



(12) 发明专利申请

(10) 申请公布号 CN 113827430 A

(43) 申请公布日 2021.12.24

(21) 申请号 202111118947.9

(22) 申请日 2021.09.24

(71) 申请人 罗春梅

地址 570000 海南省海口市秀英区富力盈溪谷

(72) 发明人 罗春梅

(74) 专利代理机构 南昌合达信知识产权代理事务所(普通合伙) 36142

代理人 刘学涛

(51) Int. Cl.

A61G 13/10 (2006.01)

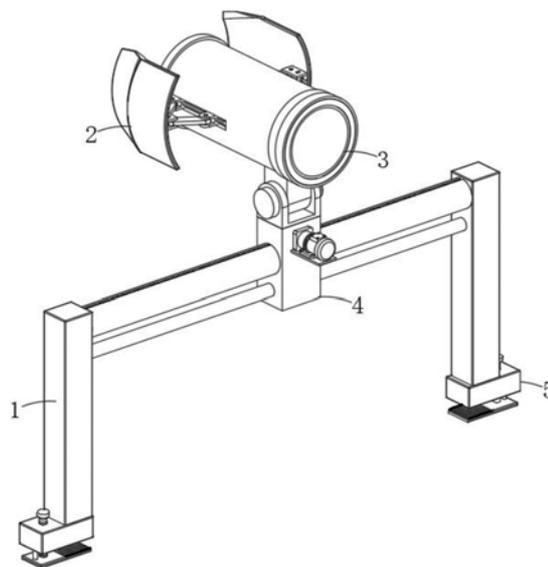
权利要求书2页 说明书6页 附图10页

(54) 发明名称

智能低损精准定位丰胸填充系统

(57) 摘要

本发明公开了智能低损精准定位丰胸填充系统及其使用方法,包括支撑杆,支撑杆共设置有两个,移动机构,移动机构包括移动部件、固定齿条和移动块,移动部件设置于两个支撑杆之间,固定齿条设置于移动部件上,移动块设置于移动部件上,固定齿条贯穿于移动块,传输机构,传输机构包括支撑部件、定位部件、安装管、移动管,通过将移动块调节到合适的位置,通过拧动调节螺栓将限位机构和传输机构调节到合适的位置,再将限位板和安装管进行调节,可以方便医护人员对丰胸假体进行精准定位并放置,增加医护人员的工作效率,通过将固定机构固定在手术床上,从而增加了本装置的稳定性,减少对使用者伤口的损伤,同时增加使用者的使用舒适性。



1. 智能低损精准定位丰胸填充系统,其特征在于,包括:

支撑杆(1),所述支撑杆(1)共设置有两个;

移动机构(4),所述移动机构(4)包括移动部件、固定齿条(404)和移动块(402),所述移动部件设置于两个支撑杆(1)之间,所述固定齿条(404)设置于移动部件上,所述移动块(402)设置于移动部件上,所述固定齿条(404)贯穿于移动块(402);

传输机构(3),所述传输机构(3)包括支撑部件、定位部件、安装管(301)、移动管(302),所述支撑部件设置于移动块(402)上,所述安装管(301)设置于支撑部件上,所述定位部件设置于安装管(301)上,所述移动管(302)滑动嵌设于安装管(301)的内壁之间,且移动管(302)设置于定位部件上;以及

限位机构(2),所述限位机构(2)共设置有两组,每组所述限位机构(2)包括两个调节部件、转动部件和限位板(201),所述调节部件和转动部件均设置于安装管(301)上,所述转动部件设置于调节部件上,所述限位板(201)设置于调节部件上。

2. 如权利要求1所述的智能低损精准定位丰胸填充系统,其特征在于:所述移动部件包括固定电机(401)、固定杆(403)、移动齿轮(405)和稳定杆(406),所述固定杆(403)和稳定杆(406)分别固定连接于两个支撑杆(1)之间,且固定杆(403)和稳定杆(406)均贯穿于移动块(402),所述固定齿条(404)固定嵌设于固定杆(403)的顶部,移动齿轮(405)所述固定电机(401)与移动块(402)固定连接,所述移动齿轮(405)固定套设于固定电机(401)的输出端,且移动齿轮(405)与固定齿条(404)相互啮合。

3. 如权利要求2所述的智能低损精准定位丰胸填充系统,其特征在于:所述支撑部件包括连接件(304)、调节螺栓(305)和固定板(307),所述连接件(304)的底部固定连接于移动块(402)的顶部,所述固定板(307)固定连接于安装管(301)的底部,所述固定板(307)的底部通过调节螺栓(305)与连接件(304)固定连接。

4. 如权利要求3所述的智能低损精准定位丰胸填充系统,其特征在于:所述定位部件包括两个限位杆(303)和固定圈(306),所述安装管(301)的上下内壁均开设有限位槽,两个所述限位杆(303)分别固定连接于两个限位槽的两侧内壁之间,两个所述限位杆(303)分别贯穿于移动管(302),所述固定圈(306)滑动套设于移动管(302)的外表面,且固定圈(306)与安装管(301)螺纹连接。

5. 如权利要求4所述的智能低损精准定位丰胸填充系统,其特征在于:每组所述调节部件包括转动圈(205)和固定齿圈(206),所述转动圈(205)转动嵌设于安装管(301)的外表面,所述固定齿圈(206)固定连接于转动圈(205)的内壁之间。

6. 如权利要求5所述的智能低损精准定位丰胸填充系统,其特征在于:每组所述转动部件包括双向螺纹杆(203)、固定齿轮(204)和限位支架(202),所述安装管(301)的两侧外表面均开设有安装槽,所述双向螺纹杆(203)转动连接于安装槽的两侧内壁之间,所述固定齿轮(204)固定套设于双向螺纹杆(203)的一端,且固定齿轮(204)与固定齿圈(206)相互啮合,所述限位支架(202)与双向螺纹杆(203)螺纹连接,且限位支架(202)与限位板(201)固定连接。

7. 如权利要求6所述的智能低损精准定位丰胸填充系统,其特征在于:两个所述支撑杆(1)的底部分别设置有固定机构(5),每组所述固定机构(5)包括限位部件、移动板(502)、安装板(501)和转动杆(505),所述安装板(501)的顶部固定连接于支撑杆(1)的顶部,所述转

动杆(505)的与安装板(501)螺纹连接,且转动杆(505)的底端贯穿于安装板(501)与移动板(502)转动连接,所述限位部件设置于安装板(501)和移动板(502)之间。

8.如权利要求7所述的智能低损精准定位丰胸填充系统,其特征在于:每个所述限位部件包括固定弹簧(503)和滑动杆(504),所述安装板(501)的底部开设有滑动槽,所述滑动杆(504)滑动嵌设于滑动槽的内壁之间,所述固定弹簧(503)固定连接于滑动杆(504)和滑动槽之间。

9.如权利要求8所述的智能低损精准定位丰胸填充系统,其特征在于:所述安装板(501)的内部固定连接有磁石(507),两个所述移动板(502)的顶部均黏合设置有橡胶块(506)。

10.智能低损精准定位丰胸填充系统的使用方法,其特征在于,应用于权利要求1-9中任意一项所述的智能低损精准定位丰胸填充系统中,包括以下步骤:

S1、固定定位填充系统,通过固定机构(5)将定位填充系统固定在手术床上,将安装板(501)和移动板(502)放置到手术床两侧边缘处,磁石(507)吸附在手术床上,拧动转动杆(505),转动杆(505)转动带动移动板(502)移动,移动板(502)移动带动滑动杆(504)上升,滑动杆(504)挤压固定弹簧(503),直到移动板(502)和安装板(501)固定到手术床上,停止转动安装板(501);

S2、调节定位填充系统,根据使用者位置调节限位机构(2)和传输机构(3)的位置,固定电机(401)转动带动移动齿轮(405)转动,通过移动齿轮(405)与固定齿条(404)啮合,使移动块(402)带动限位机构(2)和传输机构(3)在固定杆(403)上移动,当调节到合适的位置,停止转动固定电机(401);

