

**LİMAN VİNÇ OPERATÖRÜ (RTG ve SSG)**

**SEVİYE 3**

**REFERANS KODU/ 10UMS0061-3**

**RESMİ GAZETE TARİH-SAYI**

**24.01.2022- 31729 (Mükerrer)**

**LİMAN VİNÇ OPERATÖRÜ (RTG ve SSG) (SEVİYE 3) ULUSAL MESLEK STANDARDI**

|  |  |
| --- | --- |
| **Meslek:** | **LİMAN VİNÇ OPERATÖRÜ (RTG ve SSG)** |
| **Seviye:** | **3[[1]](#footnote-1)** |
| **Referans Kodu:** | **10UMS0061-3** |
| **Standardı Hazırlayan Kuruluş(lar):** | **Türkiye Liman İşletmecileri Derneği (TÜRKLİM)** |
| **Standardı Doğrulayan Sektör Komitesi:** | **MYK Ulaştırma, Lojistik ve Haberleşme Sektör Komitesi** |
| **MYK Yönetim Kurulu Onay Tarih/ Sayı:** | **13.04.2010 Tarih ve 2010/20 Sayılı Karar Rev.01: 29.07.2015 Tarih ve 2015/35 Sayılı Karar**  **Rev.02: 04.08.2021 Tarih ve 2021/95 Sayılı Karar** |
| **Resmî Gazete Tarih/Sayı:** | **12/5/2010 – 27579**  **Rev.01: 11/09/2015 – 29472 (Mükerrer)**  **Rev.02: 24.01.2022- 31729 (Mükerrer)** |
| **Revizyon No:** | **02** |

**TERİMLER, SİMGELER VE KISALTMALAR**

**ACİL DURUM**: İşyerinin tamamında veya bir kısmında meydana gelebilecek yangın, patlama, tehlikeli kimyasal maddelerden kaynaklanan yayılım, doğal afet gibi acil müdahale, mücadele, ilk yardım veya tahliye gerektiren olayları,

**BOOM:** Kaldırma halatı/zinciri veya başka mekanizmanın asılı olduğu yatay veya yukarıya kalkık vinç kolunu,

**CYRO-TAS:** RTG’ lerde otomatik dümen sağlayan sistemi,

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

**FLIPPER:** RTG ve SSG spreaderlerinin konteynerlere sabitlenmesinde kullanılan kılavuz kürekleri,

**GENEL KARGO:** Dökme yük ile adet sayısına tabi yük dışında kalan yükleri,

**HALATLAR:** Geminin rıhtım/iskeleye bağlanmasını sağlayan materyali (spring, baş, açmaz, kıç, palamar, vb.),

**ILO:** Uluslararası Çalışma Örgütü’nü,

**IMDG** (**INTERNATIONAL MARITİME DANGEROUS GOODS) CODE**: Uluslararası tehlikeli yükler kodunu,

**IMO (INTERNATIONAL MARITIME ORGANIZATION):** Uluslararası Denizcilik Örgütü’nü,

**ISCO:** Uluslararası Standart Meslek Sınıflaması’nı,

**İSG:** İş Sağlığı ve Güvenliğini,

**KİŞİSEL KORUYUCU DONANIM (KKD):** 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,

**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,

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

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

**LIST:** Geminin iskele ve sancak draftları arasındaki farkı,

**MAYNA:** Aşağı yönü,

**OPERASYON SAHASI:** Yayaların erişimine kısmen veya tamamen kapalı olan, yük elleçleme ve teknik işlere ayrılmış liman/terminal bölümünü,

**OPERATÖR:** İş makinelerini kullanan ehliyetli ve vasıflı elemanı,

**OVERFRAME:** Yükün ve/veya elleçleme koşullarının güvenliği açısından özel işlem gerektiren yük/konteynerin güvenli şekilde hareket ettirilebilmesi için taşıyıcı düzeneğe sabitlenmesinde kullanılan yükseklik arttıran bir aparatı,

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

**RAMAK KALA OLAY**: İş yerinde var olan ya da dışarıdan gelebilecek tehlikelerin belirlenmesi, bu tehlikelerin riske dönüşmesine yol açan faktörler ile tehlikelerden kaynaklanan risklerin analiz edilerek derecelendirilmesi ve kontrol tedbirlerinin kararlaştırılması amacıyla yapılması gerekli çalışmaları,

**RİSK:** Tehlikeden kaynaklanacak kayıp, yaralanma ya da başka zararlı sonuç meydana gelme ihtimalini,

**RİSK DEĞERLENDİRMESİ**: İş yerinde var olan ya da dışarıdan gelebilecek tehlikelerin belirlenmesi, bu tehlikelerin riske dönüşmesine yol açan faktörler ile tehlikelerden kaynaklanan risklerin analiz edilerek derecelendirilmesi ve kontrol tedbirlerinin kararlaştırılması amacıyla yapılan çalışmalarını,

**RTG (RUBBER-TIRED GANTRY):** Kendi tekerlekleri üzerinde hareket eden ve terminalde konteyner istifleyen vinci,

**SAPAN:** Yükü kaldırmaya yarayan aparatı,

**SERDÜMEN:** Uluslararası kabul görmüş işaretlerle iş makinesi operatörünü yönlendiren, vinç ehliyeti olan vasıflı elemanı,

**SİNTİNE:** Gemilerin makine ve yardımcı makine alt tankları, koferdamlar, ambarlar veya benzer bölümlerinde oluşan sızıntı su ve yağlı atık suları ve bunların biriktiği bölümleri,

**SPREADER:** Konteyner kavrayıcı/tutucu alt ekipmanı,

**SSG (SHIP TO SHORE GANTRY CRANE):** Gemiden karaya ve karadan gemiye, rayları üzerinde hareket ederek elleçleme yapabilen köprü vinci (“Q Crane” olarak da adlandırılmaktadır),

**TAMBUR:** Halatın sarılı olduğu yivli merdaneyi,

**TEHLİKE:** İşyerinde var olan ya da dışarıdan gelebilecek, çalışanı veya işyerini etkileyebilecek zarar veya hasar verme potansiyelini,

**TERMİNAL:** İşletmenin denetim ve gözetimi altında bulunan çalışma sahalarını (rıhtım, iskele, CFS, geçici depolama yerleri ve açık arazi gibi),

**TRIM:** Geminin baş ve kıç draftları arasındaki farkı,

**TROLLEY:** İş makinesi köprüsü üzerindeki yükü taşıyan bir tür arabayı,

**TWIN ARALIĞI:** Çift 20 ft. konteyner istiflemede, özel aparatla sağlanan konteynerler arası boşluğu,

**UNLASHING:** Yükün bağlarını çözme işlemini,

**VİRA:** Yukarı yönü,

ifade eder.

