

MEDIT Scan for Clinics



ME-UG-702J

Revision 27.1 (2026.09)
SW version 1.14.4

Table of Contents

Medit Scan for Clinics

การแนะนำ	9
Medit Scan for Clinics	9
วัตถุประสงค์การใช้งาน	9
ข้อห้าม	9
คุณสมบัติของผู้ปฏิบัติการ	9
การติดตั้ง	
ความต้องการของระบบ	10
ความต้องการของระบบที่แนะนำ	10
ความต้องการของระบบขั้นต่ำ	11
การติดตั้ง Medit Scan for Clinics	13
การติดตั้ง	13
การอัปเดต	14
การอัปเดตซอฟต์แวร์	14
การอัปเดตเฟิร์มแวร์	14
การเชื่อมต่อเครื่องสแกน	17
สถานะเครื่องสแกน	17
สถานะฮับ	19
โปรแกรมจัดการการเชื่อมต่อ (i700 wireless, i900 Mobility)	20

Switch & Scan (i700 wireless เท่านั้น)	25
การสอบเทียบเครื่องสแกน	27
การสอบเทียบเครื่องสแกนภายในช่องปาก	27
เริ่มต้นใช้งาน	
อินเตอร์เฟซผู้ใช้	37
ภาพรวม	37
แถบชื่อเรื่อง	38
แถบเครื่องมือหลัก	39
Info Box	40
ขั้นตอนการสแกน	41
มุมมองโมเดล	41
ข้อมูลการสแกน	41
แผนผังข้อมูล	42
แถบเครื่องมือด้านข้าง	43
แถบเครื่องมือขั้นตอนการสแกน	43
มุมมองสด	43
ความลึกของการสแกน	46
การตั้งค่า	48
การตั้งค่าโปรแกรม	48
ความช่วยเหลือในการสแกน	51
ประสิทธิภาพการสแกน	53

การประมวลผลภายหลัง	55
เครื่องสแกน	58
การวิเคราะห์ข้อมูลการสแกน	61
การทำงานขั้นพื้นฐาน	64
การควบคุมข้อมูล 3D	64
การดำเนินการสแกน	68
ใช้เครื่องสแกนเป็นเคอร์เซอร์ (Air Mouse)	69
พื้นฐานการสแกน	71
รายการตรวจสอบการสแกน	71
โหมดฝึกหัด	71
บทช่วยสอนอินเตอร์เฟซแบบสัมผัส	80
ข้อบ่งชี้ระหว่างการสแกน	82
ลูกศรอัจฉริยะ	82
คำแนะนำการสแกนอัจฉริยะ	85
ขั้นตอนการสแกน	
การจัดการขั้นตอน	87
การจัดการขั้นตอน	87
ขั้นตอนการสแกน	88
เพิ่ม/ลบขั้นตอน	89
บันทึกเป็นขั้นตอนการทำงานเริ่มต้น	92
เปลี่ยนลำดับขั้นตอน	96

ก่อนการรักษาสำหรับชากรไกรบน/ชากรไกรล่าง	98
ขั้นตอนก่อนการรักษาสำหรับชากรไกรบน	98
ขั้นตอนก่อนการรักษาสำหรับชากรไกรล่าง	98
เครื่องมือเพิ่มเติมในขั้นตอนก่อนการรักษา	99
ชากรไกรบน/ชากรไกรล่าง	100
ขั้นตอนชากรไกรบน	100
ขั้นตอนชากรไกรล่าง	100
เครื่องมือเพิ่มเติมในขั้นตอนชากรไกรบน/ชากรไกรล่าง	101
สแกนบอดี	102
ขั้นตอนสแกนบอดีชากรไกรบน	102
ขั้นตอนสแกนบอดีชากรไกรล่าง	102
เครื่องมือเพิ่มเติมสำหรับขั้นตอนสแกนบอดี	102
ชากรไกรบน/ชากรไกรล่างแบบไร้ฟัน	107
ขั้นตอนชากรไกรบนแบบไร้ฟัน	107
ขั้นตอนชากรไกรล่างแบบไร้ฟัน	107
เครื่องมือเพิ่มเติมสำหรับขั้นตอนไร้ฟัน	108
ฟันปลอมชากรไกรบน/ชากรไกรล่าง	109
ขั้นตอนฟันปลอมชากรไกรบน	109
ขั้นตอนฟันปลอมชากรไกรล่าง	109
สบฟัน	111
ขั้นตอนสบฟัน	111
เครื่องมือเพิ่มเติมสำหรับขั้นตอนสบฟัน	111

ใบหน้า	130
ขั้นตอนใบหน้า	130
เครื่องมือเพิ่มเติมสำหรับขั้นตอนใบหน้า	130
ข้อมูลเพิ่มเติม	132
ขั้นตอนข้อมูลเพิ่มเติม	132
การตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะ	136
ขั้นตอนการตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะ	136
รายงานการตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะ	136
เครื่องมือสำหรับการตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะ	138
กระบวนการการตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะ	139
เสร็จสิ้น	144
ขั้นตอนเสร็จสิ้น	144
เครื่องมือและฟังก์ชัน	
เครื่องมือขั้นตอนการสแกน	147
เครื่องมือสแกนพื้นฐาน	147
เครื่องมือการกรอง	151
เครื่องมือขั้นสูง	158
เครื่องมือในแถบเครื่องมือหลัก	161
เครื่องมือตัดแต่ง	161
เครื่องมือฟังก์ชัน	166
เครื่องมือในแถบเครื่องมือด้านข้าง	200

ตัวอย่างเคสและขั้นตอนการทำงาน

การสแกนฟันปลอม	204
ฟันปลอมทั้งปาก	204
แบบจำลองฟันปลอม	208
ฟันปลอมที่รองรับรากเทียม	209
การสแกนโมเดลก่อนการรักษา	211
วิธีใช้การสแกนก่อนการรักษา	211
วิธีใช้การสแกนก่อนการรักษาด้วยเครื่องมือตัดแต่ง	213
วิธีการลบการสแกนก่อนการรักษาที่ถูกจำลองและสแกนข้อมูลใหม่	215
การสแกนรอยพิมพ์	220
วิธีการรับการสแกนรอยพิมพ์	220
วิธีใช้การสแกนรอยพิมพ์สำหรับขอบ	223
วิธีใช้การสแกนรอยพิมพ์สำหรับเคสเดือยฟันและแกนฟัน	224
วิธีใช้การสแกนรอยพิมพ์สำหรับเคสสบฟัน	226
การจับคู่ไลบรารีแกนยึดครอบฟัน	228
วิธีใช้การจับคู่ไลบรารีแกนยึดครอบฟัน	229
การจับคู่ไลบรารีสแกนบอดี้	235
วิธีใช้การจับคู่ไลบรารีสแกนบอดี้	244
การตรวจสอบการเตรียมฟัน	249
วิธีใช้การตรวจสอบการเตรียมฟัน	250
ขั้นตอนการทำงาน Medit SmartX	254

การแนะนำ

Medit Scan for Clinics

Medit Scan for Clinics

เป็นโปรแกรมซอฟต์แวร์ที่เสนออินเตอร์เฟซที่เป็นมิตรต่อผู้ใช้ในการบันทึกลักษณะรูปทรงสภาพผิวของฟันและเนื้อเยื่อโดยรอบแบบดิจิทัลโดยใช้เครื่องสแกน

วัตถุประสงค์การใช้งาน

ระบบเป็นเครื่องสแกน 3D

ภายในช่องปากที่ถูกออกแบบมาเพื่อบันทึกลักษณะเฉพาะส่วนของฟันและเนื้อเยื่อโดยรอบแบบดิจิทัล

ระบบผลิตภาพสแกน 3D เพื่อใช้ในแบบซึ่งใช้คอมพิวเตอร์ช่วยและผลิตอุปกรณ์สำหรับทันตกรรมบูรณะ

ข้อห้าม

เครื่องสแกนนี้ไม่ได้ถูกออกแบบมาเพื่อรับภาพโครงสร้างภายในของฟันหรือโครงสร้างกระดูกที่รองรับ

คุณสมบัติของผู้ปฏิบัติการ

เครื่องสแกนนี้ต้องถูกใช้โดยผู้เชี่ยวชาญด้านทันตกรรมและนักเทคนิคห้องปฏิบัติการทันตกรรมที่ผ่านการฝึกหัด ผู้ใช้เครื่องสแกนนี้มีหน้าที่รับผิดชอบแต่เพียงผู้เดียวในการพิจารณาว่าเครื่องสแกนนี้เหมาะสำหรับผู้ป่วยรายใดรายหนึ่งหรือไม่ ผู้ใช้มีหน้าที่รับผิดชอบแต่เพียงผู้เดียวต่อความถูกต้อง ความครบถ้วน และความเพียงพอของข้อมูลใด ๆ ที่ได้รับจากเครื่องสแกนและซอฟต์แวร์ที่ให้มาด้วย

ผู้ใช้งานจะต้องตรวจสอบความถูกต้องและความเพียงพอของผลลัพธ์เพื่อการรักษาที่เหมาะสม

ต้องใช้ระบบตามคู่มือผู้ใช้และข้อควรระวัง นอกจากนี้ ผู้ใช้ต้องไม่แก้ไขหรือเปลี่ยนแปลงระบบ

การใช้หรือการจัดการระบบอย่างไม่เหมาะสมจะทำให้การรับประกันเป็นโมฆะ

สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับวิธีการใช้ระบบอย่างถูกต้อง โปรดติดต่อตัวแทนจำหน่ายในพื้นที่ของคุณ

ความต้องการของระบบ

ความต้องการของระบบที่แนะนำ

	Windows		macOS
	แล็ปท็อป	เดสก์ท็อป	แล็ปท็อป/เดสก์ท็อป
โปรเซสเซอร์	Intel Core i7 - 14700HX Intel Core i7 - 13700H Intel Core Ultra 7 155H หรือสูงกว่า	Intel Core i7 - 14700K Intel Core i7 - 13700K หรือสูงกว่า	M1 Pro (10-Core CPU, 16-core GPU) M2 (8-Core CPU, 10-core GPU) M2 Pro (10-Core CPU, 16-core GPU) M3 (8-Core CPU, 10-core GPU)
	AMD Ryzen 7 8745H AMD Ryzen 7 7735H หรือสูงกว่า	AMD Ryzen 7 8700F AMD Ryzen 7 7700X หรือสูงกว่า	M3 Pro (10-Core CPU, 16-core GPU) หรือสูงกว่า
RAM	32GB หรือสูงกว่า		24 GB หรือสูงกว่า

RAM	32GB หรือสูงกว่า	24 GB หรือสูงกว่า
กราฟิก	NVIDIA GeForce RTX 5060 (VRAM 8 GB หรือสูงกว่า) <i>*ใช้งานได้กับ Medit Scan for Clinics v1.13.3 ขึ้นไปเท่านั้น</i> NVIDIA GeForce RTX 4060 (VRAM 8 GB หรือสูงกว่า) NVIDIA GeForce RTX 3070 (VRAM 8 GB หรือสูงกว่า) NVIDIA RTX A3000 (VRAM 8 GB หรือสูงกว่า) หรือสูงกว่า <i>* ไม่รองรับ AMD Radeon</i>	-
OS	Windows 10 64-bit Windows 11 (แนะนำสำหรับโปรเซสเซอร์ Intel Core เจน 12 หรือใหม่กว่า) หรือใหม่กว่า	Sonoma 14 Sequoia 15 หรือใหม่กว่า

ความต้องการของระบบขั้นต่ำ

	Windows		macOS
	แล็ปท็อป	เดสก์ท็อป	แล็ปท็อป/เดสก์ท็อป

	แล็ปท็อป	เดสก์ท็อป	แล็ปท็อป/เดสก์ท็อป
โปรเซสเซอร์	Intel Core i5-14500HX		
	Intel Core i5-13500H	Intel Core i5-14400	
	Intel Core Ultra 5-125H	Intel Core i5-13400	M3 (8-core CPU, 8-core GPU)
	หรือสูงกว่า	หรือสูงกว่า	หรือสูงกว่า
	AMD Ryzen 5 8640H	AMD Ryzen 5 8600G	
	AMD Ryzen 5 7640H	AMD Ryzen 5 7600	
	หรือสูงกว่า	หรือสูงกว่า	
	หรือสูงกว่า	หรือสูงกว่า	
RAM	16GB หรือสูงกว่า		16GB หรือสูงกว่า
กราฟิก	NVIDIA GeForce RTX 4050 (VRAM 6 GB หรือสูงกว่า)		
	NVIDIA GeForce RTX 3060 (VRAM 6 GB หรือสูงกว่า)		
	NVIDIA RTX A2000 (VRAM 6 GB หรือสูงกว่า)		-
	หรือสูงกว่า		
	* ไม่รองรับ AMD Radeon		
OS	Windows 10 64-bit		Sonoma 14
	Windows 11 (แนะนำสำหรับโปรเซสเซอร์ Intel Core เจน 12 หรือใหม่กว่า)		Sequoia 15
	หรือใหม่กว่า		หรือใหม่กว่า

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

เครื่องสแกนอาจทำงานไม่ถูกต้องหากคุณไม่รีสตาร์ทพีซีหลังการติดตั้ง

การอัปเดต

การอัปเดตซอฟต์แวร์

เมื่อคุณเรียกใช้ Medit Link โปรแกรมจะตรวจสอบการอัปเดต
เวอร์ชันล่าสุดจะถูกอัปเดตโดยอัตโนมัติหากคุณเชื่อมต่อกับอินเทอร์เน็ต

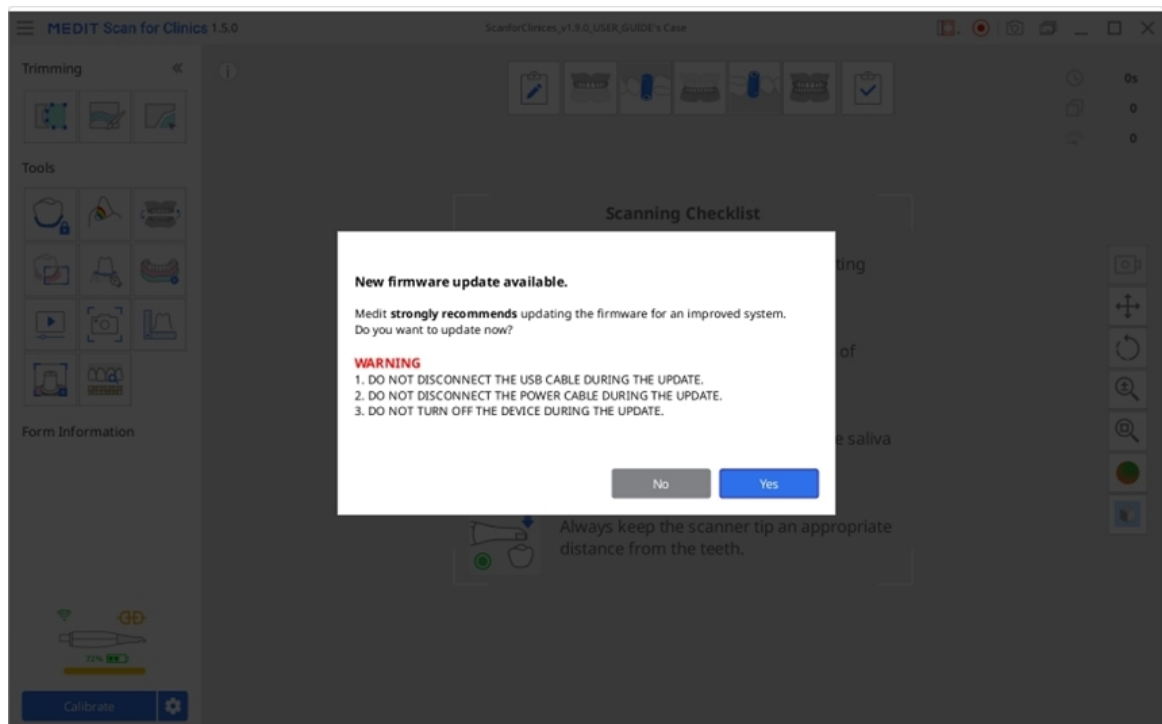
Medit Scan for Clinics และ Medit Scan for Labs จะถูกอัปเดตเป็นเวอร์ชันล่าสุดเมื่อมีการติดตั้ง Medit Link ใหม่

การอัปเดตเฟิร์มแวร์

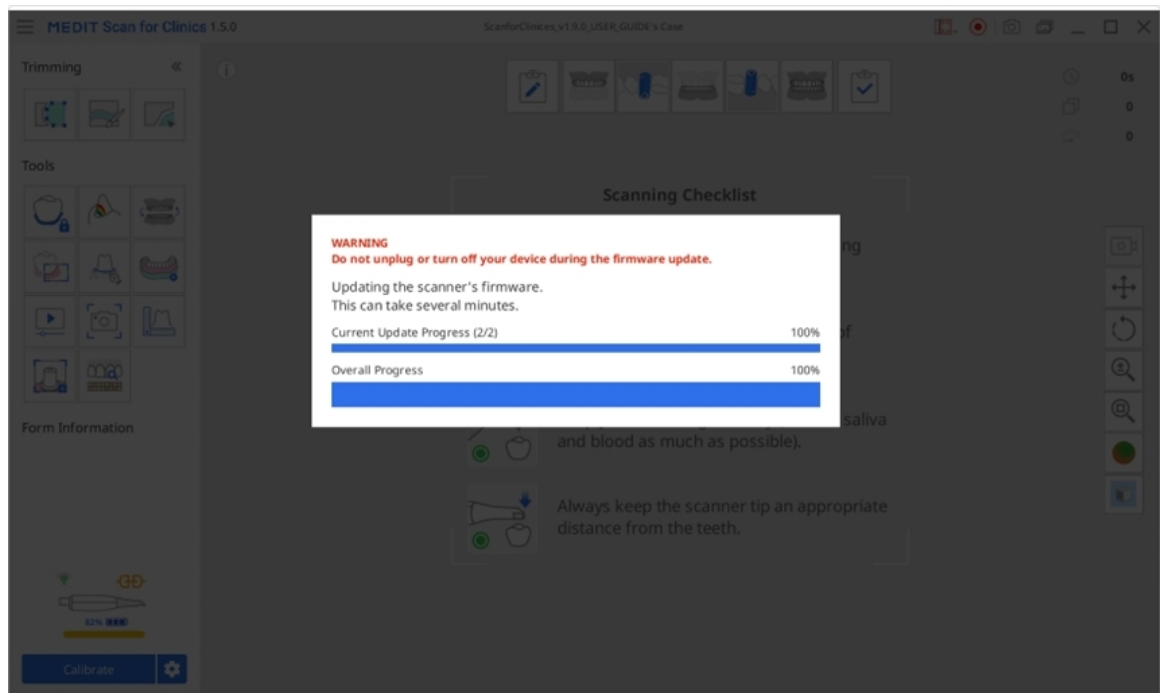
เราขอแนะนำให้คุณอัปเดตเวอร์ชันเฟิร์มแวร์ของสับไرسายให้ทันสมัยอยู่เสมอเพื่อใช้คุณสมบัตและการปรับปรุงใหม่
คุณยังคงสามารถใช้ฟังก์ชันที่มีอยู่ได้ ถึงแม้ว่าคุณจะไม่ได้ดำเนินการอัปเดตเฟิร์มแวร์ในทันทีก็ตาม

โปรแกรมจะติดตั้งเฟิร์มแวร์ล่าสุดโดยอัตโนมัติเมื่อมีการอัปเดตใหม่ดังต่อไปนี้:

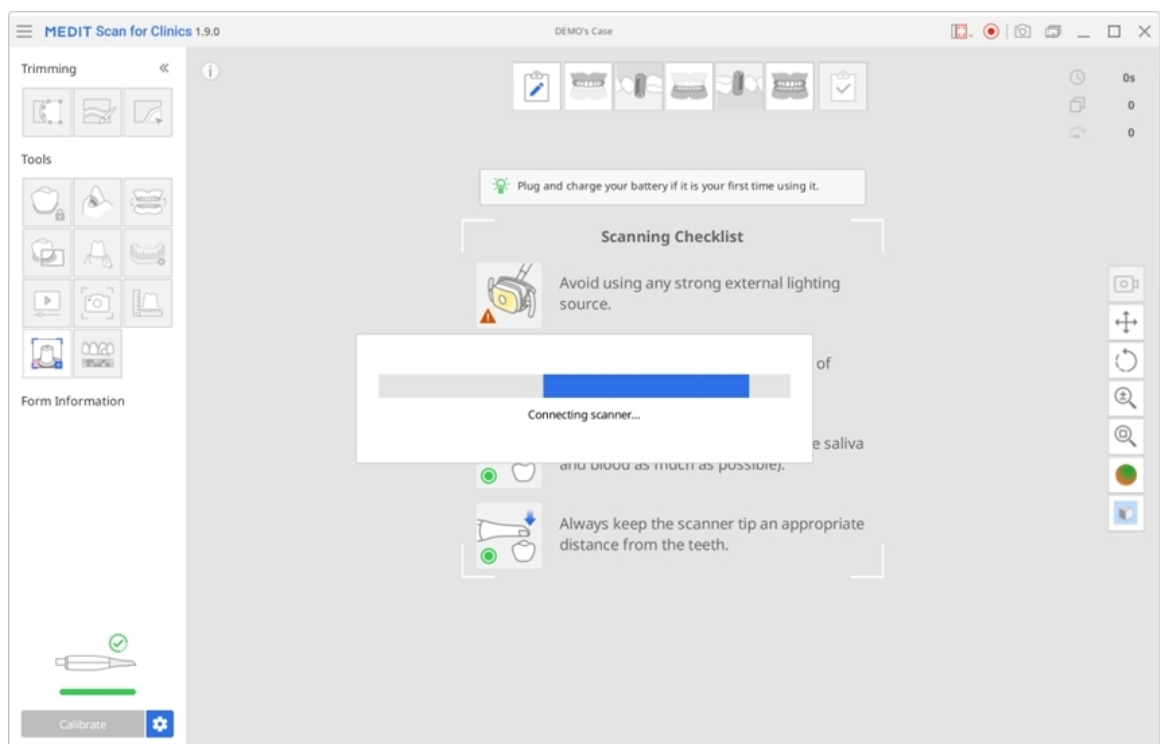
1. หากคุณใช้เครื่องสแกนไرسาย โปรดเชื่อมต่อสับไرسายเข้ากับคอมพิวเตอร์ส่วนบุคคลผ่านสายเคเบิล และตรวจสอบว่าเครื่องสแกนของคุณเชื่อมต่อกับสับไرسายอยู่หรือไม่
2. เรียกใช้ Medit Scan for Clinics
3. กล้องโต้ตอบต่อไปนี้จะปรากฏขึ้นเมื่อมีเฟิร์มแวร์ใหม่



4. คลิก "ใช่" เพื่อดำเนินการอัปเดตเฟิร์มแวร์ต่อไป



5. เมื่ออัปเดตเฟิร์มแวร์แล้ว โปรแกรมจะพยายามเชื่อมต่อเครื่องสแกนอีกครั้ง



6. คุณสามารถตรวจสอบเวอร์ชันเฟิร์มแวร์ปัจจุบันของคุณได้ที่เมนู > เกี่ยวกับ > เวอร์ชันเฟิร์มแวร์

หมายเหตุ

- สำหรับเครื่องสแกนไร้สาย

การอัปเดตอาจหยุดชะงักได้หากฮับถูกตัดการเชื่อมต่อจากคอมพิวเตอร์ส่วนบุคคลท้องถิ่นหรือหากเครื่องสแกนมีแบตเตอรี่ต่ำ ในเคสนี้

คุณสามารถอัปเดตเฟิร์มแวร์ได้ด้วยการเชื่อมต่อฮับเข้ากับคอมพิวเตอร์ส่วนบุคคลแล้วเรียกใช้โปรแกรมอีกครั้ง

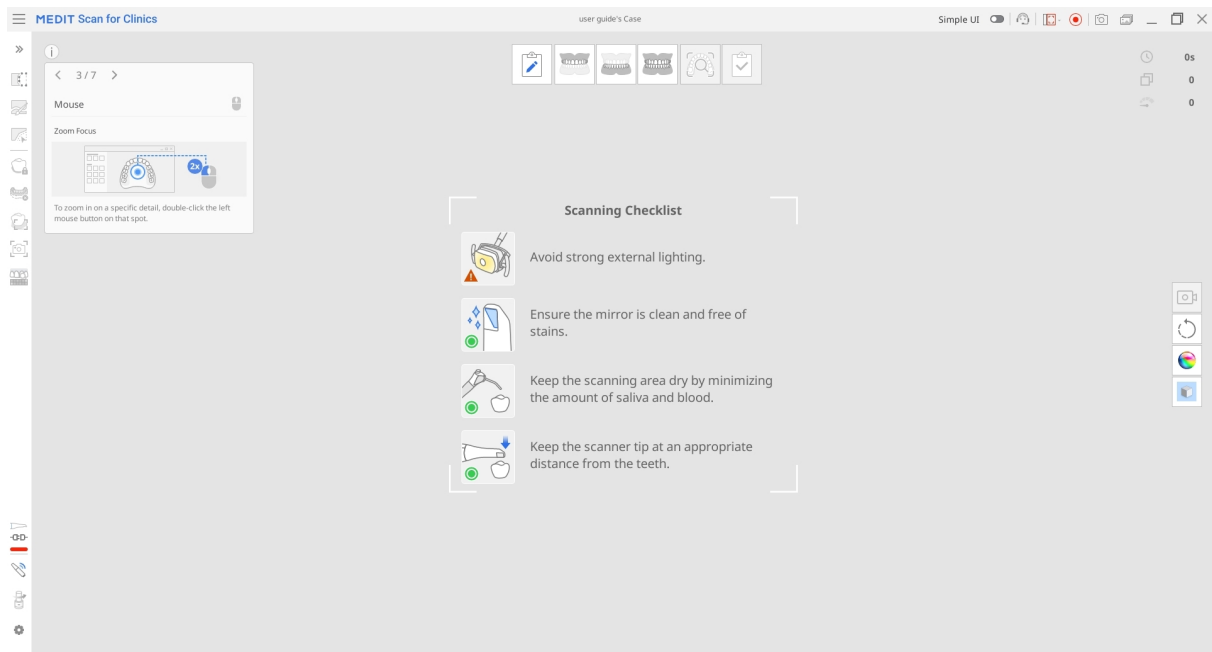
- สำหรับเครื่องสแกนแบบมีสาย

คุณอาจพบข้อความระบุความผิดพลาดหากเครื่องสแกนของคุณล้มเหลวในการรีบูตแม้ว่าการอัปเดตเฟิร์มแวร์จะเสร็จสิ้นแล้วก็ตาม ในเคสนี้

เราขอแนะนำให้รีบูตเครื่องสแกนด้วยการถอดปลั๊กและเสียบสายเคเบิลใหม่ จากนั้นตรวจสอบสถานะเครื่องสแกน

การเชื่อมต่อเครื่องสแกน

เมื่อคุณเรียกใช้ Medit Scan for Clinics คุณสามารถตรวจสอบสถานะเครื่องสแกนของคุณได้ และหากคุณใช้เครื่องสแกนไร้สาย สถานะฮับไร้สายจะอยู่ที่มุมซ้ายล่างของหน้าจอ

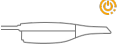
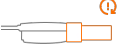
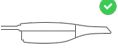
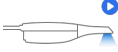
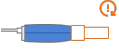
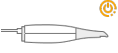
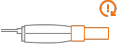
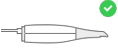
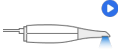
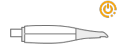
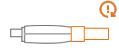
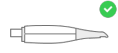
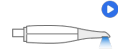
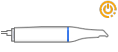
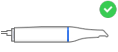
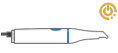
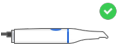
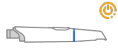
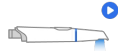


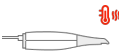
สถานะเครื่องสแกน

ต่อไปนี้เป็นสิ่งบ่งชี้สถานะเครื่องสแกน:

โมเดล/สถานะ	ไม่ได้เชื่อมต่อ	ไม่มีส่วนปลาย	กำลังเชื่อมต่อ
i500		ไม่มีข้อมูล	
i600			
i700			
i700 wireless			
i900			
i900 classic			

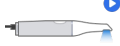
โมเดล/สถานะ	ไม่ได้เชื่อมต่อ	ไม่มีส่วนปลาย	กำลังเชื่อมต่อ
i900 Mobility			

กำลังรีบูต	จำเป็นต้องสอบเทียบ	พร้อมใช้งาน	การสแกน
			
			
			
			
			
			
			

สลีป	มีความร้อนสูงเกินไป
	
ไม่มีข้อมูล	
ไม่มีข้อมูล	
	
	
	

สลีป	มีความร้อนสูงเกินไป
	

โมเดล/สถานะ	ไม่ได้เชื่อมต่อ	ไม่มีส่วนปลาย	กำลังเชื่อมต่อ
iE*			

กำลังรีบูต	จำเป็นต้องสอบเทียบ	พร้อมใช้งาน	การสแกน
			

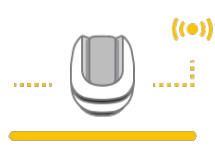
สลีป	มีความร้อนสูงเกินไป
	

*เครื่องสแกน iE ไม่รองรับปลายขนาดเล็ก

สถานะฮับ

เมื่อคุณใช้เครื่องสแกนไร้สาย สถานะของฮับไร้สายจะถูกแสดงดังที่แสดงไว้ด้านล่าง:

คำอธิบายสถานะ	i700 wireless	i900 Mobility
เชื่อมต่อฮับแล้ว: ฮับเชื่อมต่อกับเครื่องสแกนแล้ว		
กำลังเชื่อมต่อ ฮับกำลังเชื่อมต่อกับพีซี		

คำอธิบายสถานะ	i700 wireless	i900 Mobility
ถูกตัดการเชื่อมต่อ: ฮับไม่ได้เชื่อมต่อกับเครื่องสแกน		

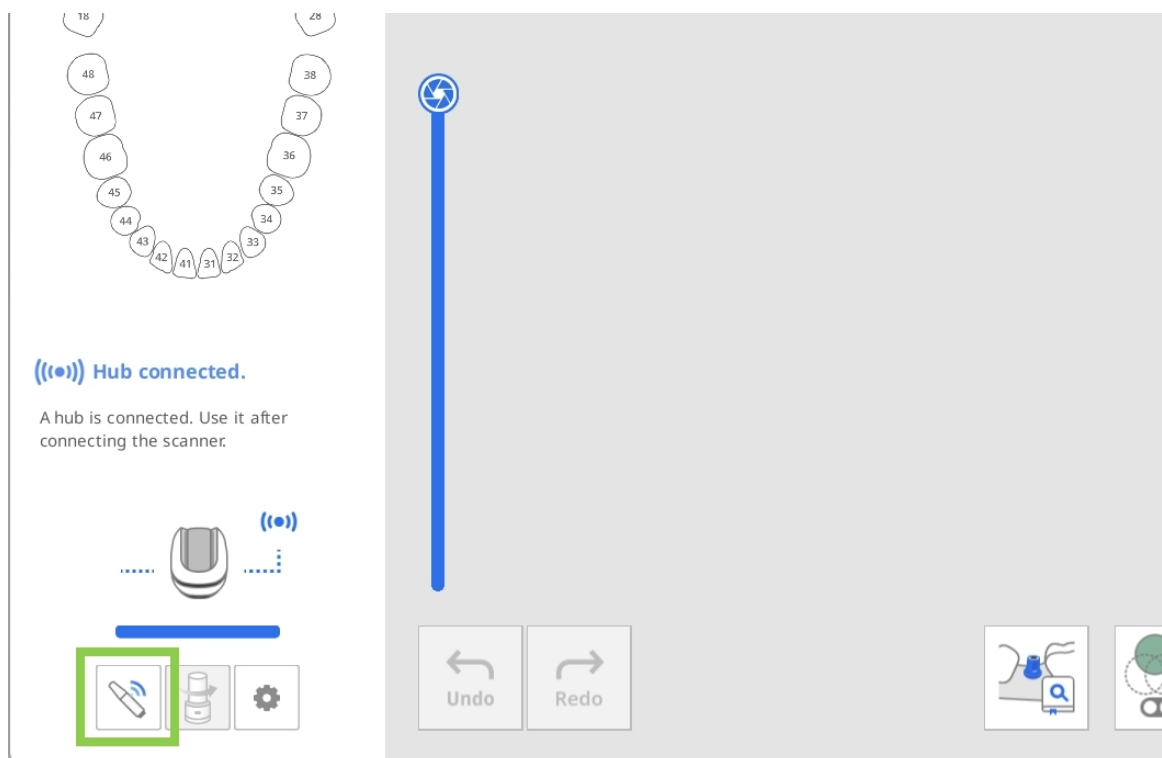
โปรแกรมจัดการการเชื่อมต่อ (i700 wireless, i900 Mobility)

การจับคู่ i900 Mobility

หมายเหตุ

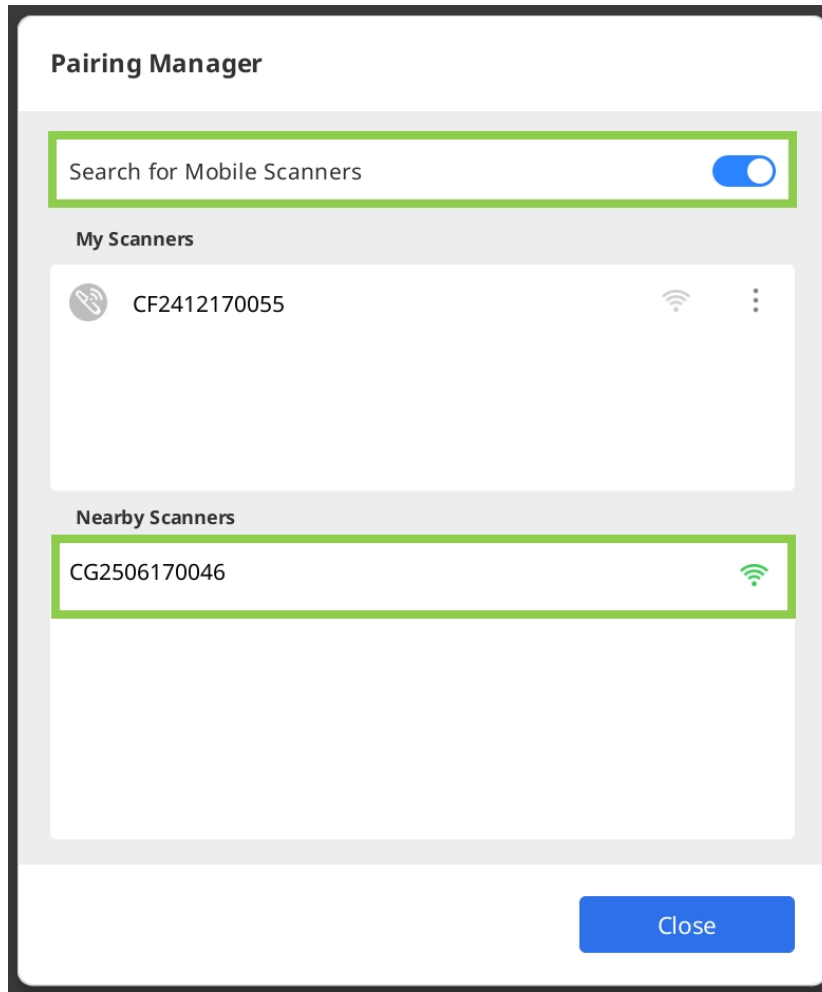
เพื่อให้กระบวนการจับคู่เป็นไปอย่างราบรื่น โปรดตรวจสอบว่าได้เปิดใช้งานตัวเลือก “การเชื่อมต่อเครื่องสแกนแบบพกพา” ในการตั้งค่าเครื่องสแกน

1. เชื่อมต่อฮับเข้ากับคอมพิวเตอร์ของคุณ เมื่อเชื่อมต่อแล้ว ไอคอน “โปรแกรมจัดการการเชื่อมต่อ” จะปรากฏที่มุมล่างซ้ายของหน้าจอ ตามภาพด้านล่าง

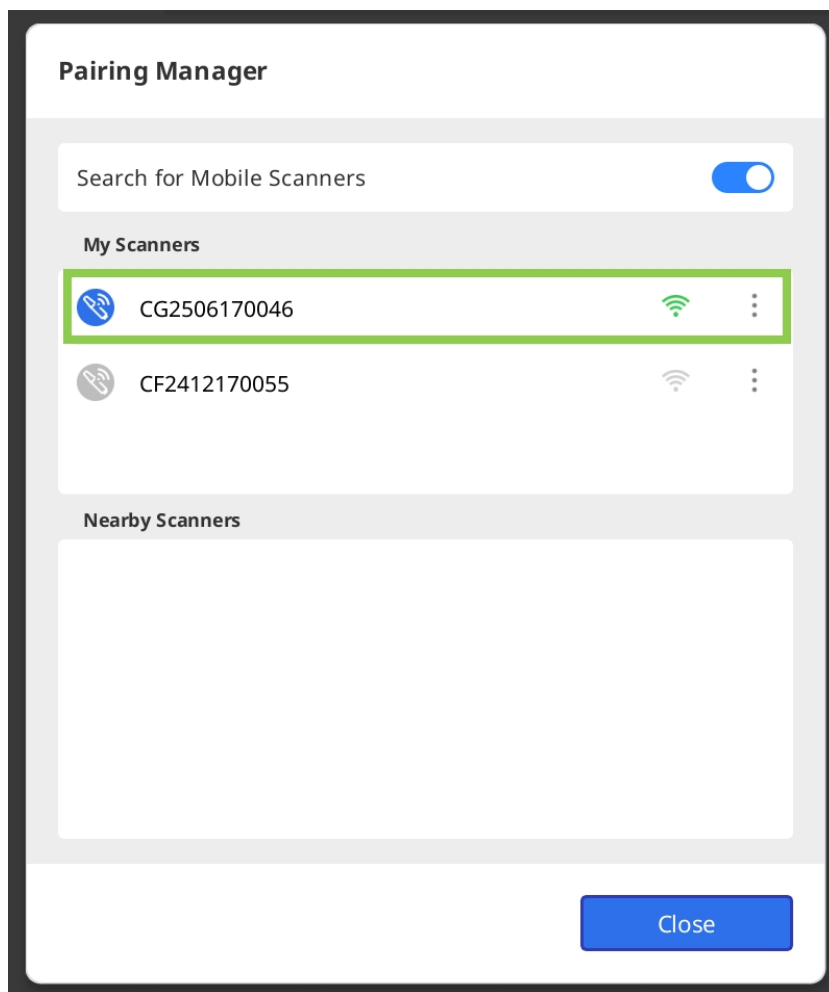


2. เปิด “โปรแกรมจัดการการเชื่อมต่อ” และเปิดสวิตช์ “ค้นหาเครื่องสแกนแบบพกพา” จากนั้น เปิดเครื่องสแกนของคุณ — มันจะปรากฏอยู่ในส่วนของเครื่องสแกนใกล้เคียง

โปรแกรมจะตรวจจับอุปกรณ์ i900 Mobility ที่อยู่ใกล้เคียงทั้งหมดโดยอัตโนมัติ
ระบบเครื่องสแกนที่คุณต้องการเชื่อมต่อโดยดูจากหมายเลขซีเรียล จากนั้นคลิกที่เครื่องเพื่อทำการจับคู่



3. เมื่อเครื่องสแกนถูกจับคู่แล้ว ระบบจะจดจำเครื่องไว้ และจะเชื่อมต่ออีกครั้งโดยอัตโนมัติในครั้งถัดไปที่เปิดเครื่อง



4. เมื่อใช้เครื่องสแกนหลายเครื่อง คุณสามารถจัดการแต่ละเครื่องได้ผ่านปุ่มเมนูที่อยู่ถัดจากชื่อของเครื่อง คลิกที่ปุ่มดังกล่าวเพื่อเปลี่ยนชื่อเครื่องสแกน (เช่น จากหมายเลขซีเรียลเป็นชื่อที่กำหนดเอง), ตัดการเชื่อมต่อ หรือเลือกให้ลืมอุปกรณ์

Pairing Manager

Scanner Name

MEDIT Fighting

Device Information

Model Name

i900M

Serial Number

CG2506170046

Disconnect

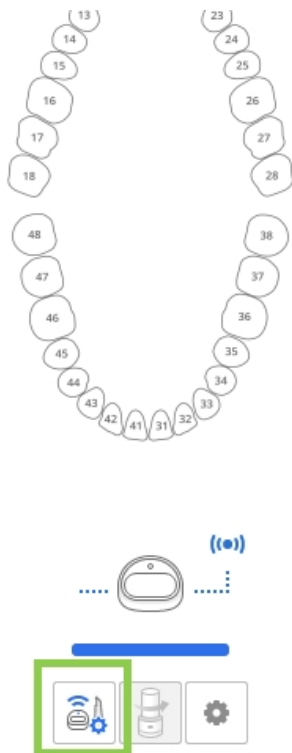
Forget Device

Previous

Close

การจับคู่ i700 wireless

1. เชื่อมต่อฮับเข้ากับคอมพิวเตอร์ของคุณ เมื่อเชื่อมต่อแล้ว ไอคอน “โปรแกรมจัดการการเชื่อมต่อ” จะปรากฏที่มุมล่างซ้ายของหน้าจอ ตามภาพด้านล่าง หากมีเครื่องสแกนที่เคยถูกจับคู่ไว้ก่อนหน้านี้อยู่ใกล้ ระบบจะเชื่อมต่อโดยอัตโนมัติ ทำให้คุณสามารถเริ่มต้นการสแกนได้ในทันที



2. เปิด “โปรแกรมจัดการการเชื่อมต่อ” เพื่อควบคุมการเชื่อมต่อกับเครื่องสแกนที่ถูกจับคู่แล้ว หรือเพื่อจับคู่กับเครื่องสแกนใหม่

Pairing Manager

Find Connected Scanner

Make the connected scanner vibrate to help you find it.

Disconnect & Turn Off

Disconnect the currently connected scanner and turn it off.

Pair New Scanner

Pair the hub with a new scanner.

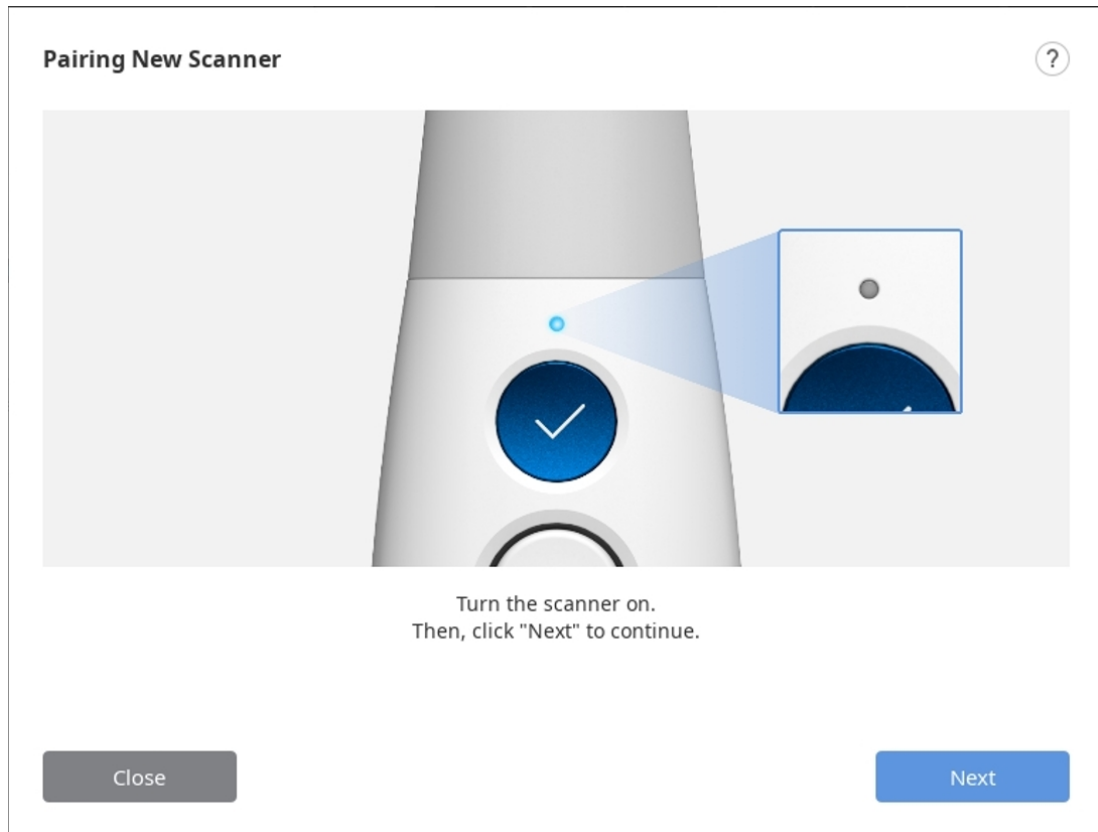
Cancel

ค้นหาเครื่องสแกนที่เชื่อมต่อ	ทำให้เครื่องสแกนที่ถูกจับคู่สั่นเพื่อช่วยคุณค้นหามัน
ยกเลิกการเชื่อมต่อและปิด	ยกเลิกการเชื่อมต่อเครื่องสแกนที่ถูกจับคู่อยู่ในปัจจุบันแล้วปิดเครื่อง
จับคู่เครื่องสแกนใหม่	จับคู่สับไร้สายกับเครื่องสแกนใหม่

3. หากต้องการเชื่อมต่อเครื่องสแกนใหม่ด้วยตนเอง ให้เลือกตัวเลือก “จับคู่เครื่องสแกนใหม่” และทำตามคำแนะนำโดยละเอียดบนหน้าจอ

⚠️ ข้อควรระวัง

เพื่อหลีกเลี่ยงปัญหาในการจับคู่ อย่าขัดขวางการสื่อสารระหว่างเครื่องสแกนกับฮับ—
ให้ใส่แบตเตอรี่ไว้ต่อเนื่อง เชื่อมต่อฮับอยู่ตลอดเวลา และอย่าเอามือของคุณบังปลายตามจับ



4. เมื่อจับคู่เครื่องสแกนเรียบร้อยแล้ว

คุณสามารถตรวจสอบสถานะการเชื่อมต่อของเครื่องสแกนได้ที่มุมล่างซ้ายของหน้าจอ

Switch & Scan (i700 wireless เท่านั้น)

สลับและสแกนคือการลงทะเบียนเครื่องสแกนเครื่องเดียวกับฮับไร้สายตั้งแต่สองฮับขึ้นไป

และสลับการเชื่อมต่อระหว่างฮับ

คุณสมบัตินี้ช่วยให้คุณสามารถพกพาเครื่องสแกนจากห้องหนึ่งไปยังอีกห้องหนึ่งและเชื่อมต่อกับฮับไร้สายในคลินิกของคุณได้

ขั้นแรก คุณต้องลงทะเบียนข้อมูลอุปกรณ์ของเครื่องสแกนและฮับไร้สายโดยการจับคู่ด้วยตนเอง

เครื่องสแกนและฮับไร้สายที่ไม่ได้ถูกลงทะเบียนจะไม่สามารถเชื่อมต่อกันได้

ไม่ว่าสัญญาณการเชื่อมต่อจะแรงแค่ไหนก็ตาม

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

⚠️ข้อควรระวัง

- หากคุณมีฮับไร้สายหลายตัวในพื้นที่ทำงานที่ไม่ได้เป็นพื้นที่ปิด
เครื่องสแกนอาจเชื่อมต่อกับฮับอื่นที่ไม่ใช่ฮับที่คุณต้องการเชื่อมต่อได้
- หากคุณพยายามเชื่อมต่อระหว่างฮับไร้สายสองฮับ
เครื่องสแกนอาจเชื่อมต่อกับฮับอื่นที่ไม่ใช่ฮับที่คุณต้องการเชื่อมต่อได้
- หากเครื่องสแกนไม่สามารถเชื่อมต่อได้
ให้เข้าใกล้ฮับไร้สายที่คุณต้องการเชื่อมต่อแล้วลองเชื่อมต่ออีกครั้งโดยกดตรงกลางของปุ่มควบคุมนานกว่าสองวินาที

การสอบเทียบเครื่องสแกน

การสอบเทียบเครื่องสแกนภายในช่องปาก

หมายเหตุ

ขอแนะนำให้สอบเทียบอุปกรณ์เป็นระยะ

ไปที่เมนู > การตั้งค่า > เครื่องสแกนตั้งโต๊ะ

และกำหนดค่าระยะเวลาการสอบเทียบในตัวเลือกระยะเวลาการสอบเทียบ(วัน)

แนะนำให้ทำการสอบเทียบเพื่อการสแกนและประสิทธิภาพของอุปกรณ์ที่เหมาะสม

โปรดสอบเทียบเครื่องสแกนเมื่อ:

- คุณภาพของข้อมูลการสแกนลดลงเมื่อเทียบกับการสแกนครั้งก่อน
- สภาพภายนอก เช่น อุณหภูมิของอุปกรณ์ เปลี่ยนแปลงไประหว่างการใช้งาน
- เกินระยะเวลาการสอบเทียบที่กำหนดไว้แล้ว

ข้อควรระวัง

บานสอบเทียบเป็นส่วนประกอบที่ละเอียดอ่อน โปรดอย่าสัมผัสมัน

หากการสอบเทียบล้มเหลว ให้ตรวจสอบบานสอบเทียบและติดต่อผู้ให้บริการหากมีการปนเปื้อน

โปรดทราบว่าความแม่นยำของข้อมูลการสแกนจะเพิ่มขึ้นหากอุณหภูมิของเครื่องสแกนในระหว่างการสอบเทียบใกล้เคียงกับอุณหภูมิระหว่างการสแกน

ปล่อยให้เครื่องสแกนของคุณอุ่นเครื่องก่อนการสอบเทียบเพื่อให้ได้อุณหภูมิเดียวกันกับในระหว่างการสแกน

วิธีสอบเทียบ (i500, i600, i700, i700 wireless)

ข้อมูลต่อไปนี้จะอธิบายวิธีการสอบเทียบตาม i700 โมเดลเครื่องสแกนอื่น ๆ เช่น i500/i600/i700 wireless

ก็สามารถถูกสอบเทียบได้ในลักษณะเดียวกัน สำหรับการสอบเทียบ900/i900 classic/iE

โปรดดูส่วนที่เกี่ยวข้องด้านล่างนี้

หมายเหตุ

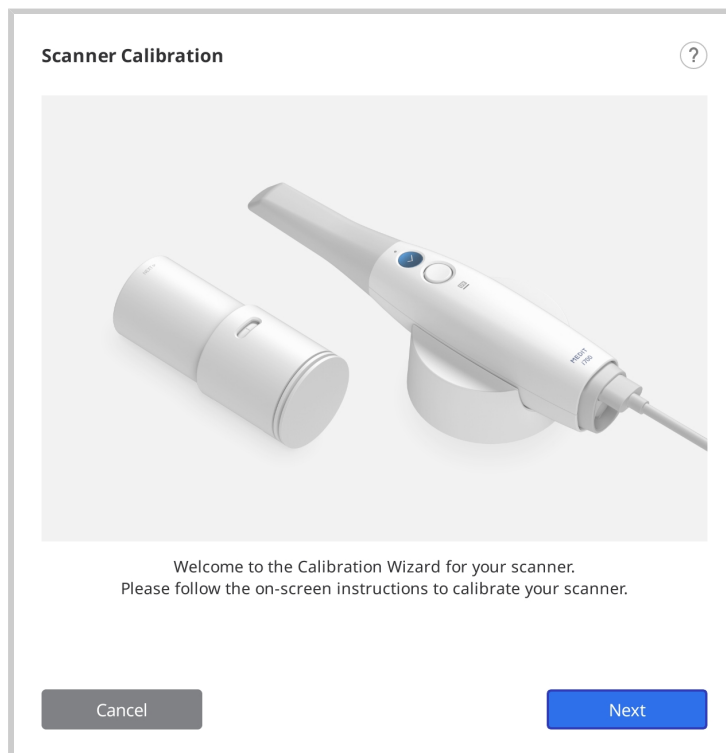
ผู้ใช้สามารถเลือก "ถัดไป" หรือ "เสร็จสิ้น" ได้โดยการกดปุ่มสแกนบนเครื่องสแกน

1. เปิดเครื่องสแกนและเชื่อมต่อเครื่องสแกนเข้ากับซอฟต์แวร์
2. คลิกไอคอน "สอบเทียบ" ที่มุมซ้ายล่างของโปรแกรม

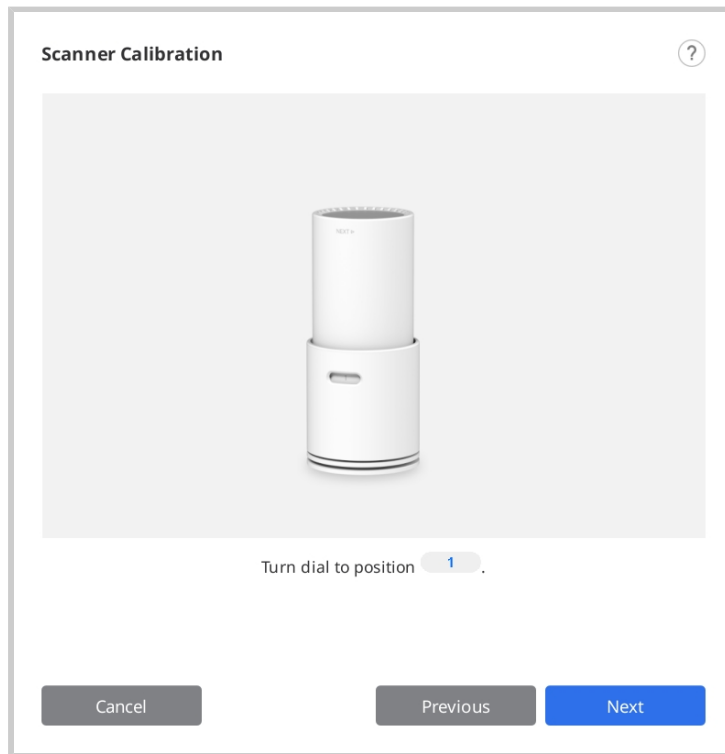
คุณสามารถใส่เครื่องสแกนเข้าไปในเครื่องมือสอบเทียบเพื่อเริ่มต้นการสอบเทียบได้ (ไม่พร้อมใช้งานกับ i500)



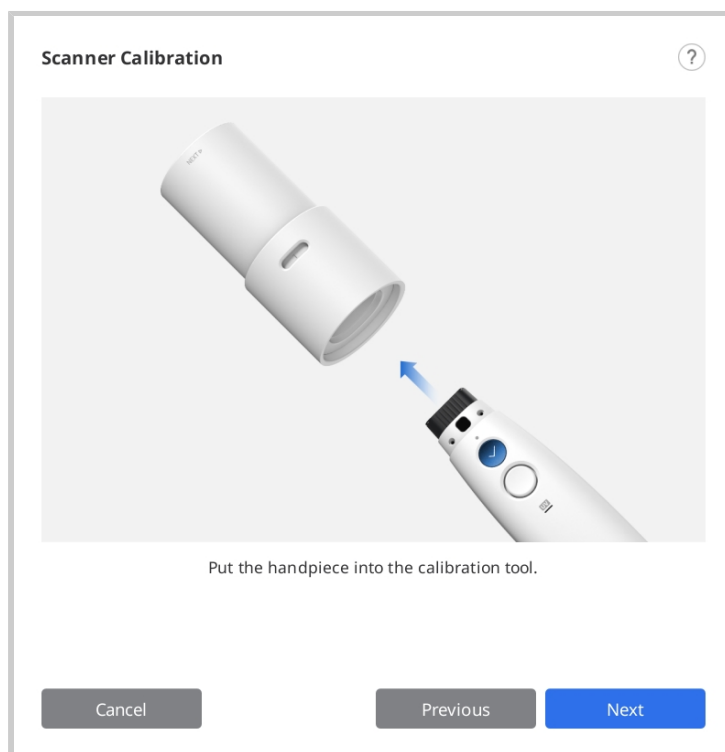
3. เตรียมเครื่องมือสอบเทียบแล้วคลิก "ถัดไป" เพื่อเริ่มกระบวนการสอบเทียบ



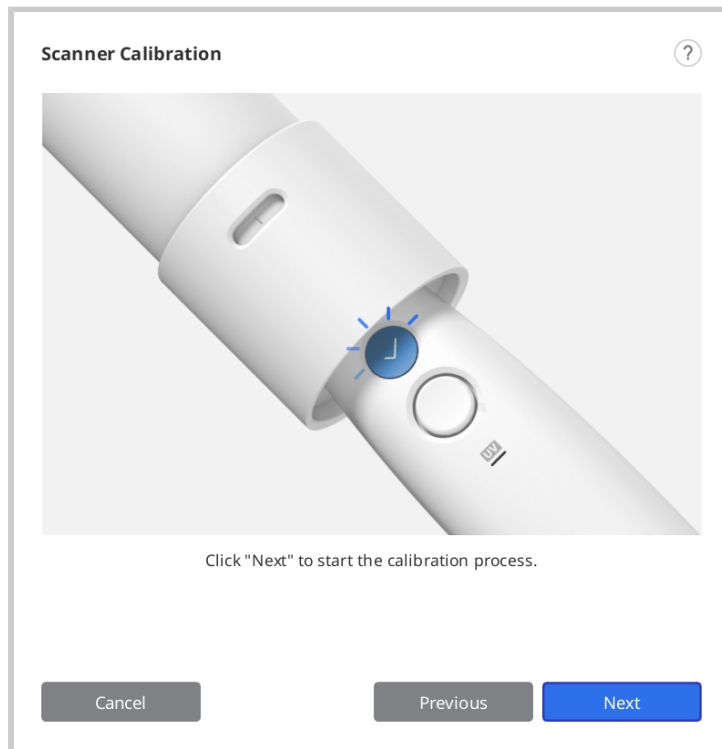
4. ตั้งเป้าหมายของเครื่องมือสอบเทียบไปที่ตำแหน่ง 1



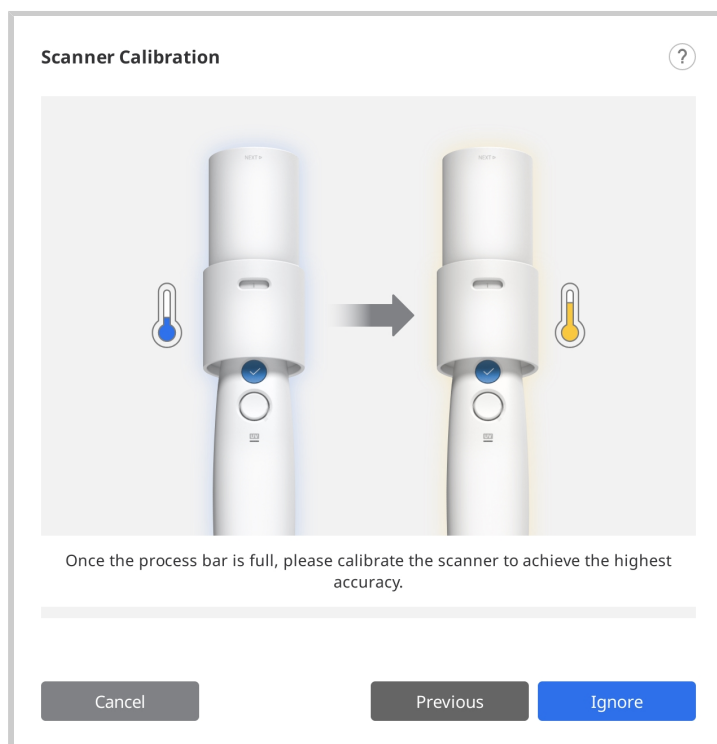
5. ใส่ตามจับลงในเครื่องมือสอบเทียบ



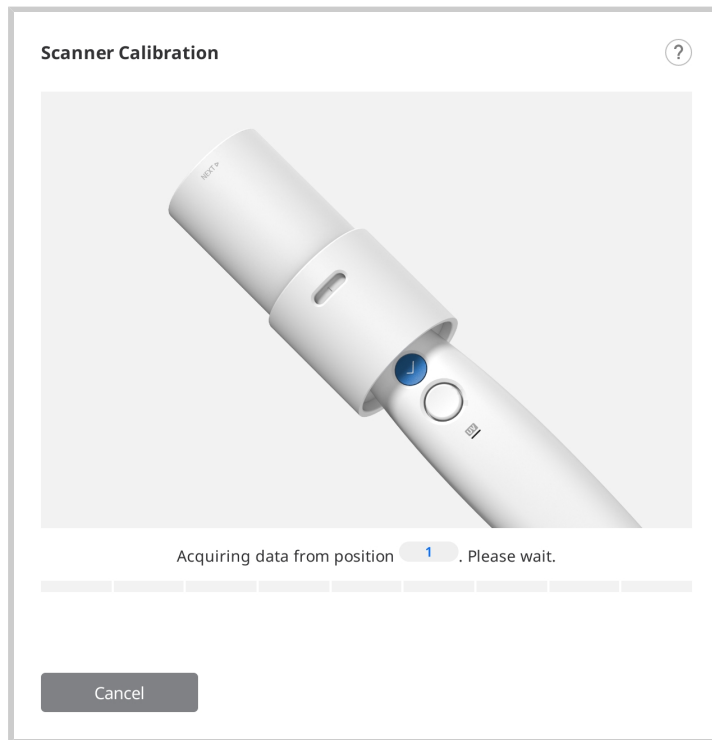
6. คลิก "ถัดไป" เพื่อเริ่มต้นการสอบเทียบ



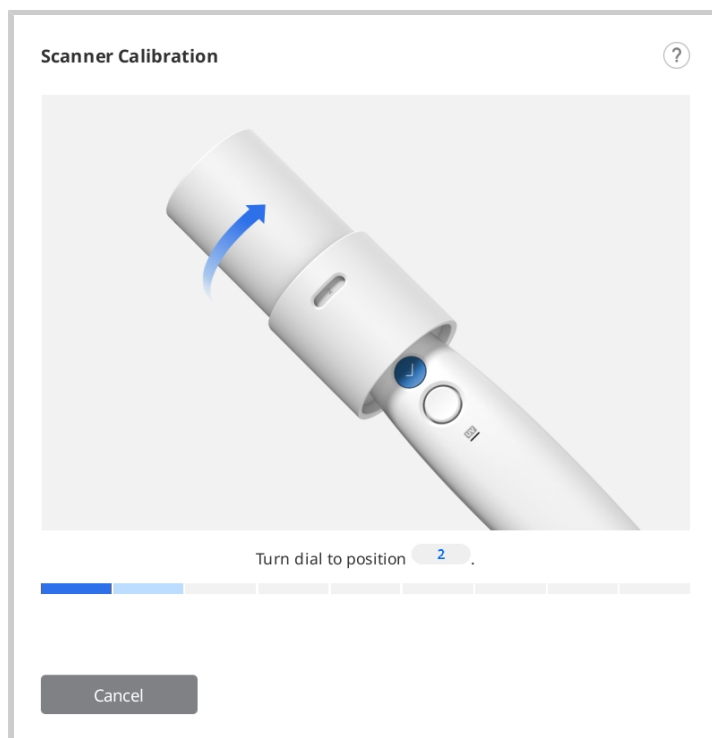
7. หากอุณหภูมิของเครื่องสแกนต่ำเกินไป จะต้องอุ่นเครื่องเพื่อให้ได้ประสิทธิภาพที่ดีที่สุด



8. หากติดตั้งตามจับอย่างถูกต้อง ระบบจะรับข้อมูลที่ตำแหน่ง 1 โดยอัตโนมัติ

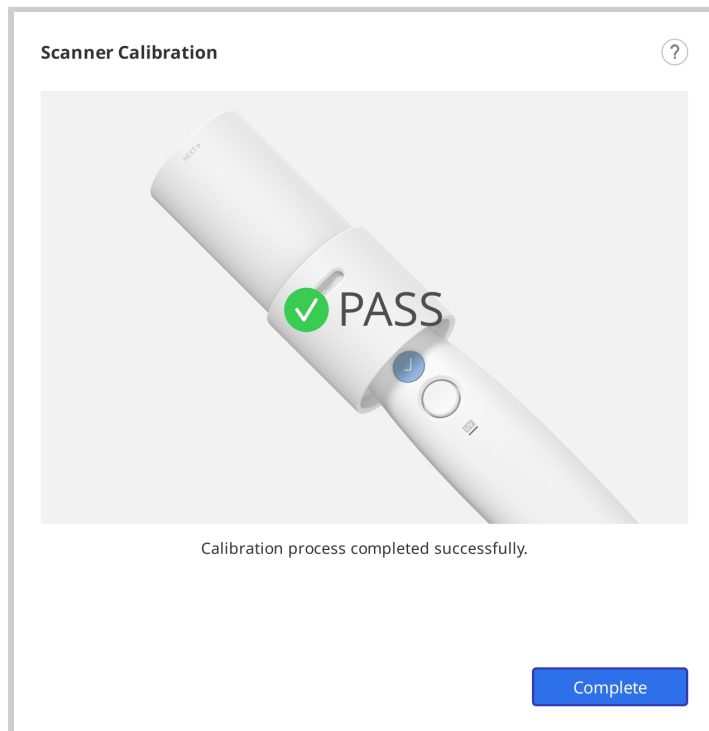


9. หลังจากรับข้อมูลที่ตำแหน่ง 1 เสร็จแล้ว ให้หมุนแป้นไปที่ตำแหน่งถัดไปตามคำแนะนำหน้าจอ



10. ทำซ้ำขั้นตอนข้างต้นสำหรับตำแหน่ง 2 ถึง 8 และ LAST

11. หลังจากการรับข้อมูลที่ตำแหน่ง LAST เสร็จสิ้นแล้ว ผลการสอบเทียบจะปรากฏขึ้น



วิธีการสอบเทียบ (i900, i900 classic, i900 Mobility, iE)

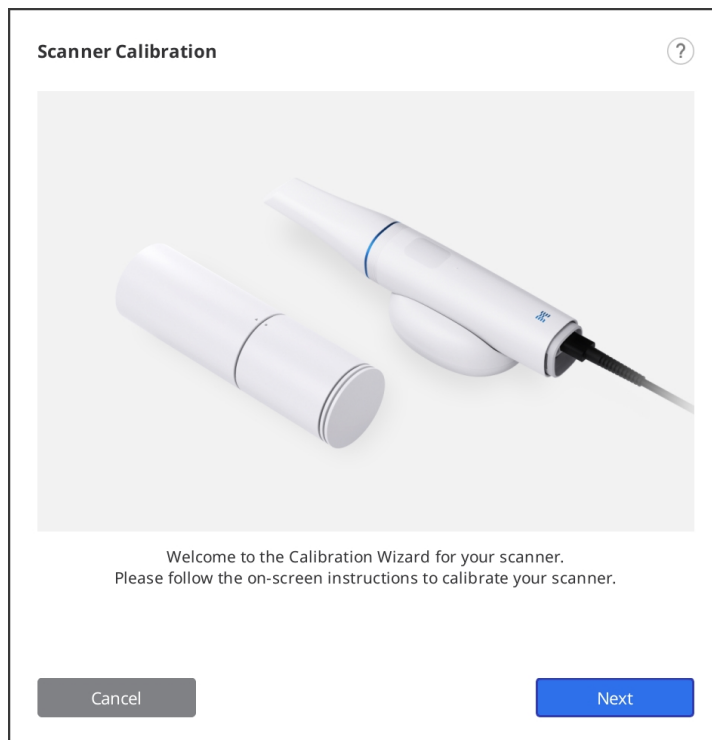
ข้อมูลต่อไปนี้จะอธิบายวิธีการสอบเทียบตาม i900 โปรดดูวิธีการสอบเทียบ (i500, i600, i700, i700 wireless) สำหรับโมเดลเครื่องสแกนอื่น ๆ

1. เปิดเครื่องสแกนและเชื่อมต่อเครื่องสแกนเข้ากับซอฟต์แวร์
2. คลิกไอคอน "สอบเทียบ" ที่มุมล่างซ้ายของโปรแกรมเพื่อเรียกใช้ wizard การสอบเทียบ

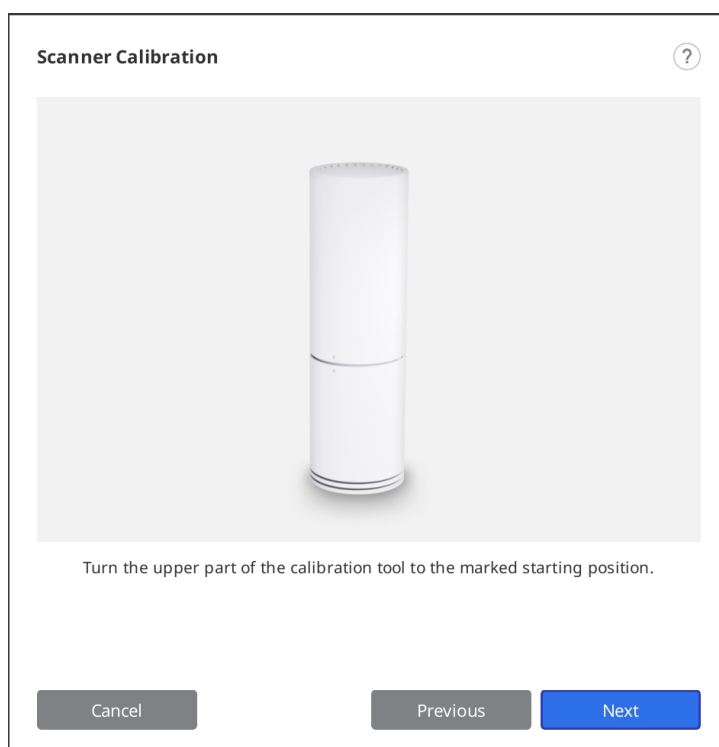
คุณสามารถใส่เครื่องสแกนเข้าไปในเครื่องมือสอบเทียบเพื่อเริ่มต้นการสอบเทียบได้



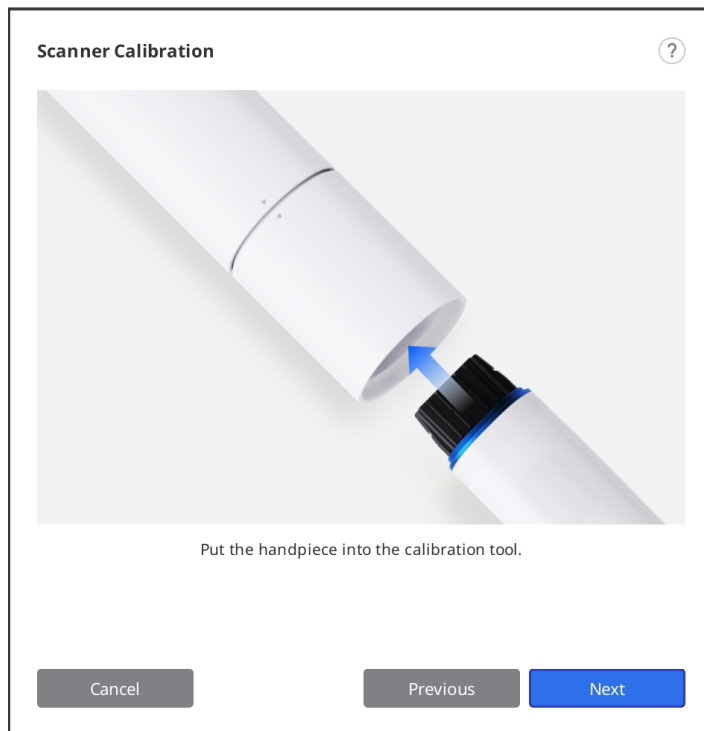
3. เตรียมเครื่องมือสอบเทียบแล้วคลิก "ถัดไป" เพื่อเริ่มกระบวนการสอบเทียบ



4. ตั้งแป้นหมุนของเครื่องมือสอบเทียบไปที่ตำแหน่งเริ่มต้น

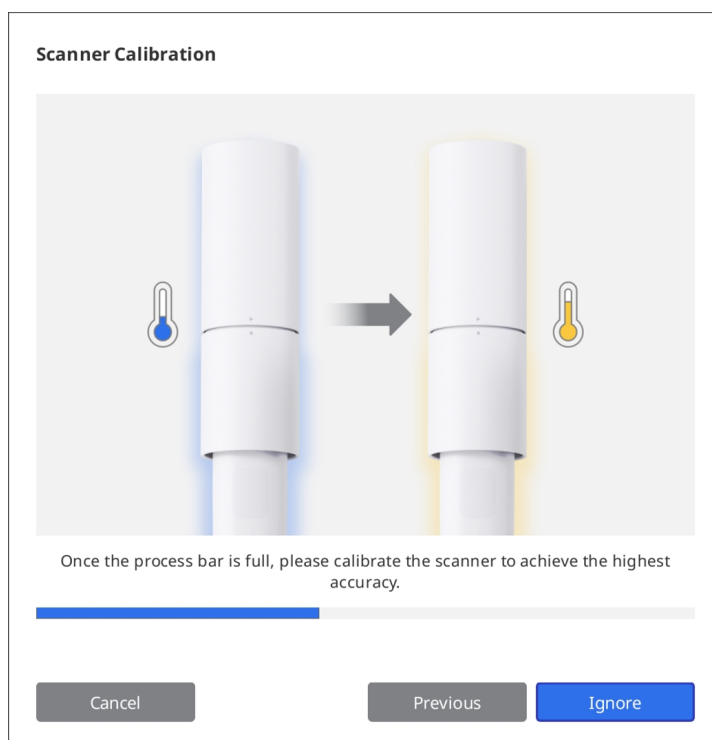


5. ใส่ด้ามจับลงในเครื่องมือสอบเทียบ

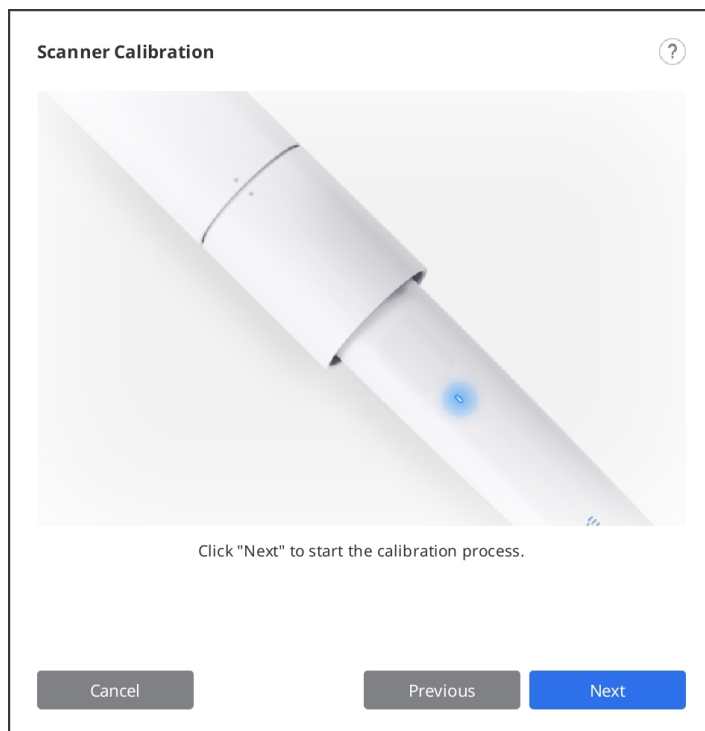


6. คลิก "ถัดไป" เพื่อเริ่มต้นการสอบเทียบ

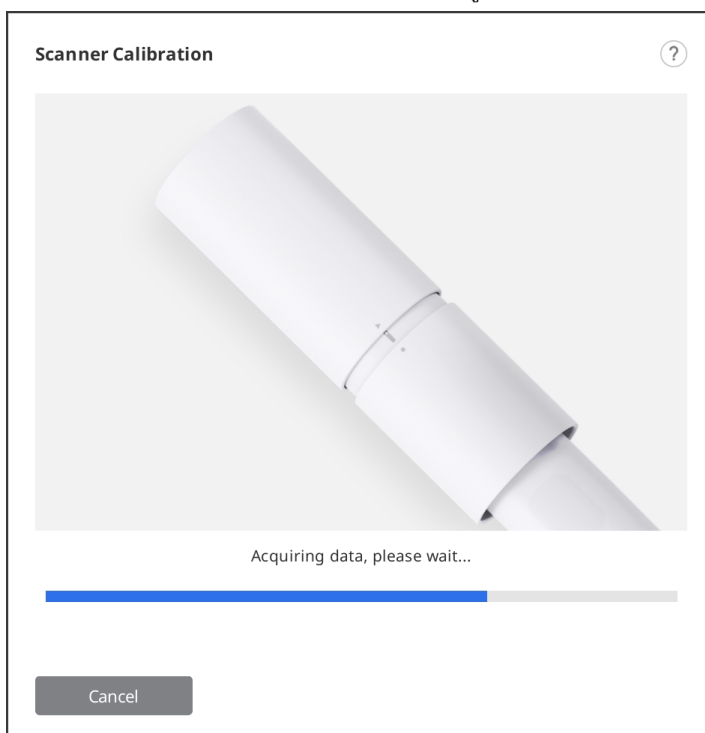
7. หากอุณหภูมิของเครื่องสแกนต่ำเกินไป จะต้องอุ่นเครื่องเพื่อให้ได้ประสิทธิภาพที่ดีที่สุด



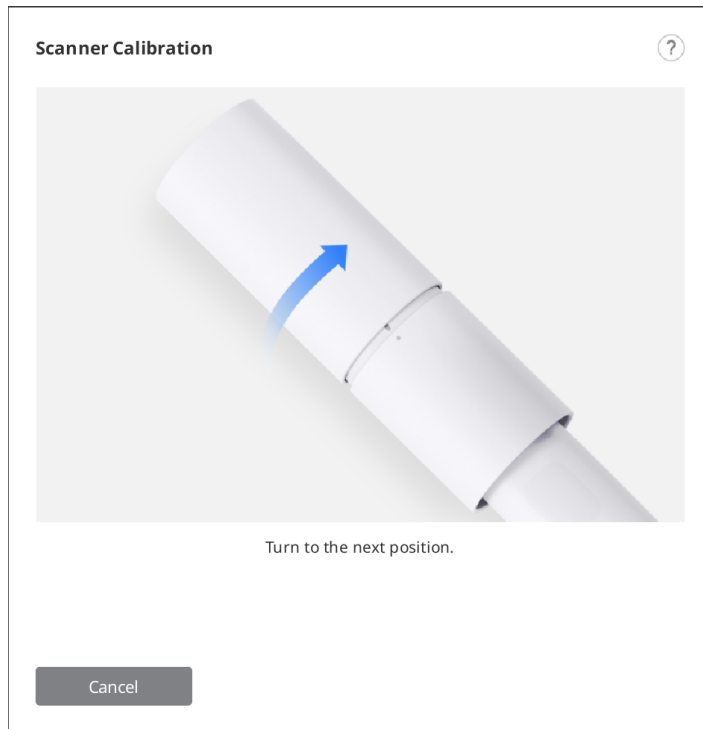
8. คลิก "ถัดไป" เพื่อเริ่มต้นกระบวนการสอบเทียบ



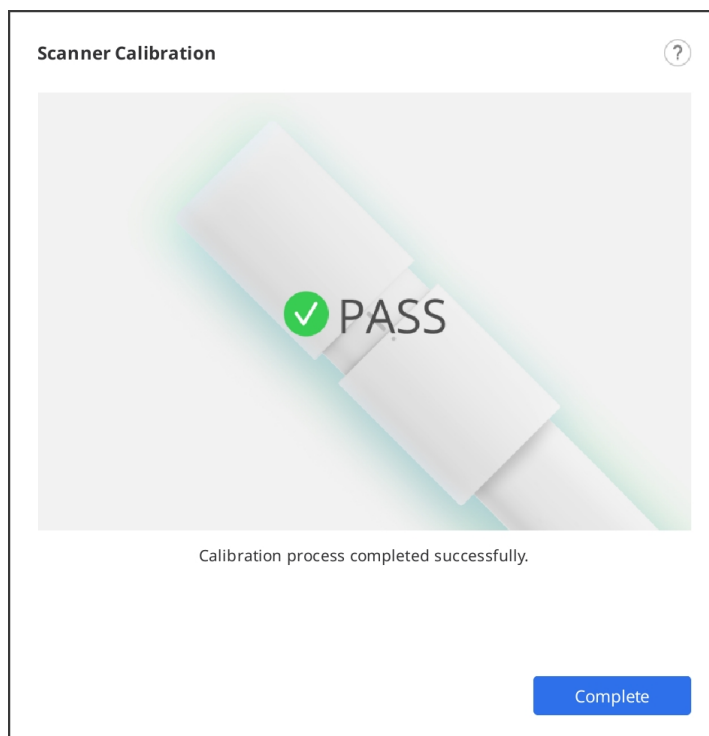
9. หากติดตั้งตามจับอย่างถูกต้อง ระบบจะรับข้อมูลโดยอัตโนมัติ



10. หลังจากเสร็จสิ้นการรับข้อมูลที่ตำแหน่งเริ่มต้นแล้ว
ให้หมุนเครื่องมือสอบเทียบไปยังตำแหน่งถัดไปตามคำแนะนำหน้าจอ

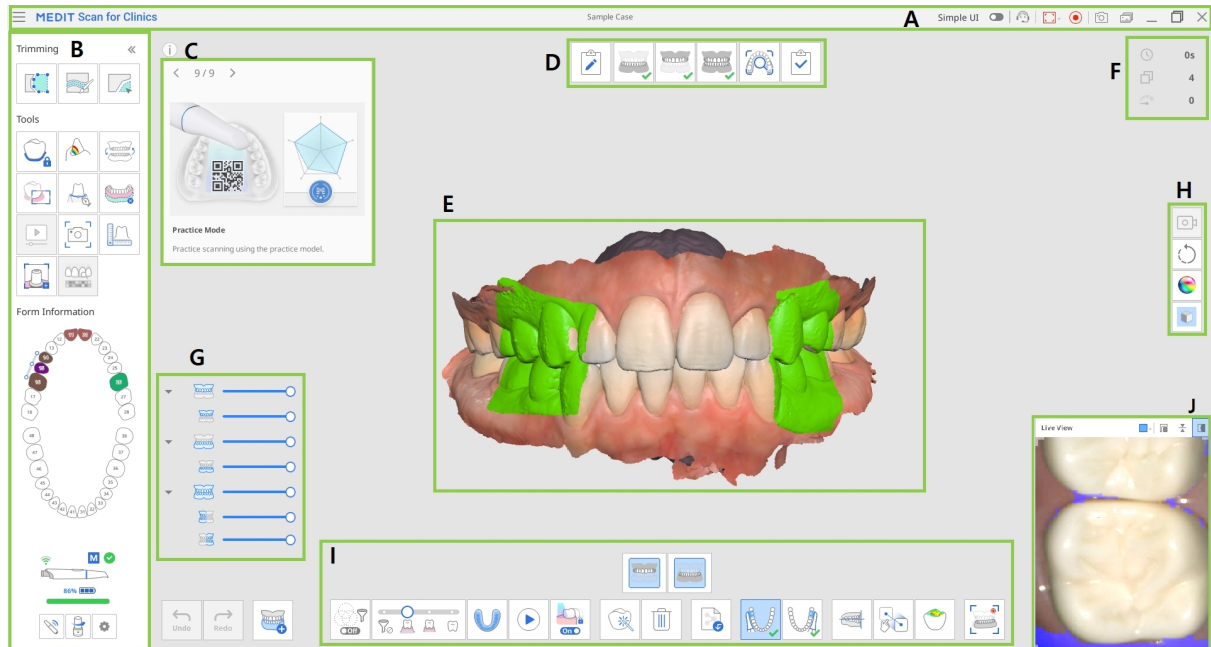


11. ทำขั้นตอนข้างต้นซ้ำไปจนถึงตำแหน่งสุดท้าย
12. หลังจากการรับข้อมูลที่ตำแหน่งสุดท้ายเสร็จสิ้นแล้ว ผลการสอบเทียบจะปรากฏขึ้น

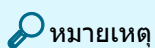


อินเตอร์เฟซผู้ใช้

ภาพรวม



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



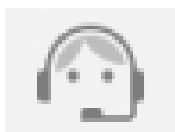
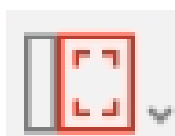
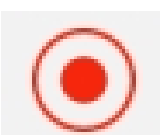
หมายเหตุ

แถบชื่อเรื่องอาจดูแตกต่างออกไปบน macOS

และรูปภาพสามารถปรากฏในขนาดที่แตกต่างกันได้ตามความละเอียดของหน้าจอ

แถบชื่อเรื่อง

แถบชื่อเรื่องประกอบด้วยตัวเลือกต่อไปนี้

	เมนู	แสดงฟังก์ชันพื้นฐานของโปรแกรม เช่น บันทึก การตั้งค่า คู่มือผู้ใช้ และเกี่ยวกับ
	UI แบบเรียบง่าย	ปุ่มสลับเพื่อสลับไปใช้อินเทอร์เฟซ ผู้ใช้แบบเรียบง่าย
	ส่งคำขอการสนับสนุน	ไปที่หน้าศูนย์ช่วยเหลือ Medit เพื่อส่งคำขอการสนับสนุน
	เลือกพื้นที่บันทึกวิดีโอ	เลือกพื้นที่ของหน้าจอที่จะบันทึกวิ ดีโอ ผู้ใช้สามารถบันทึกได้ทั้งหน้าต่างข องโปรแกรมหรือเฉพาะพื้นที่ที่แสดง ข้อมูล 3D
	เริ่มต้น/หยุดการบันทึกวิดีโอ	เริ่มหรือหยุดการจับภาพวิดีโอ ไฟล์วิดีโอที่บันทึกไว้สามารถช่วยใ นการสื่อสารระหว่างผู้ป่วย คลินิก และห้องแล็บ
	ภาพหน้าจอ	จับภาพหน้าจอทั้งหมดหรือเฉพาะ พื้นที่แสดงข้อมูล 3D ของซอฟต์แวร์การสแกน ไฟล์ภาพที่ถ่ายไว้สามารถช่วยในก ารสื่อสารระหว่างผู้ป่วย คลินิก และห้องแล็บ

	โปรแกรมจัดการการจับภาพหน้าจอ	จัดการภาพที่ถ่ายไว้ ภาพหน้าจอจะถูกบันทึกลงใน Medit Link โดยอัตโนมัติ ผู้ใช้สามารถลบหรือบันทึกลงในพี นที่พีซีในรูปแบบ JPG, JEP, PNG และ BMP ได้
---	-------------------------------------	---

การคลิกไอคอน "เมนู" จะแสดงตัวเลือกต่อไปนี้:

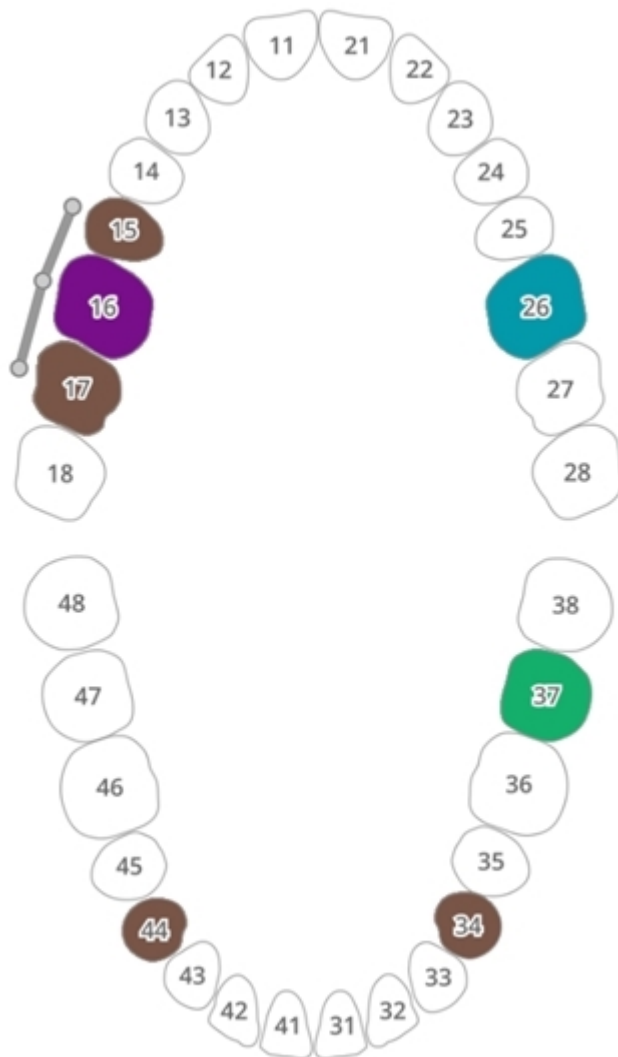
	บันทึก	บันทึกการเปลี่ยนแปลงทั้งหมดใน คสปัจจุบัน
	การตั้งค่า	ดูตัวเลือกสำหรับการตั้งค่าสภาพแ วดล้อม เช่น ตัวเลือกการสแกน
	คู่มือผู้ใช้	เปิดคู่มือผู้ใช้
	เกี่ยวกับ	แสดงข้อมูลโดยละเอียดเกี่ยวกับโ โปรแกรมซอฟต์แวร์ เครื่องสแกน และบริษัท

แถบเครื่องมือหลัก

โปรดดูที่ [เครื่องมือในแถบเครื่องมือหลัก](#) สำหรับข้อมูลเกี่ยวกับวิธีการใช้เครื่องมือในแถบเครื่องมือหลัก

ข้อมูลแบบฟอร์ม

ข้อมูลแบบฟอร์มที่ลงทะเบียนไว้จาก Medit Link จะให้ภาพรวมของฟันที่ต้องได้รับการรักษา



Info Box

กระบวนการสแกนและแก้ไขจะมาพร้อมกับคำอธิบายสั้น ๆ และตัวช่วยด้านภาพเพื่ออธิบายฟังก์ชันหลัก ๆ และแนะนำเครื่องมือที่เป็นประโยชน์ในขั้นตอนนี้

สำหรับขั้นตอนการสแกนทั่วไป ข้อมูลจะถูกแสดงแบบสุมเพื่อให้ผู้ใช้เข้าถึงฟังก์ชันต่าง ๆ



ขั้นตอนการสแกน

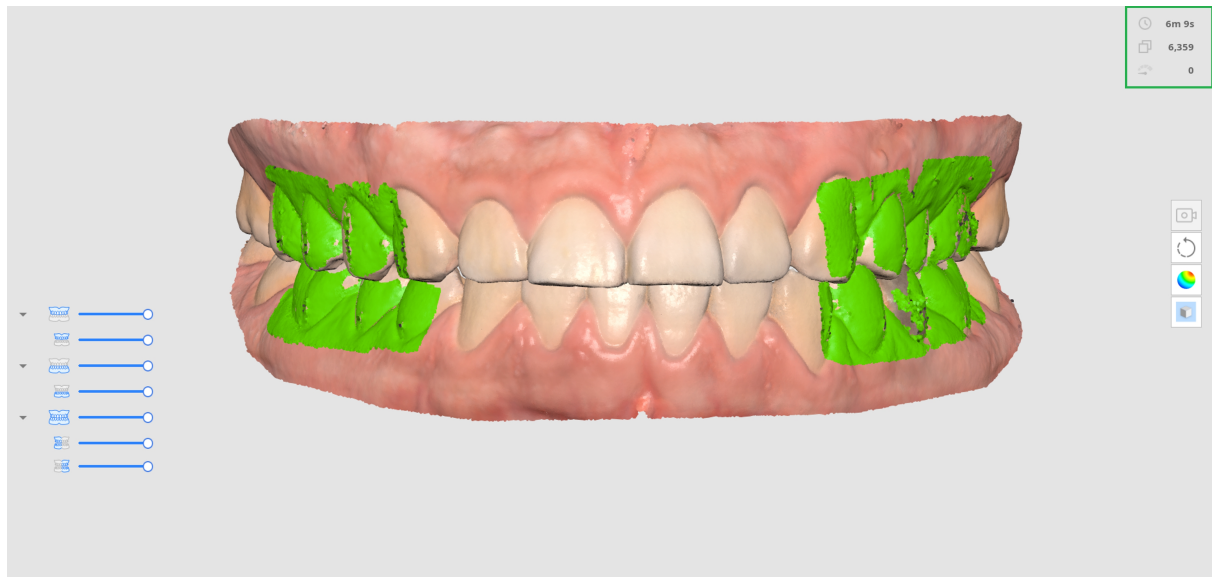
โปรดดูที่การจัดการขั้นตอนสำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับวิธีการตั้งค่าขั้นตอนการทำงานในการสแกน

มุมมองโมเดล

ข้อมูลการสแกนที่สอดคล้องกับขั้นตอนที่เลือกไว้ในเคสจะถูกแสดงในพื้นที่แสดงข้อมูล 3D

คุณยังสามารถดูข้อมูลที่ได้รับในพื้นที่แบบเรียลไทม์ในขณะที่สแกนได้

ข้อมูลการสแกน

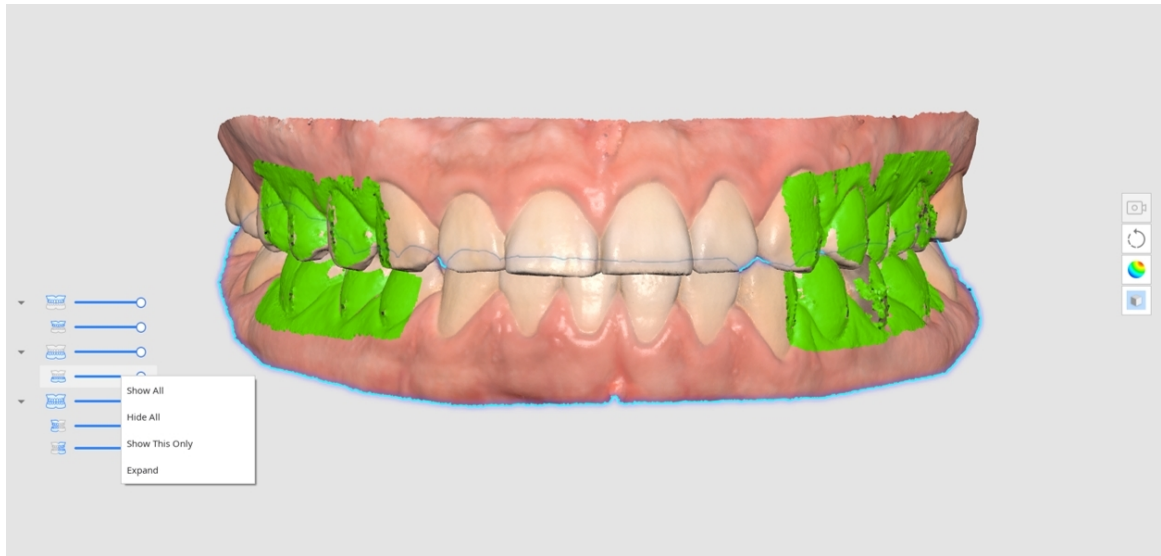


	เวลาการสแกน	แสดงเวลาที่ใช้ในการสแกนสำหรับแต่ละขั้นตอนการสแกนและขั้นตอนการสแกนทั้งหมด
	จำนวนเฟรม	แสดงจำนวนภาพที่ถูกถ่ายระหว่างการสแกนสำหรับแต่ละขั้นตอนการสแกนและขั้นตอนการสแกนทั้งหมด
	ความเร็วการสแกน	แสดงความเร็วในการสแกนปัจจุบัน

แผนผังข้อมูล

แผนผังข้อมูลที่ขั้นตอนภาพรวมจะช่วยให้สามารถควบคุมตัวเลือกการแสดงผลข้อมูลได้

- คลิกขวาที่แผนผังข้อมูลเพื่อแสดงตัวเลือกต่อไปนี้:



- แสดงทั้งหมด
 - ซ่อนทั้งหมด
 - แสดงเฉพาะสิ่งนี้เท่านั้น
 - ขยาย/ยุบ
 - ใช้แถบเลื่อนเพื่อควบคุมความทึบของแต่ละข้อมูล
 - การวางเมาส์เหนือไอคอนของแต่ละข้อมูลจะไฮไลต์พื้นที่ที่เกี่ยวข้อง
- คุณสามารถแยกแยะและตรวจสอบข้อมูลที่คุณต้องการตรวจสอบได้อย่างง่ายดาย

แถบเครื่องมือด้านข้าง

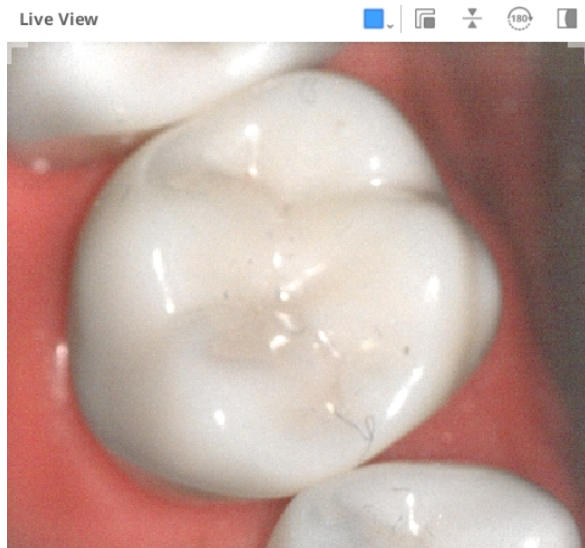
โปรดดู [เครื่องมือในแถบเครื่องมือด้านข้าง](#) สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับเครื่องมือในแถบเครื่องมือด้านข้าง

แถบเครื่องมือขั้นตอนการสแกน

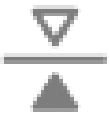
โปรดดู [เครื่องมือขั้นตอนการสแกน](#) สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการใช้เครื่องมือที่ปรากฏที่ด้านล่างของหน้าจอสำหรับแต่ละขั้นตอน

มุมมองสด

หน้าต่างมุมมองสดจะแสดงภาพ 2D ที่ได้รับจากเครื่องสแกนและเสนอเครื่องมือที่มีประโยชน์

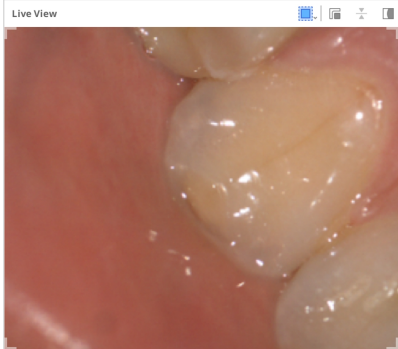
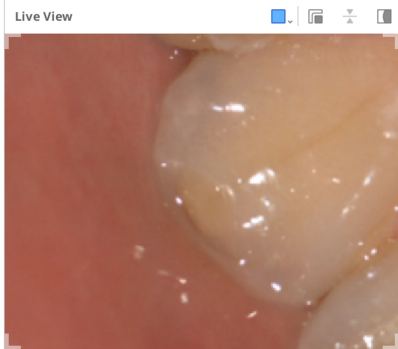
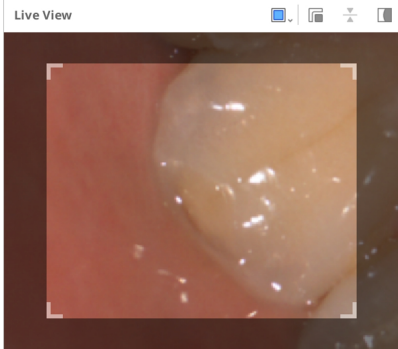
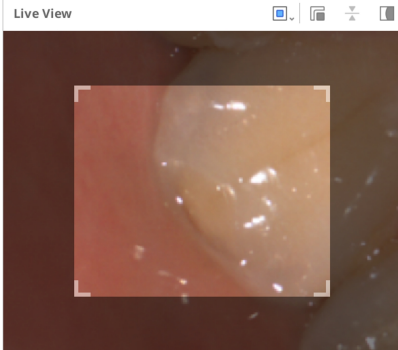
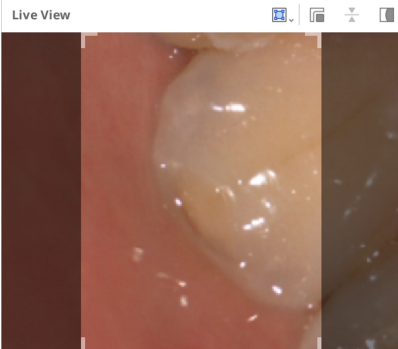


มีเครื่องมือต่อไปนี้อยู่ในแถบชื่อเรื่องของหน้าต่างมุมมอง

	พื้นที่การสแกนแบบกำหนดเอง	ปรับพื้นที่เพื่อรับข้อมูลการสแกน คุณสามารถเลือกกระหว่างโหมดที่เรา จัดเตรียมให้หรือปรับเปลี่ยนตาม ที่คุณต้องการ
	แยกหน้าต่างมุมมอง	แยกหน้าต่างมุมมองออกจากตำแหน่งประจำ ขนาดหน้าต่างสามารถเปลี่ยนแปลง ได้เมื่อแยกหน้าต่างออกไป
	รีเซ็ตหน้าต่างมุมมอง	นำหน้าต่างมุมมองกลับไปที่ตำแหน่งและขนาดเริ่มต้น
	พลิกภาพ	พลิกข้อมูลการสแกนกลับหัว คำสั่งนี้มีประโยชน์ในการสแกนภายในช่องปากจากด้านบนของศีรษะผู้ป่วย
	หมุน 180°	หมุนข้อมูลการสแกน 180 องศาเพื่อจับคู่ทิศทางของข้อมูลพื้นบนหน้าจอกับมุมมองพื้นของผู้ป่วยให้ตรงกัน

	แสดง/ซ่อนการมาสก์	เปิดหรือปิดทัศนวิสัยของพื้นที่ที่ไม่สามารถสแกนได้ พื้นที่ที่ไม่สามารถสแกนได้จะแสดงด้วยสัญลักษณ์การมาสก์สีน้ำเงิน
---	--------------------------	---

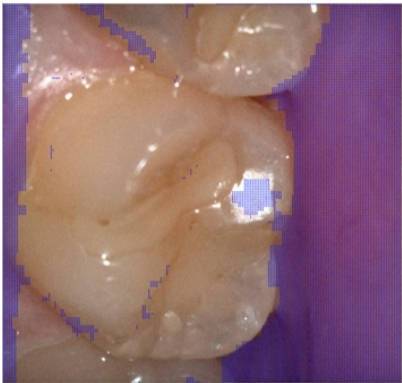
การคลิกไอคอน "พื้นที่การสแกนแบบกำหนดเอง" จะแสดงตัวเลือกต่อไปนี้เพื่อตั้งค่าขนาดหน้าต่างมุมมองสด:

ใหญ่	Standard
	
เล็ก	เล็กพิเศษ
	
แบบกำหนดเอง	
	

หมายเหตุ

หน้าต่างมุมมองสดขนาดใหญ่มีเฉพาะในรุ่น i900 และ i900 classic, i900 Mobility, iE เท่านั้น

การคลิกไอคอน "แสดง/ซ่อนการมาสก์" จะแสดงหรือซ่อนพื้นที่ที่ไม่สามารถสแกนได้ดังต่อไปนี้:

แสดงการมาสก์	ซ่อนการมาสก์
	

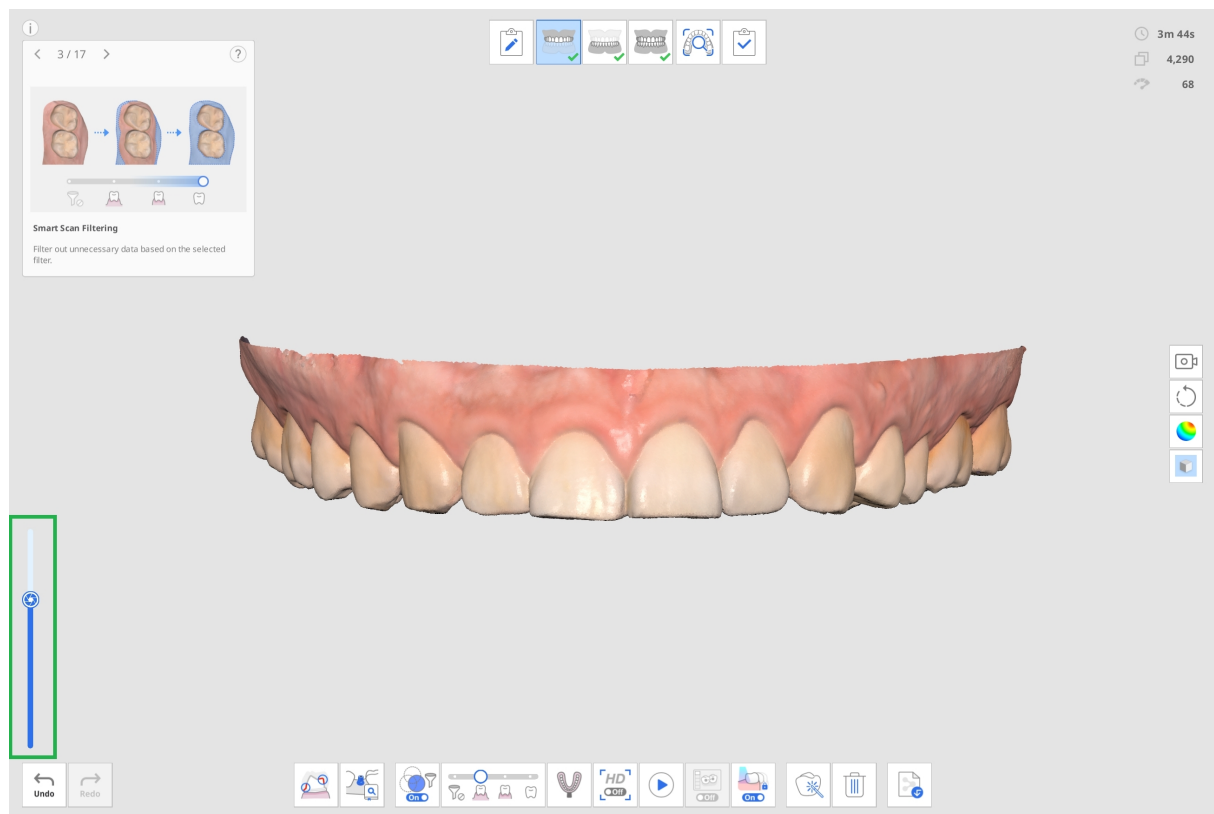
ความลึกของการสแกน

สามารถปรับความลึกของการสแกนได้ดังต่อไปนี้ตามประเภทของเครื่องสแกน:

