DCY2.782.A1100SS/W8.0/A-R

Apogee 1100

Цифровая Цветная Доплер Система Ультразвукового Изображения

РУКОВОДСТВО К ОПЕРАЦИИ

SIUI

Шаньтоу Институт Ультразвуковое

Инструментальное ООО

ОГЛАВЛЕНИЕ

Предисловие……III

1. Сфера Применения и Предостережения……1-1

1.1 Сфера Применения 1-1
1.2 Оперативные Условия 1-1
1.3 Потребности Мощности 1-2
1.4 Безопасность 1-3
1.5 Внимание 1-4
1.6 Классификация 1-6

2. Композиция,Принцип и Спецификации……2-1

2.1 Композиция и Оперативный Принцип 2-1
2.2 Технические Спецификации 2-3
2.3 Размер и Вес 2-5

3. Введение к Компонентам 3-1

3.1 Конфигурация Системы 3-1
3.2 Введение к Компонентам Системы 3-2

4. Руководствок началу…… 4-1

4.1 Установка Системы 4-1
4.2 Инспекция и Поддержание Системы 4-3
4.3 Выполнение Осмотра 4-7
4.4 Перемещение Системы 4-9

5. Установка Системы 5-1

5.1 Установка Системы ..... ……..5-1
5.2 Инструкция Установки 5-2

6. Изображение 6-1

6.1 Подготовка 6-1
6.2 Выбор Типа Зонда и Осмотра 6-1
6.3 Предварительное Изображение 6-3
6.4 Изображение B-Метода 6-5
6.5 Изображение B/M Метода 6-22
6.6 Карта Изображения Цветного Потока (КИЦП) 6-27
6.7 Цветный M Метод …… .6-33
6.8 Изображение Цветной Мощной Ангиографии (ИЦМА) 6-33
6.9 Многочисленное Изображение 6-34
6.10 Изображение Импульсной Волны Допплера (ИИВД) 6-35
6.11 Изображение Допплера Непрерывной Волны (ИДНВ)…….. 6-43
6.12 Тканевое Допплер Изображение(TDI)……..…….…....6-43

7. Аннотации Информации Изображения. 7-1

7.1 Управление Информацией Пациента 7-1
7.2 Дополнительная Аннотация..... 7-3
7.3 Постуральные Знаки……...7-4
7.4 Дополнительная Стрелка……..7-5

8. Измерение, Вычисление и Доклад.....8-1

8.1 Введение к Измерению и Вычислению 8-1
8.2 Генеральное Измерение..... 8-2
8.3 Пакеты Измерения и Вычисления 8-17

9.Управление Фильтом и Файлом……..……..9-1

9.1 Экономия Изображения/ Скрепки 9-1
9.2 Фильм 9-2
9.3 Отправка Файлов в USB Диск 9-3
9.4 Печатание Изображения 9-4

10. Поддержка, Инспекция, Транспортировка и Хранение.....10-1

10.1 Систематическое поддержание 10-1
10.2 Обнаруживание и Ремонт Неисправностей..... 10-1
10.3 Контактная Информация о SIUI Службе 10-3
10.4 Условия для Перевозки и Хранения..... 10-3
10.5 Устранение 10-3

ПРИЛОЖЕНИЕ A: АББРЕВИАТУРА A-1

ПРИЛОЖЕНИЕ B: ОПИСАНИЕ СИМВОЛА B-1

ПРИЛОЖЕНИЕ C: ПАРАМЕТР АКУСТИЧЕСКОГО ВЫВОДА..... C-1

ПРИЛОЖЕНИЕ D: ОБУЧЕНИЕ 4D/3D ИЗОБРАЖЕНИЯ (ВЫБОР) D-1

ПРИЛОЖЕНИЕ E: РЕГУЛИРОВАНИЕ РЯДА, ТОЧНОСТИ И АККУРАТНОСТИ/ПАРАМЕТРЫ ДИСПЛЕЯ E-1

DCY2.782.A1100SS/W8.0/A-R

Предисловие

Пользует данную систему правильно и безопасно, обеспечивает долгосрочное время, потребитель должен понимать функции, операции и обучения вполне, и их техническое обслуживание. Читайте информацию в данном обучении тщательно прежде пользования системы.

Данная система была проектирована и изготовлена безопасно для операторов и пациентов. Как ни обеспечивает безопасность и надёжность, обращайте внимание на нижеследующие обучения:

a) Данная система должна приведена только при помощи руководства или под руководством дееспособного и квалифицированного практикующего врача.

b) Данная система принадлежит Тип BF Класс I в соответствии с IEC 60601-1:2005. Приводите данную систему при помощи следующих безопасных потребностей описанных в Главе 1.

c) Нельзя переделать систему. При необходимости, контактирует с нашим агентом или с нами для получения помощи.

d) Система была урегулирована полностью и укреплена прежде доставки. Нельзя поправить какие-нибудь регулируемые части, которые были укреплены как следует.

e) Если какая-нибудь аномалия возникает в течение операции, выключает электропитание немедленно и контактирует с нашим агентом или с нами для получения помощи.

f) Соединяет электрический кабель блока с обоснованной розеткой мощности на полном сопротивлении относительно земли 0,1Ω или меньше.

g) Какие периферийные приспособления соединенные с аналоговыми или цифровыми интерфейсами должны согласно относящимся IEC стандартам (например IEC 60950 для процессора данных и IEC 60601-1 для медицинского оснащения). Кроме того, что скомпонованные точки соединения будут подчиняться эффективной версии IEC 60601-1-1 на систематический стандарт. Какой-нибудь человек, который соединяет периферийные приспособления с портами системы ВВОД/ВЫВОД, будет обеспечивать, что целая система подчиняется потребностям эффективной версии IEC 60601-1-1. Если не безусловно, справляется в отделе технической службы или о вашем местном представителе.

h) Система не обеспечивает специальных защитных функций или измеряет для пользования при помощи оперативного инструмента высокой частоы. Потребители бы осторожны в таком применении.

i) Данное оперативное руководство может отличаться легко от вашего инструмента благодаря версии систематического софтвера, и компоновке выборов и принадлежностям. Настоящая система, купленная вами, будет преобладать.

j) Компания будет брать на себя ответственность за точность и целостность данного оперативного руководства.

k) Компания резервирует последнее право и толкует Данное Оперативное Руководство.

Глава 1

Сфера Применения и Предупреждения

1.1 Сфера Применения

Система составляет систему универсального диагностического ультразвукового изображения спроектированного исключительно для пользовния в обширном изменении процедур экстракорпорального изображения. Универсальная система поддерживает разнообразные трансдукторы и софтвер относительной прикладной программы упаковывает разрешение для собирания, показа и анализа ультразвуковой информации. Использования включают, например универсальное изображение, сердечный, OB/GYN, грудь, простату, сосудистый, Допплер или цветной Допплер, зависит от пакетов специального софтвера оперативной системы и совместимые ультразвуковые трансдукторы (данная продукция не поддерживает внутри-хирургические трансдукторы и трансдукторы конечного резонатора).

1.2 Оперативные Условия

a) Данная система должна эксплуатироваться под следующими окружающими условиями для безопасной и правильной операции:

- Окружающая Температура: 0℃ -- 40℃
- Относительная Влажность: 30% -- 85%
- Атмосферное Давление: 700hPa -- 1060hPa

【Примечание 1】: Если оперативное условие превышает определенные пределы, неправильные ультразвуковые изображения обеспечены.

【Примечание 2】: Если система сохранена долгосрочно, вентиляция хранимого места будет рассмотрена. Смотрит *10.4 Условия Транспортировки и Хранения* для условий подробного хранения.

b) Сильные источники радиации или электромагнитной волны, происходящие из радиовещательной станции и телестанции, например, могут вызывать неправильную эксплуатацию системы или показ с шумом. Система должна поделена источниками выделения или электромагнитными волнами.

c) Нельзя эксплуатировать данную систему во время другие приспособления эксплуатируются с мотором или кремнезёмным выключателем в одинаковом

электропитании; иначе, шум может входить в систему из кабеля мощности.

1.3 Потребности Мощности

Никогда пользует данную систему, когда электропитание не встречает потребности определенные в нижеследующем, иначе, система может повреждена возможно.

a) Электроснабжение: Однофаза, 100-240в, допуск ±10%; 50гц/60гц±1гц, (230±23в – для стран Европейского Союза), 50гц±1гц.

b) Соединение Средства Обеспечения Приземления: Пользует заземлённую розетку электропитания. Прежде соединения с электропитанием, соединяет кондуктор дополнительного потенциального уравнения с эквипотенциальным терминалом в другой заземлённом системе или в дополнительном заземлённом приспособлении.

c) Передвижная розетка мультигнезда обеспеченная вместе с системой может использована только для снабжения мощности систематического оборудования. Соединение электрических приспособлений, неотъемлемых системы и съёмной розетки мультигнезда, может кончаться в опасности.

d) Если немедицинское электрическое оборудование, обеспеченное как часть системы, предназначено в обеспечении через многочисленную портативную розетку с отделенным трансформатором, прямое соединение немедицинского электрического оборудования с стенной розеткой может кончаться в рисках.

e) Нельзя пробовать отклонение какой-нибудь розетки дополнительного мультигнезда или провод из съёмной розетки мультигнезда систематических приспособлений или из систематических приспособлений.

f) Какие-нибудь принадлежности или оборудование, неперечисленное в данном руководстве, должны не соединены с данной системой, иначе, это может кончаться в опасности.

g) Когда система конфигурированная как данное руководство использована, полные розетки электропитания приспособлений будут соединены с одинаковой специальной портативной многочисленной розеткой. Если портативная многочисленная розетка снабжена специальным приспособлением электропитания, данное приспособление электропитания будет в соответствии с потребностями IEC60601-1 и IEC60601-1-1. Портативная многочисленная розекта для системы будет подчиняться потребностям IEC60601-1-1 Приложения EEE.

h) Нельзя класть съёмную розетку мультигнезда на земле, иначе, это может

кончаться в опасности.

i) Максимальная нагрузочная способность съёмной розетки мультигнезда будет не меньше чем суммарной нагрузки полных приспособлений, состоящих из системы или это может кончаться в опасности.

【Tip】: В районах, где магистральное электроснабжение неустойчиво, это рекомендует пользовать электропитание из стабилизатора с выходной мощностью 250VA, с целью избегать повреждения системе благодаря магистральному колебанию.

1.4 Безопасность

Данная система проектирована и изготовлена в соответствии с международным стандартом IEC 60601-1:2005. Эксплуатирует его проавильно и безопасно, следует за нижеследующим обучением:

a) Данная система невзрывобезопасна. Нельзя эксплуатировать её в воспламеняющемся или в легкораскрытом окружении (например перед анестезирующим газом, кислородом или водородом).

b) Данная система неводонепроницаема. Никогда разрешает воду или другую жидкость капать на систему.

c) Данный процессор нуждается в защитном заземлённом приспособлении. Его мощный кабель должен соединен с заземлённой розеткой. Если система снабжена электропитанием без заземления, её эквипотенциальный терминал должен соединен с эквипотенциальным терминалом в другой заземлённой системе или в дополнительном заземлённом приспособлении. Нельзя пользовать систему, в которой незаземлённый терминал доступен.

d) Биологическая безопасность: Одинакова с другими диагностическими ультразвуковыми продукциями, использованный материал для данной продукции доказан безвредным через долгосрочное испытание. Это будет не кончаться в аллергии и побуждении человеческого тела и кожи.

e) Ультразвуковая безопасность: ALARA (Как Низкая Как Достигаемая Разумность) принцип будет замечен. Пациенты будут обнажены всегда в нажайших уровнях практической передаточной мощности для самого короткого времени. Замораживает систему или держит зонд далеко от пациента, если несканирование выполнено. Нельзя осматривать пациента при помощи зонда в крепкой позиции тела для долговремени; контролируйте показ акустического вывода и MI, когда включает систему, вводит Удостоверение Личности пациента или двигает из неплодного в плодное

применение.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ: Избегает риск электрического шока, данное оборудование должно соединено с магистральной мощностью защитным заземлением только.

1.5 Внимание

a) Во время эксплуатации системы, следуйте за методам и процедурами определенными в данном руководстве.

b) Выключает систему всегда и защитает её пыленепроницаемым кожухом, когда система не пользуется.

c) Система должна эксплуатироваться в чистом окружении. Избегает её эксплуатации на месте с прямым солнечным светом, стремительная температура изменяется, зполняет пылью, закрывает источник тепла или высокую влажность; нельзя класть какую-нибудь вещь на верхе главного процессора.

d) Избегает суровой вибрации; иначе, компоненты в системе могут повреждены.

e) Прежде соединения или несоединения зонда(ов), во-первых, обеспечивает, что главный процессор установлен в замороженном состоянии. Это будет лучше выключать электропитание главного процессора.

f) Замораживание изображения, когда неосмотр выполнен.

g) Какие-нибудь зонды конечного полостного резонатора, которые пользуются, должны покрыты крышкой зонда подчиняющегося ISO4074:2002. Биологическое предупреждение для крышки зонда: если крышки использованные для зондов конечного резонатора составлюят безопасные, они должны несмазкой и ненасыщенным лекарством. Практикующие специалисты должны сознавать, что безопасность показана меньше утечки чем крышек коммерческого зонда, имеющих шестикратный усиленный AQL (уровень приемлемого качества), когда сравнивает с стандартными проверочными перчатками. Их AQL равен хирургическам перчаткам. Потребители должны сознавать латекс-чувствительные вопросы и имеют доступные нелатекс-содержащиеся крышки. НЕЛЬЗЯ иметь какое-нибудь химическое вещество (например смазка), контактирует с силикагельной клавиатурой оперативной панели, с целью препятствовать силикагельной клавиатуре из опухоли.

h) Специальный сборочный передатчик, пользующий для конечного

полостного резоннатора, будет не возбужден, когда это устранено из тела пациента. Иначе, какое возбуждение не подчиняется EMC потребностям, которые могут кончаться во вредном вмешательстве для другого(их) приспособления(й) в окружающей среде.

i) Для обучения дезинфекции и защиты зонда, следует за описанием в 4.2.9.

j) Это запрещено сканировать глаза зондом. Держит акустическую мощность как низкая как достигаемая разумность (ALARA). Сканирует тело только в периоде потребованном для диагноза, скорее сканирует тело долгосрочно. Протянутое сканирование может кончаться во вреде личному здоровью. Обеспечено, что клинические показания потребованы, систематический оператор будет знакомить с акустическим выводом вполне или будет доступен к относящемуся тепловому индексу. Зонд, когда раскрыт в воздухе и заметном тепле из самого зонда, должен не относится к транс-вагинальному осмотру. Обращает специальное внимание на минимальную раскрытую акустическую мощность и период экспозиции, когда использовано для эмбриона или плода.

k) Обеспечивает безопасность, приготовленный только ультразвуковый связанный гель уступчив относящимся стандартам будет применен.

l) В течение осмотра, в крайнем случае изображения вмешиваются AC шумом (жужжание-жужжание) благодаря пациенту, кладёт заполненный лист между телом и кроватью как показано в рисунке 1-1, соединяет лист с эквипотенциальным терминалом главного процессора. жужжание-жужжание значит вмешивающийся шум может устранен.

m) Систематический оператор будет не трогать какие-нибудь осязаемые металлические части любого электронного приспособления в окружающей среде пациента, который в одинаковом времени.

n) Система не снабжает специальные защитные функции или измерения для пользования в хирургическом оборудовании высокой частоты. Потребитель должен осторожен в таком применении.

o) Закрывает систему в правильных процедурах, иначе, это может кончаться в потере систематических данных или в неудаче системы.

p) Кроме USB порта, нельзя несоединять систему или любое периферийное периферийное приспособление (например принтер) из любой вилки прежде системы выключено, иначе, это может кончаться в систематическом повреждении или электрическом шоке.

q) Система не предназначена для пользования дефибриллятора.

r) Система должна применена в кардиологии непосредственно.

s) Многочисленные приспособления, когда взаимосвязано, может кончаться в утечке электричества и опасностях.

t) Обеспечивает пользование специальных компонентов снабженных SIUI для ремонта систематического компонента или замены .

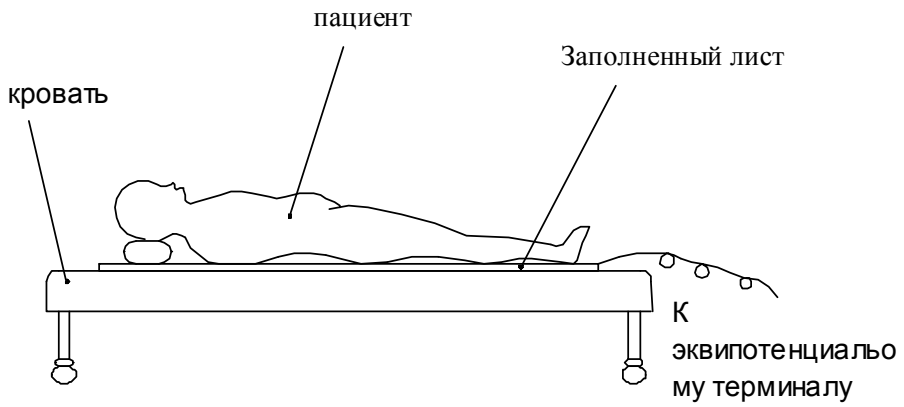


Рисунок 1-1 Кладёт заполенный лист и устраняет жужжание

(шум переменного тока)

1.6 Классификация

1.6.1 Защита против электрического шока

Согласно **типу** защиты против электрического шока: Оборудование класса **I**.

Согласно степени защиты против электрического шока: **Тип BF** примененной части.

1.6.2 Степень защиты против доступа жидкости

Система принадлежит **IPX0**, головка зонда/передатчика **IPX7**, и кабель зонда **IPX4**.

Глава 2

Композиция, Принцип и Спецификации

2.1 Композиция и Оперативный Принцип

2.1.1 Систематическая Композиция

Система состоит из главного процессора (включая монитор), зондов и периферийных приспособлений. Главный процессор включает плату интерфейса зонда, T/R плату, плату цифровой обработки, плату мощности, компьютер, пальт управления (консоль), монитор и ATX электропитание. Смотрит рисунок 2-1. Данная система может соединена с 2 зондами одновременно. При помощи электрической цепи на интерфейсе зонда включает зонды, потребитель может выбирать потребованный зонд черех пульт управления.

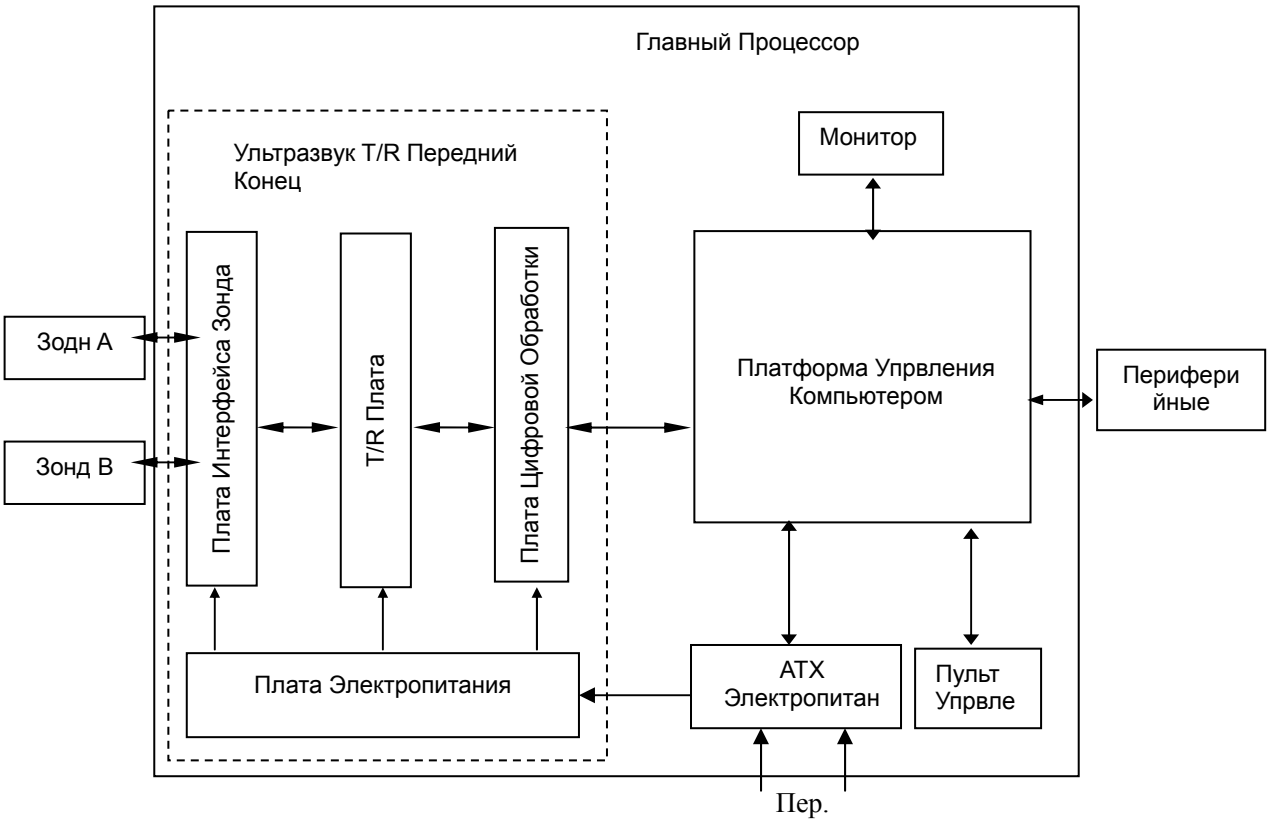


Рисунок 2-1 Диаграмма Блока Композиции Главного Процессора

2.1.2 Оперативный Принцип

Основной оперативный принцип главного процессора показан в нижеследующем:

Плата Цифровой Обработки на одной стороне передаёт сиглалы цифрового изображения в систему управления компьютером, на другой стороне получает

информацию управления из системы управления компьютером и генерирует соответствующие данные управления о управлении получением ультразвука T/R переднего конца.

Нижеследующий оперативный процесс системы:

На основе Based действий управления из пульта управления, система управления компьютером генерирует команды управления и данные параметра автоматически. Плата Цифровой Обработки получает команды и параметры управления из системы управления компьютером, распределяет их в каждом модуле функции.

Контроллер реального времени на Плате Цифровой Обработки генерирует сигналы управления настоящим сканированием и управляет передачей переднего конца T/R Платы и Платой Интерфейса Зонда.
Модуль группирования на Плате Цифровой Обработки получает увеличенные отраженные сигналы из T/R Платы и выполняет цифровое группирование, потом отправляет данные группирования в обрабатывающий модуль полседующего цифрового сигнала. В виде типичной технологии, цифровая сигнальная обработка исполняет важную роль в системах ультразвука. Данная технология обеспечивает переданную информацию изображения и превращается с высокой верностью; это будет иметь будущую обработку и приобретает лучшие изображения, которые проводят правильный диагноз врачами. Информация данных как обработанные данные изображения при помощи цифровых сигналов отправлена в систему упрвления компьютером для будущей обработки и дисплея изображения.

Каждый раз, когда ультразвук передан, высокое напряжение возбуждения из Платы Интерфейсного Зонда генерирует и отправляет серию пульсов возбуждения в распространенный зонд работы. Группа элемента в передатчике возбуждена и ультразвук передан. Ультразвук размножен и отражен гистологией человека, возвращающий ультразвук в зонд получен группой одинакового элемента, потом отправился в предусилитель на T/R Плате для предварительного усиления, глубины коррекции усиления и программного увеличения усиления. После данного процесса, сигналы отправлены в плату цифровой обработки.

Модуль мощности, включая ATX мощность и плату электропитания для ультразвука T/R переднего конца, снабжает роды потребованной мощности системой.

На основе действий кнопки оператора, относящаяся информация отправлена из пульта управления компьютера в систему управления компьютером. Платформа генерирует комадны управления и данные параметра автоматически, отправляет их в плату цифровой обработки.

Система управления компьютером составляет административный центр целой

системы, которая получает оперативную команду из оперативной панели, управляет целой системой на основе текущего состояния системы. Другие функции, которые система управления компьютером выполняет, тоже включает измерение и вычисление, дисплей экрана и видео обработку, управление данными пациента и изображениями, одновременно и хранением, печатанием и коммуникацией.

2.2 Технические Спецификации

Нижеследующий список технических спецификаций жесткого диска и софтвера для Системы. Жесткий диск и (или) софтвер отмеченные «выбором» или * отметка составляют дополнительные выборы, могут недоступны к конфигурации вашей настоящей системы.

2.2.1 Зонды

a) Основная Конфигурация

1) Широкополосный высокий плотностной часточный (брюшной) выпуклый матричный зонд
2) Широкополосный высокий плотностной часточный (сосудистый) линейный матричный зонд

b) Выборы

1) Широкополосный высокий плотностной часточный (лимфа) линейный матричный зонд *
2) Широкополосный высокий плотностной часточный (малая часть) линейный матричный зонд *
3) Широкополосный высокий плотностной часточный (педиатрический) линейный матричный зонд *
4) Широкополосный высокий плотностной часточный (вагинальный) микроматричный зонд *
5) Широкополосный высокий плотностной часточный (прямая кишка) линейный матричный зонд *
6) Широкополосный высокий плотностной часточный (сердечный) микроматричный зонд *
7) Широкополосный высокий плотностной часточный (хирургический) микроматричный зонд *
8) Широкополосный высокий плотностной часточный (сердечный) фазированный матричный зонд *

9) Объём зонда *

2.2.2 Методы Изображения

a) B, 2B, 4B методы

b) B/M метод, M метод

c) Тканевое Гармоническое Изображение (ТГИ)

d) Схема Цветного Потока (СЦП)

e) Цветная Сосудистая Энетрия (ЦСЭ)

f) Цветное управление(линейные зонды)

g) Импульсная Волна Допплер (ИВД)

h) Трапецоидальное/ Изображение Расширительной Части

i) Управление M (Анатомический M-метод)

j) 3D /4D Изображение *

k) Сложное Изображение

l) Незатухающая Волна Допплер (НВД)

m) Тканевое Допплер Изображение (ТДИ)

n) Панорамное Изображение *

o) Цвет M

p) B Поток

2.2.3 Регулирование Параметра Изображения

a) B Метод: Усиление, TGC (Управление Усилением Времени), Фокусное Число, Фокусное Сканирование, Динамика, Упорствовать, Мощность(напорный реактор охлаждения вод), B_Геодезический Космолёт (пульт управления системой наведения), цветность, Клавишная Оптимизация и Объектив с переменным фокусным расстоянием

b) M Метод: Скорость Сканирования, Усиление и Цветность

c) Схема Цветного Потока/Цветная Сосудистая Энетрия/Тканевое Допплер Изображение (CFM/CPA/TDI): Цветное Усиление, Цветная Частота, Фильтр Стенки, Импульсная Повторная Частота, C Схема, Размер Цветной Коробки

d) Импульсная Волна Допплер/Незатухающая Волна Допплер (PW/CW): Допплер Усиление, Допплер Частота, Фильтр Стенки, поправка Угла, Импульсная Повторная Частота, Обновление Скорости, Базовая линия, Цветность

2.2.4 Функции Измерения, анализа и Вычисления

a) Генеральное измерение:

1) 2D: расстояние, район, окружность, объём

2) M-метод: расстояние, время и склон

3) Допплер: скорость потока, ускорение, ручной след, автоматический след

b) Специальное вычисление и пакет измерительных программ: анализ, вычисление и доклад для акушерства, гинекология, малые части, урология, кардиология и периферийный сосудистый.

2.2.5 Управление Файлом Изображения Пациента

a) Драйвер Жесткого Диска: сохраненные изображения в jpg/ppm или DICOM файле, и киноплетки сохраненные в Cin/ Avi/ Wmv формате.

b) Принтер Поддерживающего видео

c) DICOM 3.0 архив *

2.3 Размер и Вес

a) Размер (дл.×шир.×выс.): 370мм×208мм×388мм

b) Вес: 11кг

Глава 3

Введение к Компонентам

3.1 Конфигурация Системы

Рисунок 3-1 Передний Вид Главного Процессора

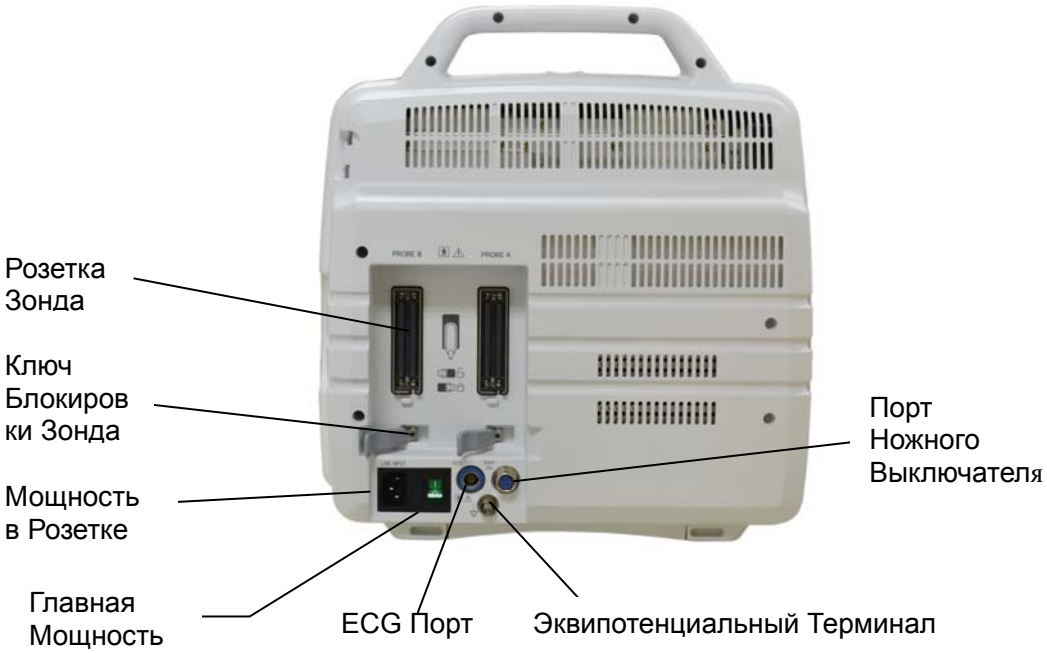


Рисунок 3-2 Задний Вид Главного Процессора

a) Главный Процессор (включая монитор): 1 шт.

b) Зонд:

Широкополосный высокий плотностной часточный (брюшной) выпуклый матричный зонд: 1 шт.

Широкополосный высокий плотностной часточный (сосудистый) линейный матричный зонд: 1 шт.

3.2 Введение к Компонентам Системы

3.2.1 Зонд

3.2.1.1 Наружная Структура Зонда

Индикаторная точка имеется на головке корпуса зонда. Погружаемая часть находится под индикаторной точкой. Если цвет индикаторной точки оранжев, оперативная частота зонда составляет 3,5 МГц, зелён для 5,0МГц и лилов для 8,0 МГц.

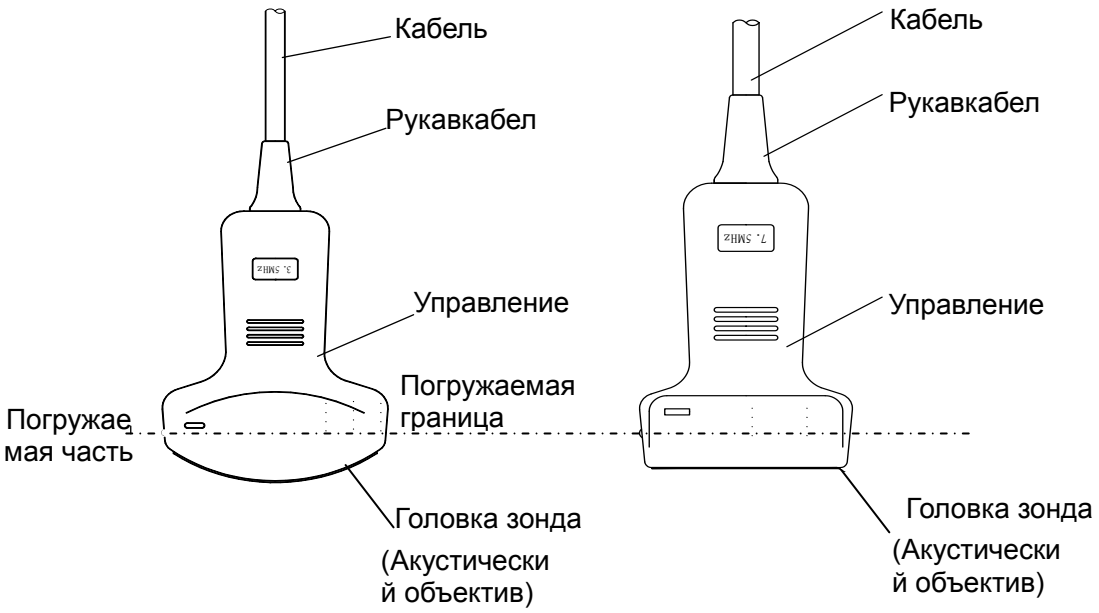


Рисунок 3-3 Структура Зонда

3.2.1.2 Применение Зонда

a) Зонд может поврежден даже легким столкновением. При помощи зонда избегает потрясения или удара против какой-нибудь жесткой вещи.

b) Обеспечивает, что главный процессор находится в замороженном состоянии, когда соединяет или несоединяет зонд.

c) Очень осторожно не царапать поверхностность головки зонда (акустический объектив), когда эксплуатирует.

d) При помощи губки или ткани с водой чистит зонд после осмотра. Оказывает стерилизацию в соответствии с Традиционным путем больницы. НЕЛЬЗЯ чистить при помощи алкоголя или ткани с алкоголем или органического растворителя как разбавленная жидкость. Для подробной информации относительно чистки и стерилизации зонда, ссылайтесь на часть *4.2.9*.

e) Зонды конечного резонатора будут иметь стерильные защитные крышки без источника тепла, когда они использованы. Для применения зонда конечного резонатора, нельзя активизировать зонд (например замораживает бы главный процессор), когда он экстракорпорален пациентов. Иначе, он может причинять вредное вмешательство другим приспособлениям.

f) Зонд не может погружен в воде свыше погруженной границы как показано в рисунке 3-3. Непрамокаемый тип зонда составляет IPX7. Если зонд погружен в воде свыше погруженной границы неосторожно, он может вызывать неудачу или потенциальную проблему. Если проблемы случились, контактируйте с нашим служебным персоналом немедленно.

g) Защитный тип для кабеля зонда составляет IPX4 (защищено против обливания водой). Если кабель зонда раскрыт из-за царапины или трещины покрывания, контактируйте с нашим слежубным персоналом немедленно и избегает электрического шока.

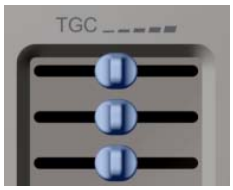
3.2.2 Панель Операции

Панель операции, скомпонована следящим шаром, клавиш/кнопок, ручек и тумблеров, управляет разнообразные функции системы как выбор зонда, изменение метода изображения, регулирование TGC, глубина и другие параметры. Смотрит рисунок 3-4 для планировки панели операции и Таблица 3-1 для функций управления.

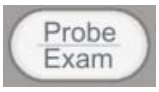
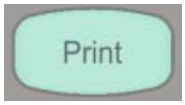
Рисунок 3-4 Панель Операции

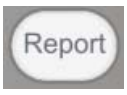
Таблица 3-1 Функциональный Список Блоков Управления

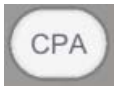
No.	**Блок Управления**	**Тип**	**Описание Функции**
1		Кнопка	Выключатель: на левом верхе пульта управления, включает/выключает систему.
2		Кнопка+ ручка	Регулируемая ручка параметра: 5 ручек сверху пульта управления, которые составляют **SP1**,**SP2**,**SP3**,**SP4**,**SP5** слева направо, регулирует параметры в различных методах.

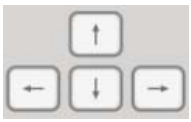
3		ручка	**Audio**: под выключателем, регулирует громкость спикера.
4		ручка	**Angle:** под ручкой Аудио, регулирует поправочный угол в PW методе.
5		Ползунок	**TGC**: 8 ползуноков, на правом верхе панели операции, регулирует усиление в глубине различного показа.
6		Кнопка+ ручка	• **B Mode**: Нажимает центр кнопки и активизирует B метод. • **B Mode**: Вращает ручку и регулирует усиление в B методе и M методе.
7		Кнопка+ ручка	• **CFM**: Нажимает центр кнопки и активизирует Схему Цветного Потока. • **CFM**: Вращает ручку и регулирует усиление Схемы Цветного Потока или усиление Цветной Сосудистой Мощности.
8		Кнопка+ ручка	• **PW**: Нажимает центр кнопки и активизирует метод Импульской Волны Допплера. • **PW**: Вращает ручку и регулирует усиление Импульсной Волны Допплера.

9		Кнопка+ ручка	● **Menu**: Нажимает кнопку и открывает или закрывает субменю параметра в различных методах. ● **Menu**: Вращает ручку и регулирует параметры.
10		Тумблер	**Baseline**: регулирует базис цветной схемы и Импульсного Допплера следа.
11		Тумблер	**WF**: Регулирует фильтр Цветной Допплера или Импульсной стенки.
12		Тумблер	**PRF(частота импульсного повторения)**: Регулирует частоту импульсного повторения Цвета Допплера или Импусльной Волны Допплера. Переключает выключатель вверх и увеличивает PRF или вниз и уменьшает PRF.
13		Тумблер	**Steer**: Регулирует угол поворота на основе метода изображения. Переключает выключатель вверх и управляет налево или вниз и направо.
14		Тумблер	**Depth**: Регулирует глубину показа изображения.
15		Тумблер	**Focus**：Регулирует позицию фокуса изображения.

16		Кнопка	**Probe/Exam**: Возвращает в выборочный экран зонда и экзамера, выбирает тип зонда и осмотра.
17		Кнопка	**Zoom**: Увеличивает изображение.
18		Кнопка	**L/R**: Поворачивает изображение налево/направо и переключается между настоящим состоянием и замороженным состоянием в двойном или четверном методах.
19		Кнопка	**U/D**: Поворачивает изображение вверх/вниз.
20		Кнопка	**Inv**: Переворачивает направление цветного потока или положительный/отрицательный показ Допплера спектора.
21		Кнопка	**Save**: Хранит изображения или кинопленки в замороженном состоянии и в типы определенного экзамена потребителем в настоящем состоянии.
22		Кнопка	**Print**: Печатает изображения, когда соединяет с принтером.
23		Кнопка	**Update**: Клавиша показа. • Переключается между настоящим B или M изображением в B/M методе. • Переключается между B методом изображения и Допплер Следом в PW методе.
24		Кнопка	**Dis**: Измеряет расстояние.

25		Кнопка	**Trace**: Измеряет след; активизирует ручной след в PW методе.
26		Кнопка	**Ellipse**: Измеряет в Эллипсе метод; активизирует автоматический след в PW методе.
27		Кнопка	**Calc**: Активизирует пакеты генерального измерения и профессионального вычисления по подчинению типу зонда и экзамена.
28		Кнопка	**Auto:** Нажимает данную клавишу и достигает интеллектуальной оптимизации, регулирует изображение в её лучшем состоянии.
29		Кнопка	**Set**: Функция данной клавиши подбна кнопки левой мышки. • Подтверждает выбор состояния. • Подтверждает показ аннотации и постурального знака. • Подтверждает выбор меню.
30		Кнопка	**Стрелка**: Втыкает стрелку.
31		Кнопка	**ID(Удостоверение Личности)**: Открывает/закрывает редакционный экран информации пациента.
32		Кнопка	**Report**: Открывает/закрывает экран доклада.
33		Кнопка	**THI**: Выбирает клавишу метода гармонического изображения ткани. Активизирует THI функцию, поддерживающая THI функция зонда ли использована.

34		Кнопка	**CW**: Выбирает клавишу метода Допплера Непрерывного Волнового изображения. Активизирует CW функцию, поддерживающая CW функция зонда ли использована.
35		Кнопка	**CPA**: Выбирает клавишу Цветной Сосудистой Энергии (ЦСЭ). Входит в CPA метод.
36		Кнопка	**TDI**: Выбирает клавишу метода Допплера изображеня ткани. Входит в TDI метод, поддерживающая TDI функция зонда ли использована.
37		Кнопка	**Freq**: Включает частоту зонда.
38		Кнопка	**M Mode**: Входит/выходит из B/M метода.
39		Кнопка	**Dual**: Входит/выходит из двойного метода.
40		Кнопка	**4D**: Входит в 3D/4D метод изображения.
41		Кнопка	**Freeze:** Замораживает или не замораживает изображения.
42		Кнопка	**Annot**: Входит или выходит из состояния аннотации.
43		Кнопка	**BDYMK**: Открывает или закрывает выборочный экран постурального знака.
44		Кнопка	**Guide**: Включает/выключает показ директива биопсии.

45		Кнопка	Клавиши направления ↑, ↓, ←, →: При помощи вверх/вниз клавиш стрелки выбирает пункты меню; или при помощи налево/направо клавиш стрелки регулирует параметры.
46	Следящий Шар	/	• Выбирает уверенный пункт в меню или в окне управления. • Двигает изображение коробки объектива с переменным фокусным расстоянием. • Двигает курсор в состоянии аннотации. • Выбирает раму изображения в фильме. • Двигает измерительную точку в измерительном состоянии.

3.2.3 Панель Розетки

Панель розетки, которая состоит из соединителей сериферийного приспособления, находится в систематической стороне для соединения с периферийными приспособлениями. Панель розетки показана в рисунке 3-5.

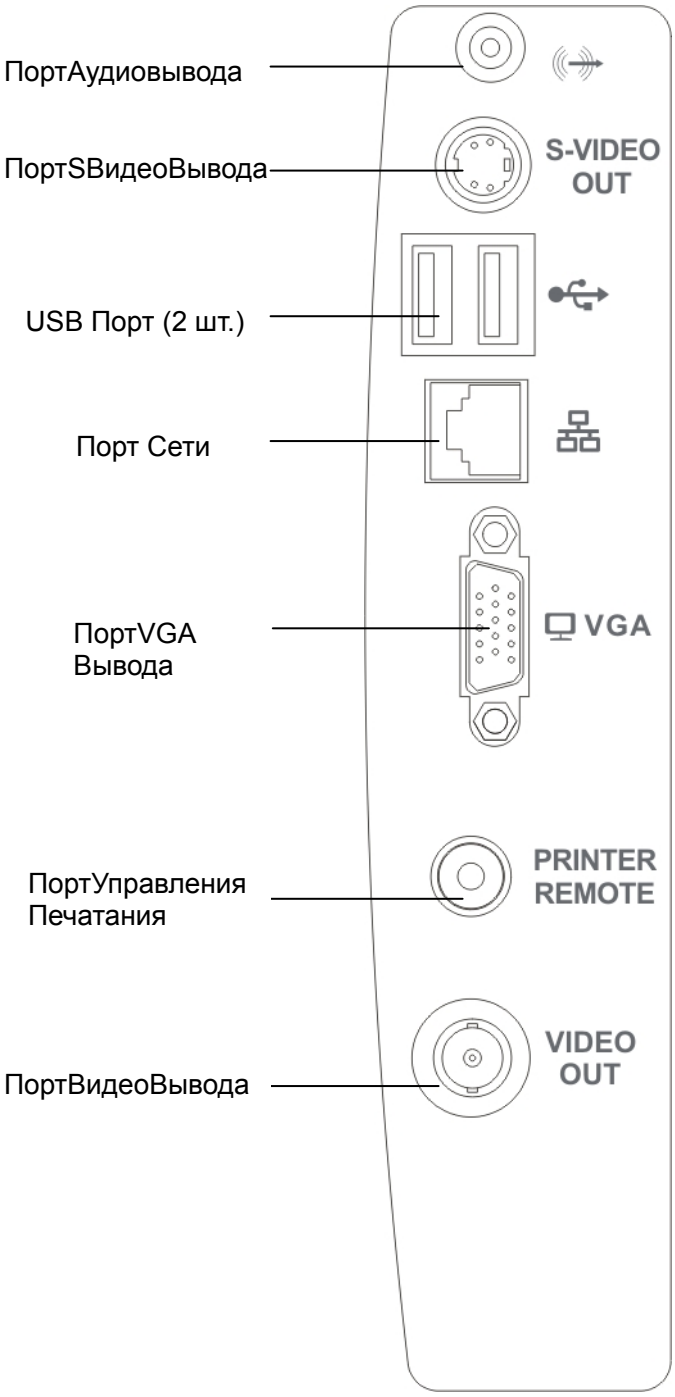


Рисунок 3-5 Панель Розетки

Глава 4

Руководство к началу

4.1 Установка Системы

4.1.1 Соединение Компонентов

Кроме приспособлений установленных в системе, система ультразвукового изображения может поддерживать много периферийных приспособлений, например зонды, принтер, USB приспособление и ножной выключатель.

