

USER GUIDE

Medit Scan for Clinics (Reveision 17) 2024.04



Table of Contents

Medit Scan > Medit Scan for Clinics

การแนะนำ	7
Medit Scan for Clinics	7
วัตถุประสงค์การใช้งาน	7
ข้อห้าม	7
คุณสมบัติของผู้ปฏิบัติการ	7

Medit Scan > Medit Scan for Clinics > Installation

ความต้องการของระบบ	9
ความต้องการของระบบที่แนะนำ	9
ความต้องการของระบบขั้นต่ำ	9
การติดตั้ง Medit Scan for Clinics	11
การติดตั้ง	11
การอัปเดต	12
การอัปเดตซอฟต์แวร์	12
การอัปเดตเฟิร์มแวร์	12
การเชื่อมต่อเครื่องสแกน	15
สถานะเครื่องสแกน	15
สถานะฮับ	16
โปรแกรมจัดการการเชื่อมต่อ	17
สลับและสแกน	20
การสอบเทียบเครื่องสแกน	22
การสอบเทียบเครื่องสแกนภายในช่องปาก	22
วิธีสอบเทียบ (i500, i600, i700, i700w)	22
วิธีสอบเทียบ (i900)	26

Medit Scan > Medit Scan for Clinics > Getting Started

อินเตอร์เฟซผู้ใช้	31
ภาพรวม	31
แถบชื่อเรื่อง	32
แถบเครื่องมือหลัก	32
ข้อมูลแบบฟอร์ม	33
Info Box	33
ขั้นตอนการสแกน	34
มุมมองโมเดล	34
ข้อมูลการสแกน	34
แผนผังข้อมูล	35
แถบเครื่องมือด้านข้าง	36

แถบเครื่องมือขั้นตอนการสแกน	36
มุมมองสด	36
ความลึกของการสแกน	38
การทำงานขั้นพื้นฐาน	40
การควบคุมข้อมูล 3D	40
การควบคุมข้อมูล 3D โดยใช้เมาส์	41
การควบคุมข้อมูล 3D โดยใช้เมาส์และคีย์บอร์ด	42
การควบคุมข้อมูล 3D โดยใช้ปุ่มเครื่องสแกน (i700/i700W)	42
การควบคุมข้อมูล 3D โดยใช้อินเตอร์เฟซแบบสัมผัส (i900)	42
รองรับเมาส์ 3D	43
การดำเนินการสแกน	43
การตั้งค่า	45
การตั้งค่าโปรแกรม	45
ทั่วไป	45
อินเตอร์เฟซ	46
การแสดงผลข้อมูล	47
ความช่วยเหลือในการสแกน	47
ประสิทธิภาพการสแกน	49
การประมวลผลภายหลัง	49
การประมวลผลข้อมูลความละเอียดสูง	50
เครื่องสแกน	51
การดำเนินการของปุ่มสแกน	51
ท่าทางการสัมผัส (i900 เท่านั้น)	51
เมื่อใช้แบตเตอรี่ (i700 wireless เท่านั้น)	52
เมื่อเสียบปลั๊ก	52
การวิเคราะห์ข้อมูลการสแกน	52
การตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะ	52
การตรวจสอบการเตรียมพื้น	53
ระยะห่าง	53
ความลึกของการลดขนาดพื้น	53
พื้นฐานการสแกน	55
รายการตรวจสอบการสแกน	55
โหมดฝึกหัด	55
การเข้าสู่โหมดฝึกหัด	56
การฝึกหัดการสแกน	61
บทช่วยสอนอินเตอร์เฟซแบบสัมผัส	63
ข้อบกพร่องระหว่างการสแกน	65
ลูกศรอัจฉริยะ	65
คำแนะนำการสแกนอัจฉริยะ	67

Medit Scan > Medit Scan for Clinics > Scan Stages

การจัดการขั้นตอน	70
------------------------	----

การจัดการขั้นตอน	70
ขั้นตอนการสแกน	70
เพิ่ม/ลบขั้นตอน	72
บันทึกเป็นขั้นตอนการทำงานเริ่มต้น	74
เปลี่ยนลำดับขั้นตอน	77
ก่อนการรักษาสำหรับชากรรไกรบน/ชากรรไกรล่าง	78
ขั้นตอนก่อนการรักษาสำหรับชากรรไกรบน	78
ขั้นตอนก่อนการรักษาสำหรับชากรรไกรล่าง	78
เครื่องมือเพิ่มเติมในขั้นตอนก่อนการรักษา	79
ชากรรไกรบน/ชากรรไกรล่าง	80
ขั้นตอนชากรรไกรบน	80
ขั้นตอนชากรรไกรล่าง	80
เครื่องมือเพิ่มเติมในขั้นตอนชากรรไกรบน/ชากรรไกรล่าง	81
สแกนบอดี	82
ขั้นตอนสแกนบอดีชากรรไกรบน	82
ขั้นตอนสแกนบอดีชากรรไกรล่าง	82
เครื่องมือเพิ่มเติมสำหรับขั้นตอนสแกนบอดี	82
จำลองข้อมูลที่มีอยู่	83
ชากรรไกรบน/ชากรรไกรล่างแบบไร้ฟัน	86
ขั้นตอนชากรรไกรบนแบบไร้ฟัน	86
ขั้นตอนชากรรไกรล่างแบบไร้ฟัน	86
เครื่องมือเพิ่มเติมสำหรับขั้นตอนไร้ฟัน	87
ฟันปลอมชากรรไกรบน/ชากรรไกรล่าง	88
ขั้นตอนฟันปลอมชากรรไกรบน	88
ขั้นตอนฟันปลอมชากรรไกรล่าง	88
สบฟัน	90
ขั้นตอนสบฟัน	90
เครื่องมือเพิ่มเติมสำหรับขั้นตอนสบฟัน	90
สบฟันหลายตำแหน่ง	91
เป้าหมายสบฟันสำหรับชากรรไกรบน/ชากรรไกรล่าง	95
จัดแนวกับระนาบสบฟัน	96
การเคลื่อนไหวของชากรรไกรล่าง	99
ใบหน้า	106
ขั้นตอนใบหน้า	106
เครื่องมือเพิ่มเติมสำหรับขั้นตอนใบหน้า	106
ข้อมูลเพิ่มเติม	107
ขั้นตอนข้อมูลเพิ่มเติม	107
การตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะ	110
ขั้นตอนการตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะ	110
รายงานการตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะ	110
เครื่องมือสำหรับการตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะ	111
กระบวนการตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะ	112
เสร็จสิ้น	117

ขั้นตอนเสร็จสิ้น	117
------------------------	-----

Medit Scan > Medit Scan for Clinics > Tools and Functions

เครื่องมือขั้นตอนการสแกน	120
เครื่องมือสแกนพื้นฐาน	120
การสแกนความละเอียดสูง	120
นำเข้าข้อมูลการสแกน	121
เครื่องมือการกรอง	123
การกรองการสแกนอัจฉริยะ	123
การกรองสีอัจฉริยะ	124
การเย็บติดอัจฉริยะ	126
เครื่องมือขั้นสูง	130
เครื่องมือในแถบเครื่องมือหลัก	132
เครื่องมือตัดแต่ง	132
การตัดแต่งโพลีไลน์	132
การตัดแต่งด้วยแปรง	133
การตัดแต่งสิ่งรบกวนด้วยตนเอง	134
การตัดแต่งสิ่งรบกวนอัตโนมัติ	135
การตัดแต่งด่วน	135
เครื่องมือฟังก์ชัน	136
ล็อกพื้นที่	138
การวิเคราะห์ส่วนคอด	139
การวิเคราะห์ส่วนคอดด้วยทิศทางอัตโนมัติ	139
การวิเคราะห์ส่วนคอดด้วยทิศทางด้วยตนเอง	141
สลับขากรรไกรบนและขากรรไกรล่าง	141
ดูตัวอย่างผลลัพธ์	142
เส้นขอบ	143
การทำความสะอาดข้อมูลอัจฉริยะ	146
การเล่นซ้ำการสแกน	149
กล้อง HD	151
ลงทะเบียนแกนยึดครอบฟัน	152
คำแนะนำเจดสีอัจฉริยะ	159
เครื่องมือในแถบเครื่องมือด้านข้าง	165

Medit Scan > Medit Scan for Clinics > Case and Workflow Examples

การสแกนฟันปลอม	168
ฟันปลอมทั้งปาก	168
รับข้อมูลการสแกนแบบไร้ฟัน	168
การสแกนฟันปลอมที่ถูกเสริมฐาน	170
แบบจำลองฟันปลอม	172
ฟันปลอมที่รองรับรากเทียม	173
การสแกนโมเดลก่อนการรักษา	175

วิธีใช้การสแกนก่อนการรักษา	175
วิธีใช้การสแกนก่อนการรักษาด้วยเครื่องมือตัดแต่ง	176
วิธีการลบการสแกนก่อนการรักษาที่ถูกจำลองและสแกนข้อมูลใหม่	179
การสแกนรอยพิมพ์	183
วิธีการรับการสแกนรอยพิมพ์	183
วิธีใช้การสแกนรอยพิมพ์สำหรับขอบ	185
วิธีใช้การสแกนรอยพิมพ์สำหรับเคสเดือยฟันและแกนฟัน	187
วิธีใช้การสแกนรอยพิมพ์สำหรับเคสสบฟัน	188
การจับคู่ไลบรารีแกนยึดครอบฟัน	191
วิธีใช้การจับคู่ไลบรารีแกนยึดครอบฟัน	192
กำหนดไลบรารีแกนยึดครอบฟัน	192
จัดแนวไลบรารีแกนยึดครอบฟัน	195
การจับคู่ไลบรารีสแกนบอดี้	198
วิธีใช้การจับคู่ไลบรารีสแกนบอดี้	199
กำหนดไลบรารีสแกนบอดี้	199
จัดแนวไลบรารีสแกนบอดี้	201
การตรวจสอบการเตรียมฟัน	203
วิธีใช้การตรวจสอบการเตรียมฟัน	204
การตั้งค่าการตรวจสอบการเตรียมฟัน	204
การใช้เครื่องมือการตรวจสอบการเตรียมฟัน	205

การแนะนำ

Medit Scan for Clinics

Medit Scan for Clinics เป็นโปรแกรมซอฟต์แวร์ที่เสนออินเตอร์เฟซการทำงานที่เป็นมิตรต่อผู้ใช้ในการบันทึกลักษณะรูปทรงสภาพผิวของฟันและเนื้อเยื่อโดยรอบแบบดิจิทัลโดยใช้เครื่องสแกน

วัตถุประสงค์การใช้งาน

ระบบนี้เป็นเครื่องสแกนทันตกรรม 3D ที่ใช้บันทึกลักษณะรูปทรงสภาพผิวของฟันและเนื้อเยื่อรอบข้างด้วยระบบดิจิทัล ระบบจะสร้างการสแกน 3D สำหรับการออกแบบโดยใช้คอมพิวเตอร์ช่วยและการผลิตวัสดุบูรณะฟัน

ระบบนี้มีไว้สำหรับผู้ป่วยที่ต้องการการสแกน 3D เพื่อทำการรักษาทางทันตกรรม เช่น

- แกนยึดครอบฟันซี่เดียวแบบกำหนดเอง
- อินเลย์และออนเลย์
- ครอบฟันซี่เดียว
- วีเนียร์
- สะพานฟันรากเทียม 3 หน่วย
- สูงสุดถึง 5 หน่วยสะพานฟัน
- การจัดฟัน
- คู่มือรากเทียม
- โมเดลการวินิจฉัย

ยังสามารถใช้เครื่องสแกนสำหรับการสแกนทั้งปากได้ อย่างไรก็ตาม ปัจจัยต่าง ๆ เช่น สภาพภายในช่องปาก ระดับความเชี่ยวชาญของนักเทคนิค และกระบวนการผลิตอุปกรณ์เทียม ล้วนส่งผลกระทบต่อผลลัพธ์สุดท้ายได้

ข้อห้าม

เครื่องสแกนนี้ไม่ได้ถูกออกแบบมาเพื่อรับภาพโครงสร้างภายในของฟันหรือโครงสร้างกระดูกที่รองรับ

คุณสมบัติของผู้ปฏิบัติการ

เครื่องสแกนนี้ต้องถูกใช้โดยผู้เชี่ยวชาญด้านทันตกรรมและนักเทคนิคห้องปฏิบัติการทันตกรรมที่ผ่านการฝึกหัด ผู้ใช้เครื่องสแกนนี้มีหน้าที่รับผิดชอบแต่เพียงผู้เดียวในการพิจารณาว่าเครื่องสแกนนี้เหมาะสำหรับผู้ป่วยรายใดรายหนึ่งหรือไม่ ผู้ใช้มีหน้าที่รับผิดชอบแต่เพียงผู้เดียวต่อความถูกต้อง ความครบถ้วน และความเพียงพอของข้อมูลใดๆ ที่ได้รับจากเครื่องสแกนและซอฟต์แวร์ที่ให้มาด้วย ผู้ใช้จะต้องตรวจสอบความถูกต้องและความเพียงพอของผลลัพธ์เพื่อการรักษาที่เหมาะสม ต้องใช้ระบบตามคู่มือผู้ใช้และข้อควรระวัง นอกจากนี้ ผู้ใช้ต้องไม่แก้ไขหรือเปลี่ยนแปลงระบบการใช้หรือการจัดการระบบอย่างไม่เหมาะสมจะทำให้การรับประกันเป็นโมฆะ สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับวิธีการใช้ระบบอย่างถูกต้อง โปรดติดต่อตัวแทนจำหน่ายในพื้นที่ของคุณ

ความต้องการของระบบ

ความต้องการของระบบที่แนะนำ

	Windows		macOS
	แล็ปท็อป	เดสก์ท็อป	แล็ปท็อป/เดสก์ท็อป
CPU	Intel Core i7 - 13700H Intel Core i7 - 12700H AMD Ryzen 7 7735H AMD Ryzen 7 6800H	Intel Core i7 - 13700K Intel Core i7 - 12700K AMD Ryzen 7 7700X AMD Ryzen 7 5800X	M1 Pro (10-core CPU, 16-core GPU) M2 (8-core CPU, 10-core GPU) M2 Pro (10-core CPU, 16-core GPU)
RAM	32 GB		24 GB
กราฟิก	NVIDIA GeForce RTX 4060 (VRAM 8 GB หรือสูงกว่า) NVIDIA GeForce RTX 3070 (VRAM 8 GB หรือสูงกว่า) NVIDIA RTX A3000 (VRAM 8 GB หรือสูงกว่า) * ไม่รองรับ AMD Radeon		-
OS	Windows 10 64 bit Windows 11 (แนะนำโปรเซสเซอร์รุ่นที่ 12 หรือ Intel Core)		Monterey 12 Ventura 13

ความต้องการของระบบขั้นต่ำ

	Windows		macOS
	แล็ปท็อป	เดสก์ท็อป	แล็ปท็อป/เดสก์ท็อป
CPU	Intel Core i5 - 13500H Intel Core i5 - 12500H AMD Ryzen 5 7735HS AMD Ryzen 5 6600H	Intel Core i5 - 13400 Intel Core i5 - 12400 AMD Ryzen 5 7500 AMD Ryzen 5 5600	M1 (8-core CPU, 7-core GPU) M2 (8-core CPU, 8-core GPU)
RAM	16 GB		16 GB
กราฟิก	NVIDIA GeForce RTX 4050 (VRAM 6 GB หรือสูงกว่า) NVIDIA GeForce RTX 3060 (VRAM 6 GB หรือสูงกว่า) NVIDIA RTX A2000 (VRAM 6 GB หรือสูงกว่า) * ไม่รองรับ AMD Radeon.		-
OS	Windows 10 64 bit Windows 11 (แนะนำโปรเซสเซอร์รุ่นที่ 12 หรือ Intel Core ที่ใหม่กว่า)		Monterey 12 Ventura 13

หมายเหตุ

Medit i500 ไม่รองรับ macOS

การติดตั้ง Medit Scan for Clinics

การติดตั้ง

Medit Scan for Clinics จะถูกติดตั้งเป็นแพ็คเกจพร้อมกับ Medit Scan for Labs เมื่อคุณติดตั้ง Medit Link

โปรดดูที่ [Medit Link > การติดตั้ง > การติดตั้งบน Windows](#) หรือ [การติดตั้งบน macOS](#) สำหรับคำแนะนำในการติดตั้ง

ข้อควรระวัง

เครื่องสแกนอาจทำงานไม่ถูกต้องหาก你不รีสตาร์ทพีซีหลังการติดตั้ง

การอัปเดต

การอัปเดตซอฟต์แวร์

เมื่อคุณเรียกใช้ Medit Link โปรแกรมจะตรวจสอบการอัปเดต เวอร์ชันล่าสุดจะถูกอัปเดตโดยอัตโนมัติหากคุณเชื่อมต่อกับอินเทอร์เน็ต

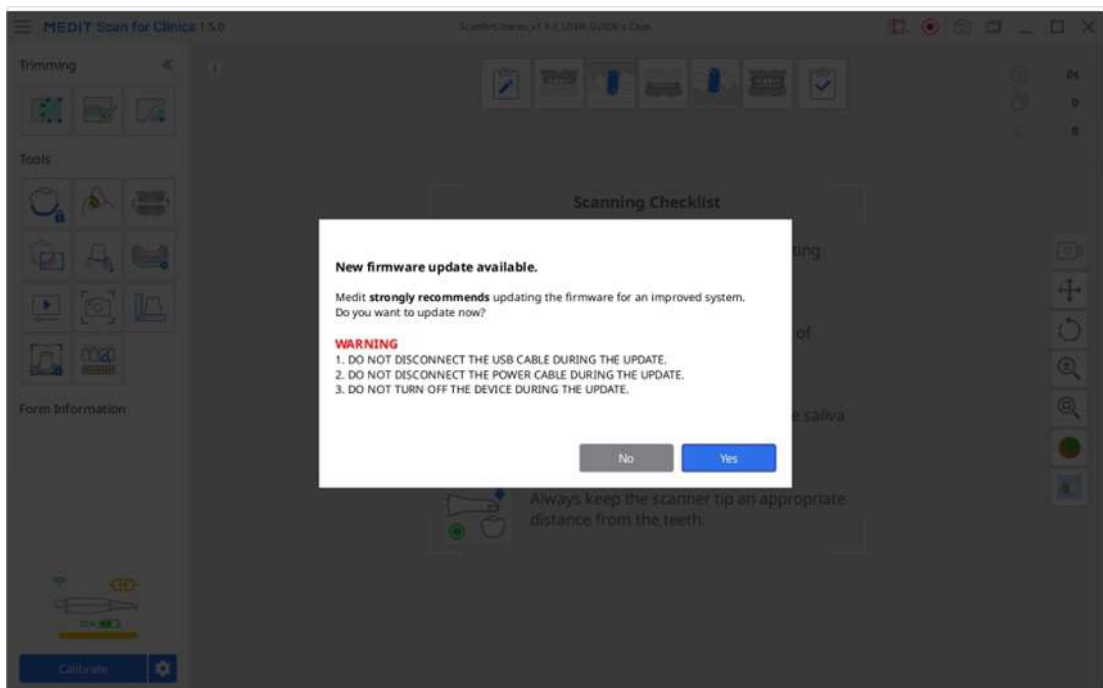
Medit Scan for Clinics และ Medit Scan for Labs จะถูกอัปเดตเป็นเวอร์ชันล่าสุดเมื่อมีการติดตั้ง Medit Link ใหม่

การอัปเดตเฟิร์มแวร์

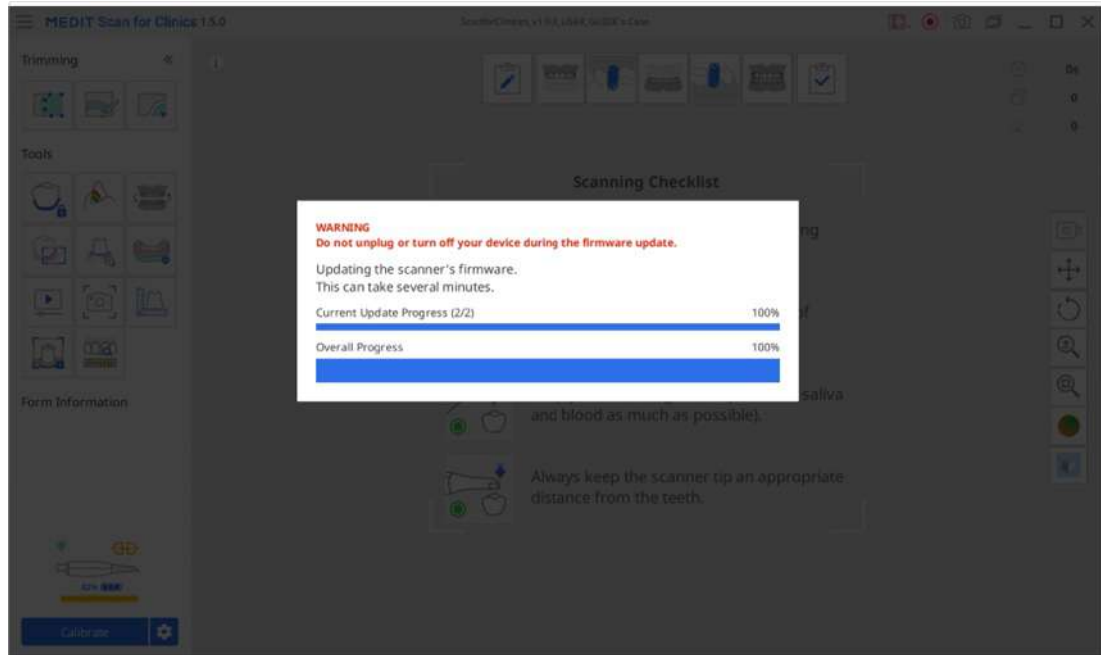
เราขอแนะนำให้คุณอัปเดตเวอร์ชันเฟิร์มแวร์ของสับไرسายให้ทันสมัยอยู่เสมอเพื่อใช้คุณสมบัติและการปรับปรุงใหม่ คุณยังคงสามารถใช้ฟังก์ชันที่มีอยู่ได้ ถึงแม้ว่าคุณจะไม่ได้ดำเนินการอัปเดตเฟิร์มแวร์ในทันทีก็ตาม

โปรแกรมจะติดตั้งเฟิร์มแวร์ล่าสุดโดยอัตโนมัติเมื่อมีการอัปเดตใหม่ดังต่อไปนี้:

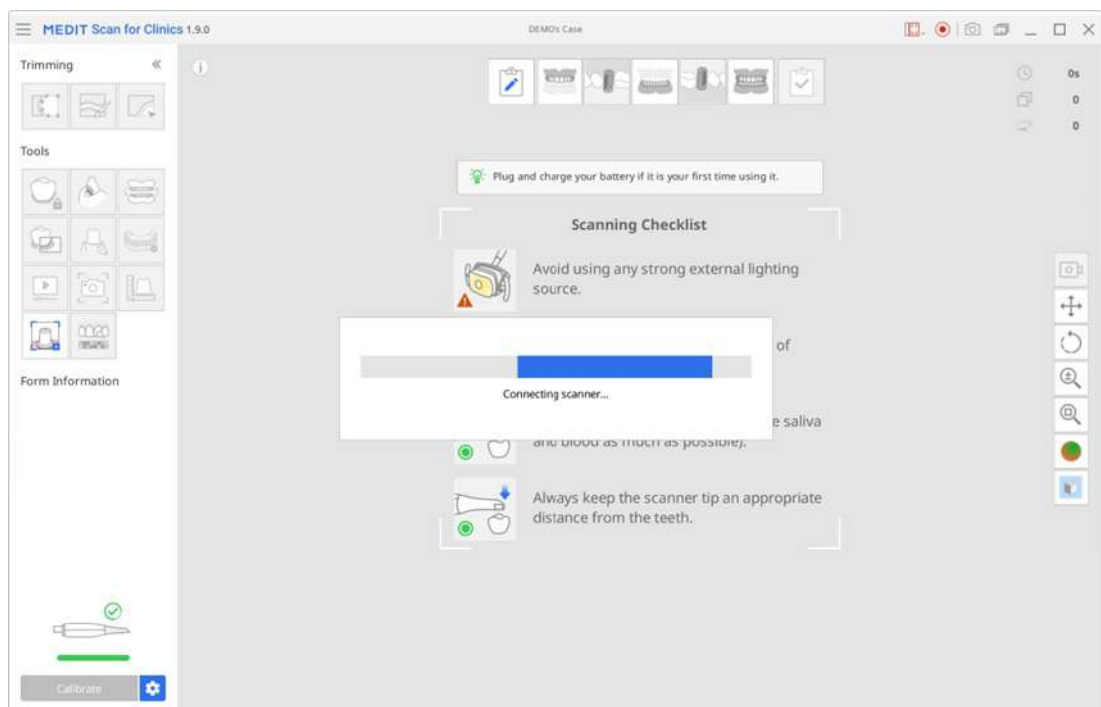
1. หากคุณใช้เครื่องสแกนไرسาย โปรดเชื่อมต่อสับไرسายเข้ากับคอมพิวเตอร์ส่วนบุคคลผ่านสายเคเบิล และตรวจสอบว่าเครื่องสแกนของคุณเชื่อมต่อกับสับไرسายอยู่หรือไม่
2. เรียกใช้ Medit Scan for Clinics
3. กล่องโต้ตอบต่อไปนี้จะปรากฏขึ้นเมื่อมีเฟิร์มแวร์ใหม่



4. คลิก "ใช่" เพื่อดำเนินการอัปเดตเฟิร์มแวร์ต่อไป



5. เมื่ออัปเดตเฟิร์มแวร์แล้ว โปรแกรมจะพยายามเชื่อมต่อเครื่องสแกนอีกครั้ง



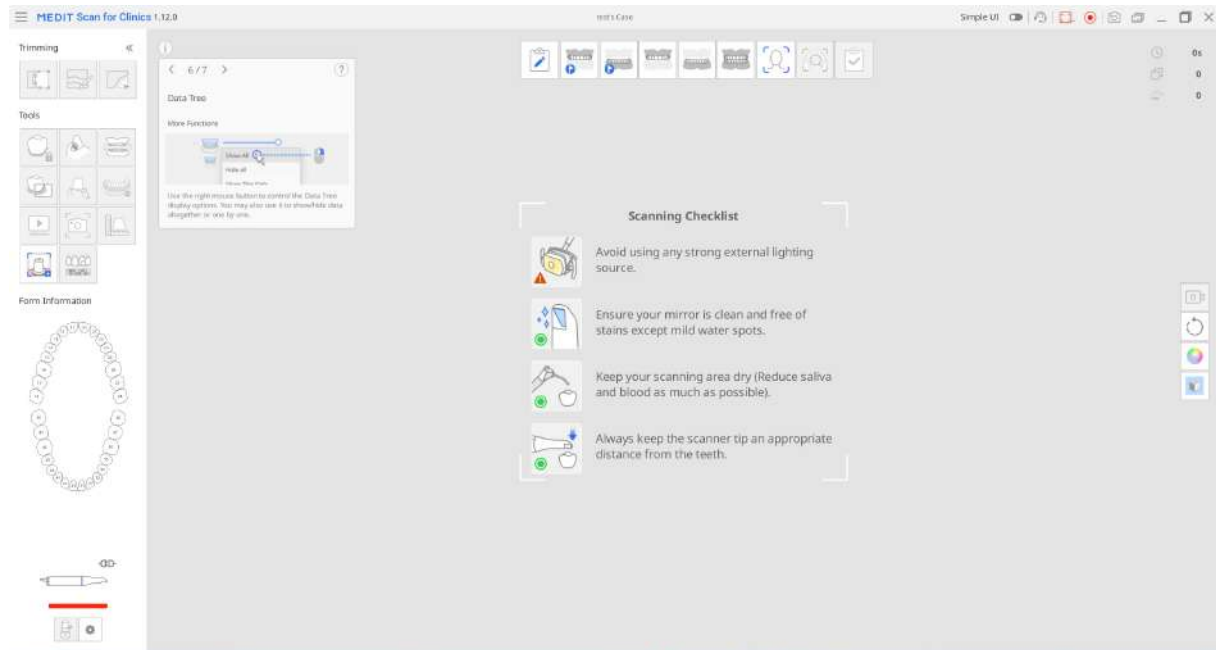
6. คุณสามารถตรวจสอบเวอร์ชันเฟิร์มแวร์ปัจจุบันของคุณได้ที่เมนู > เกี่ยวกับ > เวอร์ชันเฟิร์มแวร์

หมายเหตุ

- สำหรับเครื่องสแกนไร้สาย การอัปเดตอาจหยุดชะงักได้หากฮับถูกตัดการเชื่อมต่อจากคอมพิวเตอร์ส่วนบุคคลท้องถิ่นหรือหากเครื่องสแกนมีแบตเตอรี่ต่ำ ในเคสนี้ คุณสามารถอัปเดตเฟิร์มแวร์ได้ด้วยการเชื่อมต่อฮับเข้ากับคอมพิวเตอร์ส่วนบุคคลแล้วเรียกใช้โปรแกรมอีกครั้ง
- สำหรับเครื่องสแกนแบบมีสาย คุณอาจพบข้อความระบุความผิดพลาดหากเครื่องสแกนของคุณล้มเหลวในการรีบูต แม้ว่าการอัปเดตเฟิร์มแวร์จะเสร็จสิ้นแล้วก็ตาม ในเคสนี้ เราขอแนะนำให้รีบูตเครื่องสแกนด้วยการถอดปลั๊กและเสียบสายเคเบิลใหม่ จากนั้นตรวจสอบสถานะเครื่องสแกน

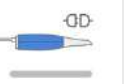
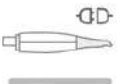
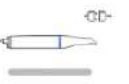
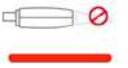
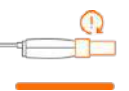
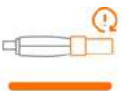
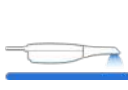
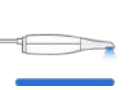
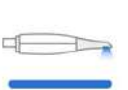
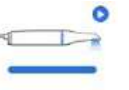
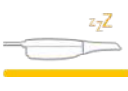
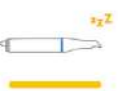
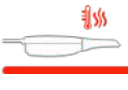
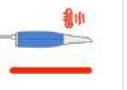
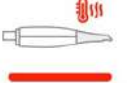
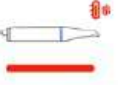
การเชื่อมต่อเครื่องสแกน

เมื่อคุณเรียกใช้ Medit Scan for Clinics คุณสามารถตรวจสอบสถานะเครื่องสแกนของคุณได้ และหากคุณใช้เครื่องสแกนไร้สาย สถานะสับไร้สายจะอยู่ที่มุมซ้ายล่างของหน้าจอ



สถานะเครื่องสแกน

ต่อไปนี้เป็นสิ่งบ่งชี้สถานะเครื่องสแกน:

สถานะ	คำอธิบาย	i500	i600	i700	i700 wireless	i900
ไม่ได้เชื่อมต่อ	เครื่องสแกนไม่ได้ถูกเชื่อมต่อ					
ไม่มีส่วนปลาย	ส่วนปลายไม่ได้ถูกติดตั้ง	ไม่มีข้อมูล				
กำลังเชื่อมต่อ	เครื่องสแกนกำลังพยายามเชื่อมต่อ					
กำลังรีบูต	เครื่องสแกนกำลังรีบูต					
จำเป็นต้องสอบเทียบ	จำเป็นต้องสอบเทียบเครื่องสแกน					
พร้อมใช้งาน	เครื่องสแกนพร้อมใช้งาน					
การสแกน	ขณะนี้เครื่องสแกนอยู่ในขั้นตอนการสแกน					
สลีป	เครื่องสแกนอยู่ในโหมดสลีป		ไม่มีข้อมูล	ไม่มีข้อมูล		
มีความร้อนสูงเกินไป	เครื่องสแกนมีความร้อนสูงเกินไป					

สถานะอื่น

เมื่อคุณใช้เครื่องสแกนไร้สาย สถานะของฮับไร้สายจะถูกแสดงดังที่แสดงไว้ด้านล่าง:

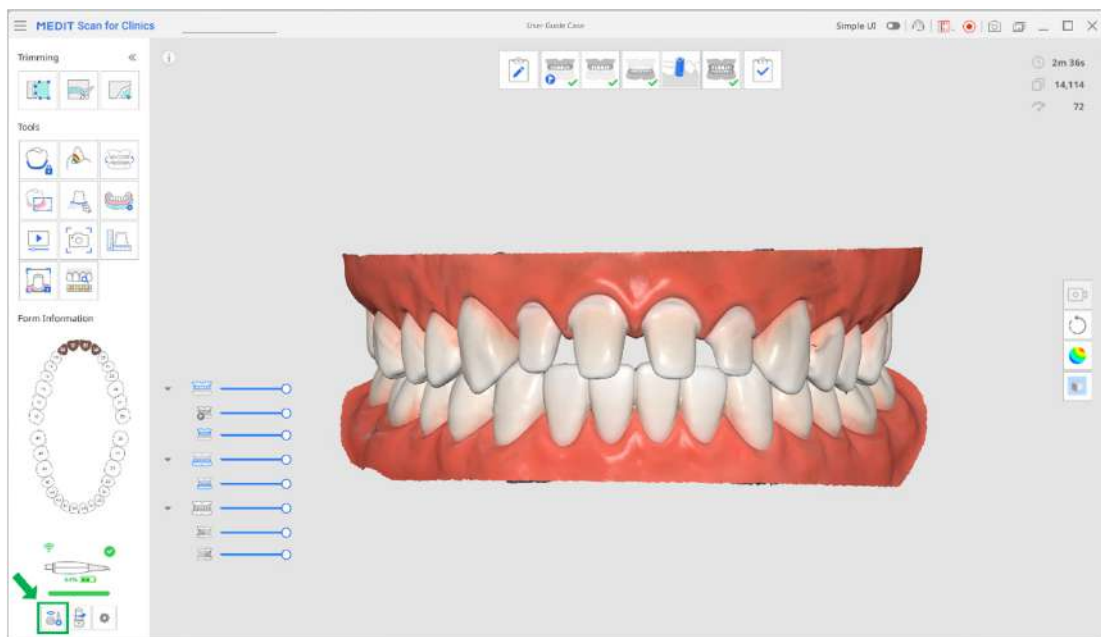
เชื่อมต่อกับฮับ	ฮับถูกเชื่อมต่อกับเครื่องสแกน	
กำลังเชื่อมต่อ	ฮับกำลังเชื่อมต่อกับพีซี	
เครื่องสแกนไม่ได้ถูกเชื่อมต่อ	ฮับถูกยกเลิกการเชื่อมต่อกับเครื่องสแกน	

โปรแกรมจัดการการเชื่อมต่อ

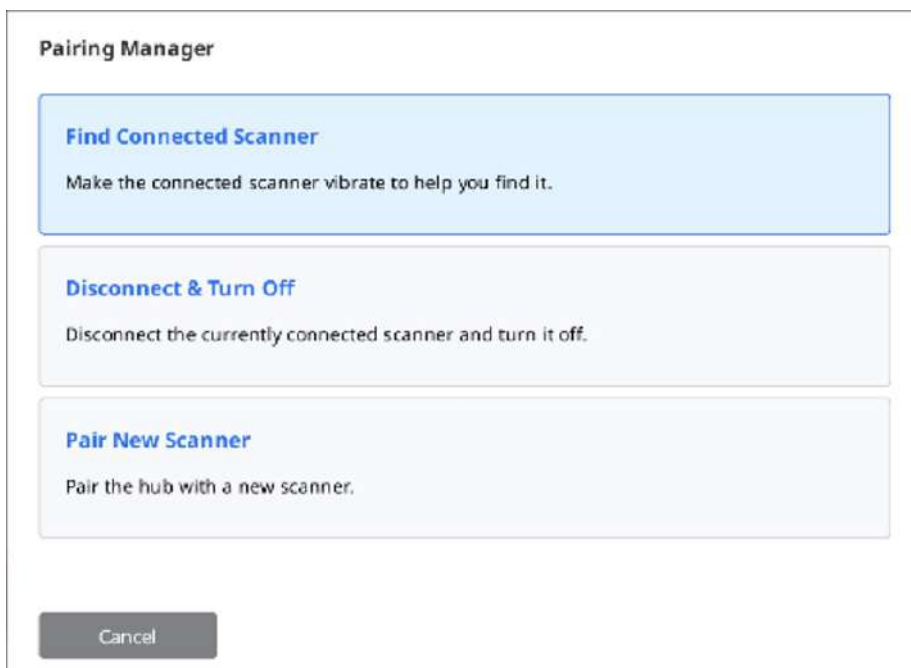
หมายเหตุ

คุณสมบัตินี้มีเฉพาะในรุ่น i700 wireless เท่านั้น

1. เชื่อมต่อฮับไร้สายสำหรับ i700 wireless และไอคอนต่อไปนี้จะปรากฏขึ้นใต้ภาพสถานะเครื่องสแกน

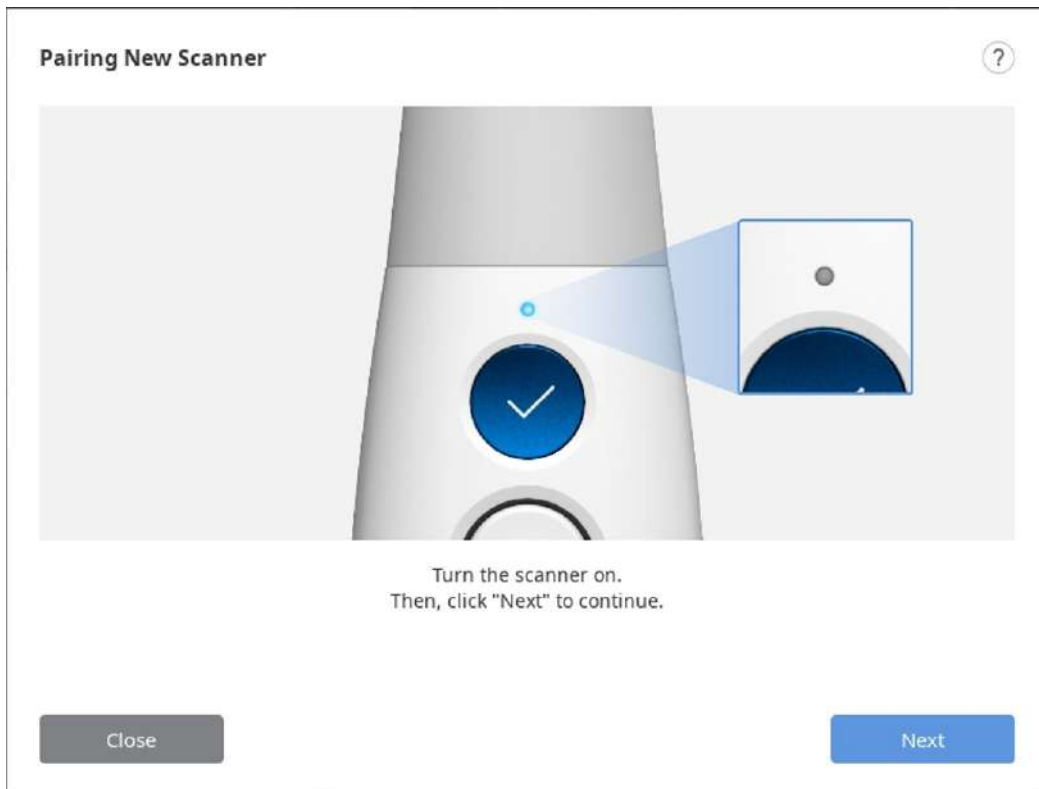


2. คลิกไอคอน "โปรแกรมจัดการการเชื่อมต่อ" เพื่อแสดงตัวเลือกต่อไปนี้

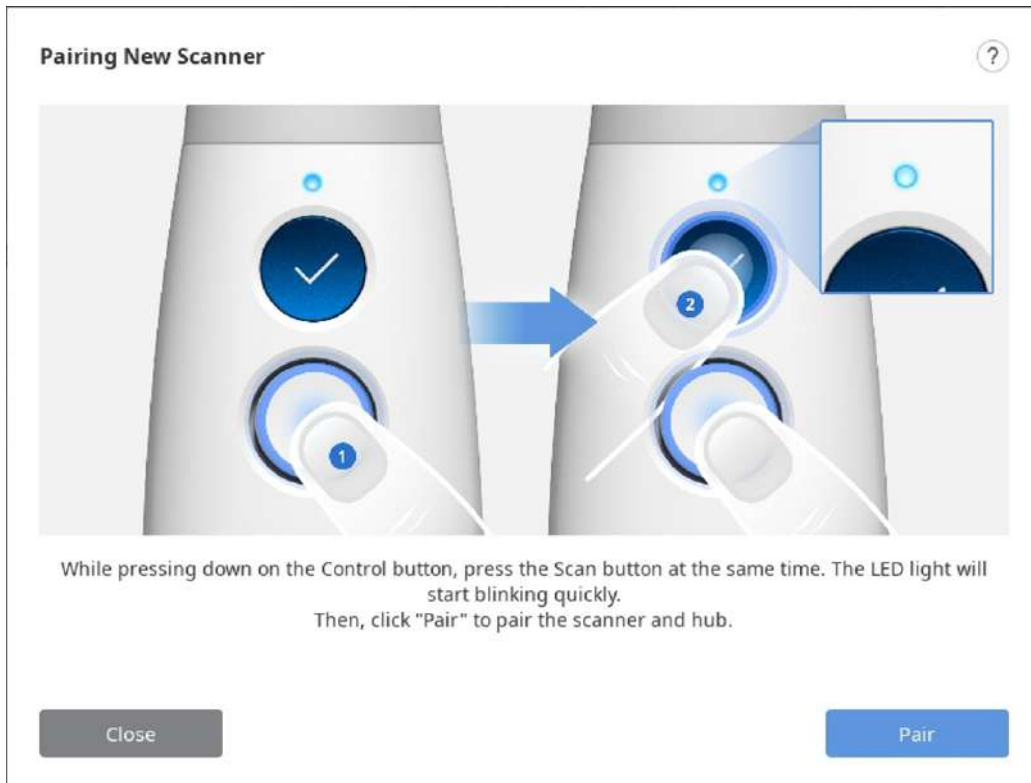


ค้นหาเครื่องสแกนที่เชื่อมต่อ	ทำให้เครื่องสแกนที่ถูกเชื่อมต่อขึ้นเพื่อช่วยคุณค้นหามัน
ยกเลิกการเชื่อมต่อและปิด	ยกเลิกการเชื่อมต่อเครื่องสแกนที่เชื่อมต่ออยู่ในปัจจุบันแล้วปิดเครื่อง
จับคู่เครื่องสแกนใหม่	เชื่อมต่อฮับไร้สายกับเครื่องสแกนใหม่

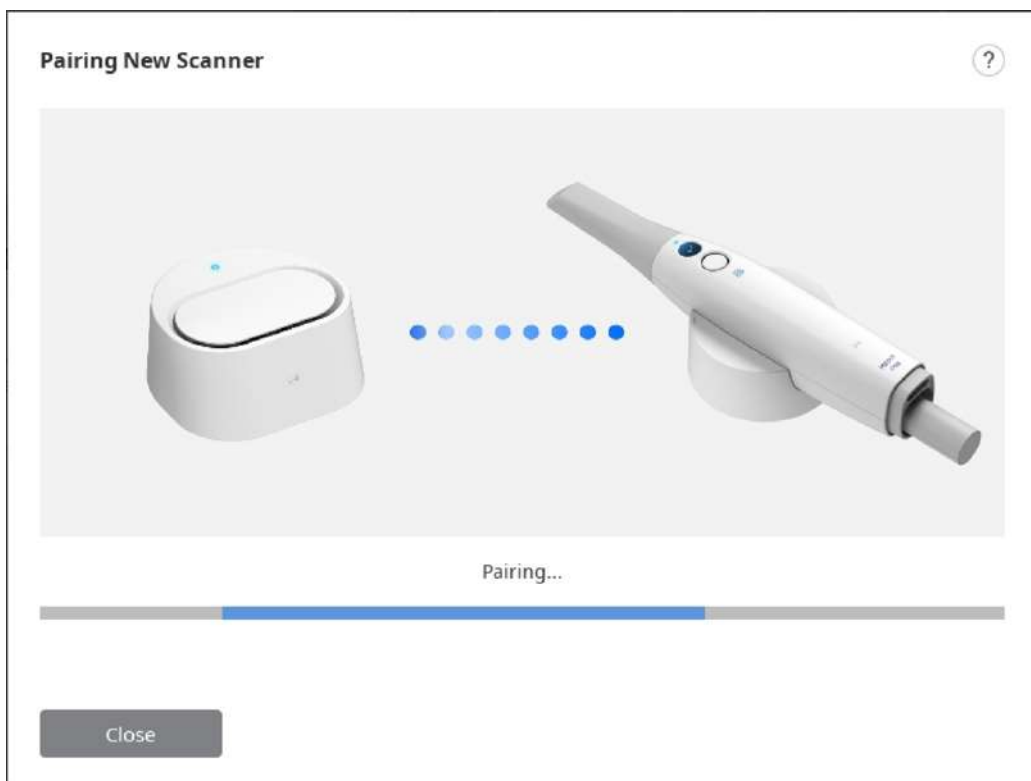
3. เลือกตัวเลือก "จับคู่เครื่องสแกนใหม่"
4. เปิดเครื่องสแกนแล้วคลิก "ถัดไป"



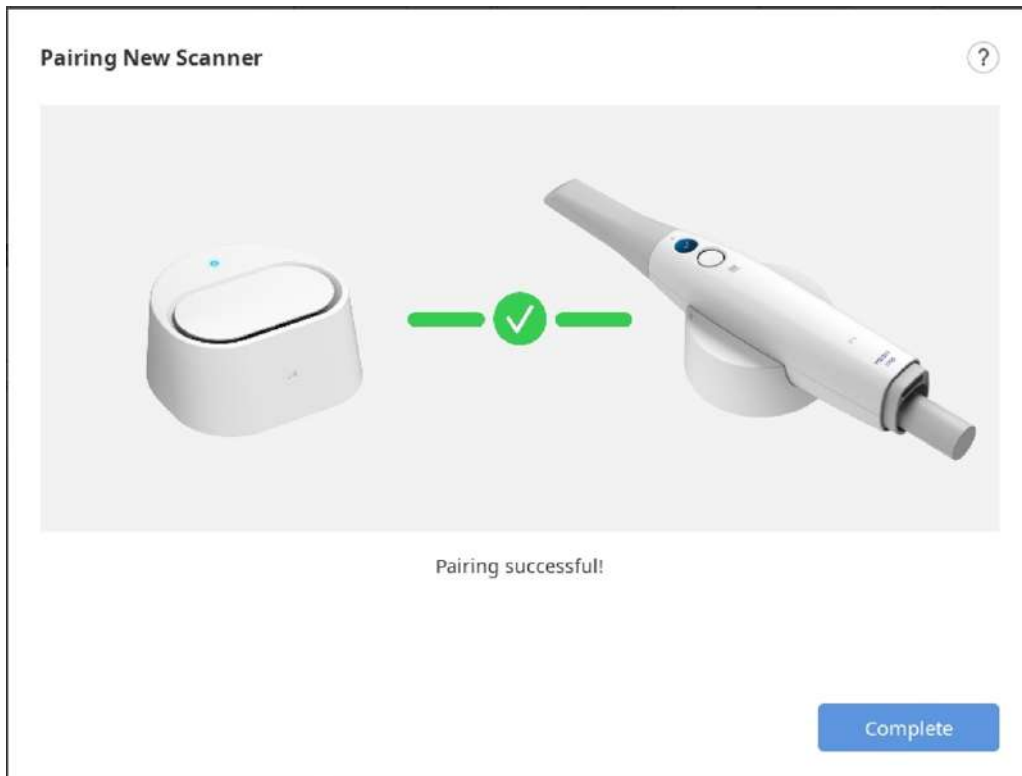
5. ขั้นแรก กดปุ่มควบคุมของเครื่องสแกนค้างไว้ จากนั้นกดปุ่มสแกนพร้อมกัน เมื่อไฟ LED ของเครื่องสแกนกะพริบอย่างรวดเร็ว ให้ปล่อยนิ้วของคุณจากทั้งสองปุ่ม คลิกปุ่มจับคู่บนหน้าจอ เครื่องสแกนเริ่มต้นเชื่อมต่อกับฮับ



6. พยายามอย่ารบกวนการสื่อสารระหว่างเครื่องสแกนและฮับขณะที่พยายามเชื่อมต่อ อย่าถอดแบตเตอรี่เครื่องสแกนหรือถอดฮับออกจากพีซีของคุณ



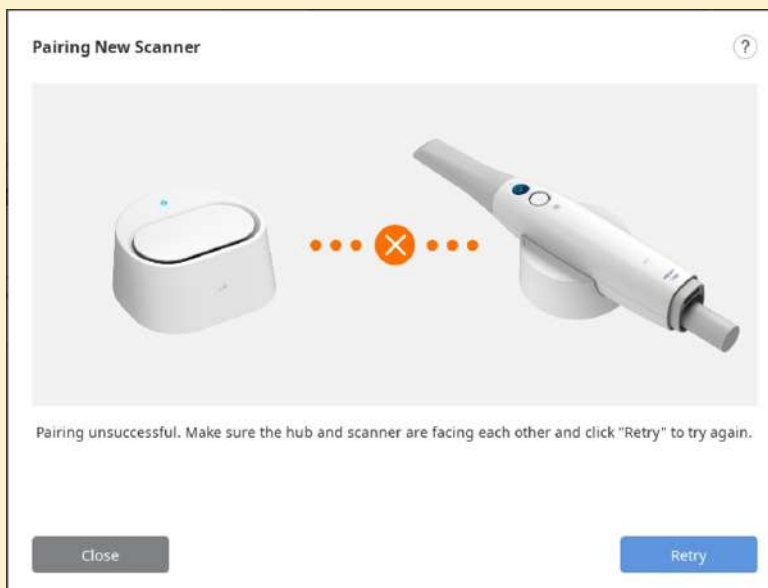
7. คลิก "เสร็จสิ้น" เมื่อข้อความ "การเชื่อมต่อสำเร็จ!" ปรากฏขึ้น



8. ตรวจสอบสถานะเครื่องสแกนที่ด้านล่างซ้าย

⚠️ ข้อควรระวัง

คุณอาจเห็นข้อความแสดงข้อผิดพลาดเมื่อการเชื่อมต่อไม่เสถียร หรือเครื่องสแกนไม่สามารถเชื่อมต่อกับฮับได้ ให้รีเซ็ตการเชื่อมต่อด้วยตนเองตั้งแต่เริ่มต้น



สลับและสแกน

สลับและสแกนคือการลงทะเบียนเครื่องสแกนเครื่องเดียวกับฮับไร้สายตั้งแต่สองฮับขึ้นไป และสลับการเชื่อมต่อระหว่างฮับ คุณสมบัตินี้ช่วยให้คุณสแกนจากห้องหนึ่งไปยังอีกห้องหนึ่งและเชื่อมต่อกับฮับไร้สายในคลินิกของคุณได้

ขั้นแรก คุณต้องลงทะเบียนข้อมูลอุปกรณ์ของเครื่องสแกนและฮับไร้สายโดยการเชื่อมต่อด้วยตนเอง เครื่องสแกนและฮับไร้สายที่ไม่ได้ถูกลงทะเบียนจะไม่สามารถเชื่อมต่อกันได้ไม่ว่าสัญญาณการเชื่อมต่อจะแรงแค่ไหนก็ตาม

หมายเหตุ

คุณสมบัตินี้มีเฉพาะในรุ่น i700 wireless เท่านั้น

1. ตรวจสอบให้แน่ใจว่าเฟิร์มแวร์ของคุณเป็นเวอร์ชันล่าสุดก่อนที่จะใช้คุณสมบัติสลับและสแกน
2. หากคุณเชื่อมต่อกับฮับใหม่ที่ไม่เคยเชื่อมต่อกับเครื่องสแกนของคุณมาก่อน จำเป็นต้องมีการเชื่อมต่อด้วยตนเองเพื่อลงทะเบียนเครื่องสแกนกับฮับใหม่
3. ตรวจสอบให้แน่ใจว่าทั้งเครื่องสแกนและฮับที่จะเชื่อมต่อถูกเปิดอยู่ คุณสามารถเชื่อมต่อเครื่องสแกนและฮับไร้สายได้โดยไม่ต้องเรียกใช้ Medit Scan for Clinics
4. กดตรงกลางปุ่มควมมานานกว่าสองวินาที
5. เครื่องสแกนจะสั่นสั้น ๆ สามครั้ง ซึ่งหมายความว่าคุณพร้อมที่จะใช้สลับและสแกนแล้ว
6. เครื่องสแกนจะสั่นสั้น ๆ เมื่อเชื่อมต่อกับฮับไร้สายสำเร็จ
7. เรียกใช้โปรแกรมและเริ่มต้นการสแกน

ข้อควรระวัง

- หากคุณมีฮับไร้สายหลายตัวในพื้นที่ทำงานที่ไม่ได้เป็นพื้นที่ปิด เครื่องสแกนอาจเชื่อมต่อกับฮับอื่นที่ไม่ใช่ฮับที่คุณต้องการเชื่อมต่อได้
- หากคุณพยายามเชื่อมต่อระหว่างฮับไร้สายสองฮับ เครื่องสแกนอาจเชื่อมต่อกับฮับอื่นที่ไม่ใช่ฮับที่คุณต้องการเชื่อมต่อได้
- หากเครื่องสแกนไม่สามารถเชื่อมต่อได้ ให้เข้าใกล้ฮับไร้สายที่คุณต้องการเชื่อมต่อแล้วลองเชื่อมต่ออีกครั้งโดยกดตรงกลางของปุ่มควมมานานกว่าสองวินาที

การสอบเทียบเครื่องสแกน

การสอบเทียบเครื่องสแกนภายในช่องปาก

🔍 หมายเหตุ

ขอแนะนำให้สอบเทียบอุปกรณ์เป็นระยะ

ไปที่เมนู > การตั้งค่า > เครื่องสแกน และกำหนดค่าระยะเวลาการสอบเทียบในตัวเลือกระยะเวลาการสอบเทียบ (วัน)

แนะนำให้ทำการสอบเทียบเพื่อการสแกนและประสิทธิภาพของอุปกรณ์ที่เหมาะสม

โปรดสอบเทียบเครื่องสแกนเมื่อ:

- คุณภาพของข้อมูลการสแกนลดลงเมื่อเทียบกับการสแกนครั้งก่อน
- สภาวะภายนอก เช่น อุณหภูมิของอุปกรณ์ เปลี่ยนแปลงไประหว่างการใช้งาน
- เกินระยะเวลาการสอบเทียบที่กำหนดไว้แล้ว

⚠️ ข้อควรระวัง

บานสอบเทียบเป็นส่วนประกอบที่ละเอียดอ่อน โปรดอย่าสัมผัสมัน

หากการสอบเทียบล้มเหลว ให้ตรวจสอบบานสอบเทียบและติดต่อผู้ให้บริการหากมีการปนเปื้อน

โปรดทราบว่าความแม่นยำของข้อมูลการสแกนจะเพิ่มขึ้นหากอุณหภูมิของเครื่องสแกนในระหว่างการสอบเทียบใกล้เคียงกับอุณหภูมิขณะที่ใช้สแกน

ปล่อยให้เครื่องสแกนของคุณอุ่นเครื่องก่อนการสอบเทียบเพื่อให้มีอุณหภูมิเดียวกันกับในระหว่างการสแกน

วิธีสอบเทียบ (i500, i600, i700, i700w)

ข้อมูลต่อไปนี้จะอธิบายวิธีการสอบเทียบตาม i700 เครื่องสแกนภายในช่องปากอื่น ๆ ของ Medit ยกเว้น i900 สามารถสอบเทียบได้ในลักษณะเดียวกัน สำหรับ i900 โปรดดู [วิธีการสอบเทียบ \(i900\)](#)

🔍 หมายเหตุ

ผู้ใช้สามารถเลือก "ถัดไป" หรือ "เสร็จสิ้น" ได้โดยการกดปุ่มสแกนบนเครื่องสแกน

1. เปิดเครื่องสแกนและเชื่อมต่อเครื่องสแกนเข้ากับซอฟต์แวร์
2. คลิกไอคอน "สอบเทียบ" ที่มุมซ้ายล่างของโปรแกรม

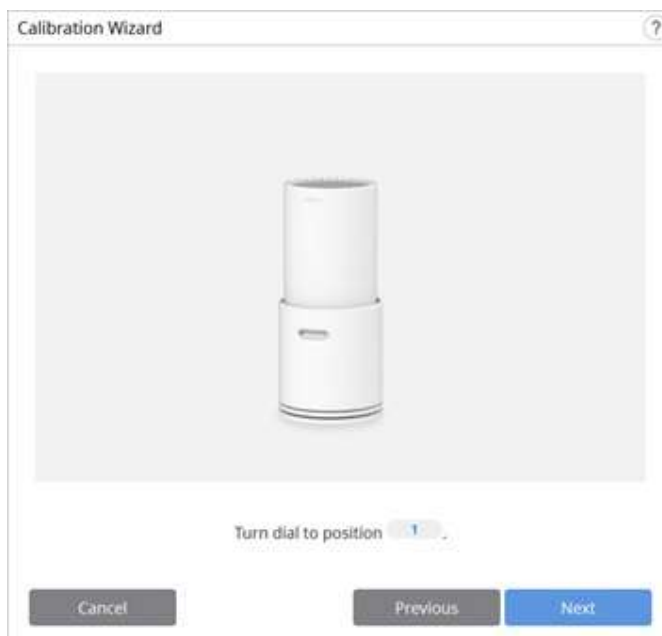
คุณสามารถใส่เครื่องสแกนเข้าไปในเครื่องมือสอบเทียบเพื่อเริ่มต้นการสอบเทียบได้ (ไม่พร้อมใช้งานกับ i500)



3. เตรียมเครื่องมือสอบเทียบแล้วคลิก "ถัดไป" เพื่อเริ่มกระบวนการสอบเทียบ



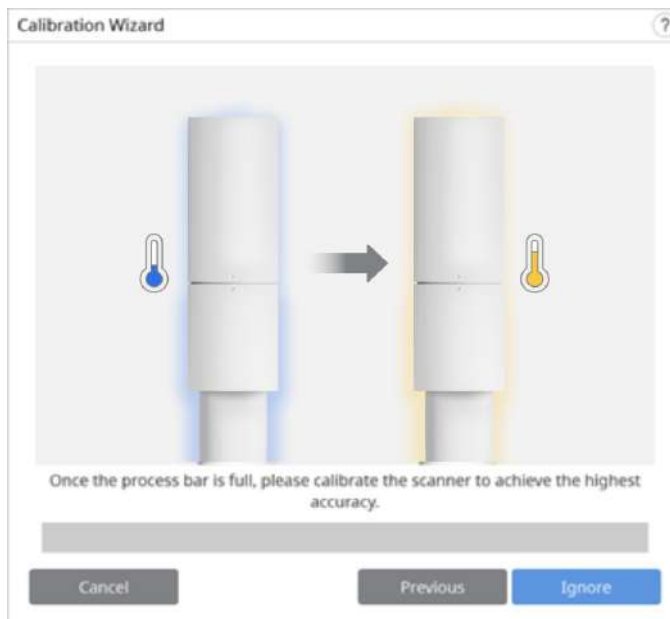
4. ตั้งเป้าหมายของเครื่องมือสอบเทียบไปที่ตำแหน่ง 1



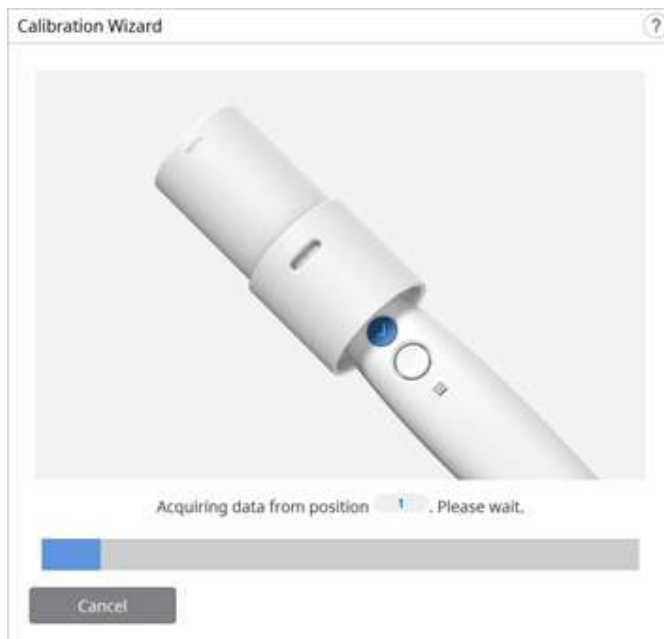
5. ใส่ด้ามจับลงในเครื่องมือสอบเทียบ



6. คลิก "ถัดไป" เพื่อเริ่มต้นการสอบเทียบ
7. หากอุณหภูมิของเครื่องสแกนต่ำเกินไป จะต้องอุ่นเครื่องเพื่อให้ได้ประสิทธิภาพที่ดีที่สุด



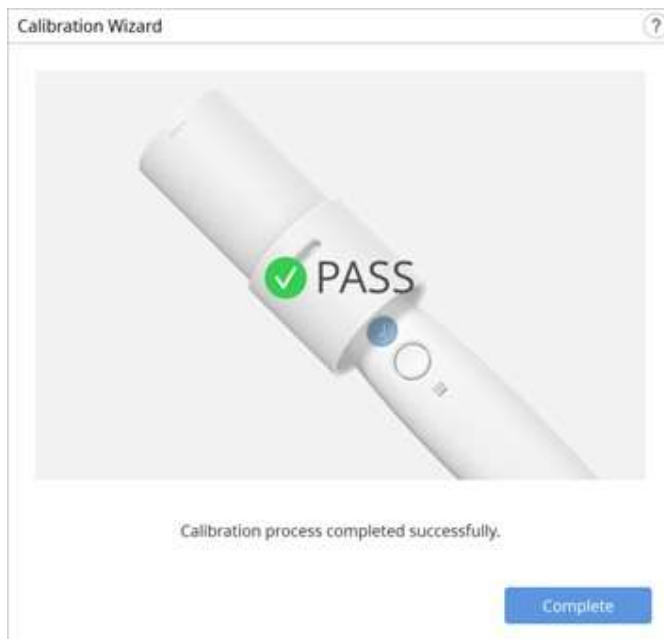
8. หากติดตั้งด้ามจับอย่างถูกต้อง ระบบจะรับข้อมูลที่ตำแหน่ง 1 โดยอัตโนมัติ



9. หลังจากรับข้อมูลที่ตำแหน่ง 1 เสร็จแล้ว ให้หมุนแป้นไปที่ตำแหน่งถัดไปตามคำแนะนำบนหน้าจอ



10. ทำซ้ำขั้นตอนข้างต้นสำหรับตำแหน่ง 2 ถึง 8 และ LAST
11. หลังจากการรับข้อมูลที่ตำแหน่ง LAST เสร็จสิ้นแล้ว ผลการสอบเทียบจะปรากฏขึ้น



วิธีสอบเทียบ (i900)

ข้อมูลต่อไปนี้จะอธิบายวิธีการสอบเทียบตาม i900 โปรดดู [วิธีการสอบเทียบ](#) สำหรับเครื่องสแกนอื่น ๆ

หมายเหตุ

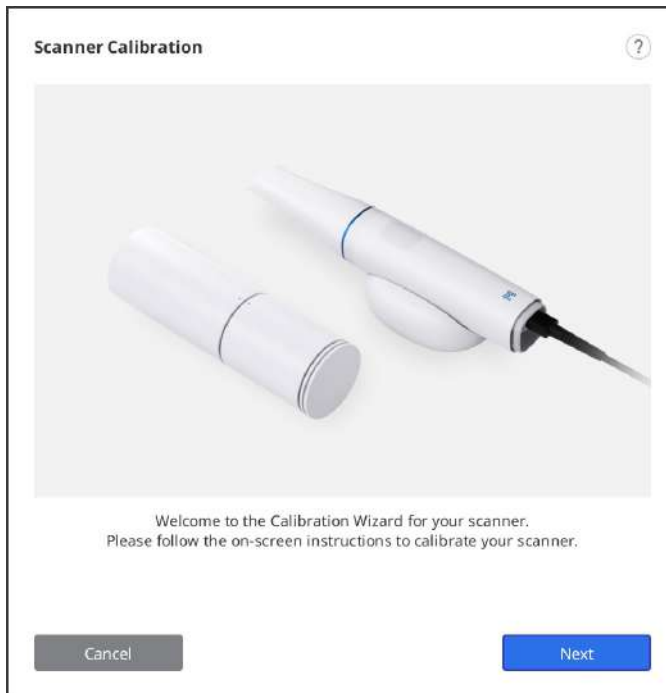
ผู้ใช้สามารถเลือก "ถัดไป" หรือ "เสร็จสมบูรณ์" ได้โดยการแตะปุ่มเมนูค้างไว้

1. เปิดเครื่องสแกนและเชื่อมต่อเครื่องสแกนเข้ากับซอฟต์แวร์
2. คลิกไอคอน "สอบเทียบ" ที่มุมล่างซ้ายของโปรแกรมเพื่อเรียกใช้วิธีการสอบเทียบ

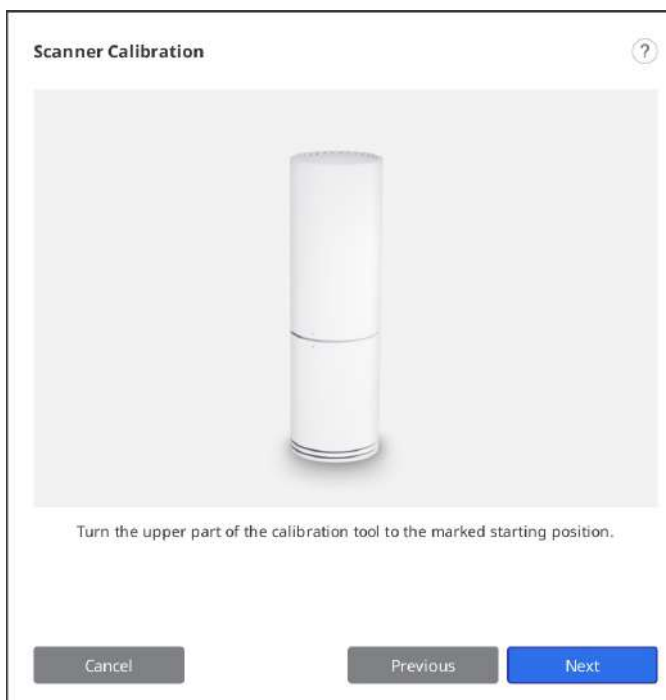
คุณสามารถใส่เครื่องสแกนเข้าไปในเครื่องมือสอบเทียบเพื่อเริ่มต้นการสอบเทียบได้



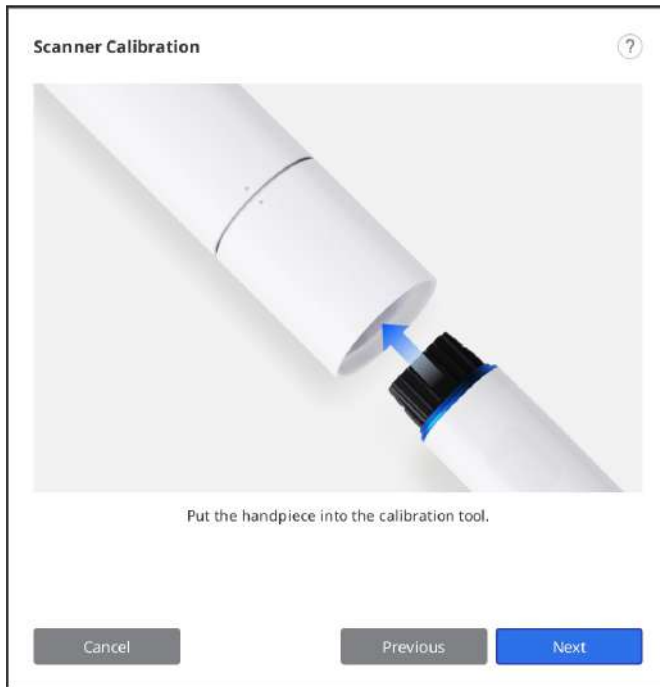
3. เตรียมเครื่องมือสอบเทียบแล้วคลิก "ถัดไป" เพื่อเริ่มกระบวนการสอบเทียบ



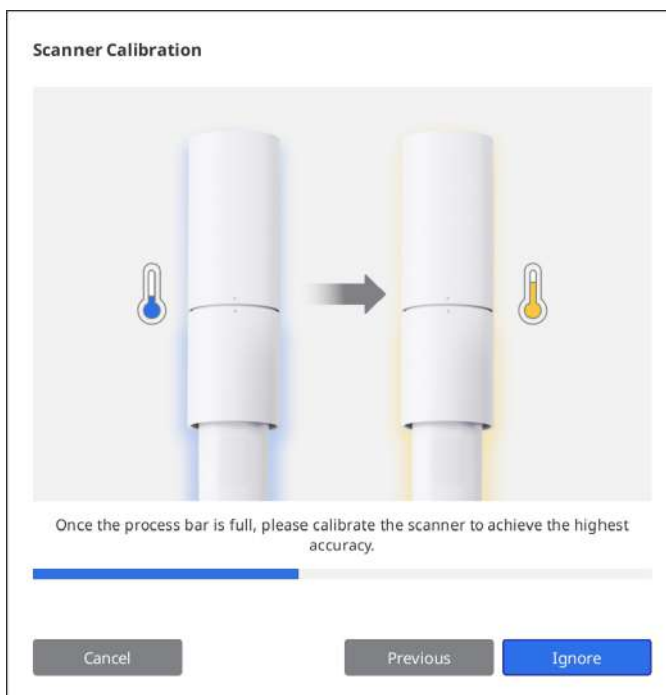
4. ตั้งแป้นหมุนของเครื่องมือสอบเทียบไปที่ตำแหน่งเริ่มต้น



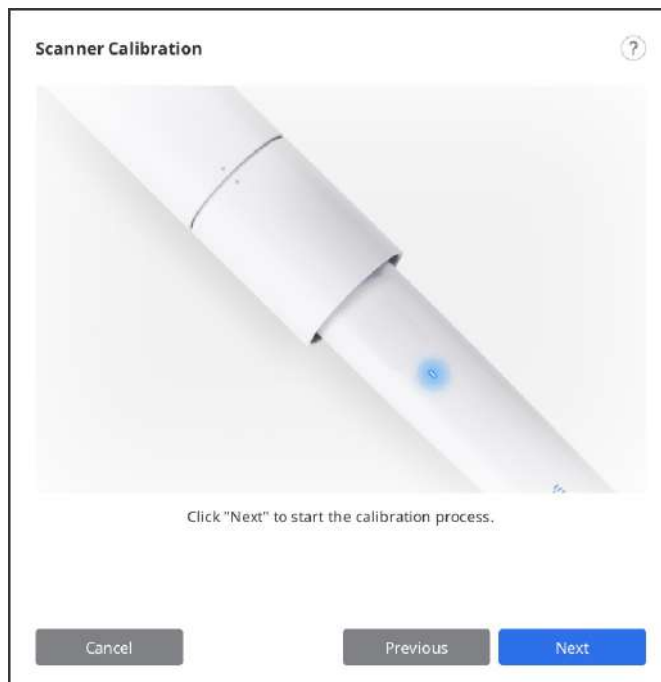
5. ใส่ด้ามจับลงในเครื่องมือสอบเทียบ



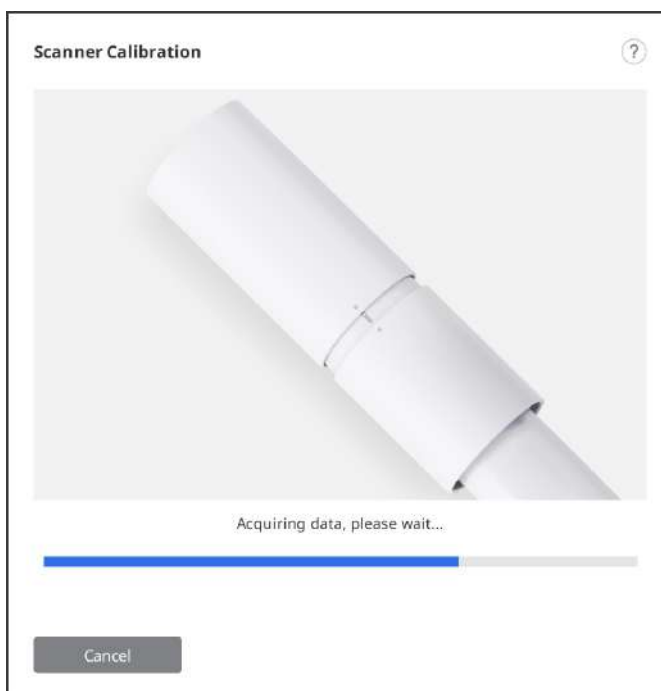
6. คลิก "ถัดไป" เพื่อเริ่มต้นการสอบเทียบ
7. หากอุณหภูมิของเครื่องสแกนต่ำเกินไป จะต้องอุ่นเครื่องเพื่อให้ได้ประสิทธิภาพที่ดีที่สุด



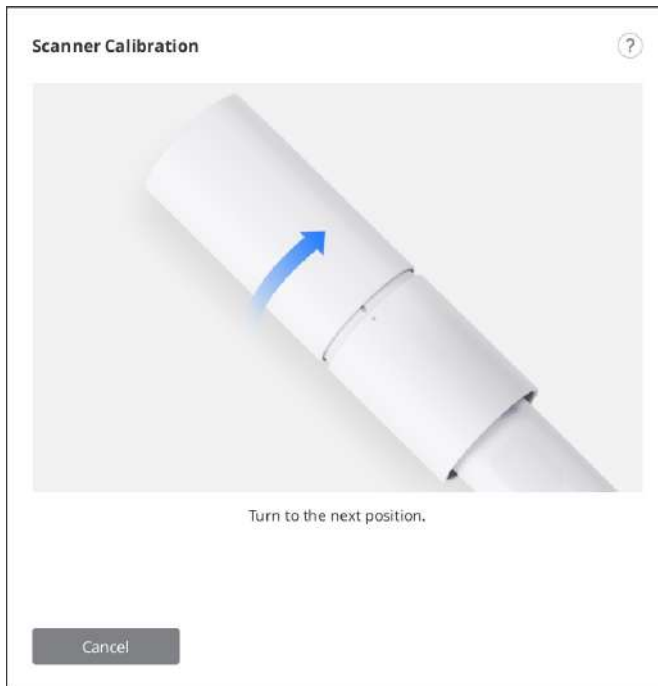
8. คลิก "ถัดไป" เพื่อเริ่มต้นกระบวนการสอบเทียบ



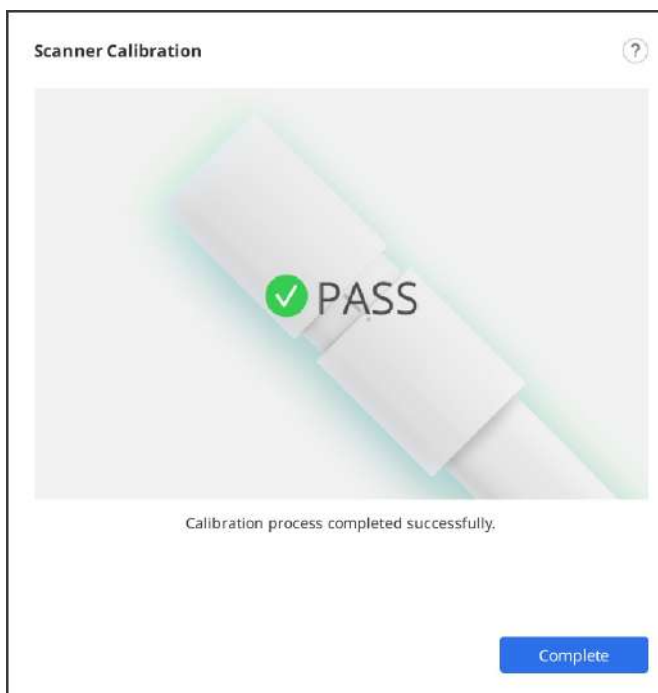
9. หากติดตั้งตามจับอย่างถูกต้อง ระบบจะรับข้อมูลโดยอัตโนมัติ



10. หลังจากเสร็จสิ้นการรับข้อมูลที่ตำแหน่งเริ่มต้นแล้ว ให้หมุนเครื่องมือสอบเทียบไปยังตำแหน่งถัดไปตามคำแนะนำบนหน้าจอ

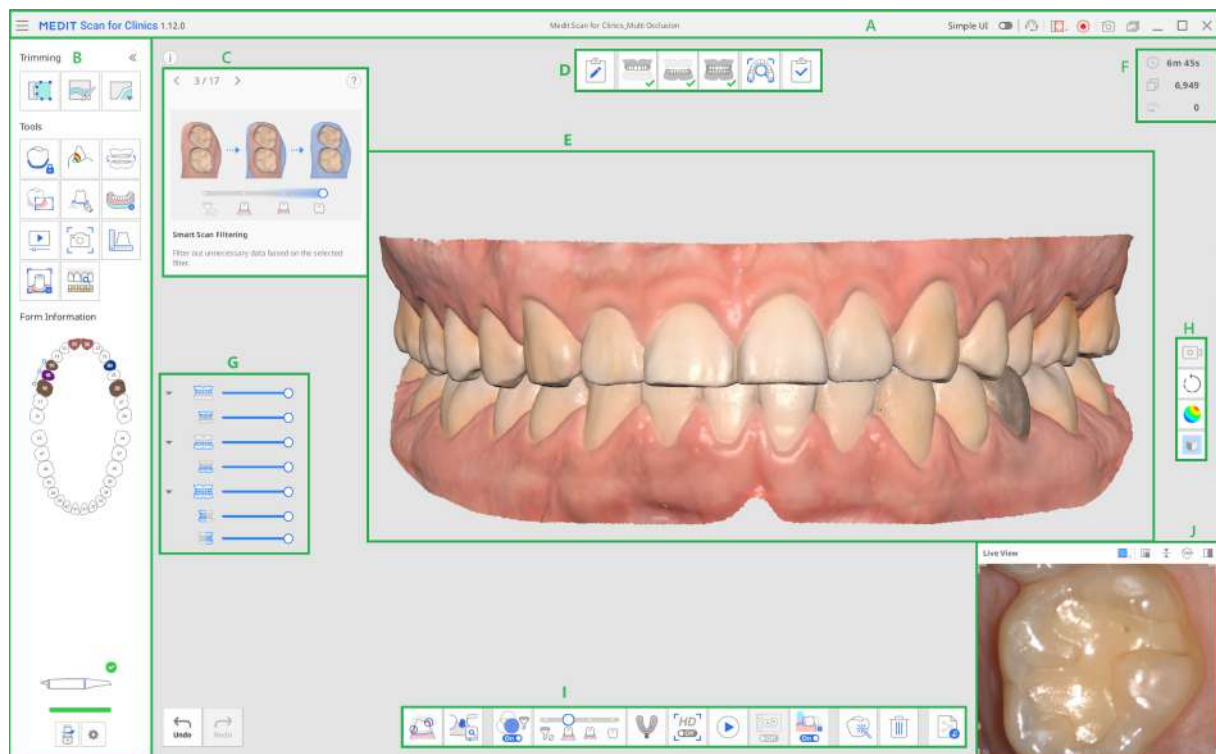


11. ทำขั้นตอนข้างต้นซ้ำไปจนถึงตำแหน่งสุดท้าย
12. หลังจากการรับข้อมูลที่ตำแหน่งสุดท้ายเสร็จสิ้นแล้ว ผลการสอบเทียบจะปรากฏขึ้น



อินเตอร์เฟซผู้ใช้

ภาพรวม



A	แถบชื่อเรื่อง
B	แถบเครื่องมือหลัก
C	ช่องข้อมูล
D	ขั้นตอน (ขั้นตอนการทำงาน)
E	มุมมองโมเดล
F	ข้อมูลการสแกน
G	แผนผังข้อมูล
H	แถบเครื่องมือด้านข้าง
I	แถบเครื่องมือขั้นตอนการสแกน
J	มุมมองสด

หมายเหตุ

แถบชื่อเรื่องอาจดูแตกต่างออกไปบน macOS และรูปภาพสามารถปรากฏในขนาดที่แตกต่างกันได้ตามความละเอียดของหน้าจอ

แถบชื่อเรื่อง

แถบชื่อเรื่องประกอบด้วยตัวเลือกต่อไปนี้

	เมนู	แสดงฟังก์ชันพื้นฐานของโปรแกรม เช่น บันทึก การตั้งค่า คู่มือผู้ใช้ และเกี่ยวกับ
	UI แบบเรียบง่าย	ปุ่มสลับเพื่อสลับไปใช้อินเทอร์เฟซผู้ใช้แบบเรียบง่าย
	ส่งคำขอการสนับสนุน	ไปที่หน้าศูนย์ช่วยเหลือ Medit เพื่อส่งคำขอการสนับสนุน
	เลือกพื้นที่บันทึกวิดีโอ	เลือกพื้นที่ของหน้าจอที่จะบันทึกวิดีโอ ผู้ใช้สามารถบันทึกได้ทั้งหน้าต่างของโปรแกรมหรือเฉพาะพื้นที่ที่แสดงข้อมูล 3D
	เริ่มต้น/หยุดการบันทึกวิดีโอ	เริ่มหรือหยุดการจับภาพวิดีโอ ไฟล์วิดีโอที่บันทึกไว้สามารถช่วยในการสื่อสารระหว่างผู้ป่วย คลินิก และห้องแล็บ
	ภาพหน้าจอ	จับภาพหน้าจอทั้งหมดหรือเฉพาะพื้นที่ที่แสดงข้อมูล 3D ของซอฟต์แวร์การสแกน ไฟล์ภาพที่ถ่ายไว้สามารถช่วยในการสื่อสารระหว่างผู้ป่วย คลินิก และห้องแล็บ
	โปรแกรมจัดการการจับภาพหน้าจอ	จัดการภาพที่ถ่ายไว้ ภาพหน้าจอจะถูกบันทึกลงใน Medit Link โดยอัตโนมัติ ผู้ใช้สามารถลบหรือบันทึกลงในพื้นที่พีซีในรูปแบบ JPG, JEP, PNG และ BMP ได้

การคลิกไอคอน "เมนู" จะแสดงตัวเลือกต่อไปนี้:

	บันทึก	บันทึกการเปลี่ยนแปลงทั้งหมดในเคสปัจจุบัน
	การตั้งค่า	ดูตัวเลือกสำหรับการตั้งค่าสภาพแวดล้อม เช่น ตัวเลือกการสแกน
	คู่มือผู้ใช้	เปิดคู่มือผู้ใช้
	เกี่ยวกับ	แสดงข้อมูลโดยละเอียดเกี่ยวกับโปรแกรมซอฟต์แวร์เครื่องสแกน และบริษัท

แถบเครื่องมือหลัก

โปรดดูที่ [เครื่องมือในแถบเครื่องมือหลัก](#) สำหรับข้อมูลเกี่ยวกับวิธีการใช้เครื่องมือในแถบเครื่องมือหลัก

ข้อมูลแบบฟอร์ม

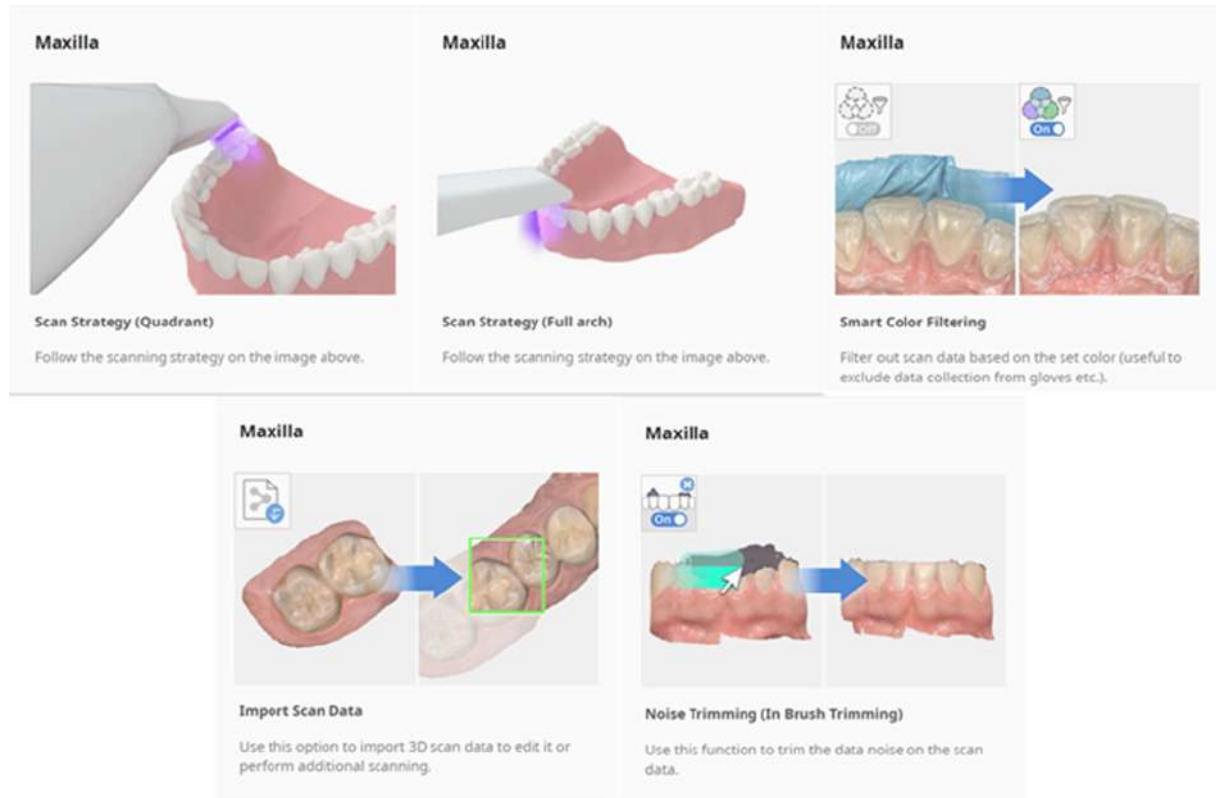
ข้อมูลแบบฟอร์มที่ลงทะเบียนไว้จาก Medit Link จะให้ภาพรวมของฟันที่ต้องได้รับการรักษา



