

**T.C.**  
**MİLLÎ EĞİTİM BAKANLIĞI**  
**Talim ve Terbiye Kurulu Başkanlığı**

<b>Sayı</b>	<b>6</b>	<b>Konu: Greyder, Ekskavatör, Kazıcı Yükleyici (Beko Loder), Dozer, Kule Vinç, Mobil Vinç Operatörü Kurs Programları</b>
<b>Tarih</b>	<b>02.03.2020</b>	
<b>Kurulda Gör. Tarihi</b>	20/02/2020	
<b>Önceki Kararın Tarih ve Sayısı</b>	22/12/2014-108	
	22/12/2014-109	
	22/12/2014-110	
	22/12/2014-112	
	30/01/2015-7	
	18/09/2015-88	

Özel Öğretim Kurumları Genel Müdürlüğünün 17/01/2020-10058203-101.04-E.1333397 ve 24/01/2020-10058203-101.04-E.1801701 tarihli ve sayılı yazıları üzerine Kurulumuzda görüşülen,

1. Greyder Operatörü Kurs Programı
2. Ekskavatör Operatörü Kurs Programı
3. Kazıcı Yükleyici (Beko Loder) Operatörü Kurs Programı
4. Dozer Operatörü Kurs Programı
5. Kule Vinç Operatörü Kurs Programı
6. Mobil Vinç Operatörü Kurs Programı'nın

ekli örneklerine göre kabulü;

Kurulumuzun 22/12/2014 -108, 109, 110, 112 ve 30/01/2015-7 tarihli ve sayılı kararları ile 18/09/2015 tarihli ve 88 sayılı karar ekinde yer alan Kaldırma-Yükleme (Kule Vinç) Operatörü Yetiştirme Kursu Programı'nın uygulamadan kaldırılması hususunu uygun görüşle arz ederiz.

**H. İbrahim KAHRAMAN**  
Üye

**Prof. Dr. Bahri ATA**  
Üye

**Ercan TÜRK**  
Üye

**Toper AKBABA**  
Üye

**Doç. Dr. Mustafa OTRAR**  
Üye

**Dr. Hüseyin KORKUT**  
Üye

**Dr. Hasan KAVGACI**  
Üye

**Kâmil YEŞİL**  
Üye

**Dr. Mehmet SÜRMEİ**  
Üye

**Dr. Hüseyin ŞİRİN**  
Üye

**Prof. Dr. Burhanettin DÖNMEZ**  
Kurul Başkanı

**UYGUNDUR**  
.../.../2020

**Ziya SELÇUK**  
Millî Eğitim Bakanı

<b>PROGRAMIN ALAN ADI</b>	: Motorlu Araçlar Teknolojisi
<b>PROGRAMIN SEVİYESİ</b>	: 3. Seviye
<b>PROGRAMIN KREDİSİ</b>	: 2 Kredi
<b>PROGRAMIN ADI</b>	: Mobil Vinç Operatörü Kurs Programı
<b>PROGRAMIN DAYANAĞI</b>	:Bu kurs programının hazırlanmasında 5580 sayılı Özel Öğretim Kurumları Kanunu, Özel Öğretim Kurumları Yönetmeliği, Özel Öğretim Kurumları Genel Müdürlüğünün İş Makineleri Sürücü Eğitim Kursları ile İlgili Yönergesi, 11UMS0175-3 Referans Kodlu Mobil Vinç Operatörü Ulusal Meslek Standardı ve Talim ve Terbiye Kurulu Başkanlığının 05.10.2018 tarihli ve 130 sayılı kararı ile onaylanan Özel Kurslar Çerçeve Programı esas alınmıştır.

#### **PROGRAMIN KAYIT KABUL ŞARTLARI**

Bu kurs programı 19 yaşından gün almış, en az ilkokul ve/veya ilköğretim düzeyinde eğitimini tamamlamış ve Özel Öğretim Kurumları Genel Müdürlüğünün İş Makineleri Sürücü Eğitim Kursları ile İlgili Yönergesinde belirtilen şartları taşıyan bireyler için hazırlanmıştır.

#### **PROGRAMIN AMAÇLARI**

Bu kurs programını başarı ile tamamlayan kursiyerlerin;

1. İş sağlığı ve güvenliği, çevre koruma ve kalite önlemlerini uygulamaları,
2. İş makinelerinin türleri ve kullanım alanları hakkında bilgi sahibi olmaları,
3. Makine Nakil ve Trafik Güvenliği Mevzuatı hakkında bilgi sahibi olmaları,
4. Meslek etiğinin gerekliliklerine uygun şekilde çalışmaları,
5. Mesleki gelişim faaliyetlerini yürütmeleri,
6. Yapılacak iş ile ilgili gerekli iş organizasyonunu yapmaları,
7. Mobil vincin günlük kontrollerini yapmaları,
8. Mobil vinci konumlandırma işlemini yapmaları,
9. Mobil vinç ile yükü elleçleme işlemini yapmaları, amaçlanmaktadır.

