



This page is not fully translated, yet. Please help completing the translation.
(remove this paragraph once the translation is finished)

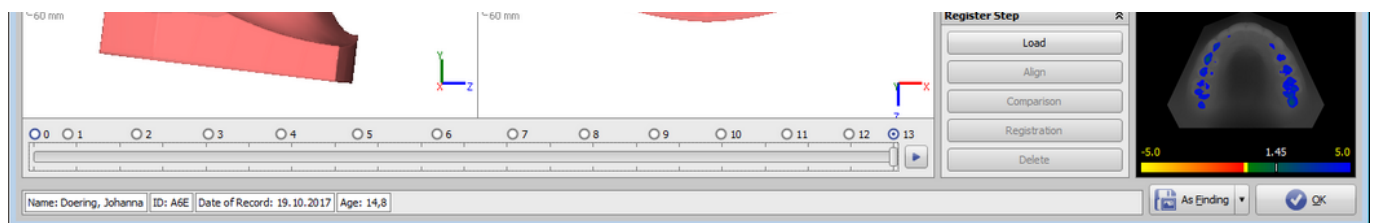
Separate Staging for upper and lower jaw in module Aligner 3D

There are various options for the separate planning of Aligner-Steps for the upper and lower jaw in the Aligner 3D module.

The procedure described below also allows to take into account the occlusal situation during treatment if the number of steps differs for both dental arches. To use this workflow the predefinition of step limit values in table Limits of tooth movement (steps) is required.

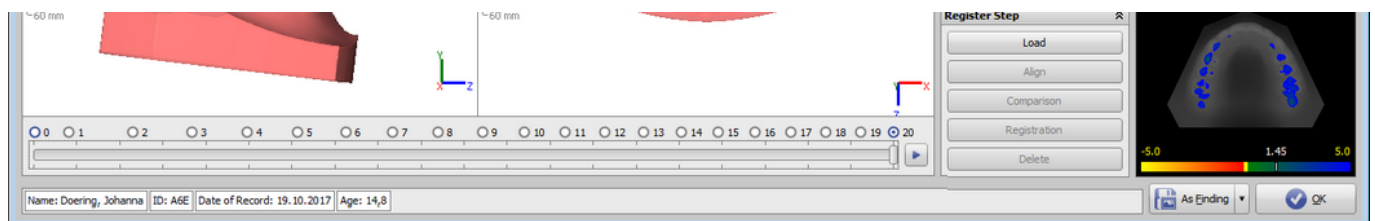
(1) Anzahl der erforderlichen Steps für den Oberkiefer ermitteln

[SHIFT+F8 | F9] solange wiederholen, bis das Ziel erreicht ist - im Beispiel Nu=13



(2) Anzahl der erforderlichen Steps für den Unterkiefer ermitteln

[STRG+F8 | F9] solange wiederholen, bis das Ziel erreicht ist - im Beispiel NI=20



(3) Die Zeitleistenposition der kleineren Stepnummer markieren (merken)

Hierzu die Linealeinteilung verwenden (aktivierbar über das Kontextmenü der [Play]-Taste)