【Примечание】: Любое приспособление не закупленное из SIUI или не установленное SIUI представителем вне сферы SIUI служебного согласия или гарантии. SIUI будет не снабжать служебный ремонт для вышесказанного приспособления.

4.1.1.1 Соединение / несоединение Зонда

a) Соединение зонда: Втыкает соединитель зонда в розетку зонда на главном процессоре（обеспечивайте направление сборки соединителя правильно, с кабелем вниз）. Обеспечивает соединение крепко, потом задвигает ключ блокировки под розеткой зонда, запирает зонд в позиции блокировки. Смотрит рисунок 4-1.

b) Несоединение зонда: Задвигает ключ блокировки под розеткой зонда к позиции неблокировки, развинчивает крепкое приспособление, потом вы можете убирать соединитель зонда из розетки.

【Примечание 1】: Когда соединяет/не соединяет зонд, система должна выключена или включена в замороженном состоянии.

【Примечание 2】: Ошибка софтвера может возникать, если не соединяет зонд, когда система вращается. Снова заводит систему.

Рисунок 4-1 Втыкает Соединитель Зонда

4.1.1.2 Соединение Сети

Соединяет соединительный кабель сети с RJ-45 портом сети на главном процессоре, с целью достигает соединение между главным процессором и сетью другого Личного Компьютера.

4.1.1.3 Установка Принтера

a) Соединяет Видео в порте на Видео Принтере (Выбор) с портом Видео Вывода на главном процессоре через BNC кабель (если принтер составляет видео приспособление с S сигнальным терминалом, соединяет его S-Видео в порте с портом S-Видео Вывода на главном процессоре через S кабель терминала), потом соединяет принтер ОТДАЛЁННОГО порта с ОТДАЛЁННЫМ портом ПРИНТЕРА на главном процессоре через кабель управления печатью.

b) После того как система заведена и она дойдёт до выборочного экрана типа зонда и осмотра, нажимает **Menu** на пульте управления, выбирает ***Установку Системы***, потом выбирает ***Установку Принтера*** и устанавливает драйвер принтера. Теперь принтер доступен для пользования после установки. Смотрит Главу *5* для подробной информации установки.

【Примечание】: Соединяйте принтер прежде включения системы.

4.1.2 Соединение Электрического Кабеля

a) Если источник электропитания не составляет розетку треножника с заземленным проводом, конец кондуктора привязанного потенциального уравнения должен установлен на эквипотенциальном терминале системы, друной конец должен соединен с эквипотенциальным терминалом заземленной системы или заземленным приспособлением согласно потребности, с целью

обеспечивать, что главный процессор заземлен надежно.

b) Обеспечивает, что переключатель выключен прежде соединения кабеля мощности.

【Примечание】: Неожиданная неудача систематической мощности может легк вести к непорядку систематической програмы или потери данных, которая влияет на систематическую стабильность. Избегает такой ситуации, это рекомендовано соединять UPS приспособление, при помощи его потребления мощности в 1000 VA или выше для системы.

4.2 Инспекция и Поддержание Системы

Следуйте за нижеследующими методами и инспектирует систему. Если любая аномалия найдена, контактируйте с SIUI после службы. Нашие служебные штаты будут снабжать подробную консультирующую службу, принимают мероприятие в решении текущих проблем.

4.2.1 Инспекция, когда мощность включена.

Проверяет, индикатор выключателя на панели операции включен ли.

4.2.2 Инспекция ручек и кропок

Ссылается на *3.2.2 Панель Операции*, инспектирует каждую ручку и кнопку, смотрит, что они работают ли нормально.

4.2.3 Инспекция качества изображения

Ссылается на Главу *6 Изображение*, регулирует регулируемые кнопки изображения на панели операции и наблюдает показ изображения. Смотрит, что они нормальны ли или нет.

4.2.4 Инспекция функции измерения

Ссылается на Главу *8 Измерение, Вычисление и Доклад*, инспектирует разнообразные функции измерения и вычисления смотрит, что они нормальны ли или нет.

4.2.5 Инспекция зонда и кабеля зонда

Инспектирует, что имеет ли любую трещину в водо-погруженной части зонда. Инспектирует соединитель кабеля зонда и кабель зонда, смотрит, что имеет ли любое сбрасывание.

4.2.6 Инспекция кондуктора потенциального уравнения и кабеля мощности

Инспектирует их, смотрит, что имеет ли любые отделенные ножны или их сбрасывание; проверяет кондуктор потенциального уравнения и находит, что он

соединен ли правильно и безопасно. Инспектирует их осторожно и избегает любой неожиданной опасности благодаря любой аномалии таких кабелей.

【Примечание】: Вышесказанные Части 4.2.5 и 4.2.6 вовлекают безопасность, инспектирует всегда каждый раз прежде операции системы. Другие пункты могут инспектироваться раз каждого полугода.

4.2.7 Инспекция регулярной безопасности

Инспекции следующей безопасности должны выполнены испытым классифицированным подготовленным человеком минимально раз каждых 24 месяцев:

- Инспектирует, что оборудование и принадлежности повреждены ли в механиках и функциях.
- Инспектирует, что ярлыки относительной безопасности ясны для идентификации.
- Инспектирует предохранители, что обеспечивает, что они соответствуют потребностям номинального электротока и предела разрыва.
- Обеспечивает, что функции оборудования соответствуют их оперативным обучениям.
- Инспектирует, что заземлённое сопротивление равно или меньше 0.1Ω.
- Инспектирует заземлённую утечку электротока согласно потребности IEC 60601.
- Инспектирует утечку электротока пациента согласно потребности IEC 60601.

Утечка электротока будет не превышать максимальный предел. Данные будут записаны в журнале системы. Если система не работает как следует или сдадут любые вышесказанные тесты, система будет отремонтирована.

4.2.8 Съедобная Проверка

С тех пор пункты перечисленные в нижеследующем составляют съедобные, целесообразно проверяет их регулярно, пополняет или заменяет их во время.

Таблица 4-1 Список съедобных и конечнкиов для пополнения или замены

Пункт	**Когда пополняет или заменяет**
Ультразвуковый связанный гель	Вращается коротко
Кабель Электропитания и Соединение	Аномалия на вид
Пыленепроницаемый кожух	Надет и разорван
Зонд	Аномальное появление соединителя или кабеля
Предохранитель	Когда кончается лишнего предохранителя, пользует предохранитель определенный в нижеследующем: Тип: Стеклянный окруженный предохранитель (запаздывание, низкий-разрыв) Размер: 5 мм x 20 мм Рейтинг: T4AL250в

【Примечание】: несвязанный гель снабжен системой, когда он доставлен с завода. Потребитель будет покупать потребованный связанный гель, соответствующий правилу страны, в которой система установлена. Это рекомендовано пользовать связанный гель, приспосабливающийся к ISO 10993 потребностям.

4.2.9 Чистка и Дезинфекция Зонда

Зонд должен почищен и дезинфицирован каждый раз после того, что он пользуется.

Следуйте за условиями в нижеследующем, когда чистит и дезинфицирует зонд, иначе, зонд может поврежден.

a) Зонд должен не почищен или дезинфицирован алкоголем, средство для очищения кожи включает алкоголь или другой органический растворитель (например тоньше).

b) Погруженная часть зонда должна не превышать знак ориентировки на жилом боку зонда.

c) Нельзя обрабатывать зонд паровым высоким давлением или ацетиленовым окислением.

d) Нельзя погружать зонд больше часа.

4.2.9.1 Чистка

a）Чистит поверхность зонда мягкой тканью замоченной водой после того, что зонд пользуется.

b）Если зонд грязен, при помощи мягкой ткани замоченной с средством для очищения кожи (например нейтральная мыльная пена) чистит его, потом при помощи мягкой ткани замоченной водой убирает мыльную пену.

c）После чистки, вытирает зонд чистой сухой тканью.

4.2.9.2 Дезифекция

a) Зонд должен дезинфицирован специальным жидким дезинфицирующим средством. Это рекомендовано пользовать Глутаровый Альдегид или Бензалкон Бромид. Дезинфицирующее средство должно формулировано и использовано вслед за обучением продукции изготовителя.

Это реконмендовано пользовать дезинфицирующее средство в нижеследующем:

Cidex Решение, при помощи Johnson и Johnson

b) После дезинфекции, убирает дезинфицирующее средство зонда полностью стерильной водой, потом выбирает зонд мягкой сухой тканью.

【Предупреждение】: Крышка зонда не защищает зонд от заражения, если зонд использован для пациента на риск или подозрительную Кроицфельдт Якоб болезнь (CJD). Зонд может заражен сурово. Любой зонд, раскрытый в ткани центральной нервной системы пациента на риск или подозрительную болезнь CJD или vCJD (различная Кроицфельдт Якоб болезнь) будет разрушен благодаря тому, что зонд не заражен полностью.

4.2.10 Чистка следящего шара

a) Отвинчивает кольцо, крепящее следящий шар. Вынимает шар.

b) Замачивает ватничек малым чистым алкоголем. При помощи его чистит крепкое кольцо, ось и подшипник (если имеет мягкое кольцо внутри крепкого кольца, чистит мягкое кольцо тоже).

c) Замачивает мягкую сухую ткань или ватничек малым чистым алкоголем. При помощи его чистит шар и основание следящего шара.

d) Когда шар поворачивается сухо, кладёт его на основании следящего шара.

e) Взвинчивает крепкое кольцо на следящем шаре.

4.3 Выполнение Осмотра

После выполнения установки и инспекции системы, потребитель может готовить осмотр пациента.

4.3.1 Подготовка

a) Ультразвуковый Связанный Гель: Служит в виде контактной среды между зондом и поверхностью тела пациента, которая избегает воздуха между кожей и зондом, мешает ультразвуковой передаче.

b) Ватная Бумага: убирает ультразвуковый связанный гель из пациента и зонда.

4.3.2 Заводит Систему

Заводит систему вслед за шагами в нижеследующем:

a) Соединяет кабель мощности переменного тока с мощностью в розетке на задную панель мощности системы.

b) Перелкючает главный включатель мощности на задней панели системы в “|” позиции и индикатор включен.

c) Нажимает кнопку переключателя на пульте управления (ссылается на часть 3.2.2 для специфической позиции переключателя) и заводит систему (которая пользуется почти 3 минуты для инициализации).

【 Примечание 1 】: Когда включает систему, обеспечивает, что воздуховыпускное отверстие на дне системы не блокировано, с целью не влиять на беспутство тепла. Избегает намного пыли накопленной и влияния на беспутство тепла системы, отвинчивает винты на дне системы и открывает крышку дна и убирает нетто пыль для чистки регулярно.

【Примечание 2】: Если имеет условие любой аномалии в системе, нажимает и держит главный переклкючатель на пульте управления выше 8 секунд и заставляет систему закрываться. Если система не пользуется долгосрочно, переключайте главный включатель мощности в OFF позиции (“O” позиция).

【Примечание 3】: НЕЛЬЗЯ выключать главный включатель мощности, когда заводит систему. При помощи кнопки включателя мощности на пульте управления отключает систему, потом выключает главный включатель мощности. вслед за подходящими шагами выключает систему, иначе, это может приводить потерю данных пациента и/или неудачу жесткого диска.

4.3.3 Шаги Генерального Осмотра

Данная часть будет описывать генеральные шаги на то, как эксплуатирует данную систему для осмотра пациента. Данные шаги включают ввод данных пациента,

выбирает тип зонда и осмотра, изображение, аннотацию и знаки тела (пиктограммы), печатание, пересмотр изображения, хранение изображения, измерение и вычисление. Потребители могут регулировать шаги осмотра согласно цели их осмотра и предпочтению операции.

Шаги Генерального осмотра:

a) Выбирает тип зонда и осмотра: Когда заводит систему, переходит к выборочному экрану типа зонда и осмотра. При помощи кнопки следящего шара и **Set** для выбора. В течение осмотра пациента, если вы требуете выбирать другой зонд соединенный с розеткой зонда или типом другого осмотра, нажимает кнопку **Probe/Exam** на пульте управления и возвращает в выборочный экран типа зонда и осмотра для повторного выбора. Смотрит *6.2 Выбор Типа Зонда и Осмотра* для подробной информации.

b) Ввод данных пациента: Вводит данные в систему прежде заводки осмотра. Нажимает кнопку **ID** консоля и входит в Страницу Информации Пациента. Вводит данные в вводных полях данных ***НАИМЕНОВАНИЕ, УДОСТОВЕРЕНИЕ ЛИЧНОСТИ и DOB***. Смотрит Главу *7.1 Управление Информацией Пациента для подробной информации*.

c) Изображение: Методы доступного изображения могут вызываться непосредственно из пульта управления. Регулирование параметра изображения может управлено кнопками, ручками и тумблерами на пульте управления. Смотрит Главу *6 Изображение для подробной информации*.

d) Аннотации и знаки тела: При помощи кнопки **Annot** на пульте управления прибавляет аннотации в изображения. Знаки тела могут вызываться через кнопку **BDYMK**. Смотрит Главу *7 Аннотация Информации Изображения для подробной информации.*

e) Печатание: Потребители могут пользовать принтер установленный в системе и печатают изображения. Нажимает кнопку **Print** и печатает изображения. Смотрит *4.1.1.3 Установка Принтера для подробной информации о соединении принтера*.

f) Пересмотр изображения: В течение осмотра, потребители могут нажимать кнопку **Freeze** и вводят метод кинопленки и пересматривают рамы изображения при помощи вращения следящего шара.

g) Хранение Изображения: Потребители могут хранить рамы приобретенное изображение и/или кинопленки в памяти. Смотрит *9.1Хранение Изображений/Пленки для подробной информации*.

h) Измерение и вычисление: Потребители могут нажимать кнопку консоля **Calc** и выбирает инструмент измерения и вычисления, выполняет измерение и вычисление замороженных изображений. Данная система принимает измерительные значения, вычисляет и создаёт доклады пациента. Смотрит Главу *8 Измерение, Вычисление и Доклад для подробной информации*.

4.4 Перемещение Системы

Перевозит систему безопасно, наблюдайте следующие обучения.

4.4.1 Перемещение системы (с тележкой)

a) Нельзя наклонять оборудование больше 10 степени.

b) Если шаг превышает 2см, кладёт что-нибудь под роликами и заставляет высоту шага меньше 2см.

c) Крепит кабель мощности, кондуктор потенциального уравнения и кабель зонда плотно каким образом не схвачен роликами тележки.

d) Обеспечивает крепление главного процессора твердо на тележке.

e) Отпирает пробки ролика прежде движения тележки.

4.4.2 Транспортировка главного процессора

a) Несоединяет кабели на задней панели главного процессора (кроме кабеля мощности, кондуктора потенциального уравления и кабеля зонда).

b) Кладёт зонд(ы) плотно внутри держатели(ей) зонда.

c) Несоединяет главный процессор из тележки, которую транспортирует вместе с кабелем мощности, кондуктором потенциального уравления и кабель(и) зонда держался(и)сь вместе.

Глава 5

Установка Системы

5.1 Установка Системы

УСТАНОВКА меню будет устанавливать систему электропитания текущей окружающей среды, состояния и параметры в различных методах. Установки будут сохранены в памяти системы и поддержаны в системе даже в состоянии выключения электропитания, которое обеспечивает систему в действии как потребитель заранее устанавливает электропитание в каждой системе. Различные черты системы могут изготовлены установками меню.

После инициализации системы, которая входит в выборочный экран типа зонда и осмотра как показано в рисунке 5-1.

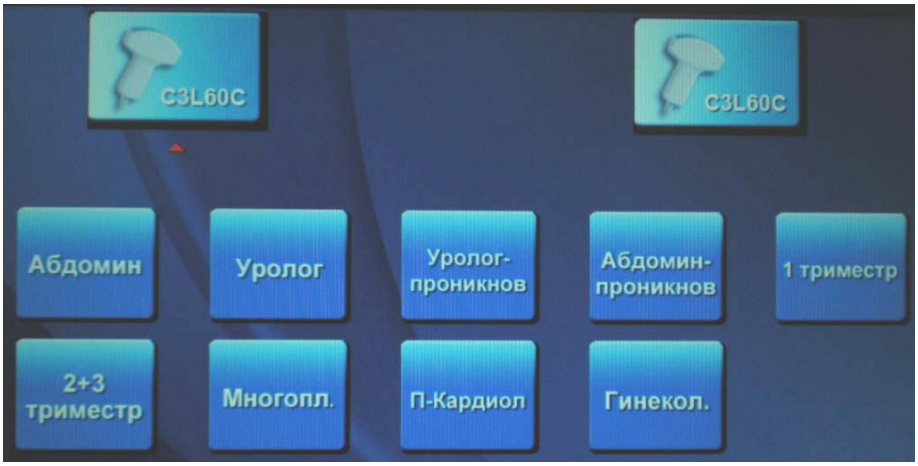


Рисунок 5-1 Выбор Экрана Типа Зонда и Осмотра

Нажимает ручку **Menu** на пульте управления и всплывает главный экран конфигурации как показано в рисунке 5-2. При помощи **Следящего шара** и двигает курсор в желаный пункт. Нажимает **Set** и входит в субменю. Двигает курсор выше ***Выход***, нажимает **Set** и выходит из экрана конфигурации, возвращается в выборочный экран типа осмотра.

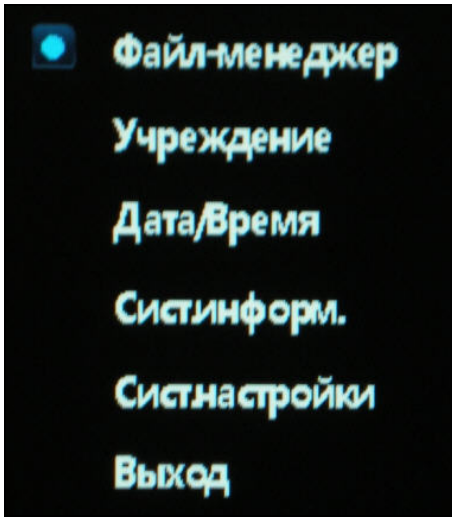


Рисунок 5-2 Экран Конфигурации

5.2 Инструкция Установки

5.2.1 Файл Менеджера

Входит в экарн ***Файла Менеджера***, список функций показан слева как показано в таблице 5-1.

Таблица 5-1

Пункт	Описание функции
USB ВКЛЮЧЕНИЕ/ВЫКЛЮЧЕНИЕ	Погрузка/непогрузка USB диска
ВЫЧЕРКИВАНИЕ	Вычеркиание папки
ПОИСК	Поиск папки
КОПИЯ	Копия папки
ОТПРАВЛЕНИЕ DICOM	Отправление DICOM файлов в отдалёное SCU

【Примечание】: Двигает курсор в желаный пункт, нажимает Set и достигает её функции.

Двигает курсор в желаную папку, нажимает **Set** дважды и открытвает папку. Список функций показан слева как показано в таблице 5-2.

Таблица 5-2

Пункт	Функция и Операция
ПОСЛЕДНЯЯ СТРАНИЦА	Двигает курсор в пункт. Нажимает **Set** и возвращает в последнюю страницу.
КОПИЯ	Двигает курсор в файл скопированный, нажимает **Set** и выбирает его. Двигает курсор в пункт снова, нажимает **Set** и копирует выбранный файл.
НАКЛЕЙКА	Если файл скопирован, двигает курсор в пункт, нажимает **Set** и клеит скопированный файл в данную папку.
ВЫЧЕРКИВАНИЕ	Двигает курсор и нажимает **Set** выше файла вычеркнутого. Двигает курсор в пункт снова, нажимает **Set**. В всплывающем окне для конфигурации, выбирает ***Да*** и вычеркивает выбранный файл.
ПРЕВРАЩЕНИЕ ЛИЧНОГО КОМПЬЮТЕРА	Двигает курсор и нажимает **Set** выше файла превращенного в формате. Двигает курсор в пункт снова, нажимает **Set**. Выбранный файл будет превращен в формат Личного Компьютера, сохраненв папке.
ДОКЛАД ТОЛЬКО	Показывает файлы доклада только.
ИЗОБРАЖЕНИЕ ТОЛЬКО	Показывает файлы изображения только.
ПОИСК	Двигает курсор и нажимает **Set** и выбирает пункт, вводит слово клавиши в вводной коробке поиска всплывающего окна. Нажимает ***поиск***, файлы соответствующие условию найдены автоматически.
ВЫБОР	Нажимает пункт, файлы в папке выбраны.

【Примечание】: Когда входит в другую папку, различный список функции для того, что папка будет проявлена на левом экране.

5.2.2 Наименование Сооружения

Входит в меню ***Наименование Сооружения***, печатает наименование сооружения клавиатурой, нажимает **Set** и подтверждает или при помощи следящего шара двигает курсор выше ***OK***, нажимает **Set** и подтверждает.

5.2.3 Установка Времени/Даты

Входит в меню ***Установка Времени/ Даты***. При помощи кнопки левой или правой стрелок двигает вводный курсор на место, где модифицирован. Входит в текущие Время и Дату цифровой клавишей согласно формату показа. Когда модификация закончена, нажимает **Set** и подтверждает или при помощи следящего шара двигает курсор выше ***OK***, нажимает **Set** и подтверждает или нажимает **Отмену** и отменяет операцию.

5.2.4 Информация Системы

Информация Системы показывает жесткий диск системы, версии софтвера и метод управления. Каждая система имеет единственный метод управления.

Двигает курсор в ***DIAGNO*** на правом дне, нажимает **Set**, вы можете видеть действительные дни работы прежде истечения и конфигурации функции. Щелкает ***ВЫХОД*** на правом дне и возвращает в экран информации системы.

Двигает курсор ***ВЫХОД***, нажимает **Set** и выходит из экрана информации системы, возвращает в экран конфигурации системы.

5.2.5 Установка Системы

Входит в Установку Сиситемы меню и выполняет операции как Генеральная Установка, Установка Принтера, Установка Меню Вычисления, Отсутствие Нагрузки, Установки DICOM.

【Tip】: Выбирает желанный пункт для установки. Когда цвет выбранного пункта светлее, это значит, что пункт выбран. Смотрит красные коробки как показаны в рисунке 5-3.

5.2.5.1 Генеральная Установка

Смотрит рисунок 5-3 для экрана Генеральной Установки.

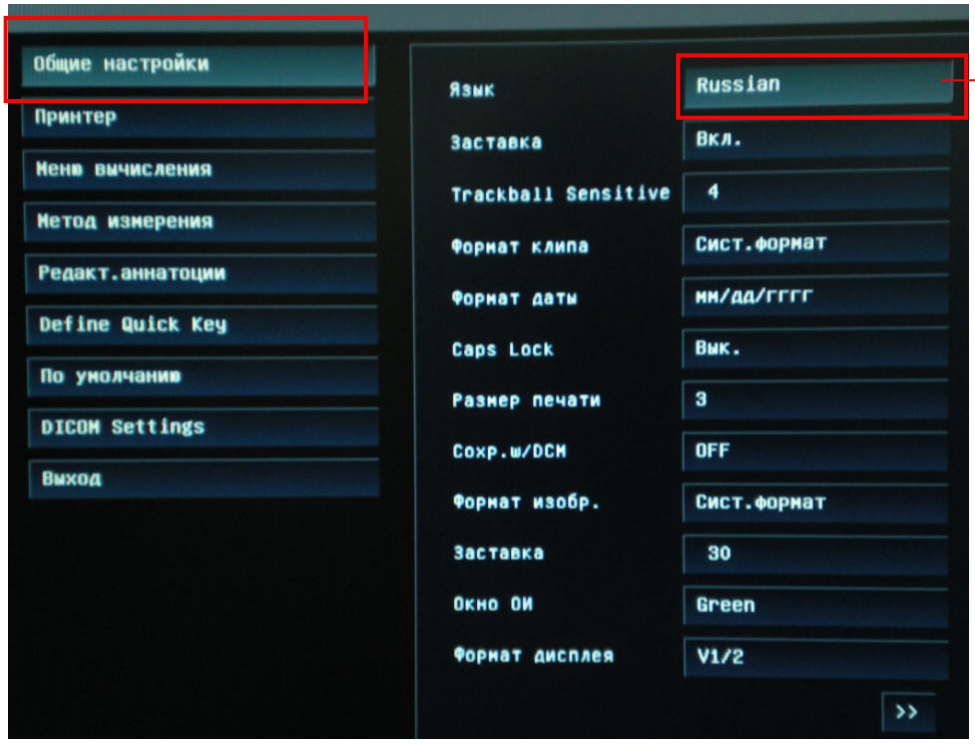


Рисунок 5-3 Генеральная Установка

Нижеследующие установки для каждого выбора:

◆ **Язык:** Двигает курсор в поле установки ***Язык*** (как показано в рисунке 5-3), нажимает **Set** и выбирает его, потом нажимает ← / → на пульте управления и выбирает желанный язык. Много языков доступно к выбору.

【Tip】: При помощи следящего шара нажимает **Set**, ← или → устанавливает нижеследущие пункты. Для подробной установки, смотрит установку для ***Языка***.

◆ **Хранитель Экрана:** Включает или выключает хранитель экрана.

◆ **Чувствительный следящий шар:** Выбирает чувствительность желанного следящего шара. Шесть шагов доступны. Шаг составляет выше, следящий шар будет больше чувствителен.

◆ **Формат Пленки:** Выбирает формат желанной пленки для хранения, с ***форматом Системы***，***WMV Форматом*** и ***AVI Форматом*** для выбора.

◆ **Формат Даты:** Выбирает формат желанного даты, с “mm/dd/yyyy, yyyy/mm/dd, dd/mm/yyyy” для выбора.

◆ **Caps Lock:** Включает / выключает установку.

- **Размер Печати:** Изменяет размер печати, в ряде 1-6, например 10%-60% размера напечатанной бумаги.
- **Ещё Формат：** Устанавливает хранимый формат изображения, с ***форматом Системы***, ***JPG***, ***BMP*** и ***TIF*** для выбора.
- **Хранение Экрана：** Устанавливает период ожидания прежде входа в хранимый метод экрана, с многочисленными шагами для выбора.
- **Цвет ROI：** Устанавливает цвет ROI, с многочисленными цветами для выбора.
- **Формат Показа：**

Когда два метода показаны на экране одновременно, вы можете устанавливать формат показа двух методов (расположение налево/направо или вверх/вниз, пропорция расположения). Нижеследующее описание выбора каждого формата:

V1/2 для показа вверх вниз, 1/2 каждый для B-метода и другого метода;

V2/3 для показа вверх/вниз, 2/3 для B-метода, 1/3 для другого метода;

V1/3 для показа вверх/вниз, 1/3 для B-метода, 2/3 для другого метода;

H1/2 для показа налево/направо, 1/2 каждый для B-метода и другого метода;

H1/4 для показа налево/направо, 1/4 для B-метода и 3/4 для другого метода;

01/4 для показа изображения кроме B метода, изображение поднимает 3/4 экрана.

- **Хранение Клавиши：** Включает /выключает функцию Хранения Клавиши.
- **EFW Unit：** Устанавливает единицу для плодного веса по оценкам, с 2 единицами для выбора.
- **Печать DICOM：** Включает/выключает функцию.
- **Формат Доклада ：** Устанавливает формат хранения файлов доклада, с многочисленными форматами для выбора.
- **Предел Рамы Фильма：** Ограничивает число рамы фильма, которое может установлено как **неограничено**, ***450*** или ***500*** и т.д.. если 500 установлены пока, 500 рам не могут воспроизводиться.

5.2.5.2 Установка Принтера

Двигает курсор в ***Установку Принтера***, нажимает **Set** и входит в экран установки

принтера как показано в рисунке 5-4:

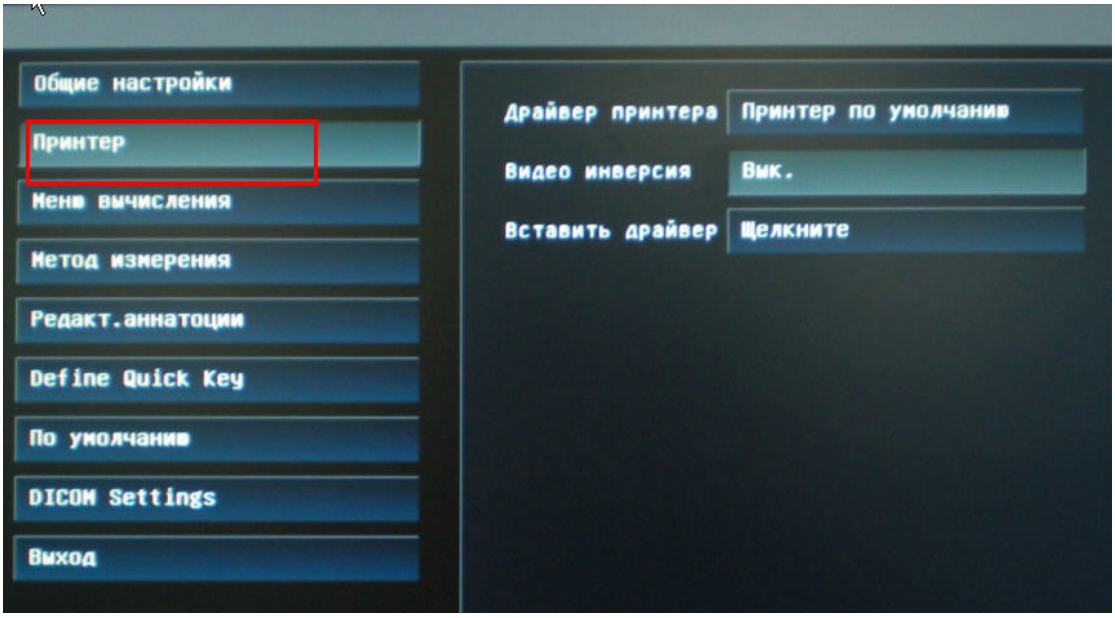


Рисунок 5-4 Экран Установки Принтера

Нижеследующие установки для каждого выбора:

- **Драйвер Принтера:** Отсутствие, не может изменено.
- **Переворачивание Видео:** Двигает куроср в поле установки **Переворачивание Видео**, нажимает **Set** и выбирает её, потом нажимает ← / → о включении / выключении функции.
- **Драйвер Вставки:** двигает курсор в поле установки **Драйвер Вставки**, его меню побуждает **Щелканье**. Нажимает **Set** и щелкает её, приглашение составляет **розетку *USB с deskjet.ppd***. Вы можете втыкать USB диск включая *deskjet.ppd*, потом щелкает его снова.

5.2.5.3 Установка Меню Вычисления

Двигает курсор в **Установку Меню Вычисления**, нажимает **Set** и входит в экран установки меню вычисшения как показано в рисунке 5-5:

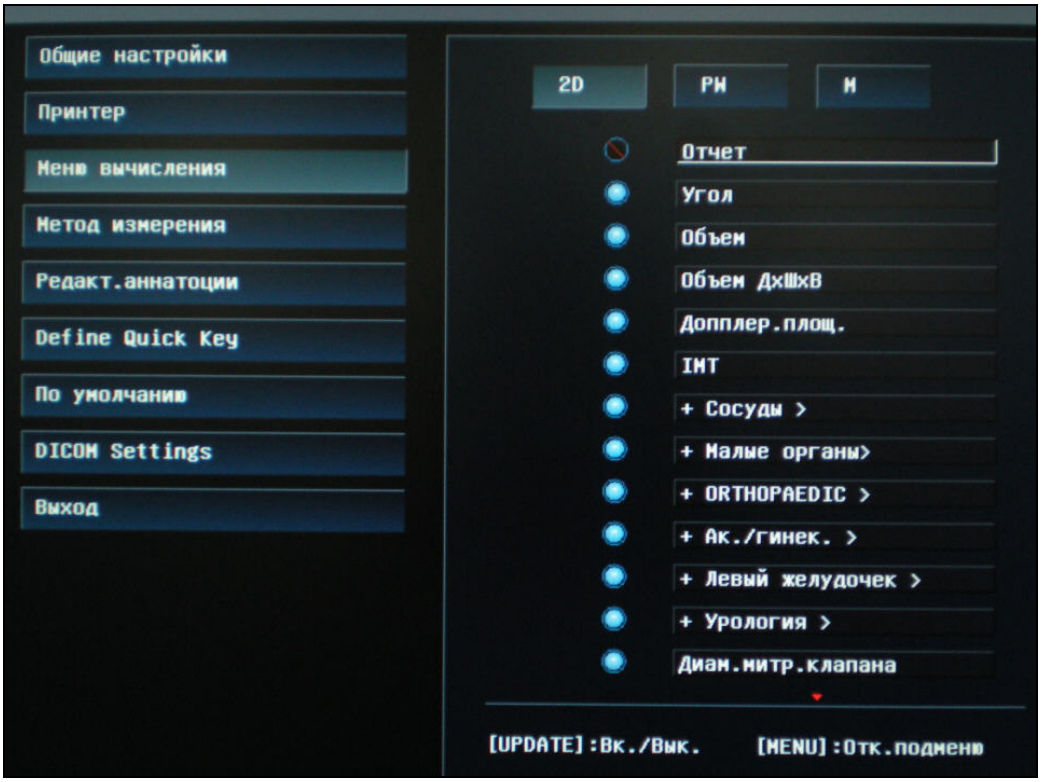


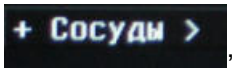
Рисунок 5-5 Экран Установки Меню Вычисления

Пункты измерения и вычисления для 2D, PW или M методов могут установлены потребителем. Нижеследующая установка:

a) Двигает курсор в ***2D***, ***PW*** *или* ***M*** на верхе экрана. Нажимает **Set** и выбирает желанный метод, список пунктов измерения и вычисления перечислен под ним.

b) При помощи ↑ / ↓ выбирает желанный пункт, как УГОЛ или ОБЪЁМ, нажимает **Update** снова и включает или выключает его функцию. Твердая точка перед параметром значит возможную функцию, полная точка значит, что невозможна.

【Примечание】: Вы можете при помощи только ↑ / ↓ **выбирать пункт измерения и вычисления вместо следящего шара или клавиши установки.**

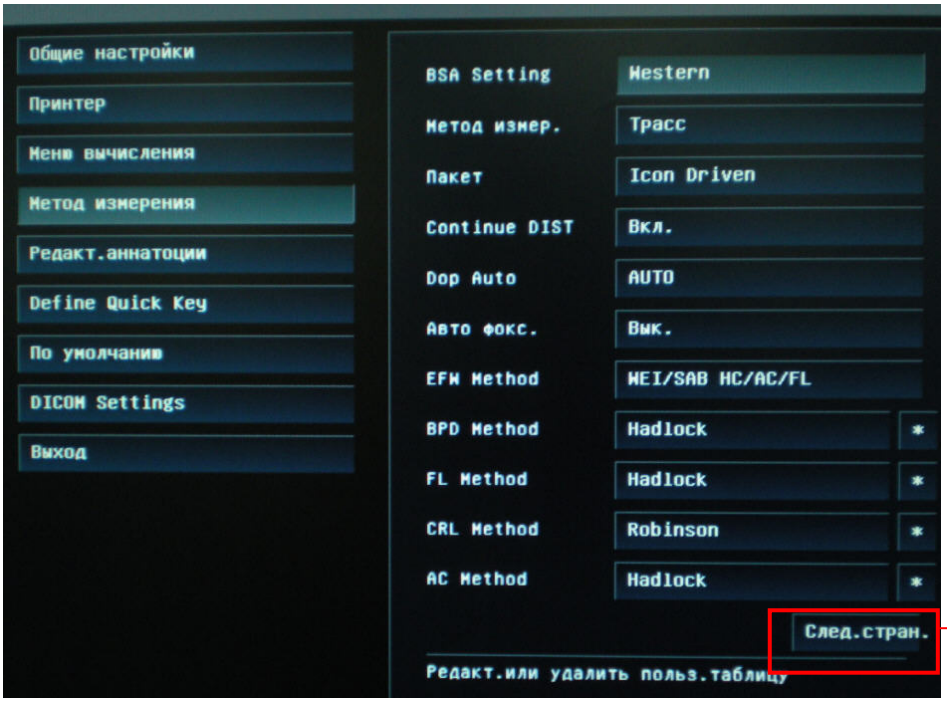
c) Если один **+** символ возникает перед пунктом, например 

, который значит, что подпункт доступен. Когда такой пункт выбран,

нажимает ручку **Menu** и смотрит его подпункты, выбирает, нажимает **Menu** снова отнимает подпункты.

5.2.5.4 Установка Метода Измерения

Двигает курсор в **Установку Метода Измерения**, нажимает **Set** и входит в экран установки метода измерения как показано в рисунке 5-6:



Щелкает здесь и поворачивает следующую страницу.

Рисунок 5-6 Экран Установки Метода Измерения

Нижеследующие методы установки для каждого пункта:

- ***BSA Установка***: Двигает курсор в поле установки ***BSA Установка***, нажимает **Set** и выбирает её, потом нажимает ← / → и выбирает, с *доступным* ***Заподом*** *и* ***Востоком***. Благодаря методам различного BSA вычисления для жителей запада и жителей востока, система может применять соответствующий метод для вычисления на основе установки.
- ***Метод Измерения***: Двигает курсор в поле установки **Метод Измерения**, нажимает **Set** и выбирает её, потом нажимает ← / → и выбирает, с доступлным **Следом** и **Эллипсом**.
- ***Пакет***: Двигает курсор в поле установки **Пакет**, нажимает **Set** и выбирает её, потом нажимает ← / → и выбирает, с доступным ***Icon Driven*** и **Пакетом**. ***Icon***

Driven ссылается на пакет для специфического зонда, и **полный Пакет** значит, что пакеты для любого зонда открыты.

- ***Непрерывный Диск***: Двигает курсор в поле установки **Непрерывный Диск**, нажимает **Set** и выбирает её, потом нажимает ← / → и выбирает ***ON*** *или* ***Off*** и включает или выключает функцию. Когда ***ON*** *выбран*, на расстоянии измерения нажимает **Dis** раз и измеряет многочисленное расстояние непрерывно; когда ***Off*** *выбран*, нажимает **Dis** и измеряет растояние только. Для метода подробного измерения, смотрит часть *8.2.1.1*.
- ***Dop Auto***: Двигает курсор в поле установки ***Dop Auto***, нажимает **Set** и выбирает её, потом нажимает ← / → и выбирает, с доступным ***Auto*** и ***Semi Auto***. ***Auto*** значит автоматический след в PW/CW автоматическом измерении, и ***Semi Auto*** значит полуавтоматический след в PW/CW автоматическом измерении.
- ***Автоматический Фокус***: Двигает курсор в поле установки **Автоматический Фокус**, нажимает **Set** и выбирает её, потом нажимает ← / → и выбирает ***ON*** *или* ***OFF***. ***ON*** значит возможное автоматическое регулирование фокуса с изменением глубины в настоящем состоянии измерения и замораживания, и ***OFF*** значит автоматическое регулирование фокуса невозможно и ручное изменение фокуса потребовано.
- Установки для EFW Метода, BPD Метода, FL Метода, CRL Метода и AC Метода доступны.

  Как выполняет установку: Двигает курсор в поле желанной установки, нажимает **Set** и выбирает её, потом нажимает ← / → и устанавливает.
- Нажимает **Следующую Страницу** на правом дне экрана установки измерения и поворачивает в следующую страницу. Относительно установки метода другого измерения, ссылается на вышесказанные методы установки.

5.2.5.5 Редактирование аннотации

Двигает курсор в **Редактирование Аннотации**, нажимает **Set** и входит в экран редактирования аннотации как показано в рисунке 5-7. Вы можете выполнять

втыкание или вычеркивание аннотаций на данном экране. Нижеследующая подробная операция:

- **Втыкание**: Двигает курсор в вводную коробку для **Строки**, ввод аннотации прибавлен из клавиатуры, потом двигает курсор в **Втыкание**. Нажимает **Set** и подтверждает втыкание, аннотация будет проявлена в нижеследующем списке.
- **Вычеркивание**: Двигает курсор в аннотацию пока, не вычеркнут (щелкает кнопки двух направлений справа списка аннотации пока, не поворачивает страницы). Нажимает **Set** и выбирает её, потом двигает курсор в **Вычеркивание**. Нажимает **Set** и вычеркивает выбранную аннотацию.

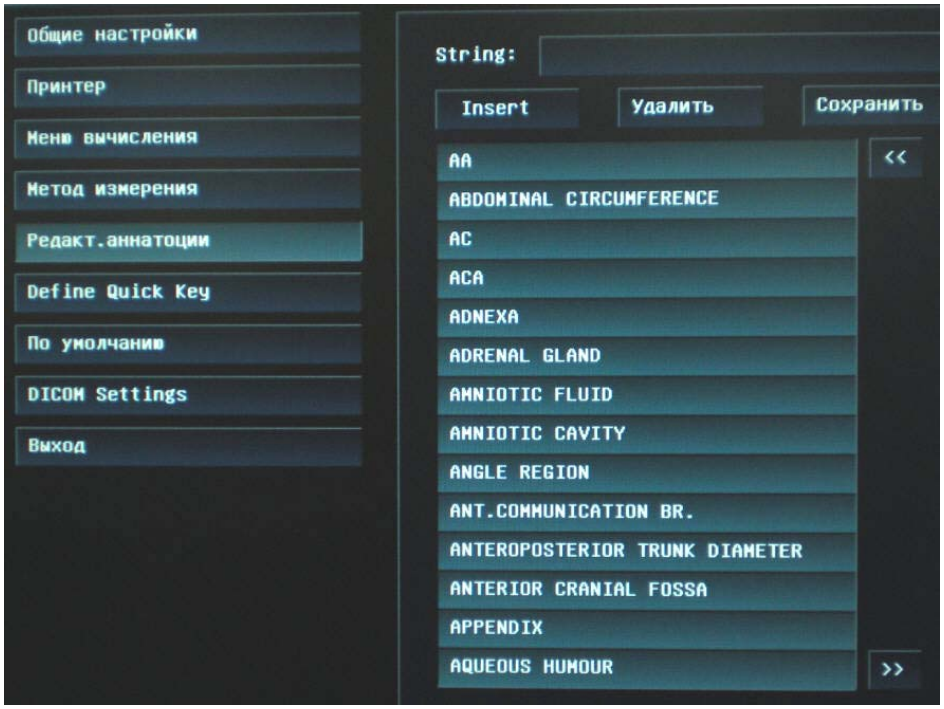


Рисунок 5-7 Экран Редактирования Аннотации

5.2.5.6 Быстрая Клавиша Определения

Двигает курсор в **Быструю Клавишу Определения**, нажимает **Set** и входит в экран установки быстрой клавиши как показано в рисунке 5-8. Десять Клавиш (***1~9*** и ***0***) могут установлены в виде быстрой клавиши.