## PROGRAMIN UYGULANMASIYLA İLGİLİ AÇIKLAMALAR

1. Bu kurs programı sektörün ihtiyaç duyduğu nitelikli mobil vinç operatörlerini yetiştirmek, bu alanda ülkemizde verilen eğitimlerin niteliğini ulusal meslek standardı doğrultusunda artırmak ve mobil vinç operatörlüğü mesleğini icra etmek isteyen bireylerin mesleki gelişimlerine katkı sunmak amacıyla hazırlanmıştır.
2. Kurs programının içeriğinde yer alan konular 11UMS0175-3 referans kodlu Mobil Vinç Operatörü Ulusal Meslek Standardına uygun olarak belirlenmiş ve anlamlı bir bütün oluşturacak şekilde düzenlenmiştir. Bunun yanı sıra alan uzmanlarının görüşleri ve sektörün ihtiyaçları doğrultusunda kursiyerlerin bu alanda bilmesi gereken mevzuat, makine sınıflamaları ve meslek etiğine ilişkin konulara da program içeriğinde yer verilmiştir. Program içeriğinin düzenlenmesinde hedeflere uygunluk, yararlılık, aşamalılık, bilimsellik ve güncellik gibi içerik düzenleme ilkeleri göz önünde bulundurulmuştur.
3. Program içeriğinde yer alan ve teorik eğitim gerektiren konuların işlenişinde anlatım, soru-cevap, tartışma, beyin fırtınası; uygulamalı eğitim gerektiren konuların işlenişinde ise gösterip yaptırma, bireysel çalışma, grup çalışması, gösteri gibi öğretim yöntem ve teknikleri uygulanacaktır. Eğitici, konuların işlenişinde kuramdan uygulamaya doğru bir yaklaşım izleyecektir. Konuların işlenişinde basitten karmaşığa, bilinenden bilinmeyene, somuttan soyuta gibi öğrenme ilkeleri dikkate alınacaktır.
4. Kursiyerlerin mesleki becerilerini geliştirmek amacıyla uygulamalı eğitimler araç başında ve araç üzerinde gerçekleştirilecektir. Araç başı eğitimlerde grup hâlinde kursiyerlere aracın özellikleri ve yapılacak uygulamalar hakkında bilgi verilecektir. Araç üzerindeki uygulamalar öncelikle eğitici tarafından yapılacak ve kursiyerlerin dikkat etmesi gereken hususlar açıklanacaktır. Eğitici tarafından yapılan uygulamaların kursiyerler tarafından gözlemlenmesi sağlanacaktır. Ardından eğiticiyi model alan kursiyerlerin bireysel olarak araç üzerinde aynı uygulamayı gerçekleştirmesi istenecektir. Kursiyerlerin yaptığı uygulamalar sırasında eğitici tarafından tespit edilen hata ya da eksikliklere ilişkin gerekli düzeltmeler yapılacaktır.
5. Program süresince iş sağlığı ve güvenliğine ilişkin ortam, malzeme, araç gereç ve cihazlardan kaynaklanabilecek tehlike ve risklerin giderilmesine ilişkin önlemler eğitimi veren kurum tarafından alınacaktır.

6. Operatörlük belgesi ya da G sınıfı sürücü belgesine sahip kursiyerler, teorik eğitim kapsamında program içeriğinde yer alan İş Sağlığı ve Güvenliği Kanunu ve Yönetmeliği, İş Makinesi Türleri ve Kullanım Alanları, Makine Nakil ve Trafik Güvenliği Mevzuatı, Meslek Etiği ve Mesleki Gelişim konularından muaf tutulacaktır.
7. Kurs programının sonunda, kursiyerlerin programın amaçlarına ulaşma düzeyi Özel Öğretim Kurumları Genel Müdürlüğünün İş Makineleri Sürücü Eğitim Kursları ile İlgili Yönergesi çerçevesinde yapılacak teorik ve uygulamalı sınavlar ile ölçülecektir. Bu sınavlarda başarılı olan kursiyerlere Kurs Bitirme Belgesi düzenlenecektir.

## **EĞİTİCİNİN NİTELİKLERİ**

Bu kurs programında Özel Öğretim Kurumları Genel Müdürlüğünün İş Makineleri Sürücü Eğitim Kursları ile İlgili Yönergesinde belirtilen şartları taşıyan kişiler eğitici olarak görev alabilir.

## **PROGRAMIN SÜRESİ**

Bu kurs programı günde en fazla 6 ders saati olarak uygulanacaktır.

Teorik Eğitim Süresi	: 36 Saat
Araç Başı (Grup) Uygulamalı Eğitim Süresi	: 18 Saat
Araç Üzerinde (Bireysel) Uygulamalı Eğitim Süresi	: 6 Saat
Toplam Kurs Süresi	: 60 Saat

## PROGRAMIN ÜNİTE/KONU, KAZANIM VE SÜRE DAĞILIMI

MOBİL VİNÇ OPERATÖRÜ KURS PROGRAMI ÜNİTE/KONU, KAZANIM VE SÜRE DAĞILIMI		
ÜNİTE/KONU	KAZANIM VE AÇIKLAMALARI	SÜRE
<b>A. İSG, ÇEVRE KORUMA VE KALİTE ÖNLEMLERİ</b> 1. İşverenin Sorumlulukları 2. Çalışanların Sorumlulukları 4. İş ve İşçi Sağlığı 5. İş Sağlığı ve Güvenliği Önlemleri 6. Kişisel Koruyucu Donanımı Kullanma 7. Çalışma Sahasındaki Uyarı Levhaları 8. Risk Faktörlerini Bildirme 9. Acil Durum Süreçleri 10. Çevre Koruma Önlemleri 11. İş Sağlığı ve Güvenliği ile Çevre Eğitimlerine İştirak Etme 12. Kalite Gereklilikleri	<ol style="list-style-type: none"><li>İş sağlığı ve güvenliğine ilişkin işverenin sorumluluklarını açıklar. <i>(İşe başlamadan önce işverenin çalışanına İş Sağlığı Güvenliği Kanunu ve Yönetmeliği hakkında bilgi vermesi gerektiği ve işçi sağlığını ve güvenliğini korumak için mesleki risklerin önlenmesi konusunda işverenin sorumlulukları belirtilir.)</i></li><li>İş sağlığı ve güvenliğine ilişkin çalışanların sorumluluklarını açıklar.</li><li>İşe başlamadan önce işe göre gerekli olan kişisel koruyucu donanımlarını giyer/takar.</li><li>Kişisel koruyucu donanımının aşınma/yıpranma durumunu kontrol eder.</li><li>Yıpranmış kişisel koruyucu donanımlarının yenisini ilgili görevliden talep eder.</li><li>İş sağlığı güvenliği kapsamındaki işaretlerin anlamını açıklar.</li><li>İlk yardımın temel uygulamalarını açıklar.</li><li>İSG ile ilgili önlemleri göz önünde bulundurarak kendisini ve çevresindekileri riske atmayacak şekilde çalışır.</li><li>İş yerindeki makine araç gereçleri ve ilgili donanımları sağlık ve güvenlik işaretlerine ve talimatlarına göre kullanır.</li></ol>	<p>Teorik Eğitim Süresi: 24 Saat</p> <p>Araç Başlı (Grup) Uygulamalı Eğitim Süresi: 2 saat</p>