Info Box

กระบวนการสแกนและแก้ไขจะมาพร้อมกับคำอธิบายสั้น ๆ และภาพช่วยเพื่ออธิบายฟังก์ชันหลัก ๆ และแนะนำเครื่องมือที่เป็นประโยชน์ในขั้นตอนนี้

สำหรับขั้นตอนการสแกนทั่วไป ข้อมูลจะถูกแสดงแบบสลับเพื่อให้ผู้ใช้เข้าถึงฟังก์ชันต่าง ๆ



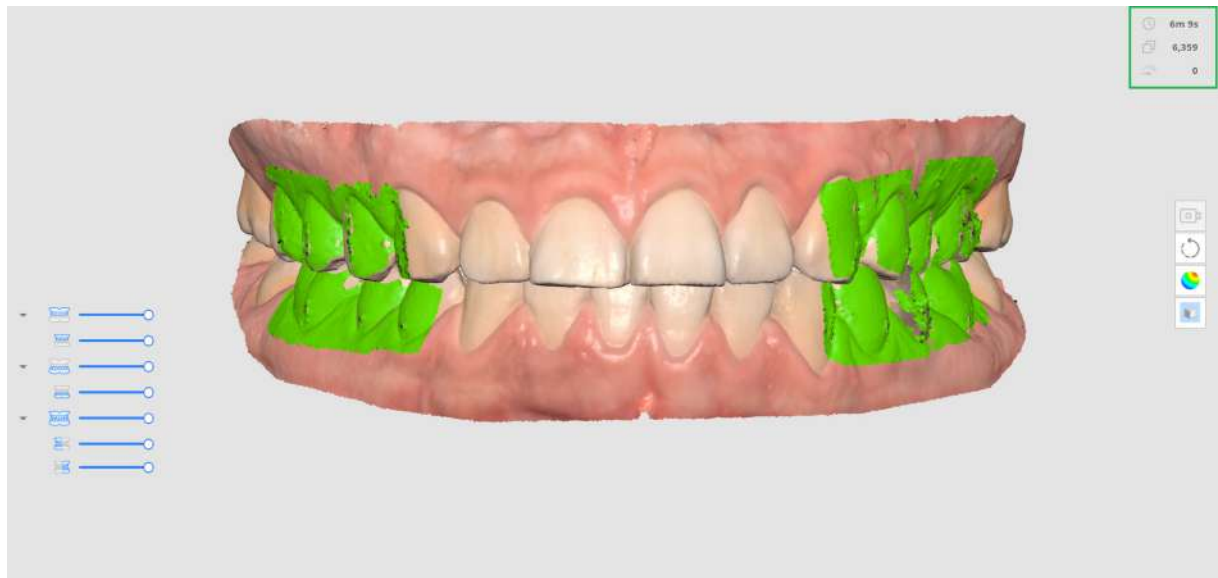
ขั้นตอนการสแกน

โปรดดูที่การจัดการขั้นตอนสำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับวิธีการตั้งค่าขั้นตอนการทำงานในการสแกน

มุมมองโมเดล

ข้อมูลการสแกนที่สอดคล้องกับขั้นตอนที่เลือกไว้ในเคสจะถูกแสดงในพื้นที่แสดงข้อมูล 3D คุณยังสามารถดูข้อมูลที่ได้รับในพื้นที่แบบเรียลไทม์ในขณะที่สแกนได้

ข้อมูลการสแกน

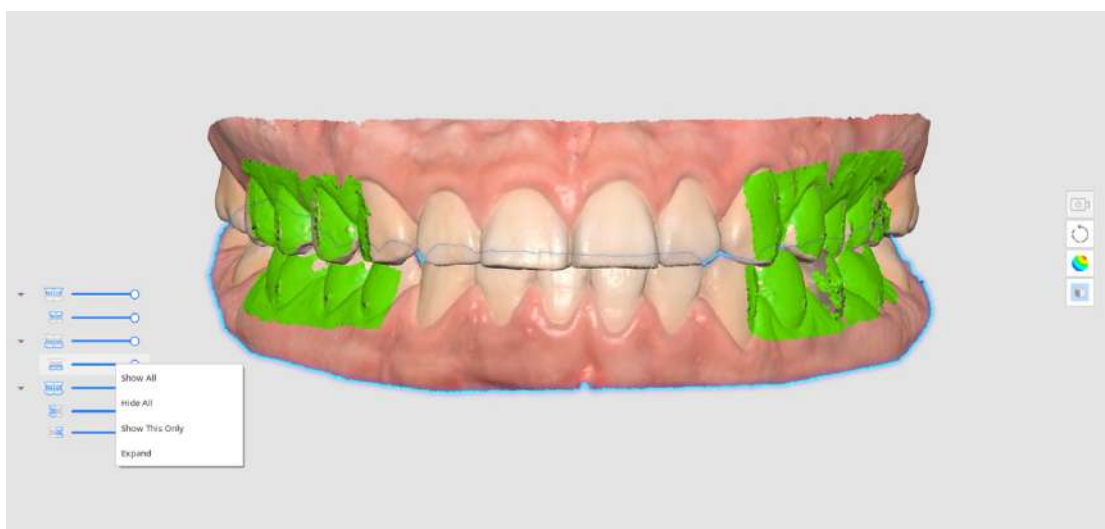


■ เวลาการ สแกน	แสดงเวลาที่ใช้ในการสแกนสำหรับแต่ละขั้นตอนการสแกนและขั้นตอนการสแกนทั้งหมด
■ จำนวน เฟรม	แสดงจำนวนภาพที่ถูกถ่ายระหว่างการสแกนสำหรับแต่ละขั้นตอนการสแกนและขั้นตอนการสแกนทั้งหมด
■ ความเร็ว การ สแกน	แสดงความเร็วในการสแกนปัจจุบัน

แผนผังข้อมูล

แผนผังข้อมูลที่ขั้นตอนภาพรวมจะช่วยให้สามารถควบคุมตัวเลือกการแสดงผลข้อมูลได้

- คลิกขวาที่แผนผังข้อมูลเพื่อแสดงตัวเลือกต่อไปนี้:



- แสดงทั้งหมด
- ซ่อนทั้งหมด
- แสดงเฉพาะสิ่งนี้เท่านั้น
- ขยาย/ยุบ

- ใช้แถบเลื่อนเพื่อควบคุมความทึบของแต่ละข้อมูล
- การวางเมาส์เหนือไอคอนของแต่ละข้อมูลจะไฮไลต์พื้นที่ที่เกี่ยวข้อง คุณสามารถแยกแยะและตรวจสอบข้อมูลที่คุณต้องการตรวจสอบได้อย่างง่ายดาย

แถบเครื่องมือด้านข้าง

โปรดดู **เครื่องมือในแถบเครื่องมือด้านข้าง** สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับเครื่องมือในแถบเครื่องมือด้านข้าง

แถบเครื่องมือขั้นตอนการสแกน

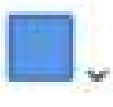
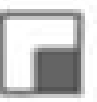
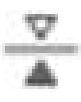
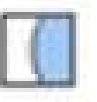
โปรดดู **เครื่องมือขั้นตอนการสแกน** สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการใช้เครื่องมือที่ปรากฏที่ด้านล่างของหน้าจอสำหรับแต่ละขั้นตอน

มุมมองสด

หน้าต่างมุมมองสดจะแสดงภาพ 2D ที่ได้รับจากเครื่องสแกนและเสนอเครื่องมือที่มีประโยชน์



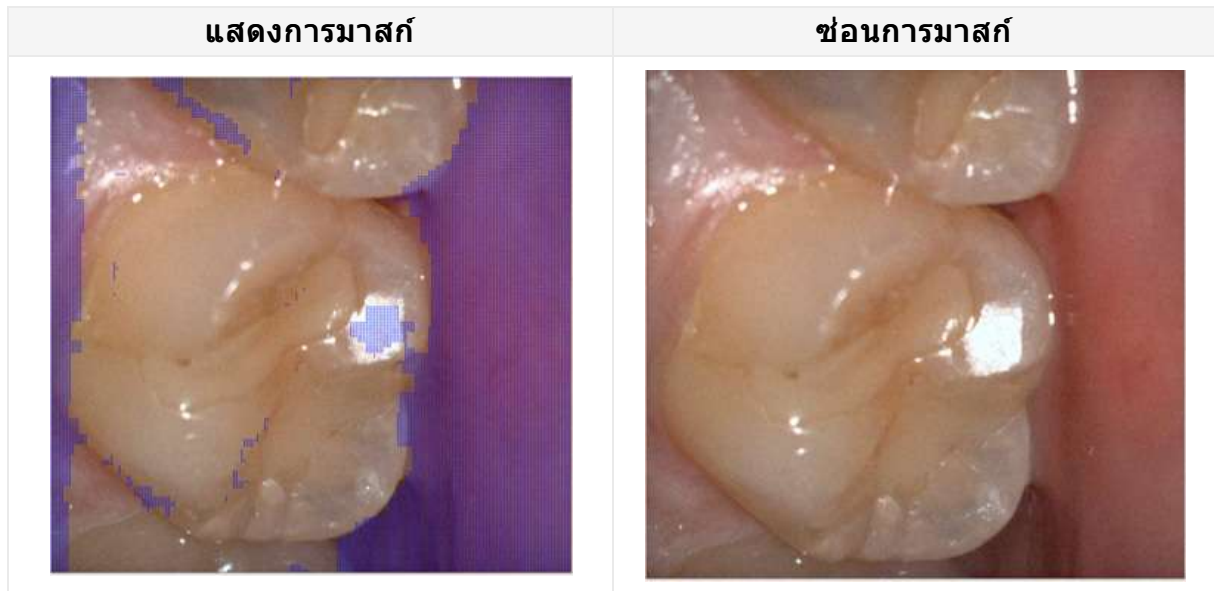
มีเครื่องมือต่อไปนี้อยู่ในแถบชื่อเรื่องของหน้าต่างมุมมองสด

	พื้นที่การสแกนแบบกำหนดเอง	ปรับพื้นที่เพื่อรับข้อมูลการสแกน คุณสามารถเลือกกระหว่างโหมดที่เราจัดเตรียมให้หรือ ปรับเปลี่ยนตามที่คุณต้องการ
	แยกหน้าต่างมุมมองสด	แยกหน้าต่างมุมมองสดออกจากตำแหน่งประจำ ขนาดหน้าต่างสามารถเปลี่ยนแปลงได้เมื่อแยกหน้าต่าง ออกไป
	รีเซ็ตหน้าต่างมุมมองสด	นำหน้าต่างมุมมองสดกลับไปตำแหน่งและขนาดเริ่มต้น
	พลิกภาพ	พลิกข้อมูลการสแกนกลับหัว คำสั่งนี้มีประโยชน์ในการสแกนภายในช่องปากจากด้าน บนของศีรษะผู้ป่วย
	หมุน 180°	หมุนข้อมูลการสแกน 180 องศาเพื่อจับคู่ทิศทางของ ข้อมูลพื้นบนหน้าจอกับมุมมองพื้นของผู้ป่วยให้ตรงกัน
	แสดง/ซ่อนการมาสก์	เปิดหรือปิดทศนวิสัยของพื้นที่ที่ไม่สามารถสแกนได้ พื้นที่ที่ไม่สามารถสแกนได้จะแสดงด้วยสัญลักษณ์การ มาสก์สีน้ำเงิน

การคลิกไอคอน "พื้นที่การสแกนแบบกำหนดเอง" จะแสดงตัวเลือกต่อไปนี้เพื่อตั้งค่าขนาดหน้าต่างมุมมองสด:

ใหญ่ (i900 เท่านั้น)	มาตรฐาน	เล็ก	เล็กพิเศษ	แบบกำหนดเอง
				

การคลิกไอคอน "แสดง/ซ่อนการมาสก์" จะแสดงหรือซ่อนพื้นที่ที่ไม่สามารถสแกนได้ดังต่อไปนี้:

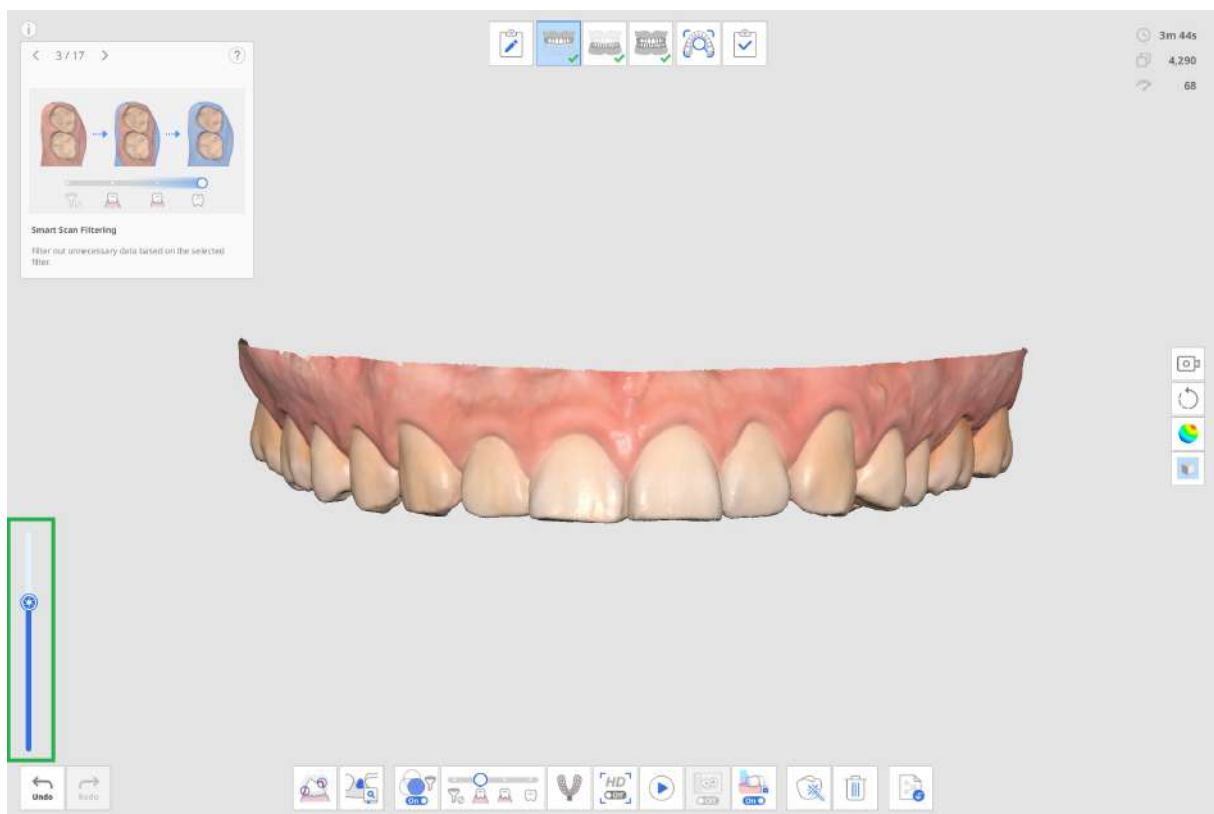


ความลึกของการสแกน

สามารถปรับความลึกของการสแกนได้ดังต่อไปนี้ตามประเภทของเครื่องสแกน:

- i500: 12(mm)-21(mm)
- i600, i700, i700 wireless และ i900: 12(mm)-23(mm)

ความลึกของการสแกนที่ลึกกว่าสามารถถูกใช้กับงานสแกนทั่วไปเกือบทั้งหมดได้ ความลึกของการสแกนที่ตื้นกว่าจะมีประโยชน์เมื่อกรองข้อมูลที่มีสิ่งรบกวน เช่น เนื้อเยื่ออ่อนที่ไม่จำเป็น



การทำงานขั้นพื้นฐาน

การควบคุมข้อมูล 3D

Medit Scan for Clinics รองรับโหมดการควบคุมข้อมูลสามโหมด: หมุน แพน และซูม

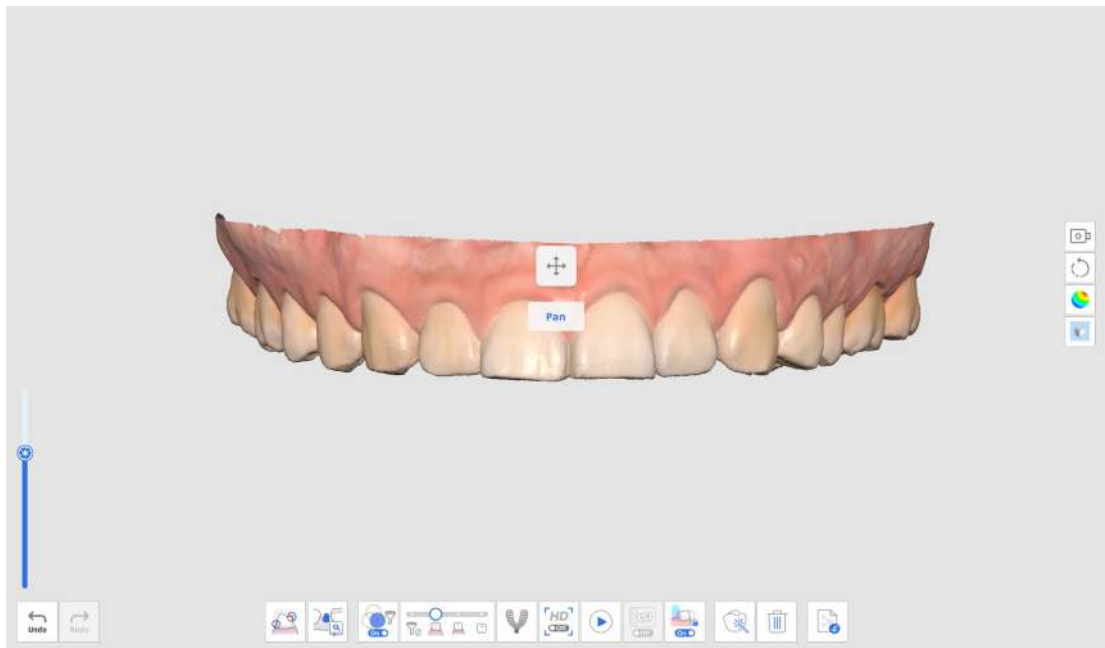
- ซูม



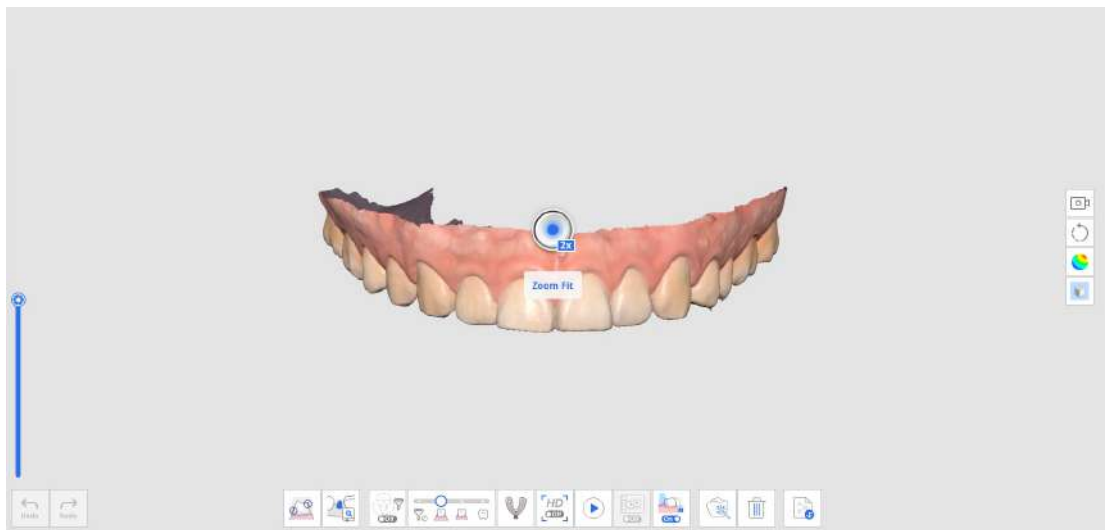
- หมุน



- แพน



- ซุมปรับพอดี: คลิกสองครั้งที่ปุ่มควบคุมเพื่อจัดแนวข้อมูลที่กึ่งกลางหน้าจอ



การควบคุมข้อมูล 3D โดยใช้เมาส์

	ภาพ	คำอธิบาย
ซูม		เลื่อนวงล้อเมาส์
ซูม โฟกัส		ดับเบิลคลิกที่ข้อมูล
ซูม ปรับ พอดี		ดับเบิลคลิกที่พื้นหลัง
หมุน		ลากปุ่มขวา
แพน		ลากวงล้อเมาส์

การควบคุมข้อมูล 3D โดยใช้เมาส์และคีย์บอร์ด

	Windows		macOS	
ซูม	Shift + 	Shift + 	⌘ + 	⌘ + 
หมุน	Alt + 	Alt + 	⌘ + 	⌘ + 
แพน	Ctrl + 	Ctrl + 	⌘ + 	⌘ + 

การควบคุมข้อมูล 3D โดยใช้ปุ่มเครื่องสแกน (i700/i700W)

	ภาพ	คำอธิบาย
สลับโหมด การควบคุม ข้อมูล		คลิกเพียงครั้งเดียวที่ปุ่มควบคุม
ซูมปรับ พอดี		ดับเบิลคลิกที่ปุ่มควบคุม
ซูม		กดขึ้น/ลงที่ปุ่มควบคุม
หมุน		กดขึ้น/ลง/ซ้าย/ขวาที่ปุ่มควบคุม
แพน		กดขึ้น/ลง/ซ้าย/ขวาที่ปุ่มควบคุม

การควบคุมข้อมูล 3D โดยใช้อินเตอร์เฟซแบบสัมผัส (i900)

	ภาพ	คำอธิบาย
สลับโหมดการควบคุมข้อมูล		แตะสั้น ๆ ที่ปุ่มเมนู
ซูมปรับพอดี		แตะสองครั้งที่ปุ่มเมนู
ซูม		แตะแล้วลากขึ้น/ลงที่แถบสัมผัส
หมุน		แตะแล้วลากขึ้น/ลง/ซ้าย/ขวาที่แถบสัมผัส
แพน		แตะแล้วลากขึ้น/ลง/ซ้าย/ขวาที่แถบสัมผัส

รองรับเมาส์ 3D

Medit Scan for Clinics รองรับการใช้เมาส์ 3Dconnexion 3D

เครื่องมือพัฒนาอุปกรณ์อินพุต 3D และเทคโนโลยีที่เกี่ยวข้องถูกจัดเตรียมให้ภายใต้ลิขสิทธิ์จาก 3Dconnexion © 3Dconnexion 1992 - 2013. สงวนลิขสิทธิ์ทั้งหมด

การดำเนินการสแกน

เริ่มต้น/หยุดด้วยปุ่มสแกน

คุณสามารถเริ่มต้นหรือหยุดการสแกนได้ด้วยการกดปุ่มสแกนบนเครื่องสแกน



เริ่มต้น/หยุดด้วยแถบสัมผัส (i900 เท่านั้น)

คุณสามารถเริ่มต้นหรือหยุดการสแกนได้ด้วยการแตะสองครั้งที่แถบสัมผัสบนเครื่องสแกน



เริ่มต้น/หยุดด้วยการยก/วางเครื่องสแกน (i900 เท่านั้น)

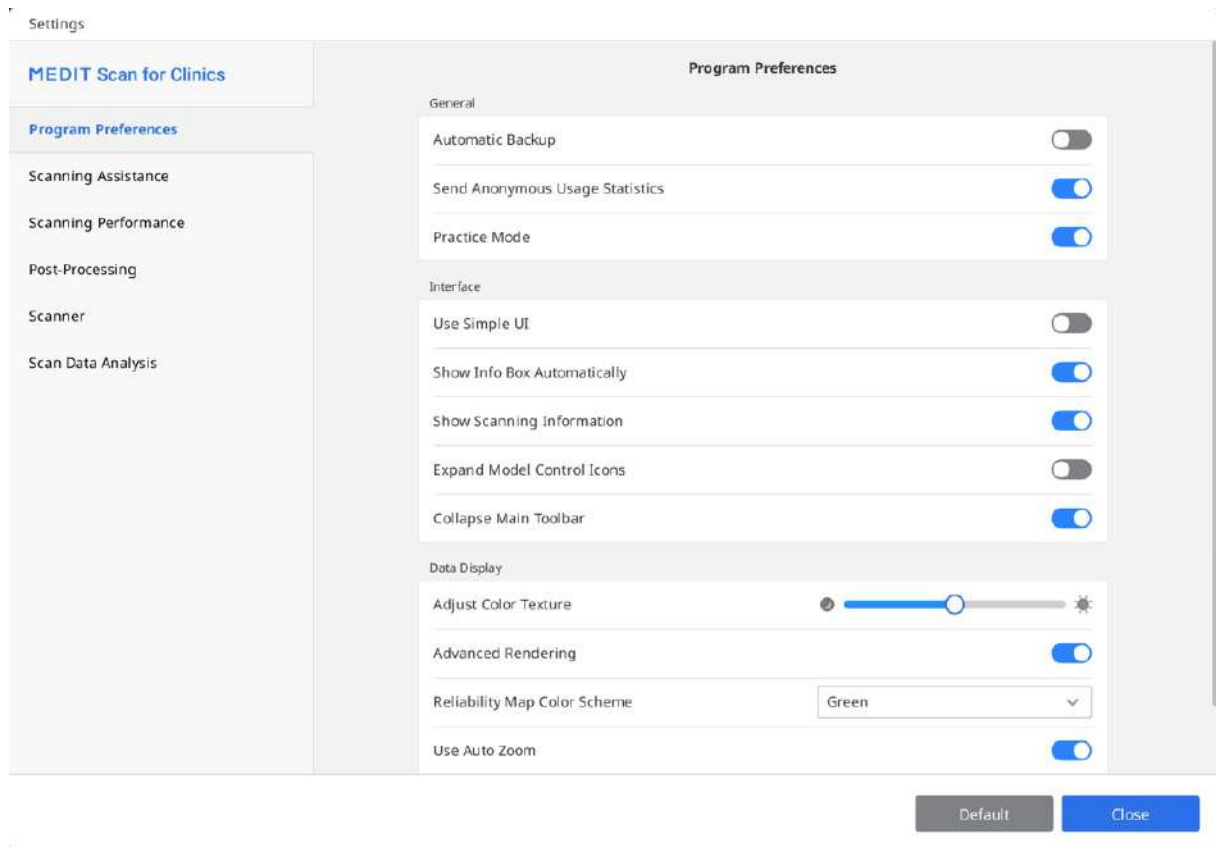
คุณสามารถเตรียมพร้อมที่จะสแกนได้เพียงแคยกเครื่องสแกนขึ้น หรือหยุดการสแกนด้วยการวางลงบน
แท่นวาง

หมายเหตุ

คุณสมบัตินี้จะมียูเฉพาะเมื่อเปิดใช้งานตัวเลือก "เริ่มต้นการสแกนอัตโนมัติ" ในการตั้งค่า >
เครื่องสแกน

การตั้งค่า

ไปที่เมนู > การตั้งค่าเพื่อเปิดกล่องโต้ตอบการตั้งค่าสำหรับ Medit Scan for Clinics



หมายเหตุ

เมื่อคุณคลิกปุ่ม "ค่าเริ่มต้น" พารามิเตอร์ที่กำหนดค่าทั้งหมดจะถูกรีเซ็ตเป็นค่าเริ่มต้น

การตั้งค่าโปรแกรม

ทั่วไป

การสำรองข้อมูลอัตโนมัติ	บันทึกงานปัจจุบันชั่วคราว ข้อมูลสำรองจะถูกใช้สำหรับการกู้คืนหากโปรแกรมหยุดทำงานกะทันหันโดยไม่มีการบันทึก
ส่งสถิติการใช้งานแบบไม่ระบุตัวตน	ตั้งค่าว่าจะส่งสถิติการใช้งานที่ไม่ระบุตัวตนไปที่ Medit หรือไม่ การรวบรวมสถิติที่ไม่ระบุตัวตน Medit มุ่งมั่นที่จะปรับปรุงผลิตภัณฑ์และประสบการณ์ผู้ใช้อย่างต่อเนื่องโดยการรวบรวมข้อมูลบางอย่าง เช่น: • การกำหนดค่าฮาร์ดแวร์และซอฟต์แวร์ เช่น ระบบปฏิบัติการ การดัดกราฟิก เป็นต้น • รูปแบบและแนวโน้มในการใช้ซอฟต์แวร์ของเรา เช่น ความถี่และประสิทธิภาพ • ข้อมูลการวินิจฉัย สถิติการใช้งานจะช่วยให้ทีมพัฒนาเข้าใจความต้องการของผู้ใช้ได้ดียิ่งขึ้น และช่วยปรับปรุงในการเปิดตัวในอนาคต เราจะไม่เก็บรวบรวมข้อมูลส่วนบุคคล เช่น ชื่อของคุณ ชื่อบริษัท ที่อยู่ MAC หรือข้อมูลอื่นใดที่เกี่ยวข้องกับการระบุตัวตนส่วนบุคคล เราไม่สามารถและจะไม่ทำวิศวกรรมย้อนกลับข้อมูลที่รวบรวมไว้เพื่อค้นหารายละเอียดเฉพาะเกี่ยวกับโครงการของคุณ
โหมดฝึกหัด	จัดให้มีการฝึกอบรมการสแกนสำหรับผู้ใช้ที่ใช้โมเดลฝึกหัดเมื่อเปิดใช้งานตัวเลือกนี้ แบนเนอร์ "โหมดฝึกหัด" จะแสดงเต็มหน้าจอเมื่อไม่มีข้อมูลการสแกนที่ได้รับ * ไม่พร้อมใช้งานกับ i500

อินเตอร์เฟซ

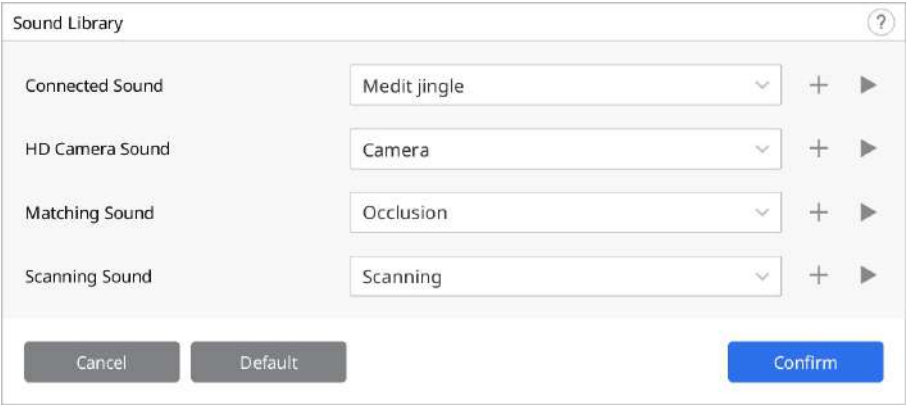
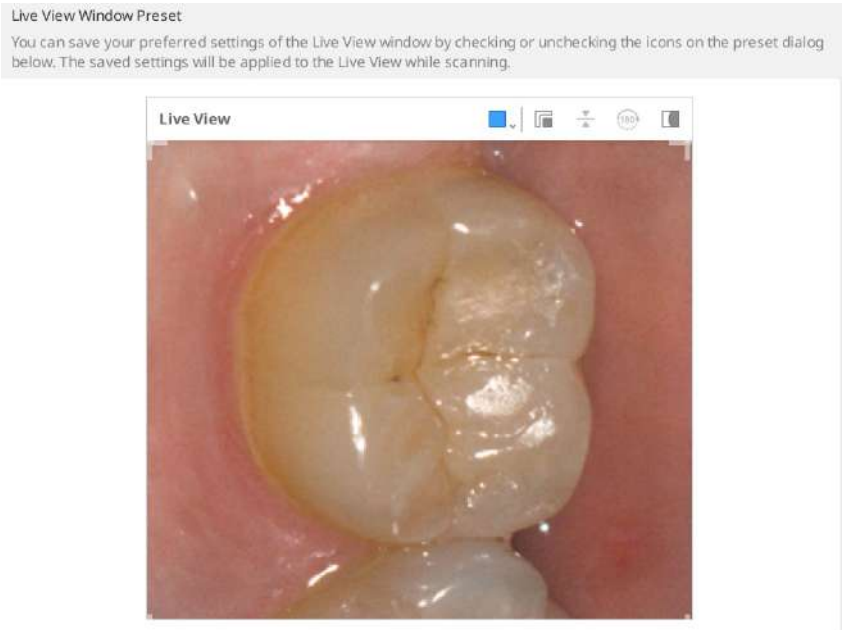
ใช้ UI แบบเรียบง่าย	เมื่อเปิด โปรแกรมจะสลับจากอินเตอร์เฟซเริ่มต้นไปเป็นอินเตอร์เฟซแบบเรียบง่าย อินเตอร์เฟซแบบเรียบง่ายมีคุณสมบัติขั้นต่ำในการรับและประมวลผลข้อมูลการสแกน	
แสดงกล่องข้อมูลโดยอัตโนมัติ	เมื่อเปิด โปรแกรมจะแสดงกล่องข้อมูลที่มุมซ้ายบนของหน้าต่างโดยอัตโนมัติในขณะที่ทำงานกับโปรแกรม	
แสดงข้อมูลการสแกน	เวลาการสแกน	แสดงเวลาการสแกนสำหรับแต่ละขั้นตอนหรือเวลาการสแกนทั้งหมด
	จำนวนเฟรม	แสดงจำนวนภาพที่เครื่องสแกนถ่ายไว้ในแต่ละขั้นตอนหรือจำนวนทั้งหมด
	ความเร็วการสแกน	แสดงความเร็วในการสแกนปัจจุบัน
ขยายไอคอนการควบคุมโมเดล	เมื่อเปิด ไอคอนการควบคุมโมเดล 3 มิติของการแพน การหมุน การซูม และการซูมปรับพอดีจะถูกเพิ่มลงในแถบเครื่องมือด้านข้าง	

การแสดงผลข้อมูล

ปรับพื้นผิวสี	ปรับความสว่างของโมเดล 3D สีของโมเดล 3D จะได้รับการปรับให้เหมาะสมกับซอฟต์แวร์เก็บภาพ เมื่อเรียกดูข้อมูลโดยใช้ซอฟต์แวร์อื่น สีที่ปรากฏอาจแตกต่างจากใน ซอฟต์แวร์เก็บภาพเล็กน้อย
การเรนเดอร์ขั้นสูง	แสดงผลข้อมูล 3D ที่สดใสด้วยเทคโนโลยีขั้นสูง
ชุดสีแผนที่ความ น่าเชื่อถือ	ตั้งค่าสีของข้อมูลที่น่าเชื่อถือระหว่างสีเขียว สีน้ำเงิน และสีเขียวย/เหลือง
ใช้การซูม อัตโนมัติ	เมื่อเปิด การขยายการซูมจะได้รับการตั้งค่าโดยอัตโนมัติตามขนาดของ ข้อมูลการสแกนในปัจจุบัน
การขยายการซูม	ปรับการขยายการซูมด้วยตนเองเมื่อปิดใช้งาน "ใช้การซูมอัตโนมัติ"

ความช่วยเหลือในการสแกน

คำแนะนำการ สแกนอัจฉริยะ	ระบบการกระทำที่ผิดปกติระหว่างการสแกนและให้คำแนะนำที่เกี่ยวข้อง
ลูกศรอัจฉริยะ	แสดงลูกศรสีน้ำเงินเพื่อแสดงพื้นที่ที่มีความน่าเชื่อถือของข้อมูลต่ำ โดย พิจารณาจากข้อมูลการสแกนที่รวบรวมไว้
ค่าเตือนสำหรับ แสงภายนอก (เบต้า)	แสดงค่าเตือนเมื่อแหล่งกำเนิดแสงภายนอกส่งผลกระทบต่อสแกน * ไม่พร้อมใช้งานกับ i900
ค่าเตือนสำหรับ ข้อมูลสับสน	เมื่อผู้ใช้คลิก "เสร็จสิ้น" หลังจากการสแกนข้อมูล โปรแกรมจะตรวจสอบ ข้อมูลและสถานะการจัดแนวที่ได้รับในระหว่างขั้นตอนการสแกนสับสน
เปิดใช้งานการ ตอบสนองด้วย เสียง	ระบุสถานะของเครื่องสแกนด้วยเสียงต่าง ๆ

ไลบรารีเสียง	เลือกไฟล์เสียงสำหรับการตอบสนองด้วยเสียงที่ระบุสถานะของอุปกรณ์ คุณสามารถเพิ่มไฟล์เสียงในรูปแบบต่าง ๆ รวมถึง .wav, .mp3 และ .wma ลงในรายการเสียงได้  สำหรับเสียงการสแกน มีตัวเลือกเพิ่มเติม เช่น "สับเปลี่ยน" และ "ระดับเสียงสำหรับการสูญเสียการติดตาม" 
ระบบป้องกันภาพ สั่นไหวมุมมองสด	เมื่อเปิด ระบบป้องกันภาพสั่นไหวจะเปิดใช้โดยอัตโนมัติในมุมมองสดระหว่างการสแกน เพื่อให้ผู้ใช้ได้ภาพนิ่งที่มีความคมชัดและความเสถียรมากยิ่งขึ้น * เฉพาะ i900 เท่านั้น
การตั้งค่าล่วงหน้า ของหน้าต่างมุมมองสด	กำหนดการตั้งค่าเริ่มต้นสำหรับตัวเลือกหน้าต่างมุมมองสด เช่น ขนาดหน้าต่าง หน้าต่างแยก/รีเซ็ต และแสดง/ซ่อนการมาส์ก เมื่อคุณเปลี่ยนการตั้งค่าในหน้าต่างที่ถูกตั้งค่าไว้ล่วงหน้า การเปลี่ยนแปลงจะมีผลกับหน้าต่างมุมมองสดที่ปรากฏขึ้นในขณะที่คุณกำลังรับข้อมูลการสแกน 

ประสิทธิภาพการสแกน

ใช้ GPU	ใช้ตัวเลือกนี้เพื่อปรับปรุงประสิทธิภาพการประมวลผลโดยรวมโดยใช้ GPU (หน่วยประมวลผลกราฟิก)
ป้องกันการจัดแนวที่ไม่ตรงกันของการสแกน	จัดแนวข้อมูลการสแกนโดยใช้ข้อมูลเพิ่มเติมเมื่อรับข้อมูลสแกนโดยเปิดตัวเลือกการกรองการสแกนอัจฉริยะ.
ขยายช่วงไดนามิก	ใช้ข้อมูลต่อพวงเพื่อช่วยในการสแกนพื้นที่ที่สแกนได้ยาก
ระยะเวลาเย็บติดอัจฉริยะ	ปรับช่วงเวลาเพื่อรับข้อมูลการสแกนใหม่สำหรับการเย็บติดอัจฉริยะ  เมื่อเปิดคุณสมบัติการเย็บติดอัจฉริยะ คุณสามารถรับและบันทึกพื้นที่ที่ไม่ต่อเนื่องกันให้เป็นข้อมูลต่างหากจากกันได้ และพื้นที่ที่ต่อเนื่องกันจะได้รับการจัดแนวในภายหลังเมื่อคุณได้รับข้อมูลเพิ่มเติมในระหว่างนั้น ระยะเวลาเย็บติดอัจฉริยะที่สั้นลงจะเริ่มต้นการสแกนหาข้อมูลที่ไม่ต่อเนื่องได้เร็วขึ้น ในเวลาเดียวกัน ระยะเวลาเย็บติดอัจฉริยะที่ยาวกว่าจะรอนานขึ้นอีกเล็กน้อยเพื่อให้ผู้ใช้ได้รับข้อมูลที่ต่อเนื่องกันก่อนที่จะยอมรับข้อมูลที่ไม่ต่อเนื่องกัน
ใช้การกรองกลิตซ์ในมุมมองสด (เบต้า)	กรองภาพที่เกิดความผิดพลาดระหว่างการสแกน ผลลัพธ์อาจได้รับผลกระทบจากความแรงของสัญญาณการเชื่อมต่อเครื่องสแกน * i700W เท่านั้น
การกรองเนื้อเยื่ออ่อนระดับโลก	ลบข้อมูลเนื้อเยื่ออ่อนและเสียงรบกวน การกรองเนื้อเยื่ออ่อนระดับโลกจะดำเนินการในระหว่างการสแกน เมื่อคุณย้ายไปยังขั้นตอนการสแกนอื่น และเมื่อคุณเสร็จสิ้น
เปิดใช้งานการกรองสิ่งรบกวน (เบต้า)	ลบข้อมูลที่มีเสียงดังที่ได้รับระหว่างการสแกนอย่างมีประสิทธิภาพ
ป้องกันการจัดแนวที่ไม่ถูกต้องของสปีน (เบต้า)	ตรวจสอบทิศทางของสปีนและข้อมูลขากรรไกรล่างเพื่อป้องกันการจัดแนวที่ไม่ตรงกันในขณะที่รับข้อมูลสปีน
การสแกนโลหะ	เปิดตัวเลือกนี้เพื่อใช้พารามิเตอร์ที่ถูกปรับให้เหมาะสมสำหรับการสแกนโลหะโดยอัตโนมัติ เมื่อพื้นที่ยึดที่เป็นโลหะ เช่น ครอบฟัน ครอบคลุม พื้นที่การสแกนมากกว่าจำนวนที่กำหนด

การประมวลผลภายหลัง

ตั้งค่าขนาดไฟล์โดยอัตโนมัติ	เปิดตัวเลือกนี้เพื่อใช้ขนาดไฟล์ที่เหมาะสมที่สุดสำหรับข้อมูลการสแกนโดยอัตโนมัติ
ขนาดไฟล์	ปรับขนาดของไฟล์ผลลัพธ์  การตั้งค่าแถบเลื่อนไปทางซ้ายจะทำให้การคำนวณเร็วขึ้นและให้ผลลัพธ์น้อยลง ผู้ใช้สามารถกำหนดขนาดไฟล์ตามวัตถุประสงค์การใช้งานไฟล์ผลลัพธ์ได้ ไฟล์ผลลัพธ์ที่เล็กกว่าเหมาะสำหรับเคสการจัดฟัน
ปรับการจัดแนวสบฟันให้เหมาะสม	เมื่อเปิด โปรแกรมจะปรับข้อมูลการจัดแนวสบฟันให้เหมาะสม  ปรับแถบเลื่อนไปทางซ้ายเพื่อคลายการจัดแนวกัดของขากรรไกรบนและขากรรไกรล่าง ส่วนการปรับแถบเลื่อนไปทางขวาจะทำให้การจัดแนวกัดของขากรรไกรบนและขากรรไกรล่างแน่นกระชับขึ้น
ใช้สีที่อยู่ติดกันสำหรับช่องว่างที่ถูกเติมเต็ม	เปิดตัวเลือกนี้หากคุณต้องการเติมเต็มช่องว่างในข้อมูลการสแกนด้วยสีของข้อมูลที่ติดกัน
ล้างข้อมูลการวางเลย์เออร์ (เบต้า)	ระบุและลบพื้นที่ที่มีสองเลเยอร์หรือหลายเลเยอร์โดยอัตโนมัติในขณะที่ปรับข้อมูลการสแกนให้เหมาะสม
ใช้การประมวลผลเบื้องหลัง	ประมวลผลข้อมูลในเบื้องหลังสำหรับขั้นตอนที่ไม่มีการได้มาหรือจัดการข้อมูล
ปรับให้เหมาะสมหลังจากการจัดแนวสบฟัน	ปรับข้อมูลขากรรไกรบนและขากรรไกรล่างให้เหมาะสมโดยอัตโนมัติเมื่อการจัดแนวสบฟันเสร็จสิ้น ความสัมพันธ์ด้านการสบฟันที่ปรับให้เหมาะสมแล้วทำให้คุณสามารถดูตัวอย่างสถานะการสบฟันของข้อมูลผลลัพธ์สุดท้ายได้
ปรับข้อมูลการสแกนให้เหมาะสมโดยอัตโนมัติ	ปรับให้เหมาะสมโดยอัตโนมัติในระหว่างกระบวนการรับข้อมูลการสแกน

การประมวลผลข้อมูลความละเอียดสูง

ใช้กับ	ข้อมูลการสแกนทั้ง SD และ HD	ใช้การประมวลผลข้อมูลความละเอียดสูงกับข้อมูลการสแกน SD และ HD ทั้งหมด หากมีข้อมูล HD
	ข้อมูลการสแกน HD เท่านั้น	ใช้การประมวลผลข้อมูลความละเอียดสูงกับข้อมูล HD เท่านั้น
ใช้กับข้อมูลพื้นที่ถูกเตรียม (เบต้า)	เปิดตัวเลือกนี้เพื่อให้โปรแกรมตรวจจับข้อมูลพื้นที่ถูกเตรียมโดยอัตโนมัติ และใช้การประมวลผลข้อมูลความละเอียดสูงกับข้อมูลพื้นที่ถูกเตรียมไว้ เมื่อตัวเลือกนี้เปิดอยู่ คุณสามารถเลือกพื้นที่ฟันสำหรับหมายเลขพื้นที่ลงทะเบียนจาก Medit Link ได้ในคุณสมบัติการตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะ นอกจากนี้ หากมีการระบุเส้นขอบ พื้นที่มีระยะขอบจะได้รับการประมวลผลเป็นข้อมูลที่มีความละเอียดสูง	

เครื่องสแกน

เริ่มต้นการสแกนอัตโนมัติ	โปรแกรมจะเริ่มต้นการสแกนโดยอัตโนมัติเมื่อคุณเข้าสู่ขั้นตอนการสแกนโดยไม่ต้องดำเนินการใด ๆ เพื่อเริ่มต้นการสแกนเมื่อตัวเลือกนี้ปิดอยู่ คุณสามารถเริ่มต้นการสแกนได้ด้วยการกดปุ่มสแกนหรือการแตะสองครั้งที่แถบสัมผัสหากเป็น i900
ระยะเวลาการสอบเทียบ (วัน)	ตั้งค่าระยะเวลาการสอบเทียบของเครื่องสแกน
เริ่มต้นการสแกนด้วยการสแกนระดับ HD	ตั้งค่าให้เริ่มต้นการสแกนในโหมด HD ตามค่าเริ่มต้น
แสงการสแกน	ตั้งค่าว่าจะใช้แสงสีน้ำเงินหรือแสงสีขาวสำหรับแสงการสแกน
การแจ้งเตือนอุณหภูมิเครื่องสแกนขั้นต่ำสุด	อุณหภูมิเครื่องสแกนจะถูกตรวจสอบเมื่อผู้ใช้เริ่มต้นสแกน หากอุณหภูมิเครื่องสแกนลดลงต่ำกว่าค่าขั้นต่ำสุด เครื่องสแกนจะเริ่มต้นอุ่นเครื่อง * ไม่พร้อมใช้งานกับ i500
เปิด UV อัตโนมัติ	ตั้งค่าให้เปิดแสง UV โดยอัตโนมัติเมื่อเชื่อมต่อเครื่องสแกนหรือหยุดการสแกน แสง UV จะถูกปิดโดยอัตโนมัติหลังจากเวลาที่กำหนดไว้สำหรับตัวเลือก "เวลาการทำงานของ UV" หรือเมื่อการสแกนเริ่มต้น * ไม่พร้อมใช้งานกับ i500 และ i600
เวลาการทำงานของ UV	กำหนดระยะเวลาสำหรับตัวเลือก "เปิด UV อัตโนมัติ" * ไม่พร้อมใช้งานกับ i500
เปิดการตอบสนองการสัมผัสเตือนระหว่างการสแกน	แจ้งเตือนผู้ใช้โดยการสั่นเครื่องสแกนในกรณีที่การจัดแนวไม่ตรงกันเป็นต้น * ไม่พร้อมใช้งานกับ i500 และ i600
โหมดพัฒนาป้องกันฝ่า	เลือกโหมดพัฒนาป้องกันระหว่าง "โหมดเจียบ" และ "โหมดประสิทธิภาพสูง" เพื่อขจัดฝ่าออกจากกระจกเมื่ออุณหภูมิเครื่องสแกนต่ำ
ประสบการณ์การการสแกน	เลือกว่าจะแสดงหน้าจอให้ราบรื่นขึ้นหรือรับข้อมูลการสแกนด้วยประสิทธิภาพที่ดีที่สุด * i700, i700W และ i900 เท่านั้น

การดำเนินการของปุ่มสแกน

ดับเบิลคลิก	กำหนดการดับเบิลคลิกที่ปุ่มสแกนบนเครื่องสแกน * ไม่พร้อมใช้งานกับ i900
ทริปปี้ลคลิก	กำหนดการทริปปี้ลคลิกที่ปุ่มสแกนบนเครื่องสแกน * ไม่สามารถใช้ได้กับ i500 และ i900
คลิกยาว	กำหนดการคลิกค้างที่ปุ่มสแกนบนเครื่องสแกน * ไม่พร้อมใช้งานกับ i900

ทำทางการสัมผัส (i900 เท่านั้น)

บทช่วยสอนอินเตอร์เฟซแบบสัมผัส	เรียกใช้กล่องโต้ตอบบทช่วยสอนอินเตอร์เฟซแบบสัมผัส เพื่อฝึกวิธีใช้อินเตอร์เฟซแบบสัมผัส ซึ่งรวมถึงแถบสัมผัส ทักษะแพด และปุ่มเมนู
แถบสัมผัส - ปิดไปทางซ้าย	กำหนดการปิดไปทางซ้ายของแถบสัมผัสบนเครื่องสแกน
แถบสัมผัส - ปิดไปทางขวา	กำหนดการปิดไปทางขวาของแถบสัมผัสบนเครื่องสแกน
ทักษะแพด - แต่ละสองครั้ง	กำหนดการแตะสองครั้งที่ทักษะแพดบนเครื่องสแกน
ปุ่มเมนู - แต่ละค้าง	กำหนดการแตะค้างที่ปุ่มเมนูบนเครื่องสแกน

เมื่อใช้แบตเตอรี่ (i700 wireless เท่านั้น)

เปลี่ยนเป็นโหมดสลีปหลังจาก	เครื่องสแกนจะเข้าสู่โหมดสลีปเมื่อไม่ได้ใช้งานตามจำนวนนาฬิกาที่ป้อน
ปิดเครื่องสแกนหลังจาก	เครื่องสแกนจะถูกปิดเมื่อไม่ได้ใช้งานตามจำนวนนาฬิกาที่ป้อนไว้หลังจากเข้าสู่โหมดสลีป

เมื่อเสียบปลั๊ก

เปลี่ยนเป็นโหมดสลีปหลังจาก	เครื่องสแกนจะเข้าสู่โหมดสลีปเมื่อไม่ได้ใช้งานตามจำนวนนาฬิกาที่ป้อน * i900 เท่านั้น
ปิดเครื่องสแกนหลังจาก	เครื่องสแกนจะถูกปิดเมื่อไม่ได้ใช้งานตามจำนวนนาฬิกาที่ป้อนเมื่อเสียบปลั๊กอยู่ * ไม่พร้อมใช้งานกับ i500

การวิเคราะห์ข้อมูลการสแกน

การตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะ

เปิดใช้งานขั้นตอนการตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะ	เปิดตัวเลือกนี้เพื่อแสดงขั้นตอนการตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะในขั้นตอนการทำงาน
จัดแนวกับระนาบสลับพื้นเมื่อเข้าสู่ขั้นตอนการตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะ	เปิดตัวเลือกนี้เพื่อจัดแนวข้อมูลให้อยู่ในระนาบสลับพื้นเมื่อเข้าสู่ขั้นตอนการตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะก่อนที่จะเริ่มต้นการตรวจสอบข้อมูล
ตรวจสอบความลึกของการลดขนาดพื้นสำหรับการตรวจสอบการเตรียมพื้น	เปิดตัวเลือกนี้เพื่อตรวจสอบความลึกของการลดขนาดพื้นเมื่อใช้คุณสมบัติการตรวจสอบการเตรียมพื้นในขั้นตอนการตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะ
ตรวจสอบระยะห่างจากพื้นคู่สลับสำหรับการตรวจสอบการเตรียมพื้น	เปิดตัวเลือกนี้เพื่อตรวจสอบระยะห่างจากพื้นคู่สลับเมื่อใช้คุณสมบัติการตรวจสอบการเตรียมพื้นในขั้นตอนการตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะ
ตรวจสอบระยะห่างจากพื้นข้างเคียงสำหรับการตรวจสอบการเตรียมพื้น	เปิดตัวเลือกนี้เพื่อตรวจสอบระยะห่างจากพื้นข้างเคียงเมื่อใช้คุณสมบัติการตรวจสอบการเตรียมพื้นในขั้นตอนการตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะ

การตรวจสอบการเตรียมพื้น

ระยะห่าง

ตั้งค่าด้านล่างเป็นเกณฑ์เพื่อพิจารณาว่าการลดขนาดพื้นเสร็จสิ้นอย่างเหมาะสมหรือไม่ ค่าที่ตั้งไว้ยังถูกใช้เป็นข้อมูลอ้างอิงสำหรับการตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะอีกด้วย

ระยะห่างขั้นต่ำสุดจากพื้นคู่สลับ (mm)	ตั้งค่าขั้นต่ำสุดสำหรับระยะห่างจากพื้นคู่สลับ
ระยะห่างขั้นต่ำสุดจากพื้นข้างเคียง (mm)	ตั้งค่าขั้นต่ำสุดสำหรับระยะห่างจากพื้นข้างเคียง

ความลึกของการลดขนาดพื้น

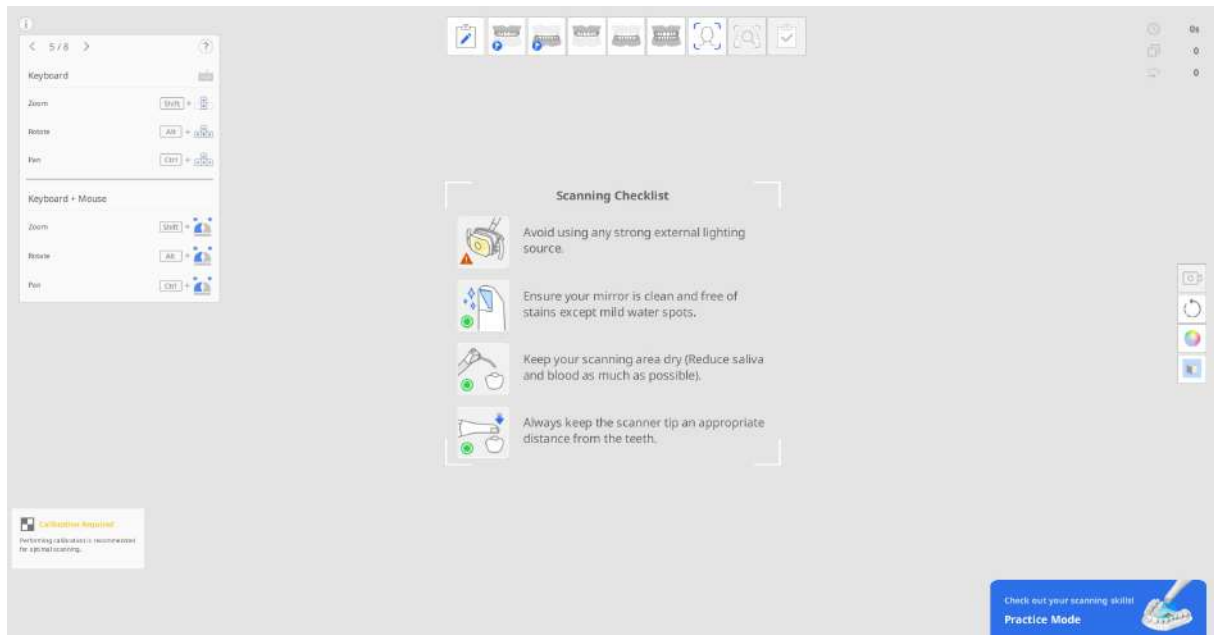
ตั้งค่าด้านล่างเป็นเกณฑ์เพื่อพิจารณาว่าการลดขนาดพื้นเสร็จสิ้นอย่างเหมาะสมหรือไม่ ค่าที่ตั้งไว้ยังถูกใช้เป็นข้อมูลอ้างอิงสำหรับการตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะอีกด้วย

ใช้การลดขนาด พื้นแบบเสมอกัน	เปิดใช้งานสิ่งนี้เพื่อใช้ความลึกของใช้การลดขนาดพื้นแบบเสมอกันเป็นข้อมูลอ้างอิงสำหรับทุกทิศทาง - เมื่อเปิด "ความลึกการลดขนาดขั้นต่ำสุด (mm)" จะถูกนำไปใช้กับทุกทิศทาง - เมื่อปิด "ริมฝีปาก/แก้ม (mm)" "เพดานปาก/ลิ้น (mm)" "ช่องว่างระหว่างพื้น (mm)" และ "ด้านสบฟัน (mm)" จะถูกนำไปใช้กับแต่ละทิศทาง
ความลึกการลด ขนาดขั้นต่ำสุด (mm)	ตั้งค่าขั้นต่ำสุดสำหรับความลึกของพื้นในทุกทิศทาง
ริมฝีปาก/แก้ม (mm)	ตั้งค่าขั้นต่ำสุดสำหรับความลึกของการลดริมฝีปาก/แก้ม
เพดานปาก/ลิ้น (mm)	ตั้งค่าขั้นต่ำสุดสำหรับความลึกของการลดเพดานปาก/ลิ้น
ช่องว่างระหว่าง พื้น (mm)	ตั้งค่าขั้นต่ำสุดสำหรับความลึกของการลดช่องว่างระหว่างพื้น
ด้านสบฟัน (mm)	ตั้งค่าขั้นต่ำสุดสำหรับความลึกของการลดสบฟัน

พื้นฐานการสแกน

รายการตรวจสอบการสแกน

หากยังไม่ได้รับข้อมูลการสแกน หน้าจอหลักจะแสดงรายการตรวจสอบการสแกน



ก่อนเริ่มการสแกน โปรดตรวจสอบข้อควรระวังต่อไปนี้อย่างรอบคอบ:

- หลีกเลี่ยงการใช้แหล่งกำเนิดแสงภายนอกที่แรงจัด
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่ากระจกสะอาดและไม่มีคราบ
- รักษาความแห้งในพื้นที่การสแกน ลดปริมาณน้ำลายและเลือดให้มากที่สุดเท่าที่จะเป็นไปได้
- รักษาระยะห่างที่เหมาะสมระหว่างปลายเครื่องสแกนกับฟันเสมอ

โหมดฝึกหัด

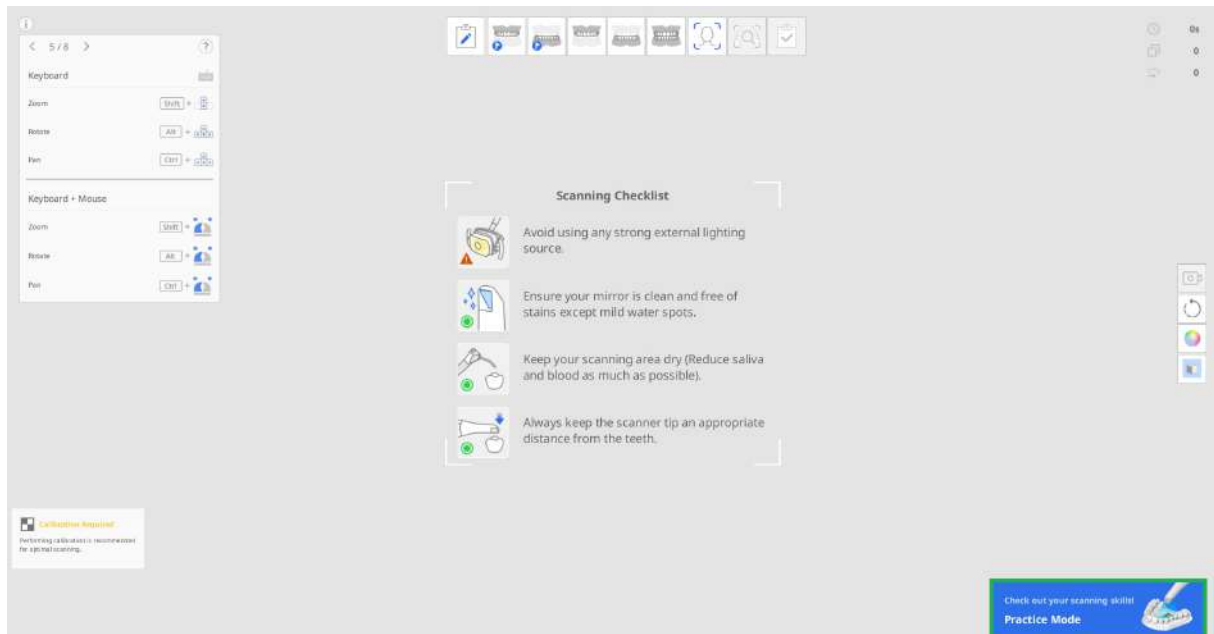
โหมดฝึกหัดมีจุดมุ่งหมายเพื่อช่วยให้ผู้ใช้เรียนรู้วิธีการสแกนที่ถูกต้องโดยใช้โมเดลการฝึกหัด

คุณสามารถสแกนรหัส QR ที่แนบมากับโมเดลการฝึกหัดเพื่อดาวน์โหลดข้อมูลตัวอย่าง หรือหากคุณสามารถดาวน์โหลดมันแล้ว คุณสามารถดึงข้อมูลและใช้ข้อมูลตัวอย่างที่บันทึกไว้ได้

ข้อมูลที่ได้รับในโหมดฝึกหัดจะไม่ถูกบันทึกเมื่อคุณออกจากโหมด

หมายเหตุ

- ไปที่การตั้งค่า > การตั้งค่าโปรแกรม > ทัวไปและเปิดใช้งานตัวเลือก "โหมดฝึกหัด" เพื่อแสดงแบนเนอร์โหมดฝึกหัด
- แบนเนอร์โหมดฝึกหัดจะปรากฏแบบเต็มหน้าจอเมื่อไม่ได้รับข้อมูลการสแกนเท่านั้น
- โหมดฝึกหัดไม่พร้อมใช้งานกับ i500



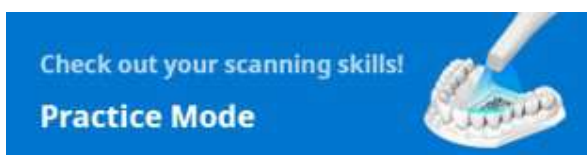
โหมดฝึกหัดมีการฝึกหัดสามระดับ โดยแต่ละระดับมีเกณฑ์คะแนนที่แตกต่างกัน

- ระดับเริ่มต้น: ระดับสำหรับผู้ใช้มือใหม่ของเครื่องสแกนภายในช่องปาก
- ขั้นกลาง: ระดับสำหรับผู้ใช้ระดับกลางที่คุ้นเคยกับการใช้เครื่องสแกนภายในช่องปากแล้ว
- ระดับสูง: ระดับสำหรับผู้ใช้ที่มีประสบการณ์ที่ต้องการไปถึงระดับสูงสุดถัดไปจากระดับกลาง

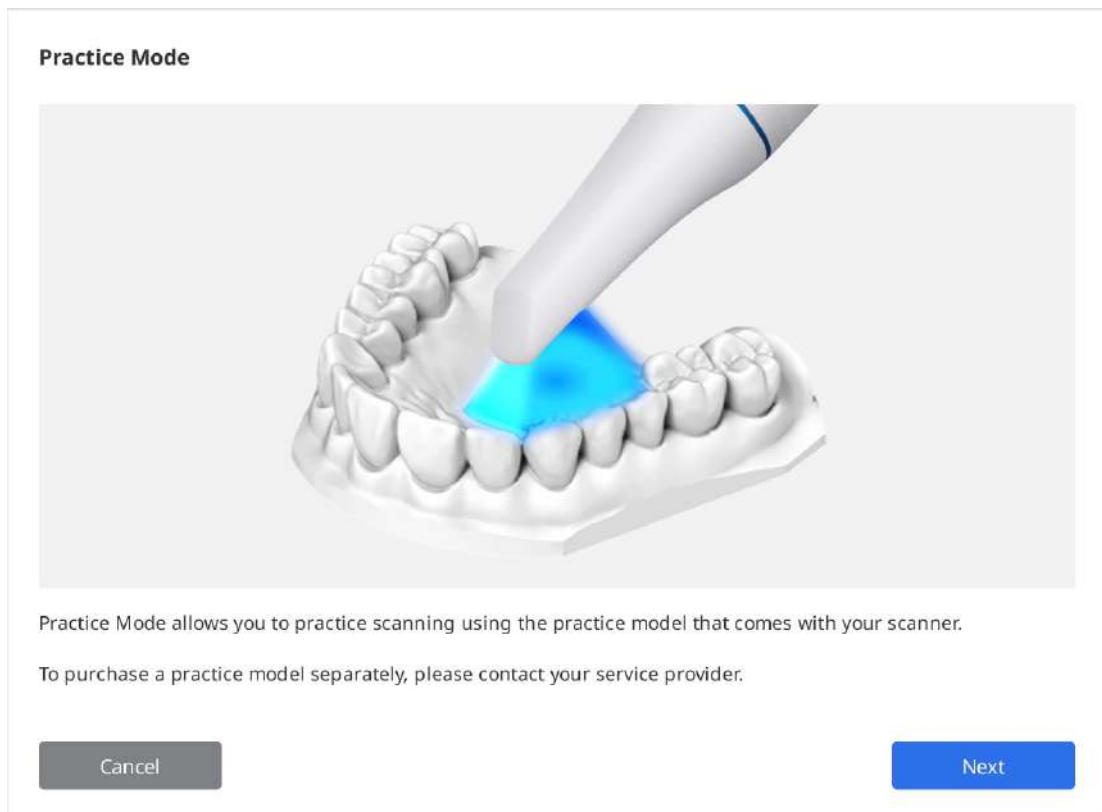
ข้อมูลการสแกนที่ได้รับจะถูกลบหากมีการเปลี่ยนแปลงระดับความยากระหว่างการสแกน

การเข้าสู่โหมดฝึกหัด

1. เตรียมโมเดลการฝึกหัดที่ถูกรวมอยู่ในแพ็คเกจเครื่องสแกน โปรดติดต่อผู้ให้บริการในพื้นที่ของคุณสำหรับการซื้อเพิ่มเติม
2. เรียกใช้ Scan for Clinics แล้วคลิกแบนเนอร์ "โหมดฝึกหัด" ที่ด้านล่างขวาของหน้าจอ



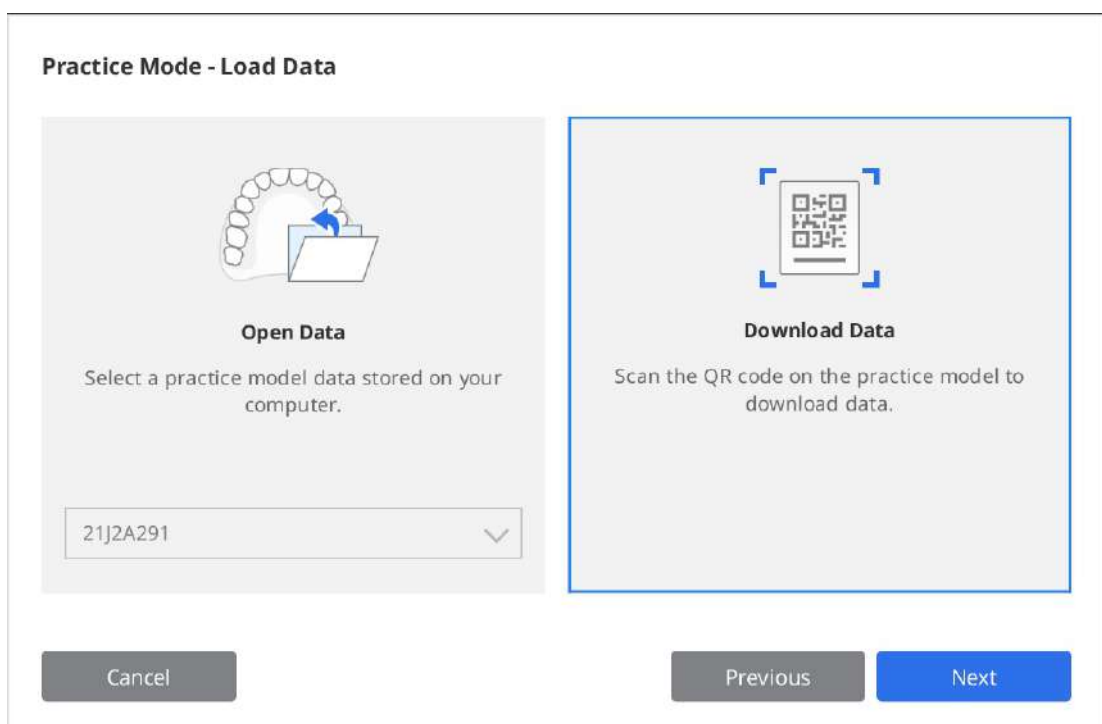
3. ทำตามคำแนะนำที่แสดงบนหน้าจอ



4. คลิก "ดาวน์โหลดข้อมูล" เพื่อดาวน์โหลดตัวอย่างของโมเดลการฝึกหัดของคุณจากเซิร์ฟเวอร์

หมายเหตุ

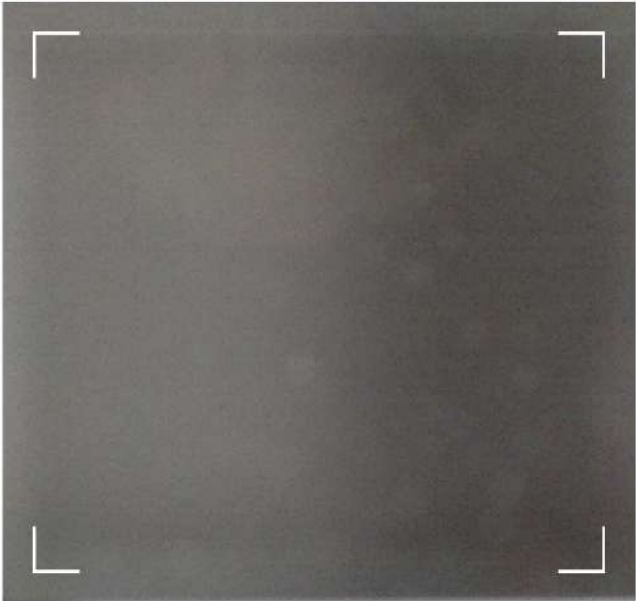
คุณยังสามารถใช้ข้อมูลโมเดลการฝึกหัดที่ถูกจัดเก็บไว้ในคอมพิวเตอร์ของคุณได้ หากคุณสามารถดาวน์โหลดมันมาแล้ว ในกรณีนี้ ให้เลือกหมายเลขซีเรียลที่ตรงกับหมายเลขในโมเดลการฝึกหัดของคุณ



5. สแกนรหัส QR ด้วยเครื่องสแกนของคุณ
6. เมื่อกล้องเปิดขึ้น มันจะรับรู้รหัส QR คุณสามารถป้อนหมายเลขซีเรียลบนสติ๊กเกอร์ได้หาก

รหัส QR ได้รับความเสียหาย

Practice Mode - Load Data

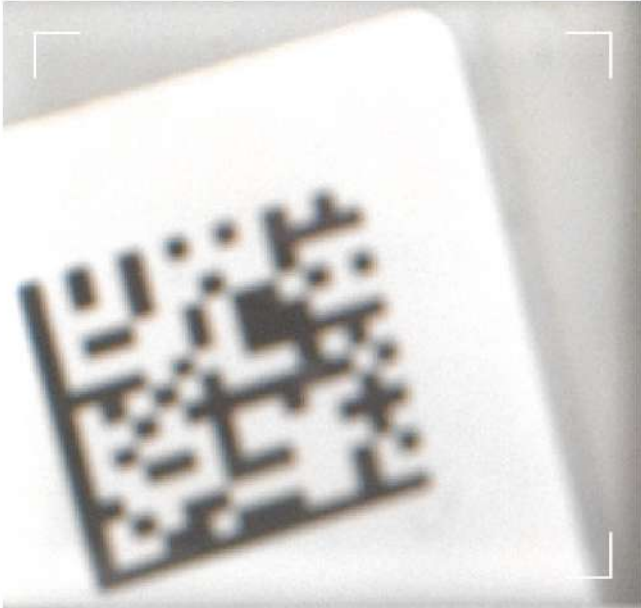


Scan the QR code or enter the serial number on the practice model.

Cancel **Previous** **Next**

7. คลิก "ถัดไป" เมื่อหมายเลขซีเรียลถูกตรวจสอบแล้ว

Practice Mode - Load Data



Scan the QR code or enter the serial number on the practice model.

21B1A074

Serial number valid.

Cancel Previous Next

8. วิดีโอข้อมูลเกี่ยวกับวิธีการสแกนโมเดลการฝึกหัดจะถูกแสดงในระหว่างการดาวน์โหลด

Practice Mode - Load Data

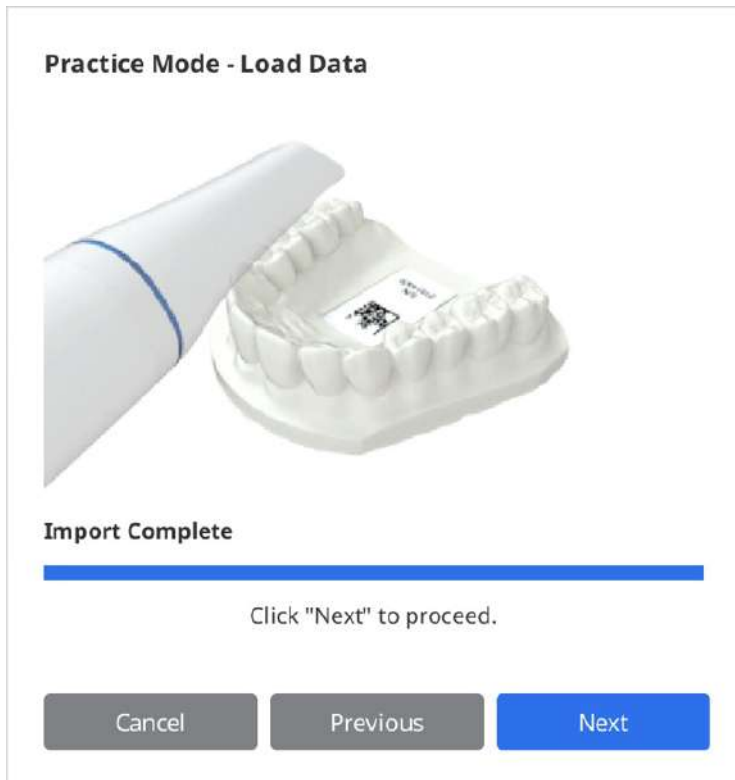


Importing...

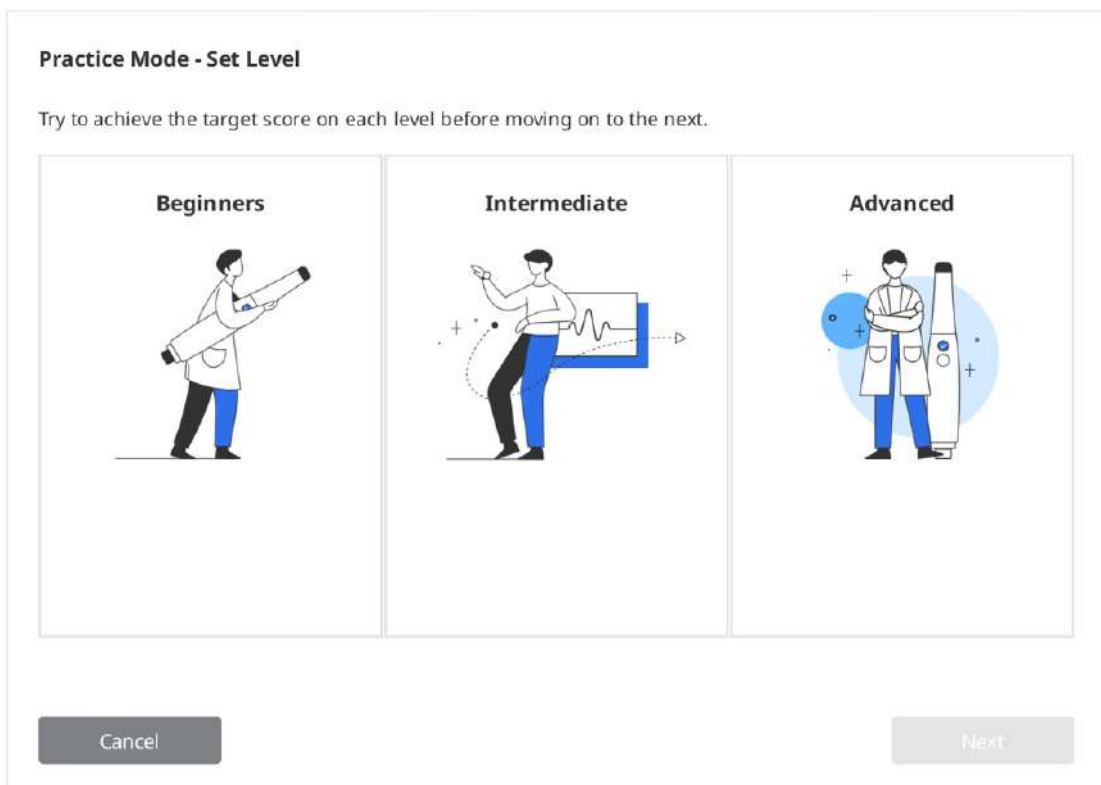
Please wait...

Cancel Previous Next

9. เมื่อการดาวน์โหลดเสร็จสิ้น คลิก "ถัดไป" เพื่อเลือกกระดืบ



10. เลือกระดับความยากระหว่าง "ระดับเริ่มต้น" "ระดับกลาง" และ "ระดับสูง" แล้วคลิก "ถัดไป"



11. ตรวจสอบเป้าหมายที่คุณต้องบรรลุสำหรับระดับความยากที่เลือกไว้ และคลิก "ถัดไป" เพื่อเริ่มฝึกหัดการสแกนของคุณ คุณสามารถคลิก "ก่อนหน้า" เพื่อย้อนกลับและเปลี่ยนระดับความยากได้

Practice Mode - Set Level

Scan Time	Progress Rate	Data Reliability Ratio	Number of Major Holes	Matching Rate
2m 0s ↓	100 %	90 % ↑	2 ↓	90 % ↑

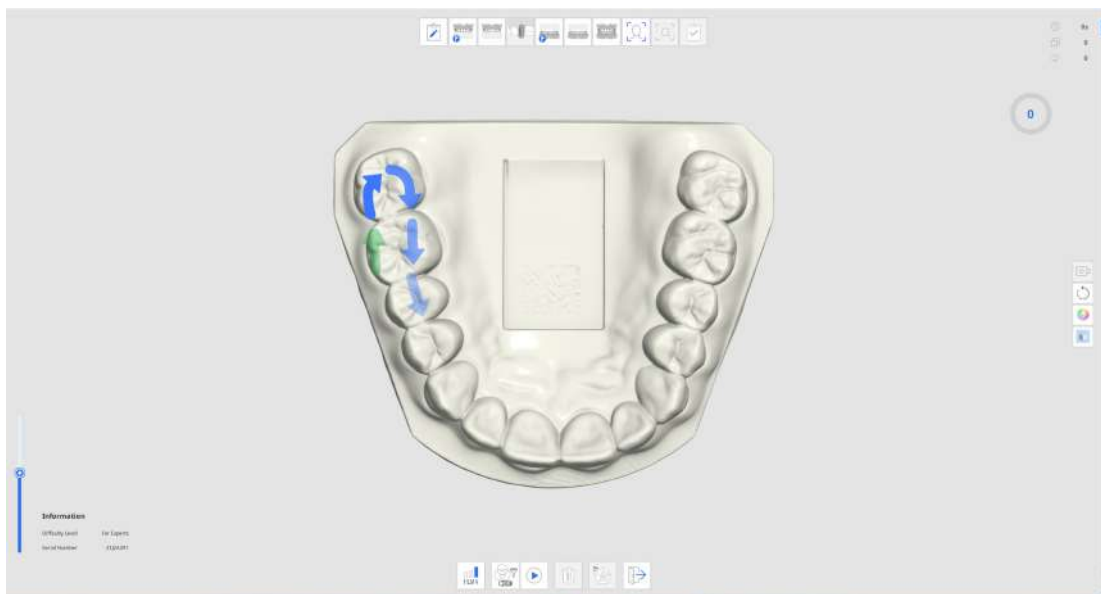
Do you think you can scan as accurately as possible within the target scan time above?
If not, don't worry! Practice makes perfect.

You can practice acquiring accurate data by following the scanning guidelines provided in Practice Mode and learn how to remove major holes and improve your data reliability by acquiring additional data.

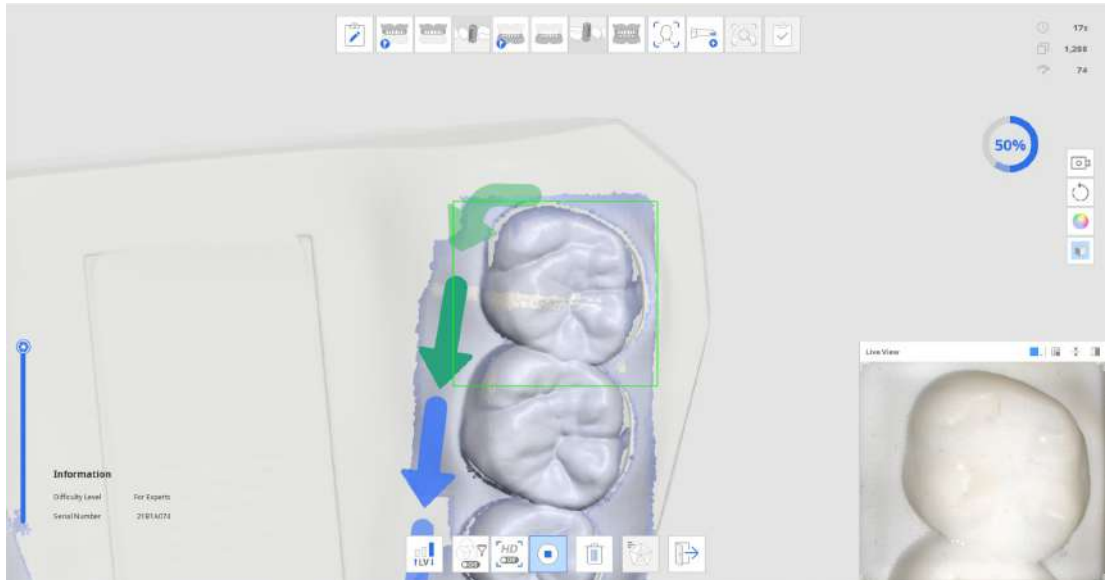
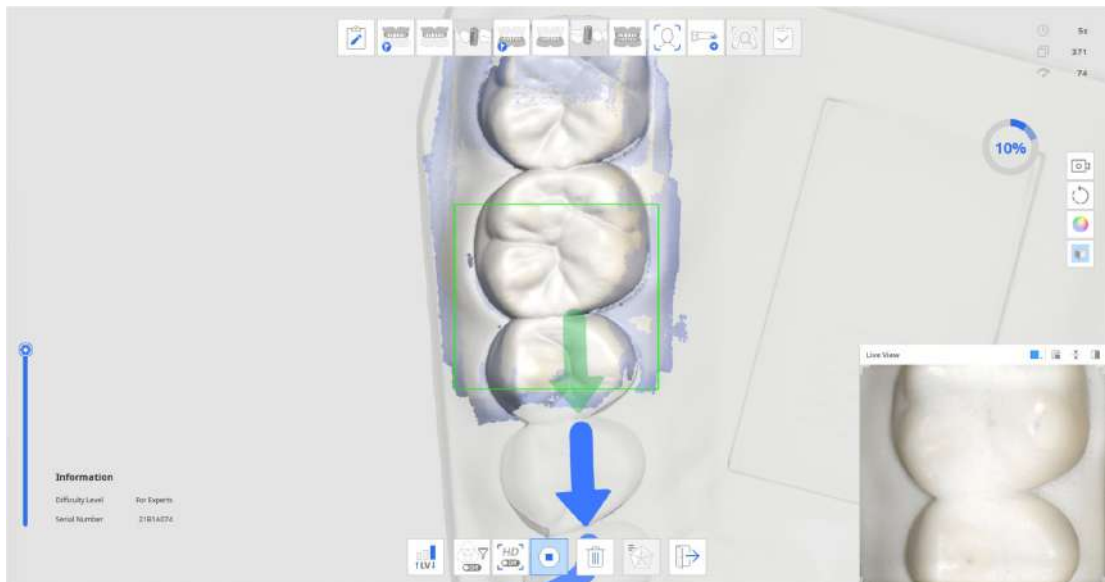
Also, we provide you with the resulting data to review the reliability of your data based on the acquired sample data.

