



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

**SEVİYE 3**

**REVİZYON NO: 05**

**12UY0061-3**

## GİRİŞ

Mobil Vinç Operatörü (MHC, Sahil ve Gemi Vinci) (Seviye 3) Ulusal Yeterliliği 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 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.

Mobil Vinç Operatörü (MHC, Sahil ve Gemi Vinci) (Seviye 3) Ulusal Yeterliliği MYK’nın görevlendirdiği Türkiye Liman İşletmecileri Derneği (TÜRKLİM) tarafından güncellenmiş ve 29/09/2021 tarih ve 2021/121 sayılı MYK Yönetim Kurulu kararı ile revize edilmiştir.

## 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:** 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 vinçleri,

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

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

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

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

**IMO (International Maritime Organization):** Uluslararası Denizcilik Örgütünü,

**İSG:** İş sağlığı ve güvenliğini,

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

**KABLO ÇORABI:** Spreader'i elektrik kablosunun, spreader koçasına takıldığı yerdeki koruyucu, çelik hasır yapısında, esnek, takılma ağızları 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, sağlamlama (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,

**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 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,

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

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

**VİRA:** Yukarı yönü,

**YÜK MOMENTİ SINIRI:** Vincin kaldırabileceği maksimum yükü,

ifade eder.

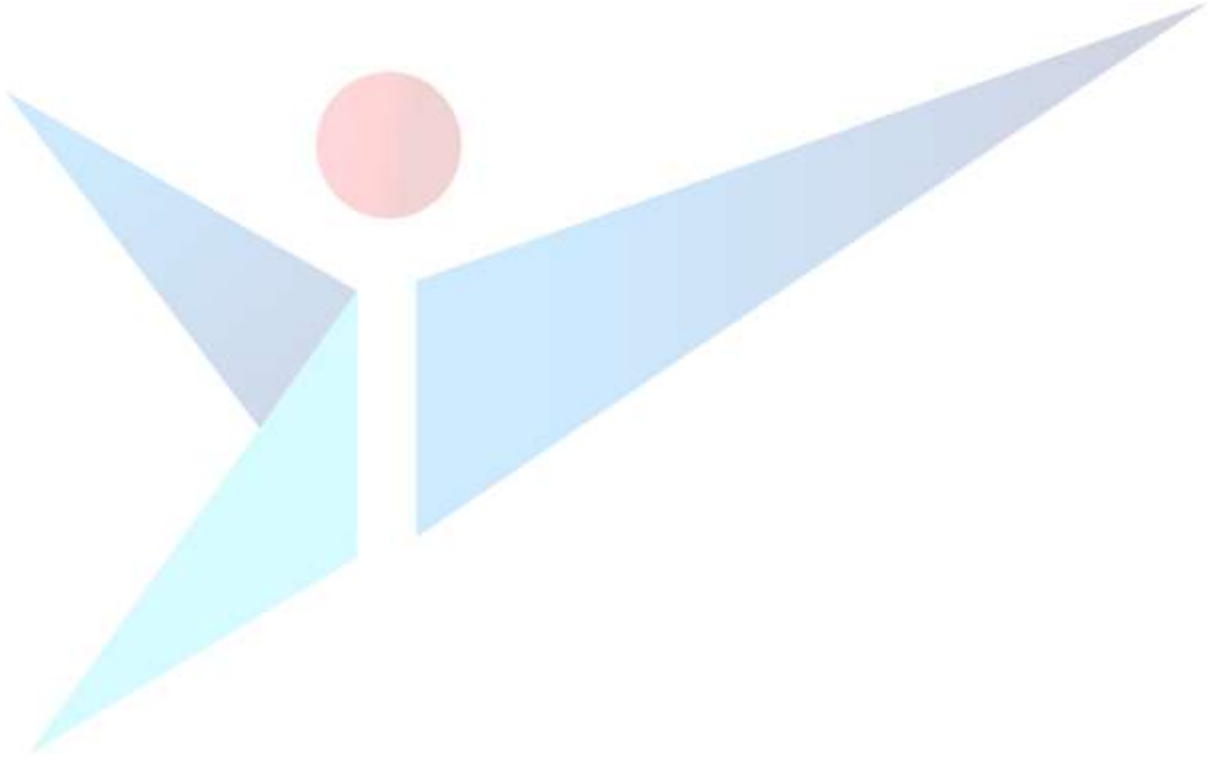
**12UY0061-3 MOBİL VİNÇ OPERATÖRÜ (MHC, Sahil ve Gemi Vinci) ULUSAL YETERLİLİĞİ**

<b>1</b>	<b>YETERLİLİĞİN ADI</b>	Mobil Vinç Operatörü (MHC, Sahil ve Gemi Vinci)
<b>2</b>	<b>REFERANS KODU</b>	12UY0061-3
<b>3</b>	<b>SEVİYE</b>	3
<b>4</b>	<b>ULUSLARARASI SINIFLANDIRMADAKİ YERİ</b>	ISCO (08): 8343
<b>5</b>	<b>TÜR</b>	-
<b>6</b>	<b>KREDİ DEĞERİ</b>	-
<b>7</b>	<b>A) YAYIN TARİHİ</b>	04/07/2012
	<b>B) REVİZYON NO</b>	05
	<b>C) REVİZYON TARİHİ</b>	29/09/2021
<b>8</b>	<b>AMAÇ</b>	<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"> <li>• Adayların sahip olması gereken nitelikleri, bilgi, beceri ve yetkinlikleri tanımlamak,</li> <li>• Adayların, geçerli ve güvenilir bir belge ile mesleki yeterliliğini kanıtlamasına olanak vermek,</li> <li>• Eğitim sistemine, sınav ve belgelendirme kuruluşlarına referans ve kaynak oluşturmaktır.</li> </ul>
<b>9</b>	<b>YETERLİLİĞE KAYNAK TEŞKİL EDEN MESLEK STANDART(LARI)</b>	11UMS0175-3 Mobil Vinç Operatörü (Seviye 3) Ulusal Meslek Standardı
<b>10</b>	<b>YETERLİLİK SINAVINA GİRİŞ ŞART(LARI)</b>	Adayın sınavına katılım sağlayacağı yeterlilik birimlerinde tanımlı öğrenme çıktıları/kazanımlarını içeren bir eğitim programını başarıyla tamamladığını ya da en az 2 yıl ilgili mesleği icra ettiğini belgelendirmesi gerekmektedir.
<b>11</b>	<b>YETERLİLİĞİN YAPISI</b>	
<b>11-a) Zorunlu Birimler</b>		
12UY0061-3/A1: İSG, Çevre Güvenliği ve Kalite		
<b>11-b) Seçmeli Birimler</b>		
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		
<b>11-c) Birimlerin Gruplandırılma Alternatifleri</b>		
A) A1, B1, B2		
B) A1, B1, B4		
C) A1, B1, B2, B4		
D) A1, B3		
E) A1, B1, B3, B4		



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. Adayların yeterlilik belgesini alabilmeleri için teorik ve performansa dayalı sınavların ikisinden de başarılı olmaları şartı vardır. “11-c) Birimlerin Gruplandırılma Alternatifleri ve İlave Öğrenme Çıktıları” maddesinde belirtilen alternatifler arasından birini seçecek olan aday, seçtiği alternatifte ait yeterlilik birimleri için hazırlanmış sınavlara girer.</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 DEĞERLENDİRİCİ ÖLÇÜTLERİ		
<p>Değerlendiricilerin aşağıdaki şartlardan en az birini sağlaması gerekmektedir:</p> <ul style="list-style-type: none"><li>- Mobil Vinç Operatörü (MHC, Sahil ve Gemi Vinci) (Seviye 3) işlemleri konularında öğretmen/öğretim üyesi/ öğretim görevlisi olarak en az 3 yıl eğitim vermiş olmak</li><li>-Limancılık sektöründe iş makineleri ile ilgili olarak formen, mentor operatör ve üstü pozisyonlarda ve/veya Mobil Vinç Operatörü olarak en az 3 yıl görev yapmış olmak ve/veya Mobil Vinç eğitim faaliyetlerine katılmak/yönetmek</li></ul> <p>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 uluslararası/ulusal meslek standart(lar)ı, ölçme değerlendirme ve ölçme-değerlendirmede kalite güvencesi ve İSG konularında eğitim sağlanmalıdır.</p>		
14	<b>BELGE GEÇERLİLİK SÜRESİ</b>	Mobil Vinç Operatörü (MHC, Sahil ve Gemi Vinci) (Seviye 3) mesleki yeterlilik belgesinin geçerlilik süresi 5 yıldır.
15	<b>GÖZETİM SIKLIĞI</b>	-
16	<b>BELGE YENİLEMEDE UYGULANACAK ÖLÇME-DEĞERLENDİRME YÖNTEMİ</b>	<p>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 var ise yeterlilik kapsamında yer alan yeterlilik birimleri için tanımlanan Uygulama(performans) Sınavı (P1);</p> <p>b) 5 yıl belge geçerlilik süresi içinde yeterlilik belgesi kapsamında toplamda en az 2,5 yıl çalıştığına dair resmi kayıt yok ise yeterlilik kapsamında yer alan yeterlilik birimleri için tanımlanan Teorik (T1) ve uygulama (performans) Sınavı (P1);</p> <p>Değerlendirme sonucu olumlu olan adayların belge geçerlilik süreleri 5 yıl daha uzatılır.</p>