S3、对切口进行限位,通过拧动调节螺栓(305),并转动固定板(307)将限位机构(2)和传输机构(3)调节到合适的位置,并拧紧调节螺栓(305)将固定板(307)固定到连接件(304)上,此时限位板(201)位于切口处,然后转动圈(205),转动圈(205)带动固定齿圈(206)转动,固定齿圈(206)转动带动固定齿轮(204)转动,固定齿轮(204)转动带动双向螺纹杆(203)转动,双向螺纹杆(203)转动带动限位支架(202)之间的角度改变,两个限位板(201)相互远离,对切口进行限位;

S4、调节传输道,拧动固定圈(306),然后拉动移动管(302),移动管(302)在限位杆(303)上滑动,当移动管(302)移动到合适的位置,即可停止拉动移动管(302),再通过固定圈(306)将移动管(302)和安装管(301)固定到一起,医护人员通过移动管(302)将丰胸假体进行放置。

智能低损精准定位丰胸填充系统

技术领域

[0001] 本发明属于医疗设备技术领域,具体为智能低损精准定位丰胸填充系统及使用办法。

背景技术

[0002] 丰胸,也叫隆胸或丰乳,是女性为了提升个人女性魅力而针对乳房进行的一种增大行为,主要依靠外力手法,对胸部的形状进行塑造,常见的丰胸方法有:食物丰胸,即通过调整饮食规律,借用蔬菜里面的营养物质达到丰胸目的;药物丰胸,就是使用或服用药物进行丰胸,手术丰胸,对胸部填充硅胶等制品达到丰胸目的,隆胸手术需要切出伤口以放入填充物,这个伤口当然要隐蔽,避免被人发现。所以很多人为了美丽伤口可选择在腋窝下、乳晕中或乳腺下腋作为手术的开刀的地方,进行手术丰胸时,需要使用辅助用具将硅胶填充到使用者乳房部位。

[0003] 现有的丰胸手术在实际操作中使用漏斗状的传输带进行辅助,传输带大小固定且需要依靠医护人员调节位置,导致其定位精准度不佳,同时增加了医护人员的工作量,同时现有的漏斗状的传输带,需要多名医护人员进行配合,进行使用,其稳定性部件,容易对使用者的切口造成二次损伤,导致其使用舒适性不佳。

发明内容

[0004] 本发明的目的在于:通过固定电机转动带动移动齿轮转动,通过移动齿轮与固定齿条啮合,使移动块带动限位机构和传输机构在固定杆上移动,当调节到合适的位置,通过拧动调节螺栓,并转动固定板将限位机构和传输机构调节到合适的位置,并拧紧调节螺栓将固定板固定到连接件上,此时限位板位于切口处,然后转动圈,转动圈带动固定齿圈转动,使双向螺纹杆转动,双向螺纹杆转动带动限位支架之间的角度改变,对切口进行限位,拧动固定圈,然后拉动移动管,移动管在限位杆上滑动,当移动管移动到合适的位置,即可停止拉动移动管,再通过固定圈将移动管和安装管固定到一起,医护人员通过移动管将丰胸假体进行放置,可以方便医护人员对丰胸假体进行精准定位并放置,增加医护人员的工作效率,通过固定机构将定位填充系统固定在手术床上,将安装板和移动板放置到手术床两侧边缘处,磁石吸附在手术床上,拧动转动杆,转动杆转动带动移动板移动,移动板移动带动滑动杆上升,滑动杆挤压固定弹簧,直到移动板和安装板固定到手术床,通过橡胶块和磁石作用,可以增加固定机构的固定效果,从而增加了本装置的稳定性,减少对使用者伤口的损伤,同时增加使用者的使用舒适性。

[0005] 本发明采用的技术方案如下:智能低损精准定位丰胸填充系统,包括:

[0006] 支撑杆,所述支撑杆共设置有两个;

[0007] 移动机构,所述移动机构包括移动部件、固定齿条和移动块,所述移动部件设置于两个支撑杆之间,所述固定齿条设置于移动部件上,所述移动块设置于移动部件上,所述固定齿条贯穿于移动块;

[0008] 传输机构,所述传输机构包括支撑部件、定位部件、安装管、移动管,所述支撑部件设置于移动块上,所述安装管设置于支撑部件上,所述定位部件设置于安装管上,所述移动管滑动嵌设于安装管的内壁之间,且移动管设置于定位部件上;以及

[0009] 限位机构,所述限位机构共设置有两组,每组所述限位机构包括两个调节部件、转动部件和限位板,所述调节部件和转动部件均设置于安装管上,所述转动部件设置于调节部件上,所述限位板设置于调节部件上。

[0010] 其中,所述移动部件包括固定电机、固定杆、移动齿轮和稳定杆,所述固定杆和稳定杆分别固定连接于两个支撑杆之间,且固定杆和稳定杆均贯穿于移动块,所述固定齿条固定嵌设于固定杆的顶部,移动齿轮所述固定电机与移动块固定连接,所述移动齿轮固定套设于固定电机的输出端,且移动齿轮与固定齿条相互啮合。

[0011] 其中,所述支撑部件包括连接件、调节螺栓和固定板,所述连接件的底部固定连接于移动块的顶部,所述固定板固定连接于安装管的底部,所述固定板的底部通过调节螺栓与连接件固定连接。

[0012] 其中,所述定位部件包括两个限位杆和固定圈,所述安装管的上下内壁均开设有限位槽,两个所述限位杆分别固定连接于两个限位槽的两侧内壁之间,两个所述限位杆分别贯穿于移动管,所述固定圈滑动套设于移动管的外表面,且固定圈与安装管螺纹连接。

[0013] 其中,每组所述调节部件包括转动圈和固定齿圈,所述转动圈转动嵌设于安装管的外表面,所述固定齿圈固定连接于转动圈的内壁之间。

[0014] 其中,每组所述转动部件包括双向螺纹杆、固定齿轮和限位支架,所述安装管的两侧外表面均开设有安装槽,所述双向螺纹杆转动连接于安装槽的两侧内壁之间,所述固定齿轮固定套设于双向螺纹杆的一端,且固定齿轮与固定齿圈相互啮合,所述限位支架与双向螺纹杆螺纹连接,且限位支架与限位板固定连接。

[0015] 其中,两个所述支撑杆的底部分别设置有固定机构,每组所述固定机构包括限位部件、移动板、安装板和转动杆,所述安装板的顶部固定连接于支撑杆的顶部,所述转动杆的与安装板螺纹连接,且转动杆的底端贯穿于安装板与移动板转动连接,所述限位部件设置于安装板和移动板之间。

[0016] 其中,每个所述限位部件包括固定弹簧和滑动杆,所述安装板的底部开设有滑动槽,所述滑动杆滑动嵌设于滑动槽的内壁之间,所述固定弹簧固定连接于滑动杆和滑动槽之间。

[0017] 其中,所述安装板的内部固定连接有磁石,两个所述移动板的顶部均黏合设置有橡胶块。

[0018] 智能低损精准定位丰胸填充系统的使用方法,包括以下步骤:

[0019] 步骤一、固定定位填充系统,通过固定机构将定位填充系统固定在手术床上,将安装板和移动板放置到手术床两侧边缘处,磁石吸附在手术床上,拧动转动杆,转动杆转动带动移动板移动,移动板移动带动滑动杆上升,滑动杆挤压固定弹簧,直到移动板和安装板固定到手术床上,停止转动安装板;

[0020] 步骤二、调节定位填充系统,根据使用者位置调节限位机构和传输机构的位置,固定电机转动带动移动齿轮转动,通过移动齿轮与固定齿条啮合,使移动块带动限位机构和传输机构在固定杆上移动,当调节到合适的位置,停止转动固定电机;

[0021] 步骤三、对切口进行限位,通过拧动调节螺栓,并转动固定板将限位机构和传输机构调节到合适的位置,并拧紧调节螺栓将固定板固定到连接件上,此时限位板位于切口处,然后转动圈,转动圈带动固定齿圈转动,固定齿圈转动带动固定齿轮转动,固定齿轮转动带动双向螺纹杆转动,双向螺纹杆转动带动限位支架之间的角度改变,两个限位板相互远离,对切口进行限位;

[0022] 步骤四、调节传输道,拧动固定圈,然后拉动移动管,移动管在限位杆上滑动,当移动管移动到合适的位置,即可停止拉动移动管,再通过固定圈将移动管和安装管固定到一起,医护人员通过移动管将丰胸假体进行放置。