การฝึกหัดการสแกน

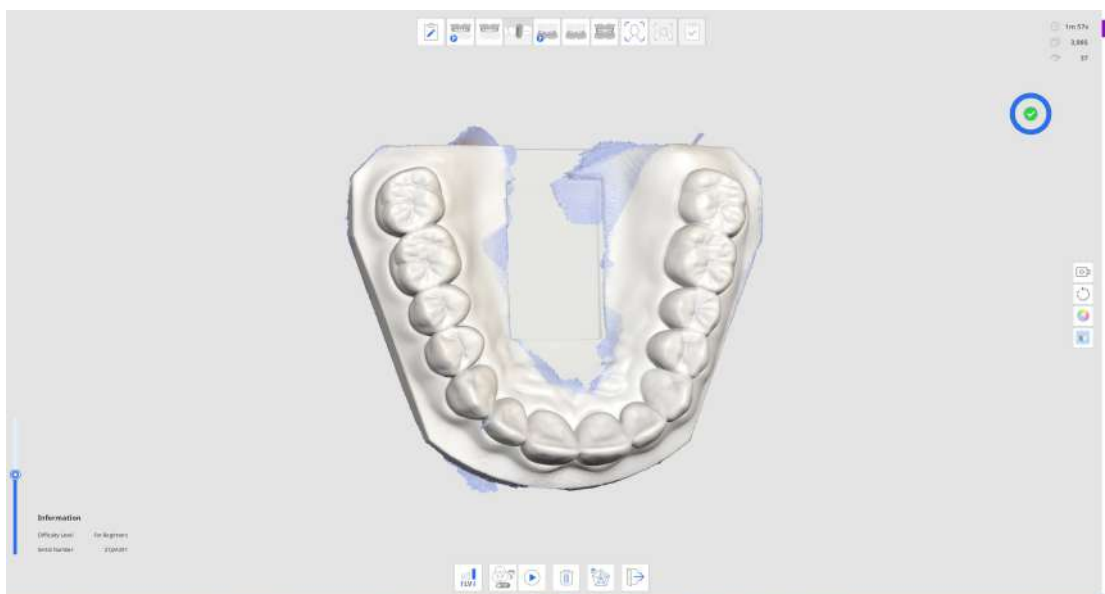
1. คลิกปุ่ม "สแกน" เพื่อเริ่มต้นเมื่อข้อมูลตัวอย่างที่ถูกดาวน์โหลดมาแสดงขึ้นบนหน้าจอ



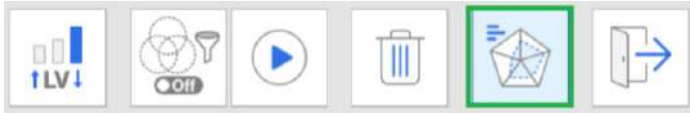
2. ทำตามคำแนะนำและทิศทางของลูกศรเพื่อสแกนโมเดลการฝึกหัด
3. ตรวจสอบข้อมูลการสแกนและความคืบหน้าขณะรับข้อมูลสำหรับแนวทางปฏิบัติในการสแกนที่มีประสิทธิภาพของคุณ



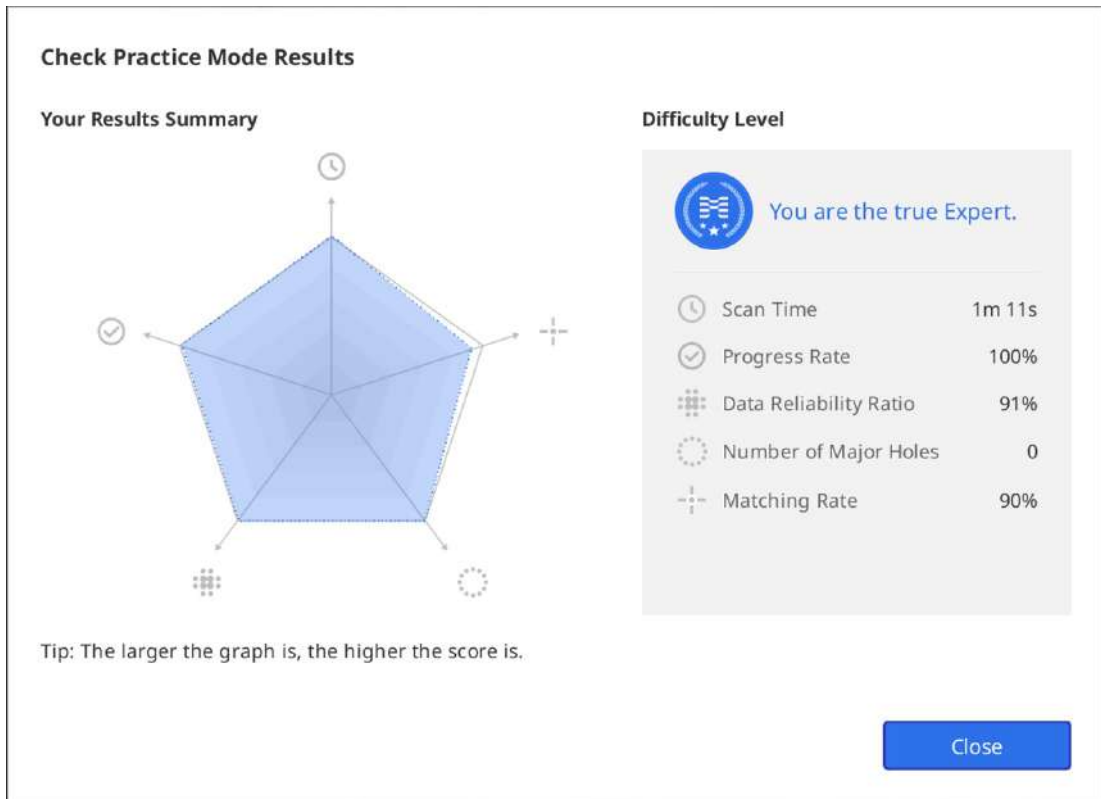
4. เมื่อได้รับข้อมูลการสแกนจำนวนหนึ่งแล้ว ความคืบหน้าจะเปลี่ยนเป็นเครื่องหมายถูก และ ไอคอน "ตรวจสอบผลลัพธ์โหมดฝึกหัด" ที่ด้านล่างจะถูกเปิดใช้งาน



5. คลิกไอคอน "ตรวจสอบผลลัพธ์โหมดฝึกหัด" เพื่อตรวจสอบคะแนน



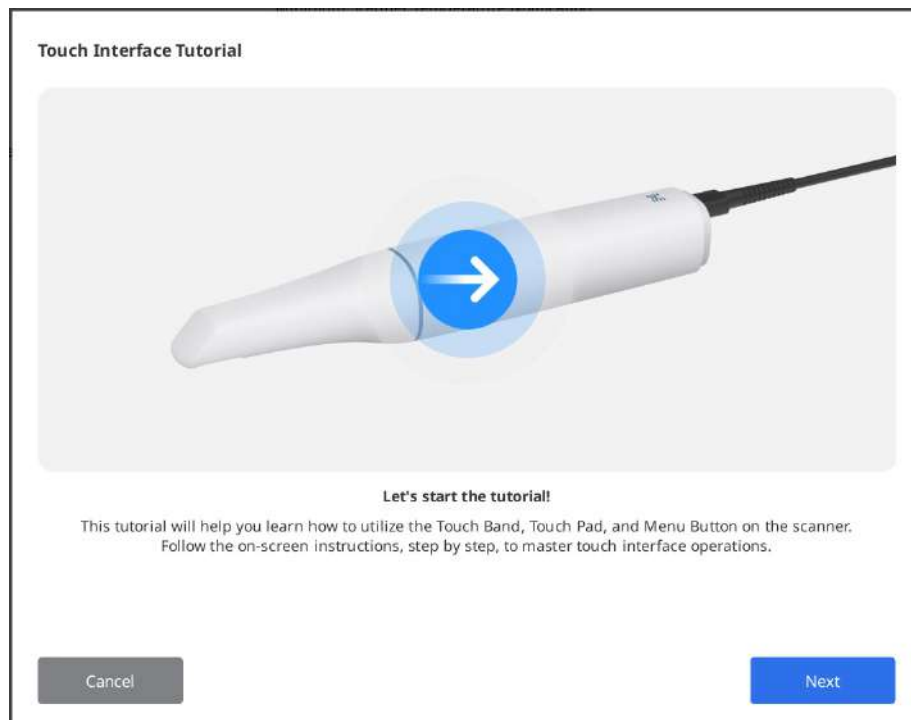
6. คะแนนจะขึ้นอยู่กับระดับความยากที่เลือกไว้ เวลาในการสแกน อัตราความผิดพลาด ส่วนความน่าเชื่อถือของข้อมูล เป็นต้น



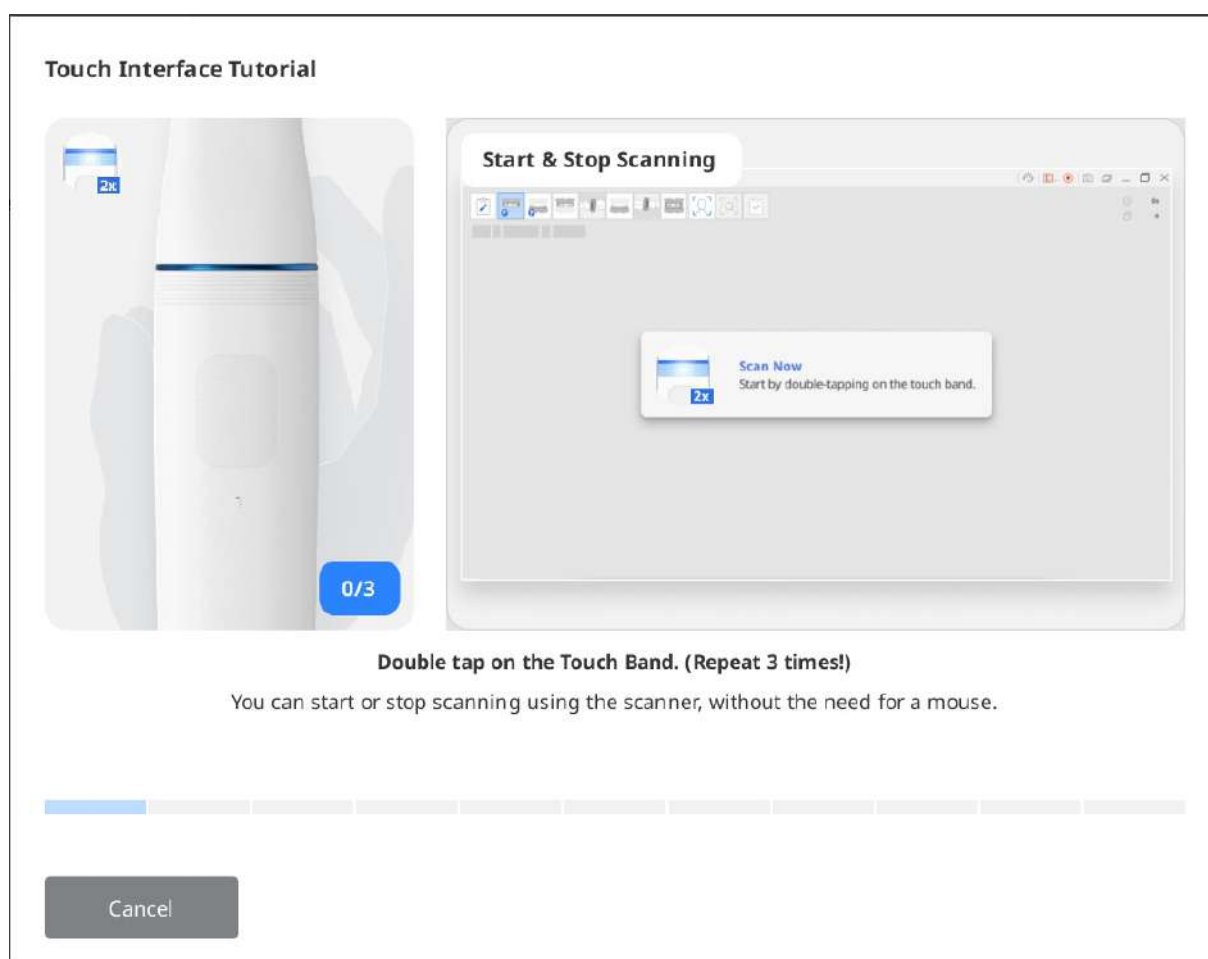
7. คุณสามารถทำการสแกนเพิ่มเติมได้หลังจากที่ดูผลลัพธ์ และตรวจสอบผลลัพธ์อีกครั้งตามข้อมูลหลังจากการสแกนเพิ่มเติม

บทช่วยสอนอินเตอร์เฟซแบบสัมผัส

กล่องโต้ตอบบทช่วยสอนการใช้อินเตอร์เฟซแบบสัมผัสต่อไปนี้จะปรากฏขึ้นเมื่อโปรแกรมเชื่อมต่อกับเครื่องสแกน i900 เป็นครั้งแรก



โปรดทำตามคำแนะนำในกล่องโต้ตอบเพื่อเรียนรู้วิธีใช้อินเตอร์เฟซแบบสัมผัส เพื่อให้คุณสามารถสแกนได้โดยใช้การโต้ตอบระหว่างเมาส์กับคีย์บอร์ดเพียงเล็กน้อย

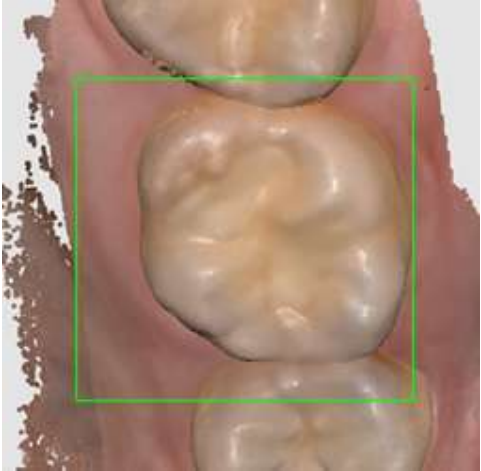
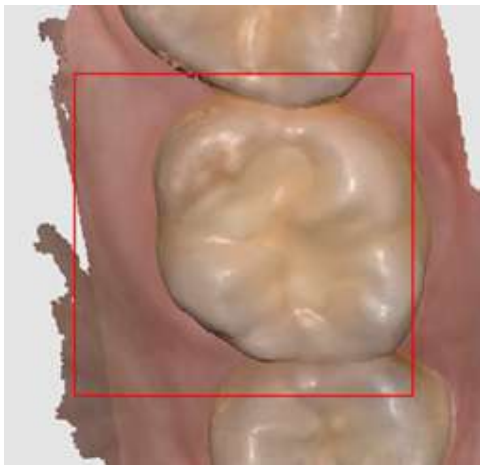


หมายเหตุ

เพื่อเรียกใช้บทช่วยสอน โปรดไปที่ การตั้งค่า > เครื่องสแกน แล้วคลิกปุ่ม "เรียกใช้" ซึ่งอยู่ถัดจากตัวเลือก "บทช่วยสอนอินเตอร์เฟซแบบสัมผัส"

ข้อบ่งชี้ระหว่างการสแกน

สีของกล่องสีเหลี่ยมที่ปรากฏขึ้นระหว่างการสแกนจะแสดงสถานะการสแกน

	
การสแกนและการติดตามดำเนินไปตามปกติ	สูญเสียการติดตามขณะที่สแกน คุณต้องเปลี่ยนตำแหน่งปลายเครื่องสแกนเพื่อ สแกนให้ต่อเนื่องจากจุดที่คุณค้างไว้

ลูกศรอัจฉริยะ

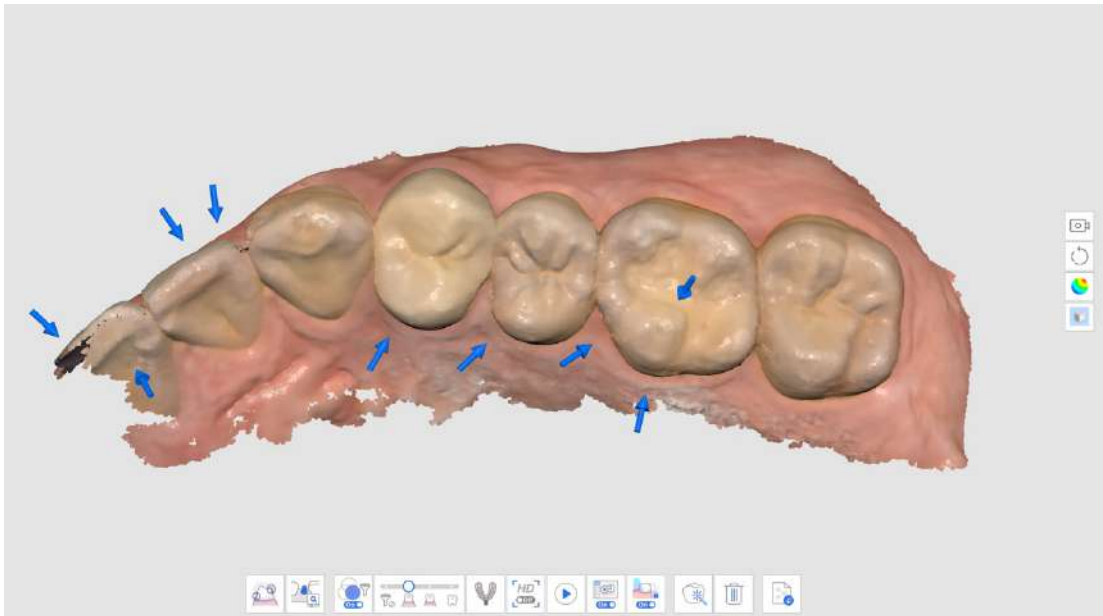
ลูกศรอัจฉริยะระบุพื้นที่ที่มีความน่าเชื่อถือต่ำในข้อมูลการสแกนที่ได้รับ

เมื่อคุณหยุดการสแกน ลูกศรสีน้ำเงินจะชี้ไปยังพื้นที่ที่มีความน่าเชื่อถือไม่เพียงพอ ลูกศรจะหายไปเมื่อความน่าเชื่อถือของข้อมูลดีขึ้นด้วยการสแกนเพิ่มเติม

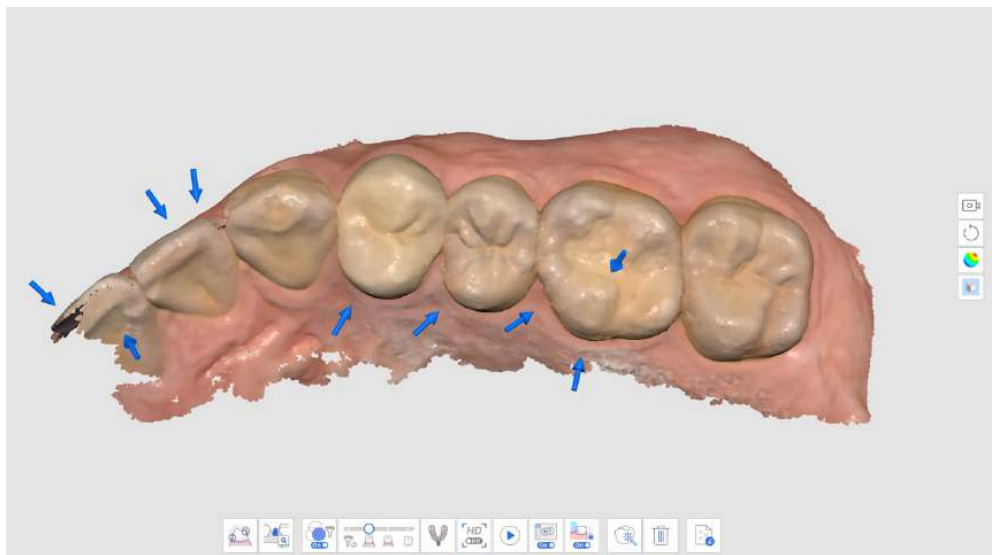
ฟังก์ชันนี้ถูกรองรับเฉพาะในขั้นตอนการสแกนเท่านั้น:

- ก่อนการรักษาสำหรับขากรรไกรบน
- ก่อนการรักษาสำหรับขากรรไกรล่าง
- ขากรรไกรบน
- ขากรรไกรล่าง
- การตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะ

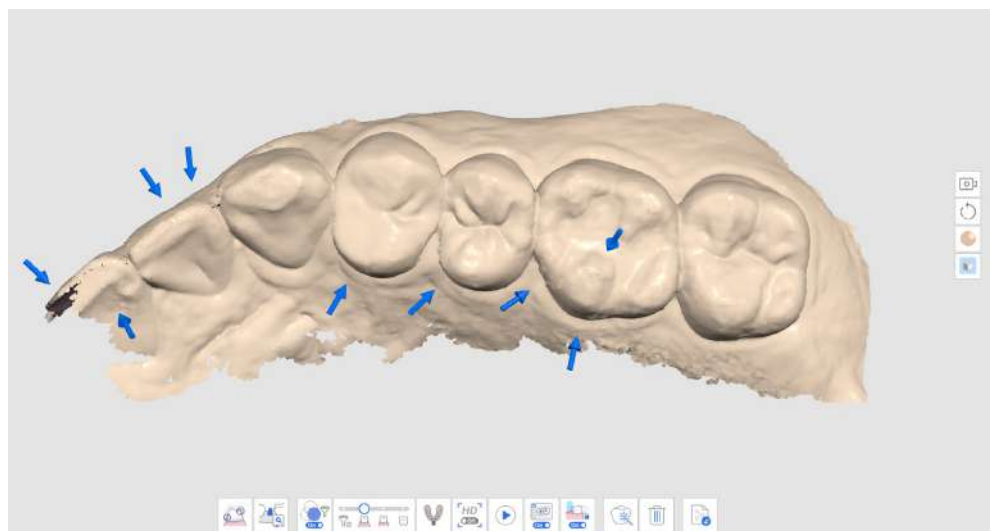
1. สแกนข้อมูลในหนึ่งในขั้นตอนการสแกนที่รองรับ
2. เมื่อการสแกนหยุดลง ลูกศรสีน้ำเงินจะปรากฏขึ้นเพื่อระบุพื้นที่ที่มีความน่าเชื่อถือของข้อมูลต่ำ



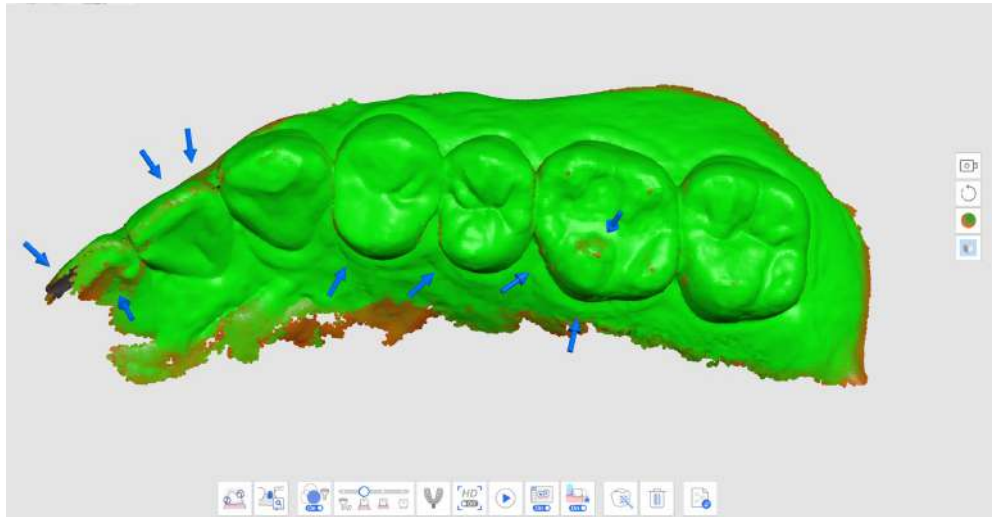
3. ตรวจสอบข้อมูลการสแกนโดยตรวจสอบพื้นที่ที่ถูกทำเครื่องหมาย คุณสามารถตรวจสอบพื้นที่อย่างละเอียดยิ่งขึ้นได้โดยเลือก "แผนที่ความน่าเชื่อถือ" หรือ "เปิดพื้นผิว + แผนที่ความน่าเชื่อถือ" สำหรับโหมดการแสดงผลโมเดล
- เปิดพื้นผิว



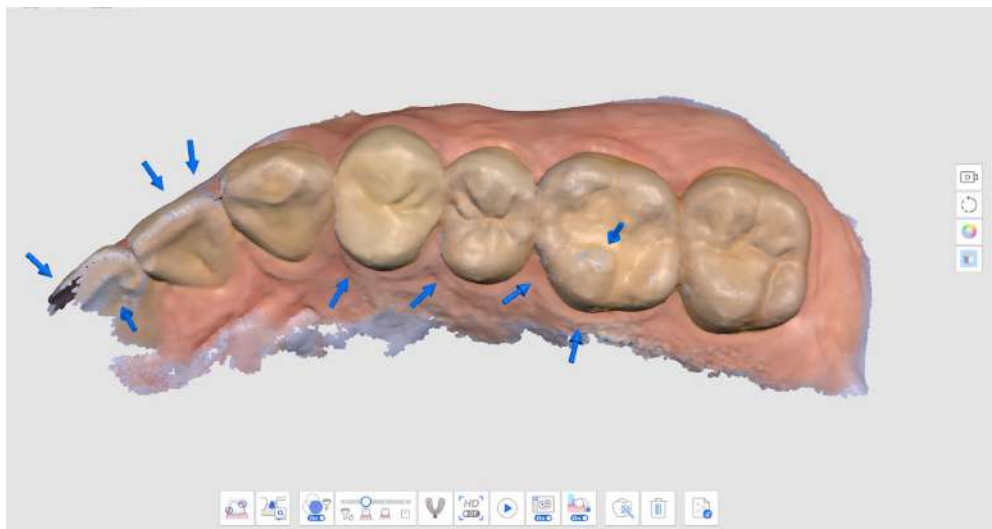
- ปิดพื้นผิว



- แผนที่ความน่าเชื่อถือ



- เปิดพื้นผิว + แผนที่ความน่าเชื่อถือ

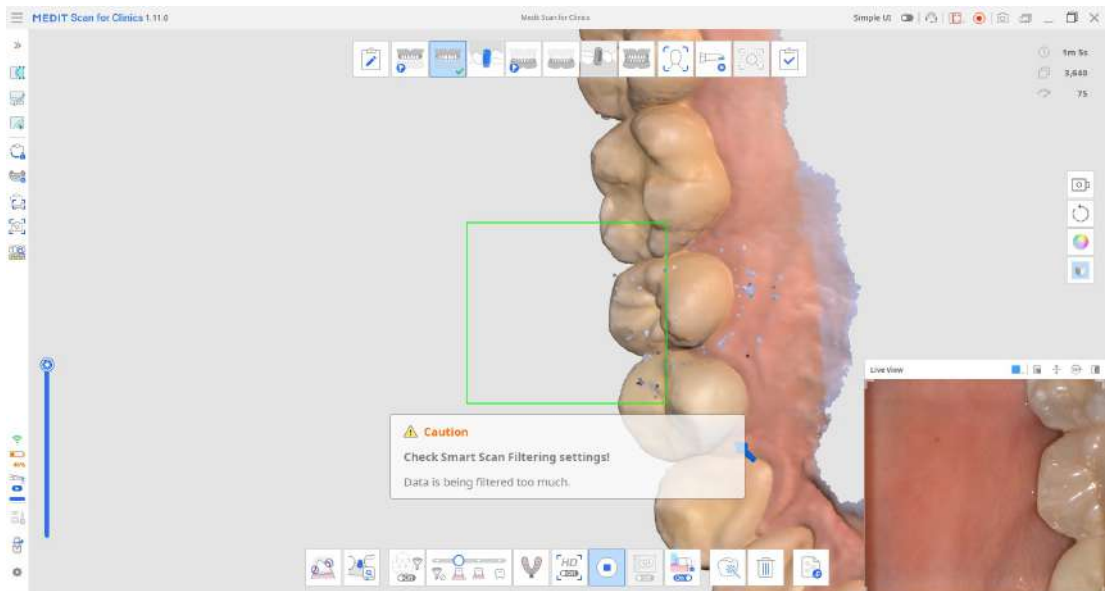


4. สแกนข้อมูลเพิ่มเติมเพื่อเติมเต็มส่วนที่ขาดไป ย้ายเครื่องสแกนไปในหลายทิศทางและสแกนข้อมูลจากมุมต่าง ๆ เพื่อปรับปรุงความน่าเชื่อถือของข้อมูล
5. ลูกศรจะหายไปเมื่อได้รับข้อมูลที่น่าเชื่อถืออย่างเพียงพอ
6. สแกนอย่างละเอียดเพื่อลบลูกศรทั้งหมดรอบ ๆ พื้นที่ที่คุณสนใจ (เช่น หากสร้างการบูรณะ โดยเน้นที่ขอบและพื้นข้างเคียง) และย้ายไปยังขั้นตอนการสแกนถัดไป

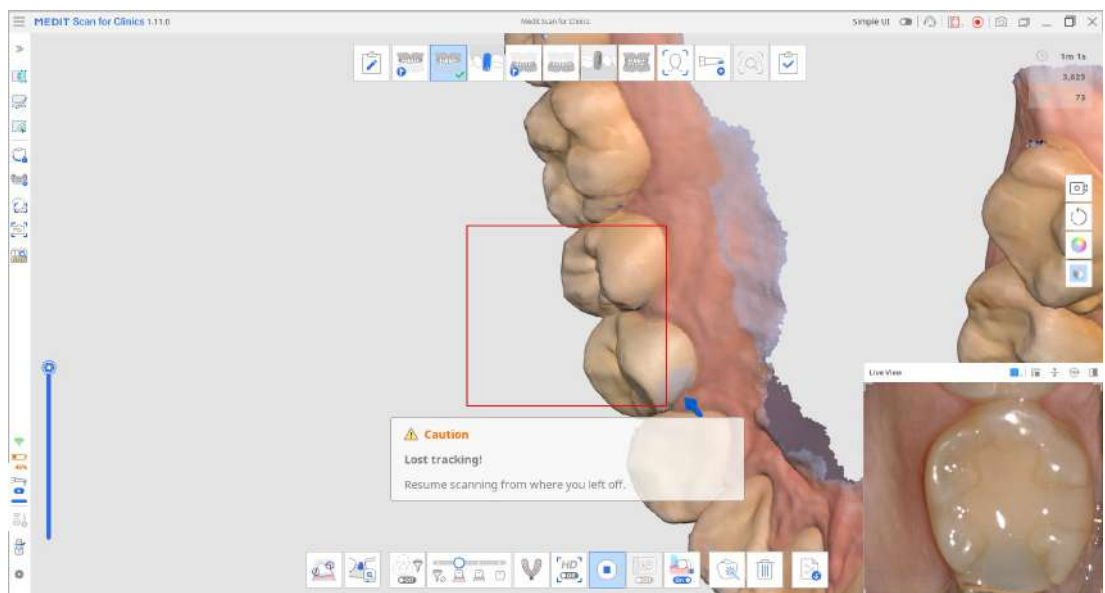
คำแนะนำการสแกนอัจฉริยะ

คำแนะนำการสแกนอัจฉริยะระบุการกระทำที่ผิดปกติระหว่างการสแกนและให้คำแนะนำที่เหมาะสม ข้อความจะหายไปโดยอัตโนมัติหลังจากช่วงระยะเวลาหนึ่งหรือหากสถานการณ์ได้รับการแก้ไข

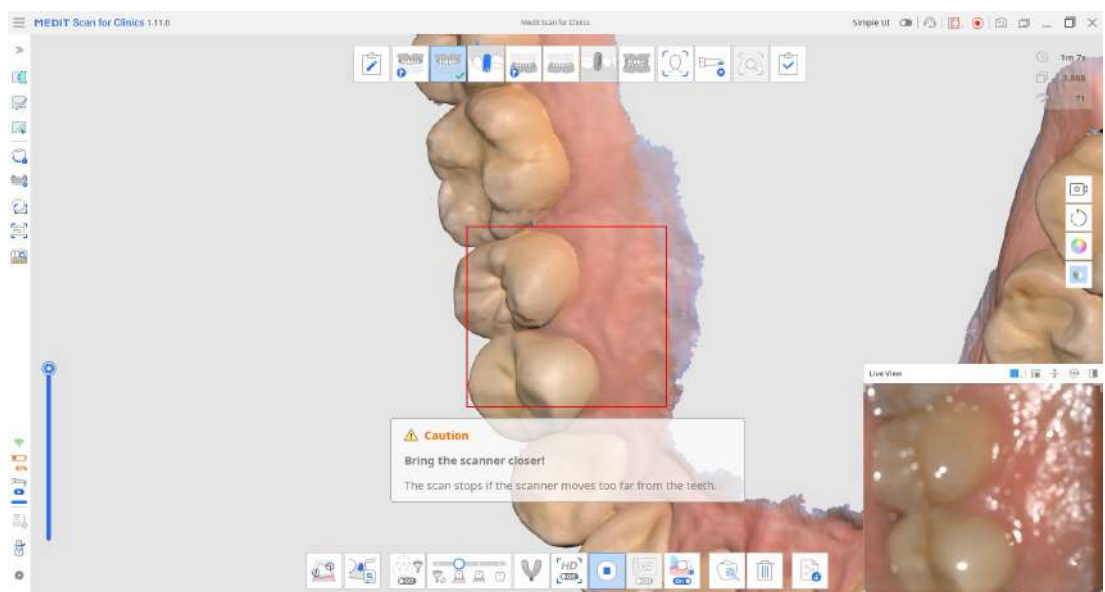
- เมื่อข้อมูลมากเกินไปถูกรองออกขณะที่สแกนโดยใช้การกรองการสแกนอัจฉริยะ



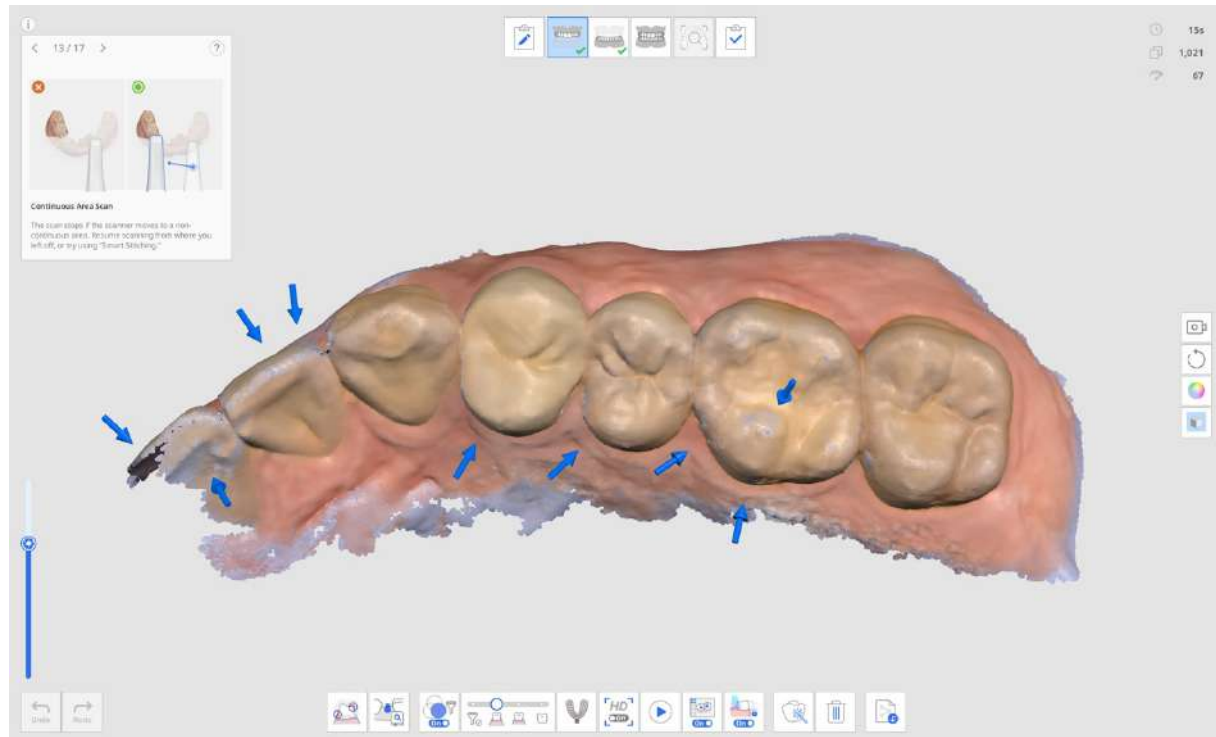
- เมื่อการสแกนไม่สอดคล้องกัน และการสแกนเริ่มต่อจากตำแหน่งใหม่ (เมื่อปิดการเชื่อมต่ออัจฉริยะ)



- เมื่อเครื่องสแกนอยู่ใกล้กับพื้นไม่เพียงพอ



เมื่อการสแกนหยุดลง คำแนะนำเพิ่มเติมจะถูกระบุไว้ในช่องข้อมูลที่มุมซ้ายบน



การจัดการขั้นตอน

การจัดการขั้นตอน

Scan for Clinics มีชากรรไกรบน ชากรรไกรล่าง และสบฟันเป็นขั้นตอนการสแกนเริ่มต้น



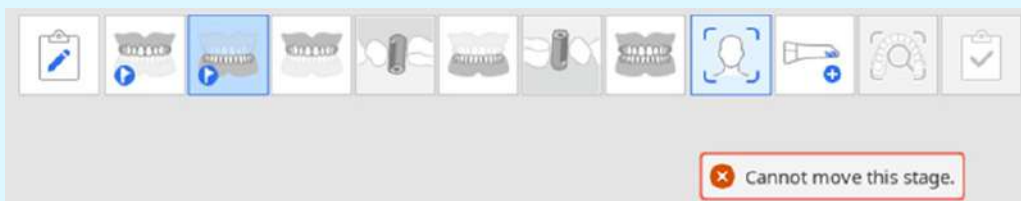
ไอคอนการจัดการขั้นตอนช่วยให้ผู้ใช้สามารถเพิ่มหรือลบขั้นตอนเข้า/ออกจากเวิร์กโฟลว์ของตน และเปลี่ยนลำดับโดยไม่คำนึงถึงข้อมูลแบบฟอร์มที่ลงทะเบียนใน Medit Link



ในกล่องโต้ตอบการจัดการขั้นตอน คุณสามารถกำหนดค่าขั้นตอนการทำงานของคุณได้โดยการเพิ่มหรือลบขั้นตอน

หมายเหตุ

- คุณไม่สามารถเปลี่ยนลำดับของขั้นตอนใบหน้าและข้อมูลเพิ่มเติมในขั้นตอนการทำงานได้



- คุณไม่สามารถเปลี่ยนลำดับของขั้นตอนการตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะได้ แต่คุณสามารถลบขั้นตอนดังกล่าวได้ในการตั้งค่า > การวิเคราะห์ข้อมูลการสแกน > ตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะ
- คุณไม่สามารถเปลี่ยนลำดับของขั้นตอนเสร็จสิ้นหรือลบขั้นตอนชากรรไกรล่าง/ชากรรไกรบนออกได้

ขั้นตอนการสแกน

สามารถตั้งค่าขั้นตอนการสแกนต่อไปนี้ได้ขั้นตอนการจัดการการสแกน:

	ก่อนการรักษาสำหรับขา กรรไกรบน	รับภาพ 3D ของขากรรไกรบนก่อนการรักษา
	ก่อนการรักษาสำหรับขา กรรไกรล่าง	รับภาพ 3D ของขากรรไกรล่างก่อนการรักษา
	ขากรรไกรบน	รับภาพ 3D ของขากรรไกรบน
	สแกนบอดี้ขากรรไกรบน	รับภาพ 3D ของสแกนบอดี้ของขากรรไกรบน
	ขากรรไกรล่าง	รับภาพ 3D ของขากรรไกรล่าง
	สแกนบอดี้ขากรรไกรล่าง	รับภาพ 3D ของสแกนบอดี้ของขากรรไกรล่าง
	ขากรรไกรบนแบบไร้ฟัน	รับภาพ 3D ของขากรรไกรบนแบบไร้ฟัน
	ฟันปลอมขากรรไกรบน	รับภาพ 3D ของฟันปลอมขากรรไกรบน
	ขากรรไกรล่างแบบไร้ฟัน	รับภาพ 3D ของขากรรไกรล่างแบบไร้ฟัน
	ฟันปลอมขากรรไกรล่าง	รับภาพ 3D ของฟันปลอมขากรรไกรล่าง
	สบฟัน	รับภาพ 3D ของการจัดแนวสบฟัน
	ใบหน้า	รับข้อมูล 3D ของฟัน ปาก จมูก เป็นต้น

	ข้อมูลเพิ่มเติม	รับข้อมูลเพิ่มเติมสำหรับกระบวนการสแกน คุณสามารถสแกนการบูรณะที่มีอยู่ของผู้ป่วย การบูรณะชั่วคราว เป็นต้น
---	-----------------	---

หมายเหตุ

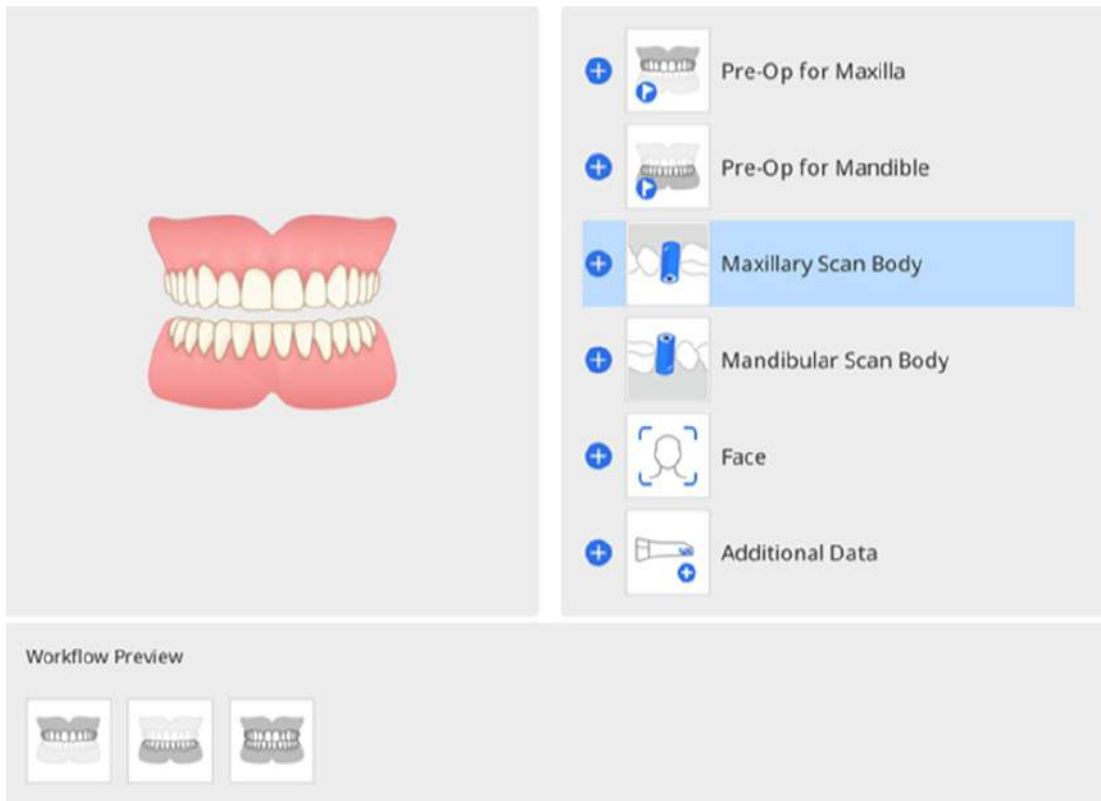
- ขั้นตอนฟันปลอมขากรรไกรบน/ขากรรไกรล่างสามารถใช้ได้เมื่อมีการกำหนดฟันปลอมทั้งปาก ฟันปลอมจำลอง หรือฟันปลอมที่รองรับรากเทียมในข้อมูลแบบฟอร์มใน Medit Link
- ขั้นตอนขากรรไกรบน/ขากรรไกรล่างแบบไร้ฟันจะใช้งานได้เมื่อมีการลงทะเบียนฟันปลอมแบบเต็มหรือฟันปลอมที่รองรับรากเทียมในข้อมูลแบบฟอร์มบน Medit Link

เพิ่ม/ลบขั้นตอน

1. คลิกไอคอนการจัดการขั้นตอน



2. กล่องโต้ตอบการจัดการขั้นตอนจะปรากฏขึ้น
3. คลิกขั้นตอนที่คุณต้องการเพิ่มจากรายการในเซคชันด้านขวา



4. ขั้นตอนที่เลือกไว้จะถูกเพิ่มไปยังเชคชั้นตัวอย่างขั้นตอนการทำงานที่ด้านล่าง



5. คุณสามารถเปลี่ยนลำดับขั้นตอนในขั้นตอนการทำงานได้โดยการลากไอคอนขั้นตอนในตัวอย่างขั้นตอนการทำงาน การคลิก $\ominus$ ที่มุมขวาบนของไอคอนขั้นตอนจะลบขั้นตอนออกจากขั้นตอนการทำงาน



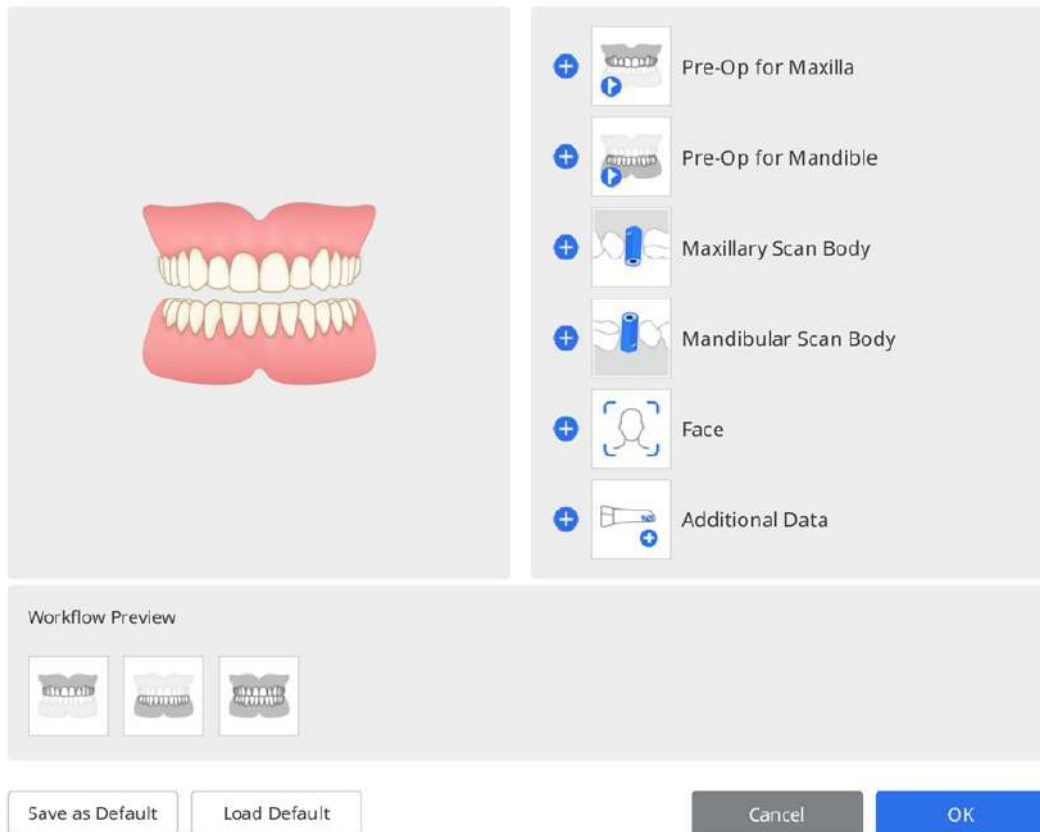
6. คลิก "ตกลง" เพื่อบันทึกขั้นตอนการทำงานที่เปลี่ยนแปลง
7. กล้องโต้ตอบการจัดการขั้นตอนจะหายไป และไอคอนขั้นตอนที่ด้านบนของหน้าจอจะถูกอัปเดตตามเวิร์กโฟลว์ที่เปลี่ยนแปลง



บันทึกเป็นขั้นตอนการทำงานเริ่มต้น

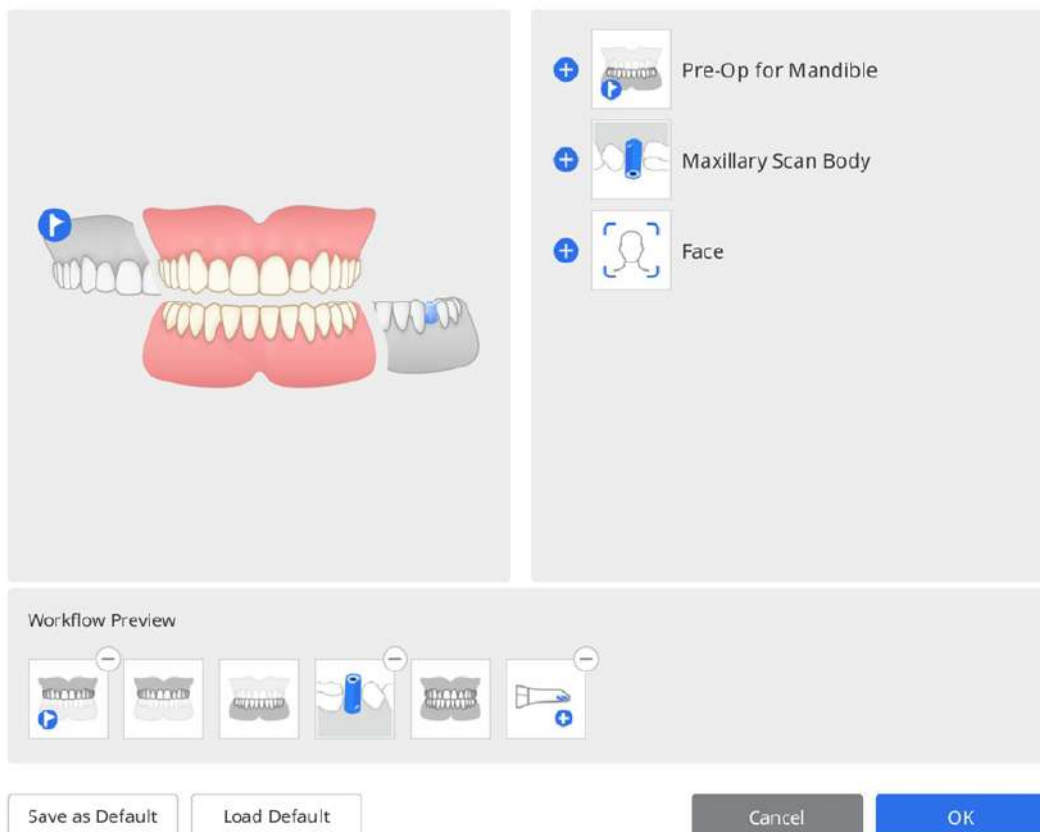
1. คลิกไอคอนการจัดการขั้นตอนเพื่อเรียกใช้การจัดการขั้นตอน

Stage Management



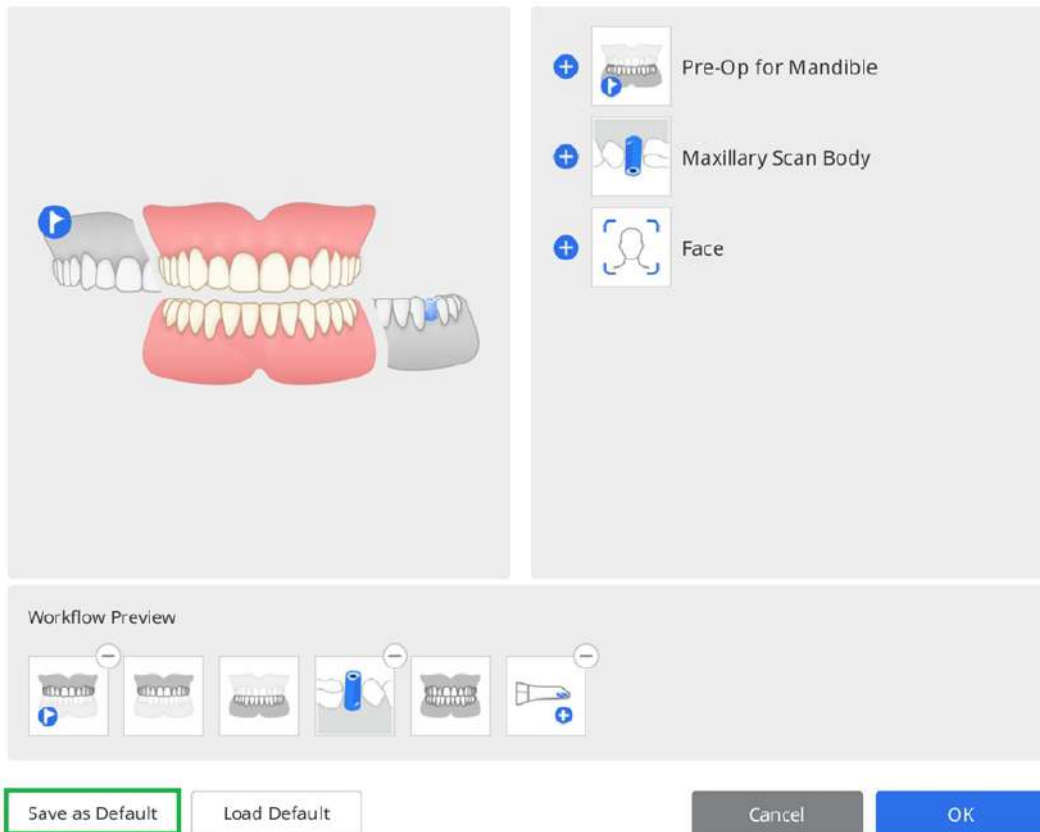
2. เพิ่มขั้นตอนที่ต้องการจากรายการขั้นตอนไปยังตัวอย่างขั้นตอนการทำงาน

Stage Management

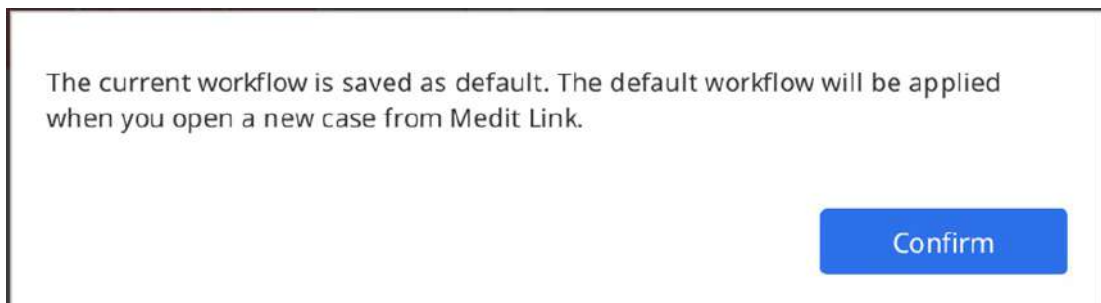


3. คลิก "บันทึกเป็นค่าเริ่มต้น" ที่ด้านล่างเพื่อบันทึกขั้นตอนการทำงานที่ถูกเปลี่ยนแปลง

Stage Management



4. คลิก "ยืนยัน" เพื่อดำเนินการต่อ



5. ขั้นตอนการสแกนเริ่มต้นจะถูกแสดงที่ด้านบนของหน้าจอเมื่อคุณเปิดเคสใหม่



เปลี่ยนลำดับขั้นตอน

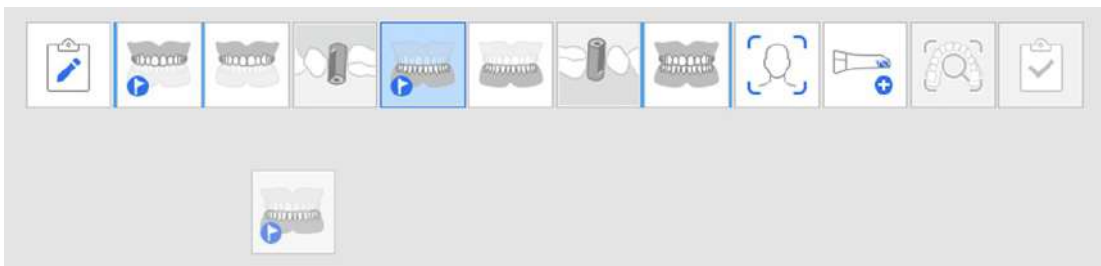
คุณสามารถย้ายไอคอนขั้นตอนไปยังพื้นที่ที่ต้องการซึ่งมีแถบสีน้ำเงินปรากฏขึ้นได้

สมมติว่าคุณต้องการจัดขั้นตอนขากรรไกรล่างไปที่ตำแหน่งด้านหน้าสุด

1. ตรวจสอบไอคอนขั้นตอนที่ด้านบนของหน้าจอ



2. คลิกและลากไอคอนขั้นตอนขากรรไกรล่าง จากนั้น แถบสีน้ำเงินจะปรากฏขึ้นในพื้นที่ที่สามารถย้ายขั้นตอนการสแกนไปได้



3. ย้ายขั้นตอนการสแกนไปยังตำแหน่งที่ต้องการ



4. เมื่อเปลี่ยนแปลงแล้ว โปรแกรมจะเริ่มทำงานตามลำดับที่เปลี่ยนแปลงต่อไป

หมายเหตุ

ขั้นตอนสแกนบอดี้จะย้ายไปพร้อมกับขั้นตอนขากรรไกรล่าง/ขากรรไกรบน

ตัวอย่างเช่น หากคุณลากขั้นตอนขากรรไกรล่างไปยังตำแหน่งซ้ายสุด ขั้นตอนสแกนบอดี้ขากรรไกรล่างจะย้ายไปกับมันด้วย ดังที่แสดงด้านล่าง



ก่อนการรักษาสำหรับขากรรไกรบน/ขากรรไกรล่าง

ขั้นตอนก่อนการรักษาสำหรับขากรรไกรบน



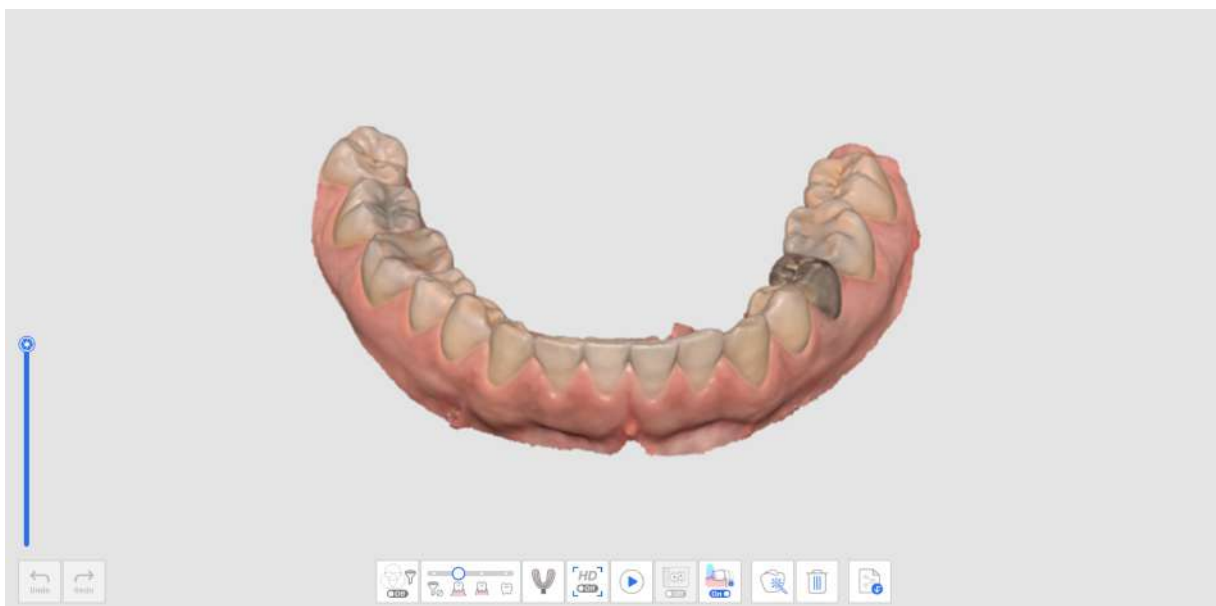
รับภาพ 3D ของขากรรไกรบนก่อนการรักษา



ขั้นตอนก่อนการรักษาสำหรับขากรรไกรล่าง



รับภาพ 3D ของขากรรไกรล่างก่อนการรักษา



เครื่องมือเพิ่มเติมในขั้นตอนก่อนการรักษา

โปรดดูเครื่องมือขั้นตอนการสแกนสำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับวิธีใช้เครื่องมือที่ปรากฏที่ด้านล่างของหน้าจอสำหรับแต่ละขั้นตอน

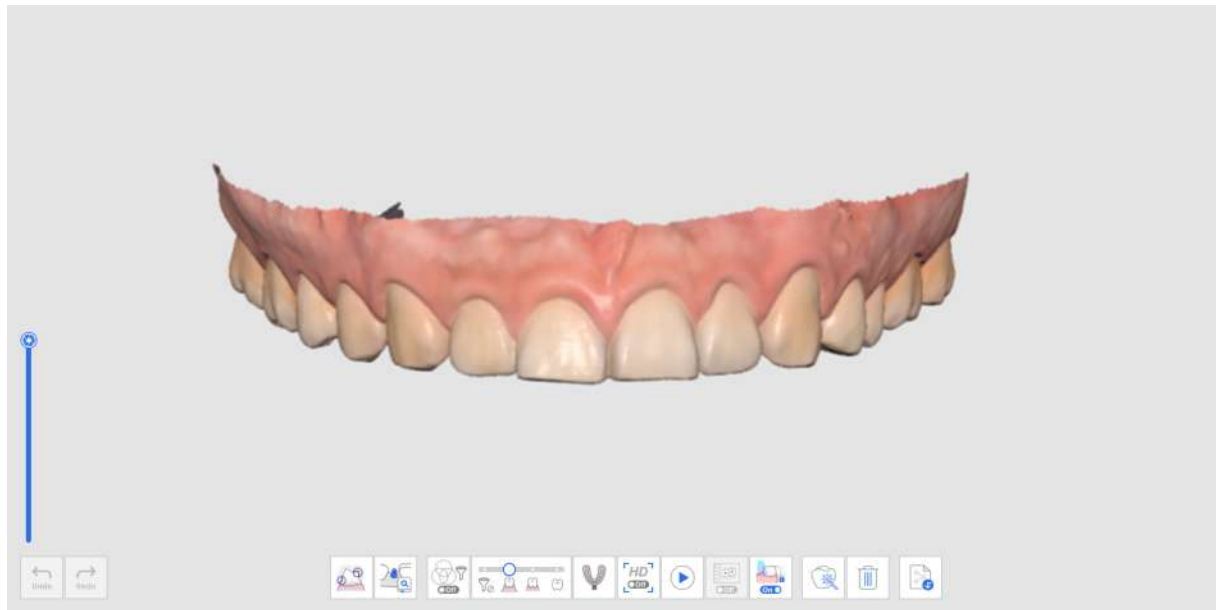
	การ สแกน รอย พิมพ์	รับข้อมูลรอยพิมพ์และจัดแนวกับข้อมูลการสแกนภายในช่องปากแบบเรียลไทม์
---	-----------------------------	--

ขากรรไกรบน/ขากรรไกรล่าง

ขั้นตอนขากรรไกรบน



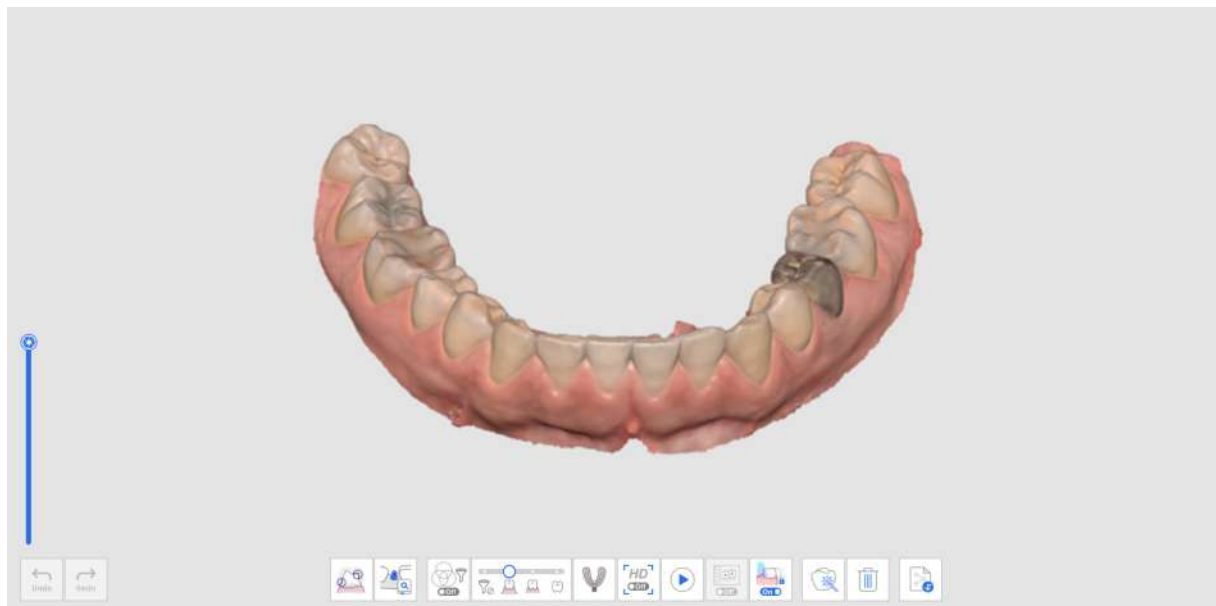
รับภาพ 3D ของขากรรไกรบน



ขั้นตอนขากรรไกรล่าง



รับภาพ 3D ของขากรรไกรล่าง



เครื่องมือเพิ่มเติมในขั้นตอนขากรรไกรบน/ขากรรไกรล่าง

โปรดดูเครื่องมือขั้นตอนการสแกนสำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการใช้เครื่องมือที่ด้านล่างของหน้าจอ

	การสแกน รอยพิมพ์	รับข้อมูลพิมพ์ฟันและจัดแนวมั่นกับข้อมูลการสแกนภายในช่องปากแบบเรียลไทม์ * โปรดดู ตัวอย่างเคสและขั้นตอนการทำงาน > การสแกนรอยพิมพ์เพื่อดูคำอธิบายโดยละเอียดเกี่ยวกับวิธีการใช้เครื่องมือ
	การจับคู่ ไลบรารี แกนยึด ครอบฟัน	จัดการไลบรารีแกนยึดครอบฟันแบบกำหนดเอง ข้อมูลไลบรารีนี้จะได้รับการจัดแนวให้เข้ากับข้อมูลการสแกนโดยอัตโนมัติ โดยช่วยลดความจำเป็นในการสแกนพื้นที่ที่เข้าถึงได้ยาก สามารถแชร์ข้อมูลไลบรารีสำหรับกระบวนการเพิ่มเติม เช่น การออกแบบ * โปรดดู ตัวอย่างเคสและขั้นตอนการทำงาน > การจับคู่ไลบรารีแกนยึดครอบฟัน สำหรับคำอธิบายอย่างละเอียดเกี่ยวกับวิธีการใช้เครื่องมือนี้
	การตรวจสอบ การเตรียม พิมพ์	ตรวจสอบข้อมูลฟันที่ถูกเตรียมพร้อมวิธีการใส่และการวัดระยะห่าง * โปรดดู ตัวอย่างเคสและขั้นตอนการทำงาน > การตรวจสอบการเตรียมพิมพ์สำหรับคำอธิบายโดยละเอียดเกี่ยวกับวิธีการใช้เครื่องมือ

สแกนบอดี

ขั้นตอนสแกนบอดีขากรรไกรบน

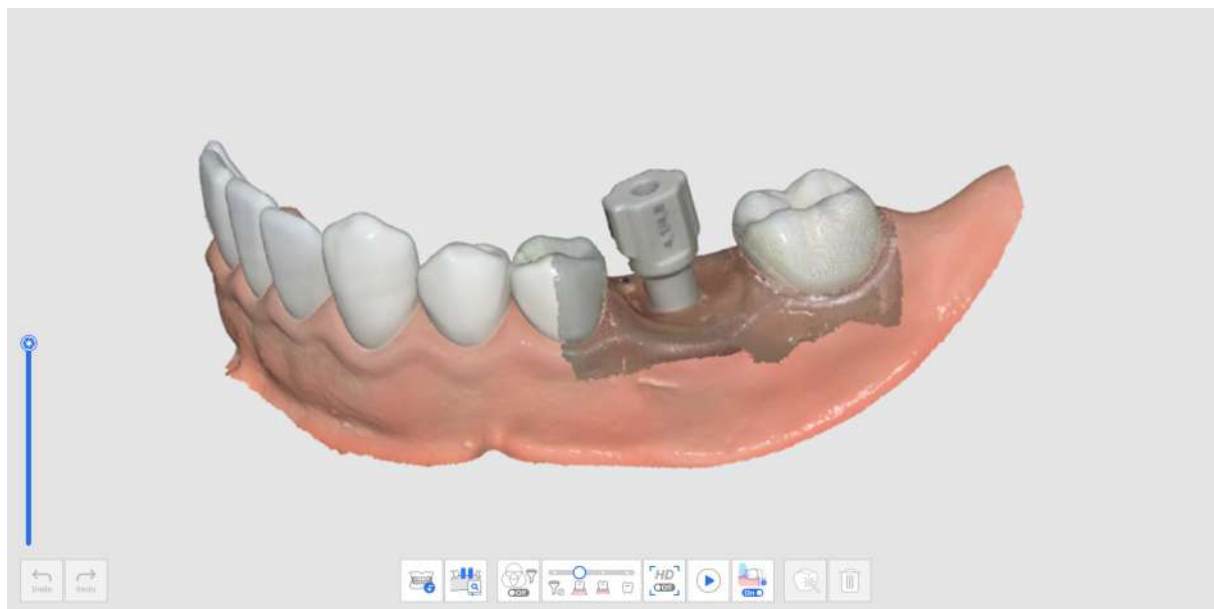


รับภาพ 3D ของสแกนบอดีของขากรรไกรบน

ขั้นตอนสแกนบอดีขากรรไกรล่าง



รับภาพ 3D ของสแกนบอดีของขากรรไกรล่าง



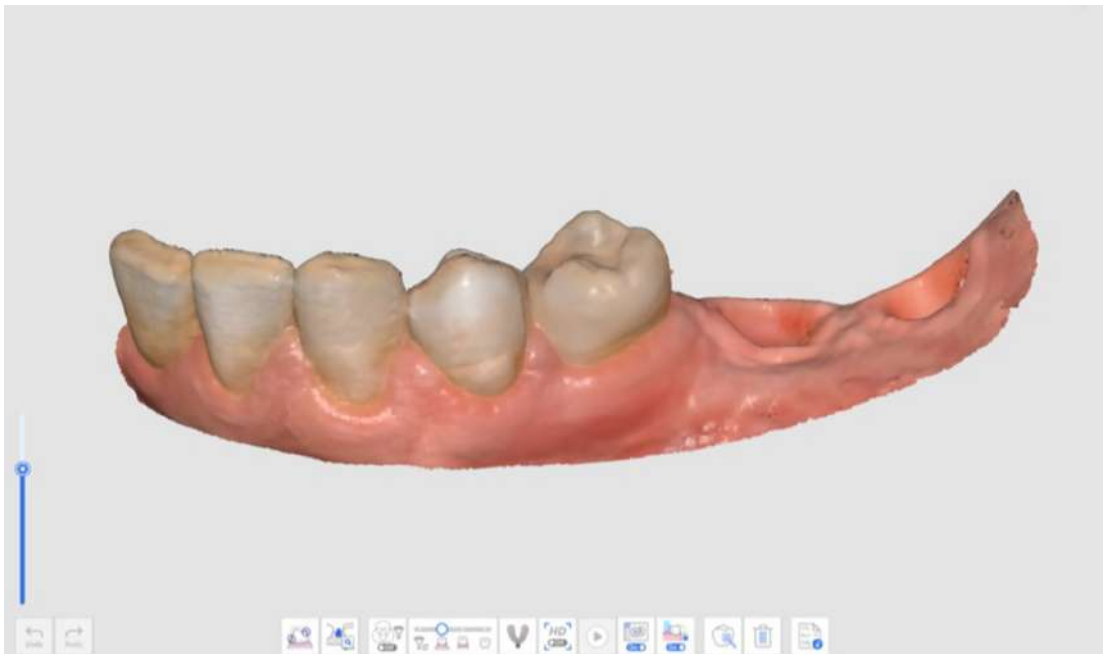
เครื่องมือเพิ่มเติมสำหรับขั้นตอนสแกนบอดี

โปรดดูเครื่องมือขั้นตอนการสแกนสำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการใช้เครื่องมือที่ด้านล่างของหน้าจอสำหรับแต่ละขั้นตอน

	การจับคู่ไลบรารีสแกนบอดี	จัดการไลบรารีสแกนบอดีแบบกำหนดเอง ข้อมูลไลบรารีนี้จะได้รับการจัดแนวให้เข้ากับข้อมูลการสแกนโดยอัตโนมัติ โดยช่วยลดความจำเป็นในการสแกนพื้นที่ที่เข้าถึงได้ยาก สามารถแชร์ข้อมูลไลบรารีสำหรับกระบวนการเพิ่มเติม เช่น การออกแบบ * โปรดดู ตัวอย่างเคสและขั้นตอนการทำงาน > การจับคู่ไลบรารีสแกนบอดี สำหรับคำอธิบายอย่างละเอียดเกี่ยวกับวิธีการใช้เครื่องมือนี้
	จำลองข้อมูลที่มืออยู่	จำลองข้อมูลขากรรไกรบน/ขากรรไกรล่างที่มีอยู่

จำลองข้อมูลที่มืออยู่

1. รับข้อมูลในขั้นตอนขากรรไกรบนหรือขากรรไกรล่าง



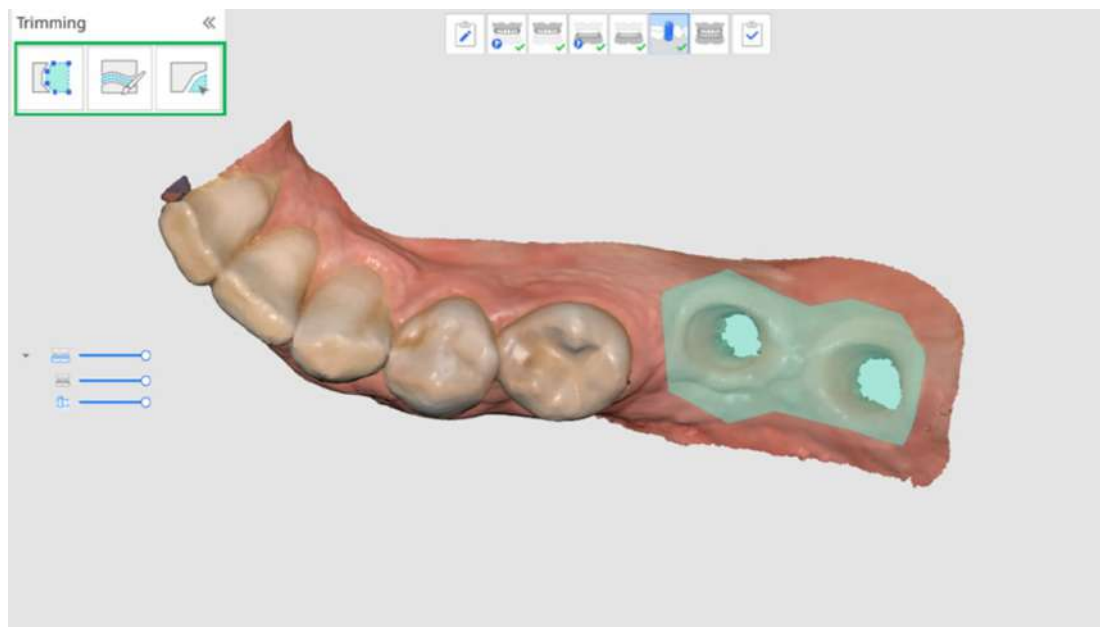
2. ย้ายไปที่ขั้นตอนสแกนบอดีแล้วคลิกไอคอน "จำลองข้อมูลที่มืออยู่" ที่ด้านล่าง

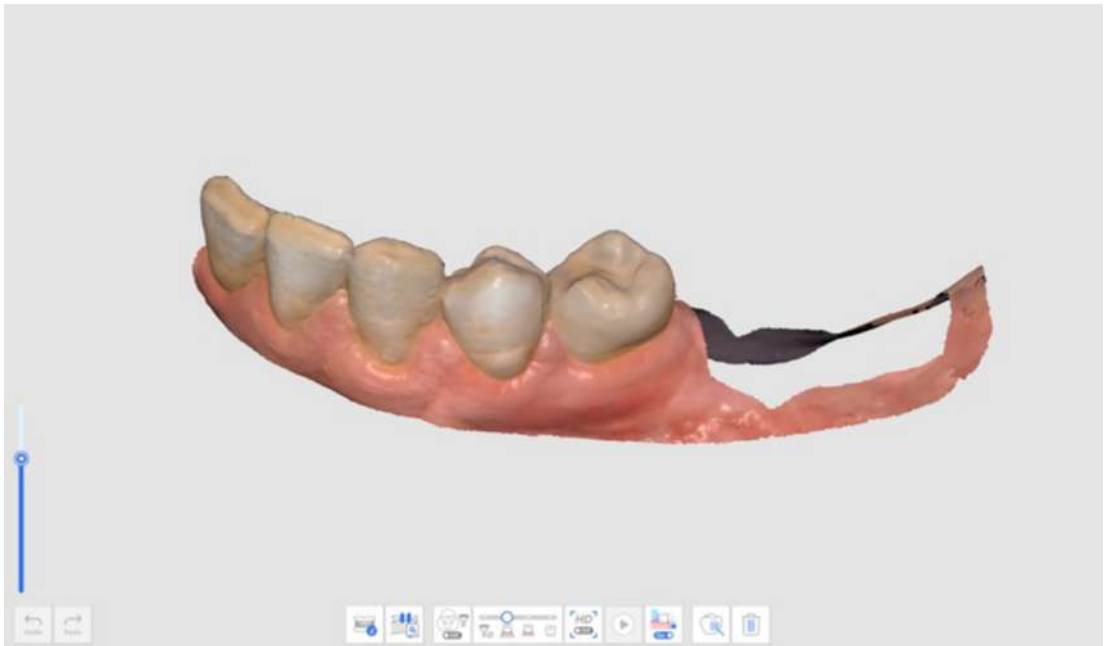


3. ข้อมูลในขั้นตอนขากรรไกรบนหรือขากรรไกรล่างจะถูกจำลองในขั้นตอนสแกนบอดี้จำนวนเฟรมถูกอัปเดตหลังจากคัดลอกข้อมูล

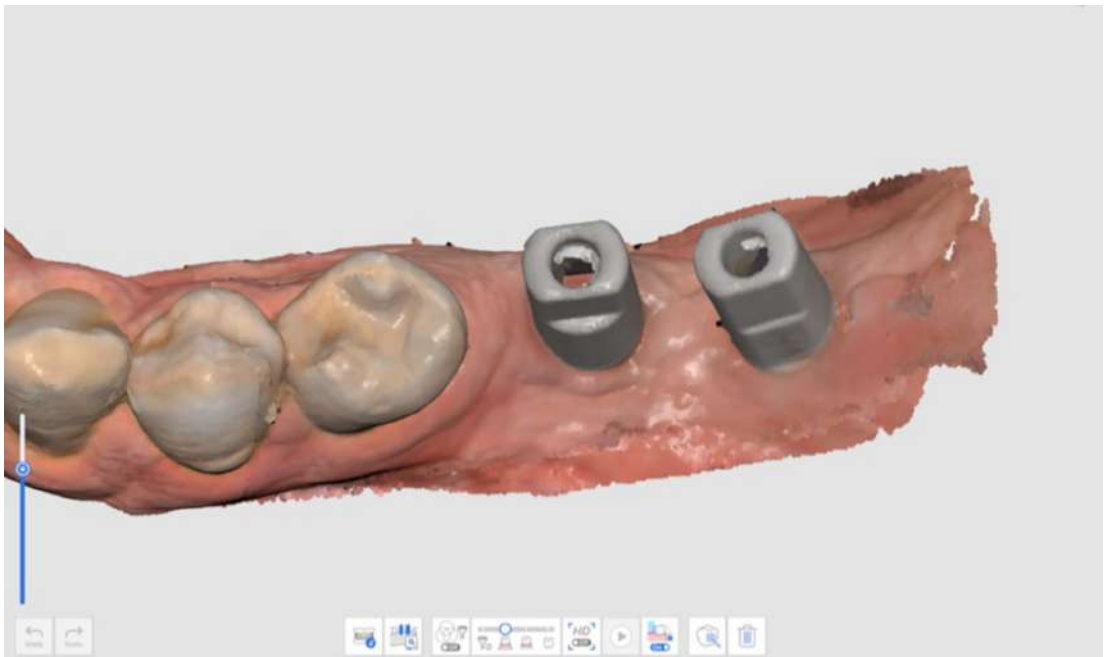


4. คุณสามารถลบข้อมูลด้วยเครื่องมือตัดแต่งในพื้นที่ที่จะวางสแกนบอดี้ได้





5. ติดตั้งสแกนบอดี้บนขากรรไกรบนหรือขากรรไกรล่าง และรับข้อมูลสแกนบอดี้



6.