	<ol style="list-style-type: none"><li>10. Çalışılan saha ve vinç üzerindeki uyarı levhalarının eksikliğini ve işlevselliğini kontrol eder.</li><li>11. Yapılan veya yapılacak iş/operasyon ile ilgili uyarı levhalarına göre hareket eder.</li><li>12. Varsa eksik uyarı levhalarını ilgili birime bildirir.</li><li>13. Gerekli ilave uyarı levhalarının konulması için yetkililere öneride bulunur.</li><li>14. Uyarı levhalarına uygun hareket etmeyen kişileri uyarır/uyarılmasını sağlar.</li><li>15. Çalışma alanı ve kullandığı vinçten kaynaklanabilecek olası riskleri belirler.</li><li>16. Belirlediği veya kendisine bildirilen olası risklerin derecesine göre çalışmayı/operasyonu durdurarak yetkililere bildirir.</li><li>17. Ramak kaza bildirimlerinde bulunur.</li><li>18. İş makinesini güvenli çalışma talimatlarına uygun olarak kullanır.</li><li>19. Çalışma alanı veya kullandığı vinç ile ilgili riskli durumlarda vincin siren, anons, telsiz, telefon gibi ikaz ve anons sistemlerini risklere göre talimatlara uygun şekilde kullanır.</li><li>20. IMO etiketli ve özel işlem gerektiren yük/konteynerler için kullanılan aparatın/taşıyıcının yüke uygunluğunu kontrol eder.</li><li>21. IMO etiketli ve özel işlem gerektiren yüklerde; konteyner kapı yönlerini acil durumda açılacak şekilde konumlandırır.</li></ol>	
--	--	--

	<p>22. Kazanın ve çalışma alanının durumuna göre, talimatlara uygun şekilde çalışmayı durdurur.</p> <p>23. Kazayı iletişim araçlarını kullanarak acil durumlar için belirlenmiş ilgililere iletir.</p> <p>24. Kazalar sonucunda meydana gelen yaralanmalar veya ortaya çıkan sağlık sorunlarında basit ilk yardım uygulamasında bulunur.</p> <p>25. Vincin hareket ve manevralarında çalışma alanında alınan çevre koruma önlemlerine uygun hareket eder.</p> <p>26. Vincin yakıt, yağ ve sintine sızıntılarını kontrol ederek önlem alınmasını sağlar.</p> <p>27. Çalışma alanında sahadan ve yükten kaynaklanan çevre kirliliği riski taşıyan durumları ilgililere bildirir.</p> <p>28. İş sağlığı ve güvenliği ile çevre konularındaki eğitimlerde, işletmenin organizasyon ve programına göre katılım sağlar.</p> <p>29. Eğitimlerde kazandığı bilgi ve becerileri iş başı eğitimlerinde paylaşır.</p> <p>30. Çalışma süreçlerini plana ve performans hedeflerine uygun olarak yürüterek uygunsuzlukları giderir.</p> <p>31. Çalışma sahasının verimlilik ve güvenliğinin artırılmasına yönelik belirlediği önerilerini ilgililere bildirir.</p>	
--	--	--

<p><b>B. İŞ MAKİNESİ TÜRLERİ VE KULLANIM ALANLARI</b></p> <ol style="list-style-type: none"><li>1. Kazıma ve Yükleme Türü İş Makineleri</li><li>2. Kaldırma Yükleme İstifleme Türü İş Makineleri</li><li>3. Serme ve Sıkıştırma Türü İş Makineleri</li><li>4. Zemin Delgi Delik Delme ve Tünel Açma İş Makineleri</li><li>5. İş Kamyonları</li><li>6. Asfalt ve Beton Üretim Makineleri</li><li>7. Kırma Eleme Yıkama Türü İş Makineleri</li><li>8. Liman Makineleri</li><li>9. Hava Alanları ve Yer Hizmeti Makineleri</li><li>10. Tarım Makineleri</li><li>11. İşaretçi Operatörü</li></ol>	<ol style="list-style-type: none"><li>1. Kazıma ve yükleme türü iş makinelerini tanır.</li><li>2. Kaldırma yükleme istifleme türü iş makinelerini tanır.</li><li>3. Serme ve sıkıştırma türü iş makinelerinin çalışma sistemlerini açıklar.</li><li>4. Zemin delgi delik delme ve tünel açma iş makinelerini tanır.</li><li>5. İş kamyonu çeşitlerini ve özelliklerini açıklar.</li><li>6. Asfalt ve beton üretim iş makinelerini tanır.</li><li>7. Kırma eleme yıkama türü iş makinelerini tanır.</li><li>8. Limanlarda kullanılan iş makinelerini tanır.</li><li>9. Hava alanları ve yer hizmetinde kullanılan iş makinelerinin kullanım amaçlarını açıklar.</li><li>10. Tarım makinelerinin türlerini ayırt eder.</li><li>11. İşaretçi operatörünün kullandığı işaretlerin anlamını açıklar.</li></ol>	<p>Teorik Eğitim Süresi: 4 Saat</p> <p>Uygulamalı Eğitim Süresi: -</p>
---	---	--