17	<b>MESLEKTE YATAY ve DİKEY İLERLEME YOLLARI</b>	Mobil Vinç Operatörü (Seviye 3) mesleğinin dikey ilerlemesi, operatör şefliği ve/veya saha formenliği olabilmektedir.
18	<b>YETERLİLİĞİ GELİŞTİREN KURULUŞ(LAR)</b>	Türkiye Liman İşletmecileri Derneği (TÜRKLİM)
19	<b>YETERLİLİĞİ DOĞRULAYAN SEKTÖR KOMİTESİ</b>	MYK Ulaştırma, Lojistik ve Haberleşme Sektör Komitesi



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

1	<b>YETERLİLİK BİRİMİ ADI</b>	İSG, Çevre Güvenliği ve Kalite
2	<b>REFERANS KODU</b>	12UY0061-3 / A1
3	<b>SEVİYE</b>	3
4	<b>KREDİ DEĞERİ</b>	-
5	<b>A) YAYIN TARİHİ</b>	04/07/2012
	<b>B) REVİZYON NO</b>	05
	<b>C) REVİZYON TARİHİ</b>	29/09/2021
6	<b>YETERLİLİK BİRİMİNE KAYNAK TEŞKİL EDEN MESLEK STANDARDI</b>	11UMS0175-3 Mobil Vinç Operatörü (Seviye 3) Ulusal Meslek Standardı
7	<b>ÖĞRENME KAZANIMLARI</b>	<p><b><u>Öğrenme Kazanımı 1: İSG ve çevre güvenliği risklerine karşı yapılacak işlemleri açıklar.</u></b></p> <p><b>Alt Öğrenme Kazanımları:</b></p> <p>1.1: Çalışma sahaları, posta ve iş makineleri, gemiler ve yüklerden kaynaklanabilecek olası riskleri tanımlar.</p> <p>1.2: Riskli ve beklenmeyen durumlarda yapılacak işlemleri sıralar.</p> <p><b><u>Öğrenme Kazanımı 2: Çalışma sahasında ve görev sürecinde İSG önlemlerini açıklar.</u></b></p> <p><b>Alt Öğrenme Kazanımları:</b></p> <p>2.1 Elleçleme sahalarının, işlemlerinin ve yüklerin özelliklerine göre İSG önlemlerini sıralar.</p> <p>2.2: İş esnasında sahaya, operasyona ve yüke uygun kullanılması gereken kişisel koruyucu donanımları listeler.</p> <p>2.3: Çalışma sahalarındaki güvenlik ve sağlık işaretlerinin anlamlarını açıklar.</p> <p>2.4: Çalışma sahalarındaki uyarı levhalarını, trafik işaret ve işaretçilerinin yönlendirmelerini açıklar.</p> <p><b><u>Öğrenme Kazanımı 3: Tehlikeli yüklerin türlerini ve özelliklerini açıklar.</u></b></p> <p><b>Alt Öğrenme Kazanımları:</b></p> <p>3.1: Tehlikeli yükleri IMDG kod sınıflamasına göre tanımlar.</p> <p>3.2: Tehlikeli yüklere ilişkin kodlama sistemine göre tanımlama etiketlerinin nasıl okunacağını açıklar.</p> <p>3.3: IMDG kod sınıflamasına giren ve IMO etiketli konteyner/yüklere yapılacak özel işlemleri sıralar.</p> <p><b><u>Öğrenme Kazanımı 4: Çalışma sahasında çevre güvenliği önlemlerini açıklar.</u></b></p> <p><b>Alt Öğrenme Kazanımları:</b></p> <p>4.1 : İş makinesi ve yük kaynaklı çevre kirliliğine sebep olabilecek olası nedenleri tanımlar.</p> <p>4.2 : Çalışma alanı, gemiler ve yüklerden kaynaklanabilecek risklere karşı alınacak çevre güvenliğine uygun önlemleri sıralar.</p>



**Öğrenme Kazanımı 5: Verimlilik ve kalite gereklerini sıralar.****Alt Öğrenme Kazanımları:**

- 5.1: Operasyon sırasında enerji tasarrufuna yönelik makine kullanımı usullerini sıralar.  
5.2: Çalışma sahası ve iş sürecinde verimli çalışma unsurlarını sıralar.

**Öğrenme Kazanımı 6: Acil durum prosedürlerini belirtir.****Alt Öğrenme Kazanımları:**

- 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.

<b>8</b>	<b>ÖLÇME VE DEĞERLENDİRME</b>	
<b>8 a) Teorik Sınav</b>		
(T1): A1 birimine yönelik teorik sınav Ek A1-2’de yer alan “Bilgiler” kontrol listesine göre gerçekleştirilir. Teorik sınavda adaylara en az 17 soruluk 4 seçenekli çoktan seçmeli ve her biri eşit puan değerinde yazılı sınav uygulanmalıdır. Çoktan seçmeli sorularla düzenlenmiş sınavda yanlış cevaplandırılan sorulardan herhangi bir puan indirim yapılmaz. Sınavda adaylara her soru için ortalama 1-2 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.		
<b>8 b) Performansa Dayalı Sınav</b>		
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.		
<b>8 c) Ölçme ve Değerlendirmeye İlişkin Diğer Koşullar</b>		
Yeterlilik biriminin geçerlilik süresi birimin başarılı olduğu tarihten itibaren 2 yıldır.		
<b>9</b>	<b>YETERLİLİK BİRİMİNİ GELİŞTİREN KURUM/KURULUŞ(LAR)</b>	Türkiye Liman İşletmecileri Derneği (TÜRKLİM)
<b>10</b>	<b>YETERLİLİK BİRİMİNİ DOĞRULAYAN SEKTÖR KOMİTESİ</b>	MYK Ulaştırma, Lojistik ve Haberleşme Sektör Komitesi

**YETERLİLİK BİRİMİ EKLERİ****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 sahalarındaki güvenlik ve sağlık işaretleri
  - 2.4. Çalışma sahalarındaki uyarı levhaları, trafik işaret ve işaretçilerinin yönlendirmeleri
3. Kalite gereklilikleri
  - 3.1. Çalışma süreçlerinde kalite ve verimlilik
  - 3.2. İş ekipmanının kalite gereklilikleri
4. Tehlikeli yüklerin türleri ve özellikleri
  - 4.1 Tehlikeli yükleri IMDG kod sınıflaması