- i500: 12mm - 21mm
- i600, i700, i700 wireless: 12mm - 23mm
- i900, i900 classic, i900 Mobility, iE: 12mm - 30mm

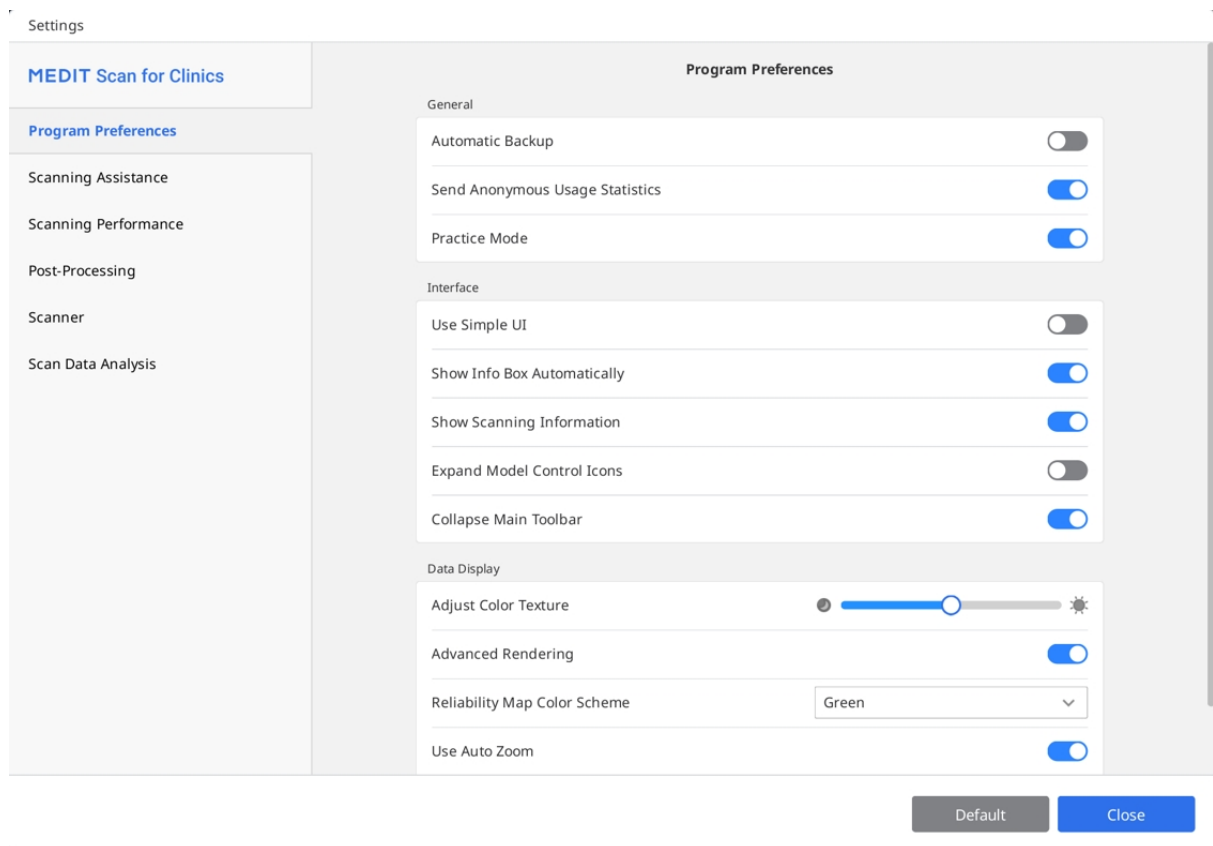
ความลึกของการสแกนที่ลึกกว่าสามารถถูกใช้กับงานสแกนทั่วไปเกือบทั้งหมดได้

ความลึกของการสแกนที่ตื้นกว่าจะมีประโยชน์เมื่อกรองข้อมูลที่มีสิ่งรบกวน เช่น เนื้อเยื่ออ่อนที่ไม่จำเป็น



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 การ์ดกราฟิก เป็นต้น • รูปแบบและแนวโน้มในการใช้ซอฟต์แวร์ของเรา เช่น ความถี่และประสิทธิภาพ • ข้อมูลการวินิจฉัย สถิติการใช้งานจะช่วยให้ทีมพัฒนาเข้าใจความต้องการของผู้ใช้ได้ดียิ่งขึ้น และช่วยปรับปรุงในการเปิดตัวในอนาคต เราจะไม่เก็บรวบรวมข้อมูลส่วนบุคคล เช่น ชื่อของคุณ ชื่อบริษัท ที่อยู่ MAC หรือข้อมูลอื่นใดที่เกี่ยวข้องกับการระบุตัวตนส่วนบุคคล เราไม่สามารถและจะไม่ทำวิศวกรรมย้อนกลับข้อมูลที่รวบรวมไว้เพื่อค้นหารายละเอียดเฉพาะเกี่ยวกับโครงการของคุณ
โหมดฝึกหัด	จัดให้มีการฝึกอบรมการสแกนสำหรับผู้ที่ใช้โมเดลฝึกหัด เมื่อเปิดใช้งานตัวเลือกนี้ แบนเนอร์ "โหมดฝึกหัด" จะแสดงเต็มหน้าจอเมื่อไม่มีข้อมูลการสแกนที่ได้รับ * ไม่พร้อมใช้งานกับ i500

อินเตอร์เฟซ

ใช้ UI แบบเรียบง่าย	เมื่อเปิด โปรแกรมจะสลับจากอินเทอร์เน็ตเฟชเริ่มต้นไปเป็นอินเทอร์เน็ตเฟชแบบเรียบง่าย อินเทอร์เน็ตเฟชแบบเรียบง่ายมีคุณสมบัติขั้นต่ำในการรับและประมวลผลข้อมูลการสแกน	
แสดงกล่องข้อมูลโดยอัตโนมัติ	เมื่อเปิด โปรแกรมจะแสดงกล่องข้อมูลที่มุมซ้ายบนของหน้าต่างโดยอัตโนมัติในขณะทำงานกับโปรแกรม	
แสดงข้อมูลการสแกน	เวลาการสแกน	แสดงเวลาการสแกนสำหรับแต่ละขั้นตอนหรือเวลาการสแกนทั้งหมด
	จำนวนเฟรม	แสดงจำนวนภาพที่เครื่องสแกนถ่ายไว้ในแต่ละขั้นตอนหรือจำนวนทั้งหมด
	ความเร็วการสแกน	แสดงความเร็วในการสแกนปัจจุบัน
ขยายไอคอนการควบคุมโมเดล	เมื่อเปิด ไอคอนการควบคุมโมเดล 3 มิติของการแพน การหมุน การซูม และการซูมปรับพอดีจะถูกเพิ่มลงในแถบเครื่องมือด้านข้าง	
ยุบแถบเครื่องมือหลัก	ยุบแถบเครื่องมือหลักทางด้านขวาตามค่าเริ่มต้น	

การแสดงผลข้อมูล

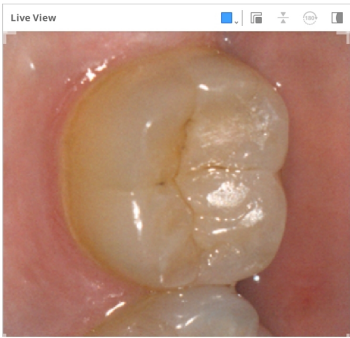
ปรับพื้นผิวสี	ปรับความสว่างของโมเดล 3D สีของโมเดล 3D จะได้รับการปรับให้เหมาะสมสำหรับซอฟต์แวร์เก็บภาพ เมื่อดูข้อมูลโดยใช้ซอฟต์แวร์อื่น สีที่ได้อาจแตกต่างจากในซอฟต์แวร์เก็บภาพเล็กน้อย
การเรนเดอร์ขั้นสูง	แสดงข้อมูล 3D ที่สดใสด้วยเทคโนโลยีขั้นสูง
วิธีการแสดงภาพข้อมูล	จุด Voxel: แสดงข้อมูลเป็นจุด voxel มุมมองนี้จะแสดงโครงสร้างการสแกนดิบเป็นบล็อก มีประโยชน์สำหรับการตรวจสอบความครอบคลุม ความหนาแน่น และบริเวณที่อาจจำเป็นต้องสแกนเพิ่มเติม

	Mesh: แสดงข้อมูลเป็นดาข่ายพื้นผิวที่เชื่อมต่อกัน มุมมองนี้ให้ภาพที่เรียบเนียนและสมจริงยิ่งขึ้นของวัตถุ และช่วยคาดการณ์โมเดลที่ประมวลผลขั้นสุดท้ายได้อย่างแม่นยำยิ่งขึ้น
ชุดสีแผนที่ความน่าเชื่อถือ	ตั้งค่าสีของข้อมูลที่น่าเชื่อถือระหว่างสีเขียว สีนํ้าเงิน และสีเขียว/เหลือง
ใช้การซุ่มอัตโนมัติ	เมื่อเปิด การขยายการซุ่มจะได้รับการตั้งค่าโดยอัตโนมัติตามขนาดของข้อมูลการสแกนในปัจจุบัน
การขยายการซุ่ม	ปรับการขยายการซุ่มด้วยตนเองเมื่อปิดใช้งาน "ใช้การซุ่มอัตโนมัติ"

ความช่วยเหลือในการสแกน

คำแนะนำการสแกนอัจฉริยะ	ระบบการกระทำที่ปิดปกติระหว่างการสแกนและให้คำแนะนำที่เกี่ยวข้อง
ลูกศรอัจฉริยะ	แสดงลูกศรสีน้ำเงินเพื่อแสดงพื้นที่ที่มีความน่าเชื่อถือของข้อมูลต่ำ โดยพิจารณาจากข้อมูลการสแกนที่รวบรวมไว้
ค่าเตือนสำหรับแสงภายนอก(ลบค่า)	แสดงค่าเตือนเมื่อแหล่งกำเนิดแสงภายนอกส่งผลกระทบต่อ การสแกน * ไม่พร้อมใช้งานกับ i900, i900 classic, i900 Mobility, iE
ค่าเตือนสำหรับข้อมูลสับสน	เมื่อผู้ใช้คลิก "เสร็จสิ้น" หลังจากการสแกนข้อมูล โปรแกรมจะตรวจสอบข้อมูลและสถานะการจัดแนวที่ไ้ได้รับในระหว่างขั้นตอนการสแกนสับสน
เปิดใช้งานการตอบสนองด้วยเสียง	ระบุสถานะของเครื่องสแกนด้วยเสียงต่าง ๆ

ไลบรารีเสียง	เลือกไฟล์เสียงที่ใช้สำหรับการแจ้งเตือนสถานะของเครื่องสแกน (ข้อเสนอแนะแบบเสียง) คุณสามารถใช้เสียงตามคำเริ่มต้น หรือนำเข้าไฟล์เสียงแบบกำหนดเองในรูปแบบwav, .mp3 หรือ .wma ได้ คุณสามารถกำหนดเสียงแยกสำหรับเหตุการณ์ต่อไปนี้ได้: • เสียงเมื่อเชื่อมต่อสำเร็จ – เล่นเมื่อเครื่องสแกนเชื่อมต่อสำเร็จ • เสียงเปิดใช้งานกล้อง HD – เล่นเมื่อเปิดใช้งานกล้อง HD • เสียงการจับคู่ – เล่นระหว่างการจับคู่สับสน • เสียงการสแกน – เล่นขณะกำลังสแกนอยู่ มีตัวเลือกเพิ่มเติมสำหรับเสียงการสแกน: • สุ่ม – เล่นเสียงแบบสุ่มระหว่างการสแกน • ระดับเสียงเมื่อสูญเสียการติดตาม – ปรับระดับเสียงค่าเตือนที่จะเล่นเมื่อสูญเสียการติดตาม
ระบบป้องกันภาพสั่นไหวมุมมองสด	เมื่อเปิด ระบบป้องกันภาพสั่นไหวจะเปิดใช้โดยอัตโนมัติในมุมมองสดระหว่างการสแกน เพื่อให้ผู้ใช้ได้ภาพที่มีระบบป้องกันภาพสั่นไหวที่มีความคมชัดและความเสถียรมากขึ้น * เฉพาะ i900, i900 classic, i900 Mobility, iE เท่านั้น

การตั้งค่าล่วงหน้าของหน้าต่างมุมมองสด	กำหนดการตั้งค่าเริ่มต้นสำหรับตัวเลือกหน้าต่างมุมมองสด เช่น ขนาดหน้าต่าง หน้าต่างแยก/รีเซ็ต และแสดง/ซ่อนการมาสก์ เมื่อคุณเปลี่ยนการตั้งค่าในหน้าต่างที่ถูกตั้งค่าไว้ล่วงหน้า การเปลี่ยนแปลงจะมีผลกับหน้าต่างมุมมองสดที่ปรากฏขึ้นในขณะที่คุณกำลังรับข้อมูลการสแกน Live View Window Preset You can save your preferred settings of the Live View window by checking or unchecking the icons on the preset dialog below. The saved settings will be applied to the Live View while scanning. 
--	--

ประสิทธิภาพการสแกน

ใช้ GPU	ใช้ตัวเลือกนี้เพื่อปรับปรุงประสิทธิภาพการประมวลผลโดยรวมโดยใช้ GPU (หน่วยประมวลผลกราฟิก)
ป้องกันการจัดแนวที่ไม่ตรงกันของการสแกน	จัดแนวข้อมูลการสแกนโดยใช้ข้อมูลเพิ่มเติมเมื่อรับข้อมูลสแกนโดยเปิดตัวเลือกการกรองการสแกนอัจฉริยะ.
ขยายช่วงไดนามิก	ใช้ข้อมูลต่อพ่วงเพื่อช่วยในการสแกนพื้นที่ที่สแกนได้ยาก

ระยะการเย็บติดอัจฉริยะ	ปรับช่วงเวลาเพื่อรับข้อมูลการสแกนใหม่สำหรับการเย็บติดอัจฉริยะ  เมื่อเปิดคุณสมบัติการเย็บติดอัจฉริยะ คุณสามารถรับและบันทึกพื้นที่ที่ไม่ต่อเนื่องเป็นข้อมูลที่แยกจากกัน และพื้นที่ต่อเนื่องจะถูกจัดเรียงในภายหลังเมื่อคุณได้รับข้อมูลเพิ่มเติมในระหว่างนั้น ช่วงเวลาการทำงานของ Smart Stitching ที่สั้นลง จะเริ่มสแกนหาข้อมูลที่ไม่ต่อเนื่องได้เร็วขึ้น ในเวลาเดียวกัน ระยะการเย็บติดอัจฉริยะที่ยาวกว่าจะรอนานขึ้นอีกเล็กน้อยเพื่อให้ผู้ใช้ได้รับข้อมูลที่ต่อเนื่องกันก่อนที่จะยอมรับข้อมูลที่ไม่ต่อเนื่องกัน
ใช้การกรองกลิตซ์ในมุมมองสด (เบต้า)	กรองภาพที่ผิดพลาดขณะสแกน ผลลัพธ์อาจได้รับผลกระทบจากความแรงของสัญญาณการเชื่อมต่อเครื่องสแกน * i700 wireless เท่านั้น
การกรองเนื้อเยื่ออ่อนระดับโลก	ลบข้อมูลเนื้อเยื่ออ่อนและเสียงรบกวน การกรองเนื้อเยื่ออ่อนระดับโลกจะดำเนินการในระหว่างการสแกน เมื่อคุณย้ายไปยังขั้นตอนการสแกนอื่นและเมื่อคุณเสร็จสิ้น
การกรองการสแกนอัจฉริยะอัตโนมัติ	ปรับการตั้งค่าตัวกรองโดยอัตโนมัติสำหรับการกรองการสแกนอัจฉริยะในระหว่างการสแกนเมื่อมีการรับข้อมูลเหลืออีกมากเกินไป (พื้น + เหยือกเข้มข้น ไปเป็น พื้น + เหยือก)
เปิดใช้งานการกรองสิ่งรบกวน (เบต้า)	ลบข้อมูลที่มีเสียงดังที่ได้รับระหว่างการสแกนอย่างมีประสิทธิภาพ
ป้องกันการจัดแนวที่ไม่ถูกต้องของสปีน (เบต้า)	ตรวจสอบทิศทางของสปีนและข้อมูลขากรรไกรล่างเพื่อป้องกันการจัดแนวที่ไม่ตรงกันในขณะที่รับข้อมูลสปีน

การสแกนโลหะ	เปิดตัวเลือกนี้เพื่อใช้พารามิเตอร์การสแกนที่ปรับให้เหมาะสมกับพื้นเทียมโลหะโดยอัตโนมัติ เมื่อพื้นเทียมโลหะกินพื้นที่ส่วนใหญ่ของบริเวณที่สแกน เลือกการตั้งค่าตามความต้องการของคุณ โดย “ความแม่นยำ” จะเน้นการเก็บข้อมูลที่มีความแม่นยำมากขึ้น ส่วน “ความครอบคลุม” จะเน้นการเก็บข้อมูลบริเวณที่เป็นโลหะให้ได้มากขึ้น การตั้งค่าเริ่มต้นจะให้สมดุลระหว่างทั้งสองแบบ
ตัวช่วยการสแกน	ปรับการจัดแนวข้อมูลการสแกนโดยอัตโนมัติแบบเรียลไทม์ระหว่างการสแกน และคงการจัดแนวไว้อย่างต่อเนื่องหลังจากการจัดแนวครั้งแรก

การประมวลผลภายหลัง

ตั้งค่าขนาดไฟล์โดยอัตโนมัติ	เปิดตัวเลือกนี้เพื่อใช้ขนาดไฟล์ที่เหมาะสมที่สุดสำหรับข้อมูลการสแกนโดยอัตโนมัติ
ขนาดไฟล์	ปรับขนาดของไฟล์ผลลัพธ์  การตั้งค่าแถบเลื่อนไปทางซ้ายจะทำให้การคำนวณเร็วขึ้นและให้ผลลัพธ์น้อยลง ผู้ใช้สามารถกำหนดขนาดไฟล์ตามวัตถุประสงค์การใช้งานไฟล์ผลลัพธ์ได้ ไฟล์ผลลัพธ์ที่เล็กกว่าเหมาะสำหรับเคสการจัดฟัน

ปรับการจัดแนวสลับให้เหมาะสม	เมื่อเปิด โปรแกรมจะปรับข้อมูลการจัดแนวสลับให้เหมาะสม  ปรับแถบเลื่อนไปทางซ้ายเพื่อคลายการจัดแนวการกีดขวางของขากรรไกรบนและขากรรไกรล่าง ในขณะที่การตั้งค่าแถบเลื่อนไปทางขวาจะทำให้การจัดแนวการกีดขวางของขากรรไกรล่างกระชับขึ้น และขากรรไกรล่าง
ใช้สีที่อยู่ติดกันสำหรับช่องว่างที่ถูกเติมเต็ม	เปิดตัวเลือกนี้หากคุณต้องการเติมเต็มช่องว่างในข้อมูลการสแกนด้วยสีของข้อมูลที่อยู่ติดกัน
ล้างข้อมูลการวางเลย์เออร์ (เบต้า)	ระบุและลบพื้นที่ที่มีสองเลเยอร์หรือหลายเลเยอร์โดยอัตโนมัติในขณะที่ปรับข้อมูลการสแกนให้เหมาะสม
ใช้การประมวลผลเบื้องหลัง	ประมวลผลข้อมูลในเบื้องหลังสำหรับขั้นตอนที่ไม่มีกาารได้มาหรือจัดการข้อมูล
ปรับให้เหมาะสมหลังจากการจัดแนวสลับ	ปรับข้อมูลขากรรไกรบนและขากรรไกรล่างให้เหมาะสมโดยอัตโนมัติเมื่อการจัดแนวสลับเสร็จสิ้น ความสัมพันธ์ด้านการสลับที่ปรับให้เหมาะสมแล้วทำให้คุณสามารถดูตัวอย่างสถานะการสลับของข้อมูลผลลัพธ์สุดท้ายได้
ปรับข้อมูลการสแกนให้เหมาะสมโดยอัตโนมัติ	ปรับให้เหมาะสมโดยอัตโนมัติในระหว่างกระบวนการรับข้อมูลการสแกน
การจับคู่พื้นผิว (เบต้า)	เมื่อเปิดใช้งาน คุณสมบัตินี้จะช่วยเพิ่มรายละเอียดพื้นผิวของข้อมูลการสแกน เพื่อให้แสดงผลพื้นและเงาได้อย่างสมจริงยิ่งขึ้น

การประมวลผลข้อมูลความละเอียดสูง*

ใช้กับ	การสแกนทั้งหมด	ใช้การประมวลผลข้อมูลความละเอียดสูงกับข้อมูลการสแกนทั้งหมด
--------	----------------	---

	เฉพาะส่วนการสแกน HD เท่านั้น	ใช้การประมวลผลข้อมูลความละเอียดสูงเฉพาะส่วนที่ถูกสแกนด้วยการสแกนความละเอียดสูง (การสแกน HD)
ใช้กับข้อมูลพื้นที่ถูกเตรียม (เบต้า)	เปิดตัวเลือกนี้เพื่อให้โปรแกรมตรวจจับข้อมูลพื้นที่ถูกเตรียมโดยอัตโนมัติ และใช้การประมวลผลข้อมูลความละเอียดสูงกับข้อมูลพื้นที่ถูกเตรียมไว้เมื่อตัวเลือกนี้เปิดอยู่ คุณสามารถเลือกพื้นที่สำหรับหมายเลขพื้นที่ลงทะเบียนจาก Medit Link ได้ในคุณสมบัติการตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะ นอกจากนี้ หากมีการระบุเส้นขอบพื้นที่มีระยะขอบจะได้รับการประมวลผลเป็นข้อมูลที่มีความละเอียดสูง	

*ใช้งานได้นับ i600 หลังจากซื้อการอัปเกรดคุณสมบัติ i600

กำลังประมวลผลข้อมูลสำหรับขั้นตอนการทำงาน Medit SmartX

ไฟล์ผลลัพธ์ (ขั้นตอนสแกนบอดี*)	ข้อมูลส่วนโค้งแนวพื้นและข้อมูลไลบรารี	สร้างไฟล์แยกต่างหาก: ไฟล์หนึ่งสำหรับส่วนโค้งแนวพื้นที่ถูกสแกน และอีกไฟล์หนึ่งสำหรับไลบรารี
	รวมข้อมูลส่วนโค้งแนวพื้นกับไลบรารี	สร้างไฟล์เดียว: ผสานรวมข้อมูลส่วนโค้งแนวพื้นและไลบรารีที่ถูกสแกน
	เฉพาะข้อมูลไลบรารี	สร้างไฟล์เดียว: รวมเฉพาะข้อมูลไลบรารี
การซ้อนทับในข้อมูลรวม	เก็บข้อมูลซ้อนทับ	เมื่อสร้างไฟล์ผสานรวม ให้เก็บส่วนที่ทับซ้อนกันของชุดข้อมูลทั้งคู่ไว้
	ลบข้อมูลส่วนโค้งแนวพื้น	เมื่อสร้างไฟล์ผสานรวม ให้ลบส่วนที่ทับซ้อนกันของส่วนโค้งแนวพื้นที่ถูกสแกนออก

	ลบข้อมูลไลบรารี	เมื่อสร้างไฟล์ผลงานรวม ให้ลบส่วนที่ทับซ้อนกันของข้อมูล ไลบรารีออก
--	-----------------	---

* ใช้ได้เฉพาะกับขั้นตอนสแกนบอร์ดขากรไกรล่าง/ขากรไกรบนเท่านั้น

* ไม่สามารถใช้งานได้กับเครื่องสแกน iE

เครื่องสแกน

เริ่มต้นการสแกนอัตโนมัติ	โปรแกรมจะเริ่มต้นการสแกนโดยอัตโนมัติเมื่อคุณเข้าสู่ขั้นตอนการสแกนโดยไม่ต้องดำเนินการใด ๆ เพื่อเริ่มต้นการสแกน เมื่อตัวเลือกนี้ปิดอยู่ 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 "เวลาการทำงานของUV" หรือเมื่อการสแกนเริ่มต้น * ไม่พร้อมใช้งานกับ i500, i600

เวลาการทำงานของJV (นาทื)	กำหนดระยะเวลาสำหรับตัวเลือกปิด UV อัตโนมัติ" * ไม่พร้อมใช้งานกับ i500 และ i600
เปิดการตอบสนองการสัมผัสเตือนระหว่างการสแกน	แจ้งเตือนผู้ใช้โดยการสั่นเครื่องสแกนในเคสที่การจัดแน นวนไม่ตรงกัน เป็นต้น *ไม่รองรับบน i500; *ใช้งานไ้บน i600 หลังจากซื้อการอัปเกรดคุณสมบัติ i600
โหมดพัฒนาป้องกันฝ่า	เลือกโหมดพัฒนาระหว่าง "โหมดเจียบ" และ "โหมดประสิทธิภาพสูง" เพื่อขจัดฝ่าออกจากกระจกเมื่ออุณหภูมิเครื่องสแกนต่ำ
ประสบการณ์การการสแกน	เลือกว่าจะแสดงหน้าจอให้ราบรื่นขึ้นหรือรับข้อมูลการ สแกนด้วยประสิทธิภาพที่ดีที่สุด * i700, i700 wireless, i900, i900 classic, i900 Mobility, iE เท่านั้น *ใช้งานไ้บน i600 หลังจากซื้อการอัปเกรดคุณสมบัติ i600
การเชื่อมต่อกับเครื่องสแกนเคลื่อนที่	เปิดใช้งานการค้นหาอัตโนมัติสำหรับด้ามจับ900 Mobility ที่มีอยู่ เมื่อเปิดโปรแกรม
จับคู่ Wi-Fi สำหรับPC และเครื่องสแกนโดยอัตโนมัติ	เชื่อมต่ออุปกรณ์และเครื่องสแกนของคุณเข้ากับจุดเชื่อมต่อ Wi-Fi เดียวกันโดยอัตโนมัติ
โหมดปรับ FPS อัตโนมัติ	เมื่อเปิดใช้งาน ระบบจะปรับอัตราเฟรมของการสแกน (FPS) โดยอัตโนมัติตามความเสถียรของเครือข่ายและปัจจัย อื่น ๆ เพื่อให้การทำงานราบรื่นและมีความเสถียร เมื่อปิดใช้งาน อาจเกิดความผันผวนของค่า FPS ได้บ่อยครั้ง

การดำเนินการของปุมสแกน

ดับเบิลคลิก	กำหนดการดับเบิลคลิกที่ปุมสแกนบนเครื่องสแกน * ไม่พร้อมใช้งานกับ i900
-------------	--

ทริปเปิ้ลคลิก	กำหนดการทริปเปิ้ลคลิกที่ปุ่มสแกนบนเครื่องสแกน * ไม่สามารถใช้ได้กับ i500 และ i900
คลิกยาว	กำหนดการคลิกค้างที่ปุ่มสแกนบนเครื่องสแกน * ไม่พร้อมใช้งานกับ i900

ทำทางการสัมผัส (i900 เท่านั้น)

บทช่วยสอนอินเตอร์เฟซแบบสัมผัส	เรียกใช้กล่องโต้ตอบบทช่วยสอนอินเตอร์เฟซแบบสัมผัส เพื่อฝึกวิธีใช้อินเตอร์เฟซแบบสัมผัส ซึ่งรวมถึงแถบสัมผัส ทächแพด และปุ่มเมนู
แถบสัมผัส - แตะสองครั้ง	กำหนดการแตะสองครั้งที่แถบสัมผัสบนเครื่องสแกน
แถบสัมผัส - บัดไปทางซ้าย	กำหนดการบัดไปทางซ้ายของแถบสัมผัสบนเครื่องสแกน
แถบสัมผัส - บัดไปทางขวา	กำหนดการบัดไปทางขวาของแถบสัมผัสบนเครื่องสแกน
ทัชแพด - แตะสองครั้ง	กำหนดการแตะสองครั้งที่ทัชแพดบนเครื่องสแกน
ปุ่มเมนู - แตะค้าง	กำหนดการแตะค้างที่ปุ่มเมนูบนเครื่องสแกน

ใช้เครื่องสแกนเป็นเคอร์เซอร์ - Air Mouse (i900, i900 classic เท่านั้น)*

ขนาดเคอร์เซอร์	ปรับขนาดเคอร์เซอร์ที่แสดงบนหน้าจอ
การตอบสนองของเคอร์เซอร์	ปรับความตอบสนองของด้ามจับต่อการเคลื่อนไหว

*ใช้งานได้นับ i600 หลังจากซื้อการอัปเกรดคุณสมบัติ i600

การตั้งค่าพลังงาน

โหมดสลีป	ตั้งเวลาเดินเครื่องเปล่าก่อนที่เครื่องสแกนจะเข้าสู่โหมดสลีป
----------	---

ปิดเครื่องอัตโนมัติ (จากการเข้าสู่โหมดสลีป)	ตั้งระยะเวลาที่เครื่องสแกนจะอยู่ในโหมดสลีปก่อนปิดเครื่อง
---	--

เมื่อใช้แบตเตอรี่ (i700 wireless, i900 Mobility เท่านั้น)

เปลี่ยนเป็นโหมดสลีปหลังจาก	เครื่องสแกนจะเข้าสู่โหมดสลีปเมื่อไม่ได้ใช้งานตามจำนวนนาที่ที่ป้อน
ปิดเครื่องสแกนหลังจาก	เครื่องสแกนจะถูกปิดเมื่อไม่ได้ใช้งานตามจำนวนนาที่ที่ป้อนไว้หลังจากเข้าสู่โหมดสลีป

เมื่อเสียบปลั๊ก

เปลี่ยนเป็นโหมดสลีปหลังจาก	เครื่องสแกนจะเข้าสู่โหมดสลีปเมื่อไม่ได้ใช้งานตามจำนวนนาที่ที่ป้อน * i900, i900 classic, i900 Mobility, iE เท่านั้น
ปิดเครื่องสแกนหลังจาก	เครื่องสแกนจะถูกปิดเมื่อไม่ได้ใช้งานตามจำนวนนาที่ที่ป้อนเมื่อเสียบปลั๊กอยู่ * ไม่พร้อมใช้งานกับ i500

การวิเคราะห์ข้อมูลการสแกน

การวิเคราะห์อัจฉริยะแบบเรียลไทม์

เปิดใช้งานการวิเคราะห์อัจฉริยะแบบเรียลไทม์	ระบุพื้นที่ที่ถูกเตรียมโดยอัตโนมัติ และประเมินข้อมูลการสแกนแบบเรียลไทม์เพื่อตรวจสอบความถูกต้องตามข้อกำหนดของการเตรียมครอบพื้นที่ พร้อมให้คำแนะนำสำหรับการปรับแก้ได้ทันที * ใช้งานได้บนเครื่องสแกน iE เมื่อสมัครสมาชิก
--	--

การตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะ

เปิดใช้งานขั้นตอนการตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะ	เปิดตัวเลือกนี้เพื่อแสดงขั้นตอนการตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะในขั้นตอนการทำงาน
จัดแนวกับระนาบสลับพื้นเมื่อเข้าสู่ขั้นตอนการตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะ	เปิดตัวเลือกนี้เพื่อจัดแนวข้อมูลให้อยู่ในระนาบสลับพื้นเมื่อเข้าสู่ขั้นตอนการตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะก่อนที่จะเริ่มต้นการตรวจสอบข้อมูล
แสดงความลึกของการลดขนาดพื้นสำหรับการตรวจสอบการเตรียมพื้น	เปิดตัวเลือกนี้เพื่อตรวจสอบความลึกของการลดขนาดพื้นเมื่อใช้คุณสมบัติการตรวจสอบการเตรียมพื้นในขั้นตอนการตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะ
แสดงระยะห่างจากพื้นคู่สลับสำหรับการตรวจสอบการเตรียมพื้น	เปิดตัวเลือกนี้เพื่อตรวจสอบระยะห่างจากพื้นคู่สลับเมื่อใช้คุณสมบัติการตรวจสอบการเตรียมพื้นในขั้นตอนการตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะ
แสดงระยะห่างจากพื้นข้างเคียงสำหรับการตรวจสอบการเตรียมพื้น	เปิดตัวเลือกนี้เพื่อตรวจสอบระยะห่างจากพื้นข้างเคียงเมื่อใช้คุณสมบัติการตรวจสอบการเตรียมพื้นในขั้นตอนการตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะ

การตรวจสอบการเตรียมพื้น

ระยะห่าง

ตั้งค่าด้านล่างเป็นเกณฑ์เพื่อพิจารณาว่าการลดขนาดพื้นเสร็จสิ้นอย่างเหมาะสมหรือไม่
ค่าที่ตั้งไว้ยังถูกใช้เป็นข้อมูลอ้างอิงสำหรับการตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะอีกด้วย

ระยะห่างขั้นต่ำสุดจากพื้นคู่สลับ (mm)	ตั้งค่าขั้นต่ำสุดสำหรับระยะห่างจากพื้นคู่สลับ
ระยะห่างขั้นต่ำสุดจากพื้นข้างเคียง (mm)	ตั้งค่าขั้นต่ำสุดสำหรับระยะห่างจากพื้นข้างเคียง

ความลึกของการลดขนาดพื้น

ตั้งค่าด้านล่างเป็นเกณฑ์เพื่อพิจารณาว่าการลดขนาดฟันเสร็จสิ้นอย่างเหมาะสมหรือไม่
ค่าที่ตั้งไว้ยังถูกใช้เป็นข้อมูลอ้างอิงสำหรับการตรวจสอบการสแกนอีกครั้งอีกด้วย

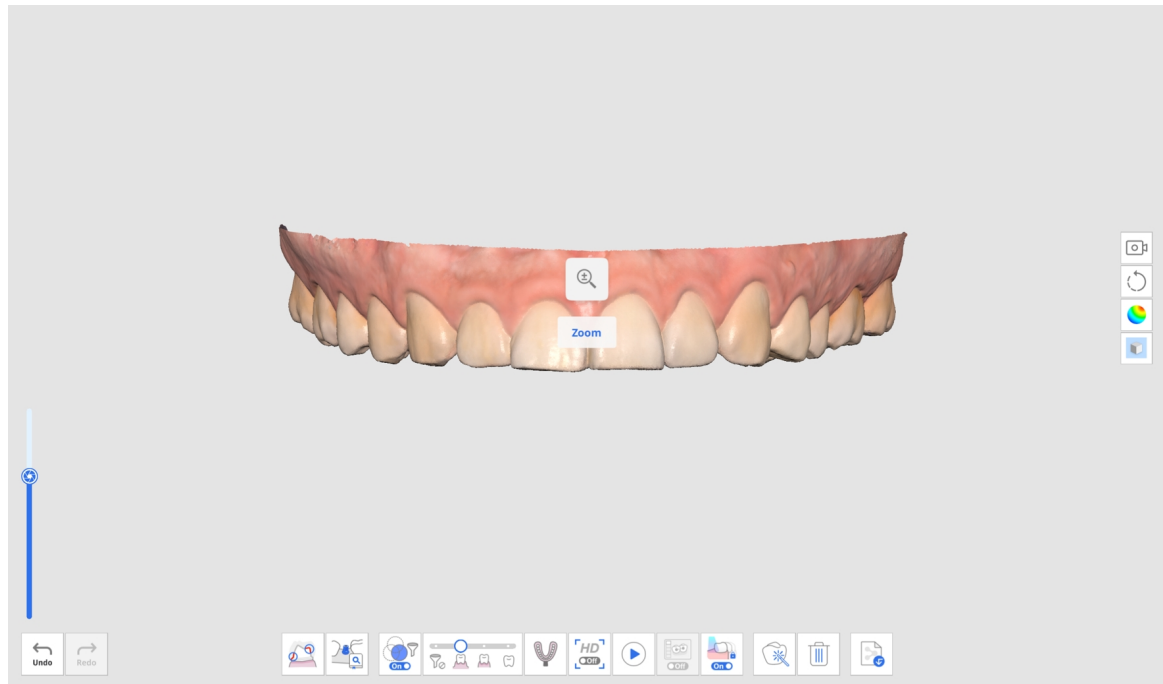
ใช้การลดขนาดฟันแบบเสมอกัน	เปิดใช้งานสิ่งนี้เพื่อใช้ความลึกของการลดขนาดฟันแบบเสมอกันเป็นข้อมูลอ้างอิงสำหรับทุกทิศทาง • เมื่อเปิด "ความลึกการลดขนาดขั้นต่ำสุด (mm)" จะถูกนำไปใช้กับทุกทิศทาง • เมื่อปิด "ริมฝีปาก/แก้ม (mm)" "เพดานปาก/ลิ้น (mm)" "ช่องว่างระหว่างฟัน (mm)" และ "ด้านสบฟัน (mm)" จะถูกนำไปใช้กับแต่ละทิศทาง
ความลึกการลดขนาดขั้นต่ำสุด (mm)	ตั้งค่าขั้นต่ำสุดสำหรับความลึกของฟันในทุกทิศทาง
ริมฝีปาก/แก้ม (mm)	ตั้งค่าขั้นต่ำสุดสำหรับความลึกของการลดริมฝีปาก/แก้ม
เพดานปาก/ลิ้น (mm)	ตั้งค่าขั้นต่ำสุดสำหรับความลึกของการลดเพดานปาก/ลิ้น
ช่องว่างระหว่างฟัน (mm)	ตั้งค่าขั้นต่ำสุดสำหรับความลึกของการลดช่องว่างระหว่างฟัน
ด้านสบฟัน (mm)	ตั้งค่าขั้นต่ำสุดสำหรับความลึกของการลดสบฟัน

การทำงานขั้นพื้นฐาน

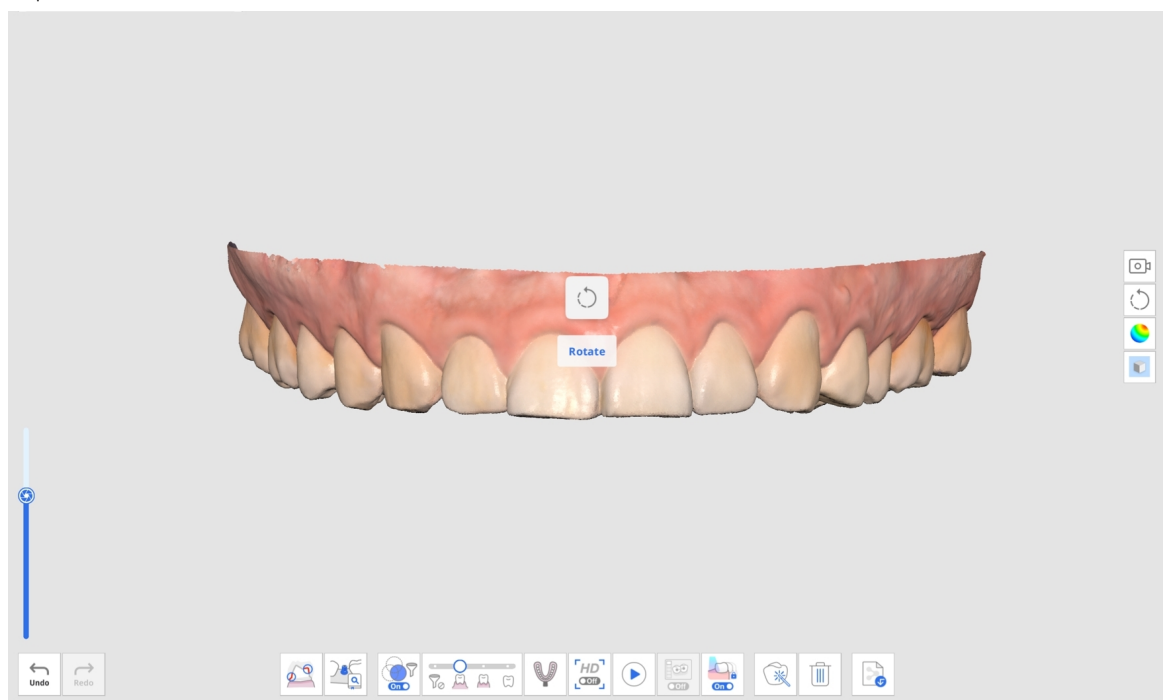
การควบคุมข้อมูล 3D

Medit Scan for Clinics รองรับโหมดการควบคุมข้อมูลสามมิติ: หมุน แพน และซูม

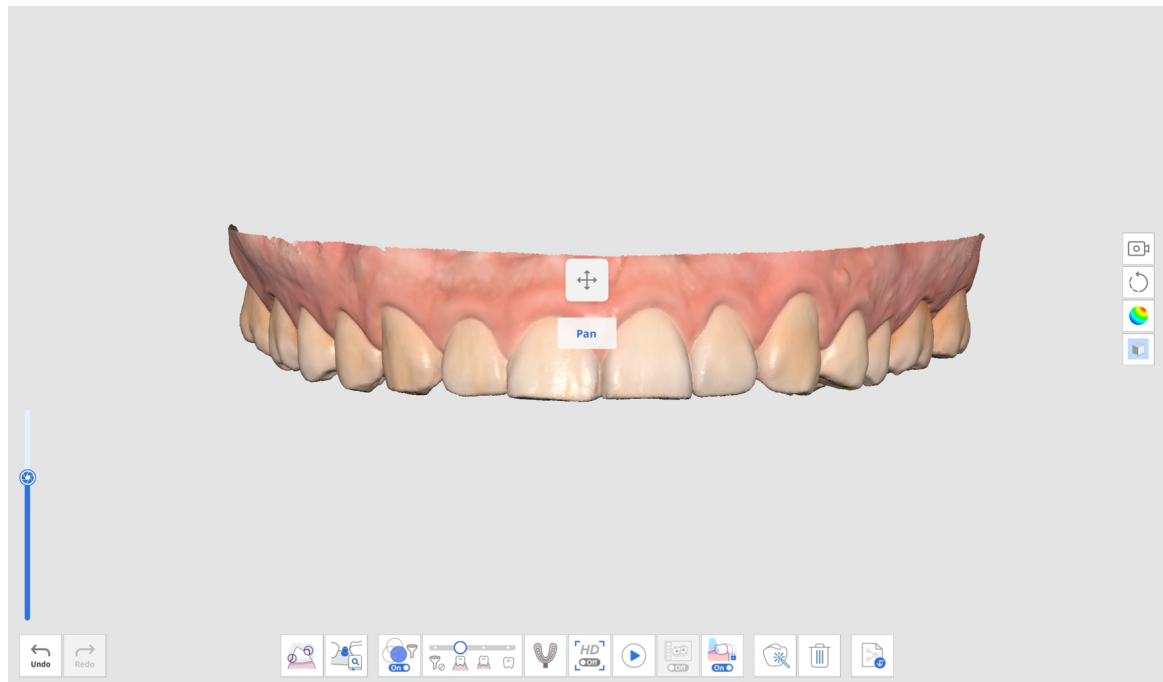
- ซูม



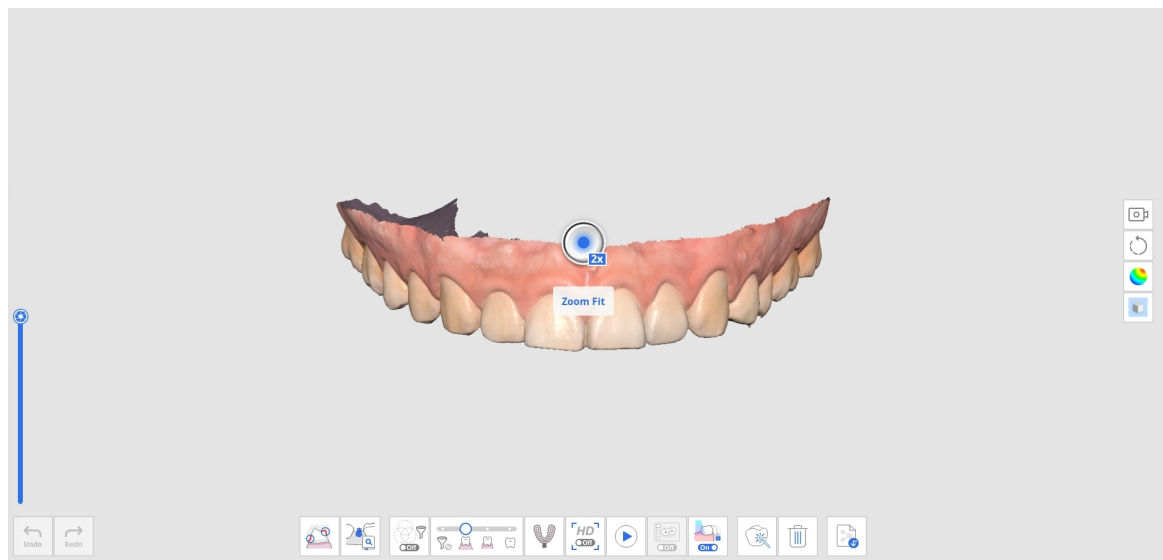
- หมุน



- แพน



- ซูมปรับพอดี: คลิกสองครั้งที่ปุ่มควบคุมเพื่อจัดแนวข้อมูลที่กึ่งกลางหน้าจอ



การควบคุมข้อมูล 3D โดยใช้เมาส์

	ภาพ	คำอธิบาย
ซูม		เลื่อนวงล้อเมาส์
ซูมโฟกัส		ดับเบิลคลิกที่ข้อมูล

	ภาพ	คำอธิบาย
ซูมปรับพอดี		ดับเบิลคลิกที่พื้นหลัง
หมุน		ลากปุ่มขวา
แพน		ลากวงล้อเมาส์

การควบคุมข้อมูล 3D โดยใช้เมาส์และคีย์บอร์ด

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

การควบคุมข้อมูล 3D โดยใช้ปุ่มเครื่องสแกน (i700/i700 wireless/i900 Mobility)

	ภาพ	คำอธิบาย
สลับโหมดการควบคุมข้อมูล		คลิกเพียงครั้งเดียวที่ปุ่มควบคุม
ซูมปรับพอดี		ดับเบิลคลิกที่ปุ่มควบคุม

	ภาพ	คำอธิบาย
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

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

การดำเนินการสแกน

เริ่มต้น/หยุดด้วยปุ่มสแกน (ไม่พร้อมใช้งานกับ i900)

คุณสามารถเริ่มต้นหรือหยุดการสแกนได้ด้วยการกดปุ่มสแกนบนเครื่องสแกน



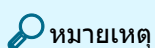
เริ่มต้น/หยุดด้วยแถบสัมผัส (i900 เท่านั้น)

คุณสามารถเริ่มต้นหรือหยุดการสแกนได้ด้วยการแตะสองครั้งที่แถบสัมผัสบนเครื่องสแกน



เริ่มต้น/หยุดด้วยการยก/วางเครื่องสแกน (i900 เท่านั้น)

คุณสามารถเตรียมพร้อมที่จะสแกนได้เพียงแคื่อยกเครื่องสแกนขึ้น
หรือหยุดการสแกนด้วยการวางลงบนแท่นวาง



หมายเหตุ

คุณสมบัตินี้จะมียูเฉพาะเมื่อเปิดใช้งานตัวเลือก "เริ่มต้นการสแกนอัตโนมัติ" ในการตั้งค่า > เครื่องสแกน

ใช้เครื่องสแกนเป็นเคอร์เซอร์ (Air Mouse)

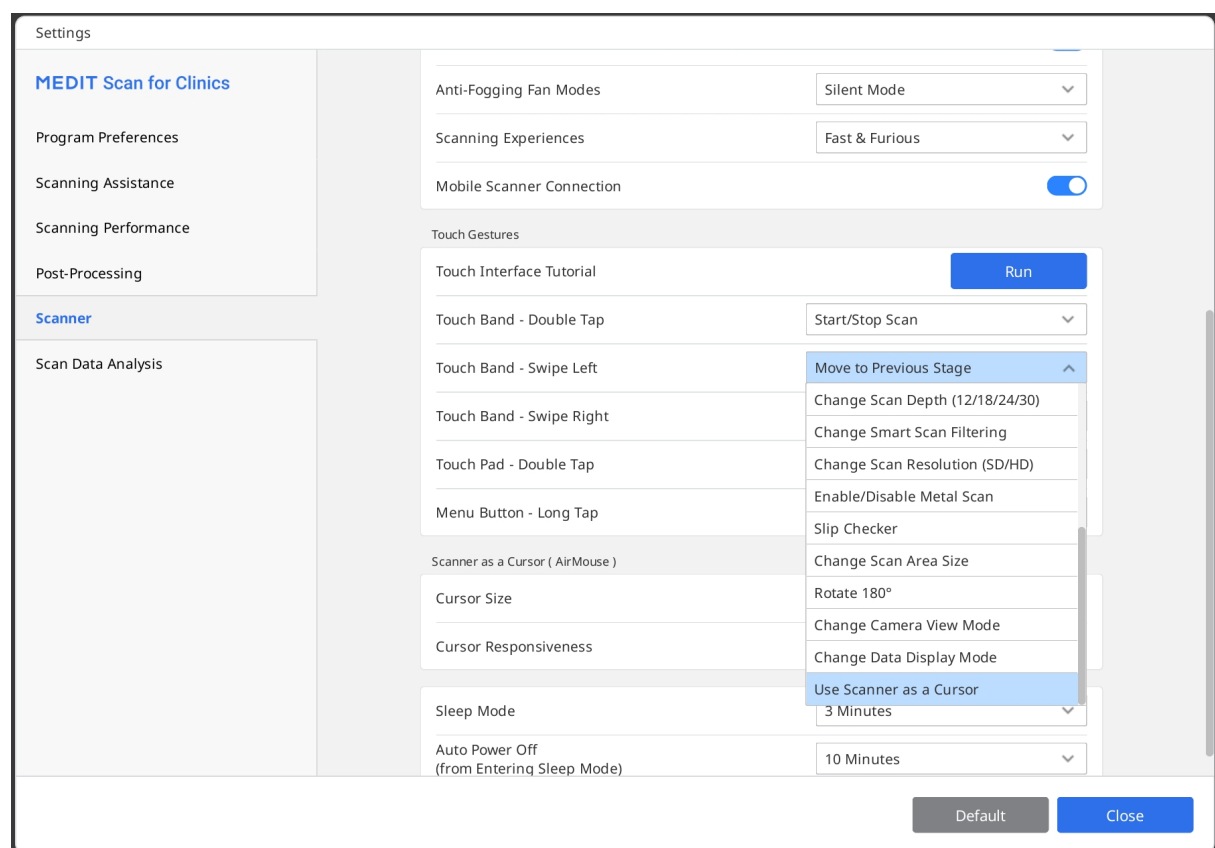
คุณสมบัตินี้ช่วยให้ตามจับทำงานเสมือนเมาส์ โดยผู้ใช้สามารถควบคุมเคอร์เซอร์บนหน้าจอ และดำเนินการพื้นฐานของเมาส์ได้ เช่น การคลิก การใช้เครื่องสแกนเป็น Air Mouse ช่วยให้ผู้ใช้ไม่ต้องใช้เมาส์หรือทัชแพดแบบกายภาพ และช่วยลดความเสี่ยงในการปนเปื้อนข้าม ฟังก์ชันนี้รองรับสำหรับโมเดลเครื่องสแกนต่อไปนี้:

- i900
- i900 classic
- i600 (ใช้งานได้เฉพาะหลังจากอัปเดตคุณสมบัติ i600 เท่านั้น)

หากต้องการใช้คุณสมบัตินี้ ให้ไปที่ การตั้งค่า > เครื่องสแกน แล้วเลือก “ใช้เครื่องสแกนเป็นเคอร์เซอร์” ในส่วนที่ตรงกับโมเดลเครื่องสแกนของคุณ (ดูรายละเอียดด้านล่าง) เมื่อเปิดใช้งานแล้ว คุณสามารถใช้ตามจับเป็นเมาส์เพื่อควบคุมเคอร์เซอร์ และดำเนินการคลิกตามรูปแบบที่เลือกไว้ได้ คุณยังสามารถปรับขนาดเคอร์เซอร์และความไวในการตอบสนองได้

i900/i900 classic

ในส่วนท่าทางการสัมผัส ให้เปิดเมนูรอปดาวน์ของการดำเนินการสำหรับท่าทางที่ต้องการ แล้วเลือก “ใช้เครื่องสแกนเป็นเคอร์เซอร์”



i600 (เฉพาะเมื่ออัปเดตคุณสมบัติ i600 เท่านั้น)

ในส่วนการดำเนินการของปุ่มสแกน ให้เปิดเมนูรอปดาวน์ของการดำเนินการแล้วเลือก “ใช้เครื่องสแกนเป็นเคอร์เซอร์” สำหรับการทำงานของปุ่มที่ต้องการ

Settings

MEDIT Scan for Clinics

Program Preferences

Scanning Assistance

Scanning Performance

Post-Processing

Scanner

Scan Data Analysis

Scanner

Start Automatic Scan

Calibration Period (Days)

14

Scan Light

Blue

Minimum Scanner Temperature Notification

Anti-Fogging Fan Modes

Silent Mode

Mobile Scanner Connection

Scan Button Actions

Double Click

Disable

Triple Click

Change Scan Light Color

Long Click

Change Scan Depth (12/16/19/23)

Auto Power Off

Change Smart Scan Filtering

Enable/Disable Metal Scan

Slip Checker

Change Scan Area Size

Rotate 180°

Change Camera View Mode

Change Data Display Mode

Default

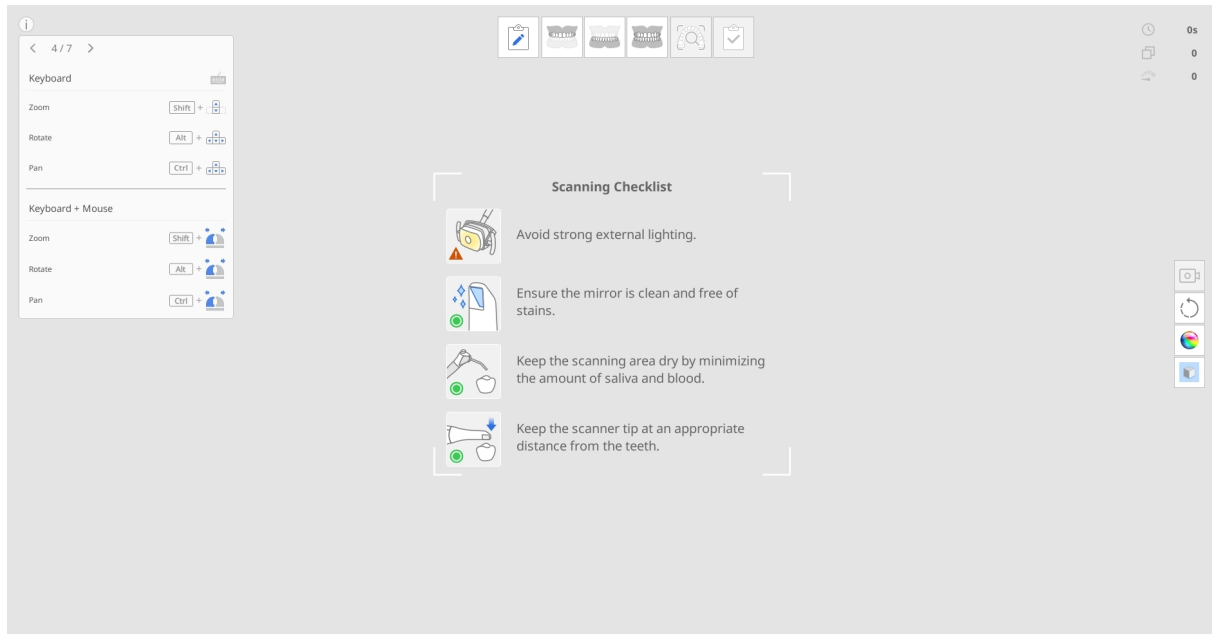
Close

70

พื้นฐานการสแกน

รายการตรวจสอบการสแกน

หากยังไม่ได้รับข้อมูลการสแกน หน้าจอหลักจะแสดงรายการตรวจสอบการสแกน



ก่อนเริ่มการสแกน โปรดตรวจสอบข้อควรระวังต่อไปนี้อย่างรอบคอบ:

- หลีกเลี่ยงแสงภายนอกที่สว่างจ้า
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่ากระจกสะอาดและไม่มีคราบ (รอยน้ำเล็กน้อยถือเป็นเรื่องปกติ)
- รักษาบริเวณที่จะสแกนให้แห้งที่สุดเท่าที่จะทำได้ และลดปริมาณน้ำลายและเลือดให้น้อยที่สุด
- รักษาระยะห่างระหว่างปลายหัวสแกนกับฟันให้เหมาะสมตลอดเวลา

โหมดฝึกหัด

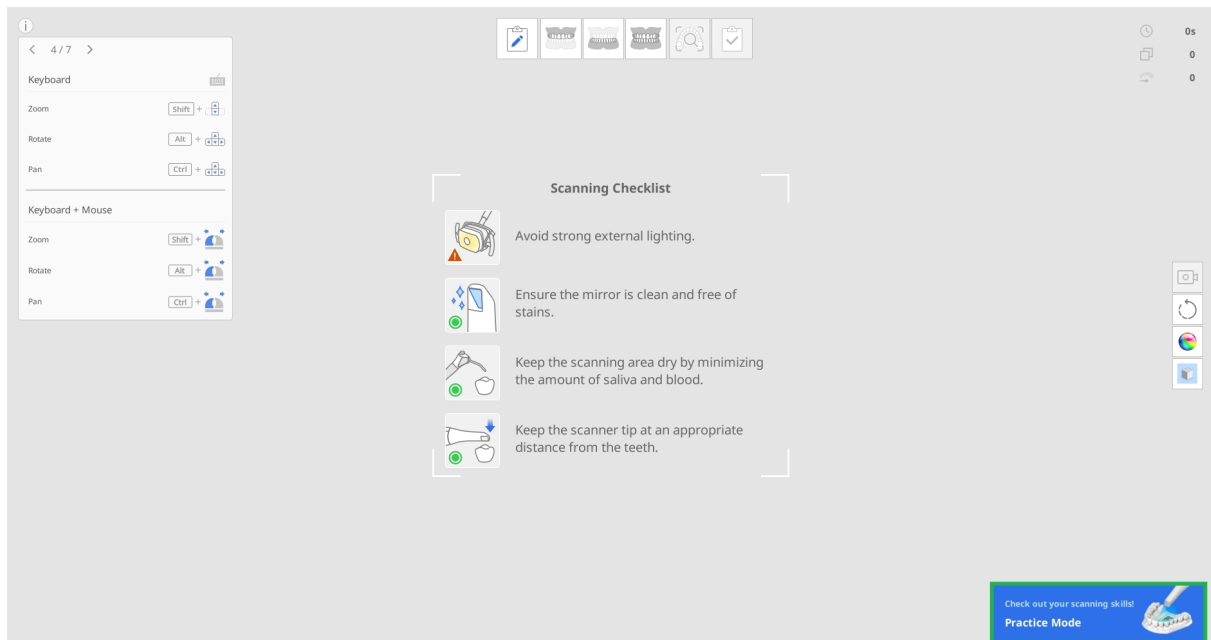
โหมดฝึกหัดมีจุดมุ่งหมายเพื่อช่วยให้ผู้ใช้เรียนรู้วิธีการสแกนที่ถูกต้องโดยใช้โมเดลการฝึกหัด

คุณสามารถสแกนรหัส QR ที่แนบมากับโมเดลการฝึกหัดเพื่อดาวน์โหลดข้อมูลตัวอย่าง
หรือหากคุณได้ดาวน์โหลดมันแล้ว คุณสามารถดึงข้อมูลและใช้ข้อมูลตัวอย่างที่บันทึกไว้ได้

ข้อมูลที่ได้รับในโหมดฝึกหัดจะไม่ถูกบันทึกเมื่อคุณออกจากโหมด

หมายเหตุ

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



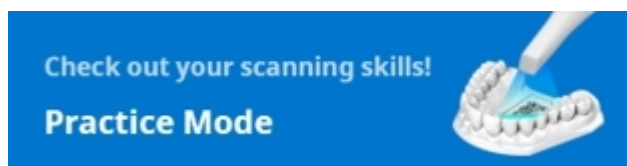
โหมดฝึกหัดมีการฝึกหัดสามระดับ โดยแต่ละระดับมีเกณฑ์คะแนนที่แตกต่างกัน

- ระดับเริ่มต้น: ระดับสำหรับผู้ที่มีมือใหม่ของเครื่องสแกนภายในช่องปาก
- ขั้นกลาง: ระดับสำหรับผู้ใช้ระดับกลางที่คุ้นเคยกับการใช้เครื่องสแกนภายในช่องปากแล้ว
- ระดับสูง: ระดับสำหรับผู้ใช้ที่มีประสบการณ์ที่ต้องการไปถึงระดับสูงสุดถัดไปจากระดับกลาง

ข้อมูลการสแกนที่ได้รับจะถูกลบหากมีการเปลี่ยนแปลงระดับความยากระหว่างการสแกน

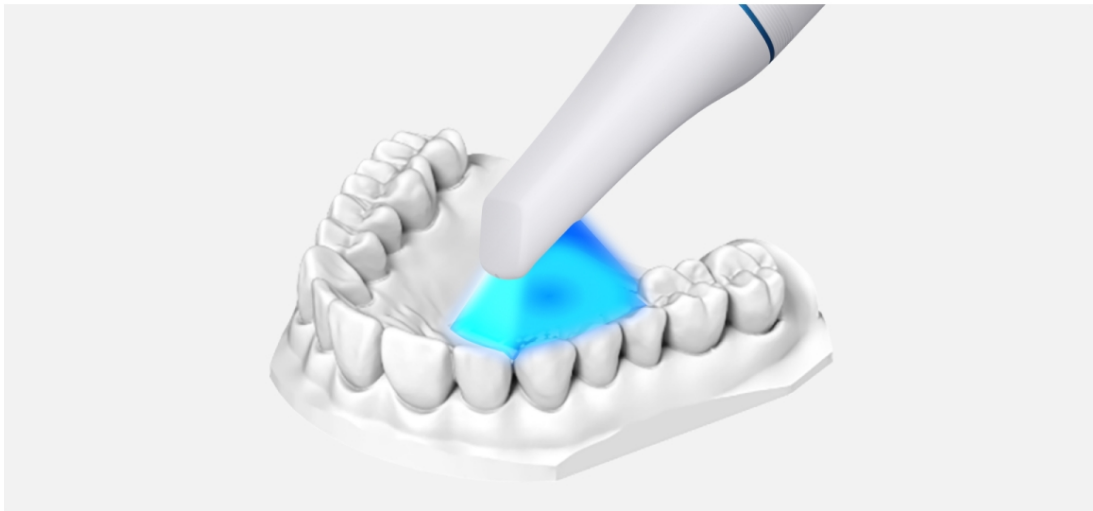
การเข้าสู่โหมดฝึกหัด

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



3. ทำตามคำแนะนำที่แสดงบนหน้าจอ

Practice Mode



Practice Mode allows you to practice scanning using the practice model that comes with your scanner.

To purchase a practice model separately, please contact your service provider.

Cancel

Next

4. คลิก "ดาวน์โหลดข้อมูล" เพื่อดาวน์โหลดข้อมูลตัวอย่างของโมเดลการฝึกหัดของคุณจากเซิร์ฟเวอร์

หมายเหตุ

คุณยังสามารถใช้ข้อมูลโมเดลการฝึกหัดที่ถูกจัดเก็บไว้ในคอมพิวเตอร์ของคุณได้

หากคุณได้ดาวน์โหลดมันมาแล้ว ในกรณีนี้

ให้เลือกหมายเลขซีเรียลที่ตรงกับหมายเลขในโมเดลการฝึกหัดของคุณ

Practice Mode - Load Data



Open Data

Select a practice model data stored on your computer.

21J2A291



Download Data

Scan the QR code on the practice model to download data.

Cancel

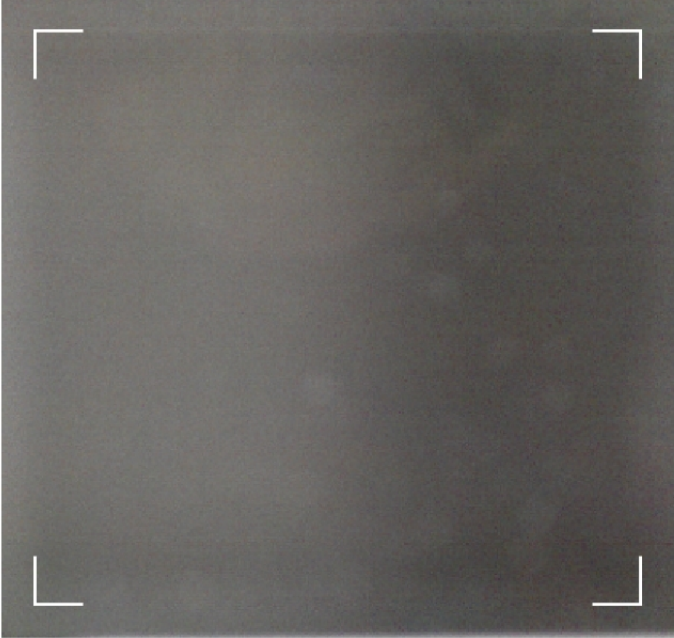
Previous

Next

5. สแกนรหัส QR ด้วยเครื่องสแกนของคุณ

6. เมื่อกล่องเปิดขึ้น มันจะรับรู้รหัส QR คุณสามารถป้อนหมายเลขซีเรียลบนสติกเกอร์ได้หากรหัส QR ได้รับความเสียหาย

Practice Mode - Load Data

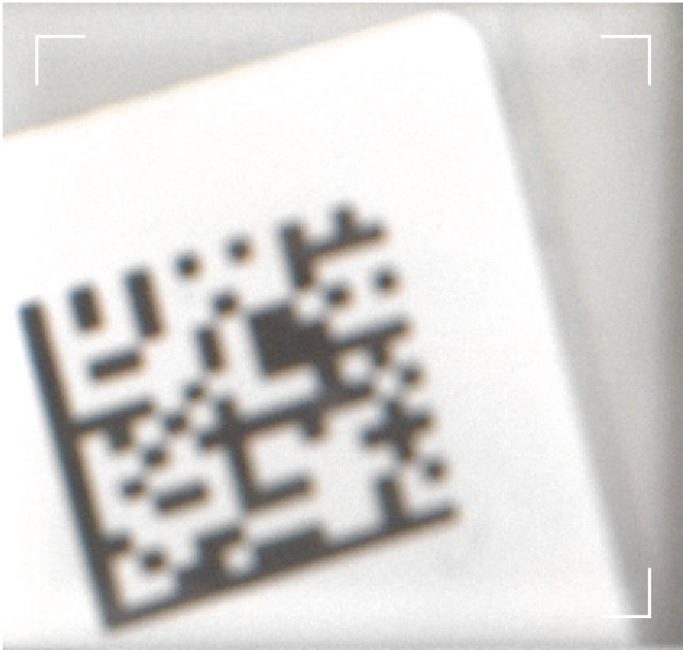


Scan the QR code or enter the serial number on the practice model.

Cancel Previous Next

7. คลิก "ถัดไป" เมื่อหมายเลขซีเรียลถูกตรวจสอบแล้ว

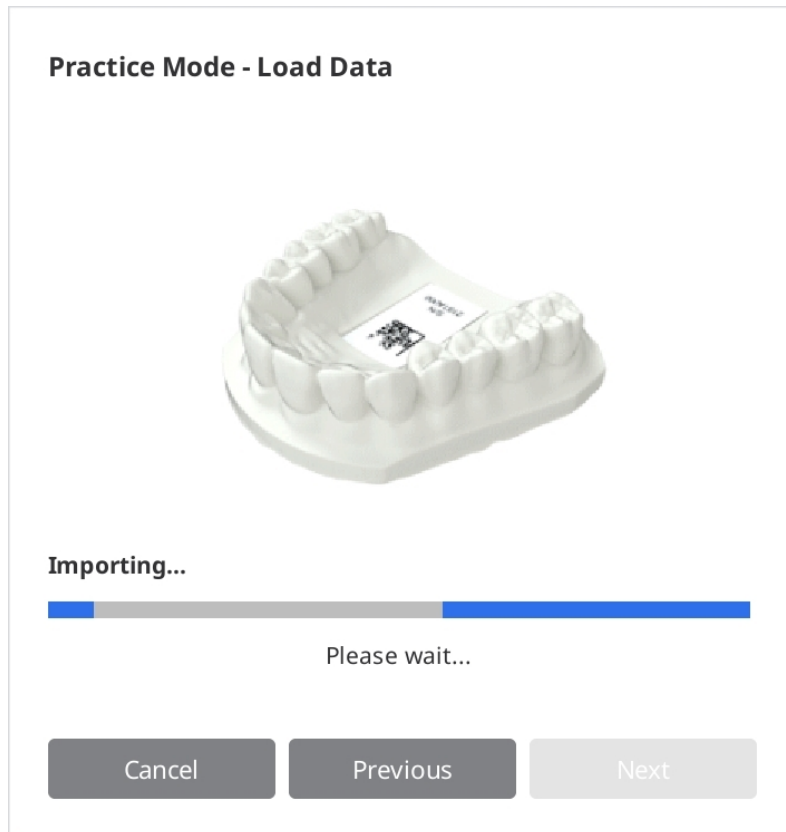
Practice Mode - Load Data



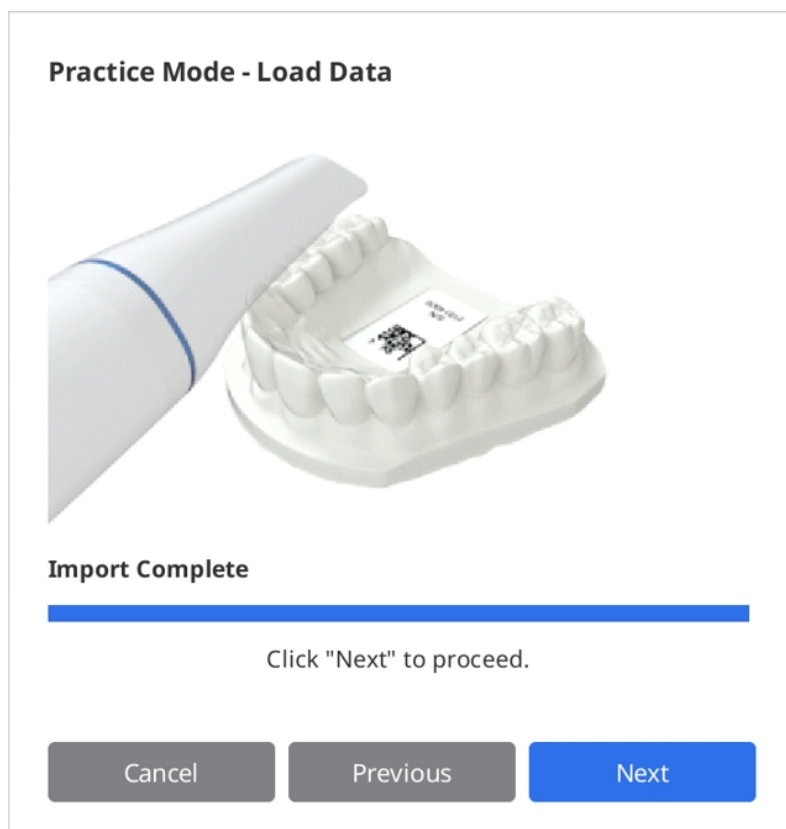
Scan the QR code or enter the serial number on the practice model.

Serial number valid.

8. วิดีโอข้อมูลเกี่ยวกับวิธีการสแกนโมเดลการฝึกหัดจะถูกแสดงในระหว่างการดาวน์โหลด



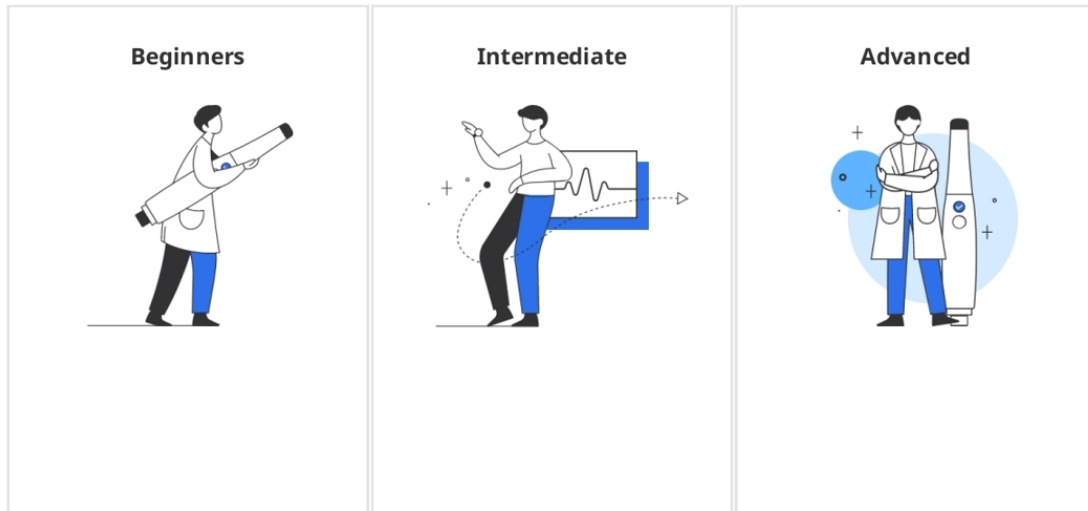
9. เมื่อการดาวน์โหลดเสร็จสิ้น คลิก "ถัดไป" เพื่อเลือกระดับ



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

Practice Mode - Set Level

Try to achieve the target score on each level before moving on to the next.



Cancel

Next

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

Practice Mode - Set Level



Scan Time

2m 0s ↓



Progress Rate

100 %



Data Reliability Ratio

90 % ↑



Number of Major Holes

2 ↓



Matching Rate

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.

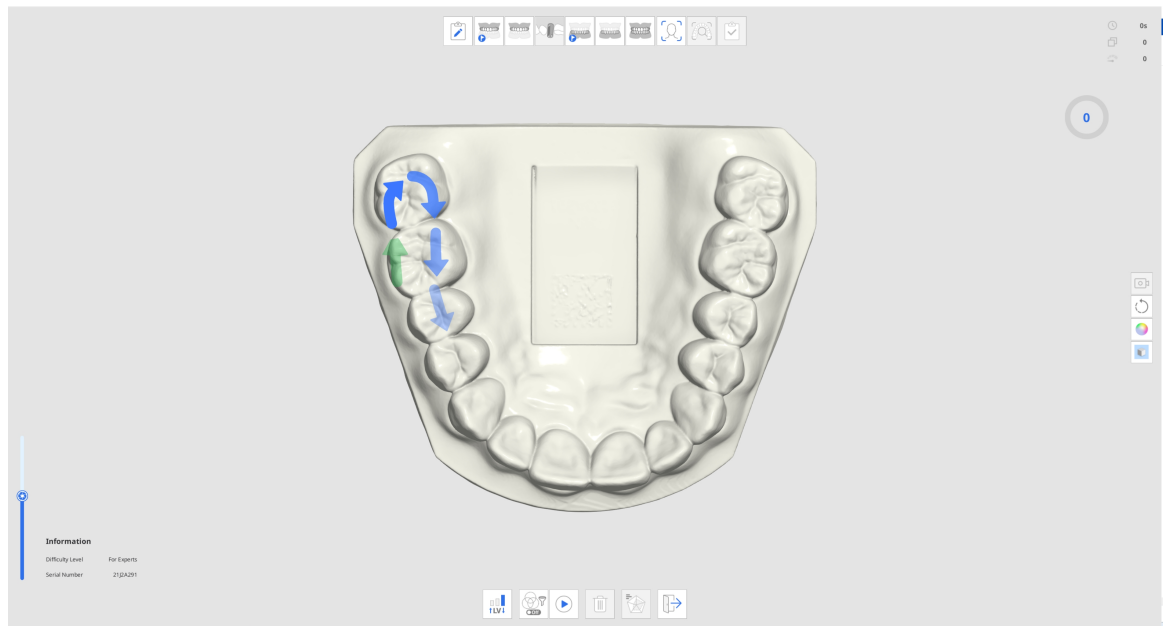
Cancel

Previous

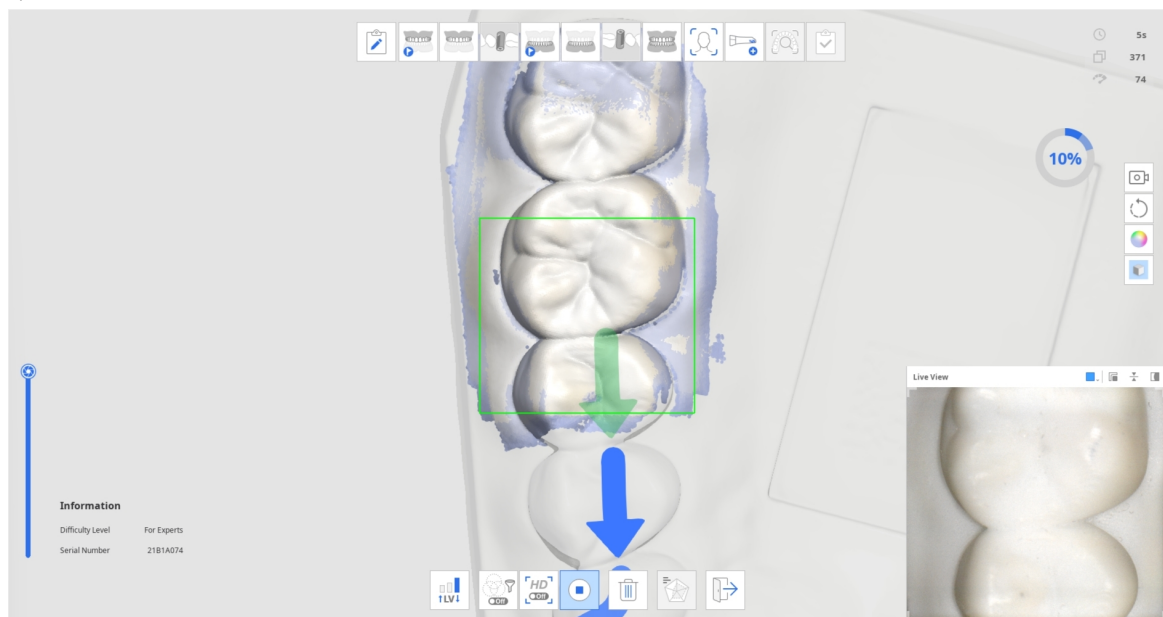
Next

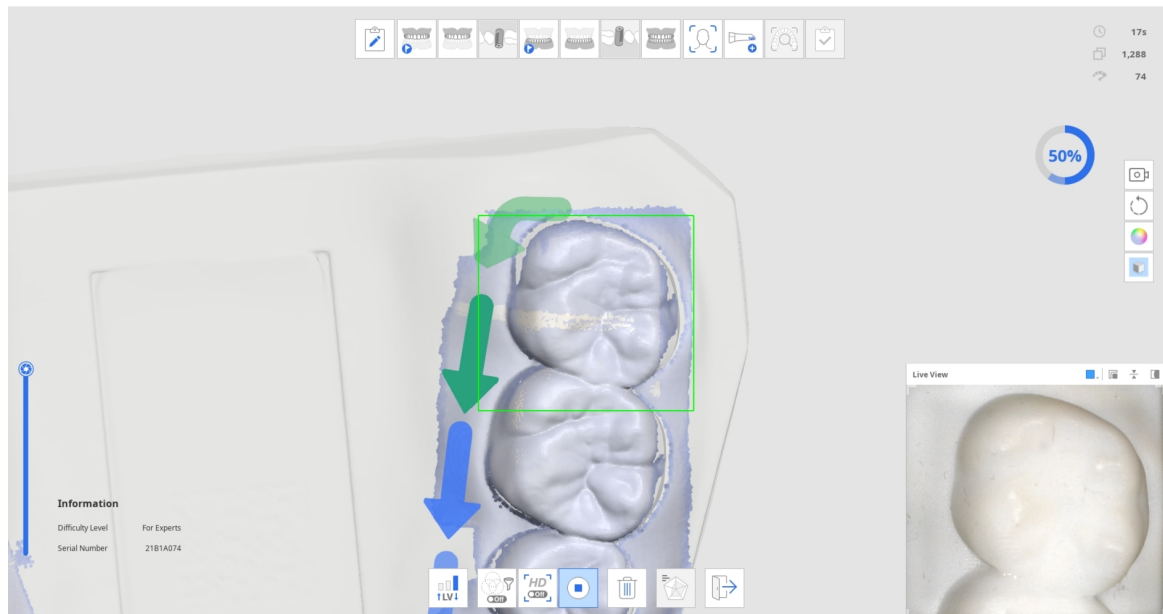
การฝึกหัดการสแกน

1. คลิกปุ่ม "สแกน" เพื่อเริ่มต้นเมื่อข้อมูลตัวอย่างที่ถูกดาวน์โหลดมาแสดงขึ้นบนหน้าจอ



2. ทำตามคำแนะนำและทิศทางของลูกศรเพื่อสแกนโมเดลการฝึกหัด
3. ตรวจสอบข้อมูลการสแกนและความคืบหน้าขณะรับข้อมูลสำหรับแนวทางปฏิบัติในการสแกนที่มีประสิทธิภาพของคุณ

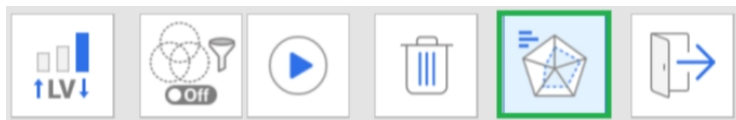




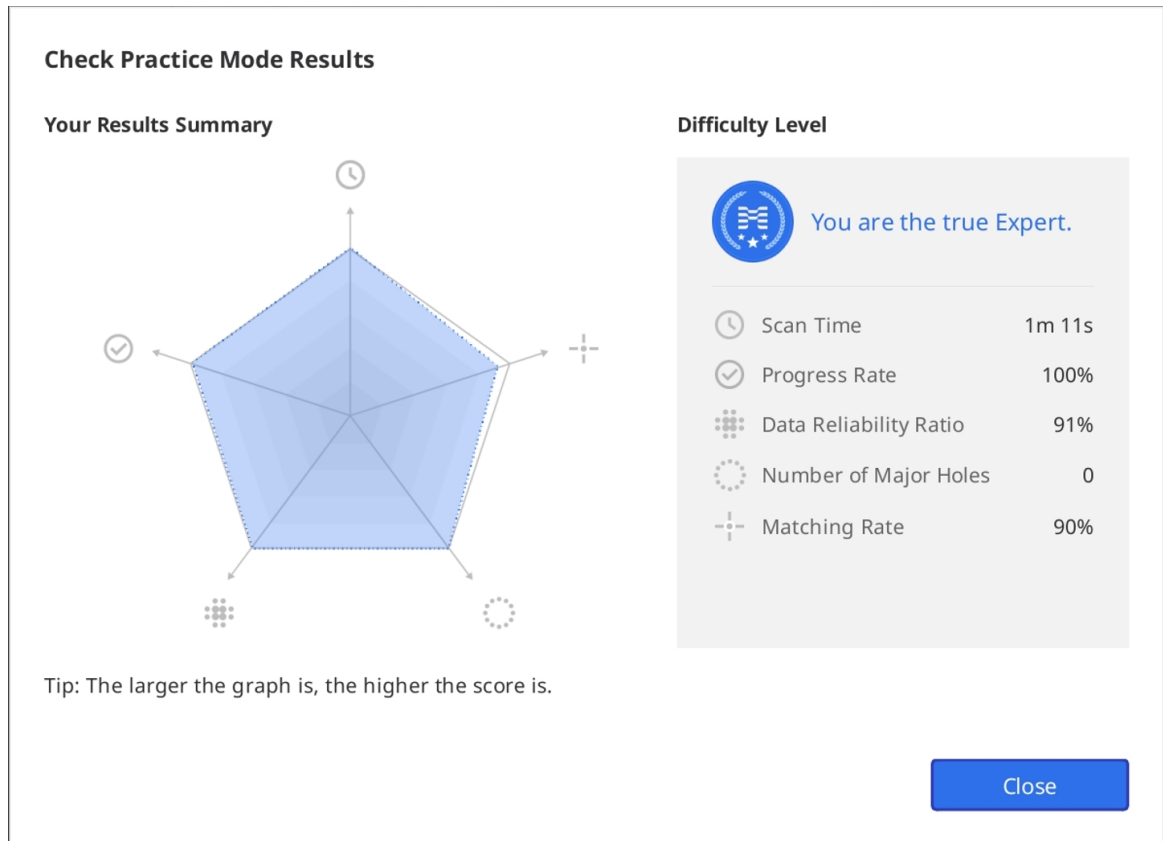
4. เมื่อได้รับข้อมูลการสแกนจำนวนหนึ่งแล้ว ความคืบหน้าจะเปลี่ยนเป็นเครื่องหมายถูก และไอคอน "ตรวจสอบผลลัพธ์โหมดฝึกหัด" ที่ด้านล่างจะถูกเปิดใช้งาน



5. คลิกไอคอน "ตรวจสอบผลลัพธ์โหมดฝึกหัด" เพื่อตรวจสอบคะแนน



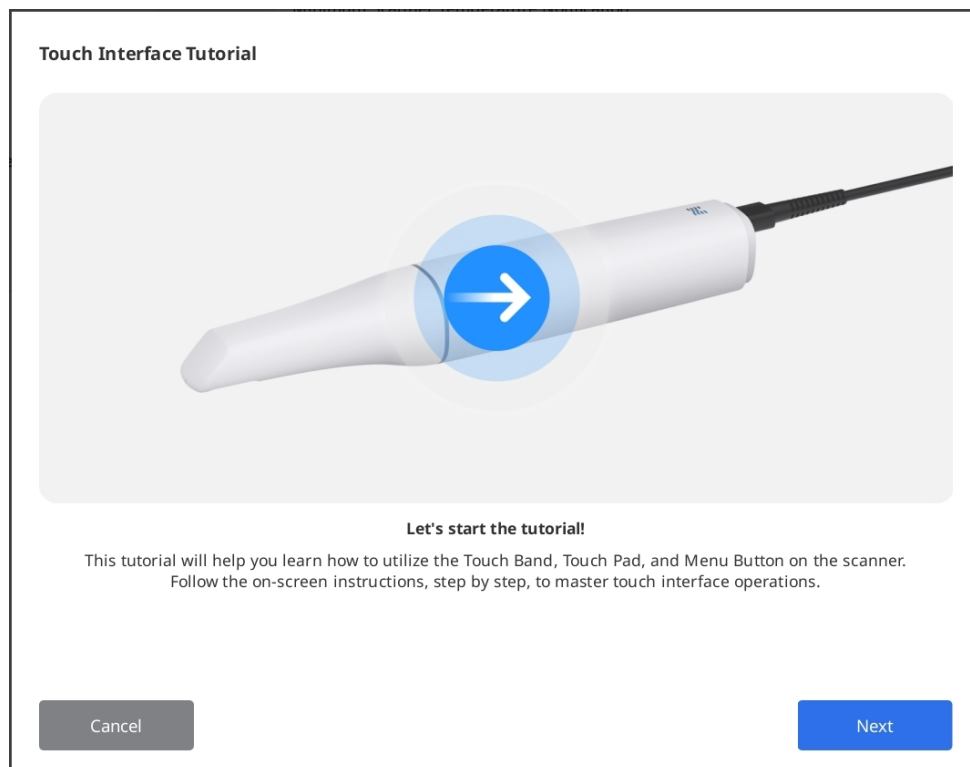
6. คะแนนจะขึ้นอยู่กับระดับความยากที่เลือกไว้ เวลาในการสแกน อัตราความคืบหน้า อัตราส่วนความน่าเชื่อถือของข้อมูล เป็นต้น



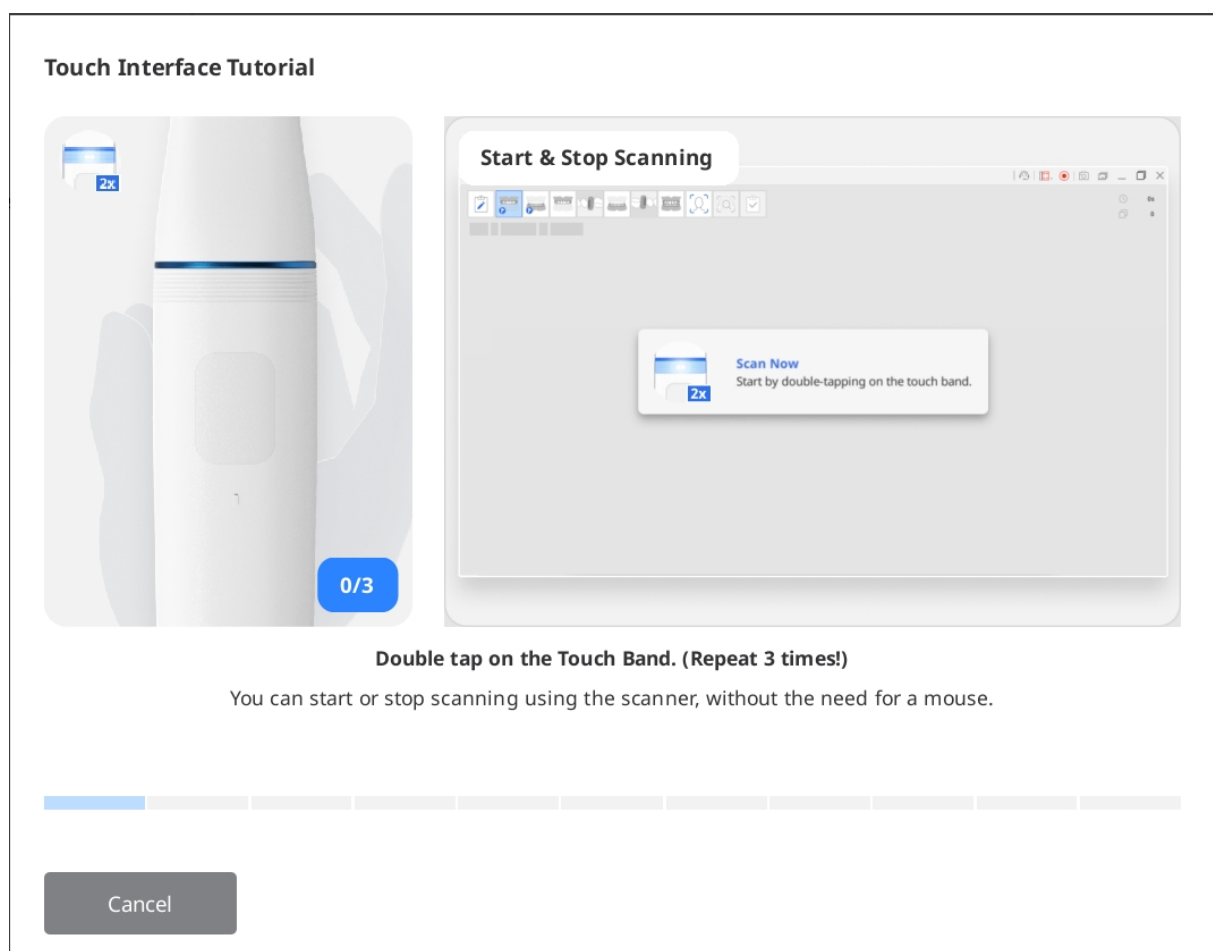
7. คุณสามารถทำการสแกนเพิ่มเติมได้หลังจากที่ดูผลลัพธ์
และตรวจสอบผลลัพธ์อีกครั้งตามข้อมูลหลังจากการสแกนเพิ่มเติม

บทช่วยสอนอินเตอร์เฟซแบบสัมผัส

กล่องโต้ตอบบทช่วยสอนการใช้อินเตอร์เฟซแบบสัมผัสต่อไปนี้จะปรากฏขึ้นเมื่อโปรแกรมเชื่อมต่อกับเครื่องสแกน i900 เป็นครั้งแรก



โปรดทำตามคำแนะนำในกล่องโต้ตอบเพื่อเรียนรู้วิธีใช้อินเตอร์เฟซแบบสัมผัส
เพื่อให้คุณสามารถสแกนได้โดยใช้การโต้ตอบระหว่างเมาส์กับคีย์บอร์ดเพียงเล็กน้อย

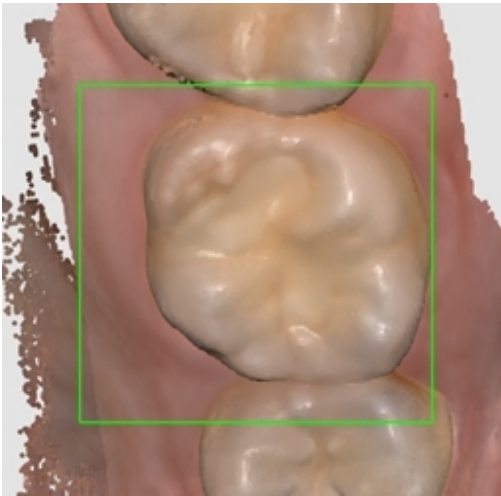
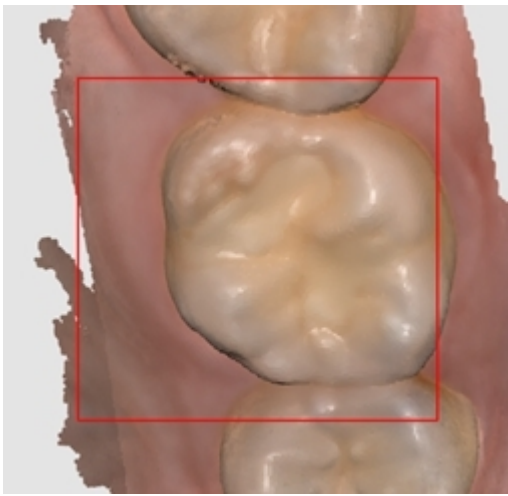


หมายเหตุ

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

ข้อบ่งชี้ระหว่างการสแกน

สีของกล่องสีเหลี่ยมที่ปรากฏขึ้นระหว่างการสแกนจะแสดงสถานะการสแกน

	
การสแกนและการติดตามตำแหน่งไปตามปกติ	สูญเสียการติดตามขณะที่สแกน คุณต้องเปลี่ยนตำแหน่งปลายเครื่องสแกนเพื่อสแกนให้ต่อเนื่องจากจุดที่คุณค้างไว้

ลูกศรอัจฉริยะ

ลูกศรอัจฉริยะระบุพื้นที่ที่มีความน่าเชื่อถือต่ำในข้อมูลการสแกนที่ได้รับ

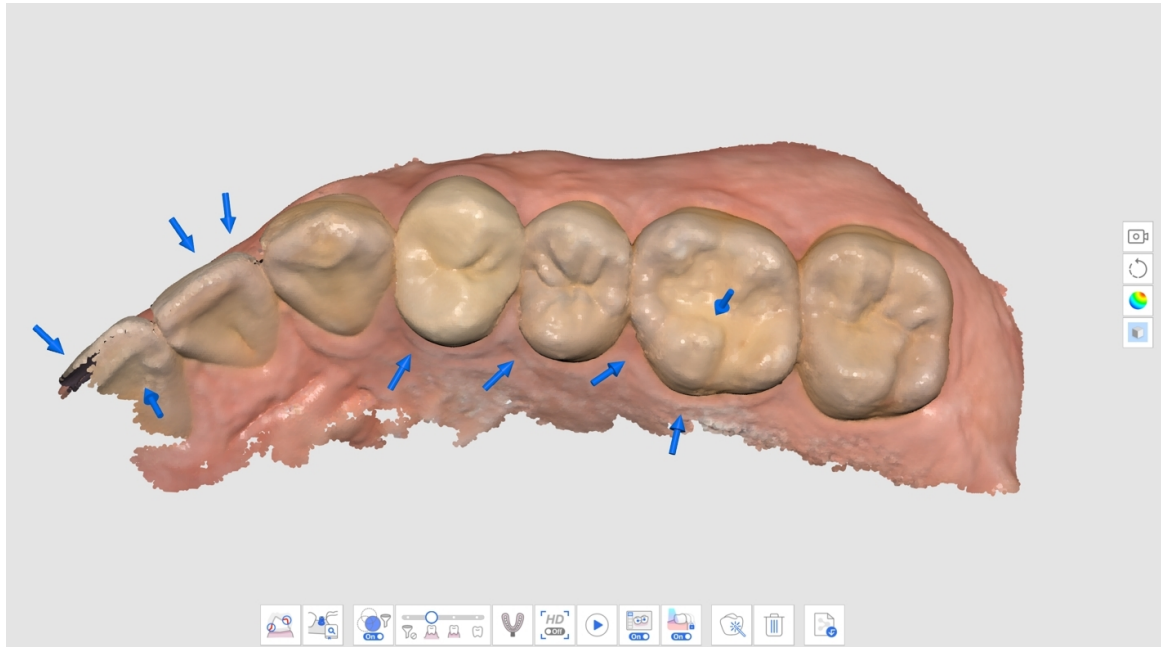
เมื่อคุณหยุดการสแกน ลูกศรสีน้ำเงินจะชี้ไปยังพื้นที่ที่มีความน่าเชื่อถือไม่เพียงพอ
ลูกศรจะหายไปเมื่อความน่าเชื่อถือของข้อมูลดีขึ้นด้วยการสแกนเพิ่มเติม

ฟังก์ชันนี้ถูกรองรับเฉพาะในขั้นตอนการสแกนเท่านั้น:

- ก่อนการรักษาสำหรับขากรรไกรบน
- ก่อนการรักษาสำหรับขากรรไกรล่าง

- ขากรรไกรบน
- ขากรรไกรล่าง
- การตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะ

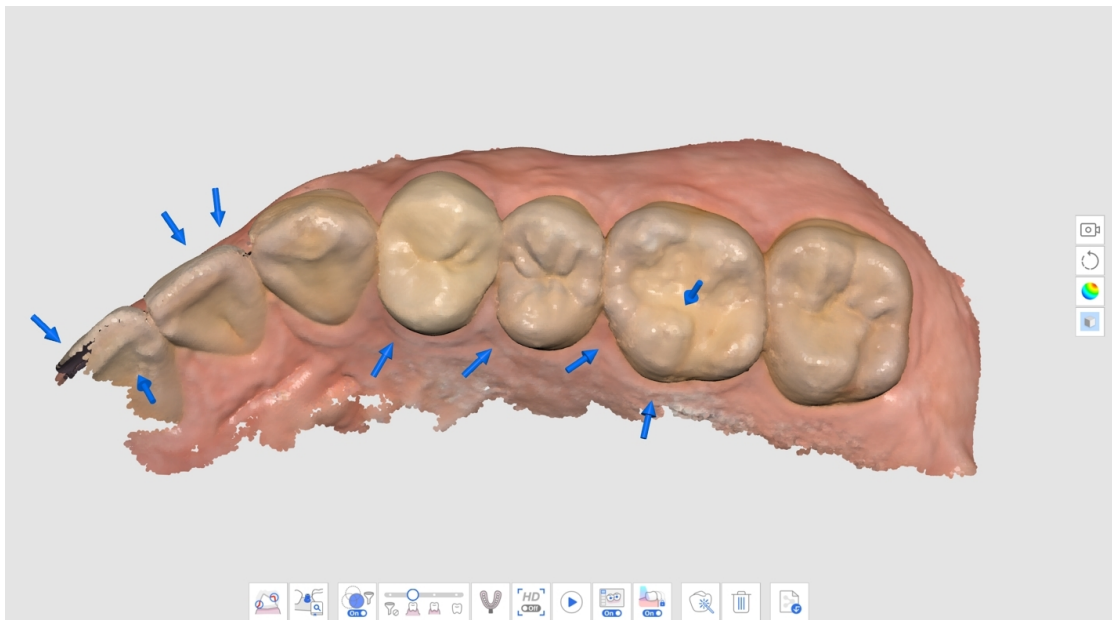
1. สแกนข้อมูลในหนึ่งในขั้นตอนการสแกนที่รองรับ
2. เมื่อหยุดการสแกน ลูกศรสีน้ำเงินจะปรากฏขึ้นเพื่อระบุพื้นที่ที่มีความน่าเชื่อถือของข้อมูลต่ำ



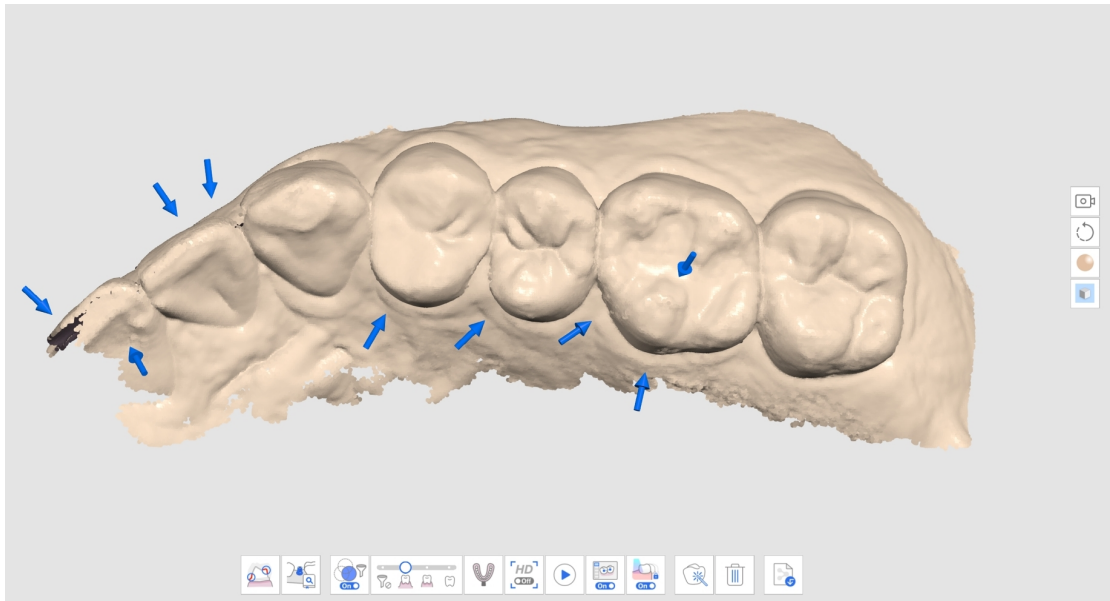
3. ตรวจสอบข้อมูลการสแกนโดยตรวจสอบพื้นที่ที่ถูกทำเครื่องหมาย

คุณสามารถตรวจสอบพื้นที่อย่างละเอียดยิ่งขึ้นได้โดยเลือก "แผนที่ความน่าเชื่อถือ" หรือ "แมตต์ + แผนที่ความน่าเชื่อถือ" สำหรับโหมดการแสดงผลข้อมูล

