (Seviye 3) Ulusal Meslek Standardı
7	<b>ÖĞRENME ÇIKTILARI</b>	<p><b><u>Öğrenme Çıktısı 1: Yükü sapan/halat/kancaya veya spreader'e sabitler.</u></b></p> <p><b>Başarım Ölçütleri:</b></p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1.1. Boom hareketleri ile yükü vincin uzaklığını ayarlar.</li> <li>1.2. Yükün özelliğine uygun taşıma ve kavrama ekipmanlarını tanımlar.</li> <li>1.3. Sapanca yükü vincin halat/kancasına bağlatıp sapan halat boşluklarını ayarlayarak halat/kanca ile yükün denge konumuna gelmesini sağlar.</li> <li>1.4. Yüke ve çalışma konumuna uygun olarak açık alanlarda flipperi veya gemide kızıağı kullanarak spreader'i serdümen yardımıyla konteyner üzerine oturtup kilitleme sistemi ile sabitler.<sup>1</sup></li> </ol> <p><b>Bağlam:</b> Mobil vinç güvenli kullanım talimatı ve mobil vinç ile ekipmanlarının özellikleri ve fonksiyonlarına dair teknik dokümanlar, PLC sistemi/kabin içi kumanda donanımları, taşıma ve kavrama ekipmanları; güvenlik sertifikalı halat, overframe, sapan ve spreader, vb.</p> <p><b><u>Öğrenme Çıktısı 2: Yükle vira yapar.</u></b></p> <p><b>Başarım Ölçütleri:</b></p> <ol style="list-style-type: none"> <li>2.1. İkaz sisteminden, spreader ile konteynerin kilitli pozisyonda olduğunu teyit edip kontrollü hareketlerle konteyneri veya sapanlı yükü, bulunduğu yerden yavaşça ayırarak ağırlık denge kontrolü yapar.</li> <li>2.2. Ambar içinde veya kızaklı gemilerde, kızak içinde sıkışmayı önleyici sağa-sola kaydırma ve yavaş kaldırma hareketleri ile vira yaparak boom ile koçayı aynı hizaya alır.<sup>1</sup></li> <li>2.3. Kontrol ve dengeleme sonuçlarına göre yükü talimatlara uygun güvenli yükseklikte kaldırır.</li> <li>2.4. Kaldırma esnasında tespit ettiği, yükleme ağırlık sınırını geçmiş konteynerler için talimatlarına uygun şekilde bildirimde bulunur.<sup>1</sup></li> </ol> <p><b>Bağlam:</b> Mobil vinç güvenli kullanım talimatı ve mobil vinç ile ekipmanlarının özellikleri ve fonksiyonlarına dair teknik dokümanlar, PLC sistemi/kabin içi kumanda donanımları, serdümen işaret dili.</p> <p><b><u>Öğrenme Çıktısı 3: Yükle dönüş yapar.</u></b></p> <p><b>Başarım Ölçütleri:</b></p> <ol style="list-style-type: none"> <li>3.1. Yükü güvenli mesafeye kaldırdıktan sonra yükün bırakılacağı yer yönünde vinci, herhangi bir araç ya da insan üzerinden geçirmeden, kontrollü bir şekilde döndürür.</li> <li>3.2. Boom hareketleri ile yükün havada/askıdaki salınımını en düşük seviyeye getirerek ineceği yerin hizasına getirir.</li> </ol> <p><b>Bağlam:</b> Mobil vinç güvenli kullanım talimatı ve mobil vinç ile ekipmanlarının özellikleri ve fonksiyonlarına dair teknik dokümanlar, PLC sistemi/kabin içi kumanda donanımları, serdümen işaret dili.</p>

<sup>1</sup> MHC için geçerlidir.



**Öğrenme Çıktısı 4: Yükü mayna yapar.****Başarım Ölçütleri:**

- 4.1. Yükün ineceği yerin güvenliğini, hasar durumunu, insansız olduğunu ve yükün güvenliğini tehdit edecek maddelerin olup olmadığını kontrol eder.
- 4.2. Araca/gemiye/yere hizalanan yükü/konteyneri düşük hızla kontrollü şekilde hedeflenen yere indirerek talimatına göre serdümeden yükün/konteynerin uygun şekilde oturduğu bilgisini alır.
- 4.3. Spreader'i konteynerden/yükten kilit sistemini kullanarak ayırıp vira hareketine geçer.
- 4.4. Sapanlı yüklerde bırakılan yükün sapancı vasıtasıyla vinçten ayrıldığıнын teyidini serdümeden alır.