[0023] 综上所述,由于采用了上述技术方案,本发明的有益效果是:

[0024] (1) 本发明中,通过固定电机转动带动移动齿轮转动,通过移动齿轮与固定齿条啮合,使移动块带动限位机构和传输机构在固定杆上移动,当调节到合适的位置,通过拧动调节螺栓,并转动固定板将限位机构和传输机构调节到合适的位置,并拧紧调节螺栓将固定板固定到连接件上,此时限位板位于切口处,然后转动圈,转动圈带动固定齿圈转动,使双向螺纹杆转动,双向螺纹杆转动带动限位支架之间的角度改变,对切口进行限位,拧动固定圈,然后拉动移动管,移动管在限位杆上滑动,当移动管移动到合适的位置,即可停止拉动移动管,再通过固定圈将移动管和安装管固定到一起,医护人员通过移动管将丰胸假体进行放置,可以方便医护人员对丰胸假体进行精准定位并放置,增加医护人员的工作效率。

[0025] (2) 本发明中,通过固定机构将定位填充系统固定在手术床上,将安装板和移动板放置到手术床两侧边缘处,磁石吸附在手术床上,拧动转动杆,转动杆转动带动移动板移动,移动板移动带动滑动杆上升,滑动杆挤压固定弹簧,直到移动板和安装板固定到手术床,通过橡胶块和磁石作用,可以增加固定机构的固定效果,从而增加了本装置的稳定性,减少对使用者伤口的损伤,同时增加使用者的使用舒适性。

附图说明

[0026] 图1为本发明的正视立体图;

[0027] 图2为本发明的后视立体图;

[0028] 图3为本发明的正视立体部分剖视图;

[0029] 图4为本发明的正视立体半剖图;

[0030] 图5为本发明的移动机构和固定机构部分剖视图;

[0031] 图6为本发明的A部分放大图;

[0032] 图7为本发明的固定机构侧视立体剖视图;

[0033] 图8为本发明的固定机构爆炸立体图;

[0034] 图9为本发明的移动机构爆炸立体图;

[0035] 图10为本发明的传输机构和限位机构的部分剖视立体图;

[0036] 图11为本发明的传输机构和限位机构爆炸立体图;

[0037] 图12为本发明的流程图。

[0038] 图中标记:1、支撑杆;2、限位机构;201、限位板;202、限位支架;203、双向螺纹杆;204、固定齿轮;205、转动圈;206、固定齿圈;3、传输机构;301、安装管;302、移动管;303、限位杆;304、连接件;305、调节螺栓;306、固定圈;307、固定板;4、移动机构;401、固定电机;

402、移动块；403、固定杆；404、固定齿条；405、移动齿轮；406、稳定杆；5、固定机构；501、安装板；502、移动板；503、固定弹簧；504、滑动杆；505、转动杆；506、橡胶块；507、磁石。

具体实施方式

[0039] 为了使本发明的目的、技术方案及优点更加清楚明白，以下结合附图及实施例，对本发明进行进一步详细说明。应当理解，此处所描述的具体实施例仅用以解释本发明，并不用于限定本发明。

[0040] 实施例一，参照图1-12：智能低损精准定位丰胸填充系统，包括：支撑杆1，支撑杆1共设置有两个，支撑杆1的设置用于对支撑和固定，移动机构4，移动机构4包括移动部件、固定齿条404和移动块402，移动部件设置于两个支撑杆1之间，固定齿条404设置于移动部件上，移动块402设置于移动部件上，固定齿条404贯穿于移动块402，移动机构4的设置用于调节位置，移动块402通过移动部件和固定齿条404配合，可以使移动块402移动，移动块402的设置用于安装和固定，传输机构3，传输机构3包括支撑部件、定位部件、安装管301、移动管302，支撑部件设置于移动块402上，安装管301设置于支撑部件上，定位部件设置于安装管301上，移动管302滑动嵌设于安装管301的内壁之间，且移动管302设置于定位部件上，传输机构3的设置用于传输，支撑部件的设置用于支撑，定位部件的设置用于固定移动管302，安装管301的外表面靠近一端处开设有螺纹，安装管301的设置用于支撑和安装，移动管302的外表面也开设有外螺纹，移动管302的设置用于传输，以及限位机构2，限位机构2共设置有两组，每组限位机构2包括两个调节部件、转动部件和限位板201，调节部件和转动部件均设置于安装管301上，转动部件设置于调节部件上，限位板201设置于调节部件上，限位机构2的设置用于对切口进行限位，通过调节部件和转动部件的配合，可以推动两个限位板201相互靠近或者相互远离，用于支撑切口大小，对切口进行限位，限位板201的设置用于对切口进行限位，移动部件包括固定电机401、固定杆403、移动齿轮405和稳定杆406，固定杆403和稳定杆406分别固定连接于两个支撑杆1之间，且固定杆403和稳定杆406均贯穿于移动块402，固定齿条404固定嵌设于固定杆403的顶部，移动齿轮405固定电机401与移动块402固定连接，移动齿轮405固定套设于固定电机401的输出端，且移动齿轮405与固定齿条404相互啮合，固定电机401的设置用于提供转动，固定电机401的结构及原理属于现有技术，这里不做详细介绍，其型号可根据实际使用情况进行选择，固定杆403位于稳定杆406的上方，固定杆403的设置用于对移动块402进行支撑，稳定杆406的设置用于限位，移动齿轮405的设置用于传动，通过固定电机401的转动可以带动移动齿轮405转动，通过移动齿轮405与固定齿条404的啮合，可以使移动块402移动，支撑部件包括连接件304、调节螺栓305和固定板307，连接件304的底部固定连接于移动块402的顶部，固定板307固定连接于安装管301的底部，固定板307的底部通过调节螺栓305与连接件304固定连接，来连接件304的设置用于安装固定板307，固定板307的设置用于支撑，调节螺栓305的设置用于调节，固定板307和连接件304之间的角度，定位部件包括两个限位杆303和固定圈306，安装管301的上下内壁均开设有限位槽，两个限位杆303分别固定连接于两个限位槽的两侧内壁之间，两个限位杆303分别贯穿于移动管302，固定圈306滑动套设于移动管302的外表面，且固定圈306与安装管301螺纹连接，限位槽的开设用于安装限位杆303，固定圈306的内部开设有内螺纹，且固定圈306的内螺纹与安装管301和移动管302的螺纹相互匹配，固定圈306的设置用于固定安装

管301和移动管302,限位杆303的设置用于对移动管302进行限位,方便移动管302移动,每组调节部件包括转动圈205和固定齿圈206,转动圈205转动嵌设于安装管301的外表面,固定齿圈206固定连接于转动圈205的内壁之间,转动圈205的设置可以方便医护人员转动固定齿圈206,固定齿圈206的设置用于传动,每组转动部件包括双向螺纹杆203、固定齿轮204和限位支架202,安装管301的两侧外表面均开设有安装槽,双向螺纹杆203转动连接于安装槽的两侧内壁之间,安装槽的设置用于安装双向螺纹杆203,且安装槽可以对限位支架202进行限位,固定齿轮204固定套设于双向螺纹杆203的一端,且固定齿轮204与固定齿圈206相互啮合,限位支架202与双向螺纹杆203螺纹连接,且限位支架202与限位板201固定连接,双向螺纹杆203的外表面开设有两个相反的螺纹,限位支架202由两个连接板,两个转动件和一个固定件组成,固定件与限位板201固定连接,转动件与双向螺纹杆203螺纹连接,连接板转动连接于固定件和转动件之间,两个转动件分别位于双向螺纹杆203上不同的螺纹,通过双向螺纹杆203转动可以时两个转动件相互靠近或者远离,用于调节限位板201的位置。