**İÇİNDEKİLER**

[**1. GİRİŞ 7**](#_Toc9859567)

[**2. MESLEK TANITIMI 8**](#_Toc9859568)

[**2.1. Meslek Tanımı 8**](#_Toc9859569)

[**2.2. Mesleğin Meslek Sınıflandırma Sistemlerindeki Yeri 8**](#_Toc9859571)

[**2.3. Mesleğe Yönelik Özel Düzenlemeler 8**](#_Toc9859572)

[**2.4. Çalışma Ortamı ve Koşulları 8**](#_Toc9859574)

[**3. MESLEK PROFİLİ 10**](#_Toc9859576)

[**3.1. Görevler, İşlemler, Başarım Ölçütleri, Mesleki Bilgi ve Uygulama Becerileri 10**](#_Toc9859577)

[**3.2. Kullanılan Araç, Gereç ve Ekipmanlar 25**](#_Toc9859578)

[**3.3. Tutum ve Davranışlar 25**](#_Toc9859585)

[**Ek: Meslek Standardı Hazırlama ve Doğrulama Sürecinde Görev Alanlar 26**](#_Toc9859592)

1. **GİRİŞ**

Liman Vinç Operatörü (RTG ve SSG) (Seviye 3) Ulusal Meslek Standardı 19/10/2015 tarihli ve 29507 sayılı Resmî Gazete’de yayımlanan Ulusal Meslek Standartlarının ve Ulusal Yeterliliklerin Hazırlanması Hakkında Yönetmelik ve 27/11/2007 tarihli ve 26713 sayılı Resmî 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, Lojistik ve Haberleşme Sektör Komitesi tarafından incelendikten sonra MYK Yönetim Kurulunca onaylanmıştır.

Liman Vinç Operatörü (RTG ve SSG) (Seviye 3) ulusal meslek standardının 02 no’lu revizyonu, Türkiye Liman İşletmecileri Derneği (TÜRKLİM) tarafından yapılmış ve MYK Ulaştırma, Lojistik ve Haberleşme Sektör Komitesi tarafından incelendikten sonra MYK Yönetim Kurulunca onaylanmıştır.

1. **MESLEK TANITIMI**
   1. **Meslek Tanımı**

Liman Vinç Operatörü (RTG ve SSG) (Seviye 3); iş sağlığı ve güvenliği, çevre ve kalite standartları ile mevzuatlara, iş talimatlarına uygun olarak, ilgili operasyon yöneticisinin gözetiminde, RTG ve SSG iş makinelerinin günlük kontrollerini yapan, gemi ve liman iskele, rıhtım, terminal alanlarında bu iş makinelerini kullanarak yüklerin/konteynerlerin, tahliye, yükleme, istifleme, nakletme, aktarma gibi elleçleme işlemlerini gerçekleştiren kişidir.

RTG ve SSG türü vinçlerle genelde konteyner elleçlenmekle birlikte zaman zaman uygun ekipmanla kuru yük veya özel proje yükleri için de kullanılabilmektedir. RTG ve SSG’ de makine köprüsü üzerinde, konteyneri kavrayan alt ekipman spreaderi tutan ve yürüten, trolley tabir edilen bir donanım bulunur. SSG’lerde, RTG’lerden farklı olarak kaldırma halatı, zinciri veya başka tür mekanizmaların asılı olduğu yatay veya yukarıya kalkık, boom denilen bir vinç kolu da vardır.

Operatör vincin kabinlerinde, çoğunlukla elektrik-elektronik ve mekanik-hidrolik bölümleri olan kumanda sistemlerini kullanarak vinci yönetir. Operatör, gösterge ve panelleri renk, ışık, simgeleri izleyerek, buton, kol ve pimleri kullanarak eşzamanlı ve eşgüdümlü olarak iş makinesine kumanda eder.

* 1. **Mesleğin Meslek Sınıflandırma Sistemlerindeki Yeri**

**ISCO 08:** 8343 (Vinç, yük asansörü ve ilgili tesis operatörleri)

* 1. **Mesleğe Yönelik Özel Düzenlemeler**

2872 sayılı Çevre Kanunu ve yürürlükteki alt mevzuatı.

4458 sayılı Gümrük Kanunu ve yürürlükteki alt mevzuatı.

4857 sayılı İş Kanunu ve yürürlükteki alt mevzuatı.

618 sayılı Limanlar Kanunu ve yürürlükteki alt mevzuatı.

6331 sayılı İş Sağlığı ve Güvenliği Kanunu ve yürürlükteki alt mevzuatı.

6331 sayılı İSG Kanununun 15 inci maddesi gereğince sağlık gözetimine tabi tutulması; 17 nci maddesi gereğince gerekli İş Sağlığı ve Güvenliği Eğitimini alması ve bunu belgelendirmesi gerekmektedir.

*\*Mesleğin icrasına yönelik İSG, Çevre ve diğer konulardaki mevzuata uyulması esastır.*

* 1. **Çalışma Ortamı ve Koşulları**

RTG ve SSG iş makineleri limanda, yayaların erişimine kısmen veya tamamen kapalı olan, yük elleçleme ve teknik işlere ayrılmış terminal bölümlerinde kullanılır. Terminaller, işletmenin denetim ve gözetimi altında bulunan çeşitli çalışma sahaları; rıhtım, iskele, geçici depolama yerleri, konteynerlerin doldurulup boşaltıldığı alanlar (CFS) veya elleçleme yapılan açık arazilerdir.

RTG ve SSG kabinleri yerden oldukça yüksekte olup, yükle ve taşıyıcı düzenekle birlikte hareket halindedir. Kabinler; klimalı, üç tarafı ve üst tavanı cam, koltuğu üzerindeki lojistik ve diğer kontrol düğmeleri olan, makinenin sayısal, ikaz ve diğer genel bilgilerinin görüldüğü panel ve monitörü ile saha görüşü için kamera ve ekranı bulunan bir çalışma alanıdır. Operatör, RTG ve SSG kabinlerindeki kumanda sistemlerini kullanarak, yoğun dikkat ve hassas manevralar gerektiren operasyonları uzun sürelerle oturma pozisyonunda kalarak gerçekleştirir.

Operatör; soğuk, sıcak, yağmurlu, rüzgârlı, nemli hava koşullarında, vardiya usulü esnek mesai zamanlarında çalışır. RTG ile iskele/rıhtım, terminal alanlarında ve SSG ile de rıhtım/iskele ile gemi arasındaki tahmil, tahliye, aktarma, istifleme gibi yük elleçleme işlemlerini, formen, serdümen, puantör veya operasyon memuru ile koordinasyon ve iletişim içinde yürütür. Mesleğin icrası esnasında iş sağlığı ve güvenliği önlemlerini gerektiren kaza ve yaralanma riskleri bulunmaktadır. Risklerin tamamen ortadan kaldırılamadığı durumlarda ise işveren tarafından sağlanan uygun kişisel koruyucu donanımı kullanarak çalışır.

