

CAE Fidelis[™] Lucina คู่มือการใช้งาน

หุ่นจำลองสถานการณ์การทำคลอดขั้นสูง







หุ่นจำลองสถานการณ์การทำคลอดขั้นสูง สามารถสร้างสถานการณ์เพื่อเสริมสร้างประสบการณ์การ เรียนรู้และความชำนาญในการทำการคลอดในภาวะปกติ(Normal Labor) ภาวะฉุกเฉิน (Obstetric Emergencies) โดยผุ้สอนสามารถสร้างสถานการณ์จำลองขึ้นมาเพื่อให้สอดคล้องกับบทเรียนนั้น ๆ เพื่อให้ผุ้ เรียนได้รับเสมือนจริง ในการดูแลผู้ป่วย นอกจากนี้ ผู้สอนสามารถจำลองสถานการณ์ การดูแลผู้ป่วยก่อนคลอด และ หลังคลอด หรือ การช่วยฟื้นคืนชีพขั้นสูง ในคู่มือการใช้งานหุ่นจำลองสถานการณ์การทำคลอดขั้นสูงจะประกอบไปด้วย

- อุปกรณ์ประกอบการใช้งาน
- การติดตั้งหุ่นจำลองและอุปกรณ์ประกอบ
- การตั้งค่าการใช้งานหุ่นจำลองสถาการณ์การคลอด และการใช้โปรแกรม Müse
- การใช้งานโปรแกรม Touch Pro และ Touch Pro CTG
- การดูแลรักษาหุ่นจำลอง
- ข้อควรระวังและคำเตือนในการใช้งาน



อุปกรณ์ประกอบการใช้งาน

อุปกรณ์ประกอบการใช้งาน
หุ่นมารดา(Full-Body Wireless Mannequin)
คอมพิวเตอร์ควบคุมการใช้งาน(Laptop Instructor Workstation)
จอแสดงผล(TouchPro Workstation)
สายชาร์ต(Power Adapters/Cords (2)
ชุดของหุ่นมารดา(Gown)
อุปกรณ์ประกอบสถานการณ์ก่อนคลอด(Prepartum/Early Labor Kit)
อุปกรณ์ประกอบสถานการณ์คลอด(Vaginal Delivery Kit)
อุปกรณ์ประกอบสถานการณ์หลังคลอด(Postpartum Kit)
อุปกรณ์อื่นๆ(Accessories)

หุ่นมารดา(Full-Body Wireless Mannequin)

มีลักษณะคล้ายมนุษย์เพศหญิงตั้งครรภ์ใกล้คลอด มีความสูงประมาณ 175 เซนติเมตร และน้ำหนักประมาณ 50.39 กิโลกรัม มีข้อต่อต่าง ๆเสมือนจริง โดยสามารถ จัดท่าต่างๆ ได้ทั้งท่านอนหงาย, ท่านอนศีรษะสูง,ท่านอน ตะแคงซ้าย/ขวา,ท่านอนบนขาหยั่งหรือนั่ง สามารถงอพับแขน หมุนบิดข้อมือได้ สามารถฟังเสียงหายใจ,หัวใจ และคลำชีพจรได้ สามารถส่งเสียงพูดได้ ซึ่งหุ่นมารดามาพร้อมกับแบตเตอรี่ที่อยู่ทางด้านซ้ายของหุ่น

คอมพิวเตอร์ควบคุมการใช้งาน(Laptop Instructor Workstation)

กอมพิวเตอร์ควบคุมการใช้งานจะมีโปรแกรม Muse ที่ใช้ในการควบคุมชุดหุ่นจำลอง โดยผู้สอนจะคววบคุมหุ่น ผ่านโปรแกรม โดยตัวโปรแกรมที่มากับหุ่นจะมี Simulated Clinical Experiences (SCEs) สำเร็จรูปเพื่อ ประกอบการใช้งาน

หมายเหตุ: คอมพิวเตอร์ของทางCAE Healthcare ทุกเครื่องสามารถใช้งานได้กับชุดหุ่นจำลองสถานการณ์การ คลอดขั้นสูงได้ ซึ่งไม่ต้องติดตั้งโปรแกรม หรือ Software เพื่อประกอบการใช้งาน



