



ULUSAL YETERLİLİK

12UY0061-3

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

SEVİYE 3

REVİZYON NO:03

MESLEKİ YETERLİLİK KURUMU

Ankara, 2017

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 19/10/2015 tarihli ve 29507 sayılı Resmi Gazete’de yayımlanan Ulusal Meslek Standartlarının ve Ulusal Yeterliliklerin Hazırlanması Hakkında Yönetmelik ve 27/11/2007 tarihli ve 26713 sayılı Resmi Gazete’de yayımlanan Mesleki Yeterlilik Kurumu Sektör Komitelerinin Kuruluş, Görev, Çalışma Usul ve Esasları Hakkında Yönetmelik hükümlerine göre MYK’nın görevlendirdiği Türkiye Liman İşletmecileri Derneği (TÜRKLİM) tarafından hazırlanmış, sektördeki ilgili kurum ve kuruluşların görüşleri alınarak değerlendirilmiş ve MYK Ulaştırma, Ulaştırma ve Lojistik Sektör Komitesi tarafından incelendikten sonra MYK Yönetim Kurulunca onaylanmıştır.

Mobil Vinç Operatörü (MHC, Sahil ve Gemi Vinci) (Seviye 3) Ulusal Yeterliliği 04/10/2017 tarih ve 2017/79 sayılı MYK Yönetim Kurulu kararı ile revize edilmiştir.

GİRİŞ

Ulusal yeterliliğin hazırlanmasında, sektör komitelerinde incelenmesinde ve MYK Yönetim Kurulu tarafından onaylanarak yürürlüğe konulmasında temel ölçütler Ulusal Meslek Standartlarının ve Ulusal Yeterliliklerin Hazırlanması Hakkında Yönetmelik'te belirlenmiştir.

Ulusal yeterlilikler için temel ölçütler aşağıdaki şekilde tanımlanmıştır:

- a) Ulusal yeterlilikler, ulusal meslek standartları veya uluslararası standartlara dayalı olarak oluşturulur.
- b) Ulusal yeterlilikler katılımcı bir anlayışla hazırlanır ve ilgili tarafların görüş ve katkısı alınır.
- c) Ulusal yeterlilikler, mesleki alana ilişkin iş sağlığı ve güvenliği, çevre ve kalite ile ilgili hususları kapsar.
- d) Ulusal yeterlilikler kullanıcılar tarafından anlaşılacak şekilde yazılır.
- e) Ulusal yeterlilikler hayat boyu öğrenme ilkesi çerçevesinde bireyin kendini geliştirmesini ve meslekte ilerlemesini teşvik eder.
- f) Ulusal yeterlilikler açık veya gizli hiçbir ayrımcılık unsuru içermez.
- g) Ulusal yeterlilikler, bireyin bilgi, beceri ve yetkinliğinin kalite güvencesi dâhilinde ölçülmesini temin eden unsurları içerir.

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

1	YETERLİLİĞİN ADI	Mobil Vinç Operatörü (MHC, Sahil ve Gemi Vinci)
2	REFERANS KODU	12UY0061-3
3	SEVİYE	3
4	ULUSLARARASI SINIFLANDIRMADAKİ YERİ	ISCO (08): 8343
5	TÜR	-
6	KREDİ DEĞERİ	-
7	A)YAYIN TARİHİ	04/07/2012
	B)REVİZYON NO	03
	C)REVİZYON TARİHİ	04/10/2017
8	AMAÇ	<p>Bu ulusal yeterliliğin amacı; Mobil Vinç Operatörü (MHC, Sahil ve Gemi Vinci) (Seviye 3) mesleğinin eğitim almış ve nitelik kazandırılmış kişiler tarafından yürütülmesi ve çalışmalarda kalitenin artırılması için;</p> <ul style="list-style-type: none"> • Adayların sahip olması gereken nitelikleri, bilgi, beceri ve yetkinlikleri tanımlamak, • Adayların, geçerli ve güvenilir bir belge ile mesleki yeterliliğini kanıtlamasına olanak vermek, • Eğitim sistemine, sınav ve belgelendirme kuruluşlarına referans ve kaynak oluşturmaktır.
9	YETERLİLİĞE KAYNAK TEŞKİL EDEN MESLEK STANDART(LAR)I	
11UMS0175-3 Mobil Vinç Operatörü (Seviye 3) Ulusal Meslek Standardı		
10	YETERLİLİK SINAVINA GİRİŞ ŞART(LAR)I	
-		
11	YETERLİLİĞİN YAPISI	
11-a) Zorunlu Birimler		
12UY0061-3/A1: İSG, Çevre Güvenliği ve Kalite		
11-b) Seçmeli Birimler		
12UY0061-3/B1: İş Organizasyonu Gemi / Yük ve Liman Elleçleme Sahalarını Tanıma ve Hareket Kuralları		
12UY0061-3/B2: Mobil Vinci Yürütme, Konumlandırma ve Yük Elleçleme		
12UY0061-3/B3: Çok Amaçlı Vinçleri Kullanma		
12UY0061-3/B4: Sahil ve/veya Gemi Vincini Kullanma		
11-c) Birimlerin Gruplandırılma Alternatifleri ve İlave Öğrenme Çıktıları		
<p>A) A1+ B1 +B2 B) A1+ B1 +B4 C) A1+ B1 +B2 + B4 D) A1+ B3</p>		

12	ÖLÇME VE DEĞERLENDİRME	
		<p>Mobil Vinç Operatörü (MHC, Sahil ve Gemi Vinci) (Seviye 3) Mesleki Yeterlilik Belgesini elde etmek isteyen adaylar birimlerde tanımlanan sınavlara tabi tutulur. Yeterlilik birimlerindeki teorik ve performansa dayalı sınavları her bir birim için ayrı ayrı yapılabileceği gibi birlikte de yapılabilir. Ancak her birimin değerlendirmesi bağımsız yapılmalıdır.</p> <p>Yeterlilik birimlerinin geçerlilik süresi, birimin başarıldığı tarihten itibaren 2 yıldır. Yeterlilik birimlerinin birleştirilerek bir yeterliliğin elde edilebilmesi için tüm birimlerin geçerliliğini koruyor olması gerekmektedir.</p>
13	BELGE GEÇERLİLİK SÜRESİ	Mobil Vinç Operatörü (MHC, Sahil ve Gemi Vinci) (Seviye 3) mesleki yeterlilik belgesinin geçerlilik süresi 5 yıldır.
14	GÖZETİM SIKLIĞI	<p>Belge geçerlilik süresi içerisinde adaylar gözetime tabi tutulur. Adayın performansı belge aldığı tarihten itibaren 2. yıl ile 3. yıl arasında sınav ve belgelendirme kuruluşunun belirleyeceği gözetim yöntemi ile değerlendirilir.</p> <p>Gözetim sonucu performansı yeterli bulunmayan veya gözetimi belge sahiplerinden kaynaklanan nedenlerle yapılamayan belge sahiplerinin belgeleri askıya alınır. Askı nedeni ortadan kalkan belge sahiplerinin belgelerinin geçerliliği geçerlilik süresi sonuna kadar devam eder.</p>
15	BELGE YENİLEMEDE UYGULANACAK ÖLÇME-DEĞERLENDİRME YÖNTEMİ	<p>Beş (5) yıllık geçerlilik süresinin sonunda belge sahibinin performansı aşağıda tanımlanan yöntemlerden biri kullanılarak değerlendirmeye tabi tutulur;</p> <p>a) 5 yıl belge geçerlilik süresi içinde yeterlilik belgesi kapsamında toplamda en az 2,5 yıl çalıştığına dair resmi kayıt sunulması,</p> <p>b) Yeterlilik kapsamında yer alan yeterlilik birimleri için tanımlanan performansa dayalı sınavların (P1) yapılması.</p> <p>Değerlendirme sonucu olumlu olan adayların belge geçerlilik süreleri 5 yıl daha uzatılır.</p>
16	YETERLİLİĞİ GELİŞTİREN KURULUŞ(LAR)	Türkiye Liman İşletmecileri Derneği (TÜRKLİM)
17	YETERLİLİĞİ DOĞRULAYAN SEKTÖR KOMİTESİ	MYK Ulaştırma, Lojistik ve Haberleşme Sektör Komitesi
18	MYK YÖNETİM KURULU ONAY TARİHİ VE SAYISI	İlk onay:04/07/2012-2012/49 03 no'lu revizyon:04/10/2017-2017/79

12UY0061-3 / A1 İSG, ÇEVRE GÜVENLİĞİ ve KALİTE YETERLİLİK BİRİMİ

1	YETERLİLİK BİRİMİ ADI	İSG, Çevre Güvenliği ve Kalite
2	REFERANS KODU	12UY0061-3 / A1
3	SEVİYE	3
4	KREDİ DEĞERİ	-
5	A)YAYIN TARİHİ	04/07/2012
	B)REVİZYON NO	03
	C)REVİZYON TARİHİ	04/10/2017
6	YETERLİLİK BİRİMİNE KAYNAK TEŞKİL EDEN MESLEK STANDARDI	11UMS0175-3 Mobil Vinç Operatörü (Seviye 3) Ulusal Meslek Standardı
7	ÖĞRENME ÇIKTILARI	<p><u>Öğrenme Çıktısı 1: İSG ve çevre güvenliği risklerine karşı yapılacak işlemleri açıklar.</u> Başarım Ölçütleri: 1.1: Çalışma sahaları, posta ve iş makineleri, gemiler ve yüklerden kaynaklanabilecek olası riskleri tanımlar. 1.2: Riskli ve beklenmeyen durumlarda yapılacak işlemleri sıralar.</p> <p><u>Öğrenme Çıktısı 2: Çalışma sahasında ve görev sürecinde İSG önlemlerini açıklar.</u> Başarım Ölçütleri: 2.1: Elleçleme sahalarının, işlemlerinin ve yüklerin özelliklerine göre İSG önlemlerini sıralar. 2.2: İş esnasında sahaya, operasyona ve yüke uygun kullanılması gereken kişisel koruyucu donanımları listeler. 2.3: Çalışma sahalarındaki güvenlik ve sağlık işaretlerinin anlamlarını açıklar. 2.4: Çalışma sahalarındaki uyarı levhalarını, trafik işaret ve işaretçilerinin yönlendirmelerini açıklar.</p> <p><u>Öğrenme Çıktısı 3: Tehlikeli yüklerin türlerini ve özelliklerini tanımlar.</u> Başarım Ölçütleri: 3.1: Tehlikeli yükleri IMDG kod sınıflamasına göre tanımlar. 3.2: Tehlikeli yüklere ilişkin kodlama sistemine göre tanımlama etiketlerinin nasıl okunacağını açıklar. 3.3: IMDG kod sınıflamasına giren ve IMO etiketli konteyner/yüklere yapılacak özel işlemleri sıralar.</p> <p><u>Öğrenme Çıktısı 4: Çalışma sahasında çevre güvenliği önlemlerini sıralar.</u> Başarım Ölçütleri: 4.1 : İş makinesi ve yük kaynaklı çevre kirliliğine sebep olabilecek olası nedenleri tanımlar. 4.2 : Çalışma alanı, gemiler ve yüklerden kaynaklanabilecek risklere karşı alınacak çevre güvenliğine uygun önlemleri sıralar.</p> <p><u>Öğrenme Çıktısı 5: Verimlilik ve kalite gereklerini açıklar.</u> Başarım Ölçütleri: 5.1: Operasyon sırasında enerji tasarrufuna yönelik makine kullanımı usullerini sıralar. 5.2: Çalışma sahası ve iş sürecinde verimli çalışma unsurlarını sıralar.</p> <p><u>Öğrenme Çıktısı 6: Acil durum işlemlerini belirtir.</u> Başarım Ölçütleri: 6.1: İş kazası durumunda İSG kurallarına göre yapılacak işlemleri açıklar. 6.2: Kazanın ve çalışma alanının durumuna göre temel ilkyardım kuralları ve önlemlerini açıklar.</p>