1. **MESLEK PROFİLİ**

**3.1. Görevler, İşlemler, Başarım Ölçütleri, Mesleki Bilgi ve Uygulama Becerileri**

| **Görev** | **A.** **İSG, çevre koruma ve kalite gerekliliklerini uygulamak** | | | |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **İşlemler** | | **Başarım Ölçütleri** | | **Mesleki Bilgi ve Uygulama Becerileri** |
| **Kod** | **Açıklama** | **Kod** | **Açıklama** |
| **A.1** | İş sağlığı ve güvenliği talimatlarını uygulamak (devamı var) | A.1.1 | Talimatlar doğrultusunda, İSG ile ilgili önlemleri göz önünde bulundurarak, kendisini ve çevresindekileri riske atmayacak şekilde çalışır. | 1. İş sağlığı ve güvenliğinde iş verenlerin ve çalışanların yükümlülükleri 2. İSG talimatları ve talimatları iş süreçlerinde uygulama 3. Mesleğe ilişkin yasal düzenlemeler ve iş yeri özel talimatları 4. İş makinesi güvenli çalışma talimatları 5. Araç, gereç ve ekipmanların güvenli kullanım talimatları ve talimatları iş süreçlerinde uygulama 6. Kişisel koruyucu donanım türleri ve özellikleri 7. Kişisel koruyucu donanımları seçme ve kullanma 8. Sağlık ve güvenlik işaretlerini tanıma ve işaretlere uygun davranma 9. Çalışma ortamındaki tehlike ve riskleri belirleme yöntem ve teknikleri 10. Kaynakları verimli kullanma ve temel tasarruf uygulamaları 11. Tehlikeli yüklerin türleri ve özellikleri 12. Risk, tehlike, ramak kala olay, güvensiz durum ve güvensiz davranış kavramları   Çalışma alanı ve iş makinesinden kaynaklanabilecek olası riskler   1. Risk, tehlike, ramak kala olay, güvensiz durum ve güvensiz davranışa karşı yapılacak işlemler ve bu işlemlerin uygulanması 2. Ulusal ve uluslararası deniz ticareti ve limancılık terminolojisi 3. Uluslararası Gemi ve Liman Tesisi Güvenlik Kodu (ISPS) 4. Acil durum talimatları 5. Acil durum talimatlarını iş süreçlerinde uygulama 6. Çevresel atıklar ve dönüştürülebilir malzemeler 7. Çevresel tehlike ve riskler ile bunlara karşı 8. alınacak önlemler 9. İş süreçlerinde ortaya çıkan uygunsuzluklar ve bu uygunsuzlukların giderilme yöntemleri 10. Operasyon sırasında oluşturulması gereken kayıtlar ve raporlar 11. Uyarı ve işaret levhaları 12. Çevre koruma talimatları 13. Çevre koruma talimatlarını iş süreçlerinde uygulama |
| A.1.2 | İşyerindeki makine, araç, gereç ve diğer üretim araçlarını, bunların güvenlik donanımlarını sağlık ve güvenlik işaretlerine ve talimatlara uygun şekilde kullanılarak çalışır. |
| A.1.3 | Çalışma ortamında iş süreçlerine göre KKD’leri talimatlarına uygun olarak kullanılarak çalışır. |
| A.1.4 | Kendisini ve çevresini etkileyeceğini gözlemlediği tehlike, risk ve ramak kala olayları yazılı ve/veya sözlü olarak ilgililer ile paylaşır. |
| A.1.5 | Çalışma alanı veya iş makinesi ile ilgili riskli durumlarda iş makinesinin siren, anons, telsiz, telefon gibi ikaz ve anons sistemlerini riske uygun şekilde kullanır. |
| A.1.6 | IMO etiketli ve özel işlem gerektiren yükler/konteynerlerde; yüke uygun aparatlar kullanılıp kullanılmadığını ve belirlenmiş taşıyıcının tonaj ve ebat olarak yüke uygunluğunu kontrol eder. |
| A.1.7 | Risk değerlendirmesi çalışmalarında gözlem ve görüşlerini risk değerlendirmesi ekibine iletir. |
| A.1.8 | Çalışılan saha ve iş makinesi üzerindeki uyarı levhalarının eksikliğini ve işlevselliğini kontrol eder. |
| A.1.9 | Belirlediği veya kendisine bildirilen olası risklerin sonuçları ve etkilerini değerlendirir. |
| **A.1.10** | Ramak kala bildiriminde bulunur. |
| **A.1.11** | Değerlendirmelerine göre risklere karşı önerilerini belirler. |
| **A.1.12** | Kendisini ve çevresini etkileyeceğini gözlemediği tehlike, risk ve ramak kala olayları yazılı ve/veya sözlü olarak ilgililer ile paylaşır. |
| **A.2** | Çevre koruma önlemlerini uygulamak | **A.2.1** | İş makinesini çevre koruma önlemlerine uygun olarak kullanır. |
| **A.2.2** | İş makinesinin yakıt, yağ, sintine sızıntılarını kontrol ederek önlem alınmasını sağlar. |
| **A.2.3** | Çalışma alanında kirliliği riski taşıyan durumları ilgililere bildirir. |
| **A.3** | Acil durum prosedürlerini uygulamak | **A.3.1** | Kazanın ve çalışma alanının durumuna göre, talimatlara uygun şekilde çalışmayı durdurur. |
| **A.3.2** | Kazayı iletişim araçlarını kullanarak acil durumlar için belirlenmiş ilgililere iletir. |
| **A.3.3** | İlk yardım eğitimi almış olanlar, kazalar sonucunda meydana gelen yaralanmalar veya ortaya çıkan sağlık sorunlarında ilkyardım kurallarına uygun olarak ilk müdahalenin yapılmasını sağlar. |
| **A.3.4** | Acil durum planında belirtilen hususlar dahilinde alınan önleyici ve sınırlandırıcı tedbirlere uyar. |
| **A.3.5** | İşyerinde sağlık ve güvenlik ile ilgili karşılaştığı acil durumları ilgili kişilere iletir. |
| **A.4** | Kalite gerekliliklerine uygun çalışmak | **A.4.1** | İşlem formlarında yer alan talimatlara ve planlara uygun işlem yapar. |
| **A.4.2** | Araç, alet, donanım ya da sistemin kalite gerekliliklerine uygun çalışır. |
| **A.4.3** | Yaptığı çalışmaların işletme prosedürüne göre kaydını tutar. |