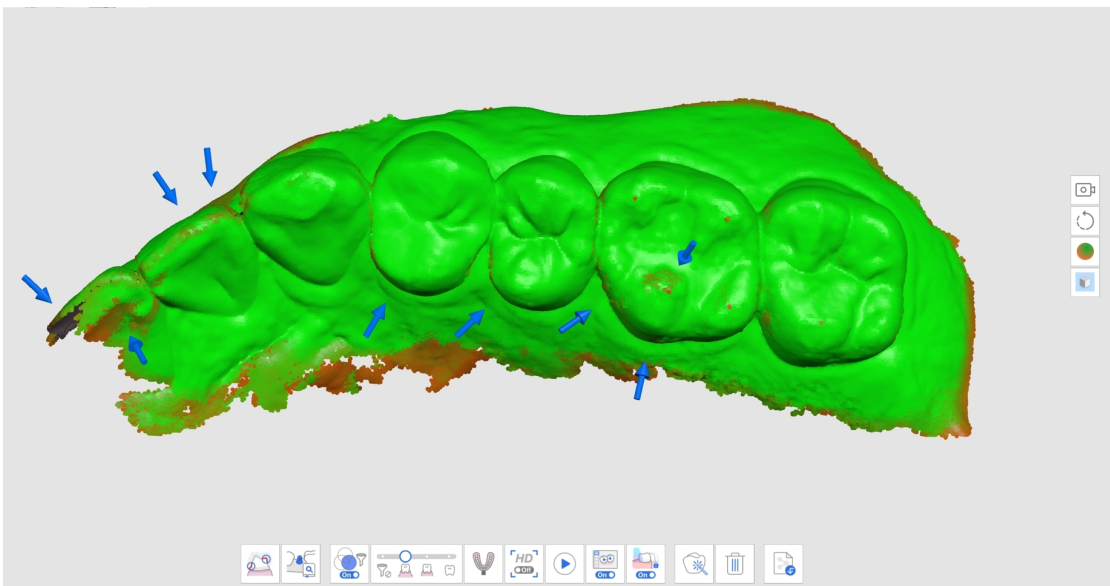
- แมตต์



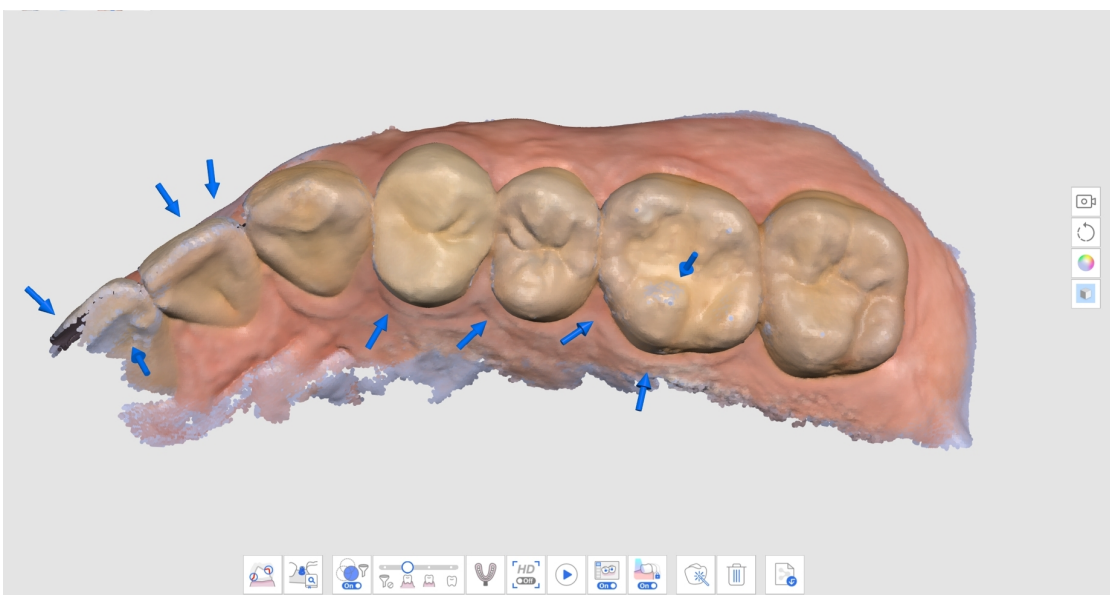
- โมโนโครม



- แผนที่ความน่าเชื่อถือ



- แมตต์ + แผนที่ความน่าเชื่อถือ

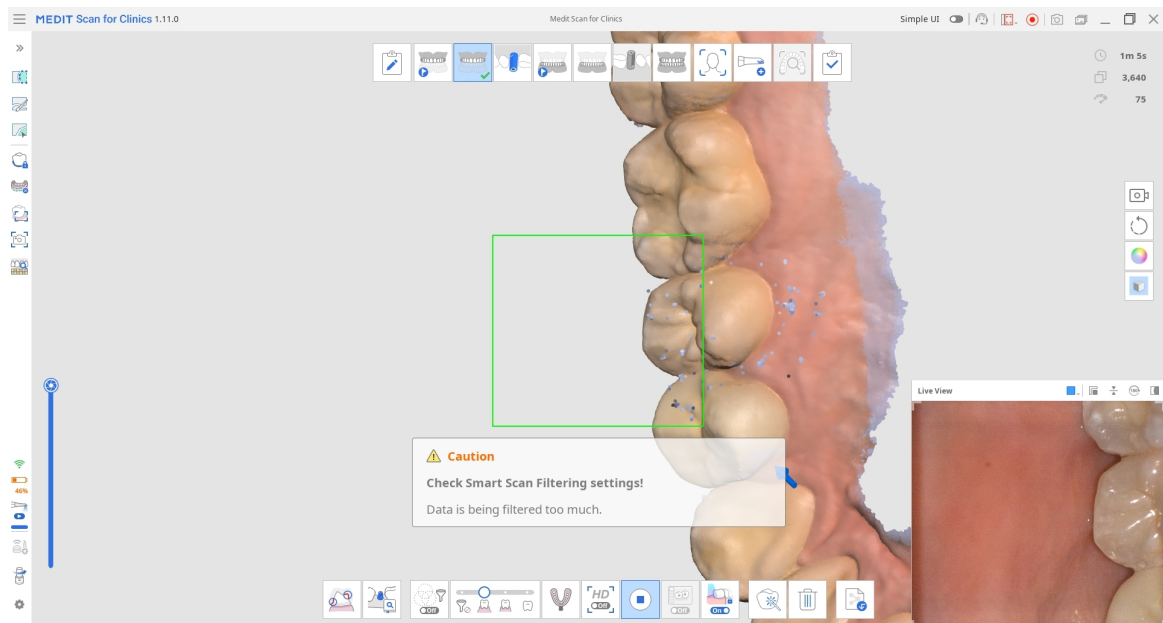


4. สแกนข้อมูลเพิ่มเติมเพื่อเติมเต็มส่วนที่ขาดไป ย้ายเครื่องสแกนไปในหลายทิศทางและสแกนข้อมูลจากมุมต่าง ๆ เพื่อปรับปรุงความน่าเชื่อถือของข้อมูล
5. ลูกศรจะหายไปเมื่อได้รับข้อมูลที่น่าเชื่อถืออย่างเพียงพอ
6. สแกนอย่างละเอียดเพื่อลบลูกศรทั้งหมดรอบ ๆ พื้นที่ที่คุณสนใจ (เช่น หากสร้างการบูรณะ โดยเน้นที่ขอบและพื้นข้างเคียง)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

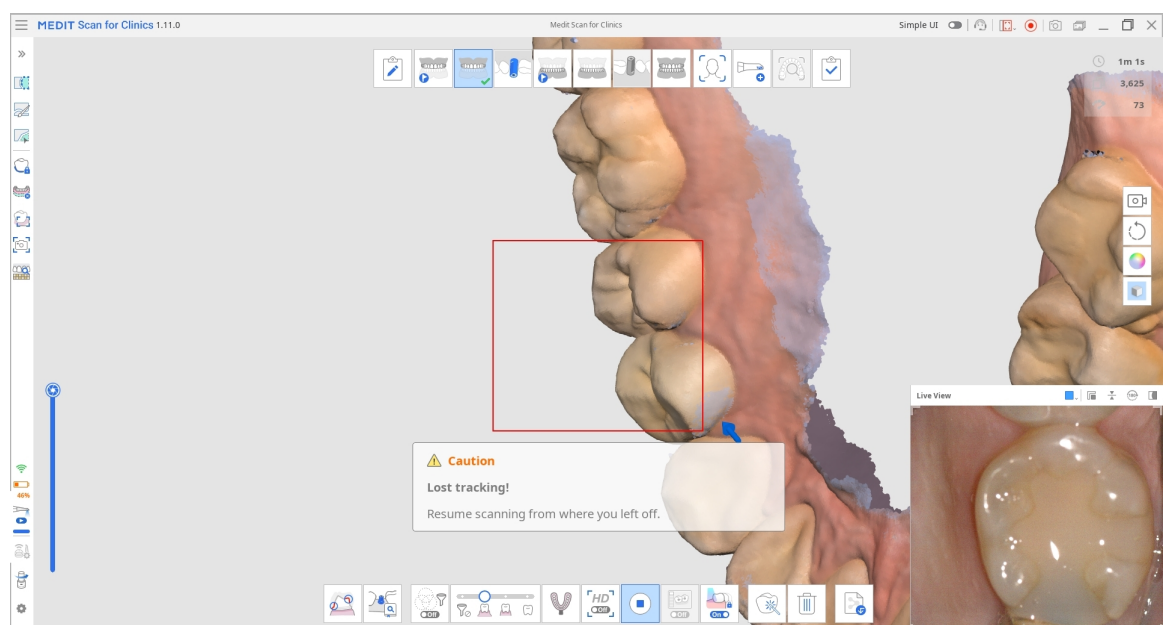
คำแนะนำการสแกนอัจฉริยะ

คำแนะนำการสแกนอัจฉริยะระบุการกระทำที่ผิดปกติระหว่างการสแกนและให้คำแนะนำที่เหมาะสม ข้อความจะหายไปโดยอัตโนมัติหลังจากช่วงระยะเวลาหนึ่งหรือหากสถานการณ์ได้รับการแก้ไข

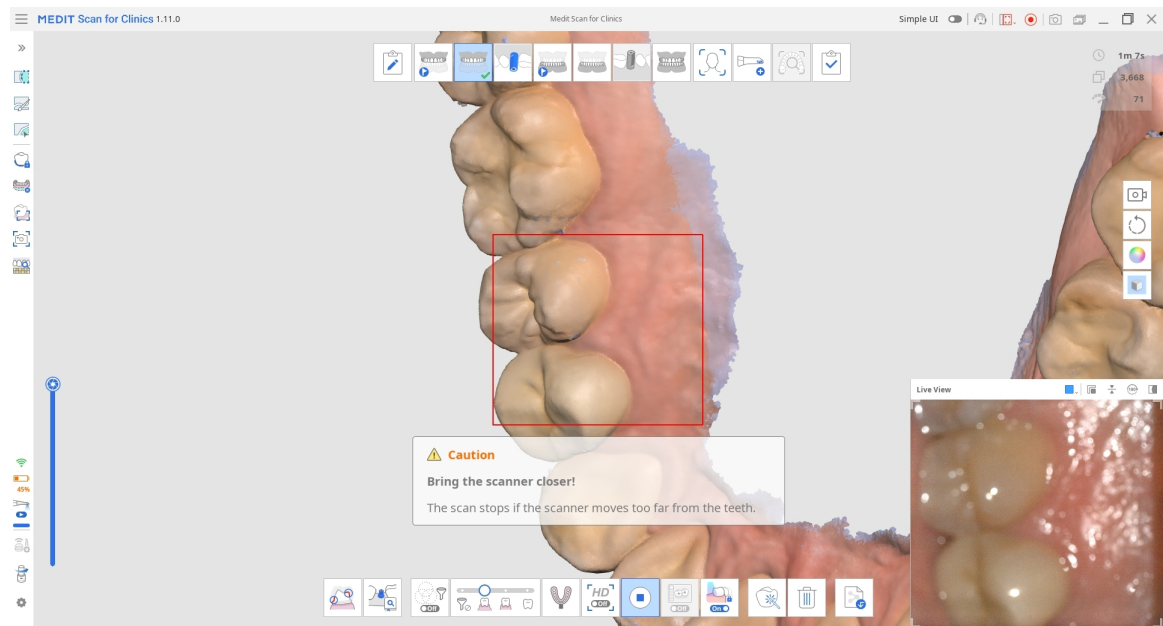
- เมื่อข้อมูลมากเกินไปถูกกรองออกขณะที่สแกนโดยใช้การกรองการสแกนอัจฉริยะ



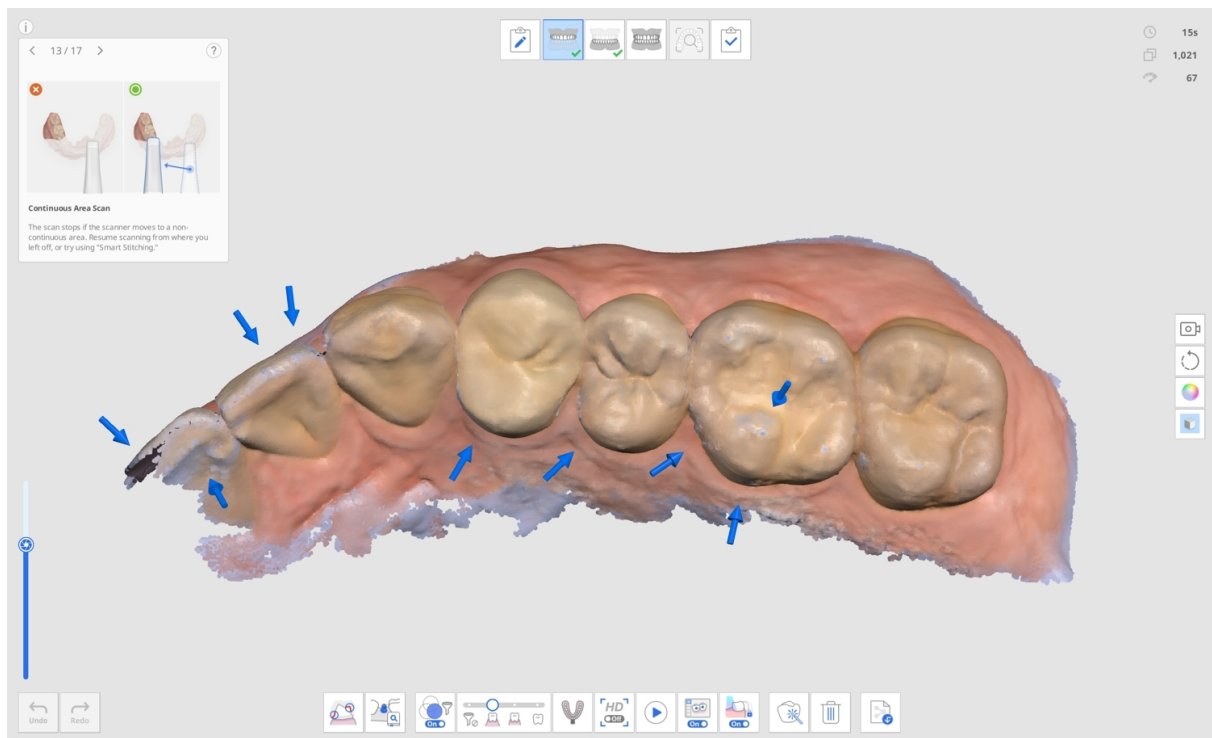
- เมื่อการสแกนไม่สอดคล้องกัน และการสแกนเริ่มต่อจากตำแหน่งใหม่ (เมื่อปิดการเชื่อมต่ออัจฉริยะ)



- เมื่อเครื่องสแกนอยู่ใกล้กับฟันไม่เพียงพอ



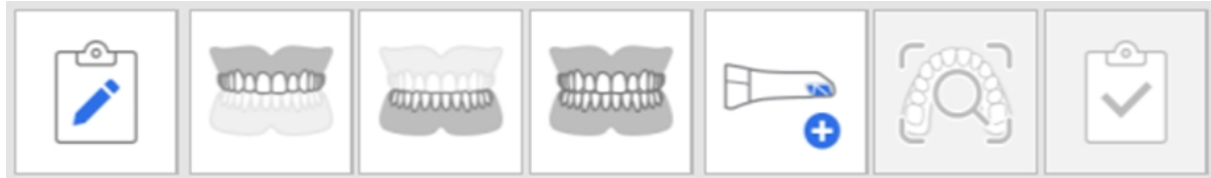
เมื่อการสแกนหยุดลง คำแนะนำเพิ่มเติมจะถูกระบุไว้ในช่องข้อมูลที่มุมซ้ายบน



การจัดการขั้นตอน

การจัดการขั้นตอน

Scan for Clinics มีชากรรไกรบน ชากรรไกรล่าง และสแกนเป็นขั้นตอนการสแกนเริ่มต้น



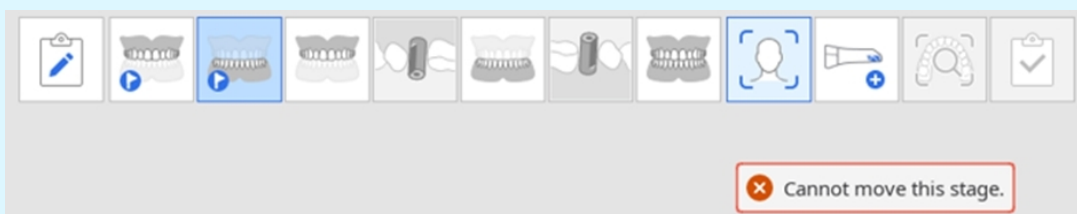
ไอคอนการจัดการขั้นตอนช่วยให้ผู้ใช้สามารถเพิ่มหรือลบขั้นตอนเข้า/ออกจากเวิร์กโฟลว์ของตน และเปลี่ยนลำดับโดยไม่คำนึงถึงข้อมูลแบบฟอร์มที่ลงทะเบียนใน Medit Link



ในกล่องโต้ตอบการจัดการขั้นตอน คุณสามารถกำหนดค่าขั้นตอนการทำงานของของคุณได้โดยการเพิ่มหรือลบขั้นตอน

หมายเหตุ

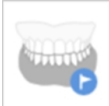
- คุณไม่สามารถเปลี่ยนลำดับของขั้นตอนใบหน้าและข้อมูลเพิ่มเติมในขั้นตอนการทำงานได้



- คุณไม่สามารถเปลี่ยนลำดับของขั้นตอนการตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะได้ แต่คุณสามารถลบขั้นตอนดังกล่าวได้ในการตั้งค่า > การวิเคราะห์ข้อมูลการสแกน > ตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะ
- คุณไม่สามารถเปลี่ยนลำดับของขั้นตอนเสร็จสิ้นหรือลบขั้นตอนชากรรไกรล่าง/ชากรรไกรบนออกได้

ขั้นตอนการสแกน

สามารถตั้งค่าขั้นตอนการสแกนต่อไปนี้ได้ขั้นตอนการจัดการการสแกน:

	ก่อนการรักษาสำหรับขากรรไกรบน	รับภาพ 3D ของขากรรไกรบนก่อนการรักษา
	ก่อนการรักษาสำหรับขากรรไกรล่าง	รับภาพ 3D ของขากรรไกรล่างก่อนการรักษา
	ขากรรไกรบน	รับภาพ 3D ของขากรรไกรบน
	สแกนบอดีขากรรไกรบน	รับภาพ 3D ของสแกนบอดีของขากรรไกรบน
	ขากรรไกรล่าง	รับภาพ 3D ของขากรรไกรล่าง
	สแกนบอดีขากรรไกรล่าง	รับภาพ 3D ของสแกนบอดีของขากรรไกรล่าง
	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
ฟันปลอมจำลองหรือฟันปลอมที่รองรับรากเทียมในข้อมูลแบบฟอร์มใน Medit Link
- ขั้นตอนขากรรไกรบน/ขากรรไกรล่างแบบไร้ฟันจะใช้งานได้เมื่อมีการลงทะเบียนฟันปลอมแบบเต็มหรือฟัน
ปลอมที่รองรับรากเทียมในข้อมูลแบบฟอร์มบน Medit Link

เพิ่ม/ลบขั้นตอน

1. คลิกไอคอนการจัดการขั้นตอน



2. กล่องโต้ตอบการจัดการขั้นตอนจะปรากฏขึ้น
3. คลิกขั้นตอนที่คุณต้องการเพิ่มจากรายการในเซตขั้นตอนขา

Stage Management



SmartX Workflow

- + Pre-Op for Maxilla
- + Pre-Op for Mandible
- + Maxillary Scan Body
- + **Mandibular Scan Body**
- + Face
- + Additional Data

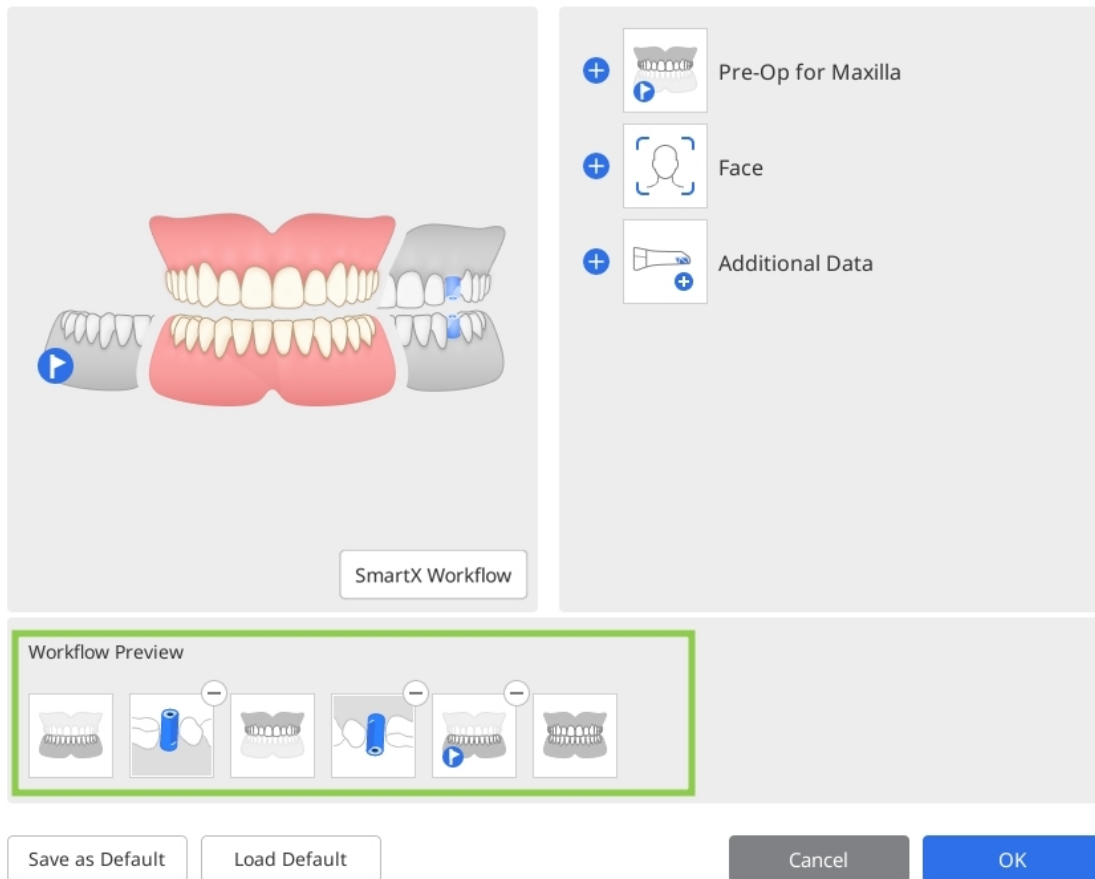
Workflow Preview



Save as Default Load Default Cancel OK

4. ขั้นตอนที่เลือกไว้จะถูกเพิ่มไปยังเชคชั้นตัวอย่างขั้นตอนการทำงานที่ด้านล่าง

Stage Management

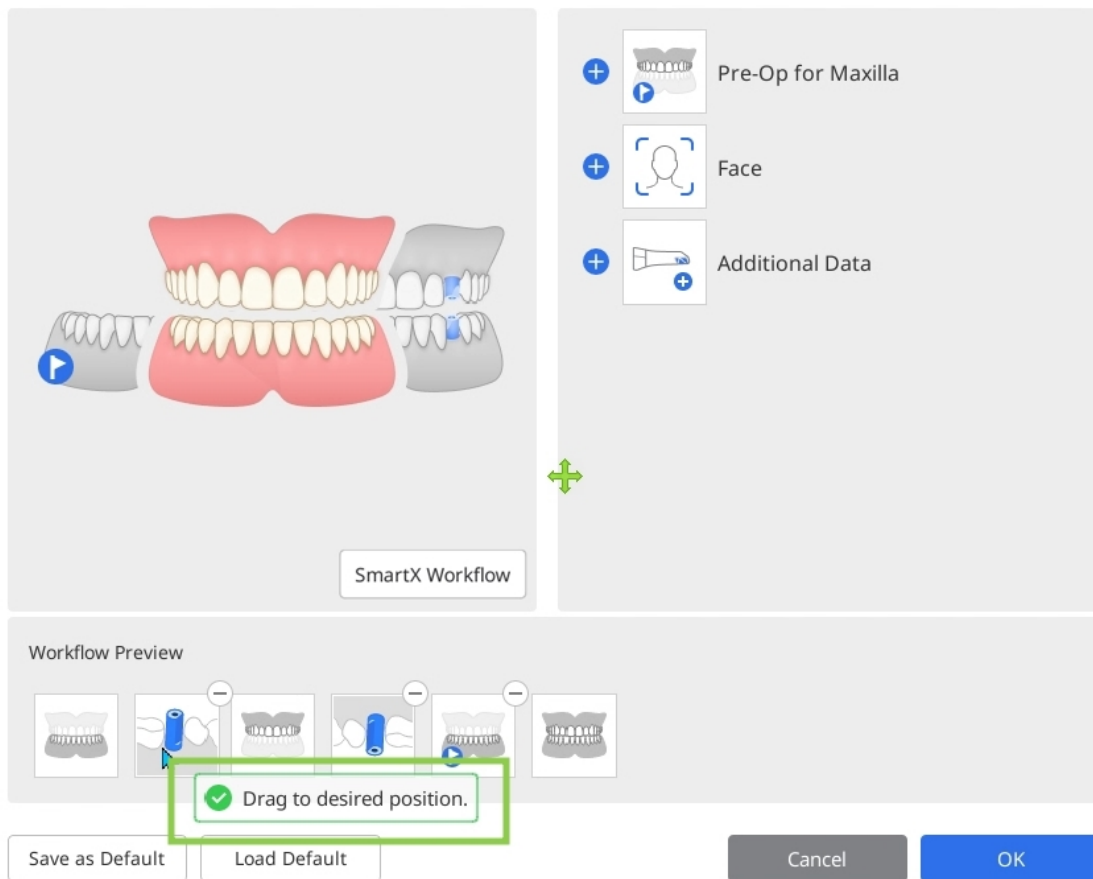


The interface shows a 3D model of a dental arch with a blue play button icon. To the right, a list of stages is displayed with plus icons for adding and minus icons for removing:

- Pre-Op for Maxilla
- Face
- Additional Data

Below the list is a "Workflow Preview" section showing a sequence of icons representing the workflow steps. At the bottom, there are buttons for "Save as Default", "Load Default", "Cancel", and "OK".

5. คุณสามารถเปลี่ยนลำดับขั้นตอนในขั้นตอนการทำงานได้โดยการลากไอคอนขั้นตอนในตัวอย่างขั้นตอนการทำงาน การคลิก  ที่มุมขวาบนของไอคอนขั้นตอนจะลบขั้นตอนออกจากขั้นตอนการทำงาน



6. คลิก "ตกลง" เพื่อบันทึกขั้นตอนการทำงานที่เปลี่ยนแปลง

7. กล้องโต้ตอบการจัดการขั้นตอนจะหายไป

และไอคอนขั้นตอนที่ด้านบนของหน้าจอจะถูกอัปเดตตามเวิร์กโฟลว์ที่เปลี่ยนแปลง



บันทึกเป็นขั้นตอนการทำงานเริ่มต้น

1. คลิกไอคอนการจัดการขั้นตอนเพื่อเรียกใช้การจัดการขั้นตอน

Stage Management





SmartX Workflow

-  Pre-Op for Maxilla
-  Pre-Op for Mandible
-  Maxillary Scan Body
-  Mandibular Scan Body
-  Face
-  Additional Data

Workflow Preview



Save as Default

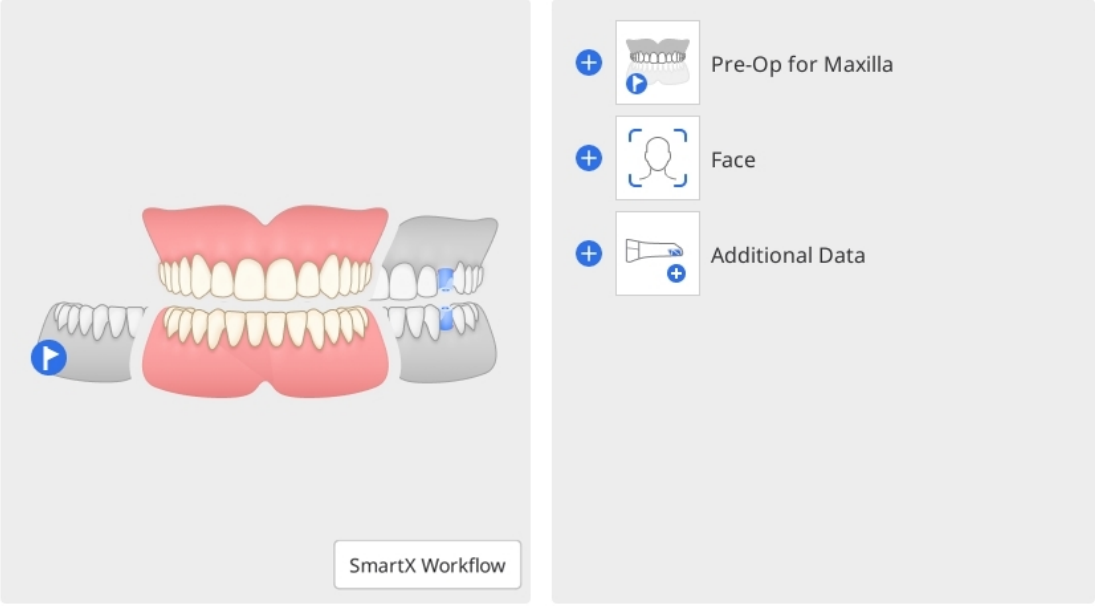
Load Default

Cancel

OK

2. เพิ่มขั้นตอนที่ต้องการจากรายการขั้นตอนไปยังตัวอย่างขั้นตอนการทำงาน

Stage Management



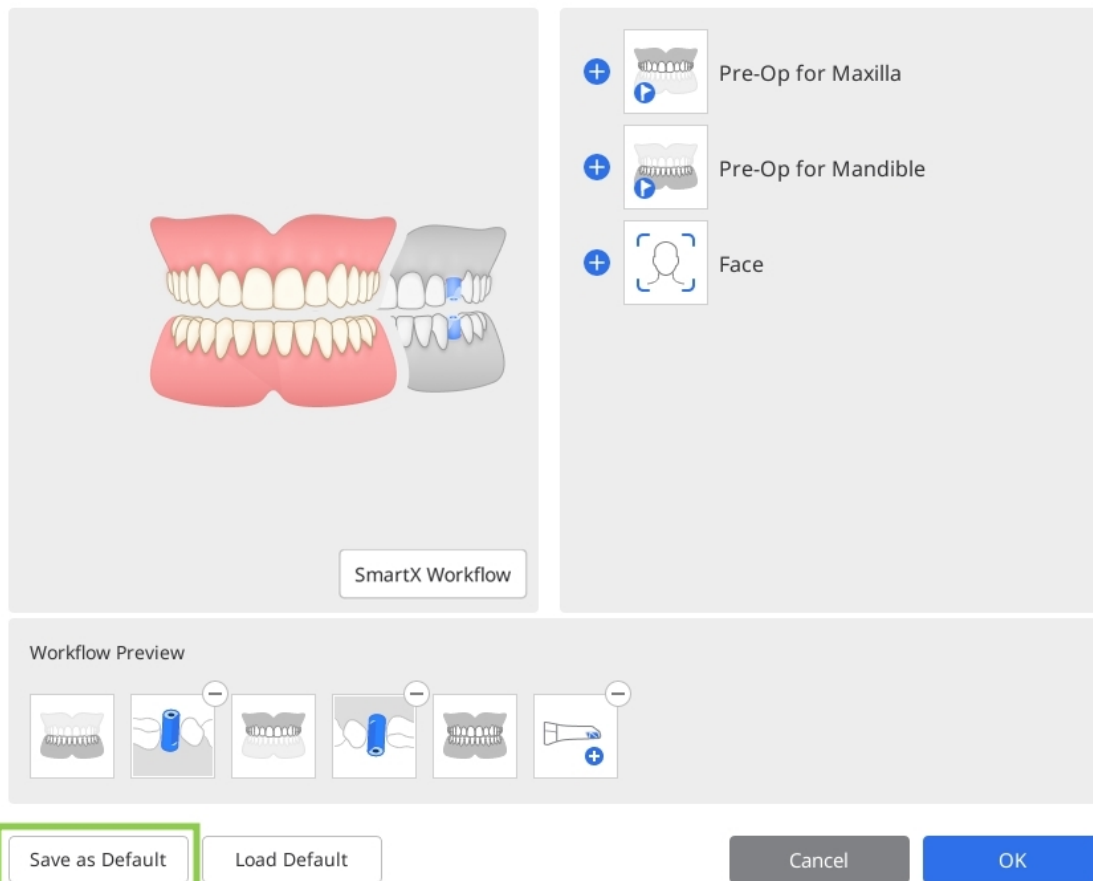
SmartX Workflow

Workflow Preview

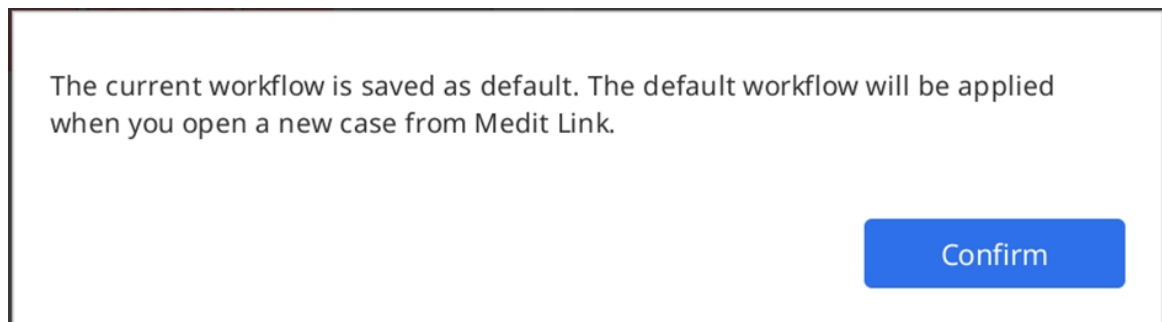
Save as Default Load Default Cancel OK

3. คลิก "บันทึกเป็นค่าเริ่มต้น" ที่ด้านล่างเพื่อบันทึกขั้นตอนการทำงานที่ถูกเปลี่ยนแปลง

Stage Management



4. คลิก "ยืนยัน" เพื่อดำเนินการต่อ



5. ขั้นตอนการสแกนเริ่มต้นจะถูกแสดงที่ด้านบนของหน้าจอเมื่อคุณเปิดเคสใหม่



เปลี่ยนลำดับขั้นตอน

คุณสามารถย้ายไอคอนขั้นตอนไปยังพื้นที่ที่ต้องการซึ่งมีแถบสีน้ำเงินปรากฏขึ้นได้

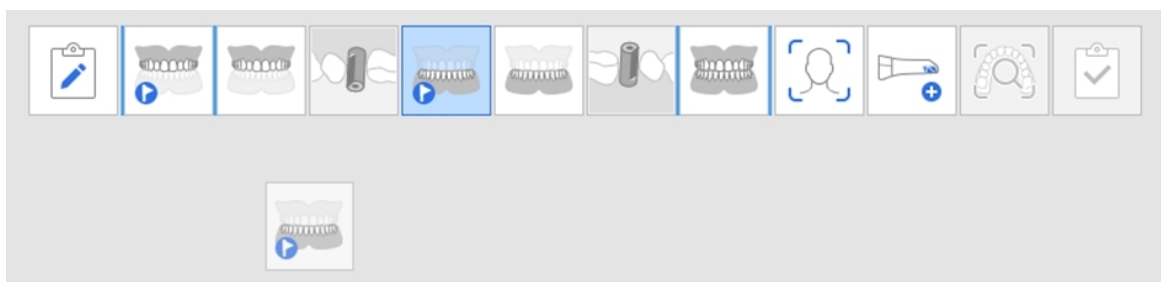
สมมติว่าคุณต้องการจัดขั้นตอนการกรอกลางไปที่ตำแหน่งด้านหน้าสุด

1. ตรวจสอบไอคอนขั้นตอนที่ด้านบนของหน้าจอ



2. คลิกและลากไอคอนขั้นตอนการกรอกลาง จากนั้น

แถบสีน้ำเงินจะปรากฏขึ้นในพื้นที่ที่สามารถย้ายขั้นตอนการสแกนไปได้



3. ย้ายขั้นตอนการสแกนไปยังตำแหน่งที่ต้องการ



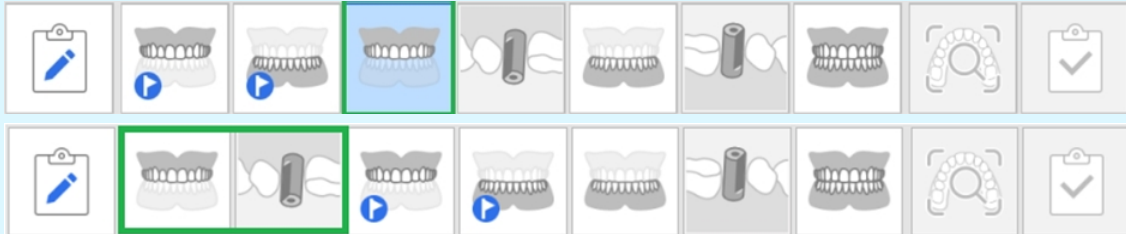
4. เมื่อเปลี่ยนแปลงแล้ว โปรแกรมจะเริ่มดำเนินการตามลำดับที่เปลี่ยนแปลงต่อไป

🔑หมายเหตุ

ขั้นตอนสแกนบอดี้จะย้ายไปพร้อมกับขั้นตอนขากรรไกรล่าง/ขากรรไกรบน

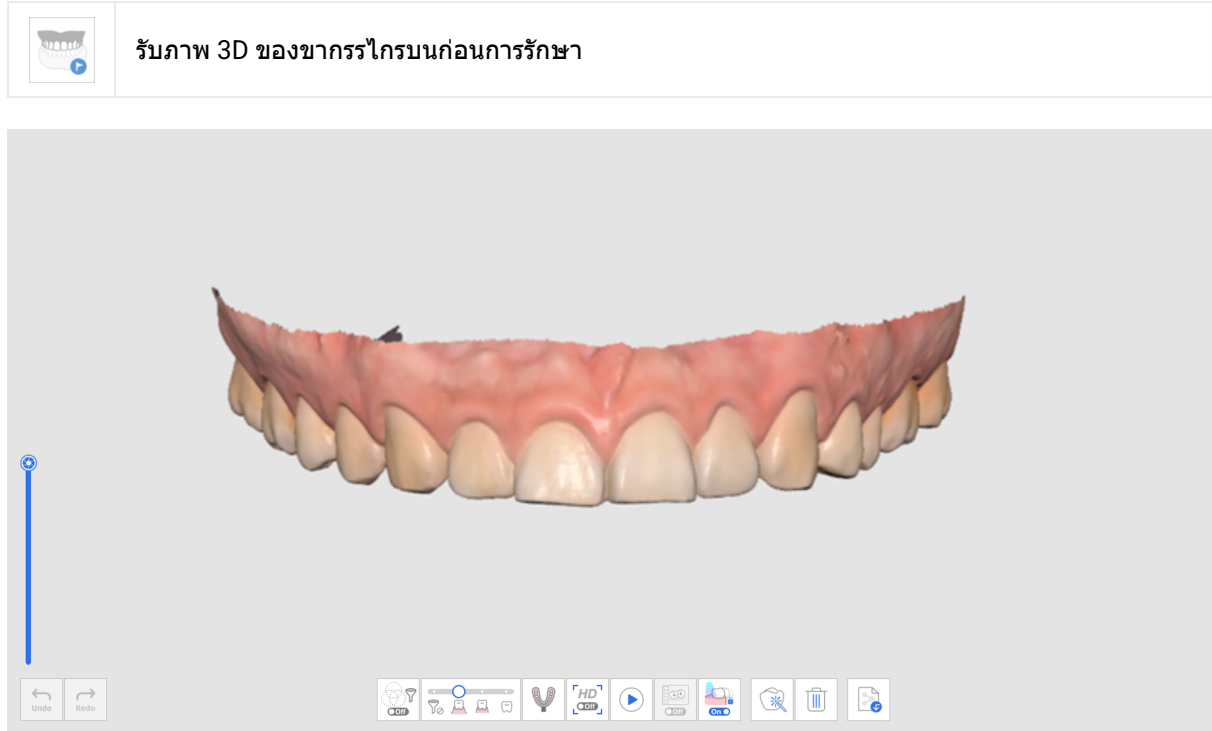
ตัวอย่างเช่น หากคุณลากขั้นตอนขากรรไกรล่างไปยังตำแหน่งซ้ายสุด

ขั้นตอนสแกนบอดี้ขากรรไกรล่างจะย้ายไปกับมันด้วย ดังที่แสดงด้านล่าง



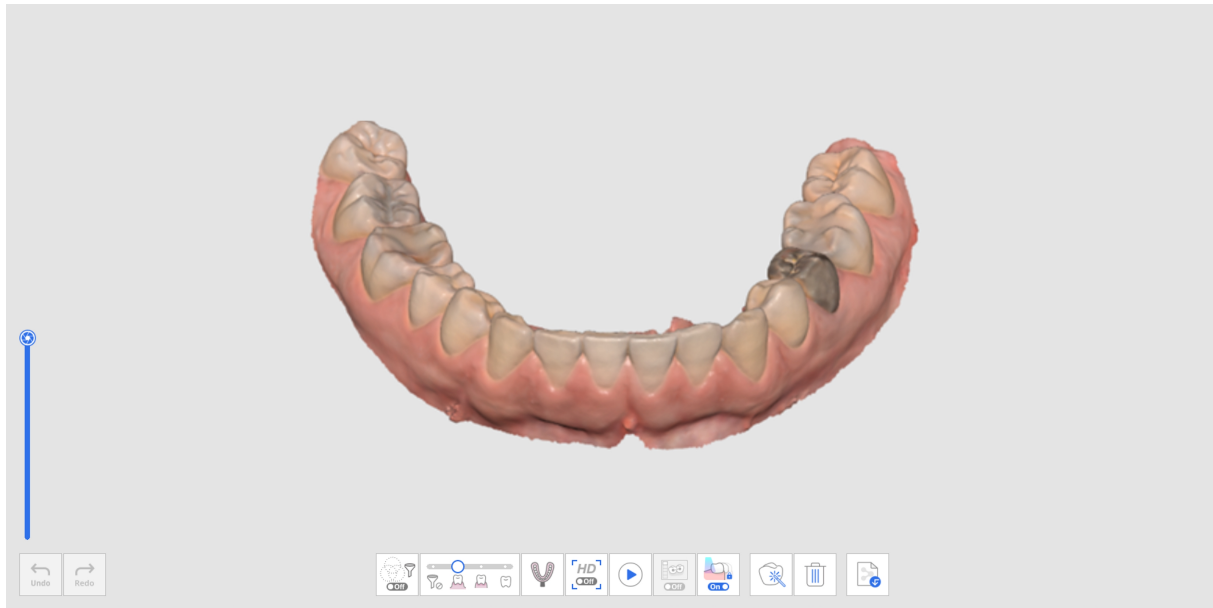
ก่อนการรักษาสำหรับขากรรไกรบนและขากรรไกรล่าง

ขั้นตอนก่อนการรักษาสำหรับขากรรไกรบน



ขั้นตอนก่อนการรักษาสำหรับขากรรไกรล่าง





เครื่องมือเพิ่มเติมในขั้นตอนก่อนการรักษา

โปรดดู **เครื่องมือขั้นตอนการสแกน** สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับวิธีใช้เครื่องมือที่ปรากฏที่ด้านล่างของหน้าจอสำหรับแต่ละขั้นตอน

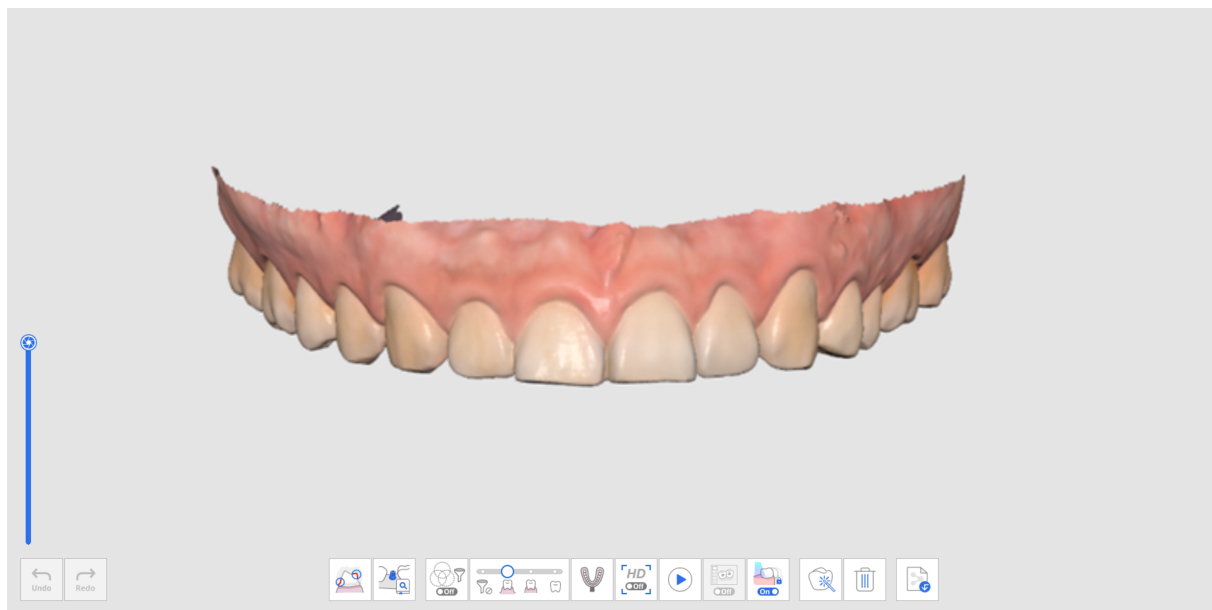
	การสแกนรอยพิมพ์	รับข้อมูลรอยพิมพ์และจัดแนวกับข้อมูลการสแกนภายในช่องปากแบบเรียลไทม์
---	------------------------	---

ขากรรไกรบน/ขากรรไกรล่าง

ขั้นตอนขากรรไกรบน



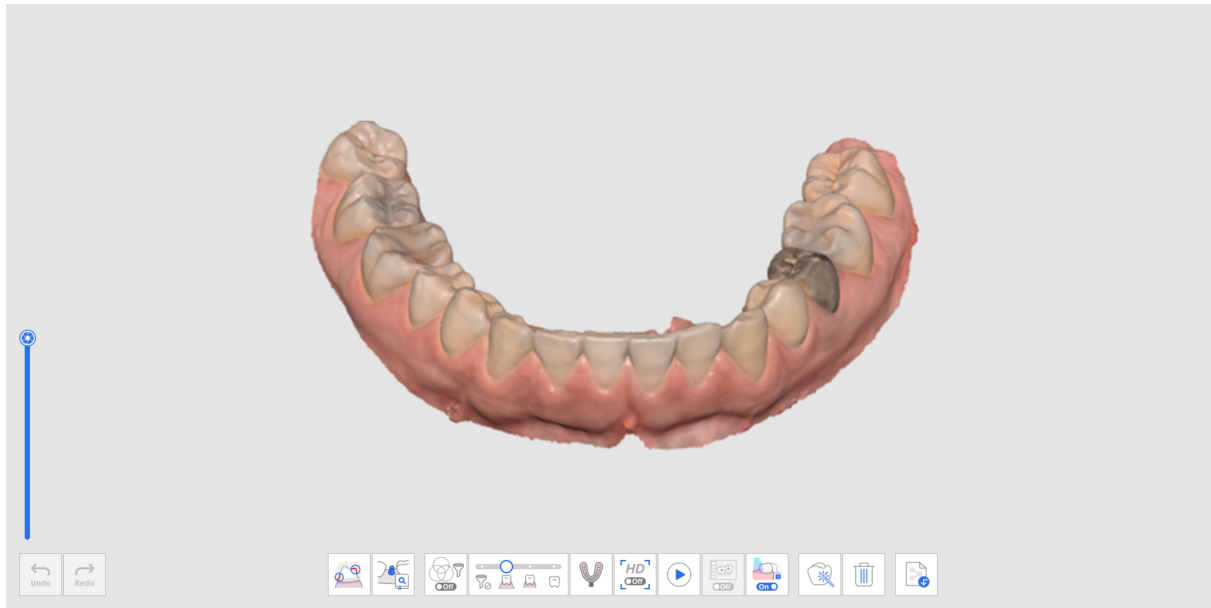
รับภาพ 3D ของขากรรไกรบน



ขั้นตอนขากรรไกรล่าง



รับภาพ 3D ของขากรรไกรล่าง



เครื่องมือเพิ่มเติมในขั้นตอนขากรไกรบน/ขากรไกรล่าง

โปรดดูเครื่องมือขั้นตอนการสแกนสำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการใช้เครื่องมือที่ด้านล่างของหน้าจอ

	การสแกนรอยพิมพ์	รับข้อมูลพิมพ์ฟันและจัดแนวมั่นกับข้อมูลการสแกนภายในช่องปากแบบเรียลไทม์ * โปรดดู ตัวอย่างเคสและขั้นตอนการทำงาน > การสแกนรอยพิมพ์ เพื่อดูคำอธิบายโดยละเอียดเกี่ยวกับวิธีการใช้เครื่องมือ
	การจัดเก็บข้อมูลไลบรารีแกนยึดครอบฟัน	จัดการไลบรารีแกนยึดครอบฟันแบบกำหนดเอง ข้อมูลไลบรารีนี้จะได้รับการจัดแนวให้เข้ากับข้อมูลการสแกนโดยอัตโนมัติ โดยช่วยลดความจำเป็นในการสแกนพื้นที่ที่เข้าถึงได้ยาก สามารถแชร์ข้อมูลไลบรารีสำหรับกระบวนการเพิ่มเติม เช่น การออกแบบ * โปรดดู ตัวอย่างเคสและขั้นตอนการทำงาน > การจัดเก็บข้อมูลไลบรารีแกนยึดครอบฟัน สำหรับคำอธิบายอย่างละเอียดเกี่ยวกับวิธีการใช้เครื่องมือนี้
	การตรวจสอบการเตรียมฟัน	ตรวจสอบข้อมูลพื้นที่ถูกเตรียมพร้อมวิธีการใส่และการวัดระยะห่าง * โปรดดู ตัวอย่างเคสและขั้นตอนการทำงาน > การตรวจสอบการเตรียมฟัน สำหรับคำอธิบายโดยละเอียดเกี่ยวกับวิธีการ

สแกนบอดี้

ขั้นตอนสแกนบอดี้ขากรรไกรบน

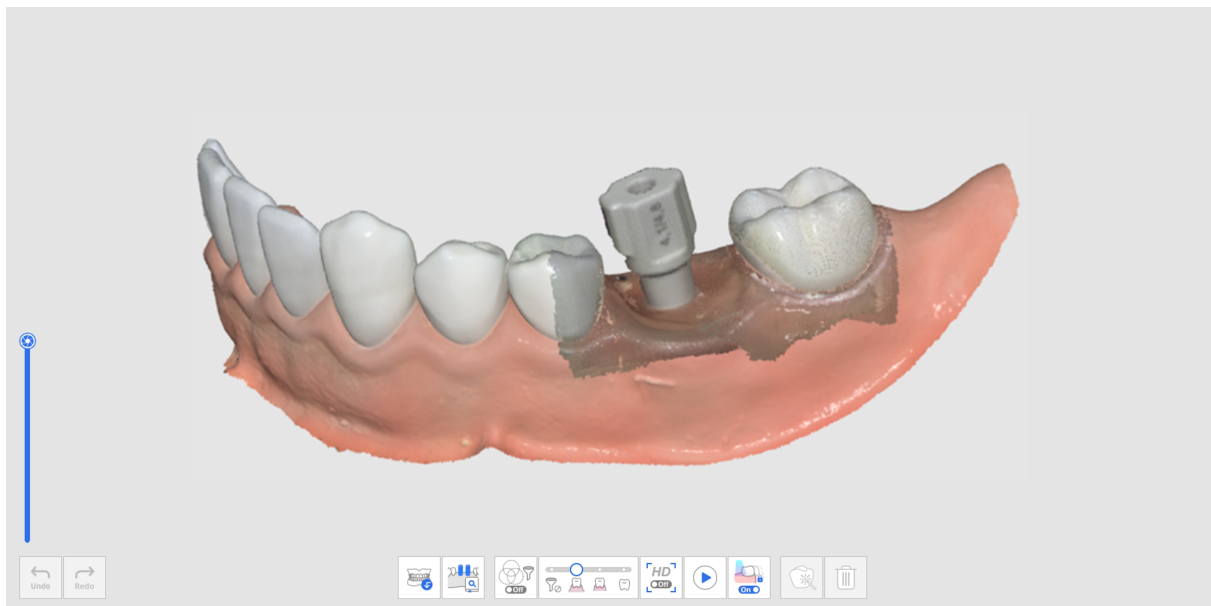


รับภาพ 3D ของสแกนบอดี้ของขากรรไกรบน

ขั้นตอนสแกนบอดี้ขากรรไกรล่าง



รับภาพ 3D ของสแกนบอดี้ของขากรรไกรล่าง



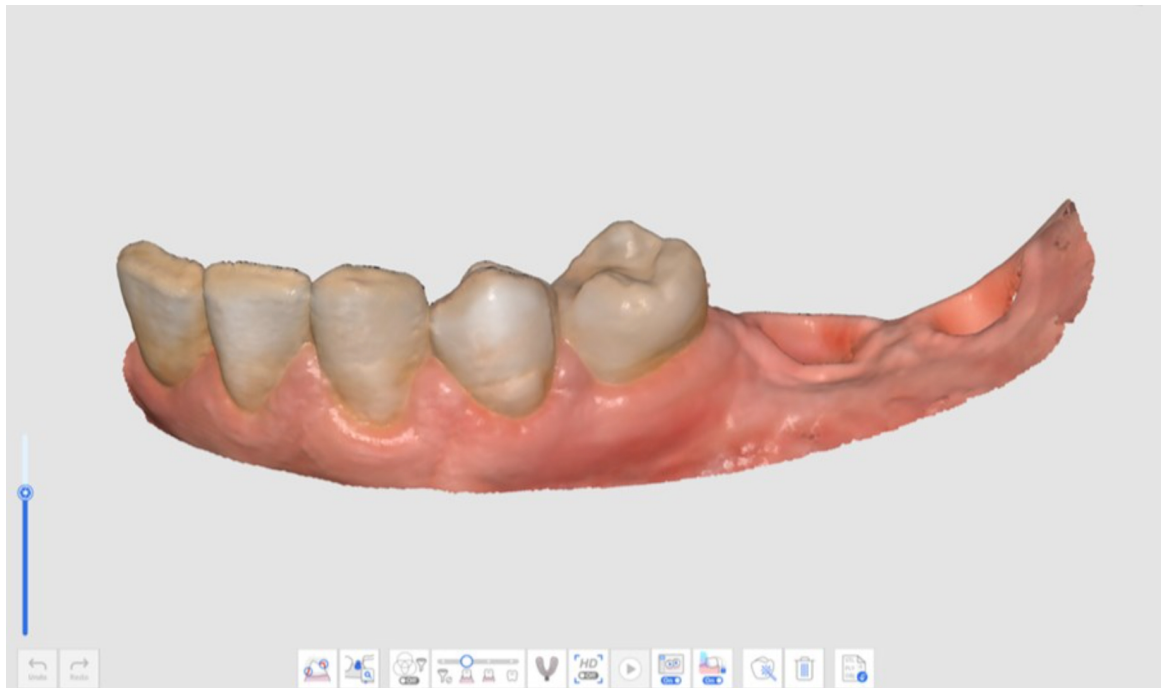
เครื่องมือเพิ่มเติมสำหรับขั้นตอนสแกนบอดี้

โปรดดูเครื่องมือขั้นตอนการสแกนสำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับการใช้เครื่องมือที่ด้านล่างของหน้าจอสำหรับแต่ละขั้นตอน

	การจับคู่ไลบรารีสแกนบอดี	จัดการไลบรารีสแกนบอดีแบบกำหนดเอง ข้อมูลไลบรารีนี้ จะได้รับการจัดแนวให้เข้ากับข้อมูลการสแกนโดยอัตโนมัติ โดยช่วยลดความจำเป็นในการสแกนพื้นที่ที่เข้าถึงได้ยาก สามารถแชร์ข้อมูลไลบรารีสำหรับกระบวนการเพิ่มเติม เช่น การออกแบบ * โปรดดู ตัวอย่างเคสและขั้นตอนการทำงาน > การจับคู่ไลบรารีสแกนบอดี สำหรับคำอธิบายอย่างละเอียดเกี่ยวกับวิธีการใช้เครื่องมือนี้
	จำลองข้อมูลที่มีอยู่	จำลองข้อมูลขากรรไกรบนขากรรไกรล่างที่มีอยู่

จำลองข้อมูลที่มีอยู่

1. รับข้อมูลในขั้นตอนขากรรไกรบนหรือขากรรไกรล่าง



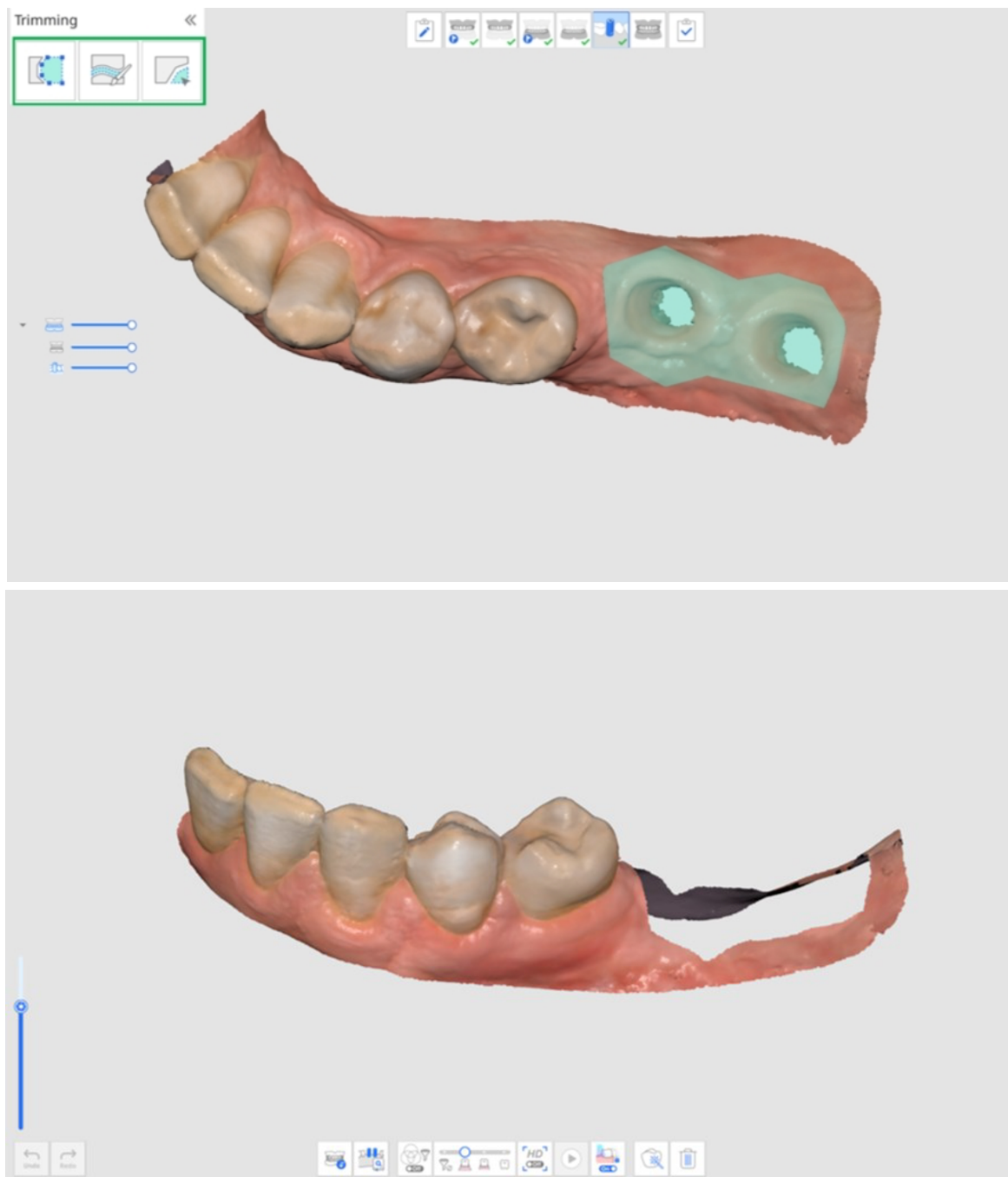
2. ย้ายไปที่ขั้นตอนสแกนบอดีแล้วคลิกไอคอน "จำลองข้อมูลที่มีอยู่" ที่ด้านล่าง



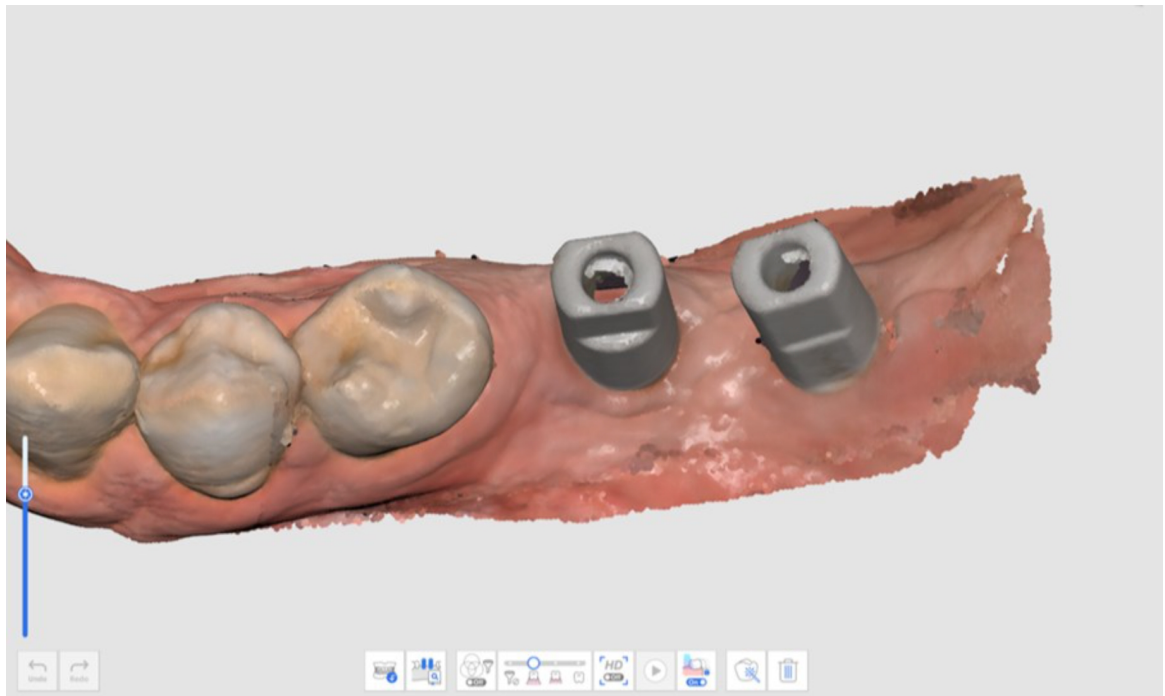
3. ข้อมูลในขั้นตอนขากรรไกรบนหรือขากรรไกรล่างจะถูกจำลองในขั้นตอนสแกนบอดี้
จำนวนเฟรมถูกอัปเดตหลังจากคัดลอกข้อมูล



4. คุณสามารถลบข้อมูลด้วยเครื่องมือตัดแต่งในพื้นที่ที่จะวางสแกนบอดี้ได้



5. ติดตั้งสแกนบอดี้บนขากรรไกรบนหรือขากรรไกรล่าง และรับข้อมูลสแกนบอดี้



6.

ขากรรไกรบน/ขากรรไกรล่างแบบไร้ฟัน

หมายเหตุ

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

ขั้นตอนขากรรไกรบนแบบไร้ฟัน



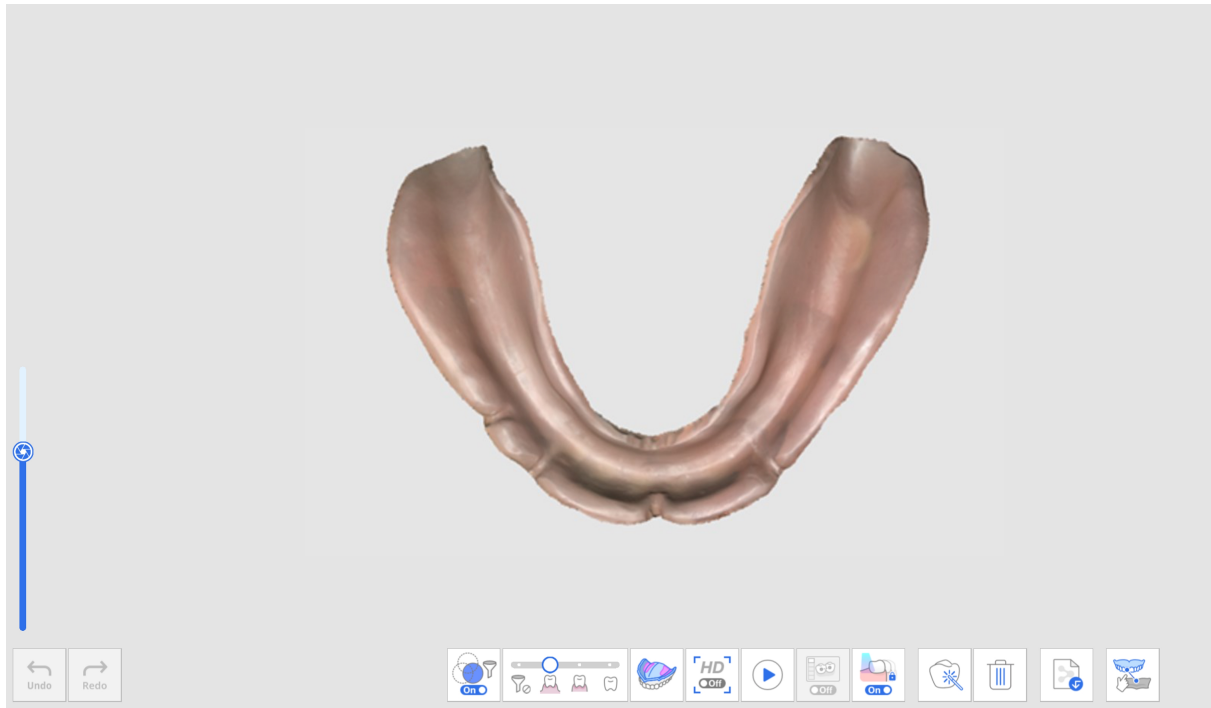
รับภาพ 3D ของขากรรไกรบนแบบไร้ฟัน



ขั้นตอนขากรรไกรล่างแบบไร้ฟัน



รับภาพ 3D ของขากรรไกรล่างแบบไร้ฟัน



เครื่องมือเพิ่มเติมสำหรับขั้นตอนไร้ฟัน

โปรดดูเครื่องมือขั้นตอนการสแกนสำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับวิธีใช้เครื่องมือที่ปรากฏที่ด้านล่างของหน้าจอสำหรับแต่ละขั้นตอน

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

ฟันปลอมขากรรไกรบน/ขากรรไกรล่าง

🔍 หมายเหตุ

ขั้นตอนฟันปลอมขากรรไกรล่าง/ขากรรไกรล่างจะปรากฏขึ้นเมื่อแบบฟอร์ม Medit Link

ได้รับการลงทะเบียนเป็นฟันปลอมทั้งปากหรือฟันปลอมที่รองรับรากเทียม

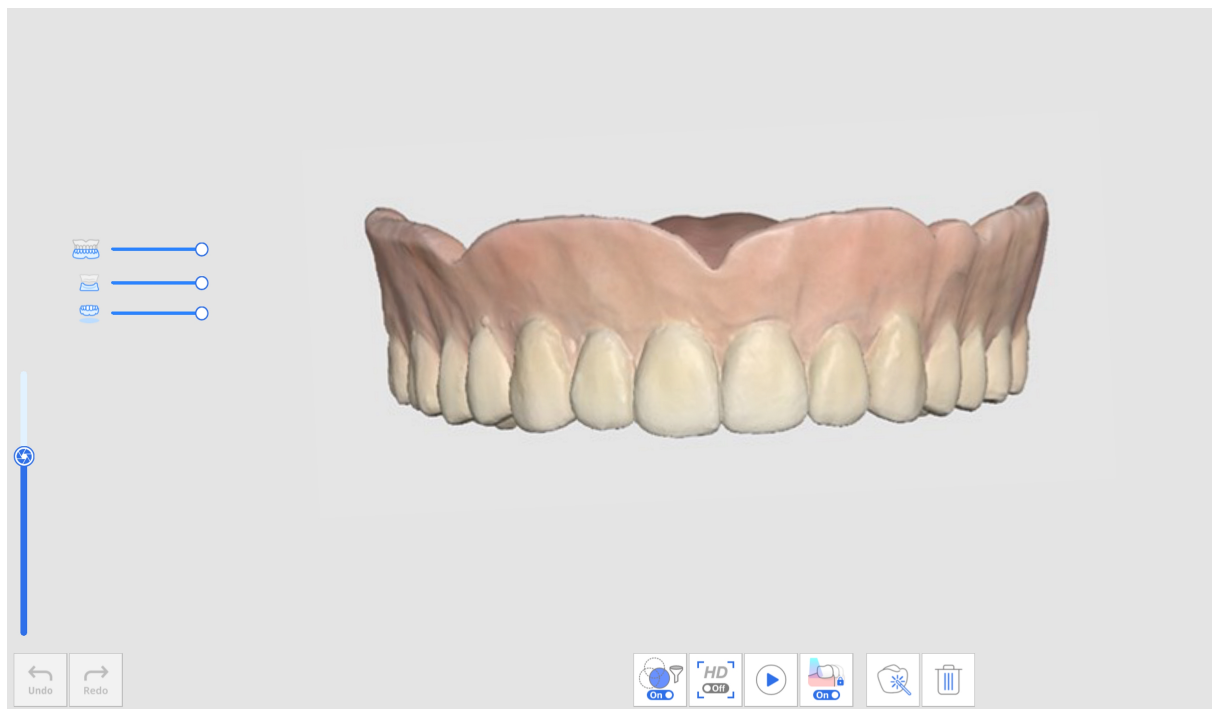
ระหว่างที่เรียกใช้ Medit Scan for Clinics หลังจากเลือกส่วนโค้งแนวฟันใน Medit Link นั้น

คุณสามารถเพิ่มขั้นตอนฟันปลอมขากรรไกรบน/ขากรรไกรล่างลงในขั้นตอนการทำงานจากการจัดการขั้นตอนได้

ขั้นตอนฟันปลอมขากรรไกรบน



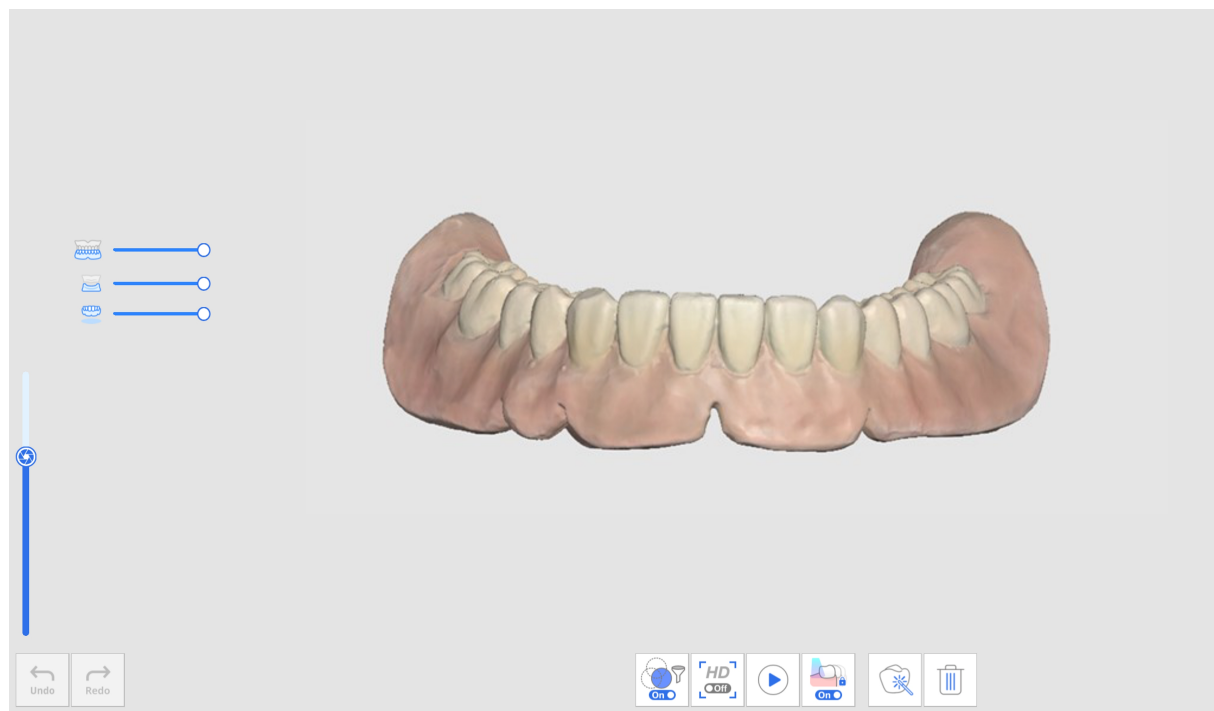
รับภาพ 3D ของฟันปลอมขากรรไกรบน



ขั้นตอนฟันปลอมขากรรไกรล่าง

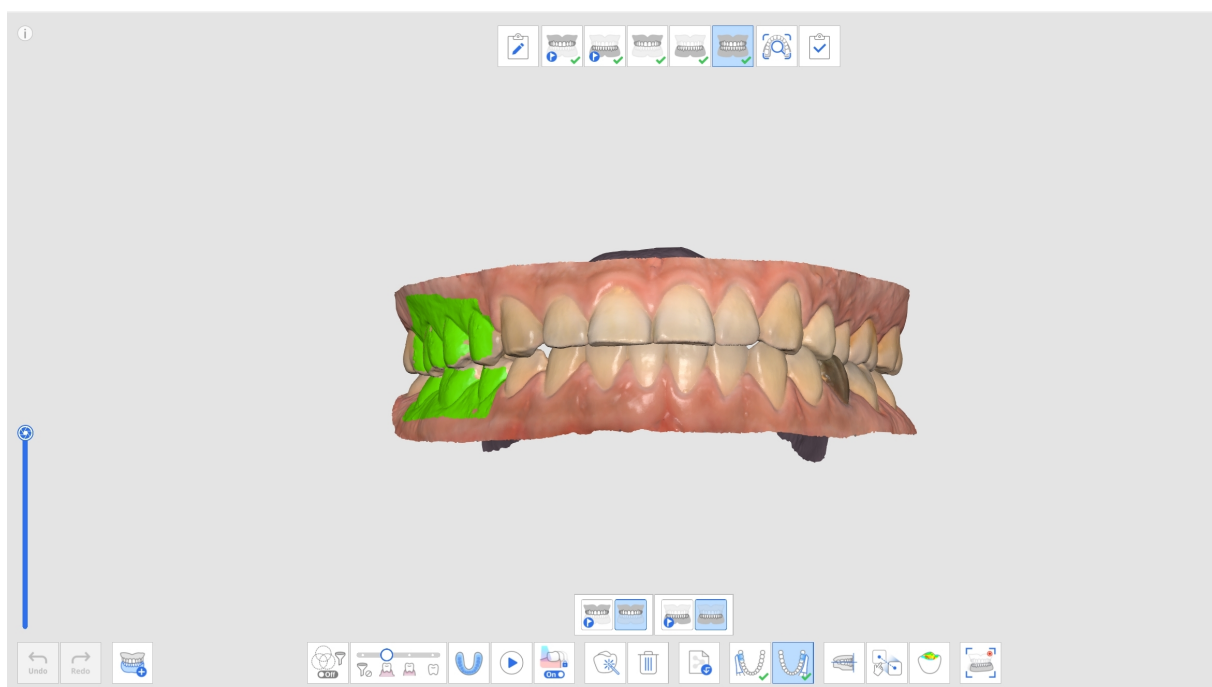


รับภาพ 3D ของฟันปลอมขากรรไกรล่าง



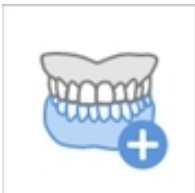
สบฟัน

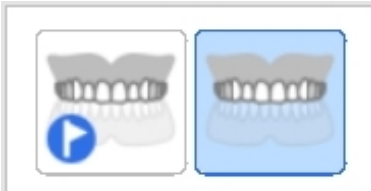
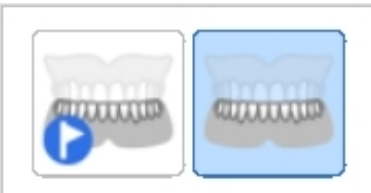
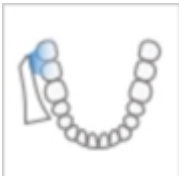
ขั้นตอนสบฟัน



เครื่องมือเพิ่มเติมสำหรับขั้นตอนสบฟัน

โปรดดูเครื่องมือขั้นตอนการสแกนสำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับวิธีใช้เครื่องมือที่ปรากฏที่ด้านล่างของหน้าจอสำหรับแต่ละขั้นตอน

	สบฟันหลายตำแหน่ง	สร้างข้อมูลการสแกนสบฟันประเภทและการจัดแนว ใช้ได้เฉพาะในขั้นตอนการสแกน
---	------------------	--

	การสแกนรอยพิมพ์ฟันสบ	รับภาพ 3D ของรอยพิมพ์ฟันสบ จัดแนวขากรรไกรบนและขากรรไ
	เป้าหมายสแกนสำหรับขากรรไกรบน	เลือกระหว่างข้อมูลขากรรไกรบน และข้อมูลขากรรไกรบนเพื่อการจ
	เป้าหมายสแกนสำหรับขากรรไกรล่าง	เลือกระหว่างข้อมูลขากรรไกรล่าง และข้อมูลขากรรไกรล่างเพื่อกา น
	สแกนแรก	รับข้อมูลการสแกนแรกสำหรับก
	สแกนที่สอง	รับข้อมูลการสแกนที่สองสำหรับ ฟัน มักจะได้รับสแกนที่สองที่ฝั่งตรง แรก
	จัดแนวกับระนาบสแกน	ย้ายตำแหน่งข้อมูลไปยังระนาบ ได้กับ exocad
	การจัดแนวด้วยตนเอง	จัดแนวข้อมูลการสแกนด้วยตนเอง ผู้ใช้กำหนด
	แยกขากรรไกรบน	แยกขากรรไกรบนแล้วเลื่อนมัน ก่อนการจัดแนว

	แยกขากรรไกรล่าง	แยกขากรรไกรล่างแล้วเลื่อนมันก มก่อนการจัดแนว
	แยกข้อมูลสบฟัน	แยกข้อมูลสบฟันแรกและสบฟัน และย้ายพวกมันกลับไปยังจุดเดิม นว
	แยกทั้งหมด	แยกข้อมูลทั้งหมดแล้วเลื่อนมันก มก่อนการจัดแนว
	การเคลื่อนไหวของขากรรไกรล่าง	บันทึกและจำลองการเคลื่อนไหว กรรไกรล่างของผู้ป่วยเมื่อจัดแนว

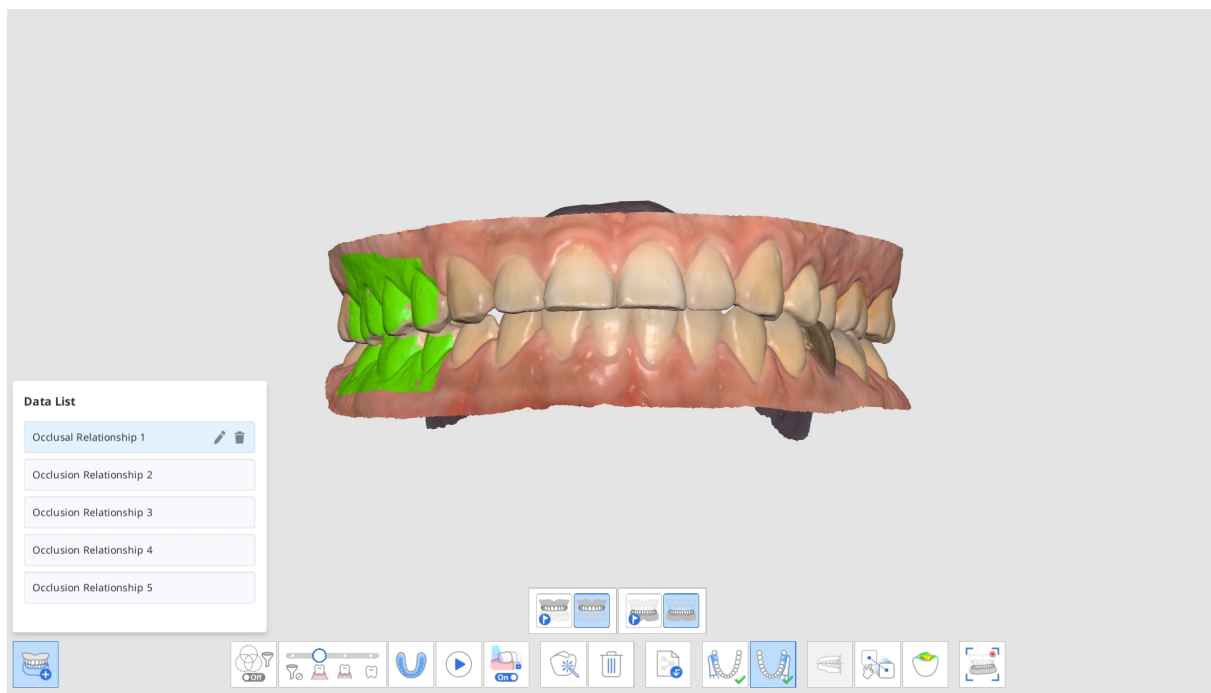
สบฟันหลายตำแหน่ง

ฟังก์ชันกลุ่มสบฟันหลายตำแหน่งในขั้นตอนการสแกนสบฟันสามารถสร้างข้อมูลการสแกนสบฟันและการจัดแนวที่หลากหลาย สามารถได้รับรูปแบบสบฟันหลายตำแหน่งในผู้ป่วยที่มีการเคลื่อนตัวของฟันขนาดใหญ่หรือผิดปกติ สามารถสร้างและจัดการสบฟันที่หลากหลายการได้ในเคส เช่น ความสัมพันธ์ในศูนย์สำหรับผู้ป่วยไร้ฟัน การสบฟันเปิดเพื่อสร้างยางครอบฟัน สบฟันยื่นสำหรับการผลิตอุปกรณ์ป้องกันการนอนกรน และสบฟันในศูนย์สำหรับการรักษาผู้ป่วยในคลินิก

กล่องโต้ตอบ "สบฟันหลายตำแหน่ง" ช่วยให้คุณสามารถใช้งานฟังก์ชันต่อไปนี้ได้:

- เพิ่มกลุ่มสบฟัน
- ลบกลุ่มสบฟัน
- เปลี่ยนชื่อ

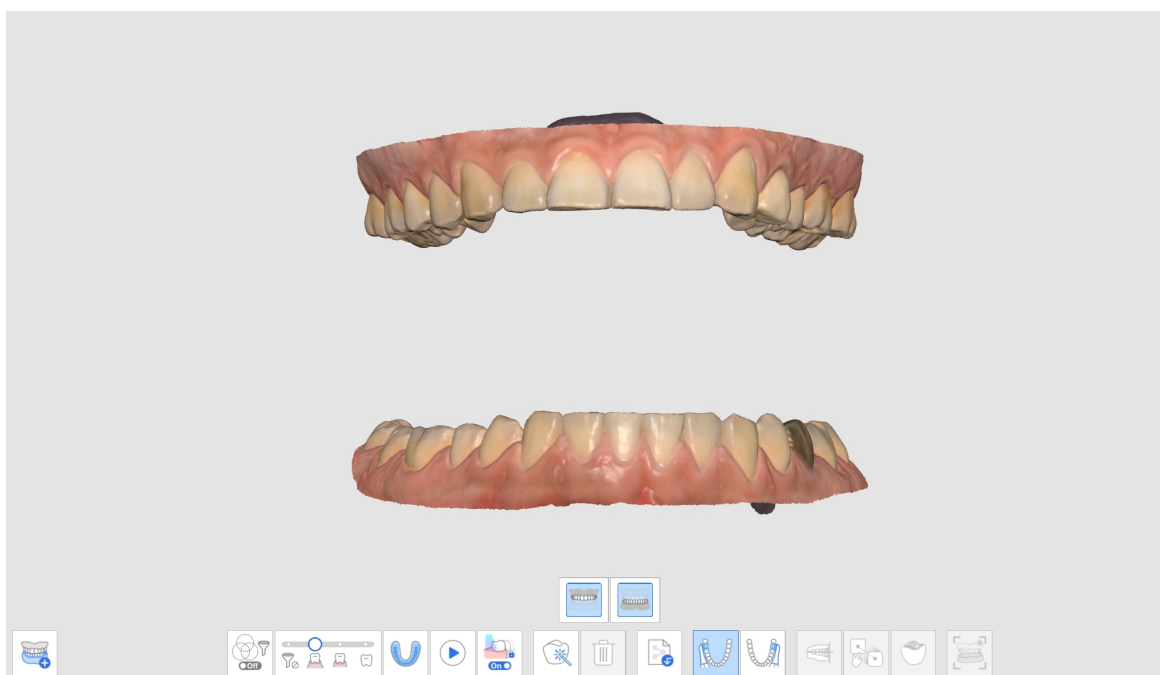
คุณสามารถสร้างกลุ่มสบฟันได้สูงสุด 5 กลุ่ม และข้อมูลที่ถูกสแกนสำหรับกลุ่มสบฟันที่เลือกไว้จะแสดงบนหน้าจอ คุณสามารถเลือกเป้าหมายสบฟันในแต่ละกลุ่มได้อย่างอิสระ



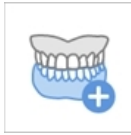
🔍 หมายเหตุ

เนื่องจากข้อมูลการสแกนของขากรรไกรบนและขากรรไกรล่างเดียวกันนั้นถูกสร้างขึ้นใหม่ตามการจัดแนวของแต่ละกลุ่มสบฟัน ฟังก์ชันนี้将无法ใช้งานได้หากจำเป็นต้องใช้ข้อมูลการสแกนของขากรรไกรบนและขากรรไกรล่างที่แตกต่างกัน

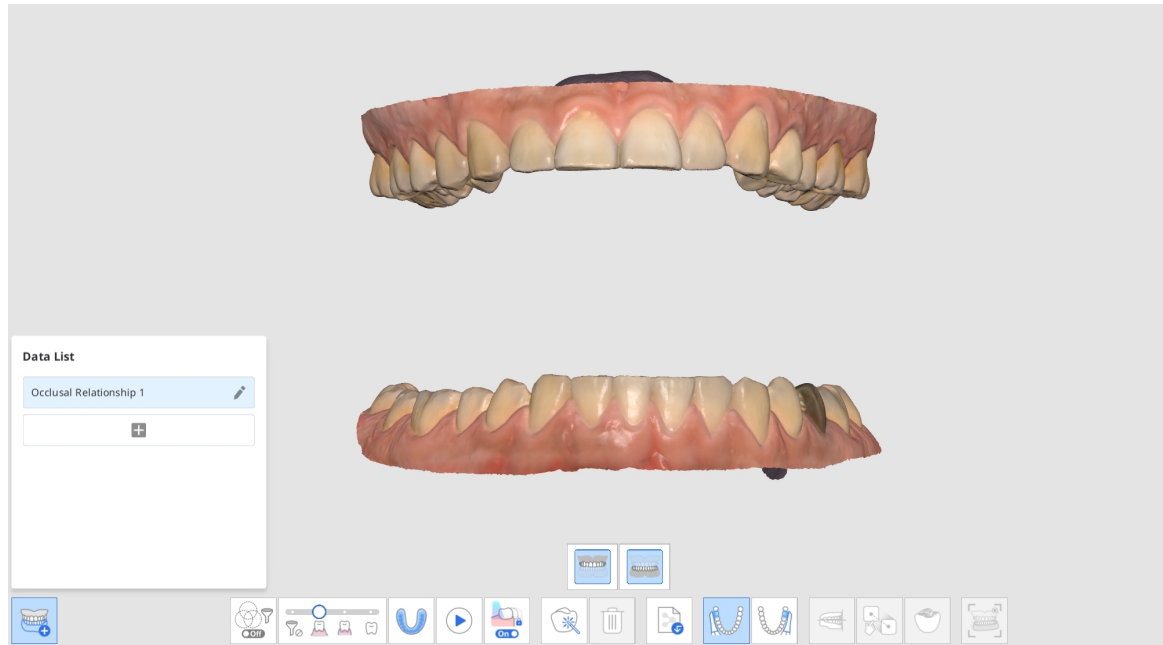
1. รับข้อมูลขากรรไกรบนและขากรรไกรล่างในขั้นตอนขากรรไกรบนและขากรรไกรล่าง
2. ย้ายไปยังขั้นตอนสบฟัน



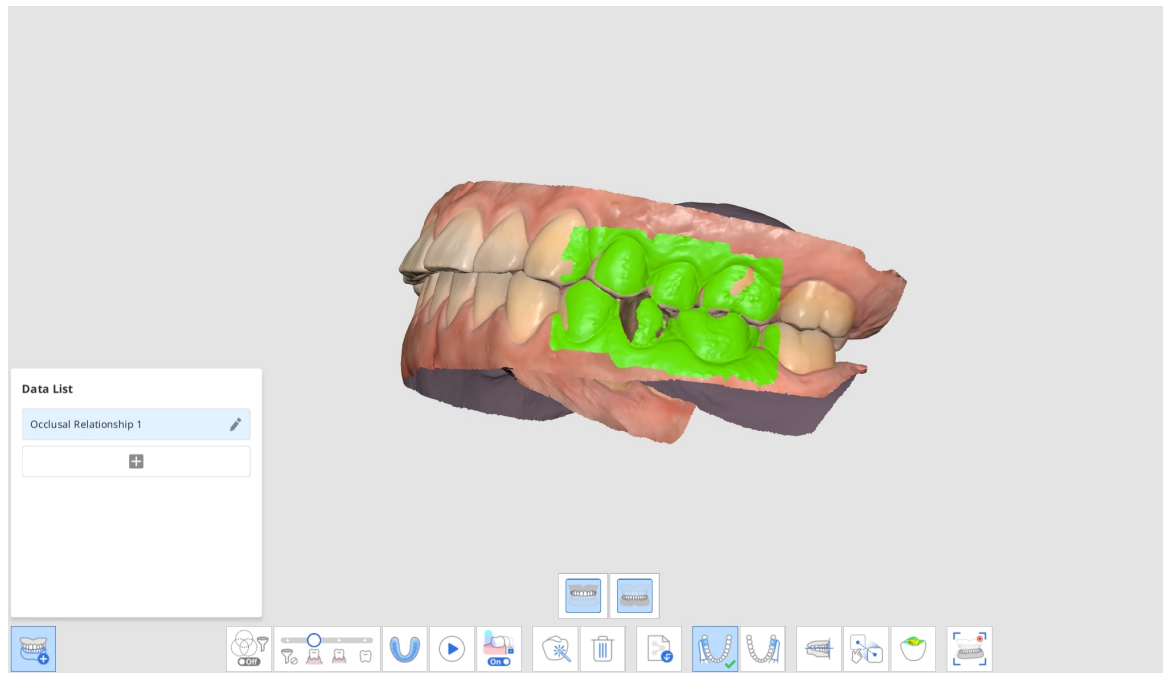
3. คลิกไอคอน "กลุ่มสบฟันหลายตำแหน่ง" ที่ด้านล่างเพื่อเปิดรายการข้อมูล

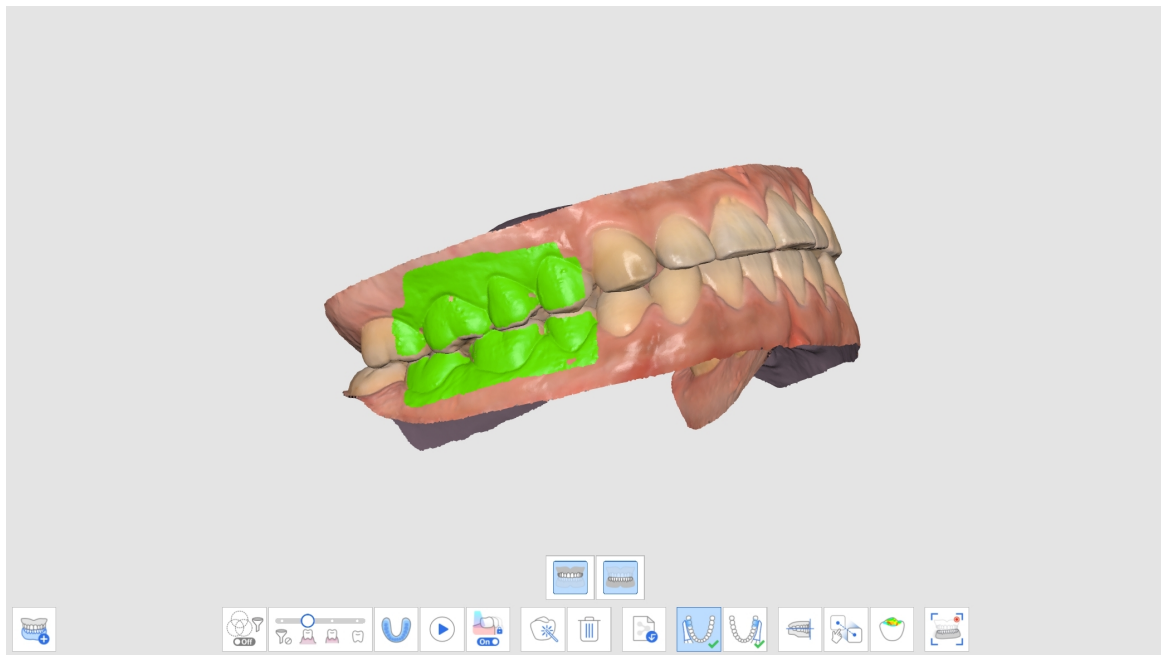


4. ข้อมูลการสแกนสบฟันที่มีอยู่จะถูกกำหนดเป็นความสัมพันธ์สบฟัน 1 คุณสามารถเพิ่ม ลบ หรือเปลี่ยนชื่อสบฟันในรายการข้อมูลได้



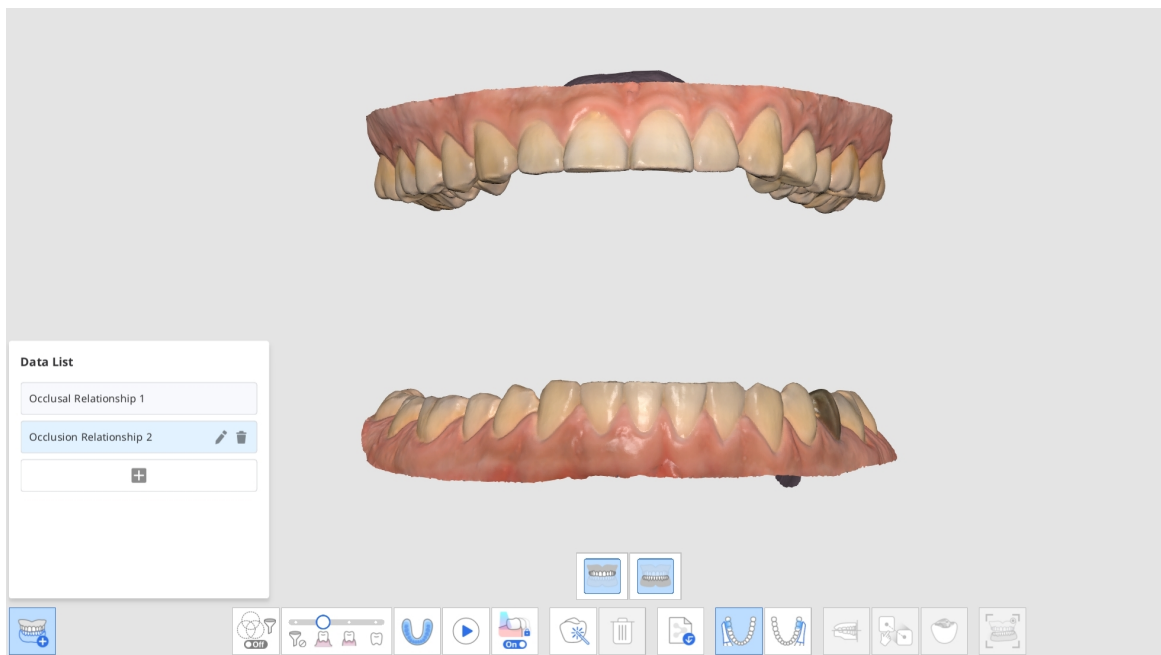
5. ทำการสแกนสบฟันแรกและที่สอง และจัดแนวข้อมูลการสแกนของขากรรไกรบน ขากรรไกรล่าง และสบฟัน





6. คลิก "เพิ่ม" เพื่อสร้างกลุ่มสบฟันใหม่

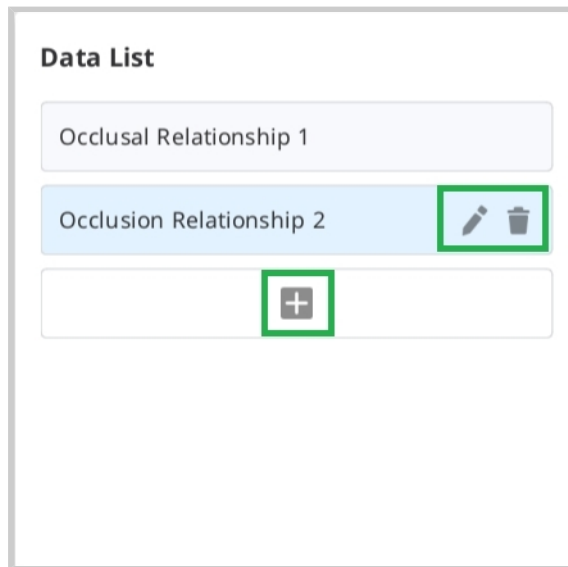
7. เข้าสู่การสแกนสบฟันแรกหลังจากที่สร้างกลุ่มสบฟันใหม่แล้ว



8. ทำการสแกนสบฟันใหม่และจัดแนวข้อมูลการสแกนของขากรรไกรบน ขากรรไกรล่าง และสบฟัน

9. คุณสามารถสร้างกลุ่มสบฟันได้สูงสุด 5 กลุ่ม

10. ในกล่องโต้ตอบรายการข้อมูล คุณสามารถสร้างกลุ่มใหม่ เปลี่ยนชื่อของกลุ่มที่สร้างขึ้น และลบกลุ่มได้



11. สามารถตรวจสอบข้อมูลการสแกนของกลุ่มหลายสบฟันและการจัดแนวต่าง ๆ ได้โดยใช้ฟังก์ชัน

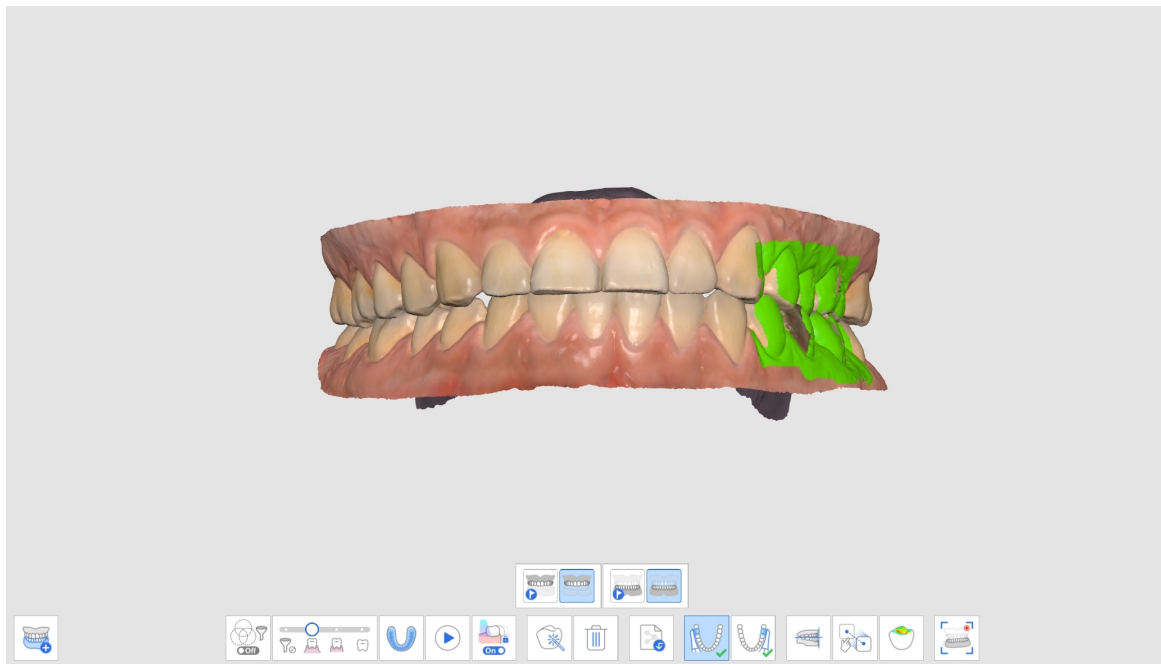
"กลุ่มสบฟันหลายตำแหน่ง ในภาพรวม"



เป้าหมายสบฟันสำหรับขากรรไกรบนและขากรรไกรล่าง

คุณสามารถเลือกเป้าหมายสบฟันระหว่างข้อมูลก่อนการรักษาและข้อมูลที่ถูกเตรียมสำหรับทั้งขากรรไกรบนและขากรรไกรล่าง

1. รับข้อมูลขากรรไกรบน/ขากรรไกรล่างก่อนการรักษา
และขากรรไกรบน/ขากรรไกรล่างในขั้นตอนก่อนการรักษาสำหรับขากรรไกรบน/ขากรรไกรล่างและขั้นตอนขากรรไกรบน/ขากรรไกรล่าง
2. ย้ายไปยังขั้นตอนสบฟัน คุณจะเห็นไอคอนทั้งสี่เพื่อเลือกเป้าหมายสบฟันสำหรับขากรรไกรบนและขากรรไกรล่าง



3. เลือกหนึ่งในสี่คู่สำหรับการจัดแนวสบฟัน

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

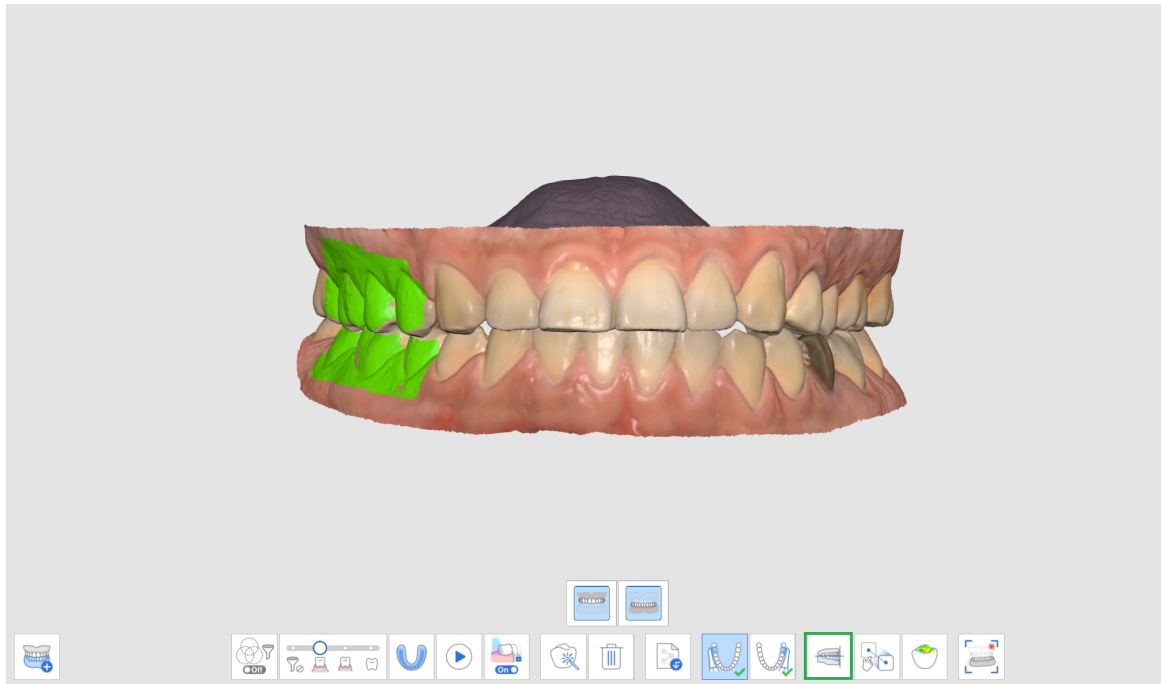
จัดแนวกับระนาบสบฟัน

คุณสามารถจัดแนวของข้อมูลที่ถูกสแกนบนระนาบสบฟันใน Medit Scan for Clinics และทำให้มันเข้ากันได้กับเครื่องมือจำลองสบฟันเสมือนใน exocad