8	ÖLÇME VE DEĞERLENDİRME	
8 a) Teorik Sınav		
(T1): A1 birimine yönelik teorik sınav Ek A1-2'de yer alan "Bilgiler" kontrol listesine göre gerçekleştirilir. Teorik değerlendirme için adaylara en az 20 soruluk 4 seçenekli çoktan seçmeli ve her biri eşit puan değerinde test sınavı uygulanır. Çoktan seçmeli sorularla düzenlenmiş sınavda yanlış cevaplandırılan sorulardan herhangi bir puan indirimi yapılmaz. Sınavda adaylara her soru için ortalama bir dakika zaman verilir. Yazılı sınavda soruların en az % 60'ına doğru yanıt veren aday başarılı sayılır. Sınav soruları, bu birimde teorik sınav ile ölçülmesi öngörülen tüm bilgi ifadelerini (Ek A1-2) ölçmelidir.		
8 b) Performansa Dayalı Sınav		
Bu birime yönelik beceri ve yetkinlik ifadeleri diğer birimlerin beceri ve yetkinlik kontrol listelerinde tanımlanmış olup, bu kapsamda söz konusu beceri ve yetkinlik ifadelerinin ölçme ve değerlendirmesi yapılacaktır.		
8 c) Ölçme ve Değerlendirmeye İlişkin Diğer Koşullar		
Yeterlilik birimlerinin geçerlilik süresi birimin başarıldığı tarihten itibaren 2 yıldır.		
9	YETERLİLİK BİRİMİNİ GELİŞTİREN KURUM/KURULUŞ(LAR)	Türkiye Liman İşletmecileri Derneği (TÜRKLİM)
10	YETERLİLİK BİRİMİNİ DOĞRULAYAN SEKTÖR KOMİTESİ	MYK Ulaştırma, Lojistik ve Haberleşme Sektör Komitesi
11	MYK YÖNETİM KURULU ONAY TARİHİ ve SAYISI	İlk onay:04/07/2012-2012/49 03 no'lu revizyon: 04/10/2017-2017/79

EKLER

EK A1-1: Yeterlilik Biriminin Kazandırılması için Tavsiye Edilen Eğitime İlişkin Bilgiler:

1. İSG ve çevre güvenliği risklerine karşı yapılacak işlemler
 - 1.1. Çalışma sahalarından kaynaklanan riskler
 - 1.2. Riskli ve beklenmeyen durumlarda yapılacak işlemler
2. Çalışma sahasında ve görev sürecinde İSG önlemleri
 - 2.1. Elleçleme sahalarının, işlemlerinin ve yüklerin özelliklerine göre İSG önlemleri
 - 2.2. Sahaya, operasyona ve yüke uygun kullanılması gereken kişisel koruyucu donanımlar
 - 2.3. Çalışma sahaslarındaki güvenlik ve sağlık işaretleri
 - 2.4. Çalışma sahaslarındaki uyarı levhaları, trafik işaret ve işaretçilerinin yönlendirmeleri
3. Kalite gereklilikleri
 - 3.1. Çalışma süreçlerinde kalite ve verimlilik
 - 3.2. İş ekipmanının kalite gereklilikleri
4. Çalışma sahasında çevre güvenliği önlemleri
 - 4.1. İş makinesi ve yük kaynaklı çevre kirliliğine sebep olabilecek olası nedenler
 - 4.2. Çalışma alanından kaynaklanabilecek risklere karşı alınacak çevre güvenliği önlemleri
5. Verimlilik ve kalite gerekleri
 - 5.1. Enerji tasarrufuna yönelik makine kullanımı usulleri
 - 5.2. Çalışma sahası ve iş sürecinde verimli çalışma unsurları
6. Acil durum işlemleri
 - 6.1. İş kazası durumunda İSG kurallarına göre yapılacak işlemler
 - 6.2. Kazanın ve çalışma alanının durumuna göre temel ilkyardım kuralları

EK A1-2:Yeterlilik Biriminin Ölçme ve Değerlendirmesinde Kullanılacak Kontrol Listesi**a) BİLGİLER**

No	Bilgi İfadesi	UMS İlgili Bölüm	Yeterlilik Birimi Başarım Ölçütü	Değerlendirme Aracı
BG.1	Çalışma sahaları, posta ve iş makineleri, gemiler ve yüklerden kaynaklanabilecek olası riskleri tanımlar.	A.3	1.1	T1
BG.2	Riskli ve beklenmeyen durumlarda yapılacak işlemleri sıralar.	A.3 A.4	1.2	T1
BG.3	Elleçleme sahalarının, işlemlerinin ve yüklerin özelliklerine göre İSG önlemlerini sıralar.	A.4	2.1	T1
BG.4	İş esnasında sahaya, operasyona ve yüke uygun kullanılması gereken kişisel koruyucu donanımları listeler.	A.1	2.2	T1
BG.5	Çalışma sahalarındaki güvenlik ve sağlık işaretlerinin anlamlarını açıklar.	A.2 3.3.8	2.3	T1
BG.6	Çalışma sahalarında ve operasyon alanındaki uyarı levhalarını açıklar.	A.2 3.3.8	2.4	T1
BG.7	Çalışma sahalarında ve operasyon alanındaki trafik işaretlerini açıklar.	A.2 3.3.8	2.4	T1
BG.8	Çalışma sahalarında ve operasyon alanındaki trafik işaretçilerinin yönlendirmelerini açıklar.	A.2 3.3.8	2.4	T1
BG.9	Tehlikeli yükleri IMDG kod sınıflamasına göre tanımlar.	A.4.3 A.4.4 3.3.5	3.1	T1
BG.10	Tehlikeli yüklere ilişkin kodlama sistemine göre tanımlama etiketlerinin nasıl okunacağını açıklar.	A.4.3 A.4.4 3.3.5	3.2	T1
BG.11	IMDG kod sınıflamasına giren ve IMO etiketli konteyner/yüklere yapılacak özel işlemleri sıralar.	3.3.5	3.3	T1
BG.12	İş makinesi ve yük kaynaklı çevre kirliliğine sebep olabilecek olası nedenleri tanımlar.	A.6	4.1	T1
BG.13	Çalışma alanı, gemiler ve yüklerden kaynaklanabilecek risklere karşı alınacak çevre güvenliğine uygun önlemleri sıralar.	A.6	4.2	T1
BG.14	Operasyon sırasında enerji tasarrufuna yönelik makine kullanımı usullerini sıralar.	A.4.1 A.8	5.1	T1
BG.15	Çalışma sahası ve iş sürecinde verimli çalışma unsurlarını sıralar.	A.8.2	5.2	T1
BG.16	İş kazası durumunda İSG kurallarına göre yapılacak işlemleri açıklar.	A.5	6.1	T1
BG.17	Kazanın ve çalışma alanının durumuna göre temel ilkyardım kuralları ve önlemlerini açıklar.	A.5	6.2	T1

**12UY0061-3/B1 İŞ ORGANİZASYONU, GEMİ/YÜK VE LİMAN ELLEÇLEME
SAHALARINI TANIMA VE HAREKET KURALLARI YETERLİLİK BİRİMİ**

1	YETERLİLİK BİRİMİ ADI	İş Organizasyonu Gemi / Yük ve Liman Elleçleme Sahalarını Tanıma ve Hareket Kuralları
2	REFERANS KODU	12UY0061-3 / B1
3	SEVİYE	3
4	KREDİ DEĞERİ	-
5	A)YAYIN TARİHİ	04/07/2012
	B)REVİZYON NO	03
	C)REVİZYON TARİHİ	04/10/2017
6	YETERLİLİK BİRİMİNE KAYNAK TEŞKİL EDEN MESLEK STANDARDI	11UMS0175-3 Mobil Vinç Operatörü (Seviye 3) Ulusal Meslek Standardı
7	ÖĞRENME ÇIKTILARI	<p><u>Öğrenme Çıktısı 1: İşe başlama ve tamamlama usullerini tanımlar.</u> Başarım Ölçütleri: 1.1: Vardiya alma ve verme ile iş emri, iş listesi, iş bilgisi alma usullerini tanımlar. 1.2: İş makinesi formlarının doldurulma usullerini tanımlar.</p> <p><u>Öğrenme Çıktısı 2: Serdümen yönlendirmelerini takip eder.</u> Başarım Ölçütleri: 2.1: Verilen serdümen el işaretlerini okur. 2.2: Elleçlemede talimatlara uygun yöntemlerle serdümenle iletişimi sürdürür.</p> <p><u>Öğrenme Çıktısı 3: Limanlara yanaşan gemileri, yük ve operasyonel özelliklerine göre açıklar.</u> Başarım Ölçütleri: 3.1: Temel gemi tür/çeşitlerini tanımlar. 3.2: Temel gemi tür/çeşitlerinin elleçleme operasyonları açısından genel yapısını ve temel özelliklerini açıklar.</p> <p><u>Öğrenme Çıktısı 4: Yüklerin türlerini, özelliklerini ve bağlama usullerini kontrol eder.</u> Başarım Ölçütleri: 4.1: Genel kargo yüklerini ve yük çeşitlerine göre özelliklerini tanımlar. 4.2: Lashing/sapan uygulamalarının temel yöntemlerini ve ekipmanlarını açıklar. 4.3: Lashing ve sapanların yüke uygunluğunu kontrol eder.</p> <p><u>Öğrenme Çıktısı 5: İş sağlığı ve güvenliği ile çevre koruma önlemlerini uygular.</u> Başarım Ölçütleri: 5.1: Güvenli çalışma ve kişisel güvenlik yöntemlerini talimatlar doğrultusunda uygular. 5.2:Tehlike ve risklere karşı alınacak önlemleri uygular. 5.3: Çevresel risklerin azaltılmasına yönelik önlemleri uygular.</p>
8	ÖLÇME VE DEĞERLENDİRME	
8 a) Teorik Sınav		
(T1): B1 birimine yönelik teorik sınav Ek B1-2'de yer alan "Bilgiler" kontrol listesine göre gerçekleştirilir. Teorik sınav için adaylara en az 15 soruluk 4 seçenekli çoktan seçmeli ve her biri eşit puan değerinde test sınavı uygulanır. Çoktan seçmeli sorularla düzenlenmiş sınavda yanlış		

cevaplandırılan sorulardan herhangi bir puan indirimi yapılmaz. Sınavda adaylara her soru için ortalama bir dakika zaman verilir. Yazılı sınavda soruların en az % 60'ına doğru yanıt veren aday başarılı sayılır. Sınav soruları, bu birimde teorik sınav ile ölçülmesi öngörülen tüm başarı ölçütlerini (Ek B1-2) ölçmelidir.

