# MoveProcess文件用于实时处理左右髁突和前牙的位置数据。

1. 输入数据及其格式如下：

Float Data\_in[6]={X, Y, Z, C, P, R}; // X/Y/Z单位为mm，C/P/R单位°

Float P1\_R[3]= {X, Y, Z}; // 右髁突在接收坐标系下坐标X/Y/Z单位为mm

Float P2\_R[3] ={X, Y, Z}; // 左髁突在接收坐标系下坐标X/Y/Z单位为mm

Float P3\_R[3] ={X, Y, Z}; // 前牙在接收坐标系下坐标X/Y/Z单位为mm

1. 输出数据及其格式如下：

Float P1\_T[3]= {X, Y, Z}; // 右髁突在发射坐标系下坐标X/Y/Z单位为mm

Float P2\_T[3] ={X, Y, Z}; // 左髁突在发射坐标系下坐标X/Y/Z单位为mm

Float P3\_T[3] ={X, Y, Z}; // 前牙在发射坐标系下坐标X/Y/Z单位为mm

# Get\_LeftCondyle\_StaticCoord文件用于计算左髁突在接收坐标系下的位置数据。

1. 输入数据及其格式如下：

Float \*Data\_in\_left // 左髁突测试数据的首地址，测试数据应为N\*6矩阵，N为左髁突数据长度，6列分别代表X/Y/Z（单位为mm）/C/P/R（单位°）

Float \*Data\_in\_tooth // 前牙测试数据的首地址，测试数据应为N\*6矩阵，N为前牙测试数据长度，6列分别代表X/Y/Z（单位为mm）/C/P/R（单位°）

int len1 // 左髁突测试数据的长度

int len2 // 前牙测试数据的长度

1. 输出数据及其格式如下：

Float Data\_out[3]= {X, Y, Z}; //左髁突在发射坐标下的坐标X/Y/Z（单位为mm）

# Get\_RightCondyle\_StaticCoord文件用于计算右髁突在接收坐标系下的位置数据。

1. 输入数据及其格式如下：

Float \*Data\_in\_Right // 右髁突测试数据的首地址，测试数据应为N\*6矩阵，N为右髁突数据长度，6列分别代表X/Y/Z（单位为mm）/C/P/R（单位°）

Float \*Data\_in\_tooth // 前牙测试数据的首地址，测试数据应为N\*6矩阵，N为前牙测试数据长度，6列分别代表X/Y/Z（单位为mm）/C/P/R（单位°）

int len1 // 右髁突测试数据的长度

int len2 // 前牙测试数据的长度

1. 输出数据及其格式如下：

Float Data\_out[3]= {X, Y, Z}; //输出右髁突在发射坐标下的坐标X/Y/Z（单位为mm）

# OpenClosed\_Process文件用于开合运动轨迹绘制

1. 输入数据及其格式如下：

Float \*in\_Left\_X //开合运动左髁突运动轨迹X向量的首地址，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

Float \*in\_Left\_Y //开合运动左髁突运动轨迹Y向量的首地址，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

Float \*in\_Left\_Z //开合运动左髁突运动轨迹 Z向量的首地址，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

Float \*in\_Right\_X //开合运动右髁突运动轨迹X向量的首地址，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

Float \*in\_Right\_Y //开合运动右髁突运动轨迹Y向量的首地址，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

Float \*in\_Right\_Z //开合运动右髁突运动轨迹Z向量的首地址，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

int len1 //开合运动左髁突运动轨迹的长度

int len2 //开合运动右髁突运动轨迹的长度

1. 输出数据及其格式如下：

Float \*out\_Left\_X //开合运动左髁突运动轨迹X轴向向量，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

Float \*out\_Left\_Y //开合运动左髁突运动轨迹Y轴向向量，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

Float \*out\_ Right\_X //开合运动右髁突运动轨迹X轴向向量，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

Float \*out\_ Right\_Y //开合运动右髁突运动轨迹Y轴向向量，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

int \*len\_out // 开合运动左右髁突输出数据长度，数据格式为1\*2向量

# MoveForward\_Process文件用于前伸运动轨迹绘制

1. 输入数据及其格式如下：

Float \*in\_Left\_X //前伸运动左髁突运动轨迹X向量的首地址，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

Float \*in\_Left\_Y //前伸运动左髁突运动轨迹Y向量的首地址，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

Float \*in\_Left\_Z //前伸运动左髁突运动轨迹 Z向量的首地址，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

Float \*in\_Right\_X //前伸运动右髁突运动轨迹X向量的首地址，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

Float \*in\_Right\_Y //前伸运动右髁突运动轨迹Y向量的首地址，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

Float \*in\_Right\_Z //前伸运动右髁突运动轨迹Z向量的首地址，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

int len1 //前伸运动左髁突运动轨迹的长度

int len2 //前伸运动右髁突运动轨迹的长度

1. 输出数据及其格式如下：

Float \*out\_Left\_X // 前伸运动左髁突运动轨迹X轴向向量，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

Float \*out\_Left\_Y //前伸运动左髁突运动轨迹Y轴向向量，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

Float \*out\_ Right\_X // 前伸运动右髁突运动轨迹X轴向向量，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

Float \*out\_ Right\_Y // 前伸运动右髁突运动轨迹Y轴向向量，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

int \*len\_out // 前伸运动左右髁突输出数据长度，数据格式为1\*2向量

# MoveLeft\_Process文件用于向左运动轨迹绘制

1. 输入数据及其格式如下：

Float \*in\_Left\_X //向左运动右髁突运动轨迹X向量的首地址，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