**Bağlam:** Mobil vinç güvenli kullanım talimatı ve mobil vinç ile ekipmanlarının özellikleri ve fonksiyonlarına dair teknik dokümanlar, PLC sistemi/kabin içi kumanda donanımları, serdümen işaret dili, vinç anons sistemi, MHC için; gemi yükleme sahaları bay planlarının özellikleri ve bay planı formları.

**Öğrenme Çıktısı 5: Gemide kapak açma ve kapama hareketi yöntemlerini açıklar.<sup>2</sup>****Başarım Ölçütleri:**

- 5.1. Gemi ambar kapağını açmadan önce serdümen yardımıyla, gemi kapağı kilitlerinin açık olduğuna, kapak üzerinde, operasyon sırasında düşebilecek herhangi bir malzeme ve insan olmadığına dair kontrol prosedürlerini açıklar.
- 5.2. Spreader'i/donanımları açılacak gemi ambar kapağına hizalama ve sabitleme yönteminin aşamalarını tanımlar.
- 5.3. Kapağın konacağı yerin uygunluk kontrolünü de içerecek şekilde gemi ambar kapağının kızaklara takmadan, serdümen yardımıyla vira yapma yöntemlerini gerekçeleriyle açıklar.
- 5.4. Alınan gemi ambar kapağını, konulacağı yere dengeli, kontrollü hızda serdümen yardımıyla dönüş ve mayna yaparak oturtma ayaklarının üzerine koyma yöntemini açıklar.
- 5.5. Mayna ile en fazla kaç tane ve/veya nereye gemi ambar kapağı istif edilebileceğini açıklar.
- 5.6. Puantör yardımıyla kapanacak kapağın taşınacağı gemi alanının güvenlik altına alınmasına ilişkin adımları gerekçeli olarak açıklar.
- 5.7. Kapanacak gemi ambar kapağını; vira, dönüş ve mayna hareketleri ile gemideki haznesine serdümen yönlendirmesiyle yerleştirme adımlarını tanımlar.

**Bağlam:** MHC, sahil ve gemi vinci güvenli kullanım talimatı ve MHC, sahil ve gemi vinci ile ekipmanlarının teknik dokümanları, gemide çalışma prosedürleri, serdümen işaret dili, vinç anons sistemi.

<b>8</b>	<b>ÖLÇME VE DEĞERLENDİRME</b>
<b>8 a) Teorik Sınav</b>	
Mobil Vinç ile Yük Elleçleme yeterlilik biriminde teorik değerlendirme, çoktan seçmeli, 4 seçenekli ve her biri eşit puan değerinde olacak şekilde düzenlenmiş asgari 15 soruluk yazılı sınavla yapılır. Ölçme aracında soruların değerleri zorluk dereceleri bilişsel düzeye göre belirlenir. Her soru için ortalama 1-1,5 dakika süre tanınır. Yanlış cevaplardan puan indirimi yapılmaz.	
Bu birimin teorik sınavının değerlendirmesinden başarılı olmak için 100 üzerinden en az 60 puan alınmalıdır.	
<b>8 b) Performansa Dayalı Sınav</b>	
Mobil Vinç ile Yük Elleçleme yeterlilik biriminde adayların performans sınavı; sanal ve/veya gerçek iş ortamında ve operasyon mahallinde, öğrenme çıktıları ve başarım ölçütlerine ilişkin geliştirilmiş "uygulama kontrol listesi" ile yapılır. Uygulamanın puan değerleri ve süre ölçütleri uygulama kontrol listesinde belirtilir.	
Bu birimin performans sınavının değerlendirmesinden başarılı olmak için uygulamada, 100 üzerinden en az 80 puan alınmalıdır	
<b>8 c) Ölçme ve Değerlendirmeye İlişkin Diğer Koşullar</b>	
Mobil Vinç ile Yük Elleçleme yeterlilik biriminde aday, ilk sınav tarihinden itibaren 2 yıl içerisinde minimum mesleki yeterlilik koşullarını sağlayana kadar, tekrar sınava girebilir.	
<b>9</b>	<b>YETERLİLİK BİRİMİNİ GELİŞTİREN</b>
Türkiye Liman İşletmecileri Derneği	

<sup>2</sup> MHC için geçerlidir.