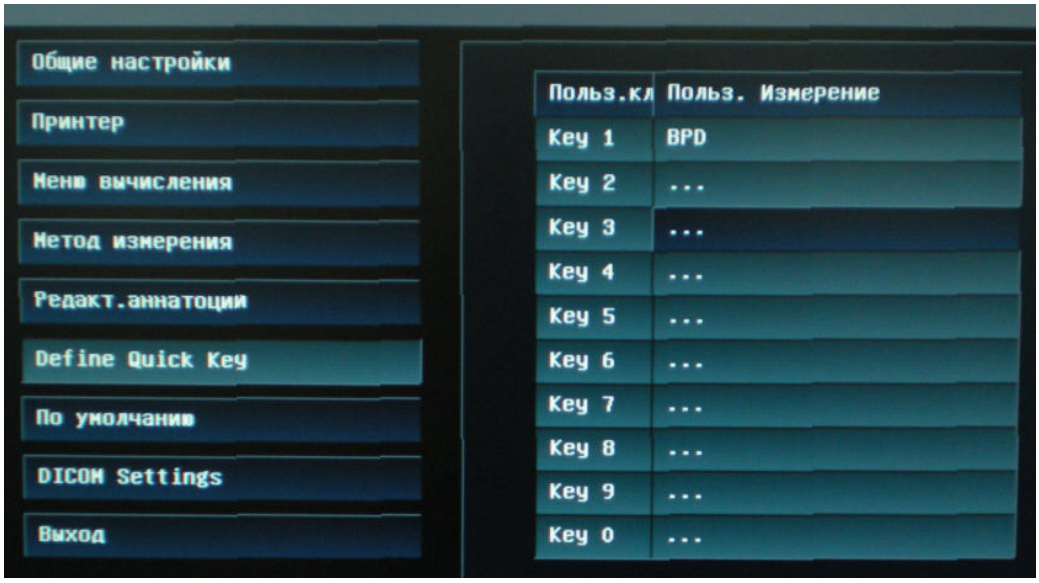


Рисунок 5-8 Экран Установки Быстрой Клавиши

Установка: Двигает курсор в коробку установки для быстрой клавиши, нажимает **Set** и выбирает её, потом поворачивает ручку **Menu** или нажимает ←/ → и выбирает пункт измерения.

【Примечание】: Быстрая клавиша может только установлена для пунктов измерения.

5.2.5.7 Отсутствие Нагрузки

Двигает курсор в **Отсутствие Нагрузки**, нажимает **Set** и входит в экран установки отсутствия, с нижеследующим методом установки:

a) При помощи следящего шара и **Установки** выбирает **Нагрузку**, потом выбирает **отсутствие**, нажимает **Set** снова и приносит систему в установку отсутствия.

b) При помощи следящего шара и **Set** выбирает **Создание**, вводит наименование для хранения. Потом двигает курсор в ***CONFIRM***, нажимает **Set** и подтверждает и создаёт новый параметр.

c) При помощи следящего шара и **Set** выбирает **Извлечение**, вы можете копировать параметры в системе в USB диск, или копирует параметры в USB диске в систему. Прежде операции, обеспечивает, что USB диск

воткнут в систему.

5.2.5.8 ,Установки DICOM

Двигает курсор в **Установки *DICOM***, нажимает **Set** и входит в экран установки как показано в рисунке 5-9:

Рисунок 5-9 Экран Установки DICOM

После того как входит в экран DICOM, вы можете устанавливать адресы IP местности, верверы хранения и Списка работы для печатания передачи сети.

Для передачи DICOM, формат файла должен быть форматом системы для статических изображений, например формат PPM, информация пациента (например Удостоверение Личности) нуждается в установке прежде диагностики.

При помощи следящего шара двигает курсор в **Местность**, нажимает **Set** и выбирает её, потом двигает курсор в поле ввода **Статического *IP***, нажимает **Set**, устанавливает адреса местного IP вручную. Двигает курсор в поле ввода адресов ***IP***, нажимает **Set**, потом при помощи клавиатуры вводит адреса IP; двигает курсор в поле ввода **Маски Сети**, вводит маску сети; двигает курсор в поле ввода **Подхода** и вводит подход; двигает курсор в поле ввода ***IP*** Принтера, вводит адреса IP принтера.

5.2.5.9 Выход

На экране конфигурации системы двигает курсор в **Выход** сплева, нажимает **Set** и выходит из экрана установки системы и возвращает в главный экран установки.

Глава 6

Изображение

6.1 Подготовка

6.1.1 Инструменты

Ультразвуковый Связанный Гель: который применен непосредственно для частей тела пациента, и осмотрен или акустические объективы на поверхности зонда.

Ткацкая бумага: пользуется для вычёркивания Ультразвукового Связанного Геля далеко от кожи пациента и зонда после осмотра.

Принтер Видео Магнитофона: записывает диагностические изображения или файлы.

6.1.2 Оперативная Процедура

a) Включение: поворачивает главный выключатель на задней панели электропитания. Нажимает кнопку выключателя главного процессора на оперативной панели, индикатор будет включен и система будет выполнять инициализацию около 3 минут.

【Примечание】: Если система находится в аномальном состоянии и не может выключена, нажимает выключатель на оперативной панели больше 8 секунд и заставляет систему выключать вполне; если система не пользуется долгосрочно, переключает главный выключатель в ВЫКЛЮЧЕНИЕ позиции.

b) Увеличение Управления Предустановкой: Регулирует ручку Увеличения и скользит потенциометры и приносит увеличение и TGC (компенсация увеличения во времени) в подходщяие позиции.

6.2 Выбор Типа Зонда и Осмотра

6.2.1 Выбор Типа Зонда и Осмотра

Как описано в Главе 5, после инициализации системы, это доходит до выборочного экрана типа зонда и осмотра. Зонды соединенные с системой и типы осмотра поддержанные при помощи зондов проявлены на экране. Двигает курсор в желанный зонд значок (**Примечание**: зонд показанный при помощи красого

треугольника под его иконкой составляет выбранный зонд), типы осмотра совместимы с таким зондом будут проявлены в нижеследующем. Двигает курсор в тип желанного осмотра, нажимает **Set**, соответствующий зонд соединенный с розеткой зонда начинается на работе, система включена в тип выбранного осмотра автоматически. Наименование выбранного зонда проявлено на левом верхе экрана, тип осмотра на правом верхе областоти изображения.

В процессе осмотра, вы можете тоже нажимать кнопку консоля **Probe/Exam** в возвращает выбранный экран типа зонда и осмотра, повторно выбирает тип зонда и осмотра.

Доступные типы осмотра показаны в таблице 6-1.

Таблица 6-1 Типы Осмотра

Типы Зонда	Типы Осмотра
Зонд выпуклого множества (живот)	живот，живот(Пен)，Урология，Урология(Пен)，1Триместр，2+3Триместр，Плодное Кардио，Многочисленный Жест，Гинекология
Зонд линейного датчика (сосуд)	Щитовидная железа, Грудь，Семенники, Сонная артерия，Рег. Сосду，Ортопедия，Лечение заболеваний ног，Поверхностный，Малая Часть(Пен)，Сосудистый (Пен)，MSK，Нерв
Зонд фазного множества	Кардио，Кардио (Пен)，Ped. Кардио，TCD，Живот

6.2.2 Меню Предварительного Набора Потребителя

Типы осмотра проявленные в системе составляют зонд зависимости. Для типа различного осмотра каждого зонда, система выполняет инициальные утсановки параметров ультразвукового управления согласно их специфическим особенностям, которые разрешают систему в самом подходящем состоянии типа специфического осмотра. Потребитель может тоже устанавливать параметры управления типов осмотра, создавать типы нового осмотра или вычеркивать типы заданного осмотра потребителя.

Нижеследующее описание подробной операции.

a) Создание Нового Осмотра

1) Выбирает подходящий зонда и метод осмотра.

2) В настоящем изображении, регулирует параметры изображения и приносит лучшее изображение.

3) В настоящем изображении, нажимает **Save** и экран показывает нижеследующее приглашение:

Входит в Меню Предварительного Набора Потребителя

Вы уверены（Да/Нет）?

Нажимает **Y** на клавиатуре и входит в **Меню Предварительного Набора Потребителя** или нажимает **N** и выходит.

4) Три выбора доступны в Меню Предоварительного Набора Потребителя: **Создание Нового Осмотра, Вычеркивание Осмотра** и **Выход**. Двигает курсор в **Создание Нового Осмотра**, нажимает **Set**, и экран будет проявлять коробку приглашения для наименования типа осмотра.

5) Вводит правильное наименование, двигает курсор в ***OK***, нажимает **Set**, и установки систематического текущего параметра сохранены в таком наименовании. Возвращает в выборочный экран и тип осмотра, вы можете искать созданный тип осмотра вновь.

b) Вычеркивание Осмотра

1) Нажимает **Save** и входит в Меню Предоварительного Набора Потребителя. Двигает курсор в **Вычеркивание Осмотра**, нажимает **Set**, и типы осмотра предварительного набора потребителя будут проявлены.

2) Нажимает↑ /↓ клавишу и выбирает тип осмотра, который вычеркнут, и индикация будет проявлена прежде такого пункта. Потом двигает курсор в ***OK***, нажимает **Set**, и система приглашает “Вы уверены(Да/Нет)？”. Нажимает **Y** и подтверждает вычёркивание или **N** и аннулирует вычёнкивание.

6.3 Предварительное Изображение

6.3.1 Пользование Зондов и Ультразвукового Связанного Геля

a) Применяет адекватное количество Ультразвукового Связанного Геля на поверхность зонда и части тела пациента, которая осмотрена.

【Примечание】: Если имеет воздух между телом пациента и зондом,

чёрные точки будут возникать на изображении. В данном случае, применяет связанный гель ещё раз.

b) Изображение будет возникать на мониторе, как только зонд положен на осмотренной области.

6.3.2 Выбор Метода Изображения

Система имеет методы изображения включая 2D (B, 2B и B/M), схему Цветного Потока (CFM), Цветную Мощную Ангиографию (ЦМА), Допплер Импульсная Волна (ИВ), Трапециевидное/Расширенный Сектор Изображения, Допплер Непрерывная Волка (НВ), *Допплер Ткацкое Изображение (ТИ) и * Изображение 3D реального времени (4D).

В незамороженном состоянии, потребители могут нажимать **B Mode**, **Dual, M Mode, CFM, CPA, PW, CW** или **TDI** на оперативной панели для выбора и переключения метода.

***** Реальное 3D изображение: Нажимает **4D** на оперативной панели и активизирует функцию реального 3D изображения.

【Примечание】:Метод изображения с символом * составляет опцию.

6.3.3 Механический Индекс (**MI)/** Тепловой индекс (**TI)**

MI и TI стоимости заданы при помощи системы согласно типу зонда и методу изображения. MI и TI отражает связь совместно между параметрами ультразвукового выхода (например частота и акустическая мощность) и биологическами эффектами.

MI (Механический Индекс): оказывает относительную индикацию для вероятности механических биологических эффектов ультразвукового луча (например кавитация). MI высок, вероятность механических биологических эффектов будет высока.

TI (Тепловой индекс): Указывает вероятность повышения ткацкой температуры. Это оценку повышения температуры для ткани тела с определенной собственностью. TI состоит из трёх индексов: TIS (мягко-ткацкий тепловой индекс), TIB (тепловой индекс кости) и TIC (тепловой индекс черепной кости).

Регулирование акустической мощности будет изменять показ MI или TI. **МОЩНОСТЬ** высока, стоимость MI или TI больша; в методе CFM или PWD, переключает **PRF** и регулирует PRF и тоже изменяет стоимость MI или TI. PRF высока, MI или TI будет высока.

6.3.4 Замораживание и Незамораживание Изображений

Замораживание изображений: В незамороженном состоянии, нажимает **Freeze** или при помощи ножного выключателя замораживает реальное изображение.

Незамораживание изображений: В замороженном состоянии, нажимает **Freeze** или при помощи ножного выключателя и входит в реальную операцию снова. Когда замороженное состояние освобождено, система будет обновлять показ.

【 Примечание 】: Ножной выключатель составляет педаль управления приспособлением соединенным с кабелем. Оперативное напряжение составляет постоянный ток 5 в. Небрежная операция будет не привести в любой опасности в целом. Однако, любая жидкость, капающая в ножном выключателе, запрещена.

6.4 Изображение B-Метода

6.4.1 Ввод B Метод

Когда тип осмотр выбран, отсутствие системы дубет и вводит B метод. Повторно вводит B метод из метода другого изображения, нажимает кнопку консоля **B Mode**. Смотрит рисунок 6-1.

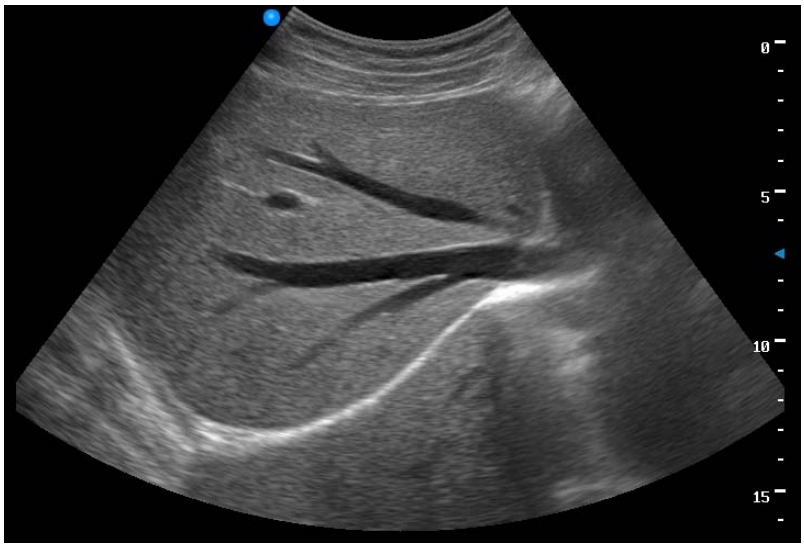


Рисунок 6-1 B Метод

Параметры изображения B метода проявлены слева ультразвукового интерфейса. Параметры изображения управлены или урегулированы через кнопки, ручки, переключает выключатели или следящий шар на пульте управления. Параметры изображения для экрана B метода показаны в рисунке 6-2.

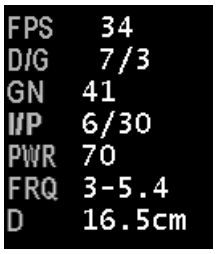


Рисунок 6-2 Параметры для Изображения B Метода

【Примечание】: КАДРЫ СЕКУНДУ (***FPS)*** составляет кадр каждую секунду, ***D*** для динамического диапазона, ***G*** для оттенки серого кривой, ЗЕЛЁНЫЙ (***GN)*** для увеличения, ***I*** для смягчения изображения, ***P*** для настойчивости, ***PWR*** для мощности, ***FRQ*** для частоты, и ***D*** для глубины.

6.4.2 Управления Операцией B Метода

B Увеличение	Изменение увеличения может регулировать общую яркость изображений B метода. Изменение увеличения определяет стоимость усиления приобретенных отзвуков, и приобретенные отзвуки увеличены в стоимости одинакового увеличения несмотря на глубину. В реальном состоянии, поворачивает ручку увеличения **B Mode** и регулирует увеличение изображения B метода. Поворачивает его по часовой стрелке и повышает увеличение, и изображение светлеет; или поворачивает его против часовой стрелки и уменьшает увеличение, и изображение темнеет. **【Tip】:** 1) Установка соответствующего увеличения. Например, показывает печень, регулирует увеличение и производит изображение с нормальной ровностью и текстурами, с идентификацией ремня диафрагмы отражателя смежно близко к спинке печени. Воротная вена и печеночная вена проявлены как структура тракта свободного эха в полости. Стенка воротной вены имеет эха, во время эха стенки печеночной вены слабее чем такой из воротных вен. 2) Неправильное увеличение может привести к нерпавильной диагностике или неспособности и диагностирует. Если увеличение низко слешком, твердая опухоль может казаться кистозной, нет эха внутри, однако, эха на спинке повышение имеется. Если увеличение высоко слишком, жидкая

	структура может заполняться эхами, подобна твёрдной опухоли; или нормальная амниотическая жидкость может заполняться эхами малой светловины, таким образом, проявленное изображение подобно мутной околоплодной жидкости, которая может вести к неправильной диагностике. 3) Когда общее увеличение низко, общая чувствительность будет низка, и показ целого изображения будет темен, однако, который хорош для измерения BPD. 4) Если изображение неясно, когда увеличение изменено применяет больше связанного геля на осмотренной части или в зонде.
TGC	Благодаря ослаблению ультразвука в человеческом теле увеличивает с глубиной, ультразвуковое изображение будет урегулировано согласно глубине от близкого к далекому, с целью поддерживать однородное изображение от близкого к далекому поле. Когда повышение увеличения на определенной глубине потребовано, изменяет TGC (Управление Увеличением во времени) ползунки. В реальном состоянии, скользит ползунки налево и ослабляет сигналы эха или направо и повышает сигналы эха. **【Tip】**: 1) С тех пор позиции ползунка различны, они не сохранены в применении потребителя. 2) Когда регулирует TGC ползунки, TGC кривая проявлена справа области ультразвукового изображения. Если TGC ползунки не двинуты внутри 3 секунды, TGC кривая исчезает автоматически. **【Предолжение】:** Регулирует стоимости TGC ползунков как это: слабо в близком поле во время сильного в далёком поле.
Глубина	В реальном состоянии, переключает выключатель **Depth** и изменяет глубину изображения. Переключает её вниз и увеличивает глубину, и размер показа изображения меньше для просмотра предела целой глубины; переключает её пока, не уменьшает глубину, и размер показа изображения больше и больше. Номер линии сканирования и скорость кадра

	оптимизирована автоматически. **【 Tip 】:** максимальные и минимальные стоимости глубниы составлют зависимый зонд. Настоящая глубина проявлена в см, на левом верхе области параметра.
Позиция Фокуса	Область выбранного факуса определяет ряд глубины для оптимизации и обострения ультразвуковых лучей. Позиция фокуса указана при помощи синего(их) треугольника(ов) справа ультразвукового изображения. В реальном состоянии, переключает выключатель **Focus** и изменяет позицию фокуса. Переключает её вверх и смещает позицию фокуса в менее глубину; ИЛИ переключает её вниз и смещает позицию фокуса в более глубину.

6.4.3 Регулирование Параметра для Главного Меню B Метода

В незамороженном состоянии, главное меню регулируемых параметров проявлено на дне экрана как показано в Таблице 6-2.

Таблица 6-2 Параметры для Главного Меню B Метода в Незамороженном Состоянии

НОМЕР ФОКУСА	КРУДЖЕНИЕ ФОКУСА	ДИНОМИКА	GSC	ХРАЕНИЕ
ЛИНЕЙНАЯ ПЛОТНОСТЬ	ЧАСТОТА	ШИРИНА С.	SEC.POS	2D REPRESH

Нажимает **Freeze** и замораживает изображение, и другая установка меню параметра проявлена на дне экрана как показано в Таблице 6-3.

Таблица 6-3 Параметры для Главного Меню B Метода в Замороженном Состоянии

ЦВЕТНОСТЬ	СКОРОСТЬ ЦИКЛА	ИСПОЛНЕНИЕ /ОСТАНОВКА	ПАНО-РАМНЫЙ	ОБЗОР ФИЛЬМА

【Примечание】: Параметры для главного меню могут изменены только, когда выбраны, и выбранный пункт проявлен с коробкой.

Имеет описание регулиирования здесь для параметров в главном меню.

НОМЕР ФОКУСА	Номер фокуса зависит от зонда в пользовании и глубине сканирования. В реальном состоянии, когда **НОМЕР ФОКУСА** в главном меню на дне экрана выран, поворачивает ручку под ним (например **SP1**) и изменяет. Поворачивет его по часовой стрелке и увеличивает номер фокуса или против часовой стрелки и уменьшает номер фокуса. **【Tip】:** WhenКогда любой из параметров в главном меню изменен, его стоимость будет проявлена сверху параметра, исчезает около 3 секунд.
ЛИНЕЙНАЯ ПЛОТНОСТЬ	В реальном состоянии, нажимает **SP1** и переключает выбор между 2 параметрами. Это составляет, когда **НОМЕР ФОКУСА** выбран, нажимает **SP1** и **ЛИНЕЙНУЮ ПЛОТНОСТЬ**, которая выбрана. Потом поворачивает **SP1** и изменяет линейную плотность, с 3 шагами (**Низкий**, **Средний** и **Высокий**) доступны к выбору. **【Tip】:** Высокая линейная плотность следует за горизонтальным решением более высокого изображения и более низкой частоты кадра. Когда изменяет параметр, потребитель нуждаётся в весе между частотой кадра и качеством изображения.
КРУЖЕНИЕ ФОКУСА	Изменяет кружение между фокусами, когда 2 или больше фокусов проявлены. В реальном состоянии, когда **КРУЖЕНИЕ ФОКУСА** в главном меню на дне экрана выбрано, поворачивает ручку под ним (например **SP2**) и изменяет. Поворачивает его по часовой стрелке и увешичивает кружение фокуса или против часовой стрелки и уменьшает кружение фокуса.

ЧАСТОТА	В реальном состоянии, нажимает **SP2** и переключает и выбирает **ЧАСТОТУ**, поворачивает ручку **SP2** по часовой стрелке и увеличивает частоту; или против часовой стрелки и уменьшает её. 5 частот доступны для каждого зонда.
DYN (Ряд Динамики)	Динамическое управление разрешает улучшение серой шкалы, с целью показывать патологическую структуру легко. Многочисленные динамические ряды доступны. В реальном состоянии, когда ***DYN*** в главном меню на дне экрана, который выбран, поворачивает ручку под ним (например **SP3**) и изменяет. Поворачивает его по часовой стрелке и увеличивает динамический ряд или против часовой стрелки и уменьшает динамический ряд.
SEC.ШИРИНА	Снабжено, что ультразвуковое изображение покрывает регион интересов (РИ), потребитель может изменять ширину (для линейных зондов) или угол (для конвексного датчика, фазного зонда и так далее) изображения B метода, с целью приобретать более высокую частоту кадра. В реальном состоянии, нажимает **SP3** и переключает и выбирает ***SEC.ШИРИНУ***. поворачивает ручку **SP3** по часовой стрелке и увеличивает ширину изображения или против часовой стрелки и уменьшает ширину изображения.

GSC	GSC определяет яркость показа на основе амплитуды эха, и изображения могут урегулированы в методе чтения или писания. GSC кривые меняются с методами различного изображения, с многочисленным GSC для выбора. В реальном состоянии, когда GSC в главном меню на дне экрана, который выбор, поворачивает ручку под ним (например **SP4**) и изменяет. GSC доступен для выбора. **【Tip】:** В замороженном состоянии, нажимает **Menu**,GSC может тоже урегулирован.
SEC.POS	С данной функцией, изображение смещено налево или направо, однако, функция доступна только, когда ***SEC.ШИРИНА*** уменьшена в определенный уровень. В реальном состоянии, нажимает **SP4** и переключает и выбирает ***SEC.POS***. поворачивает ручку **SP4** по часовой стрелке и смещает изображение направо или против часовой стрелки и смещает изображение налево.
ХРАНЕНИЕ	В реальном состоянии, когда **ХРАНЕНИЕ** в главном меню на дне экрана, который выбран, поворачивает ручку под ним (например **SP5**) и изменяет. Много предварительного набора доступно. Поворачивает его по часовой стрелке и увеличивает настойчивость или против часовой стрелки и уменьшает настойчивость. **【 Tip 】:** более низкая настойчивость совершенствует изображение реального времени, которое хорошо для сканирования быстрых движущихся частей; во время более высокая настойчивость уменьшает случайный шум и совершенствует ясность изображения.

2D REPRESH	В реальном состоянии, нажимает **SP5** и переключает и выбирает ***2D REPRESH***. Поворачивает ручку **SP5** по часовой стрелке и включает/выключает обновление изображения в B методе или CFM методе.
ЦВЕТНОСТЬ	В замороженном состоянии, поворачивает ручку **SP1** и изменяет цвет показа ультразвуковых изображений. Цветы доступны к выбору.
СКОРОСТЬ ЦИКЛА	В замороженном состоянии, поворачивает ручку **SP2** по часовой стрелке увеличивает стоимость скорости цикла и уменьшает скорость цикла или против часовой стрелки уменьшает стоимость скорости цикла и увеличивает скорость цикла.
ИСПОЛНЕНИЕ /ОСТАНОВКА	В замороженном состоянии, поворачивает ручку **SP3** по часовой стрелке и исполняет текущие изображения или против часовой стрлеки останавливает исполнеие.

【Примечание】: Для операции ОБЗОР ФИЛЬМА, смотрит Главу 9.

6.4.4 Панормный (Выбор)

Панормный снабжает особенность и строит и обозревает статическое изображение B метода шире чем данного поля обзора зонда. С данной функцией, вы можете обозревать и измерять область анатомического строения больше чем одиночного изображения.

Когда оператор скользит зонд вдоль поверхности кожи, панормный строит расширенное изображение на основе кадров одиночного изображения. В процессе сканирования, плоскость сканирования преобразователя параллельна с направлением движения.

Качество изображения связано с оперативной техникой. Дополнительная техника и практика потребованы формировать подходящую технику и знания.

Как вводит Панормный:

1) В реальном состоянии B метода , нажимает **Freeze** и замораживает изображение.
2) Поворачивает ручку **SP4**, и экарн показывает «Жди...», потом

всплывающее окно «CLR: Отмена». Если **Clear** нажата, инициализация Понормного будет основиться.Когда бар расписания кончен, который входит в метод Понормного, с интерфейсом показа как показано в рисунке 6-3.

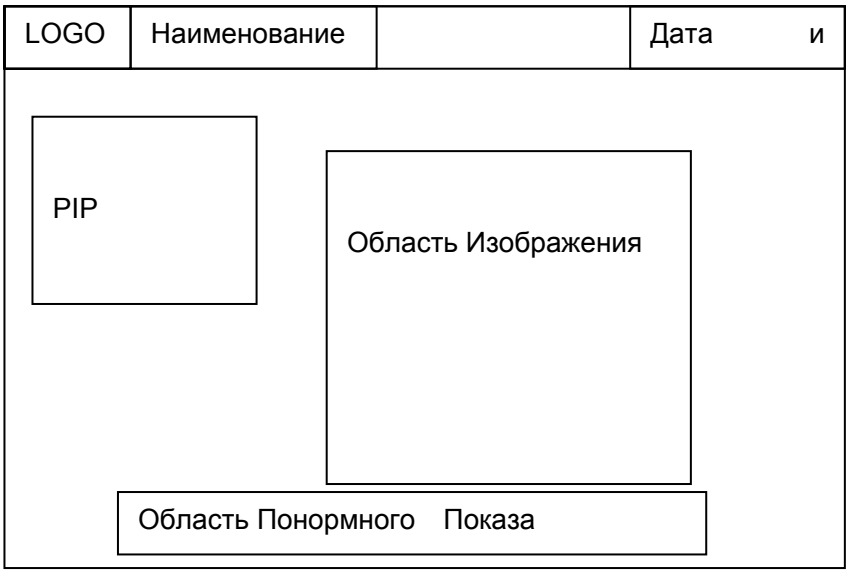


Рисунок 6-3 Интерфейс Показа Понормного Метода

В Понормном методе, выборы меню **ВЫХОД** и **ПЕРЕКЛЮЧЕНИЕ *PIP*** агепроявлены на дне экрана. Нажимает **SP1 и** выбирает **ВЫХОД** и выходит из Понормного экарана; нажимает **SP2** и выбирает **ПЕРЕКЛЮЧЕНИЕ *PIP*** и закрывает PIP функцию; нажимает **SP2** снова и открывает PIP функцию.

【 Примечание 1 】: Если потребитель не пользует следующее предназначенное пользование данной функции, измерение может неправилльно.

【 Примечание 2 】: Понормный подходящ для областей сканирования очевидно больше чем области показа одиночного экрана. В целом, это потребовано сканировать медленно, выполняет однородное вертикальное движение в любом направлении по относящемуся к знаку зонда.

【Примечание 3】: Обеспечивает, что зонд всегда в одинаковой плоскости в процессе целого сканирования.

【Примечание 4】: Изображения сохранены во время потребитель сканирует, которые могут проконтролированы в процессе приобретения.

6.4.5 Понормное Регулирование для Субменю B Метода

В реальном состоянии B метода , нажимает ручку **Menu** и открывает субменю параметра как показано в Таблице 6-4.

Таблица 6-4 В реальном состоянии Субменю B Метода

ЭЛЕКТРОКАРДИОГРАММА	⟶
СКОРОСТЬ ЗВУКА	1540
ЦВЕТНОСТЬ	1
СОСТАВ	ВЫКЛЮЧЕНИЕ
ЛЕВЫЙ ⮌ ПРАВЫЙ	↔
SRT Ⅰ	3
SRT Ⅱ	3
МОЩНОСТЬ%	90
ТРАПЕЦИЯ	ВЫКЛЮЧЕНИЕ
В ПОТОК	ВЫКЛЮЧЕНИЕ

【 Примечание 】: Пункт *ТРАПЕЦИЯ и В ПОТОК* проявлен только, когда линейный зонд пользуется.

В замороженном состоянии B метода, нажимает ручку **Menu** и открывает субменю другого параметра как показано в Таблице 6-5.

Таблица 6-5 В замороженном состоянии Субменю B Метода

GSC	1
ЦВЕТНОСТЬ	1
ЛЕВЫЙ ⮌ ПРАВЫЙ	↔
ИСПОЛНЕНИЕ/ОСТАНОВКА	| →
СКОРОСТЬ ЦИКЛА	↔
НАЧАЛО	| ←
КОНЕЦ	→ |
РАМА РАМОЙ	……

6.4.5.1 Модуль ЭЛНЕТРОКАРДИОГРАММА

Модуль ЭЛНЕТРОКАРДИОГРАММА снабжает получение сигнала 3 ведений ЭЛНЕТРОКАРДИОГРАММА для сердечного применения. Это принадлежит

применимой части Типа BF.

запуск R-волны пользуется для Эха Стресса или синхронизирует приобретение изображения для сердечного 3D.

ЭЛНЕТРОКАРДИОГРАММА имеет 3 ведения; **LL** (левая нога, КРАСКАЯ), **LA** (левая рука, ЧЕРНАЯ), **RA** (правая рука, БЕЛАЯ). LA пользуется лдя справки, которая обычно снабжает напряжение смещения из модуля ЭЛНЕТРОКАРДИОГРАММА, и LL и RA составляют сигналы из тела, которые входят в различные ввод усилителя изоляции ЭЛНЕТРОКАРДИОГРАММА.

【Примечание】: Модуль ЭЛНЕТРОКАРДИОГРАММА пользуется только для приобретения и показа сигналов 3-ведений ЭЛНЕТРОКАРДИОГРАММА, которая может не использована как замена машиной ЭЛНЕТРОКАРДИОГРАММА / EKG.

как регулирует функцию:

a) В реальном состоянии, нажимает **Menu** и приносит субменю параметра B метода. При помощи следящего шара или нажимает ↑ /↓ клавишу и выбирает ***ЭЛНЕТРОКАРДИОГРАММА***, и теперь пункт проявлен с коробкой.

b) Нажимает → и входит в ЭЛНЕТРОКАРДИОГРАММА метод, и ЭЛНЕТРОКАРДИОГРАММА меню проявляет на экране как показано в Таблице 6-6. Нажимает ← и возвращается.

Таблица 6-6 ЭЛНЕТРОКАРДИОГРАММА Меню

ЭЛЕКТРОКАРДИОГРАММА	ВКЛЮЧЕНИЕ
ПОЛУЧЕНИЕ ЭЛЕКТРОКАРДИОГРАММЫ	1
ПОЗИЦИЯ ЭЛЕКТРОКАРДИОГРАММЫ	8
ПЕРЕВОРАЧИВАНИЕ ЭЛЕКТРОКАРДИОГРАММЫ	ВКЛЮЧЕНИЕ
ТРИГГЕР	ВКЛЮЧЕНИЕ

c) При помощи следящего шара или нажимает ↑ /↓ клавишу и выбирает выбор меню, и выбранное меню проявлено с коробкой.

d) Нажимает ← ／ → и изменяет или устанавливает параметр или оперативный статус выбор каждого меню.

ЭЛНЕТРОКАРДИОГРАММА: устанавливает её ВКЛЮЧЕНИЕМ или ВЫКЛЮЧЕНИЕМ и включает или выключает электрическую цепь ЭЛНЕТРОКАРДИОГРАММА. В сердечном применении, когда электрическая цепь ЭЛНЕТРОКАРДИОГРАММА соединена, след ЭЛНЕТРОКАРДИОГРАММА будет проявлен на дне экрана.

УВЕЛИЧЕНИЕ ЭЛНЕТРОКАРДИОГРАММА: изменяет увеличение ЭЛНЕТРОКАРДИОГРАММА, с многочисленными шагами доступно.

ПОЗИЦИЯ ЭЛНЕТРОКАРДИОГРАММА: Устанавливает позицию следа ЭЛНЕТРОКАРДИОГРАММА на экране, стоимость составляет более, позиция будет меньше.

ПЕРЕВОРАЧИВАНИЕ ЭЛНЕТРОКАРДИОГРАММА: устанавливает переворачивание следа ЭЛНЕТРОКАРДИОГРАММА ВКЛЮЧЕНИЕМ или ВЫКЛЮЧЕНИЕМ.

ТРИГГЕР: Триггерный выключатель R-волны, устанавливает его ВКЛЮЧЕНИЕМ или ВЫКЛЮЧЕНИЕМ. Когда это установлено ВКЛЮЧЕНИЕМ, экран показывает меню ТРИГГЕРА, которое включает нижеследующие параметры:

***ТРИГГЕРНАЯ ЗАДЕРЖКА*:** Задерживает R-волну, когда сравнивает с обновлением 2D.

***ЧИСЛО КАДРА*:** Число изображений передающихся внутри секунды.

***ПРОМЕЖУТОЧНЫЙ КАДР*:** промежуток обновления изображения 2D.

【Примечание】: ТРИГГЕР пользуется для зонда фазного множества только. Это только, когда зонд фазного множества пользуется, меню ТРИГГЕРА проявлено.

6.4.5.2 Регулирование Параметра для Других Параметров в Субменю B Метода в реальном состоянии.

СКОРОСТЬ ЗВУКА	Параметры звука в тканях на различных скоростях. Если отсутствие скорости звука отличается от фактической ситуации. Потребитель может изменять её правильно и получает больше точного изображения. В реальном состоянии, нажимает **Menu** и приносит субменю параметра B метода. При помощи следящего шара или нажимает ↑/↓ клавишу и выбирает **СКОРОСТЬ ЗВУКА**, поворачивает ручку **Menu** и изменяет. Поворачивает её по часовой стрелке и уменьшает скорость или против часовой стрелки и увеличивет скорость.
ЦВЕТНОСТЬ	В реальном состоянии, нажимает **Menu** и приносит субменю параметра B метода. При помощи следящего шара или нажимает ↑ / ↓ клавишу и выбирает **ЦВЕТНОСТЬ**, поворачивает ручку **Menu** или нажимает ← / → и изменяет цвет показа ультразвуковых изображений. 13 цветов как розовый и голубой доступны для выбора.
СОСТАВ	В реальном состоянии, нажимает **Menu** и приносит субменю параметра B метода. При помощи следящего шара или нажимает ↑ / ↓ клавишу и выбирает **СОСТАВ**, поворачивает ручку **Menu** или нажимает ← / → поворачивает функцию ВКЛЮЧЕНИЕМ/ВЫКЛЮЧЕНИЕМ.

ЛЕВЫЙ ⮌ ПРАВЫЙ	При помощи данной функции переворачивает изображение на экране налево или направо без вращения зонда сканирования. В реальном состоянии, нажимает **Menu** и приносит субменю параметра B метода. При помощи следящего шара или нажимает ↑ / ↓ клавишу и выбирает **LT** ⮌ **RT**, поворачивает ручку **Menu** или нажимает ← / → переворачивает изображение налево или направо. Когда это установлено **ВКЛЮЧЕНИЕМ**, знак ориентации зонда ● находится на правом верхе области изображения; Когда это установлено **ВЫКЛЮЧЕНИЕМ**, знак ориентации зонда находится на левом верхе области изображения. **【Tip 1】:** Когда изображение переворачивает, знак тела, активный знак шкалы и изображения не переворачивается. **【 Tip 2 】:** Вы можете тоже нажимать кнопку консоля **L/R** и достигает данную функцию.
SRT Ⅰ / SRT Ⅱ	В реальном состоянии, нажимает **Menu** и приносит субменю параметра B метода. При помощи следящего шара или нажимает ↑ / ↓ клавишу и выбирает ***SRT Ⅰ или SRT Ⅱ*** , поворачивает ручку **Menu** или нажимает ← / → и регулирует, с многочисленными шагами для выбора. **【Tip】:** Два уровня SRT (Технология Сокращения Спекла) доступны. Каждые оба уровня использованы в сочетании или один уровень только приемлем.

МОЩНОСТЬ %	В реальном состоянии, нажимает **Menu** и приносит субменю параметра B метода. При помощи следящего шара или нажимает ↑ / ↓ клавишу и выбирает **МОЩНОСТЬ%**, поворачивает ручку **Menu** и регулирует. Поворачивает ручку по часовой стрелке и уменьшает мощность или против часовой стрелки увеличивает мощность.
ТРАПЕЦИЯ	Включает данную функцию и продлевает область сканирования линейного зонда. В реальном состоянии, нажимает **Menu** и приносит субменю параметра B метода. При помощи следящего шара или нажимает ↑ / ↓ клавишу и выбирает ***ТРАПЕЦИЮ***, поворачивает ручку **Menu** или нажимает ← / → и включает или выключает функцию ТРАПЕЦИИ. **【Примечание】**: Данное функциональное меню доступно только к тому, когда линейный зонд пользуется.
В ПОТОК	В реальном состоянии, нажимает **Menu** и приносит субменю параметра B метода. При помощи следящего шара или нажимает ↑ / ↓ клавишу и выбирает ***В ПОТОК***, поворачивает ручку **Menu** или нажимает ← / → и включает или выключает функцию В ПОТОКА. **【Примечание】**: Данное функциональное меню доступно только к тому, когда линейный зонд пользуется.
GSC	В замороженном состоянии, нажимает **Menu** и приносит субменю параметра B метода. При помощи следящего шара или нажимает ↑ / ↓ клавишу и выбирает ***GSC***, поворачивает ручку **Menu** или нажимает ← / → и изменяет.

ЦВЕТНОСТЬ	В замороженном состоянии, нажимает **Menu** и приносит субменю параметра B метода. При помощи следящего шара или нажимает ↑ / ↓ клавишу и выбирает ***ЦВЕТНОСТЬ***, поворачивает ручку **Menu** или нажимает ← / → и изменяет. Данная функция противоречит тому, что главное меню выбирается.
LT ⇆ RT	В замороженном состоянии, вы можете переворачивает изображение налево/направо. Его операция одинакова с B реальным состоянием.
ИСПОЛНЕНИЕ/ ОСТАНОВКА	В замороженном состоянии, нажимает **Menu** и приносит субменю параметра B метода. При помощи следящего шара или нажимает ↑ / ↓ клавишу и выбирает ***ИСПОЛНЕНИЕ/ОСТАНОВКУ***, поворачивает ручку **Menu** по часовой стрелке и исполняет или против часовой стрелки и останавливает.
СКОРОСТЬ ЦИКЛА	В замороженном состоянии, нажимает **Menu** и приносит субменю параметра B метода. При помощи следящего шара или нажимает ↑ / ↓ клавишу и выбирает ***СКОРОСТЬ ЦИКЛА***, поворачивает ручку **Menu** или нажимает ← / → и изменяет. Данная функция противоречит тому, что главное меню выбирается.
НАЧАЛО	В замороженном состоянии, нажимает **Menu** и приносит субменю параметра B метода. При помощи следящего шара или нажимает ↑ / ↓ клавишу и выбирает ***НАЧАЛО***, поворачивает ручку **Menu** и возвращает в первую раму.
КОНЕЦ	В замороженном состоянии, нажимает **Menu** и приносит субменю параметра B метода. При помощи следящего шара или нажимает ↑ / ↓ клавишу и выбирает ***КОНЕЦ***, поворачивает ручку **Menu** и переходит в последюю раму.

РАМА РАМОЙ	В замороженном состоянии, нажимает **Menu** и приносит субменю параметра B метода. При помощи следящего шара или нажимает ↑ / ↓ клавишу и выбирает ***РАМА РАМОЙ***, поворачивает ручку **Menu** и исполняет раму рамой.

6.4.6 Фокусировка Изображения

a) В реальном или замороженном состоянии, нажимает **Zoom** на пульте управления, потом коробка ROI фокусировки будет проявлена в области изображения.

b) При помощи следящего шара двигает коробку ROI фокусировки, нажимает **Set** и при помощи следящего шара изменяет размер коробки ROI фокусировки. Нажимает **Set** снова и регулирует её позицию.

c) Когда часть изображения для увеличения,которое подтверждено, нажимает **Zoom**, и фокусированное изображение проявлено в области изображения.

d) Нажимает **Zoom** снова и выходит из состояния Фокусировки.

6.4.7 Оптимизация

В незамороженном состоянии, нажимает **Auto**, и вы можете достигать оптимизации прикосновения.

6.4.8 Ткацкое Гармоническое Изображение (ТГИ)

Функция TH**I** использует гармоническую частоту, которая генерируется при помощи тканей. Основная частота передачи может генерировать эха гарманической частоты. Гармоническая частота достигнутая из ткани составляет частоту удвоенную основной частоты передачи. Гармоническая частота достигнутая в системе ультразвукового изображения не имеет основную частоту или сопровождающий артефакт. Уменьшенный артефакт так, как сопровождающая яркость и шум совершенствуют контрастное рарешение и профиль границы. Функция THI полезна для трудного изображения пациентов.

В реальном состоянии B-метода/Цвета/Допплера, нажимает кнопку **THI** и вводит ткацкое гармоническое изображение. ***THI*** проявлено слева ниже экрана, который значит, что система находится в методе Ткацкого Гармонического Изображения. Регулирование параметра для изображения нормлаьного относится к методу THI

тоже.

Когда система находится в методе THI, нажимает кнопку **THI** и выходит из метода, и символ ***THI*** слева ниже экрана исчезает.

【Tip 1】: Сравняет с изображениями B-метода, гармонические изображения имеют высшее решение, однако уменьшенную глубину сканирования. Потребитель может выбирать надлежащий оперативный метод как потребован.

【Tip 2】: Ткацкое Гармоническое Изображение не применимо для зондов.

6.5 Изображение B/M Метода

6.5.1 Входит в B/M Метод

В реальном состоянии B-метода, нажимает **M** на оперативной панели. Выборочная линия M-метода возникает в изображении B-метода. Двигает следящего шара налево или направо и управляет позицией выборочной линии M-метода.

Нажимает **Update** и активизирует подметание M-метода и входит в Изображение B/M Метода как показано в рисунке 6-4, в котором изображение B-метода и M-метода проявлены вверх и вниз, и параметры M-метода проявлены слева изображения M-метода. Нажимает **Freeze** и останавливает подметание M-метода.

В реальном состоянии изображения B/M метода, двигает следящий шар и управляет позицией выбоочной линии M-метода.

【Tip】: Нажимает Update неоднократно и циклически переключает реальное состояние B и B/M методов.

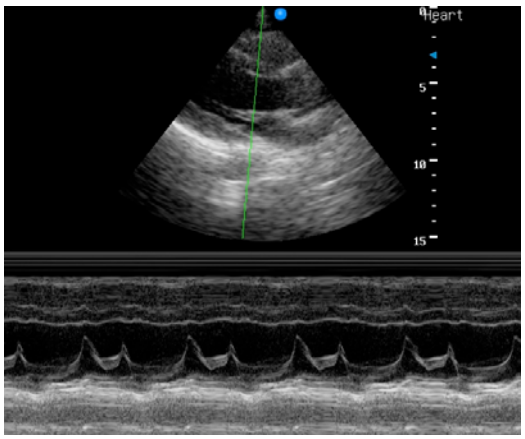


Рисунок 6-4 Изображение B/M Метода

6.5.2 Регулирование Параметра для Главного Меню B/M Метода

В реальном состоянии B/M метода, главное меню B/M метода проявлено на дне экрана как показано в Таблице 6-7.

Таблица 6-7 В реальном состоянии Главного Меню B/M Метода

СКОРОСТЬ ПОДМЕТАНИЯ	МОЩНОСТЬ%	ЦВЕТНОСТЬ	M-ПРОЦЕСС	ПЕРЕКЛЮЧЕНИЕ ВИДЕО

В замороженном состоянии B/M метода, другая установка меню параметра проявлена на дне экрана как показано в Таблице 6-8.

Таблица 6-8 Главное Меню B/M Метода В замороженном состоянии

ЦВЕТНОСТЬ	ПЕРЕКЛЮ -ЧЕНИЕ ВИДЕО	НАЧАЛО	КОНЕЦ	ОБОР ФИЛЬМА

Имеет описание регулирования для параметров.