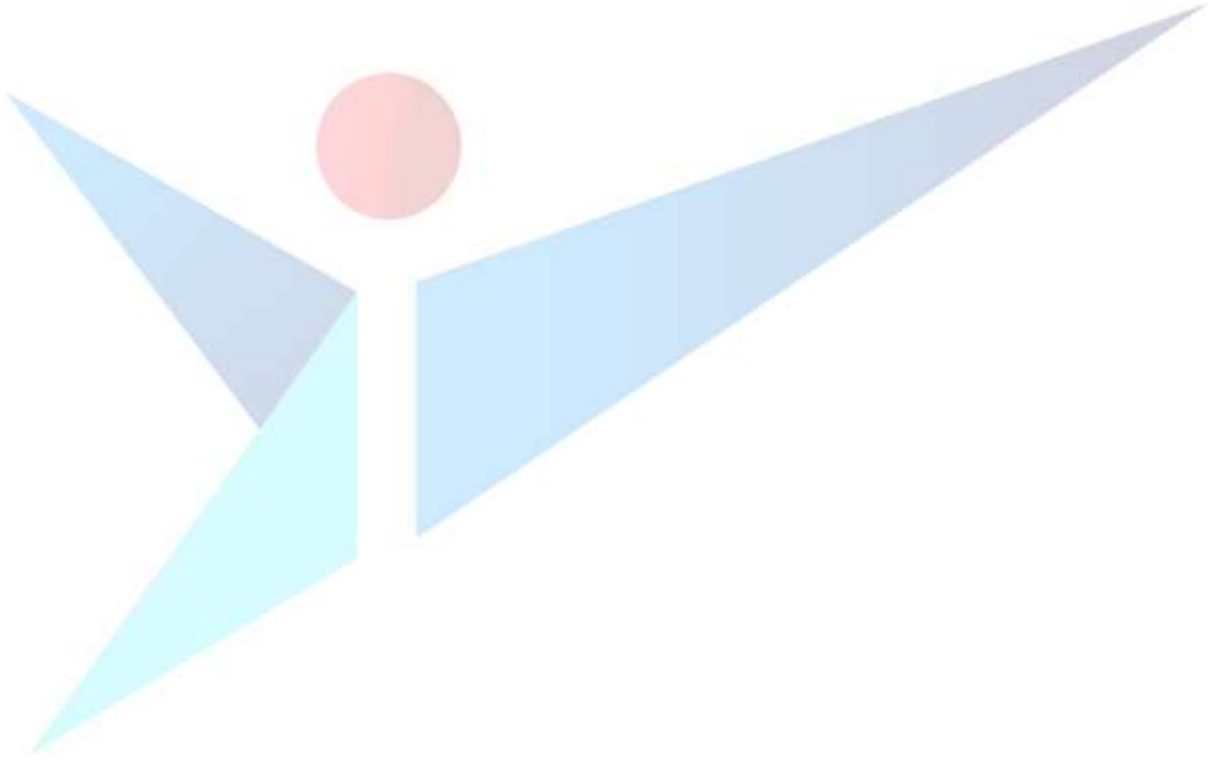
- 4.2.Tehlikeli yüklere ilişkin kodlama sistemine göre tanımlama etiketleri
- 4.3. IMDG kod sınıflamasına giren ve IMO etiketli konteyner/yüklere yapılacak özel işlemler
- 5. Çalışma sahasında çevre güvenliği önlemleri
  - 5.1. İş makinesi ve yük kaynaklı çevre kirliliğine sebep olabilecek olası nedenler
  - 5.2. Çalışma alanından kaynaklanabilecek risklere karşı alınacak çevre güvenliği önlemleri
- 6. Verimlilik ve kalite gerekleri
  - 6.1. Enerji tasarrufuna yönelik makine kullanımı usulleri
  - 6.2. Çalışma sahası ve iş sürecinde verimli çalışma unsurları
- 7. Acil durum işlemleri
  - 7.1. İş kazası durumunda İSG kurallarına göre yapılacak işlemler
  - 7.2. 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	Alt Öğrenme Kazanımı	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	2.3	T1
BG.6	Çalışma sahalarında ve operasyon alanındaki uyarı levhalarını açıklar.	A.2	2.4	T1
BG.7	Çalışma sahalarında ve operasyon alanındaki trafik işaretlerini açıklar.	A.2	2.4	T1
BG.8	Çalışma sahalarında ve operasyon alanındaki trafik işaretçilerinin yönlendirmelerini açıklar.	A.2	2.4	T1
BG.9	Tehlikeli yükleri IMDG kod sınıflamasına göre tanımlar.	A.4.3 A.4.4	3.1	T1
BG.10	Tehlikeli yüklere ilişkin kodlama sistemine göre tanımlama etiketlerinin nasıl okunacağını açıklar.	A.4.3 A.4.4	3.2	T1
BG.11	IMDG kod sınıflamasına giren ve IMO etiketli konteyner/yüklere yapılacak özel işlemleri sıralar.	A.4.3 A.4.4	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

No	Bilgi İfadesi	UMS İlgili Bölüm	Alt Öğrenme Kazanımı	Değerlendirme Aracı
BG.15	Çalışma sahası ve iř sürecinde verimli çalışma unsurlarını sıralar.	A.8.2	5.2	T1
BG.16	İř 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	<b>YETERLİLİK BİRİMİ ADI</b>	İş Organizasyonu Gemi/Yük ve Liman Elleçleme Sahalarını Tanıma ve Hareket Kuralları
2	<b>REFERANS KODU</b>	12UY0061-3 / B1
3	<b>SEVİYE</b>	3
4	<b>KREDİ DEĞERİ</b>	-
5	<b>A) YAYIN TARİHİ</b>	04/07/2012
	<b>B) REVİZYON NO</b>	05
	<b>C) REVİZYON TARİHİ</b>	29/09/2021
6	<b>YETERLİLİK BİRİMİNE KAYNAK TEŞKİL EDEN MESLEK STANDARDI</b>	11UMS0175-3 Mobil Vinç Operatörü (Seviye 3) Ulusal Meslek Standardı
7	<b>ÖĞRENME KAZANIMLARI</b>	<p><b><u>Öğrenme Kazanımı 1: İse başlama ve tamamlama usullerini açıklar.</u></b></p> <p><b>Alt Öğrenme Kazanımları:</b></p> <p>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><b><u>Öğrenme Kazanımı 2: Serdümen yönlendirmelerini takip eder.</u></b></p> <p><b>Alt Öğrenme Kazanımları:</b></p> <p>2.1: Verilen serdümen el işaretlerini okur. 2.2: Elleçlemede talimatlara uygun yöntemlerle serdümenle iletişimi sürdürür.</p> <p><b><u>Öğrenme Kazanımı 3: Limanlara yanasan gemileri, yük ve operasyonel özelliklerine göre açıklar.</u></b></p> <p><b>Alt Öğrenme Kazanımları:</b></p> <p>3.1: Temel gemi tür/çeşitlerini tanımlar. 3.2: Temel gemi tür/çeşitlerinin elleçleme operasyonları açısından genel yapısını ve temel özelliklerini açıklar.</p> <p><b><u>Öğrenme Kazanımı 4: Yüklerin türlerini, özelliklerini ve bağlama usullerini kontrol eder.</u></b></p> <p><b>Alt Öğrenme Kazanımları:</b></p> <p>4.1: Genel kargo yüklerini ve yük çeşitlerine göre özelliklerini tanımlar. 4.2: Lashing/sapan uygulamalarının temel yöntemlerini ve ekipmanlarını açıklar. 4.3: Genel kargo yük elleçlemesi öncesi lashing ve sapanların bağlı/çözülmüş olduğunun teyidini alır.</p> <p><b><u>Öğrenme Kazanımı 5: İş sağlığı ve güvenliği ile çevre koruma önlemlerini uygular.</u></b></p> <p><b>Alt Öğrenme Kazanımları:</b></p> <p>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>

<b>8</b>	<b>ÖLÇME VE DEĞERLENDİRME</b>	
<b>8 a) Teorik Sınav</b>		
<p>(T1): B1 birimine yönelik teorik sınav Ek B1-2’de yer alan “Bilgiler” kontrol listesine göre gerçekleştirilir. Teorik sınav için adaylara en az 13 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 indirim yapılmaz. Sınavda adaylara her soru için ortalama 1-2 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.</p>		
<b>8 b) Performansa Dayalı Sınav</b>		
<p>(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.</p>		
<b>8 c) Ölçme ve Değerlendirmeye İlişkin Diğer Koşullar</b>		
<p>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. Adayların performans sınavına girebilmeleri için teorik sınavdan başarılı olmaları gerekir.</p> <p>Yeterlilik birimlerinin geçerlilik süresi birimin başarıldığı tarihten itibaren 2 yıldır.</p> <p>Adayın kendi ve diğer kişilerin can güvenliğini tehlikeye sokacak bir davranış göstermesi halinde sınava son verilir.</p>		
<b>9</b>	<b>YETERLİLİK BİRİMİNİ GELİŞTİREN KURUM/KURULUŞ(LAR)</b>	Türkiye Liman İşletmecileri Derneği TÜRKLİM
<b>10</b>	<b>YETERLİLİK BİRİMİNİ DOĞRULAYAN SEKTÖR KOMİTESİ</b>	MYK Ulaştırma, Lojistik ve Haberleşme Sektör Komitesi

## YETERLİLİK BİRİMİ EKLERİ

### 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
- Limanalara 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

- 4.2. Lashing/sapan uygulamalarının temel yöntemleri ve ekipmanları
- 4.3. Lashing ve sapanların yüke uygunluğunu kontrol etme işlemleri
5. İş sağlığı ve güvenliği ile çevre koruma önlemleri
  - 5.1. Güvenli çalışma ve kişisel güvenlik yöntemleri
  - 5.2. Tehlike ve risklere karşı alınacak önlemler
  - 5.3. Çevresel risklerin azaltılmasına yönelik önlemler