[0041] 参照图5-7:两个支撑杆1的底部分别设置有固定机构5,每组固定机构5包括限位部件、移动板502、安装板501和转动杆505,安装板501的顶部固定连接于支撑杆1的顶部,转动杆505的与安装板501螺纹连接,且转动杆505的底端贯穿于安装板501与移动板502转动连接,限位部件设置于安装板501和移动板502之间,限位部件的设置用于限位,移动板502和安装板501的设置可以对手术床的边缘处进行夹持,转动杆505的外表面刻设有外螺纹,且转动杆505贯穿于安装板501,用于调节移动板502和安装板501之间的距离,每个限位部件包括固定弹簧503和滑动杆504,安装板501的底部开设有滑动槽,滑动杆504滑动嵌设于滑动槽的内壁之间,固定弹簧503固定连接于滑动杆504和滑动槽之间,滑动槽的设置用于安装滑动杆504和固定弹簧503,滑动杆504的设置用于限位,固定弹簧503的设置用于支撑滑动杆504,安装板501的内部固定连接有磁石507,两个移动板502的顶部均黏合设置有橡胶块506,磁石507的设置用于增加安装板501与手术床的连接效果,橡胶块506的设置用于增加摩擦力,同时增加移动板502与手术床的连接效果。

[0042] 使用时,步骤一、固定定位填充系统,通过固定机构5将定位填充系统固定在手术床上,将安装板501和移动板502放置到手术床两侧边缘处,磁石507吸附在手术床上,拧动转动杆505,转动杆505转动带动移动板502移动,移动板502移动带动滑动杆504上升,滑动杆504挤压固定弹簧503,直到移动板502和安装板501固定到手术床上,停止转动安装板501,步骤二、调节定位填充系统,根据使用者位置调节限位机构2和传输机构3的位置,固定电机401转动带动移动齿轮405转动,通过移动齿轮405与固定齿条404啮合,使移动块402带动限位机构2和传输机构3在固定杆403上移动,当调节到合适的位置,停止转动固定电机401,步骤三、对切口进行限位,通过拧动调节螺栓305,并转动固定板307将限位机构2和传输机构3调节到合适的位置,并拧紧调节螺栓305将固定板307固定到连接件304上,此时限位板201位于切口处,然后转动圈205,转动圈205带动固定齿圈206转动,固定齿圈206转动带动固定齿轮204转动,固定齿轮204转动带动双向螺纹杆203转动,双向螺纹杆203转动带动限位支架202之间的角度改变,两个限位板201相互远离,对切口进行限位,步骤四、调节传输道,拧动固定圈306,然后拉动移动管302,移动管302在限位杆303上滑动,当移动管302移动到合适的位置,即可停止拉动移动管302,再通过固定圈306将移动管302和安装管301固定到一起,医护人员通过移动管302将丰胸假体进行放置。

[0043] 以上所述仅为本发明的较佳实施例而已,并不用以限制本发明,凡在本发明的精神和原则之内所作的任何修改、等同替换和改进等,均应包含在本发明的保护范围之内。