<p><b>C. MAKİNE NAKİL VE TRAFİK GÜVENLİĞİ MEVZUATI</b></p> <ol style="list-style-type: none"><li>1. Özel İzin ve Özel Yük Taşıma İzin Belgeleri</li><li>2. İş Makinelerinin Tescil İşlemleri ve Tescil İşlemlerinde Yetkili Kuruluşlar</li></ol>	<ol style="list-style-type: none"><li>1. Karayollarında iş makinelerinin nakil işlemlerine ilişkin kanun ve yönetmelik maddelerini açıklar.</li><li>2. İş makinelerinin tescil işlemlerini yürüten yetkili kuruluşları tanır.</li></ol>	<p>Teorik Eğitim Süresi: 4 Saat</p> <p>Uygulamalı Eğitim Süresi: -</p>
<p><b>D. MESLEK ETİĞİ VE MESLEKİ GELİŞİM FAALİYETLERİ</b></p> <ol style="list-style-type: none"><li>1. Meslek Etiği Kuralları</li><li>2. İş Yerini ve İş Yeri Kaynaklarını Koruma</li><li>3. Kendi Eğitim İhtiyaçlarını Tespit Etme</li><li>4. Tecrübe Paylaşımı</li><li>5. İlgili Yayın, Teknolojik Gelişmeler ve Yenilikleri Takip Etme</li></ol>	<ol style="list-style-type: none"><li>1. Meslek etiği kurallarına uygun çalışmanın önemini benimser.</li><li>2. İş yeri mahremiyetine dikkat eder.</li><li>3. İş yerini ve iş yeri kaynaklarını korumaya özen gösterir.</li><li>4. Teknolojik gelişmelere ve performans değerlendirmelerine göre kendi eğitim ihtiyaçlarını belirler.</li><li>5. Belirlediği eğitim ihtiyaçlarını ilgililere iletir.</li><li>6. İşletmenin/ilgili birimin organizasyonuna göre düzenlenen eğitimlere katılır.</li><li>7. Eğitimlerde kazandığı bilgi ve becerileri işbaşı eğitimlerine yansıtır.</li><li>8. İş makinesi ve yük elleçleme hareketlerinin veriminin ve güvenliğinin artırılmasına yönelik belirlediği önerilerini yazılı, sözlü veya sistem üzerinden ilgililere iletir.</li></ol>	<p>Teorik Eğitim Süresi: 4 Saat</p>

	<p>9. Mesleği ile ilgili teknolojik gelişmeleri ve yayınları internet, dokümanlar, kataloglar gibi çeşitli kaynaklardan takip ederek iş süreçlerinde uygular.</p> <p>10. Yapılan organizasyona göre mesleği ile ilgili fuar, sergi gibi etkinliklere katılım sağlar.</p>	<p>Uygulamalı Eğitim Süresi:</p> <p>–</p>
<p><b>E. İŞ ORGANİZASYONU</b></p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. İş Emri Alma</li> <li>2. Vardiya Teslim Alma/Etme</li> <li>3. İşbaşı ve Bilgilendirme Toplantıları</li> <li>4. İş Makinesi Çalışma Formu Doldurma</li> <li>5. Yapılan İşler Hakkında Yetkiliye Geri Bildirimde Bulunma</li> </ol>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Görev yapacağı vardiya ile ilgili günler ve mesai saatleri bilgisini vardiya değişim dönemlerinde vardiya çizelgesinden alır.</li> <li>2. Çalışacağı vince ve sahaya ilişkin bilgiyi vardiya öncesinde sistemden ya da vardiya çizelgesinden alır.</li> <li>3. Bir önceki operatörden yapılan ve yapılacak işler hakkında sözlü bilgi alır.</li> <li>4. Bir önceki operatörün doldurduğu iş makinesi çalışma formunu inceleyerek makinenin durumu hakkında bilgi alır.</li> <li>5. Doldurduğu iş makinesi çalışma formunu amirine iletir.</li> <li>6. Bir sonraki vardiyada görev yapacak operatöre operasyonlar ve iş makinesi ile ilgili bilgi verir.</li> <li>7. Yetkililer tarafından düzenlenen işbaşı ve bilgilendirme toplantıları için gerekli hazırlıkları yapar.</li> <li>8. Çalışma alanları ve konusu ile ilgili yöntemleri, İSG önlemleri gibi konularda aktarılan bilgileri, kendi çalışması/vardiyası açısından yorumlar.</li> <li>9. Verilen bilgiler ve görüşülen konular hakkındaki bilgi, deneyim, gözlem ve önerilerini paylaşır.</li> </ol>	<p>Teorik Eğitim Süresi:</p> <p>–</p> <p>Araç Başı (Grup) Uygulamalı Eğitim Süresi:</p> <p>8 saat</p>

	<p>10. İş makinesi çalışma formundaki genel bilgileri kaydeder.</p> <p>11. Formdaki bakım ve kontrollerle ilgili; yakıt/yağ miktarı, lastik havaları, soğutma sistemi su seviyesi, ışıklandırma sistemi, halat kontrolü, arıza ve limit-switch durumu gibi bilgileri kontrol listesi formuna işler.</p> <p>12. Operasyon sırasında ortaya çıkan gemi, saha, vinçle ilgili aksaklıkları yetkiliye iletir.</p> <p>13. Amirin talebi hâlinde gerçekleştirdiği ve/veya yürüttüğü çalışmalar/ operasyonlar hakkında bilgi verir.</p>	
<p><b>F. MOBİL VİNCİN GÜNLÜK KONTROLLERİ</b></p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. İş Makinesinin Çalışma Öncesi Genel ve Dış Fiziki Kontrolü</li> <li>2. Vincin Fonksiyonel Kontrolleri</li> <li>3. Arıza Bildirimi</li> <li>4. Arıza Tespiti</li> <li>5. Kabin Temizliği</li> </ol>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. İş makinesinin çalışma talimatını inceler.</li> <li>2. Makinenin hareket, yürüyüş ve dönüş sistemlerini kontrol eder.</li> <li>3. Varsa harici besleme kablosunun takılı olup olmadığını, açık kapalı şalterinin açık olup olmadığını kontrol eder.</li> <li>4. Varsa harici besleme kablosunu hareket öncesi söker.</li> <li>5. Alt kabinin temizlik durumunu kontrol eder.</li> <li>6. Makinedeki iç-dış acil stop butonlarının işlerliğini kontrol eder.</li> <li>7. Makinenin motor yağ, soğutma suyu, tambur yağ, hidrolik sistem yağı, şanzıman yağı ve hava filtresi kirlilik seviyesi kontrollerini yapar.</li> <li>8. Tambur halat sarım durumunu kontrol eder.</li> </ol>	<p>Teorik Eğitim Süresi: -</p> <p>Araç Başlı (Grup) Uygulamalı Eğitim Süresi: 4 Saat</p>