จอแสดงผล(TouchPro Workstation)

จอแสดงผลระบบสัมผัส สำหรับการแสดงก่าสัญญาณชีพของหุ่นมารดาและทารกแรกกลอด เช่น อัตราการเต้น หัวใจของทารกในกรรภ์, อัตราการหครัดตัวของกล้ามเนื้อมคลูก, อัตราการเต้นหัวใจของมารคา ,NIBP , Spo2 , อุณหภูมิร่างกาย

สายชาร์ต(Power Adapters/Cords (2)

้สายชาร์ตขอหุ่นจำลองจะมีสองชนิดโดยจะเป็นของหุ่นทารก และหุ่นมารดา โดยจะมีลักษณะที่แตกต่างกัน

ชุดของหุ่นมารดา(Gown)

ชุดของหุ่นมารคาเพื่อความเสมือนจริงในการจำลองสถานการณ์



เริ่มต้นการใช้งาน

การติดตั้งหุ่นเพื่อใช้ประกอบการเรียนการสอน		
1	จัคสถานที่ทำจะนำหุ่นไปใช้งาน	
2	เปิดหุ่น	
3	เปิดคอมพิวเตอร์ควบคุมการใช้งาน	
4	เชื่อมต่อ Wifi ของหุ่นกับคอมพิวเตอร์	
5	เชื่อมต่อ Wifi ของหุ่นกับจอแสดงผลเพื่อแสดงสัญญาณชีพมารดาและทารก	
6	เริ่มการใช้งานหุ่นเพื่อจำลองสถานการณ์การคลอด	

ขั้นตอนที่1: จัดสถานที่ทำจะนำหุ่นไปใช้งาน

จัดเตรียมสถานที่ ให้มีพื้นที่สำหรับหุ่นและอุปกรณ์ต่างๆ ในห้องขนาดอย่างน้อย 3x4 เมตร โดยจะต้องมี ปลั๊กไฟสำหรับเสียบชาร์ตหุ่น คอมพิววเตอร์ควบคุม และจอแสดงผล

ขั้นตอนที่ 2 : เปิดหุ่น

1.การเปิด-ปิดหุ่นมารดา

1) ก่อนการเปิดหุ่นต้องเช็คสภาพแบตเตอรี่ทีอยู่ทางด้านซ้ายของหุ่นให้พร้อมใช้งาน หรือ เสียบสายชาร์ตทาง

ด้านขวาของหุ่น

2) กดปุ่มสีเงินที่บริเวณด้านขวาของหุ่นมารดาเพื่อเปิดหุ่น



The Mannequin Power Button and Power Cord

3) รอจนหุ่นมารคาพูดว่า "HELLO" (ประมาณ 3 นาที)





4) จากนั้นให้ rotation ring เข้าสู่ตำแหน่งที่พร้อมการใช้งานโดยต้องกดปุ่มลูกศรขึ้นก้างไว้แล้วปล่อย จน rotation ring กลับเข้าสู่ตำแหน่งที่พร้อมการใช้งาน(Home)



2.การเปิด-ปิด หุ่น ทารก

1) กดปุ่มเปิดบริเวณสะ โพกด้านหลัง จนกระทั่งไฟสีเขียวบริเวณสะดือติด



1)



–The Power indicator light

2)

2) กดปุ่มปิดบริเวณสะ โพกด้านหลัง รอจนกระทั่งไฟสีเขียวบริเวณสะดือดับ

ขั้นตอนที่ 3 เปิดคอมพิวเตอร์ควบคุมการใช้งาน

เปิดคอมพิวเตอร์(Macbook) และเชื่อมสายชาร์ตไฟกับปลั๊ก



ขั้นตอนที่ 4 เชื่อมต่อ Wifi ของหุ่นกับคอมพิวเตอร์

เมื่อเปิดหุ่นและคอมพิวเตอร์ควบคุม จะเชื่อมต่ออย่าง WIFI ให้อย่างอัติโนมัติ ถ้าหากไม่เชื่อมWIFI อัติโนมัติให้ ปฏิบัติ ดังนี้

1) เปิดคอมพิวเตอร์ จากนั้นคลิกที่สัญลักษณ์Airport บนหน้าจอ แล้วเชื่อมต่อกับ wifi หุ่น ที่ขึ้นต้นด้วย "MFS....."