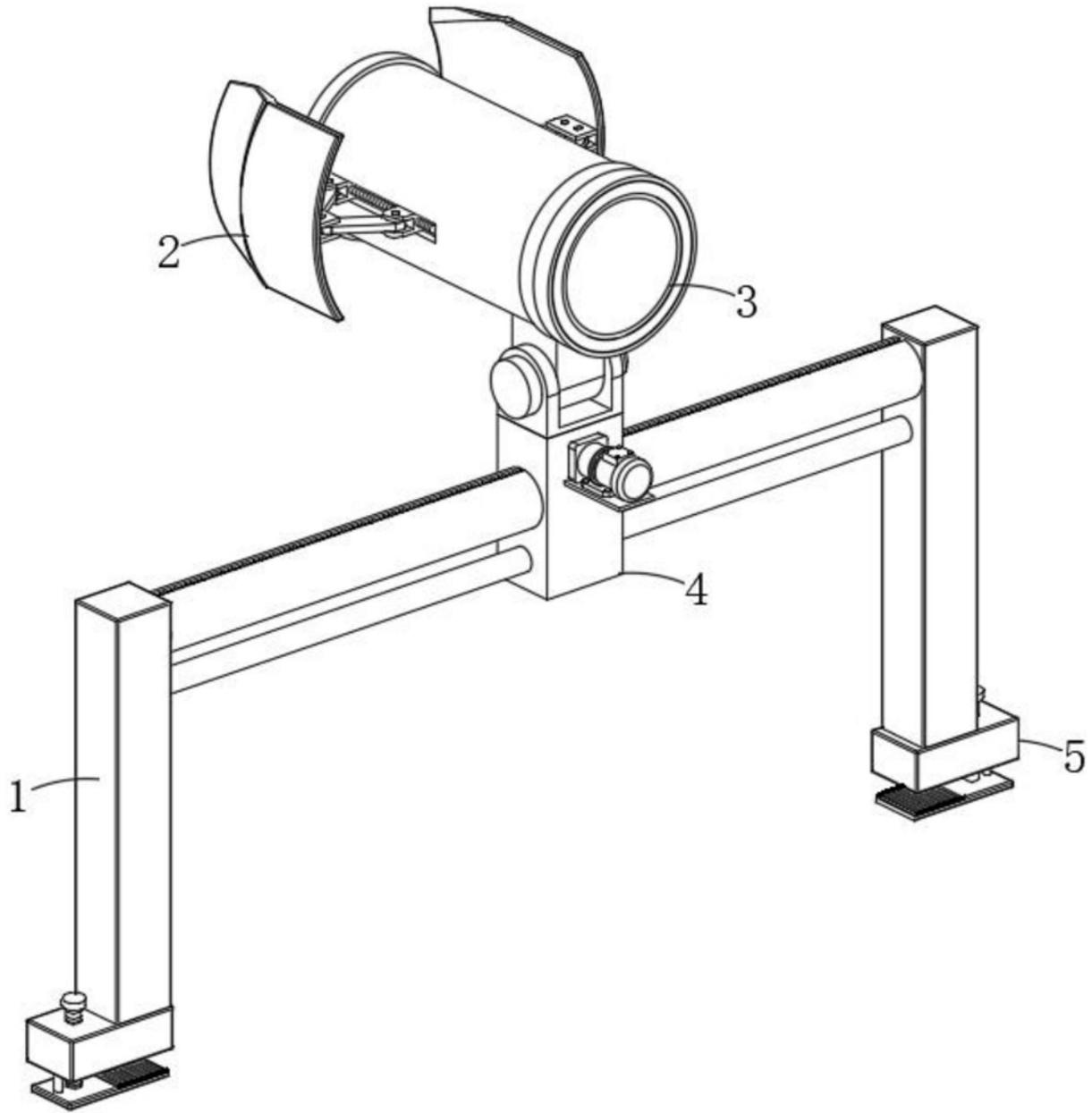


图1

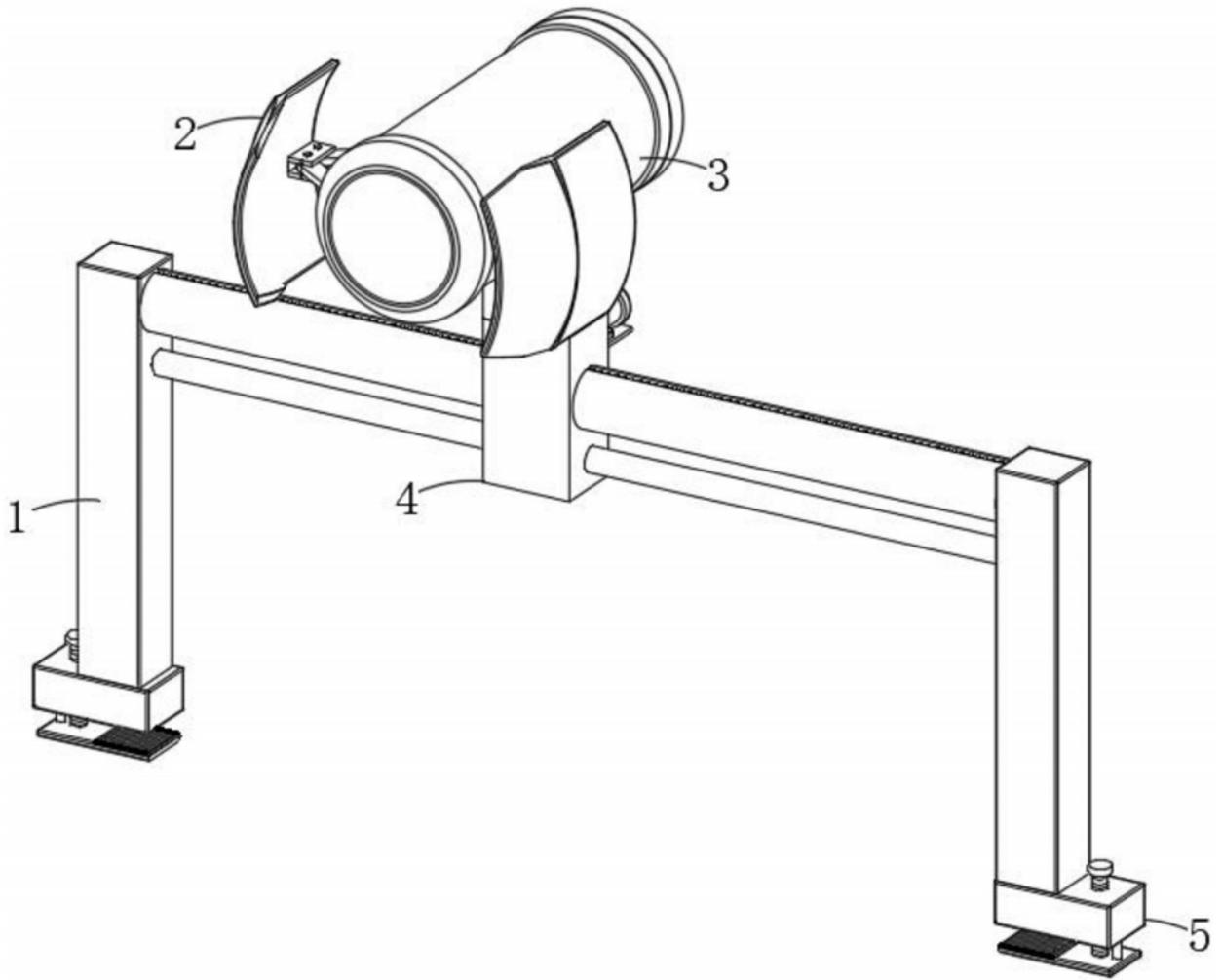


图2

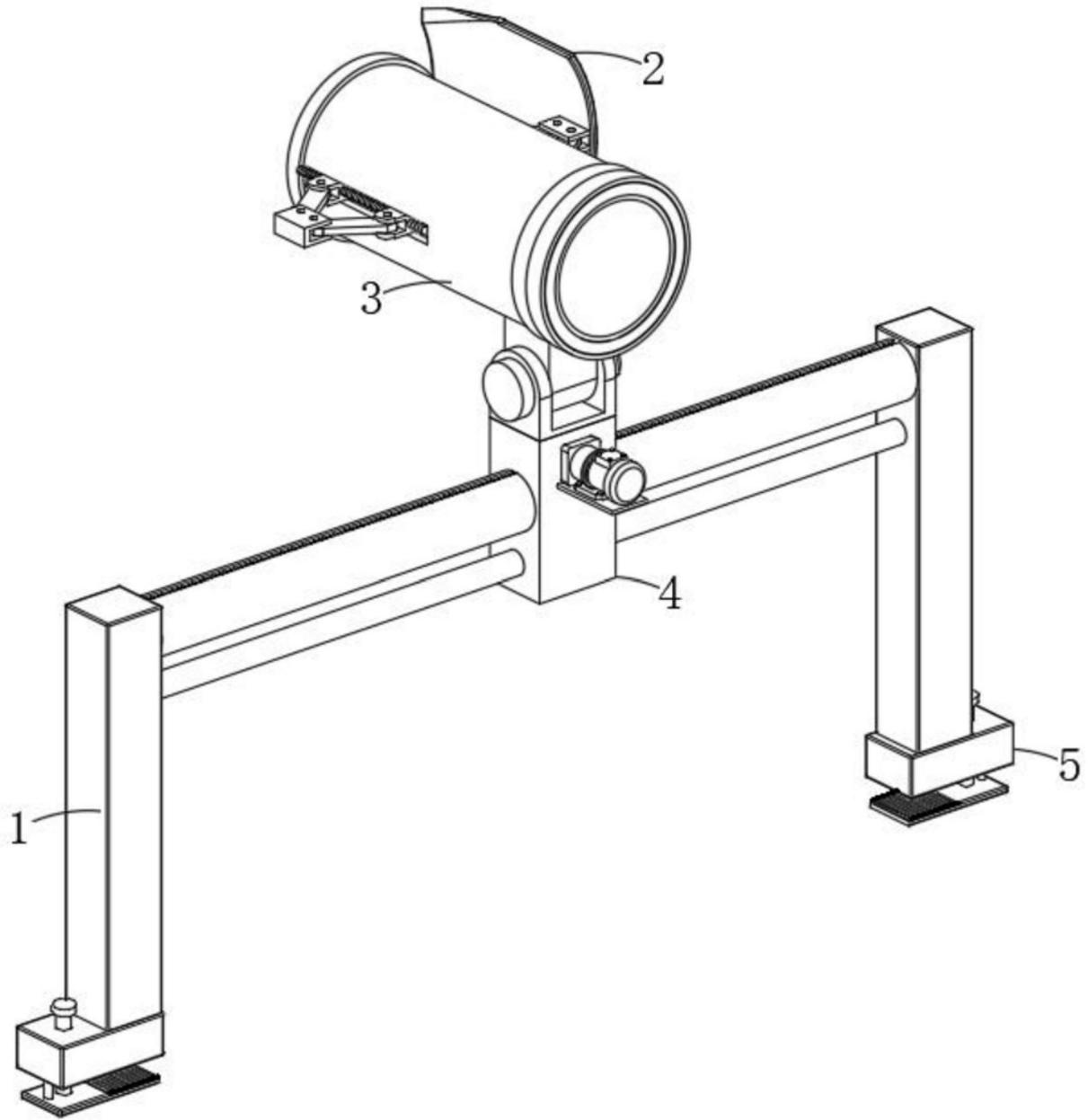


图3