	<b>KURUM/KURULUŞ(LAR)</b>	(TÜRKLİM)
<b>10</b>	<b>YETERLİLİK BİRİMİNİ DOĞRULAYAN SEKTÖR KOMİTESİ</b>	MYK Ulaştırma, Lojistik ve Haberleşme Sektör Komitesi
<b>11</b>	<b>MYK YÖNETİM KURULU ONAY TARİHİ ve SAYISI</b>	İlk onay:04/07/2012-2012/49 01'nolu revizyon:10/07/2013-2013/55

### **EKLER**

#### **EK -1: Yeterlilik Biriminin Kazandırılması için Tavsiye Edilen Eğitime İlişkin Bilgiler**

Mobil Vinç ile Yük Elleçleme yeterlilik biriminin içerdiği öğrenme çıktılarının içerdiği bilgi ve beceriler, halen yetkili eğitimler tarafından verilen asgari 360 saatlik eğitimler ile sağlanabilir. Bu birim kapsamında yer alan bilgi ve becerileri içeren konuların bir kısmı, resmi veya özel yaygın eğitim kapsamında yer alan ve ilgili iş makinesi kullanımı sertifikası ile belgelendirilen kursların eğitim programlarında yer almaktadır. Bu eğitimler talebe bağlı başvurularla açılmakta, teorik ve uygulamalı şekilde yürütülmektedir. Ayrıca bu birim içerdiği öğrenmeler, işletmelerde iş süreçleri dâhilinde; deneyimli usta operatör ve ilgili bölümün amiri ya da liderinden oluşan yetkili eğitimler tarafından verilen teorik ve uygulamalı eğitimler ile de kazanılabilir. **A8: Mobil Vinç ile Yük Elleçleme yeterlilik biriminde başarılı olmak için adayın bu iş makinesi ile elleçleme uygulamalarında asgari 2 yıl deneyim sahibi olmaları tavsiye edilmektedir.**