- 2) เปิดโปรแกรมbrowser เช่น Internet Explorer, Chrome, Firefox หรือ Safari
- 3) เข้าไปที่เว็บและพิมพ์เว็บเพื่อใช้งานโปรแกรม MUSE

	CAE Heathcare		License Manager	About
	müse	Choose your application		
ขั้นตอนที่ 5 เชื่อมเ 1) เปิดหน้าจอแสด	ท่อ Wifi ของหุ่นกับจอแส เงผล แล้วเชื่อมกับ wifi หุ่	ะอาเวอะ สกรุษ และกล เดงผลเพื่อแสดงสัญญาณชีพมารดาและ น	ะทารก	
2) เปิดโปรแกรมษ	rowser เช่น Internet Expl	orer ,Chrome,firefox		
3) ເข້າໄປທີ່ເວັ້ນແລະ	พิมพ์เว็บเพื่อใช้งานโปรเ	เกรม CTG		
,	CAE Heathcare	Licens	e Manager About	
	m <mark>ü</mark> se	Choose your application TouchPro- Patient Monitor		

การติดตั้งอุปกรณ์สำหรับการจำลองสถานการณ์

การตรวจครรภ์ (prepartum)

The Mannequin Setup Screen - Prepartum and Latent Phase

1) นำ rotation ring ออกจากหุ่นบริเวณท้อง โดยถอดสายและrotation ring ออก

2) NOO uterine funnel with delivery cervix

3) นำ prepartum birth canalใส่ตรงบริเวณปลายของหน้าท้อง

4) ใส่ชุด Static Cervix และ Backplate

- The static cervix The

5) วาง Leopold Tub บริเวณท้องของหุ่นมารคา

- 6) วาง Fetus บริเวณด้านบนของ Leopold Tub
- 7) ปิดหน้าท้องด้วย Prepartum Abdomen

การทำคลอดปกติ (Normal delivery)

1) ติดตั้ง rotation ring โดยวางให้อยู่ในถือกสำหรับ rotation ring

The Rotation Ring

 เมื่อใส่ rotation ring ถูกต้องจะสามารถหหมุนได้แบบไม่ติดขัด แล้วล็อกด้วยตัวล็อกทางด้านข้างทั้ง 2 ข้าง

3) แล้วเชื่อมสายของrotation ring กับหุ่น

The Power button

3)

4)

- ใส่ uterine funnel with delivery cervix ตรงบริเวณหน้าท้อง
- 5) ชโลม Lubricate หรือ Cotton Seed Oil ให้ทั่วบริเวณ uterine funnel
- 6) เปิดหุ่นเด็กทารก พร้อม Lubricate หรือ Cotton Seed Oil ให้ทั่วบริเวณ

7) ติดตั้งหุ่นทารก ภายในหุ่นมารดา โดยการกดปุ่มถูกศรขึ้นค้าง เพื่อเข้าจุดเริ่มต้น "Home Position"

8) เชื่อมสายสะคือกับหุ่นทารก และนำสายสะคือเชื่อมกับรก

9) นำสายสะคือและรกเก็บไว้ในถุงสีดำ และเกี่ยวไว้บริเวณข้างๆหน้าท้อง

10) นำ Delivery Abdomen มาเชื่อมต่อสาย Speaker และสาย Contraction และปิดหน้าท้องให้เรียบร้อย

การทำคลอดท่ากัน (Breech presentation)

การทำคลอดติดไหล่ (Shoulder dystocia)

The Mannequin Setup Screen - Vaginal Delivery Vertex Presentation

การตกเลือดหลังคลอด (Post Partum Hemorrhage)

The Mannequin Setup Window

Cancel Continue

1) ติดตั้ง Filling Blood Tank บริเวณหน้าท้องของหุ่นมารดา

2) บรรจุน้ำกลั่นที่ผสมสีผสมอาหารลง Trauma Fill Tank ตามปริมาณที่ต้องการ

- 3) เชื่อมต่อ Trauma Fill Tank เข้ากับ Port ที่อยู่บริเวณค้านข้างของหุ่นมารคา
- 4) วาง Boggy ไว้บน Filling Blood Tank ที่อยู่บริเวณหน้าท้องของหุ่นมารคา