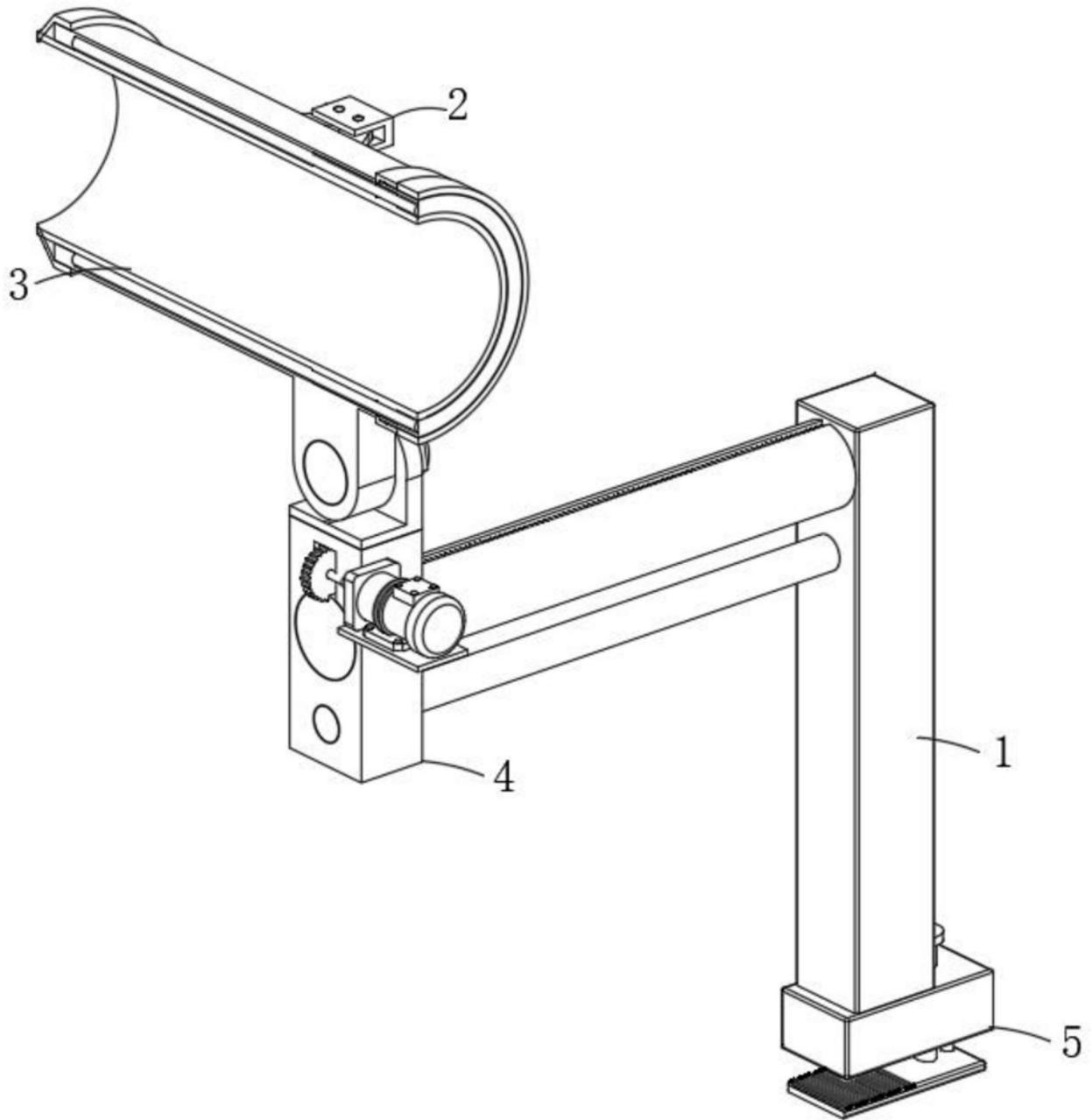


图4

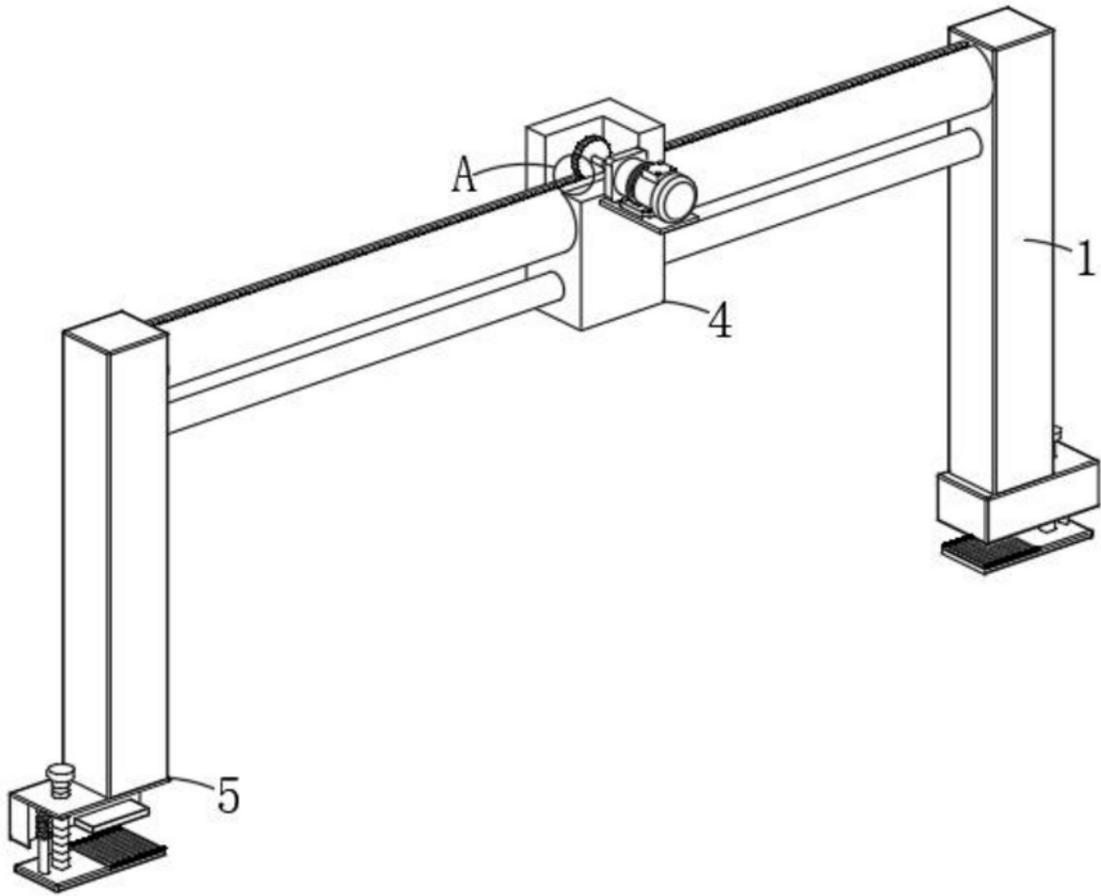


图5

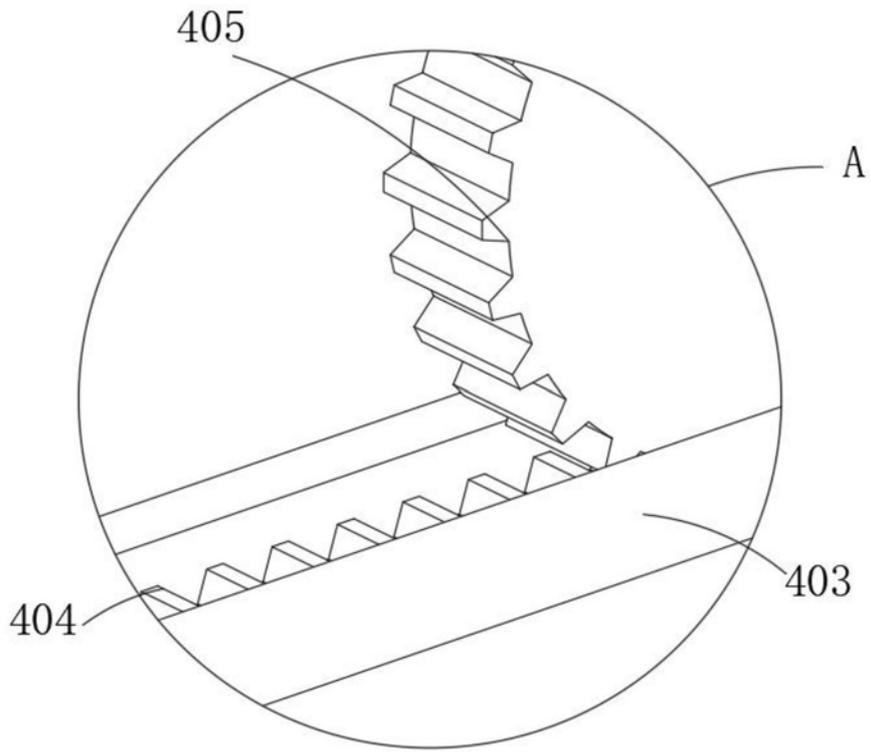


图6