| **Görev** | **B. İş organizasyonu yapmak** | | | |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **İşlemler** | | **Başarım Ölçütleri** | | **Mesleki Bilgi ve Uygulama Becerileri** |
| **Kod** | **Açıklama** | **Kod** | **Açıklama** |
| **B.1** | İş emri almak | **B.1.1** | Görev yapacağı vardiyayla ilgili günler ve mesai saatleri bilgisini vardiya değişim dönemlerinde vardiya çizelgesinden alır. | 1.İşyeri çalışma prosedürleri  2.Vardiya alma ve verme ile iş emri, iş listesi, iş bilgisi alma işlemleri ve işlemlerin uygulanması  3.Liman iş makineleri operatörleri iş tanımları  4.Kayıt formlarının doldurulma ve teslim usulleri ve bu usullerin uygulanması  5.Geri bildirim usulleri ve uygulaması |
| **B.1.2** | Vardiyada çalışacağı iş makinesine ve sahaya ilişkin bilgiyi vardiya öncesinde sistem/vardiya çizelgesinden alır. |
| **B.2** | Vardiya teslim almak/etmek | **B.2.1** | Bir önceki operatörden yapılan ve yapılacak işler hakkında sözlü bilgi alır. |
| **B.2.2** | Bir önceki vardiya operatörünün doldurduğu iş makinesi çalışma formunu inceleyerek makinenin durumu hakkında bilgi alır. |
| **B.2.3** | Doldurduğu iş makinesi çalışma formunu amirine iletir. |
| **B.2.4** | Bir sonraki vardiyada görev yapacak operatöre, operasyonlar ve iş makinesi ile ilgili bilgi verir. |
| **B.3** | Yapılan işle ilgili bilgi almak | **B.3.1** | İş makinesinin terminalinden; iş listesini alır (RTG için). |
| **B.3.2** | Yapılacak işler hakkında puantörden bilgi alır (SSG için). |
| **B.4** | İşbaşı ve bilgilendirme toplantılarına iştirak etmek | **B.4.1** | Vardiya amirliğince düzenlenen işbaşı ve bilgilendirme toplantılarında hazır bulunur. |
| **B.4.2** | Vardiyadaki operasyonlar hakkındaki gemi ve operasyon alanı riskleri, nakil- aktarma çalışma yöntemleri, İSG önlemleri gibi konularda aktarılan bilgileri kendi vardiyası açısından yorumlar. |
| **B.4.3** | Verilen bilgiler ve görüşülen konular hakkındaki bilgi, deneyim, gözlem ve önerilerini bildirir. |
| **B.5** | İş makinesi çalışma formu doldurmak | **B.5.1** | İş makinesi çalışma formundaki genel bilgileri kaydeder. |
| **B.5.2** | Formdaki bakım ve kontrollerle ilgili; RTG için; yakıt/yağ oranı, lastik havaları, soğutma sistemi su seviyesi, ışıklandırma sistemi, halat kontrolü gibi bilgileri kontrol listesi formatına işler. |
| **B.5.3** | Formdaki bakım ve kontrollerle ilgili; SSG için; ışıklandırma sistemi, halat kontrolü gibi bilgileri kontrol listesi formatına işler. |
| **B.6** | Yapılan işler hakkında üst yönetime geribildirimde bulunmak | **B.6.1** | Operasyon sırasında ortaya çıkan gemi, saha, iş makinesiyle ilgili aksaklıkları amirine iletir. |
| **B.6.2** | Amirin talebi halinde gerçekleştirdiği ve/veya yürüttüğü operasyonlar hakkında bilgi verir. |

| **Görev** | **C. İş makinesinin günlük kontrollerini yapmak** | | | |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **İşlemler** | | **Başarım Ölçütleri** | | **Mesleki Bilgi ve Uygulama Becerileri** |
| **Kod** | **Açıklama** | **Kod** | **Açıklama** |
| **C.1** | İş makinesinin çalışma öncesi genel ve dış fiziki kontrolünü yapmak | **C.1.1** | İş makinesinin çalışma talimatını inceler. | 1. RTG ve SSG iş makineleri çalışma talimatları 2. RTG ve SSG iş makinelerinin aksam ve ekipmanı ile yardımcı ekipman talimatları ve uygulama 3. Operasyonda kullanılacak donanım ve ekipmanın seçimi 4. Makine, ekipman ve donanım emniyet kurallarına uygun çalışma 5. RTG ve SSG iş makinelerinin çalışma öncesi fiziki kontrolleri ve olası eksiklikler 6. RTG ve SSG iş makinelerinin çalışma öncesi fonksiyonel kontrolleri ve tespit edilmesi olası eksiklikler 7. Kontroller sonucu yapılacak işlemler 8. Çalışma ekranını okuma ve uygulama 9. İş makinesinin çalışma ekranındaki olası arıza uyarıları 10. İş makinesinde hata/arıza giderme usulleri ve uygulama 11. Hata/arızanın giderilmesinde operasyonel destek süreçleri 12. Kabin temizliği işlemleri |
| **C.1.2** | İş makinesinin alt yürüyüş ekipmanlarının (ray, lastik, motor, tekerlek, tahrik zinciri, fırtına kilitleri, yaklaşma/çarpışma sensoru, panzerbelt gibi) genel durumunu gözle kontrol eder. |
| **C.1.3** | RTG’ nin besleme kablosunun takılı olup olmadığını kontrol eder. |
| **C.1.4** | RTG’ nin besleme kablosu takılı ise söker. |
| **C.1.5** | İş makinesindeki acil stop butonlarının işlerliğini kontrol eder. |
| **C.1.6** | Kontrol panelinin faal olup olmadığını, enerjinin operatör kabinine aktarılıp aktarılmadığını kontrol eder. |
| **C.1.7** | Alt kabinin temizlik durumuna bakar. |
| **C.1.8** | Şasedeki yıpranma ve hasarları kontrol eder. |
| **C.1.9** | Halatların tel atması, halat tamburlarının ve makaralarının deformasyonlarını kontrol eder. |
| **C.1.10** | Boom üzerindeki trolley, ray, trolley tekerlekleri, trolley park kilidi, sensörlerin durumunu kontrol eder. |
| **C.2** | Fonksiyonel kontrolleri yapmak (devamı var) | **C.2.1** | Kabin koltuğunun ayarını yapar. |
| **C.2.2** | Kabin cam sileceklerinin çalışırlığını ve fıskiye suyunu kontrol eder. |
| **C.2.3** | İş makinesi aydınlatma sisteminin fonksiyonelliğini kontrol eder. |
| **C.2.4** | İş makinesine ve spreadere enerji verir. |
| **C.2.5** | İş makinesi aktif halde iken çalışma ekranındaki uyarılara bakar. |
| **C.2.6** | İş makinesinin ikaz lambalarının çalışırlığını pano ışıkları test butonu ile kontrol eder. |
| **C.2.7** | Vinç yürüyüşünün fonksiyonellik testlerini talimatına uygun olarak yapar. |
| **C.2.8** | Trolley yürüyüş ve limit-switchlerinin çalışırlığını talimatına uygun olarak kontrol eder |
| **C.2.9** | Kaldırma ve indirme hareketini sağlayan düzeneğin çalışırlığını ve limit- switch’lerini talimatına uygun olarak kontrol eder. |
| **C.2.10** | Yaptığı kontrollere göre kalibrasyon ve ayar ihtiyaçlarını belirleyerek gerekli kalibrasyon ve ayarlarını yapar. |
| **C.2.11** | Acil durma fonksiyon kontrollerini yapar. |
| **C.2.12** | Spreaderin genel fiziki görünümünü kontrol ederek varsa deformasyonlarını belirler. |
| **C.2.13** | Spreaderin genel fonksiyonları ile 20’lik ve 40’lık açma-kapama fonksiyonlarını kontrol eder. |
| **C.2.14** | Spreaderde flipperin birlikte ve tek tek açma-kapama fonksiyonlarını kontrol eder. |
| **C.2.15** | Spreaderin antis-way fonksiyonlarını test eder. |
| **C.2.16** | Spreaderin kilit pozisyon lambalarının ve kilitlerin fonksiyon kontrollerini yapar. |
| **C.2.17** | Spreaderin elektrik kablosunu kontrol eder. |
| **C.2.18** | Spreader makaralarının çalışırlığını kontrol eder. |
| **C.2.19** | Boom kaldırma ve indirme fonksiyonellik testini yapar. |
| **C.3** | Gerçekleştirdiği kontroller sonrasında arıza bildiriminde bulunmak | **C.3.1** | İş makinesinin çalışma ekranındaki arıza uyarılarını değerlendirir. |
| **C.3.2** | Arızanın niteliğine göre durdurma gerekip gerekmediğini değerlendirir. |
| **C.3.3** | Operasyon esnasında oluşan arızaları, arızanın oluşma koşulları ve durumu hakkında amirine ve teknik servise bilgi verir. |
| **C.4** | Arıza tespitine yardımcı olmak | **C.4.1** | Arızanın oluşumuna ilişkin; hangi hareket sırasında olduğu, zamanlama, hangi zamanlarda sinyal verdiği gibi konularda genel bilgilendirme yapar. |
| **C.4.2** | Arızanın uyarıları ve ilgili sistemler hakkında bilgi vererek lokalize edilmesine yardımcı olur. |
| **C.4.3** | Arızanın giderilip giderilmediğini takip eder. |
| **C.4.4** | Giderilen arızaların takibinde ilgili servise yardımcı olur. |
| **C.5** | Kabin temizliğini yapmak | **C.5.1** | Kabin içi yüzeylerdeki döküntü ve tozları verilen temizleme malzemeleri ve su kullanarak giderir. |
| **C.5.2** | Kabin camlarında görüntüyü engelleyen yağ, toz, çamur gibi kirleri uygun kimyasal maddeler ve su ile temizler. |