The Boggy/Contracted Uterus and Blood Tank 5) ปีคหน้าท้องของหุ่นมารดาให้เรียบร้อย และเริ่มการใช้งาน

การใช้งานหุ่นจำลองสถาการณ์การคลอด และการใช้โปรแกรม Müse

1. เมื่อเชื่อมต่อกอมพิวเตอร์กวบกุมเข้ากับหุ่น เริ่มการทำงานโดยเข้า Web browser

เลือกโปรแกรม Müse จะขึ้นให้ Login เพื่อการเข้าระบบ

Username-	müse	
Password-	Username A	$((\bigcirc))$
	🕟 Login	- T

The Müse Login Fields

3. เมื่อเข้าสู่โปรแกรมจะปรากฏหน้าจอ

The Home Page

แถบ The SCE Selection Panel

เป็นแถบ ข้อมูลของ SECs ซึ่งจะแสดงข้อมูลของการจำลองสถานการณ์ โดย SECs สำเร็จรูปที่มาจากโรงงานจะ มีข้อมูลพื้นฐานของคนไข้ และ ข้อมูลสำหรับการจำลองสถานการณ์ต่าง ๆ เพื่อการนำไปใช้งาน

การเริ่มใช้ SCEs ที่เลือกเพื่อเริ่มการใช้งาน โดยการคลิก RUN มุมขวาของหน้าจอ เมื่อคลิกจะปรากฏหน้าจอ

ที่อยู่บริเวณด้านล่าง

The Run Button

The Mannequin Setup Window

ซึ่งเป็นหน้าจอที่อธิบายขั้นตอนการเตรียมอุปกรณ์และการติดตั้งหุ่น เพื่อการใช้งานในSCEs ที่เลือก เมื่อเตรียม อุปกรณ์และติดตั้งหุ่นตามกำแนะนำเรียบร้อยให้กลิกเลือก Continue ที่อยู่มุมด้านล่างขวาของหน้าต่าง เมื่อกลิก แล้ววจะปรากฏหน้าจอ

CAE Fidelis[™] Lucina

การควบคุมสามารถทำได้ 2 รูปแบบ คือการควบคุมลักษณะตามระบบของร่างกาย แบบ Driven

การควบคุมลักษณะตามแบบ Physiological Model Driver

ในรูปแบบนี้ สามารถควบคุมในลักษณะกำหนดสภาวะ (condition)แบบ physiology Model ของผู้ป่วยซึ่ง

โปรแกรมจำคำนวณทางสรีรวิทยาให้โดยอัตโนมัติ

Apnea	
BP: Hypertension	
BP: Hypotension	
Desaturation	
Heart Rate: Bradycardia	
Heart Rate: Tachycardia	

ในสภาวะหนึ่งๆ จะต้องประกอบด้วย อย่างน้อย 4 เงื่อนไข ดังนี้

Cardiovascular:	Blood Pressure
Cardiovascular:	Heart Rate
Respiratory:	Respiration Rate
Respiratory:	Desaturation

จากนั้น ซอฟแวร์ Muse จะทำงานในลักษณะ" Physiologically Driven

การควบคุมฟังก์ชันด้าน Obstetrical

้สามารถสร้างสถานการณ์ Operation Mode ของหุ่นคลอค CAE MFS Lucina ได้ดังต่อไปนี้

- 1. Prepartum and Latent Phase 4.Cesarean Section
- 2. Active Phase

5.Postpartum

3. Vaginal Delivery 6.Non-gravid Female

ในขั้นตอนนี้ จะยกตัวอย่างการตั้งก่า Vaginal Delivery

โดยปกติจะใช้เวลาประมาณ 20 นาที ต่อการคลอด 1 ครั้ง

**หากต้องการเร่งให้เร็วเพื่อสามารถกลอดเป็นตัวอย่างให้ปรับก่าดังต่อไปนี้

1.Rate of Descent ให้ตั้งค่า11-12 cm/นาที

2.Contraction Frequency ให้ตั้ง 6-7ครั้ง/10 นาที

3.Patient Pushing ให้ตั้งค่า On

4.Sound เลือก 2 อย่างคือ เสียงหายใจภายนอก(Audible Breath Sound) :Normal

เสียงร้องสอดคล้องกับการบีบตัวของมคลูก(UA Synchronized Vocal

Clip):Soft Push, Long Push

จะใช้เวลาประมาณ 1 นาที่ 30วินาที่ จากนั้นเริ่มคลอดให้กดปุ่ม "Delivery"