**EK A6-2: Yeterlilik Biriminin Ölçme ve Değerlendirmesinde Kullanılacak Kontrol Listesi**

**a) BİLGİLER**

No	Bilgi İfadesi	UMS İlgili Bölüm	Alt Öğrenme Kazanımı	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	T1
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 formlarına yapılacak işlemleri açıklar.	B.4 B.5	1.2	T1
BG.5	Verilen serdümen el işaretlerini ayırt eder.	D.2 E.1.3	2.1	T1
BG.6	Elleçlemede uygun yöntemlerle serdümenle iletişimi sürdürme usullerini açıklar.	D.2	2.2	T1
BG.7	Temel gemi tür/çeşitlerini tanımlar.	B.5.1 D.4.6 E.9	3.1	T1
BG.8	Temel gemi tür/çeşitlerinin elleçleme operasyonları açısından genel yapısını ve temel özelliklerini açıklar.	B.5.1 D.4.6 E.9	3.2	T1
BG.9	Genel kargo yüklerini ve çeşitlerini açıklar.	E.3.2	4.1	T1
BG.10	Genel kargo yüklerinin çeşitlerine uygun ekipmanları tanımlar.	E.3.2	4.1	T1
BG.11	Genel kargo yükü elleçlenmesini etkileyen faktörleri açıklar.	E.3.2	4.1	T1
BG.12	Lashing/sapan uygulamalarının temel yöntemlerini açıklar.	E.3	4.2	T1
BG.13	Lashing/sapan uygulamalarının ekipmanlarını açıklar.	E.3	4.2	T1



**b) BECERİ VE YETKİNLİKLER**

No	Beceri ve Yetkinlik İfadesi	UMS İlgili Bölüm	Alt Öğrenme Kazanımı	Değerlendirme Aracı
BY.1	Elleçlemede talimatlara uygun yöntemlerle serdümenle iletişimi sürdürür.	D.2 E.1.2	2.2	P1
BY.2	Genel kargo yük elleçlemesi öncesi lashing ve sapanların bağlı/çözülmüş olduğunun teyidini alır.	E.3	4.3	P1
*BY.3	İş esnasında sahaya, operasyona ve yüke uygun kişisel koruyucu donanımları kullanır.	A.1	5.1	P1
*BY.4	Çalışma sahalarındaki güvenlik ve sağlık işaretlerine ve uyarı levhalarına uygun hareket eder.	A.2	5.1	P1
*BY.5	Çalışma sahalarında ve operasyon alanında emniyetli çalışma için kullanılan trafik işaretlerine ve trafik yönlendirmelerine uygun hareket eder.	A.2	5.1	P1
*BY.6	Tehlikeli yüklere ilişkin kodlama sistemine göre tanımlama etiketlerini ve özel yük talimatlarını okur.	A.4.3 A.4.4	5.2	P1
BY.7* <sup>1</sup>	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.

(<sup>1</sup>) Performansa dayalı sınav esnasında senaryolar üzerinden sorular sorularak da aday ölçülebilir. Bu durumda, aday verdiği sözlü cevaplar üzerinden değerlendirilir.

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

1	<b>YETERLİLİK BİRİMİ ADI</b>	Mobil Vinci Yürütme, Konumlandırma ve Yük Elleçleme
2	<b>REFERANS KODU</b>	12UY0061-3/B2
3	<b>SEVİYE</b>	3
4	<b>KREDİ DEĞERİ</b>	-
5	<b>A) YAYIN TARİHİ</b>	04/07/2012
	<b>B) REVİZYON NO</b>	05
	<b>C) REVİZYON TARİHİ</b>	29/09/2021
6	<b>YETERLİLİK BİRİMİNE KAYNAK TEŞKİL EDEN MESLEK STANDARDI</b>	11UMS0175-3 Mobil Vinç Operatörü (Seviye 3) Ulusal Meslek Standardı
7	<b>ÖĞRENME KAZANIMLARI</b>	<p><b><u>Öğrenme Kazanımı 1: Mobil vincin günlük kontrollerini yapar.</u></b></p> <p><b>Alt Öğrenme Kazanımları:</b></p> <p>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 yürüyüş fonksiyonlarını kontrol eder. 1.5: Mobil vincin hata giderme usullerini uygular. 1.6: Arızanın tespit edilmesinde teknik ekibe verilecek operasyonel desteği açıklar.</p> <p><b><u>Öğrenme Kazanımı 2: Mobil vinci konumlandırır.</u></b></p> <p><b>Alt Öğrenme Kazanımları:</b></p> <p>2.1: Mobil vinci yere sabitler. 2.2: Mobil vinç ile talimatlara uygun konumda bekleme yapar. 2.3: Mobil vinci park eder.</p> <p><b><u>Öğrenme Kazanımı 3: Yük ve yükleme planını açıklar.</u></b></p> <p><b>Alt Öğrenme Kazanımları:</b></p> <p>3.1: Konteyner türlerini ve yüklere göre temel kullanım özelliklerini açıklar. 3.2: Gemi bay planı / kargo planı içeriğini tanımlar.</p> <p><b><u>Öğrenme Kazanımı 4: Mobil vinç ile yük elleçler.</u></b></p> <p><b>Alt Öğrenme Kazanımları:</b></p> <p>4.1: Aktarma/nakil araçlarını yönlendirir. 4.2: Yükü sapan/halat/kancaya veya spreader'a sabitler. 4.3: Yükle vira yapar. 4.4: Yükle dönüş yapar.</p>

4.5: Yükü mayna yapar.

4.6: Gemide kapak açma ve kapama hareketi yöntemlerini açıklar.

**Öğrenme Kazanımı 5: İş sağlığı ve güvenliği ile çevre koruma önlemlerini takip eder.**

**Alt Öğrenme Kazanımları:**

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.

**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 27 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 indirim yapılmaz. Sınavda adaylara her soru için ortalama 1-2 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 (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 B2-2) 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. Adayların performans sınavına girebilmeleri için teorik sınavdan başarılı olmaları gerekir.

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.

<b>9</b>	<b>YETERLİLİK BİRİMİNİ GELİŞTİREN KURUM/KURULUŞ(LAR)</b>	Türkiye Liman İşletmecileri Derneği TÜRKLİM
<b>10</b>	<b>YETERLİLİK BİRİMİNİ DOĞRULAYAN SEKTÖR KOMİTESİ</b>	MYK Ulaştırma, Lojistik ve Haberleşme Sektör Komitesi

## YETERLİLİK BİRİMİ EKLERİ

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

1. Mobil vinci günlük kontrolleri
  - 1.1. Mobil vinci yapısı ve operasyonel özellikleri
  - 1.2. Mobil vinci çalışma öncesi fiziki kontrolleri
  - 1.3. Mobil vinci fonksiyonel kontrolleri
  - 1.4. Mobil vinci hata giderme usulleri
  - 1.5. Arızanın tespit edilmesinde teknik ekibe verilecek operasyonel destek işlemleri
2. Mobil vinci konumlandırma işlemleri
  - 2.1. Mobil vinci yere sabitleme
  - 2.2. Mobil vinç ile zorunlu durumlarda bekleme yapma usulleri
  - 2.3. Mobil vinci park etme
3. Yük ve yükleme planı
  - 3.1. Konteyner türlerini ve yüklere göre temel kullanım özellikleri
  - 3.2. Yüksüz bekleme gerektiren durumda vinci park pozisyonuna getirme usulleri
  - 3.3. Konteynerlerin genel sınıflandırması
  - 3.4. Gemi bay planı / kargo planı içeriği
4. Mobil vinç ile yük elleçleme
  - 4.1. Aktarma/nakil araçlarını yönlendirme
  - 4.2. Yükü sapan/halat/kancaya veya spreader'e sabitleme
  - 4.3. Yükle vira yapma
  - 4.4. Yükle dönüş yapma
  - 4.5. Yükü mayna yapma
  - 4.6. Gemide kapak açma ve kapama hareketi yöntemleri
5. İş sağlığı ve güvenliği ile çevre koruma önlemleri
  - 5.1. Güvenli çalışma ve kişisel güvenlik yöntemleri
  - 5.2. Tehlike ve risklere karşı alınacak önlemler
  - 5.3. Çevresel risklerin azaltılmasına yönelik önlemler

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

#### a) BİLGİLER

No	Bilgi İfadesi	UMS İlgili Bölüm	Alt Öğrenme Kazanımı	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	1.5	T1
BG.6	Vinci hareket ve yürüyüş sistemlerinin ve boom (ekipman, bağlantı ve eklentiler dahil) fiziki kontrol süreçlerinde dikkat etmesi gereken hususları açıklar.	C.4	1.5	T1
BG.7	Vinçte oluşan yetkisi dâhilindeki hataları gidermeyi	C.4	1.5	T1