มีเครื่องมือต่อไปนีสำหรับคุณสมบัติการจัดแนวกับระนาบสบฟัน

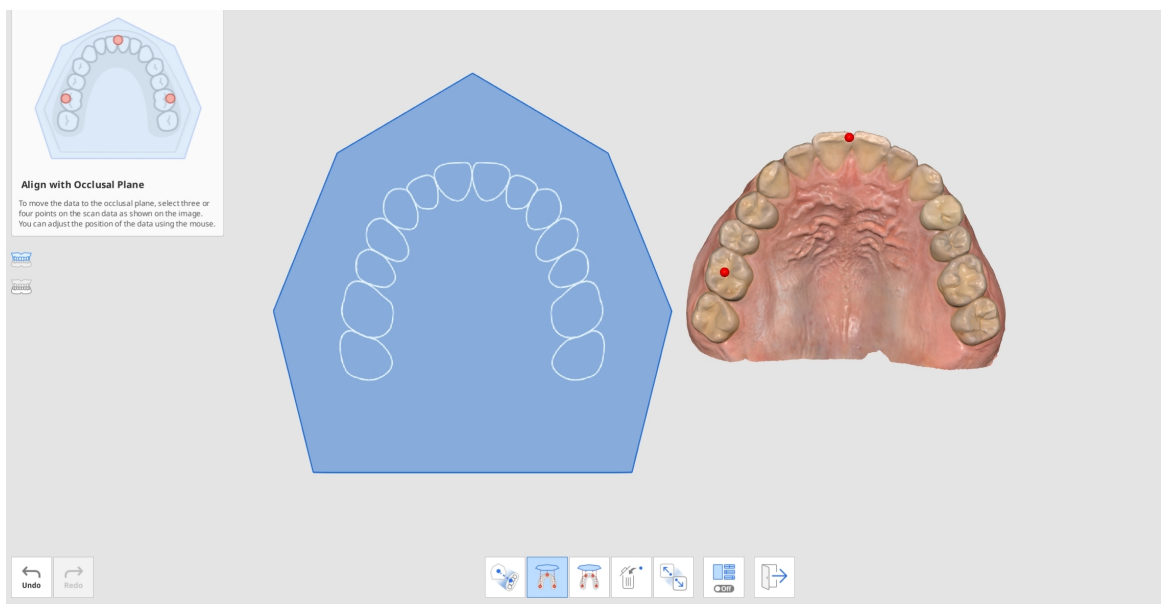
	การจัดแนวครึ่งส่วนโค้งแนวพื้น	จัดแนวครึ่งส่วนโค้งแนวพื้นให้ตรงกับระนาบสลับโดยการกำหนดจุดจับคู่สามจุดบนข้อมูลและระนาบ
	จัดแนวกับระนาบสลับด้วยสามจุด	เลือกสามจุดบนขากรรไกรบนหรือขากรรไกรล่างเพื่อจัดแนวกับระนาบสลับ
	จัดแนวกับระนาบสลับด้วยสี่จุด	เลือกสี่จุดบนขากรรไกรบนหรือขากรรไกรล่างเพื่อจัดแนวกับระนาบสลับ มันมีประโยชน์เมื่อไม่มีพื้นหน้า
	ลบจุดตัวทำเครื่องหมาย	ลบจุดที่เลือกไว้สำหรับการจัดแนว
	แยกข้อมูล	แยกข้อมูลที่ถูกจัดแนวแล้วย้ายมันไปยังตำแหน่งเดิม
	มุมมองหลายตำแหน่ง	สามารถดูข้อมูลการสแกน 3D ได้จากสี่ด้าน
	ออก	กลับไปยังขั้นตอนก่อนหน้านี้

1. คลิก "จัดแนวกับระนาบสลับ" หลังจากที่มีการจัดแนวสลับเสร็จสิ้น



2. เลือกสามจุดหรือสี่จุดบนขากรรไกรบนหรือขากรรไกรล่าง หากไม่มีพื้นหน้า

ให้เลือกสี่จุดบนพื้นที่เกี่ยวข้องทั้งสองด้าน



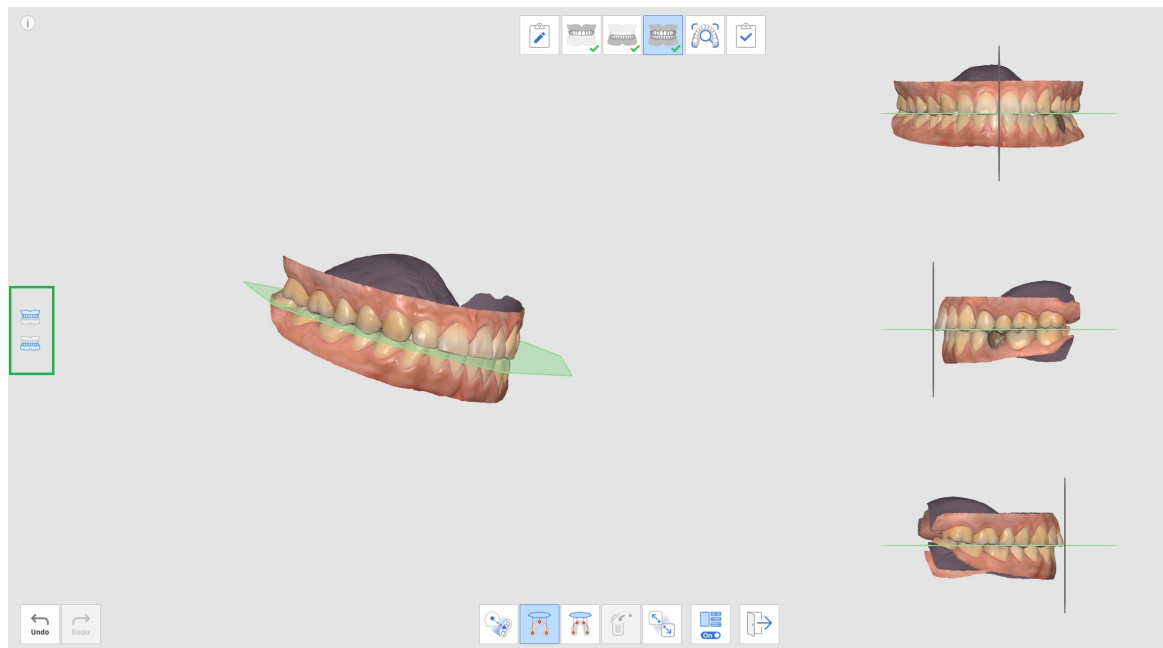
3. ย้ายข้อมูลส่วนโค้งแนวพื้นทางด้านขวาเพื่อปรับตำแหน่งบนระนาบสบฟัน

ผู้ใช้สามารถปรับเปลี่ยนมันได้จากมุมต่าง ๆ

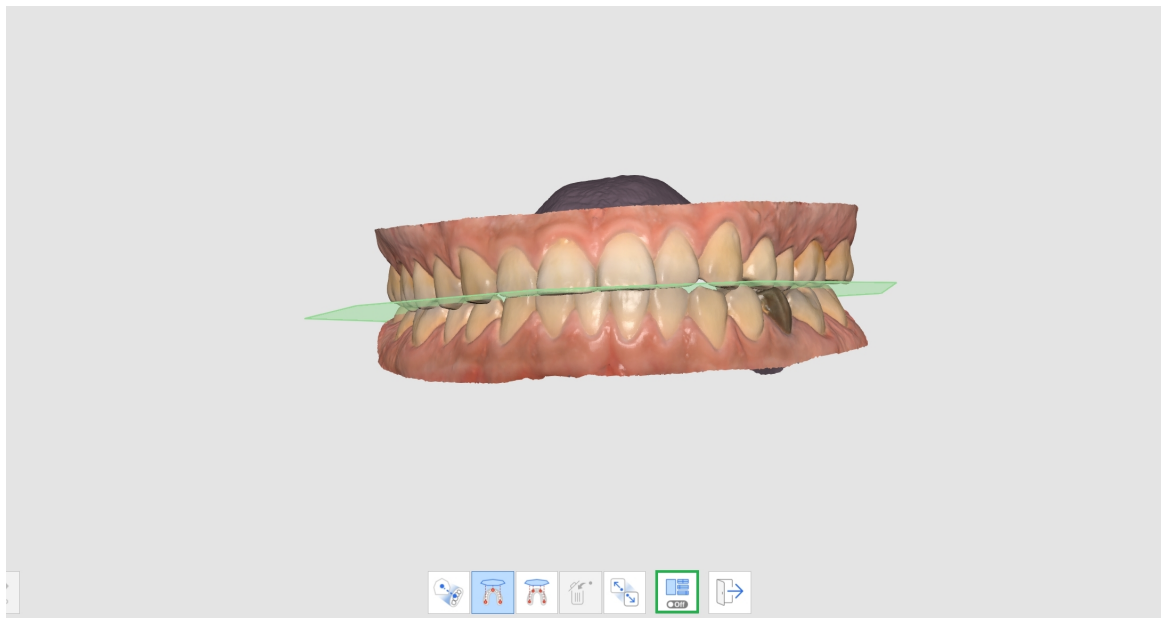


4. เลือกขากรรไกรบน ขากรรไกรล่าง หรือทั้งคู่โดยใช้ปุ่มทางด้านซ้าย

สิ่งนี้ช่วยให้ผู้ใช้สามารถดูข้อมูลการสแกนขากรรไกรบนและขากรรไกรล่างแต่ละรายการหรือพร้อมกันได้

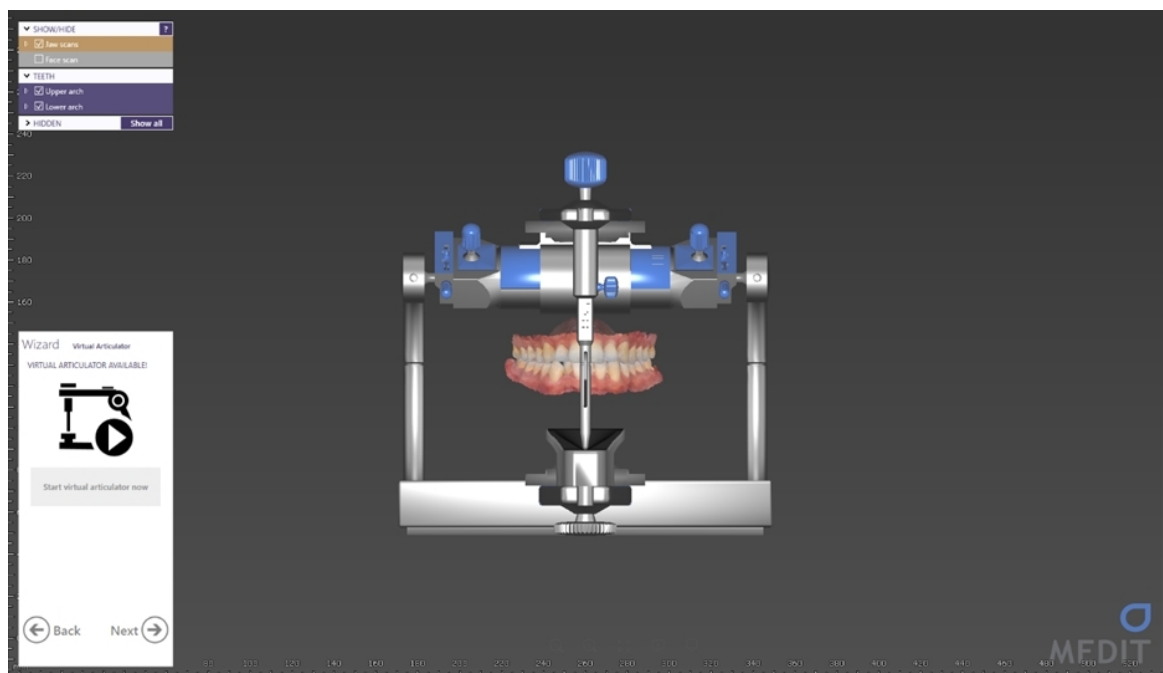


5. คุณสามารถเปิดหรือปิดคุณสมบัติมุมมองหลายตำแหน่งได้



6. เมื่อข้อมูลถูกโหลดจาก exocad หลังจากที่เราเสร็จสิ้น

ข้อมูลการสแกนจะถูกวางตำแหน่งไว้ที่ตำแหน่งเดียวกันกับเครื่องมือจำลองสบฟันเสมือน



การเคลื่อนไหวของขากรรไกรล่าง

เพื่อวินิจฉัยผู้ป่วยด้วยข้อมูลการสแกนที่ได้มา จัดทำแผนการรักษาและทำอุปกรณ์และฟันเทียม

ขากรรไกรล่างและขากรรไกรบนจะต้องถูกจัดแนวเข้าด้วยกัน

เราได้สนับสนุนผู้ใช้ของเราในการจัดแนวเป้าหมายสบฟันของขากรรไกรล่างและขากรรไกรบนตามข้อมูลสบฟันแรกและที่สองเพื่อแสดงความสัมพันธ์ของตำแหน่ง อย่างไรก็ตาม

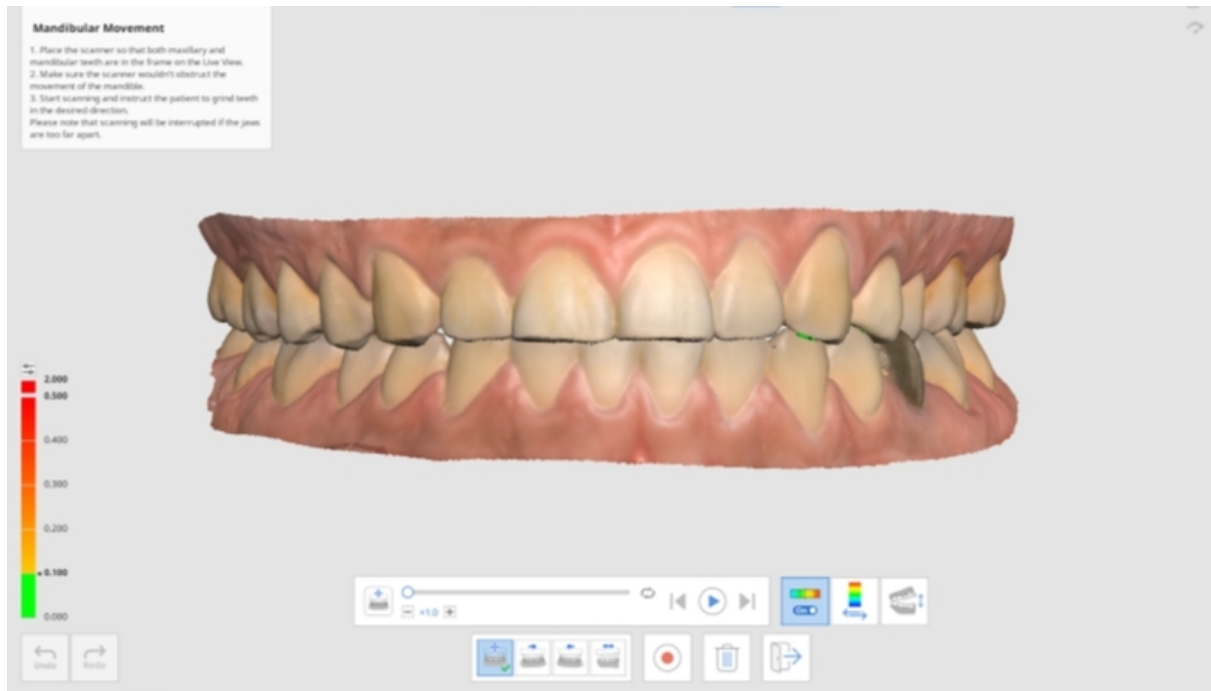
จะแสดงตำแหน่งของขากรรไกรบนและขากรรไกรล่างเฉพาะเมื่อพวกมันอยู่หนึ่ง ๆ โดยไม่มีการเคลื่อนไหวใด ๆ

เราจำเป็นต้องพิจารณาไม่เพียงแต่สบฟันตรงกลางเท่านั้น

แต่ยังรวมถึงการเคลื่อนไหวของขากรรไกรล่างของผู้ป่วยที่เกิดจากการเคลื่อนไหวข้อต่อขากรรไกรเพื่อผลิตฟันเทียมและอุปกรณ์ที่แม่นยำยิ่งขึ้น ด้วยคุณสมบัติการเคลื่อนไหวของขากรรไกรล่างนี้

คุณสามารถบันทึกการเคลื่อนไหวที่แท้จริงของขากรรไกรล่างตามข้อมูลบนขากรรไกรล่าง

และใช้ข้อมูลการจำลองสำหรับการผลิตฟันเทียมได้



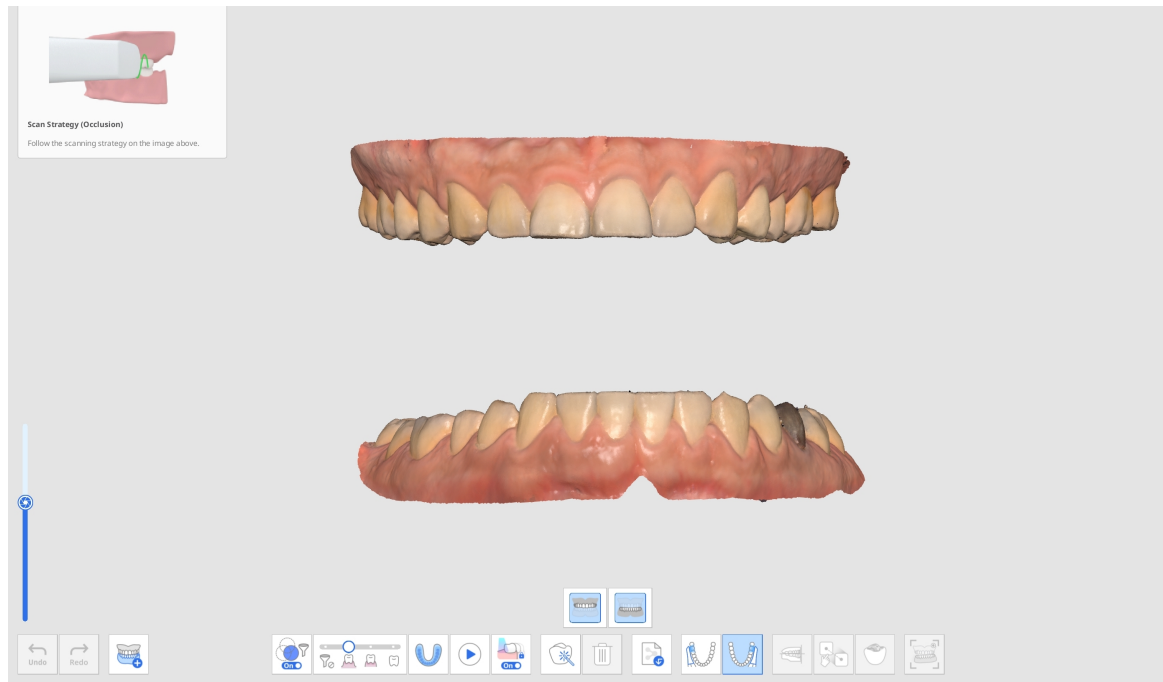
คุณสามารถบันทึกการเคลื่อนไหวต่อไปนี้ได้:

- การเคลื่อนไหวอิสระ
- การเคลื่อนไหวด้านข้างซ้าย
- การเคลื่อนไหวด้านข้างขวา
- การเคลื่อนไหวขากรรไกรไปด้านหน้า

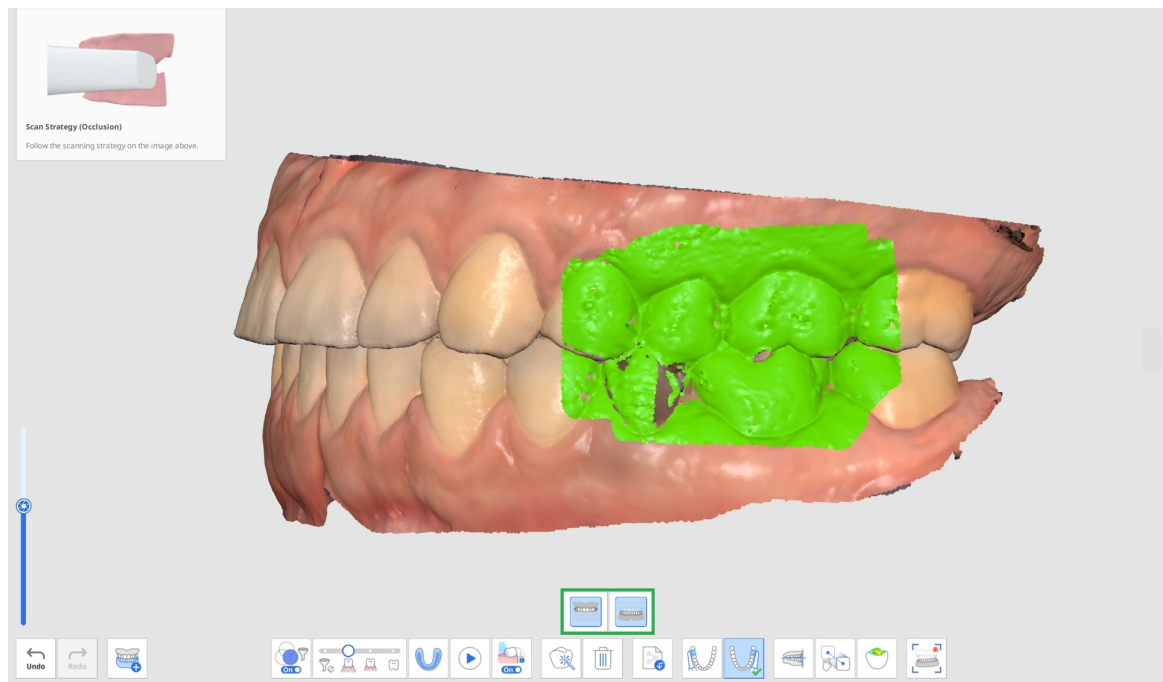
หลังจากที่บันทึกแต่ละการเคลื่อนไหวแล้ว จะสามารถจำลองการเคลื่อนไหวของขากรรไกรล่างได้

แผนที่สีช่วยให้การรับรู้พื้นที่สิ่งกีดขวางของขากรรไกรบนและขากรรไกรล่างเป็นเรื่องง่าย

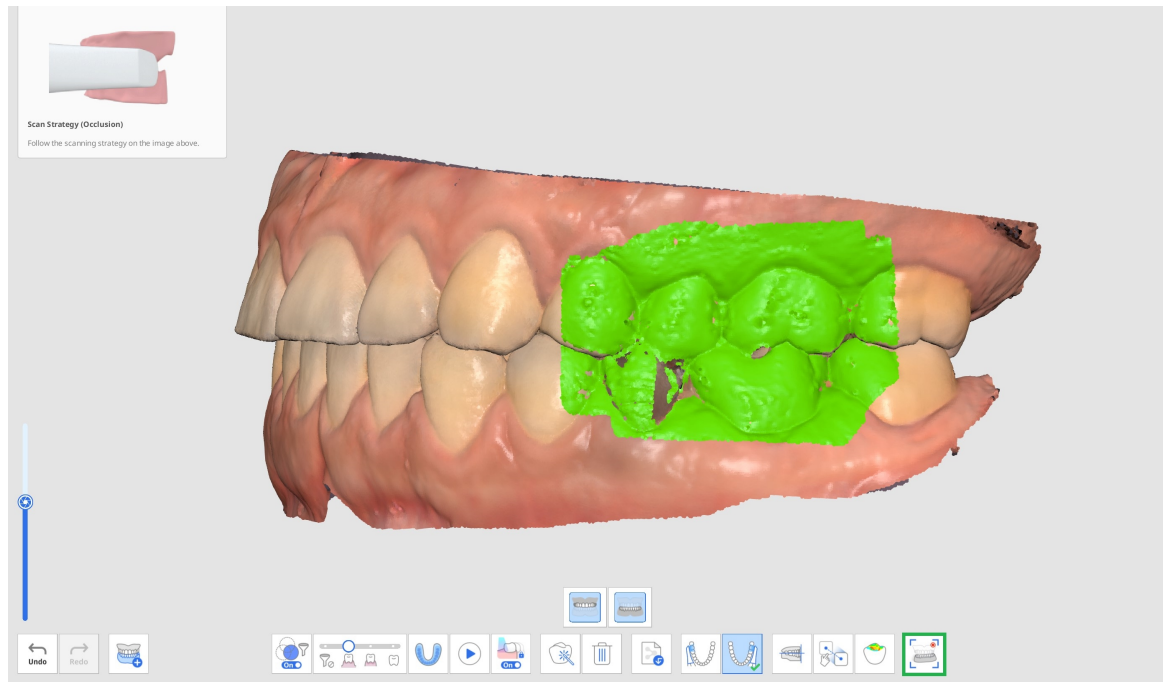
1. รับข้อมูลขากรรไกรบนและขากรรไกรล่างในขั้นตอนขากรรไกรบนและขากรรไกรล่าง



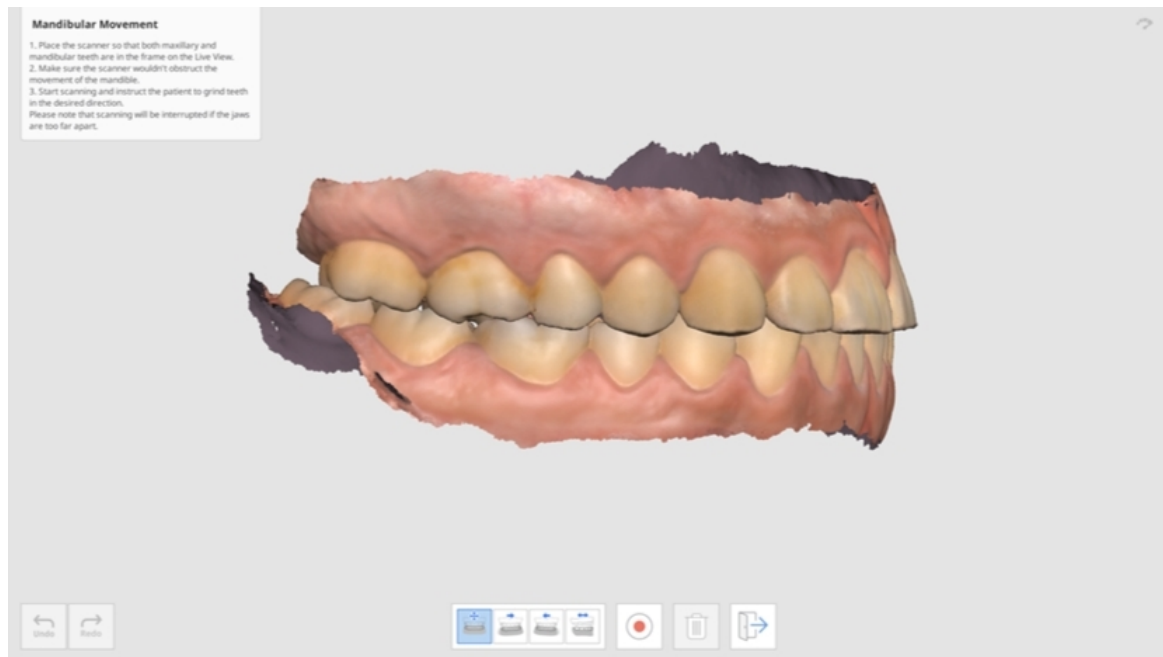
2. รับข้อมูลการสแกนสบฟันแรก (และที่สอง) ในขั้นตอนสบฟันและดำเนินการจัดแนว



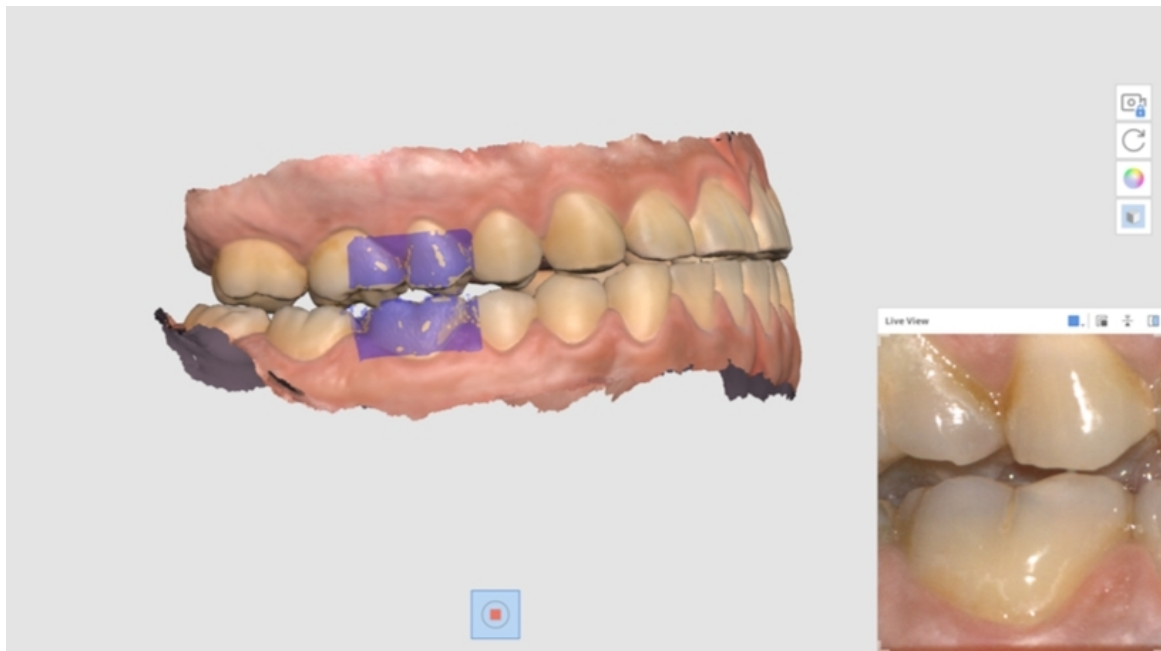
3. คลิกไอคอน "การเคลื่อนไหวของขากรรไกรล่าง" ที่ด้านล่างเมื่อเปิดใช้งาน



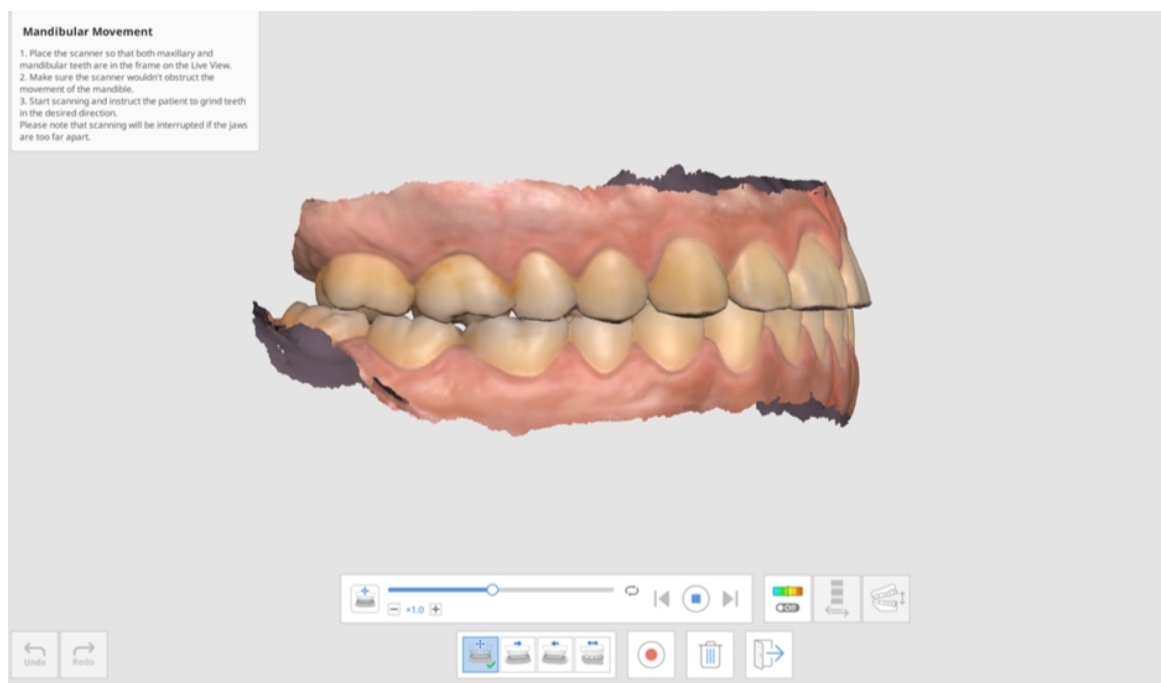
4. เลือกไอคอนทิศทางการเคลื่อนไหวที่ต้องการที่ด้านล่างตั้งแต่อิสระ ด้านข้างขวา ด้านข้างซ้าย และไปด้านหน้า



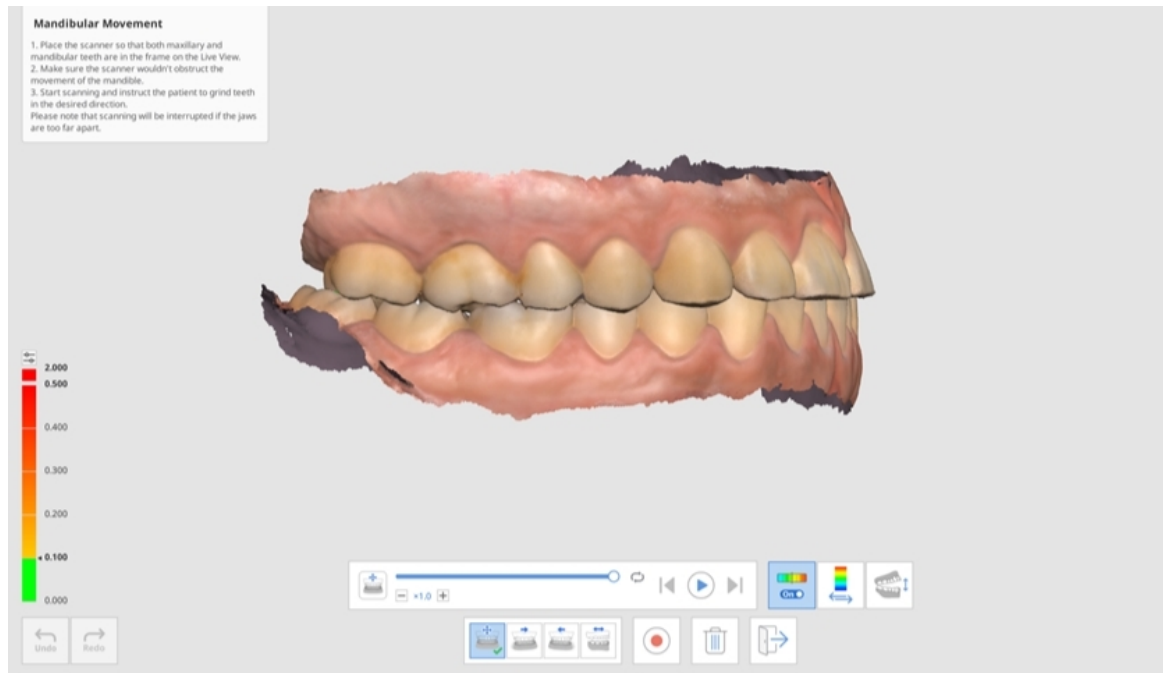
5. วางปลายเครื่องสแกนในตำแหน่งที่ขากรรไกรบนและขากรรไกรล่างบรรจบกัน
ในขณะที่ผู้ป่วยยังคงรักษาสัมผัสระหว่างขากรรไกร



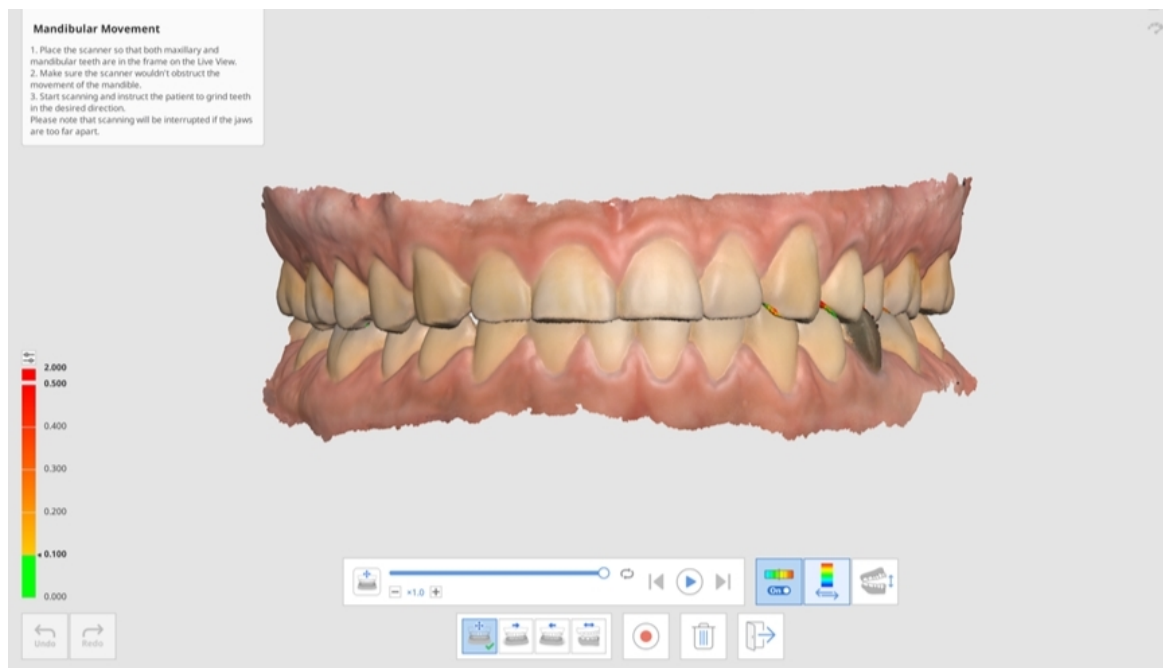
6. หน้าต่างมุมมองสตาจะปรากฏบนหน้าจอเมื่อเครื่องสแกนเริ่มบันทึก จากนั้น
แนะนำให้ผู้ป่วยขยับขากรรไกรล่างตามทิศทางการเคลื่อนไหวที่เลือกไว้
ตรวจสอบให้แน่ใจว่าฟันล่างและฟันบนปรากฏบนมุมมองสตา
การสแกนจะถูกขัดจังหวะหากขากรรไกรอยู่ห่างจากกันมากเกินไป
และการเคลื่อนไหวไม่ถูกแสดงบนหน้าจออีกต่อไป
7. แถบเล่นและไอคอนสำหรับการจำลองการเคลื่อนไหวของขากรรไกรล่างจะปรากฏบนหน้าจอเมื่อคุณบันทึกเสร็จแล้ว
คุณสามารถเล่นบันทึกการเคลื่อนไหวได้โดยคลิกปุ่ม "เริ่มต้น"
คุณยังสามารถปรับความเร็วในการเคลื่อนไหวหรือเปิดการเล่นซ้ำได้

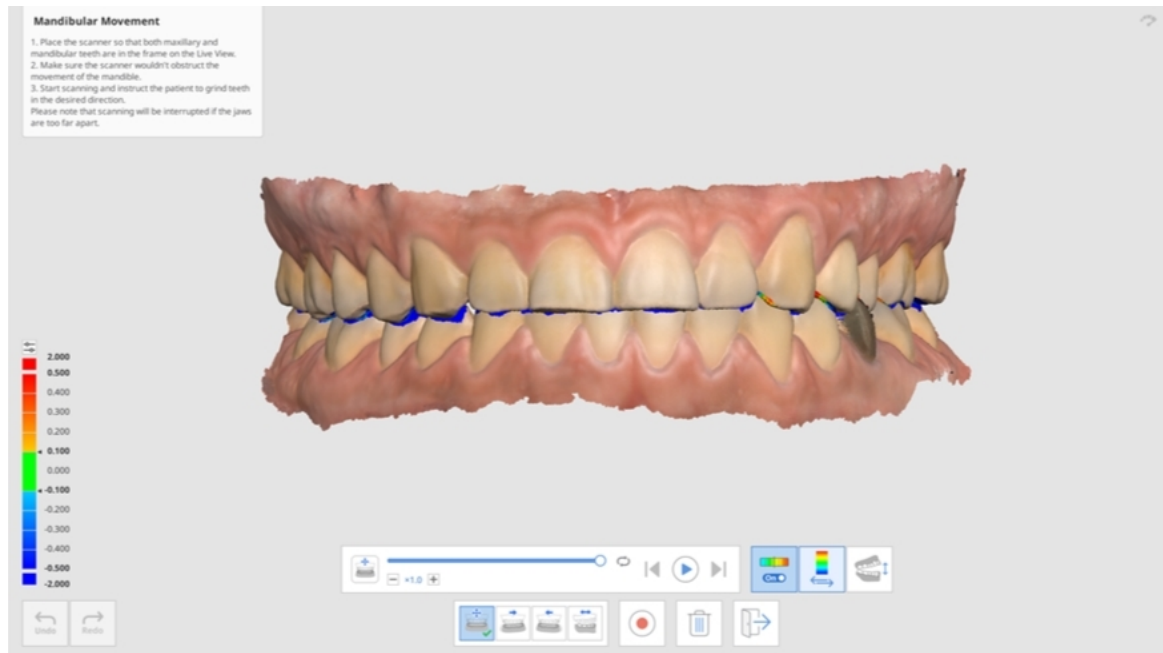


8. คลิกไอคอน "เปิด/ปิดส่วนเบี่ยงเบน" เพื่อแสดงหรือซ่อนพื้นที่สีที่แสดงในช่วงเวลาที่ขากรรไกรล่างเคลื่อนไหว
การวิเคราะห์เพื่อแสดงสีอาจใช้เวลาสักครู่

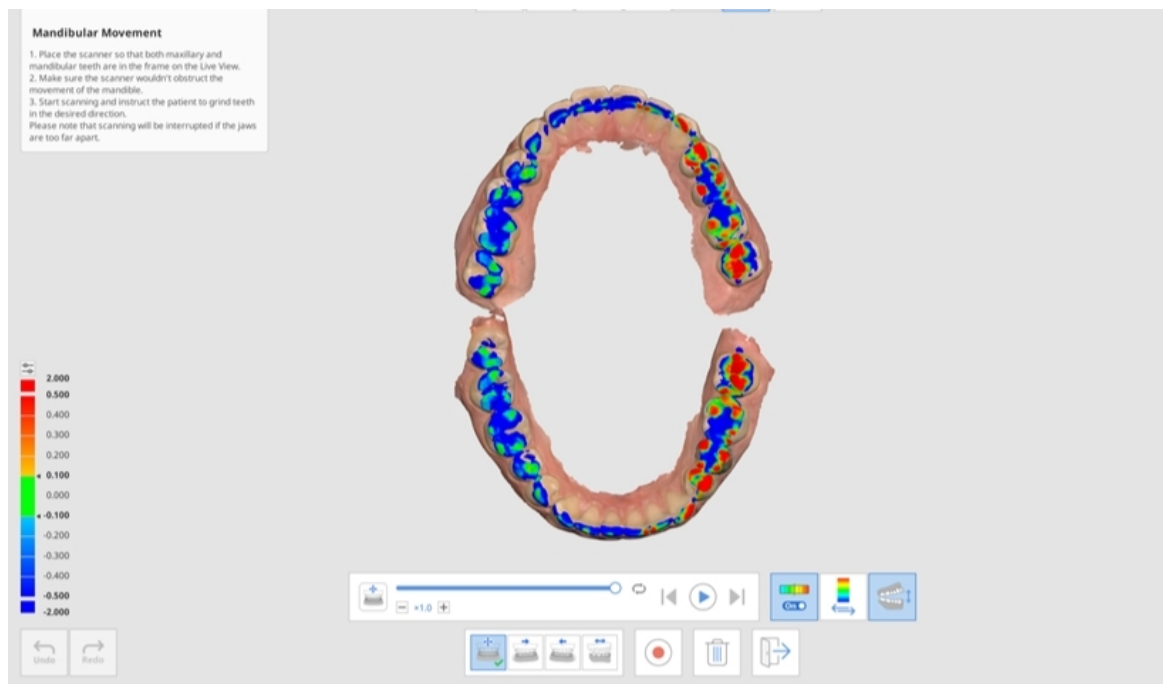


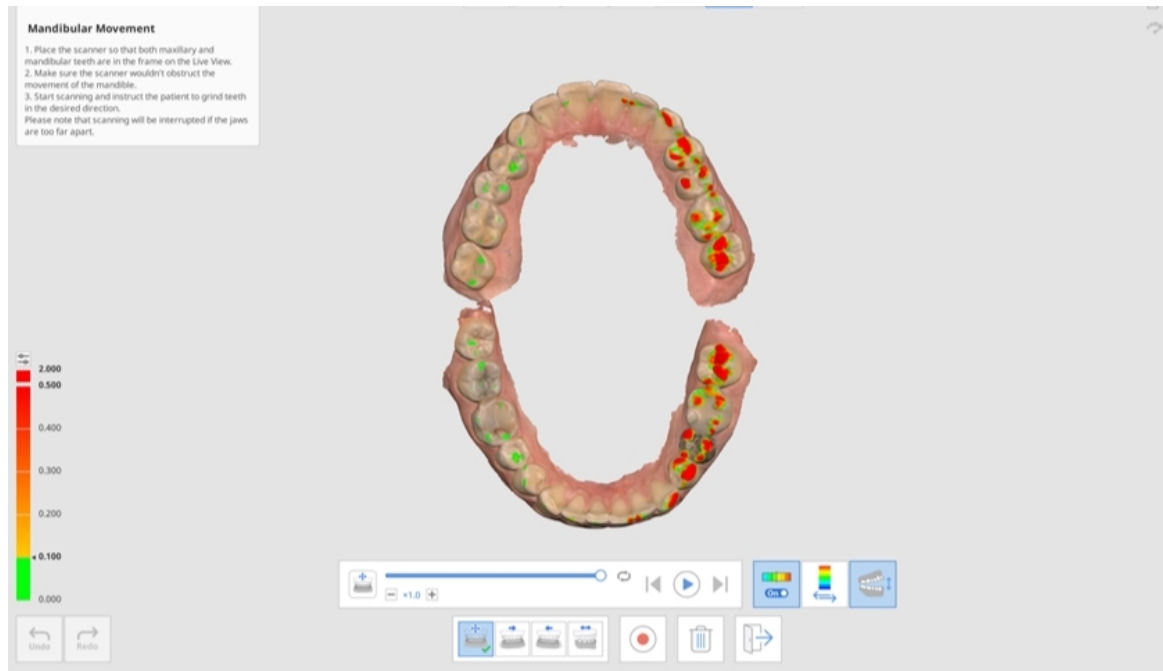
9. คลิกไอคอน "สลับพื้นที่แสดงส่วนเบี่ยงเบน" เพื่อแสดงมาตราส่วนสำหรับข้อมูลหรือพื้นที่สัมผัสทั้งหมดเท่านั้น





10. คลิก "สลับมุมมอง" เพื่อเปลี่ยนรูปแบบมุมมองระหว่างขากรรไกรที่เปิดและปิด





11. คลิก "ออก" เพื่อกลับสู่ขั้นตอนสแกน

และการบันทึกการเคลื่อนไหวของขากรรไกรล่างจะถูกเพิ่มลงในแผนผังข้อมูลใน Medit Link



ใบหน้า

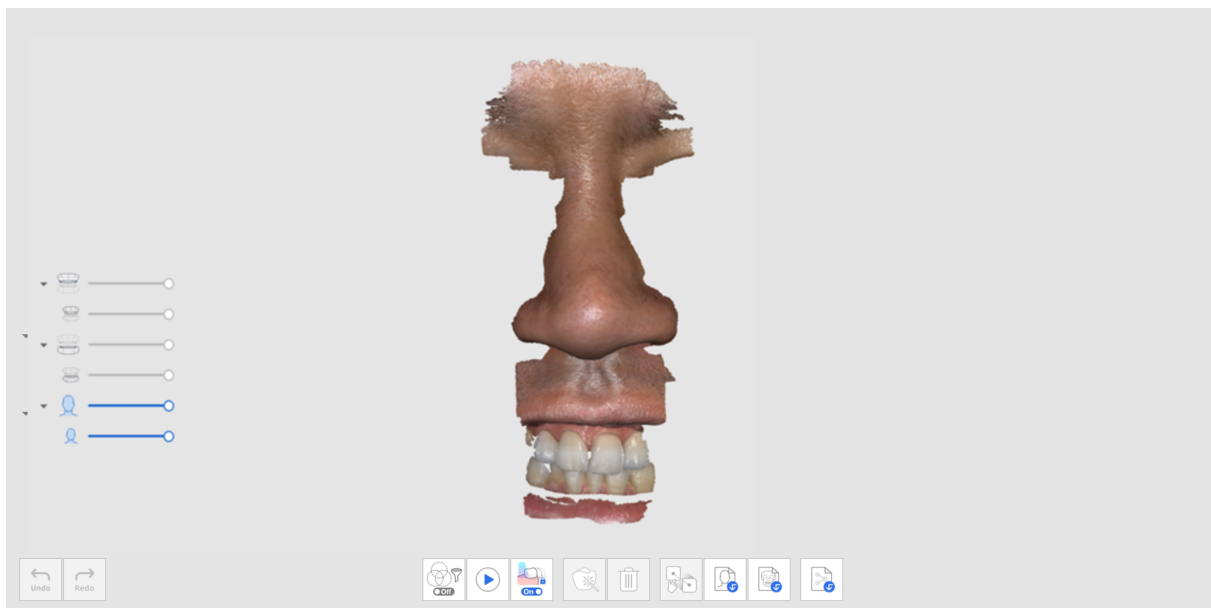
ขั้นตอนใบหน้า

⚠️ข้อควรระวัง

การสแกนใบหน้าไม่สามารถถูกใช้เพื่อวัตถุประสงค์ทางการแพทย์ เช่น การจำลองการวินิจฉัย หรือการรักษา และควรถูกใช้เป็นข้อมูลอ้างอิงสำหรับการผลิตฟันเทียมในห้องแล็บเท่านั้น



รับข้อมูลการสแกนฟัน ปาก จมูก เป็นต้น



เครื่องมือเพิ่มเติมสำหรับขั้นตอนใบหน้า

โปรดดู [เครื่องมือขั้นตอนการสแกน](#) สำหรับข้อมูลเพิ่มเติมเกี่ยวกับวิธีใช้เครื่องมือที่ปรากฏที่ด้านล่างของหน้าจอสำหรับแต่ละขั้นตอน

	จัดแนวข้อมูลใบหน้า	เลือกข้อมูลและเลือกจุดบนแต่ละข้อมูลเพื่อจัดแนว
	นำเข้าข้อมูลใบหน้า3D	นำเข้าข้อมูลใบหน้าจากแหล่งภายนอก
	นำเข้าข้อมูลกระดูก3D	นำเข้าข้อมูลใบหน้า3D ที่ได้มาโดยซีทีสแกน * ไม่รองรับไฟล์ DICOM

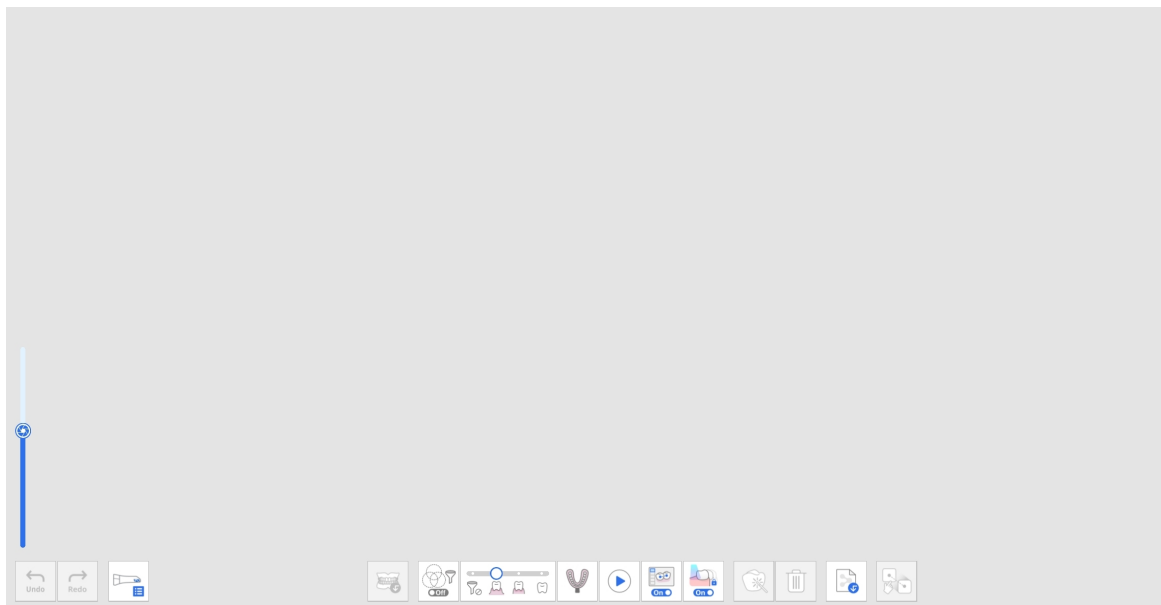
ข้อมูลเพิ่มเติม

ขั้นตอนข้อมูลเพิ่มเติม

	รับข้อมูลเพิ่มเติมใด ๆ ที่คุณต้องการสำหรับเคสนี้ คุณสามารถสแกนการบูรณะที่มีอยู่ของผู้ป่วย การบูรณะชั่วคราว เป็นต้น
---	--

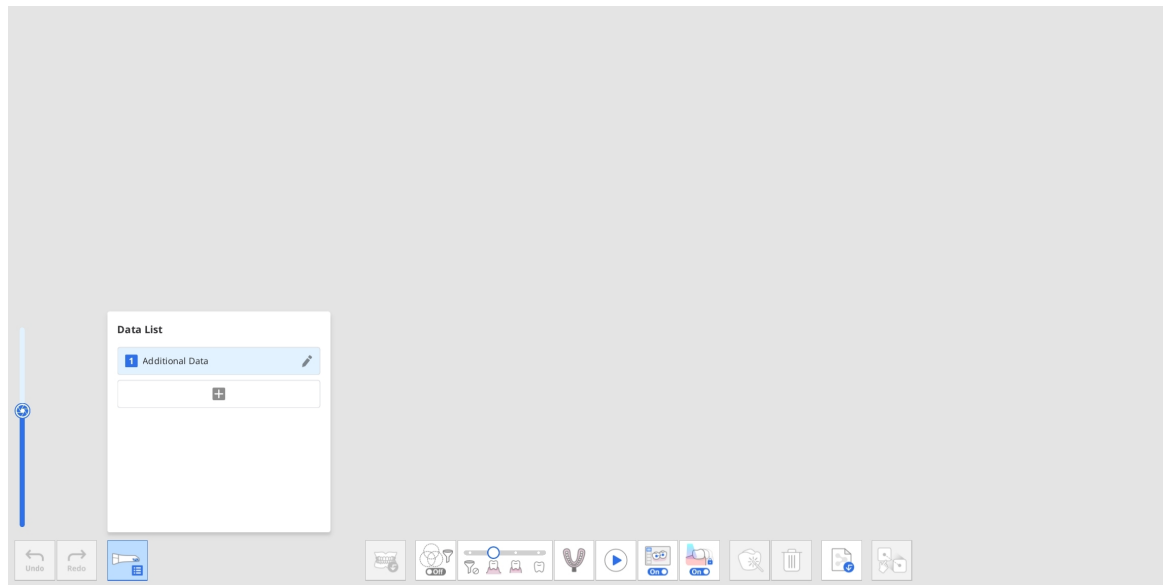
คุณสามารถสแกนพื้นผิวด้านนอกของฟันเทียมที่มีอยู่ของผู้ป่วยหรือฟันเทียมชั่วคราวสำหรับเคสได้

1. เพิ่มขั้นตอนข้อมูลเพิ่มเติมจากการจัดการขั้นตอน

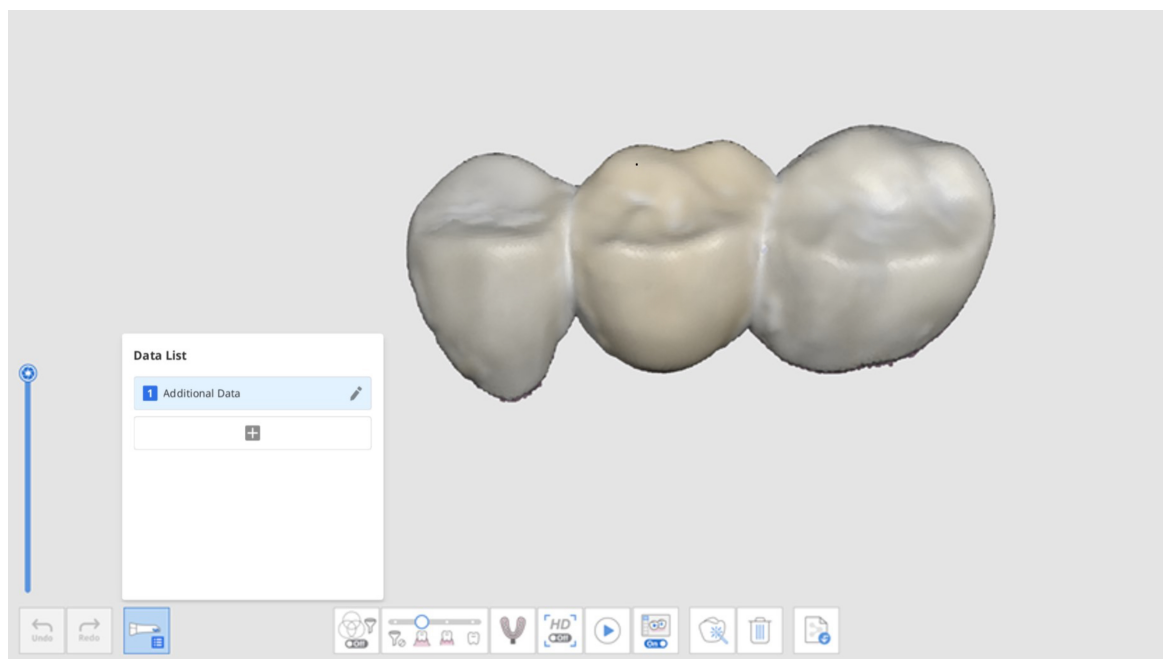


2. คลิกไอคอน "กลุ่มข้อมูลเพิ่มเติม" ที่ด้านล่าง

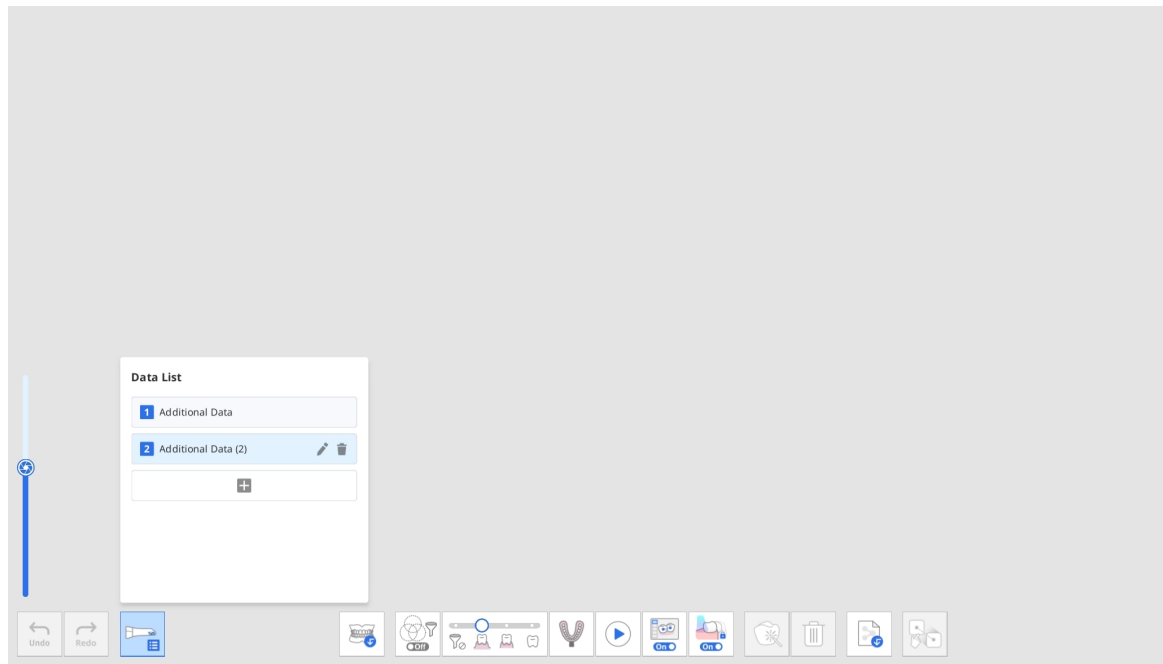
คุณสามารถเพิ่มข้อมูลใหม่และลบหรือเปลี่ยนชื่อข้อมูลเพิ่มเติมในรายการในกล่องโต้ตอบการจัดการข้อมูลเพิ่มเติมได้



3. รับข้อมูลเพิ่มเติมแรก

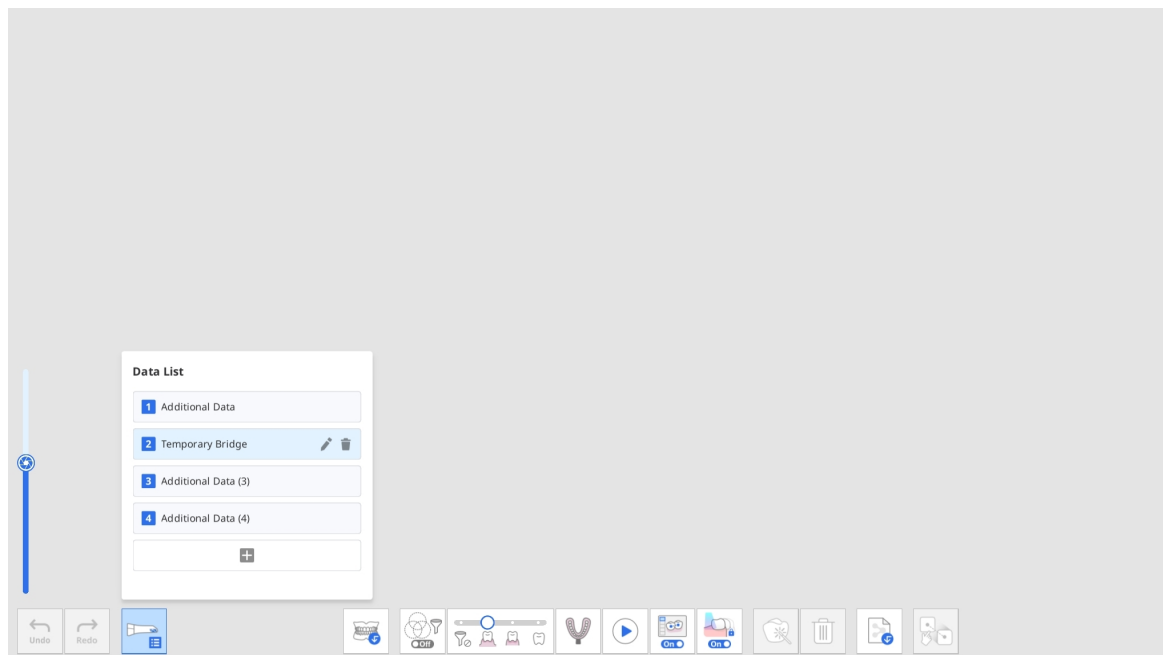


4. คลิกปุ่ม "+" ในกล่องโต้ตอบการจัดการข้อมูลเพิ่มเติม และรับข้อมูลการสแกนอื่นสำหรับข้อมูลที่ถูกเพิ่มไว้

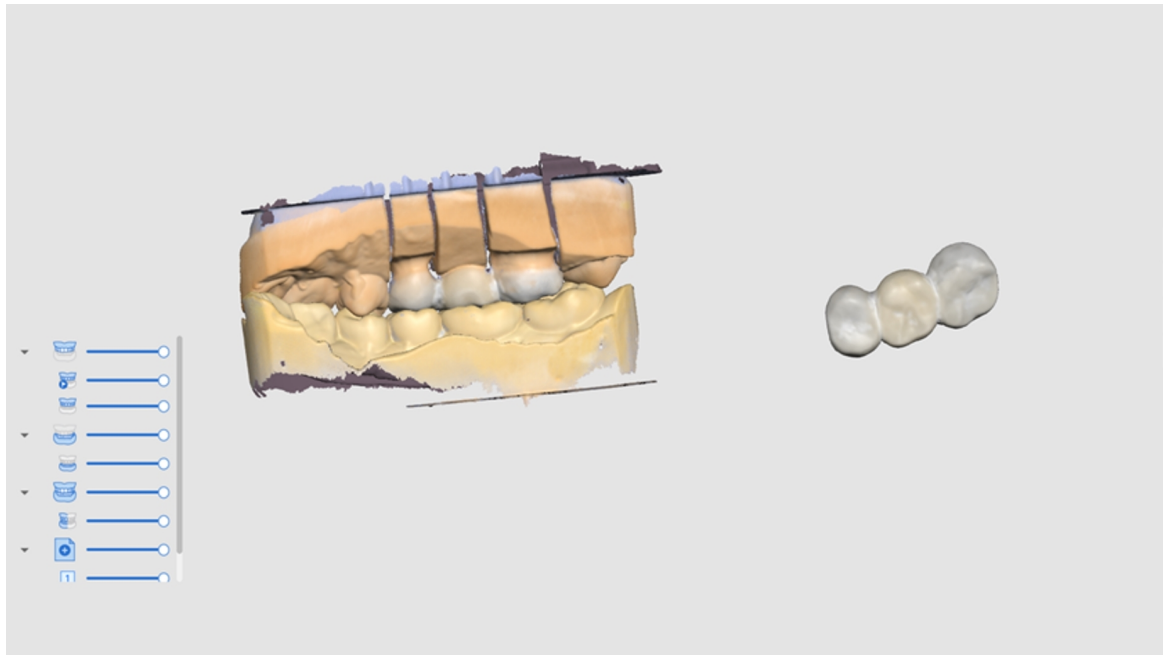


5. คุณสามารถเพิ่มข้อมูลเพิ่มเติมได้สูงสุดเจ็ดรายการ

คุณยังสามารถลบหรือเปลี่ยนชื่อข้อมูลเพิ่มเติมที่มีอยู่จากรายการได้



6. คุณสามารถตรวจสอบข้อมูลเพิ่มเติมที่ถูกเพิ่มไว้ได้ในแผนผังข้อมูลในภาพรวม



การตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะ

ขั้นตอนการตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะ

หมายเหตุ

- คุณสามารถเปิดหรือปิดการใช้งานขั้นตอนการตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะและตั้งค่าตัวเลือกโดยละเอียดได้ในการตั้งค่า > การวิเคราะห์ข้อมูลการสแกน > การตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะ
- การตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะพร้อมใช้งานสำหรับทั้ง UI เริ่มต้นและ UI แบบเรียบง่าย



เสนอการตรวจสอบความถูกต้องของข้อมูลขั้นสุดท้ายก่อนที่จะประมวลผลข้อมูลการสแกนที่ได้รับ

กระบวนการตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะเป็นไปตามขั้นตอนด้านล่าง:

จัดแนวกับระนาบสบฟัน	คุณสามารถวางตำแหน่งข้อมูลในระนาบสบฟันได้ ขอแนะนำให้อัดแนวข้อมูลการสแกนให้ตรงกับระนาบสบฟัน เนื่องจากสิ่งนี้อาจส่งผลต่อผลลัพธ์ของการกำหนดหมายเลขฟันในภายหลัง
การเลือกพื้นที่ฟัน	โปรแกรมจะตรวจจับฟันที่ถูกเตรียมสำหรับครอบฟันและฟันข้างเคียงโดยอัตโนมัติ คุณสามารถใช้เครื่องมือการเลือกที่ด้านล่างเพื่อเลือกพื้นที่เพิ่มเติมด้วยตนเองหรือแก้ไขพื้นที่ที่เลือกไว้ได้
การสร้างรายงาน	คุณสามารถดูรายงานพื้นที่ฟันที่ถูกเตรียมและฟันข้างเคียงได้ คุณยังสามารถตรวจสอบพื้นที่ของส่วนรากเทียมที่ฝังลงในกระดูกได้ หากเลือกไว้ในขั้นตอนการเลือกพื้นที่ฟัน

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	ระบุพื้นที่ที่มีการสแกนไม่เพียงพอบนพื้นที่ถูกเตรียมและฟันข้างเคียง
ข้อมูลเป็นชั้น	ทำเครื่องหมายพื้นที่ที่มีการสร้างข้อมูลหลายเลเยอร์ในระหว่างการสแกนเนื่องจากน้ำลายหรือเลือด
การลดขนาดฟันไม่เพียงพอ	ตรวจสอบการเตรียมฟันและทำเครื่องหมายพื้นที่ที่ต้องลดฟันเพิ่มเติมสำหรับฟันเทียม เช่น ครอบฟันและแกนฟันจำลอง
การสัมผัสของสบฟัน	ทำเครื่องหมายพื้นที่ที่มีการชนกันของสบฟันหรือพื้นที่ที่ขากรรไกรบนและขากรรไกรล่างไม่สัมผัสกัน และตรวจสอบว่าได้รับข้อมูลสบฟันทั้งสองด้านหรือไม่

เครื่องมือสำหรับการตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะ

🔍หมายเหตุ

เครื่องมือการตรวจสอบการเตรียมฟันจะถูกเปิดใช้งานเฉพาะเมื่อมีการลงทะเบียนข้อมูลแบบฟอร์มใน Medit Link > แบบฟอร์ม > แท็บฟัน

มีเครื่องมือต่อไปนี้อยู่ที่ด้านล่างของหน้าจอเพื่อตรวจสอบข้อมูล:

เครื่องมือตรวจสอบข้อมูล	ลูกศรอัจริยะ	
	ข้อมูลเป็นชั้น	
	ลบข้อมูลเป็นชั้น	
	การตรวจสอบการเตรียมฟัน	
	ลบข้อมูลที่มีการลดขนาดไม่เพียงพอ	
	การวิเคราะห์สบฟัน	
สลับมุมมอง		
แสดงรายงาน		

กระบวนการการตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะ

1. รับข้อมูลการสแกนในขั้นตอนขากรรไกรบน ขากรรไกรล่าง และสบฟัน และจัดแนวข้อมูลสบฟัน

ขั้นตอนการตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะจะถูกเปิดใช้งานเมื่อตรงตามเงื่อนไขต่อไปนี้:

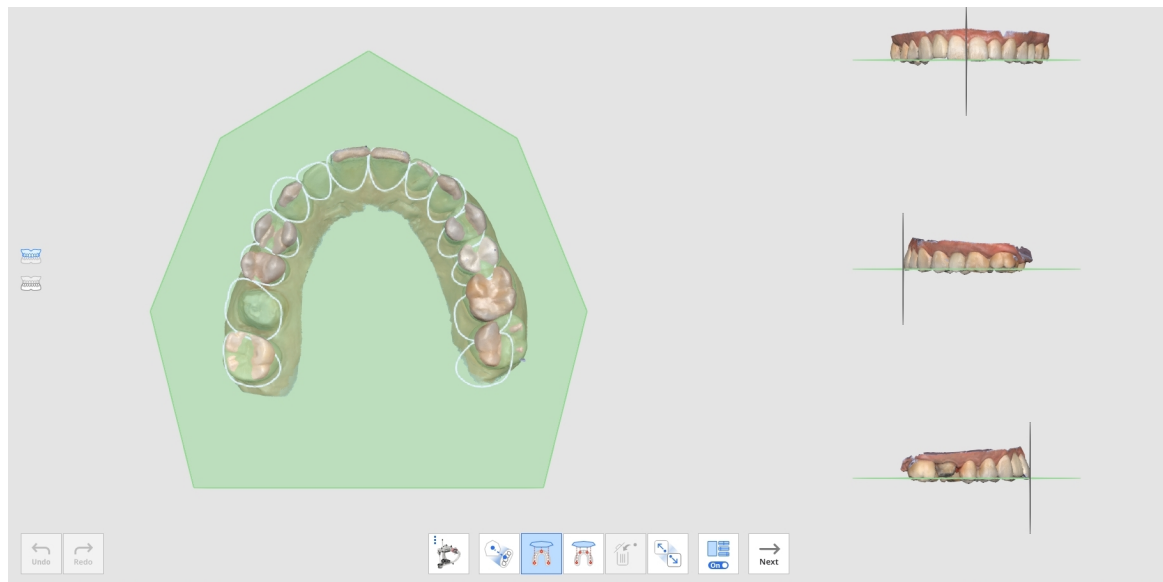
- มีข้อมูลการสแกนสบฟัน และข้อมูลการสบฟันจะถูกจัดแนวกับข้อมูลการสแกน
- หากมีข้อมูลก่อนการรักษาสำหรับขากรรไกรล่างหรือก่อนการรักษาสำหรับขากรรไกรบน ข้อมูลก่อนการรักษาดังกล่าวจะถูกจัดแนวกับข้อมูลขากรรไกรบนหรือขากรรไกรล่าง

2. คลิกขั้นตอน "การตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะ"



3. โปรแกรมจะพยายามจัดแนวข้อมูลไปยังสบฟันโดยอัตโนมัติในขั้นตอนจัดแนวกับระนาบสบฟัน

คุณสามารถดูข้อมูลจากมุมที่แตกต่างกันสามมุมทางด้านขวาของหน้าจอ และจัดแนวข้อมูลด้วยตนเองได้



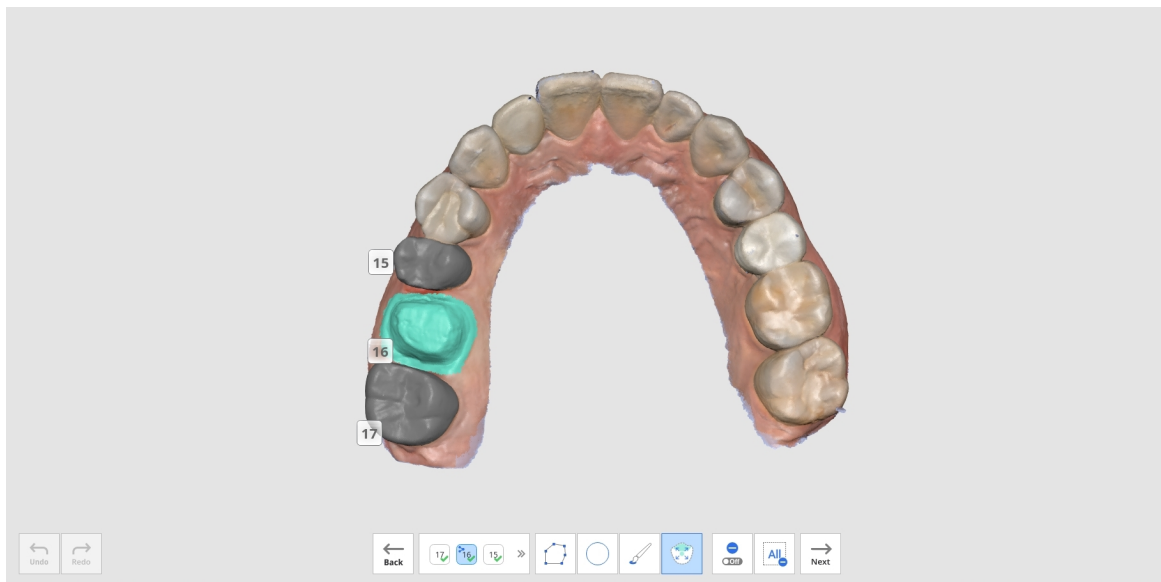
- หากไม่สามารถจัดแนวได้ คุณสามารถจัดแนวข้อมูลเป้าหมายกับระนาบสบฟันได้ด้วยตนเองโดยคลิกที่จุด 3 หรือ 4 จุดบนระนาบสบฟัน



- หากต้องการจัดส่วนโค้งแนวฟันให้ตรงกับระนาบสบฟัน ให้เลือกคุณสมบัติ "การจัดแนวครึ่งส่วนโค้งแนวฟัน"



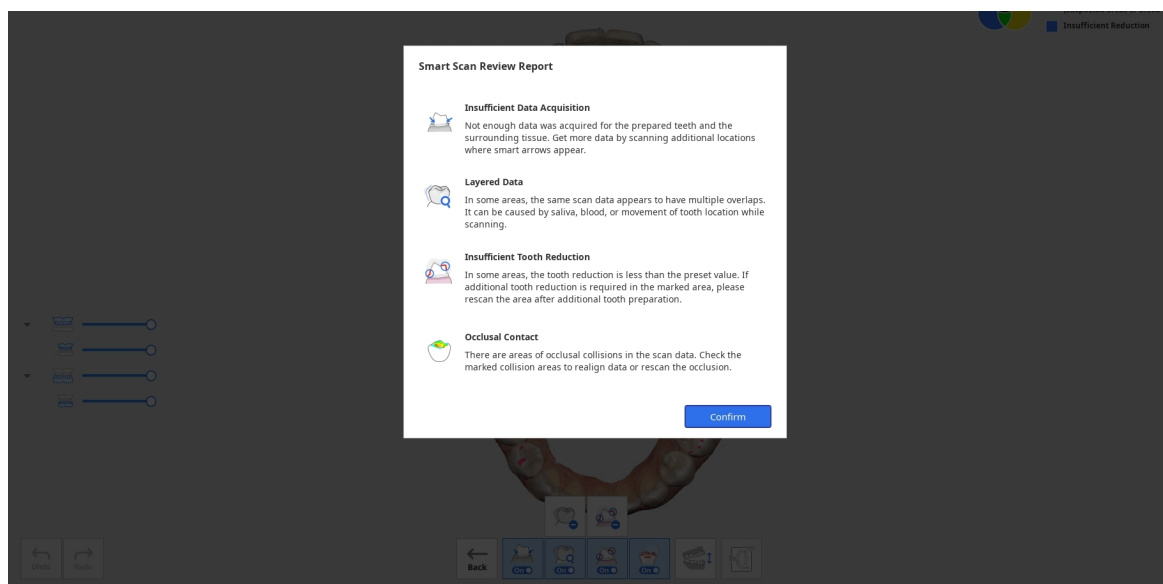
4. เมื่อข้อมูลถูกจัดแนวกับระนาบสบฟันแล้ว ให้คลิก "ถัดไป" เพื่อย้ายไปยังขั้นตอนการเลือกพื้นที่ฟัน
5. โปรแกรมจะเลือกพื้นที่สำหรับฟันที่ถูกเตรียม (ผลิตภัณฑ์ที่ลงทะเบียนไว้ในแบบฟอร์ม Medit Link) และฟันข้างเคียงโดยอัตโนมัติ
คุณสามารถเลือกพื้นที่เพิ่มเติมหรือแก้ไขการเลือกได้โดยใช้เครื่องมือการเลือกที่มีให้



6. คลิกปุ่ม "ถัดไป" เมื่อเปิดใช้งานหลังจากเลือกพื้นที่ฟันที่ถูกเตรียมทั้งหมดแล้ว

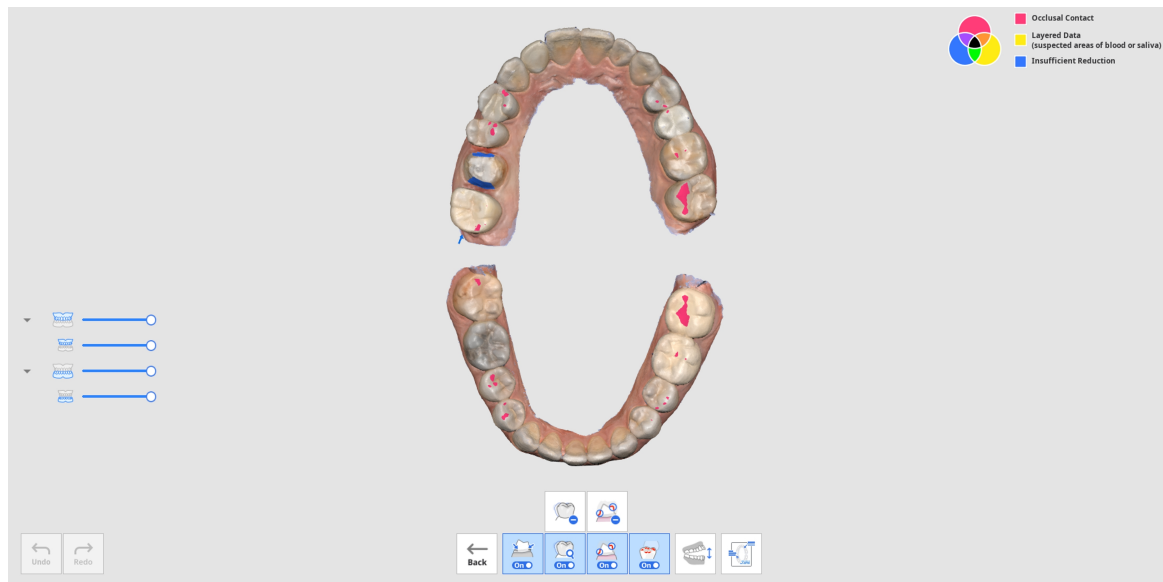
7. รายงานการตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะจะปรากฏขึ้น รวมถึงผลการวิเคราะห์สำหรับรายการ:

การรวบรวมข้อมูลไม่เพียงพอ ข้อมูลแบบเลเยอร์ การลดขนาดฟันไม่เพียงพอ และการสัมผัสของสบฟัน

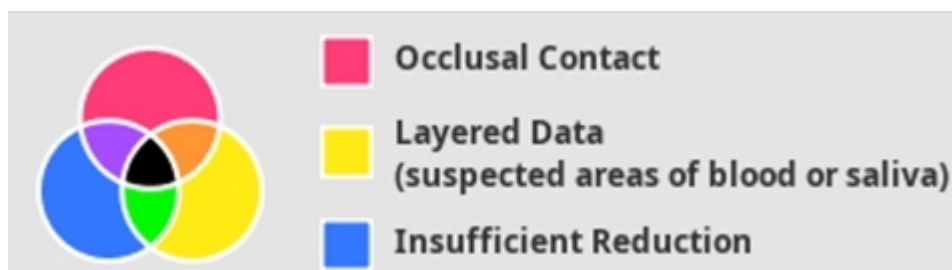


8. หลังจากตรวจสอบรายงานแล้ว ให้คลิกปุ่ม "ยืนยัน" เพื่อปิดรายงาน

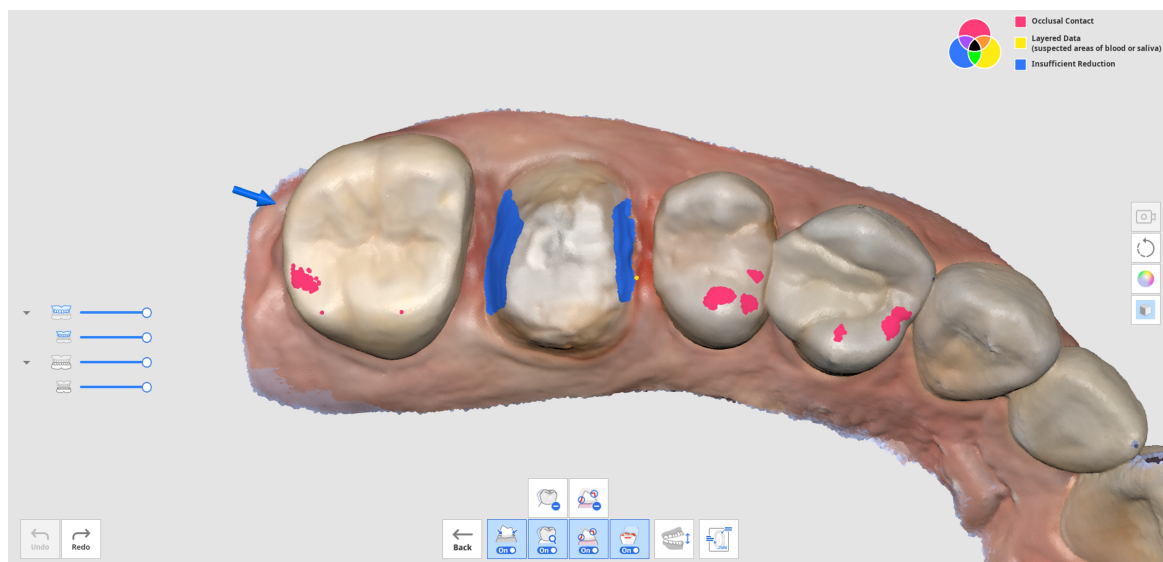
9. คุณจะเห็นข้อมูลการสแกนที่มีสีต่างกันสำหรับผลลัพธ์ที่วิเคราะห์โดยเครื่องมือตรวจสอบแต่ละรายการที่ด้านล่างของหน้าจอ



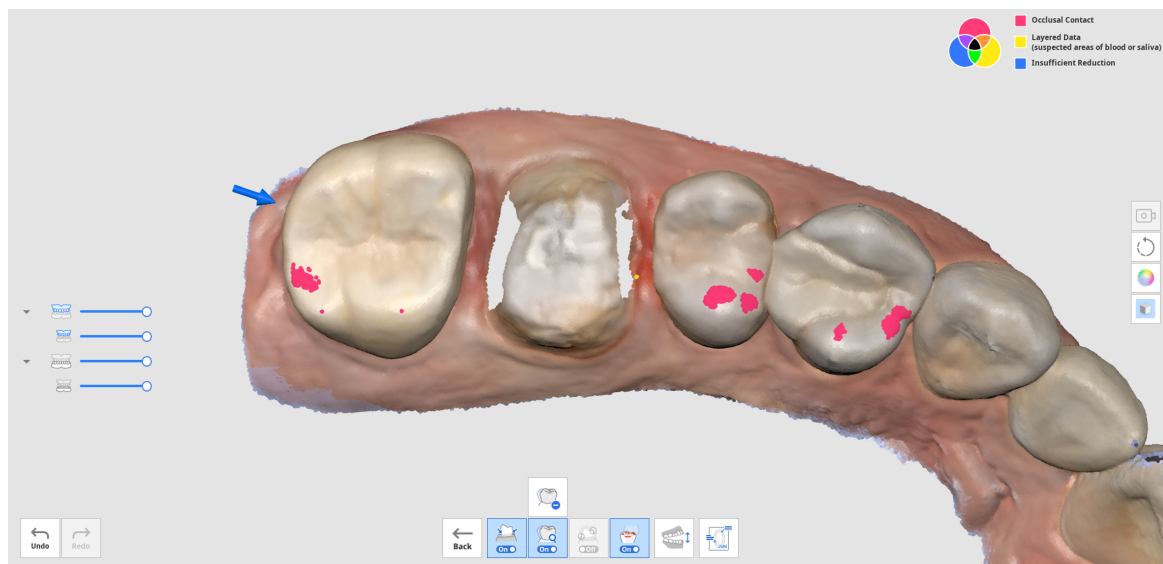
- คุณสามารถสลับมุมมองระหว่างขากรรไกรเปิดและขากรรไกรปิดได้
- คุณสามารถดูรายงานได้อีกครั้งโดยคลิกปุ่ม "แสดงรายงาน" ที่ด้านล่างของหน้าจอ
- ข้อมูลสีที่มุมขวาบนของหน้าจอช่วยให้คุณเห็นพื้นที่ที่อาจเกิดปัญหาเป็นสีต่าง ๆ สำหรับฟังก์ชันต่าง ๆ



10. โปรดดูข้อมูลที่มุมขวาบนของหน้าจอ และตรวจสอบข้อมูลที่มีการใส่สีข้อมูล



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



เสร็จสิ้น

ขั้นตอนเสร็จสิ้น



เสร็จสิ้นการสแกนและสร้างข้อมูลผลลัพธ์

เมื่อคุณคลิกไอคอนขั้นตอนเสร็จสิ้น กล้องโต้ตอบต่อไปนี้จะปรากฏขึ้นเพื่อเลือกวิธีประมวลผลข้อมูล

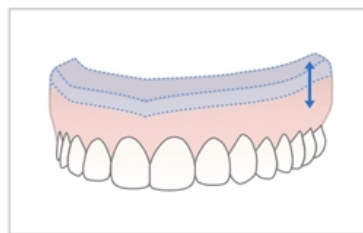
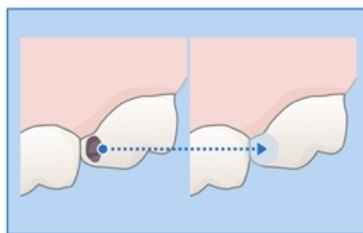
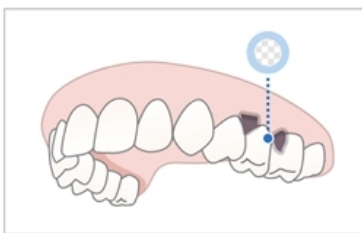
Data processing will start.



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 และพื้นที่ที่มีข้อมูลไม่เพียงพอจะยังคงเป็นพื้นที่ว่าง คุณสามารถปรับขนาดไฟล์และความหนาของพื้นผิวได้ในการตั้งค่า หากจำเป็น
	เติมเต็มช่องว่างใหญ่	ใช้ตัวเลือกนี้เพื่อเติมเต็มช่องว่างสำคัญทั้งหมดในข้อมูลการสแกน มันจะสร้างข้อมูลสำหรับพื้นที่ที่ไม่ได้รับข้อมูลโดยการขยายข้อมูล ที่มีความน่าเชื่อถือเพียงพอโดยอิงตามแผนที่ความน่าเชื่อถือ

	เติมเต็มช่องว่างใหญ่	ใช้ตัวเลือกนี้เพื่อเติมเต็มช่องว่างสำคัญทั้งหมดในข้อมูลการสแกน มันจะสร้างข้อมูลสำหรับพื้นที่ที่ไม่ได้รับข้อมูลโดยการขยายข้อมูลที่มีความน่าเชื่อถือเพียงพอโดยอิงตามแผนที่ความน่าเชื่อถือ
	สร้างโมเดลสำหรับพิมพ์ 3D	ใช้ตัวเลือกนี้เพื่อสร้างโมเดลสำหรับการพิมพ์ 3D มันจะขยายขอบเขตที่ใหญ่ที่สุดเพื่อเพิ่มความหนาเพื่อสร้างแบบจำลองที่มีส่วนกันแบนสำหรับการพิมพ์ 3D คุณสามารถปรับขนาดไฟล์และความหนาของพื้นผิวได้ในการตั้งค่า หากจำเป็น
	สร้างข้อมูลแบบจำลองพื้นป्लอม	ใช้ตัวเลือกนี้เพื่อสร้างแบบจำลองที่ถูกปรับให้เหมาะสมสำหรับแบบจำลองพื้นป्लอม 3D สิ่งรบกวนจะถูกลบออกไปบางส่วน และพื้นที่ที่มีข้อมูลไม่เพียงพอจะยังคงเป็นพื้นที่ว่าง คุณสามารถปรับขนาดไฟล์และความหนาของพื้นผิวได้ในการตั้งค่า หากจำเป็น

หากคุณเลือก "สร้างโมเดลสำหรับพิมพ์ 3D" กล้องโต้ตอบต่อไปนี้จะปรากฏขึ้น

Create Model Base

☒ Total Height
 mm

☐ Minimum Base Height

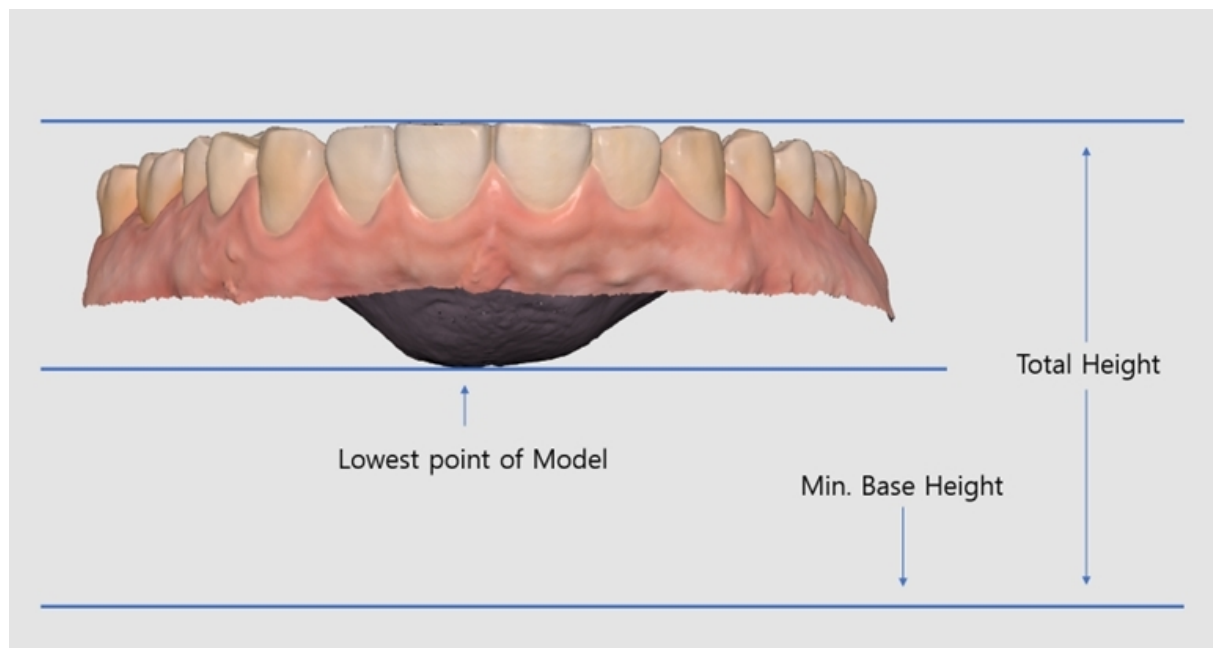
☒ **Hollow Model**

Minimum Wall Thickness
 mm

Cancel
 Default
 Confirm

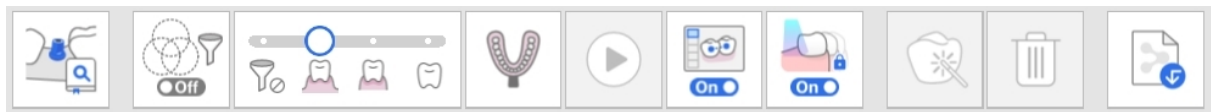
โปรดดูตารางและภาพต่อไปนี้ และป้อนค่าความสูงและความหนา

ความสูงทั้งหมด	ความสูงทั้งหมดของโมเดลโดยรวมฐานแล้ว
ความสูงฐานขั้นต่ำสุด	ความสูงขั้นต่ำสุดจากด้านล่างของฐานไปถึงจุดต่ำสุดของโมเดล
ความหนาของผนังขั้นต่ำสุด	ความหนาขั้นต่ำสุดของผนังด้านในของโมเดล



เครื่องมือขั้นตอนการสแกน

มีเครื่องมือต่อไปนี้อยู่ที่ด้านล่างของแต่ละขั้นตอนการสแกน



เครื่องมือสแกนพื้นฐาน

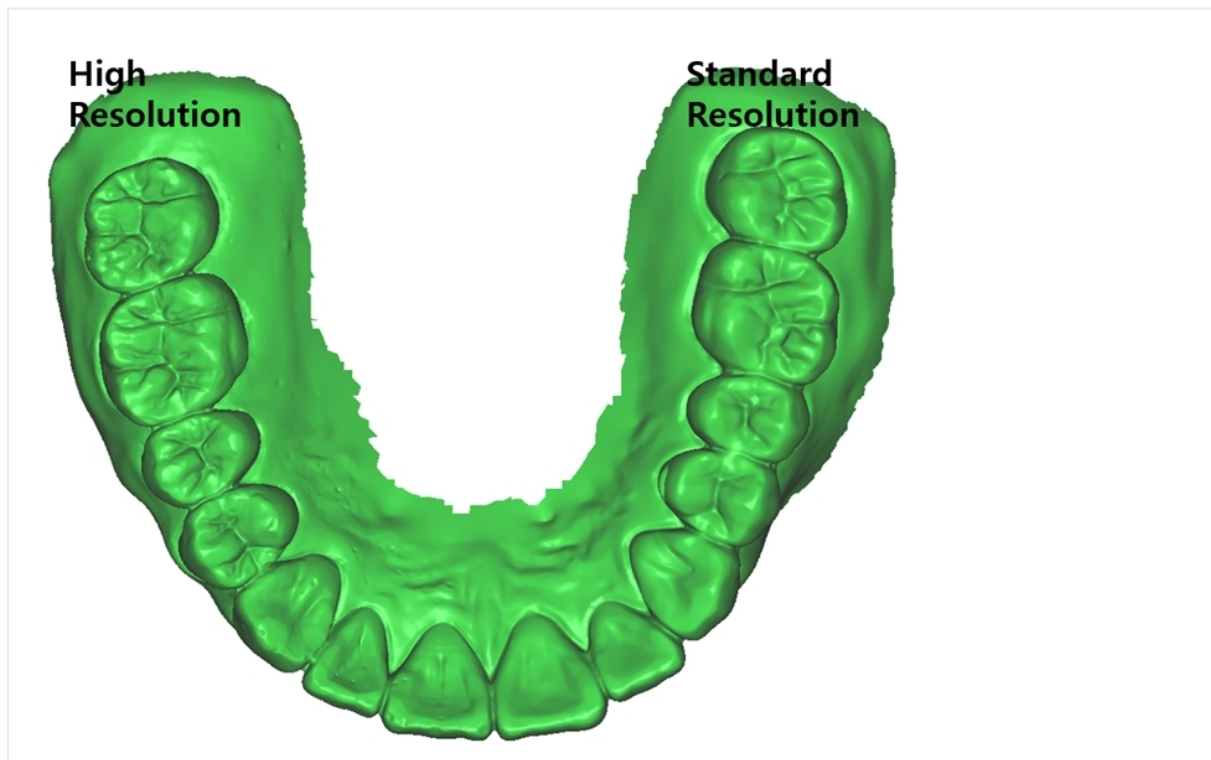
	เริ่มต้น	เริ่มต้นการสแกน ผู้ใช้อย่างยังสามารถเริ่มต้นการสแกนได้ โดยการกดปุ่มสแกนบนเครื่องสแกน
	หยุด	หยุดการสแกน ผู้ใช้อย่างสามารถหยุดการสแกนได้ ด้วยการกดปุ่มสแกนบนเครื่องสแกน
	ปรับให้เหมาะสม	จัดแนวภาพ 3D เพื่อการสแกนที่แม่นยำยิ่งขึ้น เสียงรบกวนทั้งหมดจะถูกลบออก หลังจากการปรับให้เหมาะสม
	การสแกนความละเอียดสูง	รับข้อมูลการสแกนความละเอียดสูง สำหรับข้อมูลการสแกนทั้งหมด หรือบางส่วน ข้อมูลการสแกนที่มีความละเอียดสูง และความละเอียดมาตรฐานจะผสม รวมอย่างราบรื่นในการประมวลผล ภายหลัง * ไม่พร้อมใช้งานกับ i600
	นำเข้าข้อมูลการสแกน	นำเข้าข้อมูล 3D จาก Medit Link

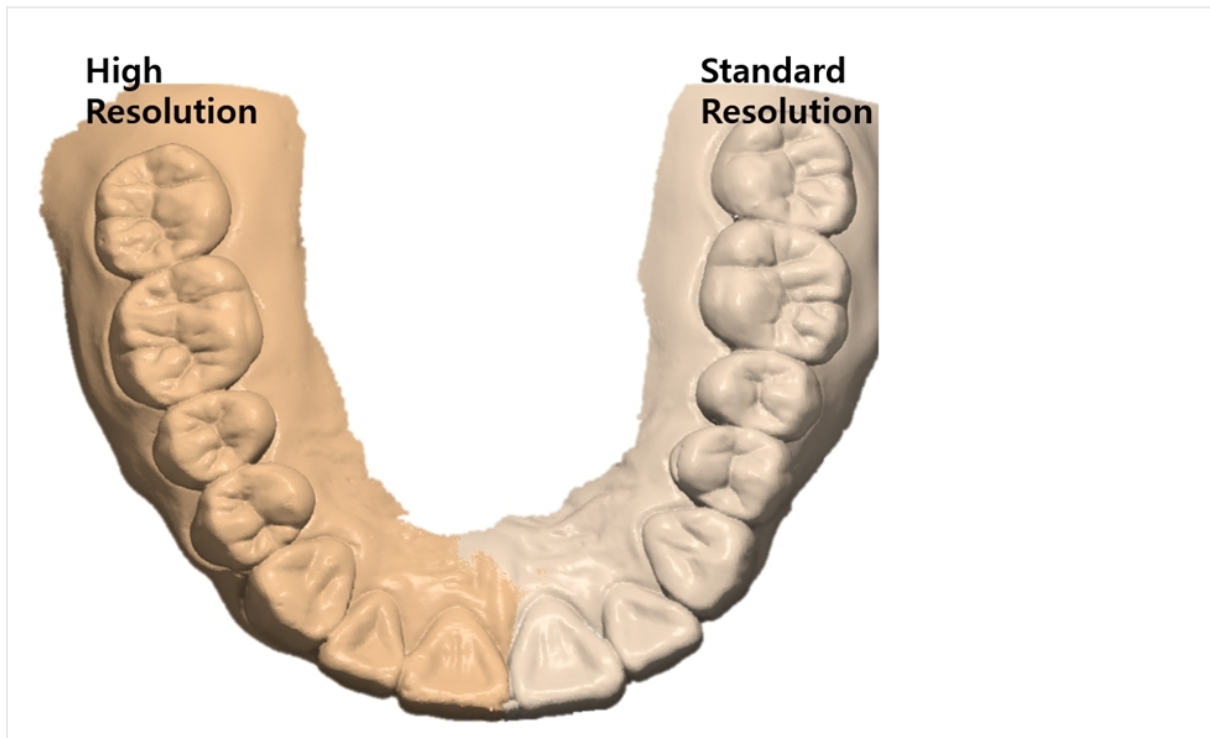
	ลบ	ลบข้อมูลการสแกนสำหรับขั้นตอนปัจจุบัน ข้อมูลทั้งหมดที่เกี่ยวข้องกับขั้นตอนปัจจุบันอาจถูกลบได้
	เลิกทำ	ยกเลิกการสแกนก่อนหน้า
	ทำซ้ำ	คืนค่าการสแกนที่ถูกยกเลิก

การสแกนความละเอียดสูง

* ไม่พร้อมใช้งานกับ i600

โปรดดูการเปรียบเทียบต่อไปนี้ระหว่างข้อมูลการสแกนที่มีความละเอียดสูงและความละเอียดมาตรฐาน





หมายเหตุ

คุณสามารถตั้งค่าตัวเลือกสำหรับการประมวลผลข้อมูลความละเอียดสูงได้จากการตั้งค่า > การประมวลผลภายหลัง > การประมวลผลข้อมูลความละเอียดสูง

- คุณสามารถเลือกได้ว่าจะใช้การประมวลผลข้อมูลความละเอียดสูงกับเฉพาะข้อมูลการสแกน HD หรือทั้งข้อมูลการสแกน SD และ HD
- คุณสามารถตั้งค่าให้ใช้การประมวลผลข้อมูลความละเอียดสูงกับข้อมูลพื้นที่ถูกเตรียมได้

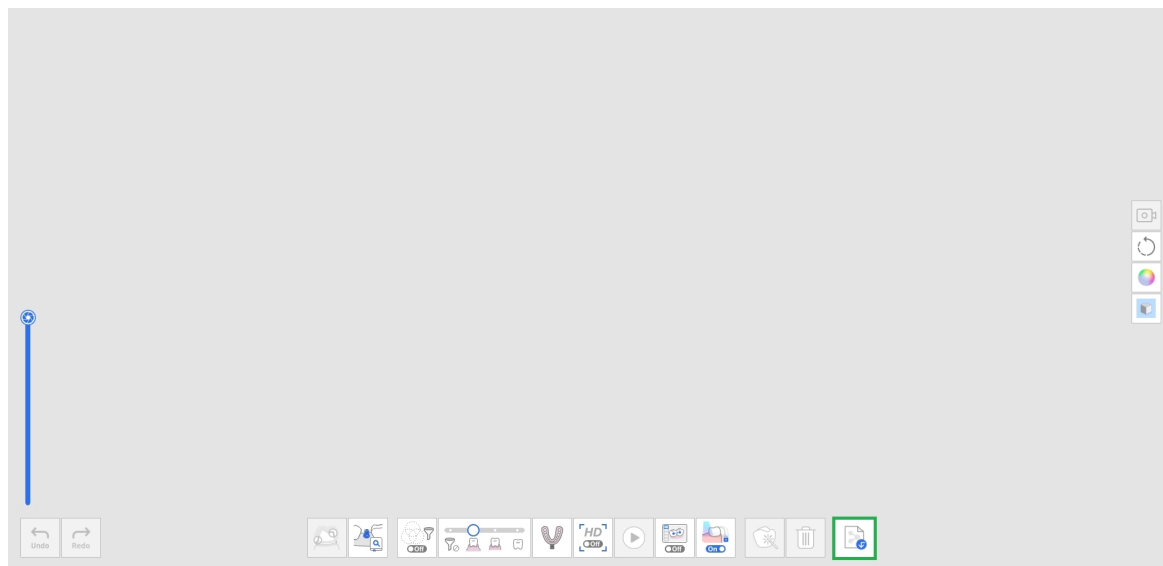
นำเข้าข้อมูลการสแกน

คุณสมบัตินี้ช่วยให้ผู้ใช้นำเข้าข้อมูลการสแกนที่ได้รับจากเครื่องสแกนของบุคคลที่สาม คุณสามารถแก้ไขข้อมูลหรือทำการสแกนเพิ่มเติมด้วยข้อมูลที่นำเข้าได้

หมายเหตุ

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

1. คลิกที่ไอคอน "นำเข้าข้อมูลการสแกน"



2. เลือกไฟล์จากเคส Medit Link

Import Data from Medit Link

Only files which are downloaded on the local PC are available. Download files first to be able to use them.