**12UY0061-3 / A9 SAHİL ve/veya GEMİ VİNCİNİ KULLANMA YETERLİLİK BİRİMİ**

1	<b>YETERLİLİK BİRİMİ ADI</b>	SAHİL VE/VEYA GEMİ VİNCİNİ KULLANMA
2	<b>REFERANS KODU</b>	12UY0061-3 / A9
3	<b>SEVİYE</b>	3
4	<b>KREDİ DEĞERİ</b>	-
5	<b>A)YAYIN TARİHİ</b>	04/07/2012
	<b>B)REVİZYON NO</b>	01
	<b>C)REVİZYON TARİHİ</b>	10/07/2013
6	<b>YETERLİLİK BİRİMİNE KAYNAK TEŞKİL EDEN MESLEK STANDARDI</b>	11UMS0175-3 Mobil Vinç Operatörü (Seviye 3) Ulusal Meslek Standardı
7	<b>ÖĞRENME ÇIKTILARI</b>	<p><b><u>Öğrenme Çıktısı 1: Sahil ve gemi vincinin özelliklerini ve teknolojisini tanıır.</u></b></p> <p><b>Başarım Ölçütleri:</b></p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1.1. Sahil ve gemi vincinin tanımı ve operasyonel özelliklerini açıklar.</li> <li>1.2. Sahil ve gemi vincinin hareket, sabitleme, elektrik- elektronik, işletim, mekanik, hidrolik, güvenlik sistemleri donanımlarının fonksiyon ve çalışma prensiplerini açıklar.</li> <li>1.3. Sahil ve gemi vincinin yükseklik, genişlik, ebat, yükleme diyagramı (kaldırma kapasitesi), yük momenti sınırı, aksamları gibi özelliklerini açıklar.</li> </ol> <p><b>Bağlam:</b> Sahil ve gemi vinci teknik dokümanları, spreader ve yardımcı ekipmanlarının özellikleri ve fonksiyonlarına dair teknik dokümanlar</p> <p><b><u>Öğrenme Çıktısı 2: Sahil vincinin çalışma öncesi fiziki kontrollerini yapar.</u></b></p> <p><b>Başarım Ölçütleri:</b></p> <ol style="list-style-type: none"> <li>2.1. Kullanım öncesi kontrol talimatlarına göre sahil vincinin hareket ve yürüyüş sistemlerinin fiziki kontrolleri ile elektrik, elektronik ve kontrol, kumanda sistemlerinin (dış besleme kablosu ve ana şalteri dâhil) hareket öncesi kontrollerini yapar.</li> <li>2.2. Sahil vincinin iç-dış acil durdurma butonlarının işlevini talimatına göre kontrol eder.</li> <li>2.3. Kullanım öncesi kontrol talimatlarına uygun şekilde, sahil vincinin dış şasi ve temizlik kontrollerini yapar.</li> <li>2.4. Sahil vincinin makine fiziki kontrollerini ve takviyelerini talimatına göre yapar.</li> <li>2.5. Sahil vincinin hareket öncesi boom fiziki kontrolleri talimatına göre yapar.</li> <li>2.6. Kabin içi yüzeyleri ve kabin camlarının temizliğinin yapılması ve kontrolünün çalışma şartlarına etkisini açıklar.</li> <li>2.7. Hareket/kullanım öncesi gemi vincinin güverteye bağlantı kısmının mayna vira ve boom halatlarının sağlamlığını kontrol eder.</li> </ol> <p><b>Bağlam:</b> Sahil ve gemi vinci teknik dokümanları, spreader ve yardımcı ekipmanlarının özellikleri ve fonksiyonlarına dair teknik dokümanlar ile bunların kontrol listeleri, iş makinesi kullanım öncesi kontrol talimatı, dış şasi kontrol içeriği; halatlar, halat tamburları, makaralar, operatör kabini dış bağlantılar, kule kilidi, alt şasi terazisi, kablo makarası, otomatik yağlama kutusu, vb, boom kontrol içeriği; ekipman, bağlantı ve eklentiler,</p> <p><b><u>Öğrenme Çıktısı 3: Sahil veya gemi vincinin fonksiyonel kontrollerini yapar.</u></b></p> <p><b>Başarım Ölçütleri:</b></p> <ol style="list-style-type: none"> <li>3.1. Kabin içi koltuk ve cam fonksiyonel ayar ve kontrollerini talimatına uygun olarak yapar.</li> <li>3.2. İş makinesine enerji verme (elektrik ve dizel olarak) prosedürlerini uygulayarak faal hale getirir.</li> <li>3.3. Aydınlatma ve ikaz sisteminin fonksiyonelliğini kontrol eder.</li> <li>3.4. Çalışma ekranının çalışırlığını ve ekran uyarılarının fonksiyonelliklerini talimatına göre kontrol eder.</li> <li>3.5. Spreader'e enerji vererek makine ile uyumunu kontrol eder.</li> <li>3.6. Vinç yürüyüşünün fonksiyonellik testlerini talimatına uygun olarak yapar.</li> <li>3.7. Kule kilit pimi, serbest kalma, kaldırma-indirme düzenekleri ve limit-switch'lerin çalışırlığını kontrol</li> </ol>

eder.

- 3.8. Acil durdurma fonksiyonu kontrollerini yapar.
- 3.9. Spreader'in fiziki durumunu ve genel fonksiyonlarının çalışırılığını kontrol eder.
- 3.10. Boom görüntü, koça pimi, kablo çorabı, kaldırma, spreader göbek kilidi ve indirme sistemlerinin fonksiyonellik kontrolünü talimatına göre yapar.

**Bağlam:** Sahil ve gemi vinci teknik dokümanları, spreader ve yardımcı ekipmanlarının özellikleri ve fonksiyonlarına dair teknik dokümanlar ile bunların kontrol listeleri, iş makinesi kullanım öncesi kontrol talimatı

#### **Öğrenme Çıktısı 4: Sahil vincinin hata ve arıza giderme prosedürlerini uygular.**

##### **Başarım Ölçütleri:**

- 4.1. Sahil vincinde oluşan hata uyarılarını ekran üzerinden takip ederek yorumlar.
- 4.2. Sahil vincinde oluşan operasyonu ve çalışmayı engellemeyen hataları ekran üzerinden tespit eder.
- 4.3. Sahil vincinde oluşan yetkisi dâhilindeki hataları prosedürüne uygun olarak giderir.
- 4.4. Sahil vincinde meydana gelen arızanın oluşma koşulları, etkileri ve sonuçları itibari ile açıklar.