No	Bilgi İfadesi	UMS İlgili Bölüm	Alt Öğrenme Kazanımı	Değerlendirme Aracı
	açıklar.			
BG.8	Arızanın tespit edilmesinde teknik ekibe verilecek operasyonel desteği açıklar.	C.4.4	1.6	T1
BG.9	Vincin yürüyüş konumuna hazırlanmasını açıklar.	D.4.2	2.1	T1
BG.10	Vincin kurulu halde tam terazide olma durumunu açıklar.	D.4.3	2.1	T1
BG.11	Zorunlu durumda bekleme yapma usullerini açıklar.	D.5	2.2	T1
BG.12	Yüksüz bekleme gerektiren durumda vinci park pozisyonuna getirme usullerini sıralar.	D.5	2.2	T1
BG.13	Vincin kabin içi sistemlerini talimatlarındaki işlem sırasına göre nasıl durduracağını açıklar.	D.7.4	2.3	T1
BG.14	Konteynerlerin genel sınıflandırmasını açıklar.	E.3.2 E.11	3.1	T1
BG.15	Yüke göre hangi konteyner çeşidinin kullanılacağını açıklar.	E.3.2 E.11	3.1	T1
BG.16	Gemi bay planı/kargo planı içeriğini tanımlar.	E.10.1	3.2	T1
BG.17	Vincin ikaz ve anons sistemini kullanarak araçları yönlendirme usullerini tanımlar.	E.7.2	4.1	T1
BG.18	Yükün özelliğine uygun taşıma ve kavrama ekipmanlarını tanımlar.	E.3.2	4.2	T1
BG.19	Ambar içinde veya kızaklı gemilerde, kızak içinde sıkışmayı önleyip, boom ile koçayı aynı hizaya alma usullerini sıralar.	E.4.3	4.3	T1
BG.20	Yükü güvenli mesafeye kaldırdıktan sonra yükün bırakılacağı yer yönünde vinci döndürmeyi açıklar.	E.5	4.4	T1
BG.21	Boom hareketleri ile yükün havada/askıdaki salınımını en düşük seviyeye getirerek ineceği yerin hizasına nasıl getirileceğini açıklar.	E.5.2	4.4	T1
BG.22	Gemi ambar kapağını açmadan önce yapılacak işleri sıralar.	E.9.1	4.6	T1
BG.23	Spreader'i/donanımları açılacak gemi ambar kapağına hizalama ve sabitleme yönteminin aşamalarını tanımlar.	E.9	4.6	T1
BG.24	Gemi ambar kapağını vira yapma yöntemlerini açıklar.	E.9.5	4.6	T1
BG.25	Alınan gemi ambar kapağını, konulacağı yere koyma yöntemini açıklar.	E.9.8 E.9.9	4.6	T1
BG.26	Mayna ile en fazla kaç tane ve/veya nereye gemi ambar kapağı istif edilebileceğini açıklar.	E.9	4.6	T1
BG.27	Kapanacak kapağın taşınacağı gemi alanının güvenlik altına alınmasına ilişkin adımları belirtir.	E.9.4	4.6	T1
BG.28	Kapanacak gemi ambar kapağını; gemideki haznesine yerleştirme adımlarını tanımlar.	E.9.9 E.9.10	4.6	T1

## b) BECERİ VE YETKİNLİKLER

No	Beceri ve Yetkinlik İfadesi	UMS İlgili Bölüm	Alt Öğrenme Kazanımı	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 işlerliğini 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 C.5	1.2	P1
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 çalışırliğini kontrol eder.	D.1.1	1.3	P1
BY.14	Acil durdurma fonksiyonu kontrollerini yapar.	C.2.18	1.3	P1
BY.15	Spreader'ın fiziki durumunu ve genel fonksiyonlarının çalışırliğini kontrol eder.	C.2.19 C.2.20 C.2.21 C.2.22	1.3	P1
BY.16	Boom genel görünüm, spreader/koça bağlantı pimi ve spreader kablosunu, boom yatma –dikme hareketlerini ve vincin sağa sola dönüş hareketlerini kontrol eder.	C.2.27 C.2.28 D.1.2	1.3	P1
BY.17	Kule şase bağlantı göbek kilidini kilitli konuma alır.	D.1.1	1.4	P1



No	Beceri ve Yetkinlik İfadesi	UMS İlgili Bölüm	Alt Öğrenme Kazanımı	Değerlendirme Aracı
BY.18	Boom açısı ve kanca yüksekliğini talimatına uygun şekilde ayarlar.	D.1.2	1.4	P1
BY.19	Gerekli komutları vererek vinci yürüyüşe konumlandırır.	D.1/D.3/ D.4	1.4	P1
BY.20	Mobil vinçte oluşan hata uyarılarını ekran üzerinden tespit eder.	C.3 C.4	1.5	P1
*BY.21	Vincin kurulu halde tam terazide olmasını sağlar.	D.4.3	2.1	P1
BY.22	Mobil vinç ile yük askıda iken bekleme yapması gerekirse yükü belirlenen yere indirir.	D.5 E.6	2.2	P1
BY.23	Yüksüz bekleme gerektiren durumda vinci park pozisyonuna getirerek bekleme yapar.	D.5	2.2	P1
BY.24	Vinci park alanında ayaklarını yere sabitleyerek park pozisyonuna getirir.	D.7.2 D.7.3	2.3	P1
BY.25	Vincin kabin içi sistemlerini durdurur.	D.7.4	2.3	P1
BY.26	Vincin ikaz ve anons sistemini kullanarak araçları yönlendirir.	E.7.2	4.1	P1
BY.27	Boom hareketleri ile yükü vincin uzaklığını ayarlar.	E.5.2	4.2	P1
BY.28	Sapancıya yükü vincin halat/kancasına bağlatıp yükün denge konumuna gelmesini sağlar.	E.3.6	4.2	P1
BY.29	Spreader'ı konteyner üzerine oturtup kilitleme sistemi ile sabitler.	E.3.7 E.3.8 E.3.10	4.2	P1
*BY.30	Konteyneri veya sapanlı yükü, bulunduğu yerden yavaşça ayırarak ağırlık denge kontrolü yapar.	E.4.1 E.4.2	4.3	P1
BY.31	Kontrol ve dengeleme sonuçlarına göre yükü güvenli yüksekliğe kaldırır.	E.4.6	4.3	P1
BY.32	Kaldırma esnasında tespit ettiği, vincin yükleme ağırlık sınırını geçmiş konteynerler/yükler için bildirimde bulunur.	E.4.7	4.3	P1
BY.33	Yükü güvenli mesafeye kaldırdıktan sonra yükün bırakılacağı yer yönünde vinci döndürür.	E.5.1 E.5.3	4.4	P1
BY.34	Yükün ineceği yerin güvenliğini, hasar durumunu, insansız olduğunu ve yükün güvenliğini tehdit edecek maddelerin olup olmadığını kontrol eder.	E.6.1	4.5	P1
*BY.35	Yükü/konteyneri hedeflenen yere indirir.	E.8.1 E.8.2	4.5	P1
BY.36	Spreader'ı konteynerden/yükten ayırıp vira hareketine geçer.	E.8.5	4.5	P1
BY.37	Sapanlı yüklerde bırakılan yükün sapancı vasıtasıyla vinçten ayrıldığının teyidini serdümeden alır.	E.8.6	4.5	P1
*BY.38	İş esnasında sahaya, operasyona ve yüke uygun kişisel koruyucu donanımları kullanır.	A.1	5.1	P1

No	Beceri ve Yetkinlik İfadesi	UMS İlgili Bölüm	Alt Öğrenme Kazanımı	Değerlendirme Aracı
*BY.39	Çalışma sahalarındaki güvenlik ve sağlık işaretlerine ve uyarı levhalarına uygun hareket eder.	A.2	5.1	P1
*BY.40	Çalışma sahalarında ve operasyon alanındaki emniyetli çalışma için kullanılan trafik işaretlerine ve trafik yönlendirmelerine uygun hareket eder.	A.2	5.1	P1
*BY.1	Tehlikeli yüklere ilişkin kodlama sistemine göre tanımlama etiketlerini ve özel yük talimatlarını okur.	A.4.3 A.4.4	5.2	P1
BY.42*1	İş kazası durumunda İSG yönetmeliği dâhilinde iş kazaları ve acil durum talimatlarına uygun bildirimde bulunur.	A.5	5.2	P1
*BY.43	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.

(1) Performansa dayalı sınav esnasında senaryolar üzerinden sorular sorularak da aday ölçülebilir. Bu durumda, aday verdiği sözlü cevaplar üzerinden değerlendirilir.