| **Görev** | **D. İş makinesini konumlandırmak** | | | |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **İşlemler** | | **Başarım Ölçütleri** | | **Mesleki Bilgi ve Uygulama Becerileri** |
| **Kod** | **Açıklama** | **Kod** | **Açıklama** |
| **D.1** | İş makinesini yürütmek | **D.1.1** | RTG’ yi yürütmek için yürüyüş yolunun harekete uygunluğunu kontrol eder. | 1. RTG ve SSG donanım ve kumanda sistemleri 2. RTG ve SSG’yi faal hale getirme talimatları ve uygulama 3. RTG’yi yürütme usulleri ve uygulama 4. SSG’ yi hat üzerinde yürütme 5. RTG ve SSG’yi etkili ve fonksiyonel kullanma 6. RTG hattını değiştirmede dikkat edilecek unsurlar 7. Serdümen işaretlerini okuma 8. Kamera sistemini kullanma 9. Liman yazılım sistemleri. 10. RTG’yi yüke hizalama kuralları ve uygulama 11. Hizalama işlemleri sırasında dikkat edilecek unsurlar 12. Çalışma sahaları hareket kuralları ve uygulaması 13. SSG’yi yüke/ambara hizalama kuralları ve uygulama 14. RTG’nin yerini değiştirmede olması gereken lastik açı konumları 15. Uygun konumda bekleme yapma usulleri ve uygulama 16. Bekleme usullerinde sırasında dikkat edilecek unsurlar 17. Park etme usulleri ve uygulama |
| **D.1.2** | RTG’ nin spreaderini yürüyüş pozisyonuna ve trolleyi yürüyüş çizgilerini görecek şekilde park pozisyonuna getirir. |
| **D.1.3** | Kamera sisteminden RTG’nin arka ya da dizel tarafını kontrol eder. |
| **D.1.4** | Yürüyüş yolu çizgisi ile makinenin oklarının aynı doğrultuda olmasını manüel olarak sağlar. |
| **D.1.5** | Cyro-tas sistemi olan RTG iş makinelerinde otomatik dümeni, olmayanda ise manüel dümeni kullanarak yürüyüşü sağlar. |
| **D.1.6** | SSG’yi yürütmek için yürüyüş hattının ve rayların harekete uygunluğunu kontrol eder. |
| **D.1.7** | Alanı ve hattı rahat görecek şekilde talimatına göre SSG’nin spreaderini uygun pozisyona getirir. |
| **D.1.8** | Trolleyi hattı rahat görecek şekilde talimatını uygulayarak geri pozisyona alır. |
| **D.1.9** | Serdümenin işaret ve yönlendirmesine göre SSG’yi yürüyüşe geçirir. |
| **D.2** | RTG’ nin hattını değiştirmek (devamı var) | **D.2.1** | İş makinesinin fren kolu ve sabitleme pimlerinin uygun pozisyonda olduğunu serdümene kontrol ettirir. |
| **D.2.2** | Serdümen yardımı ile iş makinesini 90 derecelik yön değişimleri için hat geçiş yoluna, 180 derecelik yön değişimleri için geriye tam dönüş sahasına getirir. |
| **D.2.3** | Geçiş veya dönüş yapılacak yöne göre makine lastiklerini çevirir. |
| **D.2.4** | Serdümenden güvenli geçiş veya güvenli geri dönüş teyidini alır. |
| **D.2.5** | Geçiş yapılacak hatta göre makineyi hizalayarak geçiş yapar (90 derecelik yön değişimleri için). |
| **D.2.6** | İş makinesini 180 derece tam geri hizalayarak döndürür ve serdümen yardımı ile makineyi çalışılacak geri hatta alır (180 derecelik yön değişimleri için). |
| **D.3** | Serdümenin işaretlerini takip etmek | **D.3.1** | Serdümenin görüş mesafesinde olmasını sağlar. |
| **D.3.2** | Serdümenle iletişim kuracağı araçların çalışırlığını sağlar. |
| **D.3.3** | Serdümenin gerektiğinde gözle iletişim kuracak pozisyonda durmasını sağlar. |
| **D.3.4** | Serdümenin verdiği komut ve işaretlere göre hareket eder. |
| **D.3.5** | Serdümenle olan iletişimsizlik durumunda operasyonu durdurarak iletişim/mesaj tekrarı ister. |
| **D.3.6** | Acil durumlara ilişkin olarak diğer görevlilerin ikazlarına uyar. |
| **D.3.7** | Aldığı işaret ve uyarılara göre operasyonu durdurur. |
| **D.3.8** | Operasyonun durdurulmasına neden olan uyarı gerekçesi hakkında ikaz veren görevliden/kaynaktan bilgi alır. |
| **D.4** | İş makinesini hizalamak | **D.4.1** | Göz kararı ile 20-40’lık olarak konteynerlerin ebatlarına göre RTG’ yi hizalayarak spreaderi konteyner üzerinde istif konumuna ve istif seviyesine getirir. |
| **D.4.2** | SSG’yi çalışılacak ambara göre ambar ağzında hizalayıp, spreaderi geminin trim (gemi baş-kıç) ve list (gemi iskele-sancak) durumuna göre ayarlar. |
| **D.5** | Çalışma esnasında bekleme yapmak | **D.5.1** | RTG ile yükün askıda iken beklemesi zorunlu olduğu durumlarda araç yolunun önündeki ilk istif sırasının üzerine yükü koyarak bekleme yapar. |
| **D.5.2** | SSG ile yük askıda iken beklemesi zorunlu durumda, spreaderdeki yükü vincin ön kirişi üzerine koyarak bekleme yapar. |
| **D.5.3** | RTG ve SSG ile yüksüz halde bekleme yaparken iş makinesini park pozisyonuna getirerek bekleme yapar. |
| **D.6** | İş makinesini park etmek | **D.6.1** | Operasyon sonunda iş makinesini belirlenen park yerine götürür. |
| **D.6.2** | İş makinesini talimatına uygun şekilde park pozisyonuna getirir. |
| **D.6.3** | Kabin içi sistemlerini talimatlarındaki işlem sırasına göre durdurur. |
| **D.6.4** | SSG’ yi park etmek için boom kabinine çıkarak makineyi tekrar aktive eder |
| **D.6.5** | SSG boom dikme işlemini talimatlarına uygun şekilde yapar |
| **D.6.6** | SSG boom’u kilitli pozisyona getirir. |
| **D.6.7** | SSG’de makineyi tekrar talimatlarındaki işlem sırasına göre durdurur. |
| **D.6.8** | RTG’ yi park etmek için lastikleri talimatına uygun şekilde park pozisyonuna getirir. |
| **D.6.9** | RTG’nin lastiklerine emniyet takozlarını koyar. |
| **D.6.10** | RTG besleme kablosunu panoya takarak makinenin enerji aldığını teyit eder. |