ขากรรไกรบน/ขากรรไกรล่างแบบไร้ฟัน

หมายเหตุ

- ขั้นตอนขากรรไกรบน/ขากรรไกรล่างแบบไร้ฟันจะปรากฏขึ้นเมื่อมีการลงทะเบียนฟันปลอมแบบเต็มหรือฟันปลอมที่รองรับรากเทียมในข้อมูลแบบฟอร์มบน Medit Link
- ขั้นตอนขากรรไกรบน/ขากรรไกรล่างแบบไร้ฟันจะปรากฏขึ้นแทนขั้นตอนขากรรไกรบน/ขากรรไกรล่าง เมื่อคุณเพิ่มขั้นตอนฟันปลอมในการจัดการขั้นตอน หลังจากเรียกใช้ Medit Scan for Clinics จากแท็บส่วนโค้งแนวฟันใน Medit Link

ขั้นตอนขากรรไกรบนแบบไร้ฟัน



รับภาพ 3D ของขากรรไกรบนแบบไร้ฟัน



ขั้นตอนขากรรไกรล่างแบบไร้ฟัน



รับภาพ 3D ของขากรรไกรล่างแบบไร้ฟัน



เครื่องมือเพิ่มเติมสำหรับขั้นตอนไร้ฟัน

โปรดดูเครื่องมือขั้นตอนการสแกนสำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับวิธีใช้เครื่องมือที่ปรากฏที่ด้านล่างของหน้าจอสำหรับแต่ละขั้นตอน

	การสแกนฟันปลอมที่ถูกเสริมฐาน	สแกนพื้นผิวด้านสัมผัสเนื้อเยื่อของฟันปลอมที่ถูกเสริมฐานซึ่งจะถูกนำมาใช้เป็นการสแกนแบบไร้ฟัน สิ่งนี้จะช่วยสร้างสภาพแวดล้อมแบบไร้ฟันเพื่อกระบวนการผลิตฟันปลอมที่เหมาะสมที่สุด
---	-------------------------------------	--

ฟันปลอมขากรรไกรบน/ขากรรไกรล่าง

หมายเหตุ

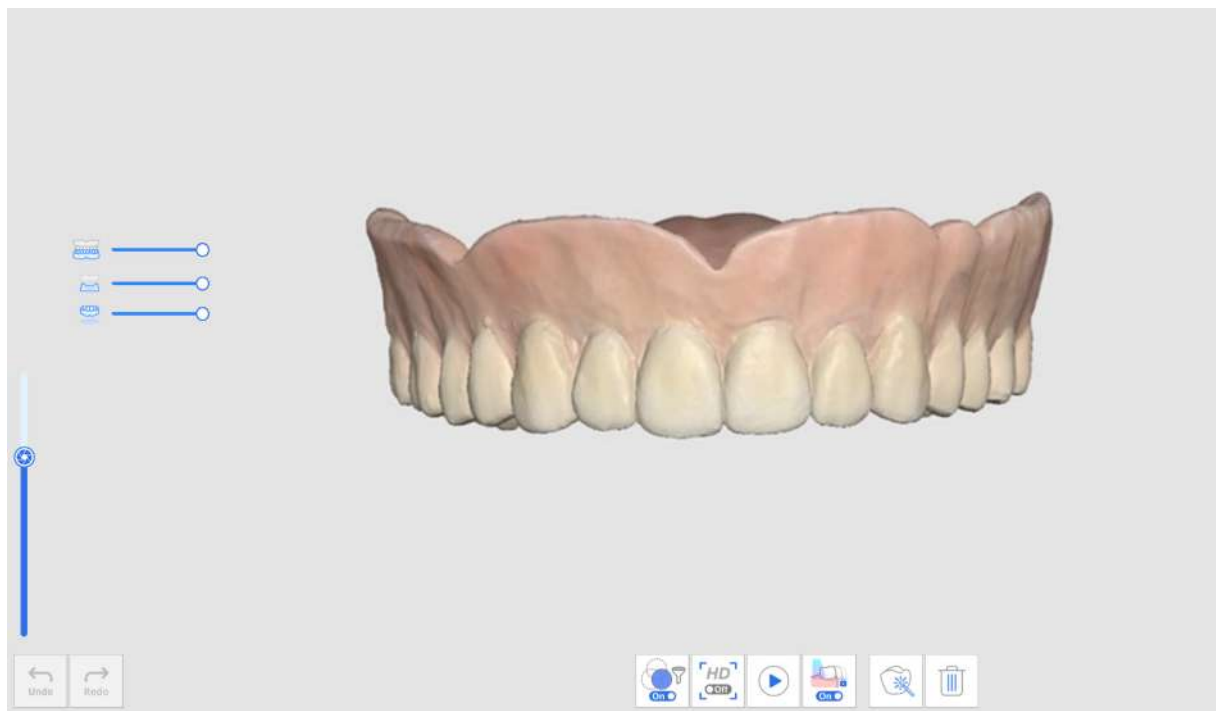
ขั้นตอนฟันปลอมขากรรไกรล่าง/ขากรรไกรล่างจะปรากฏขึ้นเมื่อแบบฟอร์ม Medit Link ได้รับการลงทะเบียนเป็นฟันปลอมทั้งปากหรือฟันปลอมที่รองรับรากเทียม

ระหว่างที่เรียกใช้ Medit Scan for Clinics หลังจากเลือกส่วนโค้งแนวฟันใน Medit Link นั้น คุณสามารถเพิ่มขั้นตอนฟันปลอมขากรรไกรบน/ขากรรไกรล่างลงในขั้นตอนการทำงานจากการจัดการขั้นตอนได้

ขั้นตอนฟันปลอมขากรรไกรบน



รับภาพ 3D ของฟันปลอมขากรรไกรบน



ขั้นตอนฟันปลอมขากรรไกรล่าง



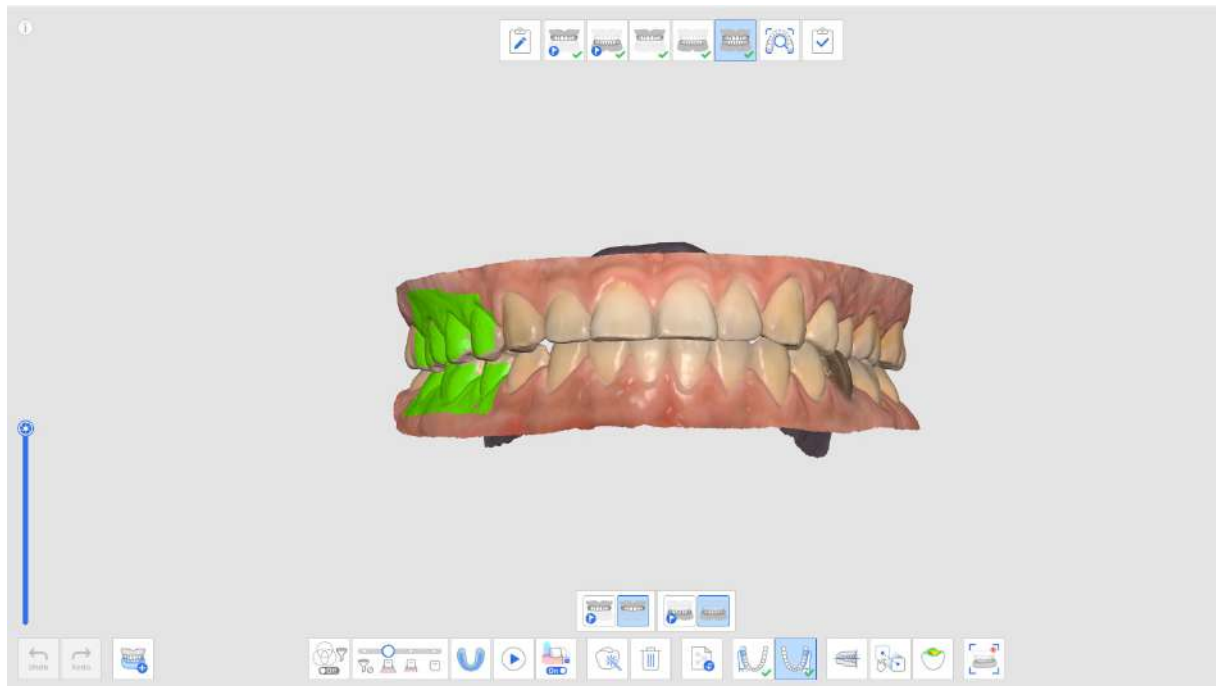
รับภาพ 3D ของฟันปลอมขากรรไกรล่าง



สบฟัน

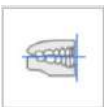
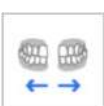
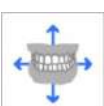
ขั้นตอนสบฟัน

	รับภาพ 3D ของสบฟัน
---	--------------------



เครื่องมือเพิ่มเติมสำหรับขั้นตอนสบฟัน

โปรดดูเครื่องมือขั้นตอนการสแกนสำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับวิธีใช้เครื่องมือที่ปรากฏที่ด้านล่างของหน้าจอสำหรับแต่ละขั้นตอน

	สบฟันหลายตำแหน่ง	สร้างข้อมูลการสแกนสบฟันประเภทต่าง ๆ และการจัดแนว ใช้ได้เฉพาะในขั้นตอนการสแกนสบฟันเท่านั้น
	การสแกนรอยพิมพ์	รับข้อมูลรอยพิมพ์และจัดแนวกับข้อมูลการสแกนภายในช่องปากแบบเรียลไทม์
	เป้าหมายสบฟันสำหรับขากรรไกรบน	เลือกระหว่างข้อมูลขากรรไกรบนก่อนการรักษาและข้อมูลขากรรไกรบนเพื่อการจัดแนวสบฟัน
	เป้าหมายสบฟันสำหรับขากรรไกรล่าง	เลือกระหว่างข้อมูลขากรรไกรล่างก่อนการรักษาและข้อมูลขากรรไกรล่างเพื่อการจัดแนวสบฟัน
	สบฟันแรก	รับข้อมูลการสแกนแรกสำหรับการจัดแนวสบฟัน
	สบฟันที่สอง	รับข้อมูลการสแกนที่สองสำหรับการจัดแนวสบฟัน มักจะได้รับสบฟันที่สองที่ฝังตรงข้ามของสบฟันแรก
	จัดแนวกับระนาบสบฟัน	ย้ายตำแหน่งข้อมูลไปยังระนาบสบฟันที่เข้ากันได้กับ exocad
	การจัดแนวด้วยตนเอง	จัดแนวข้อมูลการสแกนด้วยตนเองโดยใช้จุดที่ผู้ใช้กำหนด
	แยกขากรรไกรบน	แยกขากรรไกรบนแล้วเลื่อนมันกลับไปยังจุดเดิมก่อนการจัดแนว
	แยกขากรรไกรล่าง	แยกขากรรไกรล่างแล้วเลื่อนมันกลับไปยังจุดเดิมก่อนการจัดแนว
	แยกข้อมูลสบฟัน	แยกข้อมูลสบฟันแรกและสบฟันที่สอง และย้ายพวกมันกลับไปยังจุดเดิมก่อนการจัดแนว
	แยกทั้งหมด	แยกข้อมูลทั้งหมดแล้วเลื่อนมันกลับไปยังจุดเดิมก่อนการจัดแนว
	การเคลื่อนไหวของขากรรไกรล่าง	บันทึกและจำลองการเคลื่อนไหวปัจจุบันของขากรรไกรล่างของผู้ป่วยเมื่อจัดแนวสบฟัน

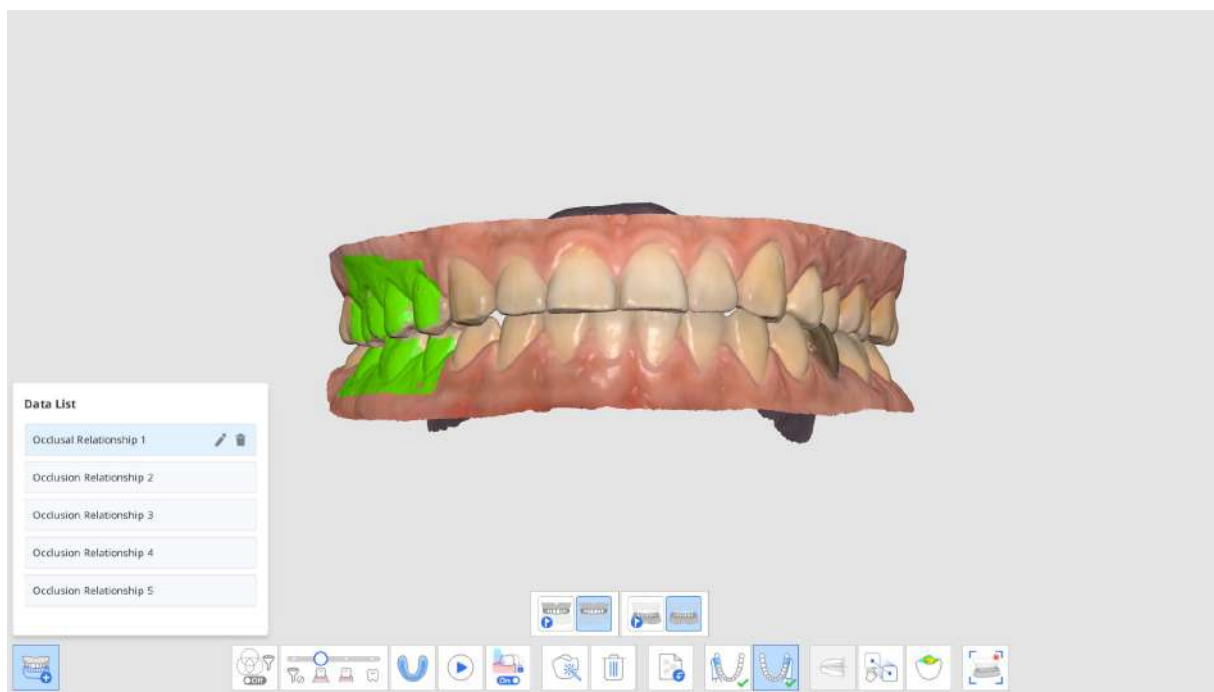
สบฟันหลายตำแหน่ง

ฟังก์ชันกลุ่มสบฟันหลายตำแหน่งในขั้นตอนการสแกนสบฟันสามารถสร้างข้อมูลการสแกนสบฟัน และการจัดแนวที่หลากหลาย สามารถได้รับรูปแบบสบฟันหลายตำแหน่งในผู้ป่วยที่มีการเคลื่อนตัวของฟันขนาดใหญ่หรือผิดปกติ สามารถสร้างและจัดการสบฟันที่หลากหลายการได้ในเคส เช่น ความสัมพันธ์ในศูนย์สำหรับผู้ป่วยไร้ฟัน การสบฟันเปิดเพื่อสร้างยางครอบฟัน สบฟันยื่นสำหรับการผลิตอุปกรณ์ป้องกันการนอนกรน และสบฟันในศูนย์สำหรับการรักษาผู้ป่วยในคลินิก

กล่องโต้ตอบ "สบฟันหลายตำแหน่ง" ช่วยให้คุณสามารถใช้งานฟังก์ชันต่อไปนี้ได้:

- เพิ่มกลุ่มสบฟัน
- ลบกลุ่มสบฟัน
- เปลี่ยนชื่อ

คุณสามารถสร้างกลุ่มสบฟันได้สูงสุด 5 กลุ่ม และข้อมูลที่ถูกสแกนสำหรับกลุ่มสบฟันที่เลือกไว้จะแสดงบนหน้าจอ คุณสามารถเลือกเป้าหมายสบฟันในแต่ละกลุ่มได้อย่างอิสระ



หมายเหตุ

เนื่องจากข้อมูลการสแกนของขากรรไกรบนและขากรรไกรล่างเดียวกันนั้นถูกสร้างขึ้นใหม่ตามการจัดแนวของแต่ละกลุ่มสบฟัน ฟังก์ชันนี้จะไม่สามารถใช้งานได้หากจำเป็นต้องใช้ข้อมูลการสแกนของขากรรไกรบนและขากรรไกรล่างที่แตกต่างกัน

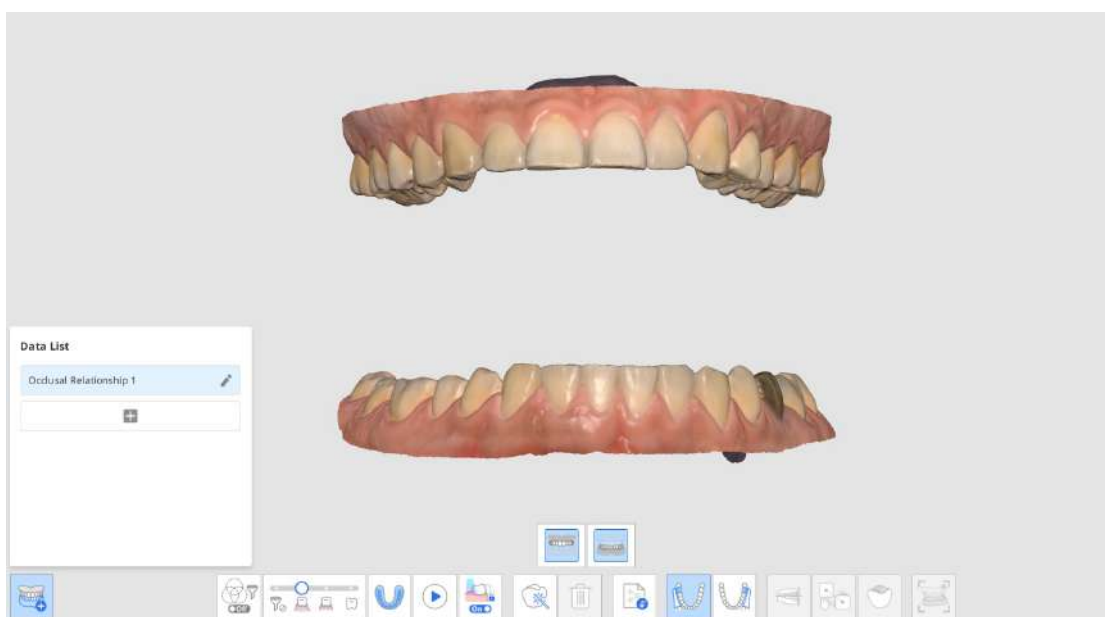
1. รับข้อมูลขากรรไกรบนและขากรรไกรล่างในขั้นตอนขากรรไกรบนและขากรรไกรล่าง
2. ย้ายไปยังขั้นตอนสบฟัน



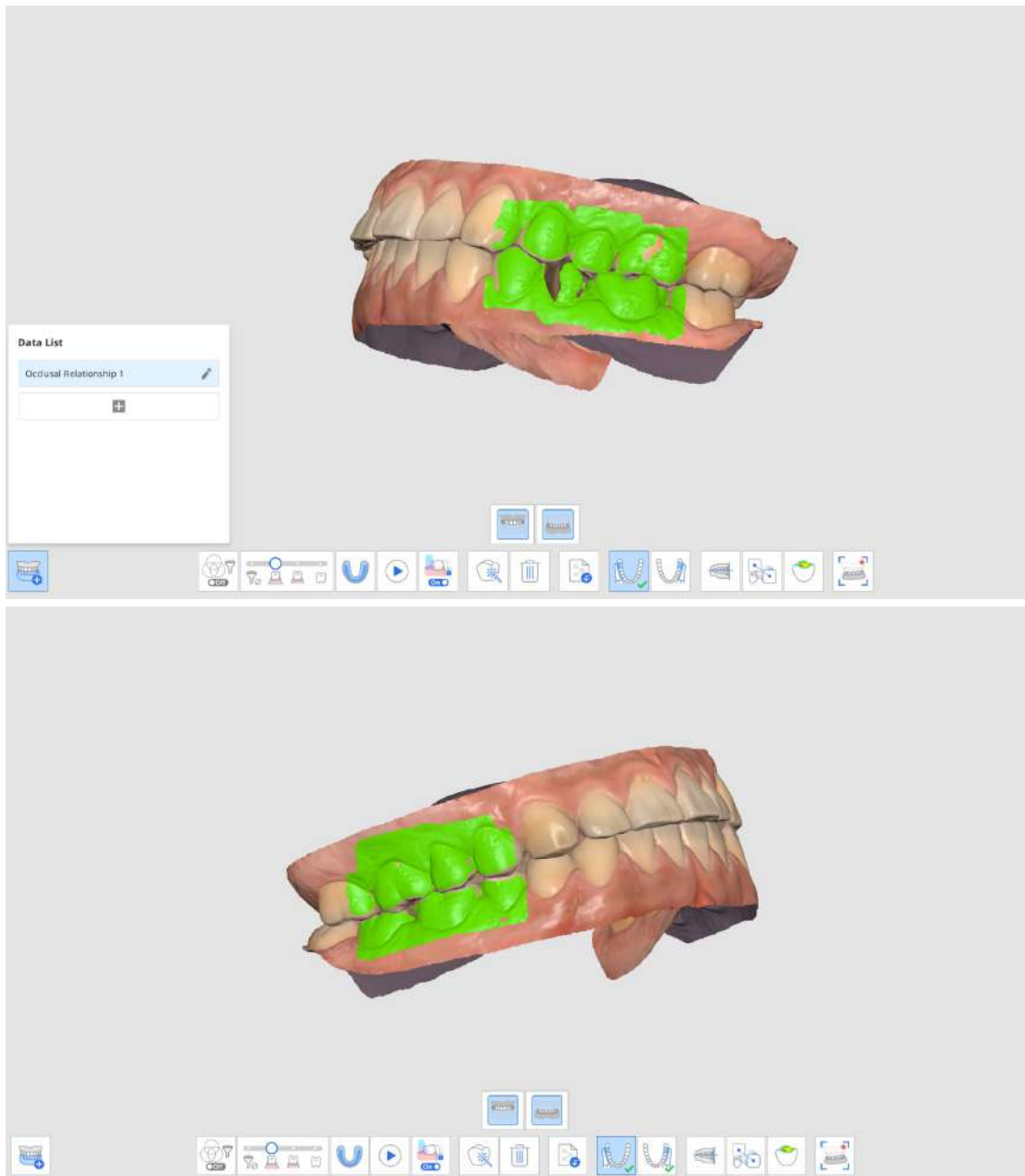
3. คลิกไอคอน "กลุ่มสบฟันหลายตำแหน่ง" ที่ด้านล่างเพื่อเปิดรายการข้อมูล



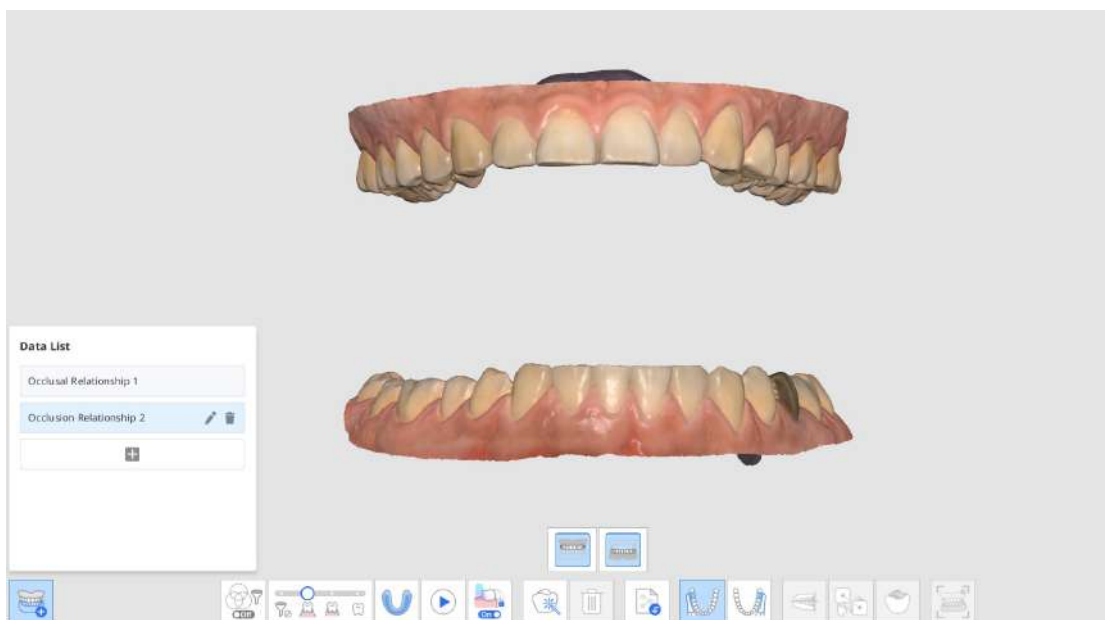
4. ข้อมูลการสแกนสบฟันที่มีอยู่จะถูกกำหนดเป็นความสัมพันธ์สบฟัน 1 คุณสามารถเพิ่ม ลบ หรือเปลี่ยนชื่อสบฟันในรายการข้อมูลได้



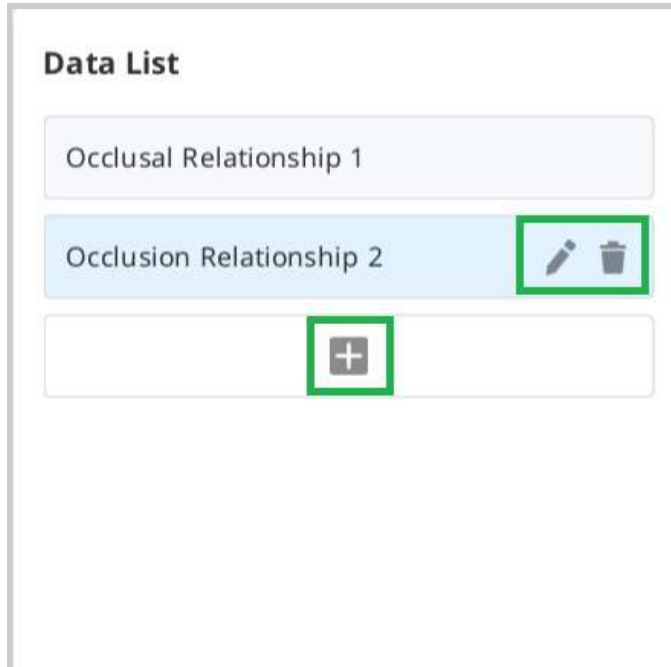
5. ทำการสแกนสบฟันแรกและที่สอง และจัดแนวข้อมูลการสแกนของขากรรไกรบน ขากรรไกรล่าง และสบฟัน



6. คลิก "เพิ่ม" เพื่อสร้างกลุ่มสบฟันใหม่
7. เข้าสู่การสแกนสบฟันแรกหลังจากที่สร้างกลุ่มสบฟันใหม่แล้ว



8. ทำการสแกนสฟันใหม่ และจัดแนวข้อมูลการสแกนของขากรรไกรบน ขากรรไกรล่าง และสฟัน
9. คุณสามารถสร้างกลุ่มสฟันได้สูงสุด 5 กลุ่ม
10. ในกล่องโต้ตอบรายการข้อมูล คุณสามารถสร้างกลุ่มใหม่ เปลี่ยนชื่อของกลุ่มที่สร้างขึ้น และลบกลุ่มได้



11. สามารถตรวจสอบข้อมูลการสแกนของกลุ่มหลายสฟันและการจัดแนวต่าง ๆ ได้โดยใช้ฟังก์ชัน "กลุ่มสฟันหลายตำแหน่ง" ในภาพรวม



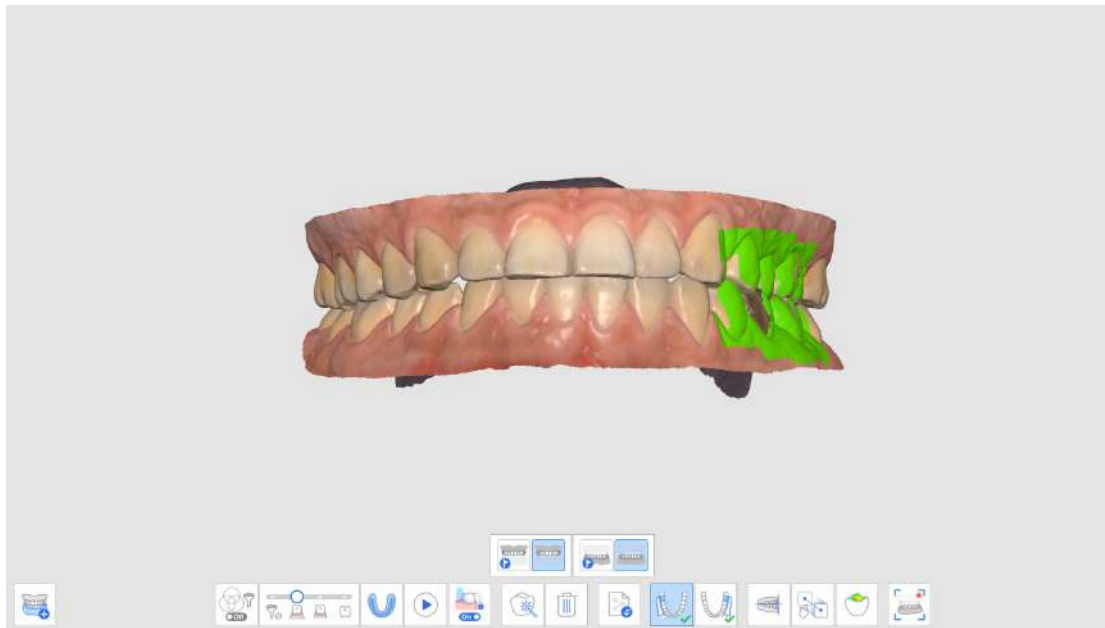
เป้าหมายสฟันสำหรับขากรรไกรบน/ขากรรไกรล่าง

คุณสามารถเลือกเป้าหมายสฟันระหว่างข้อมูลก่อนการรักษาและข้อมูลที่ถูกเตรียมสำหรับทั้งขากรรไกรบนและขากรรไกรล่าง

1. รับข้อมูลขากรรไกรบน/ล่างก่อนการรักษา และขากรรไกรบน/ขากรรไกรล่างในขั้นตอน

ก่อนการรักษาสำหรับขากรรไกรบน/ขากรรไกรล่างและขั้นตอนขากรรไกรบน/ขากรรไกรล่าง

- ย้ายไปยังขั้นตอนสบฟัน คุณจะเห็นไอคอนทั้งสี่เพื่อเลือกเป้าหมายสบฟันสำหรับขากรรไกรบนและขากรรไกรล่าง



- เลือกหนึ่งในสี่สำหรับการจัดแนวสบฟัน

ก่อนการรักษาสำหรับขากรรไกรบน / ก่อนการรักษาสำหรับขากรรไกรล่าง	
ก่อนการรักษาสำหรับขากรรไกรบน/ขากรรไกรล่าง	
ขากรรไกรบน / ก่อนการรักษาสำหรับขากรรไกรล่าง	
ขากรรไกรบน / ขากรรไกรล่าง	

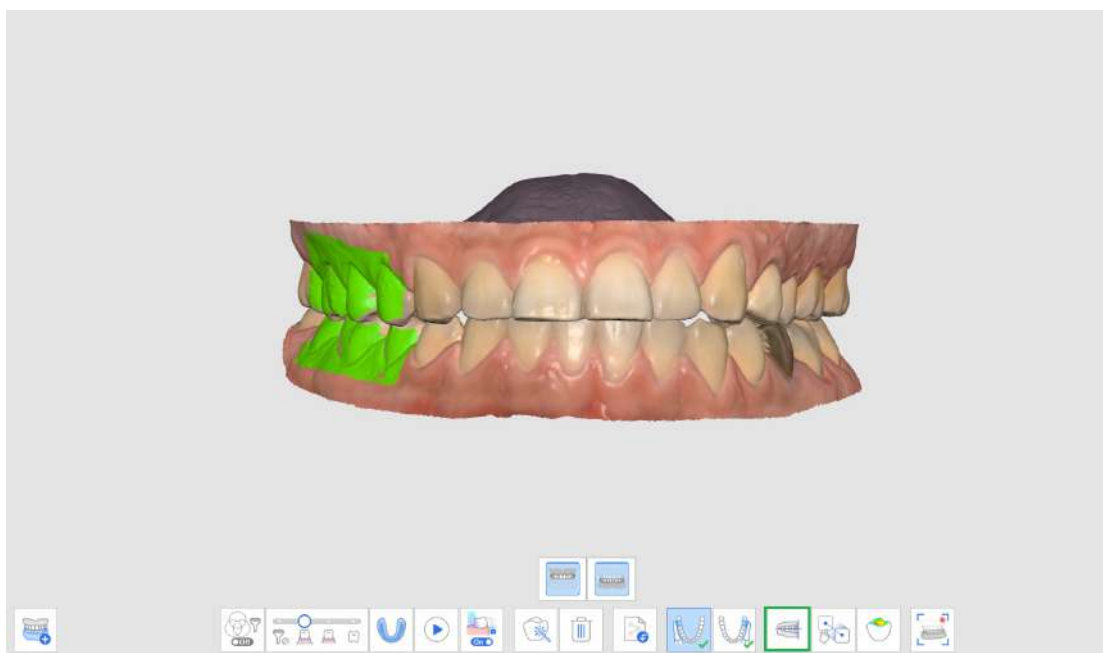
จัดแนวกับระนาบสบฟัน

คุณสามารถจัดแนวของข้อมูลที่ถูกสแกนบนระนาบสบฟันใน Medit Scan for Clinics และทำให้มันเข้ากันได้กับเครื่องมือจำลองสบฟันเสมือนใน exocad

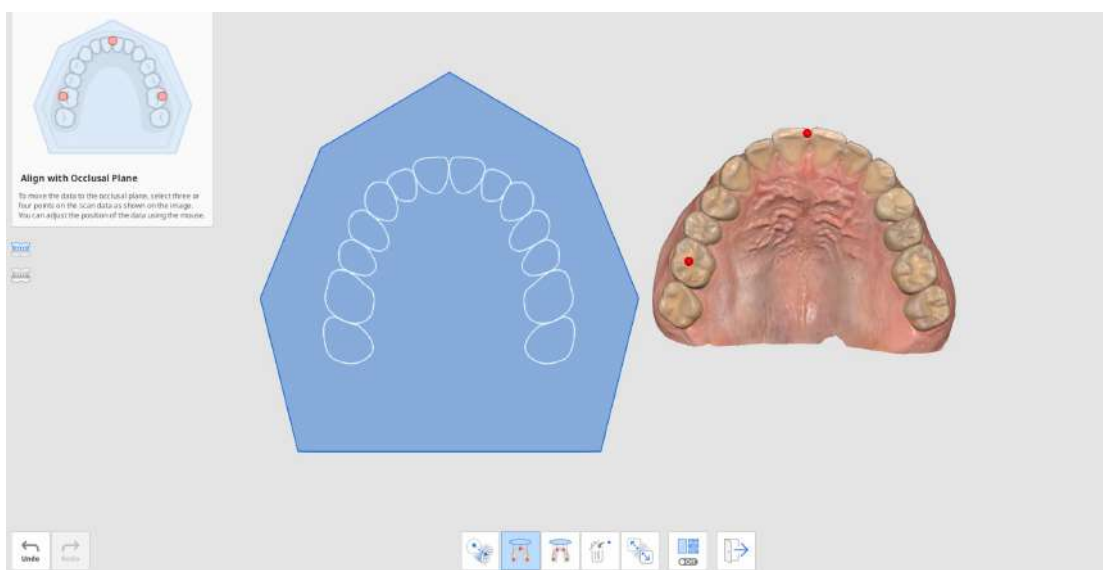
มีเครื่องมือต่อไปนีสำหรับคุณสมบัติการจัดแนวกับระนาบสบฟัน

☒	การจัดแนวครึ่งส่วนโค้งแนวฟัน	จัดแนวครึ่งส่วนโค้งแนวฟันให้ตรงกับระนาบสบฟันโดยการกำหนดจุดจับคู่สามจุดบนข้อมูลและระนาบ
☒	จัดแนวกับระนาบสบฟันด้วยสามจุด	เลือกสามจุดบนขากรรไกรบนหรือขากรรไกรล่างเพื่อจัดแนวกับระนาบสบฟัน
☒	จัดแนวกับระนาบสบฟันด้วยสี่จุด	เลือกสี่จุดบนขากรรไกรบนหรือขากรรไกรล่างเพื่อจัดแนวกับระนาบสบฟัน มันมีประโยชน์เมื่อไม่มีฟันหน้า
☒	ลบจุดตัวทำเครื่องหมาย	ลบจุดที่เลือกไว้สำหรับการจัดแนว
☒	แยกข้อมูล	แยกข้อมูลที่ถูกจัดแนวแล้วย้ายมันไปยังตำแหน่งเดิม
☒	มุมมองหลายตำแหน่ง	สามารถดูข้อมูลการสแกน 3D ได้จากสี่ด้าน
☒	ออก	กลับไปยังขั้นตอนก่อนหน้านี้

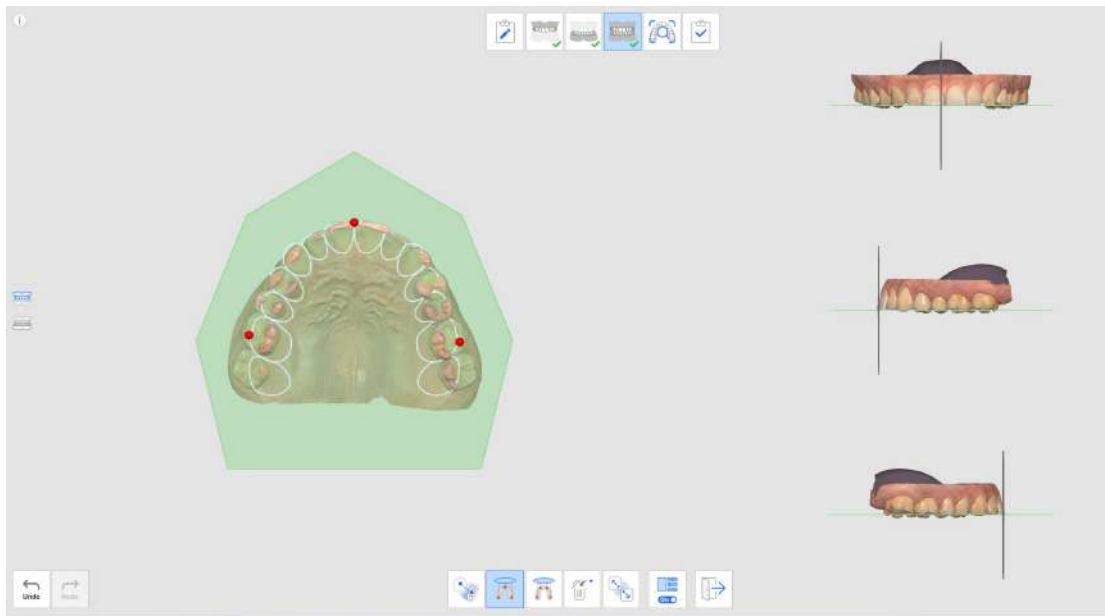
1. คลิก "จัดแนวกับระนาบสบฟัน" หลังจากที่มีการจัดแนวสบฟันเสร็จสิ้น



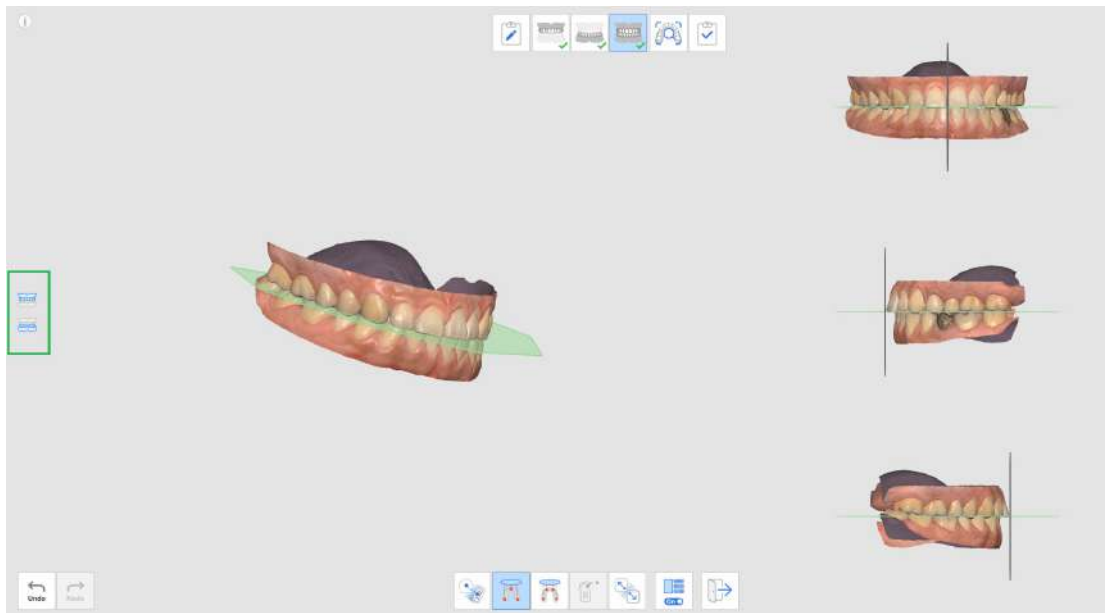
2. เลือกสามจุดหรือสี่จุดบนขากรรไกรบนหรือขากรรไกรล่าง หากไม่มีฟันหน้า ให้เลือกสี่จุดบนฟันที่เกี่ยวของทั้งสองด้าน



3. ย้ายข้อมูลส่วนโค้งแนวฟันทางด้านขวาเพื่อปรับตำแหน่งบนระนาบสบฟัน ผู้ใช้สามารถปรับเปลี่ยนมันได้จากมุมมองต่าง ๆ



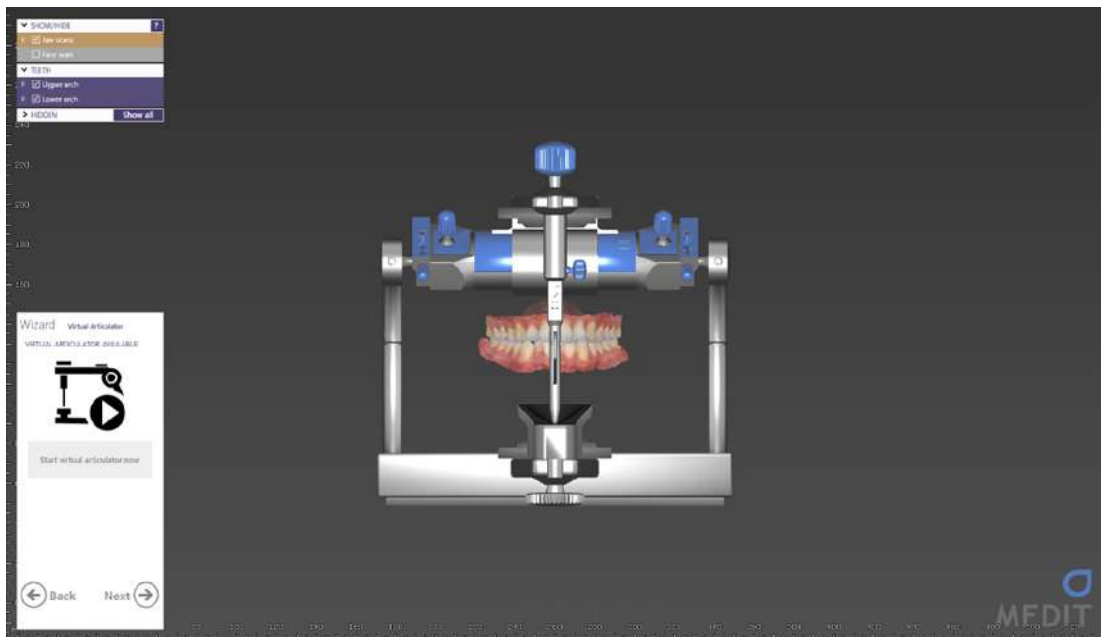
4. เลือกขากรรไกรบน ขากรรไกรล่าง หรือทั้งคู่โดยใช้ปุ่มทางด้านซ้าย สิ่งนี้ช่วยให้ผู้ใช้สามารถดูข้อมูลการสแกนขากรรไกรบนและขากรรไกรล่างแต่ละรายการหรือพร้อมกันได้



5. คุณสามารถเปิดหรือปิดคุณสมบัติมุมมองหลายตำแหน่งได้



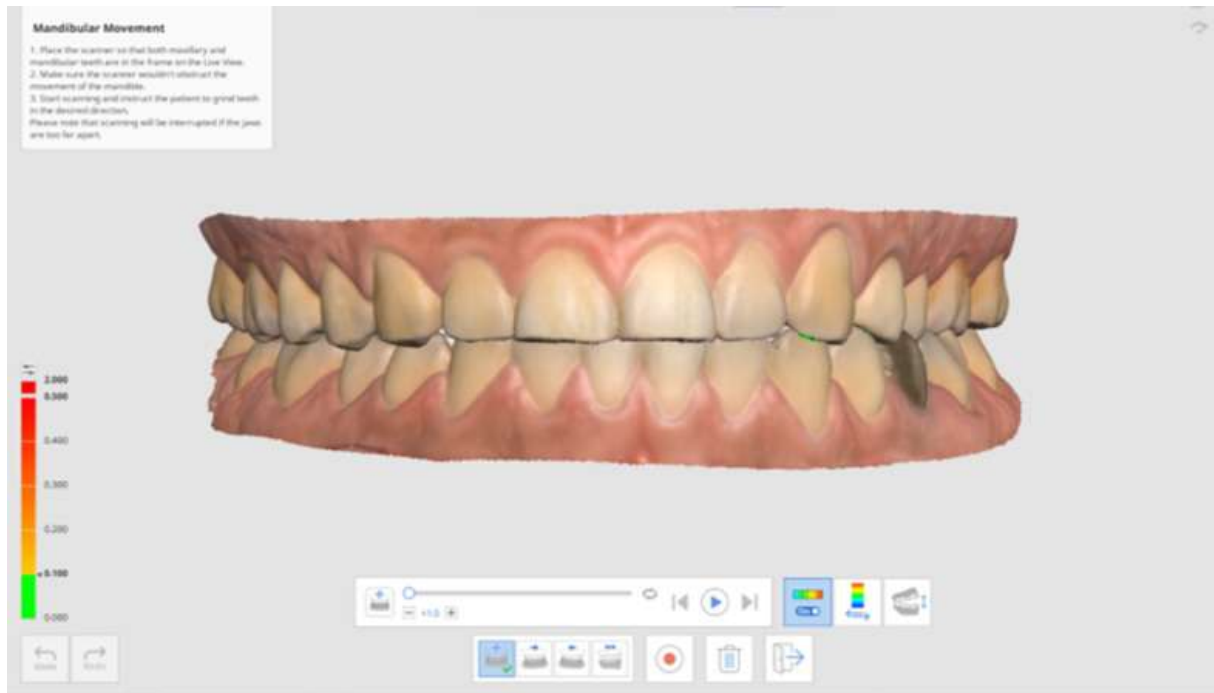
6. เมื่อข้อมูลถูกโหลดจาก exocad หลังจากที่เราเสร็จสิ้น ข้อมูลการสแกนจะถูกวางตำแหน่งไว้ที่ตำแหน่งเดียวกันกับเครื่องมือจำลองสบฟันเสมือน



การเคลื่อนไหวของขากรรไกรล่าง

เพื่อวินิจฉัยผู้ป่วยด้วยข้อมูลการสแกนที่ได้มา จัดทำแผนการรักษา และทำอุปกรณ์และฟันเทียม ขากรรไกรล่างและขากรรไกรบนจะต้องถูกจัดแนวเข้าด้วยกัน เราได้สนับสนุนผู้ใช้ของเราในการจัดแนวเป้าหมายสบฟันของขากรรไกรล่างและขากรรไกรบนตามข้อมูลสบฟันแรกและที่สองเพื่อแสดงความสัมพันธ์ของตำแหน่ง อย่างไรก็ตาม จะแสดงตำแหน่งของขากรรไกรบนและขากรรไกรล่างเฉพาะเมื่อพวกมันอยู่หนึ่ง ๆ โดยไม่มีการเคลื่อนไหวใด ๆ

เราจำเป็นต้องพิจารณาไม่เพียงแต่สบฟันตรงกลางเท่านั้น แต่ยังรวมถึงการเคลื่อนไหวของขากรรไกรล่างของผู้ป่วยที่เกิดจากการเคลื่อนไหวข้อต่อขากรรไกรเพื่อผลิตฟันเทียมและอุปกรณ์ที่แม่นยำยิ่งขึ้น ด้วยคุณสมบัติการเคลื่อนไหวขากรรไกรล่างนี้ คุณสามารถบันทึกการเคลื่อนไหวที่แท้จริงของขากรรไกรล่างตามข้อมูลบนขากรรไกรล่าง และใช้ข้อมูลการจำลองสำหรับการผลิตฟันเทียมได้

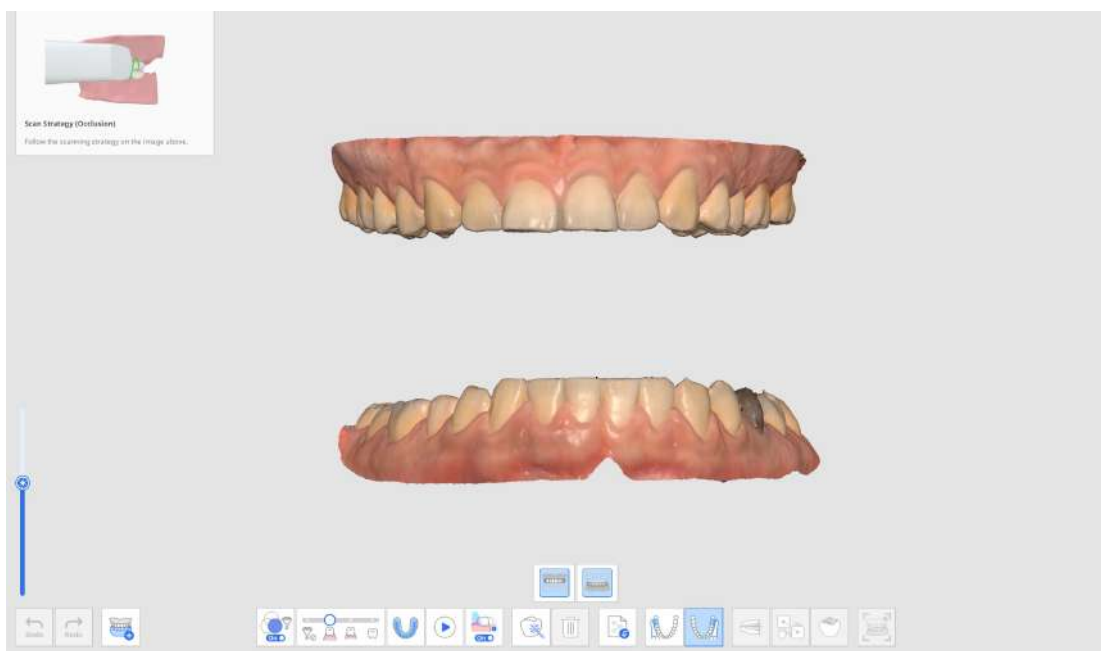


คุณสามารถบันทึกการเคลื่อนไหวต่อไปนี้ได้:

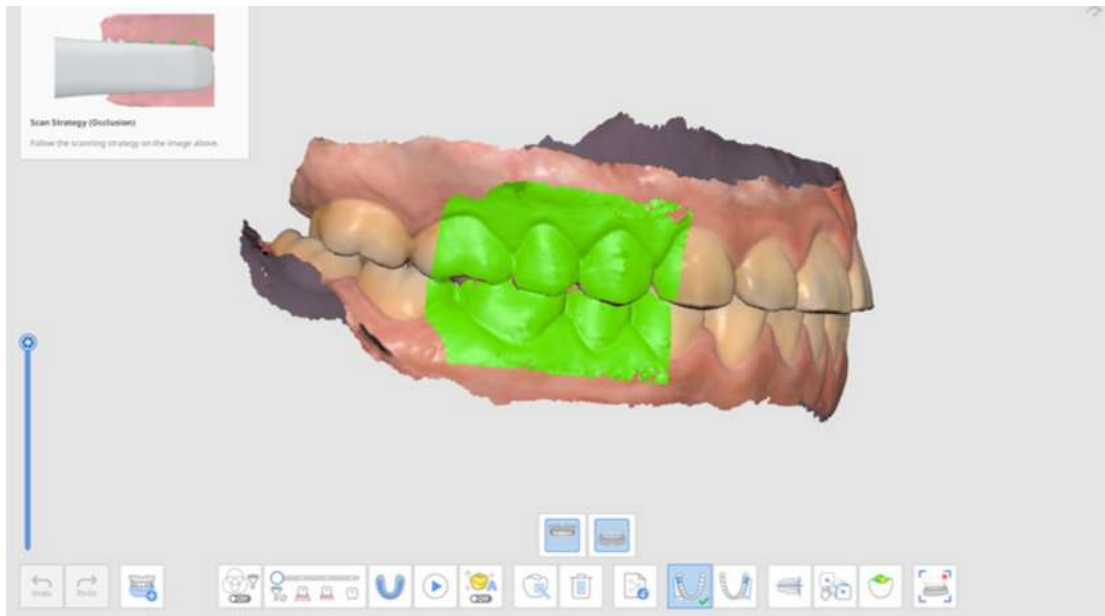
- การเคลื่อนไหวอิสระ
- การเคลื่อนไหวด้านข้างซ้าย
- การเคลื่อนไหวด้านข้างขวา
- การเคลื่อนไหวขากรรไกรไปด้านหน้า

หลังจากที่บันทึกแต่ละการเคลื่อนไหวแล้ว จะสามารถจำลองการเคลื่อนไหวของขากรรไกรล่างได้
แผนที่สีช่วยให้การรับรู้พื้นที่สิ่งกีดขวางของขากรรไกรบนและขากรรไกรล่างเป็นเรื่องง่าย

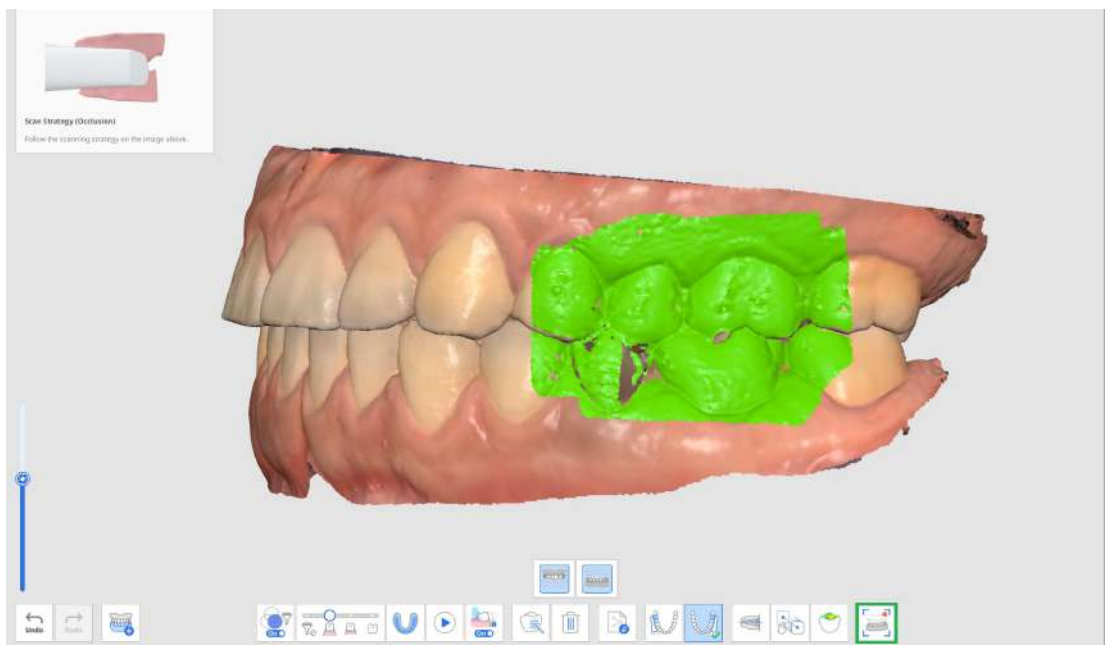
1. รับข้อมูลขากรรไกรบนและขากรรไกรล่างในขั้นตอนขากรรไกรบนและขากรรไกรล่าง



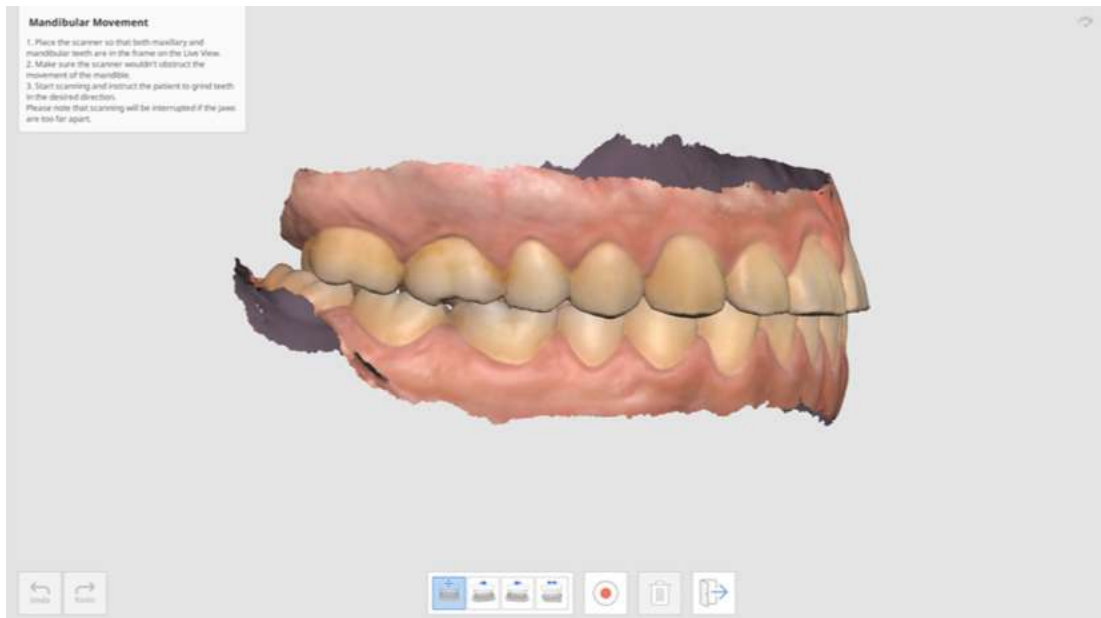
2. รับข้อมูลการสแกนสบฟันแรก (และที่สอง) ในขั้นตอนสบฟันและดำเนินการจัดแนว



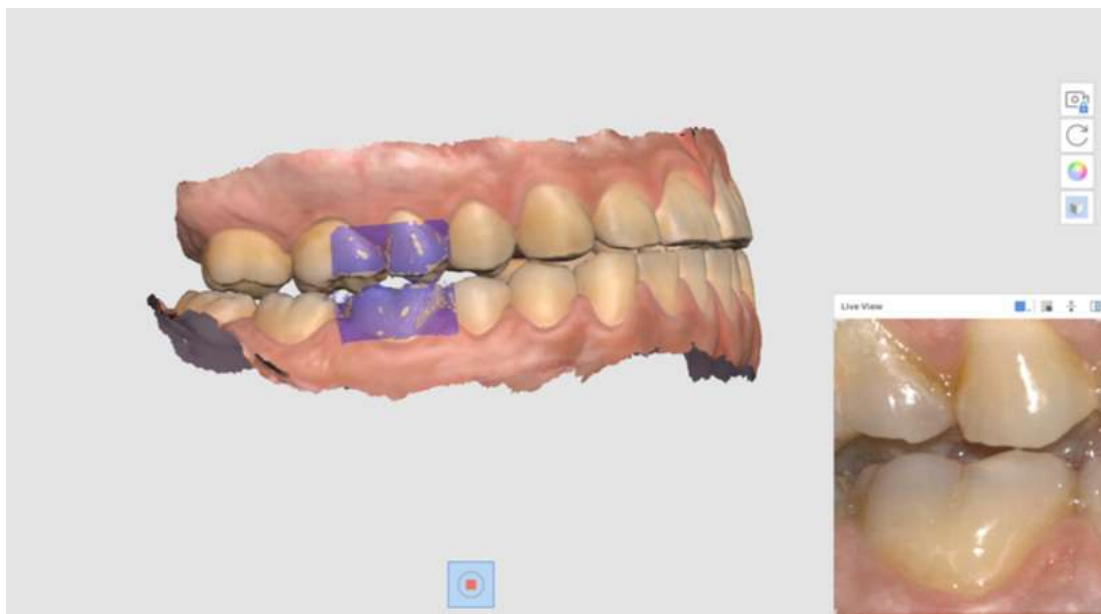
3. คลิ๊กไอคอน "การเคลื่อนไหวของขากรรไกรล่าง" ที่ด้านล่างเมื่อเปิดใช้งาน



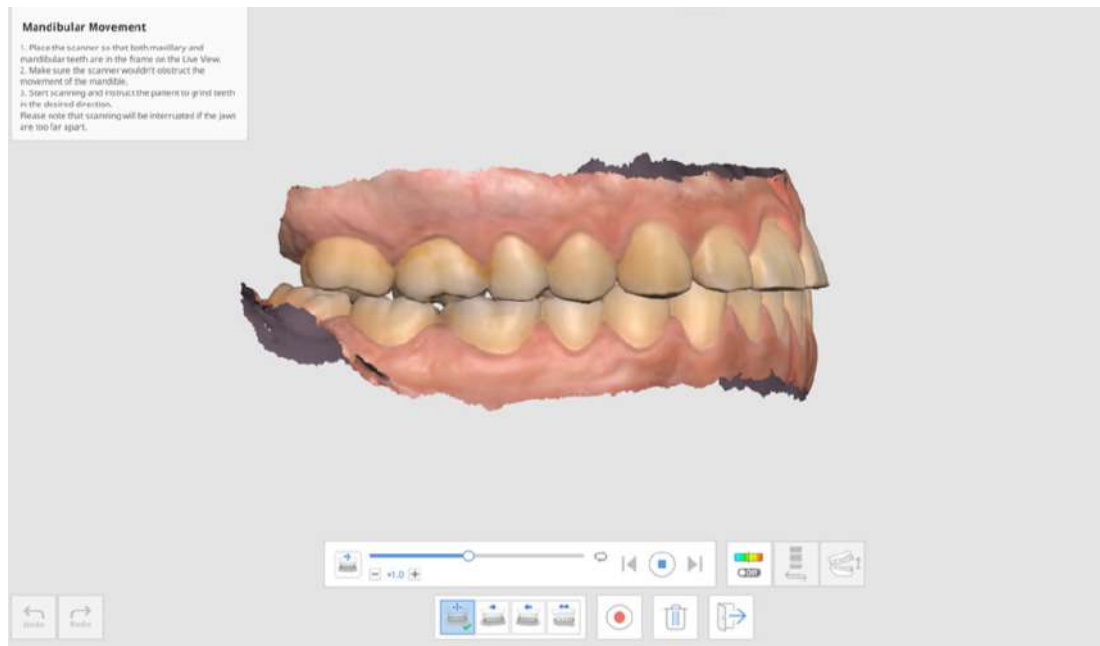
4. เลือกไอคอนทิศทางการเคลื่อนไหวที่ต้องการที่ด้านล่างตั้งแต่อิสระ ด้านข้างขวา ด้านข้างซ้าย และไปด้านหน้า



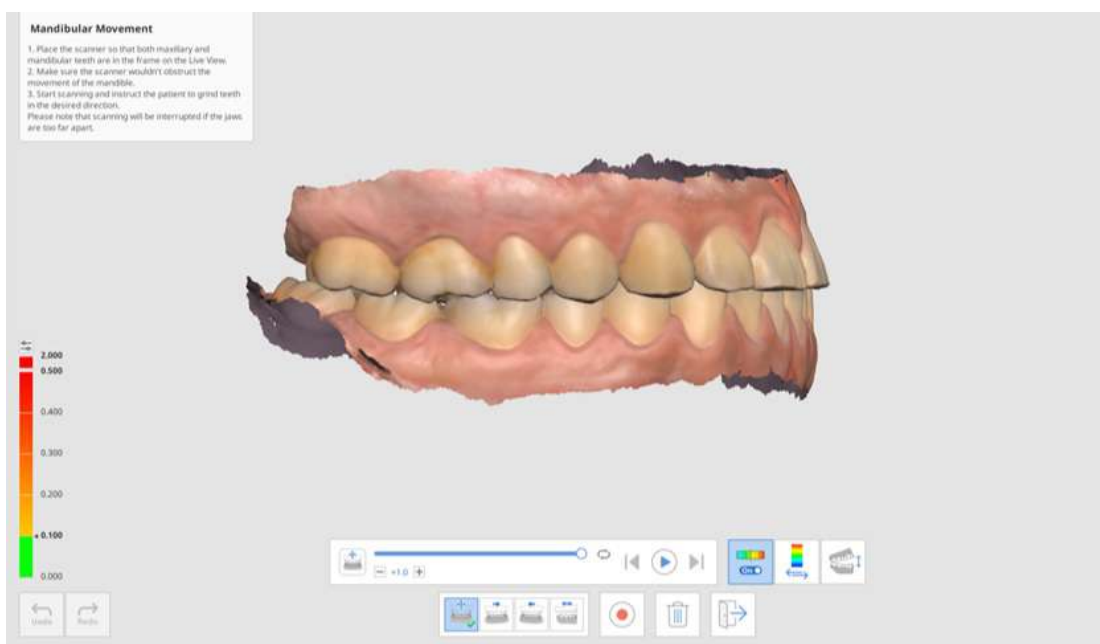
5. วางปลายเครื่องสแกนในตำแหน่งที่ขากรรไกรบนและขากรรไกรล่างบรรจบกัน ในขณะที่ผู้ป่วยยังคงรักษาสัมผัสระหว่างขากรรไกร



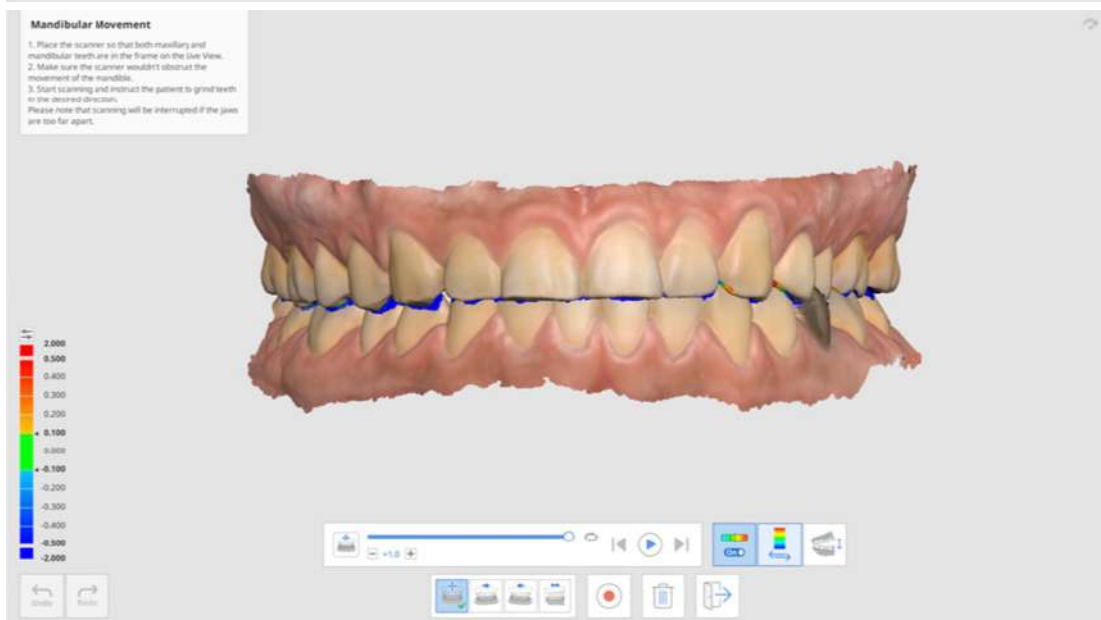
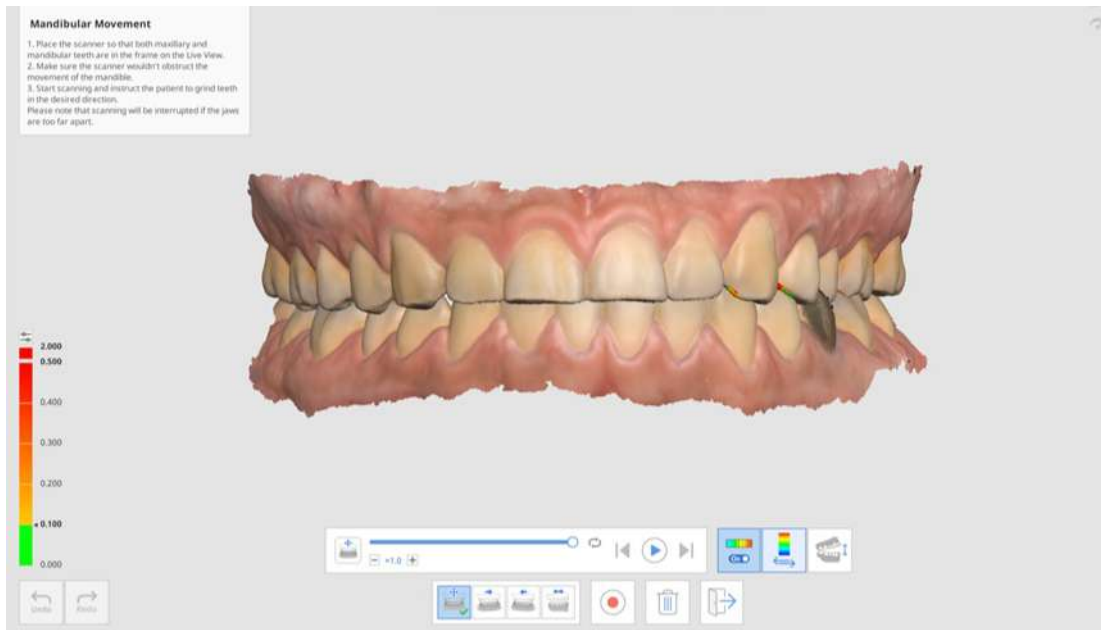
6. หน้าต่างมุมมองสดจะปรากฏบนหน้าจอเมื่อเครื่องสแกนเริ่มบันทึก จากนั้น แนะนำให้ผู้ป่วยขยับขากรรไกรล่างตามทิศทางการเคลื่อนไหวที่เลือกไว้ ตรวจสอบให้แน่ใจว่าฟันล่างและฟันบนปรากฏบนมุมมองสด การสแกนจะถูกขัดจังหวะหากขากรรไกรอยู่ห่างจากกันมากเกินไป และการเคลื่อนไหวไม่ถูกแสดงบนหน้าจออีกต่อไป
7. แถบเล่นและไอคอนสำหรับการจำลองการเคลื่อนไหวของขากรรไกรล่างจะปรากฏบนหน้าจอเมื่อคุณบันทึกเสร็จแล้ว คุณสามารถเล่นบันทึกการเคลื่อนไหวได้โดยคลิกปุ่ม "เริ่มต้น" คุณยังสามารถปรับความเร็วในการเคลื่อนไหวหรือเปิดการเล่นซ้ำได้



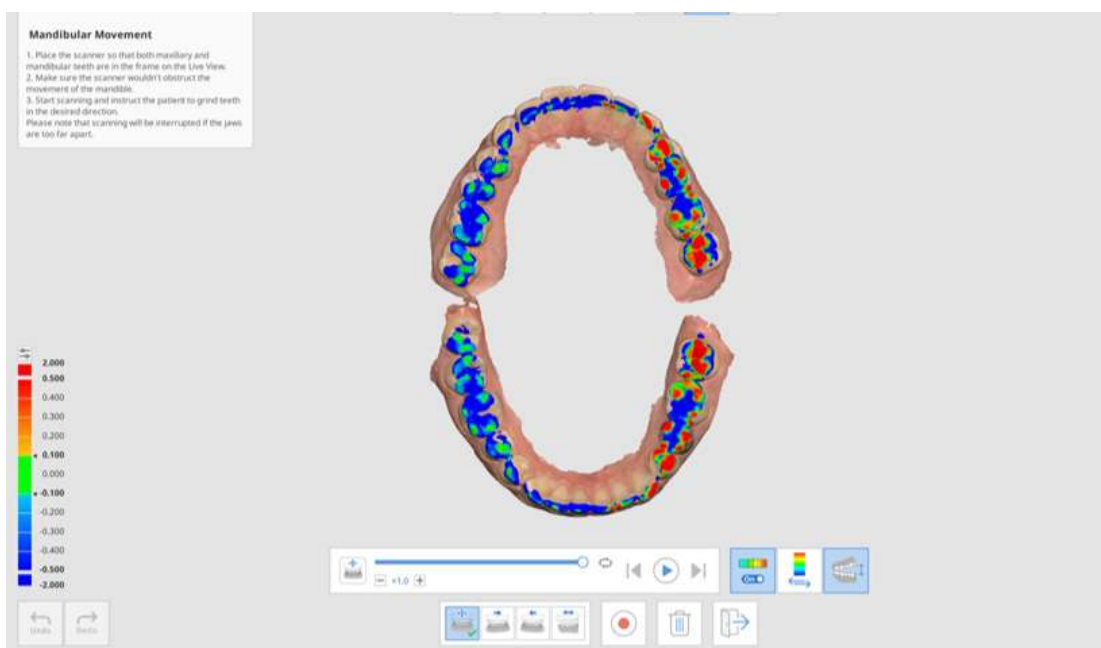
8. คลิกไอคอน "เปิด/ปิดส่วนเบี่ยงเบน" เพื่อแสดงหรือซ่อนพื้นที่สังกัดขวางในขณะที่ทำการไกรล่างเคลื่อนไหว การวิเคราะห์เพื่อแสดงสีอาจใช้เวลาสักครู่

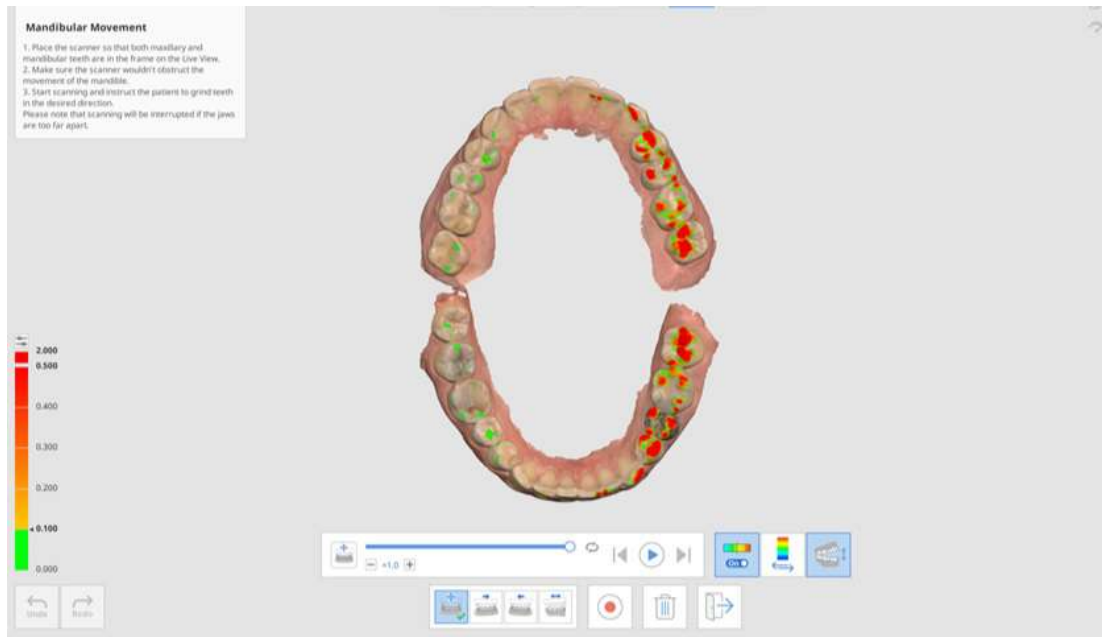


9. คลิกไอคอน "สลับพื้นที่แสดงส่วนเบี่ยงเบน" เพื่อแสดงมาตราส่วนสำหรับข้อมูลหรือพื้นที่สัมผัสทั้งหมดเท่านั้น

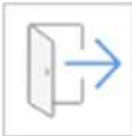


10. คลิก "สลับมุมมอง" เพื่อเปลี่ยนรูปแบบมุมมองระหว่างขากรรไกรที่เปิดและปิด





11. คลิก "ออก" เพื่อกลับสู่ขั้นตอนสแกน และการบันทึกการเคลื่อนไหวของขากรรไกรล่างจะถูกเพิ่มลงในแผนผังข้อมูลใน Medit Link



ใบหน้า

ขั้นตอนใบหน้า

⚠ ข้อควรระวัง

การสแกนใบหน้าไม่สามารถถูกใช้เพื่อวัตถุประสงค์ทางการแพทย์ เช่น การจำลอง การวินิจฉัย หรือการรักษา และควรถูกใช้เป็นข้อมูลอ้างอิงสำหรับการผลิตฟันเทียมในห้องแล็บเท่านั้น



รับข้อมูลการสแกนฟัน ปาก จมูก เป็นต้น



เครื่องมือเพิ่มเติมสำหรับขั้นตอนใบหน้า

โปรดดูเครื่องมือขั้นตอนการสแกนสำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับวิธีใช้เครื่องมือที่ปรากฏที่ด้านล่างของหน้าจอสำหรับแต่ละขั้นตอน

🔍	จัดแนวข้อมูลใบหน้า	เลือกข้อมูลและเลือกจุดบนแต่ละข้อมูลเพื่อจัดแนว
📁	นำเข้าข้อมูลใบหน้า 3D	นำเข้าข้อมูลใบหน้าจากแหล่งภายนอก
📁	นำเข้าข้อมูลกระดูก 3D	นำเข้าข้อมูลใบหน้า 3D ที่ได้มาโดยซีทีสแกน * ไม่รองรับไฟล์ DICOM

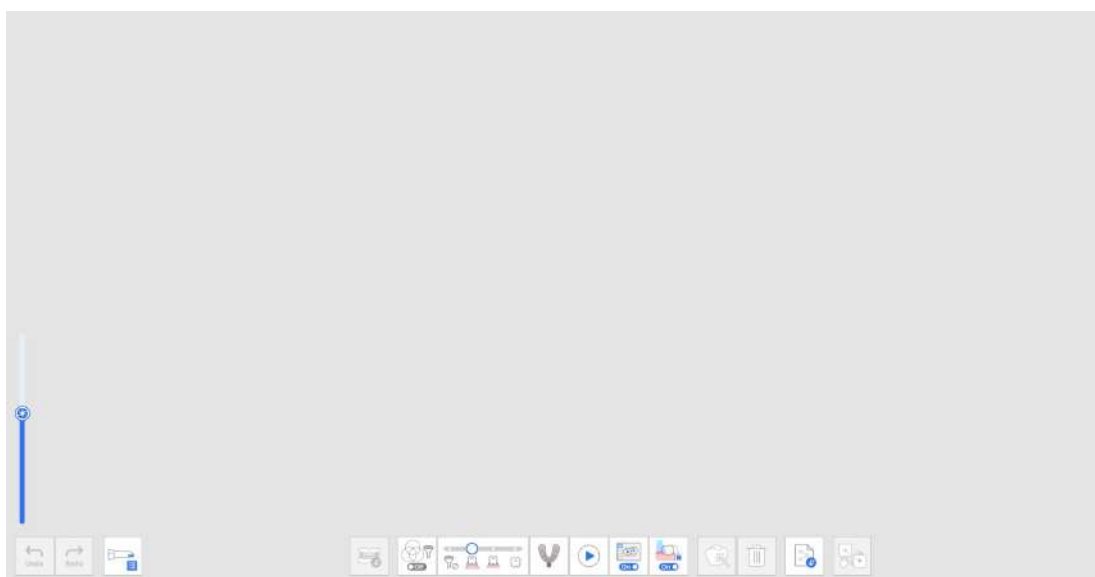
ข้อมูลเพิ่มเติม

ขั้นตอนข้อมูลเพิ่มเติม

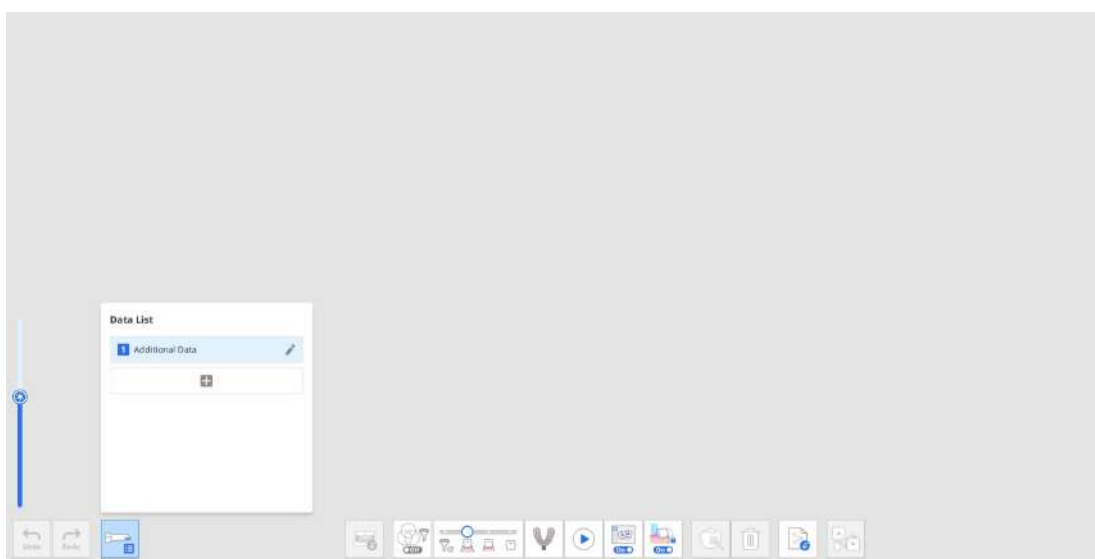
รับข้อมูลเพิ่มเติมใด ๆ ที่คุณต้องการสำหรับเคสนี้ คุณสามารถสแกนการบูรณะที่มีอยู่ของผู้ป่วย การบูรณะชั่วคราว เป็นต้น

คุณสามารถสแกนพื้นผิวด้านนอกของฟันเทียมที่มีอยู่ของผู้ป่วยหรือฟันเทียมชั่วคราวสำหรับเคสได้

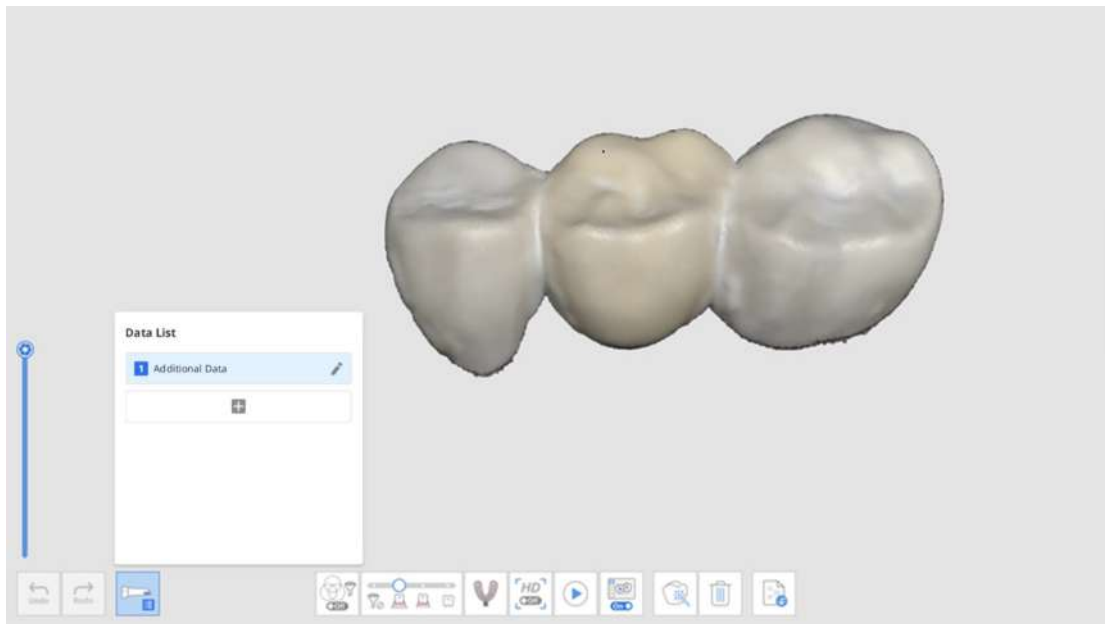
1. เพิ่มขั้นตอนข้อมูลเพิ่มเติมจากการจัดการขั้นตอน



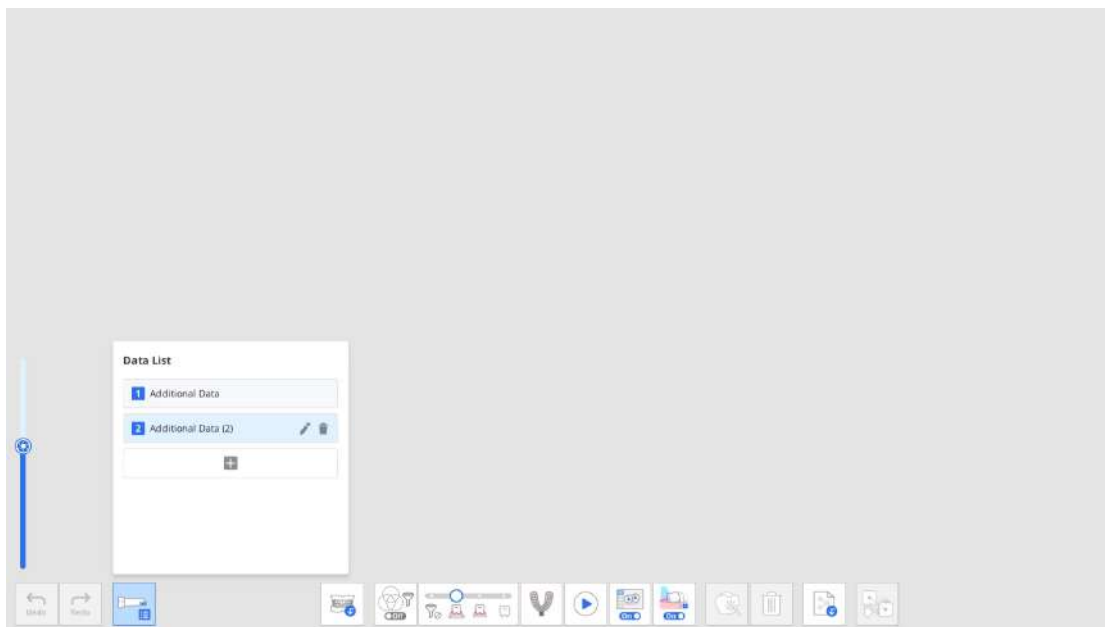
2. คลิกไอคอน "กลุ่มข้อมูลเพิ่มเติม" ที่ด้านล่าง คุณสามารถเพิ่มข้อมูลใหม่และลบหรือเปลี่ยนชื่อข้อมูลเพิ่มเติมในรายการในกล่องโต้ตอบการจัดการข้อมูลเพิ่มเติมได้



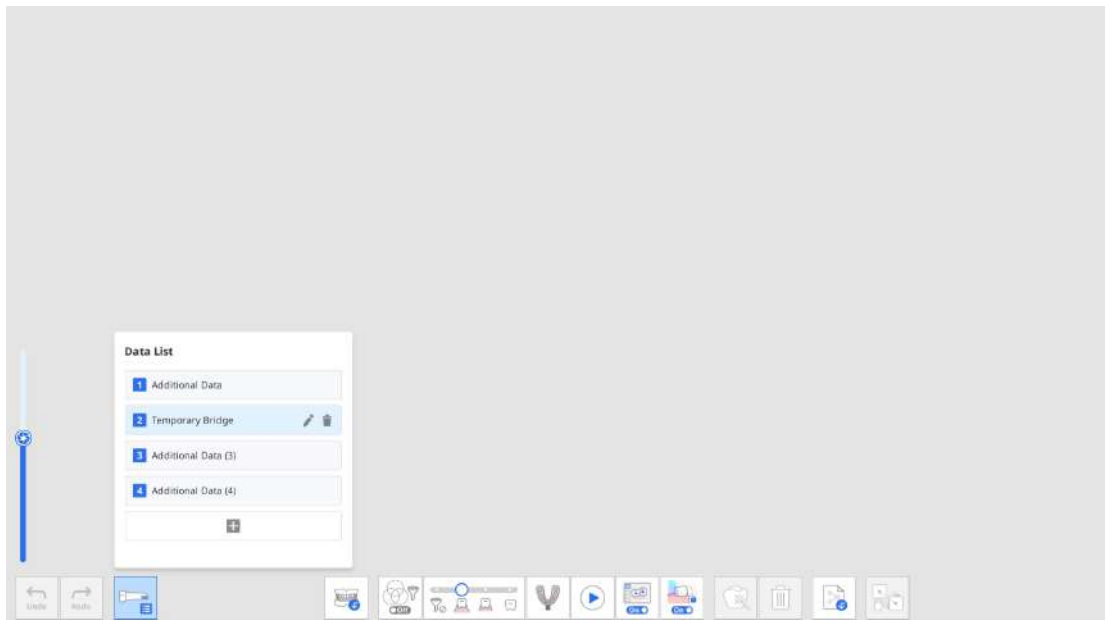
3. รับข้อมูลเพิ่มเติมแรก



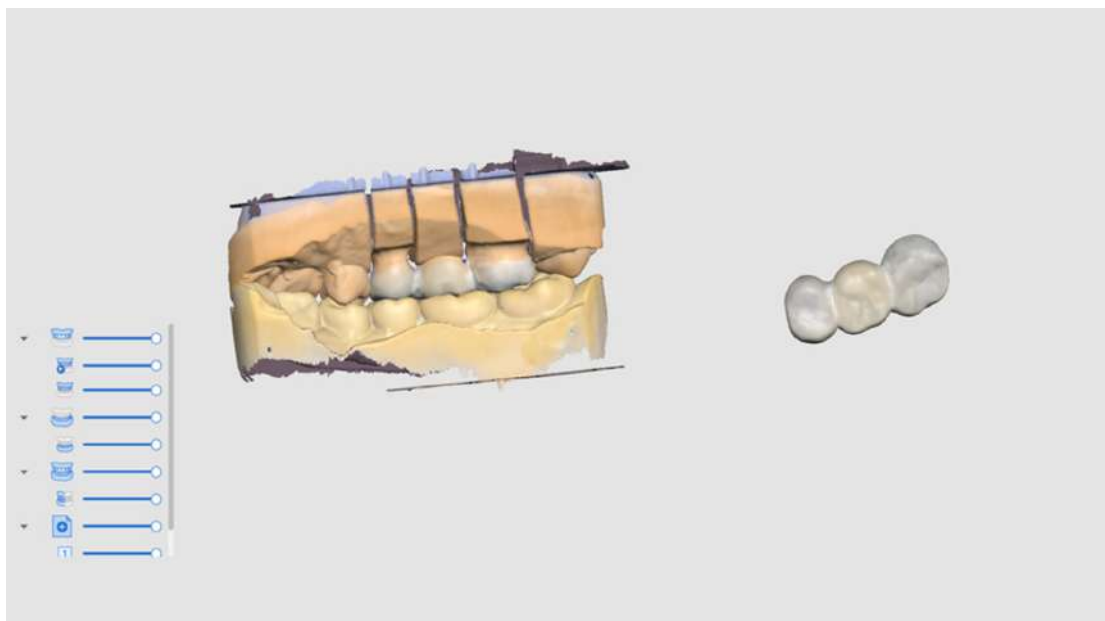
4. คลิกปุ่ม "+" ในกล่องโต้ตอบการจัดการข้อมูลเพิ่มเติม และรับข้อมูลการสแกนอื่นสำหรับข้อมูลที่ถูกเพิ่มไว้



5. คุณสามารถเพิ่มข้อมูลเพิ่มเติมได้สูงสุดเจ็ดรายการ คุณยังสามารถลบหรือเปลี่ยนชื่อข้อมูลเพิ่มเติมที่มีอยู่จากรายการได้



6. คุณสามารถตรวจสอบข้อมูลเพิ่มเติมที่ถูกเพิ่มไว้ได้ในแผนผังข้อมูลในภาพรวม



การตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะ

ขั้นตอนการตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะ

หมายเหตุ

- คุณสามารถเปิดหรือปิดการใช้งานขั้นตอนการตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะ และตั้งค่าตัวเลือกโดยละเอียดได้ในการตั้งค่า > การวิเคราะห์ข้อมูลการสแกน > การตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะ
- การตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะพร้อมใช้งานสำหรับทั้ง UI เริ่มต้นและ UI แบบเรียบง่าย



เสนอการตรวจสอบความถูกต้องของข้อมูลขั้นสุดท้ายก่อนที่จะประมวลผลข้อมูลการสแกนที่ได้รับ

กระบวนการตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะเป็นไปตามขั้นตอนด้านล่าง:

จัดแนวกับ ระนาบสแกน	คุณสามารถวางตำแหน่งข้อมูลในระนาบสแกนได้ ขอแนะนำให้อ้างอิงข้อมูลการสแกนให้ตรงกับระนาบสแกน เนื่องจากสิ่งนี้อาจส่งผลต่อผลลัพธ์ของการกำหนดหมายเลขพื้นที่ในภายหลัง
การเลือกพื้นที่ พื้น	โปรแกรมจะตรวจจับพื้นที่ที่ถูกเตรียมสำหรับครอบพื้นและพื้นข้างเคียงโดยอัตโนมัติ คุณสามารถใช้เครื่องมือการเลือกที่ด้านล่างเพื่อเลือกพื้นที่เพิ่มเติมด้วยตนเองหรือแก้ไขพื้นที่ที่เลือกไว้ได้
การสร้าง รายงาน	คุณสามารถดูรายงานพื้นที่พื้นที่ถูกเตรียมและพื้นข้างเคียงได้ คุณยังสามารถตรวจสอบพื้นที่ของส่วนรากเทียมที่ฝังลงในกระดูกได้ หากเลือกไว้ในขั้นตอนการเลือกพื้นที่พื้น

รายงานการตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะ

ในรายงานการตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะ คุณสามารถตรวจสอบสิ่งต่อไปนี้ได้:

Smart Scan Review Report



Insufficient Data Acquisition

Not enough data was acquired for the prepared teeth and the surrounding tissue. Get more data by scanning additional locations where smart arrows appear.