Ba	sic	
Rate of Descent		1.0 4
Fetal State	▶ Active	Sleep
Contraction Frequency		3 4
Contraction Amplitude		50 🗍
Contraction Duration		80 🗍
Patient Pushing		off
Early Deceleration Magnitude	▶ None	
Late Deceleration Amplification F	actor	1.0
Shoulder Dystocia		Disabled
Shoulder Dystocia Resolution	▶ None	
Extraction of Posterior Arm		
Arrested Labor		Disable
Arrested Labor Trigger Station		0 4
Arrested Labor Resolved by Tract	ion	No
Traction Force Required to Resolution	ve	30

การStop SCEs

เมื่อต้องการหยุดการ RUN SCEs สามารถทำได้โดยการคลิกเลือก Stop บริเวณมุมขวาของหน้าจอ จะปรากฏหน้าต่างเพื่อยืนยันการหยุดการ RUN

The Stop The SCE Dialog Box

การใช้งานโปรแกรม TouchPro Patient Monitor

์ โปรแกรม TouchPro Patient Monitor เป็นโปรแกรมสำหรับแสดงค่าสัญญาชีพของผู้ป่วย

การใช้งานโปรแกรม เมื่อเข้าสู่หน้าเพื่อเลือกโปรแกรม TouchPro Patient Monitor สำหรับการใช้งาน

The Müse Start Screen

เมื่อเลือกโปรแกรมแล้วจะปรากฏหน้าจอคังนี้

The TouchPro Display

ซึ่งสามารถเปลี่ยนแปลงรูปแบบการแสดงผลได้เพื่อให้สอดคล้องกับการจำลองสถานการณ์ ซึ่งใช้งานสามารถ เลือกได้จากค่าที่ตั้งค่ามาจากโรงงงาน หรือ แก้ไขเองได้ โดยการคลิกเลือกที่แถบ

The Settings Button

การใช้งานโปรแกรม TouchPro CTG Monitor

โปรแกรม TouchPro CTG Monitor เป็นโปรแกรมสำหรับแสดงค่าอัตราการหายใจของทารกในยครรภ์และ

อัตราการหครัคตัวของมคลูก

การใช้งานโปรแกรม เมื่อเข้าสู่หน้าเพื่อเลือกโปรแกรม TouchPro CTG Monitor สำหรับการใช้งาน

The Müse Start Screen

เมื่อกลิกเลือกจะปรากฏหน้าจอ ซึ่งจะแสดงก่สัญญาณชีพต่าง ๆ ของทารกในกรรภ์ กวามก้าวหน้าของการกลอด ก่าสัญญาณชีพของมารดา

The CTG Monitor

การตั้งค่า Tocography Noise

หน้าจอแสดงข้อมูล Tocography สามารถแสดงลักษณะของ TOCO probe

Error โดยปรับค่าใด้จากโปรแกรม Müse เมื่อต้องการปรับค่าของ ให้เป็นศูนย์ (default zero value)สามารถปรับ

ใด้จากหน้าต่างของ CTG Monitor โดยการเลือก TOCO Zero ได้ที่บริเวณด้านล่างของหน้าจอ

การดู Viewing the CTG Strip

เมื่อต้องการดู CTG Strip สามารถเลือกได้จาก

The CTG Strip Navigation Buttons

ซึ่งเสมือนกับการใช้ CTG monitor Back to Beginning : เลือกเพื่อกลับไปยังงจุดเริ่มต้น Skip Back : ดูกราฟย้อนหลัง 1 ครั้ง Rewind : ดูกราฟย้อนหลังจนถึงจุดเริ่มต้น Play : เลือกเพื่อแสดงกราฟ ณ ขณะนั้น Fast-Forward : ดูกราฟด้านหน้า Skip Forward : ดูกราฟด้านหน้า 1 ครั้ง Skip to End : เลือกเพื่อกลับไปยังงจุดสุดท้าย