**Bağlam:** Sahil vinci teknik dokümanları, PLC sistemi, spreader ve yardımcı ekipmanlarının özellikleri ve fonksiyonlarına dair teknik dokümanlar ile bunların hata kontrol listeleri

#### **Öğrenme Çıktısı 5: Sahil vinci yürütür.**

##### **Başarım Ölçütleri:**

- 5.1. Kule şase bağlantı göbek kilidini kilitli konuma alır.
- 5.2. Boom açısı ve kanca yüksekliğini talimatına uygun şekilde ayarlar.
- 5.3. Peliskobik boomu emniyetli yürüyüş konumuna alır.
- 5.4. Vinci yürüyüş pozisyonuna alarak, serdüme yürüyüşe hazır işareti verip yürüyüş yolunun harekete uygunluğunu kontrol ederek vinci kumanda düzenekleri aracılığıyla yürütür.

**Bağlam:** Sahil vinci güvenli kullanım talimatı, sahil vinci teknik dokümanları, PLC sistemi/kabin içi kumanda donanımları, iş makinesi ikaz-anons sistemi

#### **Öğrenme Çıktısı 6: Sahil vinci ile yüke veya istife hiza alır.**

##### **Başarım Ölçütleri:**

- 6.1. Sahanın durumuna göre yükün indirme-kaldırma mesafe ayarını talimatına uygun şekilde yapar.
- 6.2. Vincin orta merkezini çalışılacak gemi ambarının orta merkezine konumlandırarak şase ile ambar kapağı genişliğinin aynı hizada olmasını sağlar.
- 6.3. Sahil vincinin ray frenlerini talimatına göre kilitleyerek sabitler.

**Bağlam:** Sahil vinci güvenli kullanım talimatı

#### **Öğrenme Çıktısı 7: Sahil ve/veya gemi vinci ile park ve bekleme yapar.**

##### **Başarım Ölçütleri:**

- 7.1. Emniyet kaynaklı zorunlu durumlar dışında sahil ve/veya gemi vinci ile yük askıda iken bekleme yapmaz.
- 7.2. Yüklü halde bekleme zorunluluğu olan acil durumlarda, yükü yere bırakarak bekleme yapar.
- 7.3. Yüksüz bekleme veya vinci park edilmesini gerektiren durumda, rıhtıma paralel konuma getirerek fırtına kilidini kilitler.

**Bağlam:** Sahil ve gemi vinci güvenli kullanım talimatı, elleçleme süreçlerinde verimlilik talimatları (enerji tasarrufu, yakıt verimliliği, duruşlar, vb.), PLC sistemi/kabin içi kumanda donanımları

#### **Öğrenme Çıktısı 8: Yüke sapan/halat/kancaya veya spreader'e sabitler.**

##### **Başarım Ölçütleri:**

- 8.1. Boom hareketleri ile yükle vinci uzaklığını ayarlar.
- 8.2. Vincin halat/kancasına bağlanan yükün sapan halat boşluklarını ayarlayarak halat/kanca ile yükün denge konumuna gelmesini sağlar.
- 8.3. Yüke ve çalışma konumuna uygun açık alanlarda flipperi kullanarak spreader'i serdümen yardımıyla konteyner üzerine oturarak kitleme sistemi ile sabitler.

**Bağlam:** Sahil vinci güvenli kullanım talimatı, sahil ve gemi vinci ile ekipmanlarının özellikleri ve fonksiyonlarına dair teknik dokümanlar, PLC sistemi/kabin içi kumanda donanımları.

#### **Öğrenme Çıktısı 9: Yükle vira ve dönüş yapar.**

##### **Başarım Ölçütleri:**

- 9.1. İkaz sisteminden, spreader ile konteynerin kilitli pozisyonda olduğunu teyit edip kontrollü hareketlerle konteyneri veya sapanlı yükü, bulunduğu yerden yavaşça ayırarak ağırlık denge kontrolü yapar.
- 9.2. Yükün sağa-sola kaydırma ve yavaş kaldırma hareketleri ile vira yaparak boom ile koçayı aynı hizaya alır.
- 9.3. Kontrol ve dengeleme sonuçlarına göre yükü talimatlara uygun güvenli yükseklikte kaldırarak (varsa) yükleme ağırlık sınırını geçmiş konteyner/yük için ilgili prosedürü uygular.
- 9.4. Yükü güvenli mesafeye kaldırdıktan sonra yükün bırakılacağı yer yönünde vinci, herhangi bir araç ya da insan üzerinden geçirmeden, kontrollü bir şekilde döndürerek boom hareketleri ile yükün havada/askıdaki salınımını en düşük seviyeye getirerek ineceği yerin hizasına getirir.
- 9.5. Gemi vincinde geminin yatış pozisyonunu dikkate alarak dönüş yapma yöntemini tanımlar.