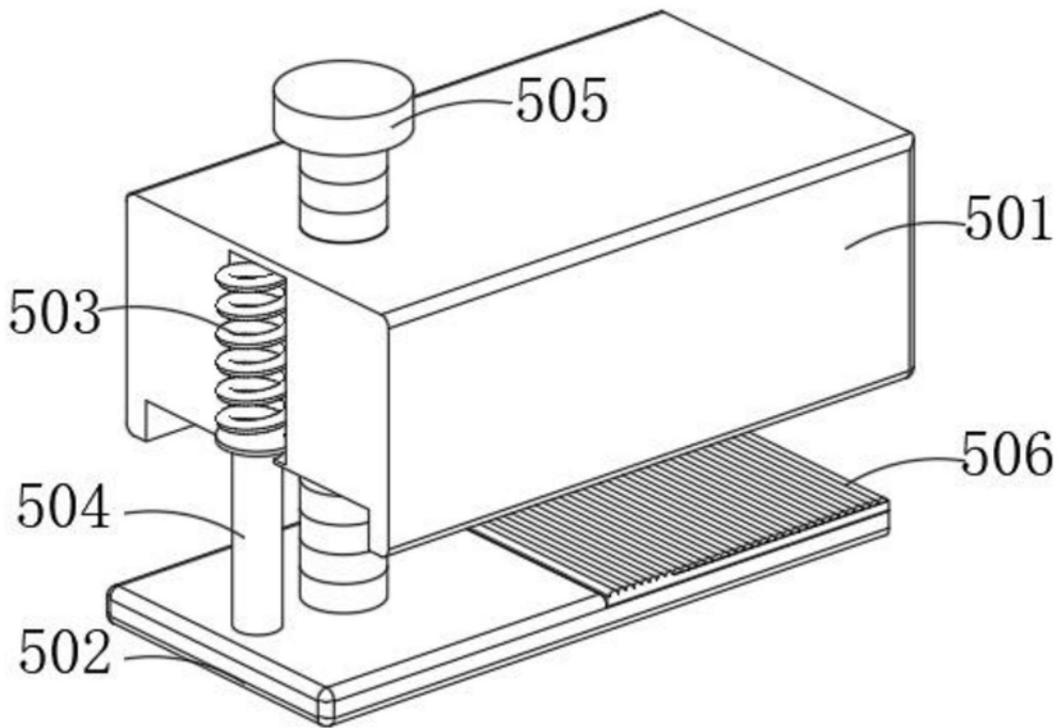


图7

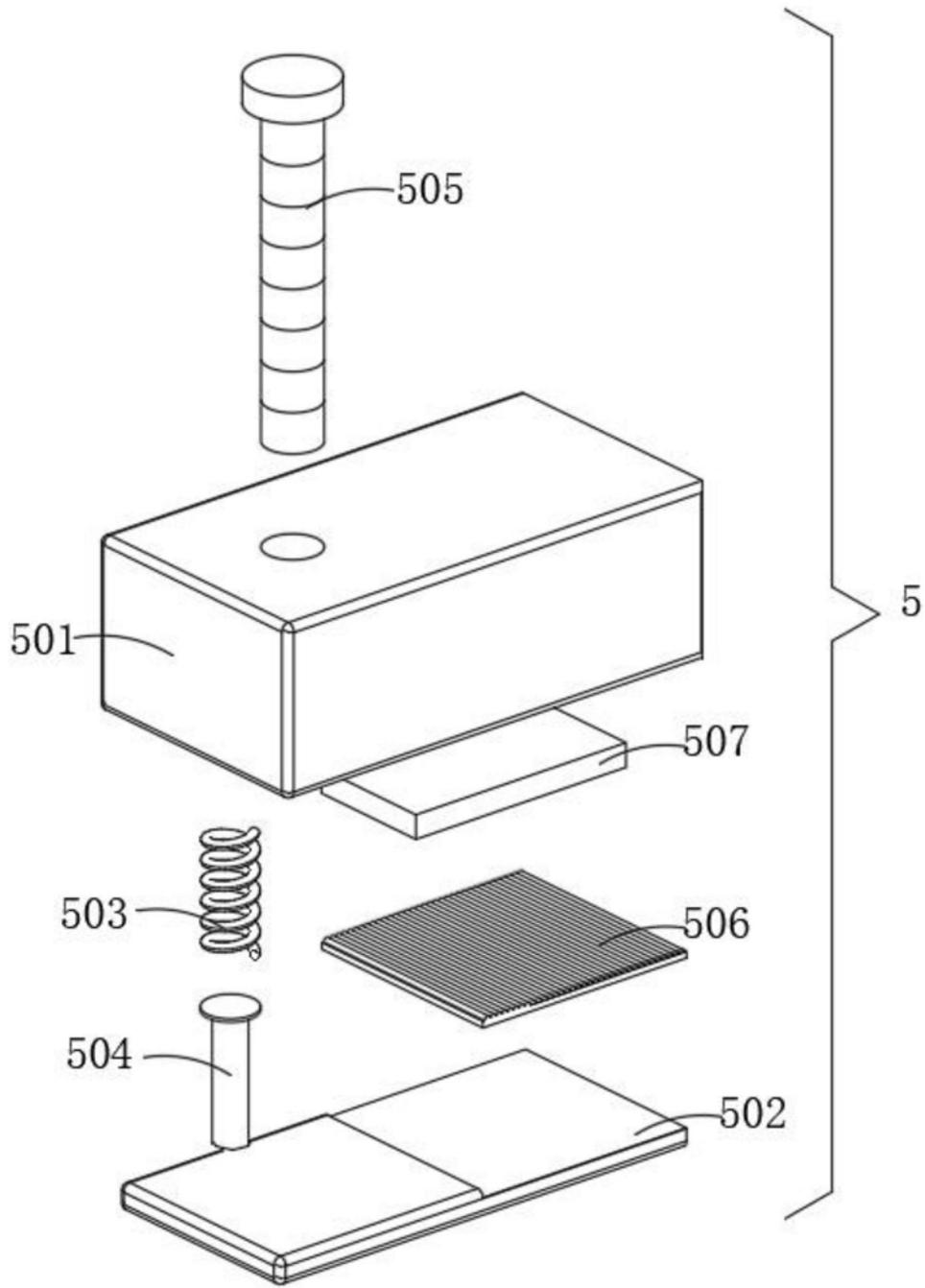


图8

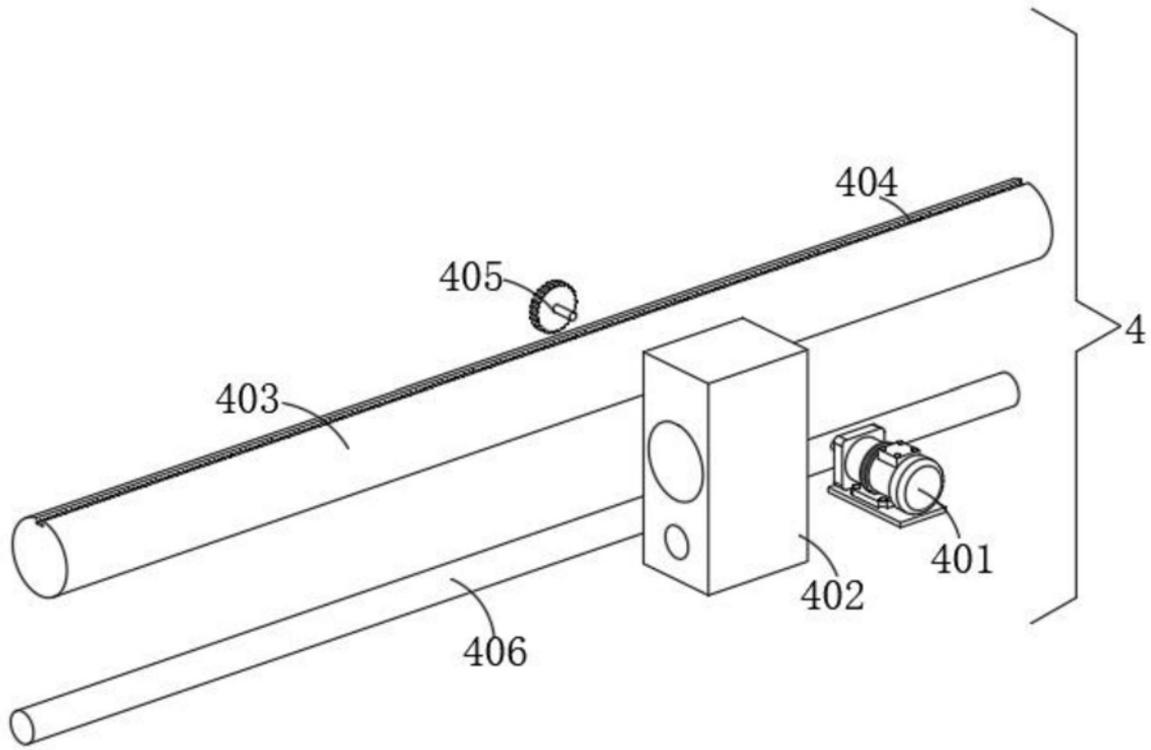


图9