Layered Data

In some areas, the same scan data appears to have multiple overlaps. It can be caused by saliva, blood, or movement of tooth location while scanning.



Insufficient Tooth Reduction

In some areas, the tooth reduction is less than the preset value. If additional tooth reduction is required in the marked area, please rescan the area after additional tooth preparation.



Occlusal Contact

There are areas of occlusal collisions in the scan data. Check the marked collision areas to realign data or rescan the occlusion.

Confirm

การได้รับข้อมูลไม่เพียงพอ	ระบุพื้นที่ที่มีการสแกนไม่เพียงพอบนพื้นที่ที่ถูกเตรียมและฟันข้างเคียง
ข้อมูลเป็นชั้น	ทำเครื่องหมายพื้นที่ที่มีการสร้างข้อมูลหลายเลเยอร์ในระหว่างการสแกนเนื่องจากน้ำลายหรือเลือด
การลดขนาดฟันไม่เพียงพอ	ตรวจสอบการเตรียมฟันและทำเครื่องหมายพื้นที่ที่ต้องลดฟันเพิ่มเติมสำหรับฟันเทียม เช่น ครอบฟันและแกนฟันจำลอง
การสัมผัสของสบฟัน	ทำเครื่องหมายพื้นที่ที่มีการชนกันของสบฟันหรือพื้นที่ที่ขากรรไกรบนและขากรรไกรล่างไม่สัมผัสกัน และตรวจสอบว่าได้รับข้อมูลสบฟันทั้งสองด้านหรือไม่

เครื่องมือสำหรับการตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะ

หมายเหตุ

เครื่องมือการตรวจสอบการเตรียมฟันจะถูกเปิดใช้งานเฉพาะเมื่อมีการลงทะเบียนข้อมูลแบบฟอร์มใน Medit Link > แบบฟอร์ม > แท็บฟัน

มีเครื่องมือต่อไปนี้อยู่ที่ด้านล่างของหน้าจอเพื่อตรวจสอบข้อมูล:

เครื่องมือตรวจสอบข้อมูล	ลูกศรอัจฉริยะ		แสดงลูกศรอัจฉริยะในที่ที่ได้รับข้อมูลไม่เพียงพอ
	ข้อมูลเป็นชั้น		ทำเครื่องหมายพื้นที่ที่ข้อมูลการสแกนมีการซ้อนทับกันหลายครั้งเนื่องจากน้ำลาย เลือด หรือการเคลื่อนที่ของฟัน
	ลบข้อมูลเป็นชั้น		ลบพื้นที่ที่ถูกทำเครื่องหมายของข้อมูลเป็นชั้น
	การตรวจสอบการเตรียมฟัน		ตรวจสอบว่าการเตรียมฟันเสร็จสิ้นภายในช่วงค่าที่ตั้งไว้ล่วงหน้าหรือไม่ และทำเครื่องหมายพื้นที่ที่ไม่ตรงตามช่วงค่าที่ตั้งไว้
	ลบข้อมูลที่มีการลดขนาดไม่เพียงพอ		ลบพื้นที่ที่ถูกทำเครื่องหมายว่ามีการลดขนาดฟันไม่เพียงพอ
	การวิเคราะห์สบฟัน		วิเคราะห์สิ่งกีดขวางระหว่างขากรรไกรบนและขากรรไกรล่าง และแสดงผลการวิเคราะห์ด้วยแผนที่สี
สลับมุมมอง			เปลี่ยนมุมมองระหว่างขากรรไกรเปิดและขากรรไกรปิด
แสดงรายงาน			แสดงผลการตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะอีกครั้ง

กระบวนการการตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะ

1. รับข้อมูลการสแกนในขั้นตอนขากรรไกรบน ขากรรไกรล่าง และสบฟัน และจัดแนวข้อมูลสบฟัน

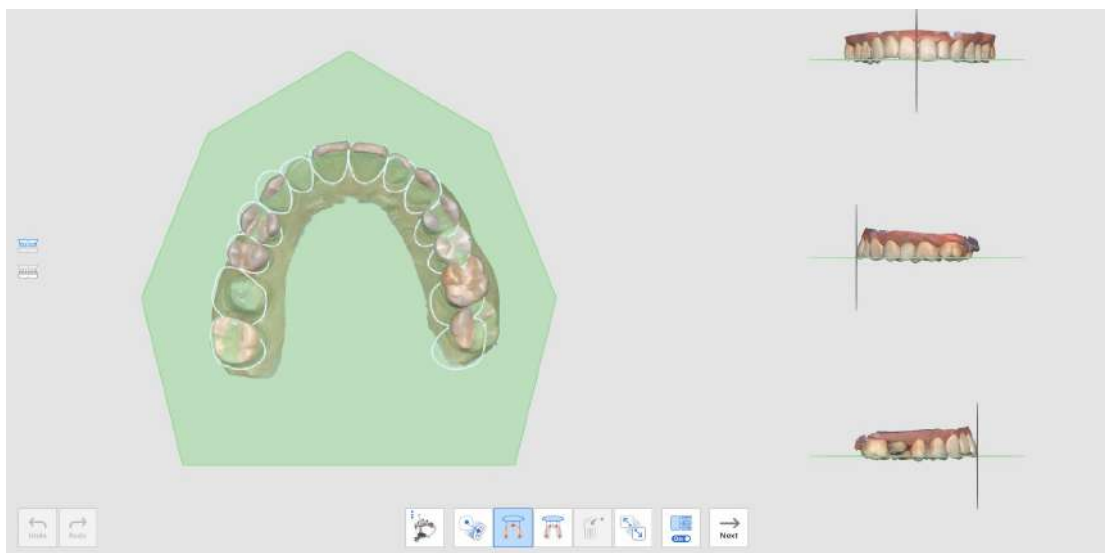
ขั้นตอนการตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะจะถูกเปิดใช้งานเมื่อตรงตามเงื่อนไขต่อไปนี้:

- มีข้อมูลการสแกนสบฟัน และข้อมูลการสบฟันจะถูกจัดแนวกับข้อมูลการสแกน
- หากมีข้อมูลก่อนการรักษาสำหรับขากรรไกรล่างหรือก่อนการรักษาสำหรับขากรรไกรบน ข้อมูลก่อนการรักษาต้องถูกจัดแนวกับข้อมูลขากรรไกรบนหรือขากรรไกรล่าง

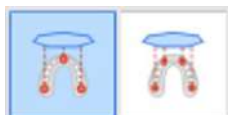
2. คลิกขั้นตอน "การตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะ"



3. โปรแกรมจะพยายามจัดแนวข้อมูลไปยังสบฟันโดยอัตโนมัติในขั้นตอนจัดแนวกับระนาบสบฟัน คุณสามารถดูข้อมูลจากมุมที่แตกต่างกันสามมุมทางด้านขวาของหน้าจอ และจัดแนวข้อมูลด้วยตนเองได้



- หากไม่สามารถจัดแนวได้ คุณสามารถจัดแนวข้อมูลเป้าหมายกับระนาบสบฟันได้ด้วยตนเองโดยคลิกที่จุด 3 หรือ 4 จุดบนระนาบสบฟัน



- หากต้องการจัดส่วนโค้งแนวฟันให้ตรงกับระนาบสบฟัน ให้เลือกคุณสมบัติ "การจัดแนวครึ่งส่วนโค้งแนวฟัน"

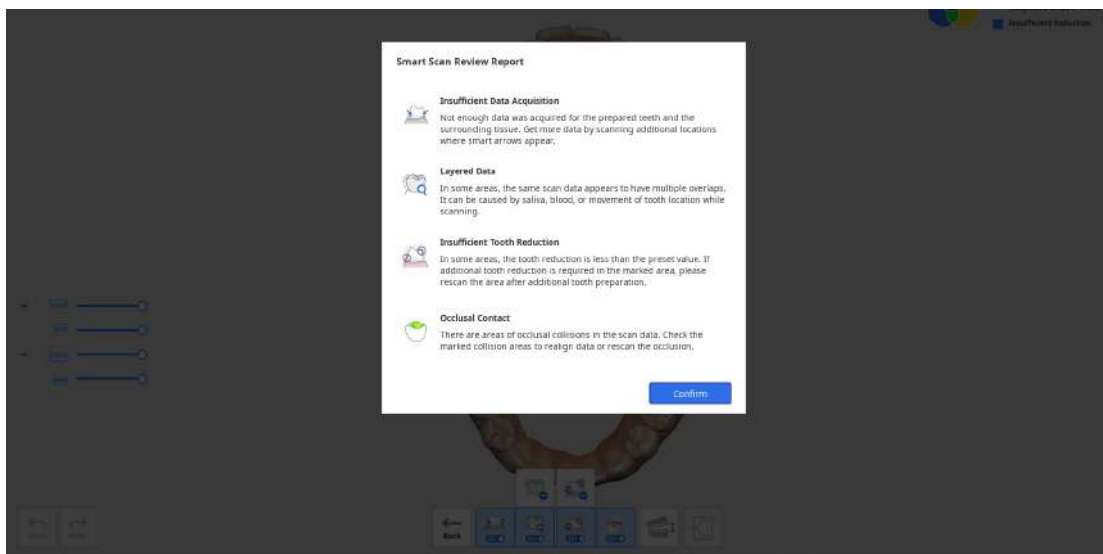


4. เมื่อข้อมูลถูกจัดแนวกับระนาบสบฟันแล้ว ให้คลิก "ถัดไป" เพื่อย้ายไปยังขั้นตอนการเลือกพื้นที่ฟัน
5. โปรแกรมจะเลือกพื้นที่สำหรับฟันที่ถูกเตรียม (ผลิตภัณฑ์ที่ลงทะเบียนไว้ในแบบฟอร์ม Medit Link) และฟันข้างเคียงโดยอัตโนมัติ คุณสามารถเลือกพื้นที่เพิ่มเติมหรือแก้ไขการ

เลือกได้โดยใช้เครื่องมือการเลือกที่มีให้



6. คลิกปุ่ม "ถัดไป" เมื่อเปิดใช้งานหลังจากเลือกพื้นที่ฟันที่ถูกเตรียมทั้งหมดแล้ว
7. รายงานการตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะจะปรากฏขึ้น รวมถึงผลการวิเคราะห์สำหรับสี่รายการ: การรวบรวมข้อมูลไม่เพียงพอ ข้อมูลแบบเลเยอร์ การลดขนาดฟันไม่เพียงพอ และการสัมผัสของสบฟัน



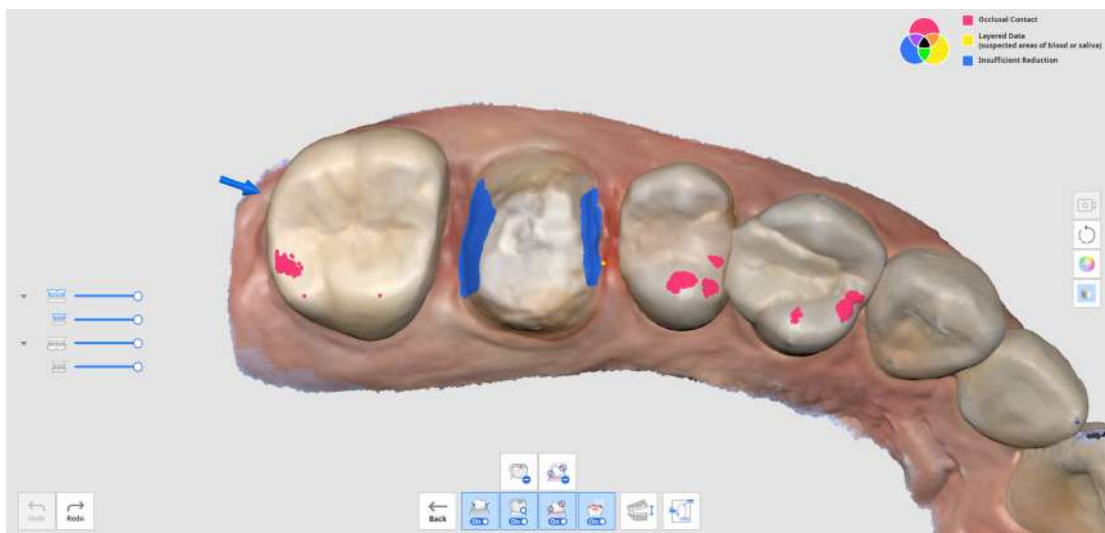
8. หลังจากตรวจสอบรายงานแล้ว ให้คลิกปุ่ม "ยืนยัน" เพื่อปิดรายงาน
9. คุณจะเห็นข้อมูลการสแกนที่มีสีต่างกันสำหรับผลลัพธ์ที่วิเคราะห์โดยเครื่องมือตรวจสอบแต่ละรายการที่ด้านล่างของหน้าจอ



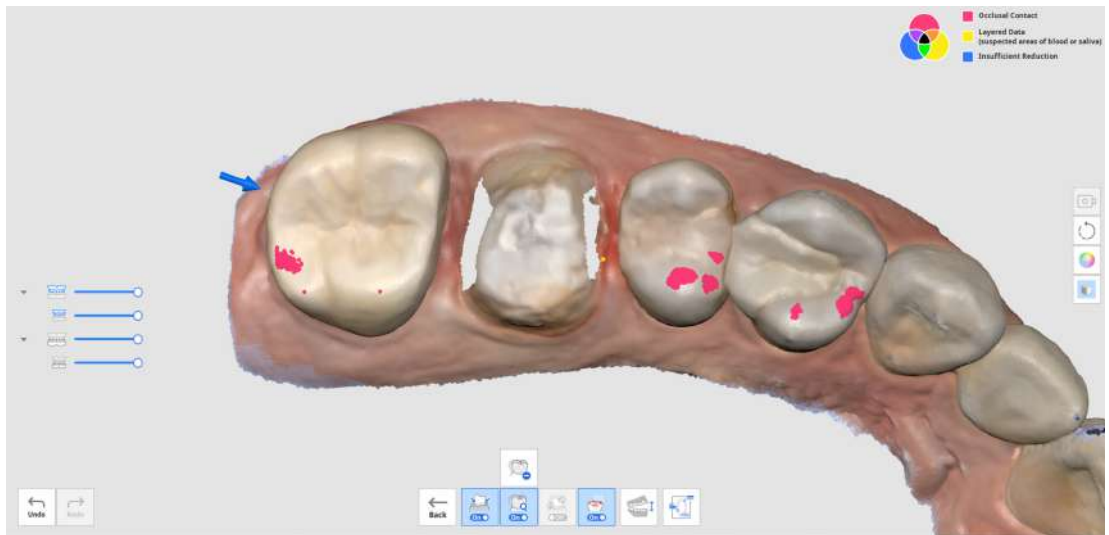
- คุณสามารถสลับมุมมองระหว่างขากรรไกรเปิดและขากรรไกรปิดได้
- คุณสามารถดูรายงานได้อีกครั้งโดยคลิกปุ่ม "แสดงรายงาน" ที่ด้านล่างของหน้าจอ
- ข้อมูลสีที่มขวบนของหน้าจอช่วยให้คุณเห็นพื้นที่ที่อาจเกิดปัญหาเป็นสีต่าง ๆ สำหรับฟังก์ชันต่าง ๆ



10. โปรดดูข้อมูลสีที่มขวบนของหน้าจอ และตรวจสอบข้อมูลที่มีการใส่สีข้อมูล



11. คุณสามารถใช้เครื่องมือ "ลบข้อมูลเป็นชั้น" หรือ "ลบข้อมูลที่มีการลดขนาดไม่เพียงพอ" เพื่อลบพื้นที่ที่ถูกทำเครื่องหมายไว้ของข้อมูลแบบเลเยอร์ หรือการลบข้อมูลหรือการลดพื้นที่ไม่เพียงพอ
12. คุณยังสามารถกลับไปยังขั้นตอนการสแกนอื่น ๆ เพื่อสแกนข้อมูลเพิ่มเติม หรือตัดแต่งและสแกนใหม่ได้หากจำเป็น



เสร็จสิ้น

ขั้นตอนเสร็จสิ้น



เสร็จสิ้นการสแกนและสร้างข้อมูลผลลัพธ์

เมื่อคุณคลิกไอคอนขั้นตอนเสร็จสิ้น กล้องโต้ตอบต่อไปนี้จะปรากฏขึ้นเพื่อเลือกวิธีประมวลผลข้อมูล

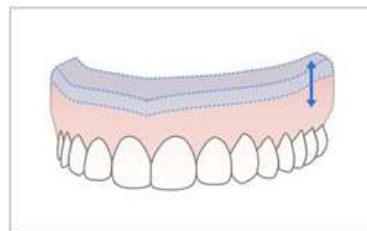
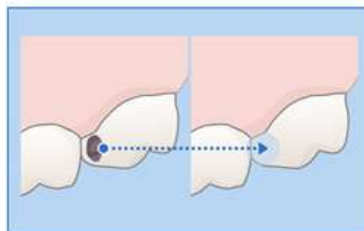
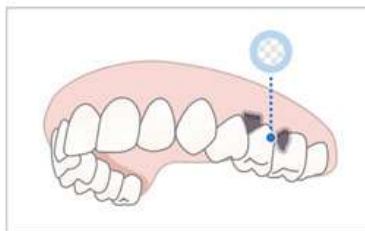
Data processing will start.



Please check the following conditions before the data processing starts.

- All required scan stages are complete. [View More](#)
- There was no missing data while scanning the important and necessary areas. [View More](#)
- There was enough reliable data shown on the Reliability Map. [View More](#)
- Unnecessary soft tissues have been properly removed. [View More](#)

Please select the options.



Cancel

เลือกหนึ่งในตัวเลือกต่อไปนี้

	ประมวลผลข้อมูล (ตามสภาพที่เป็นอยู่)	สร้างโมเดลดิจิทัล 3D ที่ถูกปรับให้เหมาะสม สิ่งรบกวนจะถูกลบออกไปบางส่วน และพื้นที่ที่มีข้อมูลไม่เพียงพอ จะยังคงเป็นพื้นที่ว่าง คุณสามารถปรับขนาดไฟล์และความหนาของพื้นผิวได้ในการตั้งค่า หากจำเป็น
	เติมเต็มช่องว่างใหญ่	ใช้ตัวเลือกนี้เพื่อเติมเต็มช่องว่างสำคัญทั้งหมดในข้อมูลการสแกน มันจะสร้างข้อมูลสำหรับพื้นที่ที่ไม่ได้รับข้อมูลโดยการขยายข้อมูล ที่มีความน่าเชื่อถือเพียงพอโดยอิงตามแผนที่ความน่าเชื่อถือ
	สร้างโมเดลสำหรับพิมพ์ 3D	ใช้ตัวเลือกนี้เพื่อสร้างโมเดลสำหรับการพิมพ์ 3D มันจะขยายขอบเขตที่ใหญ่ที่สุดเพื่อเพิ่มความหนาเพื่อสร้างแบบจำลองที่มีส่วนกันแบนสำหรับการพิมพ์ 3D คุณสามารถปรับขนาดไฟล์และความหนาของพื้นผิวได้ในการตั้งค่า หากจำเป็น
	สร้างข้อมูลแบบจำลองพื้นป्लอม	ใช้ตัวเลือกนี้เพื่อสร้างแบบจำลองที่ถูกปรับให้เหมาะสมสำหรับแบบจำลองพื้นป्लอม 3D สิ่งรบกวนจะถูกลบออกไปบางส่วน และพื้นที่ที่มีข้อมูลไม่เพียงพอ จะยังคงเป็นพื้นที่ว่าง คุณสามารถปรับขนาดไฟล์และความหนาของพื้นผิวได้ในการตั้งค่า หากจำเป็น

หากคุณเลือก "สร้างโมเดลสำหรับพิมพ์ 3D" กล้องโต้ตอบต่อไปนี้จะปรากฏขึ้น

Create Model Base

☒ Total Height

30 mm

☐ Minimum Base Height

☒ Hollow Model

Minimum Wall Thickness

3 mm

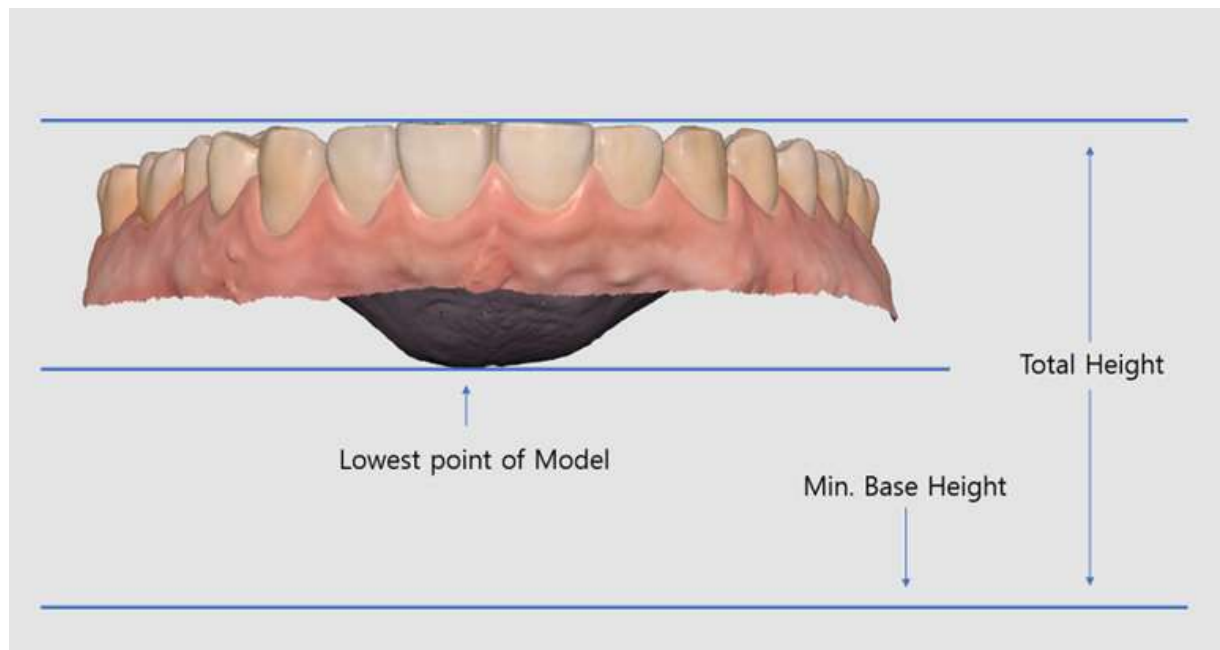
Cancel

Default

Confirm

โปรดดูตารางและภาพต่อไปนี้ และป้อนค่าความสูงและความหนา

ความสูงทั้งหมด	ความสูงทั้งหมดของโมเดลโดยรวมแล้ว
ความสูงฐานขั้นต่ำสุด	ความสูงขั้นต่ำสุดจากด้านล่างของฐานไปถึงจุดต่ำสุดของโมเดล
ความหนาของผนังขั้นต่ำสุด	ความหนาขั้นต่ำสุดของผนังด้านในของโมเดล



เครื่องมือขั้นตอนการสแกน

มีเครื่องมือต่อไปนี้อยู่ที่ด้านล่างของแต่ละขั้นตอนการสแกน



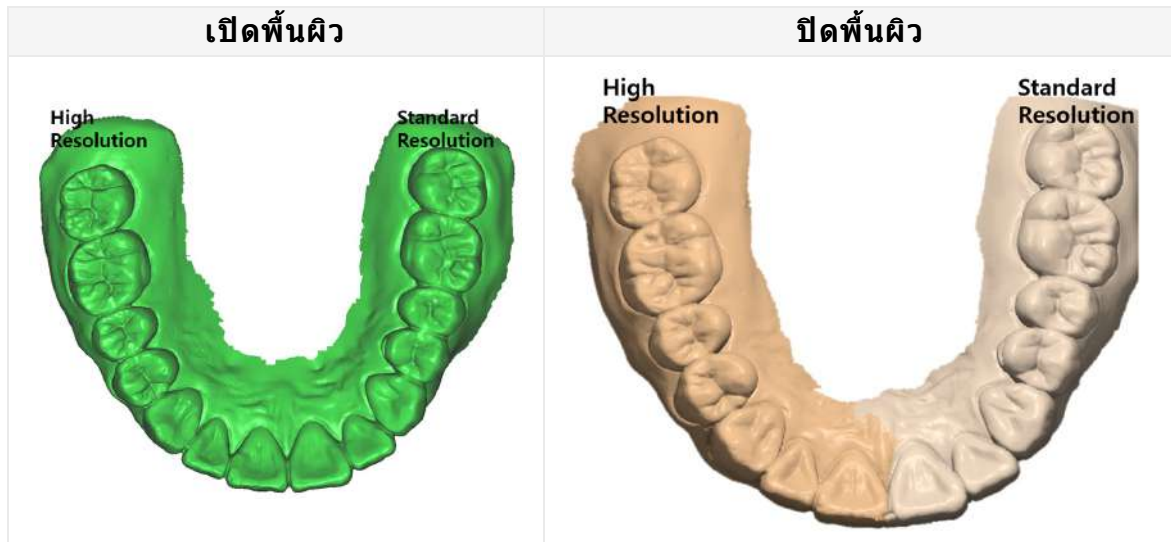
เครื่องมือสแกนพื้นฐาน

	เริ่มต้น	เริ่มต้นการสแกน ผู้ใช้อย่างยังสามารถเริ่มต้นการสแกนได้โดยการกดปุ่มสแกนบนเครื่องสแกน
	หยุด	หยุดการสแกน ผู้ใช้อย่างสามารถหยุดการสแกนได้ด้วยการกดปุ่มสแกนบนเครื่องสแกน
	ปรับให้เหมาะสม	จัดแนวภาพ 3D เพื่อการสแกนที่แม่นยำยิ่งขึ้น เสียงรบกวนทั้งหมดจะถูกลบออกหลังจากการปรับให้เหมาะสม
	การสแกนความละเอียดสูง	รับข้อมูลการสแกนความละเอียดสูงสำหรับข้อมูลการสแกนทั้งหมดหรือบางส่วน ข้อมูลการสแกนที่มีความละเอียดสูงและความละเอียดมาตรฐานจะผสานรวมอย่างราบรื่นในการประมวลผลภายหลัง * ไม่พร้อมใช้งานกับ i600
	นำเข้าข้อมูลการสแกน	นำเข้าข้อมูล 3D จาก Medit Link
	ลบ	ลบข้อมูลการสแกนสำหรับขั้นตอนปัจจุบัน ข้อมูลทั้งหมดที่เกี่ยวข้องกับขั้นตอนปัจจุบันอาจถูกลบได้
	เลิกทำ	ยกเลิกการสแกนก่อนหน้า
	ทำซ้ำ	คืนค่าการสแกนที่ถูกยกเลิก

การสแกนความละเอียดสูง

* ไม่พร้อมใช้งานกับ i600

โปรดดูการเปรียบเทียบต่อไปนี้ระหว่างข้อมูลการสแกนที่มีความละเอียดสูงและความละเอียดมาตรฐาน



🔍 หมายเหตุ

คุณสามารถตั้งค่าตัวเลือกสำหรับการประมวลผลข้อมูลความละเอียดสูงได้ที่การตั้งค่า > การประมวลผลภายหลัง > การประมวลผลข้อมูลความละเอียดสูง

- คุณสามารถเลือกได้ว่าจะใช้การประมวลผลข้อมูลความละเอียดสูงกับเฉพาะข้อมูลการสแกน HD หรือทั้งข้อมูลการสแกน SD และ HD
- คุณสามารถตั้งค่าให้ใช้การประมวลผลข้อมูลความละเอียดสูงกับข้อมูลพื้นที่ถูกเตรียมได้

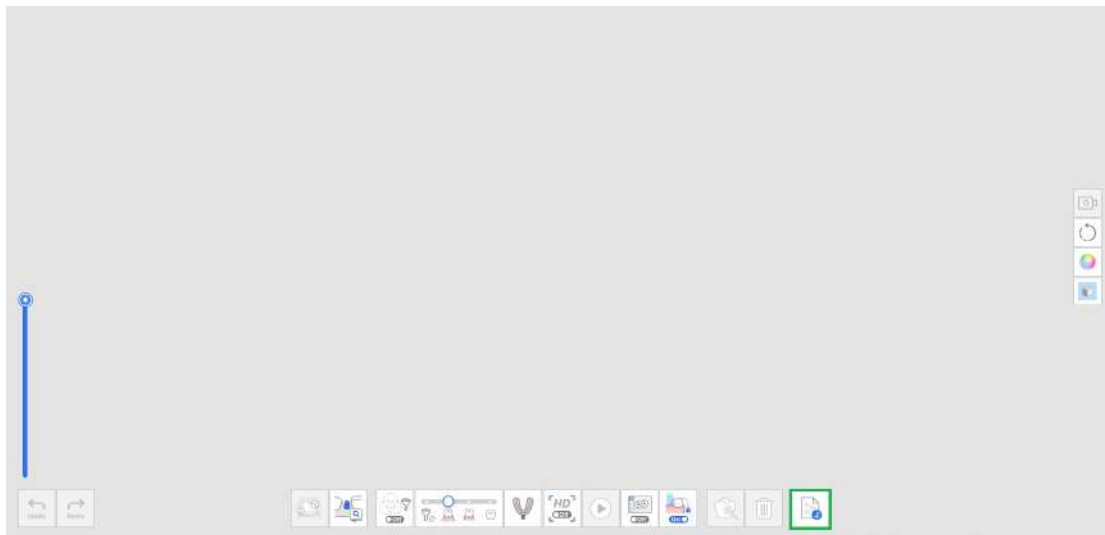
นำเข้าข้อมูลการสแกน

คุณสมบัตินี้ช่วยให้ผู้ใช้นำเข้าข้อมูลการสแกนที่ได้รับจากเครื่องสแกนของบุคคลที่สาม คุณสามารถแก้ไขข้อมูลหรือทำการสแกนเพิ่มเติมด้วยข้อมูลที่นำเข้าได้

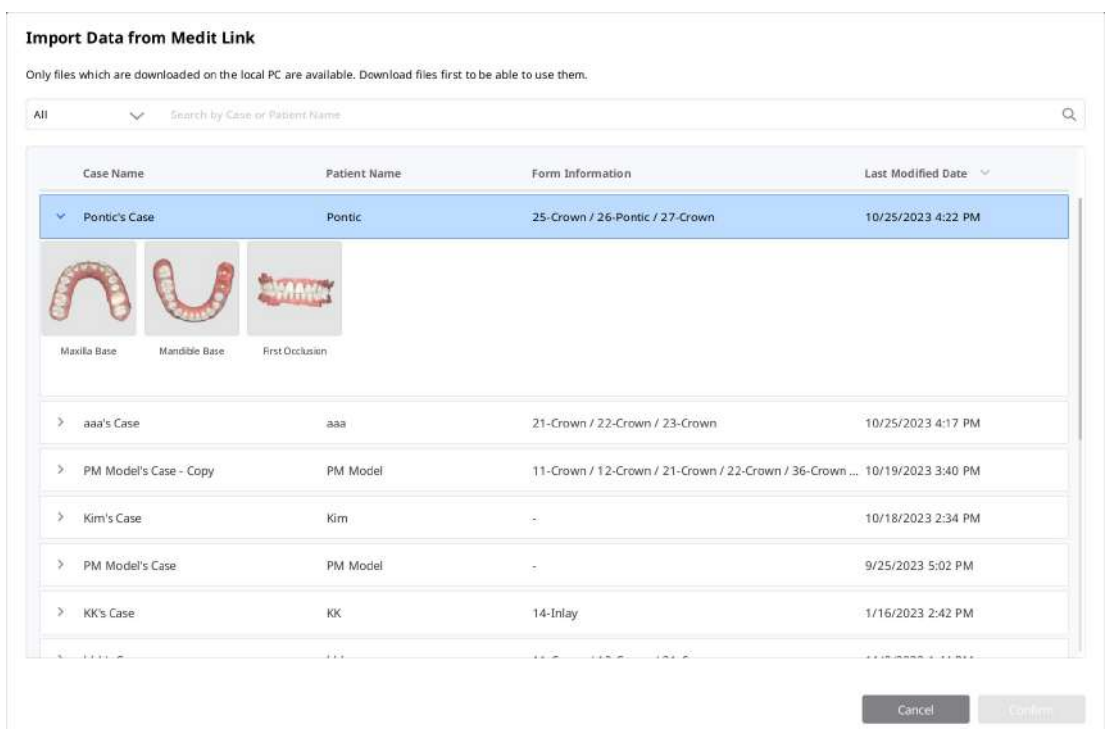
🔍 หมายเหตุ

- คุณสามารถนำเข้าไฟล์ที่สแกนไว้ก่อนหน้านี้จากเคสใน Medit Link ได้
- เมื่อนำเข้าไฟล์การสแกนของบริษัทอื่น ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้แนบไฟล์นั้นกับเคสใน Medit Link ก่อนที่จะดำเนินการต่อ
- คุณสามารถนำเข้าไฟล์ก่อนที่จะเริ่มต้นกระบวนการสแกนหรือย้ายไปยังขั้นตอนถัดไป

1. คลิกที่ไอคอน "นำเข้าข้อมูลการสแกน"



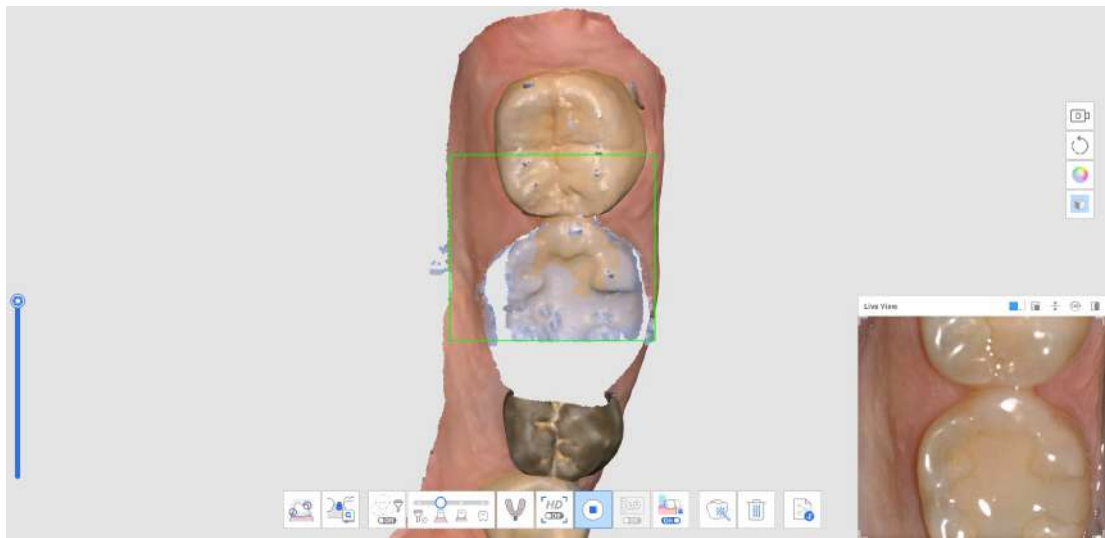
2. เลือกไฟล์จากเคส Medit Link



3. ดัดแปลงส่วนที่ต้องสแกนใหม่



4. ทำการสแกนเพิ่มเติม



เครื่องมือการกรอง

	การกรองการ สแกน อัจฉริยะ	กรองข้อมูลเนื้อเยื่ออ่อนที่ไม่จำเป็นขณะที่สแกน มีตัวกรองสามตัวสำหรับการกรองการสแกนอัจฉริยะ • ไม่มีการกรอง • ฟัน + เหงือก • ฟัน + เหงือกเข้มข้น • ฟัน
	การกรองสี อัจฉริยะ	กรองสีที่ไม่ต้องการให้สแกน คุณสามารถเพิ่มและจัดการสีที่จะกรองได้
	การเย็บติด อัจฉริยะ	รับและจัดแนวข้อมูลการสแกนได้อย่างอิสระ โดยไม่คำนึงถึง กลยุทธ์การสแกนของคุณ ข้อมูลจะได้รับการจัดแนวโดยอัตโนมัติขณะที่สแกน และคุณ สามารถจัดแนวได้ด้วยตนเองหลังจากการสแกนหยุดลง

การกรองการสแกนอัจฉริยะ

คุณสมบัตินี้จะลบข้อมูลเนื้อเยื่ออ่อนที่ไม่จำเป็นในขณะที่สแกน โดยขึ้นอยู่กับตัวกรองที่เลือก มีตัวกรองสามแบบเพื่อความสะดวกของคุณ

	ไม่มีการกรอง	เนื้อเยื่ออ่อนยังคงสภาพเดิม ตัวเลือกนี้มีประโยชน์สำหรับเคสส่วนโค้งแนวฟันแบบไร้ฟันหรือ โมเดลพลาสติก
	ฟัน + เหงือก	นำเนื้อเยื่ออ่อนที่รบกวนการสแกนออกให้เหลือเพียงฟันและ เหงือกที่จำเป็นเท่านั้น คุณสามารถใช้ตัวเลือกนี้กับเคสส่วนใหญ่ที่ถูกสแกนโดยทั่วไป ได้
	ฟัน + เหงือก เข้มข้น	นำเนื้อเยื่ออ่อนที่รบกวนการสแกนออกให้เหลือเพียงฟันและ เหงือกที่จำเป็นเท่านั้น ตัวเลือกนี้จะรับข้อมูลเหงือกภายในระยะห่างจากฟันประมาณ หนึ่งเท่านั้น และแยกเนื้อเยื่ออ่อนอื่น ๆ ออกจากฟัน
	ฟัน	นำเนื้อเยื่ออ่อนและเหงือกทั้งหมดออกให้เหลือเพียงฟันเท่านั้น ตัวเลือกนี้มีประสิทธิภาพในการสแกนเฉพาะฟันในฐานะการ สแกนเพิ่มเติมหลังจากใช้ตัวกรอง "ฟัน + เหงือก" สำหรับการ สแกนครั้งแรก

การกรองสีอัจฉริยะ

ตัวเลือก "การกรองสีอัจฉริยะ" ช่วยป้องกันการสแกนวัสดุแปลกปลอม (เช่น ถุงมือ เป็นต้น) ใน
สภาพแวดล้อมภายในช่องปากด้วยการลงทะเบียนสีของพวกเขา เมื่อลงทะเบียนสีแล้ว และตัว
เลือกถูกเปิด สีจะถูกกรองออกโดยอัตโนมัติในระหว่างขั้นตอนการสแกน

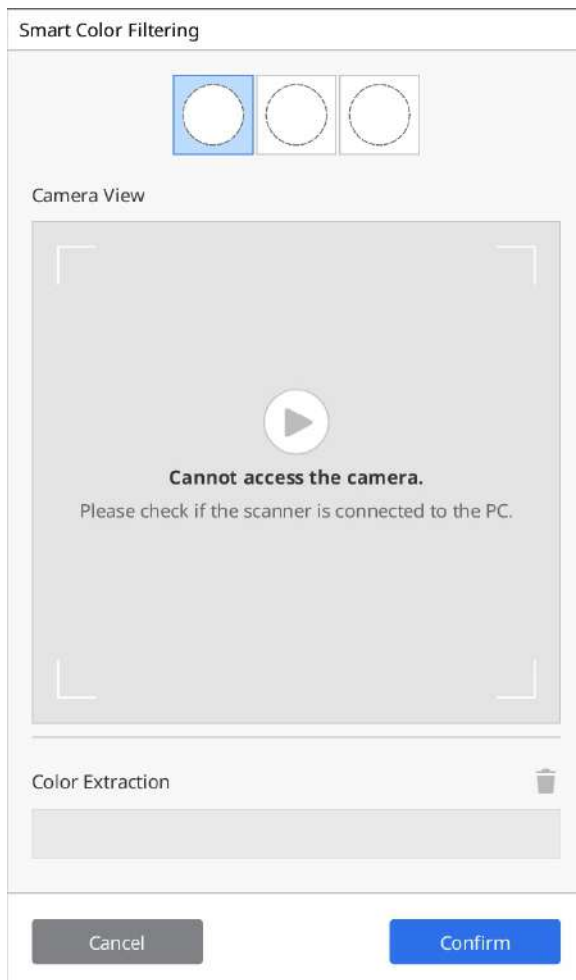
1. เปิดการกรองโดยคลิกตัวเลือก "การกรองสีอัจฉริยะ" ที่ด้านล่าง



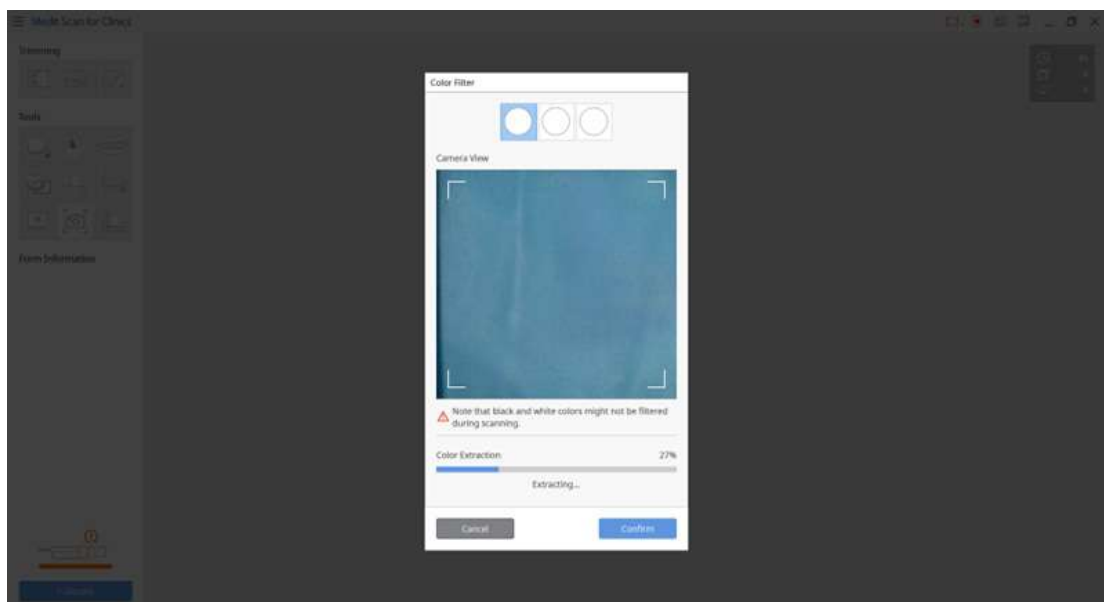
2. หากต้องการลงทะเบียนสีใหม่ ให้คลิกไอคอน "เพิ่มสี"



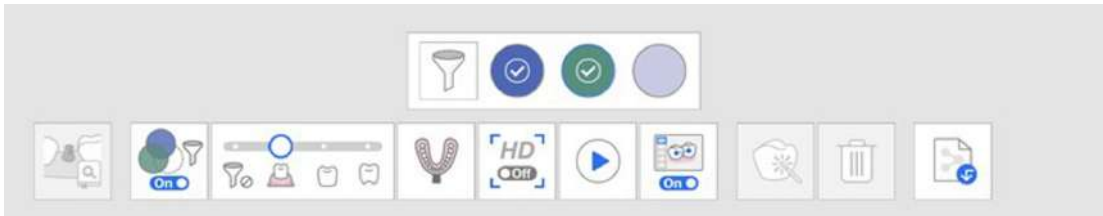
3. กล่องโต้ตอบการกรองสีอัจฉริยะจะปรากฏขึ้น



4. เตรียมวัสดุที่จะถูกกรองออก จากนั้นกดปุ่มสแกนบนเครื่องสแกนเพื่อเริ่มต้นกระบวนการรู้จำสี



5. คลิก "ยืนยัน" เพื่อลงทะเบียนสีและลงทะเบียนสีให้เสร็จสิ้น
6. คุณสามารถเปิดหรือปิดฟิลเตอร์แต่ละสีได้โดยคลิกไอคอนสี



7. สีที่ลงทะเยียนไว้จะถูกแสดงบนไอคอนและถูกบันทึกไว้สำหรับขั้นตอนการสแกนทั้งหมด เว้นแต่ว่าคุณจะเปลี่ยนแปลงพวกมัน



การเย็บติดอัจฉริยะ

หมายเหตุ

- การเย็บติดอัจฉริยะรองรับเฉพาะขั้นตอนก่อนการรักษาสำหรับขากรรไกรบน ก่อนการรักษาสำหรับขากรรไกรล่าง ขากรรไกรบน และขากรรไกรล่าง
- การเย็บติดอัจฉริยะไม่พร้อมใช้งานสำหรับเครื่องมือการจับคู่ไลบรารีแกนยึดครอบฟัน การสแกนรอยพิมพ์ และการสแกนฟันปลอมที่ถูกเสริมฐาน
- คุณไม่สามารถใช้การเย็บติดอัจฉริยะได้หลังจากใช้คุณสมบัติการจับคู่ไลบรารีแกนยึดครอบฟันและการจับคู่ไลบรารีสแกนบอดี้ หรือหลังการจัดแนวสบฟัน

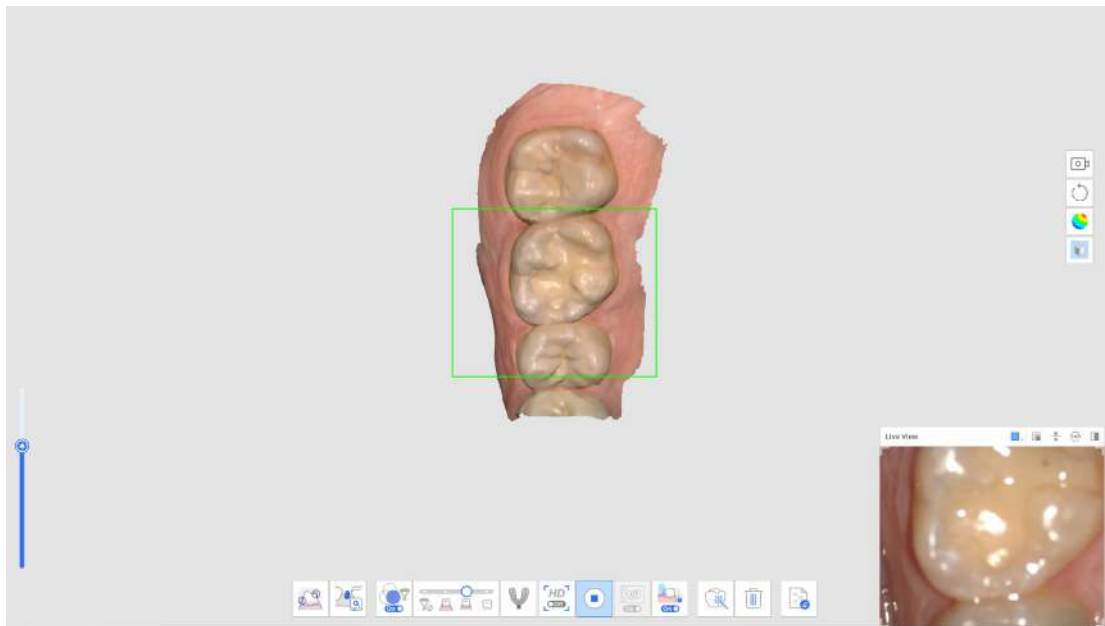
สำหรับการสแกน 3D โดยใช้วิธีการบันทึกวิถีโอ สิ่งสำคัญคือต้องสแกนอย่างต่อเนื่องเพื่อให้กล้องไม่หลุดโฟกัสในระหว่างกระบวนการรับข้อมูลการสแกน

กระบวนการนี้ต้องอาศัยทักษะของผู้ใช้และสภาพปากของผู้ป่วยเป็นอย่างยิ่ง แต่วิธีการสแกนที่รองรับโดยการเย็บติดอัจฉริยะสามารถกำจัดความไม่สะดวกนี้ได้

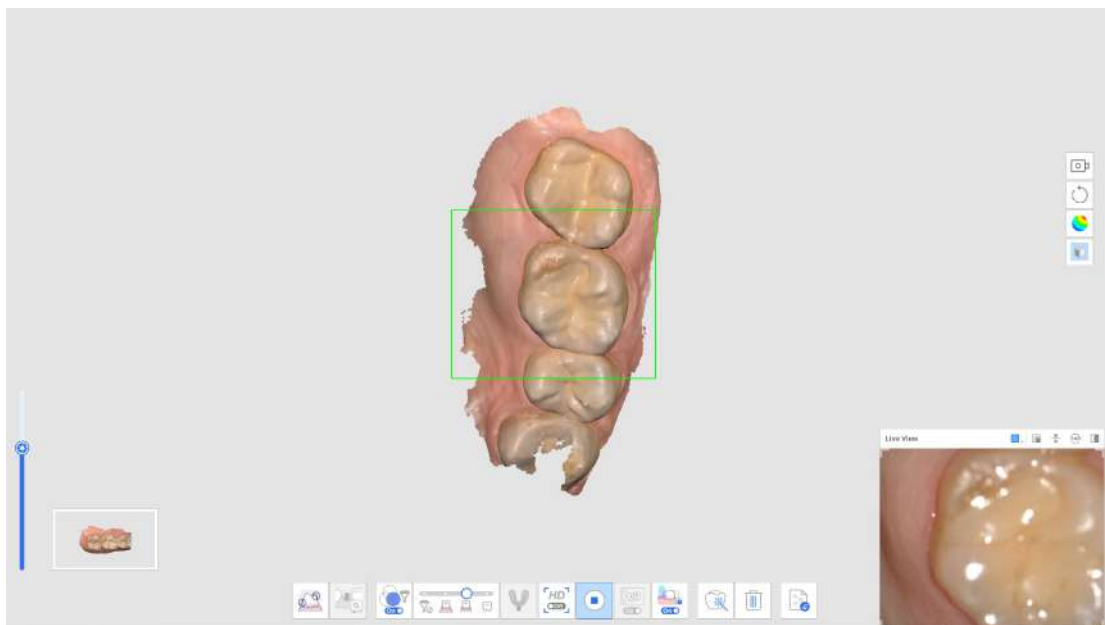
1. เปิดไอคอน "การเย็บติดอัจฉริยะ" ที่ด้านล่าง



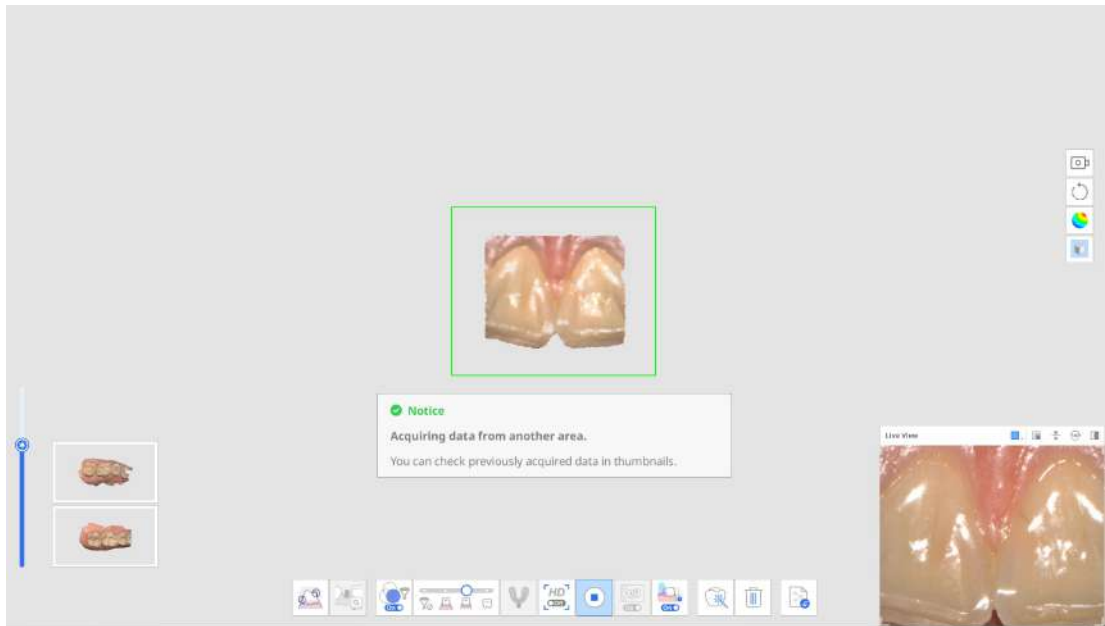
2. เริ่มต้นการสแกนในขั้นตอนที่รองรับการเย็บติดอัจฉริยะ ก่อนการรักษา



3. เมื่อวางเครื่องสแกนในพื้นที่ที่ไม่ต่อเนื่องกันพร้อมข้อมูลการสแกนที่ได้รับ จะได้รับข้อมูลการสแกนใหม่ ในขณะนี้ ข้อมูลที่สแกนไว้ก่อนหน้านี้จะถูกแสดงเป็นภาพขนาดย่อที่มุมซ้ายล่าง



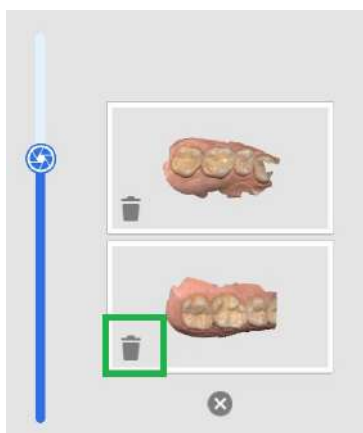
4. ที่มุมซ้ายของหน้าจอ คุณสามารถมีภาพขนาดย่อของข้อมูลการสแกนก่อนหน้าได้สูงสุดห้าภาพ

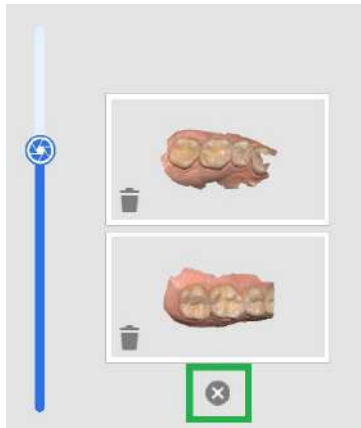


- คุณสามารถคลิกแต่ละภาพขนาดย่อเพื่อดูข้อมูลที่กึ่งกลางของพื้นที่แสดงข้อมูล และข้อมูลที่แสดงไว้ก่อนหน้านี้จะถูกเพิ่มลงในภาพขนาดย่อ

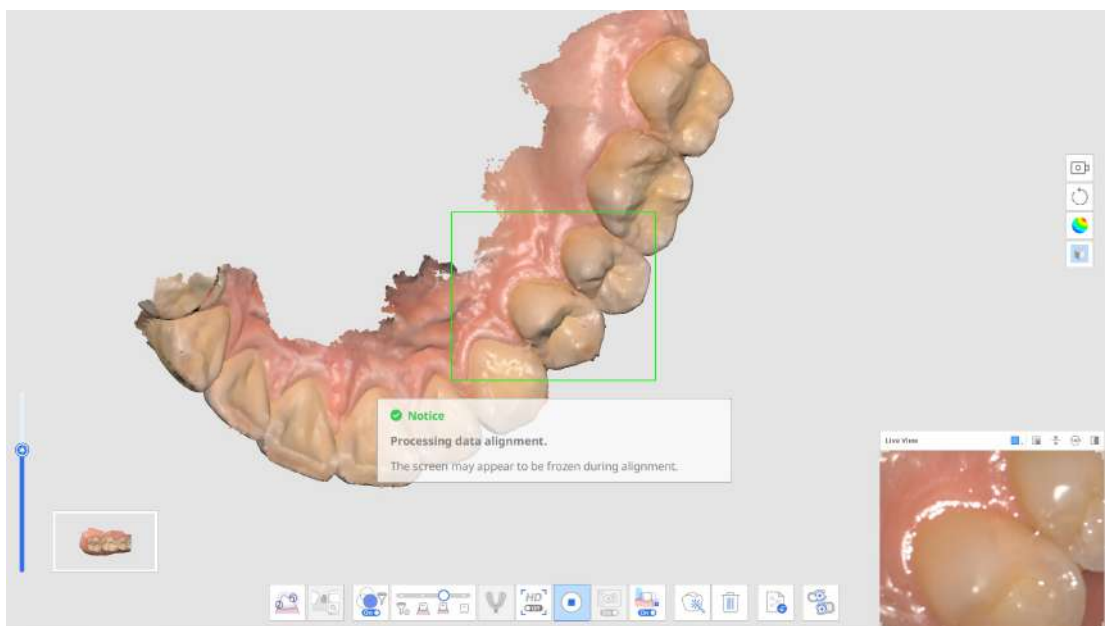


- คุณสามารถคลิกไอคอนถังขยะบนภาพขนาดย่อแต่ละภาพเพื่อลบภาพขนาดย่อแต่ละภาพหรือกดปุ่ม "x" ที่ด้านล่างของรายการภาพขนาดย่อเพื่อลบภาพขนาดย่อทั้งหมด

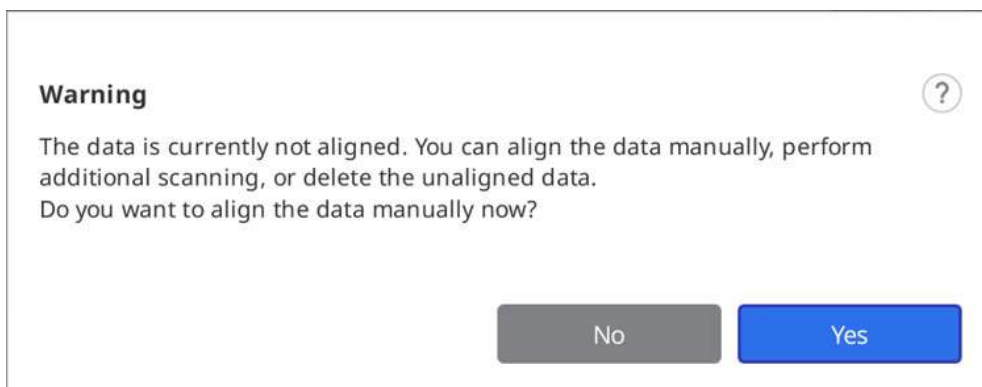




5. ในระหว่างการสแกน หากเครื่องสแกนได้รับข้อมูลใหม่ในพื้นที่ข้อมูลการสแกนที่ไม่ได้ถูกจัดแนว เครื่องจะพยายามจัดแนวโดยอัตโนมัติ และภาพขนาดย่อของข้อมูลที่ถูกจัดแนวจะหายไป

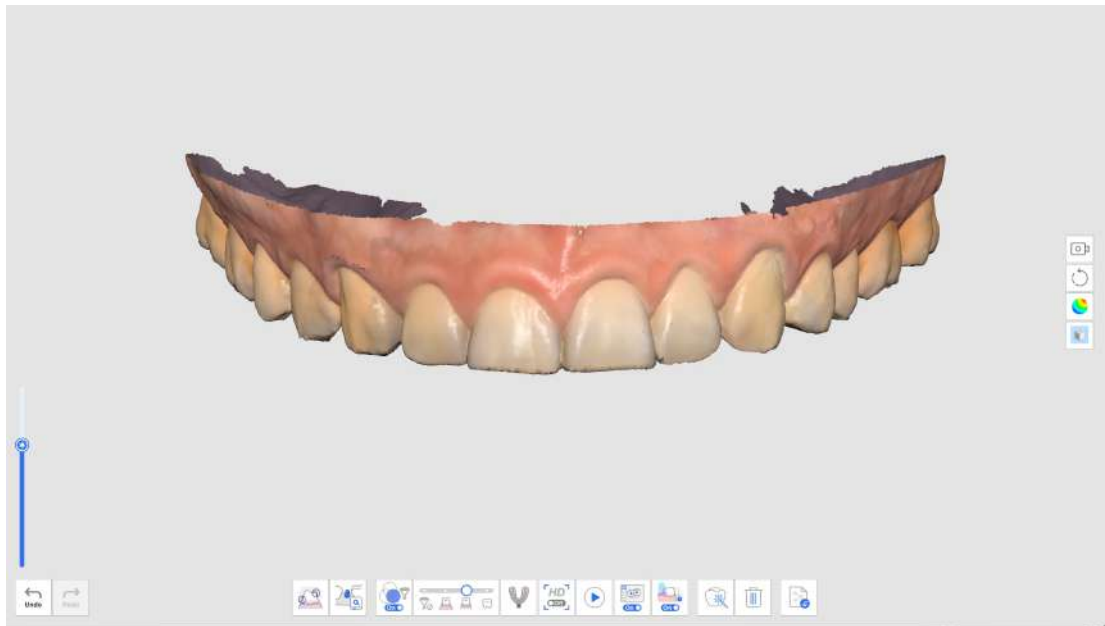


6. ข้อความต่อไปนี้อาจปรากฏขึ้นเมื่อคุณพยายามออกจากขั้นตอนเมื่อมีข้อมูลการสแกนที่ไม่ได้ถูกจัดแนวอยู่



7. หากต้องการจัดแนวข้อมูลการสแกนทั้งหมด ให้ดำเนินการอย่างใดอย่างหนึ่งต่อไปนี้:
- สแกนข้อมูลเพิ่มเติมเพื่อรับข้อมูลเพิ่มเติมสำหรับการจัดแนวอัตโนมัติ
 - ใช้เครื่องมือการจัดแนวด้วยตนเองเพื่อจัดแนวข้อมูล
 - ลบข้อมูลการสแกนทั้งหมดหรือบางส่วนที่ไม่สอดคล้องกัน

8. การรับข้อมูลจะเสร็จสมบูรณ์เมื่อข้อมูลการสแกนที่ไม่ได้จัดแนวไว้ทั้งหมดถูกจัดแนว ดังที่แสดงด้านล่าง



เครื่องมือขั้นสูง

	การสแกน รอยพิมพ์	ให้การสแกนที่ราบรื่นเพื่อผสมรวมข้อมูลการสแกนภายในช่องปากและพิมพ์ฟัน ผสมรวมข้อมูลการสแกนภายในช่องปากและพิมพ์ฟันด้วยการสแกนแบบผสมรวมได้อย่างง่ายดาย * โปรดดู ตัวอย่างเคสและขั้นตอนการทำงาน > การสแกนรอยพิมพ์ เพื่อดูคำอธิบายโดยละเอียดเกี่ยวกับวิธีการใช้เครื่องมือ
	การจับคู่ ไลบรารี แกนยึด ครอบฟัน	จัดการไลบรารีแกนยึดครอบฟันแบบกำหนดเอง ข้อมูลไลบรารีนี้จะได้รับการจัดแนวให้เข้ากับข้อมูลการสแกนโดยอัตโนมัติ โดยช่วยลดความจำเป็นในการสแกนพื้นที่ที่เข้าถึงยาก * โปรดดูที่ ตัวอย่างเคสและขั้นตอนการทำงาน > การจับคู่ไลบรารีแกนยึดครอบฟัน สำหรับคำอธิบายอย่างละเอียดเกี่ยวกับวิธีการใช้เครื่องมือนี้
	การจับคู่ ไลบรารี สแกนบอดี้	จัดการไลบรารีสแกนบอดี้ที่ถูกตั้งค่าไว้ล่วงหน้าและแบบกำหนดเอง ข้อมูลไลบรารีนี้จะถูกจัดแนวโดยอัตโนมัติกับข้อมูลการสแกน โดยช่วยลดความจำเป็นในการสแกนพื้นที่ที่เข้าถึงยาก คุณสามารถแชร์ข้อมูลไลบรารีสำหรับกระบวนการเพิ่มเติม เช่น การออกแบบ * โปรดดูที่ ตัวอย่างเคสและขั้นตอนการทำงาน > การจับคู่ไลบรารีสแกนบอดี้ สำหรับคำอธิบายอย่างละเอียดเกี่ยวกับวิธีการใช้เครื่องมือนี้
	การ เคลื่อนไหว ของขา กรรไกร ล่าง	บันทึกและเล่นซ้ำการเคลื่อนไหวของขากรรไกรล่างของผู้ป่วย * โปรดดู ขั้นตอนการสแกน > สบฟัน > เครื่องมือเพิ่มเติมสำหรับขั้นตอนสบฟัน > การเคลื่อนไหวของขากรรไกรล่างสำหรับคำอธิบายโดยละเอียดเกี่ยวกับวิธีการใช้เครื่องมือ
	การตรวจ สอบการเตรียม ฟัน	ตรวจสอบว่าการเตรียมฟันเสร็จสิ้นภายในช่วงค่าที่ตั้งไว้ล่วงหน้าหรือไม่ คุณสามารถตรวจสอบข้อมูลฟันที่ถูกเตรียมด้วยวิธีการใส่และการวัดระยะห่าง * โปรดดู ตัวอย่างเคสและขั้นตอนการทำงาน > การตรวจสอบการเตรียมฟันสำหรับคำอธิบายโดยละเอียดเกี่ยวกับวิธีการใช้เครื่องมือ

เครื่องมือในแถบเครื่องมือหลัก

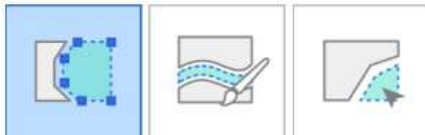
เครื่องมือตัดแต่ง

เครื่องมือตัดแต่งช่วยในการแก้ไขและกำจัดสิ่งรบกวนออกจากข้อมูล

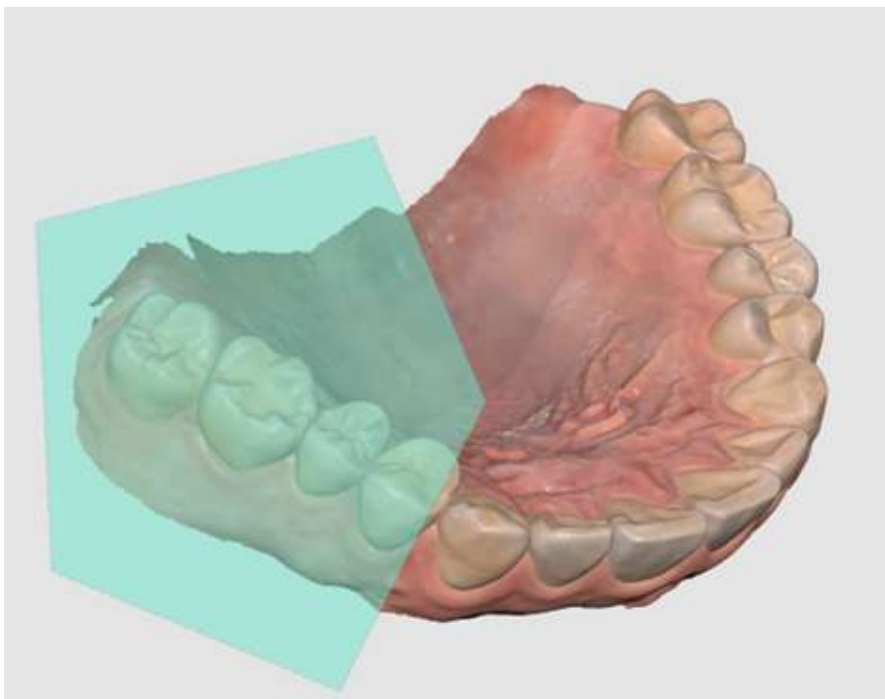
	การตัดแต่งโพลีไลน์	ลบเอนทิตีทั้งหมดภายในรูปร่างโพลีไลน์ที่วาดไว้บนหน้าจอ
	การตัดแต่งด้วยแปรง	ลบเอนทิตีทั้งหมดบนเส้นที่วาดด้วยมือเปล่าบนหน้าจอ จะเลือกเฉพาะด้านหน้าเท่านั้น มีแปรงสามขนาดแตกต่างกัน
	การตัดแต่งด้วยดวน	ลบข้อมูลที่ถูกแยกออกจากข้อมูลที่เหลืออย่างรวดเร็ว

การตัดแต่งโพลีไลน์

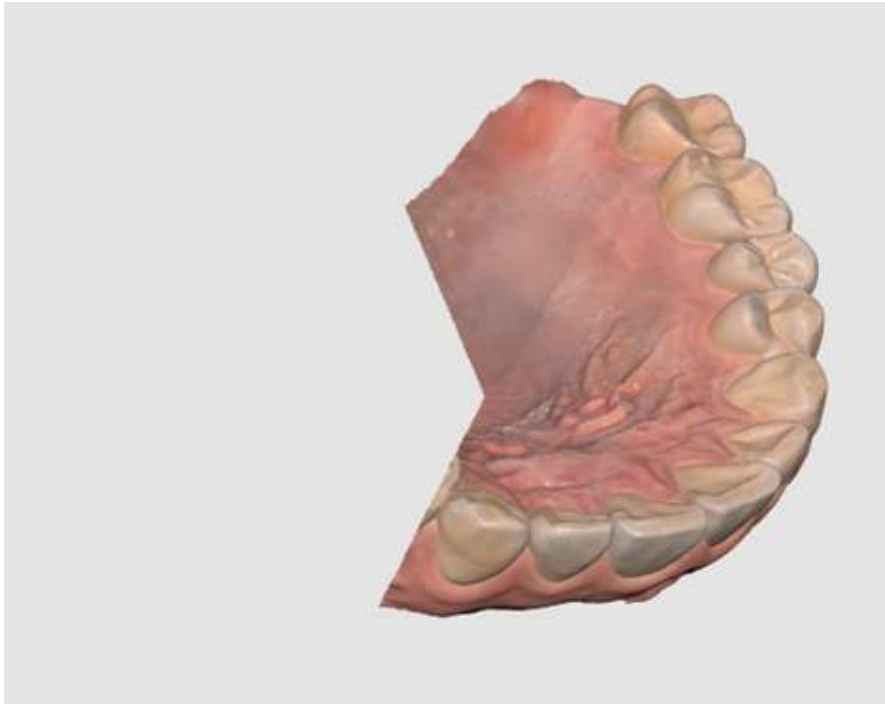
1. คลิก "การตัดแต่งโพลีไลน์" จากเครื่องมือการตัดแต่งบนแถบเครื่องมือหลัก



2. วาดโพลีไลน์รอบ ๆ พื้นที่ที่คุณต้องการลบในข้อมูล 3D



3. ลบบริเวณที่เลือกไว้โดยคลิกขวาบนเมาส์



การตัดแต่งด้วยแปรง

ด้วยการตัดแต่งด้วยแปรง คุณสามารถลบเอนทิตีทั้งหมดบนเส้นทางที่วาดด้วยมือเปล่าบนหน้าจอได้ มีเครื่องมือต่อไปนี้อยู่ที่ด้านล่างของหน้าจอเมื่อคุณเลือกเครื่องมือการตัดแต่งด้วยแปรง

	ขนาดแปรง	กำหนดขนาดแปรง มีแปรงสามขนาดแตกต่างกัน 
	การตัดแต่งสิ่งรบกวนด้วยตนเอง	ลบข้อมูลสิ่งรบกวนที่ไม่จำเป็นในพื้นที่ที่เลือกไว้ด้วยแปรง
	การตัดแต่งสิ่งรบกวนอัตโนมัติ	ลบข้อมูลสิ่งรบกวนที่ไม่จำเป็นโดยอัตโนมัติตามทิศทางการดู

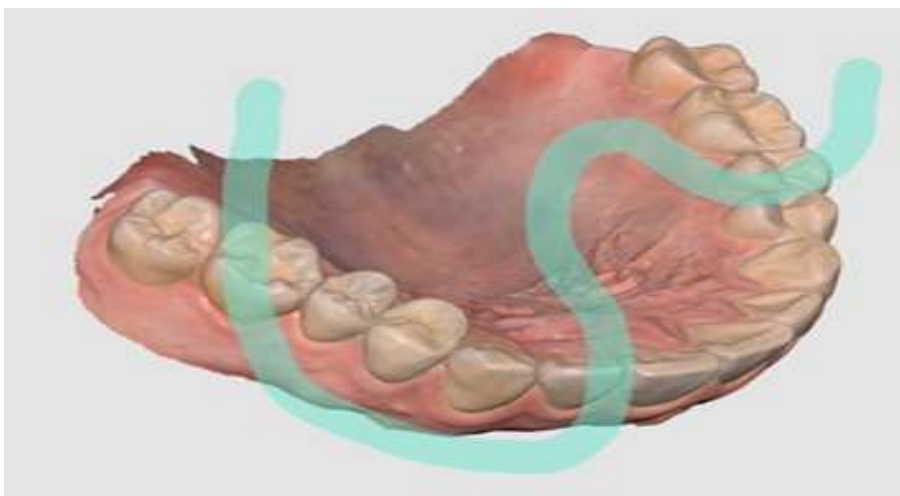
1. คลิก "การตัดแต่งด้วยแปรง" จากเครื่องมือการตัดแต่งบนแถบเครื่องมือหลัก



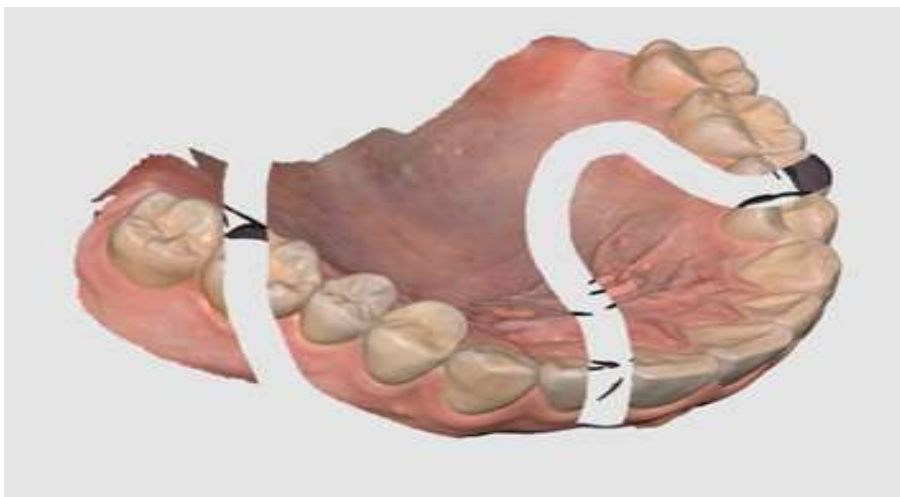
2. เลือกขนาดแปรงที่ด้านล่าง



3. เลือกพื้นที่ที่จะตัดสิ่งรบกวน จะเลือกเฉพาะด้านหน้าเท่านั้น



4. พื้นที่ที่เลือกไว้จะถูกลบโดยอัตโนมัติหลังจากที่เลือกพื้นที่ด้วยเมาส์



การตัดแต่งสิ่งรบกวนด้วยตนเอง

คุณสามารถลบข้อมูลสิ่งรบกวนที่ไม่จำเป็นได้ด้วยตนเอง

หมายเหตุ

เมื่อปิดตัวเลือกนี้ คุณสามารถเลือกพื้นที่ด้วยแปรงได้ แต่พื้นที่จะไม่ถูกลบออก

1. คลิกไอคอนเครื่องมือ "การตัดแต่งสิ่งรบกวนด้วยตนเอง" ที่ด้านล่าง



2. เลือกขนาดแปรงที่ด้านล่าง



3. เลือกพื้นที่ที่จะตัดสิ่งรบกวน
4. พื้นที่ที่เลือกไว้จะถูกลบโดยอัตโนมัติหลังจากที่เลือกพื้นที่ด้วยเมาส์

การตัดแต่งสิ่งรบกวนอัตโนมัติ

คุณสามารถตัดแต่งเนื้อเยื่ออ่อนที่ไม่จำเป็น เช่น ริมฝีปาก แก้ม และลิ้นได้โดยอัตโนมัติ

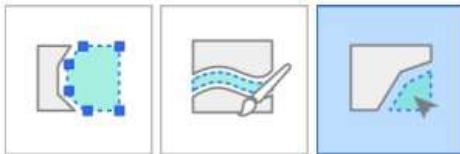
1. คลิกไอคอนเครื่องมือ "การตัดแต่งสิ่งรบกวนอัตโนมัติ" ที่ด้านล่าง



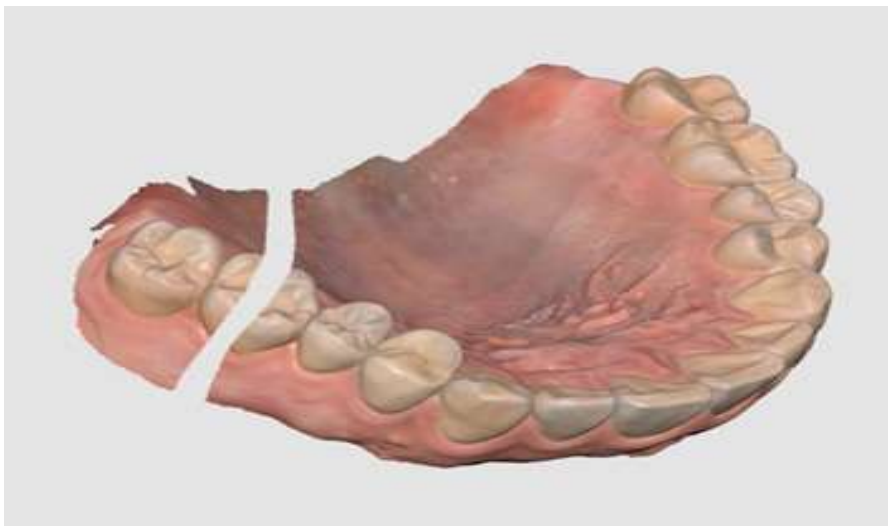
2. โปรแกรมจะลบเนื้อเยื่ออ่อนที่ไม่จำเป็นโดยอัตโนมัติ

การตัดแต่งด้วน

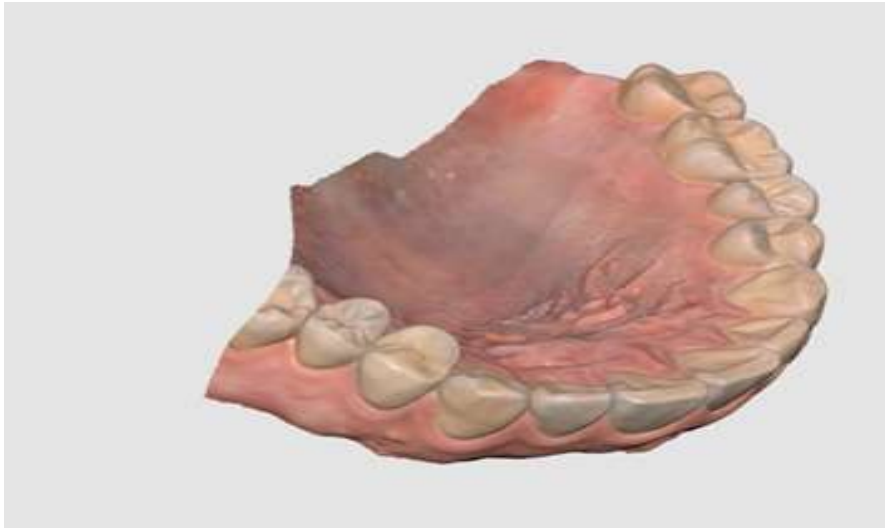
1. คลิก "การตัดแต่งด้วน" จากเครื่องมือการตัดแต่งบนแถบเครื่องมือหลัก