8 b) Performansa Dayalı Sınav

(P1): B1 birimine yönelik performansa dayalı sınav Ek B1-2'de yer alan "Beceri ve Yetkinlikler" kontrol listesine göre, gerçek veya gerçeğine uygun olarak düzenlenmiş (simülatör) çalışma ortamında gerçekleştirilir. Beceri ve yetkinlikler kontrol listesinde aday tarafından başarılması zorunlu kritik adımlar belirlenir. Adayın, performans sınavından başarı sağlaması için kritik adımların tamamından başarılı olmak koşuluyla sınavın genelinden asgari % 80 başarı göstermesi gerekir. Performansa dayalı sınavın süresi, belirlenen kapsamda, gerçek uygulama şartlarındaki süreye karşılık gelmelidir. Beceri ve yetkinlik ifadelerinin (Ek B1-2) tamamı performansa dayalı sınav ile ölçülmelidir.

8 c) Ölçme ve Değerlendirmeye İlişkin Diğer Koşullar

Birim için öngörülen sınavların geçerlilik süresi sınavın başarıldığı tarihten itibaren 1 yıldır. Birimin elde edilebilmesi için başarılan sınav tarihleri arasındaki süre farkı bir yılı geçemez.

Yeterlilik birimlerinin geçerlilik süresi birimin başarıldığı tarihten itibaren 2 yıldır. Adayın kendi ve diğer kişilerin can güvenliğini tehlikeye sokacak bir davranış göstermesi halinde sınava son verilir.

9	YETERLİLİK BİRİMİNİ GELİŞTİREN KURUM/KURULUŞ(LAR)	Türkiye Liman İşletmecileri Derneği (TÜRKLİM)
10	YETERLİLİK BİRİMİNİ DOĞRULAYAN SEKTÖR KOMİTESİ	MYK Ulaştırma, Lojistik ve Haberleşme Sektör Komitesi
11	MYK YÖNETİM KURULU ONAY TARİHİ ve SAYISI	İlk onay:04/07/2012-2012/49 03 no'lu revizyon: 04/10/2017-2017/79

EKLER

EK B1-1: Yeterlilik Biriminin Kazandırılması için Tavsiye Edilen Eğitime İlişkin Bilgiler

- İşe başlama ve tamamlama usulleri
 - Vardiya alma ve verme ile iş emri, iş listesi, iş bilgisi alma usulleri
 - İş makinesi formlarının doldurulma usulleri
- Serdümen yönlendirmelerini takip etme işlemleri
 - Serdümen el işaretlerini okuma
 - Serdümenle iletişimi sürdürme işlemleri
- Limarlara yanaşan gemilerin, yük ve operasyonel özellikleri
 - Temel gemi tür/çeşitleri
 - Temel gemi tür/çeşitlerinin elleçleme operasyonları açısından genel yapısı ve temel özellikleri
- Yüklerin türlerini, özelliklerini ve bağlama usullerini kontrol etme işlemleri
 - Genel kargo yükleri ve yük çeşitlerine göre özellikleri
 - Lashing/sapan uygulamalarının temel yöntemleri ve ekipmanları
 - Lashing ve sapanların yüke uygunluğunu kontrol etme işlemleri
- İş sağlığı ve güvenliği ile çevre koruma önlemleri
 - Güvenli çalışma ve kişisel güvenlik yöntemleri
 - Tehlike ve risklere karşı alınacak önlemler
 - Çevresel risklerin azaltılmasına yönelik önlemler

EK B1-2:Yeterlilik Biriminin Ölçme ve Değerlendirmesinde Kullanılacak Kontrol Listesi

a) BİLGİLER

No	Bilgi İfadesi	UMS İlgili Bölüm	Yeterlilik Birimi Başarım Ölçütü	Değerlendirme Aracı
BG.1	Vardiya teslim alma/verme işlemlerini operasyon süreçlerine göre tanımlar.	B.2	1.1	T1
BG.2	İş emri alma işlemlerini operasyon süreçlerine göre tanımlar.	B.1	1.1	T.1
BG.3	Verilen göreve uygun malzeme ve ekipman temini ile ilgili usulleri açıklar.	B.1 B.2	1.1	T1
BG.4	İş makinesi ve elleçlemede kullanılan kayıt formlarının doldurulma usullerini sıralar.	B.4	1.2	T1
BG.5	İş makinesi ve elleçlemede kullanılan kayıt formlarının teslim usullerini sıralar.	B.5	1.2	T1
BG.6	Verilen serdümen el işaretlerini okur.	D.2 E.1 3.3.19	2.1	T1
BG.7	Elleçlemede uygun yöntemlerle serdümenle iletişimi sürdürme usullerini açıklar.	D.2	2.2	T1
BG.8	Temel gemi tür/çeşitlerini tanımlar.	3.3.5	3.1	T1
BG.9	Temel gemi tür/çeşitlerinin elleçleme operasyonları açısından genel yapısını ve temel özelliklerini açıklar.	3.3.5	3.2	T1
BG.10	Genel kargo yüklerini ve çeşitlerini açıklar.	3.3.5	4.1	T1
BG.11	Genel kargo yüklerinin çeşitlerine uygun ekipmanları tanımlar.	3.3.5	4.1	T1
BG.12	Genel kargo yükü elleçlenmesini etkileyen faktörleri açıklar.	3.3.5	4.1	T1
BG.13	Lashing/sapan uygulamalarının temel yöntemlerini açıklar	E.3	4.2	T1
BG.14	Lashing/sapan uygulamalarının ekipmanlarını açıklar.	E.3	4.2	T1

b) BECERİ VE YETKİNLİKLER

No	Beceri ve Yetkinlik İfadesi	UMS İlgili Bölüm	Yeterlilik Birimi Başarım Ölçütü	Değerlendirme Aracı
BY.1	Serdümenle iletişimi sürdürür.	D.2 E.1.2 3.3.19	2.2	P1
BY.2	Lashing ve sapanların yüke uygunluğunu kontrol eder.	E.3	4.3	P1
*BY.3	İş esnasında sahaya, operasyona ve yüke uygun kişisel koruyucu donanımları kullanır.	A.1	5.1	P1

No	Beceri ve Yetkinlik İfadesi	UMS İlgili Bölüm	Yeterlilik Birimi Başarım Ölçütü	Değerlendirme Aracı
*BY.4	Çalışma sahalarındaki güvenlik ve sağlık işaretlerine ve uyarı levhalarına uygun hareket eder.	A.2 3.3.18	5.1	P1
*BY.5	Çalışma sahalarında ve operasyon alanındaki emniyetli çalışma için kullanılan trafik işaretlerine ve trafik yönlendirmelerine uyar.	A.2 3.3.18	5.1	P1
*BY.6	Tehlikeli yüklere ilişkin kodlama sistemine göre tanımlama etiketlerini ve özel yük talimatlarını okur.	A.4.3 A. 4. 4 3.3.5	5.2	P1
*BY.7	İş kazası durumunda İSG yönetmeliği dâhilinde iş kazaları ve acil durum talimatlarına uygun bildirimde bulunur.	A.5	5.2	P1
*BY.8	Çalışma alanı, gemiler ve yüklerden kaynaklanabilecek risklere karşı alınacak çevre güvenliği önlemlerini uygular.	A.6 A.7	5.3	P1

(*) Performans sınavında başarılması zorunlu kritik adımlar.

**12UY0061-3 / B2 MOBİL VİNCİ YÜRÜTME, KONUMLANDIRMA VE YÜK
ELLEÇLEME YETERLİLİK BİRİMİ**

1	YETERLİLİK BİRİMİ ADI	Mobil Vinci Yürütme, Konumlandırma ve Yük Elleçleme
2	REFERANS KODU	12UY0061-3 / B2
3	SEVİYE	3
4	KREDİ DEĞERİ	-
5	A)YAYIN TARİHİ	04/07/2012
	B)REVİZYON NO	03
	C)REVİZYON TARİHİ	04/10/2017
6	YETERLİLİK BİRİMİNE KAYNAK TEŞKİL EDEN MESLEK STANDARDI	
11UMS0175-3 Mobil Vinç Operatörü (Seviye 3) Ulusal Meslek Standardı		
7	ÖĞRENME ÇIKTILARI	

Öğrenme Çıktısı 1: Mobil vincin günlük kontrollerini yapar.

Başarım Ölçütleri:

- 1.1: Mobil vincin yapısını ve operasyonel özelliklerini açıklar.
- 1.2: Mobil vincin çalışma öncesi fiziki kontrollerini yapar.
- 1.3: Mobil vincin fonksiyonel kontrollerini yapar.
- 1.4: Mobil vincin hata giderme usullerini uygular.
- 1.5: Arızanın tespit edilmesinde teknik ekibe verilecek operasyonel desteği açıklar.

Öğrenme Çıktısı 2: Mobil vinç ile yer değiştirir.

Başarım Ölçütleri:

- 2.1: Mobil vinci yürütür.
- 2.2: Mobil vinç ile hiza alır.

Öğrenme Çıktısı 3: Mobil vinci konumlandırır.

Başarım Ölçütleri:

- 3.1: Mobil vinci yere sabitler.
- 3.2: Mobil vinç ile talimatlara uygun konumda bekleme yapar.
- 3.3: Mobil vinci park eder.

Öğrenme Çıktısı 4: Yük ve yükleme planını açıklar.