M_УВЕЛИЧЕНИЕ	В реальном состоянии, поворачивает ручку **B Mode** и изменяет увеличение изображения M-метода. Смотрит *6.4.2 Операцию Управлений B Метода для подробностей.*
СКОРОСТЬ ПОДМЕТАНИЯ	В реальном состоянии, поворачивает ручку под ***СКОНОСТЬЮ ПОДМЕТАНИЯ*** (например **SP1**) и изменяет скорость подметания прокрутки M метода, с многочисленными шагами для выбора. Поворачивает его по часовой стрелке и увеличивает скорость подметания или против часовой стрелки уменьшает скорость подметания. Стоимость скорости проявлена сплева, указана ***SR***. **【Tip】:** Когда скорость подметания изменяется, скорость прокрутки изображеня и шкала времени под изображением M-метода изменяет тоже.
МОЩНОСТЬ %	На настоящем состоянии, поворачивает кнопку **SP2** и изменяет мощность.

ЦВЕТНОСТЬ	В реальном состоянии, поворачивает ручку под ***ЦВЕТНОСТЬЮ*** (например **SP3**) и изменяет цвет показа изображения. **【Примечание】:** В замороженном состоянии, поворачивает ручку **SP1** и изменяет.
М-ПРОЦЕСС	2 выбора доступны для М-ПРОЦЕССА: ***Ave и Peak***. В реальном состоянии, поворачивает ручку **SP4** по часовой стрелке и устанавливает ***ПИК*** *или* против часовой стрелки и устанавливает ***Ave***.
ПЕРЕКЛЮЧЕНИЕ ВИДЕО	Полярность показа изображения М-метода может изменена с данной функцией, например, изменяет из черного в белый или из белого в черный. В реальном состоянии, поворачивает ручку **SP5** и устанавилвает. Поворачивает её по часовой стрелке и устанавилвает состояние переворачивания ***ВКЛЮЧЕНИЕМ***, и показ изображения М-метода бел или против часовой стрелки устанавливает состояние переворачивания ***ВЫКЛЮЧЕНИЕМ***, и показ изображения М-метода черен. **【Примечание】**: В замороженном состоянии, поворачивает ручку **SP2** и изменяет.
НАЧАЛО	В замороженном состоянии, поворачивает ручку **SP3** и входит в раму первого изображения.
КОНЕЦ	В замороженном состоянии, поворачивает ручку **SP4** и входит в раму последнего изображения.

【Примечание】: Для операции ОБЗОРА ФИЛЬМА, смотрит Главу 9.

6.5.3 Регулирование Параметра для Субменю B/M Метода

Когда вход в B/M метод и M метод не активизирован, нажимает **Menu** и приносит нижеследующее меню.

Таблица 6-9 Субменю B/M Метода, когда M-метод не активизирован.

ЭЛНЕТРОКАРДИОГРАММА	⟶
ЦВЕТНОСТЬ	1
ВВЕРХ ВНИЗ	ВЫКЛЮЧЕНИЕ
ЛЕВЫЙ ПРАВЫЙ	⟷
МОЩНОСТЬ %	70
УПРАВЛЕНИЕ M	ВЫКЛЮЧЕНИЕ
ФОРМАТ ПОКАЗА	V1/2

Нажимает **Update** и активизирует M метод, потом нажимает **Menu** и приносит другую установку меню на экране.

Таблица 6-10 Субменю B/M Метода, когда M-метод активизирован.

ЭЛНЕТРО -КАРДИОГРАММА	⟶
ФОРМАТ ПОКАЗА	V1/2

В замороженном состоянии B/M метода, нажимает **Menu** и приносит третью установку меню на экране.

Таблица 6-11 Субменю B/M Метода В замороженном состоянии

ЦВЕТНОСТЬ	1
ПЕРЕВОРАЧИВАНИЕ ВИДЕО	ВЫКЛЮЧЕНИЕ
ФОРМАТ ПОКАЗА	V1/2
НАЧАЛО	⟵
КОНЕЦ	⟶
РАМА РАМОЙ	……

Нижеследующее описание регулирования для параметров субменю.

ВВЕРХ ВНИЗ	Когда М-метод не активизирован, нажимает **Menu**, при помощи следящего шара или нажимает↑ / ↓ клавишу и выбирает ***ВВЕРХ ВНИЗ*** . Поворачивает ручку **Menu** или нажимает ← / → и устанавливает и переворачивает изображение ВВЕРХ / ВНИЗ . **【Tip】: Вы можете тоже нажимать кропку консоля U/D и достигает данной функции.**
ФОРМАТ ПОКАЗА	Когда М-метод не активизирован, нажимает **Menu**, при помощи следящего шара или нажимает↑ / ↓ клавишу и выбирает меню ***ФОРМАТ ПОКАЗА*** . Поворачивает ручку Меню или нажимает ← / → и устанавливает, с многочисленным ФОРМАТОМ ПОКАЗА для выбора: ***V1/2*** для показа ВВЕРХ / ВНИЗ, 1/2 каждого для изображений В-метода и М-метода; ***V2/3*** для показа ВВЕРХ / ВНИЗ, 2/3 для В-метода и 1/3 для М-метода; ***V1/3*** для показа ВВЕРХ / ВНИЗ, 1/3 для В-метода и 2/3 для М-метода; ***H1/2*** для показа налево/направо, 1/2 каждого для изображений В-метода и М-метода; ***H1/4*** для показа налево/направо, 1/4 для В-метода и 3/4 для М-метода; ***01/4*** для только М изображения показанного, и изображение поднимает 3/4 экрана.

【 Примечание 】: Для операции других параметров, смотрит *6.4.5 Регулирование Параметра для Субменю В Метода*.

6.5.4 УПРАВЛЕНИЕ М / Анотамического М-Метода

В В/М методе, когда М метод не активизирован, регулирует выборочной линию М метода и приносит её вертикальную в анотамическую плотность.

Нажимает **Menu**, при помощи следящего шара или нажимает↑ / ↓ клавишу и выбирает the меню ***УПРАВЛЕНИЕ М***, с отсутствием ***ВЫКЛЮЧЕНИЕ***.

Поворачивает ручку **Menu** и устанавилвает его ***1***, ***2*** или ***3***. Если это установлено ***1***, M выборочная линия на экране регулируема; если устанавливает ***2***, две M выборочных линии возникают; если устанавливает ***3***, три M выборочных линии проявлены как показано в рисунке 6-5.

При помощи следящего шара смещает позицию M выборочной(ых) линии(й) налево или направо. Поворачивает ручку **Menu** и вращает M выборочную(ые) линию(и) 360°. Нажимает **Set** и переключает между M выборочными линиями и регулирует их. [Примечание: выбранная линия составляет синюю и невыбранная(ые) составляет зелёную].

【Примечание】: Когда многочисленные линии установлены, определенный зонд пользуется, вы можете требовать нажатия Обновления, и переключает между каждой M выборочной линией и регулирует её соответственно.

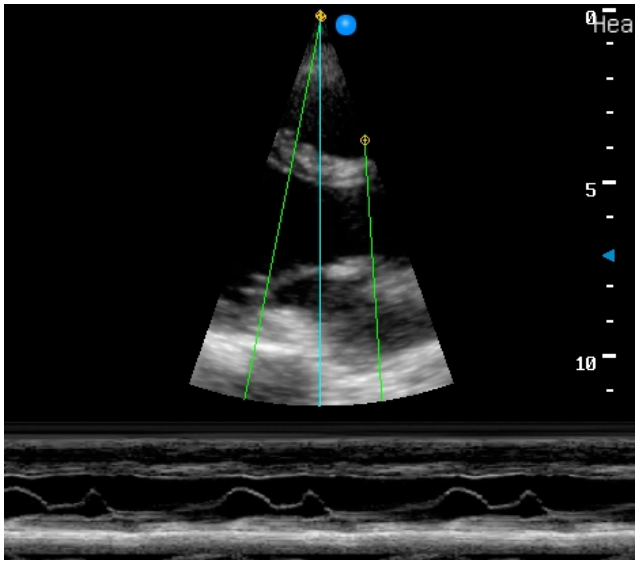


Рисунок 6-5 УПРАВЛЕНИЕ M с 3 Линиями

6.6 Карта Изображения Цветного Потока (КИЦП)

6.6.1 Входит в Метод Карты Цветного Потока

В реальном состоянии B-метода, нажимает **CFM** и входит в метод Карты Цветного Потока (Смотрит рисунок 6-6). При помощи следящего шара и двигает цветную ROI коробку. Нажимает **Set**, потом двигает следящий шар и регулирует размер цветной ROI коробки. Нажимает **Set** снова и переключает фнукцию следящего шара обратно в позицию цветной ROI коробки.

Нажимает **CFM** снова и возвращает в одиночный B метод.

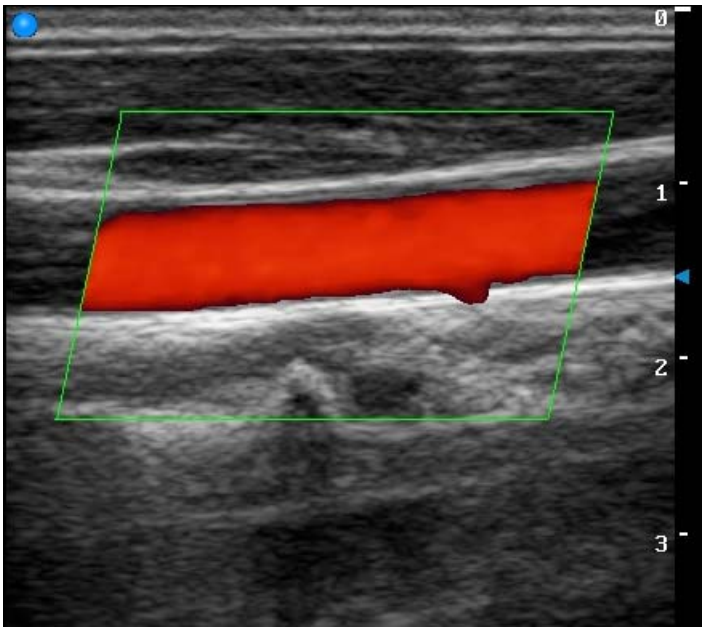


Рисунок 6-6 Карта Изображения Цветного Потока

Параметры для CFM метода проявлены налево ультразвукового экрана. При помощи кнопой консоля, ручек, переключает выключатели и следщяший шар, управляет или изменяет параметры изображния. Рисунок 6-7 показывает параметры проявленные изображения на экране в CFM методе.

Рисунок 6-7 Параметры Изображения CFM Метода

【Примечание】: *PRF* представляет Частоту Импульсного Повторения, *WF* для Фильтра стенки, *GN* для Увеличения, *C* для Цветной Карты, *P* для Настойчивости, *PWR* для Мощности и *FRQ* для Частоты.

6.6.2 Операция Управлений CFM Метода

CFM (Цветное Увеличение)	В реальном состоянии, поворачивает ручку **CFM** и регулирует цветное увеличение изображения. Поворачивает ручку по часовой стрелке и увеличивает уровень поточного сигнала внутри цветной ROI коробки или против часовой стрелки уменьшает его. **【Tip】:** Повышает цветного увеличения будет усиливает чувствительность цветного потока. Низкое цветное увеличение слишком может вести к недостаточному наполнению поточных сигналов и тусклому цвету изображения; высокое цветное увеличение чрезмерно может вести к истечению очевидного цвета.
УПРАВЛЕНИЕ	В реальном состоянии, с линейным зондом как активизированный зонд в настоящее время, переключает **Steer** и регулирует угол ПОВОРОТА цветной коробки. Переключает его пока, УПРАВЛЕНИЕ не налево или его ВНИЗ и упрвляет направо.
Фильтр Стенки (WF)	В реальном состоянии, переключает выключатель **WF** *и изменяет фильтр стенки. Переключает его пока, не увеличивает фильр стенки или его* ВНИЗ и уменьшает. Это пользуется для удаления цветного артефакта благодаря импусу сосудистой стенки или клапану деятельности. Если ***WF*** в главном меню выбран, вы можете тоже поворачивать ручку **SP2** *и регулирует фильтр стенки.* **【 Tip 】 :** Данное регулирование относительно к чувствительности цвета. Обнаруживает поток высокой скорости или турбулентный поток, увеличивает стоимость WF и ликвидирует частоту сменного артефакта благодаря поточным сигналам низкой скорости и деятельности низкой стенки. Обнаруживает поток низкой скорости, уменьшает стоимость WF и избегает поточных сигналов с низкой частотой в виде отрезания.

PRF (Частота Импульсного Повторения)	В реальном состоянии, переключает **PRF** пока, не увеличивает PRF или ВНИЗ и уменьшает её. Данное регулирование будет увеличивать/уменьшать ряд защиты поточной скорости. **【Tip】:** Более высокая PRF будет вести к более высокой защитной поточной скорости, низкому цветному заполнению и более высокой частоте кадров; наоборот, более низкая PRF будет привести к более низкой защитной поточной скорости, более высокому цветной частоте кадров. Это лучше регулировать данную стоимость без ведения к цветной инверсии. Когда защиает поток низкой скорости, уменьшает стоимость PRF, с целью увеличивать чувствительность цветного поточного сигнала. Низкая PRF легко переходит к цветному псевдонику и мозаичным изображениям.
Базовая Линия	В реальном состоянии, переключает выклчючаетль **Baseline** вверх или ВНИЗ и двигает позицию базовой линии цветной карты. Нажимает **Inv** и переворачивает цветную карту вверх ВНИЗ против базовой линии.

6.6.3 Регулирование Параметра для Главного Меню CFM Метода

В реальном состояии CFM-метода, главное меню для данного метода проявлено на дне экрана как показано в нижеследующей таблице.

Таблица 6-12 Главное Меню CFM Метода в реальном состоянии

С КАРТА/ПРЯМАЯ D	WF	В ОТКАЗ	ЛИНЕЙНАЯ ПЛЛОТ-НОСТЬ	ЧАТОТА
МОЩНОСТЬ %	SEC. ШИРИНА	SEC. POS	2D REPRESH	

В замороженном состоянии CFM-метода, установка другого меню проявлена на дне экрана как показано в нижеследующей таблице.

Таблица 6-13 Главное Меню CFM Метода в замороженном состоянии

С КАРТА/ПРЯМАЯ.D	СКОРОСТЬ ЦИКЛА	ИСПОЛНЕНИЕ /ОСТАНОВКА	В ОТКАЗ	ОБЗОР ФИЛЬМА

Имеет здесь описание регулирования для параметров в главном меню.

C КАРАТ/ПРЯМАЯ.D	В реальном состоянии, когда ***C КАРОЙ/ПРЯМОЙ.D*** в главном меню выбрана, поворачивает ручку под ей (например **SP1**) и выбирает желанную цевтную карту, с цветной картой проявленной на правом верхе экрана. **【Tip】:** Операция В замороженном состоянии одинакова..
B REJECT	В реальном состоянии, когда ***B ОТКАЗ*** в главном меню выбран, поворачивает ручку под ним (например **SP3**) и устанавливает приоритет показа между изображениями между CFM и B метода.
ЧАСТОТА （цветная частота）	В реальном состоянии, когда **ЧАСТОТА** в главном меню выбранна, поворачивает ручку **SP5** и изменяет частоту CFM метода. Поворачивает её по часовой стрелке и увеличивает частоту или против часовой стрелки и уменьшает. **【Tip】:** Более высокая цветная частота способствующа в обнаруживании потока крови низкой скорости. Однако, чере высокую цветную частоту может порождать шумы.

【Tip】: для операции ОБЗОРА ФИЛЬМА, смотрит Главу 9. Для функций других параметров в главном меню, смотрит *6.4.3 Регулирование Параметра для Главного Меню B Метода. Операция подобна тому*: после выбора пункта, поворачивает ручку под ним для регулирования.

6.6.4 Регулирование Параметра для Субменю CFM Метода

В реальном состоянии CFM-метода, нажимает **Menu** и открывает субменю параметра как показано в нижеследующей таблице.

Таблица 6-14 Субменю CFM в реальном состоянии

ЭЛНЕТРОКАРДИОГРАММА	→
ХРАНЕНИЕ	0
БАЗОВАЯ ЛИНИЯ	1
ЛЕВЫЙ ⮌ ПРАВЫЙ	↔

В замороженном состоянии CFM-метода, нажимает **Menu** и открывает субменю другого параметра как показано в нижеследующей таблице.

Таблица 6-15 Субменю CFM в замороженном состоянии

С КАРТА	3
В ОТКАЗ	252
СКОРОСТЬ КОЛЬЦА	←→
НАЧАЛО	|←
КОНЕЦ	→|
РАМА РАМОЙ	……

Имеет описание регулирования здесль для параметров в субменю.

ХРАНЕНИЕ	В реальном состоянии, нажимает **Menu**, при помощи следящего шара или нажимает ↑/↓ клавишу и выбирает ***ХРАНЕНИЕ***, поворачивает ручку **Menu** и изменяет. Поворачивает её по часовой стрелке и уменьшает настойчивость или против часовой стрелки увеличивает настойчивость.
Базовая Линия	В реальном состоянии, нажимает **Menu**, при помощи следящего шара или нажимает ↑/↓ клавишу и выбирает **Базовую Линию**, поворачивает ручку **Menu** и изменяет. Данная функция одинакова с пользованием переключателя **Базовой Линии**.
С КАРТА	В замороженном состоянии, при помощи следящего шара или нажимает ↑/↓ клавишу и выбирает ***С КАРТА***, поворачивает ручку **Menu** и изменяет. Данная функция одинакова с соответствующим пунктом в главном меню.
В ОТКАЗ	В замороженном состоянии, при помощи следящего шара или нажимает ↑/↓ клавишу и выбирает ***В ОТКАЗ***, поворачивает ручку **Menu** и изменяет. Данная функция одинакова с соответствующим пунктом в главном меню.

【Примечание】: Для регулирования других параметров в субменю, смотрит *6.4.5 Регулирование Параметра для Субменю B Метода*.

6.7 Цветный M Метод

В методе сердечного осмотра, когда это в реальном состоянии CFM, нажимает **M** на пульте управления, и M-метод выборочной линии возникает в изображении CFM. Двигает следящий шар налево или направо и управляет выборочной позицией выборочной линии M-метода.

Нажимает **Update** и активизирует M метод и входит в изображение цветного M метода. Изображение CFM и цветное M изображение проявлены в ВВЕРХ /ВНИЗ расположении, с параметрами проявленными M метода слева M изображения. Двигает следящий шар налево или направо и управляет выборочной позицией выборочной линии M-метода.

Нажимает **Freeze** и останавливает сканирование цветного M метода.

【 Tip 】: Нажимает Update неоднократно в выключатель цикла между реальным состоянием CFM метода и цветного M метода.

6.8 Изображение Цветной Мощной Ангиографии (ИЦМА)

В реальном состоянии, нажимает **CPA** на оперативной панели и вводит метод Цветной Мощной Ангиографии. Смотрит рисунок 6-8. При помощи следящего шара двигает цветную ROI коробку. Нажимает **Set**, потом двигает следящий шар изменяет размер цветной ROI коробки. Нажимает **Set** снова и переключает фнукцию следящего шара обратно в позицию цветной ROI коробки.

Нажимает **CPA** снова и возвращает в одиночный B метод.

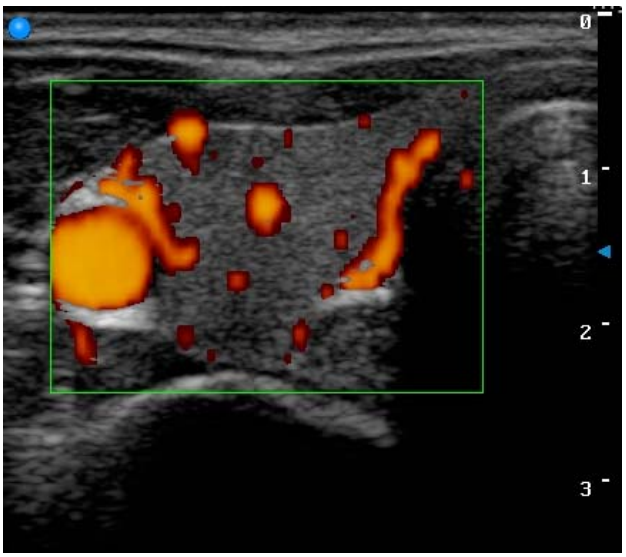


Рисунок 6-8 Изображение CPA

【 Tip 】: Для регулирования параметров изображения CPA, смотрит регулирование параметров CFM в *6.6 Изображение Цветной Поточной Карты (ИЦПК)*.

6.9 Многочисленное Изображение

6.9.1 2 Изображение B

В реальном состоянии B-метода, нажимает кнопку консоля **Dual** и входит в 2B изображение (Смотрит рисунок 6-9). Теперь правое изображение показано реальное время (изображение с зелёными линиями сверху и снизу реальное время). Нажимает **L/R** , левое изображение показано реальное время и правое показано в замораживании. Нажимает **U/D и** переворачивает реальное изображение вверх ВНИЗ. Нажимает **Dual** снова и возвращает в B метод.

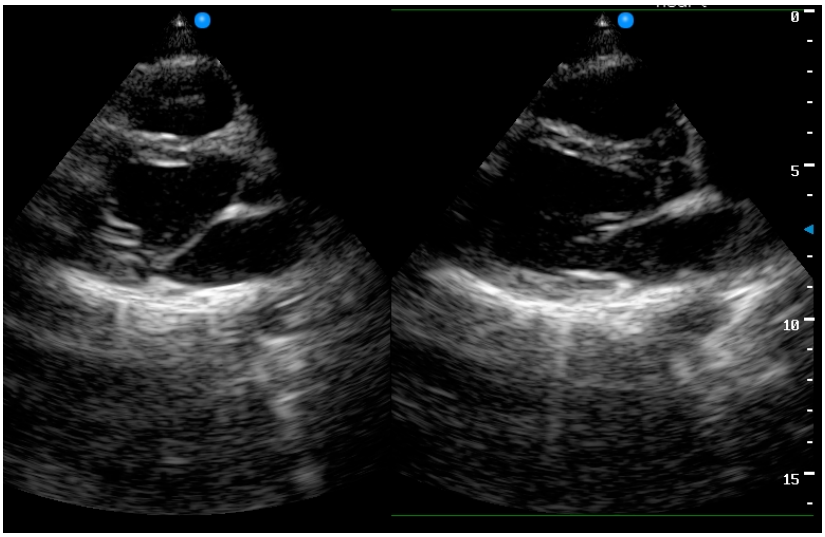


Рисунок 6-9 Изображение 2B

6.9.2 Цветное Двойное Изображение

В реальном состоянии CFM или CPA, нажимает кнопку консоля **Dual** и проявляет изображения 2 CFM или CPA, с левым изображением замороженным и правым изображением реальное время. Одинаково как в 2B, нажимает **L/R** и переключает реальное время и замороженное состояние, инажимает **U/D** и переворачивает реальное изображение вверх ВНИЗ.

Нажимает **Dual** снова, и реальные изображения CFM или CPA поворачивает реальные изображения B-метода. Замороженное изображение активизировано, и 2 изображения показаны оба реальное время, с левым в цветном методе, и правое показано в B методе как показано в рисунке 6-10. нажимает **U/D** и

переворачивает оба изображений вверх ВНИЗ одновременно.

Нажимает **Dual** снова и выходит из двойного метода, и возвращает в метод CFM или CPA.

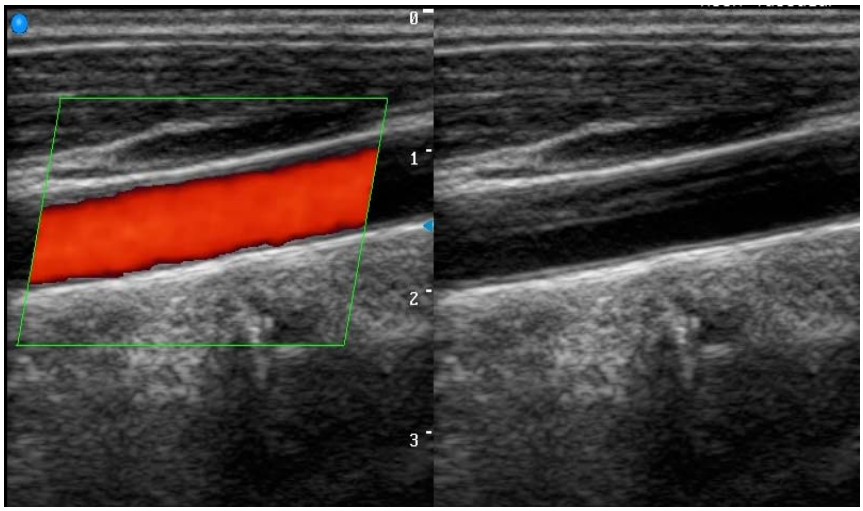


Рисунок 6-10 Цветное Двойное Изображение

6.9.3 Четверное Изображение

В реальном состоянии B или цветного метода, нажимает цифровую клавишу **4** консоля, и изображение будет уменьшаться в 1/4 оригинального размера и проявлено на левом верхе экрана.

Нажимает **L/R** неоднократно 3 раза, и экран показывает 4 изображения. Изображение показано с зелйными линиями сверху и снизу реальное время.

Нажимает **L/R** неоднократно и переключает реальное изображение между 4 изображениями.

Нажимает **4** снова и выходит из четверного изображения.

6.10 Изображение Импульсной Волны Допплера (ИИВД)

6.10.1 Воходит в Метод PW

В реальном состоянии B-метода, нажимает **PW**, и в B изображении и спектре PW расположена вверх и ВНИЗ . выборочная линия PW и выборочный объём возникают в области B изображения. Теперь изображение PW не активизирована ещё. Смотрит рисунок 6-11.

Двигает следящий шар вверх и вниз и изменяет вертикальную позицию объёма пробыи двигает её налево и направо и изменяет горизонтальную позицию объёма пробы.

Нажимает **Set**, потом при помощи следящего шара регулирует размер выборочного объёма.

Поворачивает ручку **Angle** и изменяет угол, и поправленный угол проявлен сверху скоростной шкалы справа изображения.

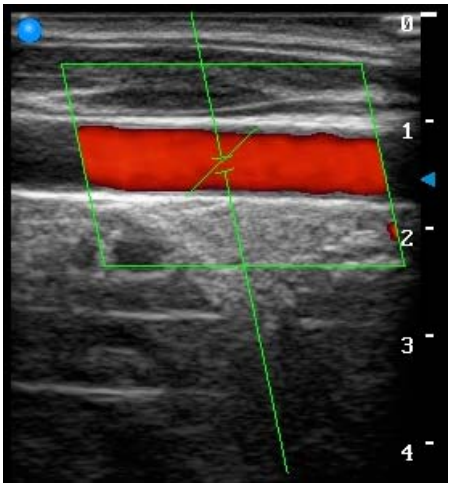


Рисунок 6-11 Выборочный Объём PW

Нажимает **Update** и активизирует сканирование PW и замораживает B изображение; если **2D ОБНОВЛЕНИЕ** установлено **ВКЛЮЧЕНИЕМ**, потом оба изображений B и PW активизированы одновременно как показано в рисунке 6-12.

【Примечание】: В реальном состоянии CFM или CPA, нажимает PW, изображение CFM или CPA и PW расположены вверх и ВНИЗ. Устанавилвает 2D ОБНОВЛЕНИЕ ВКЛЮЧЕНИЕМ, нажимает Обновление снова и достигает показа триплекса изображений B, CFM или CPA и PW.

Нажимает **Freeze** и останавливает сканирование PW.

Если PW пользуется реальное время, двигает следящий шар и система возвращает в B метод автоматически. Теперь потребитель может изменять позицию выбоочного объёма прежде того, что следящий шар останавливает выше 0.5с. и система возвращает в сканирование PW автоматически.

Знак времени спектра проявлен под изображением, знак скорости на обоих сторонах изображения, в единице см/с, и стоимости параметра слева изображения.

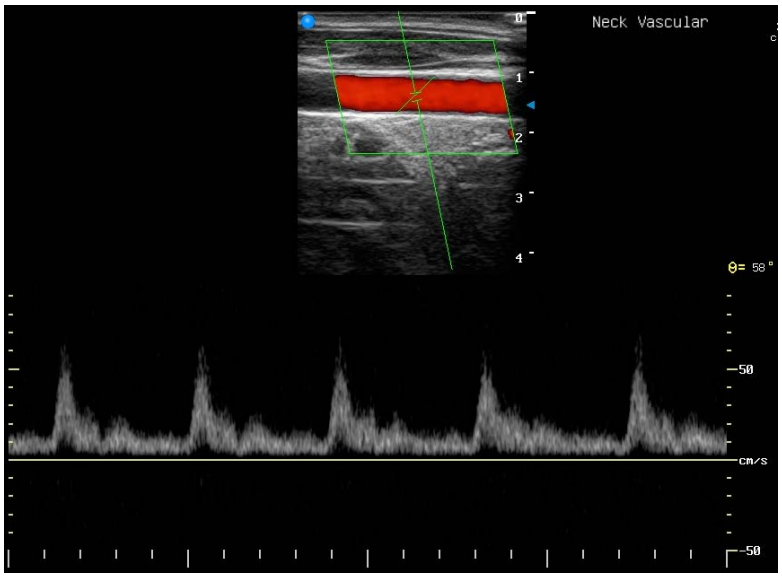


Рисунок 6-12 Изображение PW

6.10.2 Регулирование Параметра Импульсной Волны Допплера

PW Увеличение	В реальном состоянии, когда входит в метод PW, поворачивает ручку **PW** и изменяет увеличение PW. **【Tip】:** Спктр показывает шум, увеличение ли высоко слишком или показывает слабые сигналы, увеличение ли низко слишком.
PRF (Импульсная Повторная Частота)	В реальном состоянии, переключает выключатель **PRF** пока, не увеличивает или уменьшает PRF. При помощи данной функции и изменяет Дальность обнаружения Допплера поточной скорости PW. **【 Tip 1 】:** Более высокий скоростной поток может обнаружен, если стоимость PRF пользуется вверх, и низкий скоростной поток может обнаружен, PRF пользуется ВНИЗ. Стоимость будет урегулирована согласно специфическим ситуациям. Неправильное регулирование может вести к неспособности для поточного обнаруживания. **【 Tip 2 】:** Когда PRF увеличена в определенную стоимость, продолжает увеличивать PRF, и система будет позволять HPRF возможность автоматически, таким образом, увебичивает ряд скорости систематического сканирования.

WF (Фильтр Стенки)	В реальном состоянии, переключает вылкючатель **W**F *и регулирует* стоимость WF. Переключает её пока, не увеличивает или ВНИЗ и уменьшает фильтр стенки. Когда ***WF в главном меню выбран***, поворачивает ручку под ним (например **SP2**) и изменяет. **【 Примечание 】 :** данное регулирование может отфильтровывать сигнальные эха низкой частоты на обоих сторонах базовой линии, не только сигналы бесполезной низкой частоты, но и несколько полезных сигналов. Когда обнаруживает низкий скоростной поток особенно, это может вести к поточным сигналам, неспособные проявлены.
Базовая Линия	В реальном состоянии, переключает выключатель **Baseline** вверх или ВНИЗ и двигает позицию Допплера базовой линии, и расширяет ряд скорости в одном направлении. В реальном Допплер следящем состоянии, нажимает **Inv** и переворачивает направление следящего показа Допплера против базовой линии.
Аудио	В реальном состоянии, и тоже в методе PW, поворачивает ручку **Audio** и изменяет объём Допплера turn Аудио спикера.

6.10.3 Регулирование Параметра для Главного Меню Метода PW

В реальном состоянии PW, главное меню метода Pw проявлено на дне экрана как показано в нижеследующей таблице.

Таблица 6-16 Главное Меню Метода PW в реальном состоянии

МОЩНОСТЬ %	WF	ЧАСТОТА	СКОРОСТЬ РАЗВЕРТКИ	DYN
ЦВЕТНОСТЬ	ПЕРЕВО-РАЧИВАНИЕ ВИДЕО			

В замороженном состоянии PW, другая установка главного меню проявлена на дне экрана как показано в нижеследующей таблице.

Таблица 6-17 Главное Меню Метода PW в замороженном состоянии

ЦВЕТНОСТЬ	ПЕРЕВОРАЧИВАНИЕ ВИДЕО	НАЧАЛО	КОНЕЦ	ОБЗОР ФИЛЬМА

Имеет описание регулирования здесь для параметров в главном меню.

МОЩНОСТЬ %	В реальном состоянии, когда ***МОЩНОСТЬ %*** в главном меню выбрана, поворачивает ручку под ей (например **SP1**) и изменяет мощность.
ЦВЕТНОСТЬ	В реальном или замороженном состоянии, нажимает **SP1** и выбирает ***ЦВЕТНОСТЬ*****,** и поворачивает ручку **SP1** и изменяет цвет показа изображения.
ПЕРЕВОРАЧИВАНИЕ ВИДЕО	В реальном или замороженном состоянии, когда ***ПЕРЕВОРАЧИВАНИЕ ВИДЕО*** в главном меню выбрано, поворачивает ручку под ним (например **SP2**) и изменяет полярность показа, которая изменяется обратно в черный в белый или белый в черный.
ЧАСТОТА	В реальном состоянии, поворачивает ручку под **ЧАСТОТОЙ** (например **SP3**) и изменяет частоту изображения. Поворачивает её по часовой стрелке и увеличивает или против часовой стрелки уменьшает частоту.

СКОРОСТЬ РАЗВЕРТКИ	В реальном состоянии, поворачивает ручку под ***СКОРОСТЬ РАЗВЕРТКИ*** (например **SP4**) и изменяет, с многочисленными шагами доступна. Поворачивает её по часовой стрелке и увеличивает или против часовой стрелки уменьшает скорость. **【Tip】:** Когда скорость развертки изменяется, скорость прокрутки изображения и шкала времени под изображением PW изменяются также.
DYN (Динамический Ряд)	В реальном состоянии, поворачивает ручку под ***DYN*** (например **SP5**) и изменяет динамический ряд изображений PW. Поворачивает его по часовой стрелке и увеличивает или против часовой стрелки уменьшает динамический ряд, с стоимостью проявленной слева области параметра.

【Примечание】: Для регулирования, смотрит *6.5.2 Регулирование Параметра для Главного Меню Метода B/M*.

6.10.4 Регулирование Параметра для Субменю Метода PW

Когда вход в метод B/PW и PW не активизирован, нажимает **Menu** и приносит нижеследующее меню на экране.

Таблица 6-18 Субменю Метода B/PW, когда PW-метод не активизиован.

УГОЛ ПОВОРОТА	12
ЭЛНЕТРОКАРДИОГРАММА	⟶
ЦВЕТНОСТЬ	1
ВВЕРХ ⇩ ВНИЗ	ВЫКЛЮЧЕНИЕ
ЛЕВЫЙ ⇦ ПРАВЫЙ	⟷
МОЩНОСТЬ %	70
ФОРМАТ ПОКАЗА	V1/2

【Примечание】: УГОЛ ПОВОРОТА проявлен только, когда линейный зонд пользуется.

Нажимает Обновление и активизирует метод PW, потом нажимает **Menu** и приносит другую установку меню на экране.

Таблица 6-19 Субменю Метода B/PW, когда PW-метод активизирован.

УГОЛ ПОВОРОТА	16
ЭЛНЕТРОКАРДИОГРАММА	⟶
БАЗОВАЯ ЛИНИЯ	4
ПРАВИЛЬНЫЙ УГОЛ	ВКЛЮЧЕНИЕ
ФОРМАТ ПОКАЗА	V1/2

【Примечание】: ***УГОЛ ПОВОРОТА проявлен только, когда линейный зонд пользуется*****.**

В замороженном состоянии метода B/PW, нажимает **Menu** и приносит третью установку меню на экране.

Таблица 6-20 Субменю Метода B/PW в замороженном состоянии

ЦВЕТНОСТЬ	1
ПЕРЕВОРАЧИВАНИЕ ВИДЕО	ВЫКЛЮЧЕНИЕ
ФОРМАТ ПОКАЗА	V1/2
НАЧАЛО	|←
КОНЕЦ	→|
РАМА РАМОЙ	……

Имеет описание регулирования здесь для параметров субменю.

УГОЛ ПОВОРОТА	Когда пользует линейный зонд, в реальном состоянии и если метод PW не активизирован, нажимает **Menu** и приносит субменю параметра метода PW. При помощи следящего шара или нажимает ↑ / ↓ клавишу и выбирает ***УГОЛ ПОВОРОТА***, и поворачивает ручку Меню и регулирует угол поворота выборочной линии. Когда выборочная линия вертикальна и угол поворота составляет 0, поворачивает ручку **Menu** по часовой стрелке и управляет выборочной линией налево (минус стоимости), или поворачивает её против часовой стрелки и управляет выборочной линией направо (плюс стоимости). Вы можете тоже переключать **Steer** и изменяет угол поворота выборочного линии. Переключает его пока, не управляет выборочной линией налево, или переключает его ВНИЗ и управляет выборочной линией направо.
ПРАВИЛЬНЫЙ УГОЛ	В реальном состоянии и если метод PW не активизирован, нажимает **Menu** и приносит субменю параметра метода PW. При помощи следящего шара или нажимает ↑ / ↓ клавишу и выбирает ***ПРАВИЛЬНЫЫЙ УГОЛ***, и поворачивает ручку Меню или нажимает ← / → и устанавливает. Когда это установлено ВКЛЮЧЕНИЕМ, курсор правильного угла проявлен в выборочном объёме. Теперь нажимает ← / → или поворачивает ручку **Angle** и изменяет угол; когда это установлено ***ВЫКЛЮЧЕНИЕМ***, курсор спрятан, и правильный угол проявлен сверху шкалы скорости справа изображения PW. **【Tip 1】:** Когда изменяет правильный угол, пробует поддерживать исправительное руководство к параллельной линии с сосудом сканирования, таким образом, поточная скорость будет близко к настоящей. **【 Tip 2 】:** Когда изменяет правильный угол, вертикальная шкала на обоих сторонах изображения PW будет изменяться соответственно.

【Примечание】: Для операции других параметров в субменю, смотрит регулирование параметра субменю в других методах.

6.11 Изображение Допплера Непрерывной Волны (ИДНВ)

Когда зонд фазного множества пользуется только, и в реальном состоянии B-метода, нажимает **CW**, и B изображение и спектор CW расположены вверх и ВНИЗ. Выборочная линия CW и выборочный объём возникают в области изображения B. Теперь изображение CW не активизитровано ещё.

Двигает следящий шар вверх и вниз и изменяет вертикальную позицию объёма пробыи двигает её налево и направо и изменяет горизонтальную позицию объёма пробы.

Нажимает **Update** и активизирует сканирование CW и замораживает B изображение; нажимает **Update** снова и активизирует B изображение, и замораживает изображение CW. Нажимает **Update** неоднократно и выполняет выключатель цикла.

【Примечание 1】: Когда пользует зонд фазного множества только, который может входить в метод CW.

【Примечание 2】: Для регулирования параметра метода CW, смотрит регулирование управлений и параметров в методе PW.

6.12 Ткацкое Допплер Изображение(TDI)

Ткацкое Допплер Изображение (ТДИ) генерирует цветные изображения согласно Допплеру эффекту, с цветными изображениями перекрывается на изображения 2D. TDI снабжает информацию о направлении ткацкого движения и скорости.

С функцией TDI, потребители могут приобретать сигналы с низкой поточной скоростью и высокой амплитудой в отношении фильтра стенки, и генерирует ткацкие изображения с цветным кодированием.

Когда зонд фазного множества пользуется только, и в реальном состоянии B-метода, нажимает **TDI** и входит в метод TDI. Цветная коробка возникает в изображении. Нажимает **TDI** снова и выходит из метода TDI.

Движение следящего шара может смещать цветную коробку. Нажимает **Set**, и двигает следящий шар снова и изменяет размер цветной коробки. Нажимает **Set** снова и хранит функцию следящего шара в позицию цветной коробки.

【Примечание 1】: Когда пользует зонд фазного мномежства только, который может входить в метод TDI.

【Примечание 2】: Для регулирования параметра метода TDI, смотрит регулирование управлений и параметров в методе CFM.

Глава 7

Аннотация Информации Изображения

7.1 Управление Инофрмацией Пациента

В настоящем или замороженном состоянии, нажимает кнопку консоля Удостоверения Личности (**ID)** и открывает редакционный экран информации пациента, показано в рисунке 7-1. Нажимает **ID** снова и закрывает редакционный экран. На экране, потребитель может вводить информацию как **Наименование, Удостоверение Личности**, **Дата рождения**, **Высота**, **Вес**, **Левый Подбородочный Зад** (позиция плода) и **Пол**, вышесказанные сохраняет в банк данных.

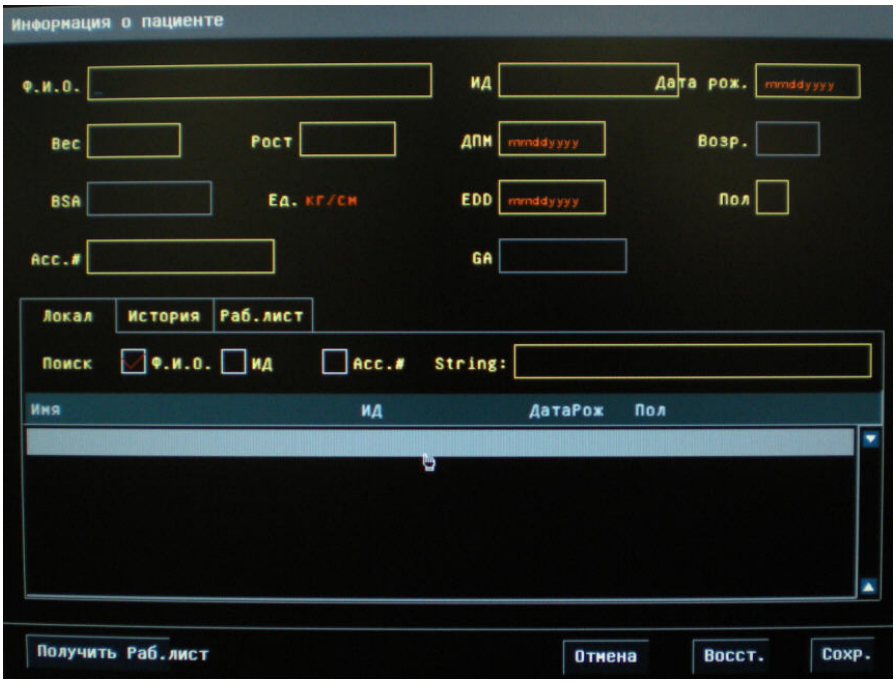


Рисунок 7-1 Редакционный Экран Информации Пациента

Операция:

a) Ввод информации пациента: При помощи следящего шара передвигает курсор в потребованную коробку для вводной информации, нажимает **Set**,

при помощи клавиатуры вводит. Для DOB (Даты Рождения) и LMP, вводите числа как формат срока поставки. Берёт “mmddyyyy“ как пример, вводит 2 цифры месяцем, 2 цифры днем, и 4 цифры годом. После ввода DOB, взраст будет вычислен системой автоматически. Вводит **Левый Подбородочный Зад** (позиция плода), система будет вычислять EDD (предполагаемый срок родов) и GA (возраст беременности) автоматически.

【Примечание】: Удостоверение Личности пациента должено введено, иначе, информация пациента не может сохранена.

【Tip】: Формат даты может установлен в Установке Системы, смотрит *5.2.5*.

b) ***ХРАНЕНИЕ***: После ввода информации пациента, при помощи следящего шара передвигает курсор в кнопку **ХРАНЕНИЕ** на дне редакционного экрана. Нажимает **Set** и хранит информацию пациента, возвращается в выборный экран типа зонда и экзамена. Выбирает тип экзамена, потом начинает экзамен. Наименование и Удостоверение Личности распространённого пациента и проявлены сверху экрана. Хранит информацию, соответственные папки созданы в управлении файлом. В сканировании, сохраненные изображения или скрепки будут сохранены в их специфические папки.

c) ***ПЕРЕСТАНОВКА***: при помощи следящего шара передвигает курсор в ***ПЕРЕСТАНОВКА*** кнопку на дне редакционного экрана. Нажимает **Set** и устраняет полную информацию для повторного ввода.

d) ***ОТМЕНА***: при помощи следящего шара передвигает курсор в ***ОТМЕНА*** кнопку на дне редакционного экрана. Нажимает **Set** и отменяет распространённую операцию, система возвращается в экран экзамена.

e) ***Поиск***: обыскивает историю пациента, после ввода редационного экрана информации пациента, вы можете смотреть функцию ***Поиск***. Отсутствие обыщет по Наименованию, потребитель может обыскивать по

Удостоверению Личсности или *Acc.#*. передвигает курсор в вводную коробку информации справа ввода, результат поиска информации пациента может найден и проявлен на дне. Передвигает курсор в информацию пациента, нажимает **Set** и входит в экран информации пациента. Если информация пациента найдена, смотрит больше подробной истории пациента, передвигает курсор в ***Историю***, нажимает **Set** и входит в экран Истории, вы можете смотреть информацию пациента как ***Дата, тип Экзамера, Доклад, Фильм и Изображение***.