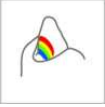
2. คลิกข้อมูลที่ถูกแยกจากข้อมูลการสแกนที่เหลือ



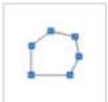
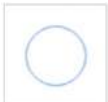
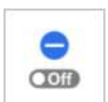
3. พื้นที่ที่ถูกแยกที่คุณคลิกจะถูกลบออกดังด้านล่าง



เครื่องมือฟังก์ชัน

	ล็อกพื้นที่	ล็อกพื้นที่เฉพาะโดยใช้เครื่องมือการล็อก
	การวิเคราะห์ส่วนคอด	วิเคราะห์พื้นที่ส่วนคอดตามทิศทางการใส่
	สลับขากรรไกรบนและขากรรไกรล่าง	สลับการสแกนขากรรไกรบนและขากรรไกรล่าง สิ่งนี้มีประโยชน์หากผู้ปฏิบัติงานสแกนขากรรไกรผิดโดยไม่ตั้งใจ
	ดูตัวอย่างผลลัพธ์	แสดงตัวอย่างพื้นที่ที่เลือกไว้เพื่อตรวจสอบคุณภาพของข้อมูลก่อนการประมวลผลจริง
	เส้นขอบ	สร้างเส้นขอบโดยอัตโนมัติหรือด้วยตนเอง ข้อมูลเส้นขอบยังสามารถถูกนำไปยังโปรแกรมออกแบบได้
	การทำความสะอาดข้อมูลอัจฉริยะ	กรองข้อมูลเนื้อเยื่ออ่อนออกโดยลบข้อมูลที่ไม่น่าเชื่อถือออกโดยใช้แผนที่ความน่าเชื่อถือ
	การเล่นซ้ำการสแกน	เล่นซ้ำขั้นตอนการสแกน
	กล้อง HD	ถ่ายภาพ 2D พร้อมข้อมูลโมเดล 3D และแชร์ภาพกับห้องแล็บ
	ลงทะเบียนแกนยึดครอบฟัน	ลงทะเบียนแกนยึดครอบฟันในไลบรารีโดยการสแกนด้วยตนเองหรือการเข้า เมื่อลงทะเบียนแล้ว คุณสามารถใช้มันสำหรับการจับคู่ไลบรารีแกนยึดครอบฟันได้
	คำแนะนำเจดสีอัจฉริยะ	ให้คำแนะนำเจดสีอัจฉริยะ

หากคุณเลือกเครื่องมือฟังก์ชันอันใดอันหนึ่งในด้านบนบนแถบเครื่องมือหลัก เครื่องมือการล็อกต่อไปนี้จะถูกแสดงที่ด้านล่างเพื่อใช้งานฟังก์ชันดังกล่าว

	การเลือก โพลีไลน์	เลือกเอนทิตีทั้งหมดภายในรูปร่างโพลีไลน์ที่วาดไว้บนหน้าจอ
	การเลือก แบบ วงกลม	เลือกเอนทิตีทั้งหมดภายในพื้นที่วงกลม
	การเลือก ด้วยแปรง	เลือกเอนทิตีทั้งหมดบนเส้นที่วาดด้วยมือเปล่าบนหน้าจอ มีแปรงสามขนาดแตกต่างกัน
	การเลือก พื้นที่ เดียว อัจฉริยะ	เลือกพื้นที่ของพื้นที่เดียวโดยอัตโนมัติด้วยคลิกเดียว คุณสามารถคลิก หรือลากบนพื้นที่ได้ * เครื่องมือนี้มีประโยชน์สำหรับล็อกพื้นที่ เส้นขอบ การตรวจสอบ การเตรียมพื้น และการตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะ
	การเลือก	เปิดใช้งานโหมดการเลือกเพื่อเลือกพื้นที่โดยใช้เครื่องมือการเลือก ด้านบน
	การ ยกเลิก การเลือก	เปิดใช้งานโหมดยกเลิกการเลือกเพื่อยกเลิกการเลือกพื้นที่โดยใช้ เครื่องมือการเลือกด้านบน
	ล้างการ เลือก ทั้งหมด	ล้างการเลือกทั่วทั้งหมด
	ยืนยัน	ใช้ผลลัพธ์สำหรับเครื่องมือที่เลือกไว้

ล็อกพื้นที่

คุณสามารถล็อกพื้นที่เฉพาะโดยใช้เครื่องมือการเลือก เพื่อที่การสแกนเพิ่มเติมจะไม่ส่งผลกระทบต่อรูปร่างของพื้นที่ที่ถูกล็อก แต่กระทบต่อสี

หมายเหตุ

คุณสมบัตินี้มีประโยชน์เมื่อเก็บข้อมูลเชิงลึกที่ถูกสแกนหลังจากการนำด้ายแยกเหงือกออก

1. คลิก "ล็อกพื้นที่" จากแถบเครื่องมือหลัก



2. เลือกพื้นที่ที่จะล็อกด้วยเครื่องมือเลือกพื้นที่



3. เลือกพื้นที่ที่คุณต้องการล็อก พื้นที่ที่ถูกเลือกไว้จะแสดงเป็นสีอื่น



คุณสามารถปลดล็อกพื้นที่ที่ถูกล็อกได้โดยทำอย่างใดอย่างหนึ่งต่อไปนี้:

1. คลิกไอคอนเครื่องมือ "ยกเลิกการเลือก" เพื่อสลับไปที่โหมดยกเลิกการเลือก เลือกเครื่องมือการเลือก และมาสก์พื้นที่ที่จะปลดล็อก



2. คลิกไอคอนเครื่องมือ "ล้างการเลือกทั้งหมด" เพื่อปลดล็อกพื้นที่ที่ถูกล็อกทั้งหมด



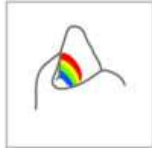
การวิเคราะห์ส่วนคอด

วิเคราะห์พื้นที่ส่วนคอดตามทิศทางการใส่ สามารถกำหนดทิศทางการใส่ได้โดยทิศทางอัตโนมัติหรือทิศทางด้วยตนเอง

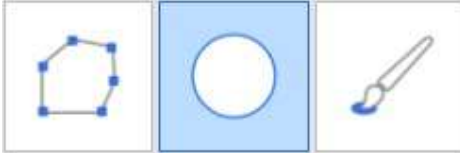
	ทิศทางอัตโนมัติ	ระบบจะคำนวณทิศทางที่ส่วนคอดถูกย่อให้เล็กสุดโดยอัตโนมัติ จากนั้นมันจะแสดงพื้นที่ส่วนคอดบนหน้าจอมุมมอง
	ทิศทางด้วยตนเอง	ระบบจะคำนวณพื้นที่ส่วนคอดตามทิศทางมุมมองของผู้ใช้ ผู้ใช้สามารถเปลี่ยนทิศทางมุมมองได้โดยการย้ายหรือหมุนข้อมูล จากนั้นมันจะแสดงพื้นที่ส่วนคอดบนหน้าจอมุมมอง

การวิเคราะห์ส่วนคอดด้วยทิศทางอัตโนมัติ

1. คลิกไอคอนเครื่องมือ "การวิเคราะห์ส่วนคอด" จากแถบเครื่องมือหลัก



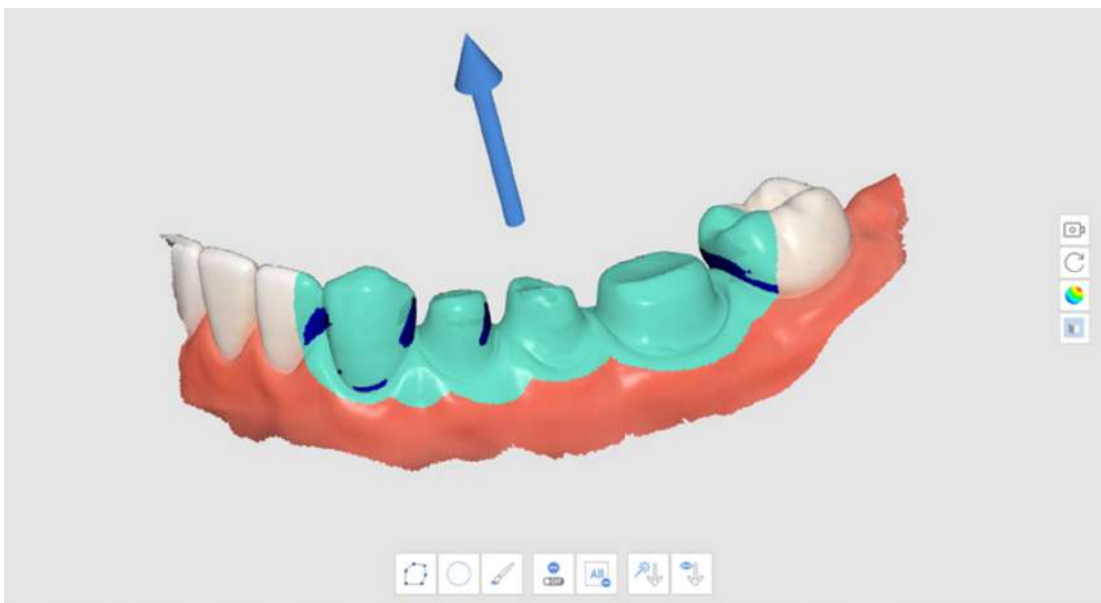
2. เลือกบริเวณที่สนใจเพื่อคำนวณพื้นที่ส่วนคอดด้วยเครื่องมือเลือกพื้นที่



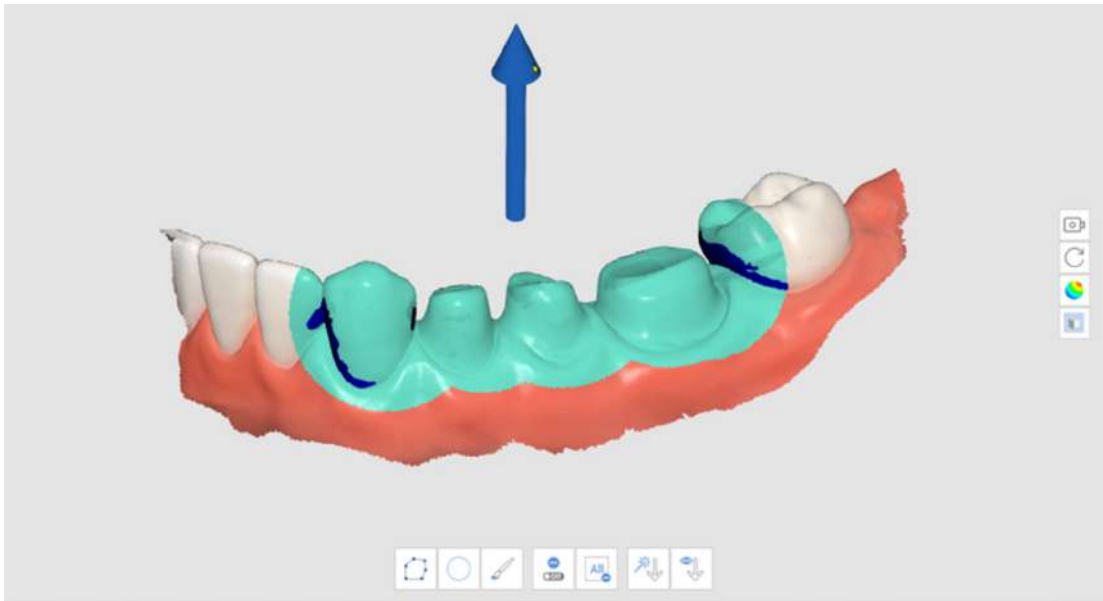
3. หากไม่มีการเลือกพื้นที่ โปรแกรมจะคำนวณพื้นที่ส่วนคอดสำหรับโมเดล 3D ทั้งหมดในพื้นที่แสดงข้อมูล
4. คลิกไอคอน "ทิศทางอัตโนมัติ" ที่ด้านล่าง



5. ลูกศรวิธีการใส่จะปรากฏขึ้นในทิศทางที่พื้นที่ส่วนคอดถูกย่อให้เล็กสุด และพื้นที่ส่วนคอดจะถูกแสดงเป็นสีน้ำเงินเข้ม



6. คุณสามารถเปลี่ยนทิศทางของวิธีการใส่ได้ด้วยการคลิกซ้ายแล้วลากลูกศร



การวิเคราะห์ส่วนคอดด้วยทิศทางด้วยตนเอง

1. คลิกไอคอนเครื่องมือ "การวิเคราะห์ส่วนคอด" จากแถบเครื่องมือหลัก



2. เลือกบริเวณที่สนใจเพื่อคำนวณพื้นที่ส่วนคอดด้วยเครื่องมือเลือกพื้นที่
3. ใช้เครื่องมือ "ย้าย" "หมุน" "ซูมเข้า" และ "ซูมออก" บนแถบเครื่องมือด้านข้างเพื่อเปลี่ยนทิศทางของโมเดล
4. คลิกไอคอน "ทิศทางด้วยตนเอง" ที่ด้านล่าง

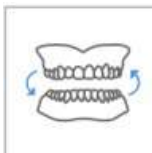


5. ลูกศรวิธีการใส่จะปรากฏขึ้นในทิศทางของมุมมองของผู้ใช้
6. คุณสามารถเปลี่ยนทิศทางของวิธีการใส่ได้ด้วยการคลิกซ้ายแล้วลากลูกศร

สลับขากรรไกรบนและขากรรไกรล่าง

เมื่อขากรรไกรล่างถูกสแกนในขั้นตอนการสแกนขากรรไกรล่างโดยไม่ได้ตั้งใจหรือในทางกลับกัน คุณสามารถแก้ไขมันได้โดยใช้คุณสมบัตินี้

1. คลิกไอคอนเครื่องมือ "สลับขากรรไกรบนและขากรรไกรล่าง" จากแถบเครื่องมือหลัก



2. ข้อมูลปัจจุบันที่ขั้นตอนขากรรไกรบนและขากรรไกรล่างจะถูกสลับกัน

ดูตัวอย่างผลลัพธ์

1. คลิกไอคอนเครื่องมือ "ดูตัวอย่างผลลัพธ์" จากแถบเครื่องมือหลัก



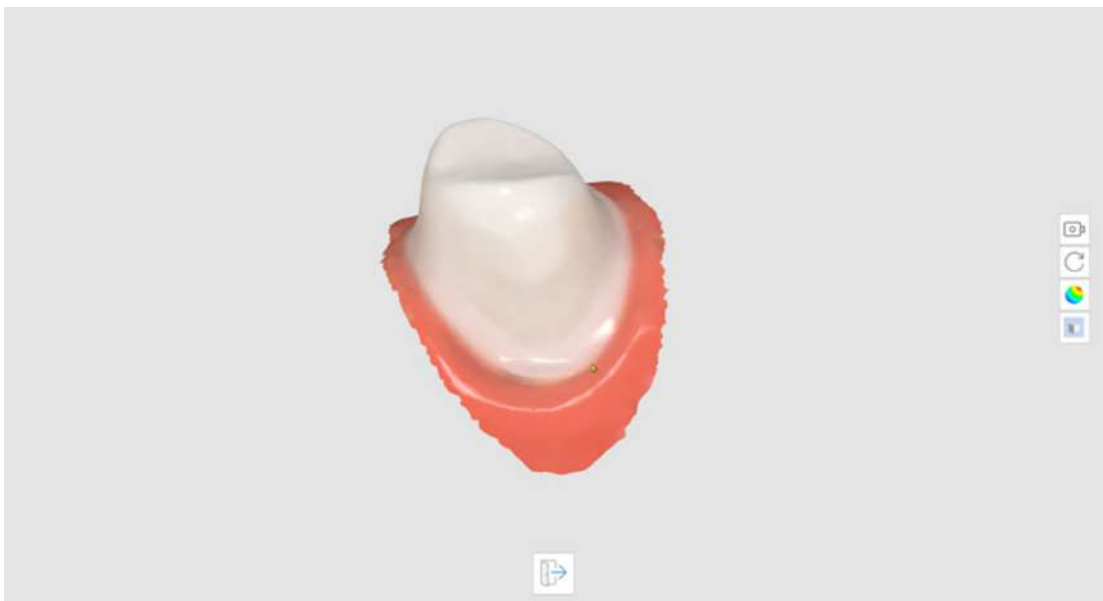
2. เลือกพื้นที่ที่จะดูตัวอย่างด้วยเครื่องมือเลือกพื้นที่



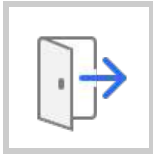
3. คลิก "ขั้นตอนถัดไป" เพื่อดูผลลัพธ์



4. ดูตัวอย่างผลลัพธ์



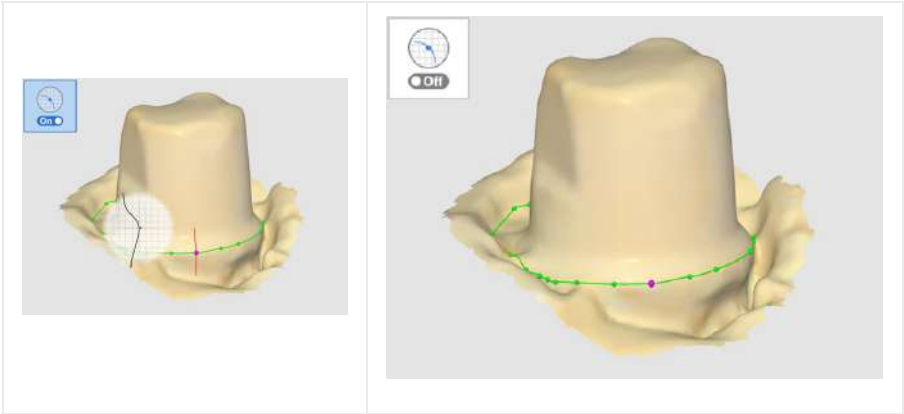
5. คลิก "ออก" เพื่อกลับไปยังขั้นตอนก่อนหน้า



เส้นขอบ

มีเครื่องมือต่อไปนี้สำหรับคุณสมบัติเส้นขอบ

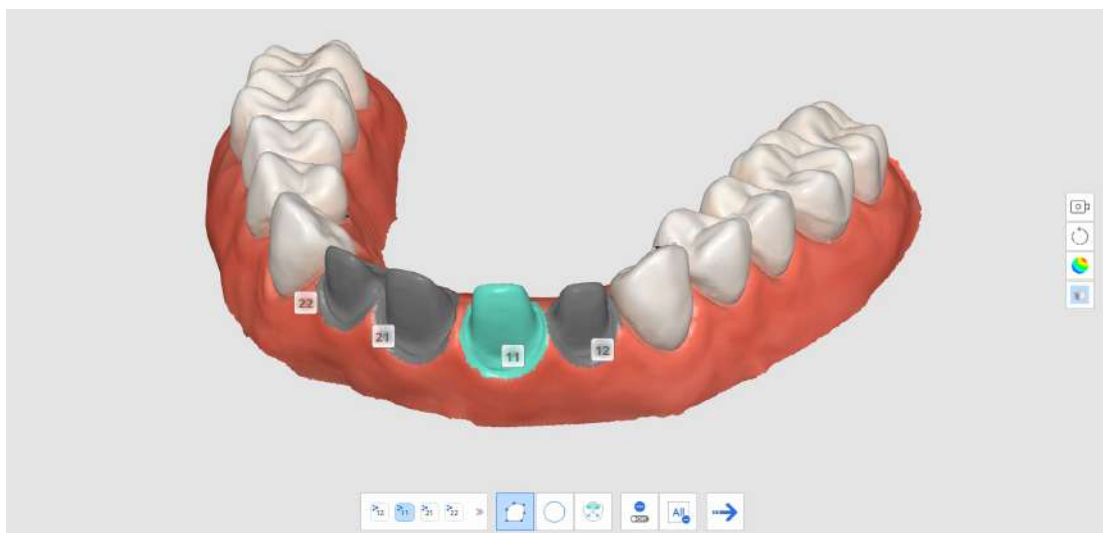
	การสร้าง อัตโนมัติ	สร้างเส้นขอบโดยอัตโนมัติตามจุดที่ผู้ใช้เลือกไว้ เมื่อเลือกหลายจุด เส้นขอบปิดจะถูกสร้างขึ้น
	การ เปลี่ยน มุมมอง ไดนามิก	เปิดตัวเลือกนี้เพื่อหมุนข้อมูลตามทิศทางมุมมองโดยอัตโนมัติ
	การ สร้าง ด้วย ตนเอง	สร้างเส้นขอบด้วยตนเองตามจุดที่ผู้ใช้เลือกไว้ เมื่อสร้างเส้นโค้งปิดโดยการเพิ่มจุดควบคุมด้วยตนเอง เส้นขอบจะถูกสร้างขึ้น
	แก้ไข	เปิดใช้งานการแก้ไขเส้นขอบ ผู้ใช้สามารถเพิ่ม ย้าย และลบจุดควบคุมของเส้นขอบได้
	ลบ	ลบเส้นขอบ
	โหมด การ แสดง ผลความ โค้ง	วัดความโค้งของพื้นผิวของข้อมูลเพื่อแสดงข้อมูลในสีต่าง ๆ ผ่านแผนที่สี ถ้าสีแดงมากกว่า แสดงว่านูนมากกว่า และถ้าเป็นสีน้ำเงิน แสดงว่ายุบมากกว่า คุณสามารถใช้แถบเลื่อนช่วงการแสดงผลสีเพื่อปรับรัศมีสีได้

	มุมมอง ส่วนตัว	แสดงส่วนตัดขวางของพื้นที่ที่มีตัวชี้เมาส์อยู่  มันป้องกันไม่ให้พื้นที่ใด ๆ ถูกซ่อนเมื่อซูมเข้าอย่างใกล้ชิด และช่วยให้คุณตรวจสอบขอบที่ถูกขยายได้ละเอียดยิ่งขึ้น
---	---------------------------	--

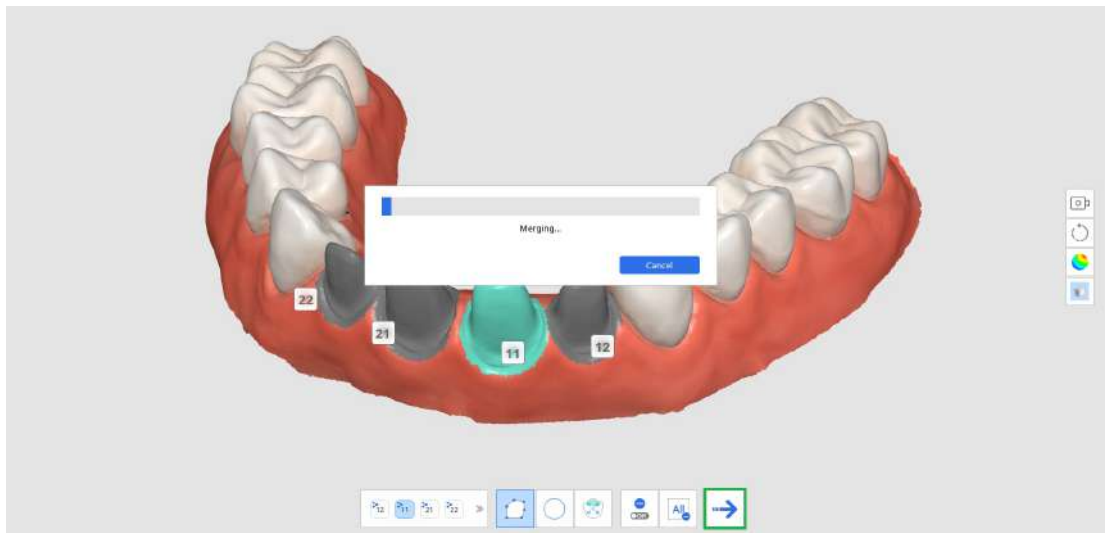
1. คลิกไอคอนเครื่องมือ "เส้นขอบ" จากแถบเครื่องมือหลัก



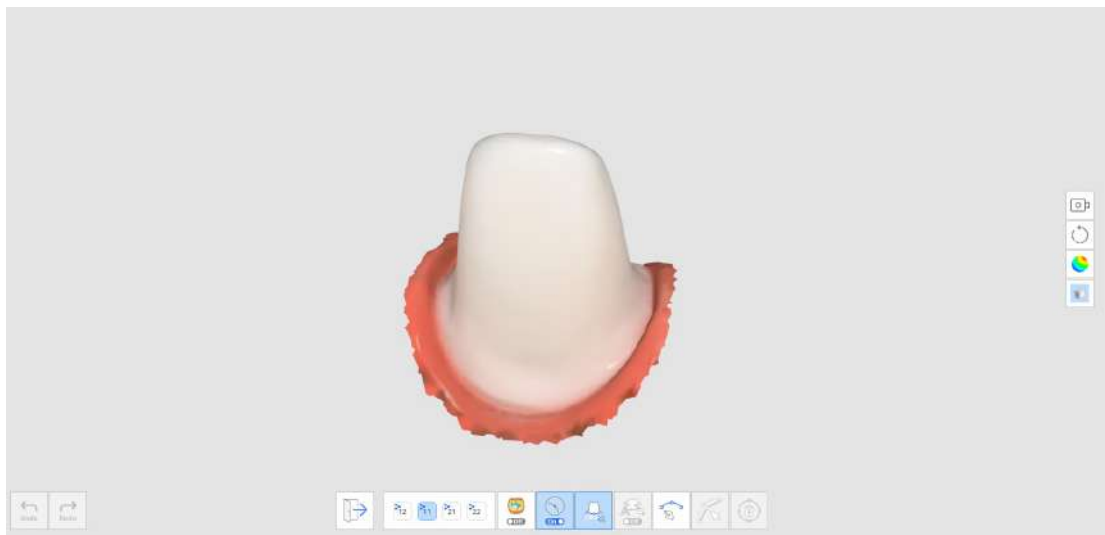
2. เลือกขั้นตอนขากรรไกรบนหรือขากรรไกรล่าง
3. เลือกหมายเลขฟัน
4. เลือกพื้นที่สำหรับหมายเลขฟันที่เลือกไว้ด้วยเครื่องมือเลือกพื้นที่ และคลิกไอคอน "ขั้นตอนถัดไป"



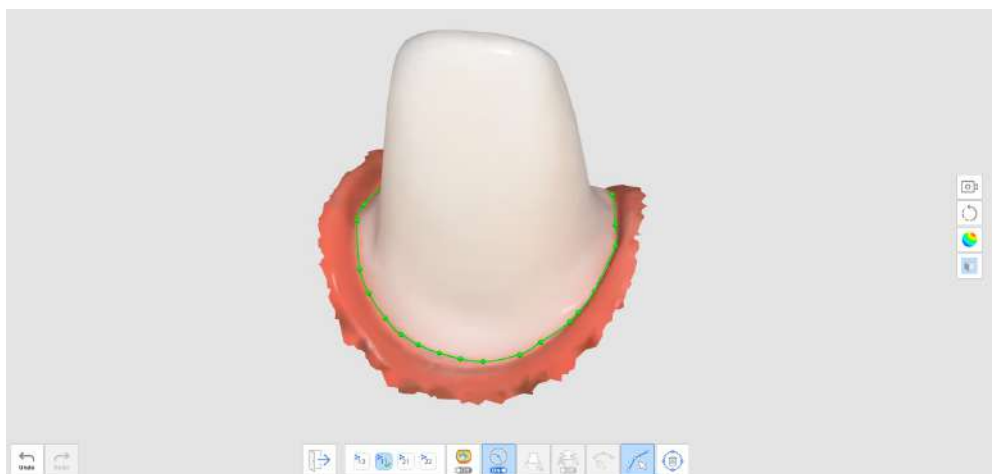
5. คลิกที่ไอคอน "ขั้นตอนถัดไป"



6. ระบบจะสร้างผลลัพธ์ชั่วคราวกับพื้นที่ที่เลือกไว้ คุณสามารถสร้างเส้นขอบได้โดยใช้ข้อมูลผลลัพธ์นี้



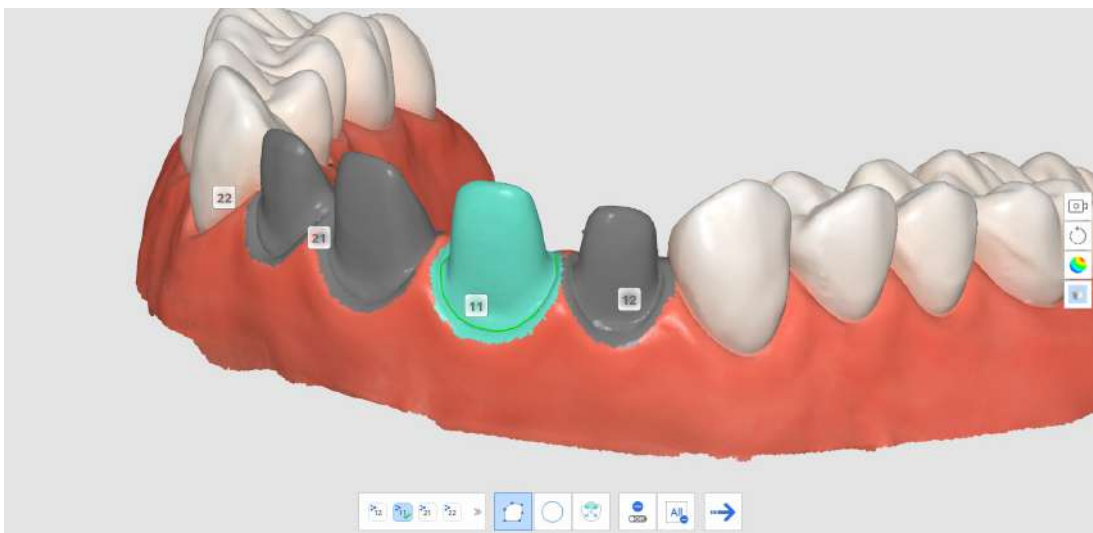
7. คลิกไอคอน "การสร้างอัตโนมัติ" หรือ "การสร้างด้วยตนเอง" เพื่อวาดเส้นขอบ
- การสร้างอัตโนมัติ: คลิกไอคอน "การสร้างอัตโนมัติ" และเลือกจุด จากนั้น เส้นขอบจะถูกสร้างขึ้นโดยอัตโนมัติตามจุดควบคุมที่คุณเลือกไว้
 - การสร้างด้วยตนเอง: คลิกไอคอน "การสร้างด้วยตนเอง" และทำเครื่องหมายจุดตามเส้นขอบโดยใช้ปุ่มซ้ายของเมาส์เพื่อเชื่อมโยงแต่ละจุดไปยังจุดถัดไป กดค้างไว้และเลื่อนเมาส์เพื่อปรับตำแหน่งของจุดในมุมมองส่วนตัด



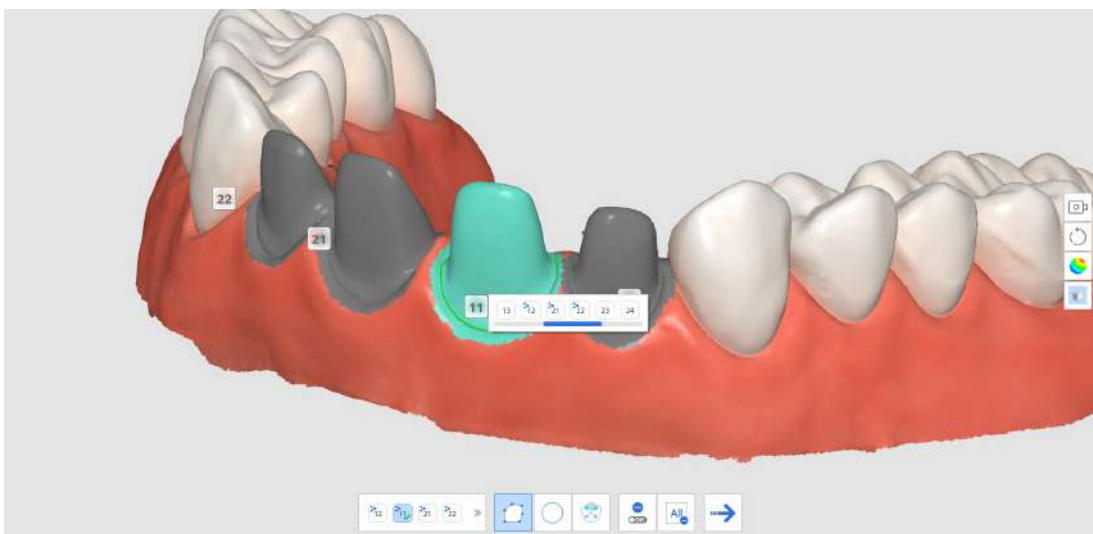
8. คุณสามารถทำการปรับเปลี่ยนได้โดยคลิกไอคอน "แก้ไข"

- เพิ่มจุดควบคุม: คลิกซ้ายที่เส้นขอบ
- ลบจุดควบคุม: คลิกขวาที่จุดควบคุม
- ย้ายจุดควบคุมบนโมเดล 3D: คลิกซ้ายที่จุดควบคุมแล้วลาก
- ย้ายจุดควบคุมบนส่วนตัด: คลิกซ้ายค้างไว้ 1 วินาทีบนจุดควบคุม จากนั้นลาก

9. คลิก "ออก" เพื่อแสดงเส้นขอบพร้อมหมายเลขฟัน



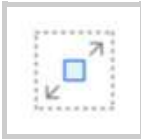
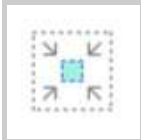
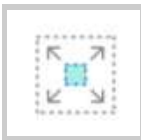
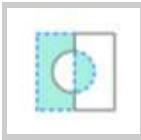
10. คุณสามารถเปลี่ยนหมายเลขฟันสำหรับเส้นขอบได้โดยการคลิกหมายเลขฟันในมุมมองโมเดล 3D และเลือกหมายเลขเป้าหมายจากหน้าต่างป๊อปอัพ



11. ทำซ้ำขั้นตอนที่ 3-9 เพื่อวาดเส้นขอบสำหรับฟันซี่อื่น

การทำความสะอาดข้อมูลอัจฉริยะ

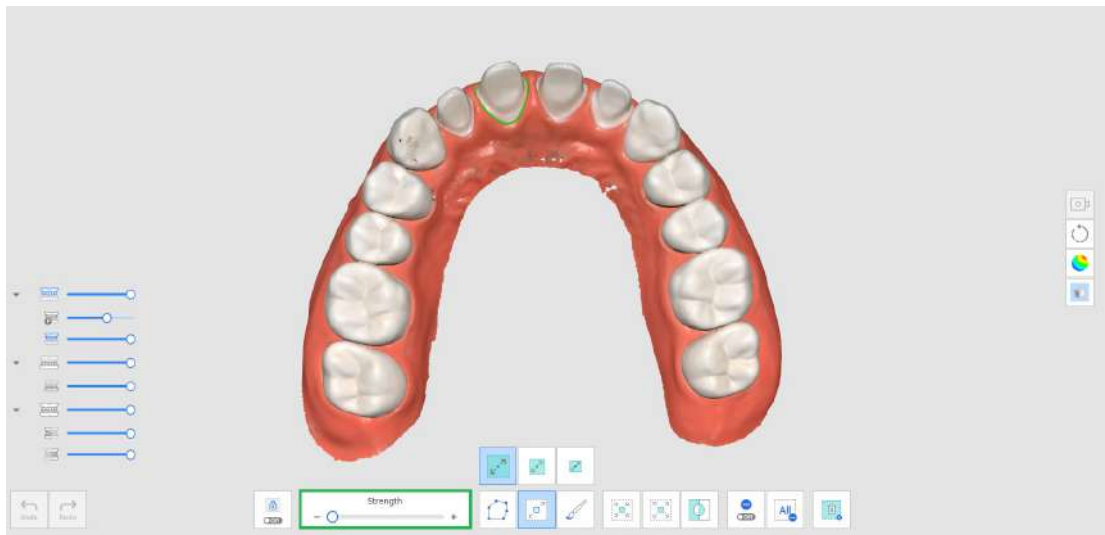
มีเครื่องมือต่อไปนี้สำหรับคุณสมบัตการทำความสะอาดข้อมูลอัจฉริยะ

	ป้องกัน การแก้ไข พื้นที่	ช่วยให้ผู้ใช้เลือกพื้นที่ที่ต้องการป้องกันจากการแก้ไข - เมื่อเปิด พื้นที่ที่เลือกไว้จะถูกป้องกันไม่ให้ถูกลบ - เมื่อปิด พื้นที่ที่เลือกไว้จะเป็นเป้าหมายสำหรับการลบ
	เลือก พื้นที่ที่ฟัน	เลือกเฉพาะพื้นที่ฟันในข้อมูลการสแกน * ตัวเลือกนี้จะถูกเปิดใช้งานเฉพาะเมื่อตัวเลือกป้องกันการแก้ไขพื้นที่เปิดอยู่เท่านั้น
	ความแรง	เลือกข้อมูลด้วยแถบเลื่อน คุณสามารถเลือกและลบเนื้อเยื่ออ่อนออกได้อย่างง่ายดายโดยใช้แผนที่ความน่าเชื่อถือ - การเพิ่มความแรงจะขยายพื้นที่ที่เลือกไว้ - การปรับแถบเลื่อนจะเปลี่ยนพื้นที่ที่เลือกไว้แบบเรียลไทม์
	การเลือก Flood Fill	เลือกข้อมูลทั้งหมดในพื้นที่ที่เชื่อมต่อ
	ย่อพื้นที่ที่ เลือกไว้	ลดขนาดพื้นที่ที่เลือกไว้ในทุกครั้งที่ผู้ใช้กดปุ่ม
	ขยาย พื้นที่ที่ เลือกไว้	ขยายขนาดพื้นที่ที่เลือกไว้ในทุกครั้งที่ผู้ใช้กดปุ่ม
	กลับด้าน พื้นที่ที่ เลือกไว้	กลับด้านการเลือกพื้นที่ พื้นที่ที่เลือกไว้จะถูกยกเลิกการเลือก และพื้นที่ที่ไม่ได้เลือกไว้ก่อนหน้านี้จะถูกเลือก
	ลบพื้นที่ที่ เลือกไว้	ลบข้อมูลในพื้นที่ที่เลือกไว้

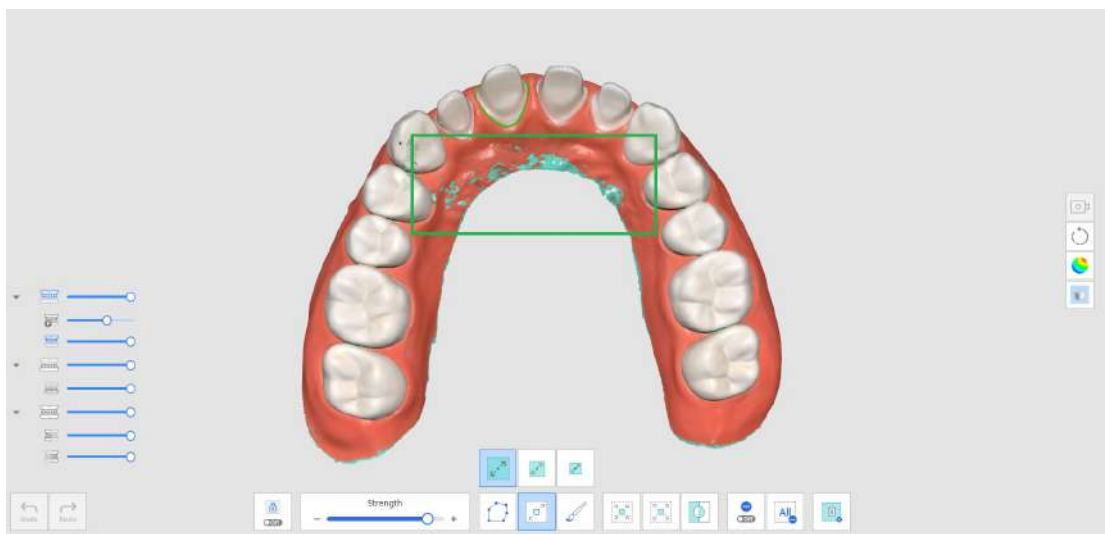
1. คลิกไอคอนเครื่องมือ "การทำความสะอาดข้อมูลอัจฉริยะ" จากแถบเครื่องมือหลัก



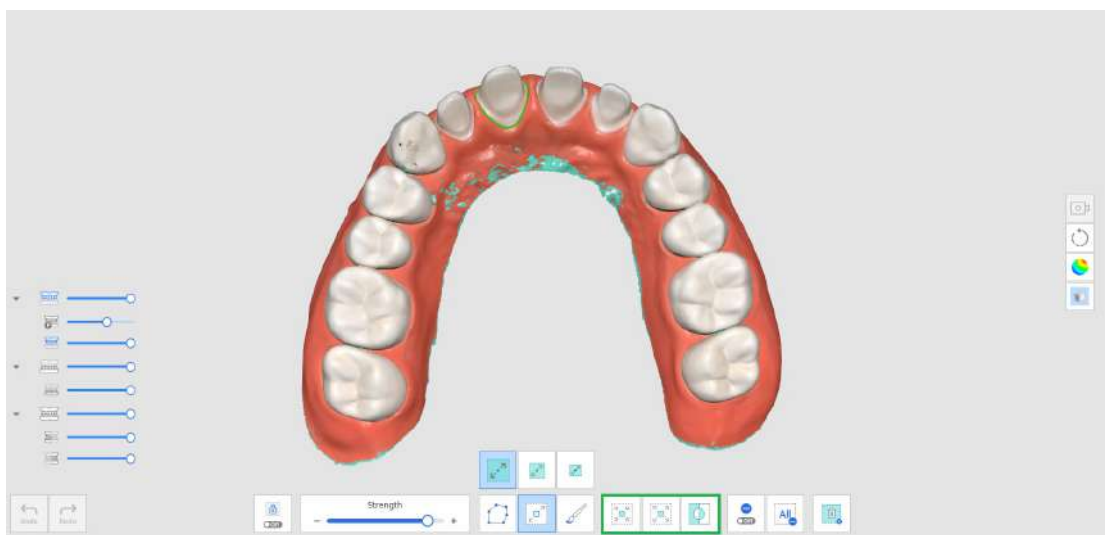
2. ปรับแถบเลื่อน "ความแรง" เพื่อเลือกจำนวนข้อมูลที่ไม่น่าเชื่อถือที่จะถูกลบ ระบบจะเลือกข้อมูลตามแผนที่ความน่าเชื่อถือ และแสดงข้อมูลแบบเรียลไทม์เมื่อคุณปรับแถบเลื่อน



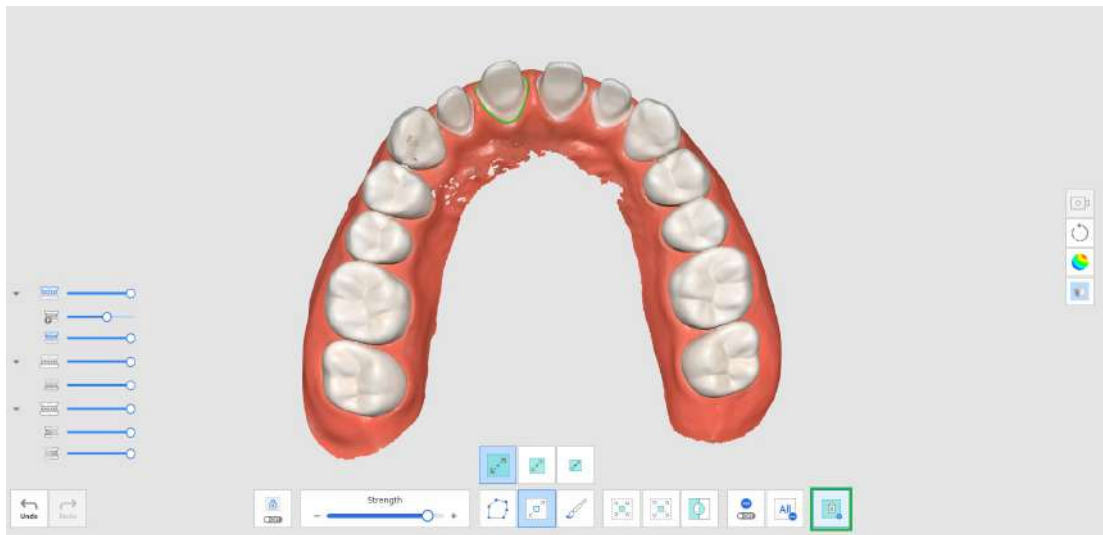
3. การเพิ่มความแรงจะขยายพื้นที่ที่เลือกไว้



4. เลือกพื้นที่ที่คุณต้องการลบด้วยเครื่องมือการเลือกต่าง ๆ



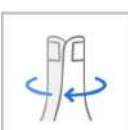
5. คลิกไอคอน "ลบพื้นที่ที่เลือกไว้" เพื่อลบพื้นที่ที่เลือกไว้ทั้งหมด



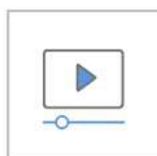
การเล่นซ้ำการสแกน

คุณสามารถเล่นซ้ำกระบวนการสแกนของคุณหลังจากที่สแกนข้อมูลใน Medit Scan for Clinics คุณสมบัตินี้มีประโยชน์สำหรับการตรวจสอบสภาพแวดล้อมการสแกนและพฤติกรรมของผู้ใช้

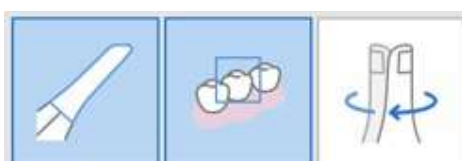
มีเครื่องมือต่อไปนี้สำหรับคุณสมบัตการเล่นซ้ำการสแกน

	ปลาย เครื่อง สแกน	แสดงหรือซ่อนปลายเครื่องสแกนระหว่างการเล่นซ้ำ
	พื้นที่การ สแกน	แสดงหรือซ่อนพื้นที่การสแกนระหว่างการเล่นซ้ำ
	ย้อนกลับ ทิศทาง ปลาย	เปลี่ยนทิศทางของปลายในระหว่างการเล่นซ้ำ * ไม่พร้อมใช้งานกับ i500 และ i900

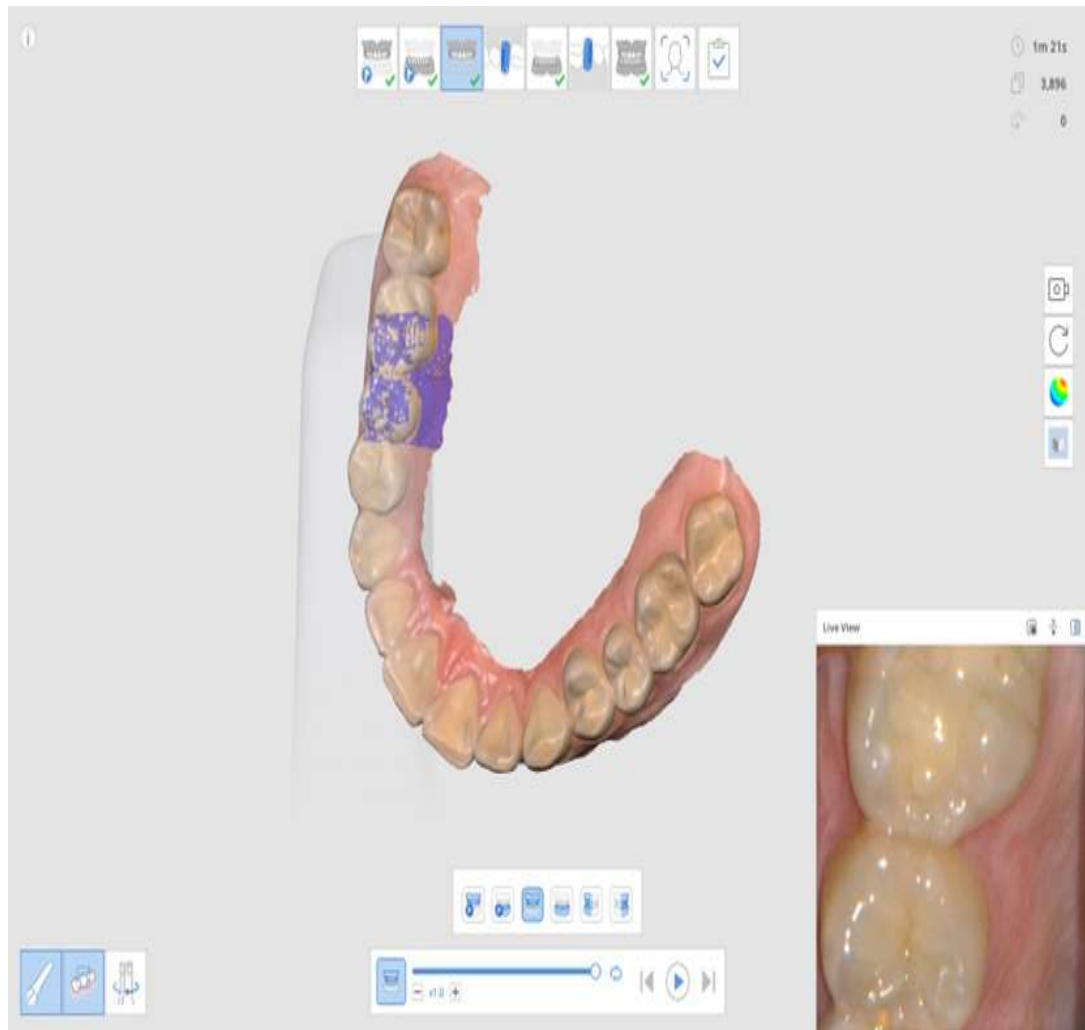
1. คลิกไอคอนเครื่องมือ "การเล่นซ้ำการสแกน" จากแถบเครื่องมือหลัก



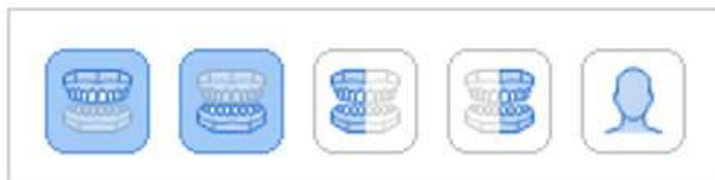
2. เลือกตัวเลือกการเล่นซ้ำการสแกนที่มุมซ้ายล่างของหน้าจอ ปลายเครื่องสแกนและพื้นที่การสแกนจะถูกแสดงในวิดีโอ โดยขึ้นอยู่กับตัวเลือกของคุณ



3. คลิกปุ่ม "เล่น" เพื่อเริ่มต้นเล่นซ้ำ



4. ขั้นตอน que เลือกไว้จะถูกละเล่นซ้ำตามลำดับ

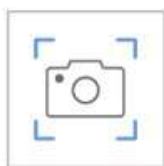


5. คุณสามารถใช้เครื่องมือต่าง ๆ ที่มีให้เพื่อควบคุมวิดีโอ

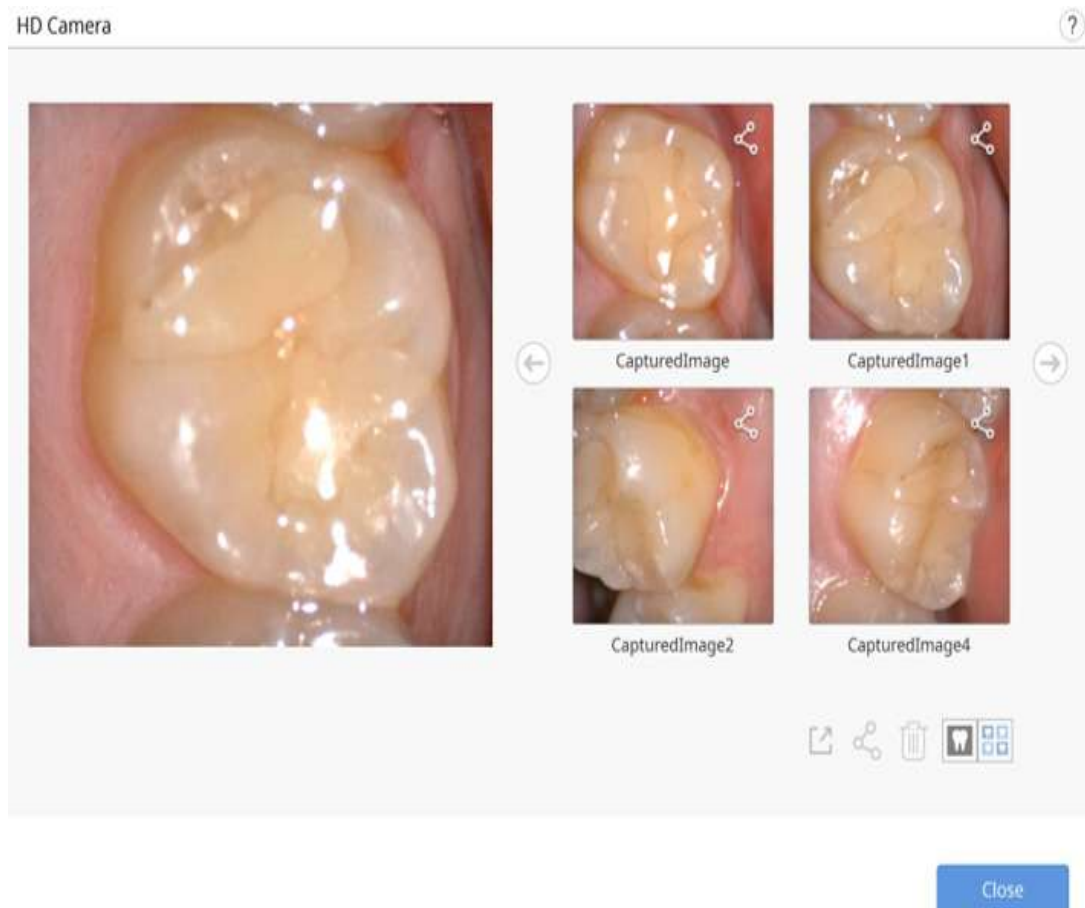
	แถบเลื่อน	เริ่มต้นวิดีโอจากจุดที่สนใจ
	ความเร็ววิดีโอ	เปลี่ยนความเร็ว (x0.5, x1.0 หรือ x3.0)
	เล่นซ้ำ	เล่นแบบวนซ้ำ
	เล่นซ้ำก่อนหน้า	เล่นซ้ำการสแกนของขั้นตอนก่อนหน้า
	เล่น	เริ่มต้นเล่นการเล่นซ้ำการสแกน
	หยุด	หยุดการเล่นซ้ำการสแกน
	เล่นซ้ำถัดไป	เล่นซ้ำการสแกนของขั้นตอนถัดไป

กล้อง HD

1. คุณสมบัติกล้อง HD จะถ่ายภาพคุณภาพสูงโดยใช้เครื่องสแกน
2. เลือกไอคอนเครื่องมือ "กล้อง HD" จากแถบเครื่องมือหลัก



3. กล้องโต้ตอบกล้อง HD จะปรากฏขึ้น
4. วางปลายเครื่องสแกนบนบริเวณที่สนใจ
5. กดปุ่มสแกนบนด้ามจับเพื่อถ่ายภาพ



6. คุณสามารถเปลี่ยนชื่อภาพได้โดยคลิกที่ภาพแล้วป้อนชื่อใหม่
7. คุณสามารถแชร์ ส่งออก หรือลบภาพได้โดยใช้เครื่องมือต่อไปนี้ที่ด้านล่างของกล่องโต้ตอบ

	ส่งออกไฟล์ที่เลือกไว้ไปยังเครื่องคอมพิวเตอร์
	แชร์ภาพที่เลือกไว้หรือหยุดการแชร์ภาพ
	ลบภาพที่เลือกไว้
	เปลี่ยนรูปแบบมุมมองของภาพขนาดย่อ

8. ภาพที่ถ่ายไว้จะถูกบันทึกลงใน Medit Link เป็นไฟล์แนบเมื่อคุณออกจาก Medit Scan for Clinics หลังจากบันทึกการเปลี่ยนแปลง

ลงทะเบียนแกนยึดครอบฟัน

คุณต้องได้รับไฟล์แกนยึดครอบฟันแบบกำหนดเองที่ถูกสร้างโดยเครื่องสแกนตั้งโต๊ะในห้องแล็บ หรือสร้างเคสที่ไม่จำเป็นเพื่อสแกนแกนยึดครอบฟันและสร้างข้อมูล 3D ที่ทำให้การใช้ "การจับคู่ไลบรารีแกนยึดครอบฟัน" อย่างเหมาะสมเป็นเรื่องยาก

คุณสมบัติการลงทะเบียนแกนยึดครอบฟันทำให้คุณสามารถสแกนแกนยึดครอบฟันของผู้ป่วยได้โดยตรงในเคสของพวกเขา และลงทะเบียนมันเป็นไลบรารี ก่อนที่ส่วนรากเทียมที่ฝังลงในกระดูกจะถูกติดตั้งในปากของผู้ป่วย ให้สแกนแกนยึดครอบฟันก่อนและลงทะเบียนมันเป็นไลบรารี จากนั้น คุณสามารถใช้ "การจับคู่ไลบรารีแกนยึดครอบฟัน" เพื่อแทนที่ข้อมูลการสแกนด้วยข้อมูลไลบรารีได้

หมายเหตุ

โปรดดูที่ [ตัวอย่างเคสและขั้นตอนการทำงาน > การจับคู่ไลบรารีแกนยึดครอบฟัน](#) เกี่ยวกับวิธีการใช้แกนยึดครอบฟันที่ลงทะเบียนไว้

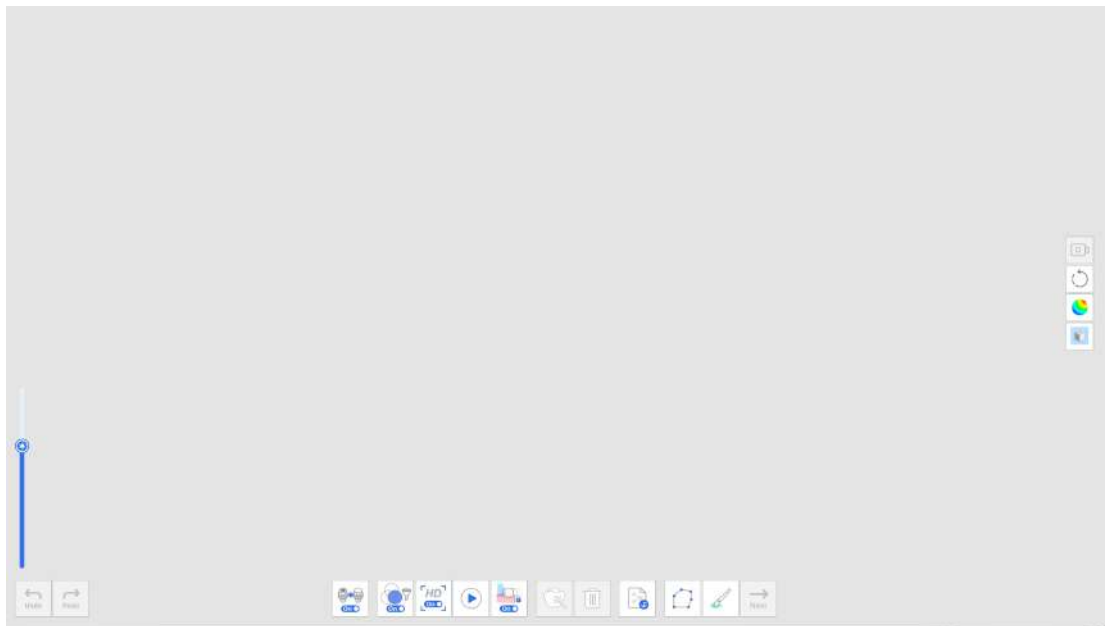
มีเครื่องมือต่อไปนีสำหรับคุณสมบัติลงทะเบียนแกนยึดครอบฟัน

	เพิ่ม	เพิ่มแกนยึดครอบฟัน คุณสามารถเพิ่มได้โดยการสแกนหรือการนำเข้า
	เปิด/ปิดการ เติมเต็มช่อง ว่างสำหรับ แกนยึดครอบ ฟัน	เปิดและปิดเพื่อเติมเต็มช่องว่างสำหรับแกนยึดครอบฟันในขณะที่ ผลานรวม
	ผลานรวม แกนยึดครอบ ฟัน	ผลานรวมแกนยึดครอบฟันที่ถูกสแกนหรือถูกนำเข้า
	เติมเต็มช่อง ว่างจากมุมมอง ของคุณ	เติมเต็มช่องว่างของแกนยึดครอบฟันจากทิศทางที่คุณกำลังมอง
	รีเซ็ตแกนยึด ครอบฟัน	รีเซ็ตเพื่อยกเลิกการเปลี่ยนแปลงใด ๆ ที่ทำไว้กับแกนยึดครอบ ฟัน
	ลงทะเบียน ในไลบรารี	ลงทะเบียนแกนยึดครอบฟันที่ถูกผลานรวมในห้องสมุด มันจะถูกใช้สำหรับเคสเฉพาะนั้นเท่านั้น หาก你做เครื่องหมายที่ ช่อง

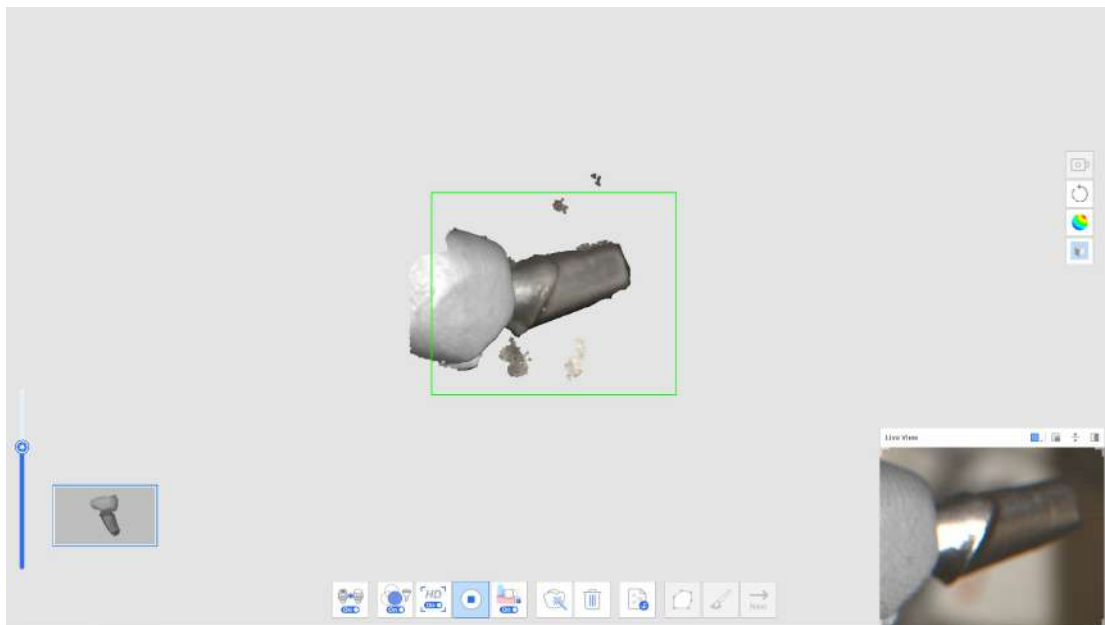
1. คลิกไอคอนเครื่องมือ "ลงทะเบียนแกนยึดครอบฟัน" บนแถบเครื่องมือหลัก



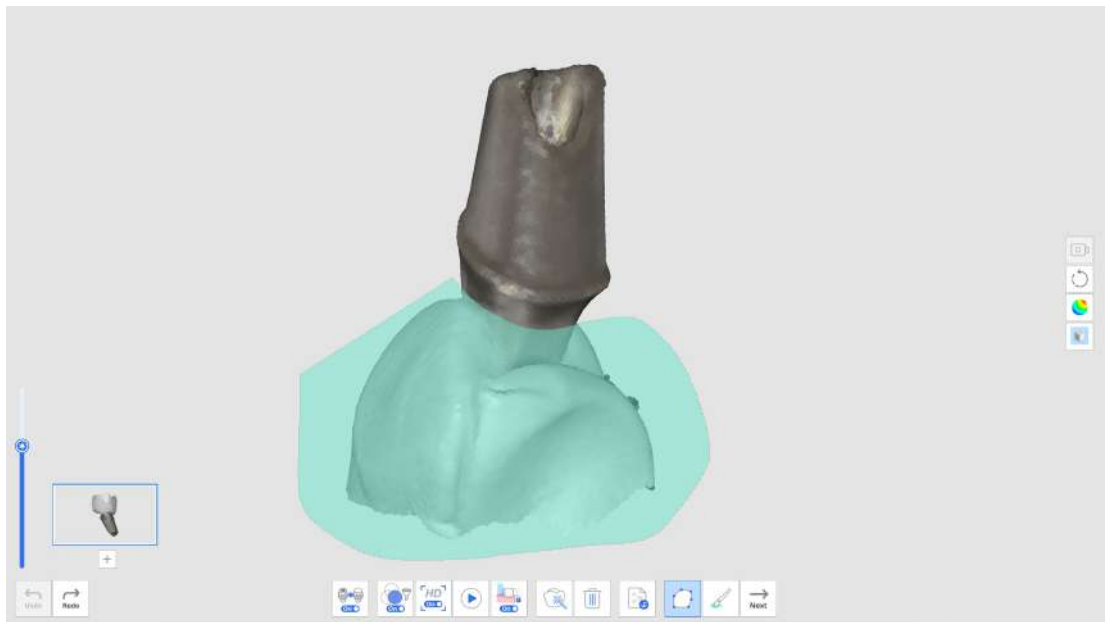
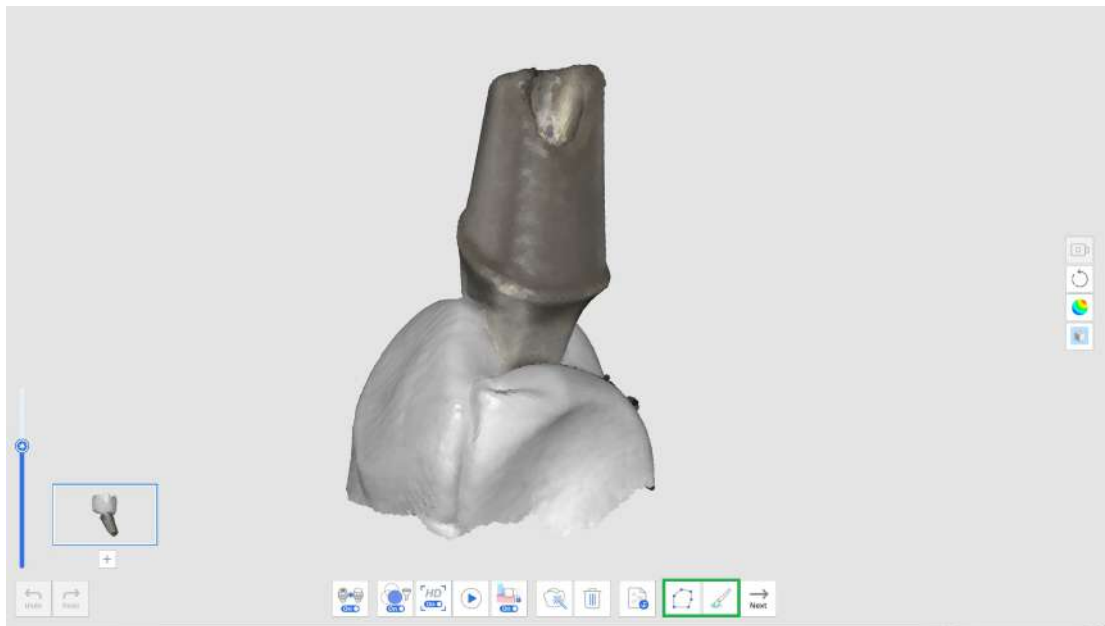
2. คุณจะเห็นเครื่องมือที่อธิบายไว้ข้างต้นที่ด้านล่างของหน้าจอ



3. สแกนแกนยึดครอบฟัน



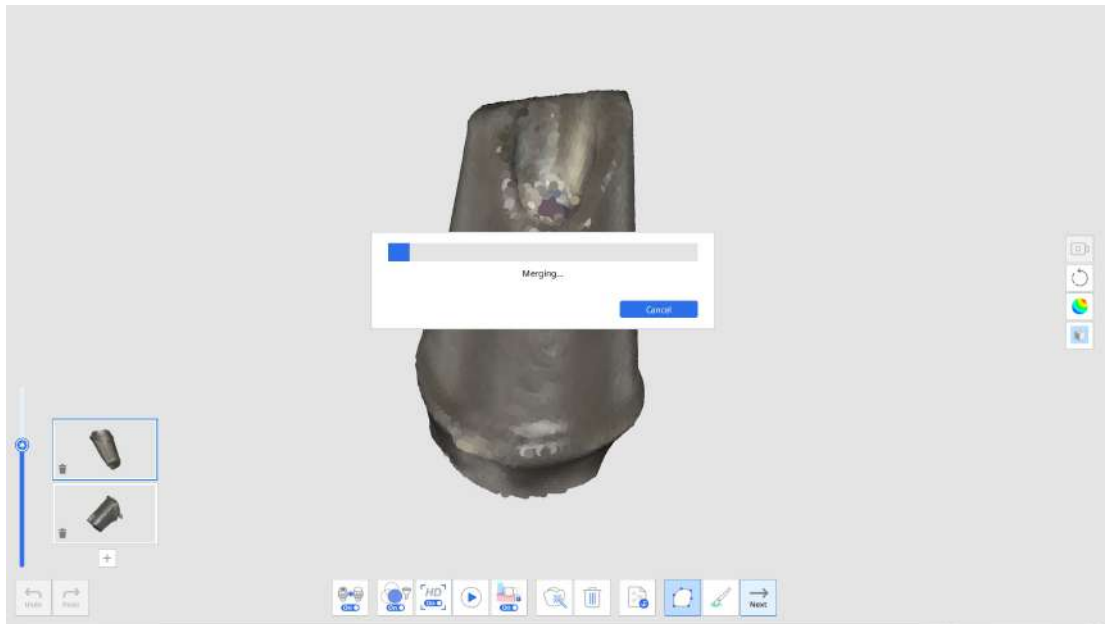
4. คุณสามารถแก้ไขข้อมูลได้โดยใช้เครื่องมือโพลีโพลีไลนและการตัดแต่งด้วยแปรงเมื่อคุณหยุดการสแกน



5. คลิกปุ่ม "+" ได้ภาพขนาดย่อของแกนยึดครอบฟันเพื่อสแกนแกนยึดครอบฟันอื่น คุณสามารถสแกนและลงทะเบียนแกนยึดครอบฟันได้ถึง 6 อัน



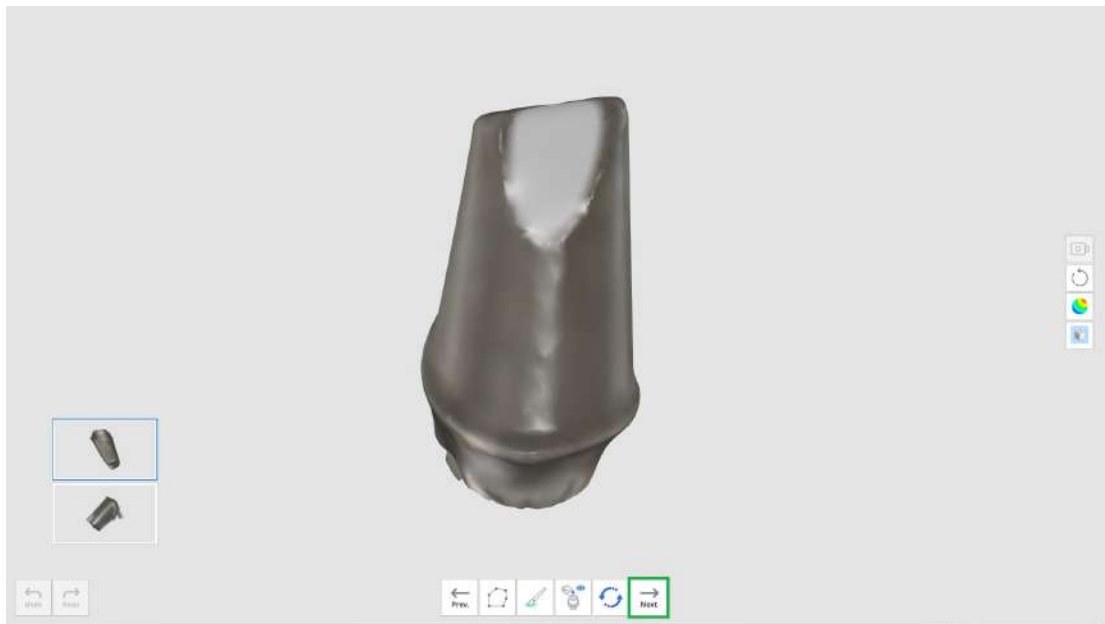
6. หลังจากทีสแกนแกนยึดครอบฟันทั้งหมดแล้ว ให้คลิกปุ่ม "ผสานรวมแกนยึดครอบฟัน" เพื่อผสานข้อมูลแกนยึดครอบฟันสำหรับลงทะเบียนไลบรารี



7. เมื่อการผสานรวมเสร็จสมบูรณ์ แกนยึดครอบฟันจะปรากฏขึ้นบนหน้าจอ คุณสามารถลบช่องว่างที่ถูกเติมเต็มโดยอัตโนมัติหรือแก้ไขข้อมูลแกนยึดครอบฟันได้ด้วยเครื่องมือโพลีไลน์และการตัดแต่งด้วยแปรง หากจำเป็น



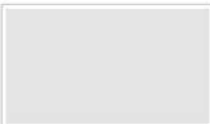
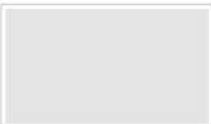
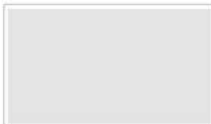
8. คลิกปุ่ม "ถัดไป" เมื่อการแก้ไขเสร็จสิ้น



9. ป้อนชื่อของแกนยึดครอบฟันแต่ละอันที่ถูกผสมผสานรวมแล้วคลิก "ยืนยัน"

Register to Library

Register the abutments below in the Abutment Library.

		
Abutment 1	Abutment 2	
		

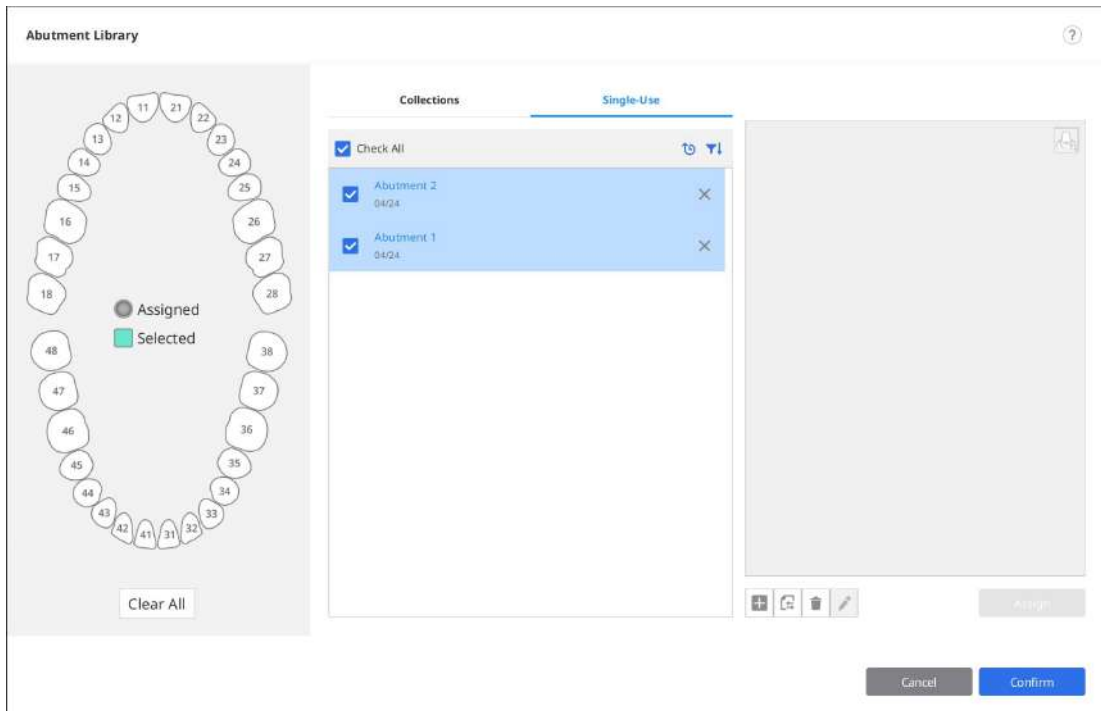
☒ Use merged abutments only in this case.