Başarım Ölçütleri:

- 4.1: Konteyner türlerini ve yüklere göre temel kullanım özelliklerini açıklar.
- 4.2: Gemi bay planı / kargo planı içeriğini tanımlar.

Öğrenme Çıktısı 5: Mobil vinç ile yük elleçler.

Başarım Ölçütleri:

- 5.1: Aktarma/nakil araçlarını yönlendirir.
- 5.2: Yükü sapan/halat/kancaya veya spreader'e sabitler.
- 5.3: Yükle vira yapar.
- 5.4: Yükle dönüş yapar.
- 5.5: Yükü mayna yapar.
- 5.6: Gemide kapak açma ve kapama hareketi yöntemlerini açıklar.

Öğrenme Çıktısı 6: İş sağlığı ve güvenliği ile çevre koruma önlemlerini uygular.

Başarım Ölçütleri:

- 6.1: Güvenli çalışma ve kişisel güvenlik yöntemlerini talimatlar doğrultusunda uygular.
6.2: Tehlike ve risklere karşı alınacak önlemleri uygular.
6.3: Çevresel risklerin azaltılmasına yönelik önlemleri uygular.

8 ÖLÇME VE DEĞERLENDİRME

8 a) Teorik Sınav

(T1): B2 birimine yönelik teorik sınav Ek B2-2’de yer alan “Bilgiler” kontrol listesine göre gerçekleştirilir. Teorik sınav için adaylara en az 25 soruluk 4 seçenekli çoktan seçmeli ve her biri eşit puan değerinde test sınavı uygulanır. Çoktan seçmeli sorularla düzenlenmiş sınavda yanlış cevaplandırılan sorulardan herhangi bir puan indirimi yapılmaz. Sınavda adaylara her soru için ortalama bir dakika zaman verilir. Yazılı sınavda soruların en az % 60’ına doğru yanıt veren aday başarılı sayılır. Sınav soruları, bu birimde teorik sınav ile ölçülmesi öngörülen tüm başarı ölçütlerini (Ek B2-2) ölçmelidir.

8 b) Performansa Dayalı Sınav

(P1): B2 birimine yönelik performansa dayalı sınav Ek B2-2’de yer alan “Beceri ve Yetkinlikler” kontrol listesine göre, gerçek veya gerçeğine uygun olarak düzenlenmiş (simülatör) çalışma ortamında gerçekleştirilir. Beceri ve yetkinlikler kontrol listesinde aday tarafından başarılması zorunlu kritik adımlar belirlenir. Adayın, performans sınavından başarı sağlaması için kritik adımların tamamından başarılı olmak koşuluyla sınavın genelinden asgari % 80 başarı göstermesi gerekir. Performansa dayalı sınavın süresi, belirlenen kapsamda, gerçek uygulama şartlarındaki süreye karşılık gelmelidir. Beceri ve yetkinlik ifadelerinin (Ek B2-2) tamamı performansa dayalı sınav ile ölçülmelidir.

8 c) Ölçme ve Değerlendirmeye İlişkin Diğer Koşullar

Birim için öngörülen sınavların geçerlilik süresi sınavın başarılı olduğu tarihten itibaren 1 yıldır. Birimin elde edilebilmesi için başarılı olan sınav tarihleri arasındaki süre farkı bir yılı geçemez.

Yeterlilik birimlerinin geçerlilik süresi birimin başarılı olduğu tarihten itibaren 2 yıldır. Adayın kendi ve diğer kişilerin can güvenliğini tehlikeye sokacak bir davranış göstermesi halinde sınava son verilir.

9	YETERLİLİK BİRİMİNİ GELİŞTİREN KURUM/KURULUŞ(LAR)	Türkiye Liman İşletmecileri Derneği (TÜRKLİM)
10	YETERLİLİK BİRİMİNİ DOĞRULAYAN SEKTÖR KOMİTESİ	MYK Ulaştırma, Lojistik ve Haberleşme Sektör Komitesi
11	MYK YÖNETİM KURULU ONAY TARİHİ ve SAYISI	İlk onay:04/07/2012-2012/49 03 no’lu revizyon: 04/10/2017-2017/79

EKLER

EK B2-1: Yeterlilik Biriminin Kazandırılması için Tavsiye Edilen Eğitime İlişkin Bilgiler

1. Mobil vincin günlük kontrolleri
 - 1.1. Mobil vincin yapısı ve operasyonel özellikleri
 - 1.2. Mobil vincin çalışma öncesi fiziki kontrolleri
 - 1.3. Mobil vincin fonksiyonel kontrolleri
 - 1.4. Mobil vincin hata giderme usulleri
 - 1.5. Arızanın tespit edilmesinde teknik ekibe verilecek operasyonel destek işlemleri
2. Mobil vinç ile yer değiştirme işlemleri
 - 2.1. Mobil vinci yürütme
 - 2.2. Mobil vinç ile hiza alma
3. Mobil vinci konumlandırma işlemleri
 - 3.1. Mobil vinci yere sabitleme

- 3.2. Mobil vinç ile bekleme yapma
- 3.3. Mobil vinci park etme
4. Yük ve yükleme planı
 - 4.1. Konteyner türlerini ve yüklere göre temel kullanım özellikleri
 - 4.2. Gemi bay planı / kargo planı içeriği
5. Mobil vinç ile yük elleçleme
 - 5.1. Aktarma/nakil araçlarını yönlendirme
 - 5.2. Yükü sapan/halat/kancaya veya spreader'e sabitleme
 - 5.3. Yükle vira yapma
 - 5.4. Yükle dönüş yapma
 - 5.5. Yükü mayna yapma
 - 5.6. Gemide kapak açma ve kapama hareketi yöntemleri
6. İş sağlığı ve güvenliği ile çevre koruma önlemleri
 - 6.1. Güvenli çalışma ve kişisel güvenlik yöntemleri
 - 6.2. Tehlike ve risklere karşı alınacak önlemler
 - 6.3. Çevresel risklerin azaltılmasına yönelik önlemler

EK B2-2:Yeterlilik Biriminin Ölçme ve Değerlendirmesinde Kullanılacak Kontrol Listesi

a) BİLGİLER

No	Bilgi İfadesi	UMS İlgili Bölüm	Yeterlilik Birimi Başarım Ölçütü	Değerlendirme Aracı
BG.1	Mobil vinci operasyonel özelliklerini tanımlar.	C.1	1.1	T1
BG.2	Mobil vinci donanımlarına (yürüyüş, sabitleme pimi ve denge ayakları, kaldırma (ilgili boom çeşitleri), elektrik-elektronik, işletim, mekanik, hidrolik, güvenlik sistemleri) göre çalışma prensiplerini açıklar.	C.2	1.1	T1
BG.3	Mobil vinci yardımcı ekipmanlarının fiziksel özelliklerini açıklar.	C.2	1.1	T1
BG.4	Mobil vinci yükleme diyagramı (kaldırma kapasitesi), aksamaları gibi özelliklerini açıklar.	C.2	1.1	T1
BG.5	Mobil vinçte oluşan hata uyarılarını tespit etme usullerini açıklar.	C.3	1.4	T1
BG.6	Vinçte oluşan yetkisi dâhilindeki hataları gidermeyi açıklar	C.4	1.4	T1
BG.7	Arızanın tespit edilmesinde teknik ekibe verilecek operasyonel desteği açıklar.	C.4.4	1.5	T1
BG.8	Vinci ayaklarını açıp, kurmayı tanımlar.	D.4.2	3.1	T1
BG.9	Vinci kurulu halde tam terazide olma durumunu açıklar.	D.4.3	3.1	T1
BG.10	Zorunlu durumda bekleme yapma usullerini açıklar.	D.5	3.2	T1
BG.11	Yüksüz bekleme gerektiren durumda vinci park pozisyonuna getirme usullerini sıralar	D.5	3.2	T1
BG.12	Vinci kabin içi sistemlerini talimatlarındaki işlem sırasına göre nasıl durduracağını açıklar.	D.7.4	3.3	T1
BG.13	Konteynerlerin genel sınıflandırmasını açıklar.	3.3.5	4.1	T1

No	Bilgi İfadesi	UMS İlgili Bölüm	Yeterlilik Birimi Başarım Ölçütü	Değerlendirme Aracı
BG.14	Yüke göre hangi konteyner çeşidinin kullanılacağını açıklar.	3.3.5	4.1	T1
BG.15	Gemi bay planı/kargo planı içeriğini tanımlar.	3.3.21	4.2	T1
BG.16	Vincin ikaz ve anons sistemini kullanarak araçları yönlendirme usullerini tanımlar.	E.7.2	5.1	T1
BG.17	Yükün özelliğine uygun taşıma ve kavrama ekipmanlarını tanımlar.	E.3.2	5.2	T1
BG.18	Ambar içinde veya kızaklı gemilerde, kızak içinde sıkışmayı önleyip, boom ile koçayı aynı hizaya alma usullerini sıralar.	E.4.3	5.3	T1
BG.19	Yükü güvenli mesafeye kaldırdıktan sonra yükün bırakılacağı yer yönünde vinci döndürmeyi açıklar.	E.5	5.4	T1
BG.20	Boom hareketleri ile yükün havada/askıdaki salınımını en düşük seviyeye getirerek ineceği yerin hizasına nasıl getirileceğini açıklar.	E.5.2	5.4	T1
BG.21	Gemi ambar kapağını açmadan önce yapılacak işleri sıralar.	E.9.1	5.6	T1
BG.22	Spreader'i/donanımları açılacak gemi ambar kapağına hizalama ve sabitleme yönteminin aşamalarını tanımlar.	E.9	5.6	T1
BG.23	Gemi ambar kapağını vira yapma yöntemlerini açıklar.	E.9.5	5.6	T1
BG.24	Alınan gemi ambar kapağını, konulacağı yere koyma yöntemini açıklar.	E.9.8 E.9.9	5.6	T1
BG.25	Mayna ile en fazla kaç tane ve/veya nereye gemi ambar kapağı istif edilebileceğini açıklar.	E.9	5.6	T1
BG.26	Kapanacak kapağın taşınacağı gemi alanının güvenlik altına alınmasına ilişkin adımları belirtir.	E.9.4	5.6	T1
BG.27	Kapanacak gemi ambar kapağını; gemideki haznesine yerleştirme adımlarını tanımlar.	E.9.9 E.9.10	5.6	T1

b) BECERİ VE YETKİNLİKLER

No	Beceri ve Yetkinlik İfadesi	UMS İlgili Bölüm	Yeterlilik Birimi Başarım Ölçütü	Değerlendirme Aracı
BY.1	Kullanım öncesi vincin hareket ve yürüyüş sistemlerinin fiziki kontrollerini yapar.	C.1	1.2	P1
BY.2	Kullanım öncesi vincin elektrik, elektronik ve kontrol, kumanda sistemlerinin kontrollerini yapar.	C.1	1.2	P1
BY.3	Vincin iç-dış acil durdurma butonlarının işlevliğini kontrol eder.	C.1.6	1.2	P1
BY.4	Kullanım öncesi vincin dış şasi ve temizlik kontrollerini yapar.	C.1.5 C.1.10	1.2	P1