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

1	<b>YETERLİLİK BİRİMİ ADI</b>	Çok Amaçlı Vinçleri Kullanma
2	<b>REFERANS KODU</b>	12UY0061-3/B3
3	<b>SEVİYE</b>	3
4	<b>KREDİ DEĞERİ</b>	-
5	<b>A) YAYIN TARİHİ</b>	04/07/2012
	<b>B) REVİZYON NO</b>	05
	<b>C) REVİZYON TARİHİ</b>	29/09/2021
6	<b>YETERLİLİK BİRİMİNE KAYNAK TEŞKİL EDEN MESLEK STANDARDI</b>	
11UMS0175-3 Mobil Vinç Operatörü (Seviye 3) Ulusal Meslek Standardı		
7	<b>ÖĞRENME KAZANIMLARI</b>	
<p><b><u>Öğrenme Kazanımı 1: Vincin günlük kontrollerini yapar.</u></b></p> <p><b>Alt Öğrenme Kazanımları:</b></p> <p>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 tespit usullerini açıklar.</p> <p><b><u>Öğrenme Kazanımı 2: Yükü sapan/halat/kancaya sabitler.</u></b></p> <p><b>Alt Öğrenme Kazanımları:</b></p> <p>2.1: Boom hareketleri ile yükü vincin uzaklığını 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><b><u>Öğrenme Kazanımı 3: Yükü vira yapar.</u></b></p> <p><b>Alt Öğrenme Kazanımları:</b></p> <p>3.1: Sapanlı yükün, ağırlık denge kontrolü yapar.  3.2: Yükü güvenli yüksekliğe kaldırır.  3.3: Yükleme ağırlık sınırını geçen yükler için bildirimde bulunur.</p> <p><b><u>Öğrenme Kazanımı 4: Yükü dönüş yapar.</u></b></p> <p><b>Alt Öğrenme Kazanımları:</b></p> <p>4.1: Yükün bırakılacağı yer yönünde vinci döndürür.  4.2: Yükü ineceği yerin hizasına getirir.</p>		

**Öğrenme Kazanımı 5: Yükü mavna vapar.****Alt Öğrenme Kazanımları:**

- 5.1: Araca/gemiye/yere hizalanan yükü indirir.  
 5.2: Kancayı yükten /sapandan ayırır.  
 5.3: Sapanlı yüklerde bırakılan yükün vinçten ayrıldığı teyidini alır.

**Öğrenme Kazanımı 6: İş sağlığı ve güvenliği ile çevre koruma önlemlerini uygular.****Alt Öğrenme Kazanımları:**

- 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 7 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 indirim yapılmaz. Sınavda adaylara her soru için ortalama 1-2 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 (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 B3-2) 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. Adayların performans sınavına girebilmeleri için teorik sınavdan başarılı olmaları gerekir.

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.

<b>9</b>	<b>YETERLİLİK BİRİMİNİ GELİŞTİREN KURUM/KURULUŞ(LAR)</b>	Türkiye Liman İşletmecileri Demeği TÜRKLİM
<b>10</b>	<b>YETERLİLİK BİRİMİNİ DOĞRULAYAN SEKTÖR KOMİTESİ</b>	MYK Ulaştırma, Lojistik ve Haberleşme Sektör Komitesi

## YETERLİLİK BİRİMİ EKLERİ

### 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. Mobil vinçte oluşan hata uyarılarını tespit etme usulleri
  - 1.6. Arızanın tespit edilmesine yardım etme usulleri
  - 1.7. Arızanın lokalize edilmesinde teknik ekibe verilecek operasyonel destek yöntemleri
2. Yükü sapan/halat/kancaya sabitleme
  - 2.1. Boom hareketleri ile yükü vincin uzaklığını ayarlama işlemleri
  - 2.2. Yükün özelliğine uygun taşıma, kavrama ekipmanları ve park konumu
  - 2.3. Halat/kanca ile yükün denge konumuna gelmesini sağlama işlemleri
  - 2.4. Yükün özelliğine uygun taşıma ve kavrama ekipmanları
3. Yükü 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. Yükü 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 ayrıldığıнын 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. Tehlikeli yüklere ilişkin kodlama sistemine göre tanımlama etiketlerini ve özel yük talimatları
  - 6.4. Çevresel risklerin azaltılmasına yönelik önlemler

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

#### a) BİLGİLER

No	Bilgi İfadesi	UMS İlgili Bölüm	Alt Öğrenme Kazanımı	Değerlendirme Aracı
BG.1	Çok amaçlı vinci tanımlar.	C.1	1.1	T1
BG.2	Vincin yükseklik ve genişlik ebatlarını tanımlar.	C.1	1.1	T1

No	Bilgi İfadesi	UMS İlgili Bölüm	Alt Öğrenme Kazanımı	Değerlendirme Aracı
BG.3	Vincin boom, kanca, halatlar ve/veya yardımcı ekipmanlarının özelliklerini fonksiyonlarına göre açıklar.	C.2	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 usullerini 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

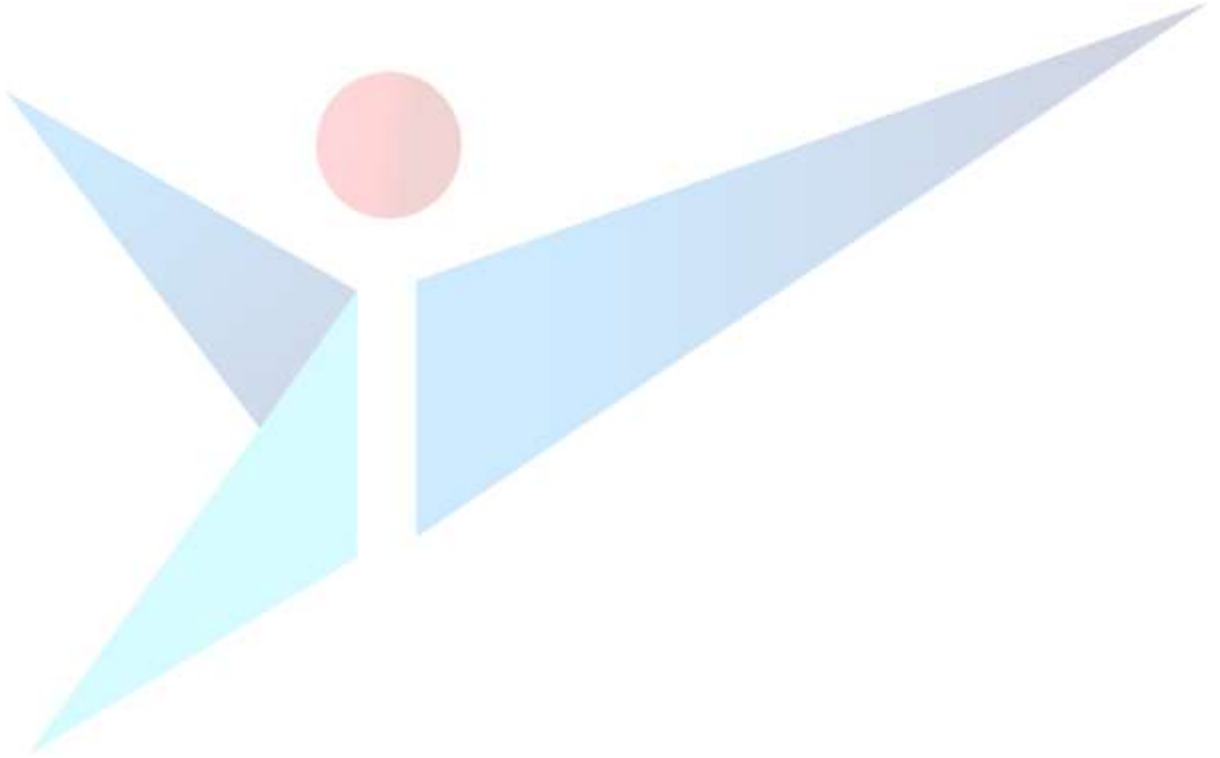
No	Beceri ve Yetkinlik İfadesi	UMS İlgili Bölüm	Alt Öğrenme Kazanımı	Değerlendirme Aracı
BY.1	Kullanım öncesi vincin dış şasi ve temizlik kontrollerini yapar.	C.1.10 C.1.15	1.2	P1
BY.2	Kullanım öncesi vincin elektrik, elektronik ve kontrol, kumanda sistemlerinin kontrollerini yapar.	C.1	1.2	P1
BY.3	Kullanım öncesi vincin iç-dış acil durdurma butonlarının kontrollerini yapar.	C.1	1.2	P1
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 aksamlarının özelliklerine göre yükü kontrol eder.	C.2	1.3	P1
BY.9	Vincin 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	Vinci konumlandırır.	D.4.2	1.4	P1
*BY.13	Vincin tam terazide olmasını sağlar.	D.4.3	1.4	P1
BY.14	Çalışma ekranının çalışırlığını 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