| **Görev** | | **E. İş makinesi ile yükü/konteyneri elleçlemek** | | | |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **İşlemler** | | | **Başarım Ölçütleri** | | **Mesleki Bilgi ve Uygulama Becerileri** |
| **Kod** | **Açıklama** | | **Kod** | **Açıklama** |
| **E.1** | Operasyon başlama onaylarını takip etmek | | **E.1.1** | Lashing veya unlashing işleminin tamamlanmasına göre vardiya amiri tarafından verilen yükleme, boşaltma onayını telsizle alır (SSG için). | 1. Operasyon alanının kontrolü ve elleçlemeye hazır hale getirilmesi 2. Spreader’in yüke/konteynere sabitlenme usulleri ve uygulama 3. Sabitleme işlemlerinde dikkat edilecek unsurlar 4. Elleçleme hareketleri 5. Kamera sisteminin kullanımı 6. Yükün/konteynerin ağırlık- denge kontrolleri 7. Yükün/konteynerin kilitlenme pozisyonu 8. Yüklerin türleri, özellikleri ve bağlama usulleri 9. Yük taşımada kullanılan konteynerlerin genel sınıflandırması 10. Genel kargonun cinsine göre yük özellikleri 11. Gemi Bay Planı 12. İkaz anons sistemleri 13. Yüklü spreader’in vira usulleri ve uygulaması ile vira işlemlerinde dikkat edilecek unsurlar 14. Yüklü spreader’in mayna usulleri ve uygulaması ile mayna işlemlerinde dikkat edilecek unsurlar 15. Yüklü spreader’i trolleyle yürütme ve trolleyle yürütme işlemlerinde dikkat edilecek unsurlar 16. Gemide kapak açma ve kapama hareketi yöntemleri ve uygulama ve hareketler esnasında dikkat edilecek unsurlar 17. Serdümen işaretlerini okuma 18. Gemide konteynerin konacağı yerin güvenliği 19. Sahaya alınan konteynerlerin konacağı yerde, konteyner güvenliğini tehdit edecek maddeler 20. İkaz-anons sistemi 21. Aktarma araçlarını yönlendirme |
| **E.1.2** | Puantörden geminin çalışılacak kısmı için iş emri alır (SSG için). |
| **E.1.3** | Serdümenle iletişime geçerek operasyona başlar. (SSG için). |
| **E.1.4** | İş emri monitöründen aldığı iş emri veya iş listesindeki sıralama ve plana göre operasyona başlar (RTG için). |
| **E.2** | Spreaderi yüke veya konteynere sabitlemek | | **E.2.1** | Spreader dayamalarını kullanarak, spreaderi konteyner üzerine oturtur (RTG için). |
| **E.2.2** | Yüke ve çalışma konumuna uygun flipperleri kullanarak spreaderi konteyner üzerine oturtur (SSG için). |
| **E.2.3** | SSG ile yapılacak 2x20’lik operasyon için spreaderi 40’lık pozisyona getirir. |
| **E.2.4** | SSG ile yapılacak 2x20’lik operasyon için çift 20’lik pozisyon butonuna basarak spreaderin ortasındaki kilitleri aktif hale getirir. |
| **E.2.5** | SSG ile yapılacak 2x20’lik operasyonda orta kilitlerin tam olarak oturduğunu ışıklı ikaz sisteminden gözle izler. |
| **E.2.6** | SSG ile yapılacak 2x20’lik operasyon için spreader otomasyon sisteminde twin aralığı ayarını aktif hale getirir. |
| **E.2.7** | Kabinde ve spreader üzerinde bulunan uyarı panosundaki ışıklı “kilitlemeye hazır” sinyalini alır. |
| **E.2.8** | Kilitleme butonu ile spreaderi konteynere kilitler/sabitler. |
| **E.2.9** | Işıklı göstergeden kilit pozisyonlarını kontrol eder. |
| **E.2.10** | Spreaderin ağırlığını konteyner üzerinden keserek ve sarı ikazın sönmesini takip ederek sabitlemeyi tamamlar. |
| **E.3** | Yükü veya konteyneri vira yapmak | | **E.3.1** | Işıklı ikaz sisteminde, spreader ile konteynerin kilitli pozisyonda olduğunu kontrol eder. |
| **E.3.2** | Kontrollü hareket ederek konteyneri bulunduğu yerden yavaşça ayırarak ağırlık, denge kontrolü yapar. |
| **E.3.3** | Ambar içinde ve kızaklı gemilerde, trim ve list durumuna göre, kızak içinde sıkışmayı önleyici kısa yürüyüş hareketleri ve yavaş kaldırma ile vira yapar (SSG için). |
| **E.3.4** | Kontrol ve dengeleme sonuçlarına göre kaldırma işlemini gerçekleştirir (RTG için). |
| **E.3.5** | Yükü veya konteyneri talimatlara uygun güvenli yükseklikte kaldırır. |
| **E.3.6** | Kaldırma esnasında tespit ettiği, yükleme ağırlık sınırını geçmiş konteynerleri amire bildirir. |
| **E.4** | Yükü veya konteyneri ve ineceği yeri kontrol etmek | | **E.4.1** | Gemide konteynerin konacağı yerin güvenliğini, hasar durumunu, insansız olduğunu kontrol eder (SSG için). |
| **E.4.2** | Sahaya alınan konteynerlerin konacağı yerde, konteyner güvenliğini tehdit edecek maddelerin olup olmadığını kontrol eder (RTG için). |
| **E.4.3** | Tahmil veya tahliye edilen konteynerlerde, kabinden gördüğü; deformasyon, akma, sızdırma gibi hasar ve sorunları kontrol eder. |
| **E.4.4** | Kontrol sonuçlarına göre tespit ettiği hasar ve sorunları puantöre bildirir. |
| **E.5** | Yükü veya konteyneri trolleyle yürütmek | | **E.5.1** | Talimatlara uygun şekilde yüklü spreaderi emniyetli yüksekliğe alır. |
| **E.5.2** | Spreaderle kavranmış yükü/konteyneri trolleyle istenilen yöne ve yere, ağırlık- denge kontrolünü koruyarak talimatlarına uygun hızda yürütür. |
| **E.6** | Aktarma araçlarını yönlendirmek | | **E.6.1** | Konteyner/yükün indirileceği, iş emrinde tanımlanmış aracı anons sistemiyle çağırır. |
| **E.6.2** | İkaz-anons sistemini kullanarak yüke/konteynere göre, aracın hiza almasını sağlar. |
| **E.7** | Yükü veya konteyneri mayna yapmak | | **E.7.1** | İstife, araca, gemiye hizalanan yükü/konteyneri düşük hızla kontrollü şekilde hedeflenen yere talimatlara uygun ve düzgün şekilde indirir. |
| **E.7.2** | Serdümenden yükün veya konteynerin uygun şekilde oturduğu bilgisini alır (SSG için). |
| **E.7.3** | Spreaderin ağırlığını konteyner üzerine vererek “kilit açmaya hazır” (sarı) ikazını sistem ekranı veya ışıklı göstergeden alır. |
| **E.7.4** | Spreader kilitlerini, kilit açma butonu ile açarak ışıklı göstergeden “kilit açık” (yeşil) ikazını görür. |
| **E.7.5** | Vira hareketine geçerek göstergeden sarı ikazın söndüğünü görür. |
| **E.7.6** | Flipper’leri, sisteme toplama komutu vererek bir konteyner yüksekliğinde vira eder. |
| **E.7.7** | Bir konteyner yüksekliğine vira ettiğinde, anons ve ikaz sistemi ile hareketin tamamlandığını; aktarma aracına, serdümene ve diğer ilgililere ilan eder. |
| **E.8** | SSG ile gemide kapak açma hareketi yapmak | | **E.8.1** | Gemi kapağı kilitlerinin serdümen yardımıyla açık, kapak üzerinde herhangi riskli bir malzeme ve insan olup olmadığını kontrol eder. |
| **E.8.2** | Spreaderi hizalayarak kapağın kilitleme haznesine yerleştirir. |
| **E.8.3** | Spreaderi kapağa sabitler veya kilitler. |
| **E.8.4** | Kapağın konulacağı yer hakkında puantörden bilgi alır. |
| **E.8.5** | Yer uygunsa, kızaklara takılmamasına dikkat ederek serdümen yardımıyla kapağı vira yapar. |
| **E.8.6** | Kapağı, konulacağı yere dengeli ve kontrollü şekilde trolleyle yürüterek, mayna yaparak koyar. |
| **E.9** | SSG ile gemide kapak kapama hareketi yapmak | | **E.9.1** | Spreaderi kapağa sabitleme talimatlarına göre kilitler. |
| **E.9.2** | Puantör yardımıyla kapağın taşınacağı gemi alanının güvenlik altına alınmasını sağlar. |
| **E.9.3** | Kapağı vira yaparak trolleyle yürüterek ve mayna yaparak gemideki haznesine serdümen yardımıyla yerleştirir. |
| **E.9.4** | Serdümenden kapanan kapağın doğru şekilde oturduğunun teyidini alır. |