No	Beceri ve Yetkinlik İfadesi	UMS İlgili Bölüm	Yeterlilik Birimi Başarım Ölçütü	Değerlendirme Aracı
		C.5		
BY.5	Vincin makine fiziki kontrollerini yapar.	C.1.7	1.2	P1
*BY.6	Vincin hareket öncesi boom (ekipman, bağlantı ve eklentiler dahil) fiziki kontrollerini yapar.	C.1.8 C.1.11 C.1.12 C.2.27 C.2.28	1.2	P1
BY.7	Kabin içi yüzeyleri ve kabin camlarının temizliğinin kontrolünü yapar.	C.2.2	1.2	P1
BY.8	Kabin içi koltuk ve cam fonksiyonel ayar ve kontrolleri yapar.	C.2.1 C.2.2	1.3	P1
*BY.9	İş makinesine enerji vererek faal hale getirir.	C.1.3 C.1.4 C.1.9	1.3	P1
BY.10	Aydınlatma ve ikaz sisteminin çalışır durumda olduğunu kontrol eder	C.2.3	1.3	P1
BY.11	Vinç yürüyüşünün fonksiyonellik testlerini yapar.	D.1	1.3	P1
*BY.12	Denge ayaklarını kurarak terazi ayarlarını kontrol eder.	C.2.14 D.4.2 D.4.3	1.3	P1
BY.13	Kule kilit pimi, serbest kalma, kaldırma-indirme düzenekleri ve limit-switch'lerin çalışırlığını kontrol eder.	D.1.1	1.3	P1
BY.14	Acil durdurma fonksiyonu kontrollerini yapar.	C.2.18	1.3	P1
BY.15	Spreader'in fiziki durumunu ve genel fonksiyonlarının çalışırlığını kontrol eder.	C.2.19 C.2.20 C.2.21 C.2.22	1.3	P1
BY.16	Boom görüntü, koça pimi, kablo çorabı, kaldırma, spreader göbek kilidi ve indirme sistemlerinin fonksiyonellik kontrolünü yapar.	C.2.27 C.2.28 D.1.2	1.3	P1
BY.17	Mobil vinçte oluşan hata uyarılarını ekran üzerinden tespit eder.	C.3 C.4	1.4	P1
BY.18	Mobil vinçte oluşan yetkisi dâhilindeki hataları giderir.	C.4	1.4	P1
BY.19	Kule şase bağlantı göbek kilidini kilitli konuma alır.	D.1.1	2.1	P1
BY.20	Boom açısı ve kanca yüksekliğini talimatına uygun şekilde ayarlar.	D.1.2	2.1	P1
BY.21	Vinç destek ayaklarını yürüyüş pozisyonuna alır.	D.1.3 D.1.4	2.1	P1
BY.22	Vinci yürütür.	D.1.5	2.1	P1
BY.23	Kısa mesafe yer değişimi yapar.	D.1.6	2.1	P1
*BY.24	Yükün indirme-kaldırma mesafe ayarını yapar.	D.1.7	2.2	P1
*BY.25	Vincin orta merkezini çalışılacak yük istifinin/ambarın orta merkezine konumlandırır.	D.3.1 D.3.2	2.2	P1

No	Beceri ve Yetkinlik İfadesi	UMS İlgili Bölüm	Yeterlilik Birimi Başarım Ölçütü	Değerlendirme Aracı
BY.26	Vincin kurulacağı yerin uygunluğunun serdümen ile işaretleyerek kontrol edilmesini sağlar.	D.4.1	3.1	P1
*BY.27	Vincin ayaklarını açarak kurar.	D.4.2	3.1	P1
*BY.28	Vincin kurulu halde tam terazide olmasını sağlar.	D.4.3	3.1	P1
BY.29	Mobil vinç ile yük askıda iken bekleme yapması gerekirse yükü belirlenen yere indirir.	D.5 E.6	3.2	P1
BY.30	Yüksüz bekleme gerektiren durumda vinci park pozisyonuna getirerek bekleme yapar.	D.5	3.2	P1
BY.31	Vinci park alanında ayaklarını yere sabitleyerek park pozisyonuna getirir.	D.7.2 D.7.3	3.3	P1
BY.32	Vincin kabin içi sistemlerini durdurur.	D.7.4	3.3	P1
BY.33	Vincin ikaz ve anons sistemini kullanarak araçları yönlendirir.	E.7.2	5.1	P1
BY.34	Boom hareketleri ile yükü vincin uzaklığını ayarlar.	E.5.2	5.2	P1
*BY.35	Sapancıya yükü vincin halat/kancasına bağlatıp yükün denge konumuna gelmesini sağlar.	E.3.6	5.2	P1
*BY.36	Spreader'i konteyner üzerine oturtup kilitleme sistemi ile sabitler.	E.3.7 E.3.8 E.3.10	5.2	P1
*BY.37	Konteyneri veya sapanlı yükü, bulunduğu yerden yavaşça ayırarak ağırlık denge kontrolü yapar.	E.4.1 E.4.2	5.3	P1
*BY.38	Kontrol ve dengeleme sonuçlarına göre yükü güvenli yüksekliğe kaldırır.	E.4.6	5.3	P1
BY.39	Kaldırma esnasında tespit ettiği, yükleme ağırlık sınırını geçmiş konteynerler için bildirimde bulunur.	E.4.7	5.3	P1
BY.40	Yükü güvenli mesafeye kaldırdıktan sonra yükün bırakılacağı yer yönünde vinci döndürür.	E.5.1 E.5.3	5.4	P1
BY.41	Yükün ineceği yerin güvenliğini, hasar durumunu, insansız olduğunu ve yükün güvenliğini tehdit edecek maddelerin olup olmadığını kontrol eder.	E.6.1	5.5	P1
*BY.42	Yükü/konteyneri hedeflenen yere indirir.	E.8.1 E.8.2	5.5	P1
BY.43	Spreader'i konteynerden/yükten ayırıp vira hareketine geçer.	E.8.5	5.5	P1
BY.44	Sapanlı yüklerde bırakılan yükün sapancı vasıtasıyla vinçten ayrıldığıнын teyidini serdümeden alır.	E.8.6	5.5	P1
*BY.45	İş esnasında sahaya, operasyona ve yüke uygun kişisel koruyucu donanımları kullanır.	A.1	6.1	P1
*BY.46	Çalışma sahalarındaki güvenlik ve sağlık işaretlerine ve uyarı levhalarına uygun hareket eder.	A.2 3.3.18	6.1	P1
*BY.47	Çalışma sahalarında ve operasyon alanındaki emniyetli çalışma için kullanılan trafik işaretlerine ve trafik yönlendirmelerine uyar.	A.2 3.3.18	6.1	P1
*BY.48	Tehlikeli yüklere ilişkin kodlama sistemine göre tanımlama etiketlerini ve özel yük talimatlarını okur.	A.4.3 A.4.4 3.3.18	6.2	P1

No	Beceri ve Yetkinlik İfadesi	UMS İlgili Bölüm	Yeterlilik Birimi Başarım Ölçütü	Değerlendirme Aracı
*BY.49	İş kazası durumunda İSG yönetmeliği dâhilinde iş kazaları ve acil durum talimatlarına uygun bildirimde bulunur.	A.5	6.2	P1
*BY.50	Çalışma alanı, gemiler ve yüklerden kaynaklanabilecek risklere karşı alınacak çevre güvenliği önlemlerini uygular.	A.6 A.7	6.3	P1

(*) Performans sınavında başarılması zorunlu kritik adımlar.

**12UY0061-3 / B3 ÇOK AMAÇLI VİNÇLERİ KULLANMA
YETERLİLİK BİRİMİ**

1	YETERLİLİK BİRİMİ ADI	Çok Amaçlı Vinçleri Kullanma
2	REFERANS KODU	12UY0061-3 / B3
3	SEVİYE	3
4	KREDİ DEĞERİ	-
5	A)YAYIN TARİHİ	04/07/2012
	B)REVİZYON NO	03
	C)REVİZYON TARİHİ	04/10/2017
6	YETERLİLİK BİRİMİNE KAYNAK TEŞKİL EDEN MESLEK STANDARDI	
11UMS0175-3 Mobil Vinç Operatörü (Seviye 3) Ulusal Meslek Standardı		
7	ÖĞRENME ÇIKTILARI	
<p><u>Öğrenme Çıktısı 1: Vincin günlük kontrollerini yapar.</u> Başarım Ölçütleri: 1.1: Vincin yapısını ve operasyonel özelliklerini açıklar. 1.2: Vincin çalışma öncesi fiziksel kontrollerini yapar. 1.3: Vincin çalışır konumda fonksiyonel kontrollerini yapar. 1.4: Vincin yürüyüş fonksiyonlarını, denge ayaklarını kontrol eder. 1.5: Vincin hata giderme usullerini uygular. 1.6: Arıza tespitlerine yardım eder.</p> <p><u>Öğrenme Çıktısı 2: Yükü sapan/halat/kancaya sabitler.</u> Başarım Ölçütleri: 2.1: Boom hareketleri ile yükü vincin uzaklığına ayarlar. 2.2: Yükün özelliğine uygun taşıma, kavrama ekipmanlarını ve park konumunu tanımlar. 2.3: Halat/kanca ile yükün denge konumuna gelmesini sağlar.</p> <p><u>Öğrenme Çıktısı 3: Yükü vira yapar.</u> Başarım Ölçütleri: 3.1: Sapanlı yükün, ağırlık denge kontrolü yapar. 3.2: Yükü güvenli yükseklığe kaldırır. 3.3: Yükleme ağırlık sınırını geçen yükler için bildirimde bulunur.</p> <p><u>Öğrenme Çıktısı 4: Yükü dönüş yapar.</u> Başarım Ölçütleri: 4.1: Yükün bırakılacağı yer yönünde vinci döndürür. 4.2: Yükü ineceği yerin hizasına getirir.</p> <p><u>Öğrenme Çıktısı 5: Yükü mavna yapar.</u> Başarım Ölçütleri: 5.1: Araca/gemiye/yere hizalanan yükü indirir. 5.2: Kancayı yükten /sapandan ayırır. 5.3: Sapanlı yüklerde bırakılan yükün vinçten ayrıldığı teyidini alır.</p>		