All

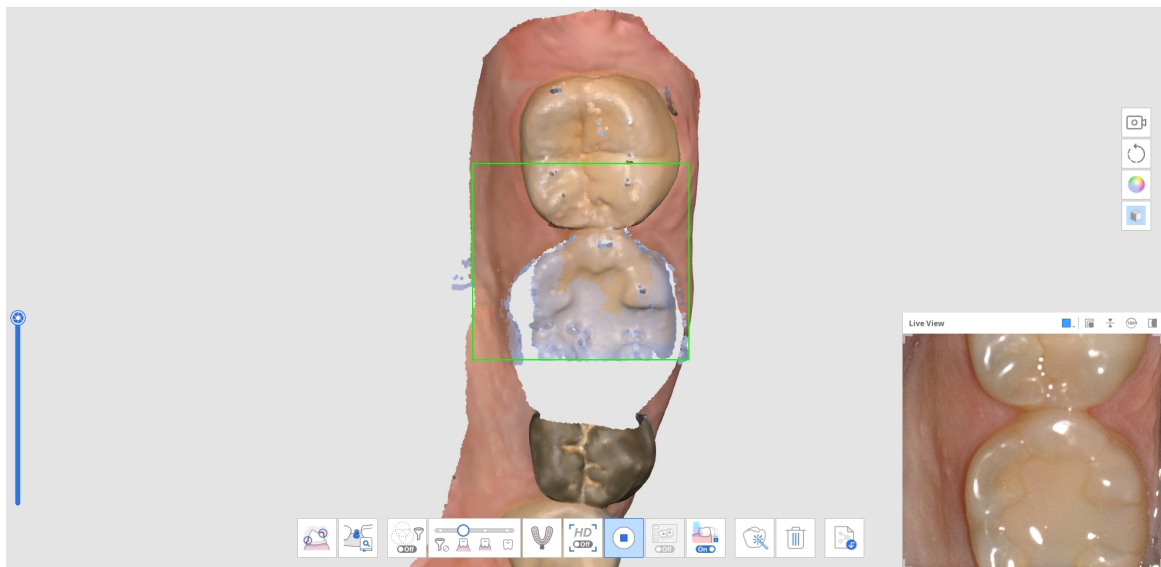
Case Name	Patient Name	Form Information	Last Modified Date
▼ Pontic's Case	Pontic	25-Crown / 26-Pontic / 27-Crown	10/25/2023 4:22 PM
 Maxilla Base  Mandible Base  First Occlusion			
> aaa's Case	aaa	21-Crown / 22-Crown / 23-Crown	10/25/2023 4:17 PM
> PM Model's Case - Copy	PM Model	11-Crown / 12-Crown / 21-Crown / 22-Crown / 36-Crown ...	10/19/2023 3:40 PM
> Kim's Case	Kim	-	10/18/2023 2:34 PM
> PM Model's Case	PM Model	-	9/25/2023 5:02 PM
> KK's Case	KK	14-Inlay	1/16/2023 2:42 PM

Cancel Confirm

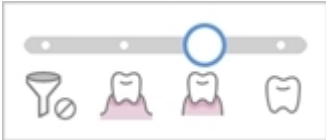
3. ดัดแปลงส่วนที่ต้องสแกนใหม่



4. ทำการสแกนเพิ่มเติม



เครื่องมือการกรอง

	การกรองการสแกนอัจฉริยะ	กรองข้อมูลเนื้อเยื่ออ่อนที่ไม่จำเป็น ขณะที่สแกน มีตัวกรองสามตัวสำหรับการกรองการสแกนอัจฉริยะ • ไม่มีการกรอง • ฟัน + เหงือก • ฟันเข้มข้น + เหงือก • ฟัน
---	-------------------------------	--

	การกรองสีอัจฉริยะ	กรองสีที่ไม่ต้องการให้สแกน คุณสามารถเพิ่มและจัดการสีที่จะกรองได้
	การเย็บติดอัจฉริยะ	รับและจัดแนวข้อมูลการสแกนได้อย่างอิสระ โดยไม่คำนึงถึงกลยุทธ์การสแกนของคุณ ข้อมูลจะได้รับการจัดแนวโดยอัตโนมัติในขณะที่สแกน และคุณสามารถจัดแนวได้ด้วยตนเองหลังจากการสแกนหยุดลง

การกรองการสแกนอัจฉริยะ

คุณสมบัตินี้จะลบข้อมูลเนื้อเยื่ออ่อนที่ไม่จำเป็นในขณะที่สแกน โดยขึ้นอยู่กับตัวกรองที่เลือก
มีตัวกรองสามแบบเพื่อความสะดวกของคุณ

	ไม่มีการกรอง	เนื้อเยื่ออ่อนยังคงสภาพเดิม ตัวเลือกนี้มีประโยชน์สำหรับเคลสมเดอลาสเตอร์
	ฟัน + เหงือก	นำเนื้อเยื่ออ่อนที่รบกวนการสแกนออกให้เหลือเพียงฟันและเหงือกที่จำเป็นเท่านั้น คุณสามารถใช้ตัวเลือกนี้กับเคสสแกนใหญ่ที่ถูกสแกนโดยทั่วไปได้
	ฟันเข้มข้น + เหงือก	นำเนื้อเยื่ออ่อนที่รบกวนการสแกนออกให้เหลือเพียงฟันและเหงือกที่จำเป็นเท่านั้น ตัวเลือกนี้จะรับข้อมูลเหงือกภายในระยะห่างจากฟันประมาณหนึ่งเท่านั้น และแยกเนื้อเยื่ออ่อนอื่น ๆ ออกจากฟัน นอกจากนี้ยังมีประสิทธิภาพสำหรับการสแกนแบบไร้ฟัน

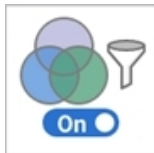
	ฟัน	นำเนื้อเยื่ออ่อนและเหงือกทั้งหมด ออกให้เหลือเพียงฟันเท่านั้น ตัวเลือกนี้มีประสิทธิภาพในการสแกนเฉพาะฟันในฐานะการสแกนเพิ่มเติมหลังจากใช้ตัวกรอง "ฟัน + เหงือก" สำหรับการสแกนเริ่มแรก
---	-----	---

การกรองสีอัจฉริยะ

ตัวเลือก "การกรองสีอัจฉริยะ" ช่วยป้องกันการสแกนวัสดุแปลกปลอม (เช่น ถุงมือ เป็นต้น)

ในสภาพแวดล้อมภายในช่องปากด้วยการลงทะเบียนสีของพวกเขา เมื่อลงทะเบียนสีแล้ว และตัวเลือกถูกเปิด สีจะถูกกรองออกโดยอัตโนมัติในระหว่างขั้นตอนการสแกน

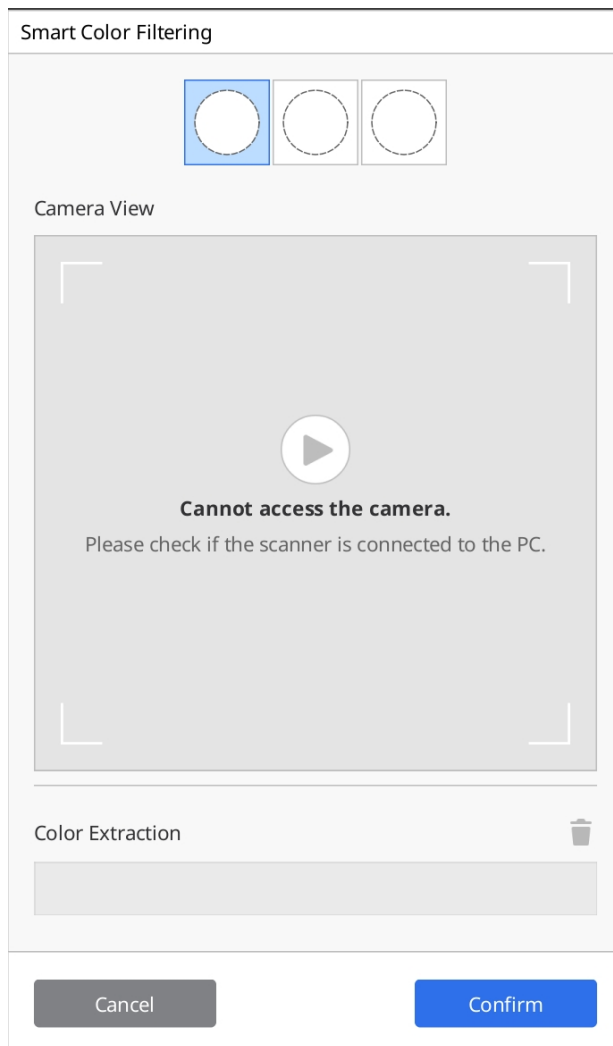
1. เปิดการกรองโดยคลิกตัวเลือก "การกรองสีอัจฉริยะ" ที่ด้านล่าง



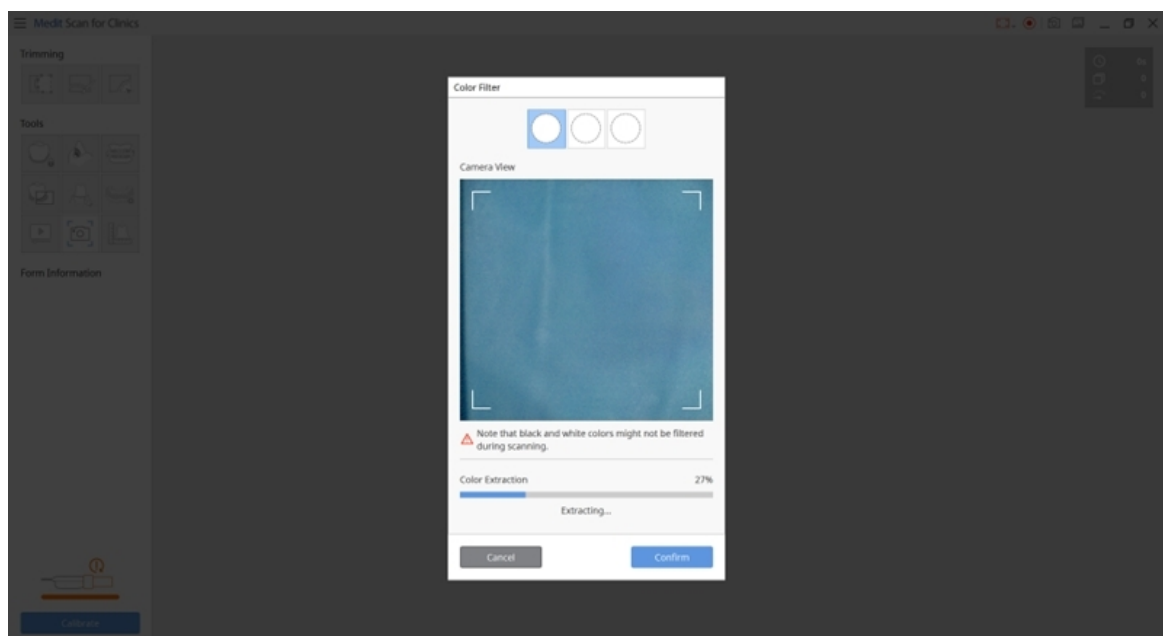
2. หากต้องการลงทะเบียนสีใหม่ ให้คลิกไอคอน "เพิ่มสี"



3. กล้องได้ตอบการกรองสีอัจฉริยะจะปรากฏขึ้น

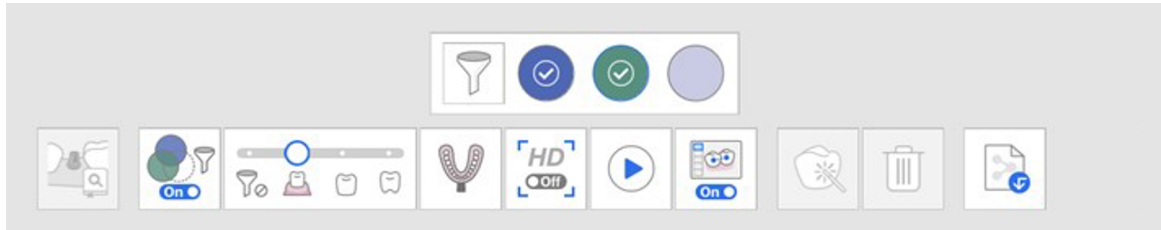


4. เตรียมวัสดุที่จะถูกกรองออก จากนั้นกดปุ่มสแกนบนเครื่องสแกนเพื่อเริ่มต้นกระบวนการรู้จำสี

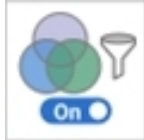


5. คลิก "ยืนยัน" เพื่อลงทะเบียนสีและลงทะเบียนสีให้เสร็จสิ้น

6. คุณสามารถเปิดหรือปิดฟิลเตอร์แต่ละสีได้โดยคลิกไอคอนสี



7. สีที่ลงทะเยียนไว้จะถูกแสดงบนไอคอนและถูกบันทึกไว้สำหรับขั้นตอนการสแกนทั้งหมด เว้นแต่ว่าคุณจะเปลี่ยนแปลงพวกมัน



การเย็บติดอัจฉริยะ

หมายเหตุ

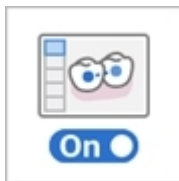
- การเย็บติดอัจฉริยะรองรับเฉพาะขั้นตอนก่อนการรักษาสําหรับขากรรไกรบน ก่อนการรักษาสําหรับขากรรไกรล่างขากรรไกรบน และขากรรไกรล่าง
- การเย็บติดอัจฉริยะไม่พร้อมใช้งานสําหรับเครื่องมือการจับคู่ไลบรารีแกนยึดครอบฟัน การสแกนรอยพิมพ์ และการสแกนฟันปลอมที่ถูกเสริมฐาน
- คุณไม่สามารถใช้การเย็บติดอัจฉริยะได้หลังจากใช้คุณสมบัติการจับคู่ไลบรารีแกนยึดครอบฟันและการจับคู่ไลบรารีสแกนบอดี้ หรือหลังการจัดแนวสบฟัน
- ไม่รองรับการเย็บติดอัจฉริยะเมื่อดัวช่วยการสแกนถูกเปิดใช้งาน

สําหรับการสแกน3D โดยใช้วิธีการบันทึกวิดีโอ

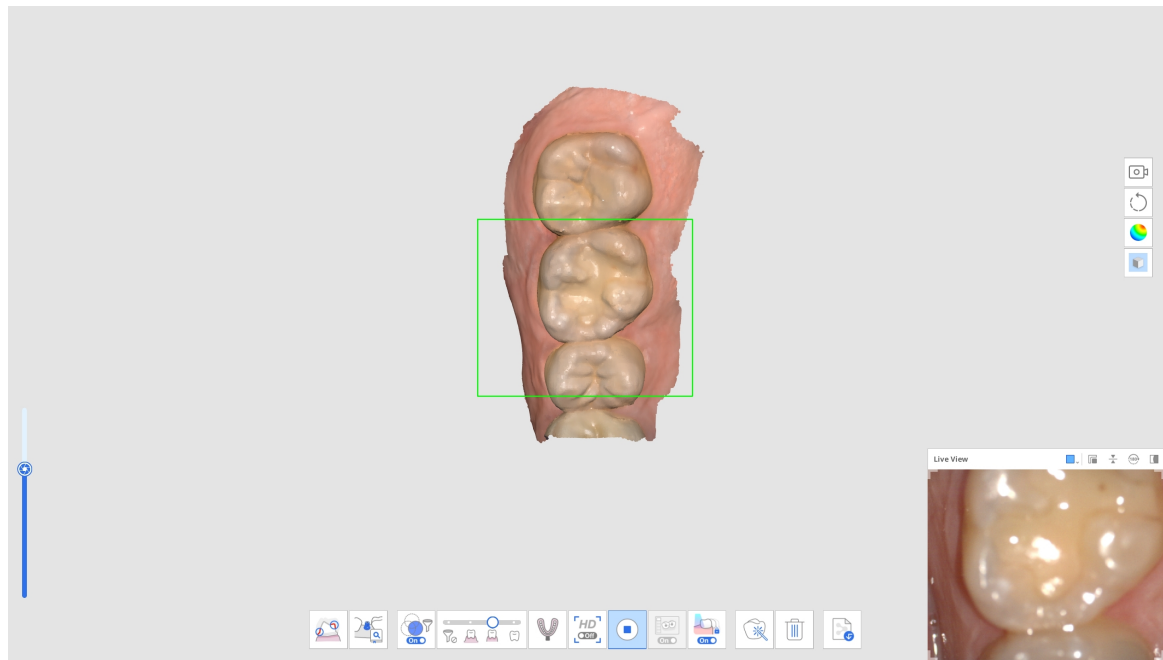
สิ่งสําคัญคือต้องสแกนอย่างต่อเนื่องเพื่อให้กล้องไม่หลุดโฟกัสในระหว่างกระบวนการรับข้อมูลการสแกน

กระบวนการนี้ต้องอาศัยทักษะของผู้ใช้และสภาพปากของผู้ป่วยเป็นอย่างยิ่ง แต่วิธีการสแกนที่รองรับโดยการเย็บติดอัจฉริยะสามารถกําลังความไม่สะดวกนี้ได้

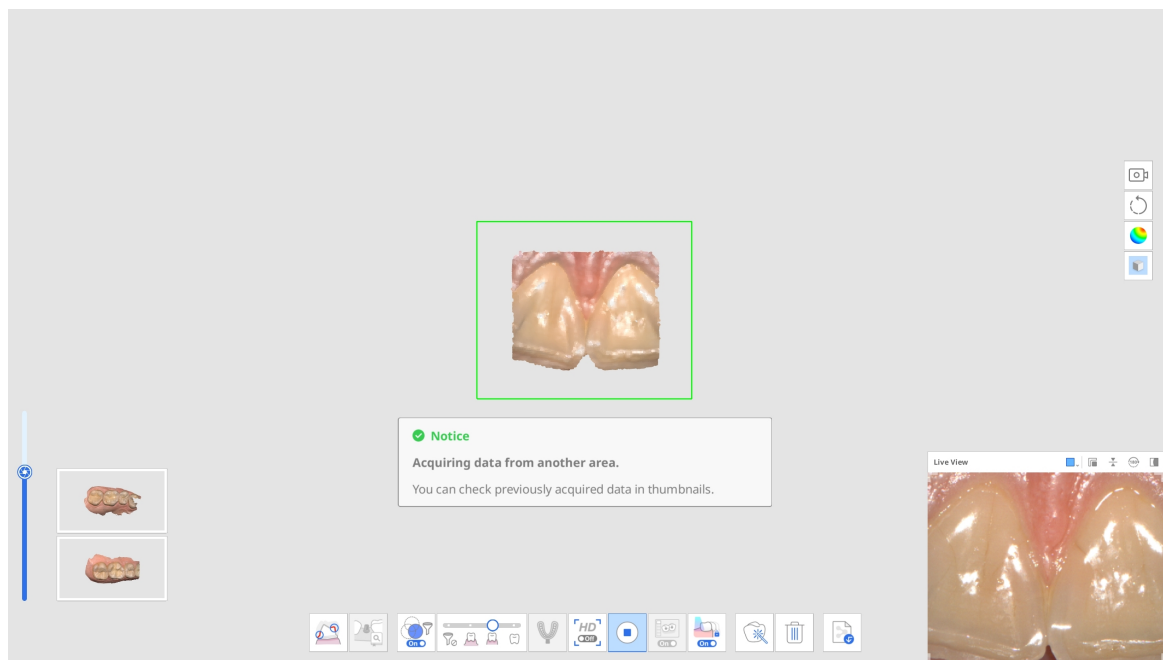
1. เปิดไอคอน "การเย็บติดอัจฉริยะ" ที่ด้านล่าง



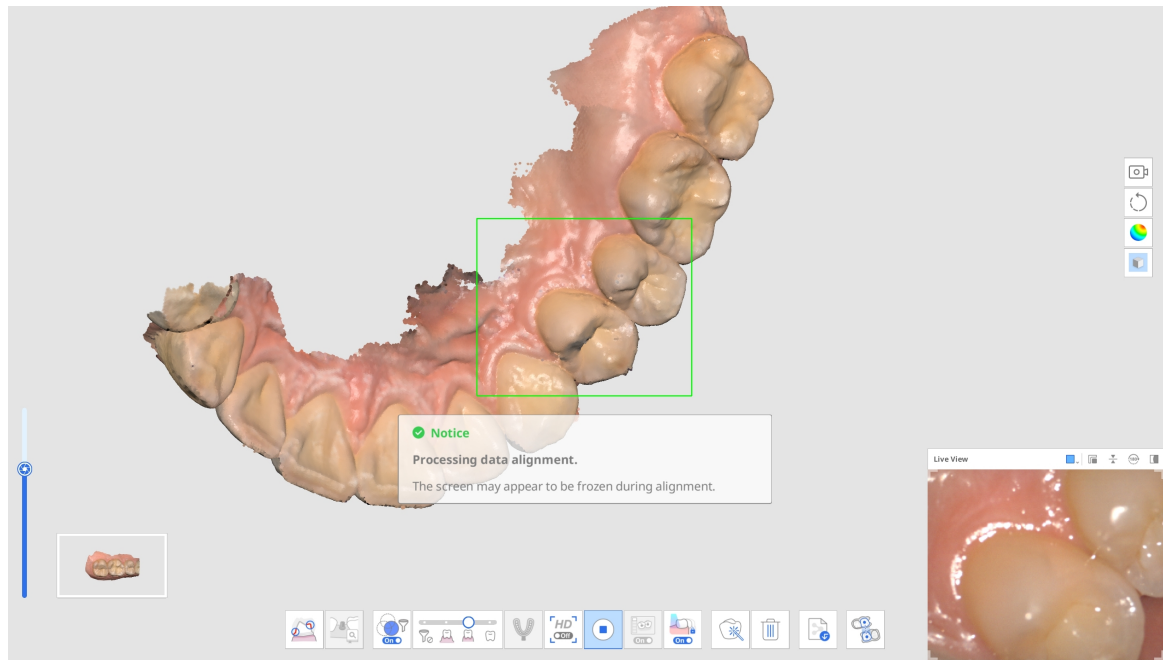
2. เริ่มต้นการสแกนในขั้นตอนที่รองรับการเย็บติดอัจฉริยะ ก่อนการรักษาส



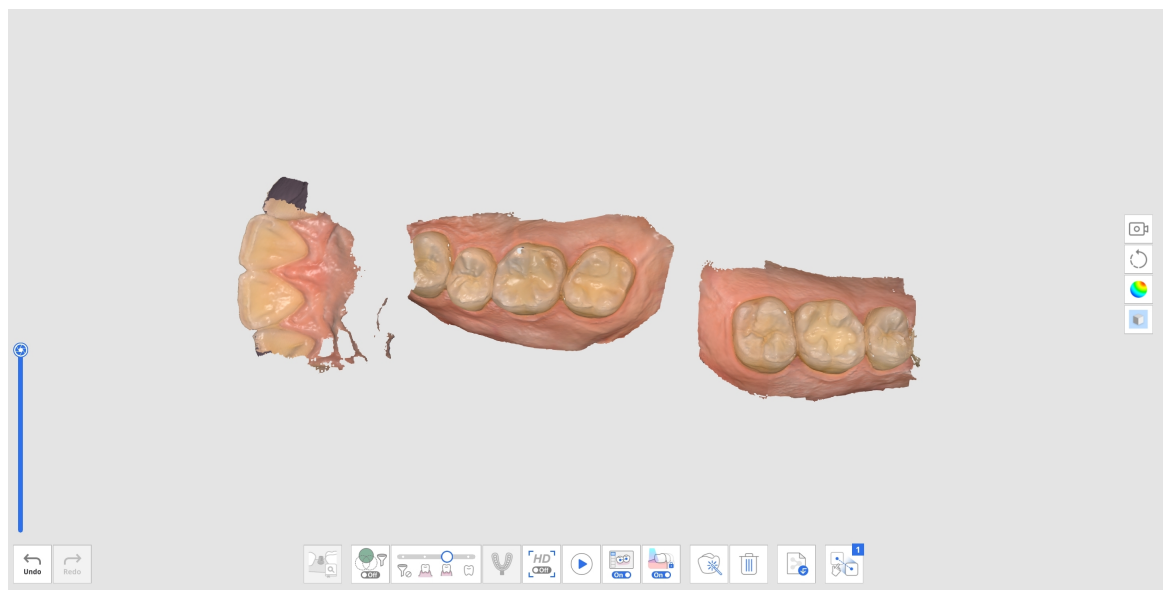
3. หากเครื่องสแกนถูกย้ายไปสแกนพื้นที่ที่ไม่ต่อเนื่องอื่น ระบบจะสร้างข้อมูลการสแกนส่วนที่แยกใหม่ขึ้นมา
 ในเวลานี้ ส่วนที่สแกนไว้ก่อนหน้านี้ของข้อมูลจะถูกแสดงเป็นภาพขนาดย่อที่มุมล่างซ้ายของหน้าจอ



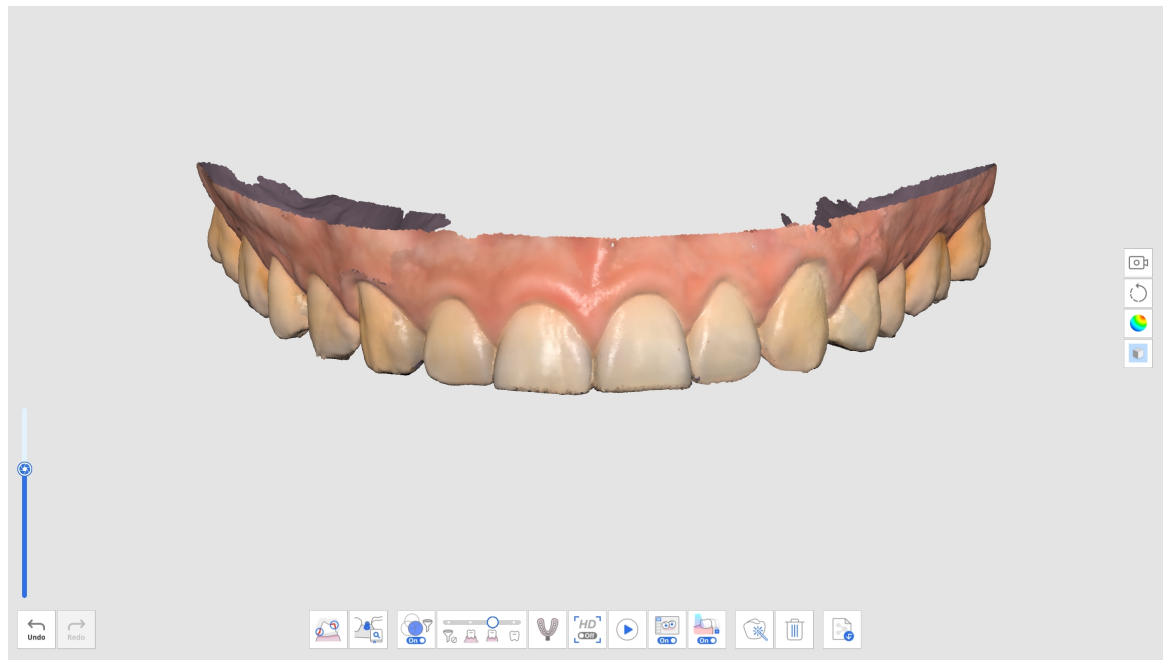
4. ในระหว่างการสแกน หากเครื่องสแกนได้รับข้อมูลใหม่ในพื้นที่ข้อมูลการสแกนที่ไม่ได้ถูกจัดแนว
 เครื่องจะพยายามจัดแนวโดยอัตโนมัติ และภาพขนาดย่อของข้อมูลที่ถูกจัดแนวจะหายไป



5. เมื่อคุณหยุดเพื่อตรวจสอบส่วนข้อมูลที่ยกกันทั้งหมด ข้อมูลเหล่านั้นจะถูกประกอบขึ้นบนหน้าจอหลักสำหรับคุณ โปรดทราบว่าส่วนที่เก็บข้อมูลทั้งหมดจะต้องถูกจัดแนวให้เป็นการสแกนเดียวก่อนที่จะย้ายไปยังขั้นตอนการสแกนอื่น

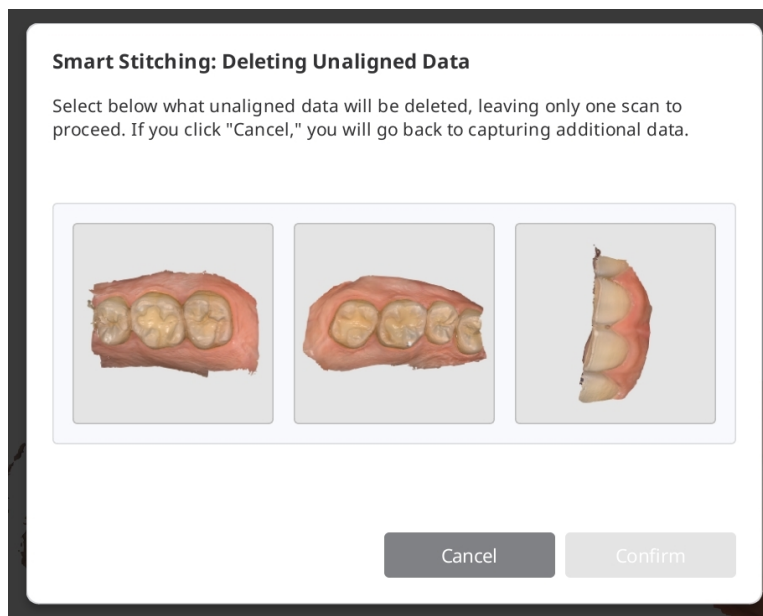


6. หากต้องการจัดแนวข้อมูลการสแกนทั้งหมด ให้ดำเนินการอย่างใดอย่างหนึ่งต่อไปนี้:
- สแกนข้อมูลเพิ่มเติมเพื่อรับข้อมูลเพิ่มเติมสำหรับการจัดแนวอัตโนมัติ
 - ใช้เครื่องมือการจัดแนวด้วยตนเองเพื่อจัดแนวข้อมูล
7. การรับข้อมูลจะเสร็จสมบูรณ์เมื่อข้อมูลการสแกนที่ไม่ได้ถูกจัดแนวไว้ทั้งหมดถูกจัดแนว ดังที่แสดงด้านล่าง



8. หากตรวจพบข้อมูลที่ไม่ได้ถูกจัดแนวก่อนจะย้ายไปยังขั้นตอนการสแกนอื่น

ผู้ใช้จะได้รับแจ้งให้ลบข้อมูลที่ไม่ได้ถูกจัดแนวนั้นจนกว่าจะเหลือข้อมูลการสแกนเพียงชุดเดียวเท่านั้น



เครื่องมือขั้นสูง

	การสแกนรอยพิมพ์	ให้การสแกนที่ราบรื่นเพื่อผสมรวมข้อมูลการสแกนภายในช่องปากและพิมพ์ฟัน ผสมรวมข้อมูลการสแกนภายในช่องปากและพิมพ์ฟันด้วยการสแกนแบบผสมรวมได้อย่างง่ายดาย * โปรดดู ตัวอย่างเคสและขั้นตอนการทำงานเพื่อดูคำอธิบายโดยละเอียดเกี่ยวกับวิธีการใช้เครื่องมือ
	การจับคู่ไลบรารีแกนยึดครอบฟัน	จัดการไลบรารีแกนยึดครอบฟันแบบกำหนดเอง ข้อมูลไลบรารีนี้จะได้รับการจัดแนวให้เข้ากับข้อมูลการสแกนโดยอัตโนมัติ โดยช่วยลดความจำเป็นในการสแกนพื้นที่ที่เข้าถึงยาก * โปรดดูที่ ตัวอย่างเคสและขั้นตอนการทำงาน > การจับคู่ไลบรารีแกนยึดครอบฟันสำหรับคำอธิบายอย่างละเอียดเกี่ยวกับวิธีการใช้เครื่องมือนี้
	การจับคู่ไลบรารีสแกนบอดี้	จัดการไลบรารีสแกนบอดี้ที่ถูกตั้งค่าไว้ล่วงหน้าและแบบกำหนดเอง ข้อมูลไลบรารีนี้จะถูกจัดแนวโดยอัตโนมัติกับข้อมูลการสแกน โดยช่วยลดความจำเป็นในการสแกนพื้นที่ที่เข้าถึงยาก คุณสามารถแชร์ข้อมูลไลบรารีสำหรับกระบวนการเพิ่มเติม เช่น การออกแบบ * โปรดดูที่ ตัวอย่างเคสและขั้นตอนการทำงาน > การจับคู่ไลบรารีสแกนบอดี้สำหรับคำอธิบายอย่างละเอียดเกี่ยวกับวิธีการใช้เครื่องมือนี้

	การเคลื่อนไหวของขากรรไกรล่าง	บันทึกและเล่นซ้ำการเคลื่อนไหวของขากรรไกรล่างของผู้ป่วย * โปรดดู ขั้นตอนการสแกน > สบฟัน > เครื่องมือเพิ่มเติมสำหรับขั้นตอนสบฟัน > การเคลื่อนไหวของขากรรไกรล่างสำหรับคำอธิบายโดยละเอียดเกี่ยวกับวิธีการใช้เครื่องมือ
	การตรวจสอบการเตรียมฟัน	ตรวจสอบว่าการเตรียมฟันเสร็จสิ้นภายในช่วงเวลาที่ตั้งไว้ล่วงหน้าหรือไม่ คุณสามารถตรวจสอบข้อมูลฟันที่ถูกต้องเตรียมด้วยวิธีการใส่และการวัดระยะห่าง * โปรดดู ตัวอย่างเคสและขั้นตอนการทำงาน สำหรับคำอธิบายโดยละเอียดเกี่ยวกับวิธีการใช้เครื่องมือ

เครื่องมือในแถบเครื่องมือหลัก

เครื่องมือตัดแต่ง

เครื่องมือตัดแต่งช่วยในการแก้ไขและกำจัดสิ่งรบกวนออกจากข้อมูล

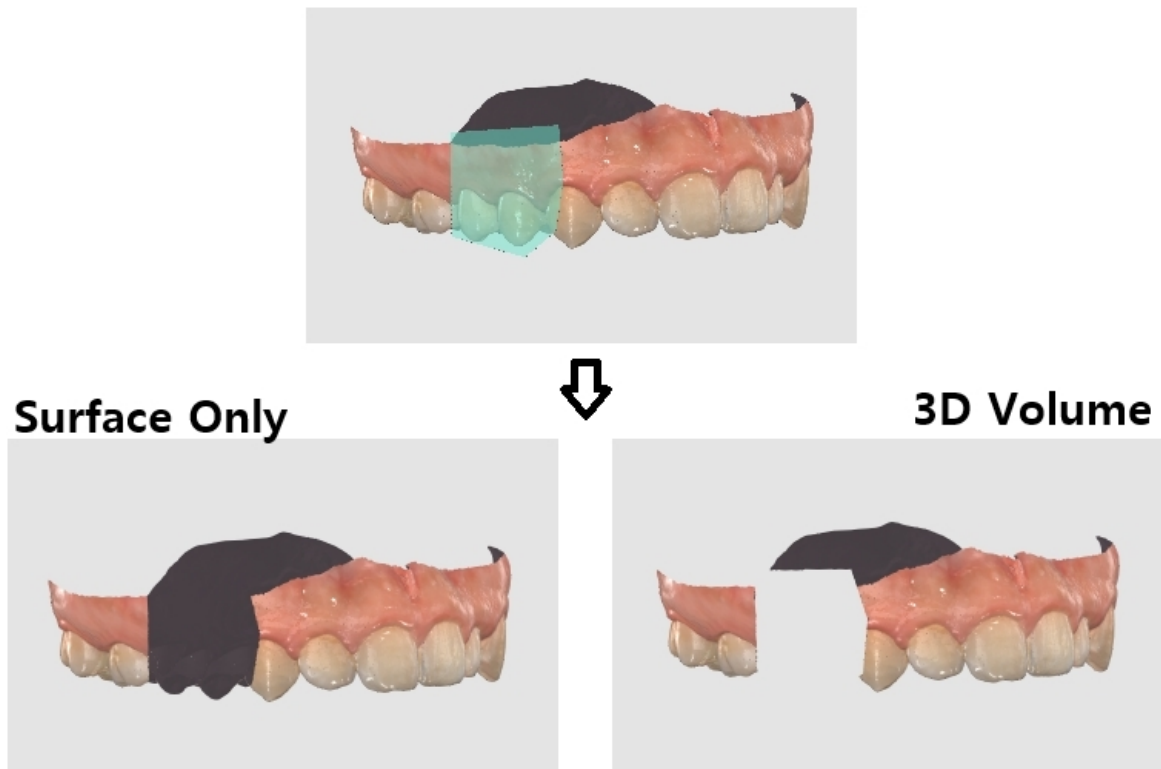
	การตัดแต่งโพลีไลน์	ลบเอนทิตีทั้งหมดภายในรูปร่างโพลีไลน์ที่วาดไว้บนหน้าจอ
	การตัดแต่งด้วยแปรง	ลบเอนทิตีทั้งหมดบนเส้นที่วาดด้วยมือเปล่าบนหน้าจอ จะเลือกเฉพาะด้านหน้าเท่านั้น มีแปรงสามขนาดแตกต่างกัน
	การตัดแต่งด้วยวงเล็บ	ลบข้อมูลที่ถูกแยกออกจากข้อมูลที่เหลืออย่างรวดเร็ว

การตัดแต่งโพลีไลน์

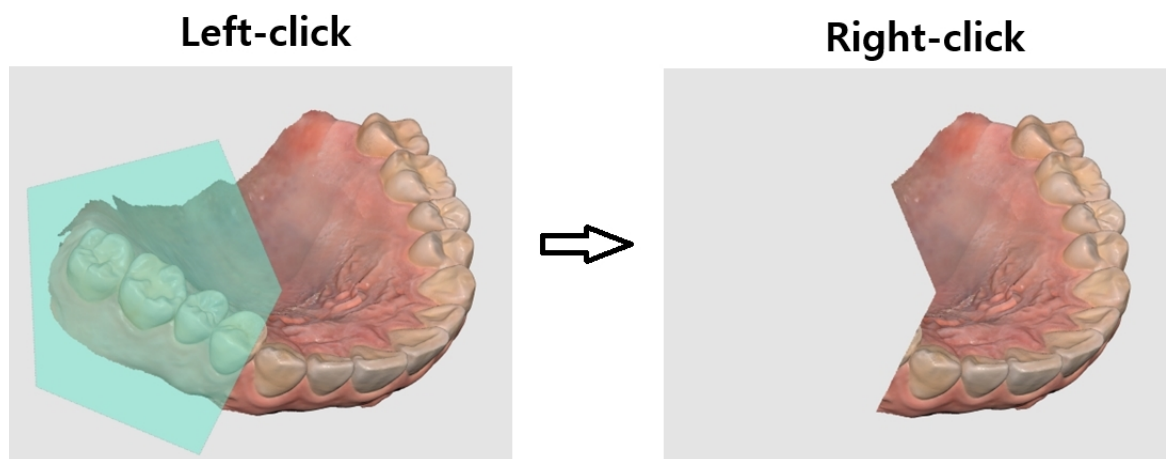
1. เลือก "การตัดแต่งโพลีไลน์" จากแถบเครื่องมือหลักทางด้านซ้าย



- เลือกโหมดการตัดแต่งที่ด้านล่างของหน้าจอ: “พื้นผิวเท่านั้น” หรือ “ปริมาตร 3D” “พื้นผิวเท่านั้น” จะลบเฉพาะข้อมูลที่มองเห็นได้จากมุมมองปัจจุบัน ส่วน “ปริมาตร 3D” จะลบรูปทรง 3D ทั้งหมดภายในพื้นที่ที่เลือกไว้

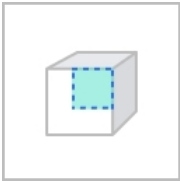
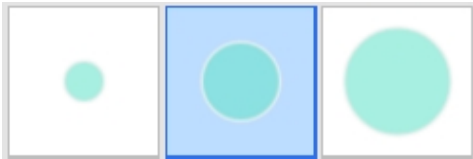
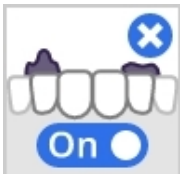
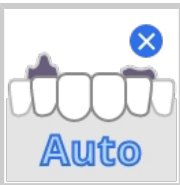


- คลิกซ้ายเพื่อวาดโพลีโกล์ล้อมรอบบริเวณที่คุณต้องการลบ จากนั้นคลิกขวาเพื่อลบข้อมูลภายในพื้นที่ที่ถูกล้อมไว้



การตัดแต่งด้วยแปรง

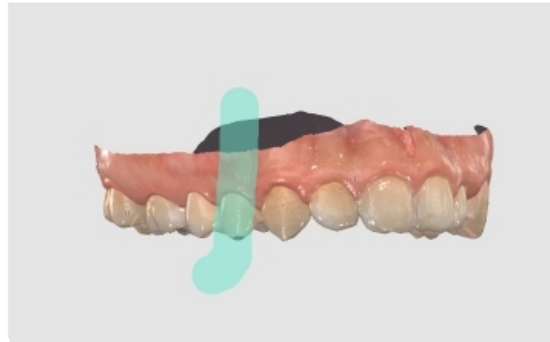
ด้วยการตัดแต่งด้วยแปรง คุณสามารถลบแอนิเมชันทั้งหมดบนเส้นทางที่วาดด้วยมือเปล่าบนหน้าจอได้ มีเครื่องมือต่อไปนี้อยู่ที่ด้านล่างของหน้าจอเมื่อคุณเลือกเครื่องมือการตัดแต่งด้วยแปรง

	พื้นผิวเท่านั้น	ตัดแต่งโดยอิงจากพื้นผิวที่มองเห็นเท่านั้น
	ปริมาตร 3D	ตัดแต่งโดยอิงจากปริมาตร 3D ที่เลือกไว้
	ขนาดแปรง	กำหนดขนาดแปรง มีแปรงสามขนาดแตกต่างกัน 
	การตัดแต่งสิ่งรบกวนด้วยตนเอง	ลบข้อมูลสิ่งรบกวนที่ไม่จำเป็นในพื้นที่ที่เลือกไว้ด้วยแปรง
	การตัดแต่งสิ่งรบกวนอัตโนมัติ	ลบข้อมูลสิ่งรบกวนที่ไม่จำเป็นโดยอัตโนมัติตามทิศทางการดู

1. เลือก "การตัดแต่งด้วยแปรง" จากแถบเครื่องมือหลักทางด้านซ้าย



- เลือกโหมดการตัดแต่งที่ด้านล่างของหน้าจอ: “พื้นผิวเท่านั้น” หรือ “ปริมาตร 3D” “พื้นผิวเท่านั้น” จะลบเฉพาะข้อมูลที่มองเห็นได้จากมุมมองปัจจุบัน ส่วน “ปริมาตร 3D” จะลบรูปทรง 3D ทั้งหมดภายในพื้นที่ที่เลือกไว้



Surface Only



3D Volume



- เลือกขนาดแปรง มีแปรงให้เลือกสามขนาด จากนั้นคลิกและลากผ่านบริเวณที่คุณต้องการลบ

การตัดแต่งสิ่งรบกวนด้วยตนเอง

คุณสามารถลบข้อมูลสิ่งรบกวนที่ไม่จำเป็นได้ด้วยตนเอง

หมายเหตุ

- เมื่อปิดตัวเลือกนี้ คุณสามารถเลือกพื้นที่ด้วยแปรงได้ แต่พื้นที่จะไม่ถูกลบออก
- ไม่สามารถใช้คุณสมบัตินี้ได้เมื่อ “ปริมาตร 3D” ถูกเลือกไว้

- คลิกไอคอนเครื่องมือ “การตัดแต่งสิ่งรบกวนด้วยตนเอง” ที่ด้านล่าง



- เลือกขนาดแปรงที่ด้านล่าง

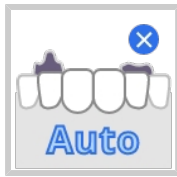


3. เลือกพื้นที่ที่จะตัดสิ่งรบกวน
4. พื้นที่ที่เลือกไว้จะถูกลบโดยอัตโนมัติหลังจากที่เลือกพื้นที่ด้วยเมาส์

การตัดแต่งสิ่งรบกวนอัตโนมัติ

คุณสามารถตัดแต่งเนื้อเยื่ออ่อนที่ไม่จำเป็น เช่น ริมฝีปาก แก้ม และลิ้นใต้โดยอัตโนมัติ

1. คลิกไอคอนเครื่องมือ "การตัดแต่งสิ่งรบกวนอัตโนมัติ" ที่ด้านล่าง



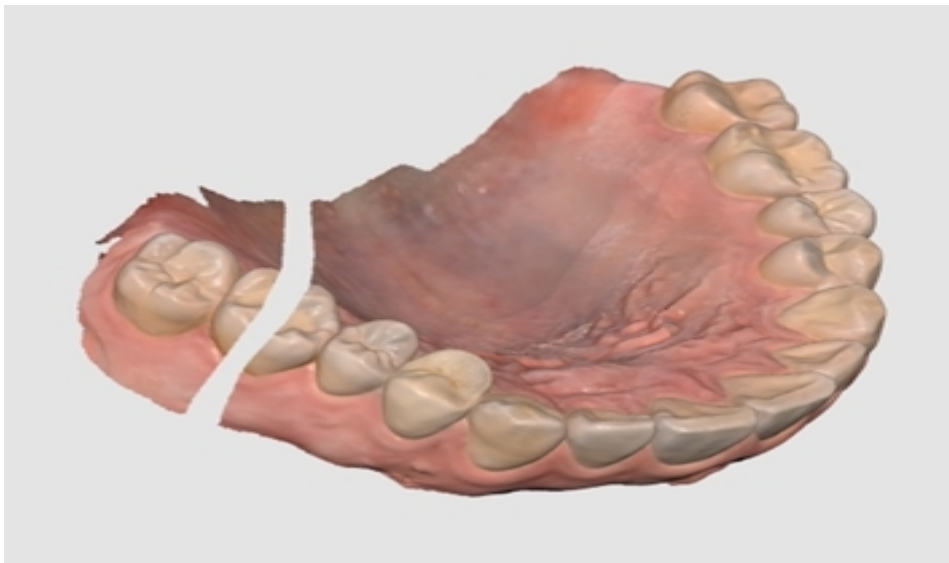
2. โปรแกรมจะลบเนื้อเยื่ออ่อนที่ไม่จำเป็นโดยอัตโนมัติ

การตัดแต่งส่วน

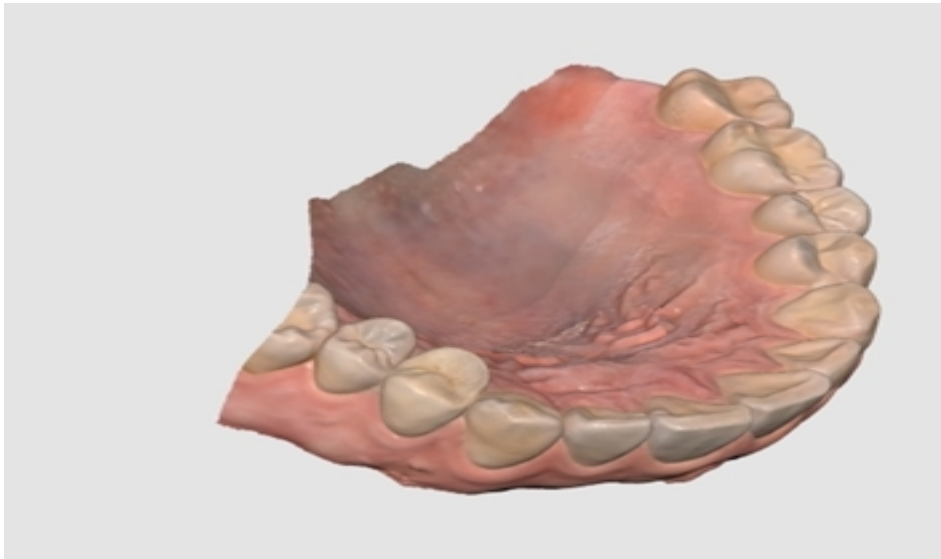
1. คลิก "การตัดแต่งส่วน" จากเครื่องมือการตัดแต่งบนแถบเครื่องมือหลัก



2. คลิกข้อมูลที่ถูกแยกจากข้อมูลการสแกนที่เหลือ



3. พื้นที่ที่ถูกแยกที่คุดนกลีจะถูกลบออกดังด้านล่าง



เครื่องมือฟังก์ชัน

	ล็อกพื้นที่	ล็อกพื้นที่เฉพาะโดยใช้เครื่องมือการเลือก
	การวิเคราะห์ส่วนคอด	วิเคราะห์พื้นที่ส่วนคอดตามทิศทางการใส่
	สลับขากรรไกรบนและขากรรไกรล่าง	สลับการสแกนขากรรไกรบนและขากรรไกรล่าง สิ่งนี้มีประโยชน์หากผู้ปฏิบัติงานสแกนขากรรไกรผิดโดยไม่ตั้งใจ
	ดูตัวอย่างผลลัพธ์	แสดงตัวอย่างพื้นที่ที่เลือกไว้เพื่อตรวจสอบคุณภาพของข้อมูลก่อนการประมวลผลจริง

	ดูตัวอย่างผลลัพธ์	แสดงตัวอย่างพื้นที่ที่เลือกไว้เพื่อตรวจสอบคุณภาพของข้อมูลก่อนการประมวลผลจริง
	เส้นขอบ	สร้างเส้นขอบโดยอัตโนมัติหรือด้วยตนเอง ข้อมูลเส้นขอบยังสามารถถูกนำเข้าไปยังโปรแกรมออกแบบได้
	การทำความสะอาดข้อมูลอัจฉริยะ	กรองข้อมูลเนื้อเยื่ออ่อนออกโดยลบข้อมูลที่ไม่น่าเชื่อถือออกโดยใช้แผนที่ความน่าเชื่อถือ
	การเล่นซ้ำการสแกน	เล่นซ้ำขั้นตอนการสแกน
	กล้อง HD	ถ่ายภาพ 2D พร้อมข้อมูลโมเดล 3D และซักรูปกับห้องแล็บ
	ลงทะเบียนแกนยึดครอบฟัน	ลงทะเบียนแกนยึดครอบฟันในไลบรารีโดยการสแกนด้วยตนเองหรือการเข้า เมื่อลงทะเบียนแล้ว คุณสามารถใช้มันสำหรับการจับคู่ไลบรารีแกนยึดครอบฟันได้
	คำทำนายาเจดสีอัจฉริยะ	ให้คำทำนายาเจดสีอัจฉริยะ

หากคุณเลือกเครื่องมือฟังก์ชันอันใดอันหนึ่งในด้านบนบนแถบเครื่องมือหลัก เครื่องมือการเลือกต่อไปนี้จะถูกแสดงที่ด้านล่างเพื่อใช้งานฟังก์ชันดังกล่าว

	การเลือกโพลีไลน์	เลือกเอนทิตีทั้งหมดภายในรูปร่างโพลีไลน์ที่วาดไว้บนหน้าจอ
	การเลือกแบบวงกลม	เลือกเอนทิตีทั้งหมดภายในพื้นที่วงกลม
	การเลือกด้วยแปรง	เลือกเอนทิตีทั้งหมดบนเส้นที่วาดด้วยมือเปล่าบนหน้าจอ มีแปรงสามขนาดแตกต่างกัน
	การเลือกพื้นที่เดียวอัจฉริยะ	เลือกพื้นที่ของพื้นที่เดียวโดยอัตโนมัติด้วยคลิกเดียว คุณสามารถคลิกหรือลากบนพื้นที่ได้ * เครื่องมือนี้มีประโยชน์สำหรับล็อกพื้นที่เส้นขอบ การตรวจสอบการเตรียมพื้นที่และการตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะ
	การเลือก	เปิดใช้งานโหมดการเลือกเพื่อเลือกพื้นที่โดยใช้เครื่องมือการเลือกด้านบน
	การยกเลิกการเลือก	เปิดใช้งานโหมดยกเลิกการเลือกเพื่อยกเลิกการเลือกพื้นที่โดยใช้เครื่องมือการเลือกด้านบน
	ล้างการเลือกทั้งหมด	ล้างการเลือกทั้งหมด

	ยืนยัน	ใช้ผลลัพธ์สำหรับเครื่องมือที่เลือกไว้
---	---------------	--

ล็อกพื้นที่

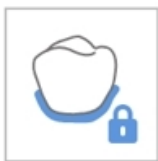
คุณสามารถล็อกพื้นที่เฉพาะโดยใช้เครื่องมือการเลือก

เพื่อที่การสแกนเพิ่มเติมจะไม่ส่งผลกระทบต่อรูปร่างของพื้นที่ที่ถูกล็อก แต่กระทบต่อสี

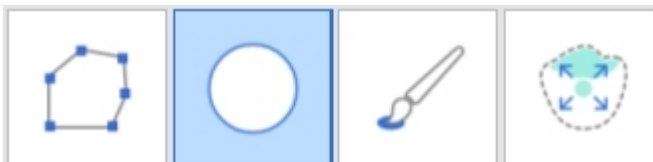
หมายเหตุ

คุณสมบัตินี้มีประโยชน์เมื่อเก็บข้อมูลเหงือกที่ถูกสแกนหลังจากการนำด้ายแยกเหงือกออก

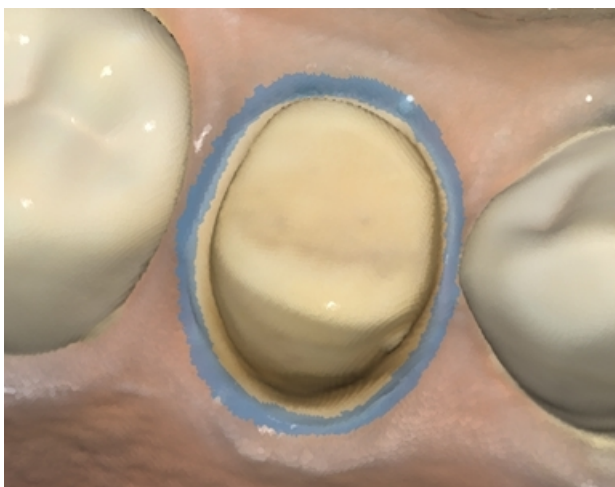
1. คลิก "ล็อกพื้นที่" จากแถบเครื่องมือหลัก



2. เลือกพื้นที่ที่จะล็อกด้วยเครื่องมือเลือกพื้นที่



3. เลือกพื้นที่ที่คุณต้องการล็อก พื้นที่ที่ถูกเลือกไว้จะแสดงเป็นสีอื่น



คุณสามารถปลดล็อกพื้นที่ที่ถูกล็อกได้โดยทำอย่างใดอย่างหนึ่งต่อไปนี้:

1. คลิกไอคอนเครื่องมือ "ยกเลิกการเลือก" เพื่อสลับไปที่โหมดยกเลิกการเลือก เลือกเครื่องมือการเลือก และมาสก์พื้นที่ที่จะปลดล็อก



2. คลิกไอคอนเครื่องมือ "ล้างการเลือกทั้งหมด" เพื่อปลดล็อกพื้นที่ที่ถูกล็อกทั้งหมด



การวิเคราะห์ส่วนคอด

วิเคราะห์พื้นที่ส่วนคอดตามทิศทางการใส่

สามารถกำหนดทิศทางการใส่ได้โดยทิศทางอัตโนมัติหรือทิศทางด้วยตนเอง

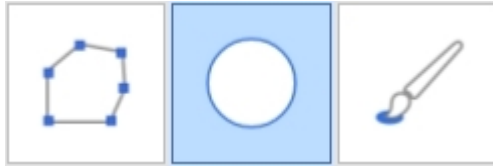
	ทิศทางอัตโนมัติ	ระบบจะคำนวณทิศทางที่ส่วนคอด ถูกย่อให้เล็กสุดโดยอัตโนมัติ จากนั้นมันจะแสดงพื้นที่ส่วนคอดบน หน้าจอมุมมอง
	ทิศทางด้วยตนเอง	ระบบจะคำนวณพื้นที่ส่วนคอดตาม ทิศทางมุมมองของผู้ใช้ ผู้ใช้สามารถเปลี่ยนทิศทางมุมมอง ได้โดยการย้ายหรือหมุนข้อมูล จากนั้นมันจะแสดงพื้นที่ส่วนคอดบน หน้าจอมุมมอง

การวิเคราะห์ส่วนคอดด้วยทิศทางอัตโนมัติ

1. คลิกไอคอนเครื่องมือ "การวิเคราะห์ส่วนคอด" จากแถบเครื่องมือหลัก



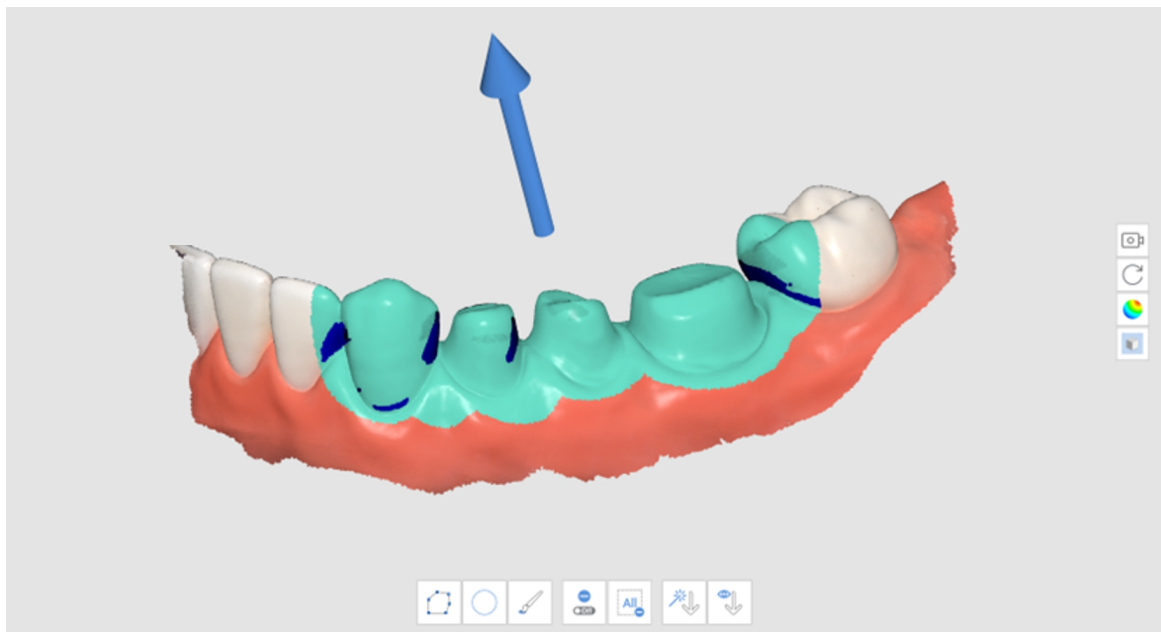
2. เลือกบริเวณที่สนใจเพื่อคำนวณพื้นที่ส่วนคอดด้วยเครื่องมือเลือกพื้นที่



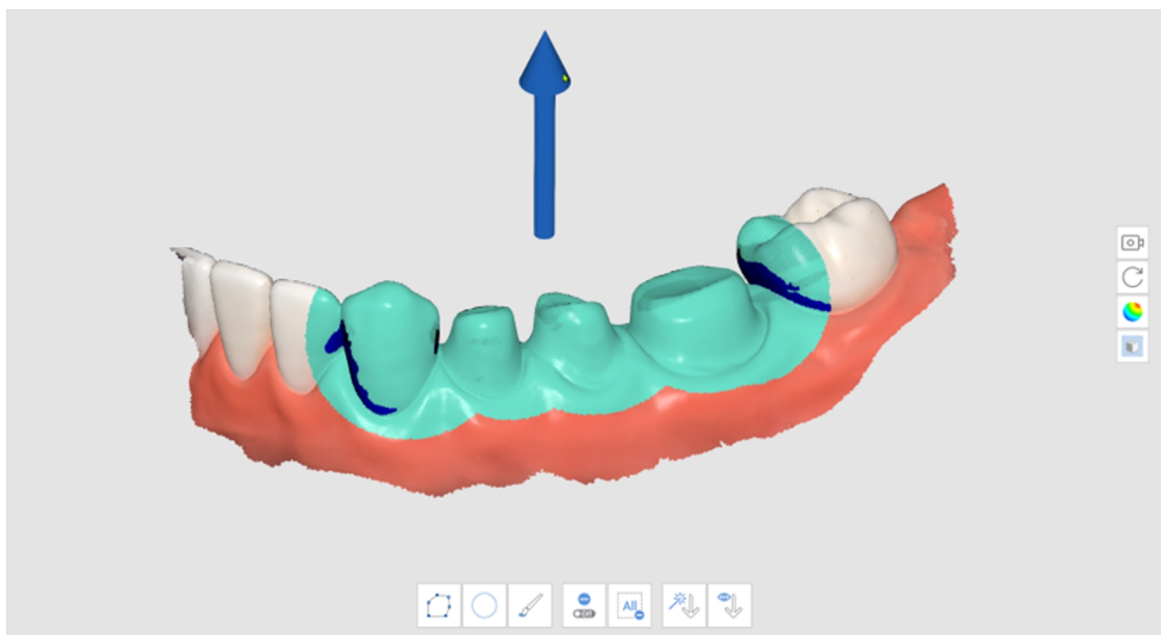
3. หากไม่มีการเลือกพื้นที่ โปรแกรมจะคำนวณพื้นที่ส่วนคอดสำหรับโมเดล 3D ทั้งหมดในพื้นที่แสดงข้อมูล
4. คลิกไอคอน "ทิศทางอัตโนมัติ" ที่ด้านล่าง



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

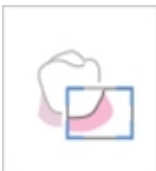
1. คลิกไอคอนเครื่องมือ "สลับขากรรไกรบนและขากรรไกรล่าง" จากแถบเครื่องมือหลัก



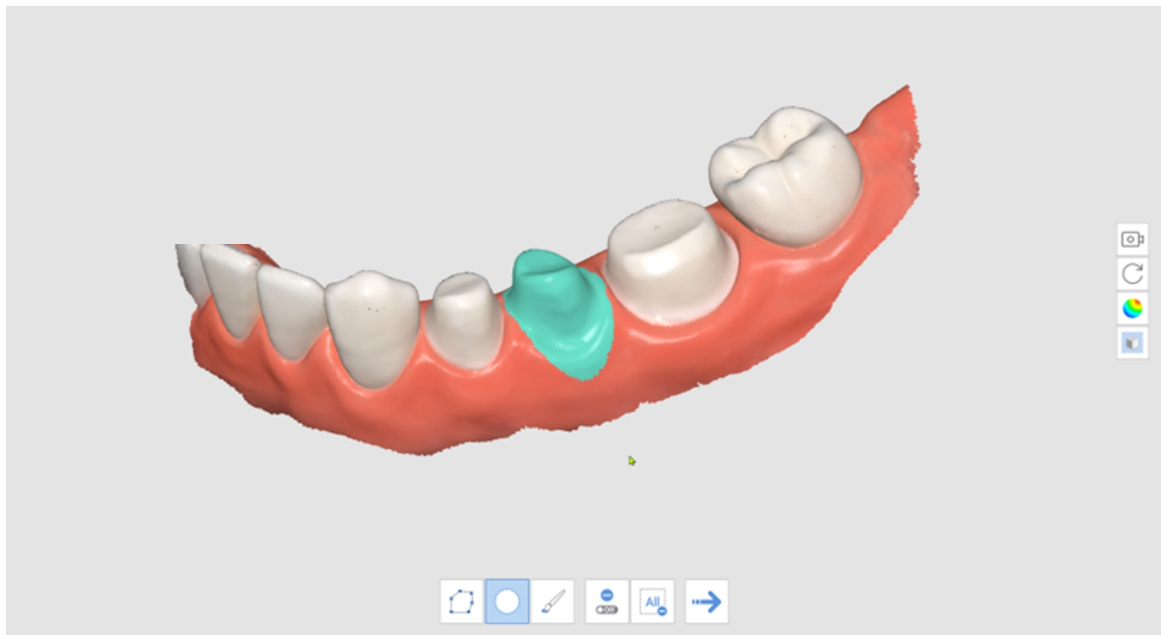
2. ข้อมูลปัจจุบันที่ขั้นตอนขากรรไกรบนและขากรรไกรล่างจะถูกสลับกัน

ดูตัวอย่างผลลัพธ์

1. คลิกไอคอนเครื่องมือ "ดูตัวอย่างผลลัพธ์" จากแถบเครื่องมือหลัก



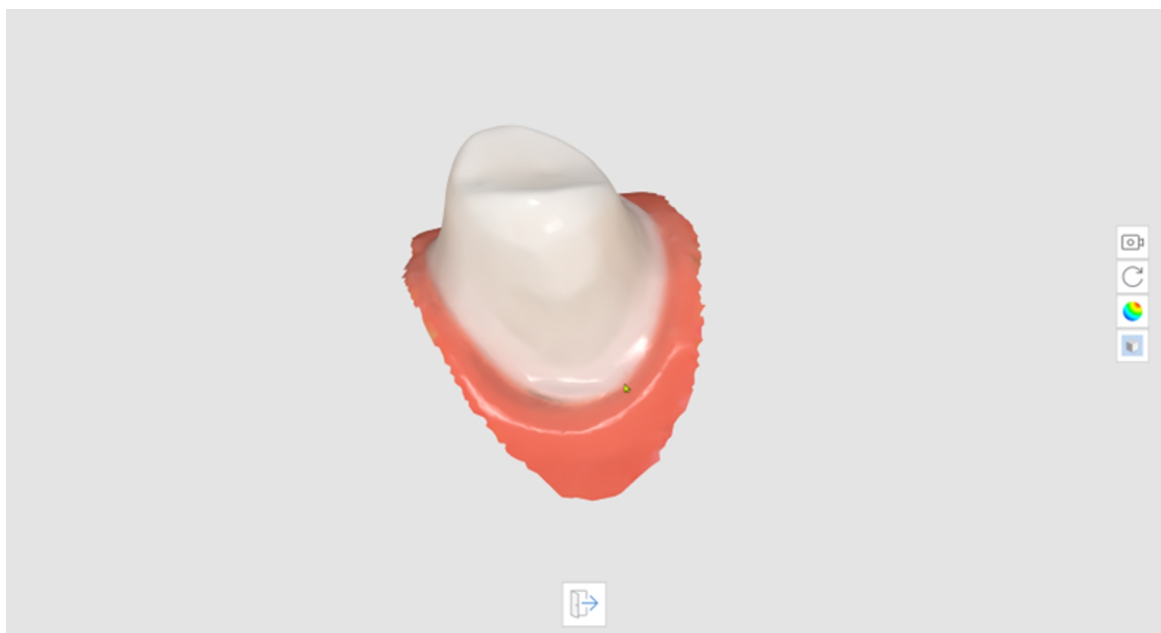
2. เลือกพื้นที่ที่จะดูตัวอย่างด้วยเครื่องมือเลือกพื้นที่



3. คลิก "ขั้นตอนถัดไป" เพื่อดูผลลัพธ์



4. ดูตัวอย่างผลลัพธ์



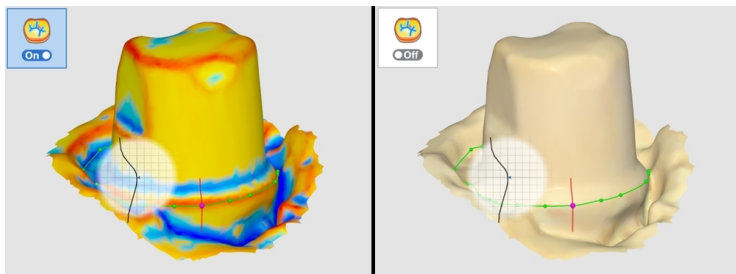
5. คลิก "ออก" ที่ด้านล่างเพื่อกลับไปยังขั้นตอนก่อนหน้านี้

เส้นขอบ

มีเครื่องมือต่อไปนีสำหรับคุณสมบัติเส้นขอบ

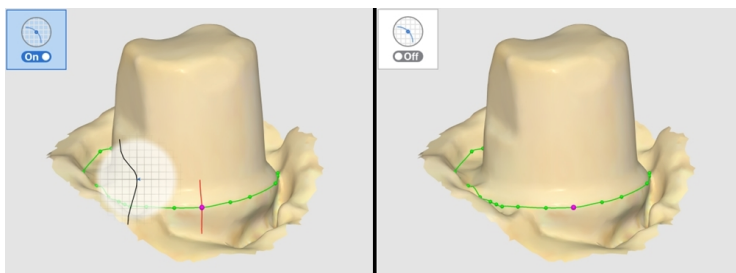
	การสร้างอัตโนมัติ	สร้างเส้นขอบโดยอัตโนมัติตามจุด ที่ผู้ใช้เลือกไว้ เมื่อเลือกหลายจุด เส้นขอบปิดจะถูกสร้างขึ้น
	การเปลี่ยนมุมมองไดนามิก	เปิดตัวเลือกนี้เพื่อหมุนข้อมูลตามทิศทางมุมมองโดยอัตโนมัติ
	การสร้างด้วยตนเอง	สร้างเส้นขอบด้วยตนเองตามจุดที่ ผู้ใช้เลือกไว้ เมื่อสร้างเส้นโค้งปิดโดยการเพิ่มจุดควบคุมด้วยตนเอง เส้นขอบจะถูกสร้างขึ้น
	แก้ไข	เปิดใช้งานการแก้ไขเส้นขอบ ผู้ใช้สามารถเพิ่ม ย้าย และลบจุดควบคุมของเส้นขอบได้
	ลบ	ลบเส้นขอบ
	โหมดการแสดงผลความโค้ง	วัดความโค้งของพื้นผิวของข้อมูล เพื่อแสดงข้อมูลในสีต่าง ๆ ผ่านแผนที่สี
	มุมมองส่วนตัว	แสดงส่วนตัดขวางของพื้นที่ที่มีตัว ชี้เมาส์อยู่

โหมดการแสดงผลความโค้ง



ถ้าสีแดงมากกว่า แสดงว่าน้ำหนักมากกว่า และถ้าเป็นสีน้ำเงินแสดงว่าเบามากกว่า
คุณสามารถใช้แถบเลื่อนช่วงการแสดงผลสีเพื่อปรับระดับสีได้

มุมมองส่วนตัว

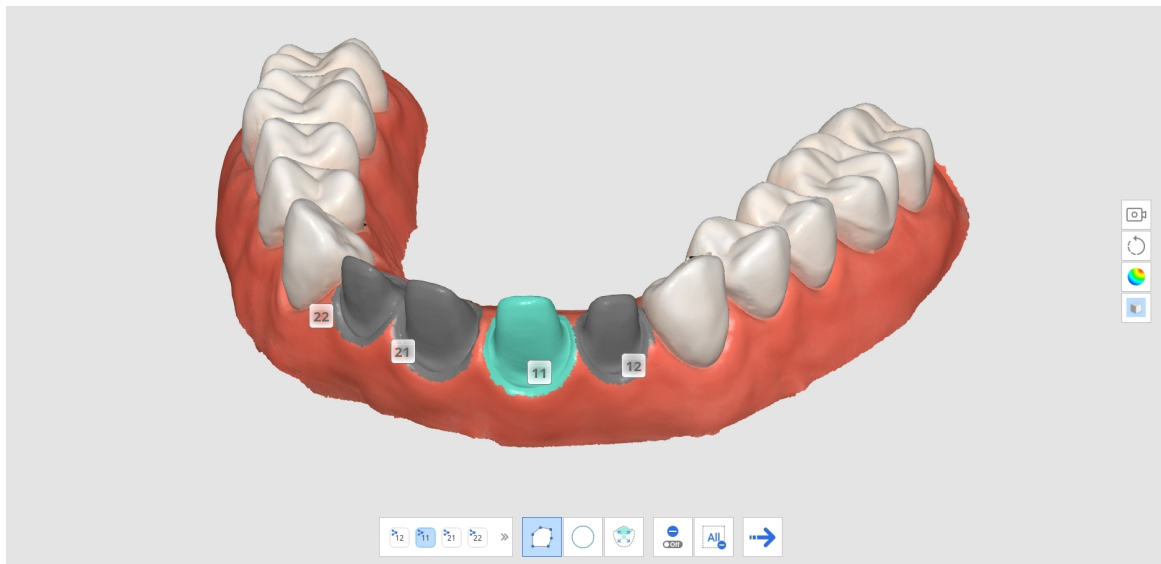


มันป้องกันไม่ให้พื้นที่ใด ๆ ถูกซ่อนเมื่อซูมเข้าอย่างใกล้ชิด
และช่วยให้คุณตรวจสอบขอบที่ถูกขยายได้ละเอียดยิ่งขึ้น

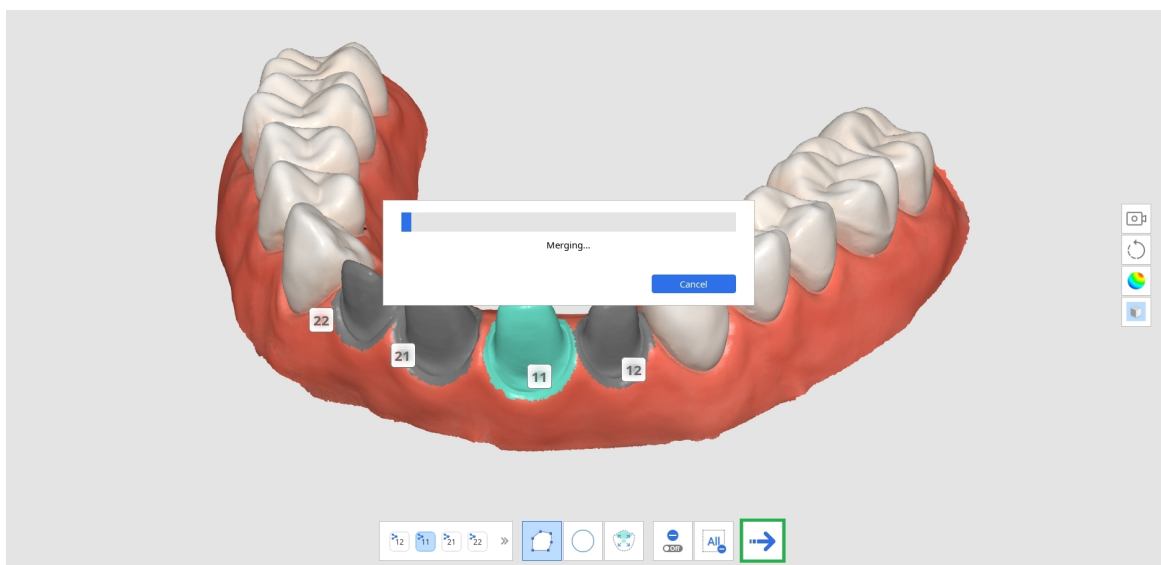
1. คลิกไอคอนเครื่องมือ "เส้นขอบ" จากแถบเครื่องมือหลัก



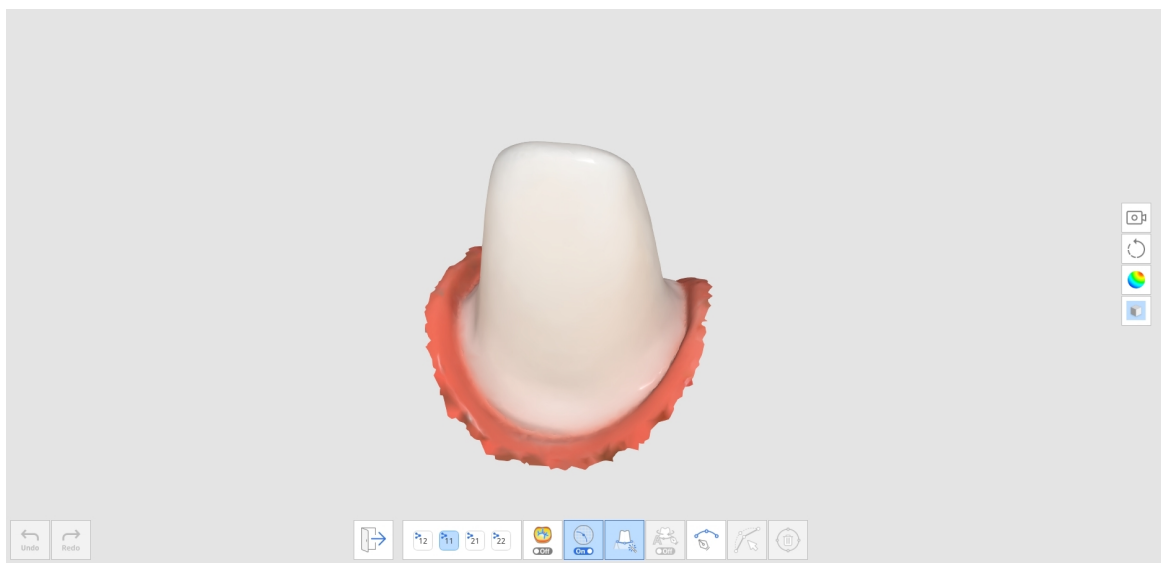
2. เลือกขั้นตอนขากรรไกรบนหรือขากรรไกรล่าง
3. เลือกหมายเลขฟัน
4. เลือกพื้นที่สำหรับหมายเลขฟันที่เลือกไว้ด้วยเครื่องมือเลือกพื้นที่ และคลิกไอคอน "ขั้นตอนถัดไป"



5. คลิกที่ไอคอน "ขั้นตอนถัดไป"



6. ระบบจะสร้างผลลัพธ์ชั่วคราวกับพื้นที่ที่เลือกไว้ คุณสามารถสร้างเส้นขอบได้โดยใช้ข้อมูลผลลัพธ์นี้

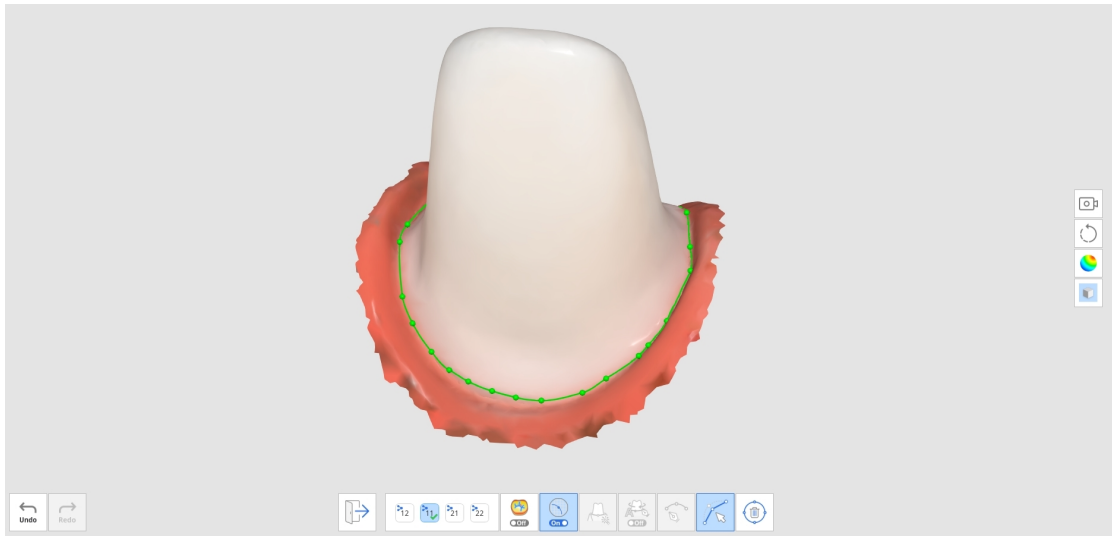


7. คลิกไอคอน "การสร้างอัตโนมัติ" หรือ "การสร้างด้วยตนเอง" เพื่อวาดเส้นขอบ

- a. การสร้างอัตโนมัติ: คลิกไอคอน "การสร้างอัตโนมัติ" และเลือกจุด จากนั้นเส้นขอบจะถูกสร้างขึ้นโดยอัตโนมัติตามจุดควบคุมที่คุณเลือกไว้

b. การสร้างด้วยตนเอง: คลิกไอคอน "การสร้างด้วยตนเอง"

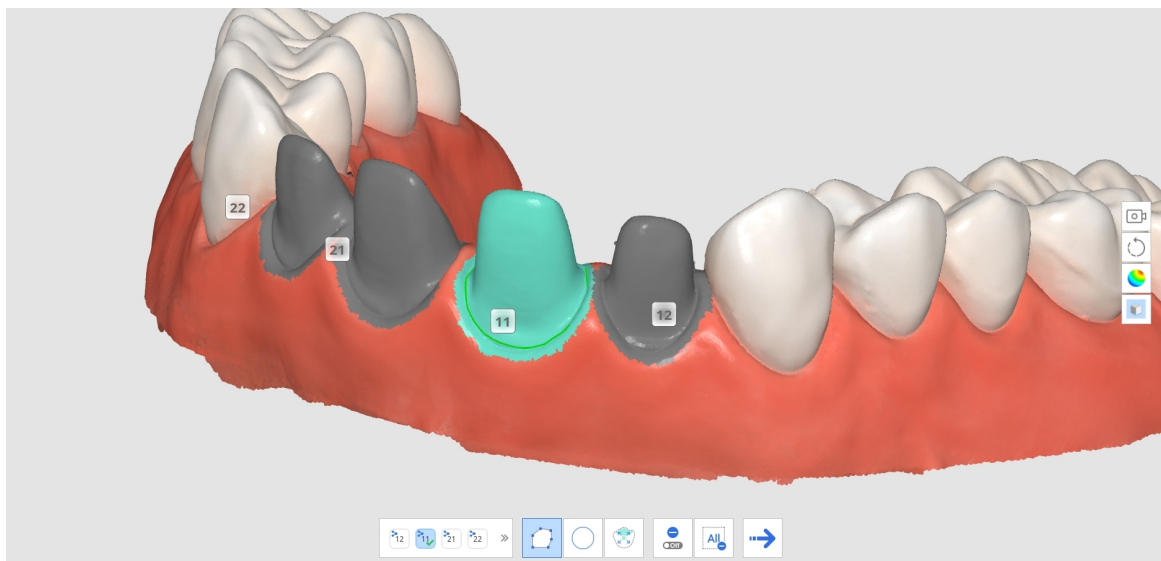
และทำเครื่องหมายจุดตามเส้นขอบโดยใช้ปุ่มซ้ายของเมาส์เพื่อเชื่อมโยงแต่ละจุดไปยังจุดถัดไป
กดค้างไว้และเลื่อนเมาส์เพื่อปรับตำแหน่งของจุดในมุมมองส่วนตัด



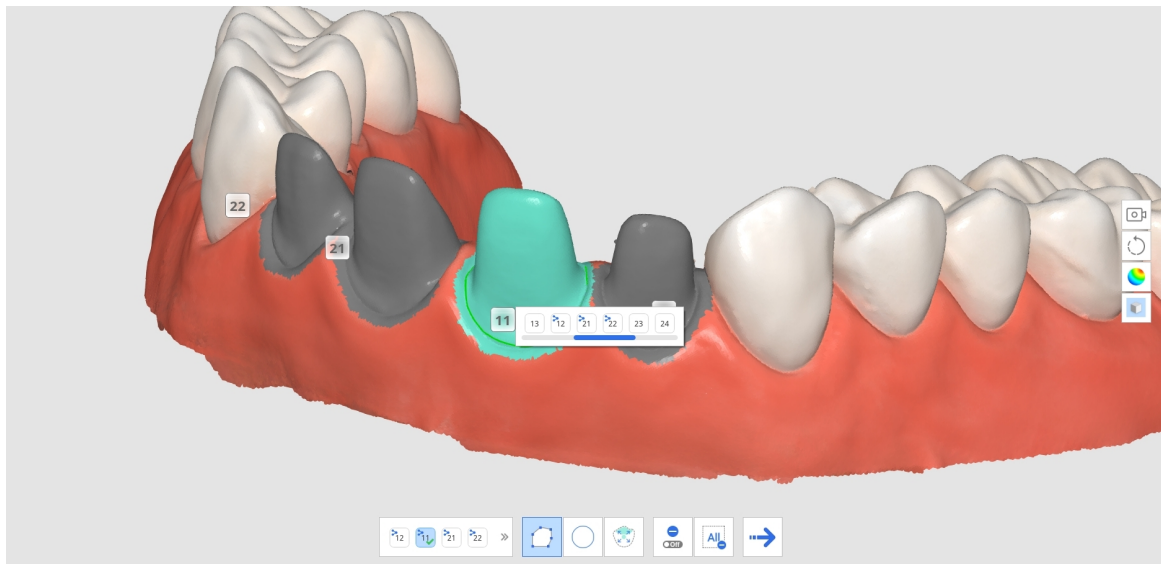
8. คุณสามารถทำการปรับเปลี่ยนได้โดยคลิกไอคอน "แก้ไข"

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

9. คลิก "ออก" เพื่อแสดงเส้นขอบพร้อมหมายเลขฟัน



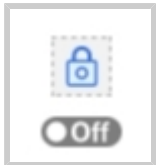
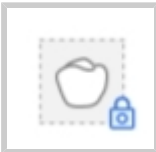
10. คุณสามารถเปลี่ยนหมายเลขฟันสำหรับเส้นขอบได้โดยการคลิกหมายเลขฟันในมุมมองโมเดล 3D
และเลือกหมายเลขเป้าหมายจากหน้าต่างป๊อปอัพ

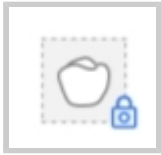
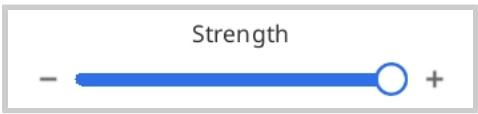
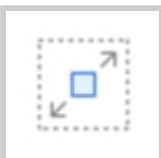
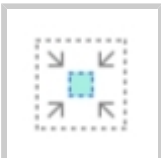
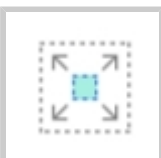
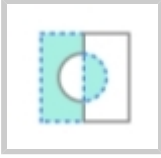


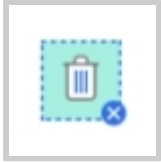
11. ทำซ้ำขั้นตอนที่ 3-9 เพื่อวาดเส้นขอบสำหรับฟันซี่อื่น

การทำความสะดวกข้อมูลอัจฉริยะ

มีเครื่องมือต่อไปนี้สำหรับคุณสมบัตการทำความสะดวกข้อมูลอัจฉริยะ

	ป้องกันการแก้ไขพื้นที่	ช่วยให้ผู้ใช้เลือกพื้นที่ที่ต้องการป้องกันการแก้ไข - เมื่อเปิด พื้นที่ที่เลือกไว้จะถูกป้องกันไม่ให้ถูกลบ - เมื่อปิด พื้นที่ที่เลือกไว้จะเป็นเป้าหมายสำหรับการลบ
	เลือกพื้นที่ฟัน	เลือกเฉพาะพื้นที่ฟันในข้อมูลการสแกน * ตัวเลือกนี้จะถูกเปิดใช้งานเฉพาะเมื่อตัวเลือกป้องกันการแก้ไขพื้นที่เปิดอยู่เท่านั้น

	เลือกพื้นที่พื้น	เลือกเฉพาะพื้นที่พื้นในข้อมูลการสแกน * ตัวเลือกนี้จะถูกเปิดใช้งานเฉพาะเมื่อตัวเลือกป้องกันการแก้ไขพื้นที่เปิดอยู่เท่านั้น
	ความแรง	เลือกข้อมูลด้วยแถบเลื่อน คุณสามารถเลือกและลบเนื้อเยื่ออ่อนออกได้อย่างง่ายดายโดยใช้แผนที่ความน่าเชื่อถือ • การเพิ่มความแรงจะขยายพื้นที่ที่เลือกไว้ • การปรับแถบเลื่อนจะเปลี่ยนพื้นที่ที่เลือกไว้แบบเรียลไทม์
	การเลือก Flood Fill	เลือกข้อมูลทั้งหมดในพื้นที่ที่เชื่อมต่อ
	ย่อพื้นที่ที่เลือกไว้	ลดขนาดพื้นที่ที่เลือกไว้ในทุกครั้งที่ผู้ใช้กดปุ่ม
	ขยายพื้นที่ที่เลือกไว้	ขยายขนาดพื้นที่ที่เลือกไว้ในทุกครั้งที่ผู้ใช้กดปุ่ม
	กลับด้านพื้นที่ที่เลือกไว้	กลับด้านการเลือกพื้นที่ พื้นที่ที่เลือกไว้จะถูกยกเลิกการเลือก และพื้นที่ที่ไม่ได้เลือกไว้ก่อนหน้านี้จะถูกเลือก

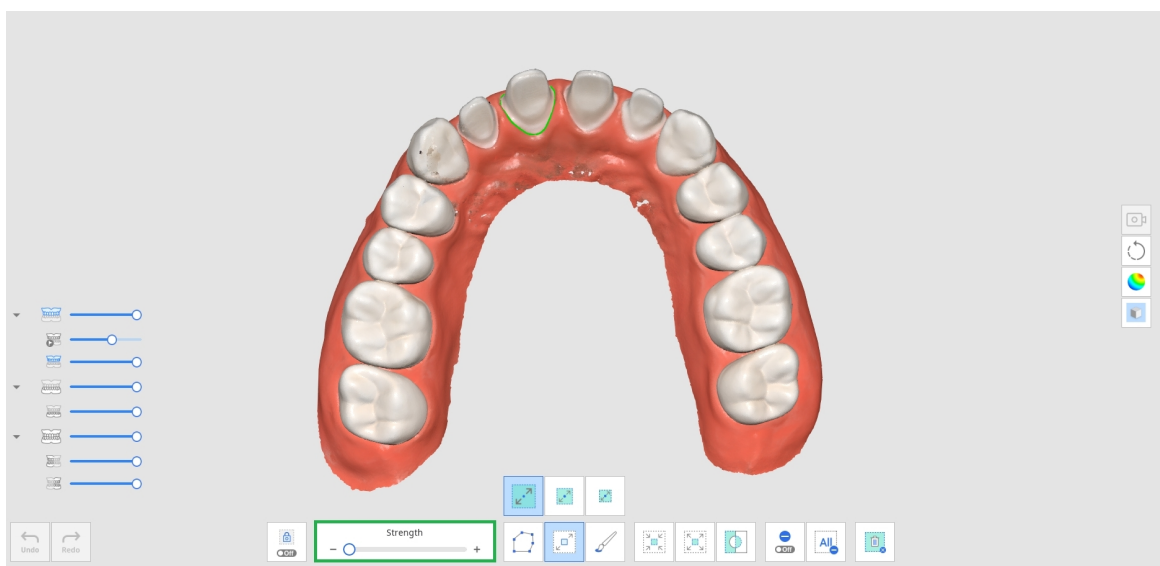
	ลบพื้นที่ที่เลือกไว้	ลบข้อมูลในพื้นที่ที่เลือกไว้
---	----------------------	------------------------------

1. คลิกไอคอนเครื่องมือ "การทำความสะอาดข้อมูลอัจฉริยะจากแถบเครื่องมือหลัก

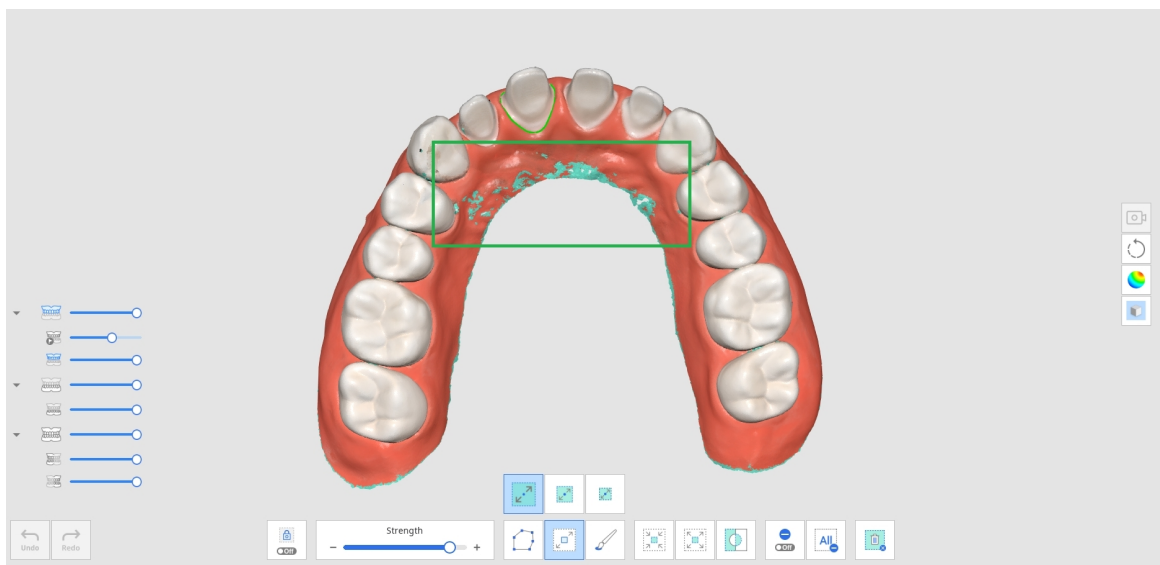


2. ปรับแถบเลื่อน "ความแรง" เพื่อเลือกจำนวนข้อมูลที่ไม่น่าเชื่อถือที่จะถูกลบ

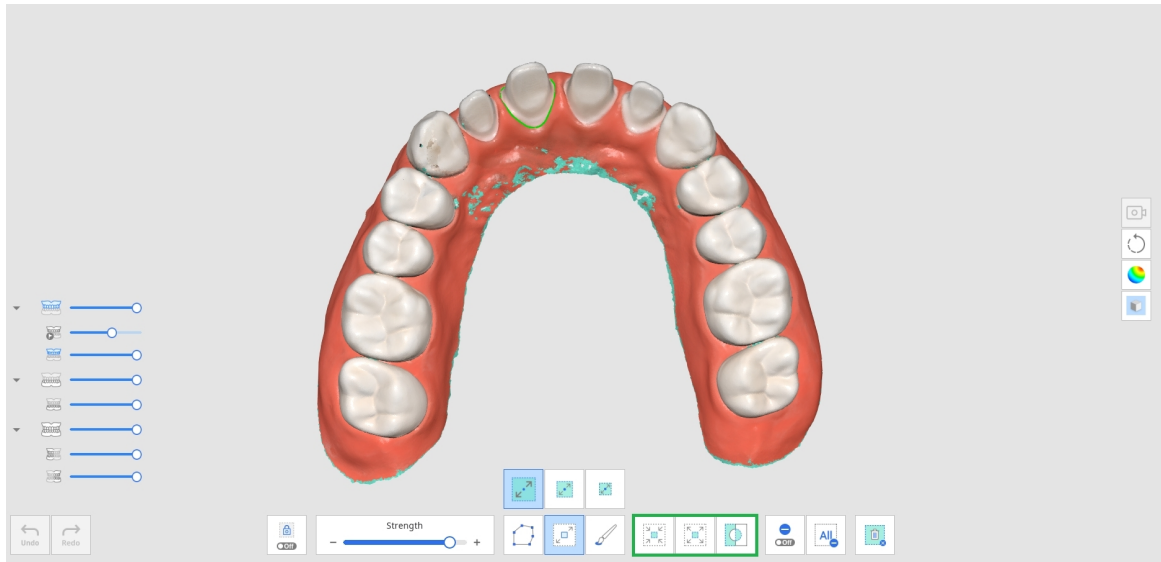
ระบบจะเลือกข้อมูลตามแผนที่ความน่าเชื่อถือ และแสดงข้อมูลแบบเรียลไทม์เมื่อคุณปรับแถบเลื่อน



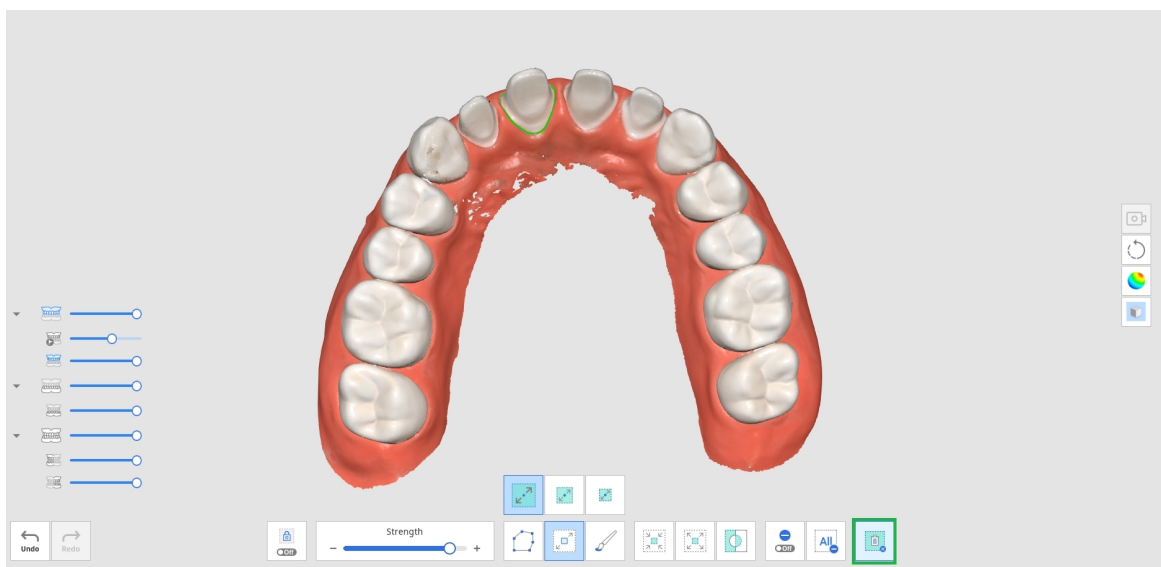
3. การเพิ่มความแรงจะขยายพื้นที่ที่เลือกไว้



4. เลือกพื้นที่ที่คุณต้องการลบด้วยเครื่องมือการเลือกต่าง ๆ



5. คลิกไอคอน "ลบพื้นที่ที่เลือกไว้" เพื่อลบพื้นที่ที่เลือกไว้ทั้งหมด



การเล่นซ้ำการสแกน

คุณสามารถเล่นซ้ำกระบวนการสแกนของคุณหลังจากที่สแกนข้อมูลใน Medit Scan for Clinics

คุณสมบัตินี้มีประโยชน์สำหรับการตรวจสอบสภาพแวดล้อมการสแกนและพฤติกรรมของผู้ใช้

มีเครื่องมือต่อไปนีสำหรับคุณสมบัติการเล่นซ้ำการสแกน

	ปลายเครื่องสแกน	แสดงหรือซ่อนปลายเครื่องสแกนระหว่างการเล่นซ้ำ
---	------------------------	---

	พื้นที่การสแกน	แสดงหรือซ่อนพื้นที่การสแกนระหว่างการเล่นซ้ำ
	ย้อนกลับทิศทางปลาย	เปลี่ยนทิศทางของปลายในระหว่างการเล่นซ้ำ * ไม่พร้อมใช้งานกับ i500 และ i900

1. คลิกไอคอนเครื่องมือ "การเล่นซ้ำการสแกน" จากแถบเครื่องมือหลัก

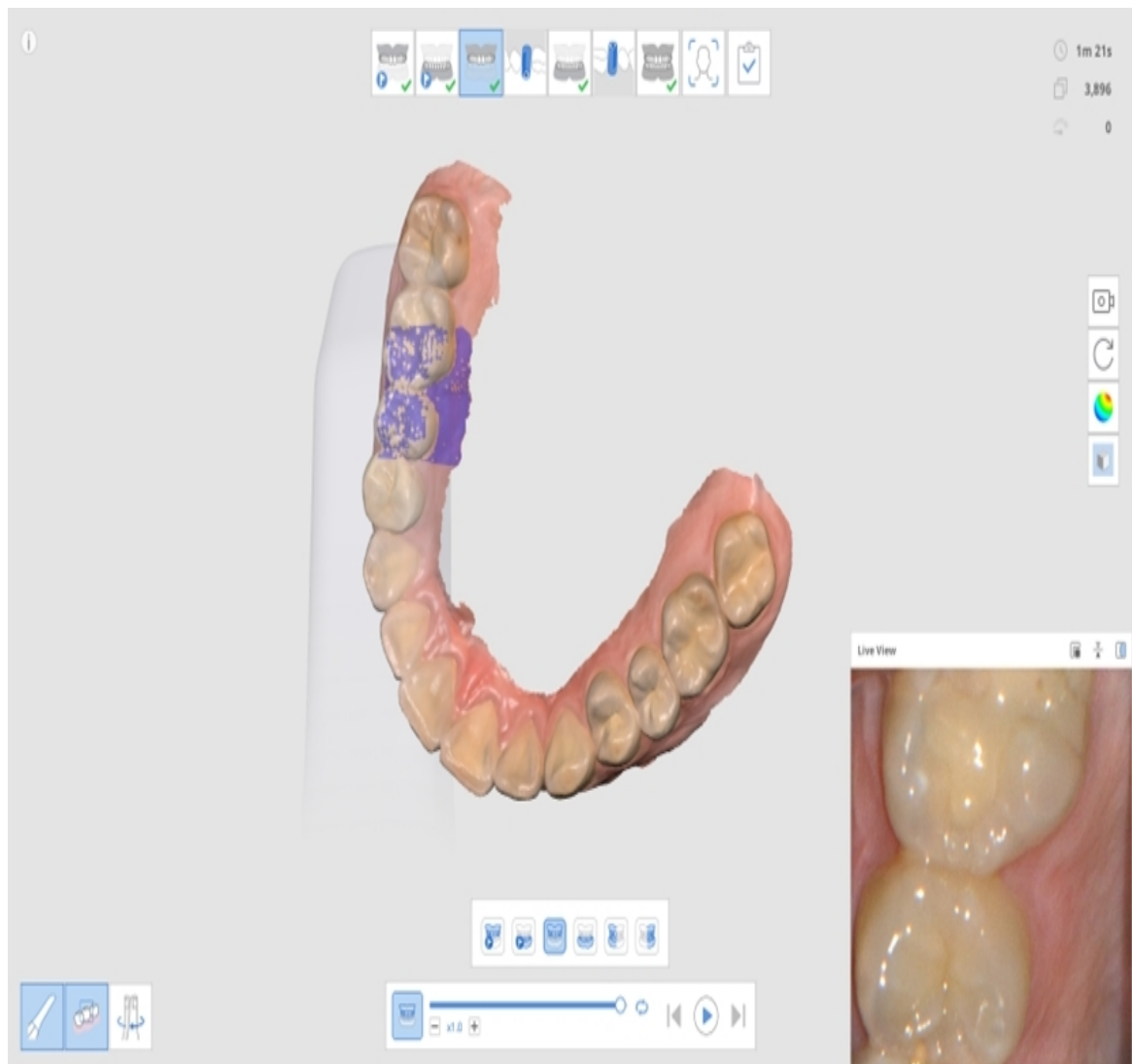


2. เลือกตัวเลือกการเล่นซ้ำการสแกนที่มุมซ้ายล่างของหน้าจอ

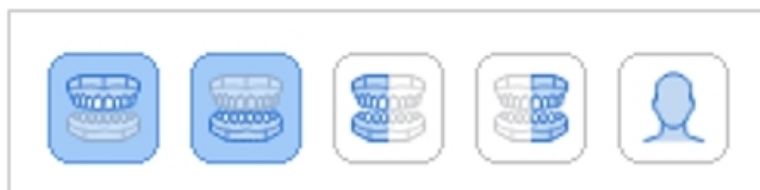
ปลายเครื่องสแกนและพื้นที่การสแกนจะถูกแสดงในวิดีโอ โดยขึ้นอยู่กับตัวเลือกของคุณ