7.2 Дополнительная Аннотация

7.2.1 Описание Функции

Потребители могут дополнять текст или устанавливать аннотации предварительно в изображения. Функция тескта разрешает потребителей вводить свойства и числа, функция аннотации разрешает потребитель дополнять предназначенные аннотации в изображения.

7.2.2 Оперативный Метод

a) Дополнение свойств аннотации: В настоящем или замороженном состоянии, нажимает **Annot** и приносит курсор на экран и входит состояние аннотации. Передвигает курсор в потребованную позицию для аннотации, вводит свойства, нажимает **Set** и подтверждает ввод. Прежде нажатия **Set**, при помощи следящего шара передвигает свойства, нажимает **Backspace** и вычеркивает свойство прежде курсора.

b) Дополнение фазы аннотации: В замороженном состоянии, нажимает **Annot** и приносит предназначенные аннотации. Вращает **Menu** кропку и двигает курсор вверх или вниз. Вращает **Angle** кнопку и листует. Выбирает аннотацию, нажимает **Enter** на клавиатуре и дополняет аннотацию. Потом передвигает следящий шар, фаза выбранной аннотации будет передвинута с курсором. Передвигает курсор в потребованную позицию для аннотации,

нажимает **Set**, аннотация будет проявлена на позиции курсора.

c) Вычеркивает аннотацию: В настоящем или замороженном состоянии, нажимает **Annot** и идёт в состояние аннотации. Нажимает **Del**, передвигает курсор вперед последней введенной аннотации. Нажимает **Del** снова и вычеркивает аннотацию.

d) Выход из состояния аннотации: нажимает **Annot** снова и выходит из состояния аннотации.

7.3 Постуральные Знаки

7.3.1 Описание Функции

Постуральные Знаки составляют группу предварительных изобразительных диаграмм системы человеческих органов. Знаки использованы в индикации честей распространенного экзамена. Подвижной и вращательный зелёный символ •| (сослалось на «индикатор зонда». Смотрит красные коробки как показано в рисунке 7-2) в постуральном знаке использован в индикации позиции и направления зонда.

7.3.2 Оперативный Метод

1) В замороженном состоянии, нажимает кнопку **BDYMK** консоля и проявляет постуральные знаки справа экрана, как показано в рисунке 7-2.

2) При помощи следящего шара передвигает индикатор зонда в потребованную подходящую позицию и дополняет постуральный знак. Нажимает ←/→ и изменяет направление индикатора зонда.

3) Нажимает **Set** и подтверждает направление индикатора зонда и постуральный знак, который содержит индикатор зонда, будет проявлен на дне справа экрана.

4) Нажимает **Clear** и вычеркивает постуральные знаки.

【Tip 1】: Постуральные знаки могут дополнены в двойном или четверном методе, однако, постуральный знак только может проявлен на экране.

【Tip 2】: Постуральные знаки отличаются от выбранного зонда предметом.

Рисунок 7-2 Постуральные Знаки

7.4 Дополнительная Стрелка

Нажимает **Стрелку**, стрелка возникает в центре района изображения.

a) Регулирует позицию: передвигает следящий шар и изменяет позицию стрелки.

b) Регулирует угол: Поворачивает **Menu** кнопку и вращает стрелку 360° и регулирует её угол.

c) Укрепление: Нажимает **Set** и подтверждает стрелку или переключает в другое состояние или метод, укрепляет стрелку. Нажимает **Стрелку** снова**,** другая стрелка будет возникать.

d) Вычеркивание: Нажимает **Clear** и вычеркивает стрелку.

Глава 8

Измерение, Вычисление и Доклад

8.1 Введение к Измерению и Вычислению

Функции Измерения и Вычисления разрешает клинический ультразвуковый анализ потребителя, включая измерения ультразвуковых изображений и результаты различного вычисления на основе методов различного вычисления; результаты будут введены автоматически и одновременно в доклады для редакдирования доклада диагностики потребителя.

Функции измерения и вычисления различны в различных применениях и диагностических мтеодах.

В течение измерения система будет в различных состояниях при условии команд ввода потребителя. Приглашение состояния специфической работы находится на левом дне экрана. Вслед за приглашениями подтверждает состояние текущей работы для подходящей операции. Единицы управления применены в измерении и вычислении (Измерение/Вычисление) и их функции перечислены в таблице 8-1.

Таблица 8-1 Список Функции Единицы Управления

Единица Управления	Функция
Dis	Измеряет расстояние
Trace	Измеряет след
Ellipse	Измеряет метод в Эллипсе
Calc	Активизирует функцию Измерение/Вычисление и вызывает Измерение/Вычисление меню. **【Примечание】: Нажимает данную клавишу и не вычеркивает данные измерения в докладе.**

Update	Активизирует крепкий курсор в измерении.
Del	Вычеркивает данные измерения на экране или отменяет след измерения регулярно в следящем измерении.
Set	Выбирает пункт измерения, отвинчивает курсор, подтверждает измерение.

8.2 Генеральное Измерение

8.2.1 B-метод Генерального Измерения

B метод Меню Измерения

Пункт Измерения	Функция Описания
Расстояние	Измерение расстояния между двумя точками
Эллипс	Измерение района и окружности регулярного закрытого района в методе Эллипса.
След	Измерение района и окружности нерегулярного закрытого района в методе Следа
ОБЪЁМ L×W×H	Измерение объёма мишени при помощи измерения 3 расстояний
Эллипсоид-объём	Измерение объёма в методе Эллипса
УГОЛ	Измерение угла между двумя пересекающими плоскостями

8.2.1.1 Измерение Расстояния

Измерение:

1) В B методе замороженного состояния, нажимает **Dis** и показывает ＋ курсор в районе изображения и входит в состояние измерения расстояния.
2) Двигает курсор в точку измерительного начала, нажимает **Set** и крепит точку начала и приносит другой перекрёстный курсор ＋.
3) Второй курсор с отмеченной линией соединения с курсором точки начала, может двинут при помощи пользования следящего шара. Результат измерения

будет проявлен на окне измерительного результата. Нажимает **Update** и активизирует первый курсор для переселения. Нажимает **Set** снова и активизирует второй курсор.

4) Двигает второй курсор в конечную точку измерения. Нажимает **Set** и крепит конечную точку измерения, с отмеченной линией между конечной точкой и зелёным курсором поворачивает в жёлтый. Нажимает **Dis** и кончает измерение.

5) В **Методе Установки Измерения**, если **Непрерывное РАССТОЯНИЕ** установлено ***ON***, новый измерительный курсор будет возникать, когда полседнее измерение кончено. Вслед за одинаковыми шагами продолжается вместе с другим измерением. Нажимает **Dis** и кончает измерение. Если **Непрерывное *РССТОЯНИЕ*** установлено ***OFF***, вы нуждаетесь в нажатии **Dis** снова и начинает измерение другого расстояния, когда последнее измерение кончено.

6) Результат измерения показано в нижеследущем:

1D××.××мм

2D××.××мм

8.2.1.2 Вычеркивание Результатов измерения

1) Двигает позицию рамы данных: В замороженном состоянии, после измерения, нажимает **Update**, при помощи следящего шара двигает позицию рамы данных на правом верхе экрана, потом нажимает **Update** или **Set** и крепит позицию рамы данных.

2) Вычеркивает результат одиночного измерения: в замороженном состоянии, после измерения, нажимает **Del** и при помощи следящего шара выбирает результат измерения и должен быть удален. Теперь цвет результата измерения зелён. Нажимает **Set** и вычеркивает результат измерения.

3) Вычеркивает результаты измерения: В настоящем или замороженном состоянии, после измерения, нажимает **Clear** и вычеркивает измерительные

курсоры и данные на экране.

【Примечание】: Вышесказанные методы для вычеркнутых измерительных результатов относятся к методу любого измерения.

8.2.1.3 Измерение Окружности и Района: Эллипс

Измерение 1:

1) В В методе замороженного состояния, нажимает **Ellipse** и показывает ⊕ курсор и входит в измерительное состояние эллипса.
2) Двигает курсор в определенную точку в измерительной области. Нажимает **Set** и крепит осевую точку начала эллипса.
3) Двигает курсор и выбирает конечную точку желанной оси, нажимает **Set**, которую крепит. Теперь эллипс с соединительной отмеченной линией между двумя курсорами будет проявлен на экране.
4) Когда ось эллипса укреплена, при помощи следящего шара изменяет форму эллипса и двигает курсор и приносит эллипс близко к измерительной области как можно. Нажимает **Update** и активизирует вторые курсоры и крепит ось эллипса. Нажимает **Set** и крепит измерительную область эллипса и кончает измерение. Результаты измерения окружности эллипса и области будут проявлены на правом верхе экрана.
5) Повторяет шаги 1) в 4) и продолжает с другим измерением эллипса.
6) Результат измерения показан в нижеследующем:

EA ××.×× мм^2 (Область)

EP ××.×× мм (Окружность)

Ea ××.××мм

Eb ××.××мм

8.2.1.4 Измерение Окружности и Области: След

Измерение:

1) В В методе замороженного состояния, нажимает **Trace** на пульте управления и показывает **×** курсор и входит в состояние следящего измерения.

2) Двигает курсор в точку измерительного начала, нажимает **Set**, которую крепит.
3) Рирует след вдоль границы области мишени со следящим шаром.
4) Нажимает **Del** и вычеркивает след немного в процессе следа, при необходимости.
5) Нажимает **Set** на конечной точке измерения и кончает измерение. Система соединит точку начала и конечная точка находится в линии, тоже вычисляет область и окружность зкрытого района. Результат измерения будет проявлен на правом верхе экрана.
6) Повторяет шаги 1)во 4) и продолжает с измерением другого расстояния.
7) Результат измерения показан в нижеследующем:

TA ××.××мм²

TB ××.××мм

8.2.1.5 Объём LxWxH

Объём вычислен при помощи измерения 3 расстояний (дл.хшир.хвыс.). Операции показаны в нижеследующем:

1) Выбирает плоскость изображения и нажимает **Freeze** и замораживает его, потом нажимает **Calc** и приносит меню измерительного пакета.
2) При помощи следящего шара или нажимает ↑/ ↓ и выбирает **ОБЪЁМ *длю×шир.×выс.*** из меню, потом нажимает **Set** и показывает первый курсор на экране.
3) Вслед за шагами в вышесказанном измерительном расстоянии измеряет длину и ширину.
4) Нажимает **Freeze** и не замораживает изображение, два измеренные данные будут не исчезать. Выбирает перпендикулярную плоскость изображения в исходное изображение, которое замораживает.
5) Вслед за шагами в вышесказанном измерительном расстоянии измеряет высоту. Объём вычислен и проявлен на правом верхе экрана.
6) После измерения и меню измерения будет автоматически появляться для

выбора других пунктов. Нажимает **Calc** снова и закрывает меню.

7) Результат измерения показан в нижеследующем:

Vo L ××.××мм

Vo W ××.××мм

Vo H ××.××мм

Объём ××.××см^3

【Tip】: Измерение может тоже выполено в двойком B методе. Приобретает изображжения двух перпендикулярных плоскостей. Начинает измерение после замораживания изображений.

8.2.1.6 Эллисоид-объём

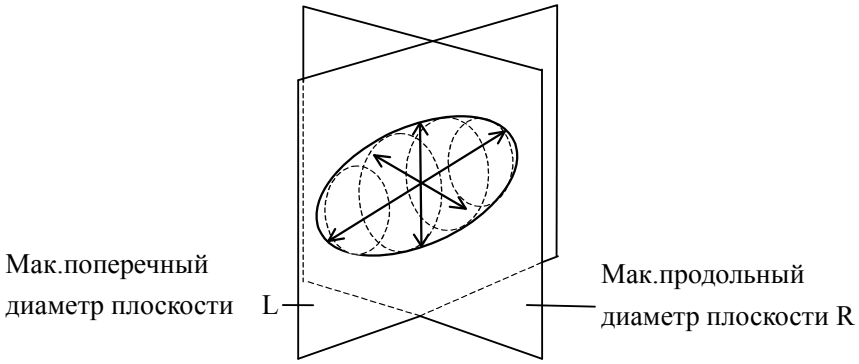


Рисунок 8-1 Диаграмма Измерения Эллипсоида-объёма

1) В B методе настоящего состояния, нажимает **Dual** и вводит двойной B метод: Приобретает максимальный продольный диаметр плоскости (плоскость ***R*** в рисунке 8-1). Нажимает **L/R** и активизирует окно другого изображения и замораживает максимальный продольный диаметр плоскости. Приобретает максимальный поперечный диаметр плоскости (плоскость ***L*** в рисунке 8-1) перпендикулярного изображения в плоскость ***R***, потом нажимает **Freeze** и замораживает изображение.
2) Нажимает **Calc** и приносит меню измерительного пакета.
3) При помощи следящего шара или нажимает ↑/ ↓ и выбирает **ОБЪЁМ** из меню, потом нажимает **Set** и показывает курсор начала на экране.
4) В плоскости ***R***, вслед за вышесказанным измерением эллипса в 8.2.1.3 измеряет область.

5) Нажимает **Set** и подтверждает результаты измерения. Одновременно меню измерения будет автоматически появляться. Выбирает **ОБЪЁМ** из меню и нажимает **Set** и показывает курсор начала на экране снова.
6) В плоскости ***L***, вслед за вышесказанным измерением расстояния измеряет длину другой оси. Объём вычислен и проявлен на правом верхе экрана.
7) Меню измерения будет автоматически появляться для выбора других пунктов после измерения. Нажимает **Calc** снова и закрывает меню.
8) Результат измерения показан в нижеследующем:

VolAA ××.××см^2

VolPP ××.××см

VolAx ××.××см

VolBx ××.××см

VolCx ××.××cm

Vol ××.××см^3

8.2.1.7 Угол

Измерение:

1) В В методе замороженного состояния, нажимает **Calc** и открывает меню измерительного пакета.
2) При помощи следящего шара или нажимает ↑/ ↓ и выбирает ***УГОЛ*** из меню, потом нажимает **Set** и показывает первый курсор на экране и входит в измерительное состояние угла.
3) При помощи следящего шара двигает курсор в позицию мишени, потом нажимает Установку, котору крепит и второй курсор проявлен на экране.
4) При помощи следящего шара двгиает курсор в позицию мишени, потом нажимает **Set** и крепит и подтвержает первую линию, с тремя курсором проявленным на экране.
5) При помощи следящего шара изменяет угол между двумя линиями. Нажимает **Set** и крепит и подтверждает вторую линию (которая пользуется точкой

одинакового начала с первной линией), с проявленным измерительным результатом угла справа экрана.

6) Меню измерения будет автоматически появляться для выбора другого пункта после измерения. Нажимает **Calc** снова и закрывает меню.

7) Результат измерения показан в нижеследующем:

1 Угол ××.××

2 Угла ××.××

8.2.2 M-Метод Генерального Измерения

Нижеследущие Измерительные пункты:

Измерение	Функция
РАССТОЯНИЕ	Измеряет вертикальное расстояние между двумя точками
ВРЕМЯ	Измеряет промежуток времени между любами двумя точками
НАКЛОН	Приобретает среднюю скорость (наклон) при помощи измерения расстояния и времени между двумя точками
HR	Измеряет промежуток времени n цикла сердечных сокращений, приобретает число сердцебиения каждую минуту.

8.2.2.1 Расстояние

Измерение 1:

1) В M методе замороженного состояния, нажимает **Dis** и первый курсор, а также две пересекающих отмеченных линии проявлены на экране.

2) Двигает курсор следящего шара в позицию мишени. Нажимает **Set** и крепит первый курсор, потом второй курсор будет появляться.

3) Двигает следящий шар в вертикальном направлении, двигает второй курсор в позицию мишени, с измерительным результатом пряовленным на окне данных

на правом верхе экрана.

4) Нажимает **Set** и крепит второй курсор и кончает измерение.

Измерение 2:

1) В М методе замороженного состояния, нажимает **Calc** и приносит меню измерительного пакета.
2) При помощи следящего шара и нажимает ↑/ ↓ и выбирает **РАССТОЯНИЕ** из меню, потом нажимает **Set** и показывает первый курсор, а также две пересекающих отмеченных линии проявлены на экране.
3) Вслед за шагами 2) в 4) в Измерении 1；
4) Меню измерения будет автоматически появлятсья для выбора другиз пунктов после измерения. Нажимает **Calc** снова и закрывает меню.
5) Результат измерения показан в нижеследующем:

1 L ××.×× см

2 L ××.×× см

8.2.2.2 Время

Измерение:

1) В М методе замороженного состояния, нажимает **Calc** и приносит меню измерительного пакета.
2) При помощи следящего шара или нажимает ↑/ ↓ и выбирает ***ВРЕМЯ*** из меню, потом нажимает **Set** и показывает первый курсор, а также две пересекающих отмеченных линий проявлены на экране.
3) Двигает курсор следящего шара в позицию мишени. Нажимает **Set** и крепит первый курсор, потом второй курсор будет появляться.
4) При помощи следящий шар двигает второй курсор в измерительную конечную точку. Нажимает **Set**, которую крепит. Измерительный результат времени будет проявлен на правом верхе экрана.
5) Измерительное меню будет автоматически появляться для выбора других пунктов после измерения. Нажимает **Calc** снова и закрывает меню.

6) Измерительный результат показан в нижеследующем:

1 Время ××.××s

2 Время ××.××s

8.2.2.3 Наклон

Измерение:

1) В М методе замороженного состояния, нажимает **Calc** и приносит меню измерительного пакета.
2) При помощи следящего шара или нажимает ↑/ ↓ и выбирает ***НАКЛОН*** из меню, потом нажимает **Set** и показывает курсор точки начала, а также две пересекающих отмеченных линий проявлены на экране.
3) Двигает курсор следящего шара в позицию мишени. Нажимает **Set** и крепит курсор, потом второй курсор будет появляться.
4) При помощи следящего шара двигает второй курсор в измерительную конечную точку. Нажимает **Set**, которую крепит. Измерительный результат наклона будет проявлен на правом верхе экрана.
5) Измерительное меню будет автоматически появляться для выбора других пунктов после измерения. Нажимает **Calc** снова и закрыает меню.
6) Измерительный результат показан в нижеследующем:

1 L ××.×× см

Время ××.××s

V ××.×× см/s

8.2.2.4 Число Ударов Сердца (ЧУС)

Измерение:

1) В М методе замороженного состояния, нажимает **Calc** и приносит меню измерительного пакета.
2) При помощи следящего шара или нажимает ↑/ ↓ и выбирает ***HR*** из меню, потом нажимает **Set** и показывает первый курсор, а также две пересекающих отмеченных линии проявлены на экране.

3) Вслед за динаковыми шагами во время измерений в M вышесказанном методе.

4) Измерительный результат показан в нижеследующем:

1 HR ××

8.2.3 PW-метод Генерального Измерения

Измерительные пункты в PW методе:

Измерение	Функция
Автоматический След	Следует автоматически за одной или многой из Допллера форм сигнала согласно системе сканирования формы сигнала, с целью получать клинические индексы как скорость, ускорение и число ударов сердца.
Полуавтоматический След	При помощи установки линии начала и конечной линии района, который преследован на Допплер спектр, вы можете приобретать клинические индексы как скорость, ускорение и число ударов сердца.
Ручной След	Следует за одной или многой из Допллера форм сигнала вручную, с целью получать клинические индексы как скорость, ускорение и число ударов сердца.
Скорость Потока	Измеряет скорость и градиент давления определенной точки в Допллер форме сигнала спктра.
Ускорение	Измеряет уровень изменения скорости между двумя точками.
Время	Измеряет промежуток времени между любами двумя точками.
HR	Измеряет промежуток времени *n циклов числа ударов сердца*, приобретает количество сердцебиений каждую минуту.

8.2.3.1 Автоматический след

Измерение:

1) В методе Допплер изображения, нажимает **Freeze** и замораживает изображение и вводит метод килопленков.
2) Нажимает **Ellipse** и измеряет скосрость и число ударов сердца автоматически, с стоимостями проявленными справа экрана.

【Примечание 1】: Автоматический след может следовать за одной или многой из сердечных циклов одновременно.

【Примечание 2】: Точность результатов измерения зависит от SNR Допплера спектра. Регулирование Допплера потребовано прежде замораживания Допплера изображения, с целью достигать яснее Допплера спектра.

Измерительный результат показан в нижеследующем:

Vp ××.×× см/s

PPG ××.×× ммHg

Ve ××.×× см/s

EPG: ××.×× ммHg

VM: ××.×× cm/s

MPG ××.×× ммHg

PI ××.××

RI ××.××

VT1： ××.××

EnvTi ××.×× s

S/D ××.××

HR: ××

8.2.3.2 Полуавтоматический След

Если ***Dop Auto*** в **Установке Системы** – **Установка Измерительного Метода** установлена **Полуавтоматически**, вы можете входить в полуавтоматическое следящее состояние. Смотрит *5.2.5.4* для подробной установки.

Когда установка кончена, следует за нижеследующей инструкцией для измерения:

1) В Допплер методе, нажимает **Freeze** и замораживает изображение и вводит метод фильма.
2) Нажимает **Ellipse**, экран будет проявлять первый курсор и отмеченные линии пересеченные горизонтально и вертикально.
3) Двигает следящий шар и смещает отмеченные линии в позицию начала района, который проследован. Нажимает **Set**, которую крепит, приносит второй курсор.
4) Двигает следящий шар и смещает курсор в конечную позицию района, который проследован. Нажимает **Set**, которую крепит. Теперь результат измерения проявлен справа экрана. Одновременно третий курсор и вертикальная отмеченная линия для вычисления появления числа ударов сердца.
5) При помощи следящего шара и смещает третий курсор в соответствующую позицию. Нажимает **Set**, которую крепит, и HR (число ударов сердца) будет вычислено автоматически.

【Tip】: Измерение Полуавтоматики одинаково с Автоматикой.

8.2.3.3 Ручной След

Если измерительная точность автоматического следа может не гарантирована, потребитель может измерять Допплер изображения при помощи ручного следа. Когда процедура автоматического следа кончена, система будет вычислять стоимости как число ударов сердца и время автоматически.

Измерение:

1) В Допплер замороженном состоянии, нажимает **Trace** и показывает первый курсор и вертикальную отмеченную линию.
2) Двигает курсор в точку начала спектра пика. Подтверждает точку начала при помощи нажатия **Set** и при помощи следящего шара следует вдоль формы сигнала спектра. Система автоматически подтверждает курсор стоимости пика, с конечной точкой следа кладя в конечно-диатонической или точке начала

следующего сердечного цикла. Результат проявлен на правом верхе экрана.

3) Нажимает **Set** и крепит след спектра и теперь третий курсор, который проявлен.
4) Двигает третий курсор в конечную точку следа. Нажимает **Set** и измеряет число ударов сердца с результатом проявленном на окне данных на правом верхе экрана.
5) Пункты измеренные ручным следом одинаковы с ними для автоматического следа.

【Tip】: Ручной след нуждаётся в следе целого сердечного цикла. Начало сердечного цикла последовательно с началом следующего сердечного цикла.

8.2.3.4 Скорость Потока

Измерение:

1) В Допплер замороженном методе, нажимает **Calc** и приносит меню измерительного пакета.
2) При помощи следящего шара или нажимает ↑/ ↓ и выбирает ***Скорость Потока*** *из меню*, потом нажимает **Set** и показывает первый курсор на экране.
3) При помощи следящего шара двигает измерительный курсор в желанную позицию, потом нажимает **Set**, которую крепит, со стоимостями скорости и градиентом давления проявленного справа экрана.
4) Повторяет вышесказанные шаги и изменяет позицию измерительной точки.
5) Измерительный результат показан в нижеследующем:

1 Допплер V
V ××.××см/s
PG ××.×× ммHg

8.2.3.5 Скорость Максимального Потока

Измерение:

1) В PW настоящем состоянии, выбирает ***ЧАСТОТУ*** из главного меню, при помощи нижеследующей ручки уменьшает частоту в минимум.
2) Нажимает **Menu**, выбирает ***ПРАВИЛЬНЫЙ УГОЛ*** из всплывающего субменю.

Устанавливает его ***ON***.

3) Нажимает **Update** и переключение B метода в настоящее состояние. Поворачивает ручку **Angle** или нажимает ←/ → и изменяет θ угол в максимум.
4) В PW настоящем состоянии, переключает **Baseline** и минимизирует стоимость базовой линии.
5) Переключает **PRF** (Импульсная Повторная Частота) и максимизирует PRF стоимость.
6) Нажимает **Freeze** и замораживает изображение, нажимает **Dis** и показывает курсор на экране.
7) Двигает курсор при помощи движения следящего шара вверх и измеряет скорость максимального потока, с проявленным результатом измерения на правом верхе экрана. Нажимает **Set** и кончает измерение.
8) Измерительный результат показан в нижеследующем:

1 V ××.×× см/s

PG ××.×× ммHg

8.2.3.6 Скорость Минимального Потока

1) В PW настоящем состоянии, выбирает ***ЧАСТОТУ*** из главного меню, при помощи ручки под ним изменяет частоту в максимум.
2) Нажимает **Menu** и выбирает ***ПРАВИЛЬНЫЙ УГОЛ*** и поворачивает его ***ВКЛЮЧЕНИЕ***.
3) Нажимает **Update** и переключение B метода в настоящее состояние. Поворачивает ручку **Angle** или нажимает ←/ → и изменяет θ угол в минимум.
4) Переключает **PRF** минизирует PRF стоимость.
5) Нажимает **Freeze** и замораживает изображение, нажимает **Dis** и показывает курсор.
6) Двигает курсор при помощи следящего шара вниз и измеряет скорость минимального потока, с отмеченным результатом измерения на правом верхе экрана. Нажимает **Set** и кончает измерение.

7) Измерительный результат показан в нижеследующем:

1 V ××.××см/s

PG ××.××ммHg

8.2.3.7 Ускорение

Измерение:

1) В Допплер замороженном состоянии, нажимает **Calc** и приносит меню измерительного пакета.
2) При помощи следящего шара или нажимает ↑/ ↓ и выбирает ***УСКОРЕНИЕ*** из меню, потом нажимает **Set** и показывает первый курсор на экране.
3) Двигает курсор следящего шара в позицию точки начала, которое измерено. Нажимает **Set** и крепит курсор, потом второй курсор будет появляться.
4) Двигает измерительный курсор в позицию конечной точки, которая измерена. Нажимает **Set** и крепит курсор, с отмеченным результатом измерения справа экрана. Измерительное меню будет автоматически появляться снова для выбора других пунктов.
5) Измерительный результат показан в нижеследующем:

1 Допплер

ПикV ××.××см/s

Время ××.×× s

AccV ××.××см/s

PHT ××.××

8.2.3.8 Время

1) В Допплер замороженном методе, нажимает **Calc** и приносит меню измерительного пакета.
2) При помощи следящего шара или нажимает ↑/ ↓ и выбирает ***ВРЕМЯ*** из меню, потом нажимает **Set** и показывает первый курсор на экране.
3) Двигает курсор следящего шара в позицию мишени. Нажимает **Set** и крепит курсор, потом второй курсор будет появляться.
4) Двигает измерительный курсор со следящим шаром в конечную точку, которая

измерена. Нажимает **Set** и крепит курсор, с отмеченным результатом измерения справа экрана.

5) Измерительный результат показан в нижеследующем:

1 Допплер

Время ××.××s

8.2.3.9 Число Ударов Сердца

See *8.2.2.4 Измерение Числа Ударов Сердца в* M методе для измерительных шагов.

8.3 Пакеты Измерения и Вычисления

Система снабжает пакеты измерения и вычисления для акушерствп, малых частей, урологии, гинекологии, суден и кардиологии. Потребители могут применять различные пакеты на основе их диагностических потребностей.

【Примечание】: Пакеты вычисления различны при условии типов осмотра. В замороженном состоянии, нажимает Calc и показывает измерительные пункты типа текущего осмотра только.

8.3.1 РОДИЛЬНОЕ ОТДЕЛЕНИЕ (OB)

8.3.1.1 Измерение OB

пакет вычисления OB для вычисления плодного возраста и оценивает дату доставки, измерение индексов различного плодного роста как плодный вес, определение плодного роста на основе графиков роста и плодного биофизического профиля.

Выбирает *тип осмотра **OB***. Нажимает **Calc** в замороженном состоянии, выбирает ***ОТДЕЛЕНИЕ (GYN) OB/ГИНЕКОЛОГИЧЕСКОЕ*** из меню при помощи пользования следящего шара. Потом нажимает **Set** и показыает измерительные пункты в субменю. Нажимает **Set** и закрывает субменю.

При помощи следящего шара выбирает **РЕБЁНОК*1***. Нажимает **Set** и переключает в измерением ногочисленной беременности.

Измерительный процесс OB одинаков с генеральным измерительным процессом. Смотрит *8.2* Генеральное Измерение для подробного оперативного процесса. Например, измерение расстояния для GS, CRL и Межтеменной Диаметр (BPD), измерение области для HC и AC.

Система будет авматоически выполнять вычисление плодного возраста, плодного веса, индексов околоплодных вод и предполагаемой даты доставки на основе измерительных результатов OB. Например, система будет автоматически выполнять вычисление EDD после измерения CRL, BPD, OFD, HC, APD, TAD или FL и выполняет вычисление EFW после измерения AC, HC и FL.

На основе результата вычисления, анализа плодного роста, которые могут выполнены для плодного доклада OB.

8.3.1.2 Доклад OB

Измерительные результаты OB будут автоматически импортированы в доклад. В течение или после измерения, нажимает **Report** и входит в экран доклада OB как показано в рисунке 8-2.

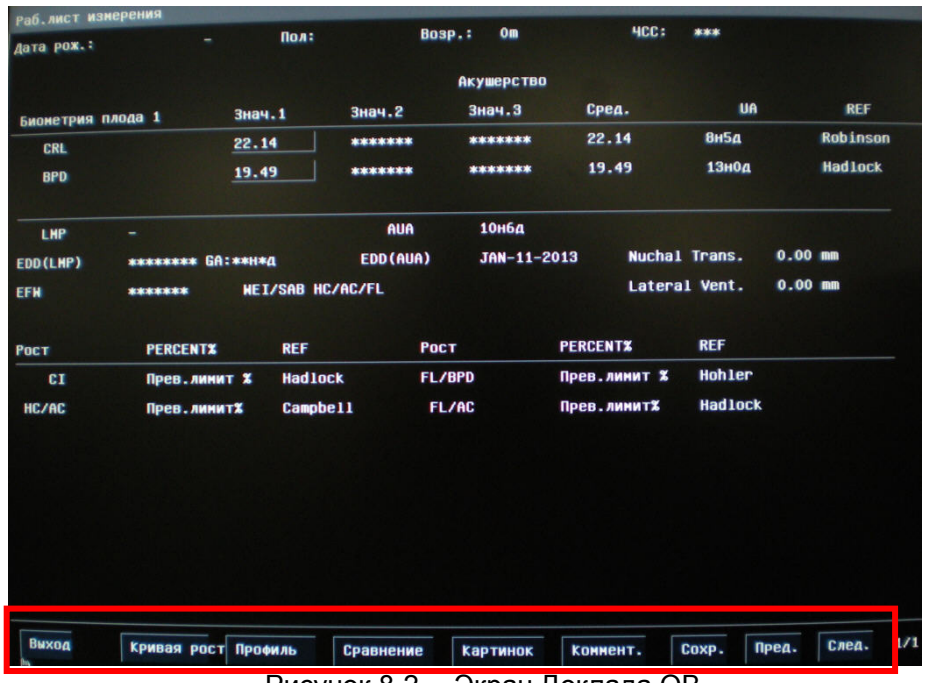


Рисунок 8-2 Экран Доклада OB

Имеет ряд кнопок управления на дне экрана (как показано красной коробкой в вышесказанном рисунке) для открытия различных экранов. Нижеследующая

подробная информация:

- ***ВЫХОД***: Двигает курсор в ***ВЫХОД*** при помощи пользования следящего шара. Нажимает **Set** и выходит из доклада.
- ***КРИВАЯ ОВ***: Двигает курсор в ***КРИВУЮ ОВ*** при помощи пользования следящего шара. Нажимает **Set** и входит в экран Графика Роста. Двигает курсор в ***Щелкание здесь*** в любом из 4 графиков, потом нажимает **Set** и показывает список меню как показано в таблице 8-2:

Таблица 8-2 Список Уравлений Вычисления для Каждого Измерения

HC/AC	Кэмпбеллl		
Межтеменной Диаметр (BPD)	Hansmann		
HC	Hansmann	Жанти	
Переменный ток	Deter	Hansmann	Жанти
EFW(Оцененный Вес Плода)	Hansmann		
Флорида	Hansmann		
Фибула	Hansmann	Жанти	Мерц
Плечевая кость	Hansmann	Жанти	Мерц
Радиус	Hansmann	Жанти	Мерц
Берцовая кость	Hansmann	Жанти	Мерц
Локтевая кость	Hansmann	Жанти	Мерц

Двигает курсор и выбирает желанный измерительный пункт и уравление вычисшения. Нажимает **Set** и авматоически показывает кривую измерения как показано в рисунке 8-3:

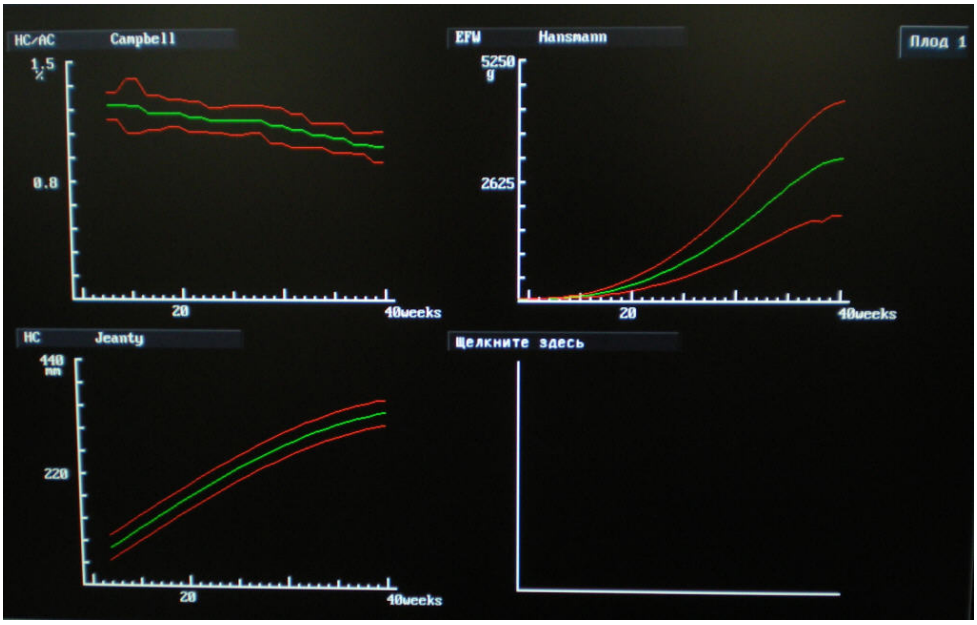


Рисунок 8-3 График Роста

Двигает следящий шар в любой график и нажимает **Set** и показывает график на полном экране. Нажимает **Set** и показывает графики в четверном методе.

Нажимает ***КРИВУЮ ОВ*** и выходит из экрана графика роста и возвращает в экран доклада ОВ.

- Плодная анатомическая структура и биологический профиль

Двигает курсор в ***ПРОФИЛЬ*** на экране доклада. Нажимает **Set** и показывает плодную анатомическую структуру и биологический профиль как показано в рисунке 8-4. Нажимает ***ПРОФИЛЬ*** снова и возвращает на экран доклада ОВ.

Рисунок 8-4 Плодная Анатомическая Структура и Биологический Профиль

Двигает курсор в вводную коробку биологического профиля. Нажимает **Set** и выбирает, потом нажимает ←/→ или поворачивает ручку **Menu** для оценки или классификации.

Щелкает **Очистку** и очищает стоимости в коробке.

- Сравление Измерительного Результата Многочисленной беременности

Двигает курсор в ***F.СРАВНЕНИЕ*** в докладе и нажимает **Set** и входит в экран измерительных результатов многочисленной беременности для сравнения. Результаты для каждого плода проявлены в ряд сравнения. Нажимает ***F.СРАВНЕНИЕ*** снова и выходит и возвращает в экран доклада ОВ.

- Втыкает Изображения

Двигает курсор в ***РИСУНОК*** в докладе и нажимает **Set** и пересматривает сохраненные изображения. Нажимает ***РИСУНОК*** снова и выходит из экрана.

Втыкает рисунок, двигает курсор в изображение, которое воткнуто. Нажимает **Set** дважды и выбирает изображение, которое проявляется на экране «втыкает Изображения». Вычёркивает выбранное изображение, Двигает курсор в изображение на экране «Втыкает Изображения» и нажимает **Set**.

- КОММЕНТАРИЙ

Двигает курсор в ***КОММЕНТАРИЙ*** в докладе. Нажимает **Set** и проявляет коробку комментария, в которой потребители могут прибавлять комментарии из клавиатуры. Нажимает ***КОММЕНТАРИЙ*** снова и выходит из экрана.

- ХРАНЕНИЕ

Двигает курсор в ***ХРАНЕНИЕ*** в докладе. Нажимает **Set** и хранит текущий доклад в жесткий диск систем. Вводит экран ***Файла Менеджера*** и пересматривает доклад.

- Пересмотр Доклада

Доклад проявлен в страницах, если это долго слишком. Двигает курсор выше ***PREV*** и нажимает **Set** и поворачивает предыдущую страницу доклада. Или двигает курсор выше ***СЛЕДУЮЩИЙ*** и нажимает **Set** и поворачивает в следующую страницу.

Пересматривает сохраненный доклад, нажимает **Probe/Exam** и возвращает в экран выборочного типа зонда и осмотра. Нажимает **Menu** и вводит экран ***Файла Менеджера***. Двигает курсор выше наименование и Удостоверение Личности пациента для пересмотра или щелкает ***Поиск*** при помощи ввода Удостоверения Личности пациента и автоматически проявляет папку пациента и открывает доклад. Для различных осмотров наименования пациента, вы можете вводить одинаковое Удостоверение Личности и пересматривает предыдущие доклады.

- Доклад Печатания

Выбирает доклад пациента в измерительном применении, нажимает **Print** на пульте управления и печатает доклад.

8.3.2 Измерение Сердца

8.3.2.1 2D-метод Левой Функции Желудочка

Выбирает тип осмотра «Кардио», в В методе замороженного состояния, нажимает **Calc** и показывает меню пакета вычисления. При помощи следящего шара или кнопки стрелки двигает курсор в меню ***ЛЕВОГО ЖЕЛУДОЧКА***. Нажимает **Set** и выбирает измерительный метод из субменю, начинает измерение.

8.3.2.1.1 Эллипс Одиночной Плоскости

Данный метод вычисляет левый желудочновый объём при помощи приближения 2D изображеня длинной оси метода в эллипс. Нижеследующие измерительные шаги:

1) При помощи следящего шара или кропок стрелки выбирает **Одиночную Плоскость** из меню **ЛЕВОГО ЖЕЛУДОЧКА**. Нажимает **Set** и показывает субменю.
2) При помощи следящего шара или нажимает ↑/ ↓ и выбирает ***All***→ из меню, потом нажимает **Set** и показывает окно данных измерительного пункта на правом верхе экрана. Курсор точки начала тоже проявлен на экране.
3) Измеряет пункты проявленные на окне данных один за одним, с проявленными измерительными результатами на окне данных. Нижеследующие измерительные пункты и методы:

Пункт Измерения	**Описание**	**Метод Измерения**
LVALd	Область левой желудочковой длинной оси в конечной сердечной диастоле	Следящее измерение. Смотрит *8.2.1 B-метод Генерального Измерения.*
LVLd	Длина левой желудочковой длинной оси на конечной сердечной диастоле	Измерение расстояния. Смотрит *8.2.1 B-метод Генерального Измерения.*
LVALs	Область левой желудочковой длинной оси на конечной сердечной диастоле	Следящее измерение. Смотрит *8.2.1 B-метод Генерального Измерения.*
LVLs	Длина левой желудочковой длинной оси на конечной сердечной диастоле	Измерение расстояния. Смотрит *8.2.1 B-метод Генерального Измерения.*

4) Вслед за вышесказанным одинаковым методом выбирает один или много измерительных методов ниже **ВСЕГО** → меню и измеряет снова, с целью поаравляет ошибки предыдущих измерений.

【 Примечание 】 результаты нового одиночного измерения будут переписывать предыдущие одни.

5) Система будет автоматически вычислять стоимости Конечно-Диастолическая Скорость (EDV), Конечно-Систолический Объём (ESV), Безопасный Клапан (SV), Аварийные Сооружения (EF), CO, SI и CI, когда вышесказанные измерения кончены.

8.3.2.1.2 Эллипс Биплана

Данный метод вычисляет левый желудочковый объём при помощи приближения 2D изображения длинной оси метода и короткой оси на уровне митрального клапана в эллипс. Смотрит Эллипс Одиночной Плоскости для измерительных шагов. Нижеследующие измерительные пункты и методы:

Пункт Измерения	Описание	Метод Измерения
LVALd	Область левой желудочковой длинной оси в конечной сердечной диастоле	Следящее измерение. Смотрит *8.2.1 B-метод Генерального Измерения.*
LVALs	Область левой желудочковой длинной оси в конечной сердечной диастоле	Следящее измерение. Смотрит *8.2.1 B-метод Генерального Измерения.*
LVAMd	Область левой короткой оси на уровне митрального клапана на конечной сердечной диастоле	Следящее измерение. Смотрит *8.2.1 B-метод Генерального Измерения.*
LVIDd	Диаметр левой короткой оси на конечной сердечной диастоле	Измерение расстояния. Смотрит *8.2.1 B-метод Генерального Измерения.*
LVAMs	Область левой желудочковой короткой оси на уровне митрального клапана на конечной сердечной диастоле	Следящее измерение. Смотрит *8.2.1 B-метод Генерального Измерения.*
LVIDs	Диаметр левой желудочковой короткой оси на конечной сердечной диастоле	Измерение расстояния. Смотрит *8.2.1 B-метод Генерального Измерения.*

8.3.2.1.3 Пуля

Данный метод вычисляет левый желудочковый объём при помощи приближения 2D метода изображения длинной оси и короткой оси на уровне митрального клапана. Смотрит Эллипс Одиночной Плоскости для измерительных шагов. Измерительные пункты включают LVAMd, LVAMs, LVLd и LVLs. Смотрит вышеупомянутые измерительные методы.

8.3.2.1.4 Симпсон

Данный метод вычисляет левый желудочковый объём при помощи 2D метода изображения длинной оси, изображение короткой оси на уровне митрального клапана, изображение короткой оси на уровне папиллярной мышцы. Смотрит Эллипс Одиночной Плоскости для измерительных шагов. Измерительные пункты включают LVAMd, LVAMs, LVAPd, LVAPs, и LVLd. Нижеследующие измерительные методы:

Пункт Измерения	Описание	Метод Измерения
LVAPd	Область левой желудочковой короткой оси на уровне папиллярной мышцы на конечной сердечной диастоле	Следящее измерение. Смотрит *8.2.1 B-метод Генерального Измерения.*
LVAPs	Область левой желудочковой короткой оси на уровне папиллярной мышцы на конечной сердечной диастоле	Следящее измерение. Смотрит *8.2.1 B-метод Генерального Измерения.*

【Примечание】: Смотрит Эллипс Одиночной Плоскости и Эллипс Биплана для измерительных методов других пунктов.