Öğrenme Çıktısı 6: İş sağlığı ve güvenliği ile çevre koruma önlemlerini uygular.	
Başarım Ölçütleri:	
6.1:Güvenli çalışma ve kişisel güvenlik yöntemlerini talimatlar doğrultusunda uygular.	
6.2:Tehlike ve risklere karşı alınacak önlemleri zamanında ve eksiksiz uygular.	
6.3:Çevresel risklerin azaltılmasına yönelik önlemleri uygular.	
8	ÖLÇME VE DEĞERLENDİRME
8 a) Teorik Sınav	
(T1): B3 birimine yönelik teorik sınav Ek B3-2’de yer alan “Bilgiler” kontrol listesine göre gerçekleştirilir. Teorik sınav için adaylara en az 10 soruluk 4 seçenekli çoktan seçmeli ve her biri eşit puan değerinde test sınavı uygulanır. Çoktan seçmeli sorularla düzenlenmiş sınavda yanlış cevaplandırılan sorulardan herhangi bir puan indirimi yapılmaz. Sınavda adaylara her soru için ortalama bir dakika zaman verilir. Yazılı sınavda soruların en az % 60’ına doğru yanıt veren aday başarılı sayılır. Sınav soruları, bu birimde teorik sınav ile ölçülmesi öngörülen tüm başarı ölçütlerini (Ek B3-2) ölçmelidir.	
8 b) Performansa Dayalı Sınav	
(P1): B3 birimine yönelik performansa dayalı sınav Ek B3-2’de yer alan “Beceri ve Yetkinlikler” kontrol listesine göre, gerçek veya gerçeğine uygun olarak düzenlenmiş (simülator) çalışma ortamında gerçekleştirilir. Beceri ve yetkinlikler kontrol listesinde aday tarafından başarılması zorunlu kritik adımlar belirlenir. Adayın, performans sınavından başarı sağlaması için kritik adımların tamamından başarılı olmak koşuluyla sınavın genelinden asgari % 80 başarı göstermesi gerekir. Performansa dayalı sınavın süresi, belirlenen kapsamda, gerçek uygulama şartlarındaki süreye karşılık gelmelidir. Beceri ve yetkinlik ifadelerinin (Ek B3-2) tamamı performansa dayalı sınav ile ölçülmelidir.	
8 c) Ölçme ve Değerlendirmeye İlişkin Diğer Koşullar	
Birim için öngörülen sınavların geçerlilik süresi sınavın başarılı olduğu tarihten itibaren 1 yıldır. Birimin elde edilebilmesi için başarılı olan sınav tarihleri arasındaki süre farkı bir yılı geçemez.	
Yeterlilik birimlerinin geçerlilik süresi birimin başarılı olduğu tarihten itibaren 2 yıldır. Adayın kendi ve diğer kişilerin can güvenliğini tehlikeye sokacak bir davranış göstermesi halinde sınava son verilir.	
9	YETERLİLİK BİRİMİNİ GELİŞTİREN KURUM/KURULUŞ(LAR)
	Türkiye Liman İşletmecileri Derneği (TÜRKLİM)
10	YETERLİLİK BİRİMİNİ DOĞRULAYAN SEKTÖR KOMİTESİ
	MYK Ulaştırma, Lojistik ve Haberleşme Sektör Komitesi
11	MYK YÖNETİM KURULU ONAY TARİHİ ve SAYISI
	İlk onay:04/07/2012-2012/49 03’nolu revizyon: 04/10/2017-2017/79

EKLER

EK B3-1: Yeterlilik Biriminin Kazandırılması için Tavsiye Edilen Eğitime İlişkin Bilgiler

1. Vincin günlük kontrolleri
 - 1.1. Vincin yapısı ve operasyonel özellikleri
 - 1.2. Vincin çalışma öncesi fiziki kontrolleri
 - 1.3. Vincin fonksiyonel kontrolleri
 - 1.4. Vincin yürüyüş fonksiyonlarının, denge ayaklarının kontrolü
 - 1.5. Vincin hata giderme usulleri
 - 1.6. Arızanın tespit edilmesine yardım etme usulleri
2. Yükü sapan/halat/kancaya sabitleme
 - 2.1. Boom hareketleri ile yükü vincin uzaklığını ayarlar.
 - 2.2. Yükün özelliğine uygun taşıma, kavrama ekipmanları ve park konumu

- 2.3. Halat/kanca ile yükün denge konumuna gelmesini sağlama işlemleri
3. Yükle vira yapma işlemleri
 - 3.1. Sapanlı yükün ağırlık denge kontrolünü yapma
 - 3.2. Yükü güvenli yüksekliğe kaldırma
 - 3.3. Yükleme ağırlık sınırını geçen yükler için bildirimde bulunma işlemleri
4. Yükle dönüş yapma işlemleri
 - 4.1. Yükün bırakılacağı yer yönünde vinci döndürme
 - 4.2. Yükü ineceği yerin hizasına getirme
5. Yükü mayna yapma işlemleri
 - 5.1. Araca/gemiye/yere hizalanan yükü indirme
 - 5.2. Kancayı yükten /sapandan ayırma
 - 5.3. Sapanlı yüklerde bırakılan yükün vinçten ayrıldığına teyidini alma
6. İş sağlığı ve güvenliği ile çevre koruma önlemleri
 - 6.1. Güvenli çalışma ve kişisel güvenlik yöntemleri
 - 6.2. Tehlike ve risklere karşı alınacak önlemler
 - 6.3. Çevresel risklerin azaltılmasına yönelik önlemler

EK B3-2:Yeterlilik Biriminin Ölçme ve Değerlendirmesinde Kullanılacak Kontrol Listesi

a) BİLGİLER

No	Bilgi İfadesi	UMS İlgili Bölüm	Yeterlilik Birimi Başarım Ölçütü	Değerlendirme Aracı
BG.1	Çoka amaçlı vinci tanımlar.	C.1	1.1	T1
BG.2	Vincin yükseklik ve genişlik ebatlarını tanımlar.	C.1	1.1	T1
BG.3	Vincin boom, kanca, halatlar ve/veya yardımcı ekipmanlarının özelliklerini fonksiyonlarına göre açıklar.	C.2 3.3.15	1.1	T1
BG.4	Vincin donanımları ve çalışma prensiplerini açıklar.	C.2	1.2	T1
BG.5	Mobil vinçte oluşan hata uyarılarını tespit etme usüllerini açıklar.	C.3	1.5	T1
BG.6	Vinçte oluşan yetkisi dâhilindeki hataların nasıl giderileceğini açıklar.	C.4	1.6	T1
BG.7	Arızanın lokalize edilmesinde teknik ekibe verilecek operasyonel desteği açıklar.	C.4	1.6	T1

b) BECERİ VE YETKİNLİKLER

No	Beceri ve Yetkinlik İfadesi	UMS İlgili Bölüm	Yeterlilik Birimi Başarım Ölçütü	Değerlendirme Aracı
BY.1	Kullanım öncesi vincin dış şasi ve temizlik kontrollerini yapar.	C.1.10 C.1.15	1.2	P1
*BY.2	Kullanım öncesi vincin elektrik, elektronik ve kontrol, kumanda sistemlerinin kontrollerini yapar.	C.1	1.2	P1
*BY.3	Kullanım öncesi vincin iç-dış acil durdurma	C.1	1.2	P1

No	Beceri ve Yetkinlik İfadesi	UMS İlgili Bölüm	Yeterlilik Birimi Başarım Ölçütü	Değerlendirme Aracı
	butonlarının kontrollerini yapar.			
*BY.4	Kullanım öncesi vincin aydınlatma, ikaz ışıklarının kontrollerini yapar.	C.1	1.2	P1
BY.5	Kullanım öncesi vincin hareket ve yürüyüş sistemlerinin fiziki kontrollerini yapar.	C.1	1.2	P1
*BY.6	Vince enerji vererek makine ile uyumunu kontrol eder.	C.2.19 C.2.27 C.2.28 D.1.2	1.3	P1
*BY.7	Vince enerji vererek fonksiyonlarını kontrol eder.	C.2.19 C.2.27 C.2.28 D.1.2	1.3	P1
BY.8	Vincin yükleme diyagramı (kaldırma kapasitesi), yük momenti sınırı, fonksiyonel aksamalarının özelliklerine göre yükü kontrol eder.	C.2	1.3	P1
BY.9	Vinç destek ayaklarını yürüyüş pozisyonuna alarak, yürüyüş yolunun harekete uygunluğunu kontrol eder.	D.1.3 D.1.4	1.4	P1
BY.10	Vinci yürütür.	D.1.5	1.4	P1
BY.11	Kısa mesafe yer değişimi yapar.	D.6.1	1.4	P1
*BY.12	Vincin ayaklarını açarak kurar.	D.4.2	1.4	P1
*BY.13	Vincin kurulu halde tam teraziye olmasını sağlar.	D.4.3	1.4	P1
BY.14	Çalışma ekranının çalışırliğini kontrol eder.	C.3.1	1.5	P1
BY.15	Ekran uyarılarının fonksiyonelliklerini kontrol eder.	C.3.1	1.5	P1
BY.16	Boom açısını ayarlar.	D.1.2	2.1	P1
BY.17	Kanca yüksekliğini ayarlar.	D.1.2	2.1	P1
BY.18	Kule dönüşü, boom kaldırma-indirme düzenekleri ve denge ayaklarını toplama / kurma limit-switch'lerin çalışırliğini kontrol eder.	C.2.15 C.2.16	2.1	P1
*BY.19	Yükün indirme-kaldırma mesafe ayarını yapar.	D.3.1	2.2	P1
BY.20	Yükün özelliğine uygun taşıma ve kavrama ekipmanları kullanır.	E.3.2	2.2	P1
BY.21	Vincin kurulacağı yerin uygunluğunun kontrol edilmesini sağlar.	D.4.1	2.3	P1
BY.22	Halat/kanca ile koça kontrolü sağlar.	E.3.6	2.3	P1
BY.23	Mobil vinç ile yük askıdayken bekleme yaparken yükü belirlenen yere indirir.	D.5	2.3	P1
BY.24	Yüksüz bekleme yaparken vinci park pozisyonuna getirir.	D.5	2.3	P1
BY.25	Vinci park alanında ayaklarını yere sabitleyerek park pozisyonuna getirir.	D.7.2	2.3	P1
BY.26	Vincin kabin içi sistemlerini durdurur.	D.7.4	2.3	P1
*BY.27	Elleçlemede serdümen (işaretçi) ile iletişimi sürdürür	D.2 E.1.2 3.3.19	3.1	P1
BY.28	Vincin ikaz ve anons sistemini kullanarak araçları yönlendirir.	E.7.2	3.1	P1

