0:00~0:02

OCT裝置中有兩個主要的部份，Gyro的感應器與雷射發射器

0:02~0:06

在掃描的時候，會藉由Gyro Sensor來取得裝置的掃描角度，來輔助拼接的結果。

0:10~0:20

在整體牙齒建模的時，會先將裝置放置牙齒的上方，此時紀錄 Gyro Sensor的旋轉角度

0:23~0:30

在雷射發射器的部分，雷射會打出不同波長的光，並藉由不同層的干涉效應，來取得8mm深度的頻率資訊

0:35~0:42

由於取得深度的頻率資訊之後，需要經由FFT來取得一個點在不同深度的反應的能量強度。

0:42~0:50

將能量轉成圖來方便示意。

0:58 ~ 1:10

本裝置會藉由改變縱軸及橫軸，為了取得立體資料，需要掃描多點的資訊，解析度為8mm x 8mm x 11mm 的資料

1:15~1:30

在取得立體資料之後，藉由邊界判斷的方式來取得表面點雲，首先取得最大峰值與最小峰值之後，如果高於一個閘值，轉成點，此時就可以取得一整片點雲。

1:35~1:40

接著換一個角度及位置，再掃描一次資料，同樣藉 Gyro Sensor 取得另一個旋轉角度

1:40~1:50

同樣的在取得另一個立體資訊，這邊需卻表兩塊掃描中間有交集，交集的範圍越大越有機會拼接成功。

2:00 ~ 2:05

藉著在不使用考慮旋轉角度的形況下拼接，點雲容易造成拼接的位置不正確。

2:10~2:15

所以加入Gyro將點雲旋轉到初始位置，在做拼接，成功率會較高。在一片接著一片反覆拼接的形況下，就可以形成一顆完整的牙齒。