	<ol style="list-style-type: none"><li>9. Kontrol panelinin faal olup olmadığını, enerjinin operatör kabine aktarılıp aktarılmadığını kontrol ederek aktarım yoksa çalışma konumuna getirir.</li><li>10. Şasedeki yıpranma ve hasarları kontrol eder.</li><li>11. Makine dairesi veya şase üzerinden halatların tel atması, halat tamburlarının ve makaralarının fiziki deformasyonlarını kontrol eder.</li><li>12. Boom üzerindeki halatları ve bağlantı pimleri ile boom ana pistonu bağlantı pimlerinin deformasyonlarını kontrol eder.</li><li>13. Halat/kanca bağlantı zincirini, kanca kapasite etiketi ve emniyet mandalını kontrol eder.</li><li>14. Halata/kancaya bağlı spreader bağlantı pimleri, C kancası, polip, kapma, sapan gibi ekipmanların deformasyonlarını kontrol eder.</li><li>15. Operatör kabininin şaseye bağlantı flanşlarının civatalarını/saplamalarını kontrol eder.</li><li>16. Boom kısmının kuleye bağlantısının ve boom hidrolik pistonu ile bom uzatma/kısaltma zincirinin, boom halatlarının sağlamlığını kontrol eder.</li><li>17. Gemi vincinin güverteye bağlantı kısmının mayna vira ve boom halatlarının sağlamlığını kontrol eder.</li><li>18. Dizel motoru yakıt su ve çökelti tahliyesini yapar.</li><li>19. Palet ayarı/lastik hava basınç kontrollerini yapar.</li></ol>	
--	---	--

	<ol style="list-style-type: none"><li>20. Kapı, kapak, basamak ve tutamakların sağlamlık kontrollerini yapar.</li><li>21. Periyodik bakım aralıklarına uygun olarak gresörlüklere gres basar/ basılmasını sağlar.</li><li>22. Kabin koltuğunun ayarını yapar.</li><li>23. Kabin cam sileceklerinin çalışırılığını ve fıskiye suyunu kontrol eder.</li><li>24. Vinç aydınlatma sisteminin fonksiyonelliğini kontrol eder.</li><li>25. Üst kabin korna ve sesli megafon çalışırılığını kontrol eder.</li><li>26. Elektrik ile çalışan vinçlerde makine ile spreader, kapma veya manyetik mıknatısa enerji verir.</li><li>27. Dizelle çalışan vinçlerde enerji vermek için ana dizel motoru çalıştırır.</li><li>28. Dizelle çalışan vinçlerde enerji vermek için motorun ısıtma işlemini gerçekleştirir.</li><li>29. Dizelle çalışan vinçlerde enerji vermek için 2-3 dakika bekleyerek makinenin sistemi tanınmasını ve hazır olduğu uyarısını alır.</li><li>30. Dizelle çalışan vinçlerde enerji vermek için ana şalteri devreye alır.</li><li>31. Dizelle çalışan vinçlerde enerji vermek için ana pompa devreye girmemişse devreye alır.</li><li>32. Dizelle çalışan vinçlerde enerji vermek için makine ile spreader, kapma veya manyetik mıknatısa enerji verir.</li><li>33. Makine aktif halde iken çalışma ekranındaki uyarılara bakar.</li></ol>	
--	--	--

	<p>34. Kapma ve spreader değişimlerinde kullanılan soket bağlantı yerlerinin ekipmanla uyumluluğunu kontrol eder.</p> <p>35. Vinç yürüyüşünün fonksiyonellik testlerini talimatına uygun olarak yapar.</p> <p>36. Limit- switchlerin çalışırılığını talimatına uygun olarak kontrol eder.</p> <p>37. Kaldırma/indirme hareketini sağlayan düzeneğin çalışırılığını ve limit-switchlerini talimatına uygun olarak kontrol eder.</p> <p>38. Yaptığı kontrollere göre kalibrasyon/ayar ihtiyaçlarını belirleyerek ilgili birime bildirir.</p> <p>39. Acil stop fonksiyon kontrollerini yapar.</p> <p>40. Spreaderin genel fiziki görünümünü kontrol ederek varsa deformasyonlarını belirler.</p> <p>41. Spreaderin genel fonksiyonel kontroller ile 20'lik ve 40'lık açma-kapama fonksiyonlarını kontrol eder.</p> <p>42. Spreaderde flipperin, birlikte ve tek tek açma-kapama fonksiyonlarını kontrol eder.</p> <p>43. Spreaderin dengeleme terazisinin fonksiyonlarını kontrol eder.</p> <p>44. Spreaderin kilit pozisyon lambalarının ve kilitlerin fonksiyon kontrollerini yapar.</p> <p>45. Spreaderin elektrik kablosunu kontrol eder.</p> <p>46. Spreader orta twinlerini kontrol eder.</p>	
--	--	--