No	Beceri ve Yetkinlik İfadesi	UMS İlgili Bölüm	Yeterlilik Birimi Başarım Ölçütü	Değerlendirme Aracı
*BY.29	Sapanlı yükü , bulunduğu yerden yavaşça ayırarak ağırlık denge kontrolü yapar.	E.4.1 E.4.2	3.1	P1
BY.30	Yükü güvenli yüksekliğe kaldırır.	E.4	3.2	P1
*BY.31	Yükleme ağırlık sınırını geçen yükler için bildirimde bulunur.	E.4.7	3.3	P1
BY.32	Yükün bırakılacağı yer yönünde vinci döndürür.	E.5	4.1	P1
*BY.33	Araca/gemiye/yere hizalanan yükü indirir.	E.8.1 E.8.2	5.1	P1
BY.34	Kancayı yükten /sapandan ayırır.	E.8.3 E.8.4 E.8.5	5.2	P1
BY.35	Sapanlı yüklerde bırakılan yükün vinçten ayrıldığı teyidini alır.	E.8.6	5.3	P1
*BY.36	İş esnasında sahaya, operasyona ve yüke uygun kişisel koruyucu donanımları kullanır.	A.1	6.1	P1
*BY.37	Çalışma sahalarındaki güvenlik ve sağlık işaretlerine ve uyarı levhalarına uygun hareket eder.	A.2 3.3.18	6.1	P1
*BY.38	Çalışma sahalarında ve operasyon alanındaki emniyetli çalışma için kullanılan trafik işaretlerine ve trafik yönlendirmelerine uyar.	A.2 3.3.18	6.1	P1
*BY.39	Tehlikeli yüklere ilişkin kodlama sistemine göre tanımlama etiketlerini ve özel yük talimatlarını okur.	A.4.3 A.4.4 3.3.5	6.2	P1
*BY.36	İş kazası durumunda İSG yönetmeliği dâhilinde iş kazaları ve acil durum talimatlarına uygun bildirimde bulunur.	A.5	6.2	P1
*BY.36	Çalışma alanı ve yüklerden kaynaklanabilecek risklere karşı alınacak çevre güvenliği önlemlerini uygular.	A.6 A.7	6.3	P1

(*) Performans sınavında başarılması zorunlu kritik adımlar.

12UY0061-3 / B4 SAHİL VE/VEYA GEMİ VİNCİNİ KULLANMA YETERLİLİK BİRİMİ

1	YETERLİLİK BİRİMİ ADI	Sahil ve/veya Gemi Vincini Kullanma
2	REFERANS KODU	12UY0061-3 / B4
3	SEVİYE	3
4	KREDİ DEĞERİ	-
5	A)YAYIN TARİHİ	04/07/2012
	B)REVİZYON NO	03
	C)REVİZYON TARİHİ	04/10/2017
6	YETERLİLİK BİRİMİNE KAYNAK TEŞKİL EDEN MESLEK STANDARDI	
11UMS0175-3 Mobil Vinç Operatörü (Seviye 3) Ulusal Meslek Standardı		
7	ÖĞRENME ÇIKTILARI	
<p><u>Öğrenme Çıktısı 1: Sahil ve gemi vincinin kontrollerini yapar.</u> Başarım Ölçütleri: 1.1: Sahil ve/veya gemi vincinin özelliklerini ve teknolojisini açıklar. 1.2: Sahilve/veya gemi vincinin çalışma öncesi fiziki kontrollerini yapar. 1.3: Sahil ve/veya gemi vincinin fonksiyonel kontrollerini yapar. 1.4: Sahil ve/veya gemi vincinin hata ve arıza giderme usullerini uygular.</p> <p><u>Öğrenme Çıktısı 2:Sahil vincini konumlandırır.</u> Başarım Ölçütleri: 2.1: Sahil vincini yürütür. 2.2: Sahil vinci ile yüke veya istife hiza alır. 2.3: Sahil vinci ile park ve bekleme yapar.</p> <p><u>Öğrenme Çıktısı 3: Vinç ile yük elleçler.</u> Başarım Ölçütleri: 3.1: Aktarma/nakil araçlarını yönlendirir. 3.2: Gemi kargo planlarını okur. 3.3: Yüğü sapan/halat/kancaya veya spreader'e sabitler. 3.4: Yükle vira ve dönüş yapar. 3.5: Yüğü mayna yapar. 3.6: Gemide kapak açma kapama hareketi yöntemlerini açıklar.</p> <p><u>Öğrenme Çıktısı 4: İş sağlığı ve güvenliği ile çevre koruma önlemlerini takip eder.</u> Başarım Ölçütleri: 4.1: Güvenli çalışma ve kişisel güvenlik yöntemlerini talimatlar doğrultusunda uygular. 4.2: Tehlike ve risklere karşı alınacak önlemleri zamanında ve eksiksiz uygular. 4.3: Çevresel risklerin azaltılmasına yönelik önlemleri uygular.</p>		
8	ÖLÇME VE DEĞERLENDİRME	
8 a) Teorik Sınav		
(T1): B4 birimine yönelik teorik sınav Ek B4-2'de yer alan "Bilgiler" kontrol listesine göre gerçekleştirilir. Teorik sınav için adaylara en az 15 soruluk 4 seçenekli çoktan seçmeli ve her biri eşit puan değerinde test sınavı uygulanır. Çoktan seçmeli sorularla düzenlenmiş sınavda yanlış cevaplandırılan sorulardan herhangi bir puan indirimi yapılmaz. Sınavda adaylara her soru için ortalama		

bir dakika zaman verilir. Yazılı sınavda soruların en az % 60'ına doğru yanıt veren aday başarılı sayılır. Sınav soruları, bu birimde teorik sınav ile ölçülmesi öngörülen tüm başarı ölçütlerini (Ek B4-2) ölçmelidir.

8 b) Performansa Dayalı Sınav

(P1): B4 birimine yönelik performansa dayalı sınav Ek B4-2'de yer alan "Beceri ve Yetkinlikler" kontrol listesine göre, gerçek veya gerçeğine uygun olarak düzenlenmiş (simülator) çalışma ortamında gerçekleştirilir. Beceri ve yetkinlikler kontrol listesinde aday tarafından başarılması zorunlu kritik adımlar belirlenir. Adayın, performans sınavından başarı sağlaması için kritik adımların tamamından başarılı olmak koşuluyla sınavın genelinden asgari % 80 başarı göstermesi gerekir. Performansa dayalı sınavın süresi, belirlenen kapsamda, gerçek uygulama şartlarındaki süreye karşılık gelmelidir. Beceri ve yetkinlik ifadelerinin (Ek B4-2) tamamı performansa dayalı sınav ile ölçülmelidir.

8 c) Ölçme ve Değerlendirmeye İlişkin Diğer Koşullar

Birim için öngörülen sınavların geçerlilik süresi sınavın başarıldığı tarihten itibaren 1 yıldır. Birimin elde edilebilmesi için başarılı sınav tarihleri arasındaki süre farkı bir yılı geçemez.

Yeterlilik birimlerinin geçerlilik süresi birimin başarıldığı tarihten itibaren 2 yıldır. Adayın kendi ve diğer kişilerin can güvenliğini tehlikeye sokacak bir davranış göstermesi halinde sınava son verilir.

9	YETERLİLİK BİRİMİNİ GELİŞTİREN KURUM/KURULUŞ(LAR)	Türkiye Liman İşletmecileri Derneği (TÜRKLİM)
10	YETERLİLİK BİRİMİNİ DOĞRULAYAN SEKTÖR KOMİTESİ	MYK Ulaştırma, Lojistik ve Haberleşme Sektör Komitesi
11	MYK YÖNETİM KURULU ONAY TARİHİ ve SAYISI	İlk onay:04/07/2012-2012/49 03' nolu revizyon: 04/10/2017-2017/79

EKLER

EK B4-1: Yeterlilik Biriminin Kazandırılması için Tavsiye Edilen Eğitime İlişkin Bilgiler

1. Sahil ve gemi vincinin kontrolleri
 - 1.1. Sahil ve/veya gemi vincinin özellikleri ve teknolojisi
 - 1.2. Sahilve/veya gemi vincinin çalışma öncesi fiziki kontrolleri
 - 1.3. Sahil ve/veya gemi vincinin fonksiyonel kontrolleri
 - 1.4. Sahil ve/veya gemi vincinin hata ve arıza giderme usulleri
2. Sahil vincini konumlandırma
 - 2.1. Sahil vincini yürütme
 - 2.2. Sahil vinci ile yüke veya istife hiza alma
 - 2.3. Sahil vinci ile park ve bekleme yapma
3. Vinç ile yük elleçleme
 - 3.1. Aktarma/nakil araçlarını yönlendirme
 - 3.2. Gemi kargo planlarını okuma
 - 3.3. Yüğü sapan/halat/kancaya veya spreader'e sabitleme
 - 3.4. Yükle vira ve dönüş yapma
 - 3.5. Yüğü mayna yapma
 - 3.6. Gemide kapak açma kapama hareketi yöntemleri
4. İş sağlığı ve güvenliği ile çevre koruma önlemleri
 - 4.1. Güvenli çalışma ve kişisel güvenlik yöntemleri
 - 4.2. Tehlike ve risklere karşı alınacak önlemler
 - 4.3. Çevresel risklerin azaltılmasına yönelik önlemler

EK B4-2:Yeterlilik Biriminin Ölçme ve Değerlendirmesinde Kullanılacak Kontrol Listesi**a) BİLGİLER**