No	Beceri ve Yetkinlik İfadesi	UMS İlgili Bölüm	Alt Öğrenme Kazanımı	Değerlendirme Aracı
BY.17	Kanca yüksekliğini ayarlar.	D.1.2	2.1	P1
BY.18	Kule dönüşü, boom kaldırma-indirme düzeneklerinin çalışırılığını 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/kapma 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	3.1	P1
BY.28	Vincin ikaz ve anons sistemini kullanarak araçları yönlendirir.	E.7.2	3.1	P1
*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	Boom hareketleri ile yükün havada/askıdaki salınımını en düşük seviyeye getirerek ineceği yerin hizasına getirir.	E.5	4.2	P.1
*BY.34	Araca/gemiye/yere hizalanan yükü indirir.	E.8.1 E.8.2	5.1	P1
BY.35	Ataçmanı (kanca/sapan/kapma) yükten ayırarak yükü boşaltır.	E.8.3 E.8.4 E.8.5	5.2	P1
BY.36	Sapanlı yüklerde bırakılan yükün vinçten ayrıldığı teyidini alır.	E.8.6	5.3	P1
*BY.76	İş esnasında sahaya, operasyona ve yüke uygun kişisel koruyucu donanımları kullanır.	A.1	6.1	P1
*BY.38	Çalışma sahalarındaki güvenlik ve sağlık işaretlerine ve uyarı levhalarına uygun hareket eder.	A.2	6.1	P1
*BY.39	Çalışma sahalarında ve operasyon alanındaki emniyetli çalışma için kullanılan trafik işaretlerine ve trafik yönlendirmelerine uygun hareket eder.	A.2	6.1	P1
*BY.40	Tehlikeli yüklere ilişkin kodlama sistemine göre tanımlama etiketlerini ve özel yük talimatlarını okur.	A.4.3 A.4.4	6.2	P1
*BY.41	İş kazası durumunda İSG yönetmeliği dâhilinde iş kazaları ve acil durum talimatlarına uygun bildirimde	A.5	6.2	P1

No	Beceri ve Yetkinlik İfadesi	UMS İlgili Bölüm	Alt Öğrenme Kazanımı	Değerlendirme Aracı
	bulunur.			
*BY.42	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	<b>YETERLİLİK BİRİMİ ADI</b>	Sahil ve/veya Gemi Vincini Kullanma
2	<b>REFERANS KODU</b>	12UY0061-3/B4
3	<b>SEVİYE</b>	3
4	<b>KREDİ DEĞERİ</b>	-
5	<b>A) YAYIN TARİHİ</b>	04/07/2012
	<b>B) REVİZYON NO</b>	05
	<b>C) REVİZYON TARİHİ</b>	29/09/2021
6	<b>YETERLİLİK BİRİMİNE KAYNAK TEŞKİL EDEN MESLEK STANDARDI</b>	
11UMS0175-3 Mobil Vinç Operatörü (Seviye 3) Ulusal Meslek Standardı		
7	<b>ÖĞRENME KAZANIMLARI</b>	
<p><b><u>Öğrenme Kazanımı 1: Sahil ve gemi vincinin kontrollerini yapar.</u></b></p> <p><b>Alt Öğrenme Kazanımları:</b></p> <p>1.1: Sahil ve/veya gemi vincinin özelliklerini ve teknolojisini açıklar.  1.2: Sahil ve/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><b><u>Öğrenme Kazanımı 2: Sahil vincini konumlandırır.</u></b></p> <p><b>Alt Öğrenme Kazanımları:</b></p> <p>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><b><u>Öğrenme Kazanımı 3: Vinc ile yük elleçler.</u></b></p> <p><b>Alt Öğrenme Kazanımları:</b></p> <p>3.1: Aktarma/nakil araçlarını yönlendirir.  3.2: Gemi kargo planlarını okur.  3.3: Yüğü sapan/halat/kancaya veya spreader'a sabitler.  3.4: Yükle vira ve dönüş yapar.  3.5: Yüğü mayna yapar.  3.6: Gemide kapak açma kapama hareketi yöntemlerini açıklar.</p> <p><b><u>Öğrenme Kazanımı 4: İş sağlığı ve güvenliği ile çevre koruma önlemlerini takip eder.</u></b></p> <p><b>Alt Öğrenme Kazanımları:</b></p> <p>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>		

<b>8</b>	<b>ÖLÇME VE DEĞERLENDİRME</b>	
<b>8 a) Teorik Sınav</b>		
<p>(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 indirim yapılmaz. Sınavda adaylara her soru için ortalama 1-2 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.</p>		
<b>8 b) Performansa Dayalı Sınav</b>		
<p>(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 (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 B4-2) tamamı performansa dayalı sınav ile ölçülmelidir.</p>		
<b>8 c) Ölçme ve Değerlendirmeye İlişkin Diğer Koşullar</b>		
<p>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. Adayların performans sınavına girebilmeleri için teorik sınavdan başarılı olmaları gerekir.</p> <p>Yeterlilik birimlerinin geçerlilik süresi birimin başarıldığı tarihten itibaren 2 yıldır.</p> <p>Adayın kendi ve diğer kişilerin can güvenliğini tehlikeye sokacak bir davranış göstermesi halinde sınava son verilir.</p>		
<b>9</b>	<b>YETERLİLİK BİRİMİNİ GELİŞTİREN KURUM/KURULUŞ(LAR)</b>	Türkiye Liman İşletmecileri Derneği TÜRKLİM
<b>10</b>	<b>YETERLİLİK BİRİMİNİ DOĞRULAYAN SEKTÖR KOMİTESİ</b>	MYK Ulaştırma, Lojistik ve Haberleşme Sektör Komitesi

### YETERLİLİK BİRİMİ EKLERİ

#### 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. Sahil ve/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 istifeye hizalama
  - 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. Yükü sapan/halat/kancaya veya spreader'e sabitleme
- 3.4. Yükle vira ve dönüş yapma yöntemleri
- 3.5. Yükü mayna yapma
- 3.6. Gemide kapak açma kapama hareketi yöntemleri
- 3.7. Kapanacak kapağın taşınacağı gemi alanının güvenlik altına alınmasına ilişkin adımları
- 3.8. Kapanacak gemi ambar kapağını; gemideki haznesine yerleştirme adımları
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. Tehlikeli yüklere ilişkin kodlama sistemine göre tanımlama etiketlerini ve özel yük talimatları
  - 4.4. Çevresel risklerin azaltılmasına yönelik önlemler

#### EK B4-2: Yeterlilik Biriminin Ölçme ve Değerlendirmesinde Kullanılacak Kontrol Listesi

##### a) BİLGİLER

No	Bilgi İfadesi	UMS İlgili Bölüm	Alt Öğrenme Kazanımı	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, aksamları ve benzeri) açıklar.	C.2	1.2	T1
BG.5	Sahil vincinde oluşan hata uyarılarını tespit etme usullerini 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

No	Bilgi İfadesi	UMS İlgili Bölüm	Alt Öğrenme Kazanımı	Değerlendirme Aracı
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	Alt Öğrenme Kazanımı	Değerlendirme Aracı
BY.1	Kullanım öncesi vincin hareket ve yürüyüş sistemlerinin fiziki kontrollerini yapar.	C.1.1	1.2	P1
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 işlevliğini 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
BY.11	Kule şase bağlantı göbek kilidini kilitli konuma alır.	D.1.1	2.1	P1
BY.12	Boom açısı ve kanca yüksekliğini ayarlar.	D.1.2	2.1	P1
BY.13	Vinci yürütür.	D.1.3 D.1.4 D.1.5 D.6.1	2.1	P1
BY.14	Yükün indirme-kaldırma mesafe ayarını yapar.	D.3.1	2.2	P1
BY.15	Vincin orta merkezini çalışılacak gemi ambarının orta merkezine konumlandırır.	D.3.2	2.2	P1
*BY.16	Sahil vincini sabitler.	D.4.2	2.3	P1
BY.17	Sahil vincinin kurulu halde tam terazide olmasını sağlar.	D.4.3	2.3	P1
BY.18	Yüklü halde bekleme yaparken yükü yere bırakır.	D.5	2.3	P1