	<p>47. Halat/kanca sağ- sol dönüş fonksiyon kontrolü ile varsa antis-way (sallantı karşılama) fonksiyonlarını test eder.</p> <p>48. Boom kaldırma-indirme/ mayna- vira, dönüş fonksiyonellik testini yapar.</p> <p>49. Boom üzerindeki kameranın fonksiyonelliğini kontrol eder.</p> <p>50. İş makinesinin çalışma ekranındaki arıza uyarılarını değerlendirir.</p> <p>51. Arızanın niteliğine göre durdurma gerekip gerekmediğini değerlendirir.</p> <p>52. Çalışma/operasyon esnasında oluşan arızaları, arızanın oluşma koşulları ve durumu hakkında üst amire/teknik servise bilgi verir.</p> <p>53. Arızanın oluşumuna ilişkin hangi hareket sırasında olduğu, zamanlama, hangi zamanlarda sinyal verdiği gibi konularda genel bilgilendirme yapar.</p> <p>54. Arızanın uyarıları ve ilgili sistemler hakkında bilgi vererek lokalize edilmesine yardımcı olur.</p> <p>55. Arızanın giderilip giderilmediğini takip eder.</p> <p>56. Giderilen arızaların takibinde ilgili servise yardımcı olur.</p> <p>57. Kabin içi yüzeylerdeki döküntü ve tozları verilen temizleme malzemeleri ve su kullanarak giderir.</p> <p>58. Kabin camlarında görüntüyü engelleyen yağ, toz, çamur gibi kirleri verilen uygun kimyasal maddeler ve su ile temizler.</p>	
--	---	--

<p><b>G. MOBİL VİNCİ</b></p> <p><b>KONUMLANDIRMA</b></p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. Makineyi Yürütme</li> <li>2. Serdümenin/İşaretçinin İşaretlerini Takip Etme</li> <li>3. Hiza Alma</li> <li>4. İş Makinesini Sabitleme</li> <li>5. Çalışırken Vinçle Bekleme Yapma</li> <li>6. Yer ve Hat Değiştirme</li> <li>7. İş Makinesini Park Etme</li> <li>8. İş Makinesini Uzun Süreli Depolama</li> </ol>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Kule şase bağlantı göbek kilidinin kilitli olup olmadığını kontrol eder.</li> <li>2. Boom kanca yüksekliğini ayarlar.</li> <li>3. Vinç destek ayaklarını toplar.</li> <li>4. Serdümen/işaretçinin yürüyüş pozisyonunun tamam olduğunu bildirir.</li> <li>5. Joystickler veya kumanda levyeleri yardımıyla vinci talimatlarına uygun olarak hareket ettirir.</li> <li>6. Yürüyüş yolunun ve sahanın harekete uygunluğunu kontrol eder.</li> <li>7. Kamera sisteminden, aynalardan veya gözle hareket sahasını kontrol eder.</li> <li>8. Serdümen/işaretçinin görüş mesafesinde ve gözle iletişim kuracak pozisyonda durmasını sağlar.</li> <li>9. Serdümen/işaretçi ile iletişim kuracağı araçların çalışırlığını sağlar.</li> <li>10. Serdümen/işaretçinin verdiği komut ve işaretlere göre hareket eder.</li> <li>11. Serdümen/işaretçi ile olan iletişimsizlik durumunda yürüyüşü durdurarak iletişim/mesaj tekrarı ister.</li> <li>12. Acil durumlara ilişkin olarak diğer görevlilerin ikazlarına uyar.</li> <li>13. Aldığı işaret ve uyarılara göre yürüyüşü durdurur.</li> <li>14. Yürüyüşün durdurulmasına neden olan uyarı gerekçesi hakkında ikaz veren görevliden/kaynaktan bilgi alır.</li> <li>15. Çalışma sahasının durumuna göre yükün indirme ve kaldırma mesafe ayarını yapar.</li> <li>16. Vincin orta merkezini çalışılacak ambarın orta merkezine hizalar.</li> </ol>	<p>Teorik Eğitim Süresi:</p> <p>–</p> <p>Araç Başı (Grup)</p> <p>Uygulamalı Eğitim Süresi:</p> <p>4 Saat</p>
--	--	--

	<p>17. Şase ile çalışılacak ambar kapağı genişliğinin aynı hizada olmasını sağlar.</p> <p>18. Serdümen/işaretçi yardımıyla vincin ayakları ve kurulacağı yerin kontrol edilmesini sağlar.</p> <p>19. Vincin ayaklarını çalışma sahasına göre açarak kurar.</p> <p>20. Vincin tam terazide olup olmadığını kontrol eder.</p> <p>21. Vincin üst kulesi ile alt şase bağlantı kilidini açar.</p> <p>22. Kumandayı alt şaseden üst şaseye geçirir.</p> <p>23. Gemi vincinin gemi personeli tarafından aktif hale getirilmesini sağlar.</p> <p>24. Yüksüz bekleme gerektiren durumlarda vinci yükün yerleştirileceği veya alınacağı platforma paralel hale getirir.</p> <p>25. Yüksüz halde bekleme yaparken, makineyi park pozisyonuna getirir.</p> <p>26. Kısa mesafe yer değişikliklerinde ayakları açık pozisyonda serdümen/işaretçi yardımıyla vinci yürütür.</p> <p>27. Konum değişikliklerinde ayakları toplayarak serdümen/işaretçi yardımıyla vinci yürütür.</p> <p>28. Operasyon/ iş sonunda makineyi belirlenen park yerine götürür.</p> <p>29. Makineyi talimatına uygun şekilde park pozisyonuna getirir.</p> <p>30. Vincin ayaklarını yere sabitler.</p> <p>31. Makinenin kabin içi sistemlerini talimatlarındaki işlem sırasına göre durdurur.</p>	
--	--	--