8.3.2.1.5 Куб

Данный метод вычисляет левый желудочковый объём в 2D методе при помощи приближения данного региона сравненного с кубом. Смотрит Эллипс Одиночной Плоскости для измерительных шагов. Нижеследующие измерительные методы:

Пункт Измерения	Описание	Метод Измерения
IVSTd	Межжелудочковая септальная толщина на конечной диастоле	Измерение расстояния. Смотрит B метод *Генерального Измерения.*
LVIDd	Диаметр левой желудочковой короткой оси на конечной диастоле	Измерение расстояния. Смотрит B метод *Генерального Измерения.*
LVPWd	Толщина левой желудочковой задней стенки на конечной диастоле	Измерение расстояния. Смотрит B метод *Генерального Измерения.*
LVIDs	Диаметр левой желудочковой короткой оси на конечной диастоле	Измерение расстояния. Смотрит B метод *Генерального Измерения.*
LVPWs	Толщина левой желудочковой задней стенки на конечной диастоле	Измерение расстояния. Смотрит B метод *Генерального Измерения.*

Система будет автоматически вычислять стоимости EDV, ESV, SV, EF, FS, dT_IVS и dT PW, когда кончает измерения.

8.3.2.1.6 Teichholz

Данный метод вычисляет левый желудочковый объём в 2D методе при помощи приближения данного региона сравненного с кубом. Смотрит Эллипс Одиночной Плоскости для измерительных шагов. Измерительные пункты включают LVIDd и LVIDs. Смотрит вышеупомянутые измерительные методы.

8.3.2.1.7 Gibson

Данный метод вычисляет левый желудочковый объём в 2D методе при помощи приближения данного региона сравненного с кубом. Измерительные пункты и мтеоды одинаковые с Teichholz.

8.3.2.1.8 Диск Биплана

Данный метод вычисляет левый желудочковый объём при помощи пользования секционных изображений четырёх камер или перекрёстных секционных изображений двух перпендикулярных камер друг с другом. Смотрит Эллипс

Одиночной Плоскости для измерительных шагов. Нижеследующие измерительные пункты и методы:

Пункт Измерения	Описание	Метод Измерения
Диастола 2CH (часть двух камер на конечной диастоле)	Следует за конечной кардией левого желудочка на конечной диастоле для перекрёстного секционного изображения двух камер, устанавливает позицию LV длиной оси.	Ручное измерение области и расстояния. Выбирает измерительный пунт и нажимает **Set** и показывает курсор на экране. При помощи следящего шара двигает курсор выше конечную кардию конечной диастолы. Нажимает **Set** и крепит курсор и при помощи следящего шара рисует очертание конечной кардии. Нажимает **Set** снова и устанавливает автоматически длинную ось левого желудочка (или крепит его). Нажимает **Set** и подтверждает и выходит или при помощи следящего шара поправляет креление длинной оси, потом нажимает **Set** и подтверждает и выходит.
Диастола 4CH	Следует за конечной кардией левого желудочка на конечной диастоле для перекрёстного секционного изображения четырёх камер, устанавливает позицию LV длиной оси.	
Систола 2CH	Следует за конечной кардией левого желудочка на конечной систоле для перекрёстного секционного изображения двух камер, устанавливает позицию LV длиной оси.	
Систола4CH	Следует за конечной кардией левого желудочка на конечной систоле для перекрёстного секционного изображения четырёх камер, устанавливает позицию LV длиной оси.	

8.3.2.2 Функция Левого Желудочка в M-методе

Измерения трёх функций левого желудочка доступны в M методе: метод Куба, метод Teichhoiz и метод Gibson.

Измерение:

1) В M методе замороженного состояния, нажимает **Calc** и приносит меню измерения.
2) Двигает курсор выше **ЛЕВОГО ЖЕЛУДОЧКА**. Нажимает **Set** и открывает пункты субменю: КУБ, TEICHHOLZ и GIBSON.
3) При помощи следящего шара или нажимает ↑/ ↓ и выбирает и начинает желанный измерительный пункт.
4) Метод куба: Двигает курсор выше **КУБА** и нажимает **Set** и открывает субменю. При помощи следящего шара выбиает желанный измерительный метод как ***D-S*** и нажимает **Set** и начинает измерение. Стоимости IVSd, LVIDd, LVPWd, IVSs, LVIDs и LVPWs измерены при помощи пользования следящего шара и нажимает **Set.** Стоимость EDV, SV, EF и FS автоматически вычислена при помощи системы одновременно. Ссылается на вышесказанной операции для других двух измерительных методов.

8.3.2.3 Митральный Клапан в M-методе

Рисунок 8-5 показывает измерение митрального клапана в M-методе, который пользуется для ссылки только.

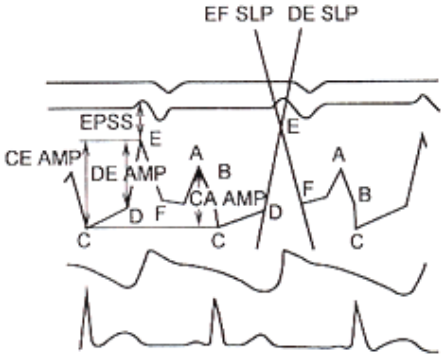


Рисунок 8-5 Измерение Митрального Клапана в M-методе

Измерение:

1) В M методе замороженного состояния, нажимает **Calc** и приносит меню

измерения.

2) Двигает курсор в ***Митральный Клапан*** и нажимает **Set** и открывает субменю.

3) При помощи следящего шара или нажимает ↑/ ↓ и выбирает измерительный пункт как EPSS и EFSLP. Нажимает **Set** и начинает измерение, с результатами проявленными справа экрана. Смотрит *8.2.2 М-метод Генрального Измерения для подробного измерения*.

8.3.2.4 Аортальный Клапан в М-методе

Рисунок 8-6 показывает измерение Аортального Клапана в М-методе, который пользуется для ссылку только.

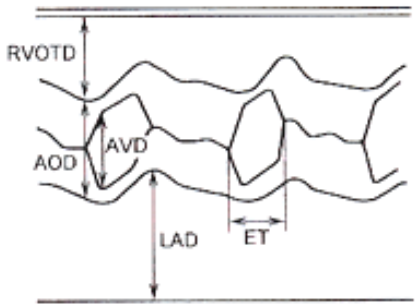


Рисунок 8-6 Измерение Аортального Клапана в М-методе

Измерение:

1) В М методе замороженного состояния, нажимает **Calc** и приносит меню измерения.

2) Двигает курсор в **Аортальный Клапан** и нажимает **Set** и открывает субменю.

3) При помощи следящего шара или нажимает ↑/ ↓ и выбирает измерительный пункт как АРГОНО-КИСЛОРОДНОЕ ОБЕЗУГЛЕРОЖИВАНИЕ (AOD) и LAD. Нажимает **Set** и начинает измерение, с результатами проявленными справа экрана. Смотрит *8.2.2 М-метод Герерального измерения для подробного измерения*.

8.3.2.5 Митральный Клапан Допплера Изображения

Рисунок 8-7 показывает измерение Митрального Клапана Допплера Изображения, которое пользуется для ссылку только.

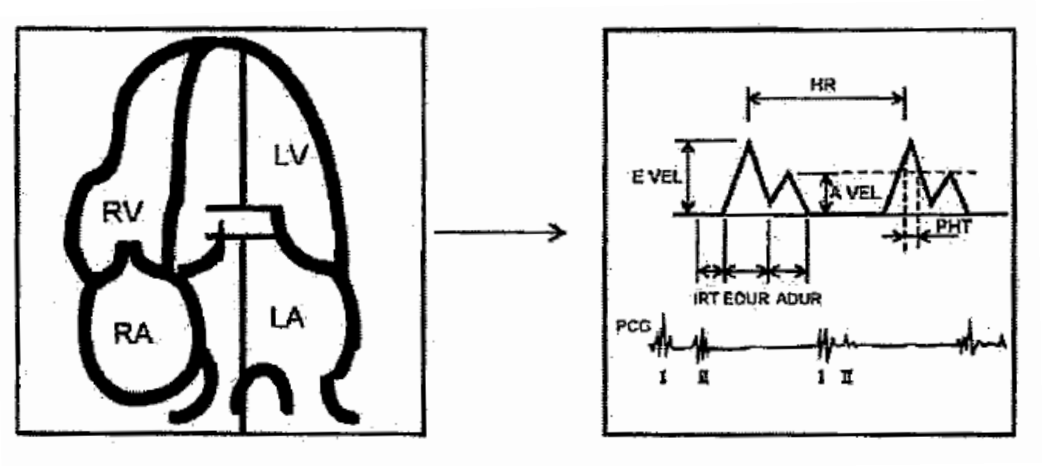


Рисунок 8-7 Измерение Митрального Клапана Допплера Изображения

Измерение:

1) В PW методе замороженного состояния, нажимает **Calc** и приносит меню измерения.
2) Двигает курсор через ***КАРДИОПАТИЧЕСКИЙ*** и нажимает **Set** и открывает субменю.
3) При помощи следящего шара или нажимает ↑/ ↓ и выбирает ***Митральный Клапан*** из субменю, потом нажимает **Set** и открывает субменю.
4) При помощи следящего шара или нажимает ↑/ ↓ выбирает измерительный пункт как E-волна V, A-волна V и Медицинские Технические Характеристики (PHT). Нажимает **Set** и начинает измерение, с результатами проявленными справа экрана. Смотрит *8.2.3 PW-метод Генерального Измерения для подробного измерения*.

8.3.2.6 Аортальный Клапан Допплера Изображения

Для измерительных шагов Аортального Клапана Допплера Изображения, ссылайся на измерение Митрального Клапана Допплера изображений. Однако, для измерения Путь Левожелудочкового Истечения (LVOT) V, смотрит рисунок 8-8.

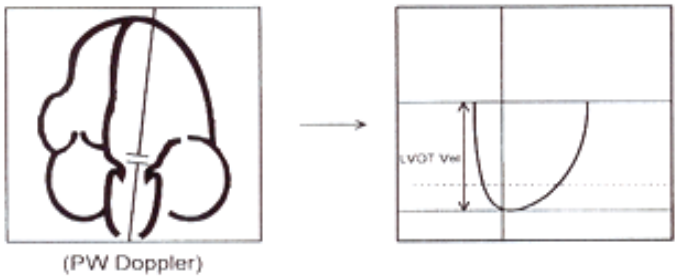


Рисунок 8-8 Измерение LVOT Vel

8.3.2.7 Трехстворчатый Клапан Допплера Изображения

Для измерительных шагов Трехстворчатого Клапана Допплера Изображения, ссылайся на измерение Митрального Клапана Допплера изображений. Однако, для измерения TV V, смотрит рисунок 8-9.

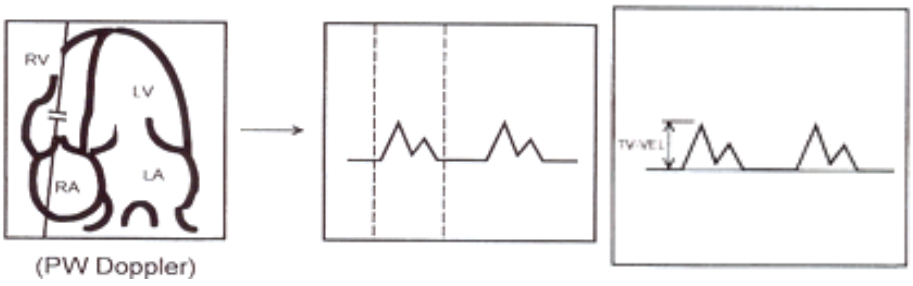


Рисунок 8-9 Измерение TV Vel

8.3.2.8 Легочный Клапан Допплера Изображения

Для измерительных шагов Легочного Клапана Допплера Изображения, ссылайтся на измерение Митрального Клапана Допплера изображений. Однако, для измерения PV V,RV ET,RV ACT,RV PEP, смотрит рисунок 8-10 и рисунок 8-11.

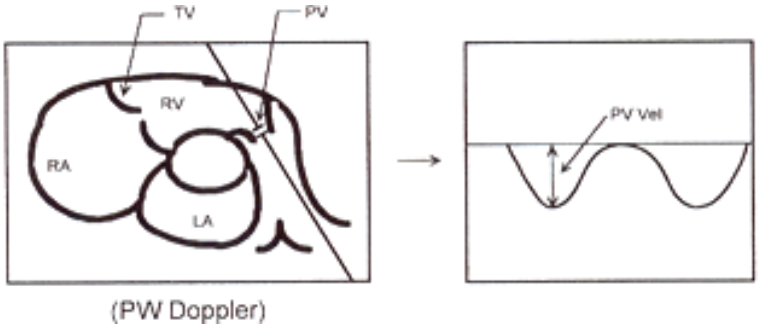


Рисунок 8-10 Измерение PV Vel

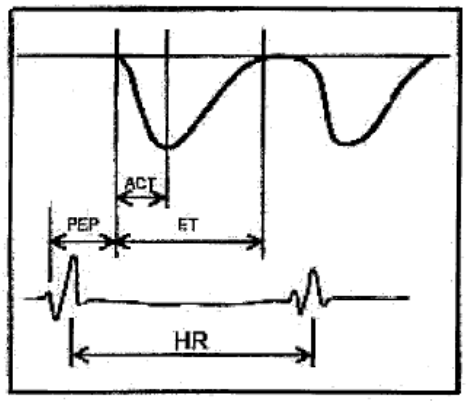


Рисунок 8-11 Измерение ACT,PEP,ET

8.3.2.9 TEI Допплера Изображения

TEI индекс Допплера изображений вычислен при помощи измерения ICT, IRT и ET. После выбора желанного измерительного пункта, выполняет измерение при помощи следа за измерением времени в PW методе.

8.3.2.10 Сердечный Доклад

Сердечный измерительный результат будет автоматически импортирован для доклада. Нажимает **Report** и пересматривает доклад в течение или кончает измерение.

Нажимает ***PREV*** или **СЛЕДУЮЩУЮ** и выбирает другие страницы доклада.

Нажимает **ВЫХОД** и выходит из экрана доклада.

8.3.3 Сосудистое Измерение

8.3.3.1 B-Метод Сосудистого Измерения

Измерение:

1) В B методе замороженного состояния, нажимает **Calc** и приносит меню измерения.
2) Двигает курсор в **СОСУДИСТЫЙ** и нажимает **Set** и открывает субменю.
3) При помощи следящего шара или нажимает ↑/ ↓ и выбирает **ЛЕВЫЙ** из субменю или нажимает **Set** снова и включает **ПРАВЫЙ**.
4) Двигает курсор в любой пункт субменю. Нажимает **Set** и открывает следуюний уровень меню, каждое которого включает 4 измерительных пункта Диаметра

Происхождения, Уменьшает Диаметр, Первоначальную Область, Уменьшенную Область.

5) Двигает курсор выше измерительный пункт. Нажимает **Set** и начинает измерение. Смотрит *8.2.1 B-метод Генерального Измерения для подробного измерения*. Измерительный результат, который проявлен справа экран, будет автоматически импортирован для доклада.

8.3.3.2 Сосудистое Измерение в Допплер Методе

Измерение:

1) В PW методе замороженного состояния, нажимает **Calc** и приносит меню измерения.
2) Двигает курсор в **СОСУДИСТЫЙ** и нажимает **Set** и открывает субменю.
3) При помощи следящего шара или нажимает ↑/ ↓ и выбирает **ЛЕВЫЙ** из субменю или нажимает **Set** снова и включает **ПРАВЫЙ**.
4) При помощи следящего шара или нажимает ↑/ ↓ и выбирает измерительный пункт как ICA. Нажимает **Set** и начинает измерение. Смотрит *8.2.3 PW-метод Генерального Измерения для подробного измерения*. Измерительный результат, который проявлен справа экран, будет автоматически импортирован для доклада.

8.3.4 Урологическое Измерение

8.3.4.1 Измерение:

1) в B методе замороженного состояния, нажимает **Calc** и приносит меню измерения.
2) Двигает курсор в **УРОЛОГИЧЕСКИЙ** и нажимает **Set** и открывает субменю.
3) При помощи следящего шара или нажимает ↑/ ↓ и выбирает измерительный пункт как Левая Почка, Объём WholeProst и так далее. Нажимает **Set** и начинает измерение (если измерительный пунт имеет субменю, нажимает **Set** и открывает субменю. Выбирает субменю, потом нажимает **Set** снова и начинает измерение). Смотрит *8.2.1 B-метод Генерального Измерения для*

подробного измерения.

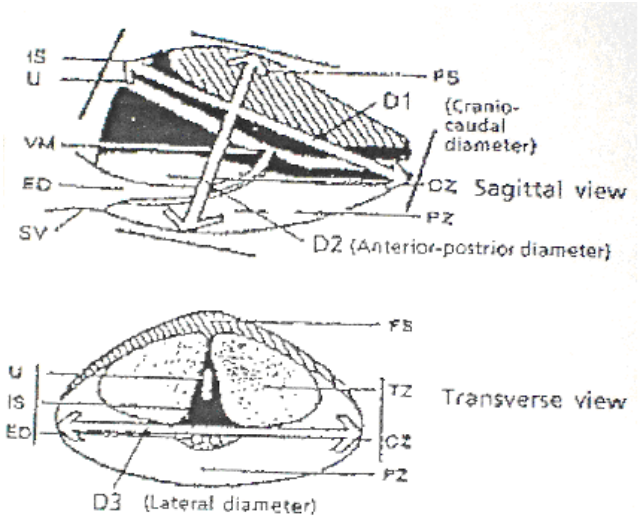
4) Измерительный результат, который проявлен справа экран, будет автоматически импортирован для доклада.

8.3.4.2 Измерение Объём WholeProst

Для подробного измерения, нижеследующий пример для измерения Объёма WholeProst.

Нижеследующие измерительные шаги:

1) В двойном B методе, получает две перпендикулярных плоскости простаты впервые.
2) Следует за вышесказанными основными измерительными шагами, потом выбирает Объём ***WholeProst***.
3) Измеряет передне-задний диаметр (***D1*** как показано в рисунке 8-12) и диаметр головы-хвоста (***D2*** как показано в рисунке 8-12) простаты на одной плоскости с измерительным методом расстояния, измеряет поперечный диаметр (***D3*** как показано в рисунке 8-12) на другой плоскости. Потом объём будет вычислен при помощи системы автоматически, и проявлен на правом верхе экрана.



$$WGVOL = \frac{\pi}{6} * D1 * D2 * D3$$

Рисунок 8-12 Измерение Объёма WholeProst

8.3.5 Измерение Малой Части

Измерение:

1) В В методе замороженного состояния, нажимает **Calc** и приносит меню измерения.
2) Двигает курсор в **МАЛУЮ ЧАСТЬ** и нажимает **Set** и открывает субменю.
3) При помощи следящего шара или нажимает ↑/ ↓ и выбирает измерительный пункт. Нажимает **Set** и начинает измерение. Например, выбирает *L-Цитовидную Железу дл.×шир.×выс.* и измеряет объём левой щитовидной железы. Измеряет три расстояния двух перпендикулярных видов левой щитовидной железы. Объём будет автоматически вычислен. Смотрит *8.2.1.5* Объём *дл.×шир.×выс.* для подробного измерения.

8.3.6 Измерение Тазовой кости

Измерение ТАЗОВОЙ КОСТИ пользуется для измерения роста педиатрического тазобедренного сустава. Обеспечивает точность измерения, 3 прятых линии будут положены правильно в ультразвуковом изображении, например *BL,* β , α . Две стоимости угла (*a* & *b*) будут вычислены автоматически при помощи системы. Смотрит рисунок 8-13.

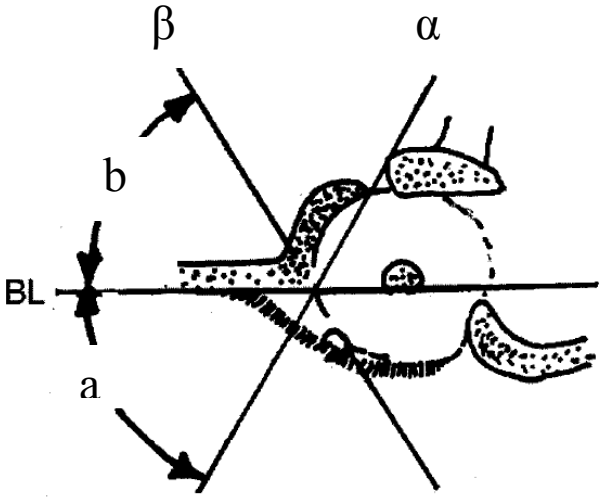


Рисунок 8-13 Измерение ТАЗОВОЙ КОСТИ

BL составляет прямую линию между началом подвздошной кости и бедрами впадины выпуклой через суставную капсулу.

β составляет линию между бедрами впадины выпуклой и волокнистым хрящем губы. α составляет линию между низким краем ямки вертлужной подвздошной кости и белым выпуклым скелетом.

"*a*" составляет угол между *BL* и α , который больше чем 60º в нормальной ситуации.

"*b*" составляет угол между *BL* и β , который меньше чем 55º в нормальной ситуации.

Нижелседующие измерительные шаги:

1) в В методе замороженного состояния, нажимает **Calc** и показывает меню измерения.
2) При помощи следящего шара или нажимает ↑ / ↓ и выбирает **ОРТОПЕДИЧЕСКИЕ**. Нажимает **Set** и открывает субменю, выбирает ***ТАЗОВУЮ КОСТЬ*** , и экран будет проявлять горизонтальную линию.
3) При помощи следящего шара двигает линию в *BL*. Поворачивает ручку **Angle** и изменяет угол. Нажимает **Set** снова и крепит позицию линии, и экран будет проявлять вторую линию.
4) При помощи следящего шара двигает линию в α . поворачивает ручку **Angle** и изменяет угол. Нажимает **Set** и подтверждает, и стоимость угла ***a*** будет вычислен автоматически и проявлен на правом верхе экрана. Одновременно, третья линия возникает на экране.
5) При помощи следящего шара двигает линию в β . поворачивает ручку **Angle** и изменяет угол. Нажимает **Set** и подтверждает, и стоимость угла ***b*** будет вычислен автоматически. Прежде нажатия **Set**, вы можете нажимать **Update** и проводит выключатель между тремя линиями и регулированием любым из них правильно.

Глава 9

Управление Фильмом и Файлом

9.1 Экономия Изображения/ Скрепки

Диагностические изображения киноплёнок могут сохранены в системе жесткого диска для пересмотра.

Оперативная команда для хранения изображений или скрепок:

1) В настоящем состоянии, нажимает **Freeze** и замораживает изобрежение.
2) Нажимает **Save** и приносит хранимую подсказку. Перевдигает следящий шар и выбирает, нажимает **Set** снова и подтверждает или нажимает цифровые клавиши **1**, **2** или **0** и выбирает.
3) Выбирает ***Хранимое ИЗОБРАЖЕНИЕ*** или ***Хранимую СКРЕПКУ***, наименование файла вводной соединительной коробки с наименованием отсутствия системы проявлено. Если какое-нибудь изменение потребовано, вводит новое наименование из клавиатуры непосредственно, нажимает **Set** снова и подтверждает, что файл будет сохранен в папке отсутствия системы.

【Tip1】: В установке Системы- *Генеральная Установка*, Неподвижный формат могут установлены как: Формат Системы (PPM), JPG, BMP или TIF. После установки, файлы изображения будут сохранены в формате соответственно.

【Tip2】: В Файлом Заведующий, потребитель могут превращать PPM формат в JPG и отправляет изображения в USB диск для пересмотра оффлайн на личном компьютере (PC), или превращать в DICOM формат и отправляет их в SCU или USB диск. Скрепки могут тоже превращены в личный компьютер формат в Файле Заведущего и пересмотрены на личном компьютере.

【Tip3】: Если не имеет введенного удостоверения личности пациента, файл будет сохранен в папке генеральной в Файле Заведующего.

9.2 Фильм

9.2.1 Описание Функции

В настоящем состоянии, изображения сохранены непрерывно в память; когда память наполнена, новые изображения будут заменять предыдущие изображения непрерывно. После замораживания изображения, изображения сохранены в памяти до того, что замораживание может воспроизведено, потребитель может тоже пересмотреть кинопленки сохраненные в жестком диске системы.

【Примечание 1】: Количество рам кинопленок подчиняется применимому методу.

【Примечание 2】: Когда метод изменен, все сохраненные изображения кинопленок временно вычеркнуты; Когда система не заморожена или мощность выключена, все сохраненные изображения стерты.

9.2.2 Оперативный Метод

9.2.2.1 Руководство к Фильму

В замороженном состоянии изображения, система в состоянии отсутствия ручной однорамной фильма. Индикационная полоса воспроизводимого фильма появляется в левонижнем экране. Передвигает следящий шар налево или направо, воспроизводит изображения сохраненные в памяти.

9.2.2.2 Непрерывный Фильм

В замороженном состоянии изображения, передвигает следящий шар быстро, обеспечивает автоматическое воспроизведение фильма. Потом при помощи следящего шара изменяется из автоматического воспроизведения в ручкое воспроизведение фильма.

9.2.2.3 Воспроизведение Сохраненного Фильма

Если кинопленки сохранены в жестком диске вслед за оперативной инспекцией в 9.1, потребитель может при помощи функции воспроизведения фильма пересмотреть. Нижеследующая операция:

1) Нажимает **Dual** и обеспечивает двойное изображение.

2) Нажимает **Freeze** и замораживает изображение, ***ПЕРЕСМОТР ФИЛЬМА***

выбора меню проявлен.

3) Вращает кнопку **SP5** и проявляет сохраненные файлы, выбирает исполненную кинопленку, нажимает **Set** и напоминает её, передвигает следящий шар и исполняет.

4) Нажимает **Freeze** снова и снимает воспроизведение фильма и врзвращает в двойное изображение. Нажимает **Dual** снова и возвращает в метод B.

【Tip1】: данное воспроизведение фильма будет убирать измерительный знак и измерительный дисплей.

【Tip2】: Длина кинопленки будет появлена на левом дне полосы состояния.

【Tip3】: Кинопленка может возможна в каком-нибудь методе (вклчая типы B, B/M, CFM, CPA и PW) с одинаковой операцией.

9.3 Отправка файлов в USB Диск

Файлы как изображения, кинопленки и доклады сохраненные в систематической памяти могут переданы в USB диск. Нижеследующая операция:

1） Затыкает USB диск в USB порте системы.

2） На выбранном экране типа зонда и экзамена, нажимает **Menu** и приносит главный экран установки и идёт к ***Файлу Заведующего***. Нажимает кнопку **Set** дважды через папку (с сохраненными файлами) и входит в папку.

3） При помощи следящего шара и кнопки **Set** выбирает скопированный файл (нажимает и держит кнопку **Ctrl** и выбирает файл(ы), многочисленные файлы могут выбраны одновременно; щелкает ***ВЫБОР*** слева и выбирает файлы в папке), если файл не составляет формат Личного Компьютера，потом щелкает ***CONVERT PC*** слева и превращает файл(ы) в формат Личного Компьютера, с целью облегчать пересмотренные файлы на другом Личном Компьютере. Пересмотренные файлы будут сохранены в одинаковой папке.

4） Выбирает скопированные файлы (в формате Личного Компьютера, потом щелкает ***КОПИЯ*** слева и копирует файлы.

5） Щелкает ***ПОСЛЕДНЯЯ СТР.*** слева и возвращает в последний экран, идёт в папку

USB Приспособления.

6）Щелкает ***КЛЕЙКА*** слева, потом наклеивает файл на USB диск.

7）Щелкает ***ПОСЛЕДНЯЯ СТР.*** и возвращает в последний экран. Щелкает ***USB ON/OFF*** и отключает USB диск. Замечает: в процессе отключения USB диска, символ электрофорезного буферного раствора будет появляться на экране. Передвигает USB диск только, когда символ останавливает эксплуатацию, индикатор на USB диске уходит, иначе, это может кончаться в передаче несовершенного файла, несколько файлов не может открыты.

9.4 Печатное Изображение

Нажимает **Print** на пульте управления и печатает распространённый экран. Смотрит ***Printer Installation*** в Главе 4 соединения принтера, или ***Set Printer*** в Главе 5 установки принтера.

【 Примечание 】: для больше подробного регулирования, смотрит руководство к принтеру.

Глава 10

Поддержание, Инспекция, Транспортировка и Хранение

10.1 Систематическое Поддержание

Каждый раз преждо оперативной системы, потребитель бы инспектирует соединитель кабеля зонда, кабель зонда, кондуктор потенциального уравнения и кабель мощности осторожно, проверяет, что имеет ли какие-нибудь отделенные ножны, ангар или другие знаки повреждений. Проверяет, если продуктор потенциального уравнения заземлен правильно и безопасно. Специальное внимание бы обращено на обычные инспекции, избегает неожиданной опасности и пользует систему безопасно.

На повышении каждой системы проверяет, что индикатор мощности и вентилятор ли в нормальной операции. Кнопки могут проинспектированы вполне раз полгода. Для получения детальной информации, ссылайтесь на часть *4.2 Систематическая Инспекция и Поддержание*.

10.2 Обнаруживание и Ремонт Неисправностей

Следующая таблица перечисляет несколько обычных неисправностей, возможных причин и решения (см. таблицу 10-1). Потребитель может ссылаться на решения и выполняет обнаруживание и ремонт неисправностей. Если причины неудачи не могут идентифицированы или проблемы не могут решены, когда обеспеченные решения попытаются, контактируйте с нами после службы. Нельзя денмонтировать систему без поставленного обучения нашим служебным техником; иначе, неравильная операция может вести в систематическое повреждение или даже грозит личной безопасности.

Таблица 10-1 Список Обнаруживания и Ремонта Неисправностей

Неудачи	Причины и Решения
Нет электропитания	Обеспечивает, если кабель мощности на задней панели системы заткнут как следует. Если это правильно, отключает кабель мощности и проверяет, что предохранитель прервался ли. Если он прервался, кладите его с новым в одинаковых спецификациях.
С электропитанием, но нет изображения на экране.	Яркость монитора и контрастность урегулированы низко слешком, не смотреть изображение. Регулирует яркость и контрастность управляет подходящими позициями.
Нет дисплея ультразвукового изображения на экране в каком скантирующем методе, однако, свойства и серая полоса проявлены нормально.	Проверяет, что зонд соединен ли как следует с главным процессором.
Принтер не работает	Проверяет, что принтер соединен ли как следует с главным процессором, мощность выключается ли. Если нет ответа, когда нажимает кнопку печатания, однако, кнопка печатания на принтере отвечает, когда нажал, потом возможная причина составляет, что отдалённый кабель печатания не соединен как следует.
Неправильная дата проявляется	Следует за операцией в части *5.2.3 и переставит дату снова*.

Если аномалия возникает, выключает электропитание немедленно, сообщает нашей Службе После Продажи об аномалии как можно подробнее.

Контактируйте с нашей Службой После Продажи, системе требуется ли ремонт или регулирование. Мы не берёт на себя ответственность за неудачу благодаря тому, что система отремонтирована неразрешенным инженером.

【 Примечание 】: Если какая-нибудь аномалия возникает в системе, служебное время сокращено, пытается описывать неудачу подробно, которую отправляйте нам.

Заявление: Электрическая схема и список компонента могут обеспечены SIUI

одобренному оцененному служебному персоналу по обслуживанию оборудования.

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ: Немодификация данного оборудования разрешена.

10.3 Контактная Информация о SIUI Службе

Адрес: Ультразвуковое Оборудованное ООО Шаньдунского Институти. (SIUI)

Китай, Гуандун, г. Шаньтоу, ул. Цзиньша, №77

Почтовый индекс: 515041

тел: 86-754-88250150

факс: 86-754-88251499

Э-почта: siui@siui.com or service@siui.com

10.4 Условия Транспортивнки и Хранения

a) Сфера окружающей температуры: -20℃-- +60℃

b) Сфера относительной влажности: 15% -- 93%

c) Сфера барометрического давления: 500hPa~1060hPa

Погрузка будет организована вслед за снабжениям контракта о покупке. Избегает промачивать из-за дождя или снега, механического столкновения в течение транспортивноки.

10.5 Устранение

Система и её принадлежности и отходы будут устранены или переработаны как следует на конце их скроа слежбы в соответствии с относящейся государственной безопасностью стандартом и правилами окружающей среды, с целью уменьшать возикшие риски до минимального уровня.

Приложение A Аббревиатура

3rd:Третий желудок мозга

%A Redu: Район уменьшает процент

% D Redu: Диаметр уменьшает процент

AC: Брюшная окружность

AC: Передняя камера глаза

A-C: Время из A точки в C точку

AOD: Диаметр аорты

AFI: Индекс амниотической жидкости

AO: Аорта

AOAMP: Амплитуда задней стенки аорты

A-P: Передний-задний

A-PAU: Передне-задний диаметр после мочеиспускания

APD: Передне-задний брюшной диаметр

Area-E: Измерение района с эллиптическим методом

Area-T: Измерение района с методом меченых атомов

AVAO CUSP: Острое отделение аорты клапана аорты

BIF: Разветвление

Blad: Мочевой пузырь

BPD: Диаметр теменной кости

BSA: Поверхностная площадь

CBD: Общий жёлчный проток

CD: Сердечный диаметр

CELIA: Утробная артерия

CI: Сердечный индекс

CO: Минутный объём

CRL: Теменно-ягодичная длина

D-E: Высота из D точки в E точку

Diam: Диаметр

EDD: Оценённая дата доставки

EDV: Конечно-диастолический объём

E-E: Высота из E точки в E’ точку

EF: Эжекционная фракция

EFW: Оценённый вес плода

EPSS: E пика отделения в диафрагму

ESV: Конечно-систолический объём

FIBL: Длина малоберцовой кости

FL: Длина бедренной кости

Grow Chart: График роста

GS: Плацентарный мешок

HC: Окружность головы

HL: Длина плечевой кости

HR: Число ударов сердца

HW: Ширина полушария

IG: Внутренняя железа

INFA: Артерия нижнего сегмента

IVC: Нижняя полая вена

IVS: Взаимо-межжелудочковой перегородки

IVSD: Взаимо-межжелудочковой перегородки в период диастолической фазы

IVSS: Взаимо-межжуледочковой перегородки в период систолы

LA: Левое предсердие

LAD: Внутренний диаметр левого предсердия

LAU: Длинный диаметр после мочеиспускания

L AXIA: Левая подмышечная артерия

L BRAA: Левая плечевая артерия

L Breast: Левая женская грудь

LCCA: Левая общая сонная артерия

L DORA: левая спинная артерия

L ECA: Левая наружная сонная артерия

L Eye: Левое глазное яблоко

L FEMA: Левая бедренная артерия

LHD: Левый печёночный проток

LI: Нижний внутренний

L ICA: левая внутренняя сонная артерия

L Kidney: Левая почка

LL: Нижний боковой

L Lobe: Левая доля

L LV: левый желудочек

Long: Длинный Диаметр

L Ovary: Левый яичник

L POPA: Левая подколенная артерия

LRA: Левая почечная артерия

L RADA: Левая лучевая артерия

L Testis: Левое яичко

L ULNA: Левая локтевая артерия

L Ureter: Левый мочеточник

LV: Левый желудочек сердца

LV: Боковой желудочек головного мозга

LVDD: Диаметр диастолического левого желудочек сердца

LV Func: Функции левого желудочек сердца

LVOT: Путь оттока левого желудочек сердца

LVPWD: Толщина задней стенки левого желудочек сердца в конечной диастолической фазе сердца

LVPWS: Толщина задней стенки левого желудочек сердца в конечном сокращении сердца

LVDS: Диаметр левого желудочек сердца сокращения сердца

Meas avera: Измерительное среднее значение

MPD: Общий проток поджелудочной железы

Mult Dist: Измерение многочисленных расстояний

MV: Левый предсердно-желудочковый клапан

MVCF: Средняя быстрота окружного сокращения

OA: Ось глаза

OB: Акушерство

OFD: Затылочно-лобный диаметр

OOD: Внешний кольцевой диаметр

ON: Эрительный невр

PA: Лёгочная артерия

P Grade: Степень плаценты

Prost: Предстательная железа

PV: Воротная вена

PV: Клапан лёгочной артерии

PV A: Глубина A пика

RA: Правое предсердие

R AXIA: Правая подмышечная артерия

R BRAA: Правая плечевая артерия

R Breast: Правая женская грудь

RCCA: Правая общая сонная артерия

R DORA: Right dorsal artery

R ECA: Правая внешняя сонная артерия

R Eye: Правое глазное яблоко

R FEMA: Правая бедренная артерия

RHD: Правый печёночно-жёлчный проток

R ICA: Правая внутренняя сонная артерия

R Kidney: Правая почка

RL: Радиальная длина

R Lobe: Правая мочка

R LV: Правый боковой желудочек головного мозга

R Ovary: Правый яичник

R POPA: Правая артерия задней области колена

RRA: Правая почечная артерия

R RADA: Правая лучевая артерия

R Testis: Правое яичко

R ULNA: Правая локтевая артерия

R Ureter: Правый мочеточник

RV: Правый желудочек сердца

RVAW: Передняя стенка правого лежудочка сердца

RVET: Период изгнания правого желудочка сердца

RVOT: Путь оттока правого желудочка сердца

RVOTD: Диаметр пути оттока правого желудочка сердца

S-I: Высшийнизший диаметр

SMA: Высшая артерия брыжейки

Splenic A: Селезёночная артерия

Splenic V: Селезёночная вена

SUPA: Высшая артерия

SV: Ударный объём

TAD: Брюшной диаметр

TAU: Диаметр поперечнополосатой мышцы после мочеиспускания

TD: Торакальный диаметр

TL: Тибиальная длина

Trans: Диаметр поперечнополосотой мышцы

TV: Трёхстворчатый клапан

UI: Верхний внутренний

UL: Верхний боковой

UL: Длина локтевой кости

Vol: Объём

Volume-A: Измерение объёма с методом района-длины

Volume-B: Измерение объёма с методом Bi-плоскости

Volume-E: Измерение объёма с методом эллипса

Volume-S: Измерение объёма с методом Синпсэнь

Приложение B Описание Символа

Номер	Символ	Публикация IEC	Значение
1		878-02-03	Type Тип BF Примененной Части
2		878-03-01	Предостережение, риск электрического шока
3		417-5019	Терминал защитного кондуктора
4		417-5017	Заземляющий зажим
5		417-5021	Эквипотенциал
6		417-5032	Переменный ток
7		417-5008	Выключение (электропитание)
8		417-5007	Включение (электропитание)
9		ISO 7010-M002	Предостережение: справляется в сопроводительных документах
10		ISO 7010-W001	Знак генерального предупрждения
11	IPX1	529	Защищено против проточной воды
12	IPX4	529	Защищено против обливания водой
13	IPX7	529	Защищено против проникания воды

Приложение C
Параметра Акустического Вывода

Оперативный Метод：Метод B　　Зонд：C3L40K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					сканирование	Несканирование		Несканирование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.70	0.82				
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	1.21					
	P		(СВ)		79.3				
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(СВ)						
	Z_s		(см)						
	Z_{bp}		(см)						
	Z_b		(см)						
	z at max.. $I_{pi\alpha}$		(см)	5.30					
	d_{eq}		(см)						
	f_{awf}		(МГц)	3.15	3.15				
	Dim of A_{aprt}	X	(см)		1.40				
		Y	(см)		1.50				
Другая Информация	t_d		(μsec)	0.315					
	P_{rr}		(гц)	8192					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	2.33					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)						
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	95.01					
Условия Управления Операцией	Частота		(МПа)	3.5	3.5				
	Мощность		(дб)	0	0				
	Фокусное Число			1	1				
	Фокусная Позиция		(мм)	55	55				
	Фокусная Глубина		(см)	6.3	6.3				

Оперативный Метод：Метод Главного Процессора　　Зонд：C3L40K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					скан ирование	Несканирование		Несканирование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.71	0.75		0.13	0.36	
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	1.26					
	P		(СВ)		69.3			15.9	
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]						9.22		
	Z_s		(см)				3.23		
	Z_{bp}		(см)				2.47		
	Z_b		(см)					4.87	
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$		(см)	5.30					
	d_{eq}		(см)					0.35	
	f_{awf}		(МНц)	3.15	3.15		3.15	3.15	
	Dim of A_{aprt}	X	(см)		1.40		1.40	1.40	
		Y	(см)		1.52		1.53	1.53	
Другая Информация	t_d		(μsec)	0.315					
	P_{rr}		(нц)	8000					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	2.28					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)					0.35	
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	96.12					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	3.5	3.5		3.5	3.5	
	Мощность		(дб)	0	0		0	0	
	Фокусное Число			1	1		1	1	
	Фокусная Позиция		(мм)	55	55		55	55	
	Фокусная Глубина		(см)	6.3	6.3		6.3	6.3	

Оперативный Метод：(Анатомический) Метод Главного Процессора

Зонд：C3L40K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Несканирование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.71	0.75		0.13	0.36	
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	1.26					
	P		(СВ)		69.3			15.9	
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(СВ)				9.22		
	Z_s		(см)				3.23		
	Z_{bp}		(см)				2.47		
	Z_b		(см)					4.87	
	z at max.. $I_{pi\alpha}$		(см)	5.30					
	d_{eq}		(см)					0.35	
	f_{awf}		(МГц)	3.15	3.15		3.15	3.15	
	Dim of A_{aprt}	X	(см)		1.40		1.40	1.40	
		Y	(см)		1.52		1.53	1.53	
Другая Информация	t_d		(μsec)	0.315					
	P_{rr}		(Гц)	8000					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	2.28					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)					0.35	
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	96.12					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	3.5	3.5		3.5	3.5	
	Мощность		(dB)	0	0		0	0	
	Фокусное Число			1	1		1	1	
	Фокусная Позиция		(мм)	55	55		55	55	
	Фокусная Глубина		(см)	6.3	6.3		6.3	6.3	

Оперативный Метод：Метод M　　Зонд：C3L40K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Несканирование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.80			0.12		0.08
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	1.40					
	P		(СВ)				7		7
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(СВ)						
	Z_s		(см)						
	Z_{bp}		(см)						
	Z_b		(см)						
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$		(см)	2.42					
	d_{eq}		(см)						
	f_{awf}		(МГц)	3.33			3.33		3.33
	Dim of A_{aprt}	X	(см)				1.22		1.22
		Y	(см)				3.18		3.18
Другая Информация	t_d		(μsec)	0.492					
	P_{rr}		(Гц)	288					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	2.14					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)						
	$I_{pa,\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	103					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	3.5			3.5		3.5
	Мощность		(dB)	0			0		0
	Фокусное Число			1			1		1
	Фокусная Позиция		(мм)	55			55		55
	Фокусная Глубина		(см)	6.3			6.3		6.3

Оперативный Метод：B+Метод Цвета Зонд：C3L40K

Ярлык Индекса			MI	TIS			TIB	TIC
				Сканирование	Несканирование		Несканирование	
					A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса			0.69	0.03				0.12
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}	(МПа)	1.14					
	P	(CB)		2				2
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]	(CB)						
	Z_s	(см)						
	Z_{bp}	(см)						
	Z_b	(см)						
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$	(см)	3.77					
	d_{eq}	(см)						
	f_{awf}	(МГц)	2.68	2.68				2.68
	Dim of A_{aprt} X	(см)		1.22				1.00
	Dim of A_{aprt} Y	(см)		1.23				1.00
Другая Информация	t_d	(μsec)	1.32					
	P_{rr}	(Гц)	90					
	p_r at max. I_{pi}	(МПа)	1.53					
	d_{eq} at max. I_{pi}	(см)						
	$I_{pa,\alpha}$ at max. *MI*	(W/см²)	54					
Условия Управления Операцией	Частота	(МГц)	3.5	3.5				3.5
	Мощность	(dB）	0	0				0
	Фокусное Число		1	1				1
	Фокусная Позиция	(мм）	55	55				55
	Импульсная Повторяющаяся Частота	（КГц）	6	6				6
	Фокусная Глубина	(см）	6.3	6.3				6.3

Оперативный Метод：B+Метод CPA　　Зонд：C3L40K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Несканирование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.69	0.03				0.12
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	1.14					
	P		(СВ)		2				2
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(СВ)						
	Z_s		(см)						
	Z_{bp}		(см)						
	Z_b		(см)						
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$		(см)	3.77					
	d_{eq}		(см)						
	f_{awf}		(МГц)	2.68	2.68				2.68
	Dim of A_{aprt}	X	(см)		1.22				1.00
		Y	(см)		1.23				1.00
Другая Информация	t_d		(μsec)	1.32					
	P_{rr}		(Гц)	90					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	1.53					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)						
	$I_{pa,\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	54					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	3.5	3.5				3.5
	Мощность		(dB）	0	0				0
	Фокусное Число			1	1				1
	Фокусная Позиция		(мм）	55	55				55
	Импульсная Повторяющаяся Частота		（КГц）	6	6				6
	Фокусная Глубина		(см）	6.3	6.3				6.3