Float \*in\_Left\_Y //向左运动右髁突运动轨迹Y向量的首地址，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

Float \*in\_Left\_Z //向左运动右髁突运动轨迹 Z向量的首地址，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

int len //向左运动右髁突运动轨迹的长度

1. 输出数据及其格式如下：

Float \*out\_Bennett\_X // 向左运动左髁突运动轨迹X轴向向量(Bennett)，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

Float \*out\_ Bennett \_Y //向左运动左髁突运动轨迹Y轴向向量(Bennett)，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

Float \*out\_ ISS\_X // 向左运动右髁突运动轨迹X轴向向量(ISS)，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

Float \*out\_ ISS\_Y // 向左运动右髁突运动轨迹Y轴向向量(ISS)，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

int \*len\_out // 向左运动右髁突Bennett/ISS输出数据长度，数据格式为1\*2向量

# MoveRight\_Process文件用于向右运动轨迹绘制

1. 输入数据及其格式如下：

Float \*in\_Left\_X //向右运动左髁突运动轨迹X向量的首地址，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

Float \*in\_Left\_Y //向右运动左髁突运动轨迹Y向量的首地址，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

Float \*in\_Left\_Z //向右运动左髁突运动轨迹 Z向量的首地址，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

int len //向右运动左髁突运动轨迹的长度

1. 输出数据及其格式如下：

Float \*out\_ ISS \_X // 向右运动左髁突运动轨迹X轴向向量(ISS)，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

Float \*out\_ ISS \_Y //向右运动左髁突运动轨迹Y轴向向量(ISS)，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

Float \*out\_ Bennett \_X // 向右运动左髁突运动轨迹X轴向向量(Bennett)，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

Float \*out\_ Bennett \_Y // 向右运动左髁突运动轨迹Y轴向向量(Bennett)，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

int \*len\_out // 向右运动左髁突ISS/Bennett输出数据长度，数据格式为1\*2向量

# ToothSagittal\_Process文件用于前牙矢状面轨迹绘制

1. 输入数据及其格式如下：

Float \*Forward\_X //前伸运动前牙轨迹X向量的首地址，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

Float \* Forward \_Y //前伸运动前牙轨迹Y向量的首地址，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

Float \* Forward \_Z //前伸运动前牙轨迹Z向量的首地址，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

int len //前伸运动前牙轨迹的长度

1. 输出数据及其格式如下：

Float \*Sagittal \_X // 前伸运动前牙轨迹X轴向向量，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

Float \* Sagittal \_Y //前伸运动前牙轨迹Y轴向向量，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

int \*len\_out //输出数据长度

# ToothCoronal\_Process文件用于前牙冠状面轨迹绘制

1. 输入数据及其格式如下：

Float \*Left\_X //向左运动前牙轨迹X向量的首地址，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

Float \* Left \_Y //向左运动前牙轨迹Y向量的首地址，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

Float \* Left \_Z //向左运动前牙轨迹Z向量的首地址，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

Float \*Right\_X //向右运动前牙轨迹X向量的首地址，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

Float \* Right \_Y //向右运动前牙轨迹Y向量的首地址，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

Float \* Right \_Z //向右运动前牙轨迹Z向量的首地址，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

int len1 //向左运动前牙轨迹的长度

int len2 //向右运动前牙轨迹的长度

1. 输出数据及其格式如下：

Float \*Coronal\_Left \_X // 向左运动前牙轨迹X轴向向量，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

Float \* Coronal\_ Left \_Y //向左运动前牙轨迹Y轴向向量，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

Float \*Coronal\_Right \_X // 向右运动前牙轨迹X轴向向量，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

Float \* Coronal\_Right \_Y //向右运动前牙轨迹Y轴向向量，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

int \*len\_out //左/右输出数据长度，数据格式为1\*2向量

# ToothHorizontal\_Process文件用于前牙水平面轨迹绘制

1. 输入数据及其格式如下：

Float \*Forward\_X //前伸运动前牙轨迹X向量的首地址，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

Float \* Forward \_Y //前伸运动前牙轨迹Y向量的首地址，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

Float \* Forward \_Z //前伸运动前牙轨迹Z向量的首地址，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

Float \*Left\_X //向左运动前牙轨迹X向量的首地址，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

Float \* Left \_Y //向左运动前牙轨迹Y向量的首地址，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

Float \* Left \_Z //向左运动前牙轨迹Z向量的首地址，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

Float \*Right\_X //向右运动前牙轨迹X向量的首地址，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

Float \* Right \_Y //向右运动前牙轨迹Y向量的首地址，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

Float \* Right \_Z //向右运动前牙轨迹Z向量的首地址，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

int len1 //前伸运动前牙轨迹的长度

int len2 //向左运动前牙轨迹的长度

int len3 //向右运动前牙轨迹的长度

1. 输出数据及其格式如下：

Float \*Horizontal\_Forward \_X // 前伸运动前牙轨迹X轴向向量，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

Float \* Horizontal \_ Forward \_Y //前伸运动前牙轨迹Y轴向向量，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

Float \* Horizontal \_Left \_X // 向左运动前牙轨迹X轴向向量，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

Float \* Horizontal \_ Left \_Y //向左运动前牙轨迹Y轴向向量，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

Float \* Horizontal \_Right \_X // 向右运动前牙轨迹X轴向向量，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

Float \* Horizontal \_Right \_Y //向右运动前牙轨迹Y轴向向量，数据格式为N\*1向量，N代表数据长度

int \*len\_out //左/右输出数据长度，数据格式为1\*3向量