32. Varsa harici besleme kablosu takar.
33. Varsa harici besleme kablosunun, açık-kapalı şalterinin açık olup olmadığını, enerjinin geldiğini vinç üzerinden teyit eder.
34. Uzun süreli depolamadan önce makineyi kereste kaplı düz bir zemine park eder.
35. Yağ ve yakıt ikmallerini, gres yağlamasını yapar.
36. Paslanmayı engelleyici yağ kullanılmasını sağlar (hidrolik silindir piston kolları vb. yerlerde).
37. Akü kutup başlarının sökülmesi, akünün yalıtkan bir malzeme ile kaplanması ve depoya alınmasını sağlar.
38. Gaz kolunu stop konumuna alarak tüm ataşmanlarını yere indirir.
39. Tüm levye ve pedalları nötr konuma alır.
40. Park frenini tatbik eder.
41. Makineyi takozlayarak üzerine branda örtülmesini sağlar.
42. Uzun süreli depolanmaya alınmış vincin tekrar işletmeye hazır hale getirilmesinden önce tüm boşaltma tapalarını açarak su ve tortularını boşaltır.
43. Tüm kontrol tapa ve kapaklarını açarak, seviye kontrollerinin yapılması, gerekiyorsa tamamlanması işlemini yapar.

<p><b>H. VİNÇ İLE YÜKÜ ELLEÇLEME</b></p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. Operasyon/İş Başlama Onaylarını Takip Etme</li> <li>2. Serdümen/İşaretçinin Yönlendirmelerini Takip Etme</li> <li>3. Yükü Halat veya Kancaya Sabitleme</li> <li>4. Yükü Vira Yapma</li> <li>5. Yükle Dönüş Yapma</li> <li>6. Yükün İneceği Yeri Kontrol Etme</li> <li>7. Aktarma/Çekici Araçlarını Yönlendirme</li> <li>8. Yükü Mayna Yapma</li> <li>9. Gemide Kapak Açma veya Kapama Hareketi Yapma</li> <li>10. Yer Değişikliği (Shifting) Yapma</li> <li>11. Konteyner İç Dolum veya İç Boşaltım Yapma</li> </ol>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Puantörden/gemi operasyon memurundan bay hareketi (geminin çalışılacak kısmı) için iş emri alır.</li> <li>2. Serdümen/işaretçi ile iletişime geçerek operasyona/çalışmaya başlar.</li> <li>3. Yükün görülemediği yerde serdümen/işaretçinin el veya telsiz ile yaptığı yönlendirmelere göre flipper kulaklarını açarak yüke girer.</li> <li>4. Serdümen/işaretçinin “kitle” komutu ile yükü sabitler.</li> <li>5. Serdümen/işaretçinin komutu ile kontrollü şekilde yükü kaldırır.</li> <li>6. Boom hareketleri ile yükle vincin uzaklığını ayarlar.</li> <li>7. Yükün özelliğine göre, overframe, sapan ve spreader gibi ekipmanların halata/kancaya takılmasını sağlar.</li> <li>8. Sapanla yapılan operasyonlarda /çalışmalarda; sapanının sapanları halat/kanca veya üzerindeki ekipmana takmasını sağlar.</li> <li>9. Serdümen/işaretçi yönlendirmesine göre halat/kancaya bağlı sapanları, yük üzerinde daha önceden belirlenmiş bağlama noktalarına getirir.</li> <li>10. Sapanının yükü vincin halat/kancaya bağlamasını sağlar.</li> <li>11. Sapanının yük çevresinden emniyetli mesafeye ayrıldığıнын teyidine binaen, serdümen/işaretçi komutları ile sapan halat boşluklarını dengeleyerek halat/kanca ile yükün dengesini kontrol eder.</li> <li>12. Yüke ve çalışma konumuna uygun açık alanlarda flipperi veya gemide kızağı kullanarak spreaderi konteyner üzerine oturtur.</li> <li>13. Serdümen/işaretçinin “oturdu” teyidine göre kilitleme yapar.</li> </ol>	<p>Teorik Eğitim Süresi: —</p> <p>Araç Üzeri (Bireysel) Uygulamalı Eğitim Süresi: 6 saat</p>
---	--	--

	<p>14. Işıklı göstergeden kilit pozisyonlarını kontrol eder.</p> <p>15. Spreaderin ağırlığını konteyner üzerinden keserek ve sarı ikazın sönmesini takip ederek sabitlemeyi tamamlar.</p> <p>16. Flipper kullanılmışsa kulaklarını toplayarak ekrandan teyit eder.</p> <p>17. Işıklı ikaz sisteminde, spreader ile konteynerin kilitli pozisyonda olduğunu kontrol eder.</p> <p>18. Kontrollü hareket ederek konteyneri veya sapanlı yükü bulunduğu yerden yavaşça ayırarak ağırlık, denge kontrolü yapar.</p> <p>19. Ambar içinde ve kızaklı gemilerde, kızak içinde sıkışmayı önleyici sağa-sola kaydırma hareketleri ve yavaş kaldırma ile vira yapar.</p> <p>20. Boom ile koçayı aynı hizaya alır.</p> <p>21. Kontrol ve dengeleme sonuçlarına göre kaldırma işlemini gerçekleştirir.</p> <p>22. Yükü güvenli yükseklikte kaldırır.</p> <p>23. Kaldırma esnasında tespit ettiği yükleme ağırlık sınırını geçmiş konteynerleri amirine bildirir.</p> <p>24. Yükü güvenli mesafeye kaldırdıktan sonra yükün bırakılacağı yer yönünde vinci insan ve araç üzerinden geçirmeden kontrollü bir şekilde döndürür.</p> <p>25. Boom hareketleri ile yükün havada/ askıdaki salınımını en düşük seviyeye indirerek ineceği yerin hizasına getirir.</p> <p>26. Gemi vincinde geminin yatış pozisyonunu dikkate alarak dönüş yapar.</p>	
--	--	--