(4) Alle Steps löschen

[STRG] + Löschen im Step-Kontextmenü

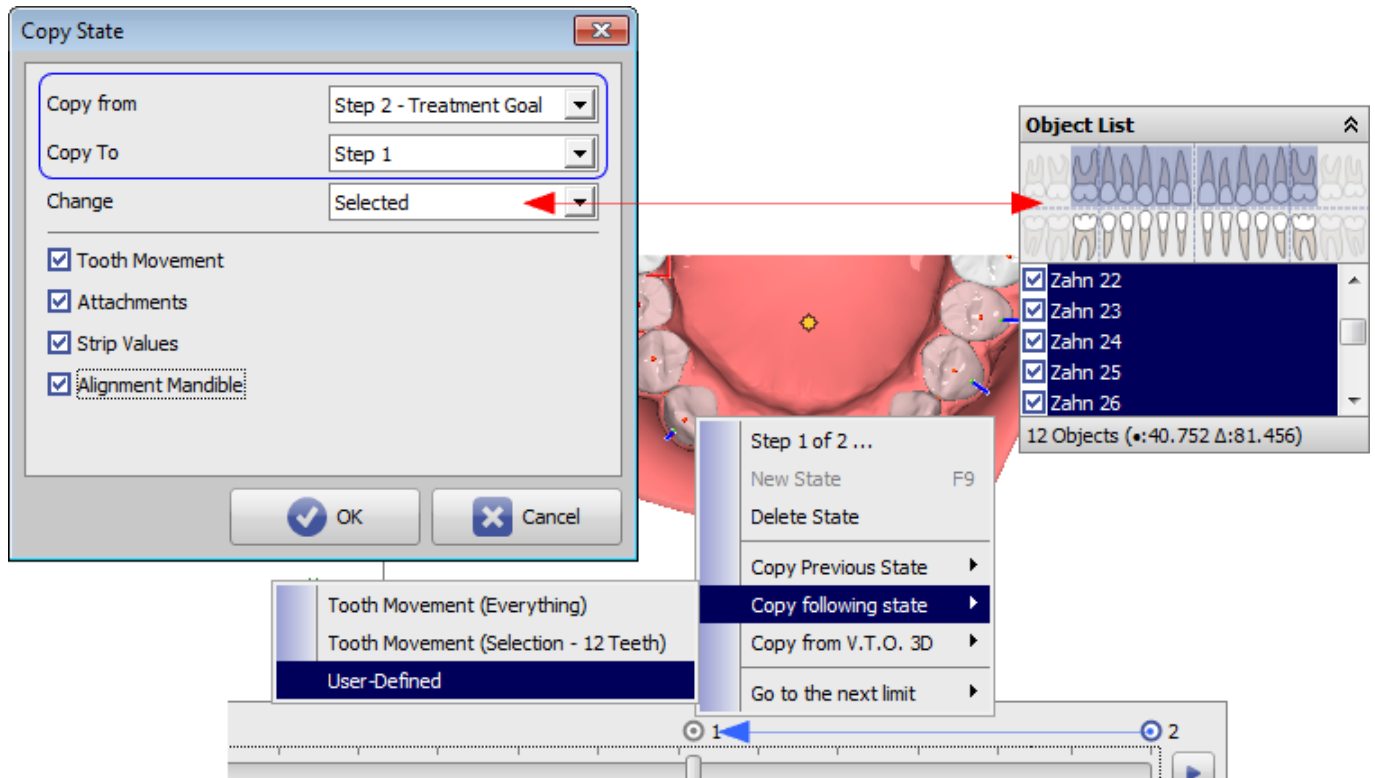
(5) Markierten Step manuell anlegen

im Beispiel an Position 13 der Zeitleiste

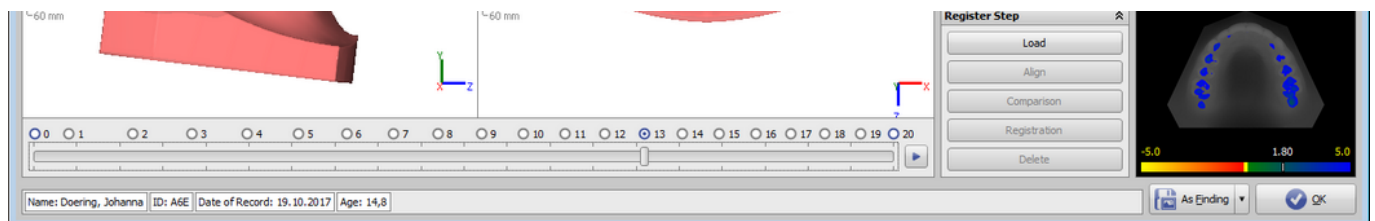


(6) Zielplanung für den Kiefer mit gerigerer Schienenzahl in diesen Step übernehmen

Hierzu alle Kronen des betreffenden Kiefers markieren und für diese das Ziel über Step-Kontextmenü übernehmen



(7) Planung der Alignersteps unter Nutzung der Grenzwerte für Oberkiefer und Unterkiefer [F8 | F9]



Ab der markierten Position muss die Schiene für den Kiefer mit dem geringere Umstellungsbedarf nicht mehr gewechselt werden, da sein Behandlungsziel zu diesem Zeitpunkt erreicht sein sollte.

Die final berechnete Anzahl der Steps für den Kiefer mit dem geringeren Umstellungsbedarf kann von der unter (1) bzw. (2) ermittelten Abschätzung abweichen, da in der finalen Planung (7) beide Grenzwertgruppen gemeinsam abgeprüft und wenn Korrekturen bzgl. Kronenkollisionen, Okklusion oder auch nichtlineare Gruppenbewegungen in der Planung der einzelnen Steps berücksichtigt werden.

From:
<https://onyxwiki.net/> - [OnyxCeph³™ Wiki]

Permanent link:
<https://onyxwiki.net/doku.php?id=en:faq10012>

Last update: 2020/04/04 09:17