**Bağlam:** Sahil ve gemi vinci güvenli kullanım talimatı, sahil ve gemi vinci ile ekipmanlarının özellikleri ve fonksiyonlarına dair teknik dokümanlar, PLC sistemi/kabin içi kumanda donanımları, serdümen işaret dili

### **Öğrenme Çıktısı 10: Yükü mayna yapar.**

#### **Başarım Ölçütleri:**

- 10.1. Gemi bay planlarını okur.
- 10.2. Yükün ineceği yerin güvenliğini, hasar durumunu, insansız olduğunu ve yükün güvenliğini tehdit edecek maddelerin olup olmadığını kontrol eder.
- 10.3. Araca/gemiye/yere hizalanan yükü/konteyneri düşük hızla kontrollü şekilde hedeflenen yere indirerek talimatına göre serdümeden yükün/konteynerin uygun şekilde oturduğu bilgisini alır.
- 10.4. Spreader’i konteynerden/yükten kilit sistemini kullanarak ayırıp vira hareketine geçer.
- 10.5. Sapanlı yüklerde bırakılan yükün sapancı vasıtasıyla vinçten ayrıldığıнын teyidini serdümeden alır.

**Bağlam:** Sahil ve gemi vinci güvenli kullanım talimatı, sahil ve gemi vinci ile ekipmanlarının özellikleri ve fonksiyonlarına dair teknik dokümanlar, PLC sistemi/kabin içi kumanda donanımları, serdümen işaret dili, vinç anons sistemi, gemi yükleme sahaları bay planlarının özellikleri ve bay planı formları.

<b>8</b>	<b>ÖLÇME VE DEĞERLENDİRME</b>	
<b>8 a) Teorik Sınav</b>		
Sahil ve/veya Gemi Vincini Kullanma yeterlilik biriminde teorik değerlendirme, çoktan seçmeli, 4 seçenekli ve her biri eşit puan değerinde olacak şekilde düzenlenmiş asgari 15 soruluk yazılı sınavla yapılır. Ölçme aracında soruların değerleri zorluk dereceleri bilişsel düzeye göre belirlenir. Her soru için ortalama 1-1,5 dakika süre tanınır. Yanlış cevaplardan puan indirimi yapılmaz.		
Bu birimin teorik sınavının değerlendirmesinden başarılı olmak için 100 üzerinden en az 60 puan alınmalıdır.		
<b>8 b) Performansa Dayalı Sınav</b>		
Sahil ve/veya Gemi Vincini Kullanma yeterlilik biriminde adayların performans sınavı; sanal ve/veya gerçek iş ortamında ve operasyon mahallinde, öğrenme çıktıları ve başarımlarına ilişkin geliştirilmiş “uygulama kontrol listesi” ile yapılır. Uygulamanın puan değerleri ve süre ölçütleri uygulama kontrol listesinde belirtilir.		
Sahil ve/veya Gemi Vincini Kullanma yeterlilik birimi performans sınavının değerlendirmesinden başarılı olmak için uygulamada, 100 üzerinden en az 80 puan alınmalıdır		
<b>8 c) Ölçme ve Değerlendirmeye İlişkin Diğer Koşullar</b>		
Sahil ve/veya Gemi Vincini Kullanma yeterlilik biriminde aday, ilk sınav tarihinden itibaren 2 yıl içerisinde minimum mesleki yeterlilik koşullarını sağlayana kadar, tekrar sınava girebilir.		
<b>9</b>	<b>YETERLİLİK BİRİMİNİ GELİŞTİREN KURUM/KURULUŞ(LAR)</b>	Türkiye Liman İşletmecileri Derneği (TÜRKLİM)
<b>10</b>	<b>YETERLİLİK BİRİMİNİ DOĞRULAYAN SEKTÖR KOMİTESİ</b>	MYK Ulaştırma, Lojistik ve Haberleşme Sektör Komitesi
<b>11</b>	<b>MYK YÖNETİM KURULU ONAY TARİHİ ve SAYISI</b>	İlk onay:04/07/2012-2012/49 01’ nolu revizyon:10/07/2013-2013/55