Cancel Confirm

หมายเหตุ

หากคุณต้องการเก็บรักษาและใช้ไลบรารีแกนยึดครอบฟันในเคสอื่น ให้ยกเลิกการเลือกช่องทำเครื่องหมาย "ใช้แกนยึดครอบฟันที่ถูกผสมผสานรวมในเคสนี้เท่านั้น" จากนั้น ไลบรารีจะถูกลงทะเบียนในแท็บคอลเล็กชัน แทนที่จะเป็นแท็บแบบใช้ครั้งเดียวบนหน้าต่างไลบรารีแกนยึดครอบฟัน เพื่อให้คุณสามารถบันทึกและนำไปใช้ในเคสอื่น ๆ ในภายหลังได้ หากจำเป็น

10. ตรวจสอบว่าแกนยึดครอบฟันของคุณถูกเพิ่มลงในไลบรารีเรียบร้อยแล้วหรือไม่เมื่อกล่องโต้ตอบไลบรารีแกนยึดครอบฟันปรากฏขึ้น



11. คลิก "ยืนยัน" เพื่อปิดกล่องโต้ตอบ

คำแนะนำเจดสีอัจฉริยะ

หมายเหตุ

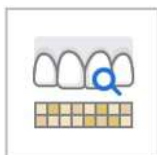
คุณสมบัตินี้ไม่สามารถใช้ได้กับข้อมูลที่ได้มาด้วย i500

คำแนะนำเจดสีอัจฉริยะจะแนะนำเจดสีที่ใกล้เคียงที่สุดโดยใช้การวิเคราะห์ข้อมูล

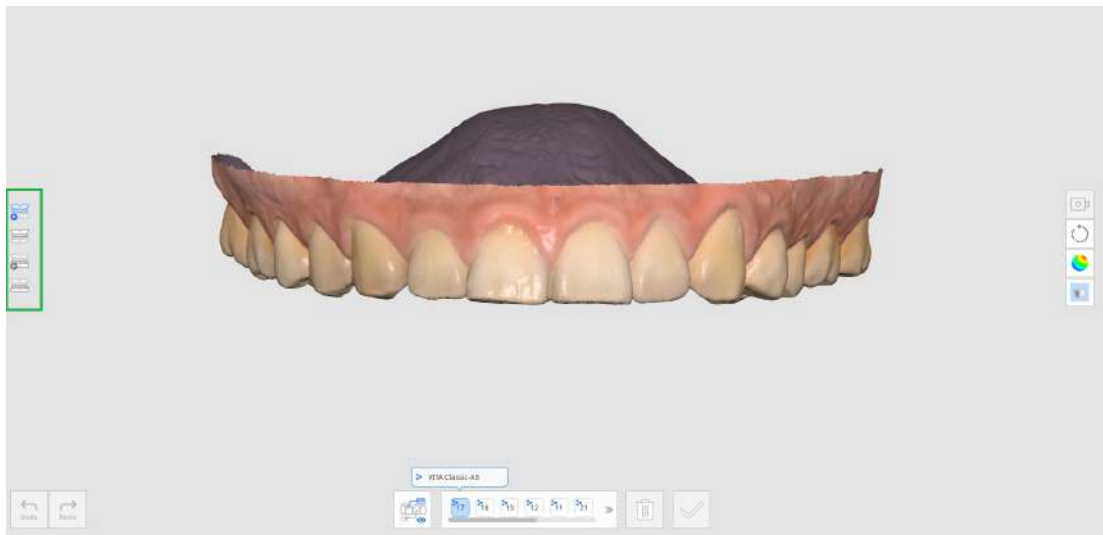
เราสนับสนุนคำแนะนำเจดสีต่อไปนี้:

- VITA Classical
- คู่มือเจดสี VITA 3D-Master

1. หลังจากที่ได้รับข้อมูลการสแกนแล้ว คลิกไอคอนเครื่องมือ "คำแนะนำเจดสีอัจฉริยะ" บนแถบเครื่องมือหลัก

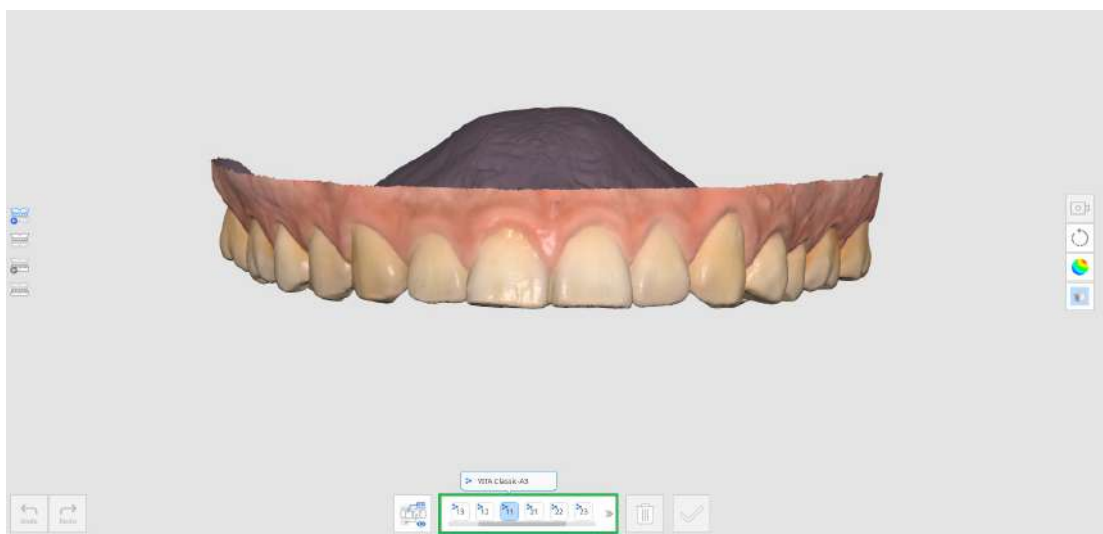


2. คลิกไอคอนขั้นตอนการสแกนทางด้านซ้ายของหน้าจอเพื่อเลือกพื้นที่ที่คุณต้องการรับการวัด

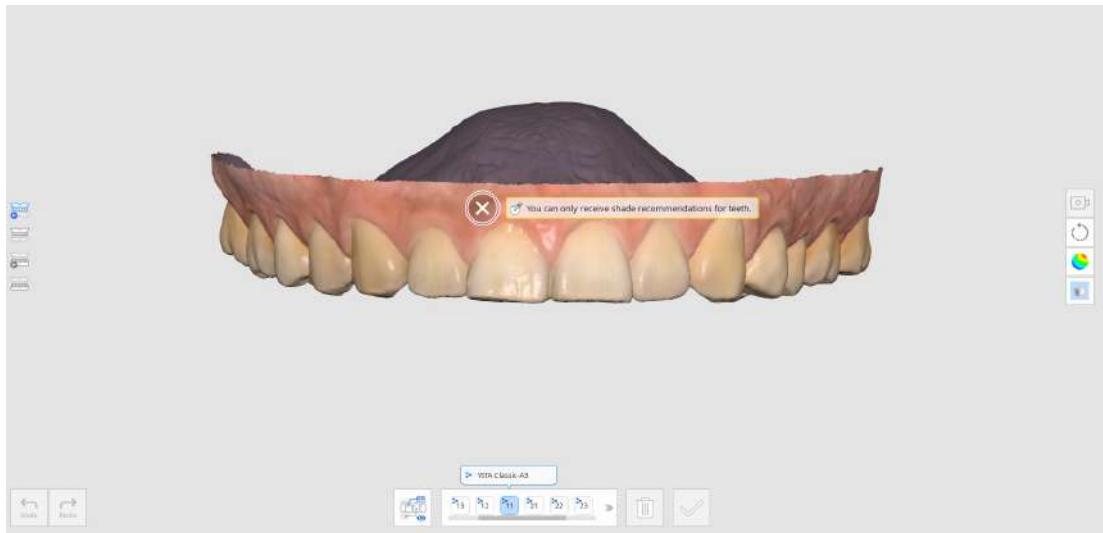


- ก่อนการรักษาสำหรับขากรรไกรบน
- ก่อนการรักษาสำหรับขากรรไกรล่าง
- ขากรรไกรบน
- ขากรรไกรล่าง
- ฟันปลอมขากรรไกรบน
- ฟันปลอมขากรรไกรล่าง

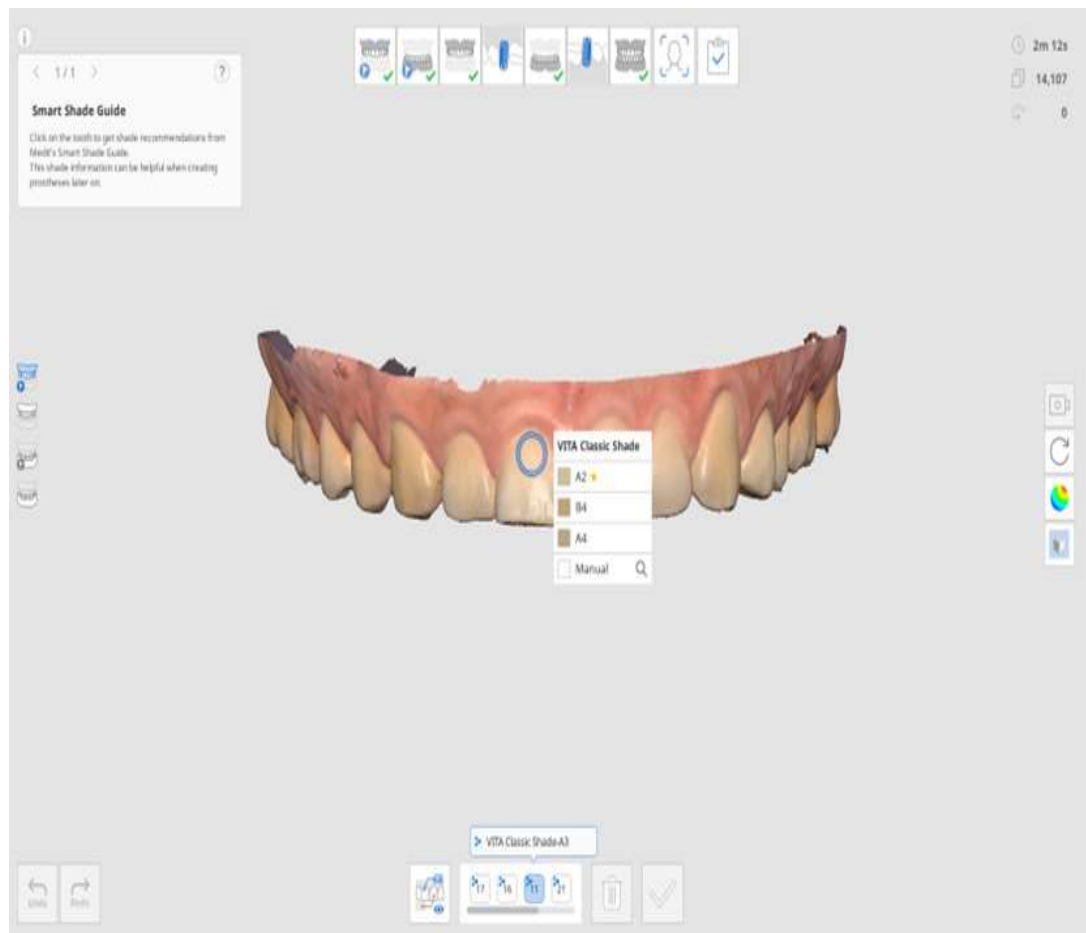
3. เลือกหมายเลขฟันจากรายการหมายเลขฟันด้านล่าง การคลิกที่หมายเลขฟันจะแสดงข้อมูลสีที่ลงทะเบียนไว้ใน Medit Link



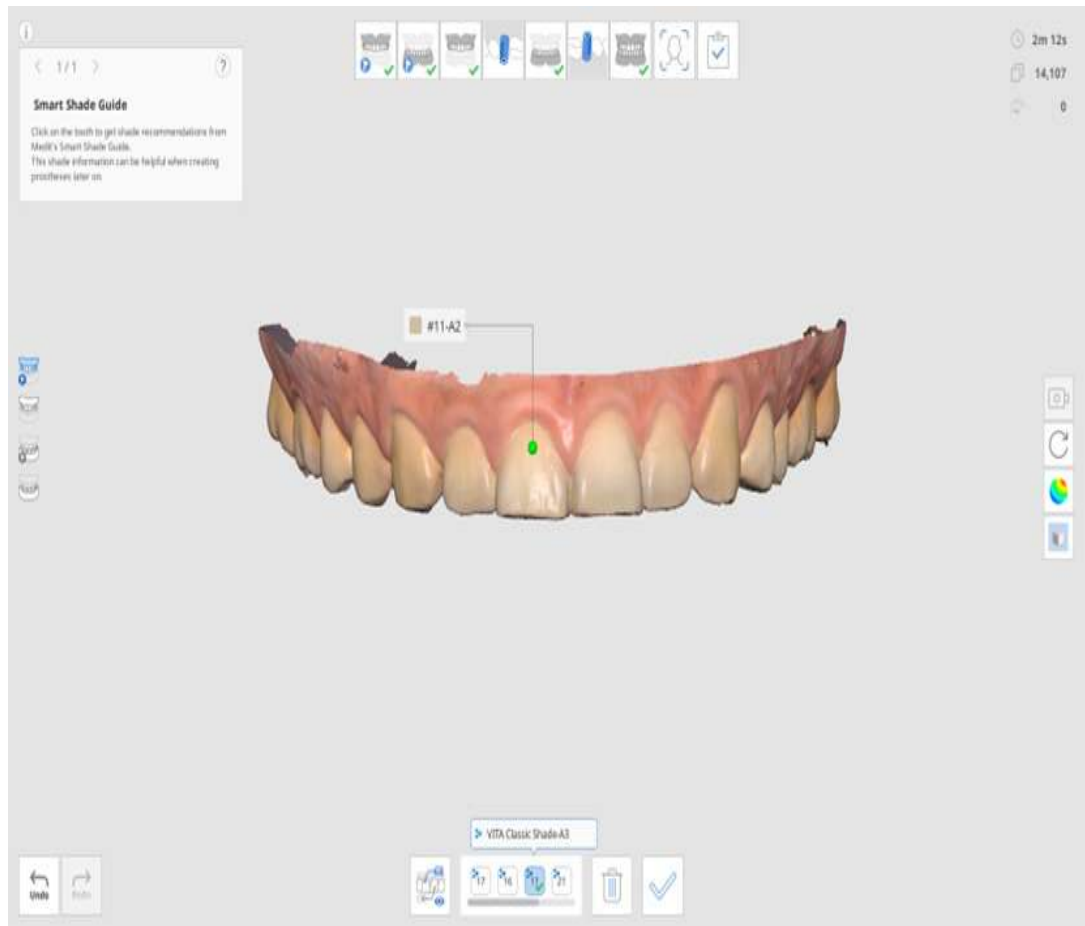
4. เมื่อคุณวางเคอร์เซอร์ของเมาส์ไว้เหนือข้อมูลการสแกนของฟันซี่นั้น เคอร์เซอร์จะเปลี่ยนรูปร่างเพื่อแนะนำสีฟัน หากคุณเลื่อนเมาส์ไปเหนือพื้นที่ที่ไม่สามารถวัดได้ คุณจะได้รับแจ้งว่าการวัดนั้นไม่สามารถทำได้



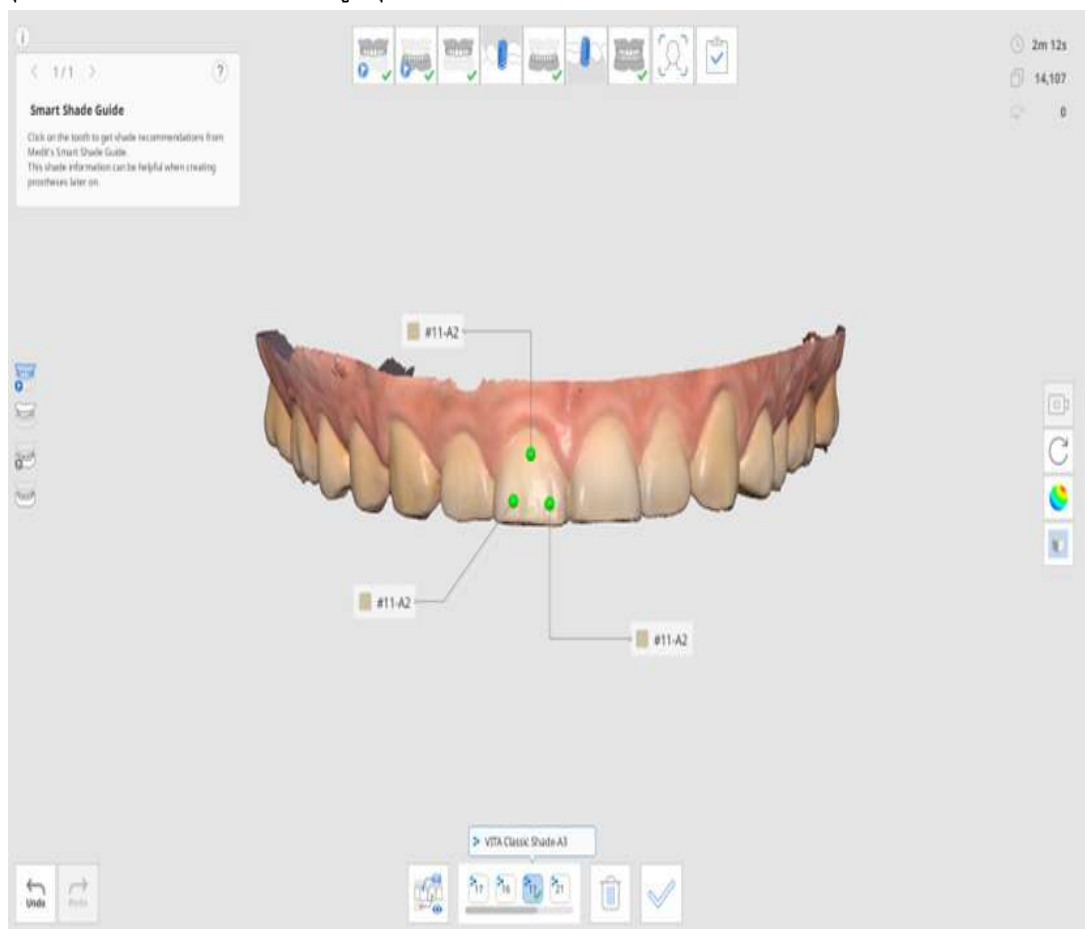
5. คลิกซ้ายบนพื้นที่ฟันเพื่อดูคำแนะนำเจดสี ไอคอนรูปดาวแสดงถึงเจดสีที่ใกล้เคียงที่สุด
6. หากคุณต้องการกำหนดเจดสีอื่นนอกเหนือจากที่แนะนำ ให้คลิก "กำหนดเอง" และเลือกเจดสีที่ต้องการจากรายการ



7. คลิกเจดสีที่ต้องการจากรายการ



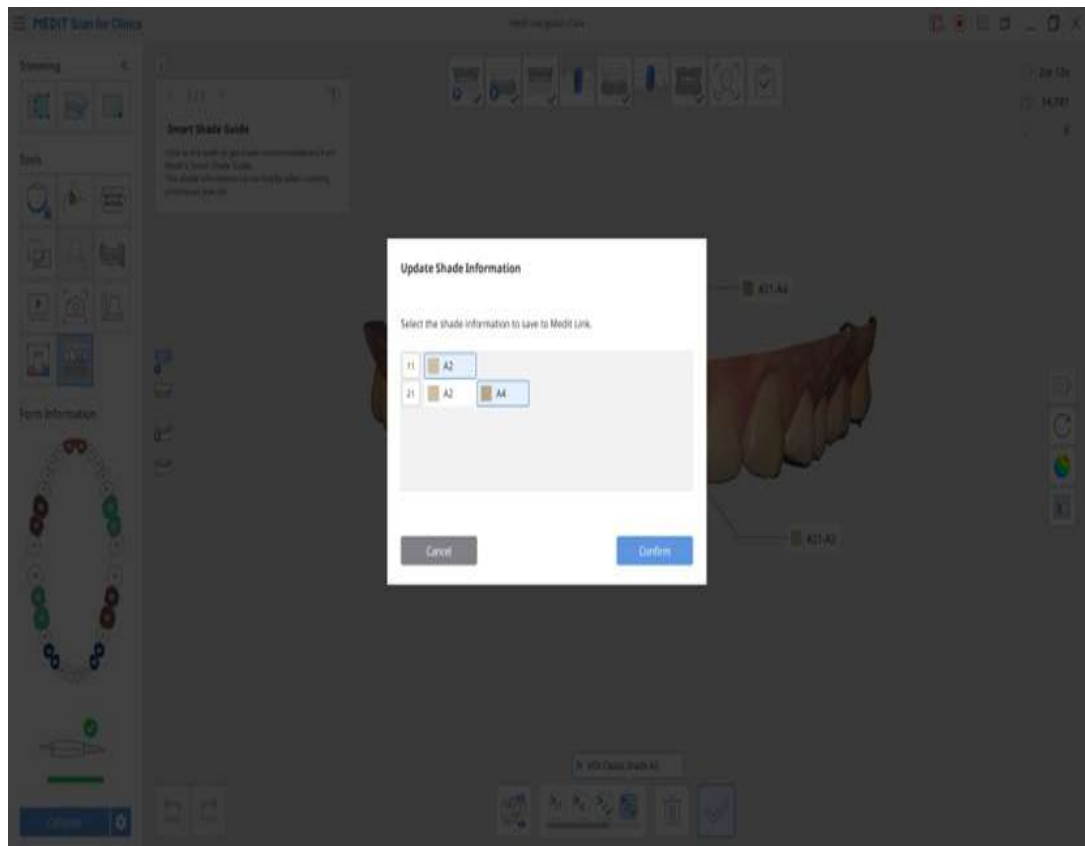
8. คุณสามารถบันทึกเฉดสีได้สูงสุดห้าเฉดต่อฟันหนึ่งซี่



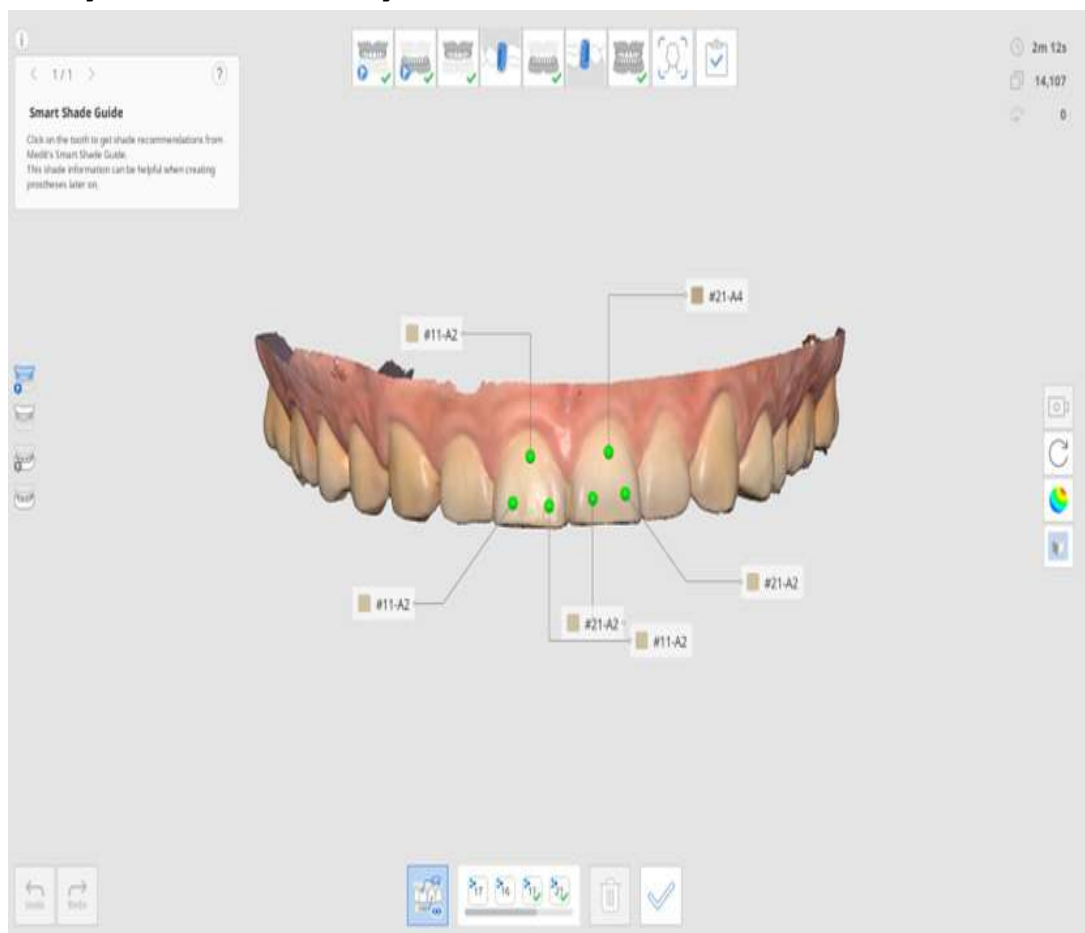
9. หลังจาก que เลือกเฉดสีทั้งหมดแล้ว คลิก "ยืนยันเฉดสี" ที่ด้านล่าง

10. เฉดสีที่เลือกไว้สำหรับฟันแต่ละซี่จะถูกแสดงในกล่องโต้ตอบการอัปเดตข้อมูลเฉดสี

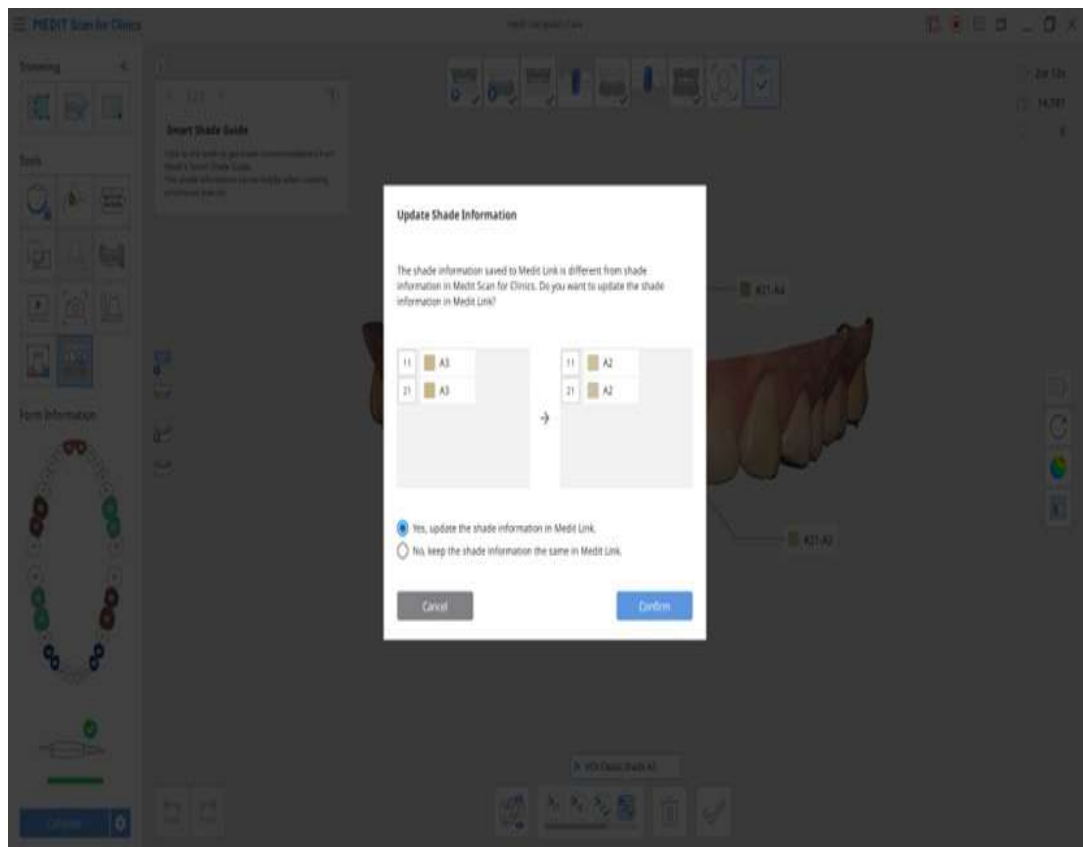
11. เลือกเจดสีตัวแทนที่จะถูกบันทึกลงใน Medit Link



12. คลิก "ดูทั้งหมด" เพื่อแสดงข้อมูลเจดสีทั้งหมด



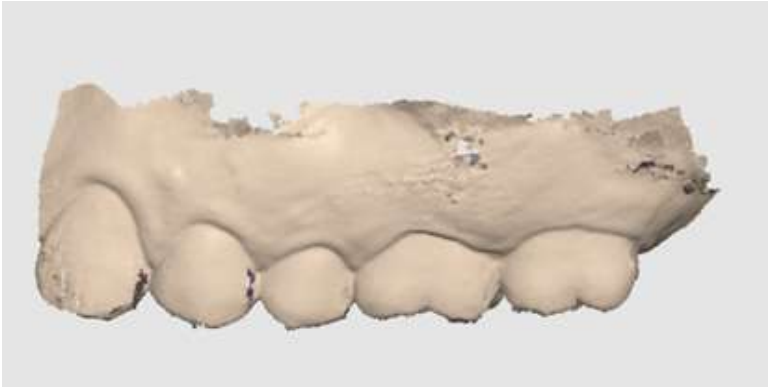
13. เมื่อเสร็จสิ้น ให้เลือกวิธีที่คุณต้องการอัปเดตข้อมูลแบบฟอร์มใน Medit Link

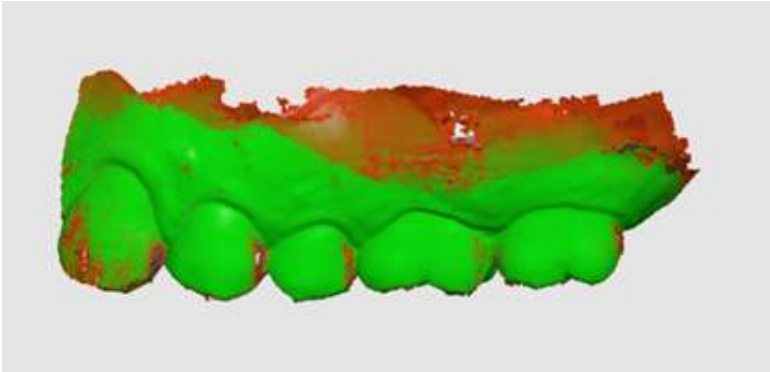
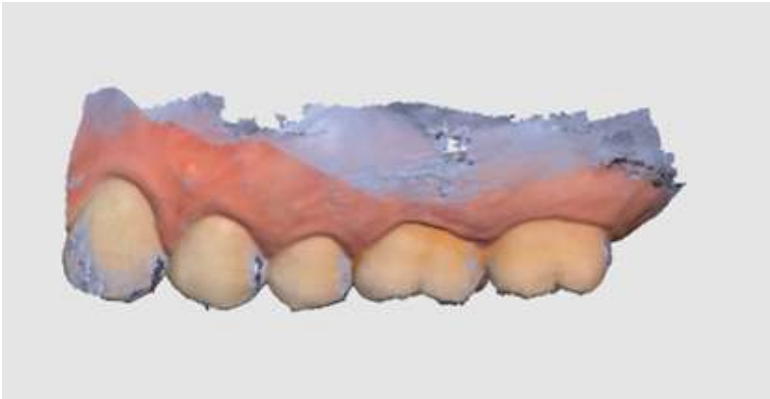
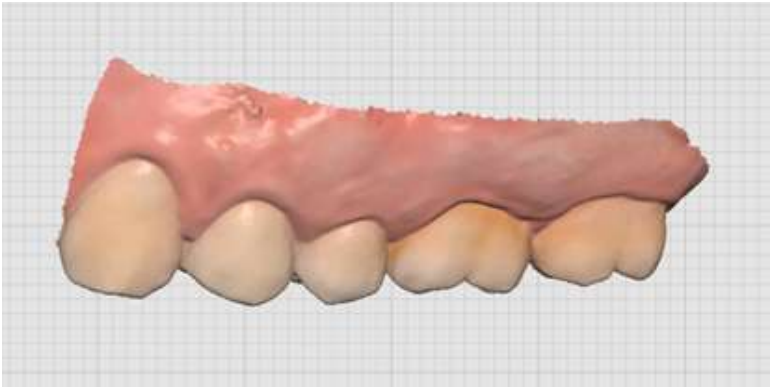


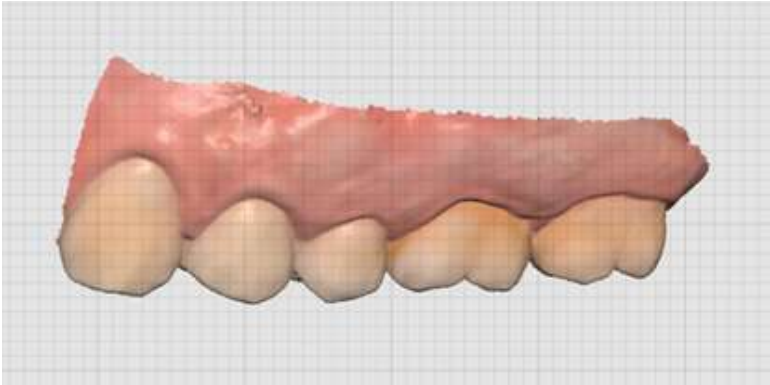
เครื่องมือในแถบเครื่องมือด้านข้าง

🔍 หมายเหตุ

ไปที่การตั้งค่า > การตั้งค่าโปรแกรม > อินเทอร์เน็ต และเปิดใช้งานตัวเลือก "ขยายไอคอนการควบคุมโมเดล" เพื่อแสดงไอคอนแพน ชุมเข้า/ออก และชุมปรับพอดี้

	โหมดมุมมองกล้อง		เปลี่ยนโหมดมุมมองกล้องระหว่างโหมด "มุมมองไดนามิก" และ "มุมมองคงที่"
	แพน		ย้ายโมเดล
	หมุน		หมุนโมเดล
	ซูมเข้า/ออก		ซูมเข้าและซูมออกบนโมเดล
	ซูมปรับพอดี		จัดแนวโมเดลไว้ที่กึ่งกลางของหน้าจอ
		เปิดพื้นผิว	ใช้สีพื้นผิวต่าง ๆ กับโมเดล 
		ปิดพื้นผิว	ใช้พื้นผิวเดียวกับโมเดล 

	โหมด แสดง โมเดล	ใช้สีแดง เหลือง และเขียวกับโมเดลเพื่อระบุความน่าเชื่อถือของข้อมูลการสแกน * ข้อมูลสีเขียวแสดงถึงความน่าเชื่อถือสูง ในขณะที่สีแดงแสดงถึงความน่าเชื่อถือต่ำ คุณสามารถทำการสแกนเพิ่มเติมเพื่อลดพื้นที่ที่ไม่น่าเชื่อถือได้ แผนที่ ความ น่าเชื่อ ถือ 
		ช่วยเหลือในการได้รับผลลัพธ์ที่ดีขึ้นโดยอนุญาตให้อ้างอิงแผนที่ความน่าเชื่อถือในขณะที่สแกนพร้อมกับเปิดพื้นผิว เปิดพื้น ผิว + แผนที่ ความ น่าเชื่อ ถือ 
		แสดงเส้นกริดในพื้นที่หลัง เปิดเส้น กริด 
		ปิดเส้น กริด ซ่อนเส้นกริดในพื้นที่หลัง
	การตั้ง ค่าเส้น กริด	

	(mm)		ข้อบันทึกเส้นกริดเหนือโมเดล 
		เปิดการ ข้อ บันทึก	

การสแกนฟันปลอม

สามารถใช้ซีเคอร์รี่ฟันปลอมเพื่อสแกนฟันปลอมปัจจุบันของผู้ป่วย ฟันปลอมชั่วคราว หรือขอบซี่
ฝังของผู้ป่วยได้

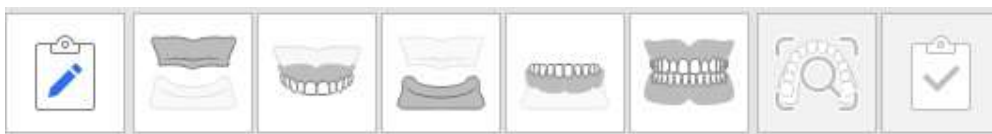
หมายเหตุ

ขั้นตอนฟันปลอมขากรรไกรบน/ล่างจะปรากฏขึ้นเมื่อแบบฟอร์มถูกลงทะเบียนเป็นส่วนโค้ง
แนวฟัน (ฟันปลอมทั้งซี่ แบบจำลองฟันปลอม หรือฟันปลอมที่รองรับรากเทียม) บน Medit
Link

- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าทุกด้านของฟันปลอมได้รับการสแกนอย่างเพียงพอ รวมถึงพื้นผิวริม
ฝีปาก/แก้มและเพดานปาก/ลิ้น
- สำหรับขากรรไกรบน ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้สแกนบริเวณเพดานปาก รวมถึงลายคลื่นบน
เพดานปากและปุ่มขากรรไกรบนด้วย
- สำหรับขากรรไกรล่าง อย่าสัมผัสแกนแอ่งสามเหลี่ยมท้ายฟันกรามล่างด้วย
- หากกลิ้งหายไประหว่างการสแกน ให้เริ่มต้นใหม่อีกครั้งที่ส่วนที่เด่นชัดที่สุดของ
เพดานปาก เช่น ลายคลื่นบนเพดานปากหรือสันเหงือกส่วนเหลือ

ฟันปลอมทั้งปาก

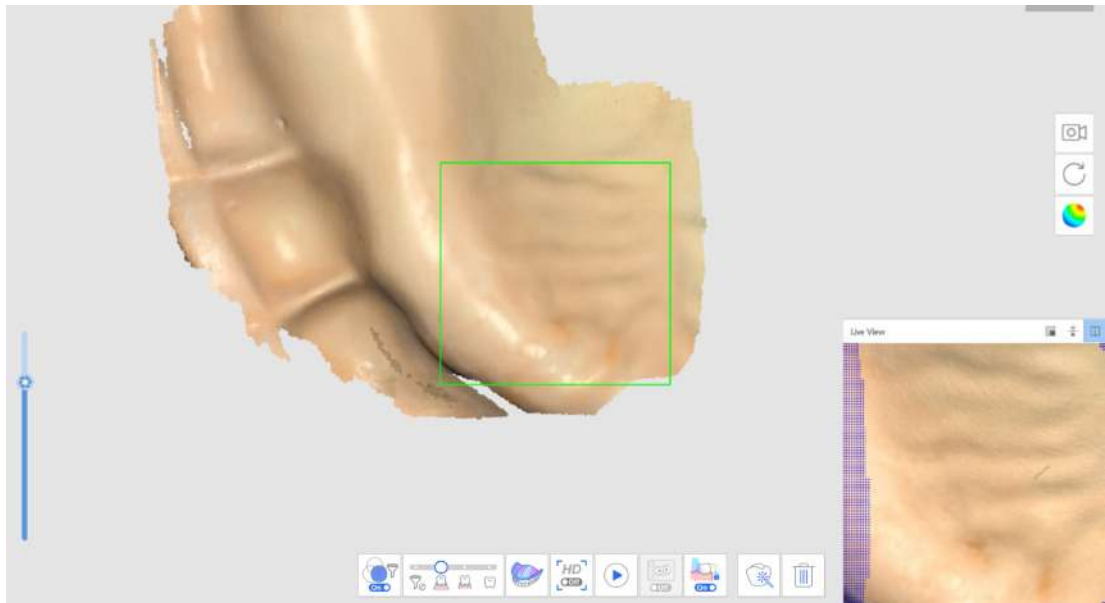
ขั้นตอนการทำงานของฟันปลอมทั้งปากมีดังนี้



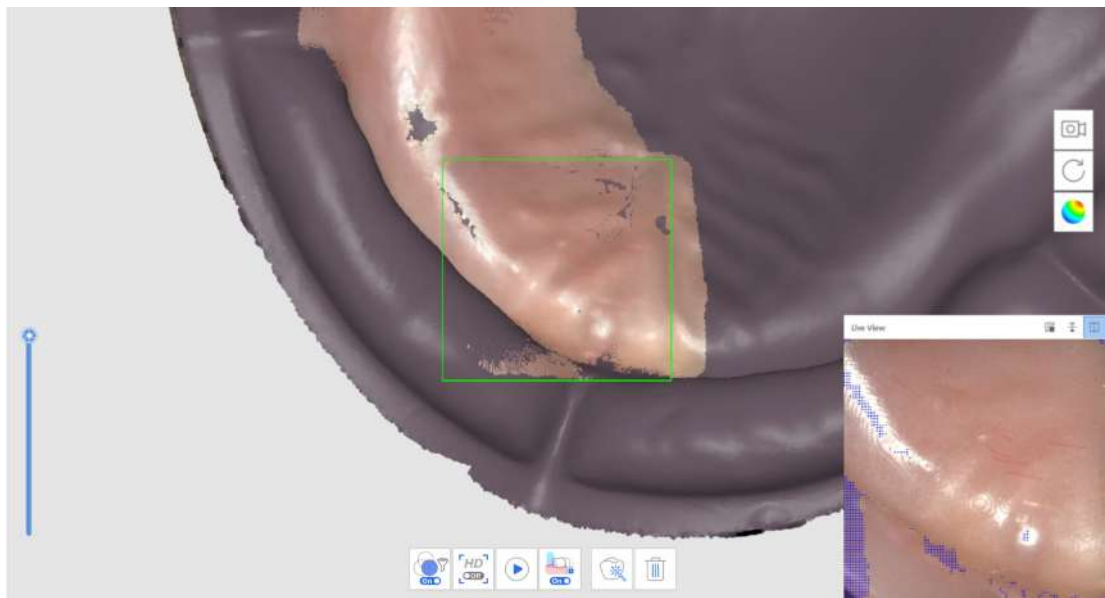
รับข้อมูลการสแกนแบบไร้ฟัน

สแกนขากรรไกรบน/ขากรรไกรล่างแบบไร้ฟันที่ขั้นตอนการสแกนขากรรไกรบน/ขากรรไกรล่าง
และข้อมูลฟันปลอมที่ขั้นตอนฟันปลอมขากรรไกรบน/ขากรรไกรล่าง

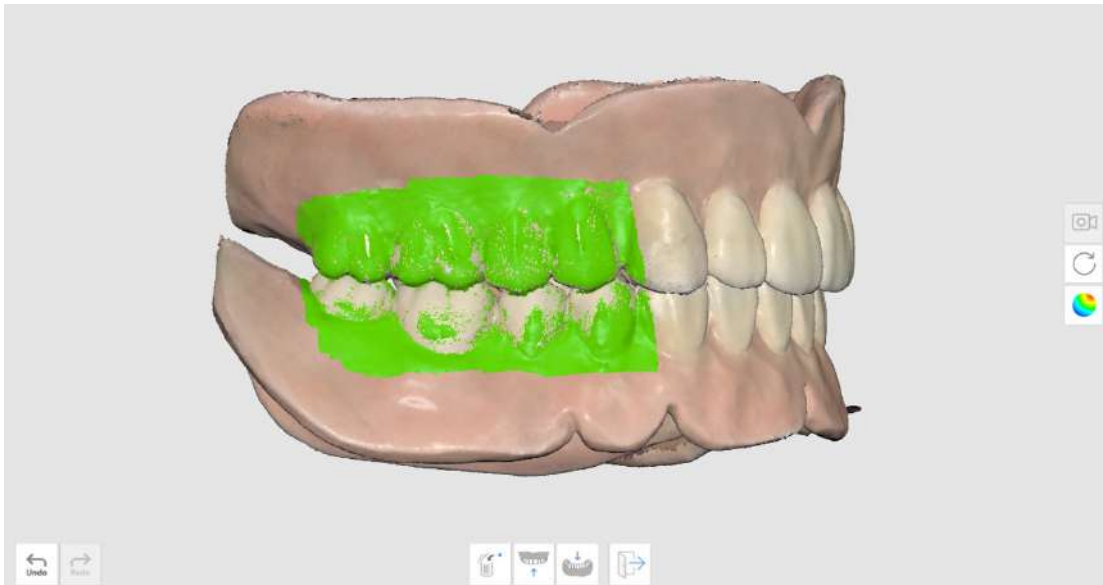
1. สแกนพื้นผิวแบบไร้ฟันสำหรับขากรรไกรบน



2. ข้อมูลแบบไร้พื้นที่ได้รับในขั้นตอนการสแกนครั้งแรก (ขากรรไกรบนแบบไร้พื้น) จะถูกย้อนกลับและถูกใช้เป็นพื้นฐานสำหรับการจัดแนวฟันปลอมในขั้นตอนการสแกนถัดไป



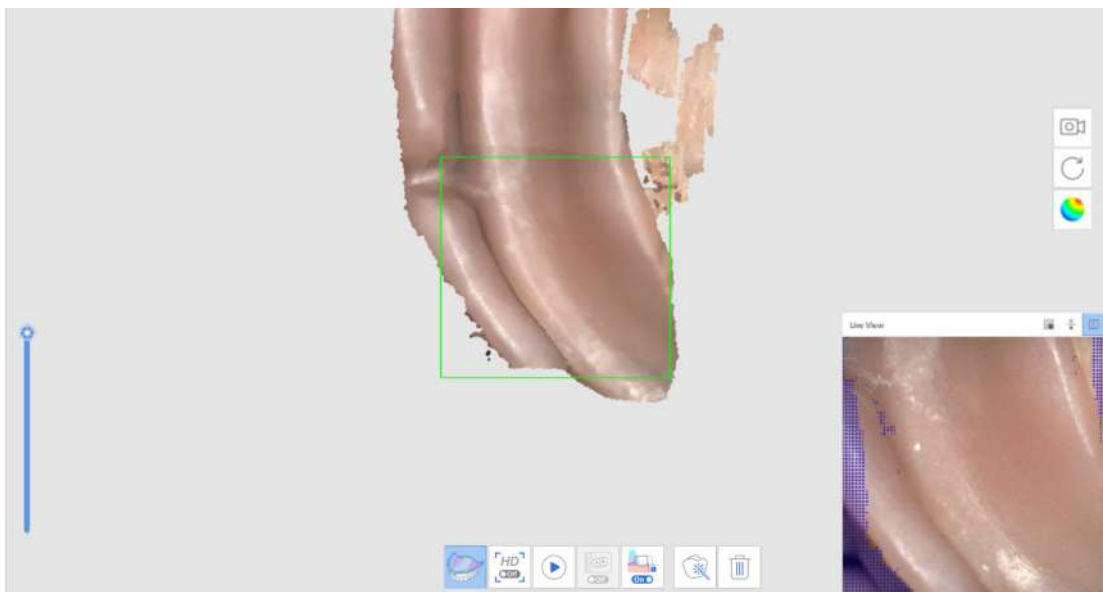
3. สแกนข้อมูลฟันปลอมตามลำดับต่อไปนี้: พื้นผิวด้านสัมผัสเนื้อเยื่อ > ขอบ > พื้นผิวขัดมัน และพื้นเทียม
4. ทำซ้ำกระบวนการสำหรับขากรรไกรล่าง
5. สแกนการสบฟันปลอมในขั้นตอนการสแกนสบฟัน สามารถใช้ข้อมูลในรูปแบบ CAD ได้



การสแกนฟันปลอมที่ถูกเสริมฐาน

สแกนฟันปลอมโดยไม่รับข้อมูลภายในช่องปากจากผู้ป่วย สแกนพื้นผิวด้านสัมผัสเนื้อเยื่อของฟันปลอมที่ขั้นตอนการสแกนขากรรไกรล่างแบบไร้ฟันและด้านนอกของฟันปลอม

1. ในขั้นตอนการสแกนขากรรไกรล่างแบบไร้ฟัน ให้คลิก "การสแกนฟันปลอมที่ถูกเสริมฐาน" เพื่อสแกนในโหมดย้อนกลับ

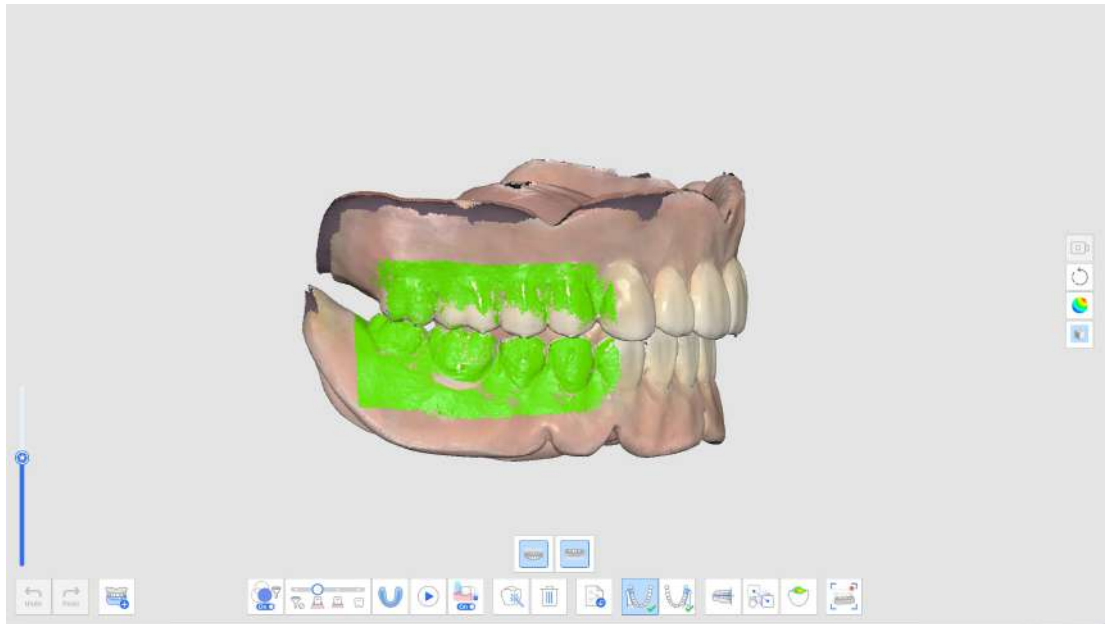




2. หลังจากย้ายไปสู่ขั้นตอนต่อไปแล้ว ให้สแกนด้านนอกของฟันปลอม ข้อมูลจากขั้นตอนก่อนหน้าจะถูกคัดลอกและถูกย้อนกลับเนื่องจากมันจะถูกใช้เป็นพื้นฐานในการจัดแนวฟันปลอม
3. ทำซ้ำกระบวนการสำหรับขากรรไกรบน



4. สแกนการสบฟันปลอมในขั้นตอนการสแกนสบฟัน สามารถใช้ข้อมูลในรูปแบบ CAD ได้

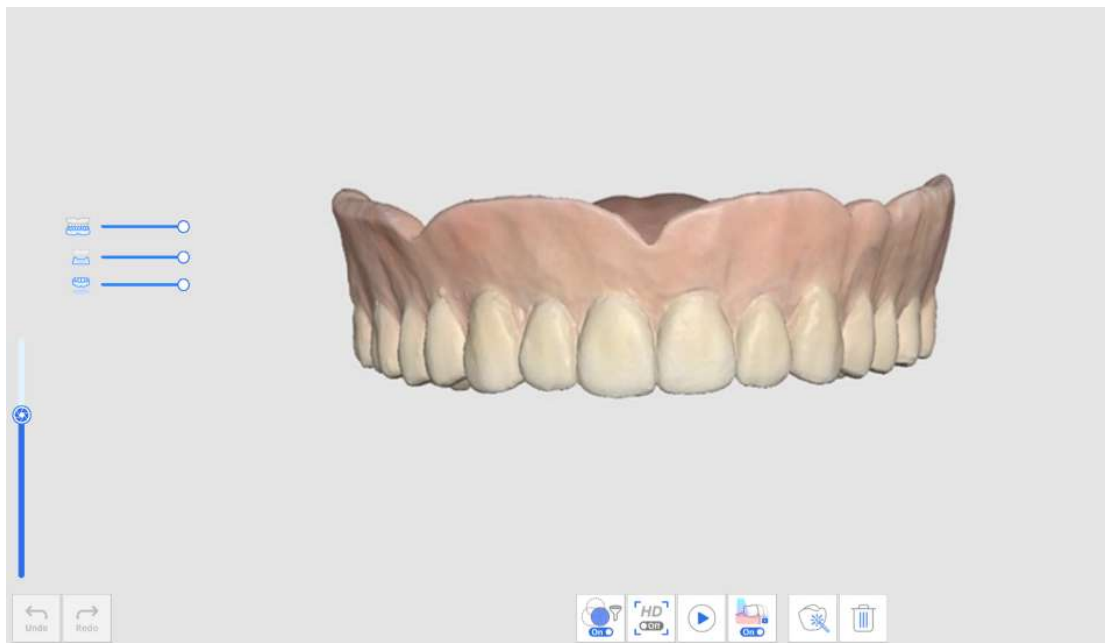


แบบจำลองฟันปลอม

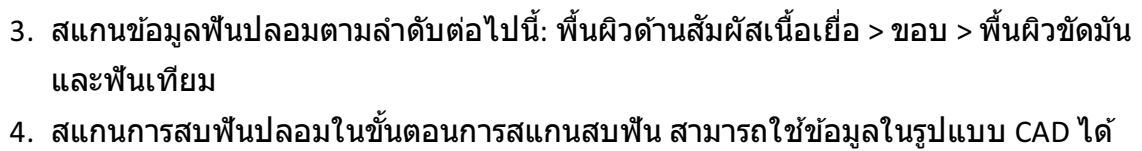
ขั้นตอนการทำงานของแบบจำลองฟันปลอมต่อไปนี้จะปรากฏเป็นฟันปลอมขากรรไกรบน > ฟันปลอมขากรรไกรล่าง > ฟันปลอมด้านสบฟัน



1. สแกนฟันปลอมขากรรไกรบน



2. สแกนฟันปลอมขากรรไกรล่าง



ขั้นตอนการทำงานของฟีนอลอมที่รองรับรากเทียมต่อไปนี้จะปรากฏเป็น ขากรรไกรบนแบบไร้ฟัน
 > ฟีนอลอมขากรรไกรบน > ขากรรไกรล่างแบบไร้ฟัน > สแกนบอดี้ > ฟีนอลอมขากรรไกรล่าง > สป
 ฟัน

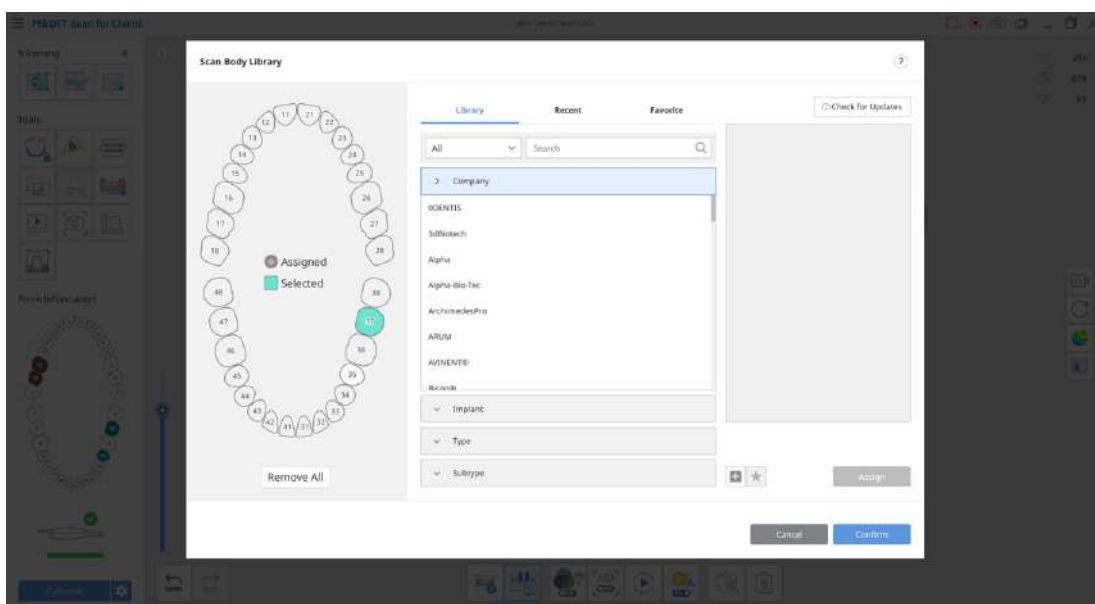


1. รับข้อมูลสำหรับขั้นตอนการสแกนแบบไร้พิน
2. สแกนสแกนบอร์ดในขั้นตอนการสแกนสแกนบอร์ดที่เกี่ยวข้อง

ใช้เครื่องมือ "การจับคู่ไลบรารีสแกนบอดี" เพื่อรับข้อมูลสแกนบอดีที่แม่นยำจากไลบรารีที่ตั้งไว้ล่วงหน้า



3. เลือกหมายเลขฟัน ค้นหาข้อมูลสแกนบอดีที่เกี่ยวข้องในไลบรารี แล้วคลิก "ยืนยัน"



4. สแกนการสบฟันปลอมในขั้นตอนการสแกนสบฟัน สามารถใช้ข้อมูลในรูปแบบ CAD ได้

การสแกนโมเดลก่อนการรักษา

คุณสามารถใช้ข้อมูลฟันก่อนการรักษาจากขั้นตอนก่อนการรักษากลายเป็นข้อมูลอ้างอิงในอนาคตเพื่อสร้างฟันเทียมในภายหลังได้

เมื่อคุณได้รับหรือนำเข้าข้อมูลในขั้นตอนก่อนการรักษาสําหรับขากรรไกรบนหรือก่อนการรักษาสําหรับขากรรไกรล่าง ข้อมูลจะถูกจำลองไปยังขั้นตอนขากรรไกรบนหรือขากรรไกรล่างโดยอัตโนมัติเมื่อคุณย้ายไปยังขั้นตอนถัดไป

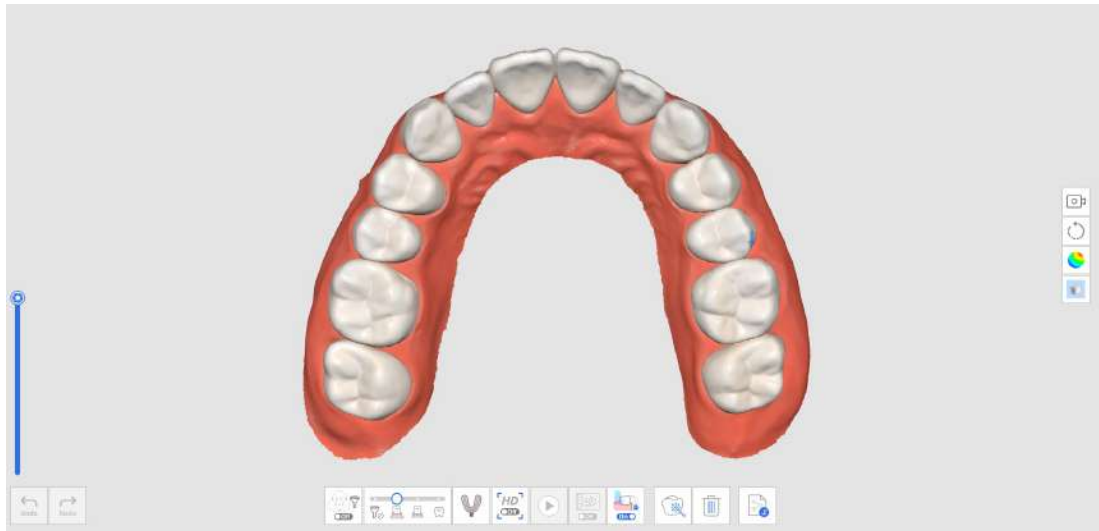
คุณสามารถใช้ข้อมูลก่อนการรักษาก็ถูกจำลองไว้เพื่อรับข้อมูลก่อนการรักษารหัสและสแกนข้อมูลก่อนการรักษานี้ใหม่ได้

วิธีใช้การสแกนก่อนการรักษา

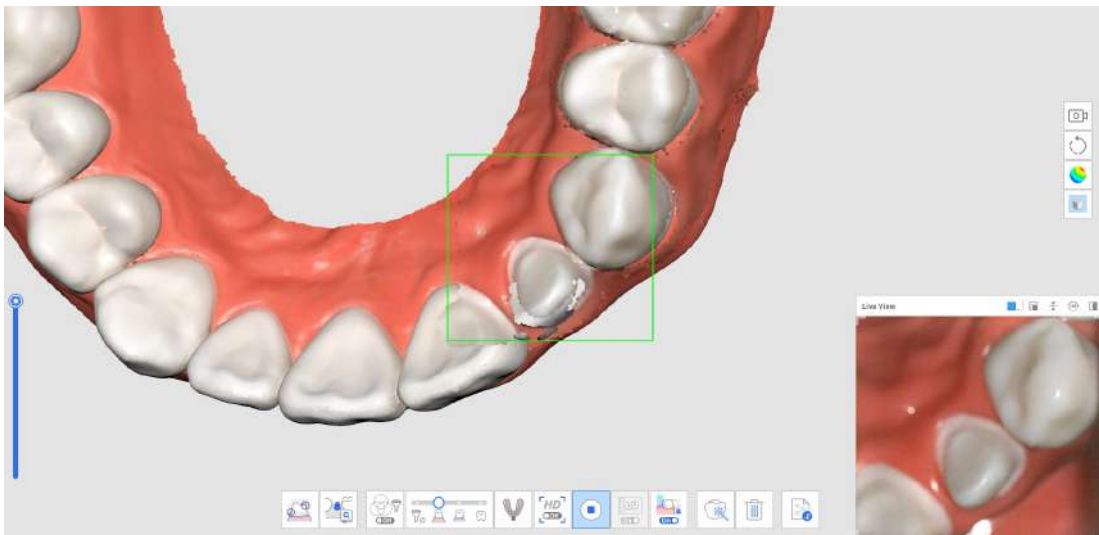
1. สแกนขากรรไกรล่าง (หรือขากรรไกรบน) ก่อนการเตรียมฟันที่ขั้นตอนการสแกน ก่อนการรักษาสําหรับขากรรไกรล่าง (หรือก่อนการรักษาสําหรับขากรรไกรบน)



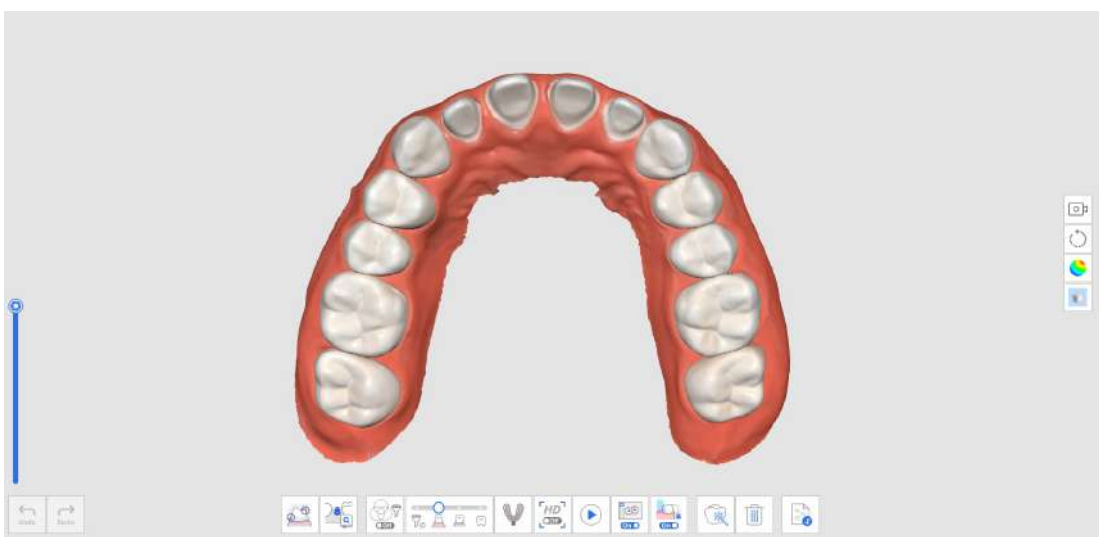
2. ย้ายไปที่ขั้นตอนการสแกนขากรรไกรล่าง (หรือขากรรไกรบน) จากนั้นข้อมูลที่ได้อีกในขั้นตอนก่อนการรักษาสําหรับขากรรไกรล่าง (ก่อนการรักษาสําหรับขากรรไกรบน) จะถูกจำลองในขั้นตอนนี้



3. สแกนขากรรไกรล่างหลังการเตรียมฟัน เริ่มการสแกนจากพื้นที่ที่ไม่มีฟันที่ถูกเตรียม และทำการสแกนฟันที่ถูกเตรียมต่อไปเพื่อทดแทนข้อมูลที่มีอยู่

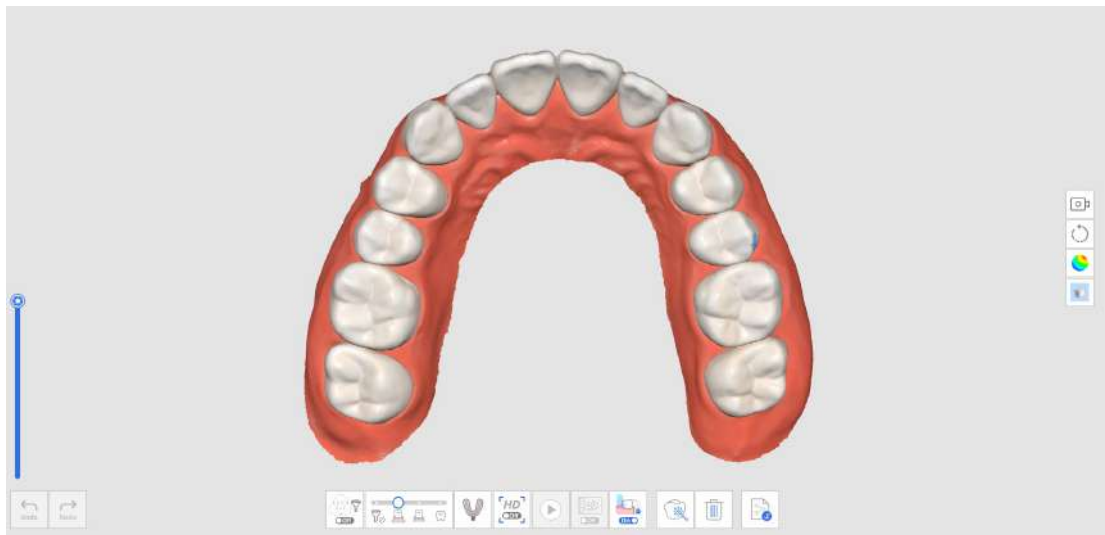


4. ภาพด้านล่างแสดงการสแกนที่เสร็จสมบูรณ์

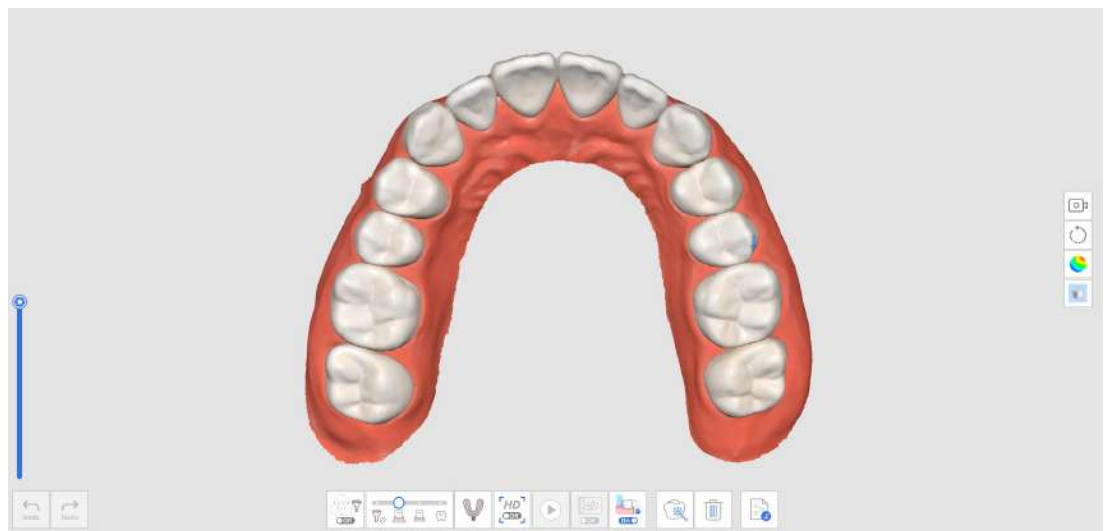


วิธีใช้การสแกนก่อนการรักษาด้วยเครื่องมือตัดแต่ง

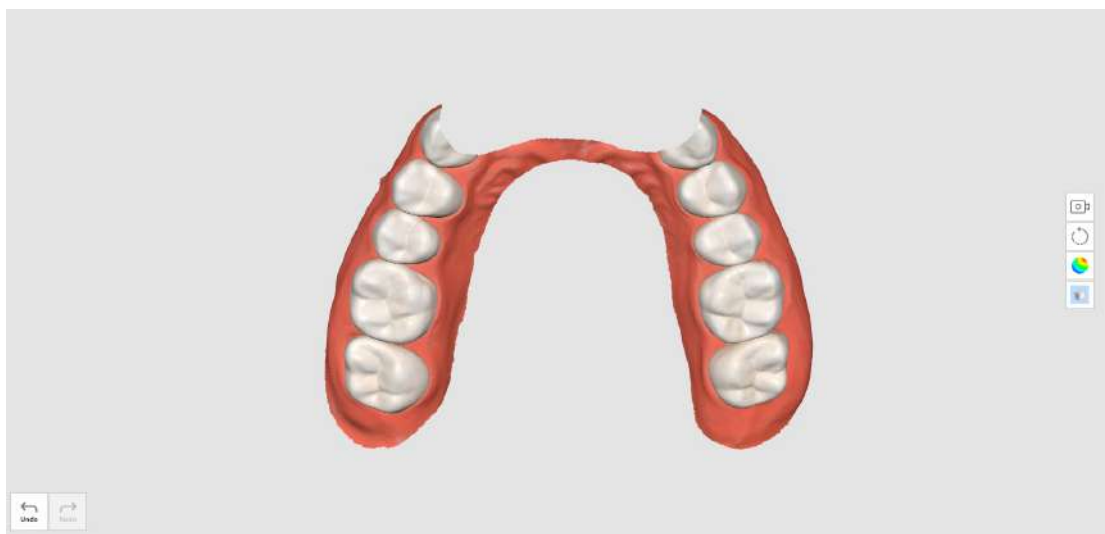
1. สแกนขากรรไกรล่าง (หรือขากรรไกรบน) ก่อนการเตรียมฟันที่ขั้นตอนการสแกน ก่อนการรักษาสำหรับขากรรไกรล่าง (หรือก่อนการรักษาสำหรับขากรรไกรบน)



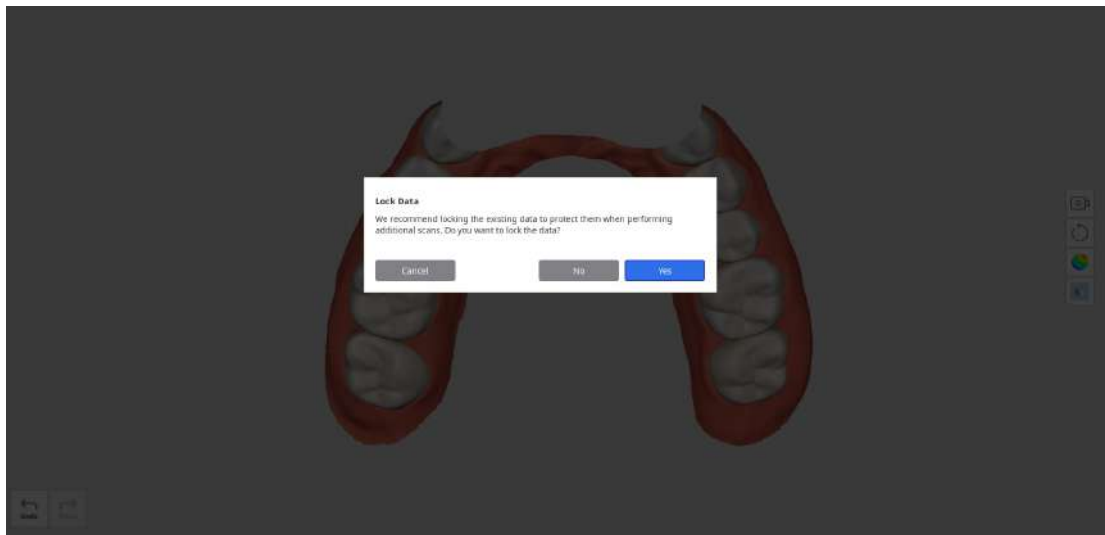
2. ย้ายไปที่ขั้นตอนการสแกนขากรรไกรล่าง (หรือขากรรไกรบน) จากนั้นข้อมูลที่ได้อีกมาในขั้นตอนก่อนการรักษาสำหรับขากรรไกรล่าง (ก่อนการรักษาสำหรับขากรรไกรบน) จะถูกจำลอง



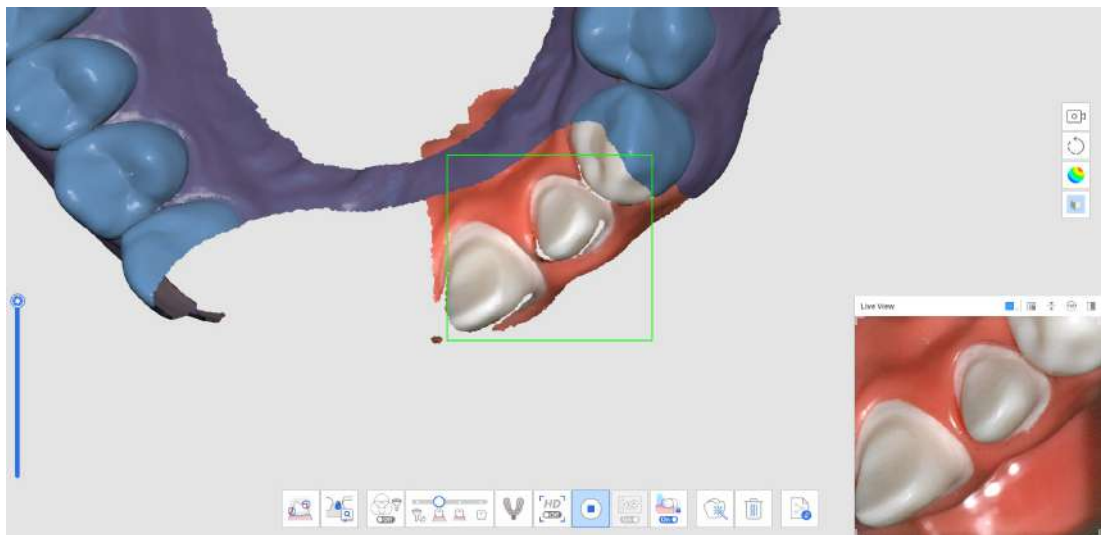
3. ใช้เครื่องมือตัดแต่งเพื่อลบข้อมูลตำแหน่งของฟันที่ถูกเตรียม



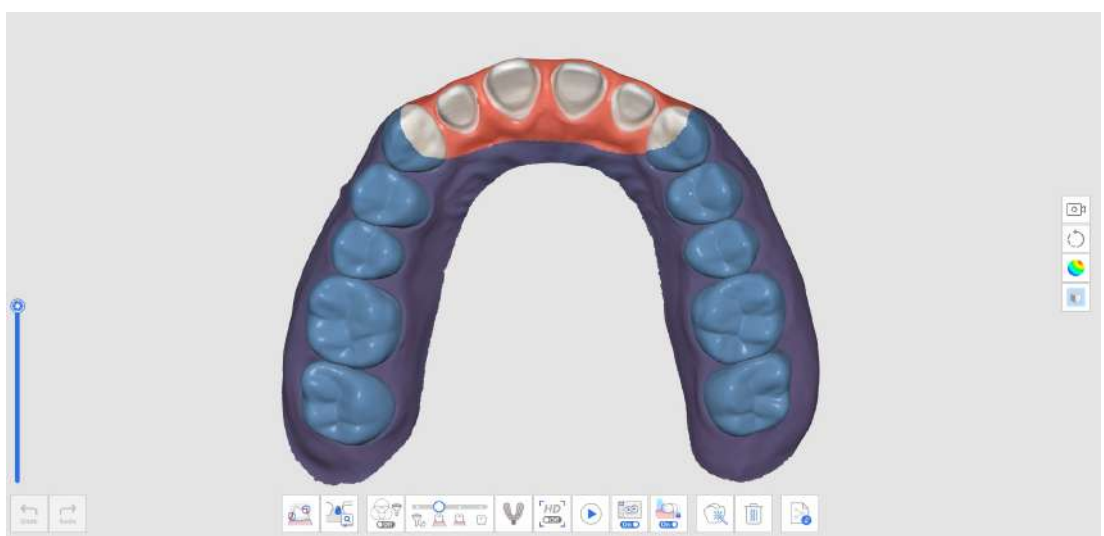
4. เมื่อคุณพยายามออกจากเครื่องมือตัดแต่ง คุณจะถูกขอให้ล็อกข้อมูล คลิก "ใช่" เพื่อล็อกข้อมูลที่มืออยู่เพื่อปกป้องพวกมันในระหว่างการสแกนเพิ่มเติม



5. ข้อมูลที่ถูกล็อกจะแสดงเป็นสีอื่น และจะป้องกันการเปลี่ยนแปลงที่ไม่ต้องการ
6. รับข้อมูลการสแกนเพิ่มเติมในพื้นที่ฟันที่ถูกเตรียม

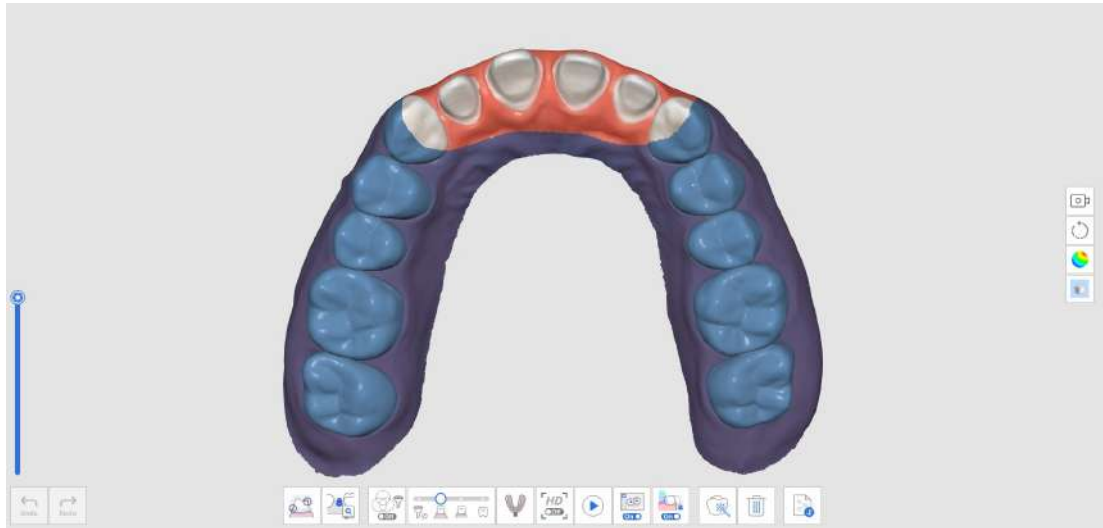


7. ภาพด้านล่างแสดงการสแกนที่เสร็จสมบูรณ์

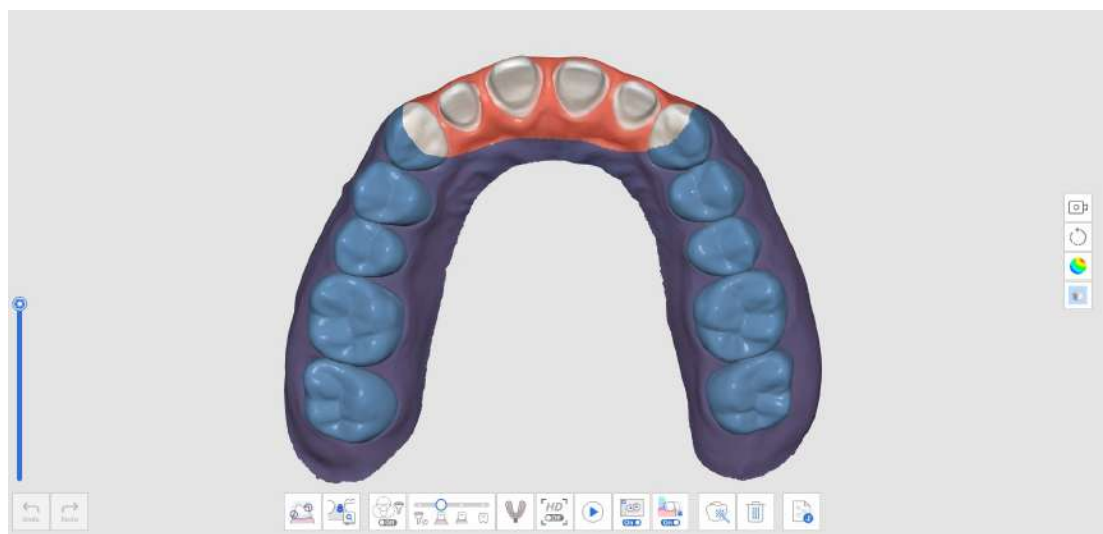


วิธีการลบการสแกนก่อนการรักษาที่ถูกจำลองและสแกนข้อมูลใหม่

1. สแกนขากรรไกรล่าง (หรือขากรรไกรบน) ก่อนการเตรียมพื้นที่ขั้นตอนการสแกน ก่อนการรักษาสำหรับขากรรไกรล่าง (หรือก่อนการรักษาสำหรับขากรรไกรบน)



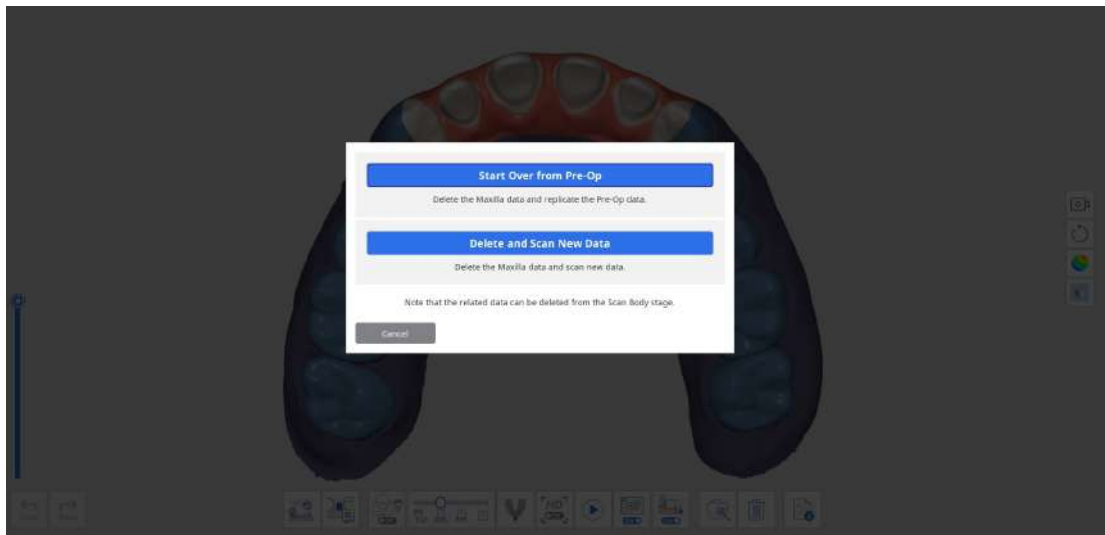
2. ย้ายไปที่ขั้นตอนการสแกนขากรรไกรล่าง (หรือขากรรไกรบน) จากนั้นข้อมูลที่ได้มาในขั้นตอนก่อนการรักษาสำหรับขากรรไกรล่าง (ก่อนการรักษาสำหรับขากรรไกรบน) จะถูกจำลอง



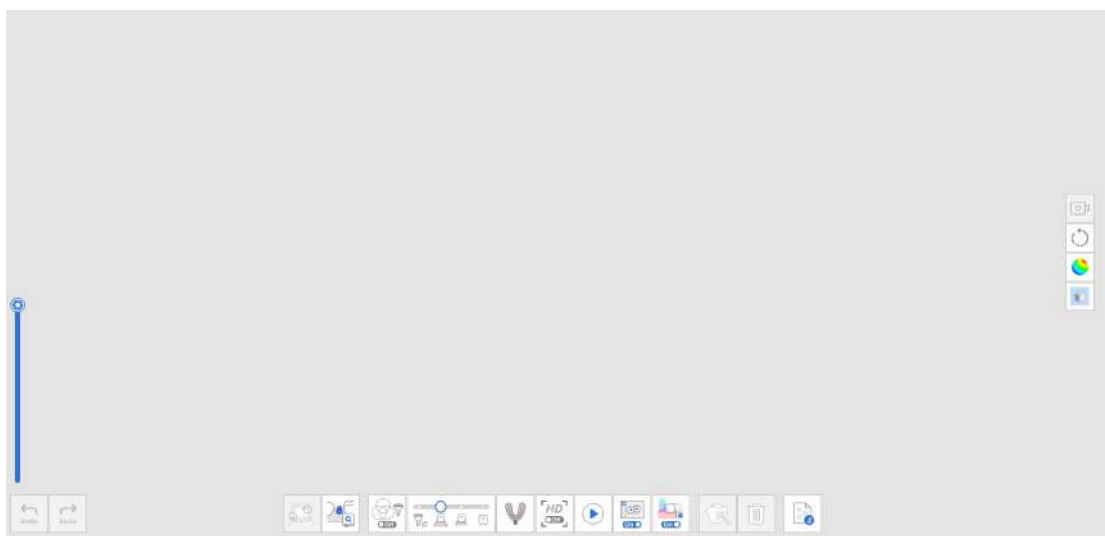
3. คลิกไอคอน "ลบ" ที่ด้านบน



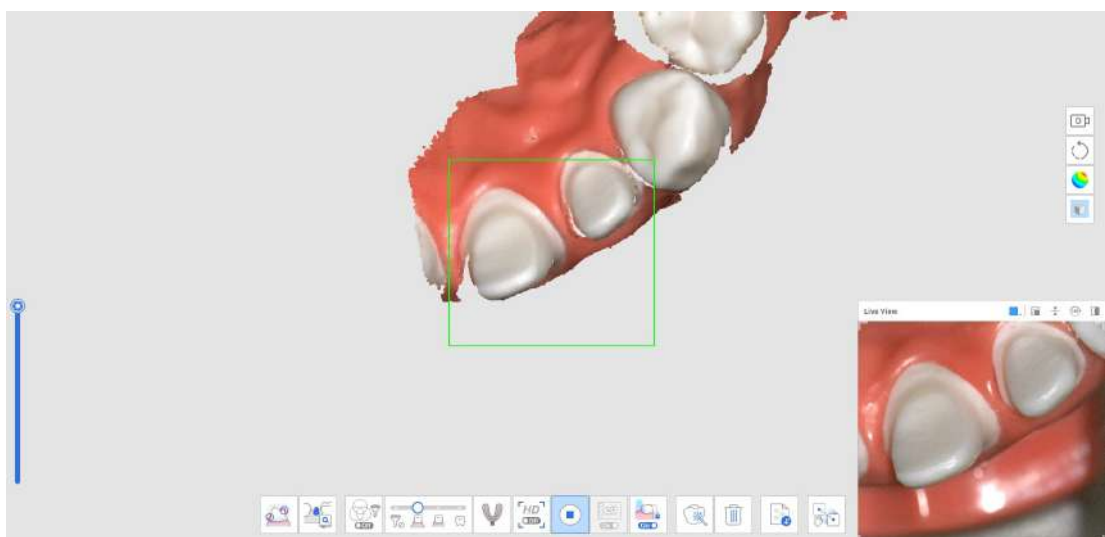
4. คลิกปุ่ม "ลบและสแกนข้อมูลใหม่"



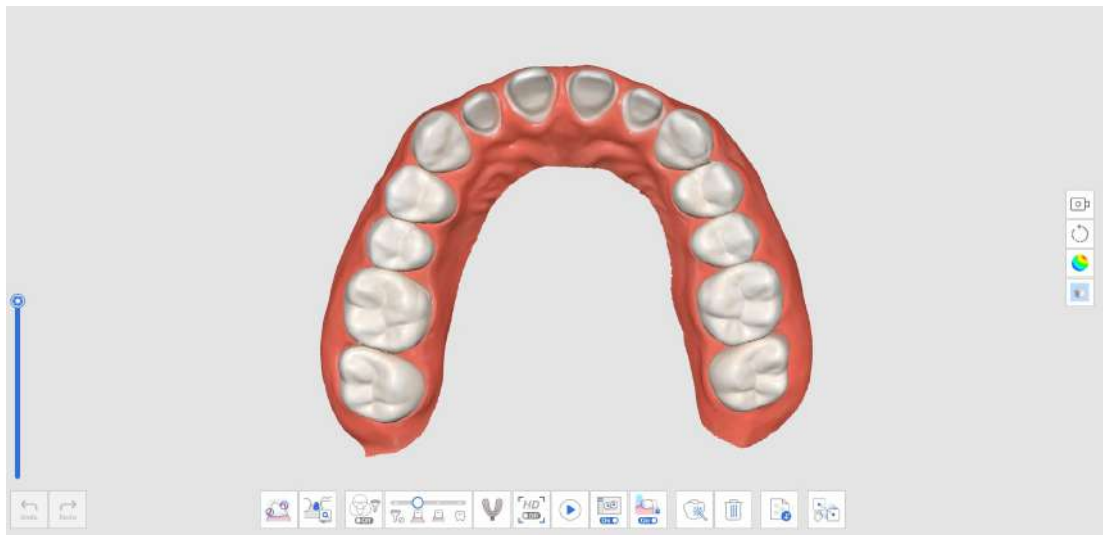
5. ข้อมูลจะถูกลบดังด้านล่าง



6. ตอนนี้คุณสามารถสแกนข้อมูลพื้นที่ถูกเตรียมได้



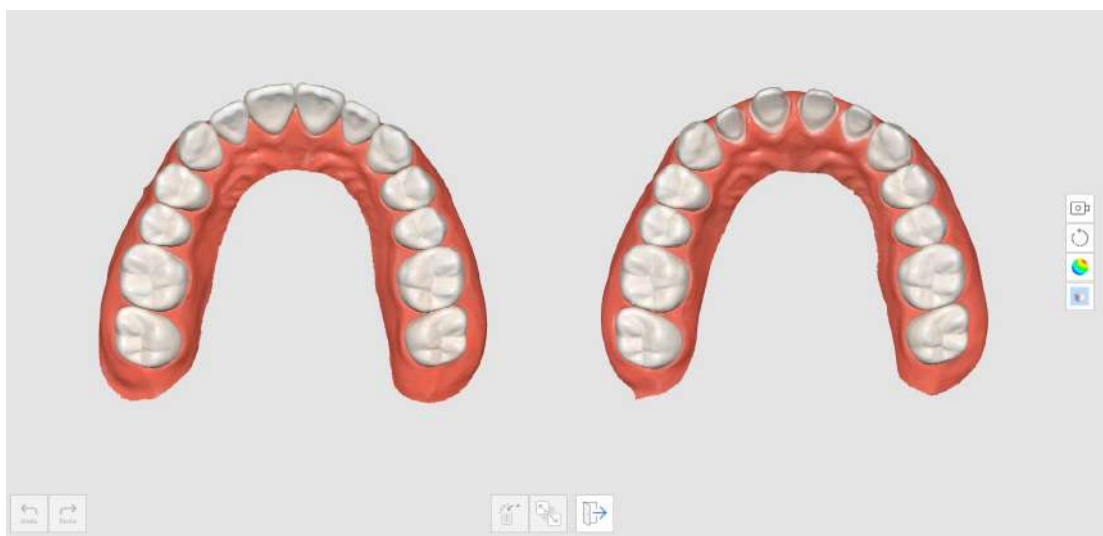
7. ภาพด้านล่างแสดงการสแกนที่เสร็จสมบูรณ์