Оперативный Метод：Метод PW　　Зонд：C3L40K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Несканирование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.61		2.62		1.03	2.41
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	1.08					
	P		(CB)			157		157	149
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(CB)						
	Z_s		(см)						
	Z_{bp}		(см)						
	Z_b		(см)						
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$		(см)	3.55					
	d_{eq}		(см)						
	f_{awf}		(МГц)	3.50		3.50		3.50	3.50
	Dim of A_{aprt}	X	(см)			0.90		0.90	0.90
		Y	(см)			1.00		1.00	1.00
Другая Информация	t_d		(μsec)	2.21					
	P_{rr}		(Гц)	1230					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	1.35					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)						
	$I_{pa,\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	24					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	3.45		3.45		3.45	3.45
	Мощность		(dB）	0		0		0	0
	Фокусное Число			1		1		1	1
	Фокусная Позиция		(мм）	25		25		25	25
	Импульсная Повторяющаяся Частота		（КГц）	12.5		12.5		12.5	12.5
	Фокусная Глубина		(см）	6.3		6.3		6.3	6.3

Оперативный Метод：B+Метод PW　　Зонд：C3L40K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Несканирование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.68	0.78		0.20	0.42	
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	1.26					
	P		(СВ)		64.3			18.7	
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(СВ)				12.1		
	Z_s		(см)				3.20		
	Z_{bp}		(см)				2.37		
	Z_b		(см)					4.56	
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$		(см)	5.20					
	d_{eq}		(см)					0.35	
	f_{awf}		(МГц)	3.4	3.4		3.4	3.4	
	Dim of A_{aprt}	X	(см)		1.40		1.40	1.40	
		Y	(см)		1.52		1.53	1.53	
Другая Информация	t_d		(μsec)	0.322					
	P_{rr}		(Гц)	8000					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	2.14					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)					0.35	
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	95.51					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	3.45	3.45		3.45	3.45	
	Мощность		(dB)	0	0		0	0	
	Фокусное Число			1	1		1	1	
	Фокусная Позиция		(мм)	25	25		25	25	
	Импульсная Повторяющаяся Частота		(КГц)	12.5	12.5		12.5	12.5	
	Фокусная Глубина		(см)	3.2	3.2		3.2	3.2	

Оперативный Метод：B+CFM+Метод PW　　Зонд：C3L40K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Несканирование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.82	0.85		0.32	0.48	
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	1.51					
	P		(СВ)		68.4			20.12	
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(СВ)				13.0		
	Z_s		(см)				3.20		
	Z_{bp}		(см)				2.37		
	Z_b		(см)					4.56	
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$		(см)	5.20					
	d_{eq}		(см)					0.35	
	f_{awf}		(МГц)	3.41	3.41		3.41	3.41	
	Dim of A_{aprt}	X	(см)		1.40		1.40	1.40	
		Y	(см)		1.52		1.53	1.53	
Другая Информация	t_d		(μsec)	0.322					
	P_{rr}		(Гц)	8000					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	2.23					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)					0.35	
	$I_{pa,\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	96.24					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	3.5	3.5		3.5	3.5	
	Мощность		(dB)	0	0		0	0	
	Фокусное Число			1	1		1	1	
	Фокусная Позиция		(мм)	25	25		25	25	
	Импульсная Повторяющаяся Частота		（КГц）	12.5	12.5		12.5	12.5	
	Фокусная Глубина		(см)	3.2	3.2		3.2	3.2	

Оперативный Метод：B+CPA+Метод PW　　Зонд：C3L40K

Ярлык Индекса			MI	TIS			TIB	TIC
				Сканирование	Несканирование		Несканирование	
					A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса			0.82	0.85		0.32	0.48	
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}	(МПа)	1.51					
	P	(СВ)		68.4			20.12	
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]	(СВ)				13.0		
	Z_s	(см)				3.20		
	Z_{bp}	(см)				2.37		
	Z_b	(см)					4.56	
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$	(см)	5.20					
	d_{eq}	(см)					0.35	
	f_{awf}	(МГц)	3.41	3.41		3.41	3.41	
	Dim of A_{aprt} X	(см)		1.40		1.40	1.40	
	Dim of A_{aprt} Y	(см)		1.52		1.53	1.53	
Другая Информация	t_d	(μsec)	0.322					
	P_{rr}	(Гц)	8000					
	p_r at max. I_{pi}	(МПа)	2.23					
	d_{eq} at max. I_{pi}	(см)					0.35	
	$I_{pa,\alpha}$ at max. *MI*	(W/см²)	96.24					
Условия Управления Операцией	Частота	(МГц)	3.5	3.5		3.5	3.5	
	Мощность	(dB)	0	0		0	0	
	Фокусное Число		1	1		1	1	
	Фокусная Позиция	(мм)	25	25		25	25	
	Импульсная Повторяющаяся Частота	（КГц）	12.5	12.5		12.5	12.5	
	Фокусная Глубина	(см)	3.2	3.2		3.2	3.2	

Оперативный Метод：Метод B　　Зонд：C3L60K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Несканирование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.72	0.87				
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	1.26					
	P		(СВ)		82.2				
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(СВ)						
	Z_s		(см)						
	Z_{bp}		(см)						
	Z_b		(см)						
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$		(см)	5.48					
	d_{eq}		(см)						
	f_{awf}		(МГц)	3.13	3.13				
	Dim of A_{aprt}	X	(см)		1.42				
		Y	(см)		1.58				
Другая Информация	t_d		(μsec)	0.317					
	P_{rr}		(Гц)	8333					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	2.28					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)						
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	97.09					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	3.5	3.5				
	Мощность		(dB）	0	0				
	Фокусное Число			1	1				
	Фокусная Позиция		(мм）	55	55				
	Фокусная Глубина		(см）	6.3	6.3				

Оперативный Метод：Метод Главного Процессора　　Зонд：C3L60K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Несканирование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.71	0.71		0.14	0.39	
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	1.26					
	P		(СВ)		66.4			17.2	
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(СВ)				9.22		
	Z_s		(см)				3.07		
	Z_{bp}		(см)				2.53		
	Z_b		(см)					4.95	
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$		(см)	5.48					
	d_{eq}		(см)					0.35	
	f_{awf}		(МГц)	3.14	3.14		3.13	3.13	
	Dim of A_{aprt}	X	(см)		1.42		1.42	1.42	
		Y	(см)		1.56		1.57	1.57	
Другая Информация	t_d		(μsec)	0.317					
	P_{rr}		(Гц)	8000					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	2.28					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)					0.34	
	$I_{pa,\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	98.03					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	3.5	3.5		3.5	3.5	
	Мощность		(dB)	0	0		0	0	
	Фокусное Число			1	1		1	1	
	Фокусная Позиция		(мм)	55	55		55	55	
	Фокусная Глубина		(см)	6.3	6.3		6.3	6.3	

Оперативный Метод：(Анатомический) Метод Главного Процессора

Зонд：C3L60K

Ярлык Индекса			MI	TIS			TIB	TIC
				Сканирование	Несканирование		Несканирование	
					A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса			0.71	0.71		0.14	0.39	
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}	(МПа)	1.26					
	P	(СВ)		66.4			17.2	
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]	(СВ)				9.22		
	Z_s	(см)				3.07		
	Z_{bp}	(см)				2.53		
	Z_b	(см)					4.95	
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$	(см)	5.48					
	d_{eq}	(см)					0.35	
	f_{awf}	(МГц)	3.14	3.14		3.13	3.13	
	Dim of A_{aprt} X	(см)		1.42		1.42	1.42	
	Dim of A_{aprt} Y	(см)		1.56		1.57	1.57	
Другая Информация	t_d	(μsec)	0.317					
	P_{rr}	(Гц)	8000					
	p_r at max. I_{pi}	(МПа)	2.28					
	d_{eq} at max. I_{pi}	(см)					0.34	
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*	(W/см²)	98.03					
Условия Управления Операцией	Частота	(МГц)	3.5	3.5		3.5	3.5	
	Мощность	(dB)	0	0		0	0	
	Фокусное Число		1	1		1	1	
	Фокусная Позиция	(мм)	55	55		55	55	
	Фокусная Глубина	(см)	6.3	6.3		6.3	6.3	

Оперативный Метод：Метод M　　Зонд：C3L60K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Несканирование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.90			0.10		0.07
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	1.64					
	P		(СВ)						6
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(СВ)				9.22		
	Z_s		(см)				3.07		
	Z_{bp}		(см)				2.53		
	Z_b		(см)						
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$		(см)	2.13					
	d_{eq}		(см)						
	f_{awf}		(МГц)	3.33			3.13		3.33
	Dim of A_{aprt}	X	(см)				1.42		1.00
		Y	(см)				1.57		3.20
Другая Информация	t_d		(μsec)	0.59					
	P_{rr}		(Гц)	287					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	2.09					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)						
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	116					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	3.5			3.5		3.5
	Мощность		(dB)	0			0		0
	Фокусное Число			1			1		1
	Фокусная Позиция		(мм)	55			55		55
	Фокусная Глубина		(см)	6.3			6.3		6.3

Оперативный Метод：B+Метод Цвета　　Зонд：C3L60K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Несканирование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.78	0.03				0.14
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	1.23					
	P		(СВ)		2				2
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(СВ)						
	Z_s		(см)						
	Z_{bp}		(см)						
	Z_b		(см)						
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$		(см)	3.67					
	d_{eq}		(см)						
	f_{awf}		(МГц)	2.50	2.50				2.50
	Dim of A_{aprt}	X	см		1.00				1.00
		Y	см		1.00				1.00
Другая Информация	t_d		(μsec)	1.42					
	P_{rr}		(Гц)	90					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	1.69					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)						
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	55					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	3.5	3.5				3.5
	Мощность		(dB）	0	0				0
	Фокусное Число			1	1				1
	Фокусная Позиция		(мм）	55	55				55
	Импульсная Повторяющаяся Частота		（КГц）	6	6				6
	Фокусная Глубина		(см）	6.3	6.3				6.3

Оперативный Метод：B+Метод CPA　　Зонд：C3L60K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Несканирование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.78	0.03				0.14
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	1.23					
	P		(СВ)		2				2
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(СВ)						
	Z_s		(см)						
	Z_{bp}		(см)						
	Z_b		(см)						
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$		(см)	3.67					
	d_{eq}		(см)						
	f_{awf}		(МГц)	2.50	2.50				2.50
	Dim of A_{aprt}	X	(см)		1.00				1.00
		Y	(см)		1.00				1.00
Другая Информация	t_d		(μsec)	1.42					
	P_{rr}		(Гц)	90					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	1.69					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)						
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	55					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	3.5	3.5				3.5
	Мощность		(dB)	0	0				0
	Фокусное Число			1	1				1
	Фокусная Позиция		(мм)	55	55				55
	Импульсная Повторяющаяся Частота		(КГц)	6	6				6
	Фокусная Глубина		(см)	6.3	6.3				6.3

Оперативный Метод：Метод PW　　Зонд：C3L60K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Несканирование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.44			2.79	1.19	2.33
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	0.82					
	P		(CB)				167	157	159
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(CB)						
	Z_s		(см)						
	Z_{bp}		(см)						
	Z_b		(см)						
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$		(см)	3.67					
	d_{eq}		(см)						
	f_{awf}		(МГц)	3.50			3.50	3.50	3.50
	Dim of A_{aprt}	X	(см)				1.00	1.00	1.00
		Y	(см)				1.00	1.00	1.00
Другая Информация	t_d		(μsec)	2.28					
	P_{rr}		(Гц)	1250					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	1.27					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)						
	$I_{pa,\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	23					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	3.45			3.45	3.45	3.45
	Мощность		(dB）	0			0	0	0
	Фокусное Число			1			1	1	1
	Фокусная Позиция		(мм）	25			25	25	25
	Импульсная Повторяющаяся Частота		（КГц）	12.5			12.5	12.5	12.5
	Фокусная Глубина		(см）	3.2			3.2	3.2	3.2

Оперативный Метод：B+Метод PW　　Зонд：C3L60K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Несканирование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.69	0.69		0.14	0.35	
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	1.30					
	P		(СВ)		64.4			16.2	
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(СВ)				9.01		
	Z_s		(см)				3.05		
	Z_{bp}		(см)				2.04		
	Z_b		(см)					4.75	
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$		(см)	5.42					
	d_{eq}		(см)					0.32	
	f_{awf}		(МГц)	3.5	3.5		3.5	3.5	
	Dim of A_{aprt}	X	(см)		1.50		1.50	1.50	
		Y	(см)		1.54		1.56	1.56	
Другая Информация	t_d		(μsec)	0.322					
	P_{rr}		(Гц)	8000					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	2.28					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)					0.34	
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	97.03					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	3.45	3.45		3.45	3.45	
	Мощность		(dB)	0	0		0	0	
	Фокусное Число			1	1		1	1	
	Фокусная Позиция		(мм)	25	25		25	25	
	Импульсная Повторяющаяся Частота		(КГц)	12.5	12.5		12.5	12.5	
	Фокусная Глубина		(см)	3.2	3.2		3.2	3.2	

Оперативный Метод：B+CFM+Метод PW　　Зонд：C3L60K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Несканирование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.62	0.61		0.24	0.25	
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	1.21					
	P		(CB)		58			118.2	
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(CB)				9.56		
	Z_s		(см)				3.14		
	Z_{bp}		(см)				2.03		
	Z_b		(см)					4.75	
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$		(см)	5.40					
	d_{eq}		(см)					0.32	
	f_{awf}		(МГц)	3.74	3.74		3.74	3.74	
	Dim of A_{aprt}	X	(см)		1.55		1.55	1.55	
		Y	(см)		1.60		1.60	1.60	
Другая Информация	t_d		(μsec)	0.322					
	P_{rr}		(Гц)	8480					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	2.38					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)					0.34	
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	96.03					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	3.45	3.45		3.5	3.5	
	Мощность		(dB）	0	0		0	0	
	Фокусное Число			1	1		1	1	
	Фокусная Позиция		(мм）	25	25		25	25	
	Импульсная Повторяющаяся Частота		（КГц）	12.5	12.5		12.5	12.5	
	Фокусная Глубина		(см）	3.2	3.2		3.2	3.2	

Оперативный Метод：B+CPA+Метод PW　　Зонд：C3L60K

Ярлык Индекса			MI	TIS			TIB	TIC
				Сканирование	Несканирование		Несканирование	
					A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса			0.62	0.61		0.24	0.25	
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}	(МПа)	1.21					
	P	(CB)		58			118．2	
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]	(CB)				9.56		
	Z_s	(см)				3.14		
	Z_{bp}	(см)				2.03		
	Z_b	(см)					4.75	
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$	(см)	5.40					
	d_{eq}	(см)					0.32	
	f_{awf}	(МГц)	3.74	3.74		3.74	3.74	
	Dim of A_{aprt} X	(см)		1.55		1.55	1.55	
	Dim of A_{aprt} Y	(см)		1.60		1.60	1.60	
Другая Информация	t_d	(μsec)	0.322					
	P_{rr}	(Гц)	8480					
	p_r at max. I_{pi}	(МПа)	2.38					
	d_{eq} at max. I_{pi}	(см)					0.34	
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*	(W/см²)	96.03					
Условия Управления Операцией	Частота	(МГц)	3.45	3.45		3.5	3.5	
	Мощность	(dB）	0	0		0	0	
	Фокусное Число		1	1		1	1	
	Фокусная Позиция	(мм）	25	25		25	25	
	Импульсная Повторяющаяся Частота	（КГц）	12.5	12.5		12.5	12.5	
	Фокусная Глубина	(см）	3.2	3.2		3.2	3.2	

Оперативный Метод：Метод B　　Зонд：4DL40K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Несканирование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.49	0.82				
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	1.03					
	P		(СВ)		79.3				
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(СВ)						
	Z_s		(см)						
	Z_{bp}		(см)						
	Z_b		(см)						
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$		(см)	2.30					
	d_{eq}		(см)						
	f_{awf}		(МГц)	4.47.	4.47				
	Dim of A_{aprt}	X	(см)		1.20				
		Y	(см)		1.42				
Другая Информация	t_d		(μsec)	0.476					
	P_{rr}		(Гц)	4730					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	1.83					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)						
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	47.9					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	4.5	4.5				
	Мощность		(dB）	0	0				
	Фокусное Число			1	1				
	Фокусная Позиция		(мм）	55	55				
	Фокусная Глубина		(см）	6.3	6.3				

Оперативный Метод：Метод Главного Процессора　　Зонд：4DL40K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Несканирование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.50	0.68		0.10	0.29	
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	1.03					
	P		(СВ)		65.8			13.6	
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(СВ)				8.31		
	Z_s		(см)				3.23		
	Z_{bp}		(см)				2.53		
	Z_b		(см)					4.62	
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$		(см)	2.30					
	d_{eq}		(см)					0.32	
	f_{awf}		(МГц)	4.47	4.47		4.47	4.47	
	Dim of A_{aprt}	X	(см)		1.20		1.20	1.20	
		Y	(см)		1.42		1.42	1.42	
Другая Информация	t_d		(μsec)	0.476					
	P_{rr}		(Гц)	5200					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	1.83					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)					0.35	
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	50					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	4.5	4.5		4.5	4.5	
	Мощность		(dB)	0	0		0	0	
	Фокусное Число			1	1		1	1	
	Фокусная Позиция		(мм)	55	55		55	55	
	Фокусная Глубина		(см)	6.3	6.3		6.3	6.3	

Оперативный Метод：(Анатомический) Метод Главного Процессора

Зонд：4DL40K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Несканирование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.50	0.68		0.10	0.29	
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	1.03					
	P		(СВ)		65.8			13.6	
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(СВ)				8.31		
	Z_s		(см)				3.23		
	Z_{bp}		(см)				2.53		
	Z_b		(см)					4.62	
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$		(см)	2.30					
	d_{eq}		(см)					0.32	
	f_{awf}		(МГц)	4.47	4.47		4.47	4.47	
	Dim of A_{aprt}	X	(см)		1.20		1.20	1.20	
		Y	(см)		1.42		1.42	1.42	
Другая Информация	t_d		(μsec)	0.476					
	P_{rr}		(Гц)	5200					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	1.83					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)					0.35	
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	50					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	4.5	4.5		4.5	4.5	
	Мощность		(dB）	0	0		0	0	
	Фокусное Число			1	1		1	1	
	Фокусная Позиция		(мм）	55	55		55	55	
	Фокусная Глубина		(см）	6.3	6.3		6.3	6.3	

Оперативный Метод: Метод M Зонд: 4DL40K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Несканирование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.501			0.11		0.07
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	1.05					
	P		(СВ)				6		6
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(СВ)						
	Z_s		(см)						
	Z_{bp}		(см)						
	Z_b		(см)						
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$		(см)	2.420					
	d_{eq}		(см)						
	f_{awf}		(МГц)	4.43			4.43		4.43
	Dim of A_{aprt}	X	(см)				0.67		1.22
		Y	(см)				1.20		3.18
Другая Информация	t_d		(μsec)	0.460					
	P_{rr}		(Гц)	409					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	1.74					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)						
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	47					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	4.5			4.5	4.5	
	Мощность		(dB)	0			0	0	
	Фокусное Число			1			1	1	
	Фокусная Позиция		(мм)	55			55	55	
	Фокусная Глубина		(см)	6.3			6.3	6.3	

Оперативный Метод：B+Метод Цвета Зонд：4DL40K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Несканирование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.51	0.04				0.10
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	1.10					
	P		(СВ)		3				3
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(СВ)						
	Z_s		(см)						
	Z_{bp}		(см)						
	Z_b		(см)						
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$		(см)	4.57					
	d_{eq}		(см)						
	f_{awf}		(МГц)	4.68	4.68				4.68
	Dim of A_{aprt}	X	(см)		1.22				1.22
		Y	(см)		1.23				1.23
Другая Информация	t_d		(μsec)	1.32					
	P_{rr}		(Гц)	90					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	1.53					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)						
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	54					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	4.5	4.5				4.5
	Мощность		(dB)	0	0				0
	Фокусное Число			1	1				1
	Фокусная Позиция		(мм)	55	55				55
	Импульсная Повторяющаяся Частота		（КГц）	6	6				6
	Фокусная Глубина		(см)	6.3	6.3				6.3

Оперативный Метод：B+Метод CPA　　Зонд：4DL40K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Несканирование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.51	0.04				0.10
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	1.10					
	P		(СВ)		3				3
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(СВ)						
	Z_s		(см)						
	Z_{bp}		(см)						
	Z_b		(см)						
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$		(см)	4.57					
	d_{eq}		(см)						
	f_{awf}		(МГц)	4.68	4.68				4.68
	Dim of A_{aprt}	X	(см)		1.22				1.22
		Y	(см)		1.23				1.23
Другая Информация	t_d		(μsec)	1.32					
	P_{rr}		(Гц)	90					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	1.53					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)						
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	54					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	4.5	4.5				4.5
	Мощность		(dB)	0	0				0
	Фокусное Число			1	1				1
	Фокусная Позиция		(мм)	55	55				55
	Импульсная Повторяющаяся Частота		(КГц)	6	6				6
	Фокусная Глубина		(см)	6.3	6.3				6.3

Оперативный Метод：Метод PW　　Зонд：4DL40K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Несканирование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.61		2.62		1.01	3.31
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	1.08					
	P		(СВ)			145		151	147
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(СВ)						
	Z_s		(см)						
	Z_{bp}		(см)						
	Z_b		(см)						
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$		(см)	3.55					
	d_{eq}		(см)						
	f_{awf}		(МГц)	3.80		3.80		3.80	3.80
	Dim of A_{aprt}	X	(см)			0.90		0.90	0.90
		Y	(см)			1.00		1.00	1.00
Другая Информация	t_d		(μsec)	2.12					
	P_{rr}		(Гц)	1230					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	1.30					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)						
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	21					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	5.0		5.0		5.0	5.0
	Мощность		(dB)	0		0		0	0
	Фокусное Число			1		1		1	1
	Фокусная Позиция		(мм)	35		35		35	35
	Импульсная Повторяющаяся Частота		(КГц)	12.5		12.5		12.5	12.5
	Фокусная Глубина		(см)	6.3		6.3		6.3	6.3

Оперативный Метод：B+Метод PW　　Зонд：4DL40K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Несканирование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.57	0.63		0.20	0.28	
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	1.2					
	P		(СВ)		60.1			14.9	
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(СВ)				9.45		
	Z_s		(см)				3.13		
	Z_{bp}		(см)				2.21		
	Z_b		(см)					4.45	
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$		(см)	2.38					
	d_{eq}		(см)					0.31	
	f_{awf}		(МГц)	4.42	4.42		4.42	4.42	
	Dim of A_{aprt}	X	(см)		1.20		1.20	1.20	
		Y	(см)		1.42		1.42	1.42	
Другая Информация	t_d		(μsec)	0.465					
	P_{rr}		(Гц)	5200					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	1.73					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)					0.35	
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	55					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	5.0	5.0		5.0	5.0	
	Мощность		(dB)	0	0		0	0	
	Фокусное Число			1	1		1	1	
	Фокусная Позиция		(мм)	35	35		35	35	
	Импульсная Повторяющаяся Частота		(КГц)	12.5	12.5		12.5	12.5	
	Фокусная Глубина		(см)	6.3	6.3		6.3	6.3	

Оперативный Метод：B+CFM+Метод PW　　Зонд：4DL40K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Несканирование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.68	0.58		0.21	0.23	
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	1.42					
	P		(СВ)		5.9			15.8	
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(СВ)				9.33		
	Z_s		(см)				3.24		
	Z_{bp}		(см)				2.34		
	Z_b		(см)					4.43	
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$		(см)	2.26					
	d_{eq}		(см)					0.31	
	f_{awf}		(МГц)	4.32	4.32		4.32	4.32	
	Dim of A_{aprt}	X	(см)		1.20		1.20	1.20	
		Y	(см)		1.42		1.42	1.42	
Другая Информация	t_d		(μsec)	0.455					
	P_{rr}		(Гц)	5200					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	1.69					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)					0.35	
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	55					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	5.0	5.0		5.0	5.0	
	Мощность		(dB）	0	0		0	0	
	Фокусное Число			1	1		1	1	
	Фокусная Позиция		(мм）	35	35		35	35	
	Импульсная Повторяющаяся Частота		（КГц）	12.5	12.5		12.5	12.5	
	Фокусная Глубина		(см）	6.3	6.3		6.3	6.3	

Оперативный Метод：B+CPA+Метод PW　　Зонд：4DL40K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Несканирование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.68	0.58		0.21	0.23	
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	1.42					
	P		(СВ)		5.9			15.8	
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(СВ)				9.33		
	Z_s		(см)				3.24		
	Z_{bp}		(см)				2.34		
	Z_b		(см)					4.43	
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$		(см)	2.26					
	d_{eq}		(см)					0.31	
	f_{awf}		(МГц)	4.32	4.32		4.32	4.32	
	Dim of A_{aprt}	X	(см)		1.20		1.20	1.20	
		Y	(см)		1.42		1.42	1.42	
Другая Информация	t_d		(μsec)	0.455					
	P_{rr}		(Гц)	5200					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	1.69					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)					0.35	
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	55					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	5.0	5.0		5.0	5.0	
	Мощность		(dB)	0	0		0	0	
	Фокусное Число			1	1		1	1	
	Фокусная Позиция		(мм)	35	35		35	35	
	Импульсная Повторяющаяся Частота		(КГц)	12.5	12.5		12.5	12.5	
	Фокусная Глубина		(см)	6.3	6.3		6.3	6.3	

Оперативный Метод：Метод B　　Зонд：L8L38K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Несканирование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.88	0.51				
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	1.99					
	P		(СВ)		20.6				
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(СВ)						
	Z_s		(см)						
	Z_{bp}		(см)						
	Z_b		(см)						
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$		(см)	1.81					
	d_{eq}		(см)						
	f_{awf}		(МГц)	5.16	5.16				
	Dim of A_{aprt}	X	(см)		1.02				
		Y	(см)		0.91				
Другая Информация	t_d		(μsec)	0.266					
	P_{rr}		(Гц)	16667					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	2.76					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)						
	$I_{pa,\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	119.5					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	10.0	10.0				
	Мощность		(dB)	0	0				
	Фокусное Число			1	1				
	Фокусная Позиция		(мм)	23	23				
	Фокусная Глубина		(см)	2.4	2.4				

Оперативный Метод：Метод Главного Процессора　　Зонд：L8L38K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Несканирование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.87	0.46	0.052		0.12	
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	1.99					
	P		(СВ)		18.2	2.1		2.1	
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)] (СВ)								
	Z_s		(см)						
	Z_{bp}		(см)						
	Z_b		(см)					1.74	
	z at max.. $I_{pi\alpha}$		(см)	1.81					
	d_{eq}		(см)					0.23	
	f_{awf}		(МГц)	5.22	5.22	5.19		5.19	
	Dim of A_{aprt}	X	(см)		1.00	1.02		1.02	
		Y	(см)		0.92	0.93		0.93	
Другая Информация	t_d		(μsec)	0.278					
	P_{rr}		(Гц)	15924					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	2.76					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)					0.23	
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	115.5					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	10.0	10.0	10.0		10.0	
	Мощность		(dB)	0	0	0		0	
	Фокусное Число			1	1	1		1	
	Фокусная Позиция		(мм)	23	23	23		23	
	Фокусная Глубина		(см)	2.4	2.4	2.4		2.4	

Оперативный Метод：(Анатомический) Метод Главного Процессора

Зонд：L8L38K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Несканирование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.87	0.46	0.052		0.12	
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	1.99					
	P		(СВ)		18.2	2.1		2.1	
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(СВ)						
	Z_s		(см)						
	Z_{bp}		(см)						
	Z_b		(см)					1.74	
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$		(см)	1.81					
	d_{eq}		(см)					0.23	
	f_{awf}		(МГц)	5.22	5.22	5.19		5.19	
	Dim of A_{aprt}	X	(см)		1.00	1.02		1.02	
		Y	(см)		0.92	0.93		0.93	
Другая Информация	t_d		(μsec)	0.278					
	P_{rr}		(Гц)	15924					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	2.76					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)					0.23	
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	115.5					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	10.0	10.0	10.0		10.0	
	Мощность		(dB)	0	0	0		0	
	Фокусное Число			1	1	1		1	
	Фокусная Позиция		(мм)	23	23	23		23	
	Фокусная Глубина		(см)	2.4	2.4	2.4		2.4	

Оперативный Метод：Метод M　　Зонд：L8L38K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Несканирование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.65		0.07			0.05
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	0.66					
	P		(СВ)			2			2
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(СВ)						
	Z_s		(см)						
	Z_{bp}		(см)						
	Z_b		(см)						
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$		(см)	1.59					
	d_{eq}		(см)						
	f_{awf}		(МГц)	6.67		6.67			6.67
	Dim of A_{aprt}	X	(см)			0.70			0.70
		Y	(см)			1.50			1.50
Другая Информация	t_d		(μsec)	0.47					
	P_{rr}		(Гц)	335					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	0.95					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)						
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	14					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	10.0		10.0			10.0
	Мощность		(dB）	0		0			0
	Фокусное Число			1		1			1
	Фокусная Позиция		(мм）	23		23			23
	Фокусная Глубина		(см）	2.4		2.4			2.4

Оперативный Метод：B+Метод Цвета　　Зонд：L8L38K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Нескани рование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.45	0.10				1.87
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	1.15					
	P		(СВ)		3				4
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(СВ)						
	Z_s		(см)						
	Z_{bp}		(см)						
	Z_b		(см)						
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$		(см)	1.06					
	d_{eq}		(см)						
	f_{awf}		(МГц)	6.66	6.66				6.66
	Dim of A_{aprt}	X	(см)		0.70				0.70
		Y	(см)		0.60				0.60
Другая Информация	t_d		(μsec)	0.58					
	P_{rr}		(Гц)	162					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	1.47					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)						
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	70					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	8.2	8.2				8.2
	Мощность		(dB）	0	0				0
	Фокусное Число			1	1				1
	Фокусная Позиция		(мм）	23	23				23
	Импульсная Повторяющаяся Частота		（КГц）	3	3				3
	Фокусная Глубина		(см）	2.4	2.4				2.4

Оперативный Метод：B+Метод CPA　　Зонд：L8L38K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Нескани рование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.45	0.10				1.87
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	1.15					
	P		(CB)		3				4
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(CB)						
	Z_s		(см)						
	Z_{bp}		(см)						
	Z_b		(см)						
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$		(см)	1.06					
	d_{eq}		(см)						
	f_{awf}		(МГц)	6.66	6.66				6.66
	Dim of A_{aprt}	X	(см)		0.70				0.70
		Y	(см)		0.60				0.60
Другая Информация	t_d		(μsec)	0.58					
	P_{rr}		(Гц)	162					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	1.47					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)						
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	70					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	8.2	8.2				8.2
	Мощность		(dB）	0	0				0
	Фокусное Число			1	1				1
	Фокусная Позиция		(мм）	23	23				23
	Импульсная Повторяющаяся Частота		（КГц）	3	3				3
	Фокусная Глубина		(см）	2.4	2.4				2.4

Оперативный Метод：Метод PW　　Зонд：L8L38K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Нескани рование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.25		0.26		0.72	1.55
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	0.50					
	P		(СВ)			14		51	45
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(СВ)						
	Z_s		(см)						
	Z_{bp}		(см)						
	Z_b		(см)						
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$		(см)	1.62					
	d_{eq}		(см)						
	f_{awf}		(МГц)	4.00		4.00		4.00	4.00
	Dim of A_{aprt}	X	(см)			0.70		0.70	0.70
		Y	(см)			0.60		0.60	0.60
Другая Информация	t_d		(μsec)	2.40					
	P_{rr}		(Гц)	1250					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	0.62					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)						
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	11					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	7.1		7.1		7.1	7.1
	Мощность		(dB）	0		0		0	0
	Фокусное Число			1		1		1	1
	Фокусная Позиция		(мм）	18		18		18	18
	Импульсная Повторяющаяся Частота		（КГц）	6		6		6	6
	Фокусная Глубина		(см）	2.4		2.4		2.4	2.4

Оперативный Метод：B+Метод PW　　Зонд：L8L38K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Несканирование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.77	0.65	0.09		0.23	
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	1.78					
	P		(CB)		22.3	3.2		4.1	
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(CB)						
	Z_s		(см)						
	Z_{bp}		(см)						
	Z_b		(см)					1.64	
	z at max.. $I_{pi\alpha}$		(см)	1.75					
	d_{eq}		(см)					0.24	
	f_{awf}		(МГц)	5.3	5.3	5.29		5.29	
	Dim of A_{aprt}	X	(см)		1.00	1.02		1.02	
		Y	(см)		0.92	0.93		0.93	
Другая Информация	t_d		(μsec)	0.264					
	P_{rr}		(Гц)	5924					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	2.76					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)					0.23	
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	121.4					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	7.1	7.1	7.1		7.1	
	Мощность		(dB)	0	0	0		0	
	Фокусное Число			1	1	1		1	
	Фокусная Позиция		(мм)	18	18	18		18	
	Импульсная Повторяющаяся Частота		(КГц)	6	6	6		6	
	Фокусная Глубина		(см)	2.4	2.4	2.4		2.4	

Оперативный Метод：B+CFM+Метод PW Зонд：L8L38K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Несканирование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.77	0.74	0.11		0.30	
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	1.92					
	P		(СВ)		24.0	4.2		4.9	
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(СВ)						
	Z_s		(см)						
	Z_{bp}		(см)						
	Z_b		(см)					1.54	
	z at max.. $I_{pi\alpha}$		(см)	1.87					
	d_{eq}		(см)					0.24	
	f_{awf}		(МГц)	5.2	5.2	5.21		5.21	
	Dim of A_{aprt}	X	(см)		1.00	1.02		1.02	
		Y	(см)		0.92	0.93		0.93	
Другая Информация	t_d		(μsec)	0.271					
	P_{rr}		(Гц)	5120					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	2.76					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)					0.23	
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	121.4					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	7.1	7.1	7.1		7.1	
	Мощность		(dB)	0	0	0		0	
	Фокусное Число			1	1	1		1	
	Фокусная Позиция		(мм)	18	18	18		18	
	Импульсная Повторяющаяся Частота		(КГц)	6	6	6		6	
	Фокусная Глубина		(см)	2.4	2.4	2.4		2.4	

Оперативный Метод: B+CPA+Метод PW Зонд: L8L38K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Несканирование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.77	0.74	0.11		0.30	
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	1.92					
	P		(СВ)		24.0	4.2		4.9	
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(СВ)						
	Z_s		(см)						
	Z_{bp}		(см)						
	Z_b		(см)					1.54	
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$		(см)	1.87					
	d_{eq}		(см)					0.24	
	f_{awf}		(МГц)	5.2	5.2	5.21		5.21	
	Dim of A_{aprt}	X	(см)		1.00	1.02		1.02	
		Y	(см)		0.92	0.93		0.93	
Другая Информация	t_d		(μsec)	0.271					
	P_{rr}		(Гц)	5120					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	2.76					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)					0.23	
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	121.4					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	7.1	7.1	7.1		7.1	
	Мощность		(dB)	0	0	0		0	
	Фокусное Число			1	1	1		1	
	Фокусная Позиция		(мм)	18	18	18		18	
	Импульсная Повторяющаяся Частота		(КГц)	6	6	6		6	
	Фокусная Глубина		(см)	2.4	2.4	2.4		2.4	

Оперативный Метод：Метод B　　Зонд：P3F14K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Несканирование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.70	0.46				
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	1.22					
	P		(СВ)		56.4				
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(СВ)						
	Z_s		(см)						
	Z_{bp}		(см)						
	Z_b		(см)						
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$		(см)	5.43					
	d_{eq}		(см)						
	f_{awf}		(МГц)	3.08	3.08				
	Dim of A_{aprt}	X	(см)		1.80				
		Y	(см)		1.62				
Другая Информация	t_d		(μsec)	0.441					
	P_{rr}		(Гц)	8333					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	2.17					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)						
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	128.5					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	3.0	3.0				
	Мощность		(dB）	0	0				
	Фокусное Число			1	1				
	Фокусная Позиция		(мм）	60	60				
	Фокусная Глубина		(см）	7.1	7.1				

Оперативный Метод：Метод Главного Процессора　　Зонд：P3F14K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Несканирование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.70	0.80	0.18		0.49	
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	1.22					
	P		(СВ)		54.2	12.2		12.2	
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(СВ)						
	Z_s		(см)						
	Z_{bp}		(см)						
	Z_b		(см)					4.90	
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$		(см)	5.43					
	d_{eq}		(см)					0.21	
	f_{awf}		(МГц)	3.08	3.08	3.07		3.07	
	Dim of A_{aprt}	X	(см)		1.80	1.78		1.78	
		Y	(см)		1.60	1.54		1.54	
Другая Информация	t_d		(μsec)	0.440					
	P_{rr}		(Гц)	8000					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	2.17					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)					0.21	
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	128.1					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	3.0	3.0	3.0		3.0	
	Мощность		(dB)	0	0	0		0	
	Фокусное Число			1	1	1		1	
	Фокусная Позиция		(мм)	60	60	60		60	
	Фокусная Глубина		(см)	7.1	7.1	7.1		7.1	

Оперативный Метод：(Анатомический) Метод Главного Процессора

Зонд：P3F14K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Несканирование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.70	0.80	0.18		0.49	
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	1.22					
	P		(СВ)		54.2	12.2		12.2	
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(СВ)						
	Z_s		(см)						
	Z_{bp}		(см)						
	Z_b		(см)					4.90	
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$		(см)	5.43					
	D_{eq}		(см)					0.21	
	F_{awf}		(МГц)	3.08	3.08	3.07		3.07	
	Dim of A_{aprt}	X	(см)		1.80	1.78		1.78	
		Y	(см)		1.60	1.54		1.54	
Другая Информация	T_d		(μsec)	0.440					
	P_{rr}		(Гц)	8000					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	2.17					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)					0.21	
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	128.1					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	3.0	3.0	3.0		3.0	
	Мощность		(dB)	0	0	0		0	
	Фокусное Число			1	1	1		1	
	Фокусная Позиция		(мм)	60	60	60		60	
	Фокусная Глубина		(см)	7.1	7.1	7.1		7.1	

Оперативный Метод: Метод M Зонд: P3F14K

Ярлык Индекса			MI	TIS			TIB	TIC
				Сканирование	Несканирование		Несканирование	
					A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса			0.59		0.11			0.12
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}	(МПа)	1.08					
	P	(СВ)			7			6
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]	(СВ)						
	Z_s	(см)						
	Z_{bp}	(см)						
	Z_b	(см)						
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$	(см)	4.71					
	D_{eq}	(см)						
	F_{awf}	(МГц)	3.33		3.33			3.33
	Dim of A_{aprt} X	(см)			0.70			0.70
	Dim of A_{aprt} Y	(см)			1.63			1.63
Другая Информация	T_d	(μsec)	0.69					
	P_{rr}	(Гц)	3.03					
	p_r at max. I_{pi}	(МПа)	1.86					
	d_{eq} at max. I_{pi}	(см)						
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*	(W/см²)	40					
Условия Управления Операцией	Частота	(МГц)	3.0		3.0			3.0
	Мощность	(dB)	0		0			0
	Фокусное Число		1		1			1
	Фокусная Позиция	(мм)	60		60			60
	Фокусная Глубина	(см)	7.1		7.1			7.1

Оперативный Метод：B+Метод Цвета　　Зонд：P3F14K

Ярлык Индекса			MI	TIS			TIB	TIC
				Сканирование	Несканирование		Несканирование	
					A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса			1.22	0.08				4.13
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}	(МПа)	1.73					
	P	(CB)		8				6
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]	(CB)						
	Z_s	(см)						
	Z_{bp}	(см)						
	Z_b	(см)						
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$	(см)	4.34					
	D_{eq}	(см)						
	F_{awf}	(МГц)	2.00	2.00				2.00
	Dim of A_{aprt} X	(см)		0.70				0.70
	Dim of A_{aprt} Y	(см)		0.51				0.51
Другая Информация	T_d	(μsec)	0.74					
	P_{rr}	(Гц)	180					
	p_r at max. I_{pi}	(МПа)	2.34					
	d_{eq} at max. I_{pi}	(см)						
	$I_{pa,\alpha}$ at max. *MI*	(W/см²)	131					
Условия Управления Операцией	Частота	(МГц)	3.0	3.0				3.0
	Мощность	(dB）	0	0				0
	Фокусное Число		1	1				1
	Фокусная Позиция	(мм）	60	60				60
	Импульсная Повторяющаяся Частота	（КГц）	6	6				6
	Фокусная Глубина	(см）	7.1	7.1				7.1

Оперативный Метод：B+Метод CPA　　Зонд：P3F14K

Ярлык Индекса			MI	TIS			TIB	TIC
				Сканирование	Несканирование		Несканирование	
					A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса			1.22	0.08				4.13
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}	(МПа)	1.73					
	P	(CB)		8				6
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]	(CB)						
	Z_s	(см)						
	Z_{bp}	(см)						
	Z_b	(см)						
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$	(см)	4.34					
	D_{eq}	(см)						
	F_{awf}	(МГц)	2.00	2.00				2.00
	Dim of A_{aprt} X	(см)		0.70				0.70
	Dim of A_{aprt} Y	(см)		0.51				0.51
Другая Информация	T_d	(μsec)	0.74					
	P_{rr}	(Гц)	180					
	p_r at max. I_{pi}	(МПа)	2.34					
	d_{eq} at max. I_{pi}	(см)						
	$I_{pa,\alpha}$ at max. *MI*	(W/см²)	131					
Условия Управления Операцией	Частота	(МГц)	3.0	3.0				3.0
	Мощность	(dB）	0	0				0
	Фокусное Число		1	1				1
	Фокусная Позиция	(мм）	60	60				60
	Импульсная Повторяющаяся Частота	（КГц）	6	6				6
	Фокусная Глубина	(см）	7.1	7.1				7.1

Оперативный Метод：Метод PW　　Зонд：P3F14K

Ярлык Индекса			MI	TIS			TIB	TIC
				Сканирование	Несканирование		Несканирование	
					A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса			0.03		0.09		0.09	4.02
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}	(МПа)	0.06					
	P	(CB)			3		3	
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]	(CB)						
	Z_s	(см)						
	Z_{bp}	(см)						
	Z_b	(см)						
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$	(см)	1.23				1.23	
	D_{eq}	(см)					0.29	
	F_{awf}	(МГц)	6.00		6.00		6.00	6.00
	Dim of A_{aprt} X	(см)			0.70		0.70	0.70
	Dim of A_{aprt} Y	(см)			0.41		0.41	0.41
Другая Информация	T_d	(μsec)	2.28					
	P_{rr}	(Гц)	1250					
	p_r at max. I_{pi}	(МПа)	0.08					
	d_{eq} at max. I_{pi}	(см)						
	$I_{pa,\alpha}$ at max. *MI*	(W/см²)						
Условия Управления Операцией	Частота	(МГц)	3.0		3.0		3.0	3.0
	Мощность	(dB）	0		0		0	0
	Фокусное Число		1		1		1	1
	Фокусная Позиция	(мм）	30		30		30	30
	Импульсная Повторяющаяся Частота	（КГц）	12.5		12.5		12.5	12.5
	Фокусная Глубина	(см）	7.1		7.1		7.1	7.1

Оперативный Метод：B+Метод PW　　Зонд：P3F14K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Несканирование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.76	0.80	0.21		0.45	
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	1.31					
	P		(СВ)		54.2	14.2		11.2	
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(СВ)						
	Z_s		(см)						
	Z_{bp}		(см)						
	Z_b		(см)					4.80	
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$		(см)	5.43					
	D_{eq}		(см)					0.21	
	F_{awf}		(МГц)	3.00	3.00	3.00		3.00	
	Dim of A_{aprt}	X	(см)		1.80	1.78		1.78	
		Y	(см)		1.60	1.54		1.54	
Другая Информация	T_d		(μsec)	0.410					
	P_{rr}		(Гц)	8000					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	2.34					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)					0.21	
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	138.1					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	3.0	3.0	3.0		3.0	
	Мощность		(dB）	0	0	0		0	
	Фокусное Число			1	1	1		1	
	Фокусная Позиция		(мм）	30	30	30		30	
	Импульсная Повторяющаяся Частота		（КГц）	12.5	12.5	12.5		12.5	
	Фокусная Глубина		(см）	7.1	7.1	7.1		7.1	