3. คลิกปุ่ม "เล่น" เพื่อเริ่มต้นเล่นซ้ำ



4. ขั้นตอนที่เลือกไว้จะถูกเล่นซ้ำตามลำดับ



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

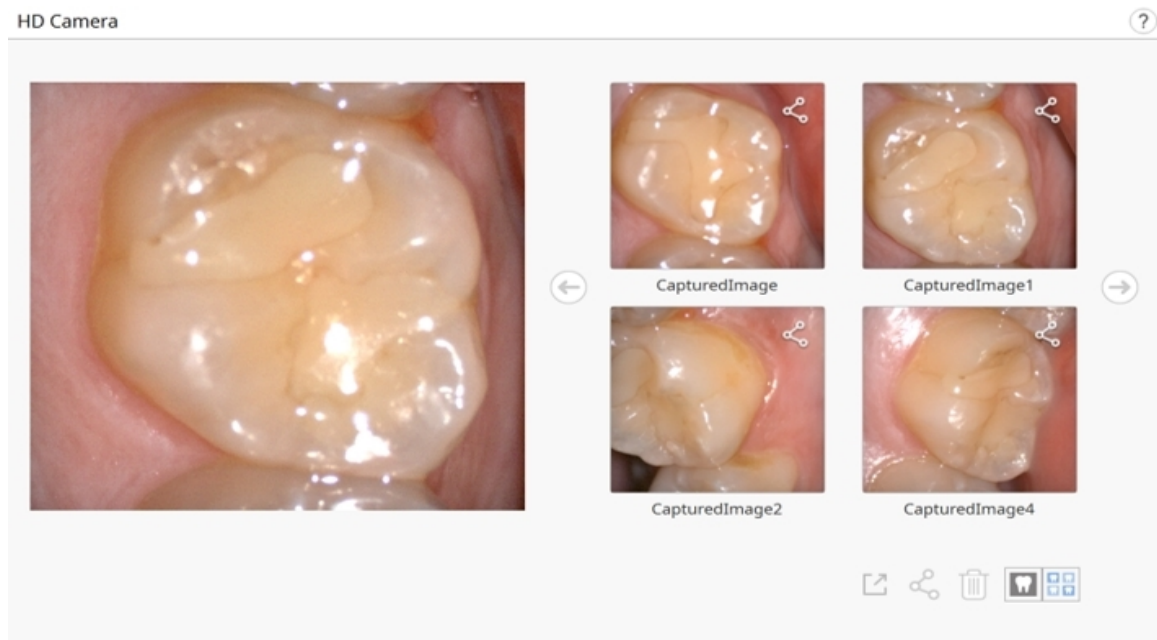
กล้อง HD

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



3. กล้องโต้ตอบกล้อง HD จะปรากฏขึ้น
4. วางปลายเครื่องสแกนบนบริเวณที่สนใจ

5. กดปุ่มสแกนบนตัวจับเพื่อถ่ายภาพ



Close

6. คุณสามารถเปลี่ยนชื่อภาพได้โดยคลิกที่ภาพแล้วป้อนชื่อใหม่

7. คุณสามารถแชร์ ส่งออก หรือลบภาพได้โดยใช้เครื่องมือต่อไปนี้ที่ด้านล่างของกล่องโต้ตอบ

	ส่งออกไฟล์ที่เลือกไว้ไปยังเครื่องคอมพิวเตอร์
	แชร์ภาพที่เลือกไว้หรือหยุดการแชร์ภาพ
	ลบภาพที่เลือกไว้
	เปลี่ยนรูปแบบมุมมองของภาพขนาดย่อ

8. ภาพที่ถ่ายไว้จะถูกบันทึกลงใน Medit Link เป็นไฟล์แนบเมื่อคุณออกจาก Medit Scan for Clinics หลังจากที่บ้านที่ทำการเปลี่ยนแปลง

ลงทะเบียนแกนยึดครอบฟัน

คุณต้องได้รับไฟล์แกนยึดครอบฟันแบบกำหนดเองที่ถูกสร้างโดยเครื่องสแกนตั้งโต๊ะในห้องแล็บ หรือสร้างเคสที่ไม่จำเป็นเพื่อสแกนแกนยึดครอบฟันและสร้างข้อมูล 3D ที่ทำให้การใช้ "การจับคู่ไลบรารีแกนยึดครอบฟัน" อย่างเหมาะสมเป็นเรื่องยาก

คุณสมบัติการลงทะเบียนแกนยึดครอบฟันทำให้คุณสามารถสแกนแกนยึดครอบฟันของผู้ป่วยได้โดยตรงในเคสของพวกเขา และลงทะเบียนมันเป็นไลบรารี ก่อนที่ส่วนรากเทียมที่ฝังลงในกระดูกจะถูกติดตั้งในปากของผู้ป่วย

ให้สแกนแกนยึดครอบฟันก่อนและลงทะเบียนมันเป็นไลบรารี จากนั้น คุณสามารถใช้ "การจับคู่ไลบรารีแกนยึดครอบฟัน" เพื่อแทนที่ข้อมูลการสแกนด้วยข้อมูลไลบรารีได้

หมายเหตุ

โปรดดูที่ [ตัวอย่างเคสและขั้นตอนการทำงาน> การจับคู่ไลบรารีแกนยึดครอบฟัน](#) เกี่ยวกับวิธีการใช้แกนยึดครอบฟันที่ลงทะเบียนไว้

มีเครื่องมือต่อไปนี้สำหรับคุณสมบัติลงทะเบียนแกนยึดครอบฟัน

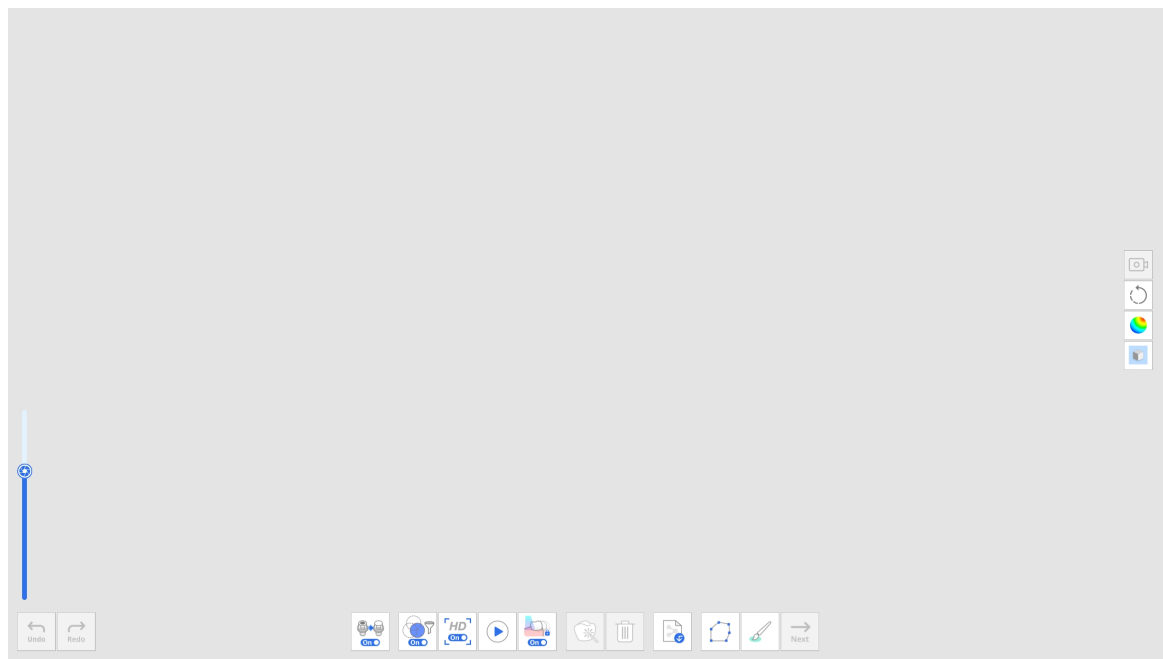
	เพิ่ม	เพิ่มแกนยึดครอบฟัน คุณสามารถเพิ่มได้โดยการสแกนหรือการนำเข้า
	เปิด/ปิดการเติมเต็มช่องว่างสำหรับแกนยึดครอบฟัน	เปิดและปิดเพื่อเติมเต็มช่องว่างสำหรับแกนยึดครอบฟันในขณะที่ผลรวม
	ผลรวมแกนยึดครอบฟัน	ผลรวมแกนยึดครอบฟันที่ถูกสแกนหรือถูกนำเข้า
	เติมเต็มช่องว่างจากมุมมองของคุณ	เติมเต็มช่องว่างของแกนยึดครอบฟันจากทิศทางที่คุณกำลังมอง
	รีเซ็ตแกนยึดครอบฟัน	รีเซ็ตเพื่อยกเลิกการเปลี่ยนแปลงใด ๆ ที่ทำไว้กับแกนยึดครอบฟัน

	รีเซ็ตแกนยึดครอบฟัน	รีเซ็ตเพื่อยกเลิกการเปลี่ยนแปลงใด ๆ ที่ทำไว้กับแกนยึดครอบฟัน
	ลงทะเบียนในไลบรารี	ลงทะเบียนแกนยึดครอบฟันที่ถูกผสมรวมในห้องสมุด มันจะถูกใช้สำหรับเคสเฉพาะนั้นเท่านั้น หากคุณทำเครื่องหมายที่ช่อง

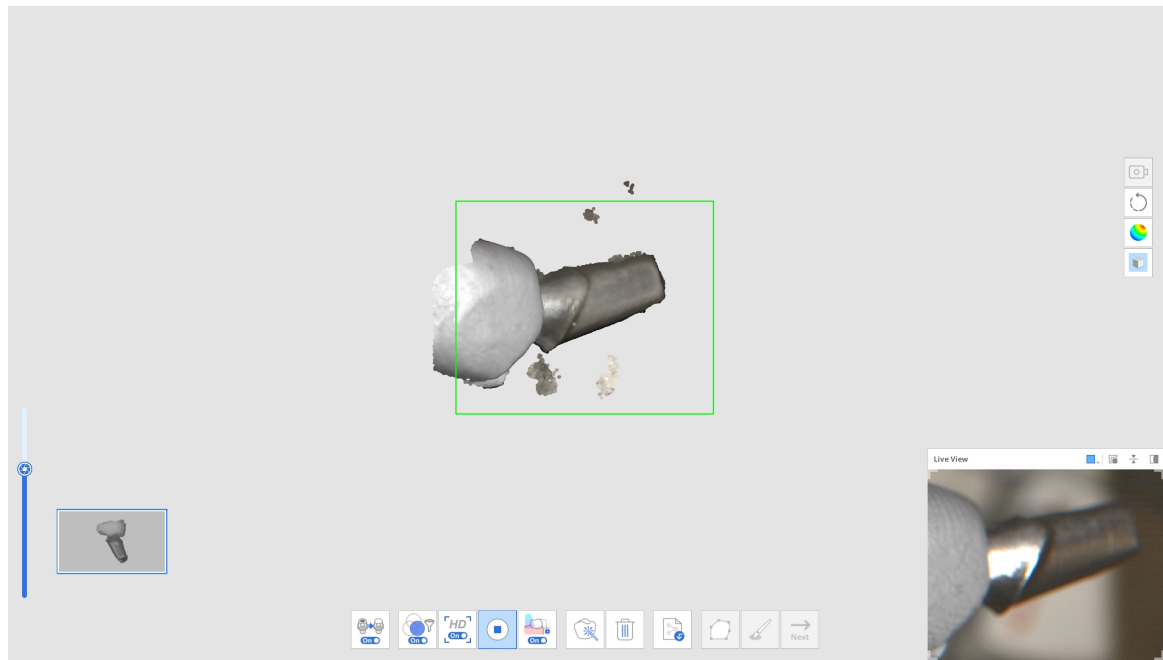
1. คลิกไอคอนเครื่องมือ "ลงทะเบียนแกนยึดครอบฟัน" บนแถบเครื่องมือหลัก



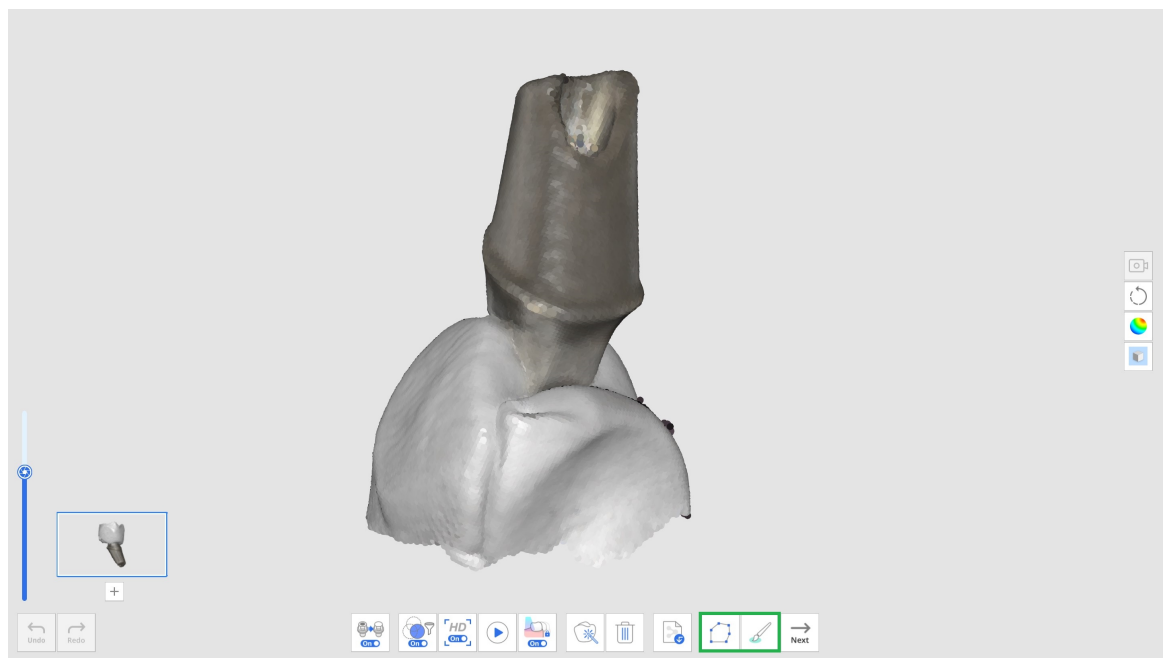
2. คุณจะเห็นเครื่องมือที่อธิบายไว้ข้างต้นที่ด้านล่างของหน้าจอ

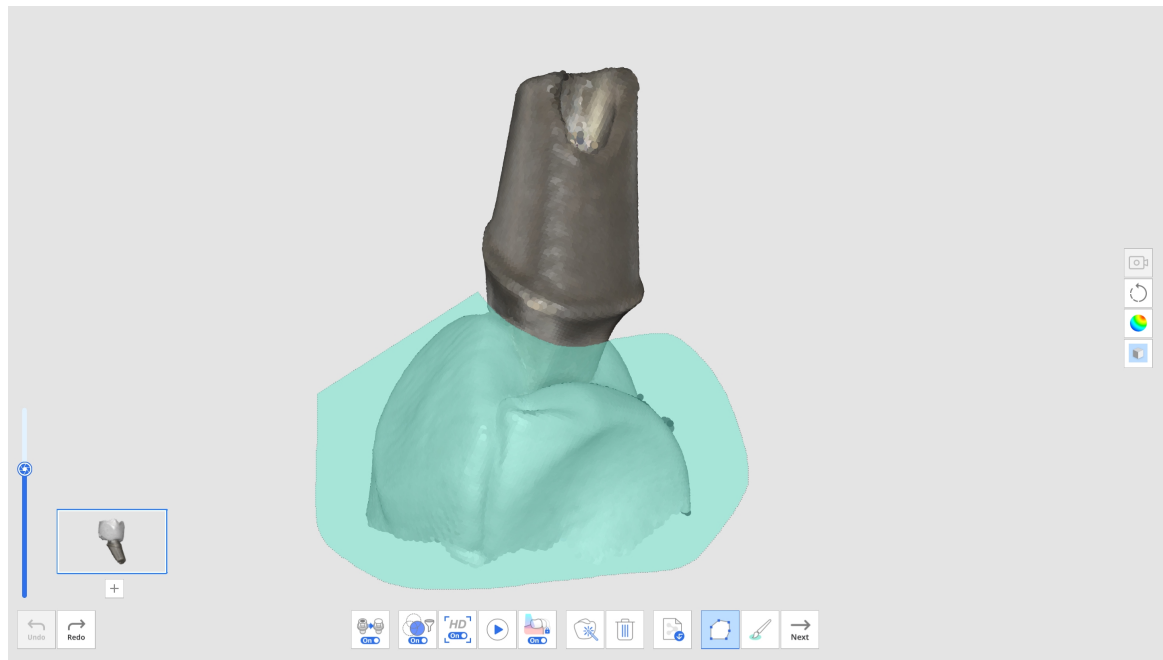


3. สแกนแกนยึดครอบฟัน

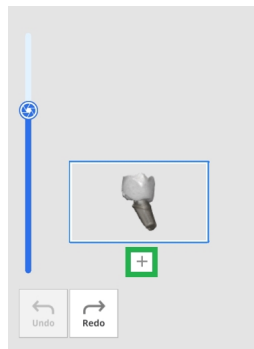


4. คุณสามารถแก้ไขข้อมูลได้โดยใช้เครื่องมือโพลีไลน์และการตัดแต่งด้วยแปรงเมื่อคุณหยุดการสแกน

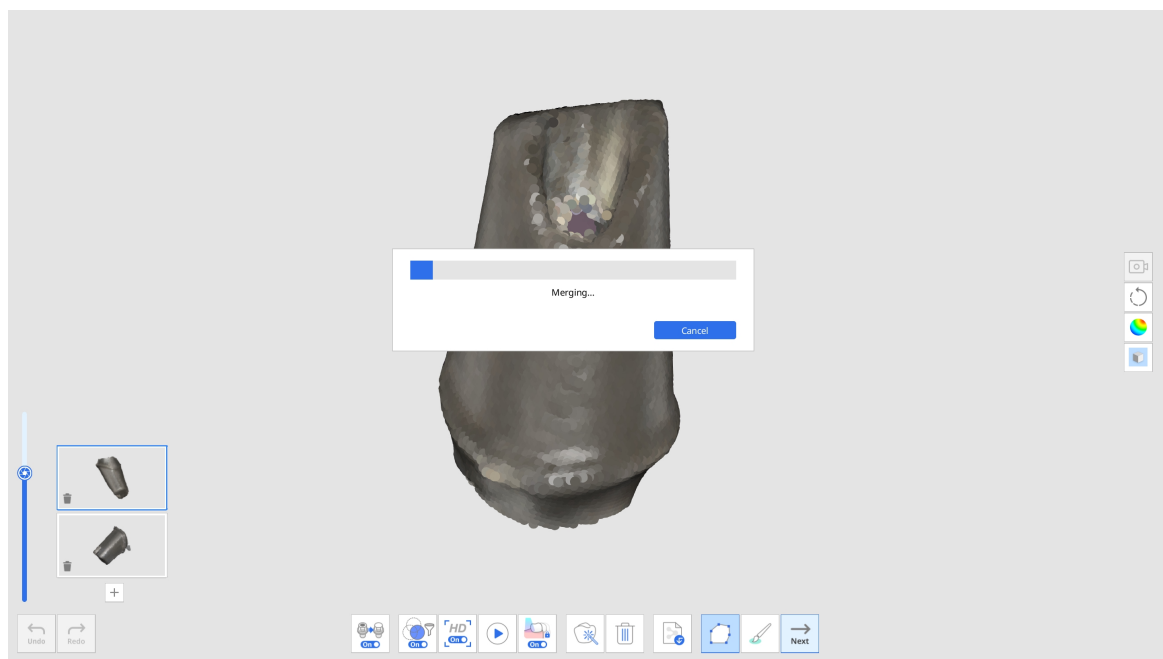




5. คลิกปุ่ม "+" ได้ภาพขนาดย่อของแกนยึดครอบฟันเพื่อสแกนแกนยึดครอบฟันอื่น
คุณสามารถสแกนและลงทะเบียนแกนยึดครอบฟันได้ถึง 6 อัน

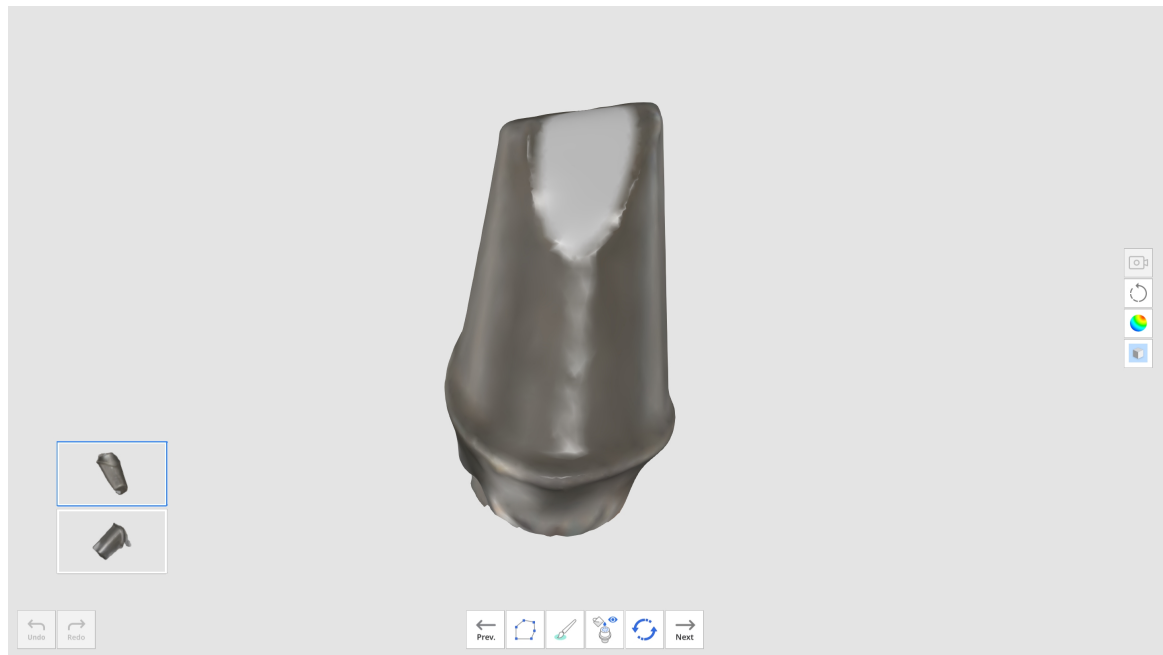


6. หลังจากทีสแกนแกนยึดครอบฟันทั้งหมดแล้ว ให้คลิกปุ่ม "ผสานรวมแกนยึดครอบฟัน"
เพื่อผสานข้อมูลแกนยึดครอบฟันสำหรับลงทะเบียนไลบรารี

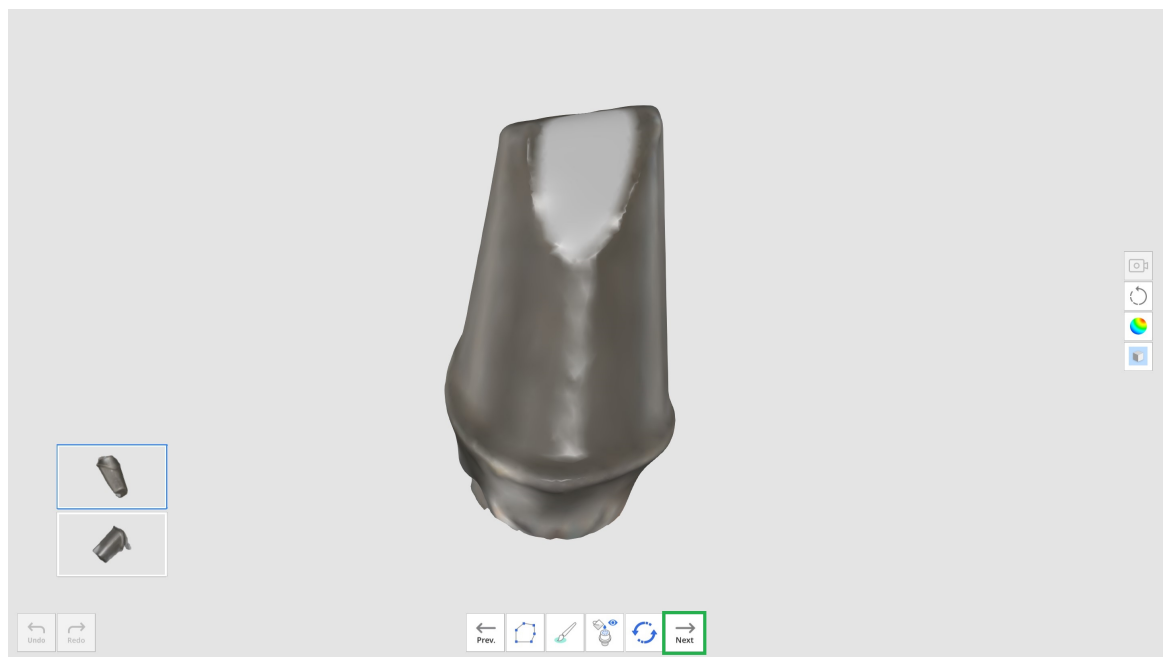


7. เมื่อการผสานรวมเสร็จสมบูรณ์ แกนยึดครอบฟันจะปรากฏขึ้นบนหน้าจอ

คุณสามารถลบช่องว่างที่ถูกเติมเต็มโดยอัตโนมัติหรือแก้ไขข้อมูลแกนยึดครอบฟันได้ด้วยเครื่องมือโพลีไลน์และการตัดแต่งด้วยแปรง หากจำเป็น



8. คลิกปุ่ม "ถัดไป" เมื่อการแก้ไขเสร็จสิ้น



9. ป้อนชื่อของแกนยึดครอบฟันแต่ละอันที่ถูกผสานรวมแล้วคลิก "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

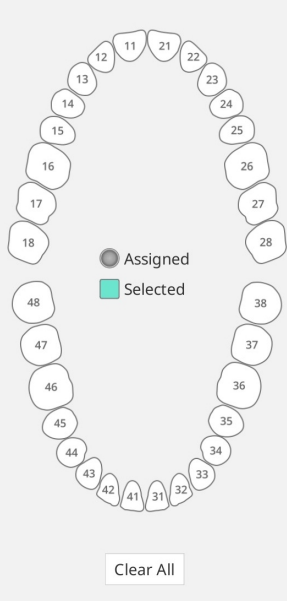
หมายเหตุ

หากคุณต้องการเก็บรักษาและใช้ไลบรารีแกนยึดครอบฟันในเคสอื่น
ให้ยกเลิกการเลือกช่องทำเครื่องหมาย "ใช้แกนยึดครอบฟันที่ถูกผสมรวมในเคสนี้เท่านั้น"

จากนั้น ไลบรารีจะถูกลงทะเบียนในแท็บคอลเล็กชัน
แทนที่จะเป็นแท็บแบบใช้ครั้งเดียวบนหน้าต่างไลบรารีแกนยึดครอบฟัน
เพื่อให้คุณสามารถบันทึกและนำไปใช้ในเคสอื่น ๆ ในภายหลังได้ หากจำเป็น

10. ตรวจสอบว่าแกนยึดครอบฟันของคุณถูกเพิ่มลงในไลบรารีเรียบร้อยแล้วหรือไม่เมื่อกล่องโต้ตอบไลบรารีแกนยึดครอบฟันปรากฏขึ้น

Abutment Library



Collections Single-Use

☒ Check All 🔍 ⚙️

☒ Abutment 2 04/24 ✕

☒ Abutment 1 04/24 ✕

+
📄
🗑️
✎

Assign

Cancel
Confirm

11. คลิก "ยืนยัน" เพื่อปิดกล่องโต้ตอบ

คำแนะนำาเจดสีอัจฉริยะ

 หมายเหตุ

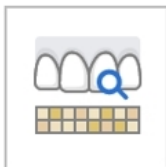
คุณสมบัตินี้ไม่สามารถใช้ได้กับข้อมูลที่ได้มาจากเครื่องสแกน i500 และ iE

คำแนะนำาเจดสีอัจฉริยะจะแนะนำเจดสีที่ใกล้เคียงที่สุดโดยใช้การวิเคราะห์ข้อมูล

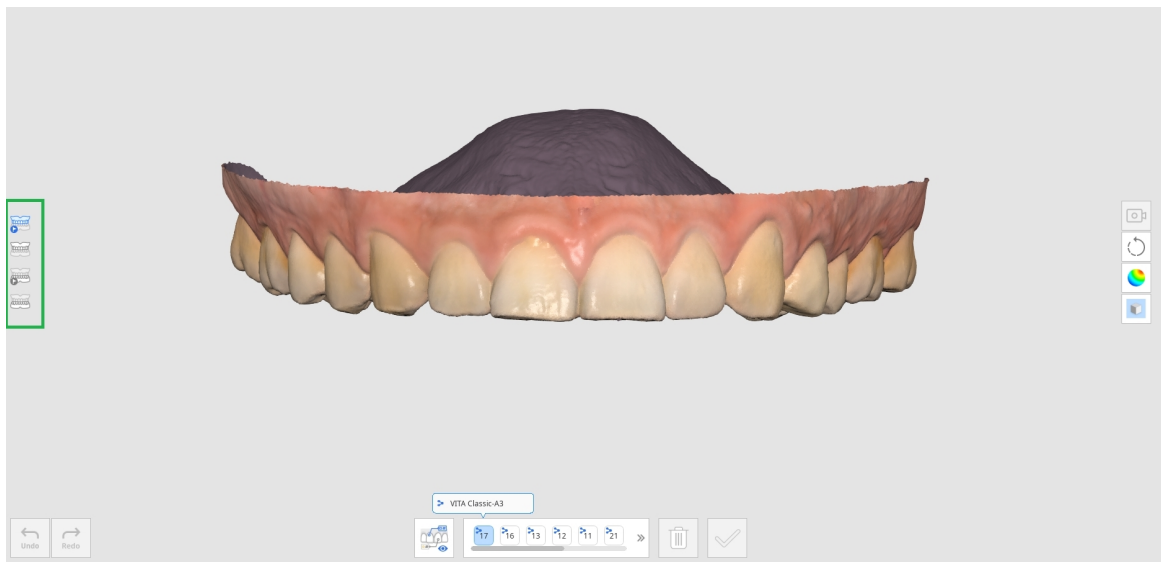
เรานับสนนคำแนะนำาเจดสีต่อไปนี้:

- VITA Classical
- คู่มือเจดสี VITA 3D-Master

1. หลังจากที่ได้รับข้อมูลการสแกนแล้ว คลิกไอคอนเครื่องมือ "คำแนะนำาเจดสีอัจฉริยะบนแถบเครื่องมือหลัก

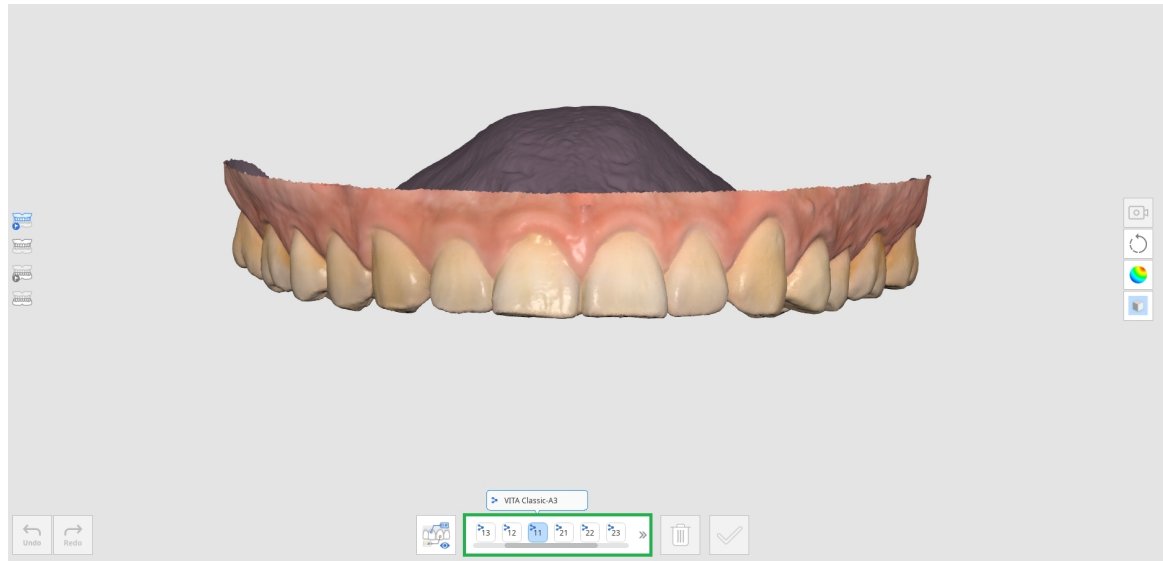


2. คลิกไอคอนขั้นตอนการสแกนทางด้านซ้ายของหน้าจอเพื่อเลือกพื้นที่ที่คุณต้องการรับการวัด

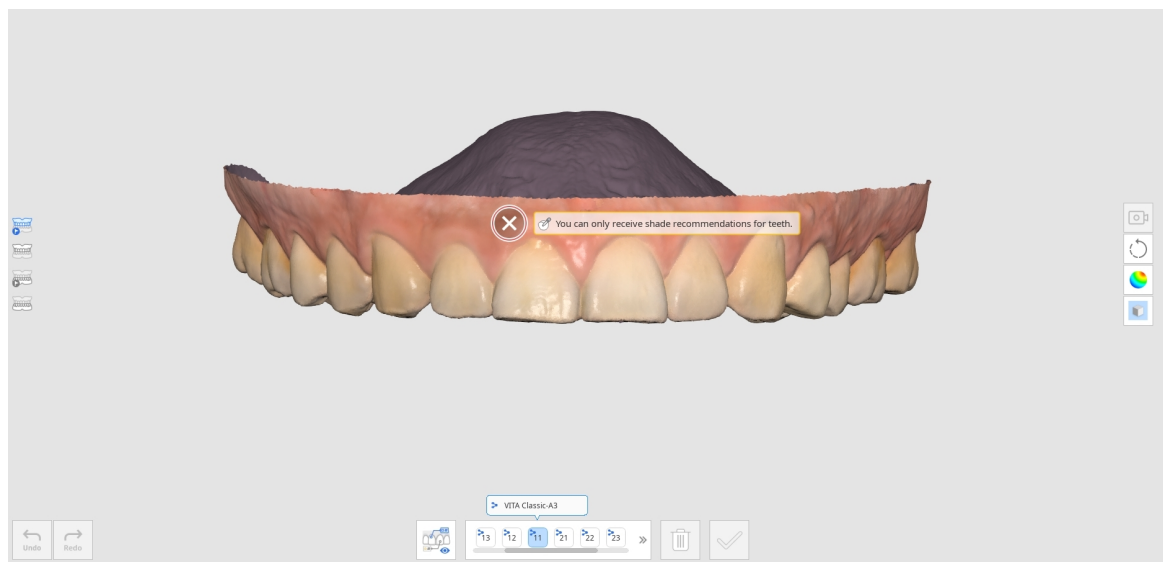


- ก่อนการรักษาสำหรับขากรรไกรบน
- ก่อนการรักษาสำหรับขากรรไกรล่าง
- ขากรรไกรบน
- ขากรรไกรล่าง
- ฟันปลอมขากรรไกรบน
- ฟันปลอมขากรรไกรล่าง

3. เลือกหมายเลขฟันจากรายการหมายเลขฟันด้านล่าง การคลิกที่หมายเลขฟันจะแสดงข้อมูลสีที่ลงทะเบียนไว้ใน Medit Link

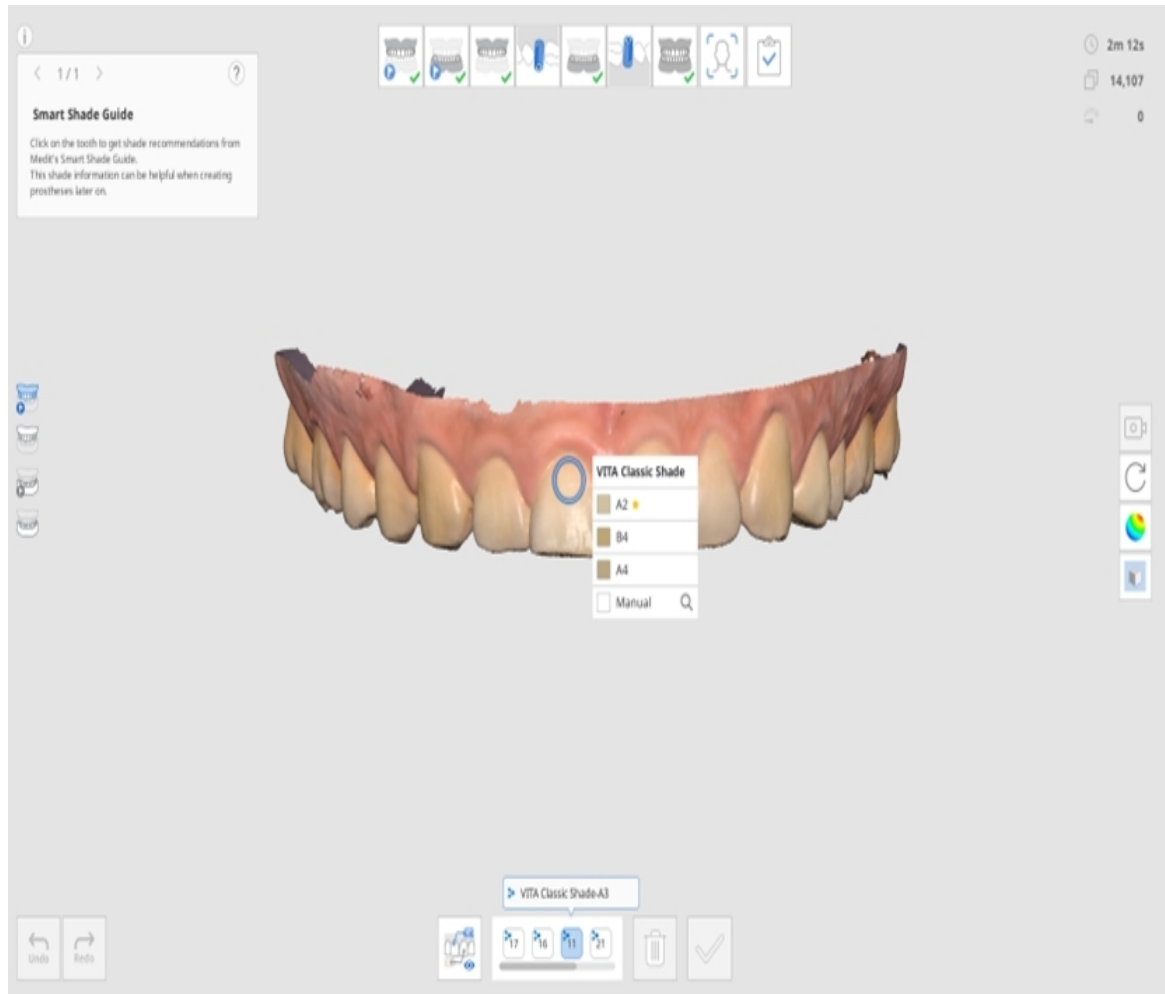


4. เมื่อคุณวางเคอร์เซอร์ของเมาส์ไว้เหนือข้อมูลการสแกนของฟันชิ้นนั้น เคอร์เซอร์จะเปลี่ยนรูปร่างเพื่อแนะนำสีฟัน หากคุณเลื่อนเมาส์ไปเหนือพื้นที่ที่ไม่สามารถวัดได้ คุณจะได้รับแจ้งว่าการวัดนั้นไม่สามารถทำได้

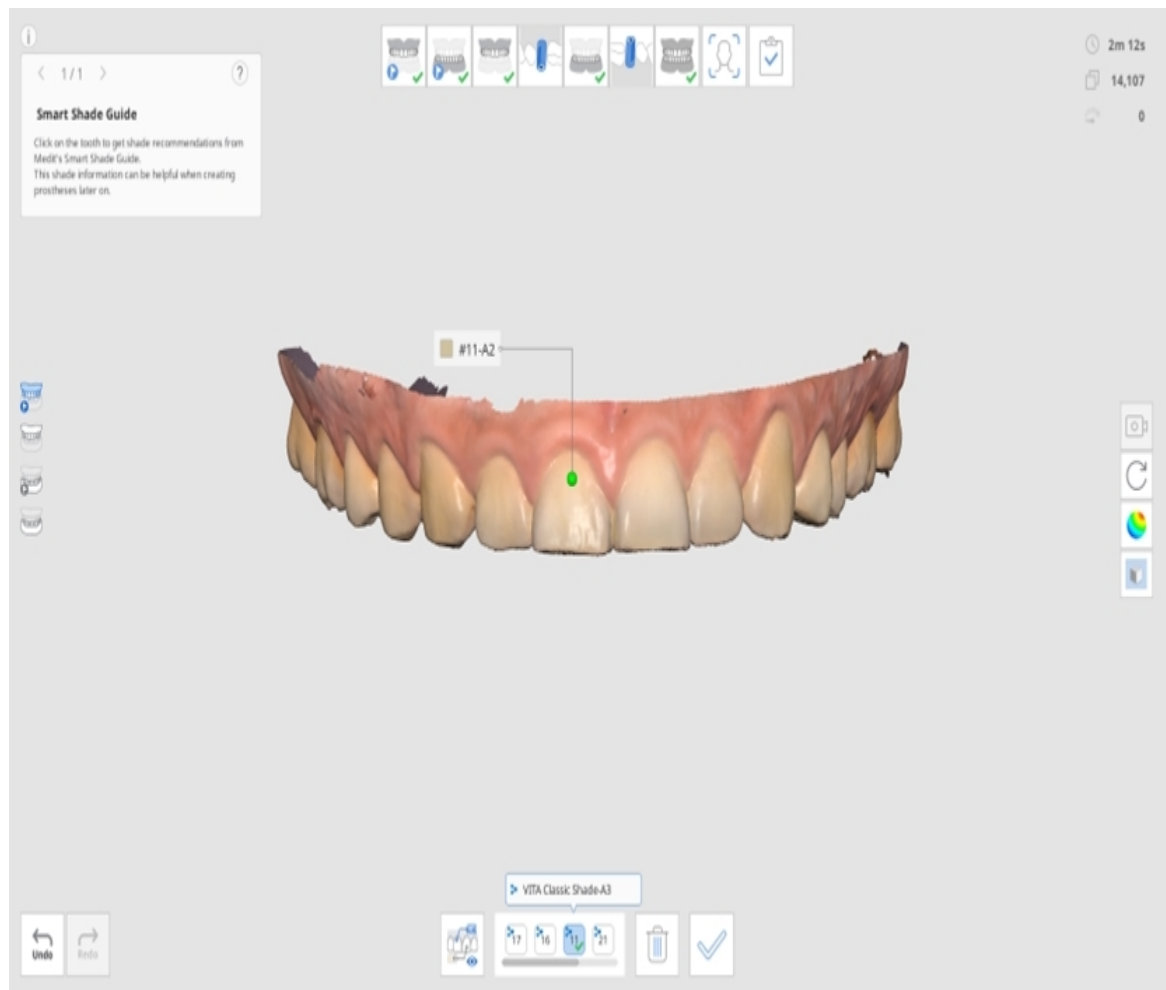


5. คลิกซ้ายบนพื้นที่ฟันเพื่อดูคำแนะนำเฉดสี ไอคอนรูปดาวแสดงถึงเฉดสีที่ใกล้เคียงที่สุด

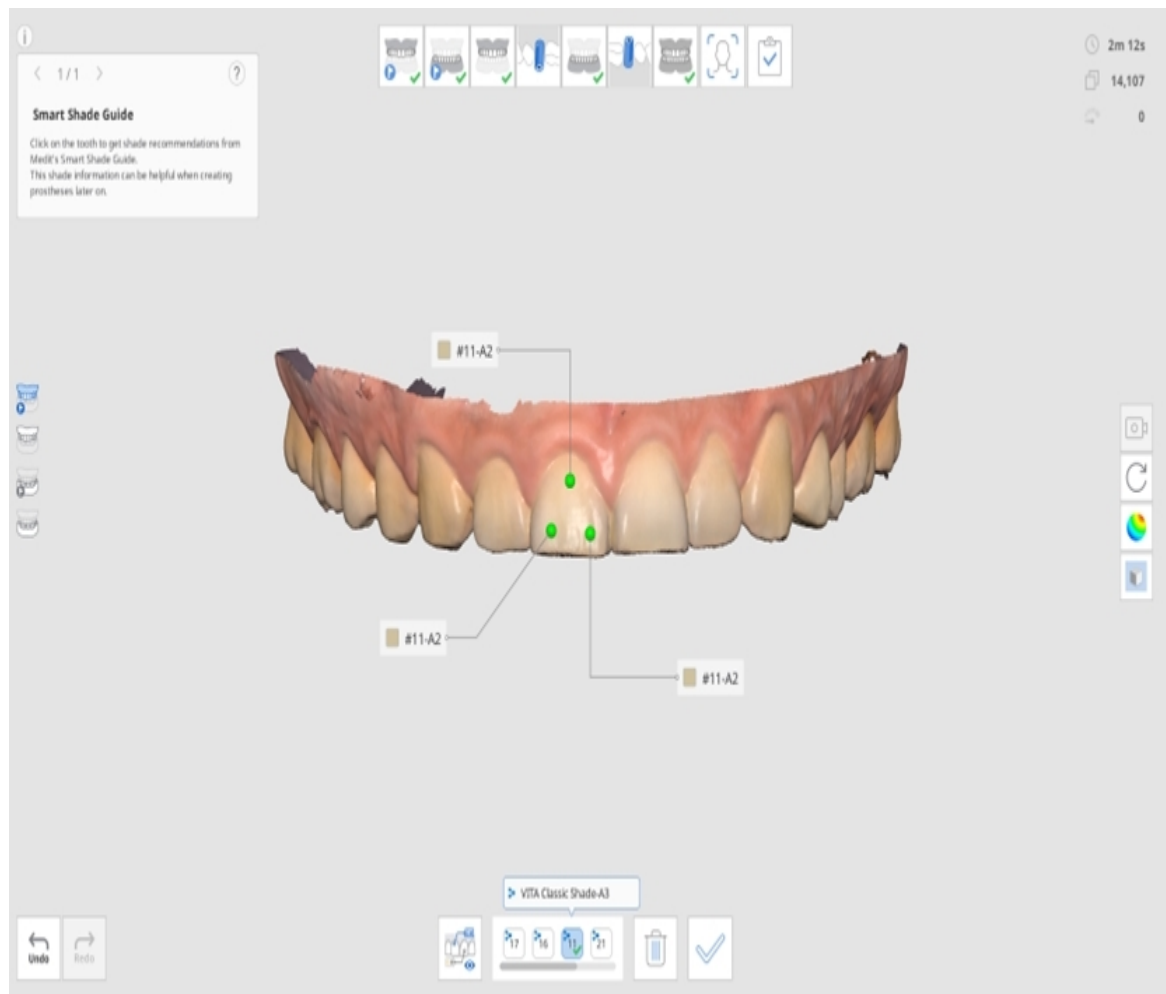
6. หากคุณต้องการกำหนดเฉดสีอื่นนอกเหนือจากที่แนะนำ ให้คลิก "กำหนดเอง" และเลือกเฉดสีที่ต้องการจากรายการ



7. คลินิกเจดสีที่ต้องการจากรายการ



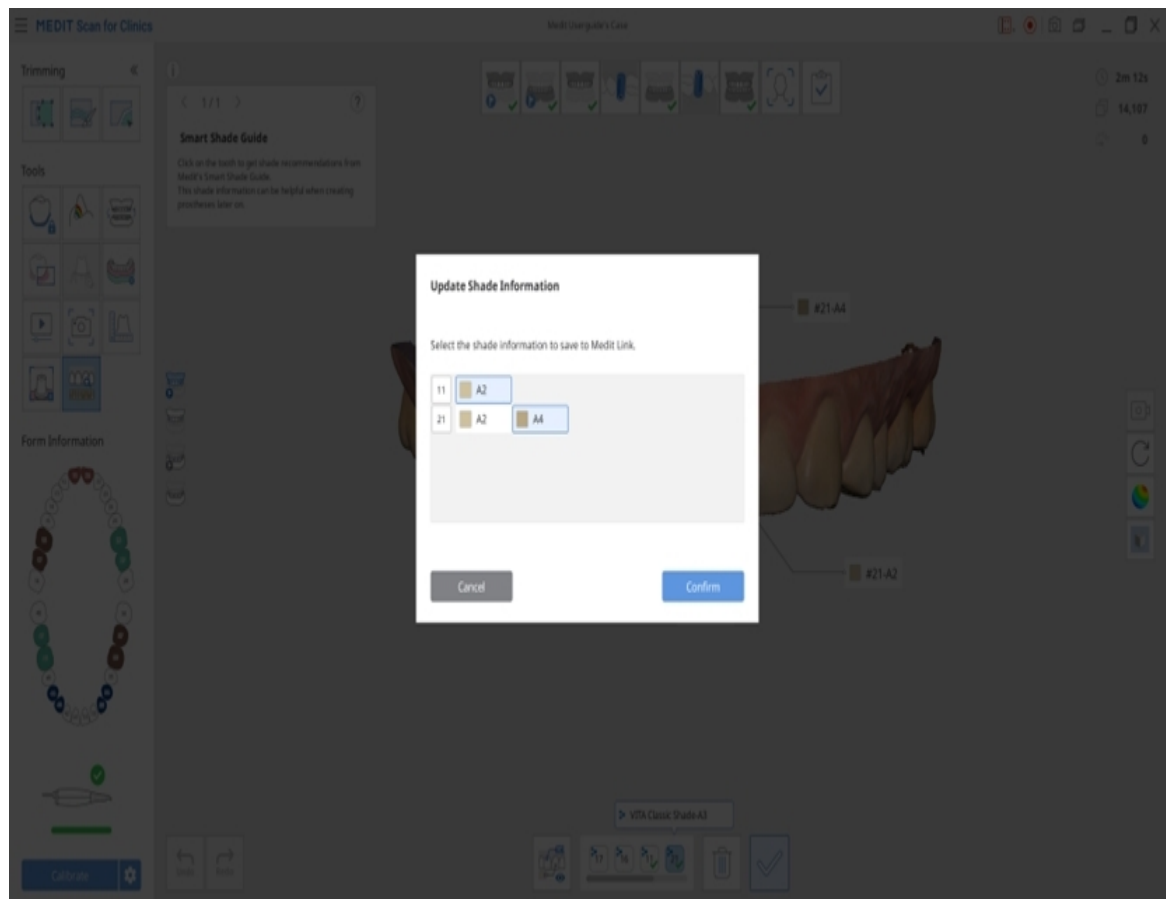
8. คุณสามารถบันทึกเจดสีได้สูงสุดห้าเจดต่อฟันหนึ่งซี่



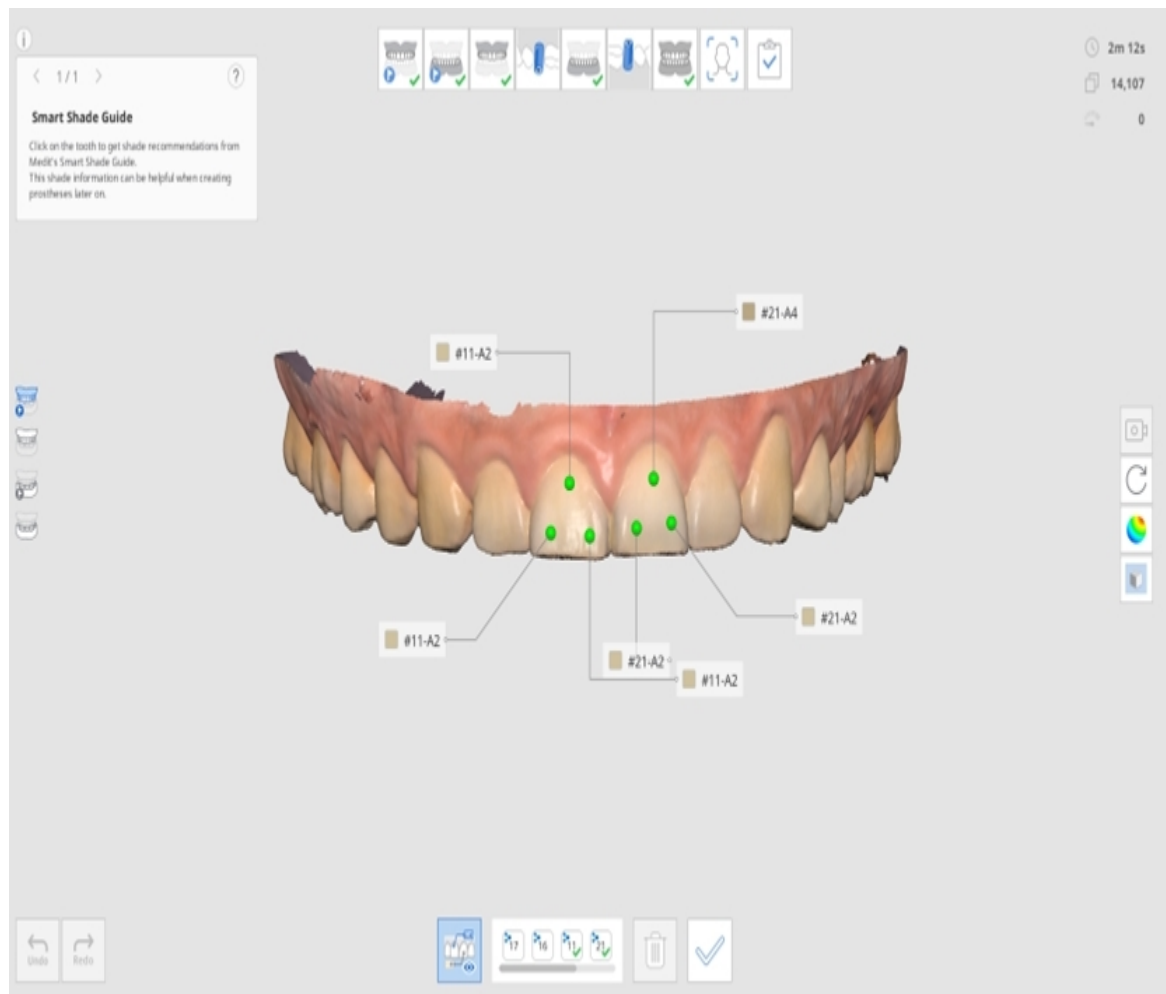
9. หลังจาก que เลือกเจดสีทั้งหมดแล้ว คลิก "ยืนยันเจดสี" ที่ด้านล่าง

10. เจดสีที่เลือกไว้สำหรับฟันแต่ละซี่จะถูกแสดงในกล่องโต้ตอบการอัปเดตข้อมูลเจดสี

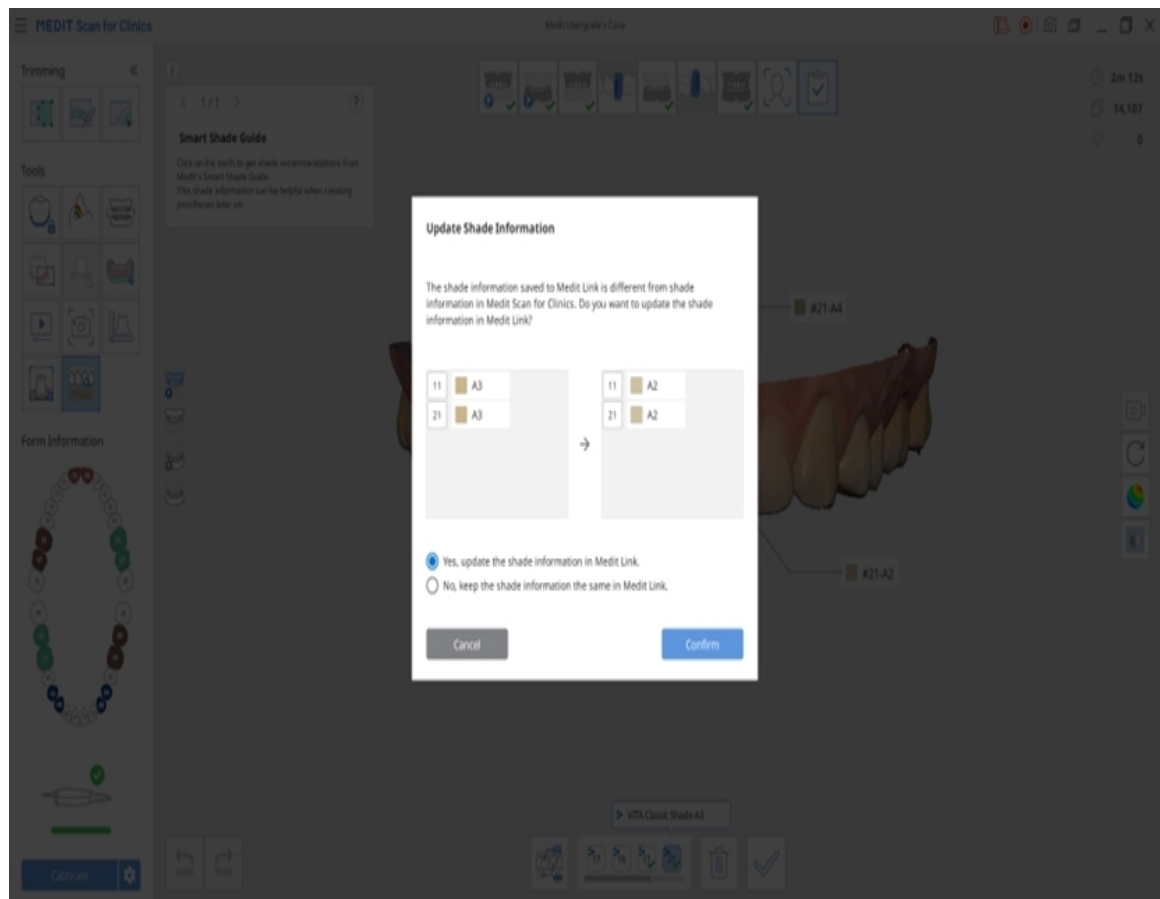
11. เลือกเจดสีตัวแทนที่จะถูกบันทึกลงใน Medit Link



12. คลิก "ดูทั้งหมด" เพื่อแสดงข้อมูลเจดสีทั้งหมด



13. เมื่อเสร็จสิ้น ให้เลือกวิธีที่คุณต้องการอัปเดตข้อมูลแบบฟอร์มใน Medit Link



เครื่องมือในแถบเครื่องมือด้านข้าง

🔍 หมายเหตุ

ไปที่การตั้งค่า > การตั้งค่าโปรแกรม > อินเทอร์เน็ต และเปิดใช้งานตัวเลือก "ขยายไอคอนการควบคุมโมเดล" เพื่อแสดงไอคอนแพน ขยับเข้า/ออก และขยับปรับพอดี

	โหนดมุมมองกล้อง	
	แพน	
	หมุน	
	ขยับเข้า/ออก	
	ขยับปรับพอดี	
	โหนดการแสดงผลข้อมูล	
		แมตต์

		โมนโนโครม
		แผนที่ความน่าเชื่อถือ
		แมตต์ + แผนที่ความน่าเชื่อถือ
	การตั้งค่าเส้นกริด (mm)	
		ปิดเส้นกริด
		เปิดการซ้อนทับ

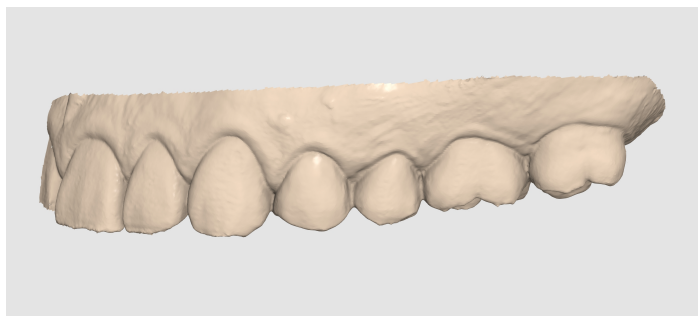
เปลี่ยนโหมดมุมมองกล้องระหว่างโหมด "มุมมองไดนามิก" และ "มุมมองคงที่"
ย้ายโมเดล
หมุนโมเดล
ซูมเข้าและซูมออกบนโมเดล
จัดแนวโมเดลไว้ที่กึ่งกลางของหน้าจอ

มันวาว

ดูข้อมูลในรูปแบบสีพร้อมฟีนิกซ์แมตต์ (การเรนเดอร์ Phong)



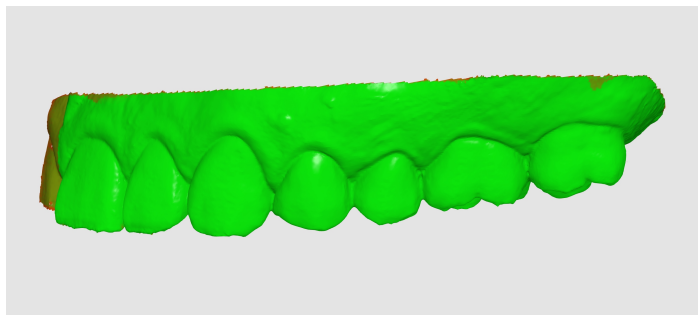
ดูข้อมูลในสีเดียว



ใช้สีแดง เหลือง และเขียวกับโมเดลเพื่อระบุความน่าเชื่อถือของข้อมูลการสแกน

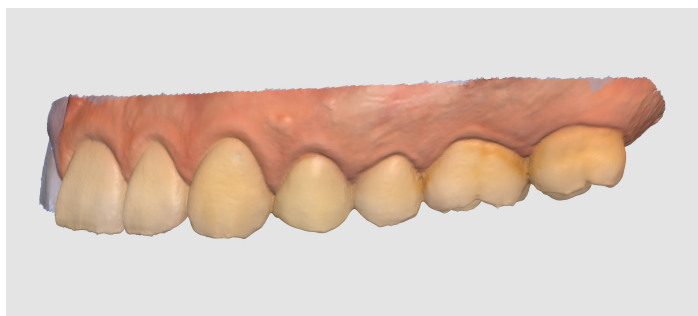
* ข้อมูลสีเขียวแสดงถึงความน่าเชื่อถือสูง ในขณะที่สีแดงแสดงถึงความน่าเชื่อถือต่ำ

คุณสามารถทำการสแกนเพิ่มเติมเพื่อลดพื้นที่ที่ไม่น่าเชื่อถือได้



ช่วยให้ได้รับผลลัพธ์ที่ดีขึ้นโดยอ้างอิงถึงแผนที่ความน่าเชื่อถือ

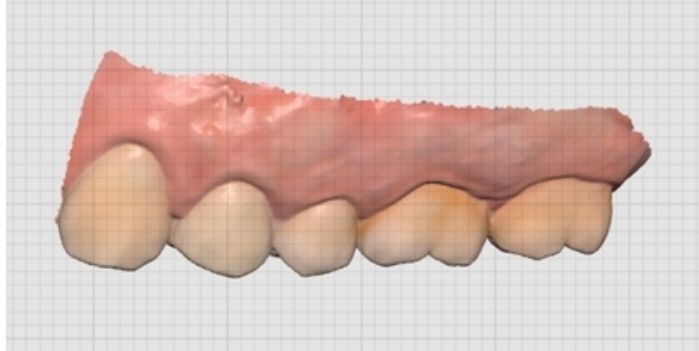
ในขณะเดียวกันก็สแกนและดูการแรงเงาแบบเรียบง่าย



เปิดเส้นกริด

ข้อเส้นกริดในพื้นที่หลัง

ข้อทับเส้นกริดเหนือโมเดล



การสแกนฟันปลอม

สามารถใช้ซีคิวฟันปลอมเพื่อสแกนฟันปลอมปัจจุบันของผู้ป่วย ฟันปลอมชั่วคราว หรือขอซีคิวของผู้ป่วยได้

หมายเหตุ

ขั้นตอนฟันปลอมขากรรไกรบน/ขากรรไกรล่างจะปรากฏขึ้นเมื่อแบบฟอร์มถูกลงทะเบียนเป็นส่วนโค้งแนวฟัน (ฟันปลอมทั้งซี่ แบบจำลองฟันปลอมหรือฟันปลอมที่รองรับรากเทียม) บน Medit Link

- ตรวจสอบให้แน่ใจว่าทุกด้านของฟันปลอมได้รับการสแกนอย่างเพียงพอ รวมถึงฟันผิวริมฝีปาก/แก้มและเพดานปาก/ลิ้น
- สำหรับขากรรไกรบนตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้สแกนบริเวณเพดานปาก รวมถึงลายคลื่นบนเพดานปากและปุ่มขากรรไกรบนด้วย
- สำหรับขากรรไกรล่างอย่าลืมสแกนแอ่งสามเหลี่ยมท้ายฟันกรามล่างด้วย
- หากกลิ้งหายไปในการสแกน ให้เริ่มต้นใหม่อีกครั้งที่ส่วนที่เด่นชัดที่สุดของเพดานปาก เช่น ลายคลื่นบนเพดานปากหรือสันเหงือกส่วนเหลือ

ฟันปลอมทั้งปาก

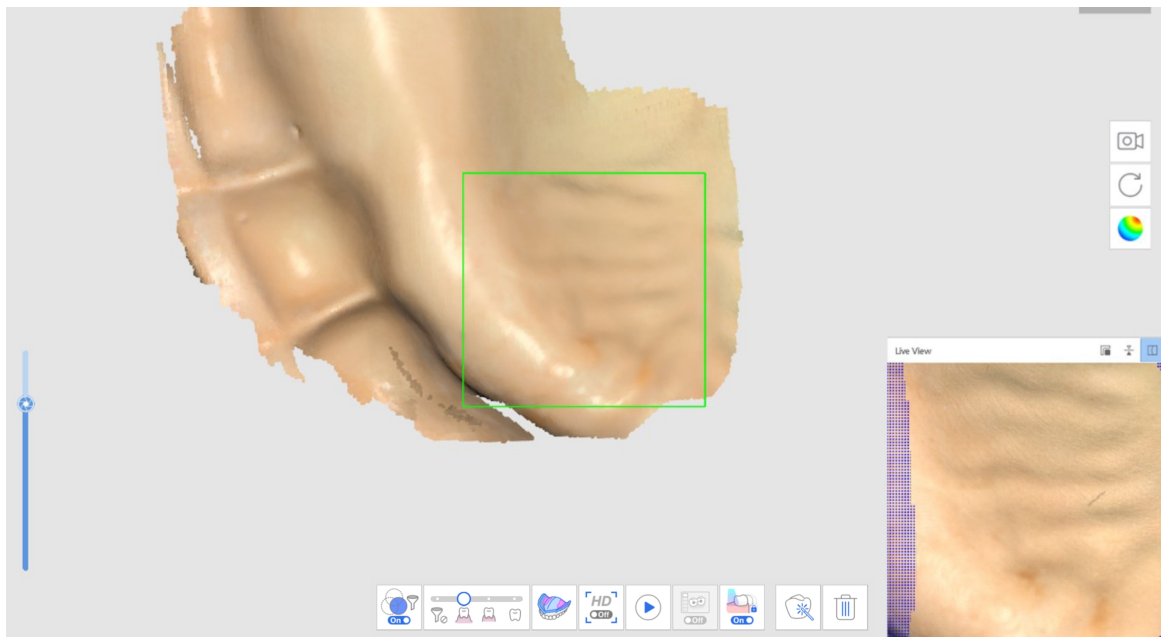
ขั้นตอนการทำงานของฟันปลอมทั้งปากมีดังนี้



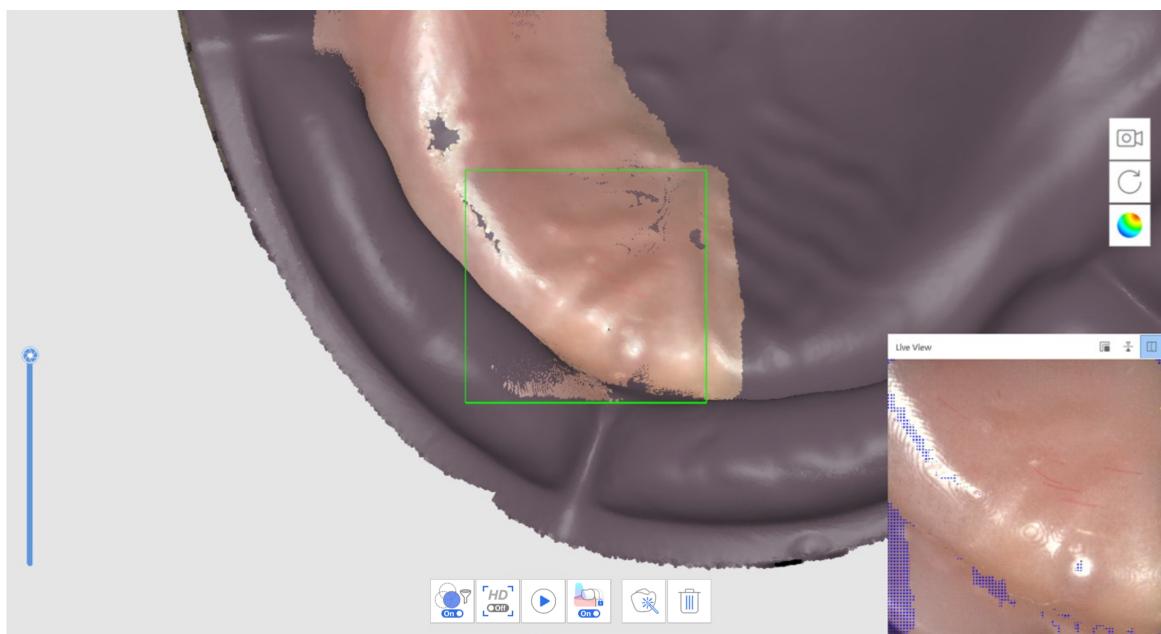
รับข้อมูลการสแกนแบบไร้ฟัน

สแกนขากรรไกรบน/ขากรรไกรล่างแบบไร้ฟันที่ขั้นตอนการสแกนขากรรไกรบน/ขากรรไกรล่าง และข้อมูลฟันปลอมที่ขั้นตอนฟันปลอมขากรรไกรบน/ขากรรไกรล่าง

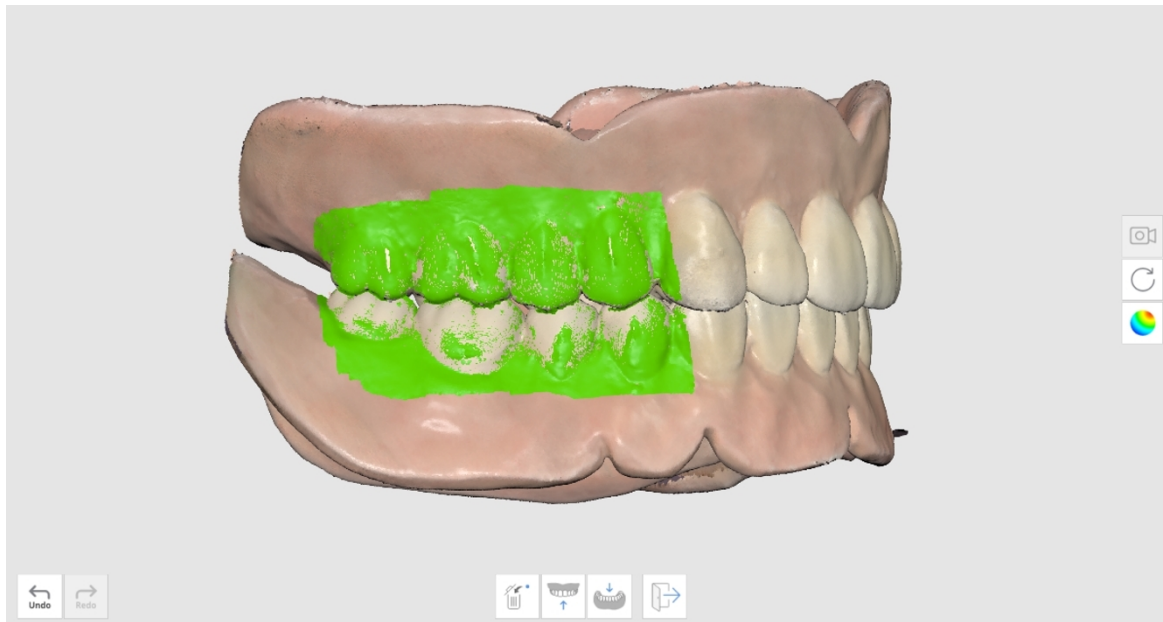
1. สแกนฟันผิวแบบไร้ฟันสำหรับขากรรไกรบน



2. ข้อมูลแบบไร้พื่นที่ได้รับในขั้นตอนการสแกนครั้งแรก (ขากรรไกรบนแบบไร้พื่น)
จะถูกย้อนกลับและถูกใช้เป็นพื้นฐานสำหรับการจัดแนวพื่นปลอมในขั้นตอนการสแกนถัดไป



3. สแกนข้อมูลพื่นปลอมตามลำดับต่อไปนี้: พื่นผิวด้านสัมผัสเนื้อเยื่อ > ขอบ > พื่นผิวขัดมันและพื่นเทียม
4. ทำซ้ำกระบวนการสำหรับขากรรไกรล่าง
5. สแกนการสบพื่นปลอมในขั้นตอนการสแกนสบพื่น สามารถใช้ข้อมูลในรูปแบบ CAD ได้

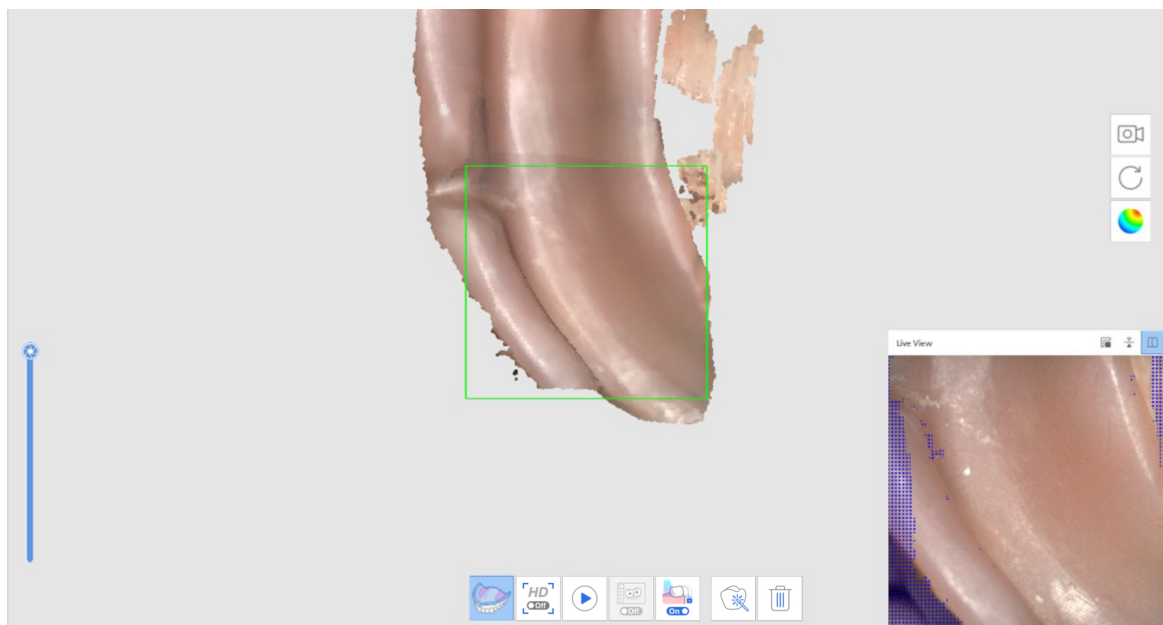


การสแกนฟันปลอมที่ถูกเสริมฐาน

สแกนฟันปลอมโดยไม่รับข้อมูลภายในช่องปากจากผู้ป่วย

สแกนพื้นผิวด้านสัมผัสเนื้อเยื่อของฟันปลอมที่ขั้นตอนการสแกนขากรรไกรล่างแบบไร้ฟันและด้านนอกของฟันปลอม

1. ในขั้นตอนการสแกนขากรรไกรล่างแบบไร้ฟัน ให้คลิก "การสแกนฟันปลอมที่ถูกเสริมฐาน" เพื่อสแกนในโหมดย้อนกลับ

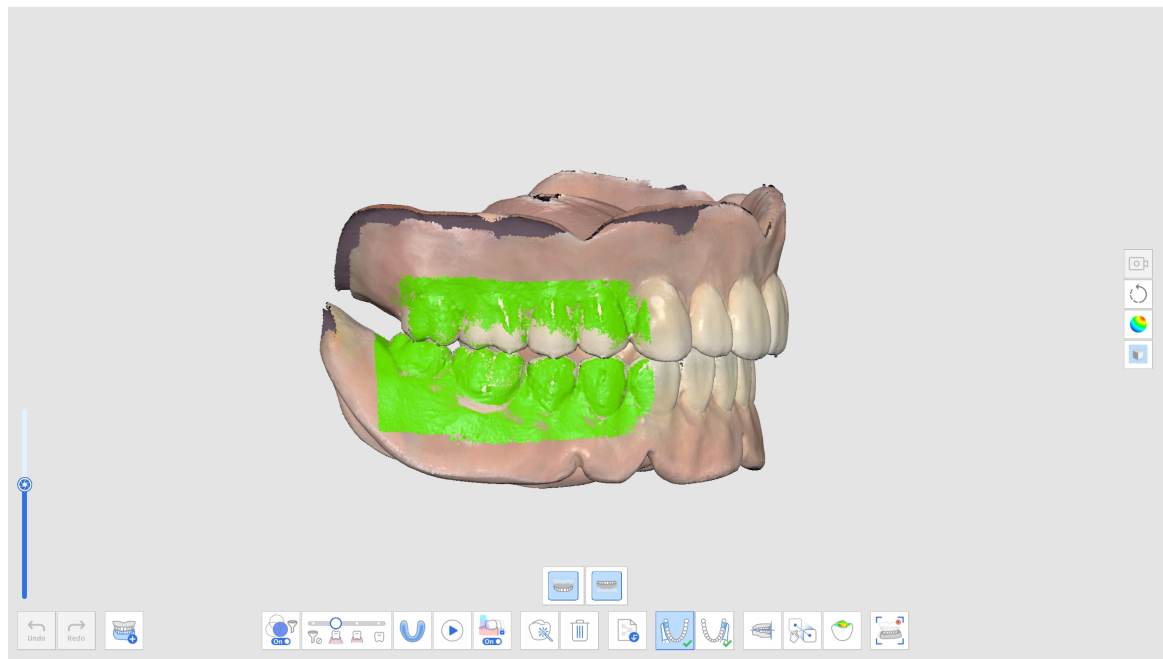




2. หลังจากย้ายไปสู่ขั้นตอนต่อไปแล้ว ให้สแกนด้านนอกของฟันปลอม
ข้อมูลจากขั้นตอนก่อนหน้านี้จะถูกคัดลอกและถูกย้อนกลับเนื่องจากมันจะถูกใช้เป็นพื้นฐานในการจัดแนวฟันปลอม
3. ทำซ้ำกระบวนการสำหรับขากรรไกรบน

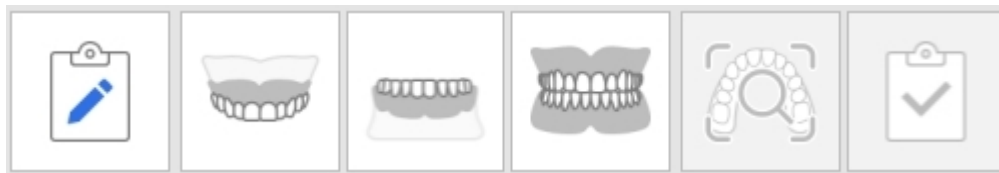


4. สแกนการสบฟันปลอมในขั้นตอนการสแกนสบฟัน สามารถใช้ข้อมูลในรูปแบบ CAD ได้

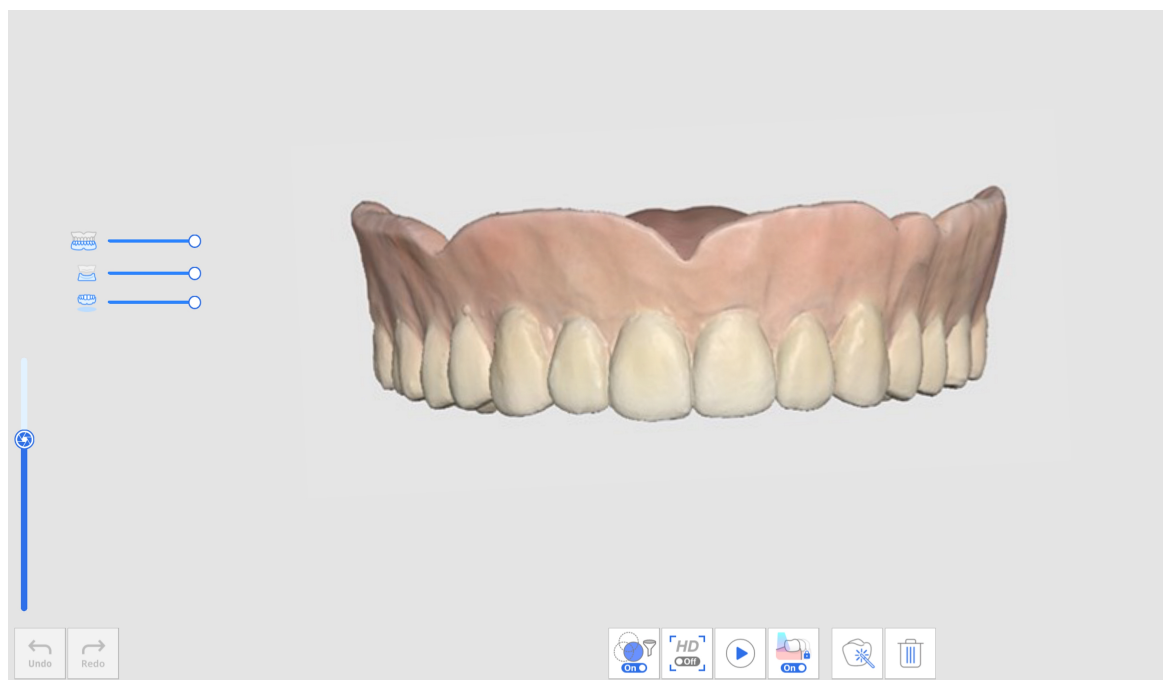


แบบจำลองฟันปลอม

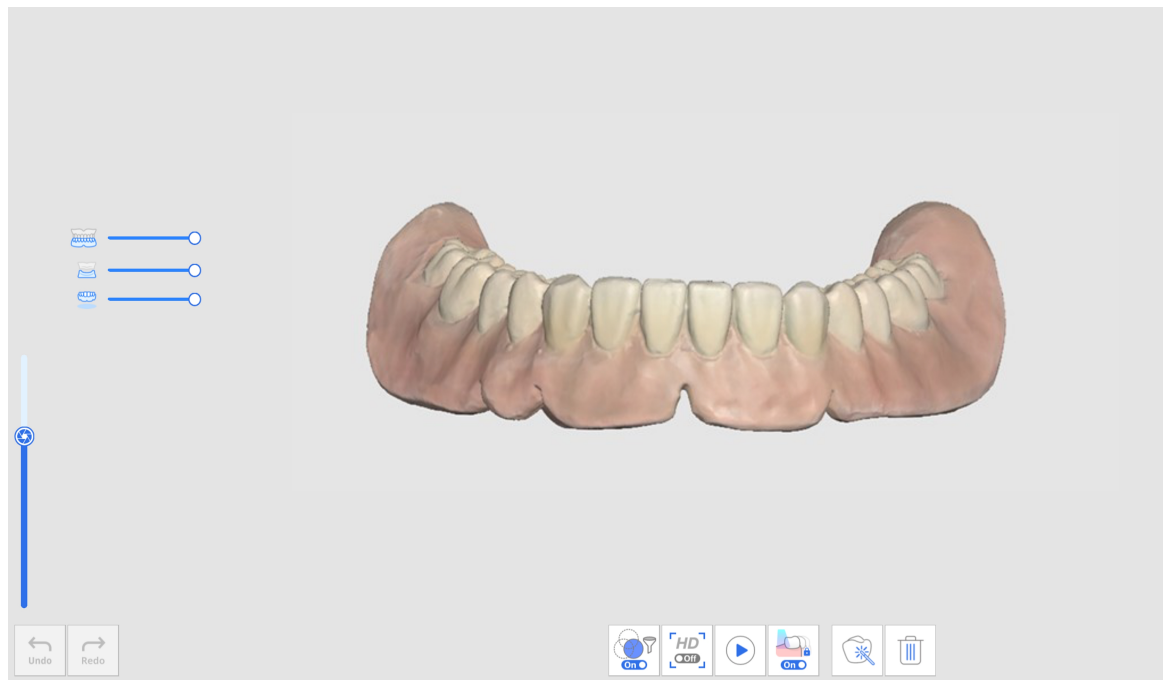
ขั้นตอนการทำงานของแบบจำลองฟันปลอมต่อไปนี้จะปรากฏเป็นฟันปลอมขากรรไกรบน > ฟันปลอมขากรรไกรล่าง > ฟันปลอมด้านสบฟัน



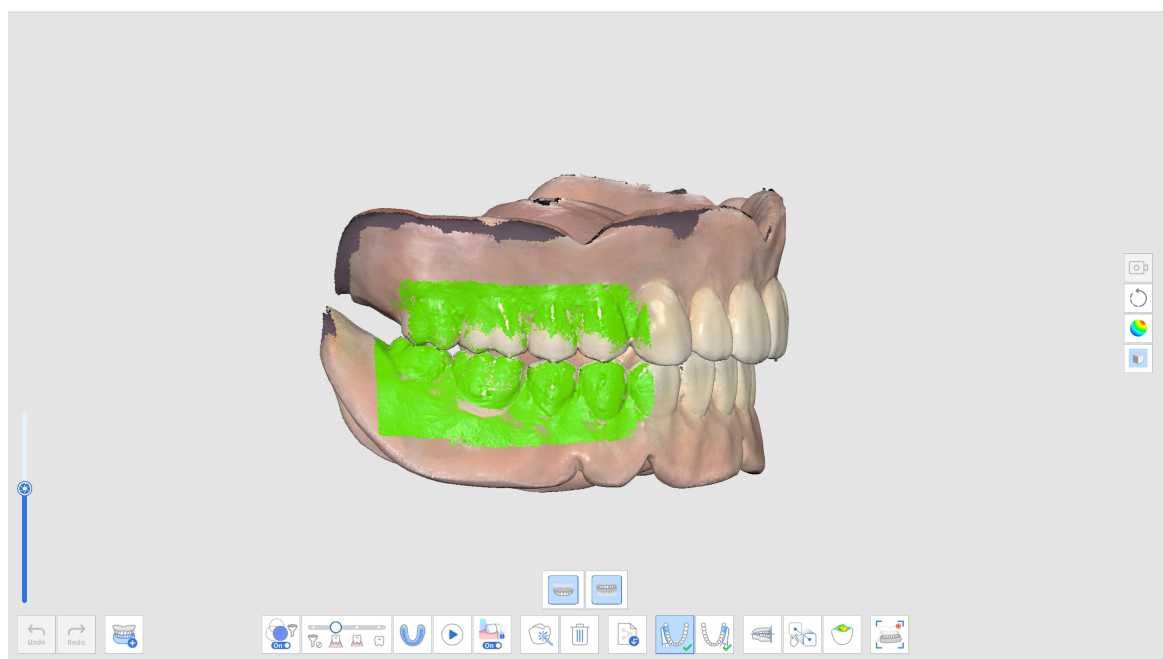
1. สแกนฟันปลอมขากรรไกรบน



2. สแกนฟันปลอมขากรรไกรล่าง



3. สแกนข้อมูลฟันปลอมตามลำดับต่อไปนี้: พื้นผิวด้านสัมผัสเนื้อเยื่อ > ขอบ > พื้นผิวขัดมันและพื้นเทียม
4. สแกนการสบฟันปลอมในขั้นตอนการสแกนสบฟัน สามารถใช้ข้อมูลในรูปแบบ CAD ได้



ฟันปลอมที่รองรับรากเทียม

ขั้นตอนการทำงานของฟันปลอมที่รองรับรากเทียมต่อไปนี้จะปรากฏเป็น ขากรรไกรบนแบบไร้ฟัน > ฟันปลอมขากรรไกรบน > ขากรรไกรล่างแบบไร้ฟัน > สแกนบอดี > ฟันปลอมขากรรไกรล่าง > สบฟัน



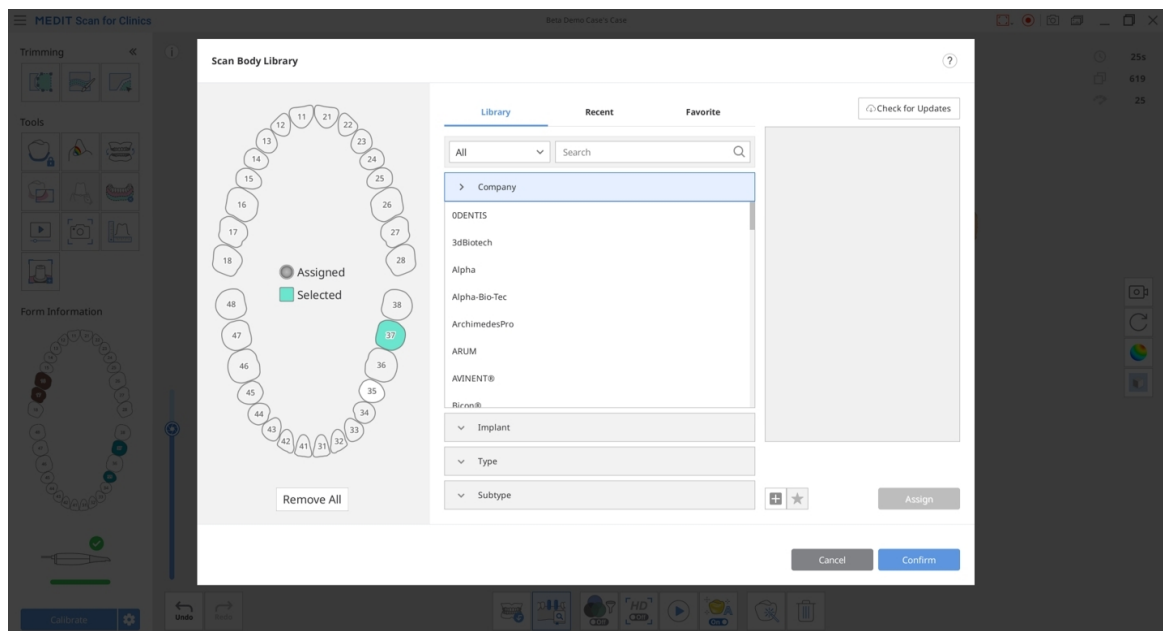
1. รับข้อมูลสำหรับขั้นตอนการสแกนแบบไร้ฟัน
2. สแกนสแกนบอดี้ในขั้นตอนการสแกนสแกนบอดี้ที่เกี่ยวข้อง

ใช้เครื่องมือ "การจับคู่ไลบรารีสแกนบอดี้"

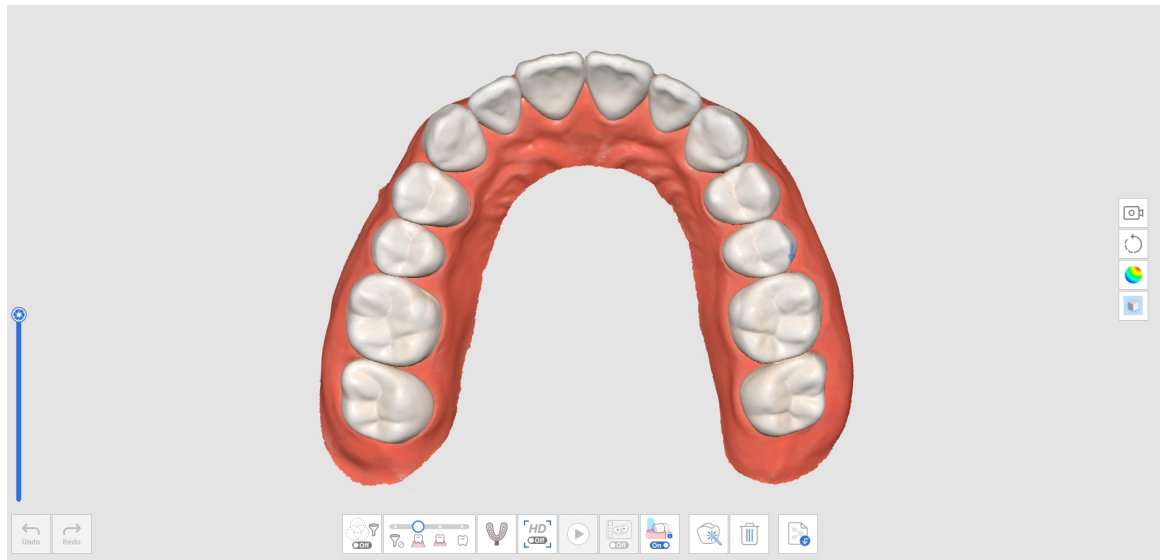
เพื่อรับข้อมูลสแกนบอดี้ที่แม่นยำจากไลบรารีที่ตั้งไว้ล่วงหน้า



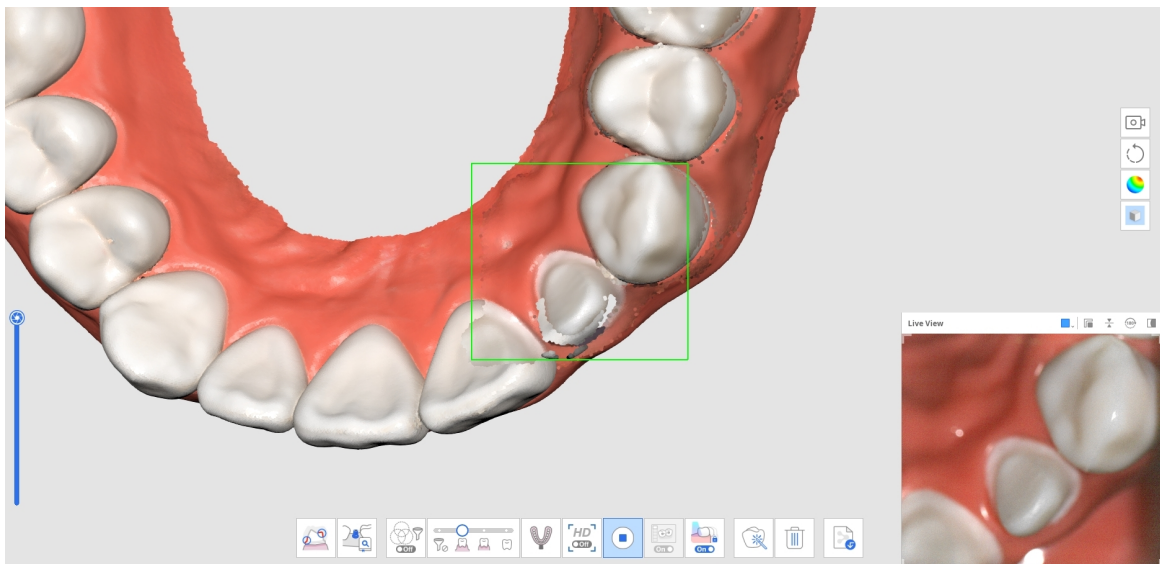
3. เลือกหมายเลขฟัน ค้นหาข้อมูลสแกนบอดี้ที่เกี่ยวข้องในไลบรารี แล้วคลิก "ยืนยัน"



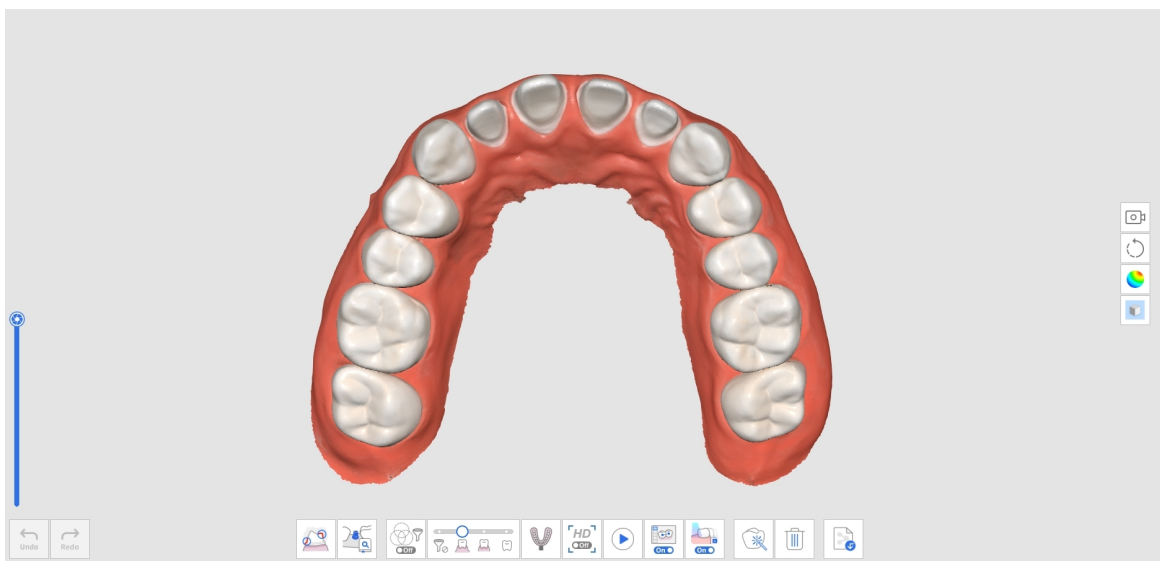
4. สแกนการสบฟันปลอมในขั้นตอนการสแกนสบฟัน สามารถใช้ข้อมูลในรูปแบบ CAD ได้



3. สแกนขากรรไกรล่างหลังการเตรียมฟัน เริ่มการสแกนจากพื้นที่ที่ไม่มีฟันที่ถูกเตรียม และทำการสแกนพื้นที่ที่ถูกเตรียมต่อไปเพื่อทดแทนข้อมูลที่มีอยู่

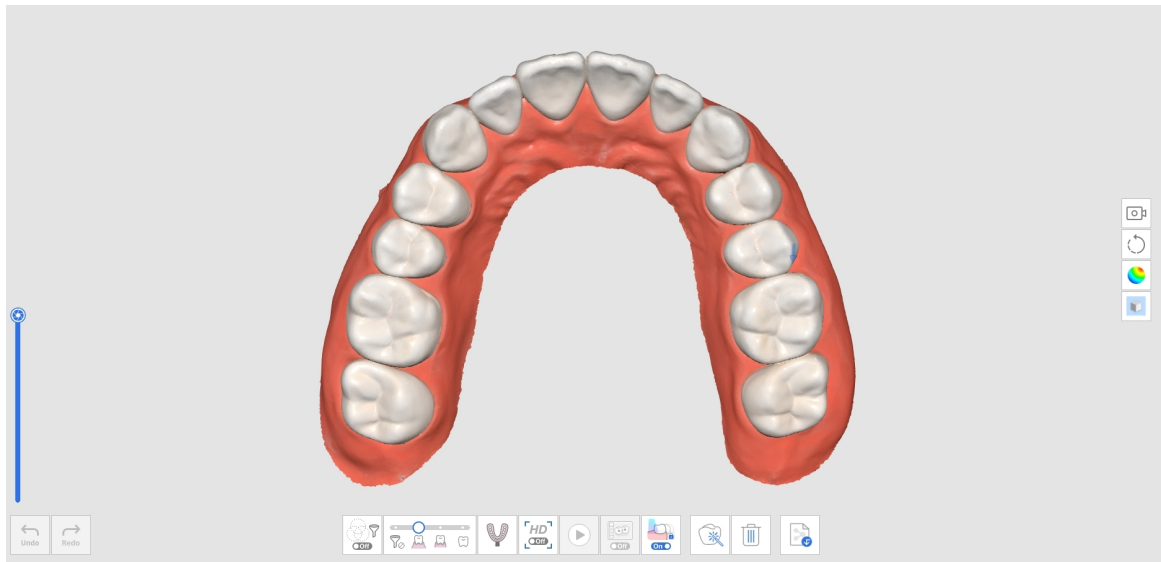


4. ภาพด้านล่างแสดงการสแกนที่เสร็จสมบูรณ์

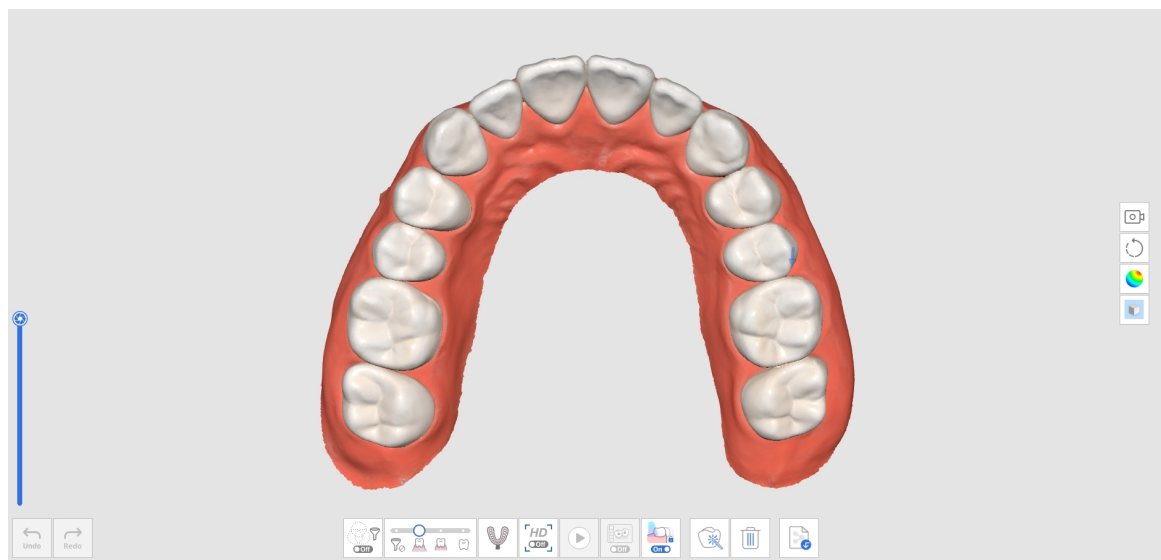


วิธีใช้การสแกนก่อนการรักษาด้วยเครื่องมือตัดแต่ง

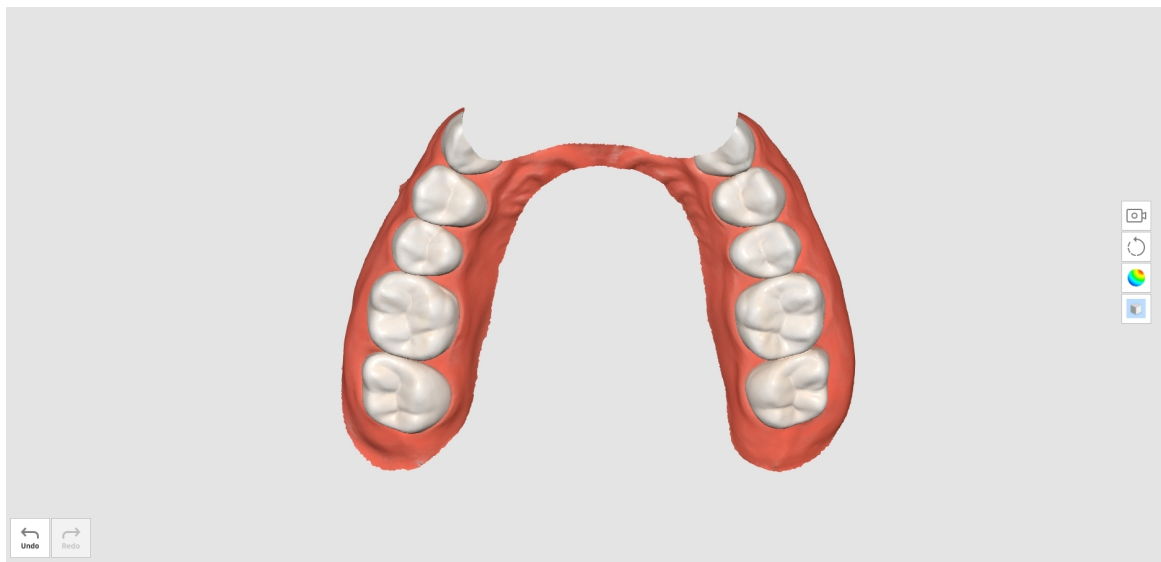
1. สแกนขากรรไกรล่าง (หรือขากรรไกรบน) ก่อนการเตรียมพื้นที่ขั้นตอนการสแกน
ก่อนการรักษาสำหรับขากรรไกรล่าง(หรือก่อนการรักษาสำหรับขากรรไกรบน)