| **Görev** | **F. Mesleki gelişim faaliyetlerine katılmak** | | | |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| **İşlemler** | | **Başarım Ölçütleri** | | **Mesleki Bilgi ve Uygulama Becerileri** |
| **Kod** | **Açıklama** | **Kod** | **Açıklama** |
| **F.1** | Mesleki gelişim konusunda çalışmalar yapmak | **F.1.1** | İşletmenin /ilgili birimin organizasyonuna göre düzenlenen eğitimlere katılım sağlar. | 1. Meslekî gelişim eğitimleri 2. Mesleğe ilişkin yasal düzenlemeler 3. Kariyer gelişim süreçleri 4. Mesleki terminoloji 5. Meslek ve sektörle ilgili tüm yeni gelişmeleri takip etme |
| **F.1.2** | Mesleğiyle ilgili yeni teknolojileri ve gelişmeleri takip eder. |
| **F.1.3** | Bilgi ve deneyimlerini birlikte çalıştığı kişilere aktarır. |

**3.2. Kullanılan Araç, Gereç ve Ekipmanlar**

1. Araç terminali
2. Bilgisayar
3. İletişim araçları (telefon, telsiz, vb.)
4. Kamera sistemi
5. Kişisel koruyucu donanım (reflektörlü iş elbisesi, baret, yağmurluk, çelik burunlu bot, gözlük, maske, kulaklık, eldiven gibi donanım)
6. Liman yazılım sistemleri
7. Megafon
8. RTG ve SSG donanım ve kumanda sistemleri
9. Temizlik malzemeleri
10. Yangın söndürme cihazı

**3.3. Tutum ve Davranışlar**

1. Acil ve stresli durumlarda soğukkanlı ve sakin olmak
2. Amirlerine doğru ve zamanında bilgi aktarmak
3. Araç, gereç ve ekipmanların kullanımına özen göstermek
4. Çalışma zamanını iş emrine uygun şekilde etkili ve verimli kullanmak
5. Çevre, kalite ve İSG mevzuatında yer alan düzenlemeleri benimsemek
6. Çevreyi korumaya karşı duyarlı olmak
7. Deneyimlerini iş arkadaşlarına aktarmak
8. İşletme kaynaklarının kullanımı ve geri kazanım konusunda duyarlı olmak
9. İşyeri çalışma prensiplerine uygun davranmak
10. İşyeri hiyerarşi ilişkisine uygun hareket etmek
11. İşyeri prosedür ve talimatlarına uygun davranmak
12. Kendisinin ve diğer kişilerin güvenliğini gözetmek
13. Mesleki gelişim için araştırmaya istekli olmak
14. Risk faktörleri konusunda duyarlı olmak
15. Sorumluluklarını zamanında yerine getirmek
16. Tehlike durumlarında ilgilileri zamanında bilgilendirmek
17. Temizlik, düzen ve işyeri tertibine özen göstermek
18. Vardiya değişimlerinde etkili, açık ve doğru şekilde bilgi paylaşmak
19. Yeniliklere açık olmak ve değişen koşullara uyum sağlamak