## EKLER

### **EK -1:** Yeterlilik Biriminin Kazandırılması için Tavsiye Edilen Eğitime İlişkin Bilgiler

Sahil ve/veya Gemi Vincini Kullanma yeterlilik biriminin içerdiği öğrenme çıktılarının içerdiği bilgi ve beceriler, halen yetkili eğitimler tarafından verilen asgari 60 saatlik eğitimler ile sağlanabilir. İşletmelerde iş süreçleri dâhilinde, bu eğitimleri; deneyimli usta operatör ve ilgili bölümün amiri ya da liderinden oluşan yetkili eğitimler, teorik ve uygulamalı olarak verebilir. **A9:** Sahil ve/veya Gemi Vincini Kullanma yeterlilik biriminde başarılı olmak için adayın bu iş makinesi ile elleçleme uygulamalarında ortalama 1 yıl deneyim sahibi olmaları tavsiye edilmektedir.

## YETERLİLİK EKLERİ

### EK 1: Yeterlilik Birimleri

12UY0062-3/A1: İSG, Çevre Güvenliği ve Kalite Önlemlerini Alma

12UY0062-3/A2: İş Organizasyonu Yapma, Gemi ve Liman Elleçleme Sahalarında Hareket Kuralları ve Yük Tanıma

12UY0061-3/A6: Mobil Vinci Tanıma, Mobil Vincin Günlük Bakım ve Kontrolü

12UY0061-3/A7: Mobil Vinci Yürütme ve Konumlandırma

12UY0061-3/A8: Mobil Vinç ile Yük Elleçleme

12UY0061-3/A9: Sahil ve/veya Gemi Vincini Kullanma

### EK2: Terimler, Simgeler ve Kısaltmalar

**BOOM:** Ana şase ve cendereye bağlı kargo halatların makaralarla üzerinden geçtiği kaldırıcı aksamı,

**CSC:** Ambalajlı yükler taşıma ünitelerinin uygunluk kontrollerini,

**CTU:** Ambalajlı yükler taşıma ünitelerini,

**DUNNAGE:** Yükü sağlam zemine sabitleme elemanlarını,

**FLİPPER:** Spreader'in konteynere sabitlenmesinde kullanılan kılavuz kürekleri,

**GEMİ BAY PLANI:** Konteyner gemilerinin ambarlarının yük planlarını,

**IMDG Kodu: (İnternational Maritime Dangerous Goods):** Uluslararası tehlikeli yükler kodunu,

**ISO 6346:** Konteynerlerin sınıflandırılmalarını sağlayan, çeşitleri ve ölçülerinin verildiği uluslararası standardı,

**ISPS:** Uluslararası Gemi ve Liman Tesisi Güvenlik Kodu'nu,

**İSG:** İş sağlığı ve güvenliğini,

**KABLO ÇORABI:** Spreader'i elektrik kablosunun, spreader koçasına takıldığı yerdeki koruyucu, çelik hasır yapısında, esnek, takılma ağız olan aparatı,

**KKD (KİŞİSEL KORUYUCU DONANIM):** Çalışanı, yürütülen işten kaynaklanan, sağlık ve güvenliği etkileyen bir veya birden fazla riske karşı koruyan, çalışan tarafından giyilen, takılan veya tutulan, bu amaca uygun olarak tasarımı yapılmış tüm alet, araç, gereç ve cihazları,

**KOÇA:** Vinç'in kargo halatlarının bağlı olduğu, ucundaki V kanca sayesinde spreader, polip, kapma, çelik halat, sapan gibi aparatların takılabildiği mekanik ve elektrikle çalışan aksamı,

**KULE KİLİT PİMİ:** Vincin boom ve kulesinin şasi ekseninde dönmesini engelleyen, kule kilidi muhafazasına otomatik kumanda ile yerleşen donanımı,

**LASHING:** İstifteki yükü, halat, tel, liftin uskuru (çubuk), zincir gibi yöntemlerle sabitleme, sağlamlama (bağlama) işlemini,