2. ย้ายไปที่ขั้นตอนการสแกนขากรรไกรล่าง (หรือขากรรไกรบน)
จากนั้นข้อมูลที่ได้อาจในขั้นตอนก่อนการรักษาสำหรับขากรรไกรล่าง (ก่อนการรักษาสำหรับขากรรไกรบน)
จะถูกจำลอง



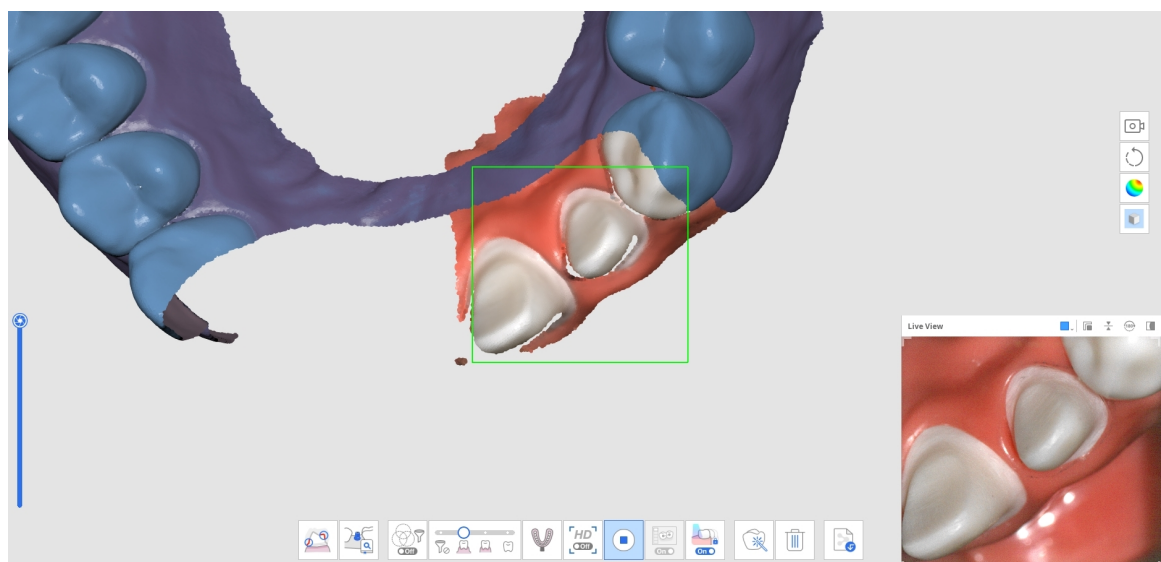
3. ใช้เครื่องมือตัดแต่งเพื่อลบข้อมูลตำแหน่งของพื้นที่ที่ถูกเตรียม



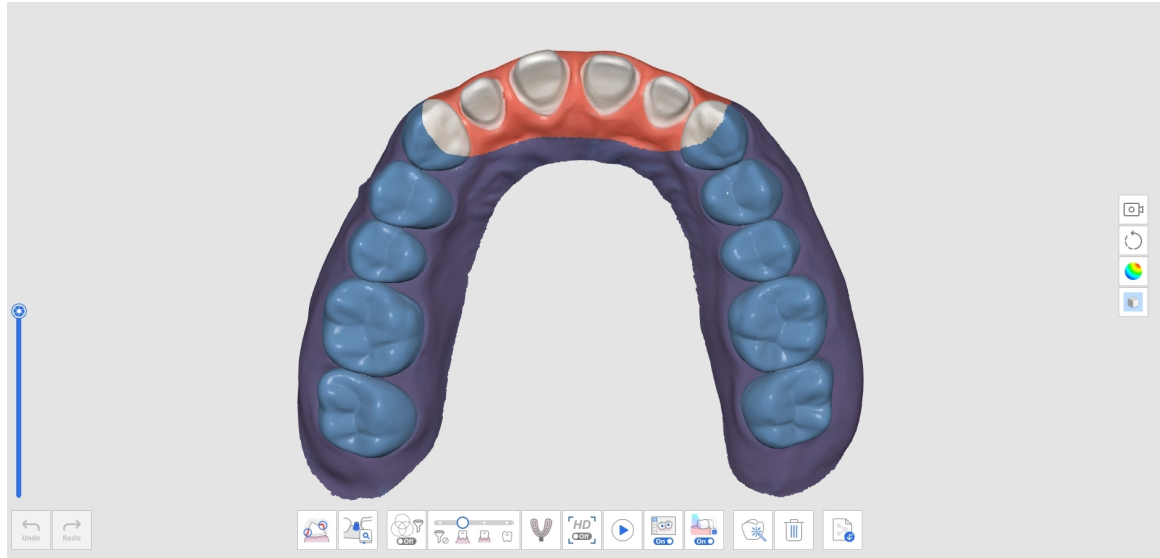
4. เมื่อคุณพยายามออกจากเครื่องมือตัดแต่ง คุณจะถูกร้องขอให้ล็อกข้อมูล คลิก "ใช่" เพื่อล็อกข้อมูลที่มีอยู่เพื่อปกป้องพวกมันในระหว่างการสแกนเพิ่มเติม



5. ข้อมูลที่ถูกล็อกจะแสดงเป็นสีอื่น และจะป้องกันการเปลี่ยนแปลงที่ไม่ต้องการ
6. รับข้อมูลการสแกนเพิ่มเติมในพื้นที่พื้นที่ที่ถูกเตรียม

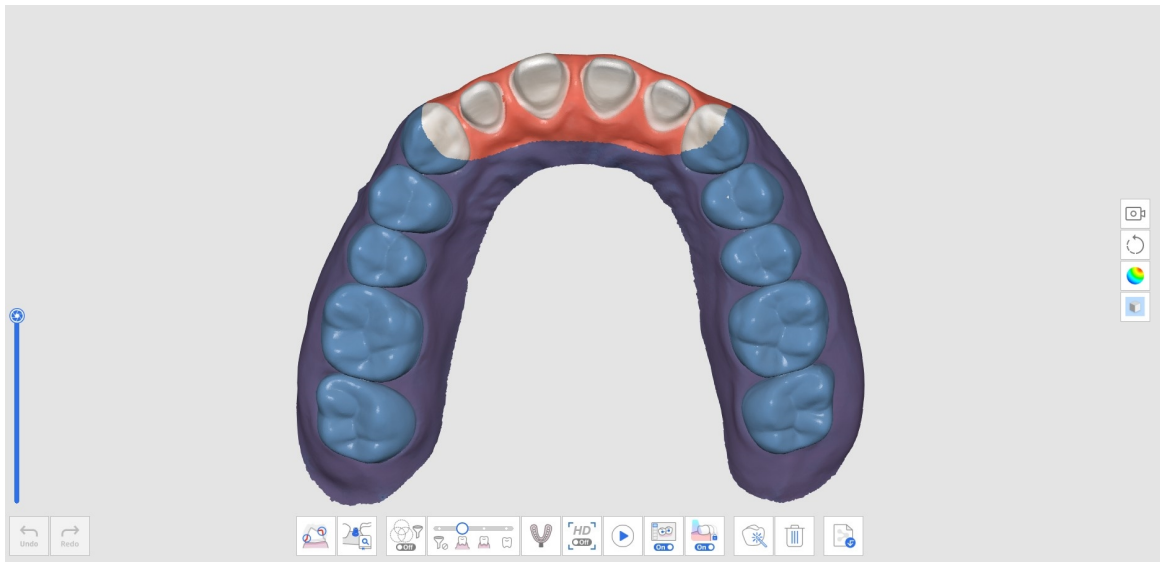


7. ภาพด้านล่างแสดงการสแกนที่เสร็จสมบูรณ์

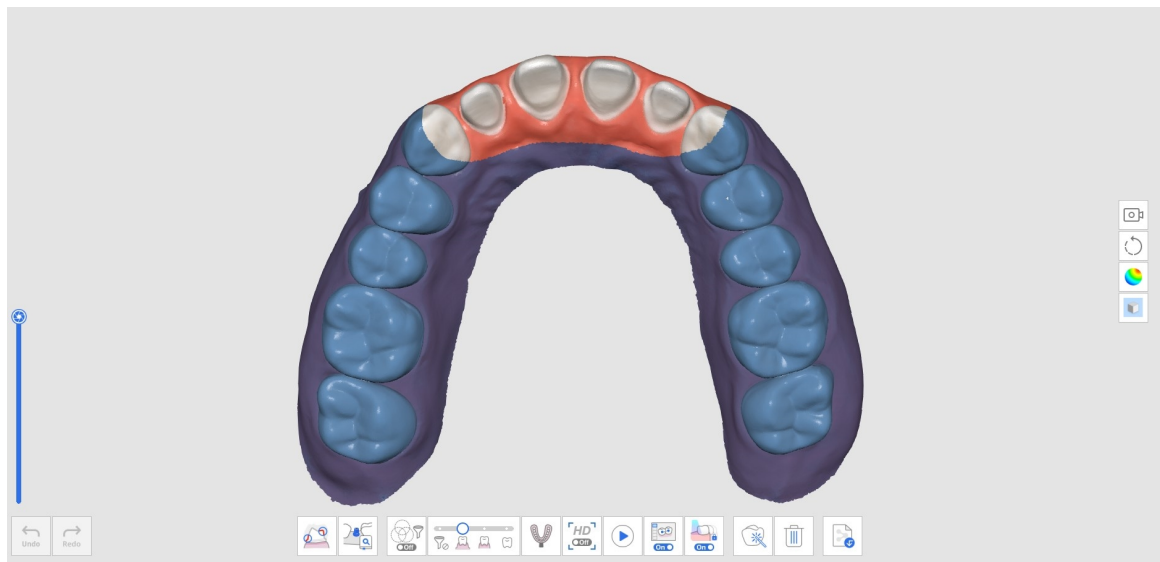


วิธีการลบการสแกนก่อนการรักษาที่ถูกจำลองและ สแกนข้อมูลใหม่

1. สแกนขากรรไกรล่าง (หรือขากรรไกรบน) ก่อนการเตรียมพื้นที่ขั้นตอนการสแกน
ก่อนการรักษาสำหรับขากรรไกรล่าง(หรือก่อนการรักษาสำหรับขากรรไกรบน)



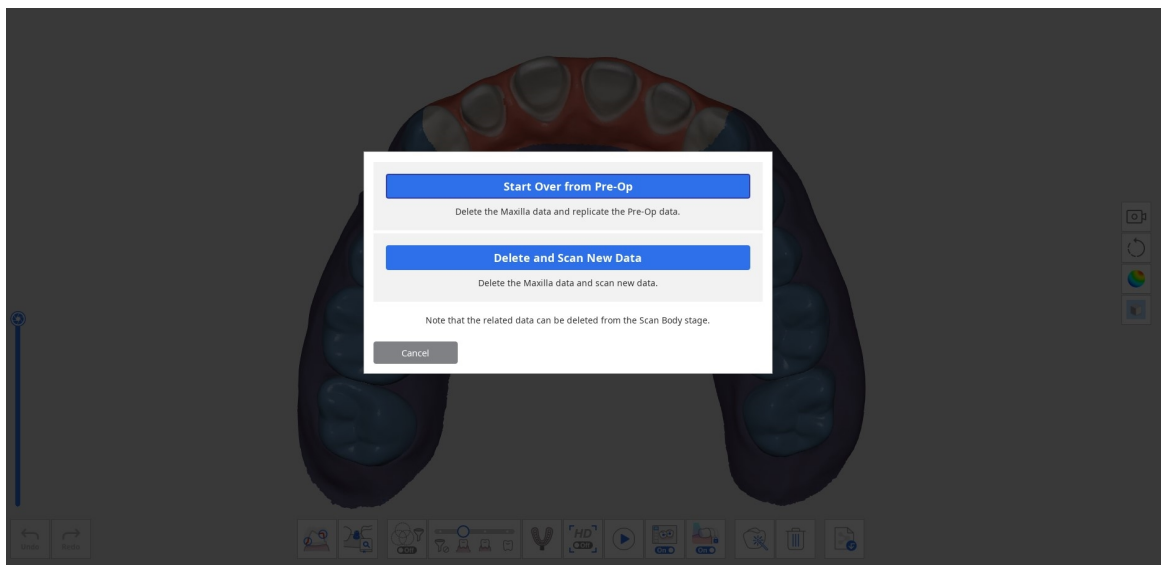
2. ย้ายไปที่ขั้นตอนการสแกนขากรรไกรล่าง (หรือขากรรไกรบน)
จากนั้นข้อมูลที่ได้มาในขั้นตอนก่อนการรักษาสำหรับขากรรไกรล่าง (ก่อนการรักษาสำหรับขากรรไกรบน)
จะถูกจำลอง



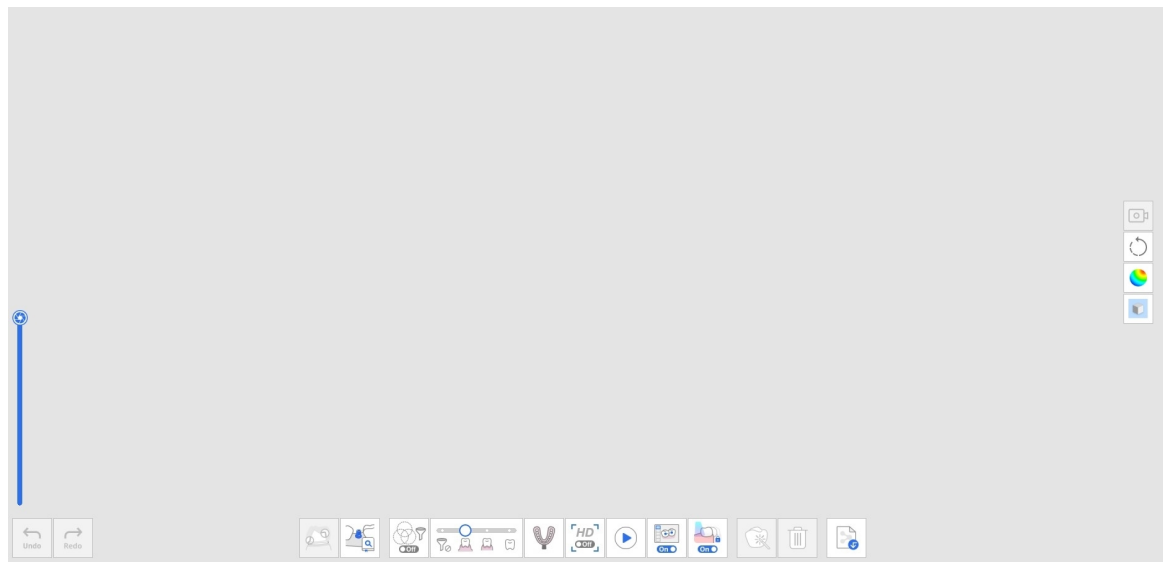
3. คลิกไอคอน "ลบ" ที่ด้านบน



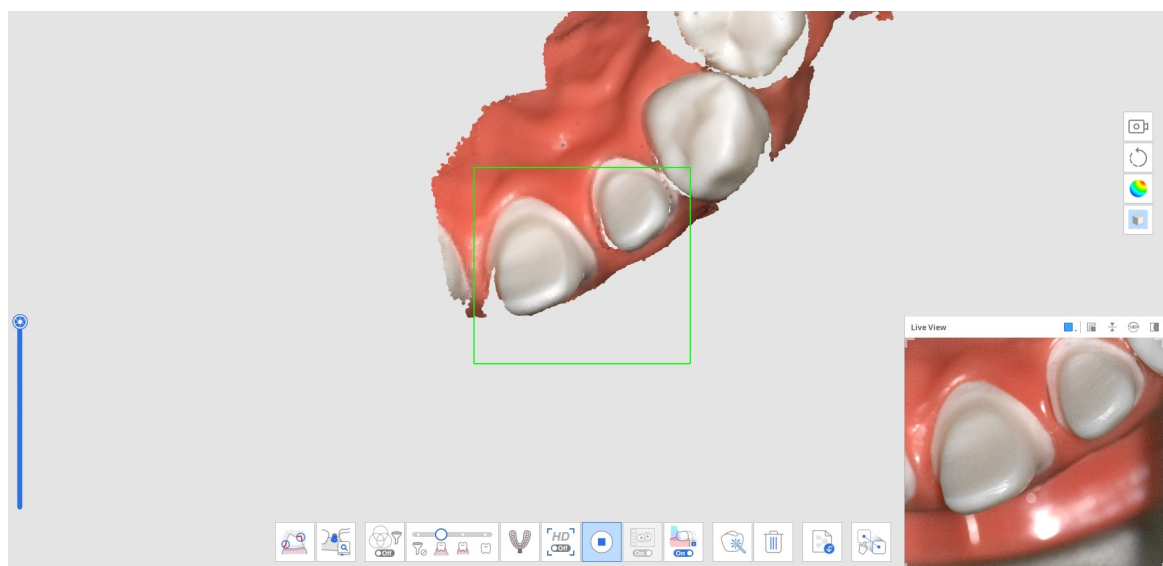
4. คลิกปุ่ม "ลบและสแกนข้อมูลใหม่"



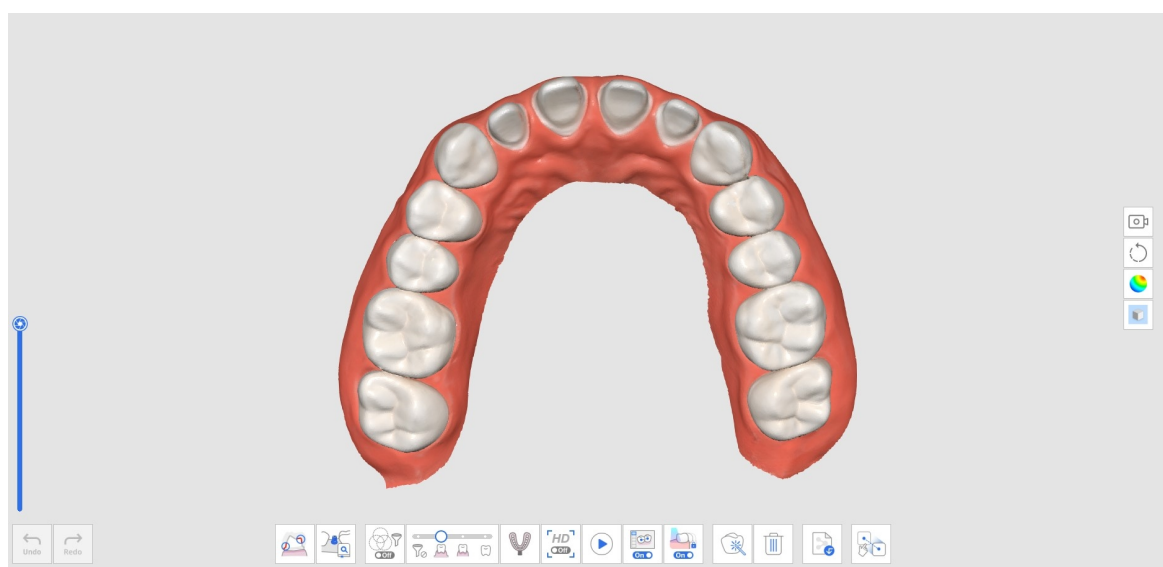
5. ข้อมูลจะถูกลบตั้งด้านล่าง



6. ตอนนี้คุณสามารถสแกนข้อมูลพื้นที่ถูกเตรียมได้



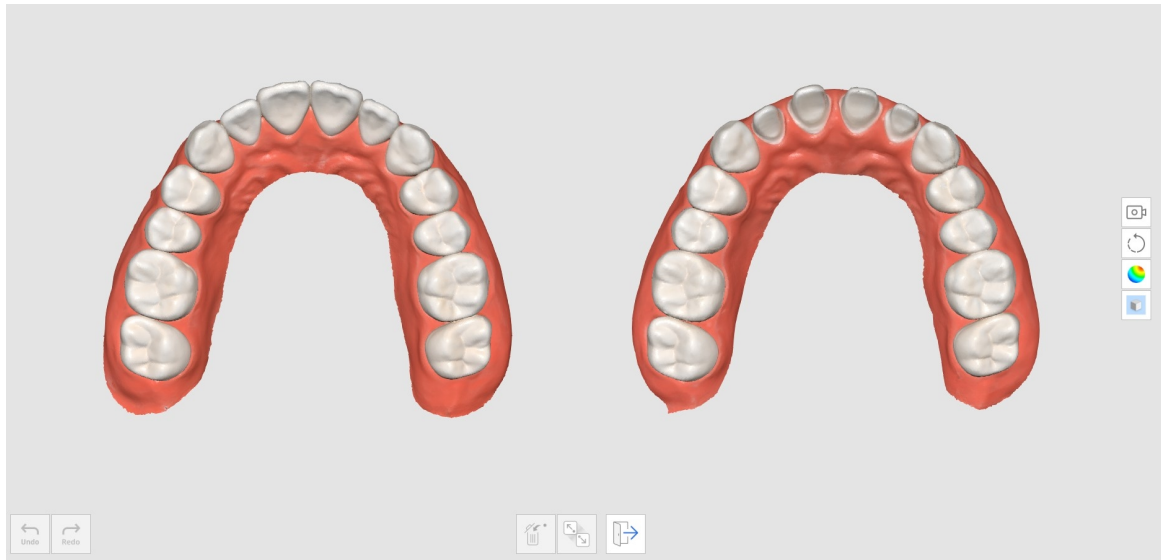
7. ภาพด้านล่างแสดงการสแกนที่เสร็จสมบูรณ์



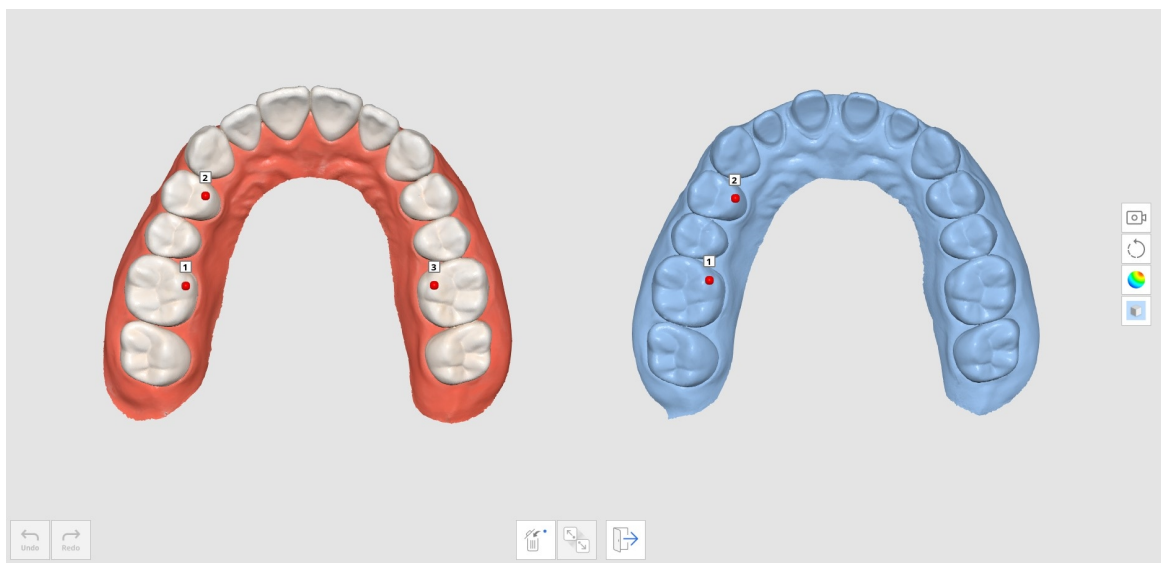
8. คลิ๊กไอคอน "การจัดแนวด้วยตนเอง" ที่ด้านล่างเพื่อจัดแนวข้อมูลก่อนการรักษาสำหรับขากรรไกรล่าง (หรือก่อนการรักษาสำหรับขากรรไกรบน) กับข้อมูลขากรรไกรล่าง (หรือขากรรไกรบน) ด้วยตนเอง



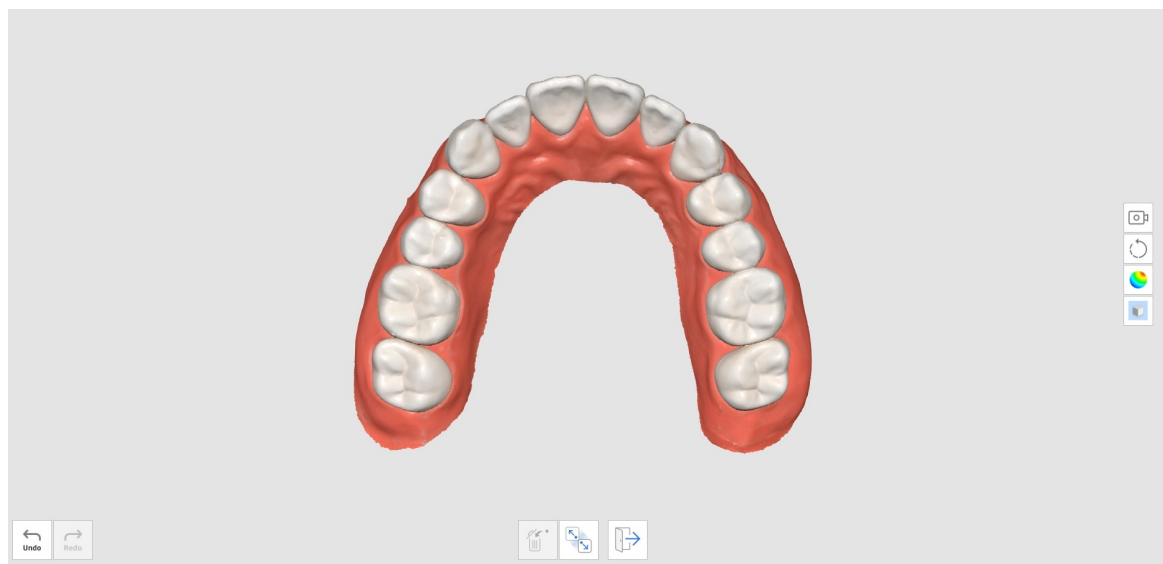
9. คุณจะเห็นทั้งข้อมูลก่อนการรักษาและที่ถูกเตรียมในพื้นที่แสดงข้อมูล



10. วางจุดสูงสุดถึงสามจุดเพื่อจัดแนวข้อมูล



11. ภาพด้านล่างแสดงการสแกนที่เสร็จสมบูรณ์



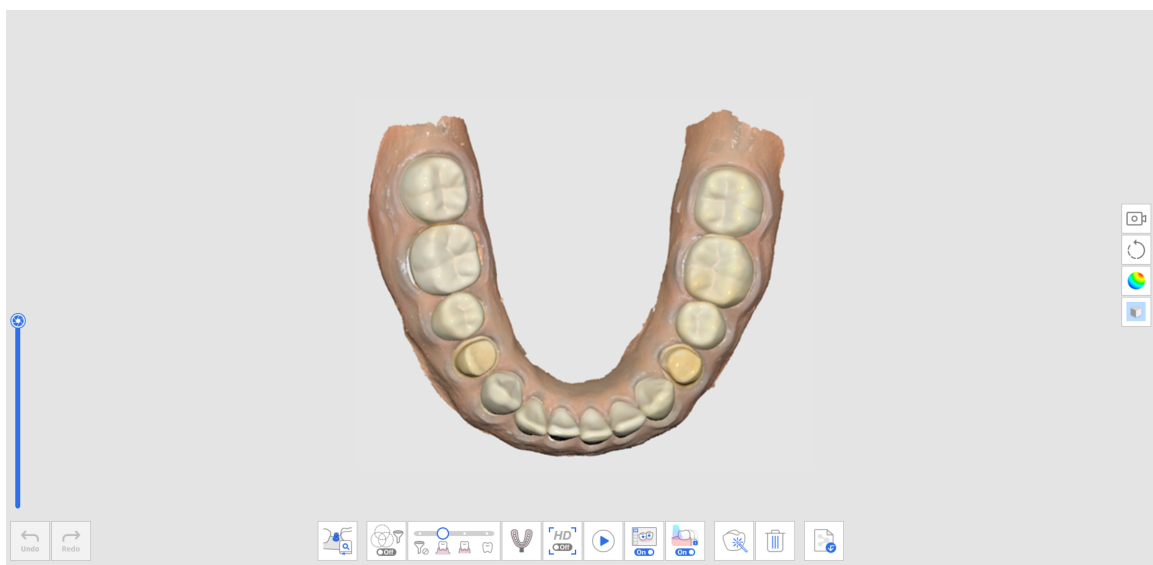
การสแกนรอยพิมพ์

การสแกนรอยพิมพ์ให้การสแกนที่ราบรื่น โดยผสมผสานการสแกนภายในช่องปากและการสแกนรอยพิมพ์

คุณสามารถผสมผสานข้อมูลภายในช่องปากและรอยพิมพ์ได้อย่างง่ายดายด้วยการสแกนแบบผสานรวม

วิธีการรับการสแกนรอยพิมพ์

1. สแกนข้อมูลการสแกนภายในช่องปากในขั้นตอนขากรรไกรบนหรือขากรรไกรล่าง



2. คลิกไอคอน "การสแกนรอยพิมพ์" ที่ด้านล่าง

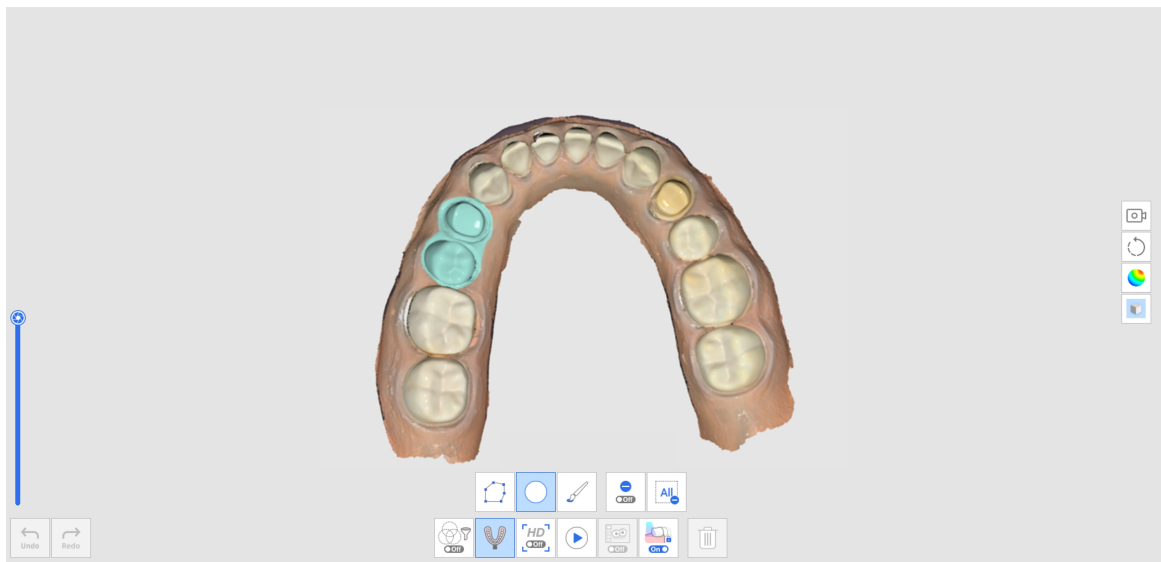


3. ทำเครื่องหมายพื้นที่ที่จะแทนที่ข้อมูลภายในช่องปากด้วยข้อมูลรอยพิมพ์

หมายเหตุ

ฟังก์ชันนี้มีประโยชน์ในการจำกัดพื้นที่ที่จะถูกแทนที่

หากผู้ใช้ข้ามขั้นตอนการทำเครื่องหมาย ข้อมูลทั้งหมดจะถูกแทนที่ด้วยข้อมูลรอยพิมพ์

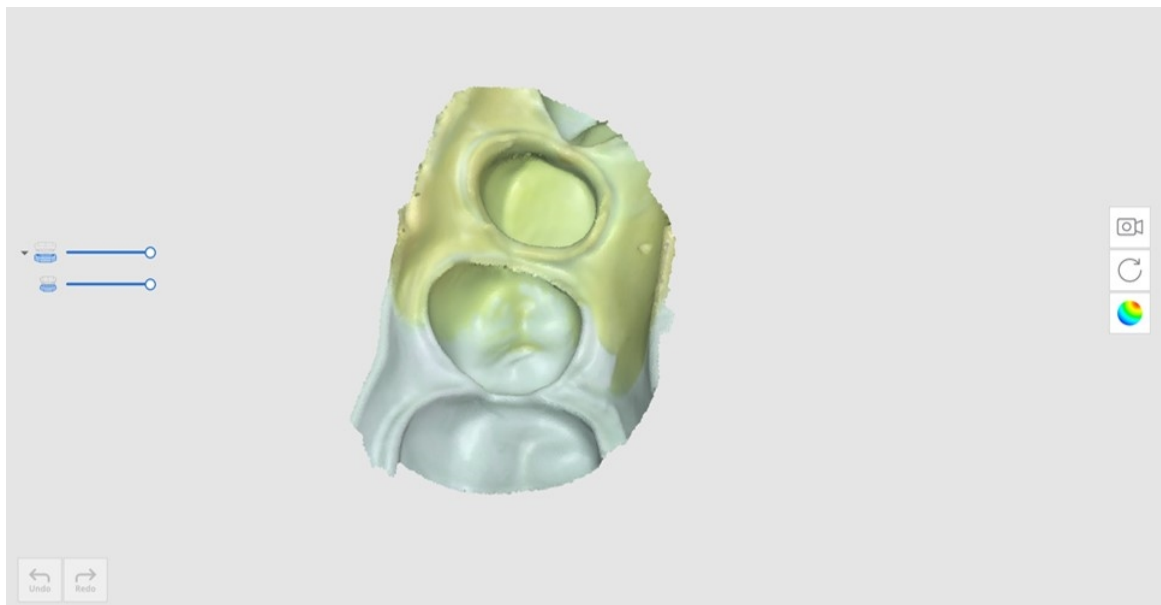


4. สแกนโมเดลรอยพิมพ์สำหรับพื้นที่ที่ถูกทำเครื่องหมาย

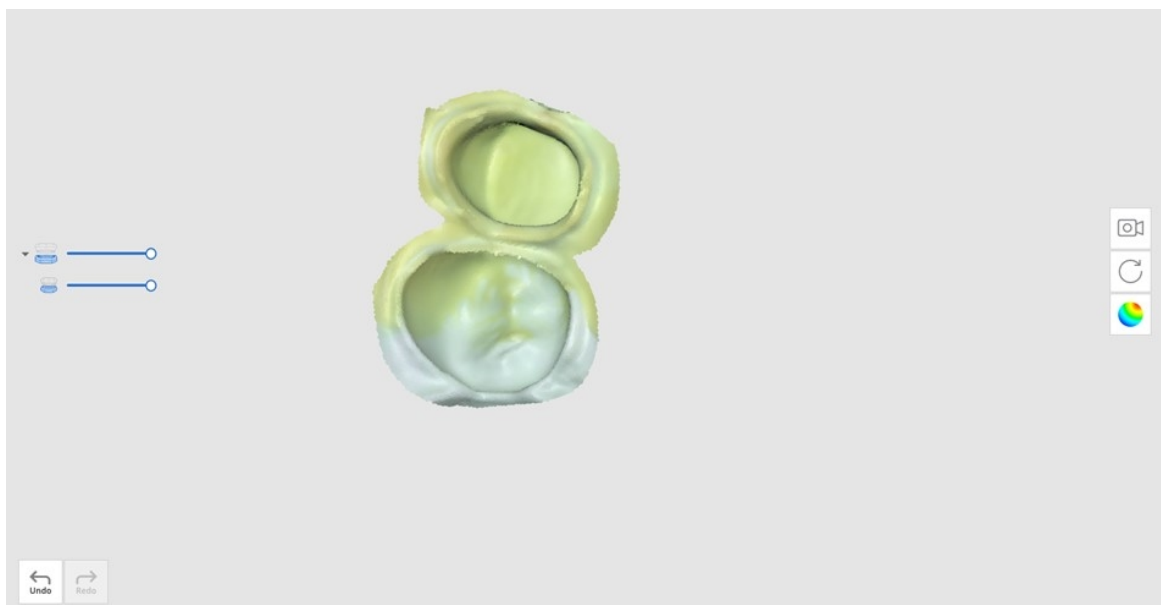
ข้อมูลรอยพิมพ์จะถูกจัดแนวกับข้อมูลภายในช่องปากโดยอัตโนมัติ



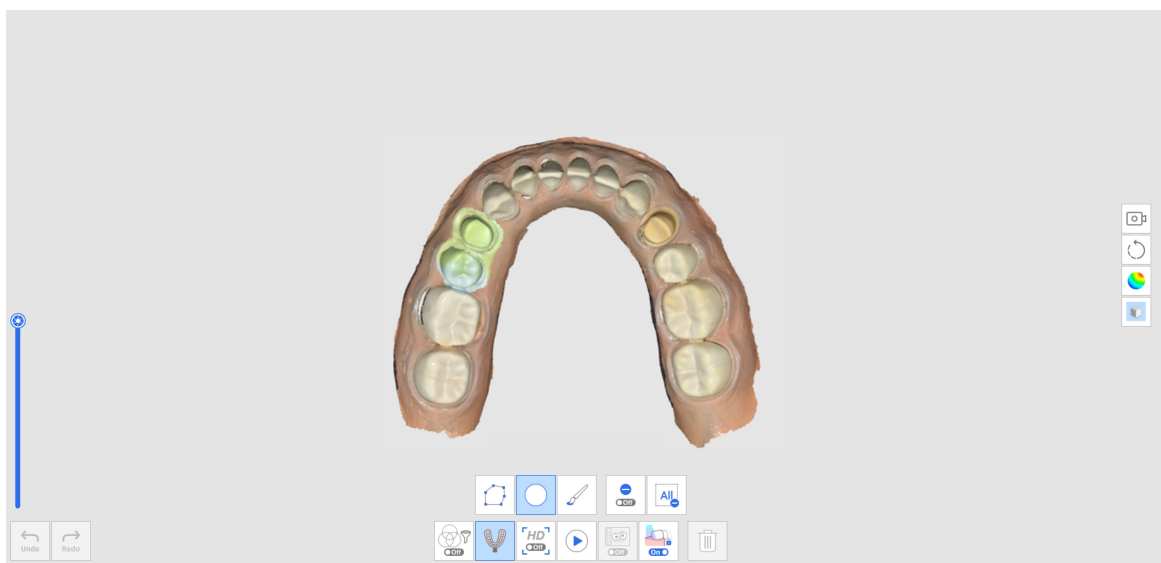
5. เมื่อเปิดคุณสมบัติ "การสแกนรอยพิมพ์" ให้ใช้เครื่องมือตัดแต่งเพื่อแสดงเฉพาะข้อมูลพิมพ์พื้น



6. ลบพื้นที่ที่ไม่จำเป็นในข้อมูลรอยพิมพ์

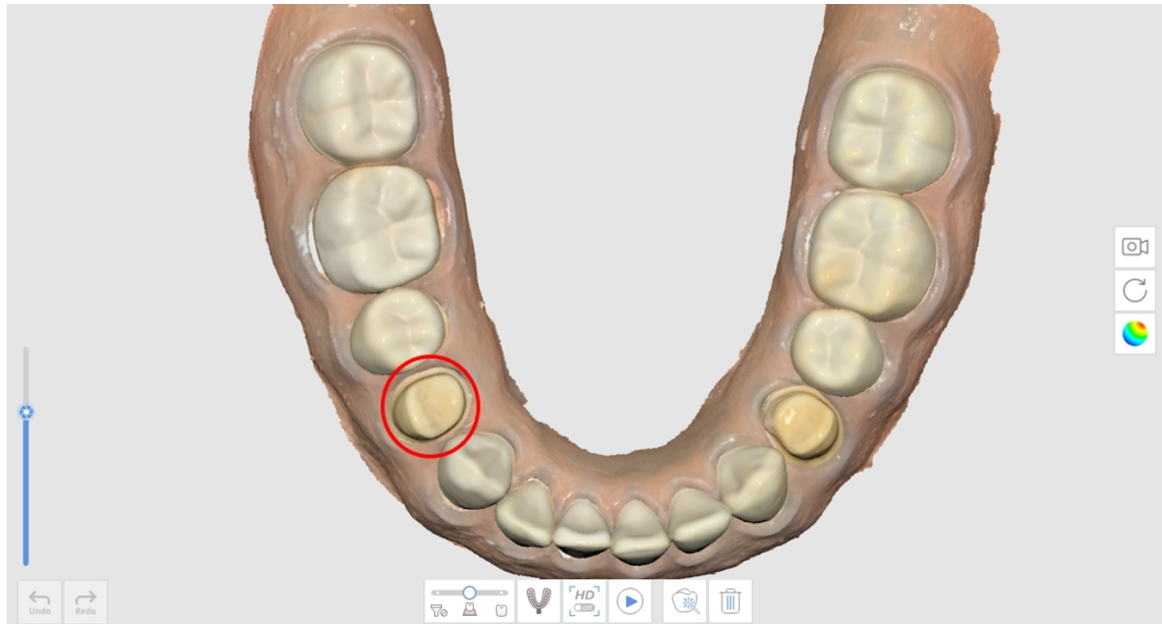


7. ผลลัพธ์จะปรากฏดังภาพด้านล่าง



วิธีใช้การสแกนรอยพิมพ์สำหรับขอบ

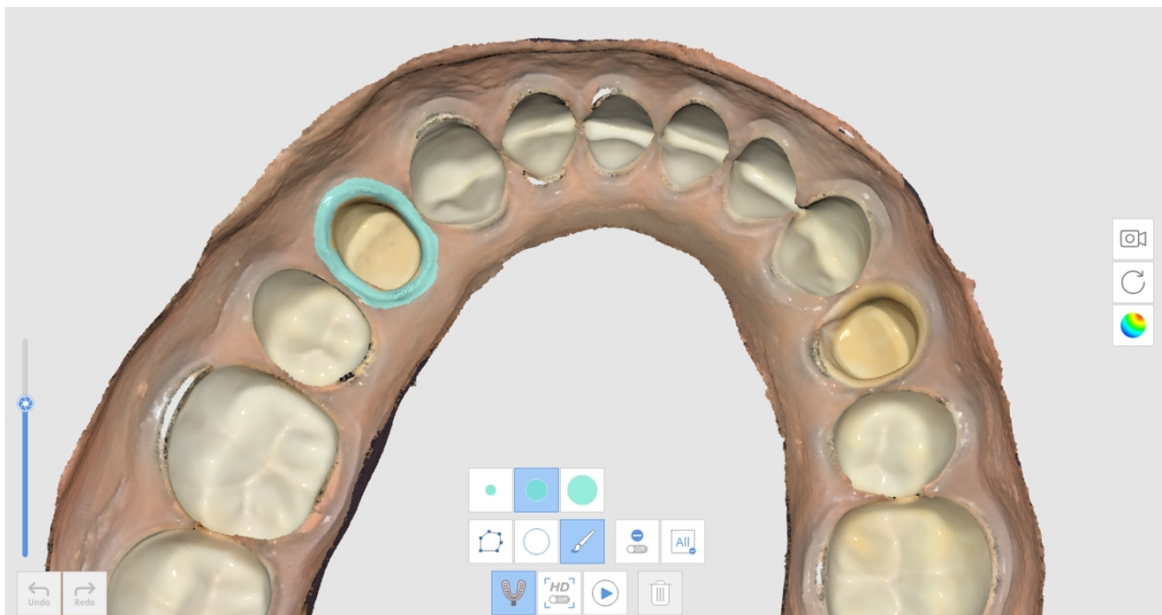
1. สแกนข้อมูลการสแกนภายในช่องปากในขั้นตอนขากรรไกรบนหรือขากรรไกรล่าง



2. คลิกไอคอน "การสแกนรอยพิมพ์" ที่ด้านล่าง



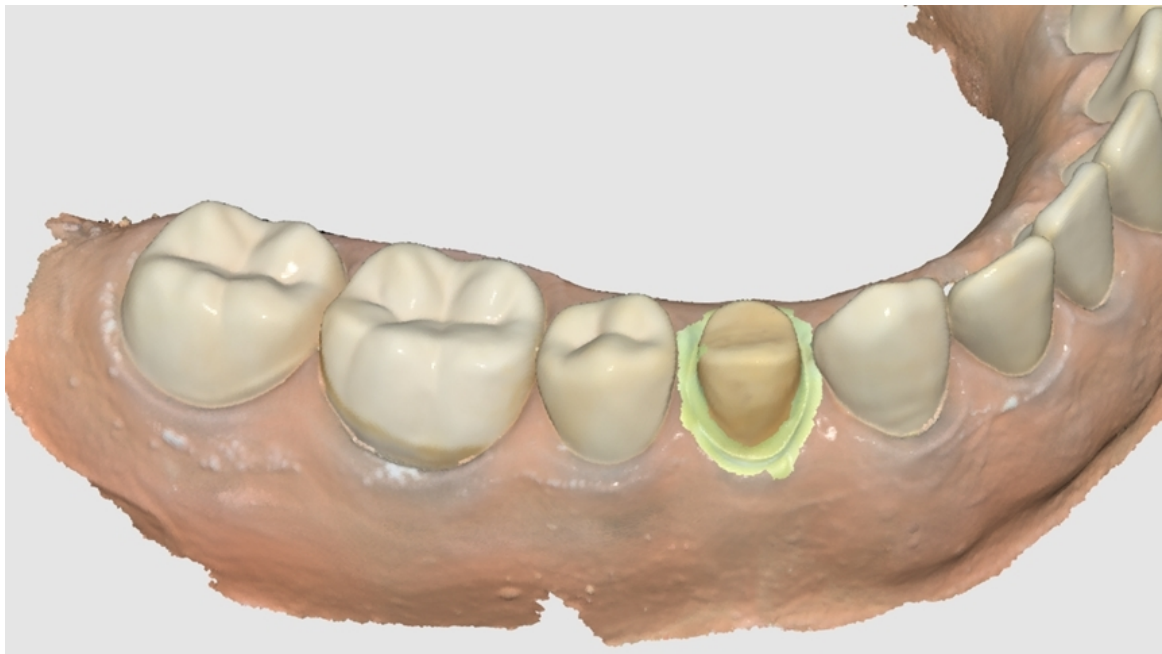
3. ทำเครื่องหมายพื้นที่ขอบด้วยเครื่องมือตัดแต่ง



4. สแกนรอยพิมพ์



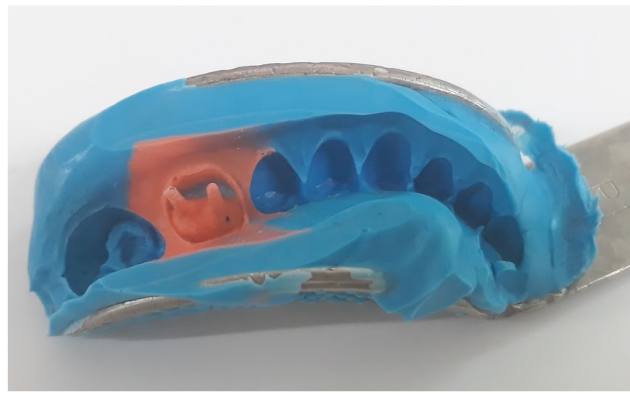
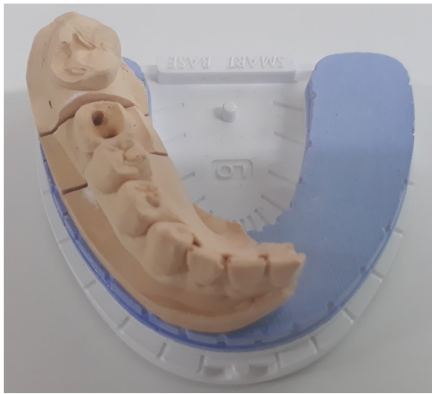
5. ผลลัพธ์จะปรากฏดังภาพด้านล่าง



วิธีใช้การสแกนรอยพิมพ์สำหรับเคสเดือยฟันและ แกนฟัน

ในบางเคสของเดือยฟันและแกนฟัน การรับข้อมูลสำหรับพื้นที่เดือยฟันเป็นเรื่องยากมาก เนื่องจากพื้นที่นั้นลึกมากและสแกนได้ยาก คุณสมบัติ "การสแกนรอยพิมพ์" มีประโยชน์ในเคสเหล่านี้

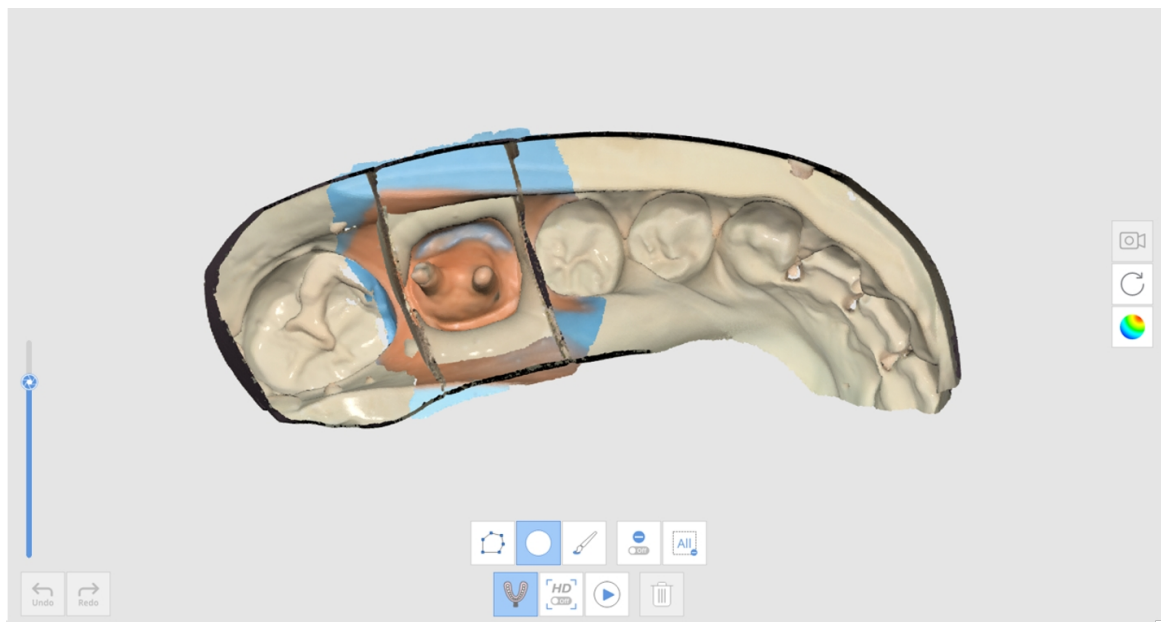
1. เตรียมโมเดลพื้นฐานและรอยพิมพ์สำหรับเดือยฟัน



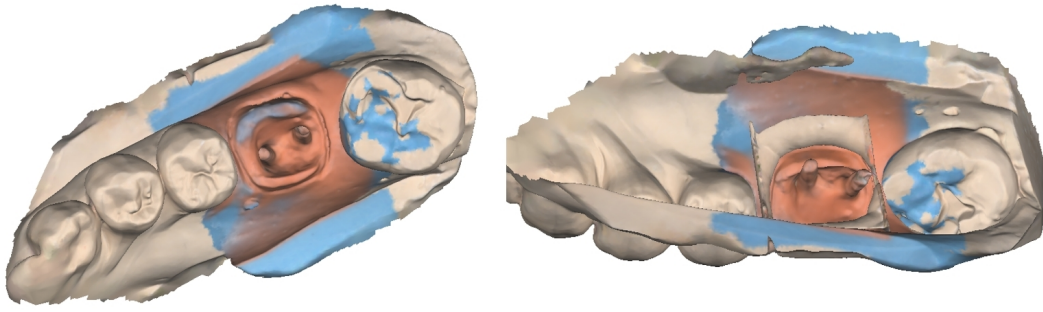
2. สแกนโมเดลพื้นฐาน คุณจะเห็นว่าพื้นที่เดือยฟันนั้นลึกและถูกสแกนได้ไม่ครบ



3. คลิกไอคอน "การสแกนรอยพิมพ์" และสแกนโมเดลพิมพ์ฟัน



4. ผลลัพธ์จะปรากฏดังภาพด้านล่าง



วิธีใช้การสแกนรอยพิมพ์สำหรับเคสสบฟัน

คุณสามารถใช้คุณสมบัติ "การสแกนรอยพิมพ์" สำหรับการจัดแนวสบฟันได้

1. เตรียมโมเดลรอยพิมพ์



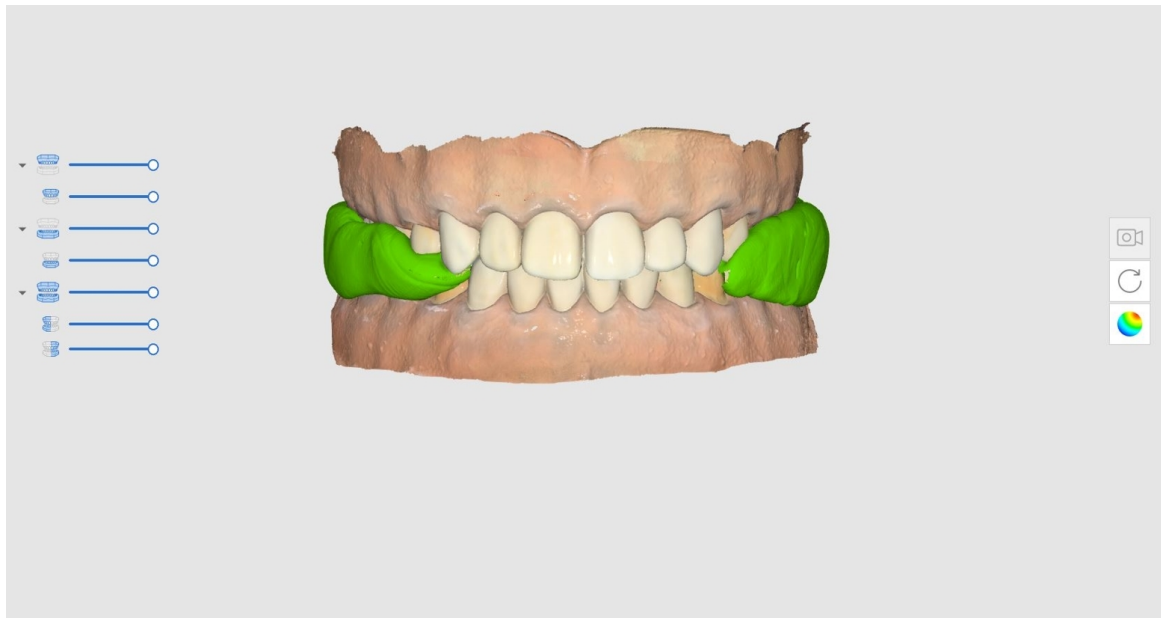
2. สแกนขากรรไกรบนและขากรรไกรล่างในขั้นตอนขากรรไกรบนและขากรรไกรล่าง



3. คลิกไอคอน "การสแกนรอยพิมพ์" ที่ขั้นตอนสแกน



4. รับข้อมูลสแกนโดยใช้โมเดลรอยพิมพ์ ในเคสนี้ รอยพิมพ์ต้องถูกสแกนจากทุกมุมใน 360 องศาสำหรับแต่ละฟันสับ



หมายเหตุ

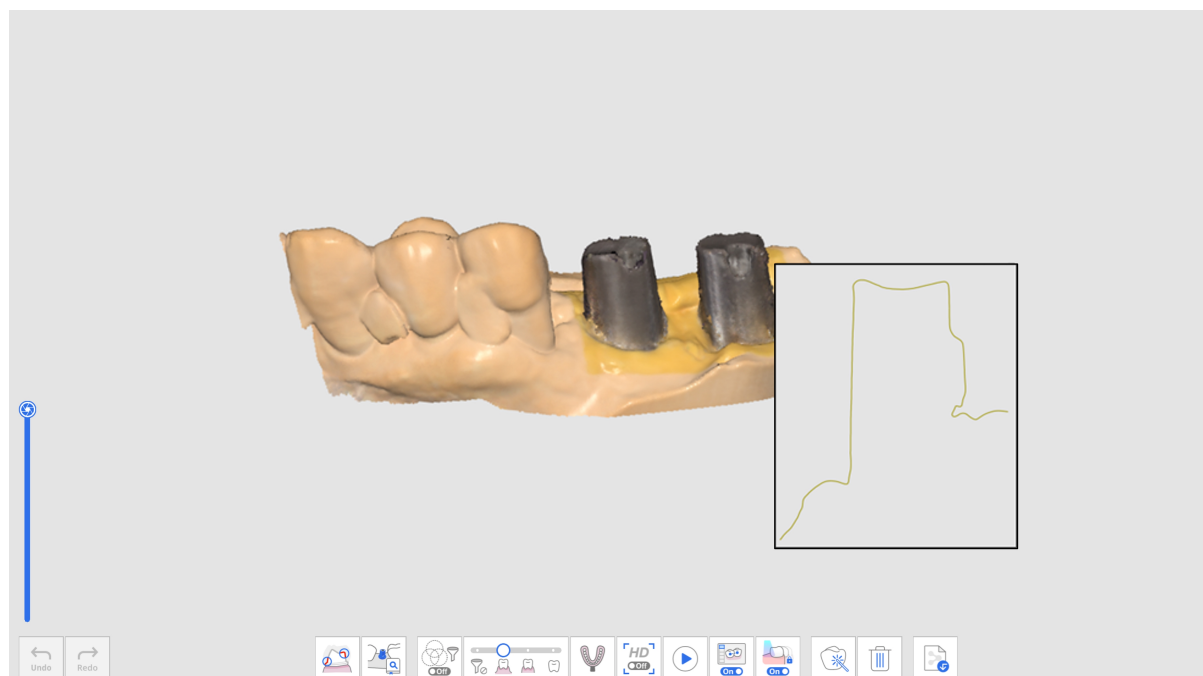
มีคุณสมบัติการสแกนความละเอียดสูงอยู่ในการสแกนรอยพิมพ์
เมื่อได้รับข้อมูลรอยพิมพ์ที่มีความละเอียดสูง ข้อมูลดังกล่าวจะถูกแสดงเป็นสีต่าง ๆ
หากตั้งค่าโหมดการแสดงผลโมเดลเป็น "ปิดพื้นผิว"

การจับคู่ไลบรารีแกนยึดครอบฟัน

🔍 หมายเหตุ

ดูที่ [เครื่องมือและฟังก์ชัน > เครื่องมือในแถบเครื่องมือหลัก > เครื่องมือฟังก์ชัน > ลงทะเบียนแกนยึดครอบฟัน](#) เกี่ยวกับการลงทะเบียนแกนยึดครอบฟันในไลบรารี
คุณสามารถลงทะเบียนแกนยึดครอบฟันแบบกำหนดเองหรือสำเร็จรูปพร้อมความยาวมุมที่ถูกปรับแต่ง เป็นต้น

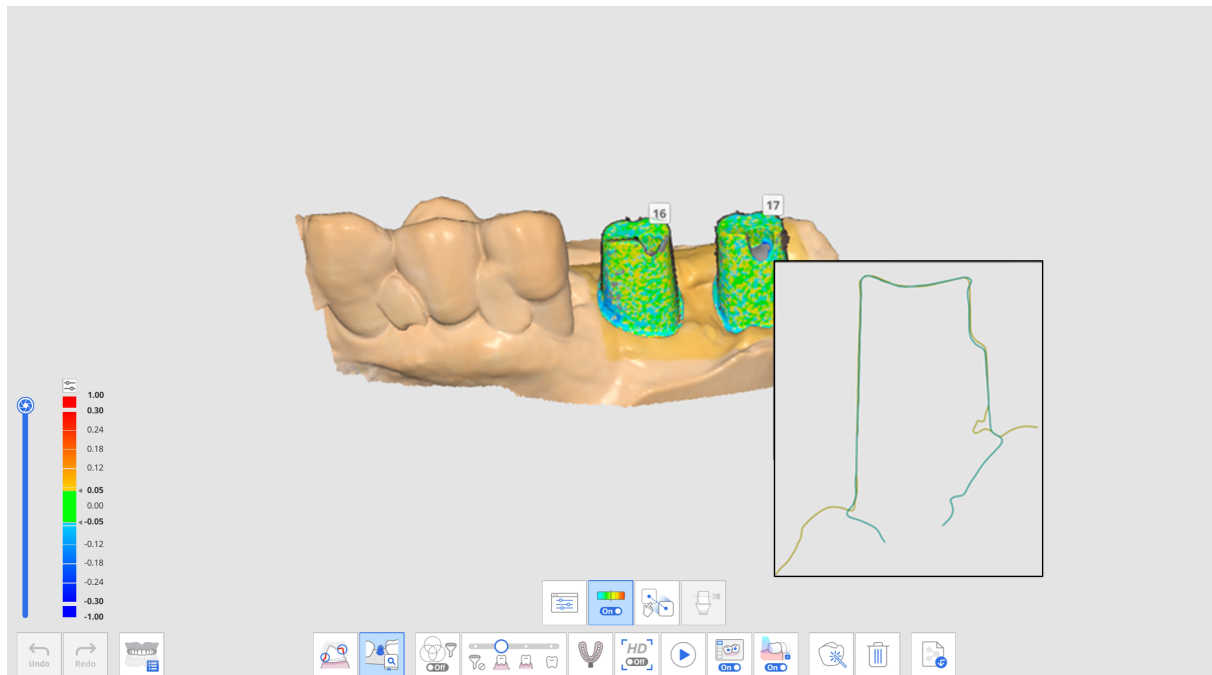
คุณสามารถใช้ไลบรารีเพื่อทดแทนการรับข้อมูลสำหรับพื้นที่ที่อาจเข้าถึงได้ยาก เช่น บริเวณขอบแกนยึดครอบฟันที่อยู่ด้านล่างเหงือก หรือพื้นที่ที่อยู่ติดกับฟันข้างเคียงมากเกินไป
คุณสามารถรับข้อมูลการสแกนหลักยึดอย่างแม่นยำและง่ายดายยิ่งขึ้นได้ด้วยวิธีนี้



ข้อมูลแกนยึดครอบฟันที่ถูกสแกน

มีเครื่องมือต่อไปนี้สำหรับคุณสมบัติการจับคู่ไลบรารีแกนยึดครอบฟัน

-	หมายเลขฟัน	ช่วยให้ผู้ใช้เลือกหมายเลขฟันแต่ละซี่สำหรับเป้าหมายการรับข้อมูล
-	ไลบรารีแกนยึดครอบฟัน	กำหนดข้อมูลไลบรารีสำหรับฟันแต่ละซี่และจัดการข้อมูลไลบรารี
-	แสดง/ซ่อนส่วนเบี่ยงเบน	แสดงหรือซ่อนส่วนเบี่ยงเบนระหว่างข้อมูลที่ถูกจัดแนวโดยใช้แผนที่สี



ข้อมูลแกนยึดครอบฟันหลังจากการจับคู่ไลบรารีแกนยึดครอบฟัน

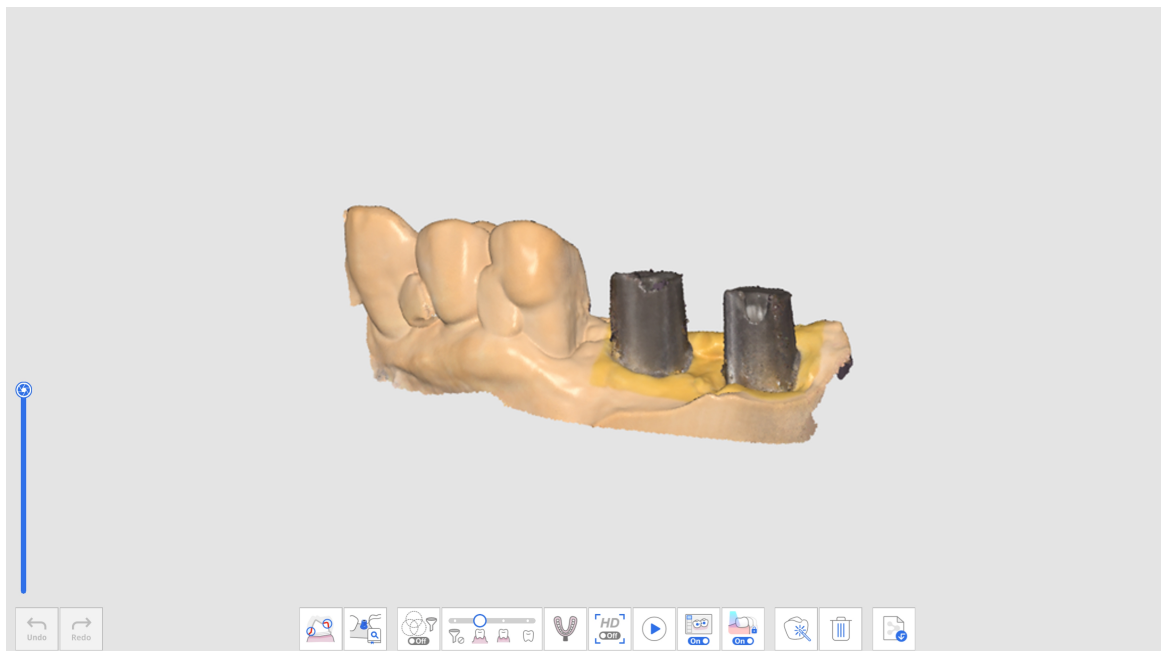
การปรับแนวด้วยตนเอง	ช่วยให้ผู้ใช้ปรับแนวข้อมูลไลบรารีและสแกนข้อมูลด้วยตนเอง คุณสามารถปรับแนวข้อมูลด้วยจุดจัดแนวหนึ่งหรือสามจุดได้
ตัดแกนยึดครอบฟันด้วยตนเอง	ตัดแกนยึดครอบฟันโดยการปรับความสูงด้วยตนเอง

วิธีใช้การจับคู่ไลบรารีแกนยึดครอบฟัน

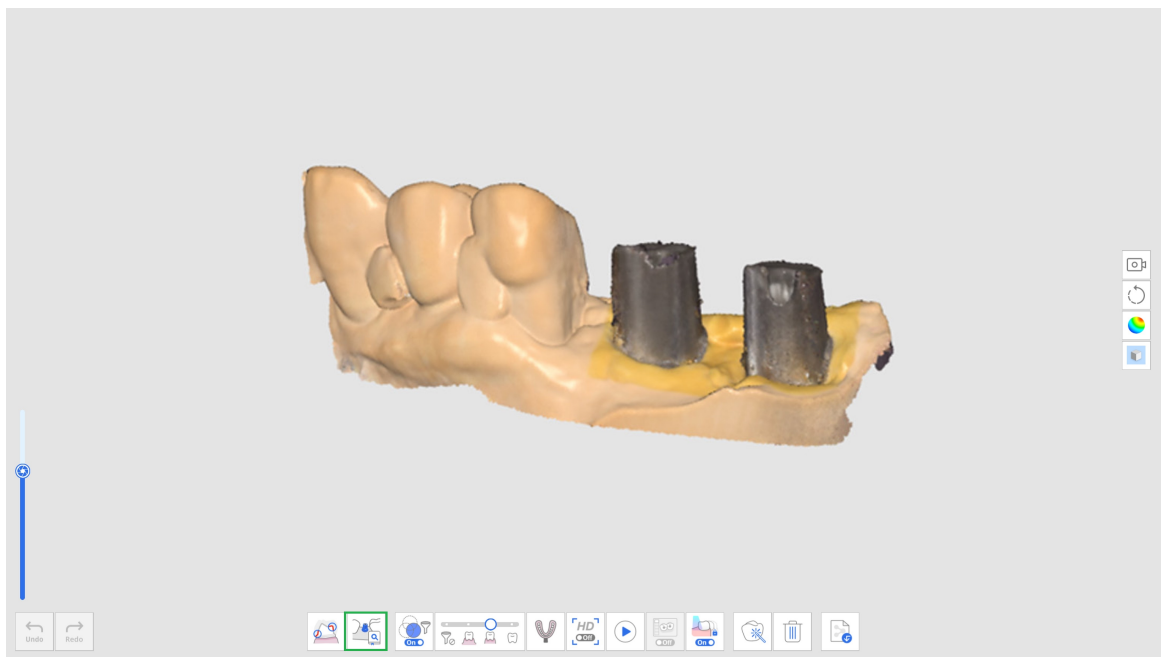
กำหนดไลบรารีแกนยึดครอบฟัน

ก่อนที่จะสแกนข้อมูลแกนยึดครอบฟัน คุณต้องกำหนดไลบรารีที่ต้องการให้กับหมายเลขฟันแต่ละซี่

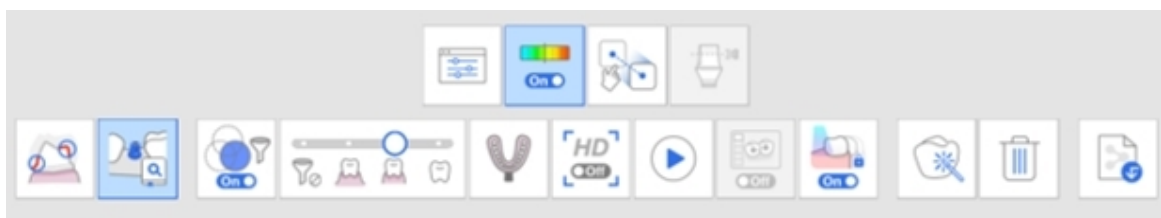
1. รับข้อมูลในขั้นตอนขากรรไกรบนหรือขากรรไกรล่าง



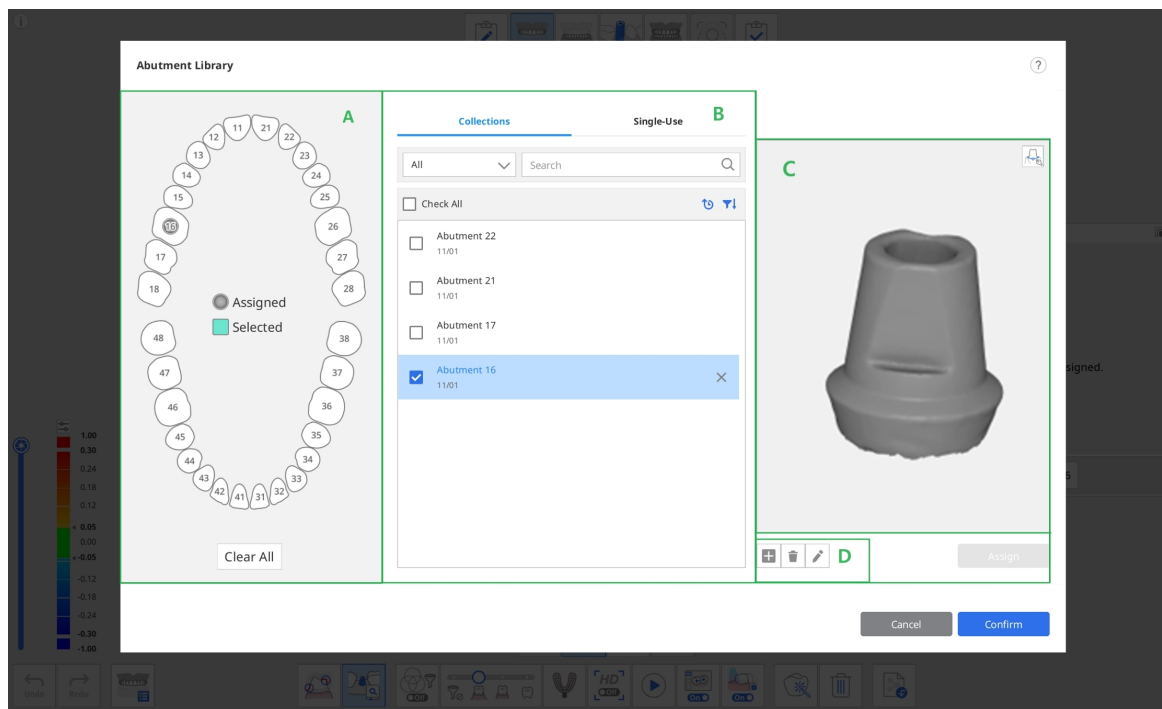
2. คลิกไอคอนเครื่องมือ "การจับคู่ไลบรารีแกนยึดครอบฟัน" ที่ด้านล่างของขั้นตอนขากรรไกรบนหรือขากรรไกรล่าง



3. คลิกที่ไอคอน "ไลบรารีแกนยึดครอบฟัน"



4. ข้อความต่อไปนี้จะปรากฏขึ้นเพื่อกำหนดไลบรารีแกนยึดครอบฟันสำหรับฟันแต่ละซี่



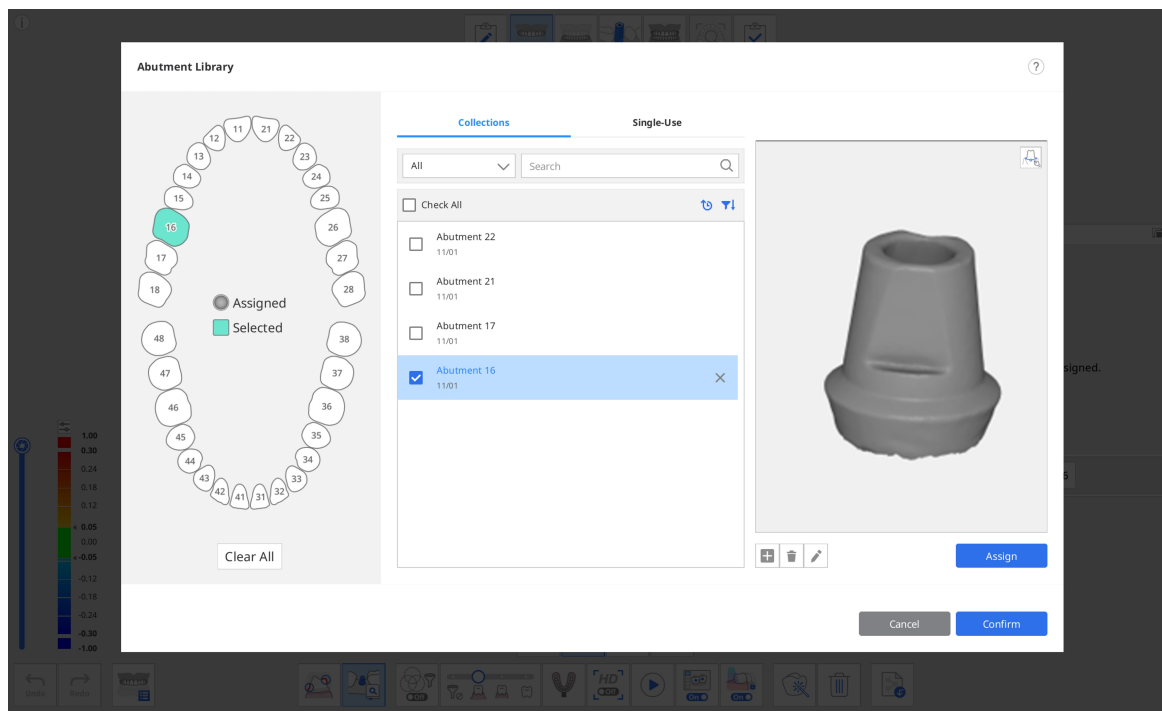
จะมีสองแท็บต่อไปนีในเซคชั่น B สำหรับการเลือกไลบรารีแกนยึดครอบฟัน

- คอลเล็กชัน: รายชื่อไลบรารีแกนยึดครอบฟันที่ลงทะเบียนไว้เป็นคอลเล็กชันเพื่อให้สามารถใช้งานต่อได้ในอีกหลายเคส
- ใช้ครั้งเดียว:
รายการไลบรารีแกนยึดครอบฟันที่ลงทะเบียนไว้แบบใช้ครั้งเดียวเพื่อให้สามารถใช้ได้เฉพาะในเคสเท่านั้น

5. เลือกฟันซี่หนึ่งหรือหลายซี่จากเซคชั่น A และเลือกไลบรารีในเซคชั่น B

- คุณสามารถเพิ่มไลบรารีใหม่ได้โดยคลิกปุ่ม "+" ได้ภาพตัวอย่าง รองรับไฟล์ในรูปแบบ STL, OBJ และ PLY ในการลงทะเบียน
- คุณยังสามารถลบเคสที่เลือกไว้หรือแก้ไขชื่อเคสได้โดยคลิกปุ่ม "ลบ" หรือ "แก้ไข" ได้ภาพ

6. ตรวจสอบไลบรารีที่เลือกไว้ในภาพตัวอย่าง 3D ในเซคชั่น C คุณสามารถหมุน ย้าย ซูมเข้า และซูมออกได้



7. คุณยังสามารถบันทึกแกนยึดครอบฟันพร้อมเส้นขอบได้โดยการคลิกไอคอนเส้นขอบที่มุมขวาบนของภาพตัวอย่าง

หมายเหตุ

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

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

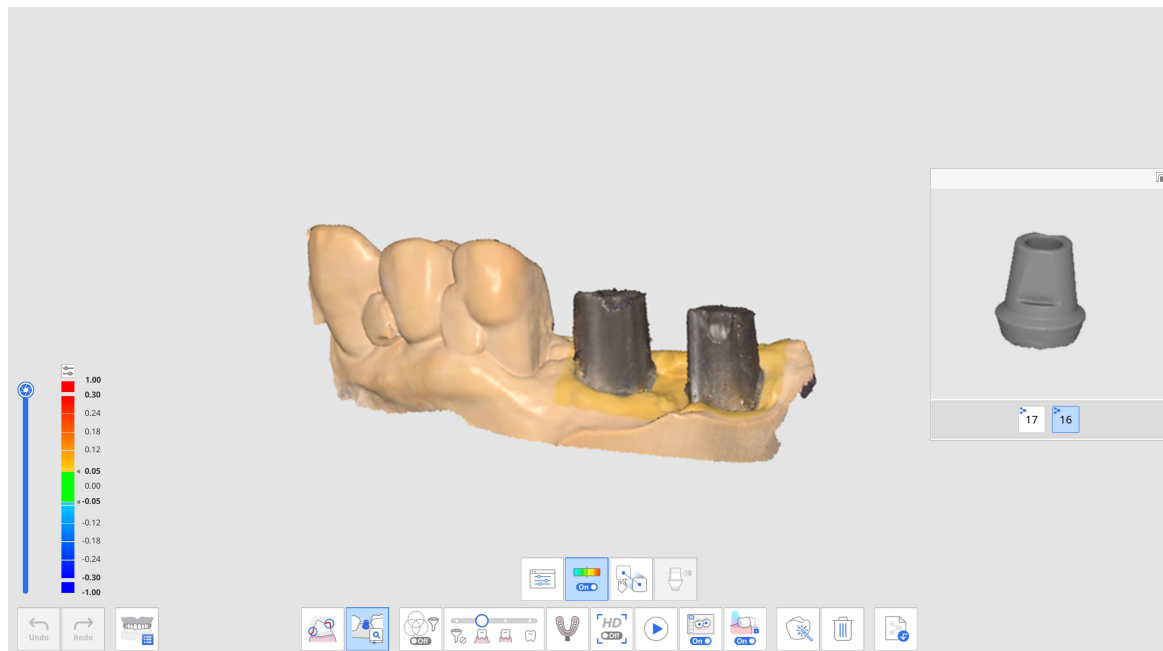
จัดแนวไลบรารีแกนยึดครอบฟัน

เมื่อคุณกำหนดไลบรารีให้แก่หมายเลขฟันแล้ว

การจับคู่ไลบรารีแกนยึดครอบฟันจะจัดแนวไลบรารีให้ตรงกับข้อมูลการสแกนโดยอัตโนมัติในขณะที่สแกน

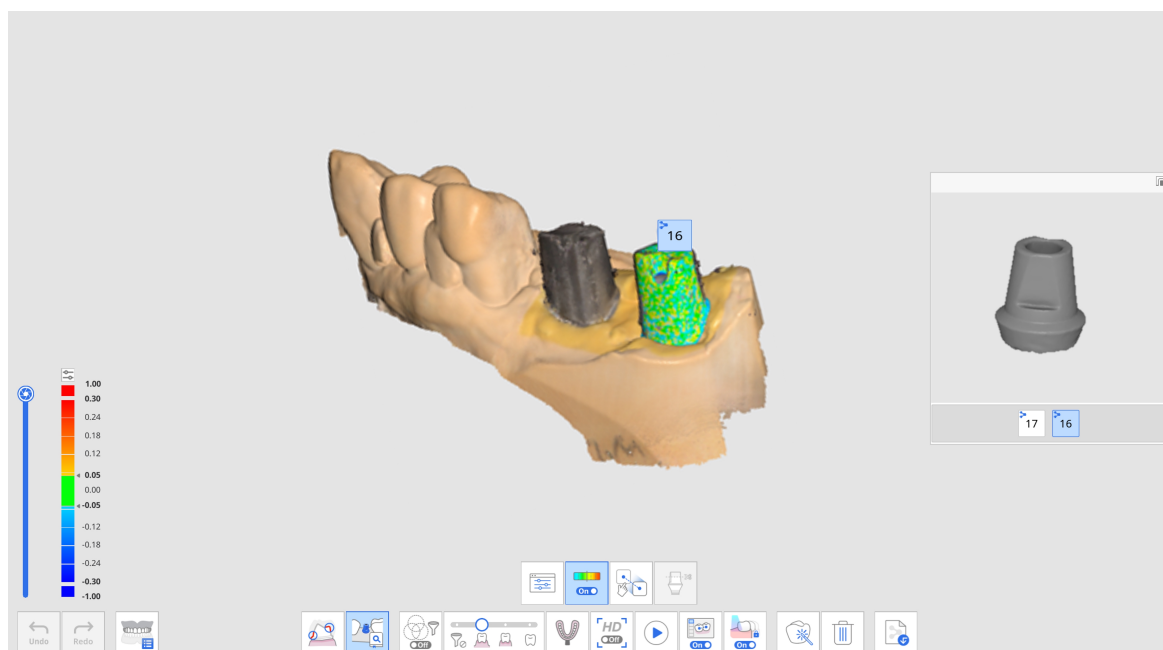
1. เปิดเครื่องมือ "การจับคู่ไลบรารีแกนยึดครอบฟัน" ที่ด้านล่างของหน้าจอ
2. ในขณะที่สแกนข้อมูล

โปรแกรมจะพยายามจัดแนวไลบรารีที่คุณกำหนดให้กับหมายเลขฟันเข้ากับข้อมูลการสแกนที่ได้รับโดยอัตโนมัติ



3. เมื่อไลบรารีแกนยึดครอบฟันถูกจัดแนวแล้ว

คุณสามารถตรวจสอบข้อมูลการสแกนและความเบี่ยงเบนของไลบรารีได้ผ่านแผนที่สี



4. ทำซ้ำเพื่อเลือกหมายเลขฟันอื่นในภาพตัวอย่างเพื่อจัดแนวไลบรารีแกนยึดครอบฟันเพิ่มเติม

5. หลังจากการสแกน คุณสามารถจัดแนวไลบรารีใด ๆ ที่ไม่ได้ถูกจัดแนวอัตโนมัติระหว่างการสแกนได้ด้วยตนเอง

6. คลิกไอคอน "การจัดแนวด้วยตนเอง"



7. คลิกจัดแนวที่สอดคล้องกันหนึ่งถึงสามจุดบนข้อมูลไลบรารีสำหรับหมายเลขฟันที่เลือกไว้ในภาพตัวอย่างไลบรารีและข้อมูลการสแกน



8. หลังจากเสร็จสิ้นการจัดแนวด้วยตนเองแล้ว คลิก "ออก" เพื่อตรวจสอบไลบรารีที่ถูกจัดแนว

9. หากแกนยึดครอบฟันสัมผัสกันเมื่อถูกยึดเข้าด้วยกัน คุณสามารถใช้ไอคอน

"กลุ่มข้อมูลสำหรับการจัดแนวไลบรารี" ได้ที่ด้านล่าง ด้วยคุณสมบัตินี้

คุณสามารถสร้างกลุ่มข้อมูลใหม่เพื่อรับข้อมูลการสแกน

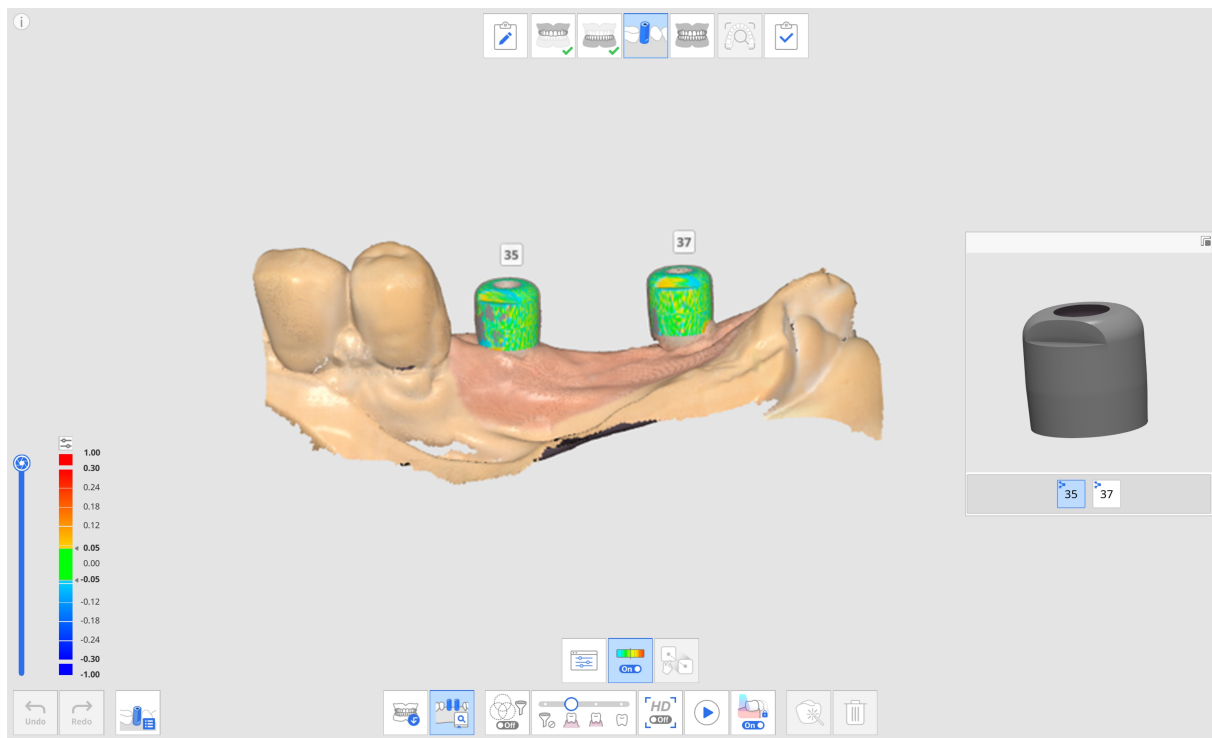
และจัดแนวไลบรารีแกนยึดครอบฟันที่ถูกกำหนดให้กับหมายเลขฟันแต่ละซี่ได้

การจับคู่ไลบรารีสแกนบอดี้

คุณสมบัติการจับคู่ไลบรารีสแกนบอดี้มีประโยชน์ในการสแกนบริเวณที่เข้าถึงยาก เช่น
พื้นที่รากเทียมที่แคบหรือวัสดุของสแกนบอดี้ที่เป็นโลหะ

ด้วยการสแกนสแกนบอดี้ที่ถูกยึดกับส่วนรากเทียมที่ฝังลงในกระดูก

คุณสามารถแทนที่ข้อมูลสแกนบอดี้ด้วยข้อมูลไลบรารีเพื่อสร้างตำแหน่งและมุมของรากเทียมได้อย่างแม่นยำ



มีเครื่องมือต่อไปนี้สำหรับคุณสมบัติการจับคู่ไลบรารีสแกนบอดี้

1

2

3

4

หมายเลขพัน

ช
ว
ย
ใ
ห้
ผู้
ใ
ช้
เ
ล
อ
ก
ห
ม
า
ย
เ
ล
ข
พ
น
แ
ด
ล
ะ
ช
ี
ส
่า
ห
ร
บ
เ
ป
า
ห

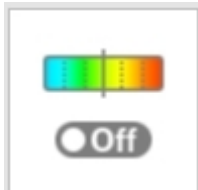
		ม
		า
		ย
		ก
		า
		ร
		ร
		บ
		ขั
		อ
		มู
		ล



ไลบรารีสแกนบอดี้

ก
า
ห
น
ด
ขั
อ
มู
ล
ไ
ล
บ
ร
า
รี
ส
า
ห
ร
บ
พ
น
แ
ด
ล
ะ
ขี
แ
ล
ะ
จ
ด
ก
า
ร
ขั
อ
มู
ล
ไ

		ล บ ร า ร
--	--	-----------------------



แสดง/ซ่อนส่วนเบี่ยงเบน

แ
ส
ด
ง
ห
ร
อ
ข
อ
น
ส
ว
น
เ
บ
ี
ย
ง
เบ
น
ร
ะ
ห
ว
า
ง
ข
อ
ม
ล
ที่
ถู
ก
จ
ัด
ด
แ
น
ว
โ
ด
ย

		ใ ช้ แ ผ น ที่ สี
--	--	-------------------------------------



การจัดแนวด้วยตนเอง

ช
ว
ย
ใ
ห้
ผู้
ใ
ช้
จัด
แ
น
ว
ขั
อ
มูล
ใ
ล
บ
ร
า
รี
แ
ล
ะ
ส
แ
ก
น
ขั
อ
มูล
ด้
ว
ย
ต
น
เ

อ
ง

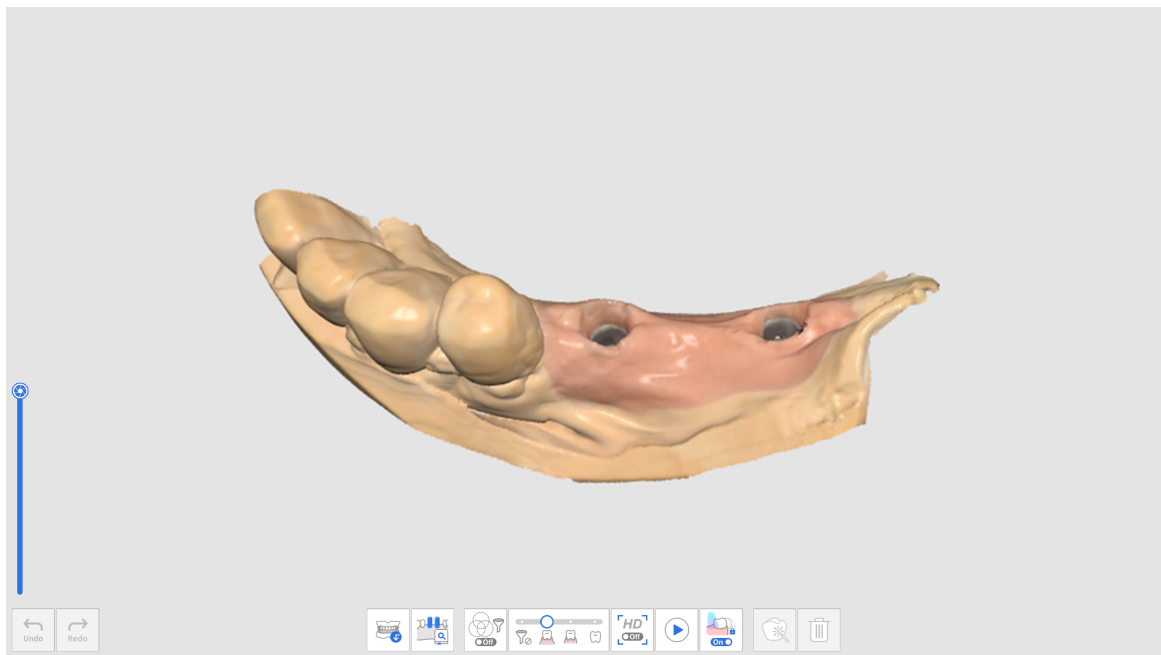
ค
ณ
ส
า
ม
า
ร
ถ
จ้
ด
แ
น
ว
ข้
อ
ม
ล
ด้
ว
ย
จุ
ด
จ้
ด
แ
น
ว
ห
นั
ง
ถ
ง
ส

วิธีใช้การจับคู่ไลบรารีสแกนบอดี

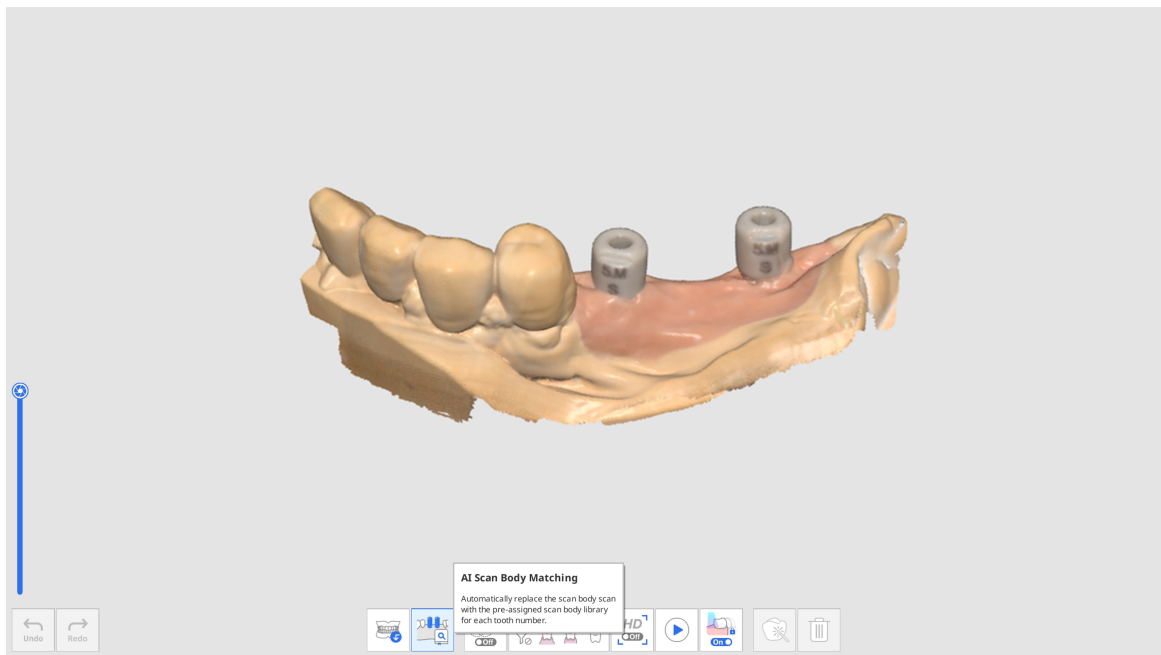
กำหนดไลบรารีสแกนบอดี

ก่อนที่คุณจะรับข้อมูลสแกนบอดี คุณต้องกำหนดไลบรารีที่ต้องการให้กับหมายเลขฟันแต่ละซี่

1. รับข้อมูลในขั้นตอนขากรรไกรบนหรือขากรรไกรล่างก่อนที่จะยัดสแกนบอดี



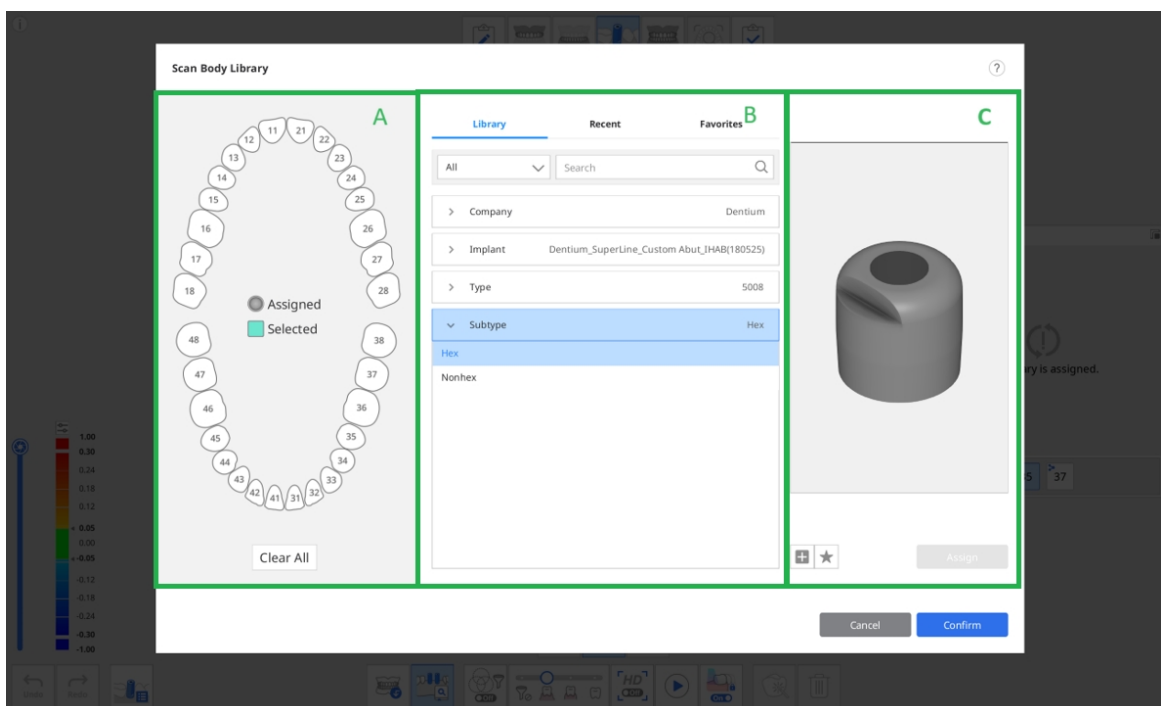
2. ย้ายไปยังขั้นตอนสแกนบอดีและรับข้อมูลการสแกนหลังจากยัดสแกนบอดีแล้ว
3. คลิกไอคอนเครื่องมือ "การจับคู่ไลบรารีสแกนบอดี" ที่ด้านล่างของจอ



4. คลิกที่ไอคอน "ไลบรารีสแกนบอดี้"



5. ข้อความต่อไปนี้จะปรากฏขึ้นเพื่อกำหนดไลบรารีสแกนบอดี้สำหรับฟันแต่ละซี่



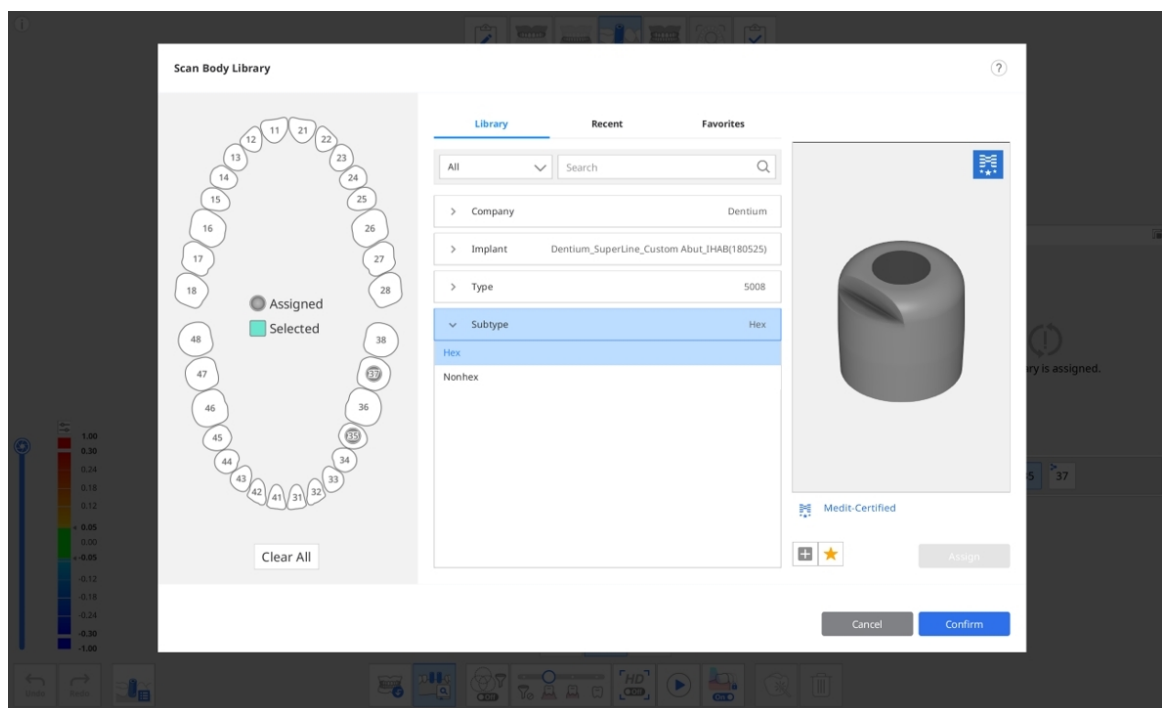
จะมีสามแท็บต่อไปนี้ในเซคชัน B สำหรับการเลือกไลบรารีสแกนบอดี

- ไลบรารี:
ไลบรารีสแกนบอดีที่ลงทะเบียนไว้ทั้งหมดจะถูกแสดงรายการตามบริษัท
รากเทียม ประเภท และประเภทย่อย
คุณสามารถค้นหาไลบรารีสแกนบอดีได้โดยการป้อนชื่อของพวกมัน
- ล่าสุด:
ไลบรารีสแกนบอดีที่ใช้ล่าสุดจะถูกแสดงรายการพร้อมกับวันที่ใช้งานครั้งล่าสุด
- รายการโปรด:
ไลบรารีสแกนบอดีที่ทำเครื่องหมายดาวไว้จะถูกแสดงอยู่ในรายการ
คุณสามารถเพิ่มไลบรารีสแกนบอดีลงในแท็บรายการโปรดเพื่อให้เข้าถึงได้ง่ายโดย
คลิกไอคอน "เพิ่มลงในรายการโปรด" ได้ภาพตัวอย่าง

6. เลือกฟันซี่หนึ่งหรือหลายซี่จากเซคชัน A และจากนั้นเลือกไลบรารีในเซคชัน B เพื่อกำหนด

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

7. ตรวจสอบไลบรารีที่เลือกไว้ในภาพตัวอย่าง 3 มิติ คุณสามารถหมุน ย้าย ซูมเข้า และซูมออกได้



ได้รับการรับรองจาก Medit

ไลบรารีสแกนบอดีที่มีโลโก้ Medit

ทีมผู้เชี่ยวชาญใช้อัลกอริทึมที่ถูกปรับให้เหมาะสมสำหรับการจัดแนวไลบรารีสแกนบอดี
เพื่อลดผลกระทบของข้อผิดพลาดในการสแกนอันเนื่องมาจากการประมวลผลและวัสดุของผู้ผลิตตัวสแกน