**Ek: Meslek Standardı Hazırlama ve Doğrulama Sürecinde Görev Alanlar**

1. **Meslek Standardı Hazırlama Ekibi ve Teknik Çalışma Grubu Üyeleri:**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **No** | **Adı - Soyadı** | **Eğitim Bilgileri\***  **(Tarih - Eğitim Kurumu/Bölüm Adı)** | **Deneyim Bilgileri\***  **(Tarih – İş Yeri – Unvan)** |
| **1.** | İrfan BİLGİN | TÜRKLİM | Genel Sekreter |
| **2.** | Aişe AKPINAR | EDUSER Danışmanlık | Meslek Analizi/DACUM Ekip Koordinatörü ve Moderatör |
| **3.** | Hayrünnisa SALDIROĞLU | EDUSER Danışmanlık | Eğitim Uzmanı, Meslek Analizi/DACUM Moderatörü |
| **4.** | Duygu A. DURMAZ | EDUSER Danışmanlık | Meslek Analizi/DACUM Eş-Moderatör ve Raportör |
| **5.** | Selcen AVCI | EDUSER Danışmanlık | Meslek Analizi/DACUM Eş-Moderatörü ve Raportör |
| **6.** | Atakan KAPLAN | AKSA | Liman Operasyon Müdürü |
| **7.** | Alper GÜRSU | AUTOPORT | İşletme Müdürü |
| **8.** | Uygun DEĞİRMENCİ | BORUSAN | Liman operasyon Müdürü |
| **9.** | Özgür TANGUT | GEMPORT | Operasyon Müdürü |
| **10.** | Hakan DENİZKUŞU | KUMPORT | Operasyon Müdürü |
| **11.** | Zuhal KAYA | KUMPORT | İnsan Kaynakları Müdürü |
| **12.** | Yusuf ÇETİN | MARDAŞ | Operasyon Müdürü |
| **13.** | Cumhur KOCABAYLIOĞLU | MARPORT | İş Makineleri Eğitimi Yöneticisi |
| **14.** | Meltem ÖZMEN | MARPORT | İnsan Kaynakları Müdürü |
| **15.** | Ertem ARSLANTAY | TOROS | Terminal Müdürü |
| **16.** | Faris TUNÇ | YILPORT | Operasyon Müdürü |

1. **Görüş İstenen Kişi, Kurum ve Kuruluşlar:**

T.C. Başbakanlık Denizcilik Müsteşarlığı

T.C. Başbakanlık Gümrük Müsteşarlığı

T.C. Çalışma ve Sosyal Güvenlik Bakanlığı

T.C. Enerji ve Tabii Kaynaklar Bakanlığı

T.C. Milli Eğitim Bakanlığı

T.C. Ulaştırma, Denizcilik ve Haberleşme Bakanlığı

T.C. Kalkınma Bakanlığı

T.C. Bilim, Sanayi ve Teknoloji Bakanlığı

T.C. Çevre ve Şehircilik Bakanlığı

T.C. Gümrük ve Ticaret Bakanlığı

Türkiye İş Kurumu (İŞKUR)

Yükseköğretim Kurulu Başkanlığı

Türk Standartları Enstitüsü (TSE)

Küçük ve Orta Ölçekli İşletmeleri Geliştirme ve Destekleme İdaresi Başkanlığı (KOSGEB) Devrimci İşçi Sendikaları Konfederasyonu (DİSK)

Hak-İş Konfederasyonu

Türkiye Esnaf ve Sanatkârları Konfederasyonu (TESK)

Türkiye İşçi Sendikaları Konfederasyonu (TÜRK-İŞ)

Türkiye İşveren Sendikaları Konfederasyonu (TİSK)

Türkiye Odalar ve Borsalar Birliği (TOBB)

Deniz Ticaret Odası

Deniz Ticaret Odası Meslek Komitesi Bşk. Prof.Dr. Necmettin AKTEN

Kaptan Reşit Ayhan ÇİFTÇİ

Dokuz Eylül Üniversitesi

İstanbul Teknik Üniversitesi İstanbul Üniversitesi

TÜRKLİM Üye Limanlar

Derince Limanı

İzmir Limanı

Bandırma Limanı

Trabzon Limanı

1. **MYK Sektör Komitesi Üyeleri ve Uzmanlar**

Şeyhamit Ünal SARIBAŞ Başkan (Milli Eğitim Bakanlığı )

Nuran SENAR Başkan Vekili ( Türkiye Esnaf ve Sanatkârları

Konfederasyonu)

Çağatay KUYUCU Üye (Aile, Çalışma ve Sosyal Hizmetler Bakanlığı)

İmdat YILDIRIM Üye (Enerji ve Tabii Kaynaklar Bakanlığı)

Erhan KÖKSAL Üye (Ticaret Bakanlığı)

Gülayet Zeynep ŞENTÜRK Üye (Ulaştırma ve Altyapı Bakanlığı)

Prof. Dr. Mustafa KARAŞAHİN Üye (Yükseköğretim Kurulu Başkanlığı)

Öznur YILMAZ Üye (Türkiye Odalar ve Borsalar Birliği)

Mehmet KILIÇ Üye (Hak-İş Konfederasyonu)

Ahmet KARADERİLİ Üye (Türkiye İşveren Sendikaları Konfederasyonu)

Dilek TORUN Birim Koordinatörü (Mesleki Yeterlilik Kurumu)

Gülhan Kübra ÖZER Sektör Sorumlusu (Mesleki Yeterlilik Kurumu)

1. **MYK Yönetim Kurulu**

Adem CEYLAN Başkan (Çalışma ve Sosyal Güvenlik Bakanlığı Temsilcisi)

Prof. Dr. Mehmet SARIBIYIK Üye (Yükseköğretim Kurulu Temsilcisi)

Dr. Recep ALTIN Üye ( Milli Eğitim Bakanlığı Temsilcisi)

Bendevi PALANDÖKEN Üye ( Meslek Kuruluşları Temsilcisi)

Dr. Osman YILDIZ Üye (İşçi Sendikaları Konfederasyonları Temsilcisi)

Celal KOLOĞLU Üye (İşveren Sendikaları Konfederasyonu Temsilcisi)

1. Mesleğin yeterlilik seviyesi, 8 seviyeli Türkiye Yeterlilikler Çerçevesine göre seviye 3 olarak belirlenmiştir. [↑](#footnote-ref-1)