Оперативный Метод：B+CFM+Метод PW　　Зонд：P3F14K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Нескани рование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.86	0.80	0.20		0.42	
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	1.52					
	P		(СВ)		54.2	13.2		12.2	
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(СВ)						
	Z_s		(см)						
	Z_{bp}		(см)						
	Z_b		(см)					4.80	
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$		(см)	5.53					
	D_{eq}		(см)					0.21	
	F_{awf}		(МГц)	3.1	3.1	3.1		3.10	
	Dim of A_{aprt}	X	(см)		1.80	1.78		1.78	
		Y	(см)		1.60	1.54		1.54	
Другая Информация	T_d		(μsec)	0.420					
	P_{rr}		(Гц)	8000					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	2.42					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)					0.21	
	$I_{pa,\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	127.0					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	3.0	3.0	3.0		3.0	
	Мощность		(dB）	0	0	0		0	
	Фокусное Число			1	1	1		1	
	Фокусная Позиция		(мм）	30	30	30		30	
	Импульсная Повторяющаяся Частота		（КГц）	6	6	6		6	
	Фокусная Глубина		(см）	7.1	7.1	7.1		7.1	

Оперативный Метод：B+CPA+Метод PW　　Зонд：P3F14K

Ярлык Индекса			MI	TIS			TIB	TIC
				Сканирование	Несканирование		Несканирование	
					A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса			0.86	0.80	0.20		0.42	
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}	(МПа)	1.52					
	P	(CB)		54.2	13.2		12.2	
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]	(CB)						
	Z_s	(см)						
	Z_{bp}	(см)						
	Z_b	(см)					4.80	
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$	(см)	5.53					
	D_{eq}	(см)					0.21	
	F_{awf}	(МГц)	3.1	3.1	3.1		3.10	
	Dim of A_{aprt} X	(см)		1.80	1.78		1.78	
	Dim of A_{aprt} Y	(см)		1.60	1.54		1.54	
Другая Информация	T_d	(μsec)	0.420					
	P_{rr}	(Гц)	8000					
	p_r at max. I_{pi}	(МПа)	2.42					
	d_{eq} at max. I_{pi}	(см)					0.21	
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*	(W/см²)	127.0					
Условия Управления Операцией	Частота	(МГц)	3.0	3.0	3.0		3.0	
	Мощность	(dB）	0	0	0		0	
	Фокусное Число		1	1	1		1	
	Фокусная Позиция	(мм）	30	30	30		30	
	Импульсная Повторяющаяся Частота	（КГц）	6	6	6		6	
	Фокусная Глубина	(см）	7.1	7.1	7.1		7.1	

Оперативный Метод：Метод B　　Зонд：U5L50K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Несканирование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.82	0.39				
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	1.6					
	P		(CB)		21.6				
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(CB)						
	Z_s		(см)						
	Z_{bp}		(см)						
	Z_b		(см)						
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$		(см)	1.91					
	D_{eq}		(см)						
	F_{awf}		(МГц)	3.78	3.78				
	Dim of A_{aprt}	X	(см)		1.01				
		Y	(см)		0.93				
Другая Информация	T_d		(μsec)	0.366					
	P_{rr}		(Гц)	8320					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	2.56					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)						
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	109.5					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	5.0	5.0				
	Мощность		(dB）	0	0				
	Фокусное Число			1	1				
	Фокусная Позиция		(мм）	24	24				
	Фокусная Глубина		(см）	2.4	2.4				

Оперативный Метод：Метод Главного Процессора Зонд：U5L50K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Несканирование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.82	0.46	0.038		0.20	
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	1.6					
	P		(СВ)		18.2	2.1		2.5	
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(СВ)						
	Z_s		(см)						
	Z_{bp}		(см)						
	Z_b		(см)					1.94	
	z at max.. $I_{pi\alpha}$		(см)	1.91					
	d_{eq}		(см)					0.23	
	f_{awf}		(МГц)	3.77	3.77	3.77		3.77	
	Dim of A_{aprt}	X	(см)		1.00	1.00		1.00	
		Y	(см)		0.93	0.93		0.93	
Другая Информация	t_d		(μsec)	0.378					
	P_{rr}		(Гц)	8832					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	2.76					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)					0.23	
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	113.0					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	5.0	5.0	5.0		5.0	
	Мощность		(dB)	0	0	0		0	
	Фокусное Число			1	1	1		1	
	Фокусная Позиция		(мм)	24	24	24		24	
	Фокусная Глубина		(см)	2.4	2.4	2.4		2.4	

Оперативный Метод：(Анатомический) Метод Главного Процессора

Зонд：U5L50K

Ярлык Индекса			MI	TIS			TIB	TIC
				Сканирование	Несканирование		Несканирование	
					A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса			0.82	0.46	0.038		0.20	
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}	(МПа)	1.6					
	P	(СВ)		18.2	2.1		2.5	
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]	(СВ)						
	Z_s	(см)						
	Z_{bp}	(см)						
	Z_b	(см)					1.94	
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$	(см)	1.91					
	d_{eq}	(см)					0.23	
	f_{awf}	(МГц)	3.77	3.77	3.77		3.77	
	Dim of A_{aprt} X	(см)		1.00	1.00		1.00	
	Dim of A_{aprt} Y	(см)		0.93	0.93		0.93	
Другая Информация	t_d	(μsec)	0.378					
	P_{rr}	(Гц)	8832					
	p_r at max. I_{pi}	(МПа)	2.76					
	d_{eq} at max. I_{pi}	(см)					0.23	
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*	(W/см²)	113.0					
Условия Управления Операцией	Частота	(МГц)	5.0	5.0	5.0		5.0	
	Мощность	(dB)	0	0	0		0	
	Фокусное Число		1	1	1		1	
	Фокусная Позиция	(мм)	24	24	24		24	
	Фокусная Глубина	(см)	2.4	2.4	2.4		2.4	

Оперативный Метод：Метод M　　Зонд：U5L50K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Несканирование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.45		0.07			0.05
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	0.91					
	P		(СВ)			2			2
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(СВ)						
	Z_s		(см)						
	Z_{bp}		(см)						
	Z_b		(см)						
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$		(см)	1.59					
	d_{eq}		(см)						
	f_{awf}		(МГц)	4.1		4.1			4.1
	Dim of A_{aprt}	X	(см)			0.90			0.90
		Y	(см)			1.30			1.30
Другая Информация	t_d		(μsec)	0.463					
	P_{rr}		(Гц)	512					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	0.99					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)						
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	20					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	5.0		5.0			5.0
	Мощность		(dB）	0		0			0
	Фокусное Число			1		1			1
	Фокусная Позиция		(мм）	24		24			24
	Фокусная Глубина		(см）	2.4		2.4			2.4

Оперативный Метод：B+Метод Цвета　　Зонд：U5L50K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Несканирование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.60	0.15				1.47
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	1.23					
	P		(CB)		4				4
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(CB)						
	Z_s		(см)						
	Z_{bp}		(см)						
	Z_b		(см)						
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$		(см)	1.06					
	d_{eq}		(см)						
	f_{awf}		(МГц)	4.2	4.2				4.2
	Dim of A_{aprt}	X	(см)		0.70				0.70
		Y	(см)		0.90				0.90
Другая Информация	t_d		(μsec)	0.602					
	P_{rr}		(Гц)	162					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	1.52					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)						
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	80					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	5.0	5.0				5.0
	Мощность		(dB）	0	0				0
	Фокусное Число			1	1				1
	Фокусная Позиция		(мм）	21	21				21
	Импульсная Повторяющаяся Частота		（КГц）	3	3				3
	Фокусная Глубина		(см）	2.4	2.4				2.4

Оперативный Метод：B+Метод CPA　　Зонд：U5L50K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Нескани рование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.60	0.15				1.47
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	1.23					
	P		(CB)		4				4
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(CB)						
	Z_s		(см)						
	Z_{bp}		(см)						
	Z_b		(см)						
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$		(см)	1.06					
	d_{eq}		(см)						
	f_{awf}		(МГц)	4.2	4.2				4.2
	Dim of A_{aprt}	X	(см)		0.70				0.70
		Y	(см)		0.90				0.90
Другая Информация	t_d		(μsec)	0.602					
	P_{rr}		(Гц)	162					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	1.52					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)						
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	80					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	5.0	5.0				5.0
	Мощность		(dB）	0	0				0
	Фокусное Число			1	1				1
	Фокусная Позиция		(мм）	21	21				21
	Импульсная Повторяющаяся Частота		（КГц）	3	3				3
	Фокусная Глубина		(см）	2.4	2.4				2.4

Оперативный Метод：Метод PW　　Зонд：U5L50K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Несканирование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.51		0.38		0.72	1.55
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	1.02					
	P		(CB)			20		51	45
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(CB)						
	Z_s		(см)						
	Z_{bp}		(см)						
	Z_b		(см)						
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$		(см)	1.59					
	d_{eq}		(см)						
	f_{awf}		(МГц)	4.00		4.00		4.00	4.00
	Dim of A_{aprt}	X	(см)			0.70		0.70	0.70
		Y	(см)			0.90		0.90	0.90
Другая Информация	t_d		(μsec)	2.34					
	P_{rr}		(Гц)	1250					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	0.72					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)						
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	22					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	5.0		5.0			
	Мощность		(dB）	0		0			
	Фокусное Число			1		1			
	Фокусная Позиция		(мм）	21		21			
	Импульсная Повторяющаяся Частота		（КГц）	6		6			
	Фокусная Глубина		(см）	2.4		2.4			

Оперативный Метод：B+Метод PW　　Зонд：U5L50K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Несканирование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.94	0.52	0.12		0.23	
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	1.8					
	P		(CB)		19.2	3.5		3.6	
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(CB)						
	Z_s		(см)						
	Z_{bp}		(см)						
	Z_b		(см)					1.94	
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$		(см)	1.87					
	d_{eq}		(см)					0.22	
	f_{awf}		(МГц)	3.70	3.70	3.70		3.70	
	Dim of A_{aprt}	X	(см)		1.00	1.00		1.00	
		Y	(см)		0.93	0.93		0.93	
Другая Информация	t_d		(μsec)	0.365					
	P_{rr}		(Гц)	8832					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	2.66					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)					0.23	
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	110.0					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	5.0	5.0	5.0		5.0	
	Мощность		(dB）	0	0	0		0	
	Фокусное Число			1	1	1		1	
	Фокусная Позиция		(мм）	21	21	21		21	
	Импульсная Повторяющаяся Частота		（КГц）	6	6	6		6	
	Фокусная Глубина		(см）	2.4	2.4	2.4		2.4	

Оперативный Метод：B+CFM+Метод PW　　Зонд：U5L50K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Несканирование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.90	0.62	0.18		0.27	
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	1.7					
	P		(CB)		19.2	3.5		3.6	
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(CB)						
	Z_s		(см)						
	Z_{bp}		(см)						
	Z_b		(см)					1.90	
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$		(см)	1.86					
	d_{eq}		(см)					0.22	
	f_{awf}		(МГц)	3.60	3.60	3.60		3.60	
	Dim of A_{aprt}	X	(см)		1.00	1.00		1.00	
		Y	(см)		0.93	0.93		0.93	
Другая Информация	t_d		(μsec)	0.375					
	P_{rr}		(Гц)	8832					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	2.45					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)					0.23	
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	121.0					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	5.0	5.0	5.0		4.0	
	Мощность		(dB）	0	0	0		0	
	Фокусное Число			1	1	1		1	
	Фокусная Позиция		(мм）	18	18	18		18	
	Импульсная Повторяющаяся Частота		（КГц）	3	3	3		3	
	Фокусная Глубина		(см）	2.4	2.4	2.4		2.4	

Оперативный Метод：B+CPA+Метод PW　　Зонд：U5L50K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Несканирование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.90	0.62	0.18		0.27	
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	1.7					
	P		(СВ)		19.2	3.5		3.6	
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(СВ)						
	Z_s		(см)						
	Z_{bp}		(см)						
	Z_b		(см)					1.90	
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$		(см)	1.86					
	d_{eq}		(см)					0.22	
	f_{awf}		(МГц)	3.60	3.60	3.60		3.60	
	Dim of A_{aprt}	X	(см)		1.00	1.00		1.00	
		Y	(см)		0.93	0.93		0.93	
Другая Информация	t_d		(μsec)	0.375					
	P_{rr}		(Гц)	8832					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	2.45					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)					0.23	
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	121.0					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	5.0	5.0	5.0		5.0	
	Мощность		(dB）	0	0	0		0	
	Фокусное Число			1	1	1		1	
	Фокусная Позиция		(мм）	18	18	18		18	
	Frame Rate			3	3	3		3	
	Фокусная Глубина		(см）	2.4	2.4	2.4		2.4	

Оперативный Метод：BМетод　　Зонд：V6L11K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Несканирование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.70	0.46				
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	1.22					
	P		(СВ)		56.4				
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(СВ)						
	Z_s		(см)						
	Z_{bp}		(см)						
	Z_b		(см)						
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$		(см)	5.43					
	d_{eq}		(см)						
	f_{awf}		(МГц)	3.08	3.08				
	Dim of A_{aprt}	X	(см)		1.80				
		Y	(см)		1.62				
Другая Информация	t_d		(μsec)	0.441					
	P_{rr}		(Гц)	8333					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	2.17					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)						
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	128.5					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	6.0	6.0				
	Мощность		(dB)	0	0				
	Фокусное Число			1	1				
	Фокусная Позиция		(мм)	65	65				
	Фокусная Глубина		(см)	7.1	7.1				

Оперативный Метод：Метод Главного Процессора　　Зонд：V6L11K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Несканирование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.85	0.65	0.11		0.26	
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	2.40					
	P		(СВ)		25.4	4.3		4.3	
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(СВ)						
	Z_s		(см)						
	Z_{bp}		(см)						
	Z_b		(см)					2.09	
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$		(см)	2.09					
	d_{eq}		(см)					0.18	
	f_{awf}		(МГц)	5.36	5.36	5.35		5.35	
	Dim of A_{aprt}	X	(см)		0.49	0.47		0.47	
		Y	(см)		0.96	0.98		0.98	
Другая Информация	t_d		(μsec)	0.346					
	P_{rr}		(Гц)	9960					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	3.53					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)					0.18	
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	250.3					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	6.0	6.0	6.0		6.0	
	Мощность		(dB)	0	0	0		0	
	Фокусное Число			1	1	1		1	
	Фокусная Позиция		(мм)	65	65	65		65	
	Фокусная Глубина		(см)	7.1	7.1	7.1		7.1	

Оперативный Метод：M Метод　　Зонд：V6L11K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Несканирование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.62	0.02				0.01
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	0.58					
	P		(СВ)		1				1
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(СВ)						
	Z_s		(см)						
	Z_{bp}		(см)						
	Z_b		(см)						
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$		(см)	1.56					
	d_{eq}		(см)						
	f_{awf}		(МГц)	6.00	6.00				6.00
	Dim of A_{aprt}	X	(см)		0.70				0.70
		Y	(см)		0.90				0.90
Другая Информация	t_d		(μsec)	0.37					
	P_{rr}		(Гц)	378					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	0.80					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)						
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	10					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	6.0	6.0				6.0
	Мощность		(dB)	0	0				0
	Фокусное Число			1	1				1
	Фокусная Позиция		(мм)	65	65				65
	Фокусная Глубина		(см)	7.1	7.1				7.1

Оперативный Метод：B+Метод Цвета Зонд：V6L11K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Несканирование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.15					2.61
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	0.34					
	P		(CB)						
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(CB)						
	Z_s		(см)						
	Z_{bp}		(см)						
	Z_b		(см)						
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$		(см)	1.52					
	d_{eq}		(см)						
	f_{awf}		(МГц)	5.00	5.00				5.00
	Dim of A_{aprt}	X	(см)		0.70				0.70
		Y	(см)		0.41				0.41
Другая Информация	t_d		(μsec)	0.89					
	P_{rr}		(Гц)	162					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	0.44					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)						
	$I_{pa,\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	4					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	5.7	5.7				5.7
	Мощность		(dB）	0	0				0
	Фокусное Число			1	1				1
	Фокусная Позиция		(мм）	60	60				60
	Импульсная Повторяющаяся Частота		（КГц）	6	6				6
	Фокусная Глубина		(см）	7.1	7.1				7.1

Оперативный Метод：B+Метод CPA　　Зонд：V6L11K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Нескани рование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.15					2.61
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	0.34					
	P		(CB)						
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(CB)						
	Z_s		(см)						
	Z_{bp}		(см)						
	Z_b		(см)						
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$		(см)	1.52					
	d_{eq}		(см)						
	f_{awf}		(МГц)	5.00	5.00				5.00
	Dim of A_{aprt}	X	(см)		0.70				0.70
		Y	(см)		0.41				0.41
Другая Информация	t_d		(μsec)	0.89					
	P_{rr}		(Гц)	162					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	0.44					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)						
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	4					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	5.7	5.7				5.7
	Мощность		(dB）	0	0				0
	Фокусное Число			1	1				1
	Фокусная Позиция		(мм）	60	60				60
	Импульсная Повторяющаяся Частота		（КГц）	6	6				6
	Фокусная Глубина		(см）	7.1	7.1				7.1

Оперативный Метод：Метод PW　　Зонд：V6L11K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Несканирование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.29		1.88		1.18	3.66
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	0.46					
	P		(СВ)			158		155	152
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(СВ)						
	Z_s		(см)						
	Z_{bp}		(см)						
	Z_b		(см)						
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$		(см)	4.71					
	d_{eq}		(см)						
	f_{awf}		(МГц)	2.50		2.50		2.50	2.50
	Dim of A_{aprt}	X	(см)			0.70		0.70	0.70
		Y	(см)			0.51		0.51	0.51
Другая Информация	t_d		(μsec)	2.42					
	P_{rr}		(Гц)	1250					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	0.68					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)						
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	10					
Условия Управления Операцией	Частота (МГц)			6.25		6.25		6.25	6.25
	Мощность		(dB）	0		0		0	0
	Фокусное Число			1		1		1	1
	Фокусная Позиция		(мм）	30		30		30	30
	Импульсная Повторяющаяся Частота		（КГц）	12.5		12.5		12.5	12.5
	Фокусная Глубина		(см）	7.1		7.1		7.1	7.1

Оперативный Метод：B+Метод PW　　Зонд：V6L11K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Несканирование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.73	0.61	0.13		0.24	
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	2.45					
	P		(СВ)		26.8	4.1		4.1	
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(СВ)						
	Z_s		(см)						
	Z_{bp}		(см)						
	Z_b		(см)					2.09	
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$		(см)	2.15					
	d_{eq}		(см)					0.18	
	f_{awf}		(МГц)	5.24	5.24	5.24		5.24	
	Dim of A_{aprt}	X	(см)		0.49	0.47		0.47	
		Y	(см)		0.96	0.98		0.98	
Другая Информация	t_d		(μsec)	0.354					
	P_{rr}		(Гц)	9960					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	3.41					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)					0.18	
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	248					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	6.25	6.25	6.25		6.25	
	Мощность		(dB）	0	0	0		0	
	Фокусное Число			1	1	1		1	
	Фокусная Позиция		(мм）	30	30	30		30	
	Импульсная Повторяющаяся Частота		（КГц）	12.5	12.5	12.5		12.5	
	Фокусная Глубина		(см）	7.1	7.1	7.1		7.1	

Оперативный Метод：B+CFM+Метод PW　　Зонд：V6L11K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Несканирование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0.90	0.63	0.23		0.19	
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	2.21					
	P		(CB)		24.8	4.9		3.1	
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(CB)						
	Z_s		(см)						
	Z_{bp}		(см)						
	Z_b		(см)					2.09	
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$		(см)	2.25					
	d_{eq}		(см)					0.18	
	f_{awf}		(МГц)	5.3	5.3	5.3		5.3	
	Dim of A_{aprt}	X	(см)		0.49	0.47		0.47	
		Y	(см)		0.96	0.98		0.98	
Другая Информация	t_d		(μsec)	0.361					
	P_{rr}		(Гц)	9960					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	3.18					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)					0.18	
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	244					
Условия Управления Операцией	Частота (МГц)			6.25	6.25	6.25		6.25	
	Мощность		(dB）	0	0	0		0	
	Фокусное Число			1	1	1		1	
	Фокусная Позиция		(мм）	30	30	30		30	
	Импульсная Повторяющаяся Частота		（КГц）	6.0	6.0	6.0		6.0	
	Фокусная Глубина		(см）	7.1	7.1	7.1		7.1	

Оперативный Метод：B+CPA+Метод PW　　Зонд：V6L11K

Ярлык Индекса				MI	TIS			TIB	TIC
					Сканирование	Несканирование		Нескани рование	
						A_{aprt}≤1см²	A_{aprt}＞1см²		
Ценность Глобального Максимального Индекса				0．96	0.63	0.23		0.19	
Соединенные Акустические Параметры	P_{ra}		(МПа)	2.21					
	P		(CB)		24.8	4.9		3.1	
	Min. of [Pα(zs), Ita,α(zs)]		(CB)						
	Z_s		(см)						
	Z_{bp}		(см)						
	Z_b		(см)					2.09	
	z at max.. $I_{pi,\alpha}$		(см)	2.25					
	d_{eq}		(см)					0.18	
	f_{awf}		(МГц)	5.3	5.3	5.3		5.3	
	Dim of A_{aprt}	X	(см)		0.49	0.47		0.47	
		Y	(см)		0.96	0.98		0.98	
Другая Информация	t_d		(μsec)	0.361					
	P_{rr}		(Гц)	9960					
	p_r at max. I_{pi}		(МПа)	3.18					
	d_{eq} at max. I_{pi}		(см)					0.18	
	$I_{pa\alpha}$ at max. *MI*		(W/см²)	244					
Условия Управления Операцией	Частота		(МГц)	6.25	6.25	6.25		6.25	
	Мощность		(dB）	0	0	0		0	
	Фокусное Число			1	1	1		1	
	Фокусная Позиция		(мм）	30	30	30		30	
	Импульсная Повторяющаяся Частота		（КГц）	6.0	6.0	6.0		6.0	
	Фокусная Глубина		(см）	7.1	7.1	7.1		7.1	

Приложение D Обучение 4D/3D Изображения(Выбор)

D.1 4D

D.1.1 Входит в 4D Изображение

4D составляет копию и процесс информаций в коробке ROI соответствующим вычислением приобретения непрерывного объёма и копии 3D изображения. Размер и позиция коробки ROI важны для достижения результата хорошей копии.

【Примечание】：Когда зонд объёма пользуется, вход метод 4D изображения только.

D.1.2 Вход 4D Изображения

В настоящем состоянии, нажимает **4D** и входит предварительный метод 4D, и коробка ROI в твёрдых линиях появляется в изображении. Изменяет позицию ROI со следящим шаром. Нажатие **Set** будет изменять коробку ROI в пунктирные линии, и вы можете изменять размер ROI со следящим шаром. Нажимает **Set** снова и укрепляет размер коробки ROI, одновременно функция следящего шара прослеживает за изменением позиции ROI.

После нажатия **Update**, вы можете двигать следящий шар вверх или вниз и изменяет позицию аккуратной линии; нажимает **Update** снова, при помощи следящего шара смешает красную точку на аккуратной линии, таким образом, изменяет кривизну аккуратной линии. Нажимает **Update** снова и перерегулирует позицию аккуратной линии, и нажимает **Set** и подтверждает.

“Нажимает *1 и 2 или 4 и начинает 4D. Нажимает FREEZE и начинает 3D*” показаны справа ниже экрана, и дно экрана показывает нижеследующее главное меню:

Таблица D-1 Главное Меню Предварительного Метода 4D

ПОЛНЫЙ ПОКАЗ 2D	ДВОЙНОЙ ПОКАЗ	ЧЕТВЕРНОЙ ПОКАЗ	ПОЛНЫЙ ПОКАЗ 3D	

Выполняет следующую операцию в соответствии с приглашением:

- Нажимает цифровые клавиши **1 и 2** или **4** и входит в настоящий метод 4D ПОЛНОГО ЭКРАНА.3D , ДВОЙСТВЕННОГО ДИСПЛЕЯ или КВАДРАТНОГО ДИСПЛЕЯ соответственно.

- Нажимает кнопку **SP2**, **SP3** или **SP4** и вводит настоящий метод 4D ДВОЙСТВЕННОГО ДИСПЛЕЯ, КВАДРАТНОГО ДИСПЛЕЯ или ПОЛНОГО ДИСПЛЕЯ 3D соответственно.

- Нажимает **Freeze** и вводит метод ПОЛНОГО ЭКРАНА 3D. При помощи следящего шара передвгиает курсор в коробку изображения. Нажимает **Update**, потом при помощи следящего шара вращает изображение. Нажимает **Update** снова и перестаёт вращение.

- В настоящем методе 4D, справа ниже экрана дисплея нажимает *FREEZE и перестаёт приобретение 4D*. Вслед за приглашением нажимает **Freeze** и перестаёт сканирование. Нажимает кнопку **SP1** и возвращает в предварительный метод 4D.

- Нажимает **4D** и выходит из 4D изображения и возвращает в B метод.

D.1.3 Регулирование ROI

В настоящем методе 4D ДВОЙСТВЕННОГО ДИСПЛЕЯ или КВАДРАТНОГО ДИСПЛЕЯ. При помощи следящего шара двигает крусор в ROI (район интересов) коробку, нажимает **Update** и выбирает ROI, двигает следящий шар и регулирует ROI позицию, и нажимает **Set** и подтверждает ROI позицию. Одновременно, при помощи следящего шара изменяет размер ROI коробки. Нажимает **Set** снова и хранит функцию следящего шара, регулирует ROI позицию. Нажимает **Update** и подтверждает ROI окончательно.

D.1.4 Регулирование 4D Главного Меню

Входит в 4D метод, и его меню проявлено на дне экрана как показано в таблице D-2.

Таблица D-2 4D Главное Меню

ВРАЩАТЬ X	ВРАЩАТЬ Y	ВРАЩАТЬ Z	ОБЪЕКТИВ С ПЕРЕМЕННЫМ ФОКУСНЫМ РАССТОЯНИЕМ	ДВИГАТЬ L-R
	ДВОЙНОЙ ПОКАЗ	ЧЕТВЕРНОЙ ПОКАЗ	ПОЛНЫЙ ПОКАЗ 3D	ДВИГАТЬ U-D

Выбирает желательный параметр при помощи нажатия кнопки для него, и выбранный параметр выделен при помощи желтой коробки. Вращает кнопку и регулирует параметр.Нижеследующее описание функций и регулирования параметра:

ВРАЩАТЬ X	Нажимает ручку под **ВРАЩЕНИЕМ *X*** (например **SP1**) и выбирает параметр, и поворачивает ручку и вращает изображение против X-оси.
ВРАЩАТЬ Y	Нажимает ручку под **ВРАЩЕНИЕМ *Y*** (например **SP2**) и выбирает параметр, и поворачивает ручку и вращает изображение против Y-оси.
ДВОЙНОЙ ПОКАЗ	Нажимает ручку под **ДВОЙНЫМ ПОКАЗОМ** (например **SP2**) и выбирает параметр, и экран показывает X-вид и 4D изображение.
ВРАЩАТЬ Z	Нажимает ручку под **ВРАЩЕНИЕМ *Z*** (например **SP3**) и выбирает параметр, и поворачивает ручку и вращает изображение против Z-оси.
ЧЕТВЕРНОЙ ПОКАЗ	Нажимает ручку под **ДВОЙНЫМ ПОКАЗОМ** (например **SP3**) и выбирает параметр. 4 части проявлены на экране и показывает плоскости различного среза изображений. Левый верх составляет A-вид, который показывает изображение нормального сканирования; правый верх составляет B-вид , левое дно составляет C-вид, и правое дно составляет 4D исполнительный вид.

ОБЪЕКТИВ С ПЕРЕМЕННЫМ ФОКУСНЫМ РАССТОЯНИЕМ	▪ При помощи данной функции, вы можете увеличивать/скращать изображения в 3 плоскостях начиная из центра вращения. ▪ Нажимает ручку под ОБЪЕКТИВОМ С ПЕРЕМЕННЫМ ФОКУСНЫМ РАССТОЯНИЕМ (например **SP4**) и выбирает параметр. Поворачивает ручку по часовой стрелке и сокращает 4D изображение или поворачивает его против часовой стрелки и увеличивает 4D изображение
ПОЛНЫЙ ПОКАЗ 3D	Нажимает ручку под **ПОЛНЫЙ ПОКАЗ *3D*** (например **SP4**) и выбирает параметр, и вы можете достигать показ полного экрана 3D изображений.
ДВИГАТЬ L-R	▪ При помощи данной функции, вы можете двигать центр вращения вдоль пересечения 3 плоскостей, с целью показывать изображения поперечного сечения в параллели. ▪ Нажимает ручку под **ДВИЖЕНИЕМ *L-R*** (например **SP5**) и выбирает параметр. Поворачивает ручку по часовой стрелке и двигает ROI направо или поворачивает его против часовой стрелки и двигает ROI налево.
ДВИГАТЬ U-D	Нажимает ручку под **ДВИЖЕНИЕМ *U-D*** (например **SP5**) и выбирает параметр. Поворачивает ручку по часовой стрелке и двигает ROI вниз или поворачивает его против часовой стрелки и двигаетROI вверх.

D.1.5 4D Субменю

В настоящем состоянии 4D，нажимает **Menu** и приносит субменю как показано в таблице D-3.

Таблица D-3 4D Субменю

ЗОБ	Выключение
ROI МЕТОД	Включение
ПРЯЧЕТ ROI	Выключение
ИСПОЛНИТЕЛЬНЫЙ МЕТОД	Объём
АВТОМАТИЧЕСКОЕ ВРАЩЕНИЕ	Выключение
СЛЕДЯЩИЙ СРЕЗ	Выключение
ОТМЕНА	
СРЕЗ ПЛОСКОСТИ	Выключение
СМЕЩЕНИЕ НЕПРОЗРАЧНОСТИ	32
СКЛОН НЕПРОЗРАЧНОСТИ	32
МНОГО ЛОМТЯ	Выключение
ПРОСТРАНСТВО ЛОМТЯ	1.00
ЦВЕТНАЯ КАРТА	4
ПЕРЕСМОТР ФИЛЬМА	Выключение
УГОЛ РАЗМАХА	55
ПЕРЕСКАНИРОВАНИЕ	Выключение
КАЧЕСТВО ИЗОБРАЖЕНИЯ	Среднее
ПЕРЕСМОТР ОБЪЁМА	9

【 Примечание 】: Регулируемые пункты в подменю составляют субъект в настоящем состоянии или замороженном состоянии. Серые пункты не регулируемы.

Нижеследующее описание функций и регулирования параметра:

ЗОБ	▪ В течение приобретения информации, метод ЗОБА разрешает показ информации в зобе ROI только, и вы можете изменять размер позицию ROI, кроме этого, что изменение отражения в районе объёма. ▪ При помощи следящего шара двигает курсор через **ЗОБ**, нажимает **Set** и выбирает его, поворачивает ручку **Menu** или нажимает ← / → и устанавливает его ***ON*** или ***OFF***, с целью включать или выключать функцию ЗОБА.
ROI МЕТОД	Двигает курсор свыше ***ROI МЕТОД***, нажимает **Установку** и выбирает его, поворачивает ручку **Menu** или нажимает ← / → и устанавливает его ***ON*** или ***OFF***, с целью включать или выключать ROI МЕТОД.
ПРЯТАЕТ ROI	Двигает курсор свыше ПРЯТАЕТ ***ROI***, нажимает **Set** и выбирает его, поворачивает ручку **Menu** или нажимает ← / → и устанавливает его ***ON*** или ***OFF***. Его установка *ON* будет прятать ROI.

ИСПОЛНИТЕЛЬНЫЙ МЕТОД	В методе цветной копии, цветная информация цветных или мощных Допплера сигналов может использована для 4D показа. Двигает курсор свыше ***ИСПОЛНИТЕЛЬНЫЙ МЕТОД***, нажимает **Set** и выбирает его, поворачивает ручку **Menu** или нажимает ← / → и выбирает ***Vol***, ***Max IP*** или ***X-ray***. ***Vol*** – Изображение ближе к ROI коробке объёма светлее, во время изображения дальше от ROI регулятора силы света. ***Max IP*** – Максимальная стоимость цвета ЗОБА ROI проявлена. ***X-ray*** – Полные стоимости цвета ЗОБА ROI вычислены и выведена среднем числом (с одинаковым эффектом как X-ray изображение).
АВТОМАТИЧЕСКОЕ ВРАЩЕНИЕ	Двигает курсор свыше ***АВТОМАТИЧЕСКОЕ ВРАЩЕНИЕ***, нажимает **Set** и выбирает его, поворачивает ручку **Menu** или нажимает ← / → и выбирает угол для автоматического вращения 4D изображения с 45°, 90°, 180°, 270° и 360° доступного. Потом 4D изображение будет вращается автоматически согласно выбранному углу.

СРЕДЯЩИЙ СРЕЗ	▪ С данной функцией, вы можете следить вручную за устранением района изображения, не желая показа, с целью брать интересный объект чище показа. ▪ Двигает курсор свыше ***СЕСЛЕДЯЩИЙ СРЕЗ***, нажимает **Set** и выбирает его, поворачивает ручку **Menu** или нажимает ← / → и устанавливает его ***OFF***, ***IN*** или ***OUT***. ▪ ***OFF***: Выбирает его и закрывает функцию. ▪ ***IN***: Выбирает его, двигает курсор в 4D изображение. Нажимает **Set** и крепит первую точку. Двигает следящий шар и следит вдоль района и будет срезан, который отмечен в красном автоматически. Нажимает **Set** снова и закрывает следящий профиль, имеет район в срезе профиля. ▪ ***OUT***: Выбирает его, когда одинаковый метод как вышеупомненный использован, внешний район профиля срезан.
ОТМЕНА	Двигает курсор свыше **ОТМЕНА**, нажимает **Set** и отмечает операцию последнего зоба. **【Примечание】: Отмечает операцию зоба раз только, например, вычеркивает последний зоб.**
СРЕЗ ПЛОСКОСТИ	Двигает курсор свыше **СРЕЗ ПЛОСКОСТИ**, нажимает **Set** и выбирает его, поворачивает ручку **Menu** или нажимает← / → и устанавливает его ***ON*** или ***OFF***, с целью включать или выключать плоскость.

СМЕЩЕНИЕ НЕПРОЗРАЧНОСТИ	Двигает курсор свыше **СМЕЩЕНИЕ НЕПРОЗРАЧНОСТИ**, нажимает **Set** и выбирает его, поворачивает ручку **Menu** или нажимает← / → и устанавливает стоиомости различного смещения.
СКЛОН НЕПРОЗРАЧНОСТИ	Двигает курсор свыше **СКЛОН НЕПРОЗРАЧНОСТИ**, нажимает **Set** и выбирает его, поворачивает ручку **Menu** или нажимает ← / → и устанавливает стоимости различного склона.
ЦВЕТНАЯ КАРТА	Двигает курсор свыше **ЦВЕТНАЯ КАРТА**, нажимает **Set** и выбирает его, поворачивает ручку **Menu** или нажимает ← / → и устанавливает цвет изображения. Имеется несколько шагов для выбора.
МНОГОЧИСЛЕННЫЙ ЛОМОТЬ	• Функция МНОГОЧИСЛЕННОГО ЛОМТЯ пользуется для ломтя 3 секционных видов (A-вид, B-вид и C-вид) отдельно, и показывает каждую секцию в методе с переменным Фокусным расстоянием. • Недостаток системы данной функции составляет ***ВЫКЛЮЧЕНИЕ***. Двигает курсор выше ***МНОГОЧИСЛЕННОГО-ЛОМТЯ***, нажимает **Выставку** и выбирает её, вращает кнопку **Menu** или нажимает ← / → и включает функцию, и выбирает изображение, которое нарезано ломтями. Ссылка A составляет A-вид, Ссылка B составляет B-вид, Ссылка C составляет C-вид.

РАСПРЕДЕЛЕНИЕ ЛОМТЯ	• РАСПРЕДЕЛЕНИЕ ЛОМТЯ составляет промежуток между ломтями, которые регулируемы только, когда МНОГОЧИСЛЕННЫЙ ЛОМОТЬ включен. • Двигает курсор выше ***МНОГОЧИСЛЕННОГО-ЛОМТЯ***, нажимает **Установку** и выбирает её, вращает кнопку **Menu** или нажимает ← / → и устанавливает различные ценности. Имеется несколько шагов для выбора.
ПЕРЕСМОТР ФИЛЬМА	Недостаток системы данной функции составляет ***ВЫКЛЮЧЕНИЕ***. При помощи следящего шара двигает курсор в ***ПЕРЕСМОТР ФИЛЬМА***. Нажимает Установку и выбирает её. Вращает кнопку **Menu** или нажимает клавишу ←/→ и вводит пересмотр фильма. Двгиает следящий шар и показывает фильм обратно. Нажимает Замораживание и выходит из пересмотра фильма.
УГОЛ РАЗМАХА	При помощи следящего шара двигает курсор в ***УГОЛ РАЗМАХА***. Нажимает **Установку** и выбирает её. Вращает кнопку **Menu** или нажимает клавишу ←/→ и устанавливает угол размаха.
ПЕРЕСКАНИРОВАНИЕ	При помощи следящего шара двигает курсор в **ПЕРЕСКАНИРОВАНИЕ**. Нажимает **Установку** и выбирает её. Вращает кнопку **Menu** или нажимает клавишу ←/→ и выбирает её ***ВКЛЮЧЕНИЕ*** или ***ВЫКЛЮЧЕНИЕ***, например, включает/выключает функцию ПЕРЕСКАНИРОВАНИЯ.

КАЧЕСТВО ИЗОБРАЖЕНИЯ	При помощи следящего шара двигает курсор в ***КАЧЕСТВО ИЗОБРАЖЕНИЯ***. Нажимает **Установку** и выбирает её. Вращает кнопку **Menu** или нажимает клавишу ←/→ и устанавливает качество изображения, которое доступно с ***Высокими, Средними***, и Низкими выборами.
ПЕРЕСМОТР ОБЪЁМА	При помощи следящего шара двигает курсор в ***ПЕРЕСМОТР ОБЪЁМА***. Нажимает **Установку** и выбирает её. Вращает кнопку **Menu** или нажимает клавишу ←/→ и устанавливает пересмотр фильма изображений объёма, который доступ с многочисленными шагами.

【Примечание】: Это требует несколько времени смягчать Set несколько параметров и берёт эффект. Экран будет показывать «ждите, пожалуйста...», терпеливо ждёт изменения.

D.2 3D Изображение

D.2.1 Входит в 3D Изображение

Когда активное 2D изображение заморожено, нажимает **4D** и входит в 3D изображение. 4 части проявлены на экране и показывает плоскости различного среза изображений. Левый верх составляет A-вид, который показывает изображение нормального сканирования; правый верх составляет B-вид , левое дно составляет C-вид,и правое дно составляет 3D исполнительный вид.

D.2.2 Регулирование 3D Главного Меню

Входит в 3D метод, и его меню проявлено на дне экрана как показано в таблице D-4.

Таблица D-4 3D Главное Меню

ВРАЩАТЬ X	ВРАЩАТЬ Y	ВРАЩАТЬ Z	ОБЪЕКТИВ С ПЕРЕМЕННЫМ ФОКУСНЫМ РАССТОЯНИЕМ	ДВИГАТЬ L-R
	ДВОЙНОЙ ПОКАЗ	ЧЕТВЕРНОЙ ПОКАЗ	ПОЛНЫЙ ПОКАЗ 3D	ДВИГАТЬ U-D

【Примечание 1】: Для функций и регулирования параметров, смотрит *D.1.3 Регулирование 4D Главного Меню*.

【Примечание 2】: Для метода ДВОЙСТВЕННОГО ДИСПЛЕЯ или КВАДРАТНОГО ДИСПЛЕЯ, смотрит *D.1.2 Регулирование ROI* на то, как изменять размер и позицию коробки ROI.

D.2.3 3D Субменю

В 3D замороженном состоянии нажимает **Menu** и приносит субменю как показано в таблице D-5.

Таблица D-5 3D Субменю

ЗОБ	Выключение
ROI МЕТОД	Включение
ПРЯЧЕТ ROI	Выключение
ИСПОЛНИТЕЛЬНЫЙ МЕТОД	Объём
АВТОМАТИЧЕСКОЕ ВРАЩЕНИЕ	Выключение
СЛЕДЯЩИЙ СРЕЗ	Выключение
ОТМЕНА	
СРЕЗ ПЛОСКОСТИ	Выключение
СМЕЩЕНИЕ НЕПРОЗРАЧНОСТИ	32
СКЛОН НЕПРОЗРАЧНОСТИ	32
МНОГО ЛОМТЯ	Выключение
ПРОСТРАНСТВО ЛОМТЯ	1.00
ЦВЕТНАЯ КАРТА	4
МЕТОД СКАНИРОВАНИЯ	Lin
Z ШКАЛА	1.00
Z УГОЛ	75

【Note】: Если какой-нибудь пункт в субменю проявлен в сером, это значит, что какой пункт нерегулируем.

Нижеследующее описание функций и регулирования параметра:

МЕТОД СКАНИРОВАНИЯ	▪ На основе метода приобретения информации объёма (или через линейное движение или наклонное движение), при помощи данной функции изменяет метод сканирования (линейный или сектор), с целью вычислять информацию объёма. ▪ Двигает курсор свыше **МЕТОД СКАНИРОВАНИЯ**, нажимает **Set** и выбирает его, поворачивает ручку **Menu** или нажимает ← / → и выбирает его ***Lin*** (линейный) или ***Sec*** (сектор).
Z ШКАЛА	▪ Скорость движение зонда может различна несколько, которая может поправлена Z шкалой. Скорость движения зонда составляет обратную пропорцию Z шкалы. Увеличение Z шкалы компенсирует медленное сканирование, во время уменьшение Z шкалы компенсирует быстрое сканирование. ▪ Двигает курсор свыше ***Z ШКАЛЫ***, нажимает **Set** и выбирает его, поворачивает ручку **Menu** или нажимает ← / → и увеличивает или уменьшает Z шкалу.
Z УГОЛ	Когда ***МЕТОД СКАНИРОВАНИЯ*** установлен в ***Sec***, двигает курсор свыше ***Z УГЛА***, нажимает **Set** и выбирает его, поворачивает ручку **Menu** или нажимает ← / → и изменяет Z УГЛА.

【Примечание】: Для функций и регулирования других параметров, смотрит *D.1.4 Регулирования 4D Субменю*.

Приложение E Регулирование Ряда, Точности и Аккуратности/Параметры Дисплея

Регулирование/ Параметр Дисплея	Ряд	Точность	Аккурат ность
Глубина	4.8см~24.1см	0.8см	≥95%
B_Усиление	1~255	1	≥90%
B_Мощность	1~100	2	≥90%
Период времени	1~4	1	≥95%
B_Пульт Управления Системы Наведения	1~7	1	-
Динамика	20~280	4	≥85%
Нагрузка	высокий, Средний, Низкий	-	-
B_Цветность	1~13	-	-
Время Реакции Системы	0~15	1	-
M_Усиление	0~255	2	≥90%
Главный поаропровод	0~5	-	≥95%
M_Цветность	1~5	-	-
D_Усиление	0~255	2	≥90%
Процессор обработки Цифровых Сигналов	2~8	2.5	≥85%
D_Частота Повторения Импульсов	1.0~12k	1k	≥95%
D_Угол	0 ~ 72 степени	2 степени	≥90%
D_Управление	-15, 0, +15 степеней	10	≥90%
D_Неправильный Шрифт	60~300	10	≥95%
D_Цветность	1~5	-	-
C_PER	30~70	1	-
C_Географическая Карта	1~10	1	-
C_Частота Повторения Импульсов	0.5~8.0k	0.25	≥95%
C_Неправильный Шрифт	20~1000	20	≥95%
C_Управление	-15, 0, +15 степеней	10	≥90%
C Усиление	0~255	2	≥90%