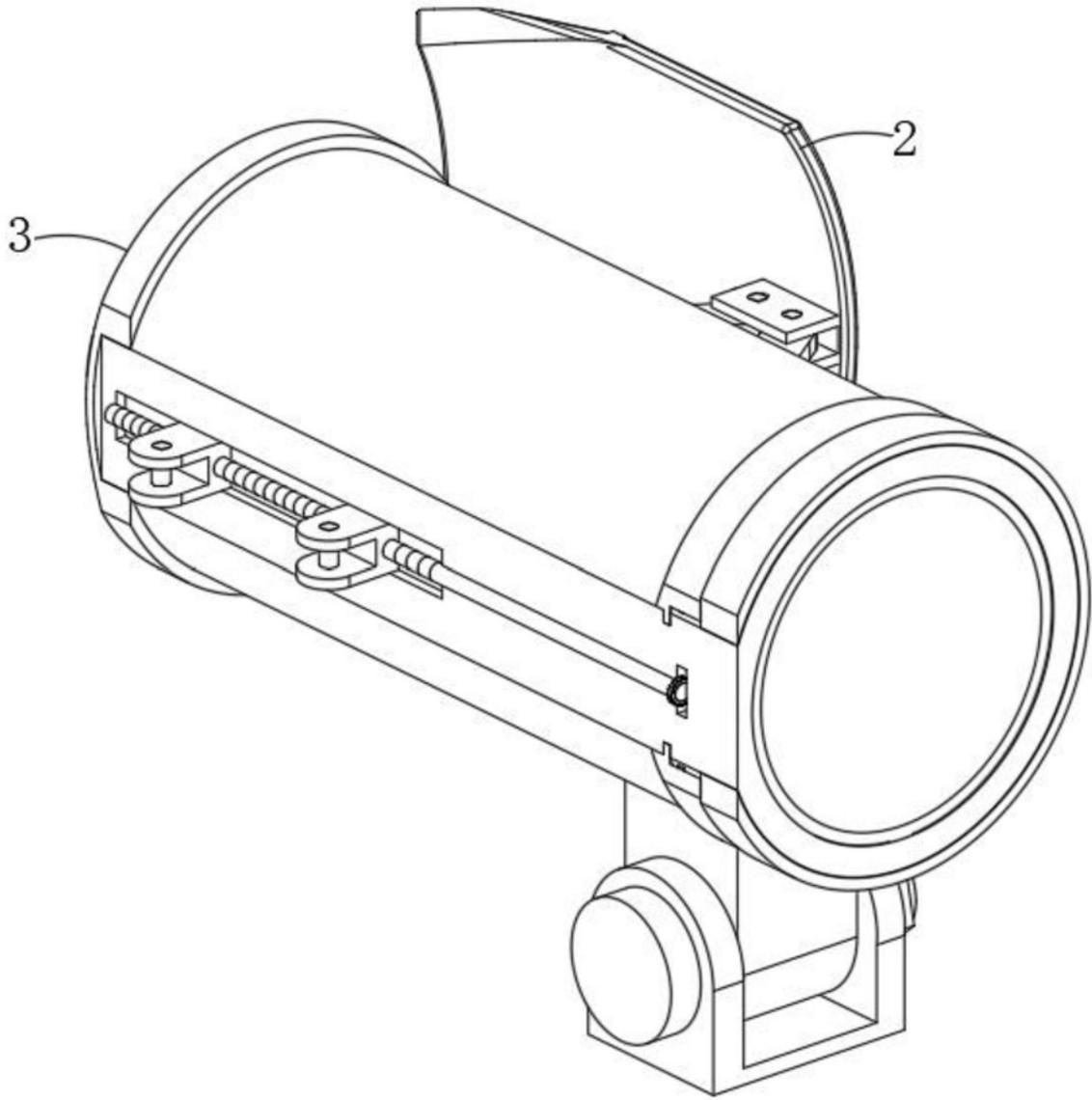


图10

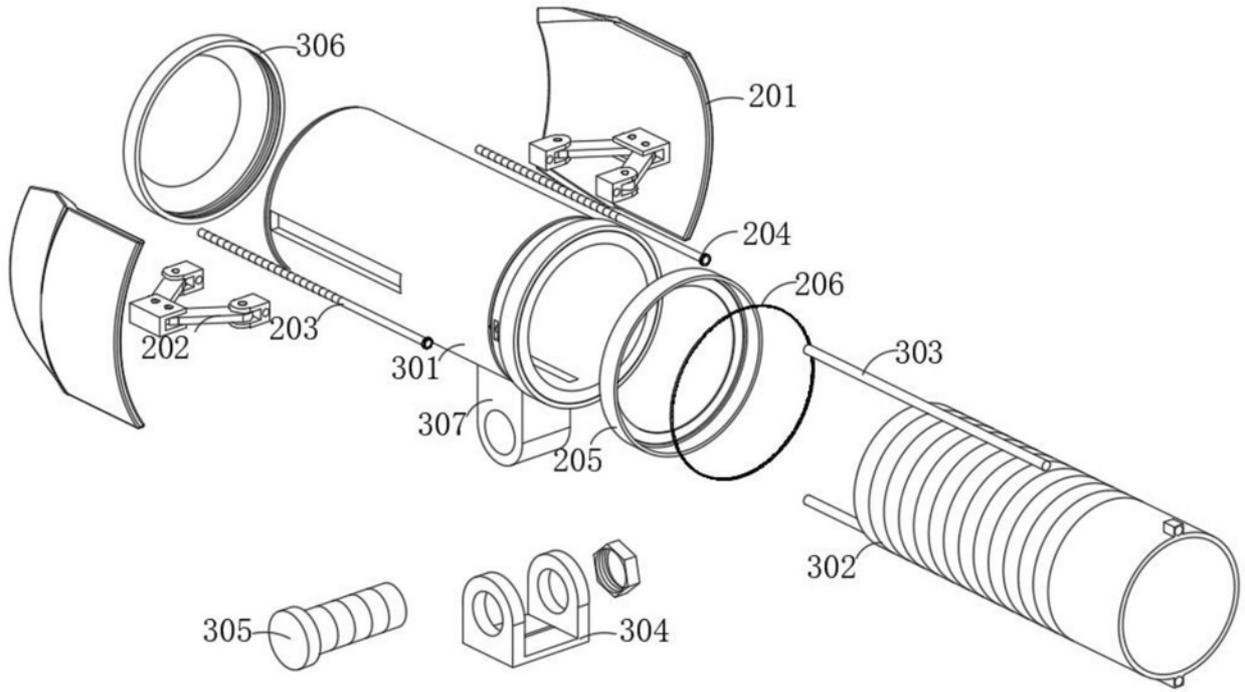


图11

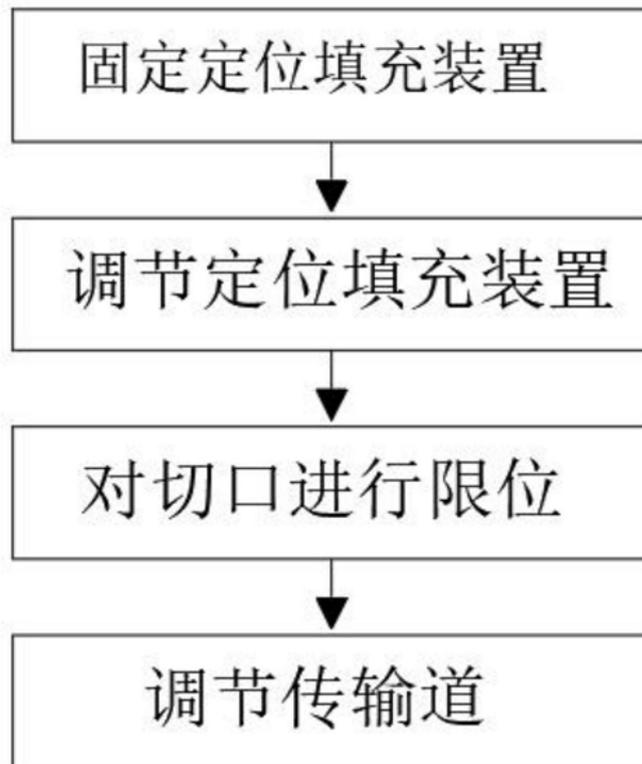


图12