**LIMIT-SWITCH:** Sonlandırma emniyet sensörünü,

**MAYNA:** Aşağı yönü,

**MHC (Mobil Harbour Crane):** Mobil Liman Vincini,

**MSDS (Material Safety Data Sheet):** Malzeme güvenlik bilgi formunu,

**OVER FRAME:** Yükün ve veya elleçleme koşullarının güvenliği açısından özel işlem gerektiren yük/konteynır'ın güvenli şekilde hareket ettirilebilmesi için, taşıyıcı düzeneğe sabitlenmesinde kullanılan yükseklik arttırıcı aparatı,

**PELİSKOBİK BOOM:** İç içe girebilen metal kovanlardan oluşan ve otomatik kumanda sistemi ile istenilen, ihtiyaç duyulan uzunluğa açılabilen kaldırma kolunu,

**PLC SİSTEMİ:** Verilen otomatik kumandaları zaman sayıcı ile düzenli uygulamalara koyan elektronik sistemi,

**PUANTÖR:** Her yük kalemini veya konteyneri belirli bir yere (örneğin CPS depo bölmesi, konteyner doldurma kapısı, vinç altı, taşıyıcı araç değiştirme bölmesi) girip çıkarken kontrol etme, sayma, sınıflandırma, kaydetme işlerinden sorumlu kişiyi

**SAPAN:** Bağlayarak yükü kaldırmaya yarayan alt ekipmanı,

**SERDÜMEN:** Uluslararası kabul görmüş işaretlerle iş makinesi operatörünü yönlendiren, serdümen ehliyeti olan (vinç ehliyeti de olması tavsiye edilen) vasıflı elemanı,

**SPREADER:** Konteyner/yük kavrayıcı/tutucu vinç alt ekipmanını,

**ŞAŞİ TERAZİSİ:** Vincin şasisinin yatay düzlemde olduğunu gösteren, gliserin sıvısı içindeki hava kabarcığı ile çalışan ve ölçekli camı bulunan donanımı,

**VİRA:** Yukarı yönü,

**YÜK MOMENTİ SINIRI:** Vincin kaldırabileceği maksimum yükü, ifade eder.

### **EK3: Meslekte Yatay ve Dikey İlerleme Yolları**

Mobil Vinç Operatörü (Seviye 3) mesleğinin de dahil olduğu liman iş makineleri operatörleri grubunda mesleki ilerleme, limanlarda operatörlükler arasında çoğunlukla yatay niteliktedir. Bu operatörler genelde kariyer süreçlerinin başlarında forklift gibi makineler, daha sonra da ECS, CRS, RTG ile görev yaparak ve/veya sahil ve gemi vinçleri ile başlayarak Mobil Liman Vinci/MHC' ye erişirler. Mobil Liman Vinci/MHC kullanarak elleçleme yapabilecek duruma gelen operatörler, aynı zamanda yeni yetişen operatörleri iş başında yetiştirirler ve elleçlemede kritik özel yüklerin elleçlenmesi, sahadaki kritik sorunların çözülmesinde rol ve sorumluluk alırlar. Mobil Vinç Operatörü (Seviye 3) mesleğinin dikey ilerlemesi, operatör şefliği ve/veya saha formenliği olabilmektedir.

### **EK 4: Değerlendirici Ölçütleri**

Mobil Vinç Operatörü (MHC, Sahil ve Gemi Vinci) (Seviye 3) mesleği yeterliliklerine dair değerlendirme süreçlerinde görev alacak Sınav Heyeti asgari iki (2) kişiden oluşur. Sınav Heyeti'nde görevlendirilecek değerlendiriciler;

1. Bir (1) kişi Limancılık sektöründe İSG veya çevre emniyeti ile ilgili birimlerde yönetim/uzmanlık pozisyonlarında görev yapmış veya İSG veya çevre emniyeti konusunda eğitim ve değerlendirme uygulamalarında en az üç (3) yıl deneyime sahip,
2. Bir (1) kişi Limancılık sektöründe Mobil Vinci (MHC, Sahil ve Gemi Vinci) operatörlüğü veya limancılık sektörü eğitim uygulamalarında deneyime sahip olup eğitim veya yönetim süreçlerinde en az üç (3) yıl görev almış, niteliklerine sahip olmalıdırlar.