	<p>27. Yükün ineceği yerin güvenliğini, hasar durumunu, insansız olduğunu kontrol eder.</p> <p>28. Tahmil/tahliye edilen yüklerde, kabinden gördüğü hasarları yetkiliye bildirir.</p> <p>29. Sahaya indirilen yüklerin konacağı yerin, malzeme güvenliğini tehdit edecek maddelerin olup olmadığını kabinden kontrol eder.</p> <p>30. Konteyner veya yükün indirileceği aracın, yükü indirmek için konumunun uygunluğunu kontrol eder.</p> <p>31. Konteyner veya yükün indirileceği araç uygun konumda değilse, vincin anons sistemiyle aracın uygun konumda hiza almasını sağlar.</p> <p>32. Araca/gemiye/yere hizalanan yükü/konteyneri düşük hızla kontrollü şekilde hedeflenen yere indirir.</p> <p>33. Serdmenden yükün/konteynerin uygun şekilde oturduğu bilgisini alır.</p> <p>34. Spreaderin ağırlığını konteyner üzerine vererek “kilit amaya hazır” (sarı) ikazını sistem ekranı/ışıklı göstergeden teyit eder.</p> <p>35. Spreader kilitlerini, kilit açma butonu ile açarak ışıklı göstergeden “kilit açık” (yeşil) ikazını teyit eder.</p> <p>36. Vira hareketine geçerek göstergeden sarı ikazın söndüğünü teyit eder.</p> <p>37. Sapanlı yüklerde bırakılan yükün sapancı vasıtasıyla vinçten ayrıldığının teyidini serdmenden alır.</p> <p>38. Yüklü halde bekleme zorunluluğunda, yükü yere bırakır.</p>	
--	---	--

	<p>39. Gemi ambar kapağını açmadan önce serdümen yardımıyla, gemi kapağı kilitlerinin açık olduğunu, kapak üzerinde herhangi bir malzeme ve insan olmadığını kontrol eder.</p> <p>40. Spreaderi hizalayarak açılacak gemi ambar kapağının kilitleme haznesine yerleştirir.</p> <p>41. Spreaderi açılacak gemi ambar kapağına sabitler.</p> <p>42. Açılan kapağın konulacağı yer hakkında puantörden bilgi alır.</p> <p>43. Kapağın konacağı yer uygunsa, gemi ambar kapağını, kızaklara takılmamasına dikkat ederek serdümen yardımıyla vira yapar.</p> <p>44. Açılarak alınan gemi ambar kapağını, konulacağı yere dengeli, kontrollü şekilde dönüş ve mayna yaparak koyar.</p> <p>45. Gemi ambar kapağını kapamak için, spreaderi kapanacak gemi ambar kapağına kilitler.</p> <p>46. Puantör yardımıyla kapanacak kapağın taşınacağı gemi alanının güvenlik altına alınmasını sağlar.</p> <p>47. Kapanacak gemi ambar kapağını; vira, dönüş ve mayna yaparak gemideki haznesine serdümen yönlendirmesiyle yerleştirir.</p> <p>48. Serdümeden kapağın gemi ambar ağzına doğru şekilde oturduğunun teyidini alır.</p>	
--	---	--

	<p>49. Gemide elleçlenecek yüke ulaşmayı engelleyen veya plan dışı yükleme revizyonlarında, söz konusu yük veya konteynerleri bulunduğu yerden sabitleme, vira, dönüş, mayna yaparak gemi ve yükleme boşaltma yetkililerinin belirlediği yeni adrese alır.</p> <p>50. Talep hâlinde shifting yapılan konteyner ya da yükleri sahada planlanan yere koyar.</p> <p>51. Vinç çalışırken operasyonu/çalışmayı rahatlatmak için, sahada yetkilinin onayı ile yer değişikliği yapar.</p> <p>52. İç dolum ve boşaltma esnasında yetkili talimatı ve serdümen/ işaretçi yönlendirmesine göre hareket eder.</p> <p>53. İç boşaltmada, kancaya/halata spreader veya yüke uygun aparat halat ve sapan takarak konteyner içinden sabitleme, indirme kaldırma /mayna-vira, dönüş, hareketleri yaparak araca ya da alana yükünü bırakır.</p> <p>54. İç dolumda, kancaya/halata spreader veya yüke uygun aparat halat ve sapan takarak, araçtan ya da zeminden aldığı yükü sabitleme, kaldırma- indirme / vira- mayna veya dönüş yaparak konteynere yükler.</p>	
<b>TOPLAM KURS SÜRESİ (Saat):</b>		<b>60 Ders Saati</b>

## **ÖLÇME VE DEĞERLENDİRME İLE İLGİLİ ESASLAR**

Kurs programının sonunda Özel Öğretim Kurumları Genel Müdürlüğünün İş Makineleri Sürücü Eğitim Kursları ile İlgili Yönergesi hükümleri çerçevesinde ölçme ve değerlendirme yapılır.

## **BELGELENDİRME**

Kurs programının sonunda yapılacak sınavlarda başarılı olan kursiyerlere Özel Öğretim Kurumları Genel Müdürlüğünün İş Makineleri Sürücü Eğitim Kursları ile İlgili Yönergesi hükümlerince belge düzenlenir.

## **PROGRAMIN UYGULANMASINDA KULLANILACAK ÖĞRETİM ARAÇ GEREÇLERİ**

1. Anahtar takımı
2. Araç ve/veya el terminali (bazı MHC'lerde kullanılır.)
3. Bilgisayar
4. İletişim araçları (telsiz, telefon, megafon vb.)
5. Kamera sistemi
6. Kişisel koruyucu donanımlar (baret, yağmurluk, çelik burunlu bot, gözlük, eldiven vb.)
7. Liman yazılım sistemleri (bazı MHC'lerde kullanılır.)
8. Temizlik malzemeleri
9. Vinç donanım ve kumanda sistemleri