

NobelGuide® Planning教室

習得内容

NobelClinician®のソフトウェアを使って、プランニングを経験し、ディスカッションを通じてインプラントの治療計画のポイントを習得することができます。



要 項

対 象

NobelGuide または NobelClinician ソフトウェアユーザーまたはソフトウェアを使ったプランニングに興味がある方

日 時・会 場

2017年3月15日(水) 19:00~21:00

オーラル&マキシロフェイシャルケアクリニック横浜 研修室
〒220-0012
横浜市西区みなとみらい4-6-2
みなとみらいグランドセントラルタワー2F

参加費

5,000円(税込) ※当日、受付にてお支払い下さい。
領収書を発行いたします。

定 員

20名 ※先着順での受付となります。
定員となり次第、締切とさせていただきますので、
予めご了承くださいませようお願いいたします。

講 師



木津 康博

1993年 東京歯科大学卒業。1997年 東京歯科大学大学院歯学研究科修了(歯科博士授与)。1997-2007年 東京歯科大学オーラルメディスン 口腔外科学講座。2002-2003年 Clinical, Research Fellow Craniofacial Osseointegration and Maxillofacial Prosthetic Rehabilitation Unit (COMPRU), University of Alberta, CANADA。2004-2007年 東京歯科大学市川総合病院 歯科口腔外科 医長。2007年 横浜口腔インプラントセンター 開設。2008年 医)木津歯科デンタルステーション横浜 開設。2012年 オーラル&マキシロフェイシャルケアクリニック横浜 開設。

東京歯科大学オーラルメディスン 口腔外科学講座 臨床講師。東京歯科大学水道橋病院 口腔インプラント科 臨床講師。日本顎顔面インプラント学会指導医

備 考

NobelGuide または NobelClinician のプランニングデータをお持ちの先生は、当日データをご持参ください。
セミナー内にてディスカッションを行っていきます。

参加申込書

お名前	ローマ字名
医院名	
医院住所 〒	
電話番号	FAX番号
E-mail	
ご出身校/ご卒業期	/ 年卒業
NobelGuide または NobelClinician ソフトウェアユーザーですか	<input type="checkbox"/> はい <input type="checkbox"/> いいえ
当日 NobelGuide または NobelClinician のプランニングデータをお持ちになられますか	<input type="checkbox"/> はい <input type="checkbox"/> いいえ

ご提供いただいた情報は、目的以外の用途に使用いたしません。また漏洩のないように取扱いには厳重に注意いたします。

お申込先FAX : 03-6408-4172

(セールスサポート)



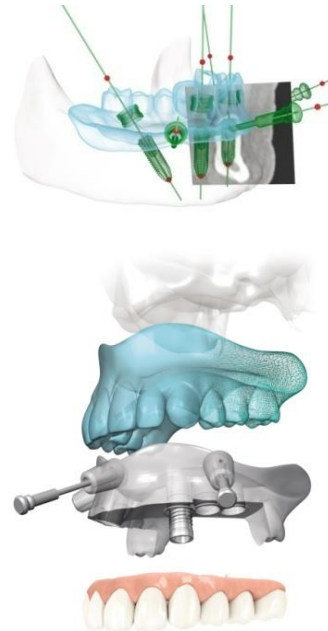
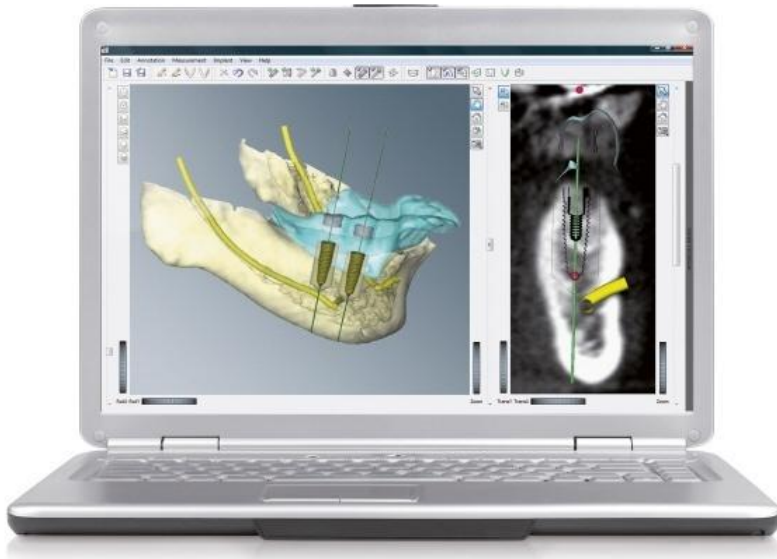
正確なCTデータを全ての症例に

NobelGuide® Planning 教室のご案内

優れた治療計画で予知性の高い臨床を

インプラント治療における正確で低侵襲な治療方法は、患者ニーズに応えると共に安心・安全な治療を行う上で非常に重要なポイントとなります。

NobelGuide® Planning 教室では、CTデータを利用したNobelClinicianソフトウェアを用いて、インプラント埋入位置・手術計画を講師の先生や参加者の先生と一緒に考え、インプラントの治療計画のポイントを習得して頂けます。



NobelGuide はCTデータを利用したコンピューター上の治療シュミレーションからインプラント埋入までの一連のインプラント治療をより安全で正確にサポートします

NobelGuide® Planning 教室の特徴

- NobelClinicianソフトウェアを使用して、プランニングを経験
- インプラント埋入位置・手術計画を講師の先生や参加者の先生と一緒に検討し、ディスカッションを通じてインプラントの治療計画のポイントを習得
- NobelClinicianのソフトウェアをお持ちでなくても参加頂けます
- 参加費: 5,000円 (税込)

主催: ノーベル・バイオケア・ジャパン株式会社

〒140-0001 東京都品川区北品川4-7-35 御殿山トラストタワー13F

【お問合せ先】マーケティング部 研修グループ 03-6408-4209

www.nobelbiocare.co.jp