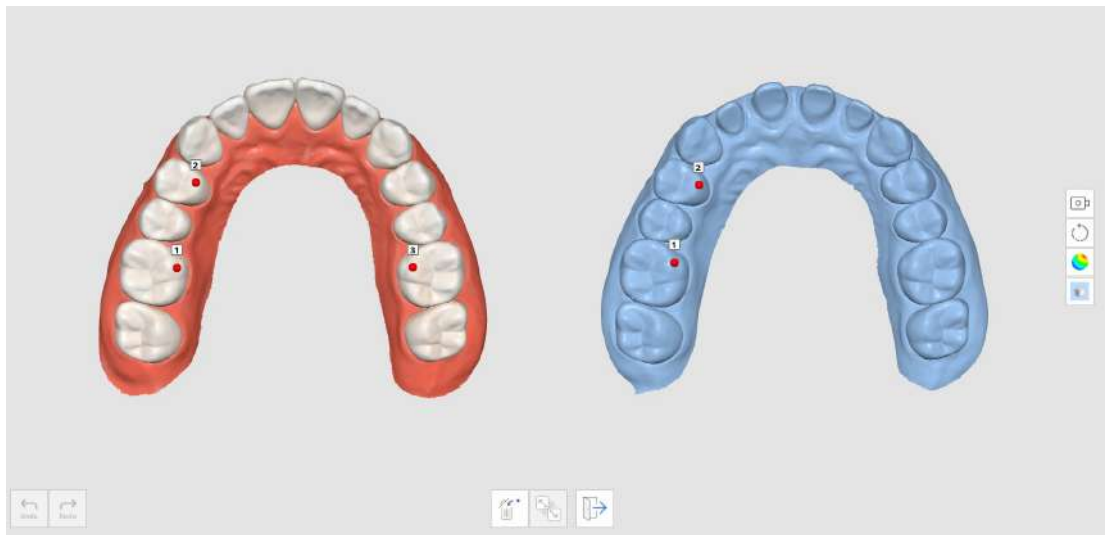
8. คลิกไอคอน "การจัดแนวด้วยตนเอง" ที่ด้านล่างเพื่อจัดแนวข้อมูลก่อนการรักษาสำหรับขากรรไกรล่าง (หรือก่อนการรักษาสำหรับขากรรไกรบน) กับข้อมูลขากรรไกรล่าง (หรือขากรรไกรบน) ด้วยตนเอง



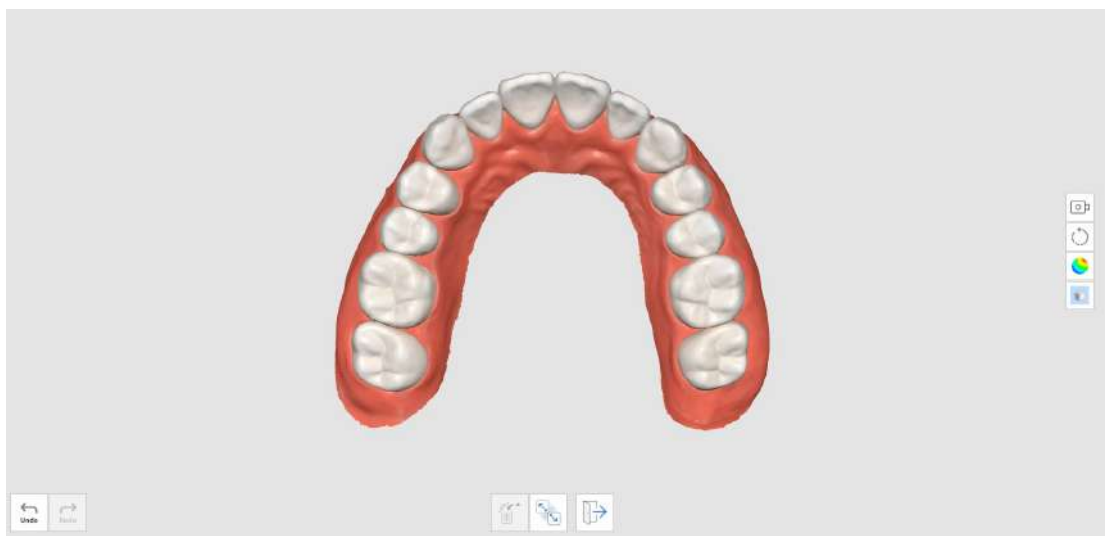
9. คุณจะเห็นทั้งข้อมูลก่อนการรักษาและที่ถูกเตรียมในพื้นที่แสดงข้อมูล



10. วางจุดสูงสุดถึงสามจุดเพื่อจัดแนวข้อมูล



11. ภาพด้านล่างแสดงการสแกนที่เสร็จสมบูรณ์



การสแกนรอยพิมพ์

การสแกนรอยพิมพ์ให้การสแกนที่ราบรื่น โดยผสมผสานการสแกนภายในช่องปากและการสแกนรอยพิมพ์

คุณสามารถผสมผสานข้อมูลภายในช่องปากและรอยพิมพ์ได้อย่างง่ายดายด้วยการสแกนแบบผสมรวม

วิธีการรับการสแกนรอยพิมพ์

1. สแกนข้อมูลการสแกนภายในช่องปากในขั้นตอนขากรรไกรบนหรือขากรรไกรล่าง



2. คลิกไอคอน "การสแกนรอยพิมพ์" ที่ด้านล่าง



3. ทำเครื่องหมายพื้นที่ที่จะแทนที่ข้อมูลภายในช่องปากด้วยข้อมูลรอยพิมพ์

หมายเหตุ

ฟังก์ชันนี้มีประโยชน์ในการจำกัดพื้นที่ที่จะถูกแทนที่
หากผู้ใช้ข้ามขั้นตอนการทำเครื่องหมาย ข้อมูลทั้งหมดจะถูกแทนที่ด้วยข้อมูลรอยพิมพ์



4. สแกนโมเดลรอยพิมพ์สำหรับพื้นที่ที่ถูกทำเครื่องหมาย ข้อมูลรอยพิมพ์จะถูกจัดแนวกับข้อมูลภายในช่องปากโดยอัตโนมัติ



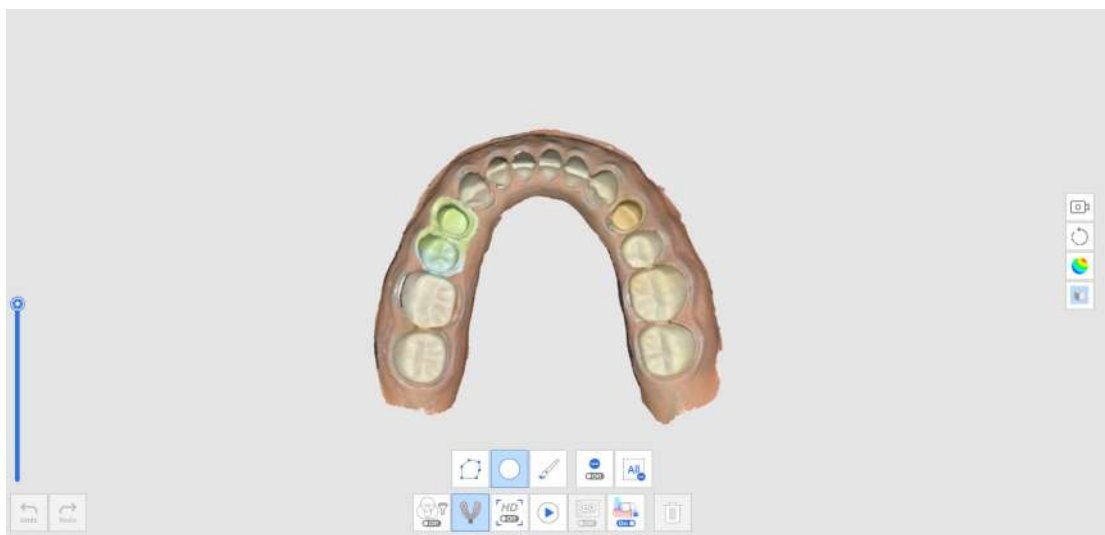
5. เมื่อเปิดคุณสมบัติ "การสแกนรอยพิมพ์" ให้ใช้เครื่องมือตัดแต่งเพื่อแสดงเฉพาะข้อมูลพิมพ์ฟัน



6. ลบพื้นที่ที่ไม่จำเป็นในข้อมูลรอยพิมพ์



7. ผลลัพธ์จะปรากฏดังภาพด้านล่าง



วิธีการสแกนรอยพิมพ์สำหรับขอบ

1. สแกนข้อมูลการสแกนภายในช่องปากในขั้นตอนขากรรไกรบนหรือขากรรไกรล่าง



2. คลิกไอคอน "การสแกนรอยพิมพ์" ที่ด้านล่าง



3. ทำเครื่องหมายพื้นที่ขอบด้วยเครื่องมือตัดแต่ง



4. สแกนรอยพิมพ์



5. ผลลัพธ์จะปรากฏดังภาพด้านล่าง



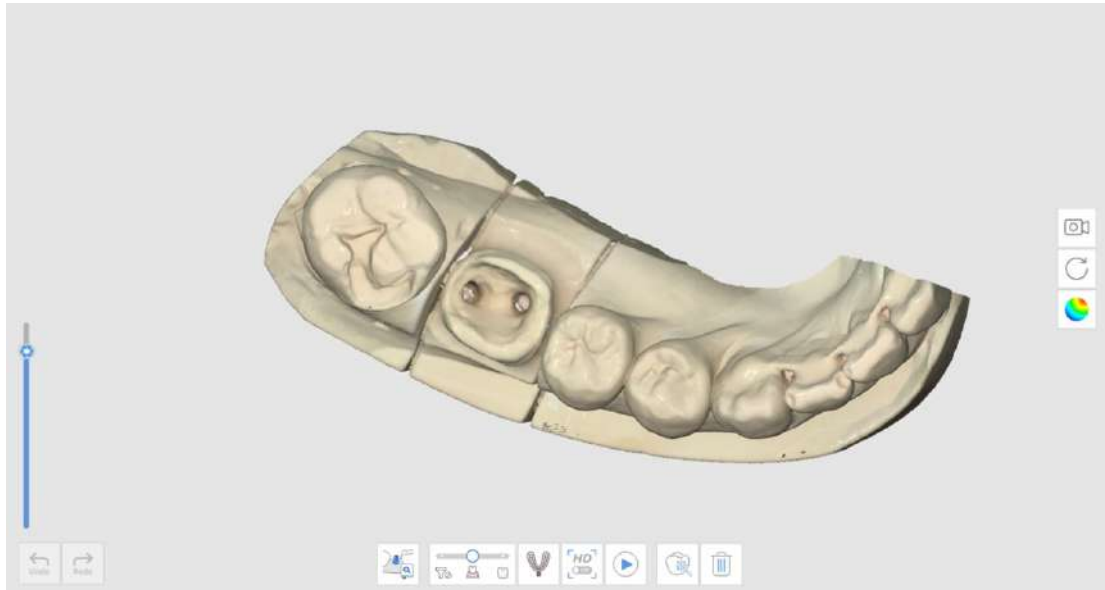
วิธีใช้การสแกนรอยพิมพ์สำหรับเคสเดือยฟันและแกนฟัน

ในบางเคสของเดือยฟันและแกนฟัน การรับข้อมูลสำหรับพื้นที่เดือยฟันเป็นเรื่องยากมาก เนื่องจากพื้นที่นั้นลึกมากและสแกนได้ยาก คุณสมบัติ "การสแกนรอยพิมพ์" มีประโยชน์ในเคสเหล่านี้

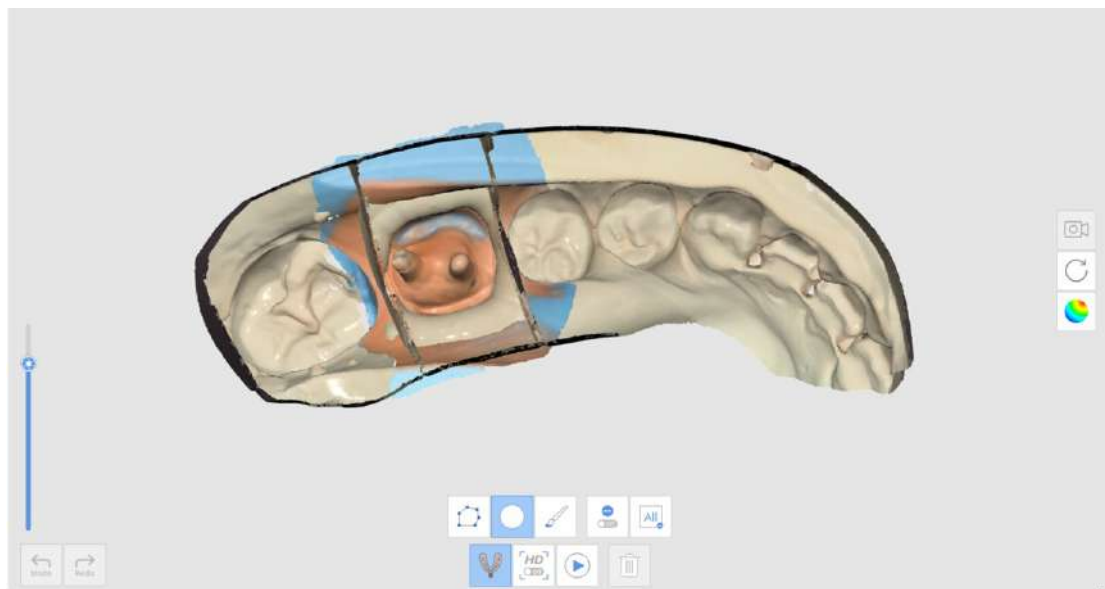
1. เตรียมโมเดลพื้นฐานและรอยพิมพ์สำหรับเดือยฟัน



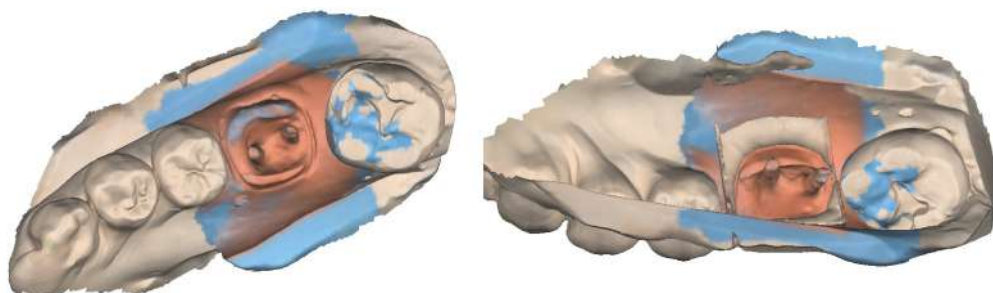
2. สแกนโมเดลพื้นฐาน คุณจะเห็นว่าพื้นที่เดือยฟันนั้นลึกและถูกสแกนได้ไม่ครบ



3. คลิกไอคอน "การสแกนรอยพิมพ์" และสแกนโมเดลพิมพ์ฟัน



4. ผลลัพธ์จะปรากฏดังภาพด้านล่าง



วิธีใช้การสแกนรอยพิมพ์สำหรับเคสสบฟัน

คุณสามารถใช้คุณสมบัติ "การสแกนรอยพิมพ์" สำหรับการจัดแนวสบฟันได้

1. เตรียมโมเดลรอยพิมพ์



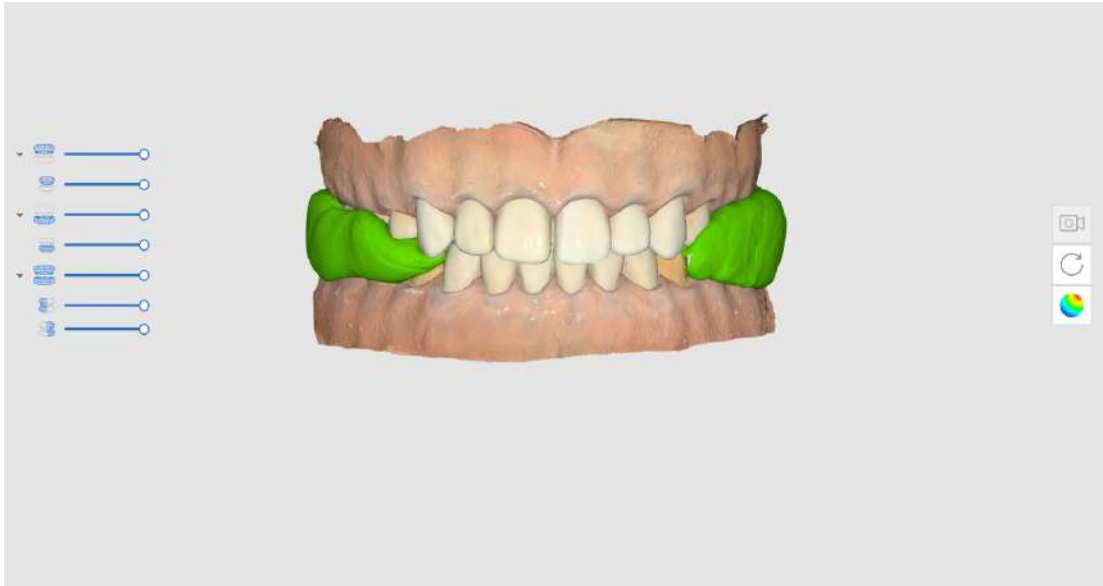
2. สแกนขากรไกรบนและขากรไกรล่างในขั้นตอนขากรไกรบนและขากรไกรล่าง



3. คลิกไอคอน "การสแกนรอยพิมพ์" ที่ขั้นตอนสับฟัน



4. รับข้อมูลสับฟันโดยใช้โมเดลรอยพิมพ์ ในเคสนี้ รอยพิมพ์ต้องถูกสแกนจากทุกมุมใน 360 องศาสำหรับแต่ละฟันสับ



🔍หมายเหตุ

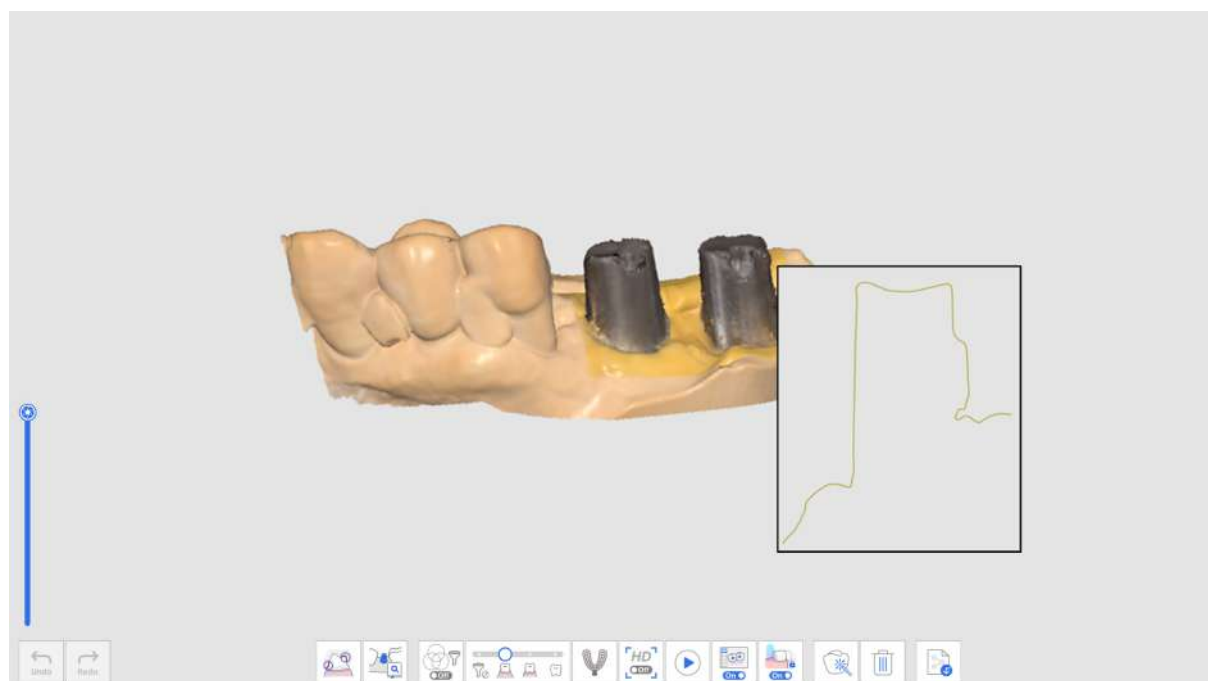
มีคุณสมบัติการสแกนความละเอียดสูงอยู่ในการสแกนรอยพิมพ์
เมื่อได้รับข้อมูลรอยพิมพ์ที่มีความละเอียดสูง ข้อมูลดังกล่าวจะถูกแสดงเป็นสีต่าง ๆ หากตั้ง
ค่าโหมดการแสดงผลโมเดลเป็น "ปิดพื้นผิว"

การจับคู่ไลบรารีแกนยึดครอบฟัน

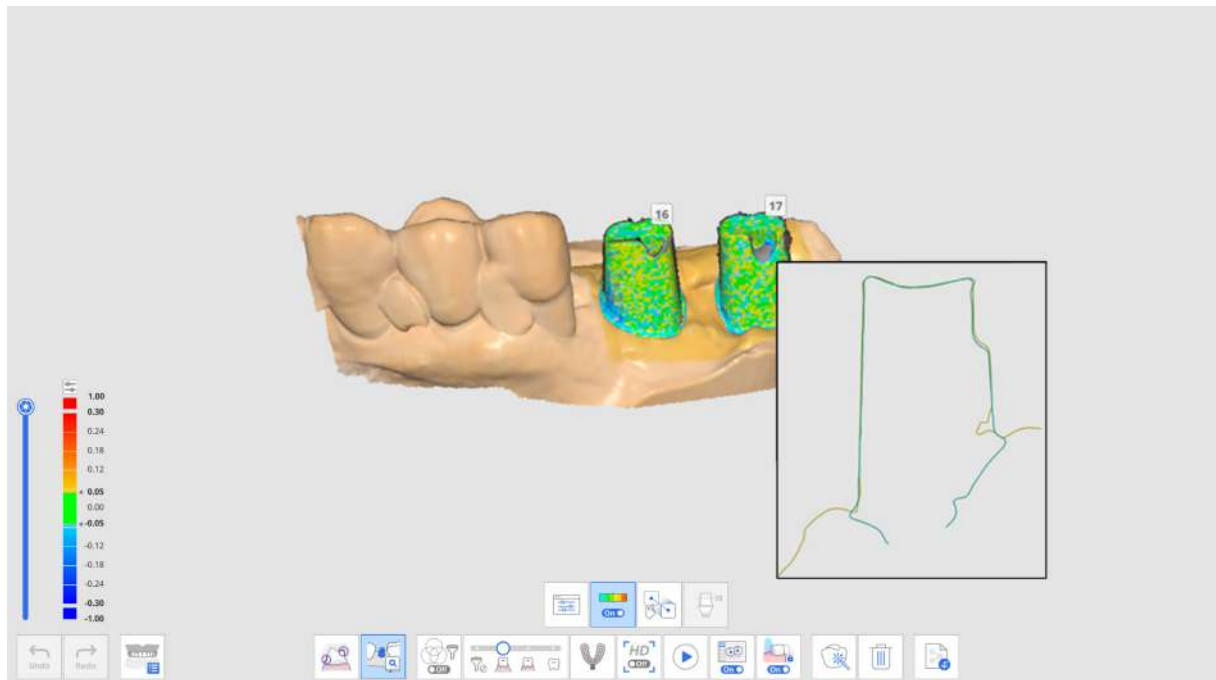
🔍 หมายเหตุ

ดูที่ [เครื่องมือและฟังก์ชัน > เครื่องมือในแถบเครื่องมือหลัก > เครื่องมือฟังก์ชัน > ลงทะเบียนแกนยึดครอบฟัน](#) เกี่ยวกับวิธีการลงทะเบียนแกนยึดครอบฟันในไลบรารี คุณสามารถลงทะเบียนแกนยึดครอบฟันแบบกำหนดเองหรือสำเร็จรูปพร้อมความยาว มุมที่ถูกรับแต่ง เป็นต้น

คุณสามารถใช้ไลบรารีเพื่อทดแทนการรับข้อมูลสำหรับพื้นที่ที่อาจเข้าถึงได้ยาก เช่น บริเวณขอบแกนยึดครอบฟันที่อยู่ด้านล่างเหงือก หรือบริเวณที่อยู่ติดกับฟันข้างเคียงมากเกินไป คุณสามารถรับข้อมูลการสแกนหลักยึดอย่างแม่นยำและง่ายดายยิ่งขึ้นได้ด้วยวิธีนี้

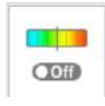
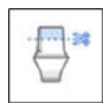


ข้อมูลแกนยึดครอบฟันที่ถูกสแกน



ข้อมูลแกน ยึดครอบฟันหลังจากการจับคู่ไลบรารีแกนยึดครอบฟัน

มีเครื่องมือต่อไปนี้สำหรับคุณสมบัติการจับคู่ไลบรารีแกนยึดครอบฟัน

	หมายเลข ฟัน	ช่วยให้ผู้ใช้เลือกหมายเลขฟันแต่ละซี่สำหรับเป้าหมายการรับข้อมูล
	ไลบรารี แกนยึด ครอบฟัน	กำหนดข้อมูลไลบรารีสำหรับฟันแต่ละซี่และจัดการข้อมูลไลบรารี
	แสดง/ ซ่อนส่วน เบี่ยงเบน	แสดงหรือซ่อนส่วนเบี่ยงเบนระหว่างข้อมูลที่ถูกจัดแนวโดยใช้แผนที่สี
	การจัด แนวด้วย ตนเอง	ช่วยให้ผู้ใช้จัดแนวข้อมูลไลบรารีและสแกนข้อมูลด้วยตนเอง คุณสามารถจัดแนวข้อมูลด้วยจุดจัดแนวหนึ่งหรือสามจุดได้
	ตัดแกน ยึดครอบ ฟันด้วย ตนเอง	ตัดแกนยึดครอบฟันโดยการปรับความสูงด้วยตนเอง

วิธีใช้การจับคู่ไลบรารีแกนยึดครอบฟัน

กำหนดไลบรารีแกนยึดครอบฟัน

ก่อนที่จะคุณจะสามารถสแกนข้อมูลแกนยึดครอบฟัน คุณต้องกำหนดไลบรารีที่ต้องการให้กับหมายเลขฟันแต่ละซี่

1. รับข้อมูลในขั้นตอนขากรรไกรบนหรือขากรรไกรล่าง



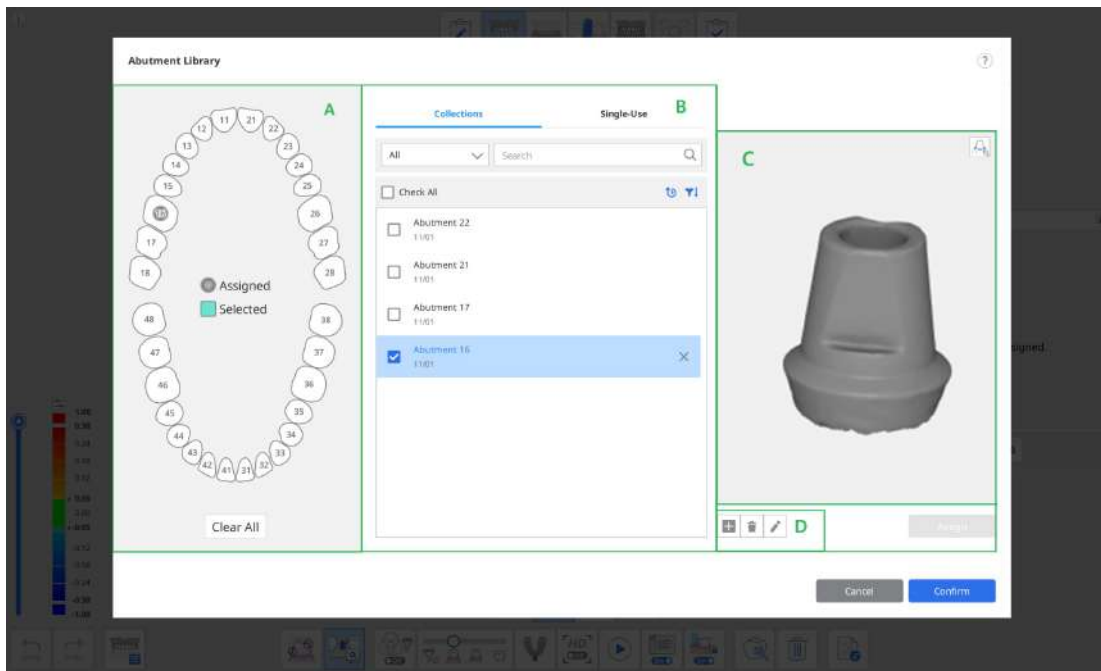
2. คลิกไอคอนเครื่องมือ "การจับคู่ไลบรารีแกนยึดครอบฟัน" ที่ด้านล่างของขั้นตอนขากรรไกรบนหรือขากรรไกรล่าง



3. คลิกที่ไอคอน "ไลบรารีแกนยึดครอบฟัน"

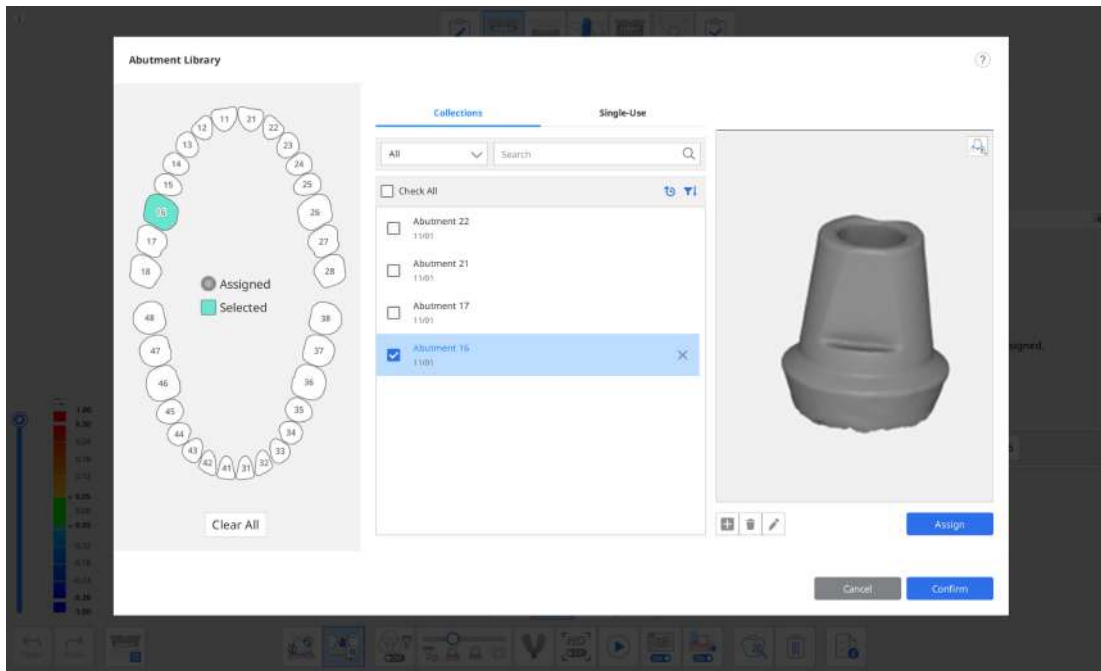


4. ข้อความต่อไปนี้จะปรากฏขึ้นเพื่อกำหนดไลบรารีแกนยึดครอบฟันสำหรับฟันแต่ละซี่



- จะมีสองแท็บต่อไปนี้ในเซคชัน B สำหรับการเลือกไลบรารีแกนยึดครอบฟัน
- คอลเล็กชัน: รายชื่อไลบรารีแกนยึดครอบฟันที่ลงทะเบียนไว้เป็นคอลเล็กชัน เพื่อให้สามารถใช้งานต่อได้ในอีกหลายเคส
 - ใช้ครั้งเดียว: รายการไลบรารีแกนยึดครอบฟันที่ลงทะเบียนไว้แบบใช้ครั้งเดียว เพื่อให้สามารถใช้ได้เฉพาะในเคสเท่านั้น

5. เลือกฟันซี่หนึ่งหรือหลายซี่จากเซคชัน A และเลือกไลบรารีในเซคชัน B
 - คุณสามารถเพิ่มไลบรารีใหม่ได้โดยคลิกปุ่ม "+" ในภาพตัวอย่าง รองรับไฟล์ในรูปแบบ STL, OBJ และ PLY ในการลงทะเบียน
 - คุณยังสามารถลบเคสที่เลือกไว้หรือแก้ไขชื่อเคสได้โดยคลิกปุ่ม "ลบ" หรือ "แก้ไข" ในภาพ
6. ตรวจสอบไลบรารีที่เลือกไว้ในภาพตัวอย่าง 3D ในเซคชัน C คุณสามารถหมุน ย้าย ชูมเข้า และชูมออกได้



7. คุณยังสามารถบันทึกแกนยึดครอบฟันพร้อมเส้นขอบได้โดยการคลิกไอคอนเส้นขอบที่มุมขวานบนของภาพตัวอย่าง

หมายเหตุ

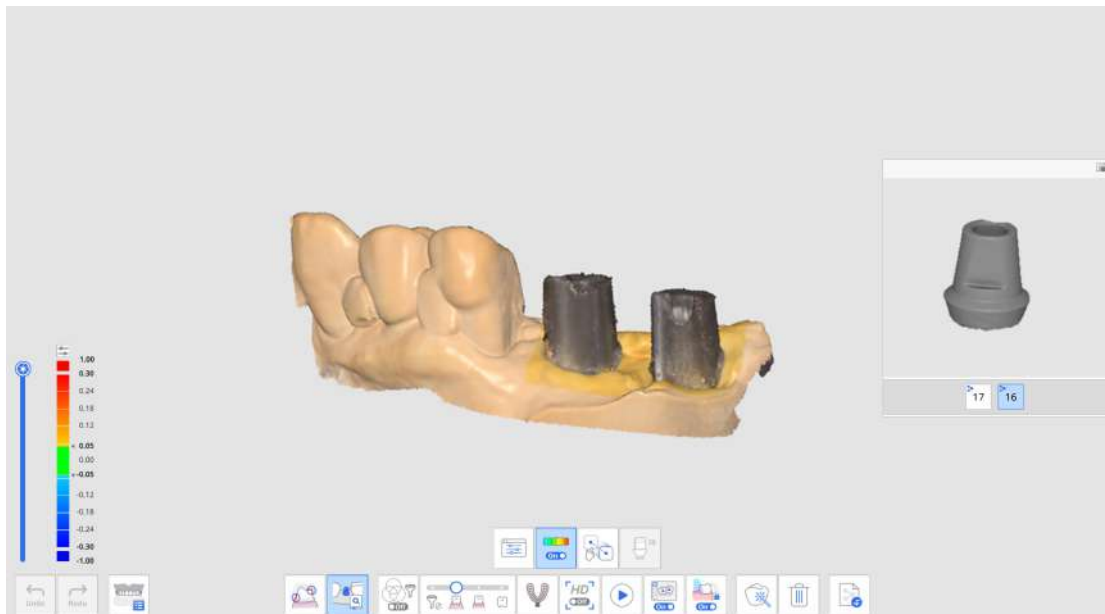
ดูที่ [เครื่องมือและฟังก์ชัน > เครื่องมือในแถบเครื่องมือหลัก > เครื่องมือฟังก์ชัน > เส้นขอบ](#) สำหรับข้อมูลโดยละเอียดเกี่ยวกับวิธีการวาดเส้นขอบ

8. คลิก "กำหนด" เพื่อกำหนดแกนยึดครอบฟันที่เลือกไว้ให้กับหมายเลขฟันที่เลือกไว้
9. หลังจากกำหนดไลบรารีที่จำเป็นทั้งหมดแล้ว คลิก "ยืนยัน"

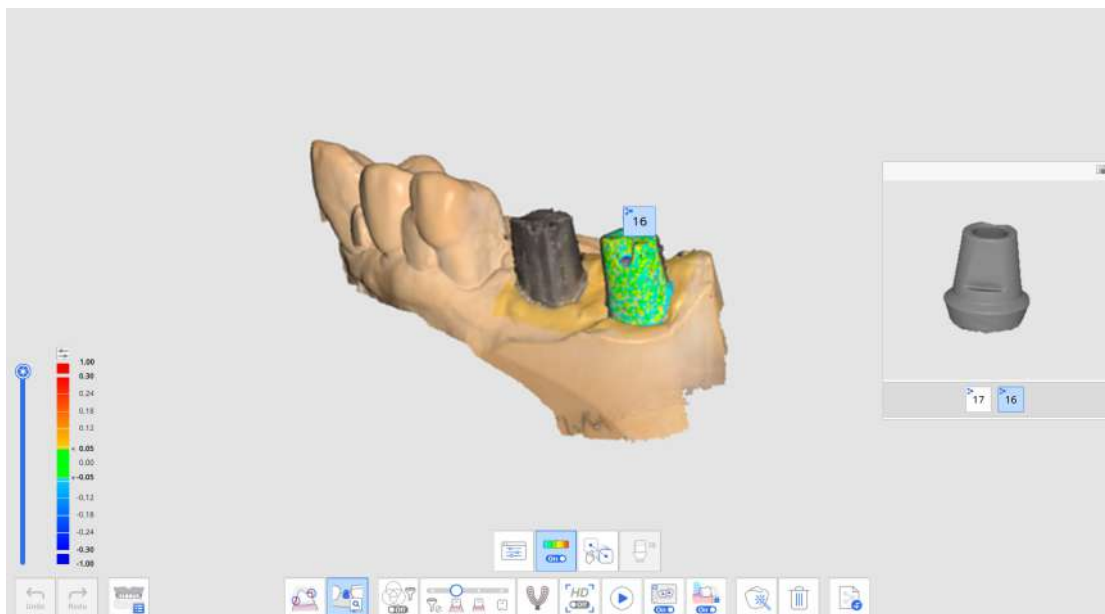
จัดแนวไลบรารีแกนยึดครอบฟัน

เมื่อคุณกำหนดไลบรารีให้แก่หมายเลขฟันแล้ว การจับคู่ไลบรารีแกนยึดครอบฟันจะจัดแนวไลบรารีให้ตรงกับข้อมูลการสแกนโดยอัตโนมัติในขณะที่สแกน

1. เปิดเครื่องมือ "การจับคู่ไลบรารีแกนยึดครอบฟัน" ที่ด้านล่างของหน้าจอ
2. ในขณะที่สแกนข้อมูล โปรแกรมจะพยายามจัดแนวไลบรารีที่คุณกำหนดให้กับหมายเลขฟันเข้ากับข้อมูลการสแกนที่ได้รับโดยอัตโนมัติ



3. เมื่อไลบรารีแกนยึดครอบฟันถูกจัดแนวแล้ว คุณสามารถตรวจสอบข้อมูลการสแกนและความเบี่ยงเบนของไลบรารีได้ผ่านแผนที่สี



4. ทำซ้ำเพื่อเลือกหมายเลขฟันอื่นในภาพตัวอย่างเพื่อจัดแนวไลบรารีแกนยึดครอบฟันเพิ่มเติม
5. หลังจากการสแกน คุณสามารถจัดแนวไลบรารีใด ๆ ที่ไม่ได้ถูกจัดแนวอัตโนมัติระหว่างการสแกนได้ด้วยตนเอง
6. คลิกไอคอน "การจัดแนวด้วยตนเอง"



7. คลิกจุดจัดแนวที่สอดคล้องกันหนึ่งถึงสามจุดบนข้อมูลไลบรารีสำหรับหมายเลขฟันที่เลือกไว้ในภาพตัวอย่างไลบรารีและข้อมูลการสแกน

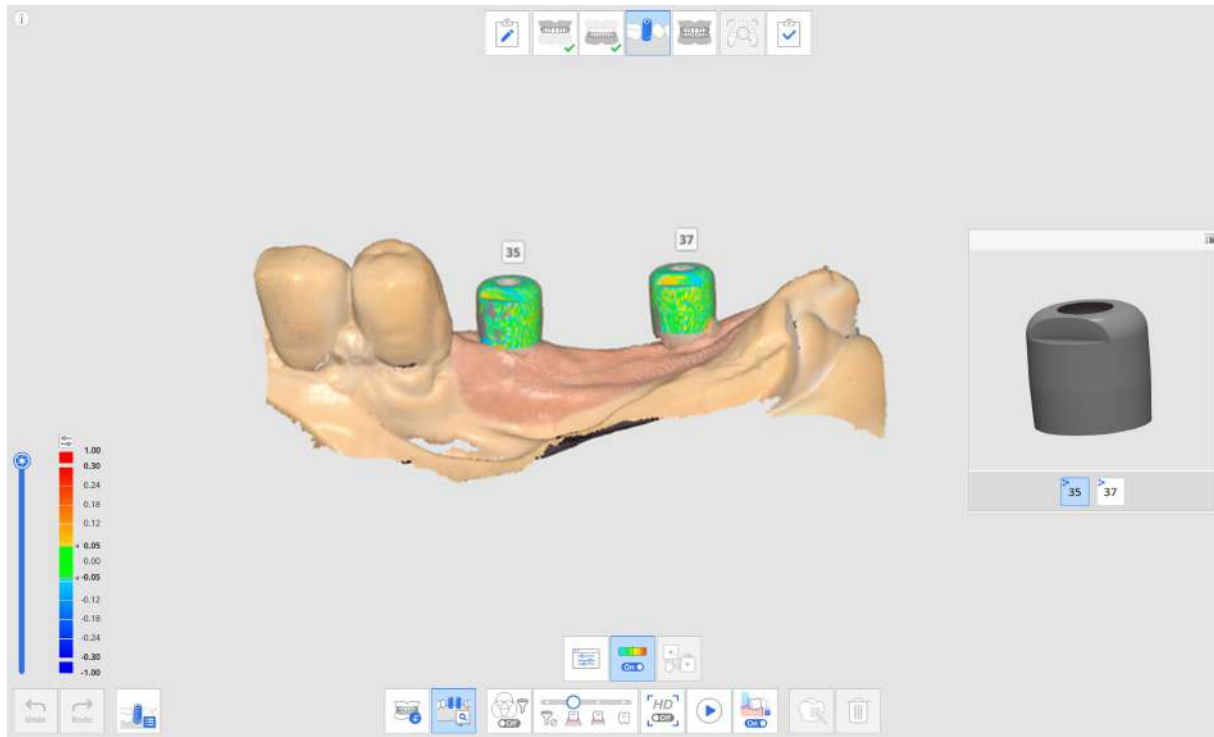


8. หลังจากเสร็จสิ้นการจัดแนวด้วยตนเองแล้ว คลิก "ออก" เพื่อตรวจสอบไลบรารีที่ถูกจัดแนว
9. หากแกนยึดครอบฟันสัมผัสกันเมื่อถูกยึดเข้าด้วยกัน คุณสามารถใช้ไอคอน "กลุ่มข้อมูล" สำหรับการจัดแนวไลบรารี" ได้ที่ด้านล่าง ด้วยคุณสมบัตินี้ คุณสามารถสร้างกลุ่มข้อมูลใหม่เพื่อรับข้อมูลการสแกน และจัดแนวไลบรารีแกนยึดครอบฟันที่ถูกกำหนดให้กับหมายเลขฟันแต่ละซี่ได้

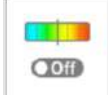
การจับคู่ไลบรารีสแกนบอดี้

คุณสมบัติการจับคู่ไลบรารีสแกนบอดี้มีประโยชน์ในการสแกนบริเวณที่เข้าถึงยาก เช่น พื้นที่รากเทียมที่แคบหรือวัสดุของสแกนบอดี้ที่เป็นโลหะ

ด้วยการสแกนสแกนบอดี้ที่ถูกยึดกับส่วนรากเทียมที่ฝังลงในกระดูก คุณสามารถแทนที่ข้อมูลสแกนบอดี้ด้วยข้อมูลไลบรารีเพื่อสร้างตำแหน่งและมุมของรากเทียมได้อย่างแม่นยำ



มีเครื่องมือต่อไปนี้สำหรับคุณสมบัติการจับคู่ไลบรารีสแกนบอดี้

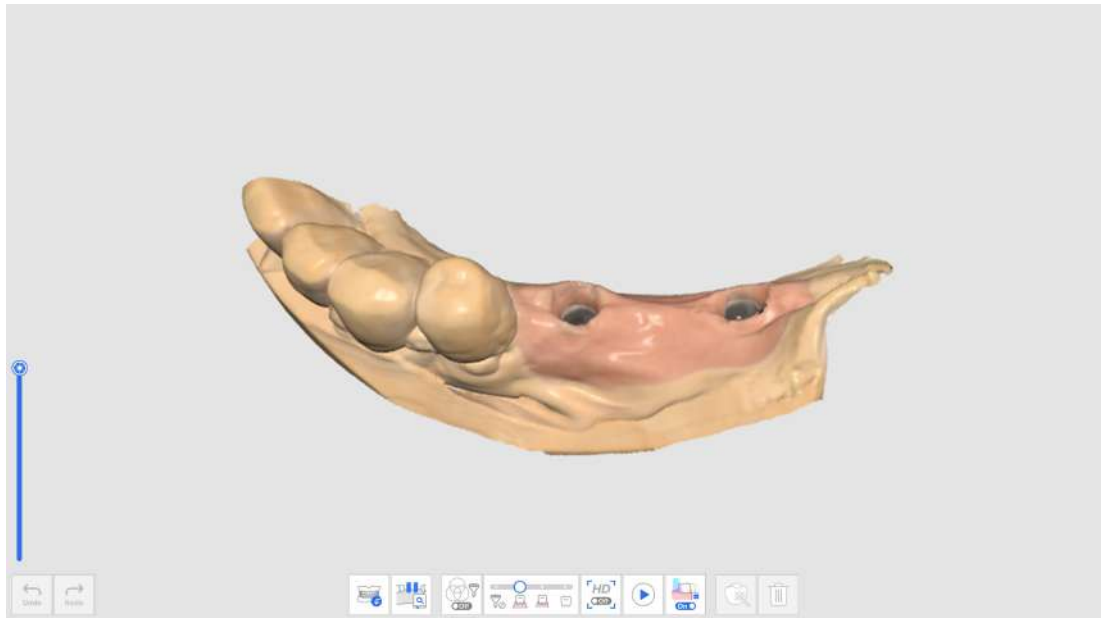
	หมายเลข ฟัน	ช่วยให้ผู้ใช้เลือกหมายเลขฟันแต่ละซี่สำหรับเป้าหมายการรับข้อมูล
	ไลบรารี สแกน บอดี้	กำหนดข้อมูลไลบรารีสำหรับฟันแต่ละซี่และจัดการข้อมูลไลบรารี
	แสดง/ ซ่อนส่วน เบี่ยงเบน	แสดงหรือซ่อนส่วนเบี่ยงเบนระหว่างข้อมูลที่ถูกจัดแนวโดยใช้ แผนที่สี
	การจัด แนวด้วย ตนเอง	ช่วยให้ผู้ใช้จัดแนวข้อมูลไลบรารีและสแกนข้อมูลด้วยตนเอง คุณสามารถจัดแนวข้อมูลด้วยจุดจัดแนวหนึ่งถึงสามจุดได้

วิธีใช้การจับคู่ไลบรารีสแกนบอดี

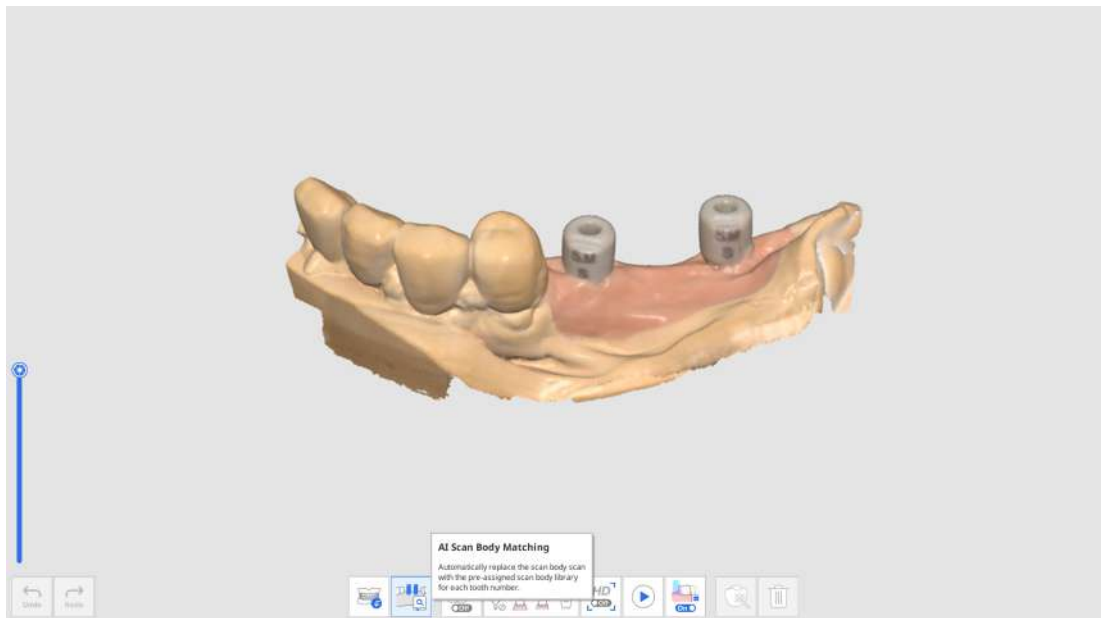
กำหนดไลบรารีสแกนบอดี

ก่อนที่คุณจะรับข้อมูลสแกนบอดี คุณต้องกำหนดไลบรารีที่ต้องการให้กับหมายเลขฟันแต่ละซี่

1. รับข้อมูลในขั้นตอนขากรรไกรบนหรือขากรรไกรล่างก่อนที่จะยัดสแกนบอดี



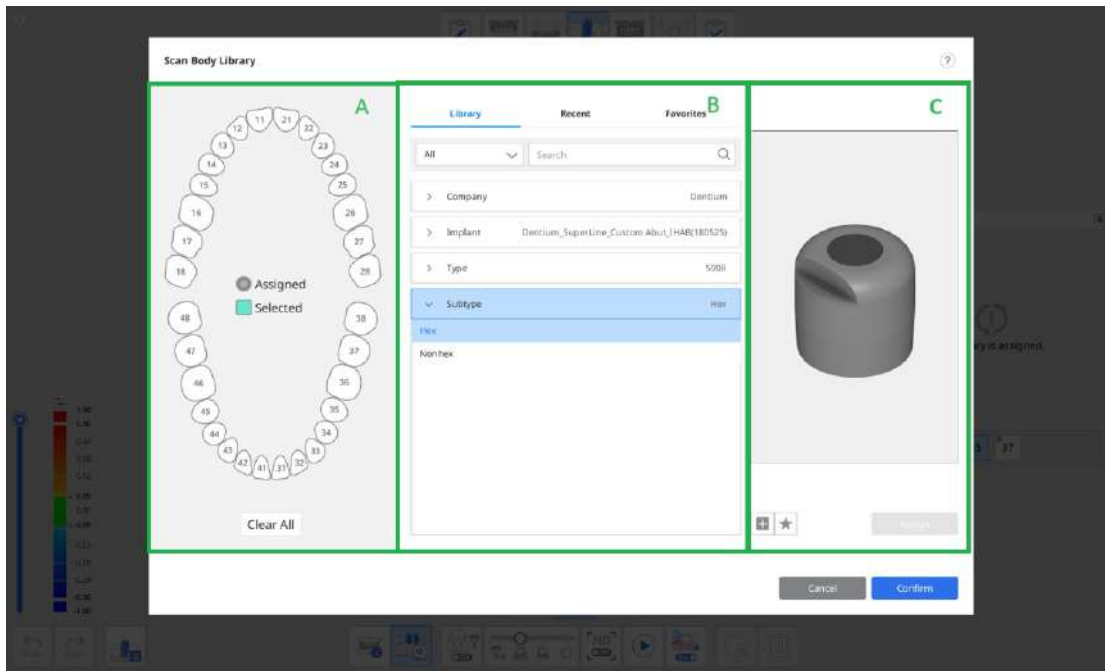
2. ย้ายไปยังขั้นตอนสแกนบอดีและรับข้อมูลการสแกนหลังจากยัดสแกนบอดีแล้ว
3. คลิกไอคอนเครื่องมือ "การจับคู่ไลบรารีสแกนบอดี" ที่ด้านล่างของจอ



4. คลิกที่ไอคอน "ไลบรารีสแกนบอดี"



5. ข้อความต่อไปนี้จะปรากฏขึ้นเพื่อกำหนดไลบรารีสแกนบอดีสำหรับฟันแต่ละซี่



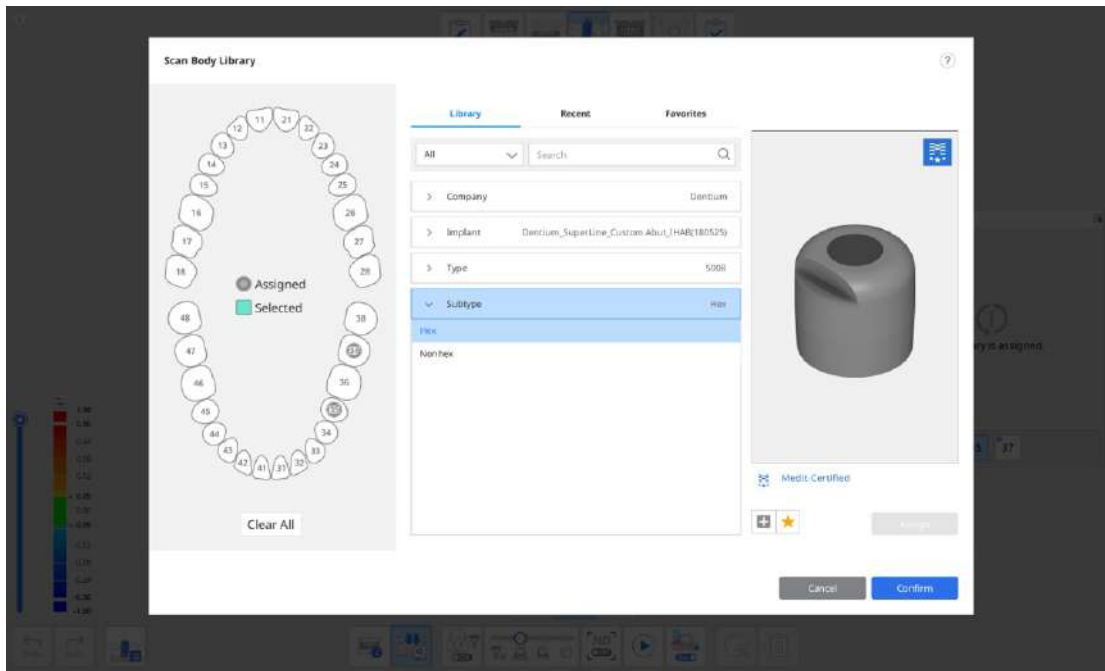
จะมีสามแท็บต่อไปนี้ในเซคชัน B สำหรับการเลือกไลบรารีสแกนบอดี้

- ไลบรารี: ไลบรารีสแกนบอดี้ที่ลงทะเบียนไว้ทั้งหมดจะถูกแสดงรายการตามบริษัท รากเทียม ประเภท และประเภทย่อย คุณสามารถค้นหาไลบรารีสแกนบอดี้ได้โดยการป้อนชื่อของพวกมัน
- ล่าสุด: ไลบรารีสแกนบอดี้ที่ใช้ล่าสุดจะถูกแสดงรายการพร้อมกับวันที่ใช้งานครั้งล่าสุด
- รายการโปรด: ไลบรารีสแกนบอดี้ที่ทำเครื่องหมายดาวไว้จะถูกแสดงอยู่ในรายการ คุณสามารถเพิ่มไลบรารีสแกนบอดี้ลงในแท็บรายการโปรดเพื่อให้เข้าถึงได้ง่ายโดยคลิกไอคอน "เพิ่มลงในรายการโปรด" ได้ภาพตัวอย่าง

6. เลือกฟันซี่หนึ่งหรือหลายซี่จากเซคชัน A และจากนั้นเลือกไลบรารีในเซคชัน B เพื่อกำหนด

คุณสามารถเพิ่มไลบรารีใหม่ได้โดยคลิกปุ่ม "+" ได้ภาพตัวอย่าง รองรับไฟล์ในรูปแบบ STL, OBJ และ PLY ในการลงทะเบียน

7. ตรวจสอบไลบรารีที่เลือกไว้ในภาพตัวอย่าง 3 มิติ คุณสามารถหมุน ย้าย ขยาย และซูมออกได้



ได้รับการรับรองจาก Medit

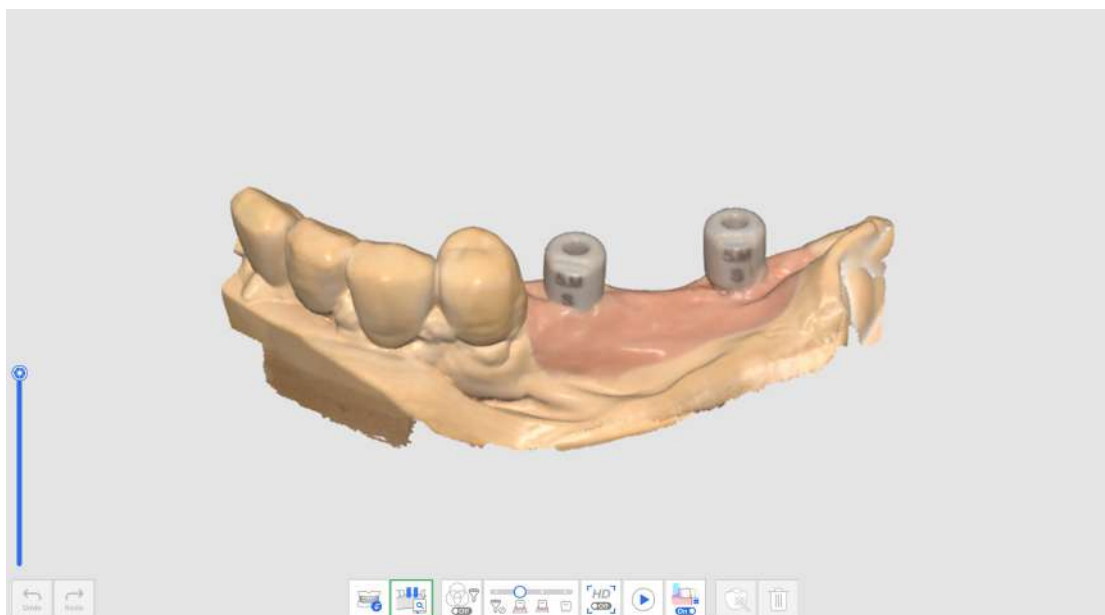
ไลบรารีสแกนบอดี้ที่มีโลโก้ Medit ที่มขวานใช้อัลกอริทึมที่ถูกปรับให้เหมาะสมสำหรับการจัดแนวไลบรารีสแกนบอดี้ เพื่อลดผลกระทบของข้อผิดพลาดในการสแกนอันเนื่องมาจากการประมวลผลและวัสดุของผู้ผลิตตัวสแกน

8. คลิก "กำหนด" เพื่อกำหนดสแกนบอดี้ที่เลือกไว้ให้กับหมายเลขฟัน
9. หลังจากกำหนดไลบรารีที่จำเป็นทั้งหมดแล้ว คลิก "ยืนยัน"

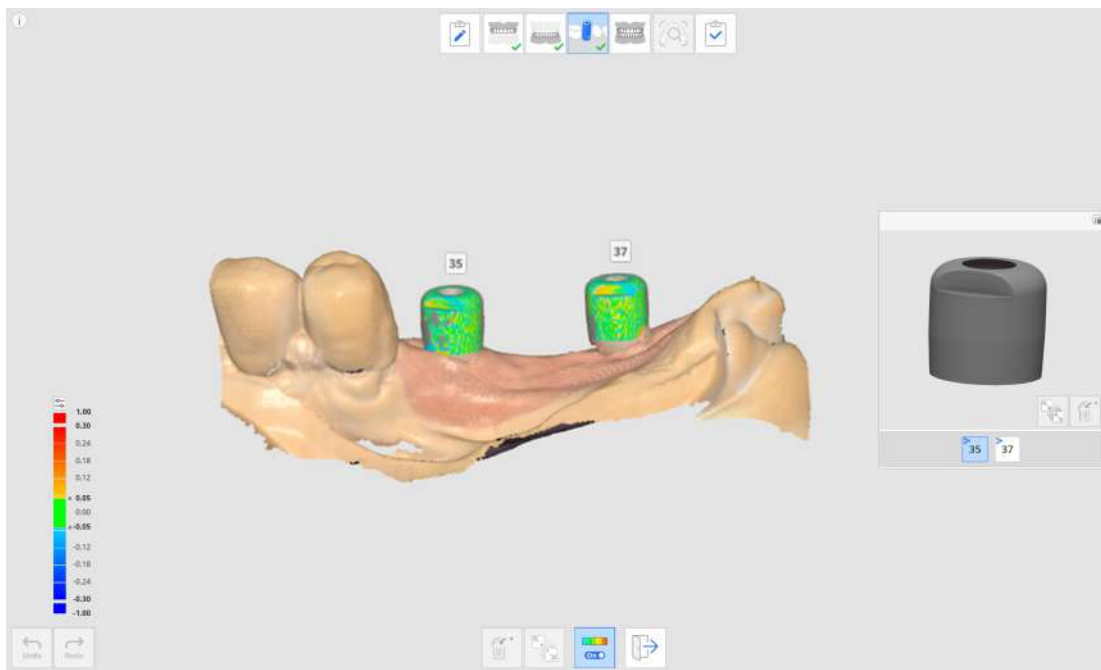
จัดแนวไลบรารีสแกนบอดี้

เมื่อคุณกำหนดไลบรารีให้แก่หมายเลขฟันแล้ว การจับคู่ไลบรารีสแกนบอดี้จะจัดแนวไลบรารีให้ตรงกับข้อมูลที่ได้มาโดยอัตโนมัติในขณะที่สแกน

1. เปิดเครื่องมือ "การจับคู่ไลบรารีสแกนบอดี้" ที่ด้านล่างของหน้าจอ



2. ในขณะที่สแกนข้อมูลสแกนบอดี โปรแกรมจะพยายามจัดแนวไลบรารีที่คุณกำหนดให้กับหมายเลขฟันเข้ากับข้อมูลการสแกนที่ได้รับโดยอัตโนมัติ
3. เมื่อไลบรารีสแกนบอดีถูกจัดแนวแล้ว คุณสามารถตรวจสอบข้อมูลการสแกนและความเบี่ยงเบนของไลบรารีได้ผ่านแผนที่สี



4. ทำซ้ำเพื่อเลือกหมายเลขฟันอื่นในภาพตัวอย่างเพื่อจัดแนวไลบรารีสแกนบอดีเพิ่มเติม
5. หลังจากการสแกน คุณสามารถจัดแนวไลบรารีใด ๆ ที่ไม่ได้ถูกจัดแนวอัตโนมัติระหว่างการสแกนได้ด้วยตนเอง
6. คลิกไอคอน "การจัดแนวด้วยตนเอง"



7. คลิกจุดจัดแนวที่สอดคล้องกันหนึ่งถึงสามจุดบนข้อมูลไลบรารีสำหรับหมายเลขฟันที่เลือกไว้ในภาพตัวอย่างไลบรารีและข้อมูลการสแกน
8. หลังจากเสร็จสิ้นการจัดแนวด้วยตนเองแล้ว คลิก "ออก" เพื่อตรวจสอบไลบรารีที่ถูกจัดแนว
9. หากสแกนบอดีอยู่ใกล้กันมากเกินไปหรือสัมผัสกันเมื่อถูกยึดเข้าด้วยกัน คุณสามารถใช้ไอคอน "กลุ่มข้อมูลสำหรับการจัดแนวไลบรารี" ใต้ที่ด้านล่าง ด้วยคุณสมบัตินี้ คุณสามารถสร้างกลุ่มข้อมูลใหม่เพื่อรับข้อมูลการสแกน และจัดแนวไลบรารีสแกนบอดีที่ถูกกำหนดให้กับหมายเลขฟันแต่ละซี่ได้

การตรวจสอบการเตรียมฟัน

ไอคอน "การตรวจสอบการเตรียมฟัน" จะปรากฏขึ้นเฉพาะเมื่อมีการลงทะเบียนผลิตภัณฑ์ต่อไปนี้
ในรูปแบบฟอร์ม Medit Link

- ครอบฟัน
- ฟันเขวน
- เดือยฟันและแกนฟัน
- ครอบฟันเทียม
- เดือยฟันและแกนฟันและครอบฟัน
- เดือยฟันและแกนฟันและแกนฟันจำลอง

ไอคอนการตรวจสอบการเตรียมฟันจะอยู่ที่ด้านล่างของขั้นตอนขากรรไกรบนและขากรรไกรล่าง
และจะเปิดใช้งานเมื่อมีภาพสแกนเพียงพอในแต่ละขั้นตอน



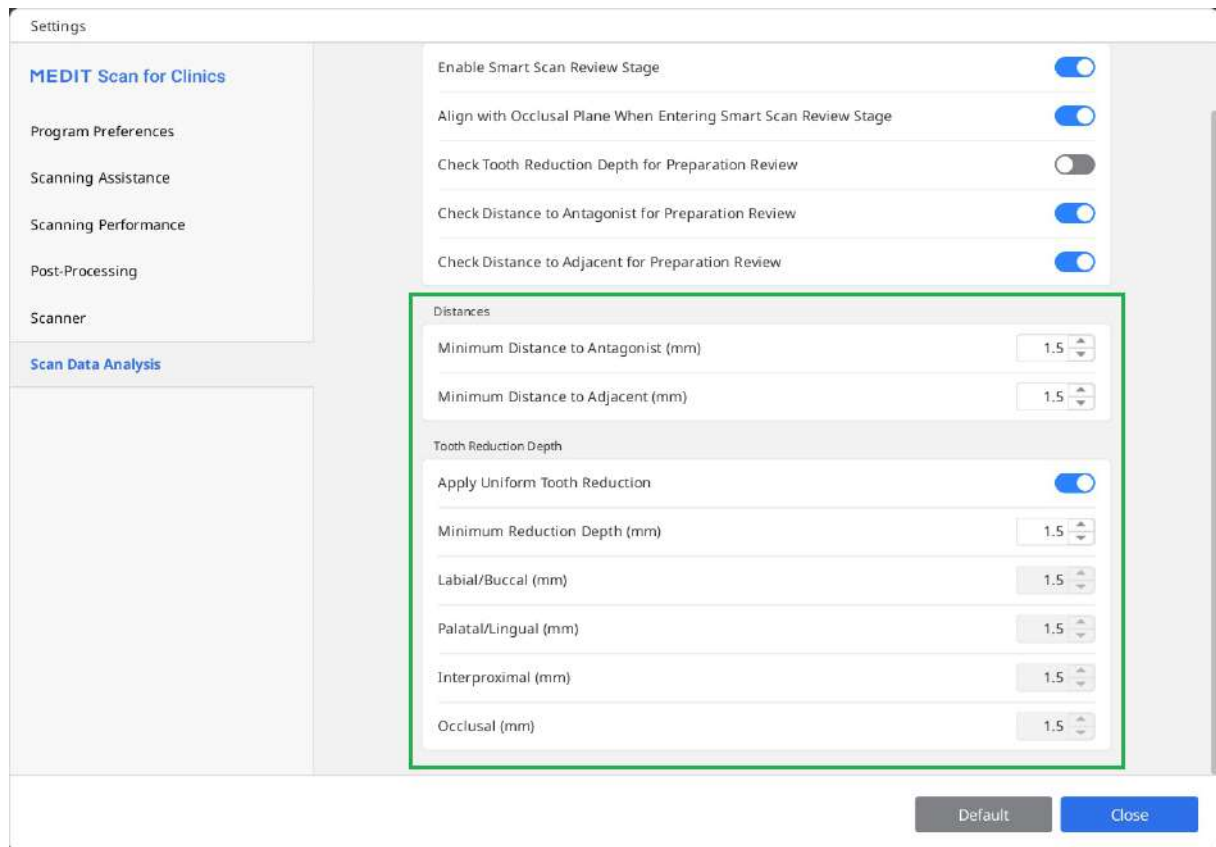
เครื่องมือต่อไปนี้พร้อมใช้งานสำหรับคุณสมบัติการตรวจสอบการเตรียมฟัน

	การตั้งค่าการตรวจสอบการเตรียมพื้น	กำหนดตัวเลือกสำหรับการตรวจสอบการเตรียมพื้น สิ่งนี้ช่วยให้ผู้ใช้สามารถป้อนค่าของตนเองเพื่อใช้เป็นเกณฑ์ในการพิจารณาว่าการลดขนาดพื้นไม่เพียงพอหรือไม่
	วิธีการใส่	คำนวณวิธีการใส่สำหรับพื้นที่ที่เลือกไว้ในข้อมูลที่ถูกเตรียม
	ทิศทางอัตโนมัติ	คำนวณและแสดงวิธีการใส่โดยอัตโนมัติในทิศทางที่พื้นที่ส่วนคอดูกย่อให้เล็กสุด
	ทิศทางด้วยตนเอง	คำนวณและแสดงวิธีการใส่ในทิศทางของมุมมองของผู้ใช้
	ระยะห่าง	ทำเครื่องหมายพื้นที่ที่มีการลดขนาดพื้นไม่เพียงพอเมื่อเทียบกับค่าที่ตั้งไว้
	 ความลึกของการลดขนาดพื้น	แสดงจำนวนพื้นที่ลดลงเมื่อเทียบกับข้อมูลก่อนการรักษา * ต้องมีข้อมูลก่อนการรักษาและถูกจัดแนวกับข้อมูลที่ถูกเตรียมจึงจะใช้เครื่องมือนี้ได้
	 ระยะห่างจากพื้นคู่สับ	แสดงระยะห่างระหว่างพื้นที่ที่ถูกเตรียมกับพื้นคู่สับตามข้อมูลการจัดแนวสับพื้น * ต้องมีข้อมูลพื้นคู่สับและสับพื้น และต้องมีการจัดแนวข้อมูลสับพื้นจึงจะใช้เครื่องมือนี้ได้
	 ระยะห่างจากพื้นข้างเคียง	แสดงระยะห่างระหว่างพื้นที่ที่ถูกเตรียมกับพื้นคู่สับ * เครื่องมือนี้ใช้ได้เฉพาะกับข้อมูลที่เตรียมเท่านั้น

วิธีใช้การตรวจสอบการเตรียมพื้น

การตั้งค่าการตรวจสอบการเตรียมพื้น

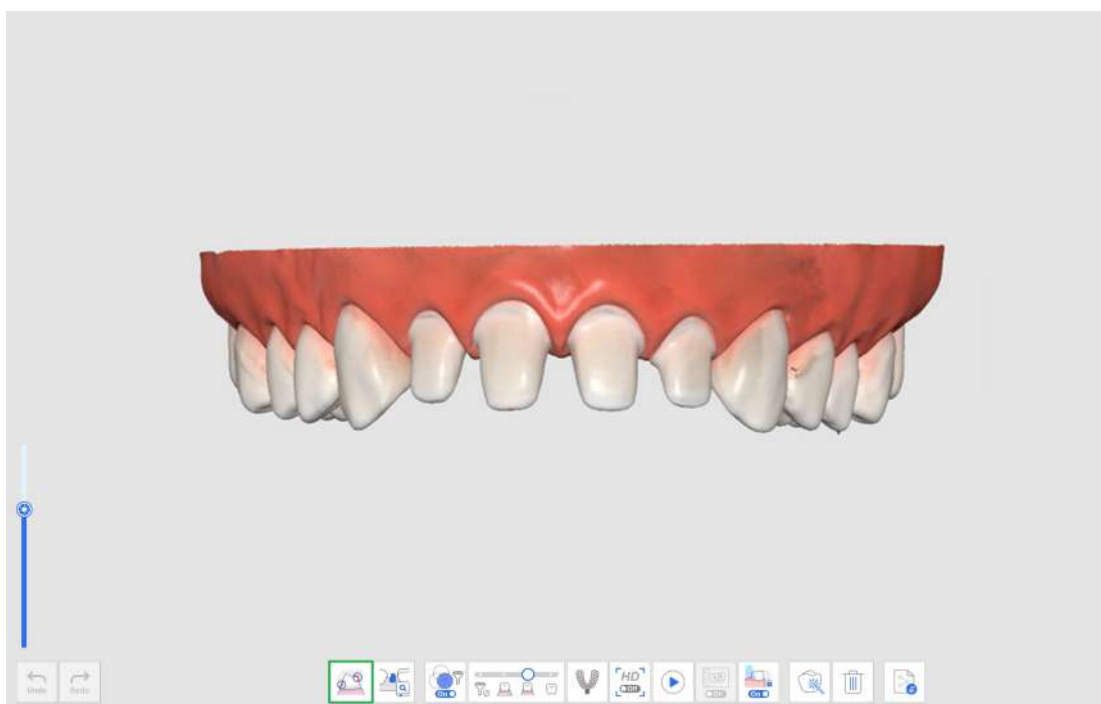
ก่อนดำเนินการตรวจสอบการเตรียมพื้น คุณสามารถตั้งค่าตัวเลือกและเกณฑ์สำหรับคุณสมบัตินี้ได้ในการตั้งค่าการตรวจสอบการเตรียมพื้น



กล่องโต้ตอบการตั้งค่าอนุญาตให้ผู้ใช้ป้อนค่าขั้นต่ำสำหรับระยะห่างถึงฟันคู่สบ ระยะห่างจากฟันข้างเคียง และความลึกของการลดขนาดฟัน เพื่อช่วยกำหนดเกณฑ์การเตรียมฟันสำหรับการรักษาและการผลิตฟันเทียม

การใช้เครื่องมือการตรวจสอบการเตรียมฟัน

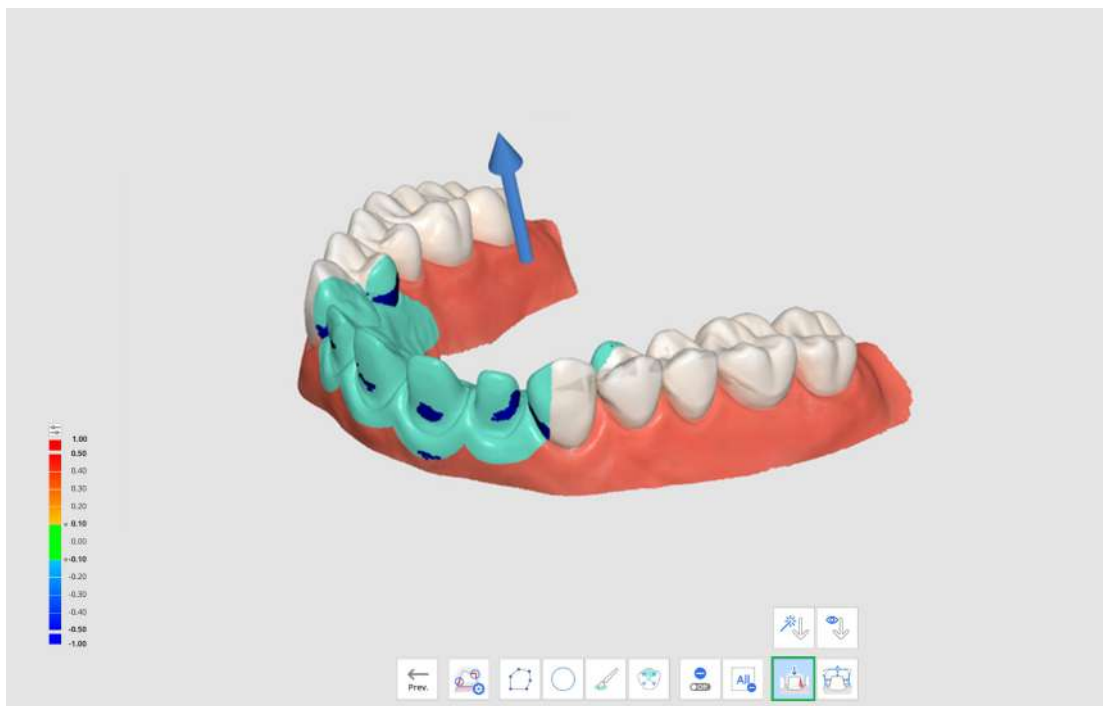
1. รับข้อมูลการสแกนในขั้นตอนขากรไกรบนหรือขากรไกรล่าง แล้วคลิกไอคอนเครื่องมือการตรวจสอบการเตรียมฟัน



2. เลือกพื้นที่บนข้อมูลพื้นที่ถูกเตรียมโดยใช้เครื่องมือเลือกพื้นที่



3. หากคุณคลิกไอคอนวิธีการใส่ วิธีการใส่จะถูกสร้างขึ้นโดยอัตโนมัติในทิศทางที่พื้นที่ส่วนคอดถูกย่อให้เล็กสุด

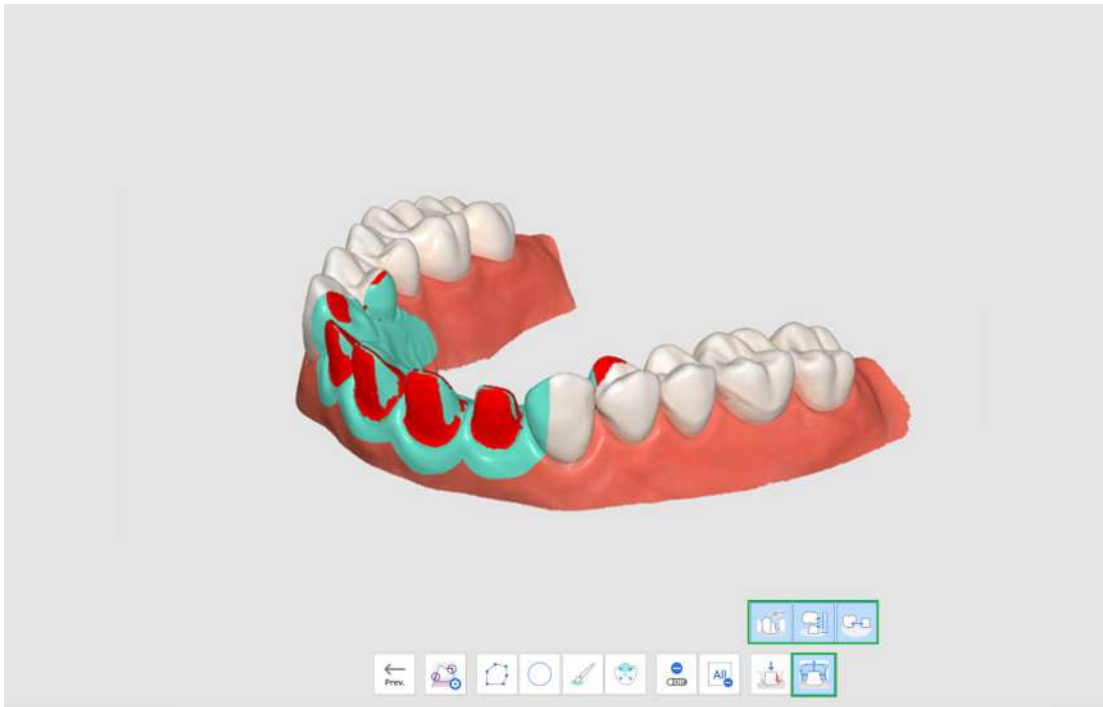


4. คุณสามารถเปลี่ยนวิธีการใส่ได้โดยการคลิกและลากลูกศร หรือใช้เครื่องมือทิศทางด้วยตนเอง โดยขึ้นอยู่กับวิธีการใส่ พื้นที่ส่วนคอดจะถูกแสดงบนข้อมูล

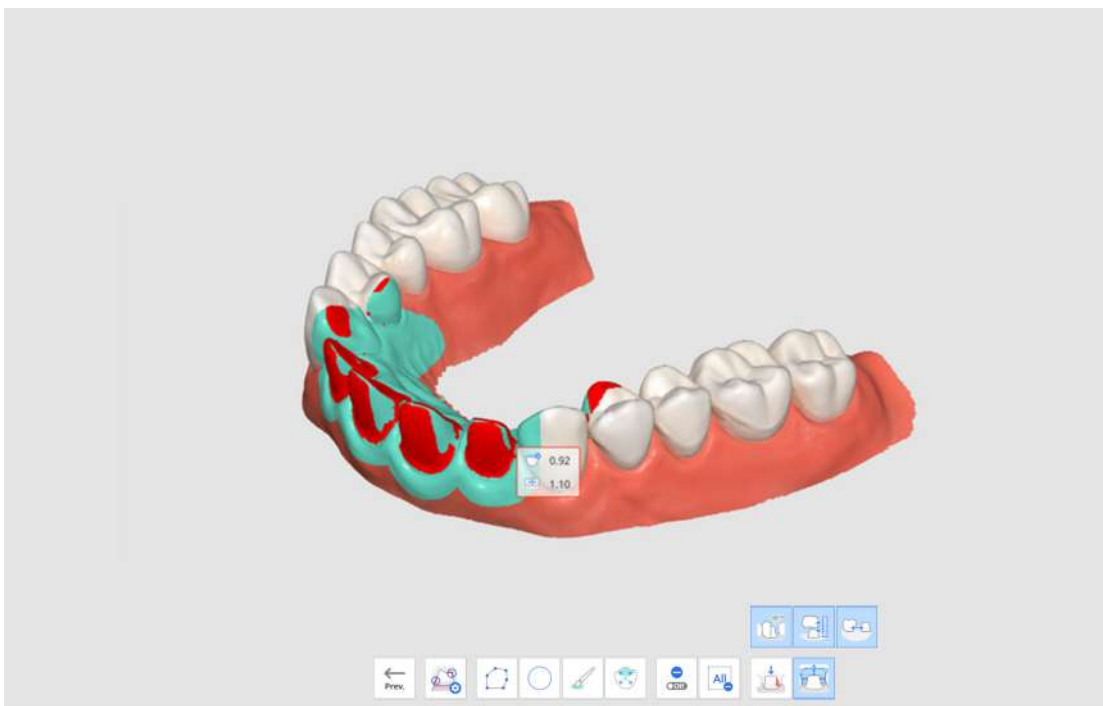
5. คลิกไอคอนระยะห่างและเลือกหนึ่งในเครื่องมือต่อไปนี้

- ความลึกของการลดขนาดฟัน
- ระยะห่างจากฟันคู่สบ
- ระยะห่างจากฟันข้างเคียง

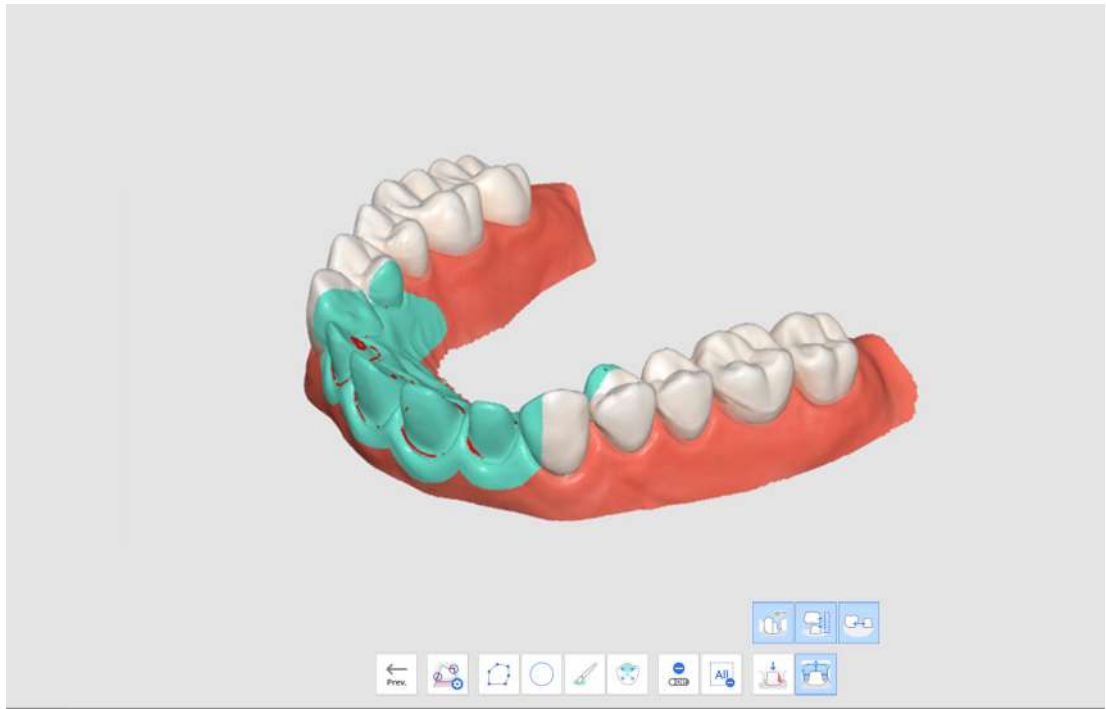
6. พื้นที่ที่มีการขนาดลดฟันไม่เพียงพอในข้อมูลการสแกนจะถูกแสดงเป็นสีแดง



7. เมื่อเลื่อนเมาส์ไปเหนือพื้นที่สีแดง ภาพของรายการที่ไม่เพียงพอและค่าของมันจะปรากฏขึ้น



8. ด้วยค่าที่ถูกแสดง ผู้ใช้สามารถวางแผนได้ว่าจำเป็นต้องเตรียมฟันเพิ่มเติมหรือไม่ และต้องเอาออกอีกมากน้อยเพียงใด
9. หลังจากเตรียมฟันเพิ่มเติมแล้ว คุณสามารถตัดแต่งพื้นที่นั้นและรับข้อมูลการสแกนเพิ่มเติมได้ จากนั้นคุณสามารถทำการตรวจสอบการเตรียมฟันอีกครั้งเพื่อยืนยันขั้นสุดท้าย



10.