No	Beceri ve Yetkinlik İfadesi	UMS İlgili Bölüm	Alt Öğrenme Kazanımı	Değerlendirme Aracı
BY.19	Yüksüz bekleme yaparken vinci park pozisyonuna getirerek bekleme yapar.	D.7.2	2.3	P1
BY.20	Vinci park pozisyonuna getirir.	D.7	2.3	P1
BY.21	Boom hareketleri ile vinç uzaklığını ayarlar (park konumu pozisyonu alır).	E.3.1	2.3	P1
BY.22	Vincin kabin içi sistemlerini durdurur.	D.7.4	2.3	P1
BY.23	Vincin (varsa) besleme kablosunu ilgili panoya takarak makinenin enerji aldığı kontrol eder.	D.7.6	2.3	P1
BY.24	Vincin ikaz ve anons sistemini kullanarak araçları yönlendirir.	C.3.4 E.7	3.1	P1
*BY.25	Gemi kargo planını okur.	E.10.1	3.2	P1
*BY.26	Sapancıya/serdümene(işaretçiye) yükü vincin halat/kancasına bağlatıp, sapan halat boşluklarını ayarlayarak halat/kanca ile koça kontrolü sağlar.	E.3	3.3	P1
BY.27	İkaz sisteminden, yükün sapan kilitli pozisyonda olduğunu teyit edip kontrollü hareketlerle sapanlı yükü, bulunduğu yerden yavaşça ayırarak ağırlık denge kontrolü yapar.	E.4.1 E.4.2	3.3	P1
BY.28	Yükleme ağırlık sınırını geçmiş konteyner/yük için bildirimde bulunur.	E.4.7	3.4	P1
*BY.29	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.30	Yükü/konteyneri hedeflenen yere indirir.	E.8.1 E.8.2	3.5	P1
BY.31	Sapanı yükten kilit sistemini kullanarak ayırıp mayna hareketini bitirir.	E.8.5	3.5	P1
*BY.32	Sapanlı yüklerde bırakılan yükün sapancı vasıtasıyla vinçten ayrıldığı teyidini serdümeden alır.	E.8.6	3.5	P1
*BY.33	İş esnasında sahaya, operasyona ve yüke uygun kişisel koruyucu donanımları kullanır.	A.1	4.1	P1
*BY.34	Çalışma sahalarındaki güvenlik ve sağlık işaretlerine ve uyarı levhalarına uygun hareket eder.	A.2	4.1	P1
*BY.35	Çalışma sahalarında ve operasyon alanındaki emniyetli çalışma için kullanılan trafik işaretlerine ve trafik yönlendirmelerine uygun hareket eder.	A.2	4.1	P1
*BY.36	Tehlikeli yüklere ilişkin kodlama sistemine göre tanımlama etiketlerini ve özel yük talimatlarını okur.	A.4.3 A.4.4	4.2	P1
*BY.37	İş kazası durumunda İSG yönetmeliği dâhilinde iş kazaları ve acil durum talimatlarına uygun bildirimde bulunur.	A.5	4.2	P1
*BY.38	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: Ulusal Yeterlilik Hazırlama Ekibi ve Teknik Çalışma Grubu Üyeleri**

	<b>Adı - Soyadı</b>	<b>Eğitim Bilgileri* (Tarih - Eğitim Kurumu/Bölüm Adı)</b>	<b>Deneyim Bilgileri* (Tarih – İş Yeri – Unvan)</b>
1.	İrfan BİLGİN	1970- Deniz Harp Okulu 1976-Deniz Harp Akademisi 1987 Pakistan Deniz Akademisi	1997-2005 AKÇANSA Çimento A.Ş.- Ambarlı – Çanakkale Limanları Liman Md. 2005- Devam- Türkiye Liman İşletmecileri Derneği- Genel Sekreter
2.	Ender ŞAHİN	2013- Kocaeli Üniv.- Denizcilik İşl.Yön.	2015- ARKAS Denizcilik-Gemi Kontrol Sorumlusu 2016-Devam Türkiye Liman İşletmecileri Derneği- Personel belgelendirme Mrk. Md.
3.	Atilla ALTAY	1998 – KOÜ Denizcilik Yük.Ok. 2006 – Anadolu Üniv. – İşletme Fak. 2017 – Bahçeşehir Üniv.- İnsan Kaynakları Yüksek Lisans	1999-2003 TC Bayraklı gemiler – 3. Kaptan 2003-2007 KUMPORT – İK ve Kalite Güvence şefi 2007- Devam GEMPORT Teknik Eğitim Md. 2012- Devam Uludağ Üniv. Gemlik MYO – Öğretim Elemanı
4	Cumhur KOCABAYLIOĞLU	1980 Yıldız Teknik Üniversitesi Mk. Mühendisi	2004-2005 Türk loydu – Enspektör 2005-2006 ARSER İş Mk.- Kalite Sistemi Uygulayıcısı 2006-2008 MRT Yönetim – usta Öğretici 2008-2018 MARPORT – Eğitim Yöneticisi
5	Barbaros ARISÜT	1995 – ODTÜ – Çevre Müh.	2006-2018 MERSİN Limanı Sağlık, Emniyet ve Çevre Müdürü
6	Murat ERDOĞAN	2001 -Sakarya Üniv. MYO/Makine Bölümü- Mk. Teknikeri	2003 -2017 MARDAS A.Ş.- Operatör Şefi 2019- Devam SAMSUNPORT-
7	Zafer YILMAZ	1989 K.Çekmece Lisesi	1999- Devam KUMPORT- Operasyon Md. Yrd.
8	Dilek YAPICI YAŞAR	2001 Dokuz Eylül Üniversitesi /İktisadi ve İdari Bilimler Fakültesi	2003-2005 Hema Endüstri A.Ş- İnsan Kaynakları Uzmanı 2005 -2017 Borusan Lojistik A.Ş - İnsan Kaynakları Uzmanı
9	Kemal DEĞİRMENCİ		1998-2001 MARPORT-İş Mk. Formeni 2001-2012 KUMPORT-

			Opr.Md.Yrd. 2013- Devam YILPORT- Opr. Amiri
10	Metin ÜZMEZLER		BORUSAN – Vinç Operatörü
11	Orhan YILDIZ		RODAPORT – Vinç Operatörü
12	Bahadır CEVİZ		PORT AKDENİZ – Vinç Operatörü

*\*Yalnızca meslekle ilgili olan eğitim/deneyim bilgilerine yer verilecektir.*

**EK2:** Görüş İstenen Kişi, Kurum ve Kuruluşlar

1. Ulaştırma, Denizcilik ve Haberleşme Bakanlığı
2. Gümrük ve Ticaret Bakanlığı
3. Orman ve Su İşleri Bakanlığı
4. Enerji ve Tabii Kaynaklar Bakanlığı
5. Milli Eğitim Bakanlığı
6. Bilim, Sanayi ve Teknoloji Bakanlığı
7. Türkiye İş Kurumu
8. YÖK
9. TCDD
10. Türkiye İstatistik Kurumu
11. Ankara Sanayi Odası
12. Ankara Ticaret Odası
13. İstanbul Ticaret Odası
14. Ege Bölgesi Sanayi Odası
15. KOSGEB
16. DİSK
17. HAK-İŞ
18. TMMOB Gemi Makineleri İşletme Mühendisleri Odası
19. Türkiye Esnaf ve Sanatkarlar Konfederasyonu
20. TÜRK-İŞ
21. Türkiye İşveren Sendikaları Konfederasyonu
22. TOBB
23. DTO İstanbul
24. DTO İzmir
25. DTO Mersin
26. Deniz Ticareti Genel Müdürlüğü
27. Dokuz Eylül Üniv. Denizcilik Fak.
28. İTÜ, Denizcilik Fakültesi
29. İstanbul Üniv. Deniz Ulaş. İşl. Müh. Böl.
30. TCDD Haydarpaşa Liman Müdürlüğü
31. TCDD Derince Liman Müdürlüğü
32. TCDD İzmir Liman Müdürlüğü
33. Alport
34. Atılım Üniversitesi
35. Beykent Üniversitesi
36. Beykoz Lojistik MYO
37. Gaziantep Üniversitesi
38. Deniz ve İç Sular Düzenleme Genel Müdürlüğü
39. İstanbul Gelişim MYO
40. Karadeniz Teknik Üniversitesi
41. Kocaeli Üniversitesi
42. Maltepe Üniversitesi

43. Mersin Üniversitesi
44. Okan Üniversitesi
45. Piri Reis Üniversitesi
46. Rize Üniversitesi
47. Yaşar Üniversitesi
48. Yeditepe Üniversitesi
49. Zonguldak Karaelmas Üniversitesi
- 50- TÜRKLİM Üyesi 67 Liman

**EK3: MYK Sektör Komitesi Üyeleri ve Uzmanlar**

Şeyhamit Ünal SARIBAŞ	Başkan (Milli Eğitim Bakanlığı )
Nuran SENAR	Başkan Vekili ( Türkiye Esnaf ve Sanatkarları 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 KARASHAHİN	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)

**EK4: 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)