No	Bilgi İfadesi	UMS İlgili Bölüm	Yeterlilik Birimi Başarım Ölçütü	Değerlendirme Aracı
BG.1	Sahil ve gemi vincini tanımlar.	C.1	1.1	T1
BG.2	Sahil ve gemi vincinin operasyonel özelliklerini açıklar.	C.1	1.1	T1
BG.3	Sahil ve gemi vincine ait donanımların (hareket, sabitleme, elektrik- elektronik, işletim, mekanik, hidrolik, güvenlik sistemleri ve benzeri) fonksiyon ve çalışma prensiplerini açıklar.	C.2	1.2	T1
BG.4	Sahil ve gemi vincinin fonksiyonel özelliklerini (yükseklik, genişlik, ebat, yükleme diyagramı, yük momenti sınırı, aksamaları ve benzeri) açıklar.	C.2	1.2	T1
BG.5	Sahil vincinde oluşan hata uyarılarını tespit etme usüllerini açıklar.	C.3	1.4	T1
BG.6	Sahil vincinde oluşan yetkisi dâhilindeki hataları nasıl gidereceğini açıklar.	C.4.4	1.4	T1
BG.7	Vincin ikaz ve anons sistemini kullanarak araçları yönlendirmeyi açıklar.	E.7.2	3.1	T1
BG.8	Yükün özelliğine uygun taşıma ve kavrama ekipmanlarını tanımlar.	E.3.2	3.3	T1
BG.9	Lashing / sapan uygulamalarının temel yöntemlerini açıklar.	E.3	3.3	T1
BG.10	Lashing / sapan uygulamalarının ekipmanlarını açıklar.	E.3	3.3	T1
BG.11	Gemi ambar kapağını vira yapma yöntemlerini açıklar.	E.9	3.6	T1
BG.12	Alınan gemi ambar kapağını, konulacağı yere koyma yöntemini açıklar.	E.9.5 E.9.6	3.6	T1
BG.13	Mayna ile en fazla kaç tane ve/veya nereye gemi ambar kapağı istif edilebileceğini açıklar.	E.9.7	3.6	T1
BG.14	Kapanacak kapağın taşınacağı gemi alanının güvenlik altına alınmasına ilişkin adımları belirtir.	E.9.8	3.6	T1
BG.15	Kapanacak gemi ambar kapağını; gemideki haznesine yerleştirme adımlarını tanımlar.	E.9.9 E.9.10	3.6	T1

b) BECERİ VE YETKİNLİKLER

No	Beceri ve Yetkinlik İfadesi	UMS İlgili Bölüm	Yeterlilik Birimi Başarım Ölçütü	Değerlendirme Aracı
*BY.1	Kullanım öncesi vincin hareket ve yürüyüş	C.1.1	1.2	P1

No	Beceri ve Yetkinlik İfadesi	UMS İlgili Bölüm	Yeterlilik Birimi Başarım Ölçütü	Değerlendirme Aracı
	sistemlerinin fiziki kontrollerini yapar.			
*BY.2	Kullanım öncesi vincin elektrik, elektronik ve kontrol, kumanda sistemlerinin kontrollerini yapar.	C.1.1	1.2	P1
BY.3	Vincin iç-dış acil durdurma butonlarının işlerliğini kontrol eder.	C.1.6	1.2	P1
BY.4	Vincin dış şasi ve temizlik kontrollerini yapar.	C.1.5 C.1.10 C.5	1.2	P1
BY.5	Kabin içi koltuk ayar ve kontrollerini yapar.	C.2.2	1.3	P1
BY.6	Kabin içi cam fonksiyonel ayar ve kontrollerini yapar.	C.2.2	1.3	P1
*BY.7	İş makinesine enerji vererek faal hale getirir.	C.1.3 C.1.4 C.1.9	1.3	P1
BY.8	Aydınlatma ve ikaz sisteminin fonksiyonelliğini kontrol eder.	C.2.3	1.3	P1
BY.9	Çalışma ekranının çalışırliğini ve ekran uyarılarının fonksiyonelliklerini kontrol eder.	C.3.1	1.4	P1
BY.10	Kule kilit pimi, serbest kalma, kaldırma-indirme düzenekleri ve limit-switch'lerin çalışırliğini kontrol eder.	D.1.1	1.3	P1
	Kule şase bağlantı göbek kilidini kilitli konuma alır.	D.1.1	2.1	P1
BY.11	Boom açısı ve kanca yüksekliğini ayarlar.	D.1.2	2.1	P1
BY.12	Vinci yürütür.	D.1.3 D.1.4 D.1.5 D.6.1	2.1	P1
BY.13	Yükün indirme-kaldırma mesafe ayarını yapar.	D.3.1	2.2	P1
BY.14	Vincin orta merkezini çalışılacak gemi ambarının orta merkezine konumlandırır.	D.3.2	2.2	P1
*BY.15	Sahil vincinin ayaklarını açarak kurar.	D.4.2	2.3	P1
*BY.16	Sahil vincinin kurulu halde tam terazide olmasını sağlar.	D.4.3	2.3	P1
BY.17	Yüklü halde bekleme yaparken yükü yere bırakır.	D.5	2.3	P1
BY.18	Yüksüz bekleme yaparken vinci park pozisyonuna getirerek bekleme yapar.	D.7.2	2.3	P1
BY.19	Vinci park alanında ayaklarını yere sabitleyerek park pozisyonuna getirir.	D.7	2.3	P1
BY.20	Boom hareketleri ile vinç uzaklığını ayarlar (park konumu pozisyonu alır).	E.3.1	2.3	P1
BY.21	Vincin kabin içi sistemlerini durdurur.	D.7.4	2.3	P1
BY.22	Vincin (varsa) besleme kablosunu ilgili panoya takarak makinenin enerji aldığını kontrol eder.	D.7.6	2.3	P1

No	Beceri ve Yetkinlik İfadesi	UMS İlgili Bölüm	Yeterlilik Birimi Başarım Ölçütü	Değerlendirme Aracı
BY.23	Vincin ikaz ve anons sistemini kullanarak araçları yönlendirir.	C.3.4 E.7	3.1	P1
BY.24	Gemi kargo planını okur.	3.3.21	3.2	P1
*BY.25	Sapancıya/serdümene(işareçiyeye) yükü vincin halat/kancasına bağlatıp, sapan halat boşluklarını ayarlayarak halat/kanca ile koça kontrolü sağlar.	E.3	3.3	P1
*BY.26	İkaz sisteminden, yükün sapan kilitli pozisyonda olduğunu teyid edip kontrollü hareketlerle sapanlı yükü, bulunduğu yerden yavaşça ayırarak ağırlık denge kontrolü yapar.	E.4.1 E.4.2	3.3	P1
BY.27	Yükleme ağırlık sınırını geçmiş konteyner/yük için bildirimde bulunur.	E.4.7	3.4	P1
BY.28	Yükü güvenli mesafeye kaldırdıktan sonra vinci yükün bırakılacağı yer yönünde döndürerek ineceği yerin hizasına getirir.	E.5.1 E.5.2	3.4	P1
*BY.29	Yükü/konteyneri hedeflenen yere indirir.	E.8.1 E.8.2	3.5	P1
BY.30	Sapanı yükten kilit sistemini kullanarak ayırıp mayna hareketini bitirir.	E.8.5	3.5	P1
BY.31	Sapanlı yüklerde bırakılan yükün sapancı vasıtasıyla vinçten ayrıldığıнын teyidini serdümeden alır.	E.8.6	3.5	P1
*BY.32	İş esnasında sahaya, operasyona ve yüke uygun kişisel koruyucu donanımları kullanır.	A.1	4.1	P1
*BY.33	Çalışma sahalarındaki güvenlik ve sağlık işaretlerine ve uyarı levhalarına uygun hareket eder.	A.2 3.3.18	4.1	P1
*BY.34	Çalışma sahalarında ve operasyon alanındaki emniyetli çalışma için kullanılan trafik işaretlerine ve trafik yönlendirmelerine uyar.	A.2 3.3.18	4.1	P1
*BY.35	Tehlikeli yüklere ilişkin kodlama sistemine göre tanımlama etiketlerini ve özel yük talimatlarını okur.	A.4.3 A.4.4 3.3.18	4.2	P1
*BY.36	İş kazası durumunda İSG yönetmeliği dâhilinde iş kazaları ve acil durum talimatlarına uygun bildirimde bulunur.	A.5	4.2	P1
*BY.37	Çalışma alanı, gemiler ve yüklerden kaynaklanabilecek risklere karşı alınacak çevre güvenliği önlemlerini uygular.	A.6 A.7	4.3	P1

(*) Performans sınavında başarılması zorunlu kritik adımlar.

YETERLİLİK EKLERİ

EK 1: Yeterlilik Birimleri

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

12UY0061-3/B1: İş Organizasyonu Gemi / Yük ve Liman Elleçleme Sahalarını Tanıma ve Hareket Kuralları

12UY0061-3/B2: Mobil Vinci Yürütme, Konumlandırma ve Yük Elleçleme

12UY0061-3/B3: Çok Amaçlı Vinçleri Kullanma

12UY0061-3/B4: Sahil ve/veya Gemi Vincini Kullanma

EK2: Terimler, Simgeler ve Kısaltmalar

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

ÇOK AMAÇLI VİNÇLER: Bomlu/ekseni etrafında dönebilen, sabit / paletli / tekerlekli, rıhtımda / marinalarda yük / tekne elleçlemede kullanılan vinçler

ELLEÇLEME: Yükleme, boşaltma, aktarma, istifleme ve yığma işlemlerini,

FLİPPER: Spreader'in konteynere sabitlenmesinde kullanılan kılavuz kürekleri,

GEMİ BAY PLANI: Konteyner gemilerinin ambarlarının yük planlarını,

İSG: İş sağlığı ve güvenliğini,

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

KAPMA: Dökme yükü m3 cinsinden elleçlemeye yarayan, vincin koçasına takılarak yükü elleçlemeye yarayan yardımcı ekipmanı,

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,

KONTEYNER: Uluslararası Standart Örgütünce (ISO) kabul edilen tip ve ölçülere uygun her türlü deniz kara ve hava taşıtları ile taşınabilen, devamlı kullanmaya imkân verebilecek şekilde hususi ve dayanıklı olan, bir veya birden fazla nakil vasıtalarına aktarma edilmesinde, yükleme – boşaltma kolaylığı sağlayan, özel tertibatı bulunan taşıma kaplarını

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, sağlama (bağlama) işlemini,

LIMIT-SWITCH: Sonlandırma emniyet sensörünü,

MAYNA: Aşağı yönü,

MHC (Mobil Harbour Crane): Mobil Liman Vincini,

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

POLİP: Dökme yükü hidrolik düzeneği sayesinde ayakları ile kavrama ve elleçleme aparatını,

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,

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 dikey ilerlemesi, operatör şefliği ve/veya saha formenliği olabilmektedir.

EK 4: Değerlendirici Ölçütleri

Değerlendiricilerin aşağıdaki şartlardan en az birini sağlaması gerekmektedir:

- Mobil Vinç Operatörü (MHC, Sahil ve Gemi Vinci) (Seviye 3) işlemleri konularında eğitim veren kurumlarda öğretmen/öğretim üyesi/ öğretim görevlisi olarak en az 3 yıl çalışmış olmak.
- Mobil Vinç alanında en az 3 yıl deneyime sahip olmak.

Yukarıdaki özelliklerden en az birine sahip olan ve ölçme ve değerlendirme sürecinde görev alacak değerlendiricilere; ilgili alanda yetkilendirilmiş kuruluşlar tarafından mesleki yeterlilik sistemi, kişinin görev alacağı ulusal yeterlilik(ler), ilgili uluslar arası/ulusal meslek standart(lar)ı, ölçmede değerlendirme ve ölçme-değerlendirmede kalite güvencesi ve İSG konularında eğitim sağlanmalıdır.