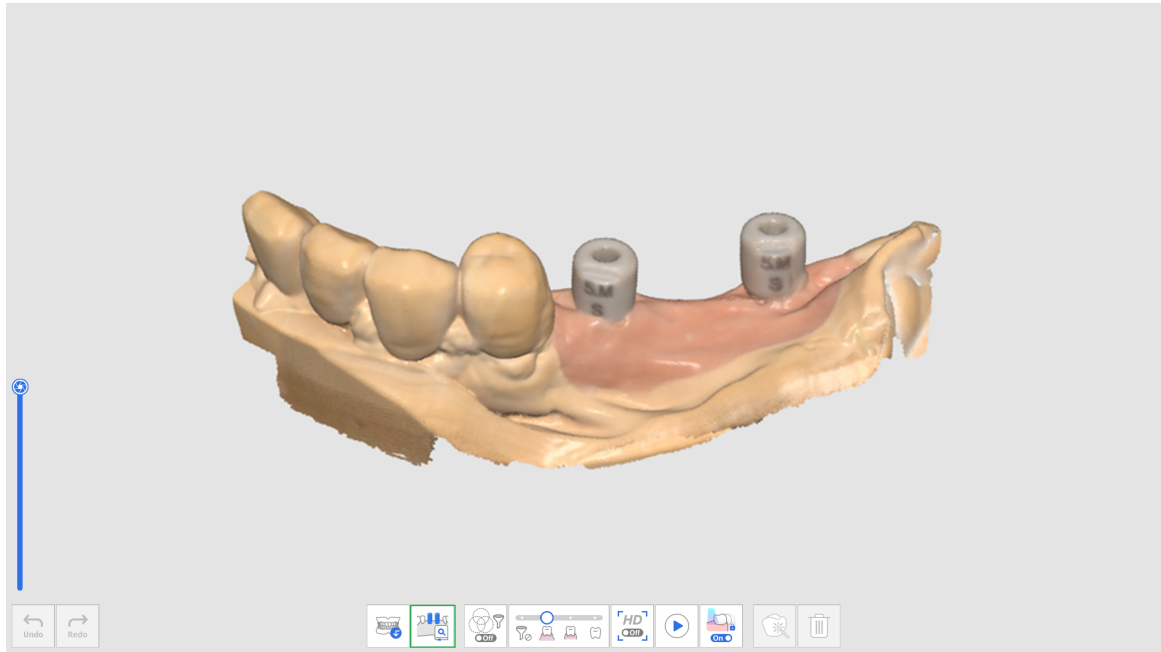
8. คลิก "กำหนด" เพื่อกำหนดสแกนบอดี้ที่เลือกไว้ให้กับหมายเลขฟัน
9. หลังจากกำหนดไลบรารีที่จำเป็นทั้งหมดแล้ว คลิก "ยืนยัน"

จัดแนวไลบรารีสแกนบอดี้

เมื่อคุณกำหนดไลบรารีให้แก่หมายเลขฟันแล้ว

การจับคู่ไลบรารีสแกนบอดี้จะจัดแนวไลบรารีให้ตรงกับข้อมูลที่ได้มาโดยอัตโนมัติในขณะที่สแกน

1. เปิดเครื่องมือ "การจับคู่ไลบรารีสแกนบอดี้" ที่ด้านล่างของหน้าจอ

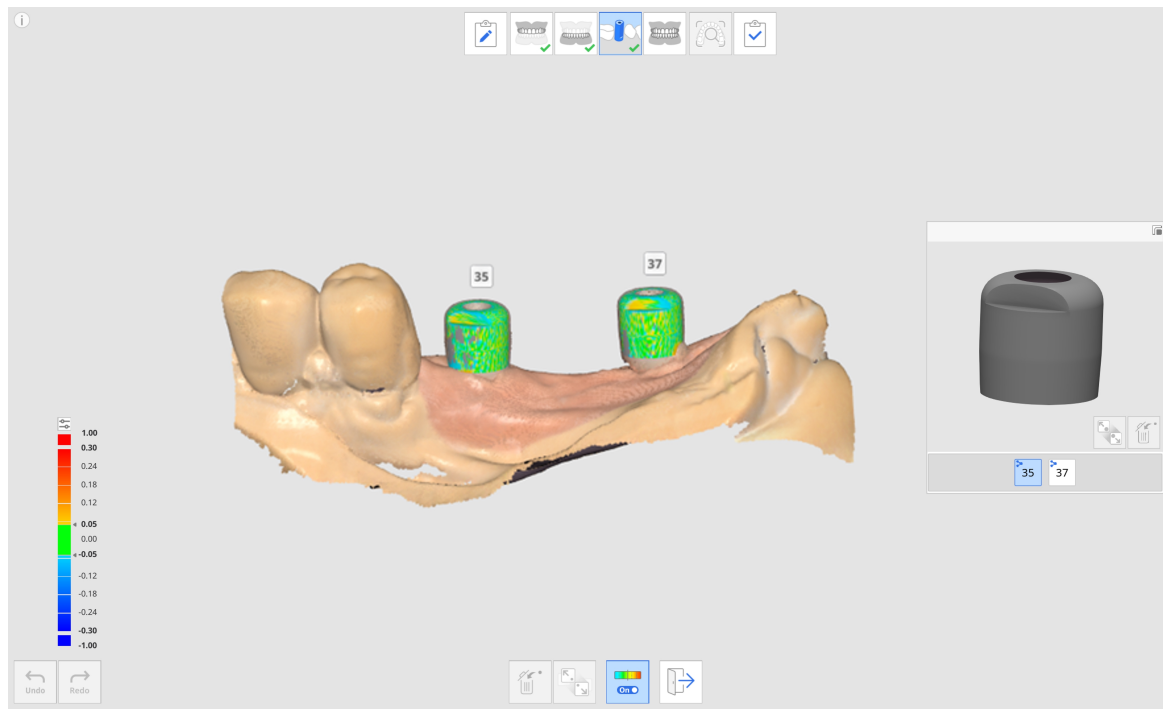


2. ในขณะที่สแกนข้อมูลสแกนบอดี้

โปรแกรมจะพยายามจัดแนวไลบรารีที่คุณกำหนดให้กับหมายเลขฟันเข้ากับข้อมูลการสแกนที่ได้รับโดยอัตโนมัติ

3. เมื่อไลบรารีสแกนบอดี้ถูกจัดแนวแล้ว

คุณสามารถตรวจสอบข้อมูลการสแกนและความเบี่ยงเบนของไลบรารีได้ผ่านแผนที่สี



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



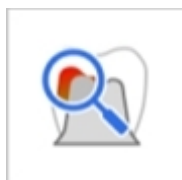
7. คลิกจุดจัดแนวที่สอดคล้องกันหนึ่งถึงสามจุดบนข้อมูลไลบรารีสำหรับหมายเลขฟันที่เลือกไว้ในภาพตัวอย่างไลบรารีและข้อมูลการสแกน
8. หลังจากเสร็จสิ้นการจัดแนวด้วยตนเองแล้ว คลิก "ออก" เพื่อตรวจสอบไลบรารีที่ถูกจัดแนว
9. หากสแกนบอดียู่ใกล้กันมากเกินไปหรือสัมผัสกันเมื่อถูกยึดเข้าด้วยกัน คุณสามารถใช้ไอคอน "กลุ่มข้อมูลสำหรับการจัดแนวไลบรารี" ได้ที่ด้านล่าง ด้วยคุณสมบัตินี้ คุณสามารถสร้างกลุ่มข้อมูลใหม่เพื่อรับข้อมูลการสแกน และจัดแนวไลบรารีสแกนบอดี้ที่ถูกกำหนดให้กับหมายเลขฟันแต่ละซี่ได้

การตรวจสอบการเตรียมพื้น

ไอคอน "การตรวจสอบการเตรียมพื้น" จะปรากฏขึ้นเฉพาะเมื่อมีการลงทะเบียนผลิตภัณฑ์ต่อไปนี้ในรูปแบบฟอร์ม Medit Link

- ครอบพื้น
- พื้นแขวน
- เตื่อยพื้นและแกนพื้น
- ครอบพื้นเทียม
- เตื่อยพื้นและแกนพื้นและครอบพื้น
- เตื่อยพื้นและแกนพื้นและแกนพื้นจำลอง

ไอคอนการตรวจสอบการเตรียมพื้นจะอยู่ที่ด้านล่างของขั้นตอนขากรรไกรบนและขากรรไกรล่าง และจะเปิดใช้งานเมื่อมีภาพสแกนเพียงพอในแต่ละขั้นตอน



เครื่องมือต่อไปนี้พร้อมใช้งานสำหรับคุณสมบัติการตรวจสอบการเตรียมพื้น

	การตั้งค่าการตรวจสอบการเตรียมพื้น		กำหนดตัวเลือกสำหรับการตรวจสอบการเตรียมพื้น สิ่งนี้ช่วยให้ผู้ใช้สามารถป้อนค่าของตนเองเพื่อใช้เป็นเกณฑ์ในการพิจารณาว่าการลดขนาดพื้นไม่เพียงพอหรือไม่
	วิธีการใส่		คำนวณวิธีการใส่สำหรับพื้นที่ที่เลือกไว้ในข้อมูลที่ถูกรวบรวม
	ทิศทางอัตโนมัติ		คำนวณและแสดงวิธีการใส่โดยอัตโนมัติในทิศทางที่พื้นที่ส่วนคอดูกุยย่อให้เล็กสุด
	ทิศทางด้วยตนเอง		คำนวณและแสดงวิธีการใส่ในทิศทางของมุมมองของผู้ใช้
	ระยะห่าง		ทำเครื่องหมายพื้นที่ที่มีการลดขนาดพื้นไม่เพียงพอเมื่อเทียบกับค่าที่ตั้งไว้
		ความลึกของการลดขนาดพื้น	แสดงจำนวนพื้นที่ลดลงเมื่อเทียบกับข้อมูลก่อนการรักษ * ต้องมีข้อมูลก่อนการรักษและถูกจัดแนวกับข้อมูลที่ถูกเตรียมจึงจะ ใช้เครื่องมือนี้ได้

	ความลึกของการลดขนาดฟัน	แสดงจำนวนฟันที่ลดลงเมื่อเทียบกับข้อมูลก่อนการรักษา * ต้องมีข้อมูลก่อนการรักษาและถูกจัดแนวกับข้อมูลที่ถูกเตรียมจึงจะใช้เครื่องมือนี้ได้
	ระยะห่างจากฟันคู่สบ	แสดงระยะห่างระหว่างฟันที่ถูกเตรียมกับฟันคู่สบตามข้อมูลการจัดแนวสบฟัน * ต้องมีข้อมูลฟันคู่สบและสบฟัน และต้องมีการจัดแนวข้อมูลสบฟันจึงจะใช้เครื่องมือนี้ได้
	ระยะห่างจากฟันข้างเคียง	แสดงระยะห่างระหว่างฟันที่ถูกเตรียมกับฟันคู่สบ * เครื่องมือนี้ใช้ได้เฉพาะกับข้อมูลที่เตรียมเท่านั้น

วิธีใช้การตรวจสอบการเตรียมฟัน

การตั้งค่าการตรวจสอบการเตรียมฟัน

ก่อนดำเนินการตรวจสอบการเตรียมฟัน

คุณสามารถตั้งค่าตัวเลือกและเกณฑ์สำหรับคุณสมบัตินี้ได้ในการตั้งค่าการตรวจสอบการเตรียมฟัน

Settings

MEDIT Scan for Clinics
Program Preferences
Scanning Assistance
Scanning Performance
Post-Processing
Scanner
Scan Data Analysis

Enable Smart Scan Review Stage
Align with Occlusal Plane When Entering Smart Scan Review Stage
Check Tooth Reduction Depth for Preparation Review
Check Distance to Antagonist for Preparation Review
Check Distance to Adjacent for Preparation Review

Distances
Minimum Distance to Antagonist (mm) 1.5
Minimum Distance to Adjacent (mm) 1.5
Tooth Reduction Depth
Apply Uniform Tooth Reduction
Minimum Reduction Depth (mm) 1.5
Labial/Buccal (mm) 1.5
Palatal/Lingual (mm) 1.5
Interproximal (mm) 1.5
Occlusal (mm) 1.5

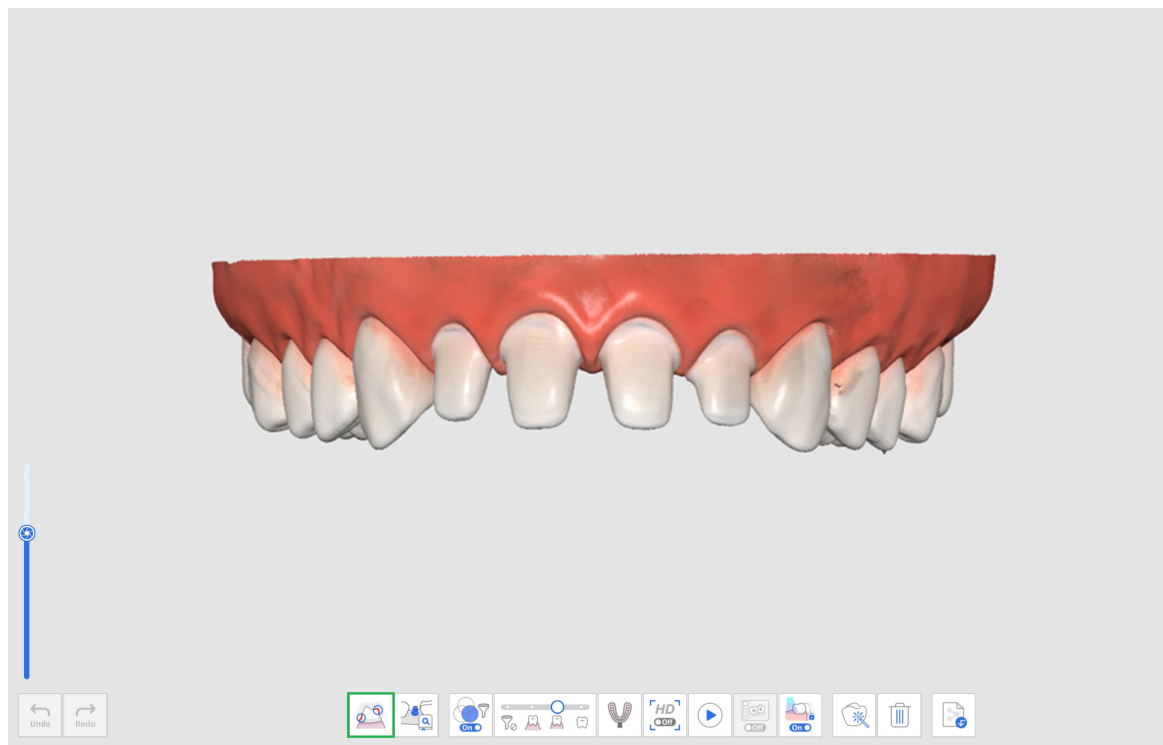
Default
Close

กล่องโต้ตอบการตั้งค่าอนุญาตให้ผู้ใช้ป้อนค่าขั้นต่ำสำหรับระยะห่างถึงฟันคู่สบ ระยะห่างจากฟันข้างเคียง และความลึกของการลดขนาดฟัน เพื่อช่วยกำหนดเกณฑ์การเตรียมฟันสำหรับการรักษาและการผลิตฟันเทียม

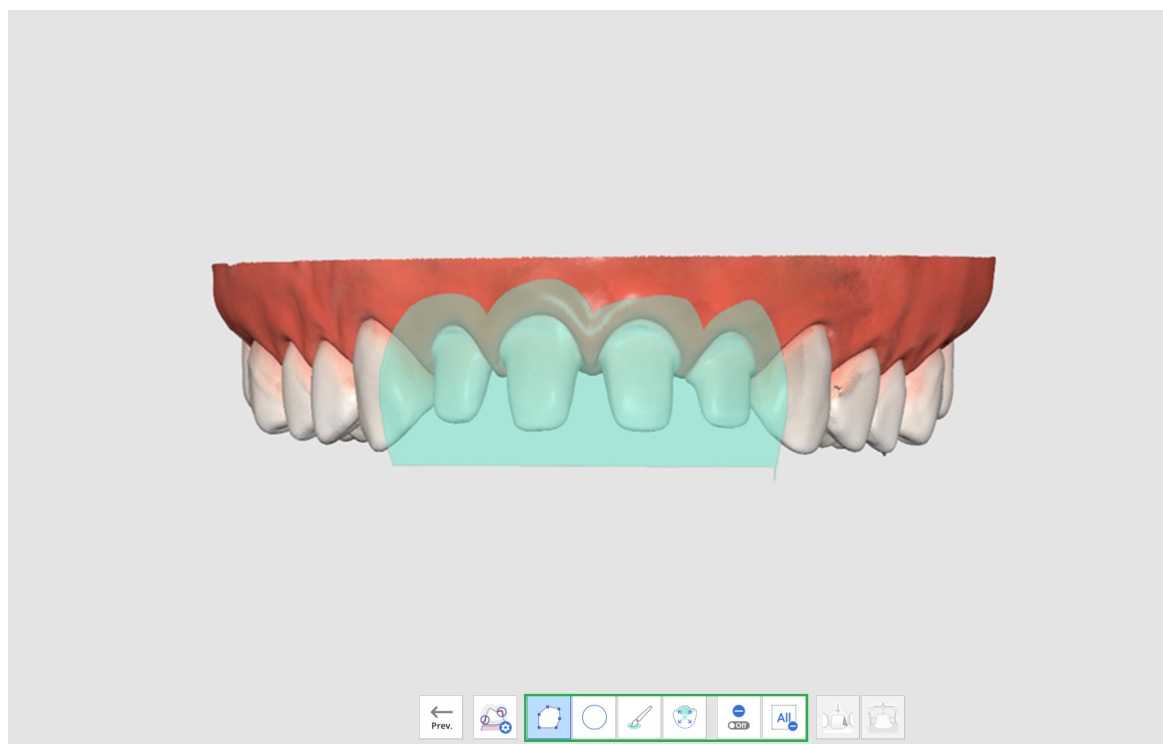
การใช้เครื่องมือการตรวจสอบการเตรียมฟัน

1. รับข้อมูลการสแกนในขั้นตอนขากรรไกรบนหรือขากรรไกรล่าง

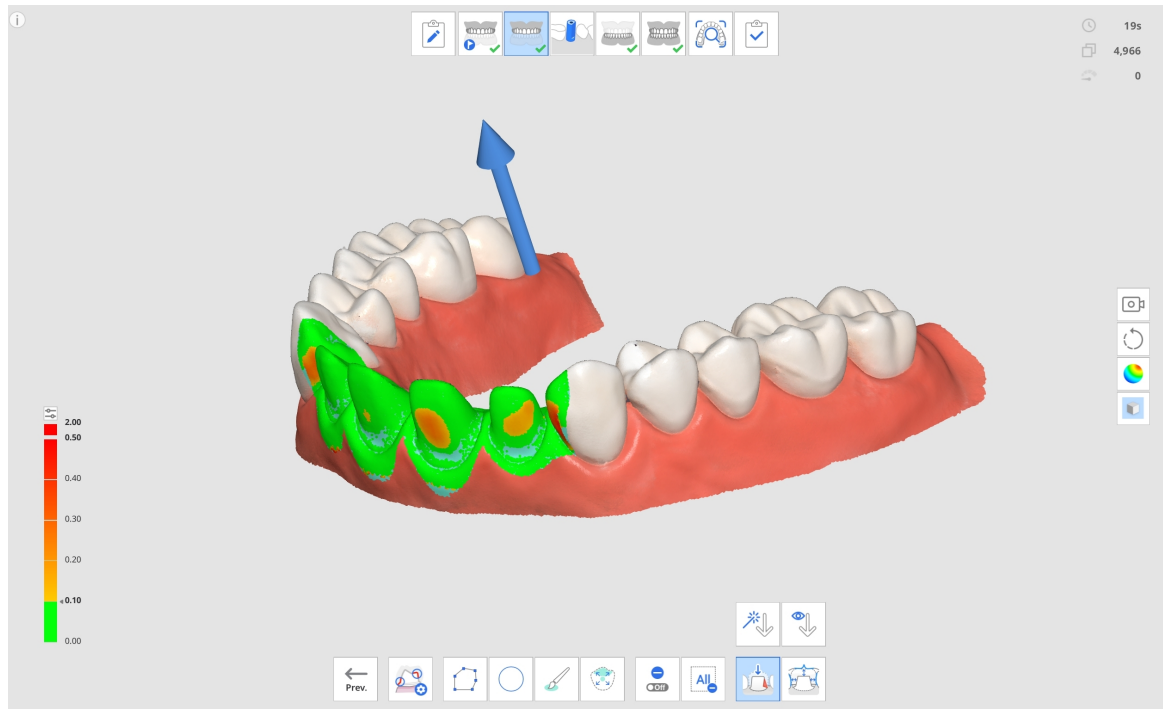
แล้วคลิกไอคอนเครื่องมือการตรวจสอบการเตรียมฟัน



2. เลือกพื้นที่บนข้อมูลฟันที่ถูกเตรียมโดยใช้เครื่องมือเลือกพื้นที่



3. หากคุณคลิกไอคอนวิธีการใส่ วิธีการใส่จะถูกสร้างขึ้นโดยอัตโนมัติในทิศทางที่พื้นที่ส่วนคอถูกย่อให้เล็กสุด



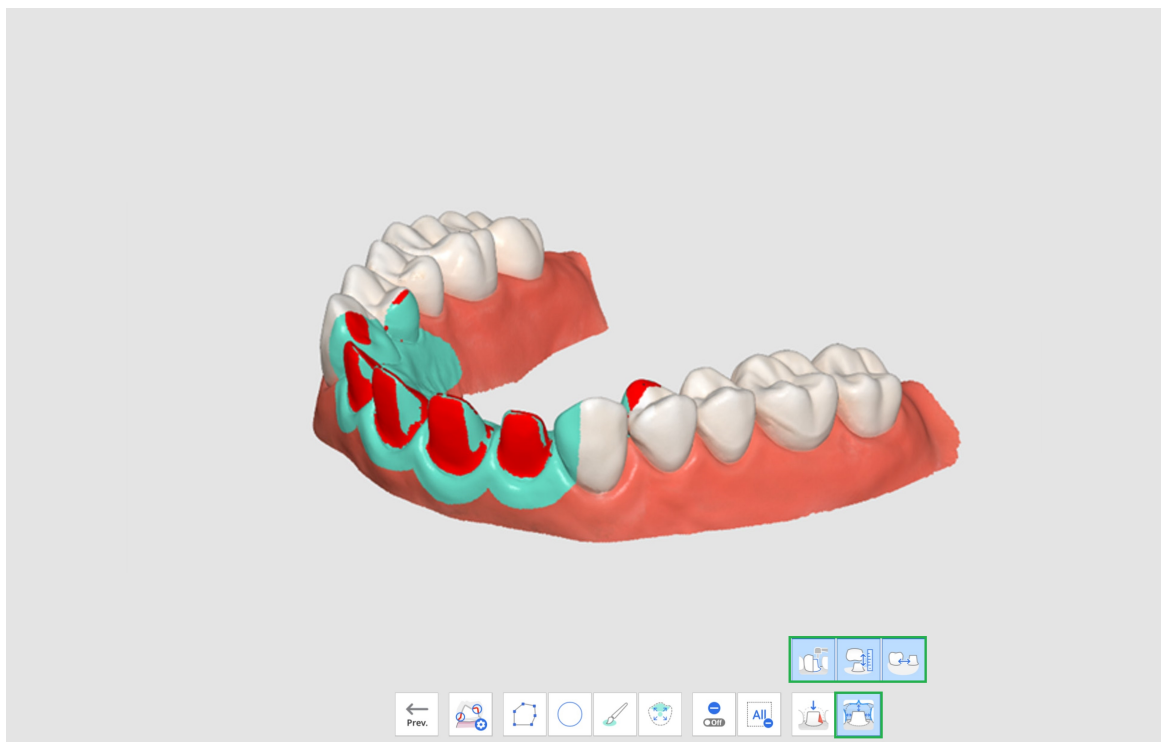
4. คุณสามารถเปลี่ยนวิธีการใส่ได้โดยการคลิกและลากลูกศร หรือใช้เครื่องมือทิศทางด้วยตนเอง

โดยขึ้นอยู่กับวิธีการใส่ พื้นที่ส่วนคอจะถูกแสดงบนข้อมูล

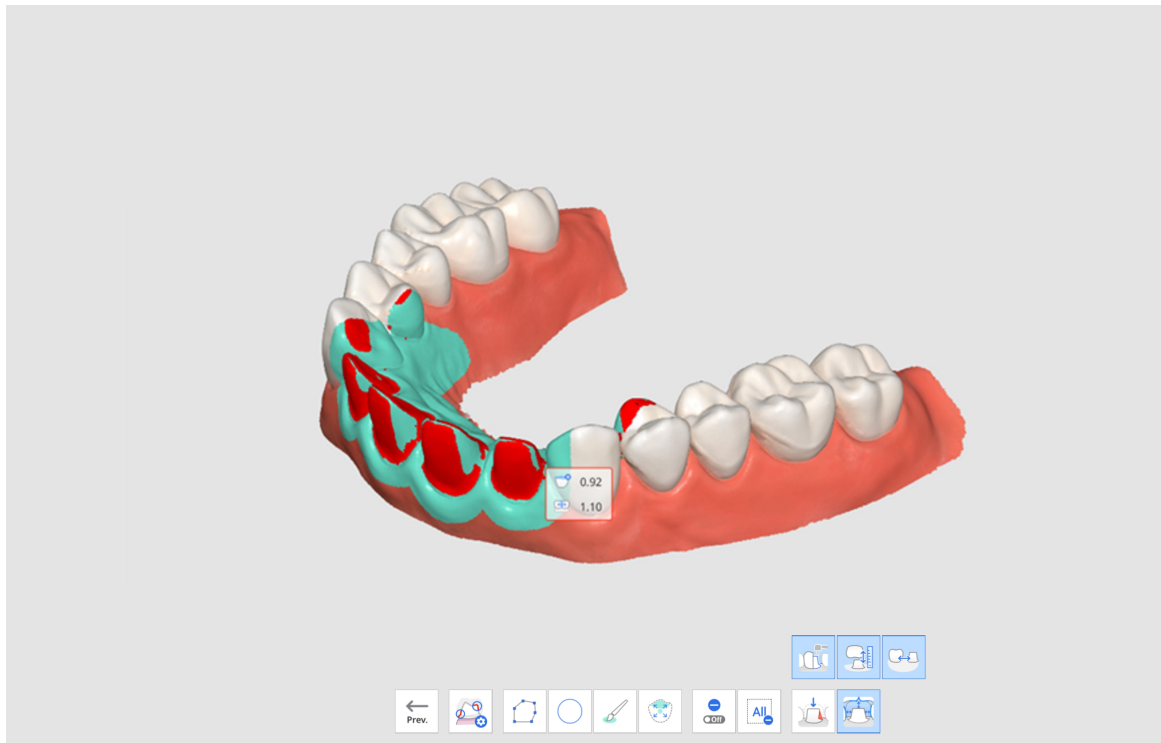
5. คลิกไอคอนระยะห่างและเลือกหนึ่งในเครื่องมือต่อไปนี้

- ความลึกของการลดขนาดฟัน
- ระยะห่างจากฟันคู่สบ
- ระยะห่างจากฟันข้างเคียง

6. พื้นที่ที่มีการขนาดลดฟันไม่เพียงพอในข้อมูลการสแกนจะถูกแสดงเป็นสีแดง



7. เมื่อเลื่อนเมาส์ไปเหนือพื้นที่สีแดง ภาพของรายการที่ไม่เพียงพอและค่าของมันจะปรากฏขึ้น

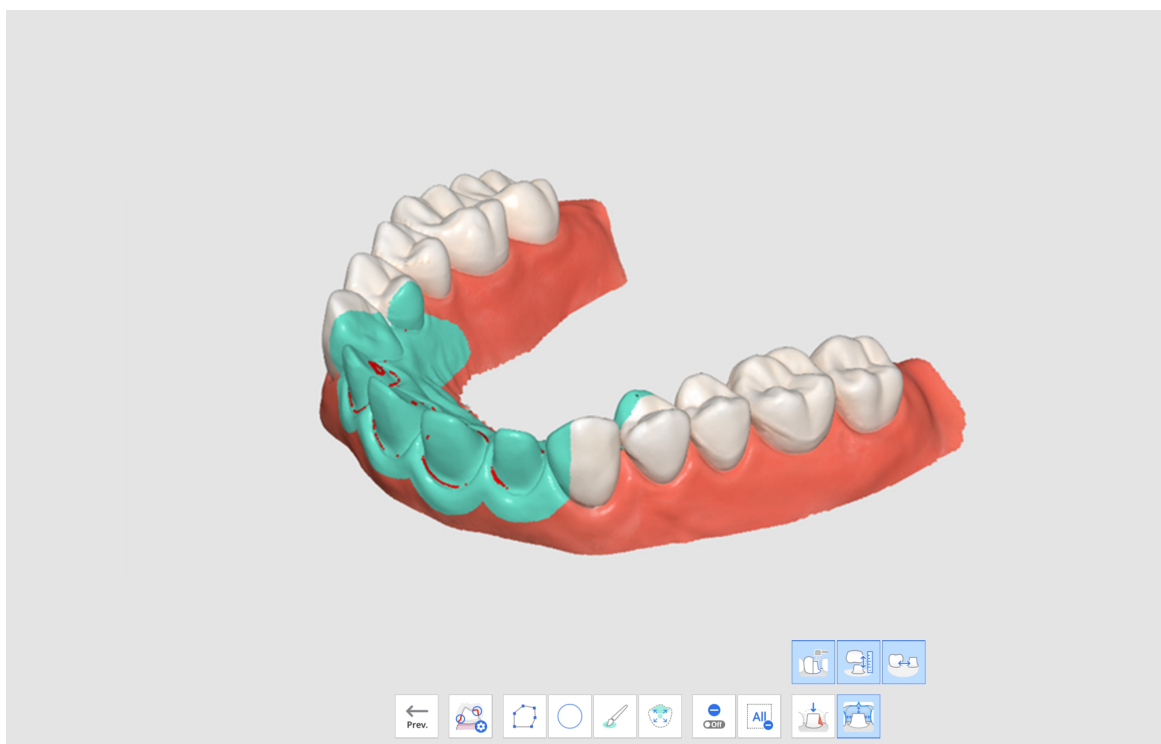


8. ด้วยค่าที่ถูกแสดง ผู้ใช้สามารถวางแผนได้ว่าจำเป็นต้องเตรียมฟันเพิ่มเติมหรือไม่

และต้องเอาออกอีกมากน้อยเพียงใด

9. หลังจากเตรียมฟันเพิ่มเติมแล้ว คุณสามารถตัดแต่งพื้นที่นั้นและรับข้อมูลการสแกนเพิ่มเติมได้

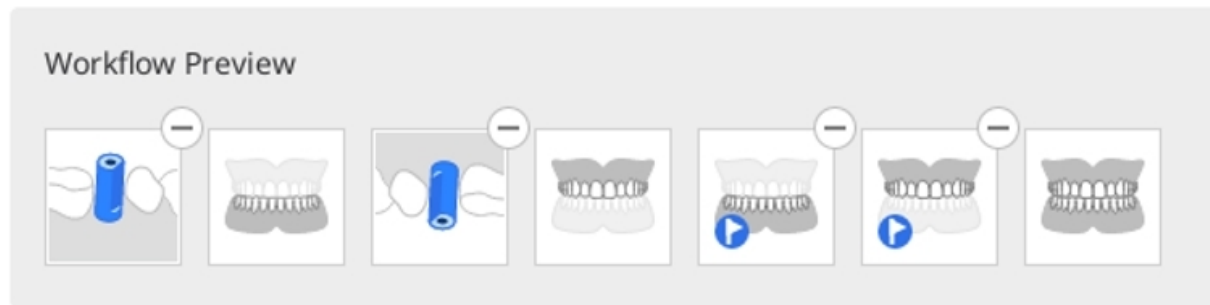
จากนั้นคุณสามารถทำการตรวจสอบการเตรียมฟันอีกครั้งเพื่อยืนยันขั้นสุดท้าย



ขั้นตอนการทำงานMedit SmartX

ขั้นตอนการทำงาน Medit SmartX

เป็นลำดับขั้นตอนการสแกนที่ถูกออกแบบมาเพื่อปรับปรุงและเพิ่มประสิทธิภาพกระบวนการสแกนสำหรับเคสการรักษาแบบ All-on-X ซึ่งเกี่ยวข้องกับการวางอุปกรณ์ยึดรากเทียมแบบจำกัดในผู้ป่วยที่ไร้ฟันทั้งปาก และการสร้างฟันเทียมเพิ่มเติม ขั้นตอนการทำงานเริ่มต้นจะแนะนำผู้ใช้ตั้งแต่การสแกนสแกนบอดี้และส่วนโค้งแนวฟันไปจนถึงข้อมูลก่อนการรักษาและสบฟันตามที่แสดงด้านล่าง



- แนะนำให้ใช้ขั้นตอนการทำงานเริ่มต้น แต่ผู้ใช้สามารถปรับแต่งมันได้โดยการจัดเรียงขั้นตอนใหม่ ลบขั้นตอนออก หรือเปลี่ยนขั้นตอนตามที่ต้องการ
- ขั้นตอนการทำงาน Medit SmartX ยังพร้อมใช้งานในโหมด UI แบบเรียบง่ายอีกด้วย

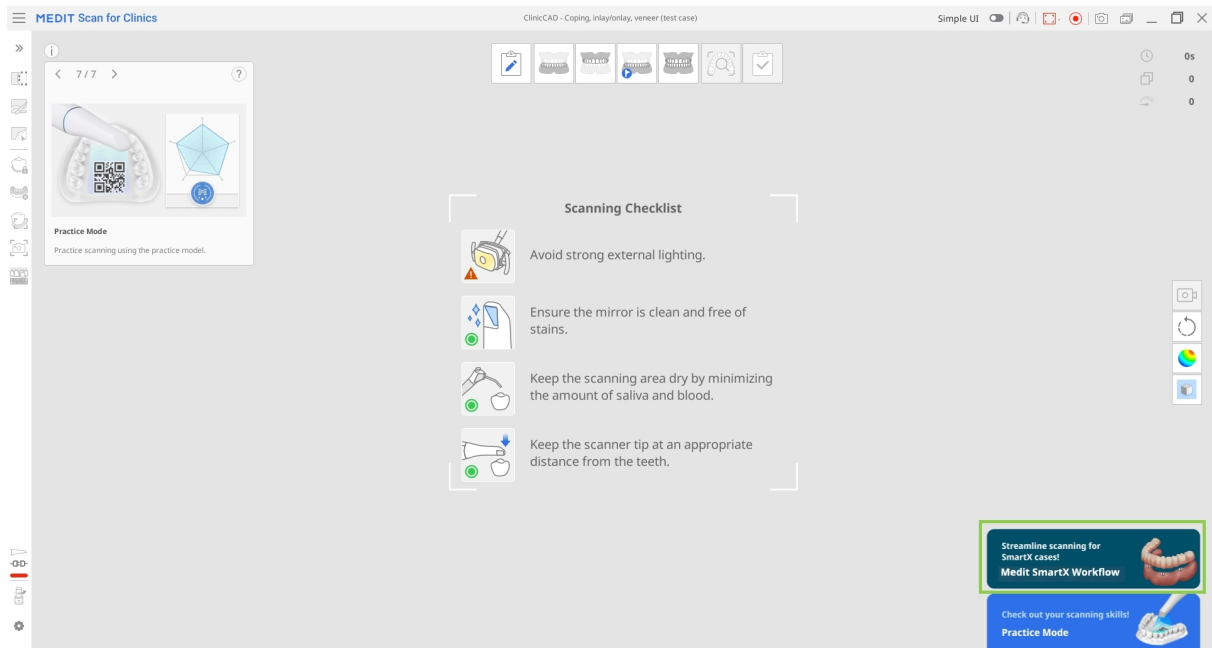
หมายเหตุ

- หากคุณกำลังทำงานกับส่วนโค้งแนวฟันเดียวคุณสามารถข้ามการรวบรวมข้อมูลในขั้นตอนสแกนบอดี้ได้
- คุณสมบัตินี้ไม่รองรับโมเดลเครื่องสแกน iE

วิธีการเข้าสู่ขั้นตอนการทำงานMedit SmartX

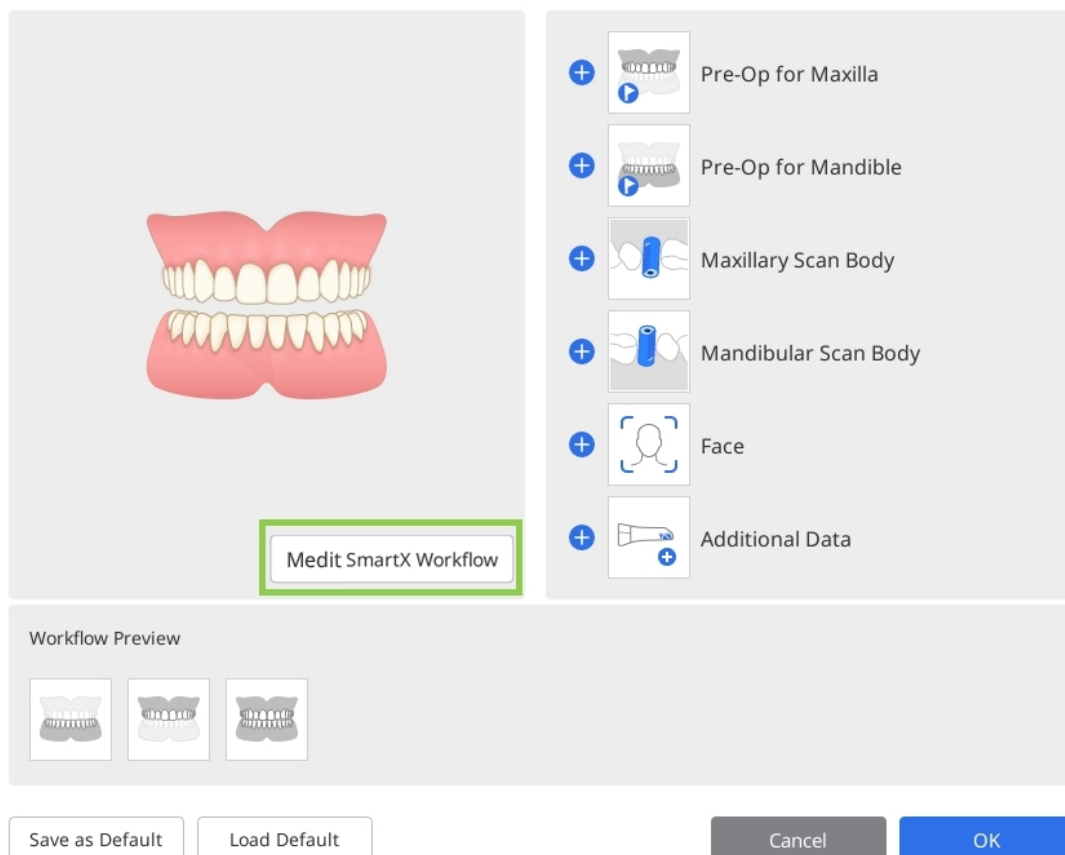
วิธีการเริ่มต้นทำงานในขั้นตอนการทำงาน Medit SmartX อยู่สองวิธี

วิธีแรกคือเข้าถึงผ่านแบนเนอร์ที่มุมขวาล่างของหน้าจอภาพรวม



และวิธีที่สองคือโดยคลิกปุ่ม "ขั้นตอนการทำงาน Medit SmartX" ในการจัดการขั้นตอน

Stage Management



⚠️ ข้อควรระวัง

ข้อมูลใด ๆ ที่ถูกเก็บรวบรวมในขั้นตอนการสแกนก่อนเริ่มต้น "ขั้นตอนการทำงาน Medit SmartX" จะสูญหายไป

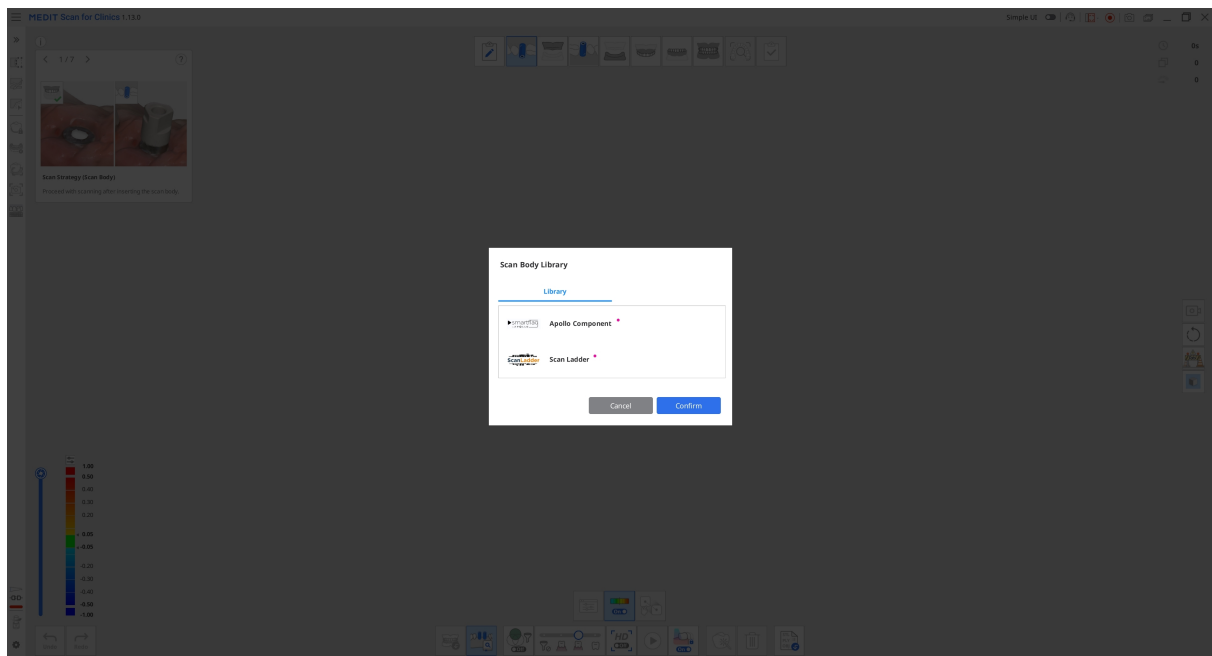
เมื่อป้อนลำดับการสแกนแล้ว ผู้ใช้จะได้รับข้อความแนะนำที่อธิบายและแนะนำขั้นตอนการสแกน

วิธีการใช้ขั้นตอนการทำงานMedit SmartX

1. หลังจากข้อความแนะนำเกี่ยวกับการเปิดใช้งานลำดับการสแกนสำหรับเคส all-on-X

คุณจะสามารถเข้าสู่ขั้นตอนสแกนบอดีชากรรไกรล่าง/ชากรรไกรบน

คุณจะถูกนำไปที่ไลบรารีสแกนบอดีเพื่อกำหนดว่าคุณจะใช้สแกนบอดีใดสำหรับเคสนี้

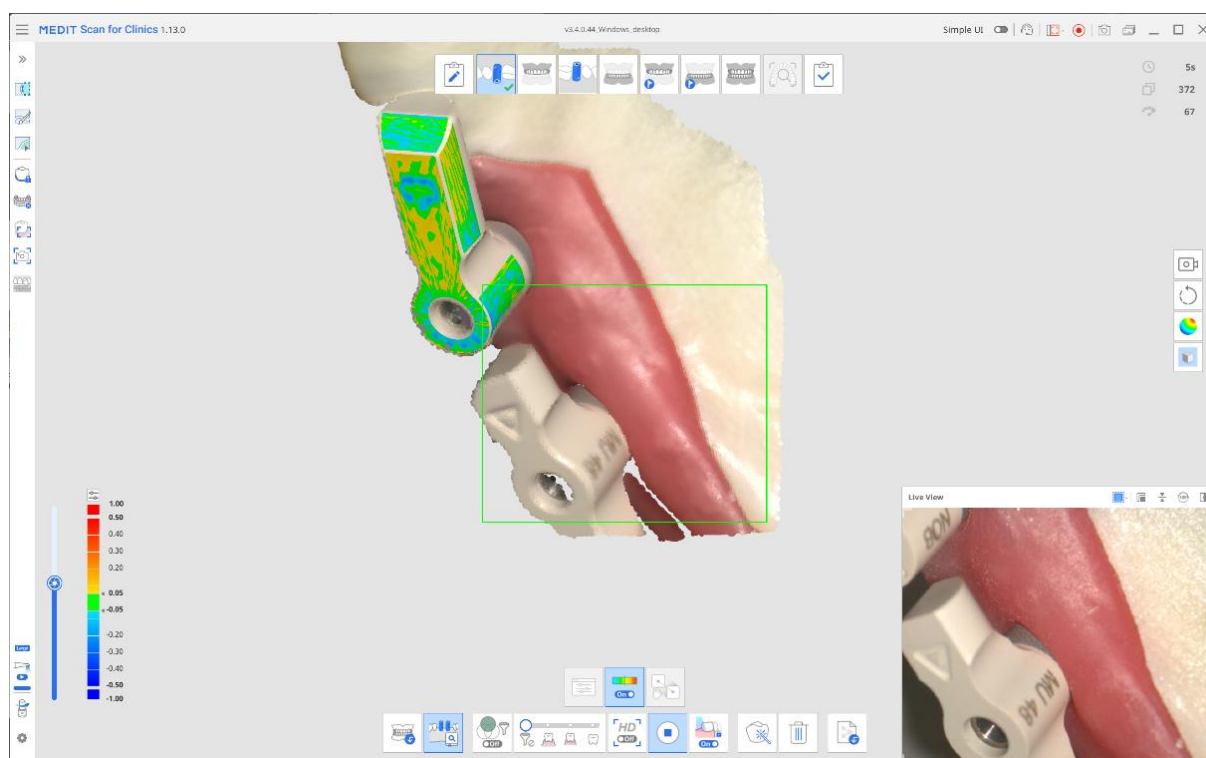


2. จากนั้น เริ่มทำการสแกนสแกนบอดีทางกายภาพ เมื่อคุณรวบรวมข้อมูลได้เพียงพอแล้ว

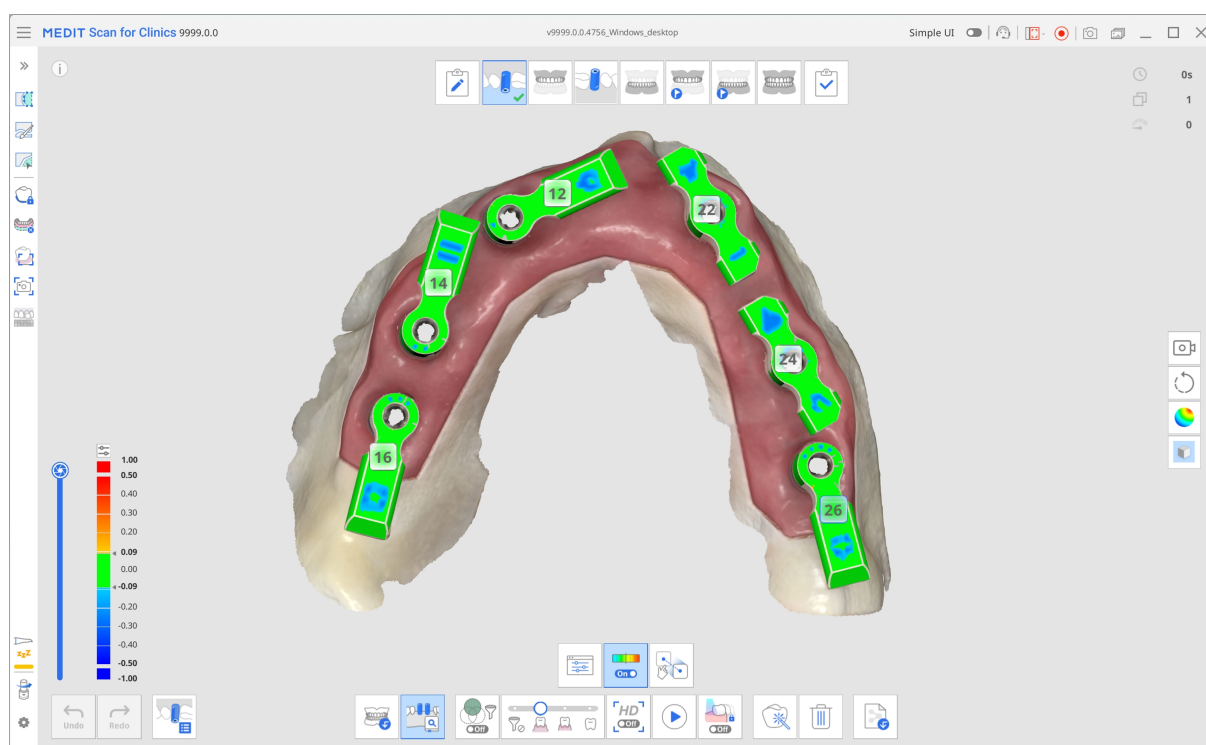
โปรแกรมจะจัดแนวข้อมูลที่ถูกสแกนกับข้อมูลที่สอดคล้องกันจากไลบรารีโดยอัตโนมัติ

🔍 หมายเหตุ

หากการจัดแนวอัตโนมัติล้มเหลวเนื่องจากสาเหตุใดก็ตาม ให้ใช้เครื่องมือ "การจัดแนวด้วยตนเอง" เพื่อเลือกจุดที่สอดคล้องกัน 3 จุดบนชุดข้อมูลทั้งสองชุดและจัดแนวพวกมัน



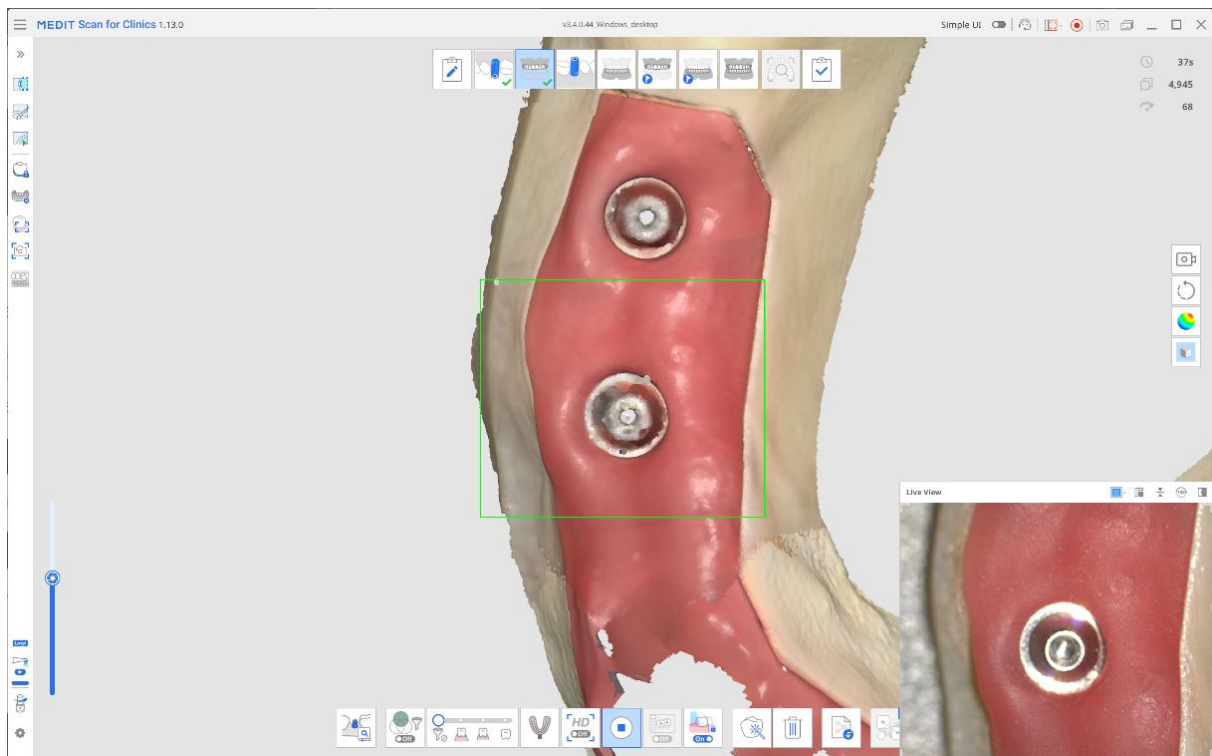
เมื่อเสร็จสิ้น ผลลัพธ์จะออกมาดังที่แสดงด้านล่าง



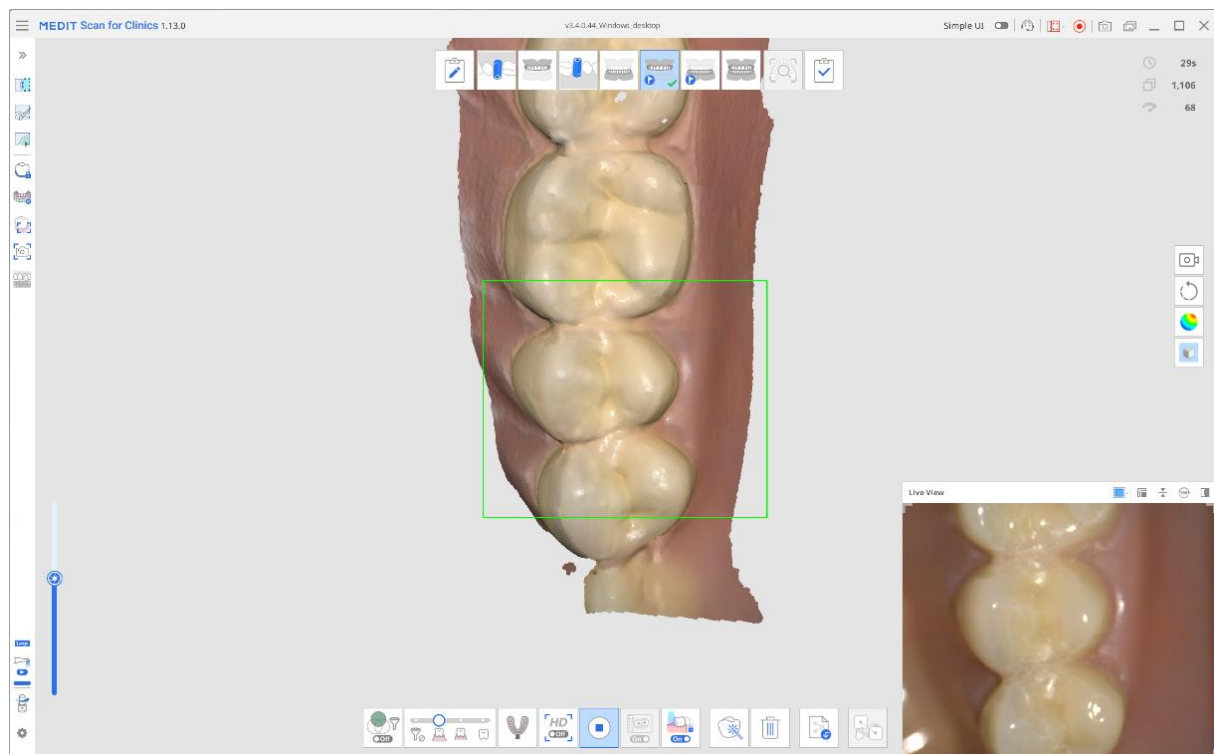
3. เมื่อเสร็จสิ้น ให้ไปยังขั้นตอนถัดไปที่ด้านบนของหน้าจอ ซึ่งก็คือ ขากรรไกรล่าง/ขากรรไกรบน
ข้อมูลการทำงานของส่วนโค้งแนวนพื้นที่ได้รับมาในขั้นตอนก่อนหน้าพร้อมกับสแกนบอดี้จะถูกจำลองมายังขั้นตอนนี้
สแกนอีกครั้งโดยโฟกัสที่แกนยึดครอบฟันหลายหน่วย (MUA)
และด้านในของเหงือกเพื่อทำข้อมูลให้เสร็จสมบูรณ์สำหรับขั้นตอนนี้
การจัดแนวกับข้อมูลของสแกนบอดี้จะถูกดำเนินการโดยอัตโนมัติ

คำแนะนำ

ใช้เครื่องมือตัดแต่งจากเมนูทางด้านซ้ายเพื่อทำความสะอาดข้อมูลหากจำเป็น



4. ขั้นตอนถัดไปขึ้นอยู่กับเครื่องมือที่พร้อมให้คุณใช้งานสำหรับการสแกน
เมื่อเข้าสู่ขั้นตอนก่อนการรักษาสำหรับขากรรไกรล่าง/ขากรรไกรบนคุณจะได้รับคำแนะนำให้ติดสะพานฟันชั่วคราวก่อน
การสแกน หากมีสะพานฟันชั่วคราว ให้ยึดติดมันเข้าที่และสแกนช่องปาก
ตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้สแกนสะพานฟันชั่วคราวและพื้นที่เหงือกที่เปิดเผยซึ่งไม่ถูกสะพานฟันปกปิด

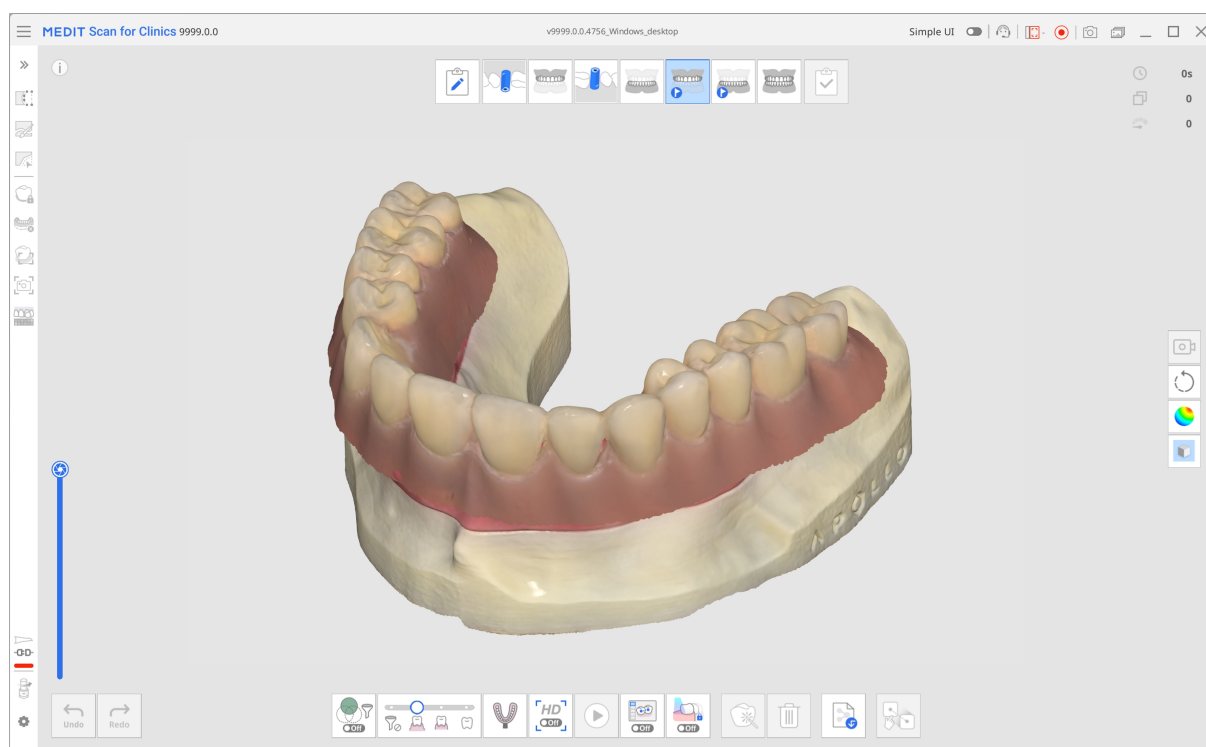


- หากคุณวางแผนที่จะใช้ฟันปลอมแทน ให้ทำเครื่องหมายในช่องยืนยันในข้อความป๊อปอัพก่อนที่จะดำเนินการต่อ ขั้นตอนการสแกนเพื่อรับข้อมูลฟันปลอมจะปรากฏขึ้นในขั้นตอนการทำงานของคุณที่ด้านบนของหน้าจอโดยอัตโนมัติ สแกนฟันปลอมทั้งหมด รวมถึงฟันผิวด้านสัมผัสเนื้อเยื่อ และใช้เครื่องมือที่ให้มาเพื่อจัดแนวให้ตรงกับข้อมูลแบบไร้ฟัน

หมายเหตุ

หากคุณเลือกสแกนฟันปลอม

ขั้นตอนการสแกนขากรรไกรล่าง/ขากรรไกรบนจะอัปเดตเป็นการสแกนขากรรไกรล่าง/ขากรรไกรบนแบบไร้ฟัน ข้อมูลที่ได้รับมาก่อนหน้านี้ทั้งหมดจะถูกเก็บรักษาไว้



5. ขั้นตอนสุดท้าย ในขั้นตอนการสแกนสปีน ให้สแกนสปีนและจัดแนวกับขั้นตอนที่เกี่ยวข้อง (เช่น ขั้นตอนขากรรไกรล่าง/ขากรรไกรบน ขั้นตอนก่อนการรักษาสำหรับขากรรไกรล่าง/ขากรรไกรบน หรือขั้นตอนฟันปลอมขากรรไกรล่าง/ขากรรไกรบน)
6. ตรวจสอบข้อมูลที่คุณบันทึกไว้ และตรวจสอบให้แน่ใจว่าทั้งหมดถูกจัดแนวก่อนที่จะคลิกขั้นตอนเสร็จสิ้น และย้ายไปยังการประมวลผลและการบันทึก

การวิเคราะห์อัจฉริยะแบบเรียลไทม์

คุณสมบัติแบบชำระเงิน

คุณสมบัตินี้ต้องใช้การสมัครสมาชิกแบบชำระเงิน

การวิเคราะห์อัจฉริยะแบบเรียลไทม์ จะระบุพื้นที่ที่ถูกเตรียมในข้อมูลการสแกนโดยอัตโนมัติ และตรวจสอบทั้งข้อมูลการสแกนทั้งหมดและพื้นที่ที่เตรียม โดยเปรียบเทียบกับข้อกำหนดสำคัญสำหรับเคสการบูรณะ ระบบจะแสดงผลการประเมินแบบเข้าใจง่ายทันที ช่วยให้ผู้ใช้ตรวจสอบคุณภาพข้อมูลได้แบบเรียลไทม์ และสามารถปรับแก้ได้ทันที เพื่อรองรับการออกแบบที่แม่นยำยิ่งขึ้นในภายหลัง

เมื่อหยุดการสแกน โปรแกรมจะตรวจสอบพื้นที่ที่ถูกเตรียมโดยอัตโนมัติ หากตรวจพบ ระบบจะทำการตรวจสอบการเตรียมพื้นและข้อมูลการสแกนพร้อมทั้งบันทึกภาพ HD ของพื้นเป้าหมายหลายภาพ หากไม่พบพื้นที่ที่ถูกเตรียม จะดำเนินการตรวจสอบเฉพาะข้อมูลการสแกนเท่านั้น

จากผลการตรวจสอบการเตรียมพื้นและข้อมูลการสแกน โปรแกรมจะแนะนำรายการตรวจสอบเพิ่มเติม เพื่อช่วยให้มั่นใจว่าข้อมูลการสแกนครบถ้วนและการเตรียมพื้นเหมาะสมสำหรับการบูรณะ

การวิเคราะห์อัจฉริยะแบบเรียลไทม์รองรับเฉพาะเคสครอบพื้น อินเลย์/ออนเลย์ สะพานพื้นเท่านั้น และไม่รองรับเคสรีเนียร์ ดังนั้น ไอคอนคุณสมบัติจะไม่พร้อมใช้งานในขั้นตอนอื่นนอกเหนือจากขั้นตอนก่อนการรักษา

ตารางด้านล่างสรุปหมวดหมู่การตรวจสอบ รายการตรวจสอบที่แนะนำ และคำอธิบายที่เกี่ยวข้อง

หมวดหมู่การตรวจสอบ	รายการตรวจสอบ	รายละเอียด
ระยะเคลียร์รันช์	ตรวจสอบพื้นที่สับพื้น	วัดระยะห่างกับพื้นที่อยู่ตรงข้ามเพื่อยืนยันว่ามีพื้นที่เพียงพอสำหรับการสร้างพื้นเทียมหรือไม่ สามารถกำหนดค่าเกณฑ์เริ่มต้นได้ที่ การตั้งค่า > การตรวจสอบการเตรียมพื้น

หมวดหมู่การตรวจสอบ	รายการตรวจสอบ	รายละเอียด
	ตรวจสอบด้านช่องว่างระหว่างพื้น	ตรวจสอบระยะห่างจากพื้นข้างเคียงเพื่อยืนยันว่ามีการสร้างพื้นที่เพียงพอสำหรับการสร้างพื้นเทียมหรือไม่มี สามารถกำหนดค่าเกณฑ์เริ่มต้นได้ ที่ การตั้งค่า > การตรวจสอบการเตรียมพื้น
	ตรวจสอบความลึกการลดขนาด	เปรียบเทียบข้อมูลก่อนและหลังการเตรียมพื้น เพื่อประเมินว่าจำเป็นต้องลดขนาดเพิ่มอีกเท่าใด โดยอ้างอิงจากความหนาที่เหมาะสมของพื้นเทียม สามารถกำหนดค่าเกณฑ์เริ่มต้นได้ ที่ การตั้งค่า > การตรวจสอบการเตรียมพื้น
การเตรียมพื้น	แก้ไขส่วนคอด	แสดงส่วนคอดโดยอิงตามแผนการใส่อัดโนมิตี พื้นที่ที่ถูกไฮไลต์เป็นสีน้ำเงินแสดงบริเวณที่อาจเกิดการบดกวนระหว่างการใส่พื้นเทียม
	ตรวจสอบเส้นขอบ	แสดงภาพลักษณะความนูน ความเว้า และความขรุขระของพื้นผิวพื้นบริเวณรอบเส้นขอบ สิ่งนี้ช่วยประเมินเส้นขอบอีกครั้ง และตรวจสอบว่าพื้นผิวพื้นที่ถูกเตรียมในบริเวณเส้นขอบมีความเรียบและความสม่ำเสมอหรือไม่ พื้นที่ที่ใกล้เคียงกันแสดงถึงพื้นที่ที่มีความนูนมากกว่า ในขณะที่พื้นที่ที่ใกล้เคียงกันมากขึ้นแสดงถึงพื้นที่ที่มีความเว้ามากกว่า

หมวดหมู่การตรวจสอบ	รายการตรวจสอบ	รายละเอียด
สบฟัน	ตรวจสอบสมดุลการสบฟัน	ตรวจสอบระยะห่างและจุดสัมผัสที่ วทั้งการสบฟัน เพื่อตรวจหาจุดรบกวนของการสบ ฟันและความเป็นไปได้ของการกระ จ่ายแรงที่ไม่สม่ำเสมอ
	วิเคราะห์รูปแบบการสบฟัน	เปรียบเทียบการสบฟันก่อนและหลัง การเตรียมฟัน
ข้อมูลการสแกน	เก็บข้อมูลเพิ่มเติม	แสดงพื้นที่ที่มีข้อมูลการสแกนไม่ เพียงพอ หลังจากตรวจพบพื้นที่ถูกเตรียม การตรวจสอบจะมุ่งเน้นเฉพาะบริเวณ ที่เกี่ยวข้องทางคลินิก ซึ่งรวมถึงพื้นที่ที่ถูกเตรียมและฟันข้าง เคียงอีก 1-2 ซี่ สแกนซ้ำพื้นที่ที่ถูกไฮไลต์เพื่อให้ไ ด้ข้อมูลการสแกนที่ครบถ้วนและแ ม่นยำ

หมวดหมู่การตรวจสอบ	รายการตรวจสอบ	รายละเอียด
	ล้างข้อมูลที่ซ้อนทับกัน	แสดงพื้นที่ที่มีข้อมูลการสแกนซ้อนทับกัน (หลายชั้น) ซึ่งอาจเกิดจากเลือด น้ำลาย การเคลื่อนไหวของฟัน หรือเทคนิคการสแกนที่ไม่เหมาะสม ผู้ใช้สามารถลบพื้นที่ที่ได้รับผลกระทบแล้วสแกนใหม่ หรือใช้ “ปรับให้เหมาะสม” เพื่อจัดแนวข้อมูลใหม่และตรวจสอบอีกครั้ง เมื่อตรวจพบพื้นที่ถูกเตรียม การตรวจสอบจะมุ่งเน้นเฉพาะบริเวณที่เกี่ยวข้องทางคลินิก ซึ่งรวมถึงพื้นที่ที่ถูกเตรียมและฟันข้างเคียงอีก 1–2 ซี่ของฟันดังกล่าว หากตรวจไม่พบพื้นที่ถูกเตรียม จะแสดงข้อมูลเป็นชั้นทั่วทั้งส่วนโค้งแนวฟัน
ภาพ HD	ถ่ายภาพอัตโนมัติ	บันทึกภาพได้สูงสุด 5 ภาพต่อพื้นที่ถูกเตรียมจากหลายทิศทาง ได้แก่ ด้านสบฟัน ด้านแก้ม ด้านลิ้น ด้านใกล้กลาง ด้านไกลกลาง
	ถ่ายภาพด้วยตนเอง	ในขั้นตอนการตรวจสอบการสแกน อัจฉริยะ ผู้ใช้สามารถตรวจสอบภาพมุมมอง สดที่บันทึกไว้ระหว่างการสแกน และสร้างภาพ HD ของบริเวณที่ต้องการได้โดยคลิกบน บริเวณนั้นหลังจากเปิดใช้งาน “ถ่ายภาพด้วยตนเอง” ที่มุมขวาล่าง

🔍หมายเหตุ

- ข้อมูลเกี่ยวกับระยะเคลียร์รันจะแสดงขึ้นเมื่อค่าที่วัดได้ต่ำกว่าค่าเกณฑ์เริ่มต้นที่กำหนดไว้ในหน้าต่าง การแนะนำ สามารถปรับเกณฑ์นี้ได้ในการตั้งค่า พื้นที่ที่ต่ำกว่าเกณฑ์จะแสดงเป็นสีแดง; เลื่อนเมาส์ไปเหนือบริเวณเหล่านี้เพื่อดูค่าระยะห่างที่แน่นอน
- สามารถใช้ผลการตรวจสอบเป็นข้อมูลอ้างอิงเมื่อต้องการจัดการข้อมูลด้วยเครื่องมือตัดแต่ง (การตัดแต่งตัวฟัน)
- ถ่ายภาพด้วยตนเองจะใช้งานได้เฉพาะเมื่อมีขั้นตอนการตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะอยู่ในขั้นตอนการทำงาน
- ใช้งานไดบนเครื่องสแกน iE โดยต้องสมัครสมาชิกแยกต่างหาก

⚠️ข้อควรระวัง

การแสดงผลของผลการตรวจสอบบางรายการอาจแตกต่างกันไป โดยขึ้นอยู่กับลำดับขั้นตอนการสแกน เพื่อให้ผลการตรวจสอบเหล่านี้แสดงผลอย่างถูกต้อง โปรดปฏิบัติตามการตั้งค่าขั้นตอนการทำงานที่แนะนำ

การตั้งค่าขั้นตอนการทำงานที่แนะนำ

การแสดงผลของรายการตรวจสอบข้างต้นขึ้นอยู่กับความพร้อมของข้อมูลการสแกนก่อนการรักษาและข้อมูลสบฟัน ดังนั้น เมื่อใช้คุณสมบัตินี้ โปรดปฏิบัติตามการตั้งค่าขั้นตอนการสแกนที่แนะนำ

เพื่อให้ได้ผลลัพธ์ที่ครอบคลุมมากยิ่งขึ้นและช่วยให้ขั้นตอนการทำงานราบรื่นยิ่งขึ้น โปรดทราบว่า

หากคุณปรับแต่งขั้นตอนการทำงานแตกต่างไปจากนี้ โปรแกรมอาจไม่พิจารณารายการตรวจสอบบางรายการ และไอคอนคุณสมบัติอาจไม่ปรากฏในขั้นตอนการสแกนบางขั้นตอน

- สำหรับเคสที่มีข้อมูลก่อนการรักษา ให้จัดวางขั้นตอนการสแกนที่มีฟันเป้าหมายที่ถูกเตรียม (ขากรรไกรบน/ขากรรไกรล่าง) ไว้ท้ายสุดของขั้นตอนการทำงาน

ตัวอย่าง:



- สำหรับเคสที่ไม่มีข้อมูลก่อนการรักษา ให้จัดวางขั้นตอนสบฟันไว้ท้ายสุดของขั้นตอนการทำงาน

ตัวอย่าง:



หมายเหตุ

- คุณสมบัตินี้ยังสามารถใช้งานได้โหมด UI แบบเรียบง่าย
- เมื่อใช้ขั้นตอนการทำงาน SmartX จะไม่รองรับการวิเคราะห์อัจฉริยะแบบเรียลไทม์ และไม่สามารถใช้งานพร้อมกันได้

เกณฑ์การตรวจสอบข้อมูล

เพื่อให้ได้ผลการตรวจสอบที่น่าเชื่อถือที่สุด

โปรดตรวจสอบให้แน่ใจว่าได้ถ่ายภาพตามจำนวนขั้นต่าที่กำหนดแล้วก่อนดำเนินการตรวจสอบข้อมูล

- การสแกนสามารถทำได้ทั้งบนส่วนโค้งแนวฟันเดียวหรือทั้งคู่ และระบบจะระบุประเภทการสแกนโดยอัตโนมัติ
- หากยังถ่ายภาพได้ไม่ถึงจำนวนขั้นต่า คุณยังคงสามารถดำเนินการตรวจสอบได้โดยคลิก“ตรวจสอบต่อ” อย่างไรก็ตาม อาจจำเป็นต้องมีข้อมูลการสแกนเพิ่มเติมเพื่อให้ได้ผลการตรวจสอบที่น่าเชื่อถือยิ่งขึ้น

โมเดลเครื่องสแกน	ประสบการณ์การการสแกน
i900 Mobility / i900 classic / i900 / i700 wireless / i700	Fast & Furious
i900 Mobility / i900 classic / i900 / i700 wireless / i700 / i600	Smooth & Steady

ส่วนโค้งแนวฟันแบบเต็ม	ส่วนโค้งแนวฟันบางส่วน
อย่างน้อย 2,500 ภาพ	อย่างน้อย 1,500 ภาพ
อย่างน้อย 1,500 ภาพ	อย่างน้อย 800 ภาพ

⚠️ ข้อควรระวัง

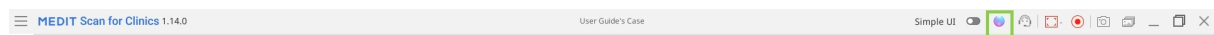
จำนวนภาพขั้นต่ำที่ต้องใช้ในการบันทึกข้อมูลอาจมีการเปลี่ยนแปลงได้โดยไม่ต้องแจ้งให้ทราบล่วงหน้า

วิธีใช้การวิเคราะห์อัจฉริยะแบบเรียลไทม์

หากมีการสมัครสมาชิก สามารถเปิดหรือปิดการใช้งานคุณสมบัตินี้ได้ที่ การตั้งค่า > การวิเคราะห์ข้อมูลการสแกน >

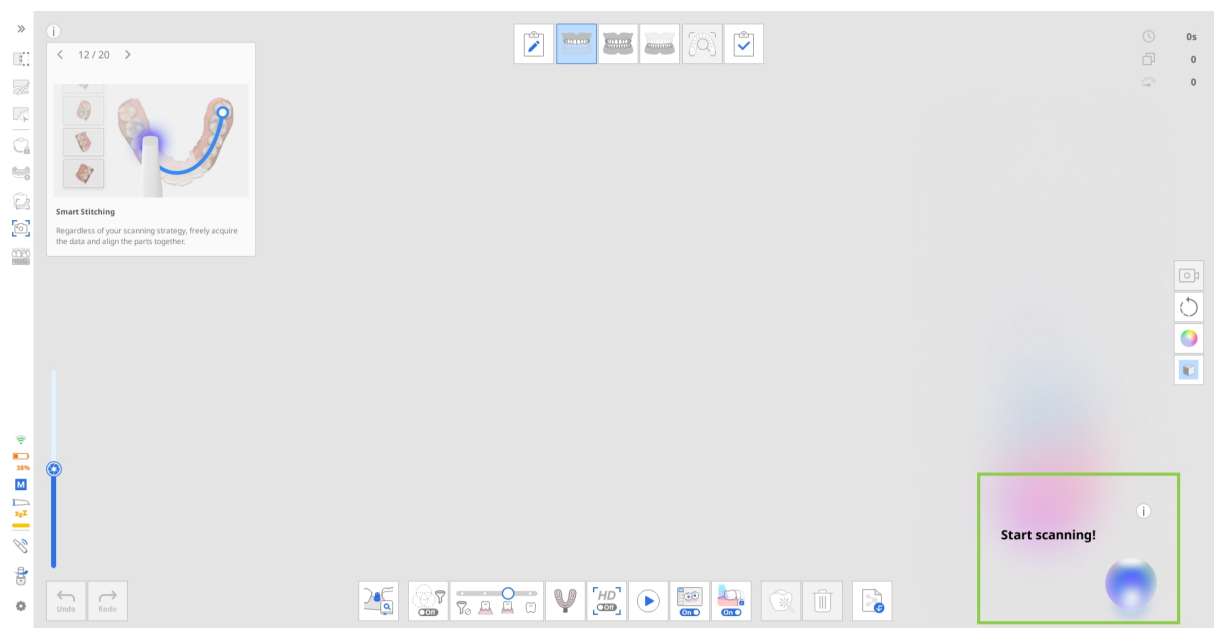
เปิดใช้งานการวิเคราะห์อัจฉริยะแบบเรียลไทม์ เมื่อเปิดใช้งานแล้ว

ไอคอนสถานะของคุณสมบัติจะแสดงเป็นสีในแถบชื่อเรื่อง



ไอคอนหลักของคุณสมบัติจะแสดงที่มุมขวาล่างในแต่ละขั้นตอนการสแกน

คลิกเพื่อดูหรือซ่อนเนื้อหาการตรวจสอบและข้อความแนะนำ



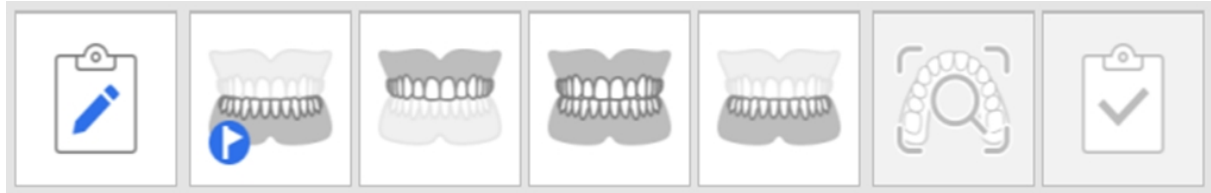
การวิเคราะห์อัจฉริยะแบบเรียลไทม์ทำงานตามหลักการพื้นฐานเดียวกัน

ไม่ว่าจะเลือกการตั้งค่าขั้นตอนการทำงานแบบใดก็ตาม เพื่ออธิบายขั้นตอนการทำงาน

คู่มือนี้ใช้ตัวอย่างเคสครอบฟันขากรรไกรล่างที่มีข้อมูลพื่นก่อนการรักษาสำหรับการสแกน

ในสถานการณ์นี้ ขั้นตอนการสแกนจะดำเนินการตามลำดับดังต่อไปนี้ ตามคำแนะนำข้างต้น

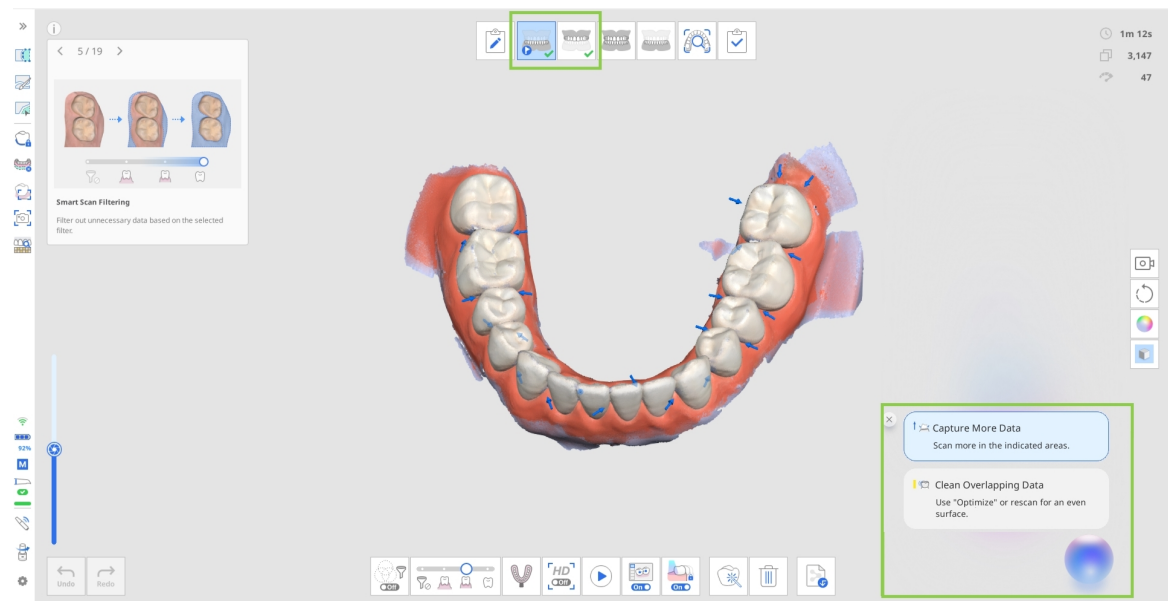
ก่อนการรักษาสำหรับขากรรไกรล่าง → ขากรรไกรบน → สบฟัน → ขากรรไกรล่าง



ตัวอย่างลำดับขั้นตอนการทำงาน

1. การเก็บข้อมูลก่อนการรักษาและข้อมูลฟันคู่สบ

เมื่อหยุดการสแกน การตรวจสอบข้อมูลการสแกนจะเริ่มต้นโดยอัตโนมัติ ในระหว่างขั้นตอนนี้จะแสดงเฉพาะรายการตรวจสอบการสแกนที่มุมขวาล่าง ตรวจสอบผลลัพธ์และข้อเสนอแนะ จากนั้นปรับแก้ข้อมูลการสแกนตามความจำเป็น



2. การเก็บข้อมูลสบฟัน

สำหรับเคสส่วนโค้งแนวฟันเดียวการเก็บข้อมูลเพียงแค่ “สบฟันแรก” ก็เพียงพอ

สำหรับเคสที่สแกนส่วนโค้งแนวฟันคู่ ต้องเก็บข้อมูลทั้ง “สบฟันแรก” และ “สบฟันที่สอง”

เพื่อเริ่มต้นกระบวนการตรวจสอบ

โดยขึ้นอยู่กับประเภทของข้อมูลส่วนโค้งแนวฟันที่ถูกจัดแนว

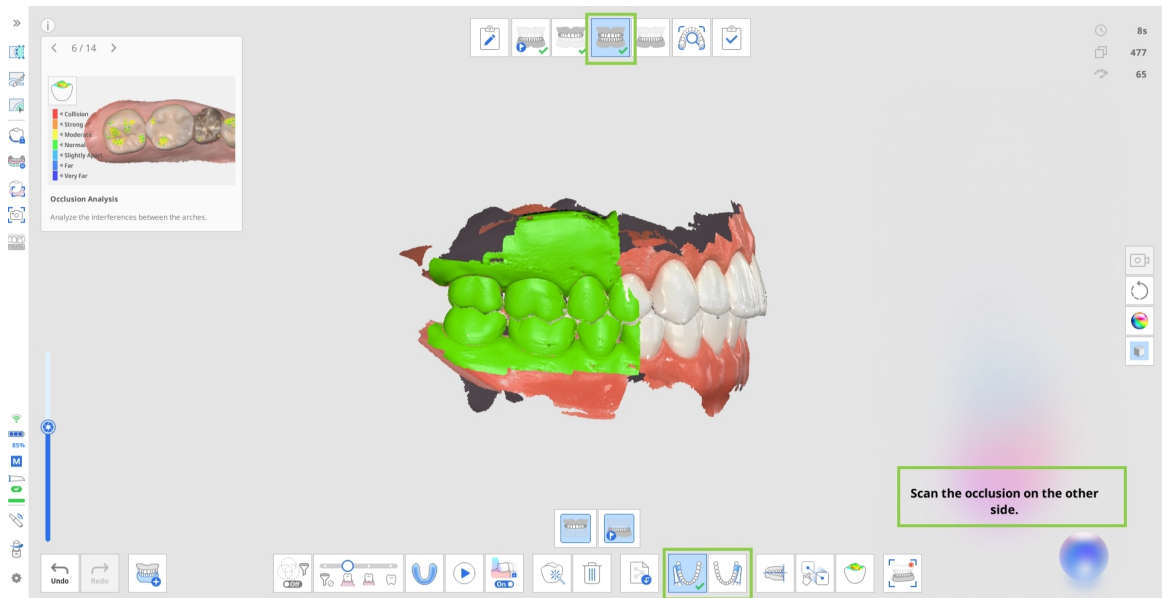
ระบบจะแสดงรายการตรวจสอบการเตรียมฟันรายการเดียว (ตรวจสอบฟันที่สบฟัน) หรืออาจไม่แสดงเลย

หากไม่ได้บันทึกข้อมูลฟันที่ถูกเตรียมก่อนข้อมูลสบฟัน รายการตรวจสอบการเตรียมฟันจะไม่แสดงในขั้นตอนสบฟัน

มันจะถูกคำนวณและแสดงผลในขั้นตอนถัดไปก็ต่อเมื่อมีข้อมูลฟันที่ถูกเตรียมรวมอยู่ด้วย

หากมีการแสดงค่าระหว่างขั้นตอนสบฟัน ค่านั้นจะถูกนำไปแสดงต่อในขั้นตอนที่มีข้อมูลฟันที่ถูกเตรียมด้วย

ทำให้ผู้ใช้สามารถดูตรวจสอบฟันที่สบฟัน ได้ในขั้นตอนนั้นเช่นกัน

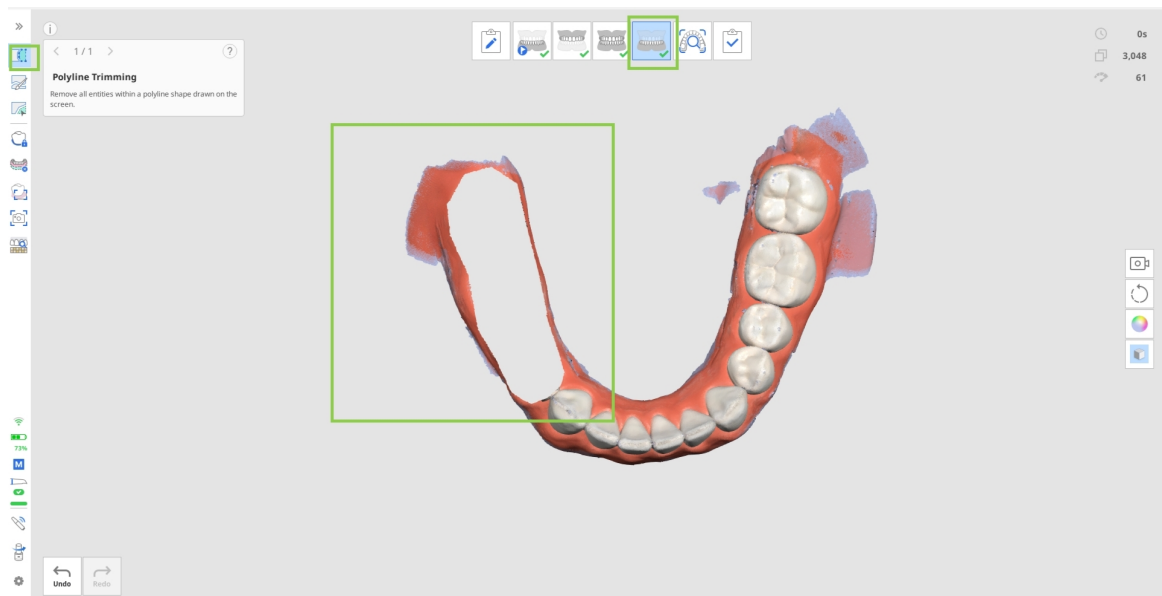


หมายเหตุ

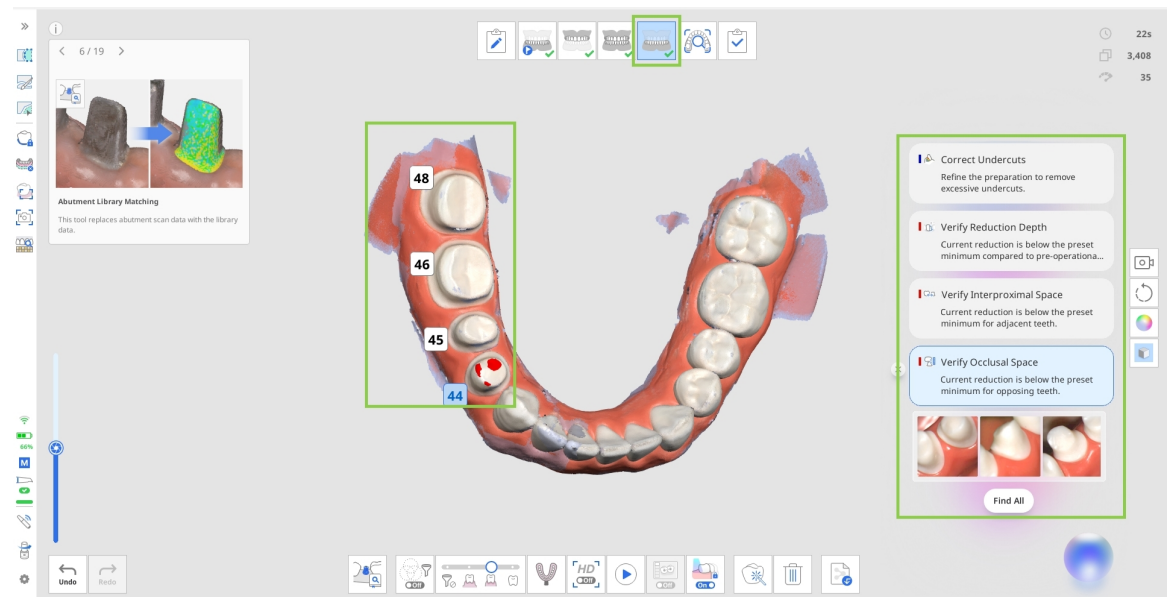
โดยขึ้นอยู่กับ “กลุ่มสบฟันหลายตำแหน่ง การจัดแนวการสบฟันจะมีความแตกต่างกัน และการตรวจสอบระยะเคลียร์รีนซ์จากฟันคู่สบจะถูกแสดงแยกตามแต่ละกลุ่ม

3. การเก็บข้อมูลฟันที่ถูกเตรียม

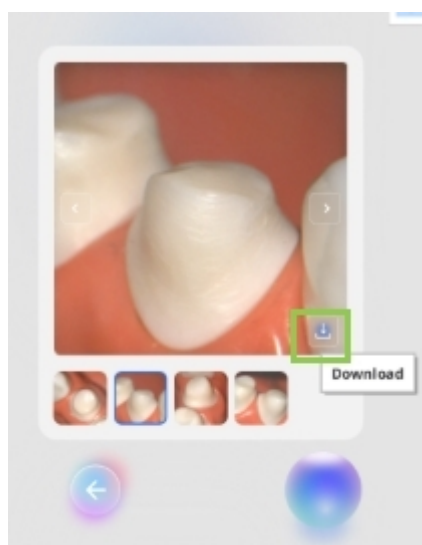
เมื่อมีข้อมูลก่อนการรักษา ระบบจะคัดลอกข้อมูลนั้นมายังขั้นตอนการสแกนปัจจุบันโดยอัตโนมัติ ที่นี้ ผู้ใช้สามารถเลือกตัดแต่งและสแกนใหม่เฉพาะบริเวณฟันที่ถูกเตรียม หรือสแกนทับข้อมูลเดิมได้ ในทั้งสองเคส รายการตรวจสอบการเตรียมฟันจะแสดงขึ้นเมื่อมีข้อมูลที่ถูกเตรียม



เมื่อหยุดการสแกน พื้นที่ที่เตรียมจะถูกประเมินตามเกณฑ์เป้าหมาย ผลลัพธ์พร้อมกับภาพ HD ที่ถูกบันทึกจะแสดงที่มุมขวาล่างของหน้าจอ ผู้ใช้สามารถตรวจสอบผลลัพธ์สำหรับฟันแต่ละซี่หรือดูภาพรวมของฟันที่ถูกเตรียมทั้งหมดได้



- คลิก “ค้นหาทั้งหมด” เพื่อเลือกฟันที่ถูกเตรียมทั้งหมดและตรวจสอบผลลัพธ์พร้อมกัน หรือคลิกหมายเลขฟันเฉพาะ เพื่อดูผลลัพธ์ของฟันซี่นั้นเท่านั้น
- หลังจากตรวจสอบข้อมูลแล้ว คุณสามารถลบรายการออกได้โดยคลิกไอคอนปิดที่อยู่ถัดจากผลลัพธ์แต่ละรายการ
- ถ่ายภาพอัดโน้มนัดจะแสดงอยู่ที่ท้ายรายการตรวจสอบของฟันที่ถูกเตรียมแต่ละซี่ ตรวจสอบภาพที่บันทึกไว้ แล้วคลิกไอคอน “ดาวน์โหลด” ที่มุมขวาล่างเพื่อบันทึกภาพที่ต้องการลงในเคส Medit Link เฉพาะภาพที่คุณดาวน์โหลดเท่านั้นที่จะพร้อมใช้งานในส่วนไฟล์แนบของเคส Medit Link และหากขั้นตอนการทำงานของคุณมีขั้นตอนการตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะ เฉพาะภาพที่ถูกดาวน์โหลดเท่านั้นที่จะพร้อมสำหรับการตรวจสอบในขั้นตอนดังกล่าว โปรดทราบว่าภาพจะถูกอัปเดตทุกครั้งที่มีการเพิ่มข้อมูลการสแกน



หมายเหตุ

รายการตรวจสอบการสแกนที่แสดงในขั้นตอนนี้อาจได้ครอบคลุมการสแกนทั้งหมด แต่จะมุ่งเน้นไปที่พื้นที่ที่ถูกเตรียม ผลลัพธ์จะแสดงในพื้นที่ที่ครอบคลุมพื้นที่ที่ถูกเตรียม รวมถึงพื้นที่ข้างเคียง 1 หรือ 2 ซี่

การอัปเดตผลการตรวจสอบและการตั้งค่า

ตามค่าเริ่มต้น เมื่อทำการสแกนเพิ่มเติม

ระบบจะตรวจสอบข้อมูลการสแกนโดยอัตโนมัติเมื่อเริ่มต้นและสิ้นสุดการสแกน เมื่อจำนวนภาพที่บันทึกถึงขั้นต่ำ (100 ภาพ) ผลการตรวจสอบจะถูกอัปเดตในทุกครั้งที่มีการแก้ไขข้อมูลการสแกน (เช่น เพิ่มข้อมูล จัดแต่ง หรือปรับให้เหมาะสม) รวมถึงเมื่อเข้าสู่ขั้นตอนการสแกน หรือเมื่อมีการถ่ายโอนข้อมูลระหว่างขั้นตอนการสแกน

⚠️ ข้อควรระวัง

หากผู้ใช้เลือกพื้นที่ด้วยตนเองหรือแก้ไขเส้นขอบโดยใช้คุณสมบัติเส้นขอบ ผลลัพธ์อาจส่งผลกระทบต่อการทำงานของการวิเคราะห์อัจฉริยะแบบเรียลไทม์

เงื่อนไขการแสดงผลและข้อจำกัดของรายการตรวจสอบตามการตั้งค่า

- เมื่อปรับระยะห่างในการตั้งค่า > การวิเคราะห์ข้อมูลการสแกน
ผลการตรวจสอบระยะเฉลี่ยรีนซ์จะถูกอัปเดตตามเกณฑ์ใหม่
รายการตรวจสอบที่เกี่ยวข้องทั้งหมดจะถูกรีเฟรชตามไปด้วย
- เมื่อปิดตัวเลือกใช้ GPU ในการตั้งค่า
คุณสมบัติการวิเคราะห์อัจฉริยะแบบเรียลไทม์จะถูกปิดใช้งานโดยอัตโนมัติและไม่สามารถใช้งานได้
- สลับ การกรองการสแกนอัจฉริยะ เป็น พ้น + เหนือ เพื่อแสดงรายการตรวจสอบข้อมูลการสแกนทั้งหมด
ซึ่งจะไม่พร้อมใช้งานเมื่อการกรองการสแกนอัจฉริยะถูกปิด

การวิเคราะห์อัจฉริยะแบบเรียลไทม์ในการตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะ

เมื่อเปิดใช้งาน การวิเคราะห์อัจฉริยะแบบเรียลไทม์จะส่งผลต่อวิธีการสร้างรายงานในการตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะ แทนที่จะแสดงรายงานมาตรฐานสำหรับขั้นตอนการสแกนปัจจุบัน

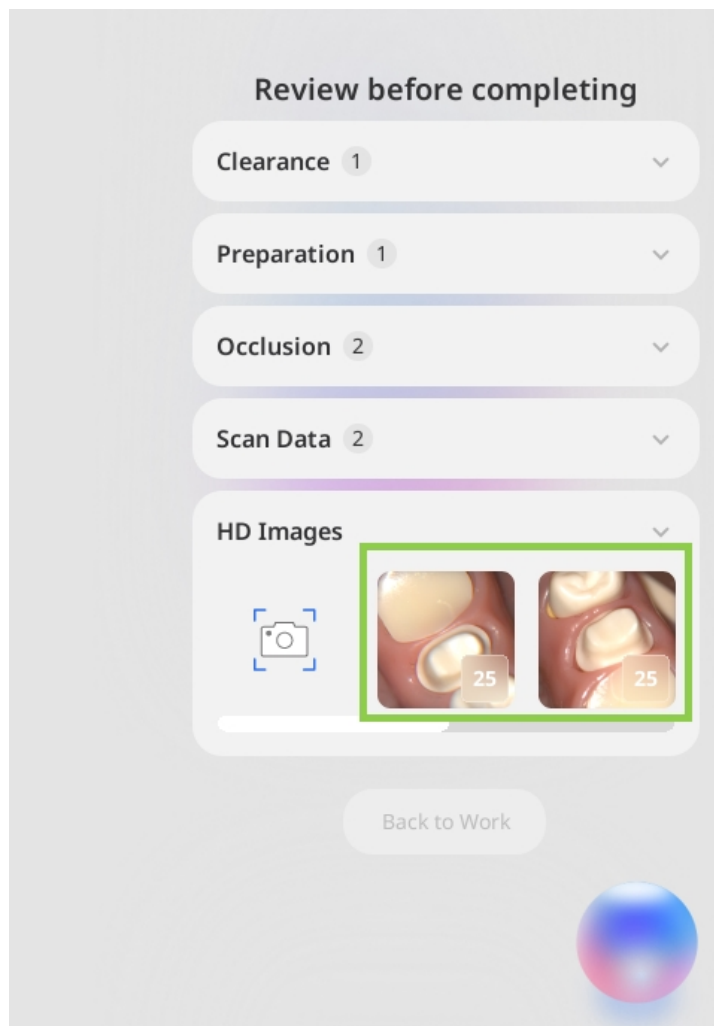
การวิเคราะห์อัจฉริยะแบบเรียลไทม์จะสร้างรายงานที่ปรับปรุงเพิ่มเติม

รายงานนี้มีสรุปรายการตรวจสอบที่ต้องดำเนินการทั้งหมดสำหรับเคสปัจจุบัน โดยจะแสดงอยู่ที่มุมล่างขวา

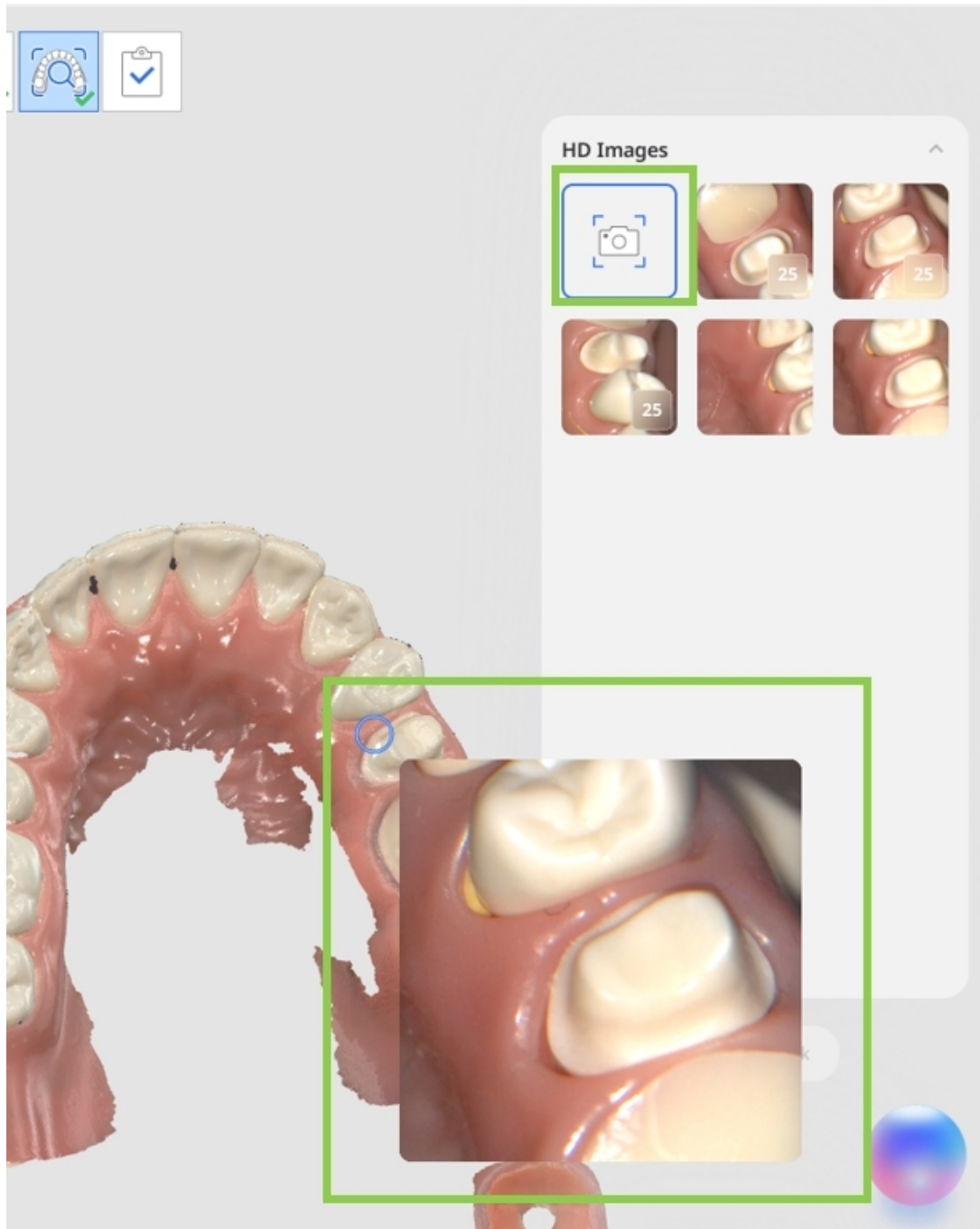
ก่อนเสร็จสิ้นเคสและยืนยันข้อมูลการสแกน โปรดตรวจสอบรายการที่การวิเคราะห์อัจฉริยะแบบเรียลไทม์ตรวจพบ คลิก
“ย้อนกลับไปที่งาน” เพื่อกลับไปยังขั้นตอนการสแกนที่สอดคล้องกับรายการตรวจสอบที่เลือกไว้ในปัจจุบัน
ซึ่งคุณสามารถแก้ไขข้อมูลการสแกนได้หากจำเป็น



ในขั้นตอนนี้ คุณยังสามารถทำงานกับภาพ 2D แบบ HD ของฟันที่ถูกเตรียมได้อีกด้วย หากคุณสามารถนำไฟล์ภาพถ่ายอัตโนมัติไว้ในขั้นตอนขากรรไกรบน/ขากรรไกรล่าง ภาพเหล่านั้นจะพร้อมสำหรับการตรวจสอบในส่วนภาพ HD



คุณยังสามารถเพิ่มภาพ 2D ของบริเวณที่ต้องการโดยใช้คุณสมบัติถ่ายภาพด้วยตนเองในส่วนภาพ HD ได้อีกด้วย
คลิกไอคอนถ่ายภาพด้วยตนเอง จากนั้นเลื่อนเคอร์เซอร์ไปเหนือข้อมูล 3D เพื่อดูตัวอย่างภาพที่มีอยู่
คลิกพื้นที่ที่ต้องการเพื่อถ่ายและบันทึกภาพ



ภาพ HD ทั้งหมด (ทั้งภาพถ่ายด้วยตนเองและภาพถ่ายอัตโนมัติ)
ที่พร้อมใช้งานในส่วนการตรวจสอบระหว่างขั้นตอนการตรวจสอบการสแกนอัจฉริยะ จะถูกบันทึกเป็นไฟล์แนบในเคส
Medit Link โดยอัตโนมัติเมื่อเสร็จสิ้นเคส



9F, 10F, 13F, 14F, 16F, 8, Yangpyeong-ro 25-gil, Yeongdeungpo-gu, Seoul, 07207, Republic of Korea

Tel: +82-02-2193-9600

Contact for Product Support

Email: support@medit.com

Tel: +82-02-2193-9600