การดูแลรักษา

หลังจากเสร็จการใช้งงาน ควรดูแลรักษาตามขั้นตอนดังนี้

การดูแลรักษา	
1	เช็คกราบน้ำมันด้วยผ้านุ่มตรงบริเวณที่ชโลมน้ำมัน
2	ปิดโปรแกรม Museและเครื่องคอมพิวเตอร์ควบคุม
3	ปิดหุ่นมารดา
4	ปิดหุ่นทารก

ข้อควรระวัง

- 1. หลีกเลี่ยงการนำปากกา หมึกซึม เข้าใกล้หุ่นจำลองเพื่อป้องกันการเปื้อนผิวหนังของหุ่น
- 2. หลีกเลี่ยงของมีคม เช่น ไม้บรรทัด เล็บ เข้าใกล้หุ่นจำลองเพื่อป้องกันการฉีกขาดผผิวหนังของหุ่น
- ควรชโลมน้ำมันทุกครั้งที่ทำการจำลองสถานการณ์การคลอด เพื่อป้องกันการฉีกขาดของผิวหนังหุ่น , ป้องกันกล ไลการคลอด และเพื่อเป็นถนอมผิวหนังของหุ่นจำลอง
- 4. เมื่อมีการใส่ท่อช่วยหายใจ ควรใช้สเปรย์หรือน้ำมันเพื่อความสะควกและง่ายในการใช้งาน
- เมื่อมีการจำลองสถานการณ์ที่มีน้ำ ควรใช้น้ำกลั่น เพื่อป้องกันการเกิดตะกอน และ ตะ ไคร้น้ำ ซึ่งอาจทำให้ เกิดการอุดตั้นของท่อได้
- หลังการใช้งานควรทำความสะอาคหุ่นจำลองมารคา ไล่น้ำออกจากตัวหุ่นเพื่อป้องกันการเกิดตะกอนซึ่งอาจ ทำให้เกิดการอุดตั้นของท่อต่าง ๆ ได้
- หลังการใช้งานควรเช็คคราบน้ำมัน และคราบต่างๆ ออกจากตัวหุ่น เพื่อการป้องกันสิ่งที่อาจทำเกิดความ ผิดปกติเมื่อมีการใช้งานในครั้งต่อไป

การประจุแบตเตอรี่

-หุ่นมารคา สามารถชาร์ตแบตเตอรี่ได้ด้วยเสียบสายไฟเข้ากับ Port ที่บริเวณสะ โคพกด้านขวาของหุ่น

The AC Adapter Connection

โดยแบตเตอรี่ของหุ่นจะอยู่บริเวณสะโพกด้านซ้าย

The Battery Compartment and Ports with Cover

เมื่อมีการประจุไฟเต็มแถบสัญญาณไฟที่อยู่บริเวณแบตเตอรี่จะขึ้นครบ3 แถบ ไม่มีการกระพริบของสัญญาณไฟ เมื่อประจุไฟมีพลังงานน้อยกว่า 50 เปอร์เซ็นต์ จะแสดงสัญญาณไฟ 2 แถบ ไม่มีการกระพริบของสัญญาณไฟ เมื่อประจุไฟมีพลังงานน้อยกว่า 20 เปอร์เซ็นต์ จะแสดงสัญญาณไฟ 1 แถบ ไม่มีการกระพริบของสัญญาณไฟ เมื่อประจุไฟมีพลังงานน้อยกว่า 15 เปอร์เซ็นต์ จะแสดงสัญญาณไฟ 1 แถบ มีการกระพริบของสัญญาณไฟ ควร ชาร์ตแบตเตอรี่

-หุ่นทารก การชาร์ตแบตเตอรี่ของหุ่นทารก สามารถทำได้โดยการเสียบสายชาร์ตเข้ากับด้านหลังของหุ่นทารก

The Back of the Fetus