



## (12) 发明专利申请

(10) 申请公布号 CN 105167970 A

(43) 申请公布日 2015. 12. 23

(21) 申请号 201510609300. 4

(22) 申请日 2015. 09. 22

(71) 申请人 合肥和正医疗科技有限公司

地址 230000 安徽省合肥市包河区兰州路  
88 号安徽青年电子商务工业园 A 座 5  
层东南区

(72) 发明人 韩志伟 韩勇伟

(74) 专利代理机构 安徽汇朴律师事务所 34116

代理人 汪蕙

(51) Int. Cl.

A61H 7/00(2006. 01)

A61H 15/00(2006. 01)

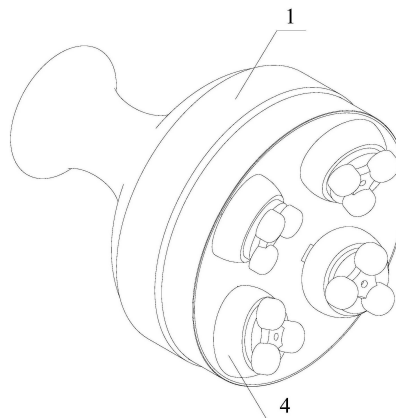
权利要求书1页 说明书3页 附图6页

(54) 发明名称

手抓仿生式按摩器

(57) 摘要

本发明公开了一种手抓仿生式按摩器,包括壳体、电源、多个驱动轮、多个按摩组件、多个衔接件,上述驱动轮、上述衔接件均设置在壳体内,上述驱动轮均连接上述衔接件,上述驱动轮驱使上述衔接件朝向上述壳体的中轴线并且以垂直于上述壳体的中轴线做往复运动,上述壳体设置有多个条形槽暴露上述衔接件,上述按摩组件均设置在上述壳体外,并且固定在上述衔接件。本发明的有益效果在于,以仿生手抓的方式来完成按摩,其效果较传统的按摩器较佳。



1. 一种手抓仿生式按摩器,包括壳体、电源、多个驱动轮、多个按摩组件、多个衔接件,所述驱动轮、所述衔接件均设置在壳体内,所述驱动轮均连接所述衔接件,其特征在于,所述驱动轮驱使所述衔接件朝向所述壳体的中轴线并且以垂直于所述壳体的中轴线做往复运动,所述壳体设置有多条条形槽暴露所述衔接件,所述按摩组件均设置在所述壳体外,并且固定在所述衔接件。

2. 根据权利要求1所述的手抓仿生式按摩器,其特征在于,所述驱动轮在中心处设置有连接柱,所述连接柱沿其侧面设置有多条连续的驱动齿,所述衔接件包括两个相互平行的边框,所述边框的内边均设置有一段连续的传动齿,两个边框关于其中线所处的竖直平面对称,所述驱动齿与所述传动齿相互匹配,所述连接柱的驱动齿连续与两个所述边框的传动齿啮合。

3. 根据权利要求1或2所述的手抓仿生式按摩器,其特征在于,两个所述边框所处的平面与所述手抓仿生式按摩器的横截面具有夹角,夹角在 $5^{\circ}$  - $30^{\circ}$ 。

4. 根据权利要求2所述的手抓仿生式按摩器,其特征在于,所述衔接件还包括固定座,两个所述边框与所述固定座一体化,所述固定座与所述按摩组件相固定。

5. 根据权利要求1所述的手抓仿生式按摩器,其特征在于,所述按摩组件包括外壳、柱体、多个按摩头,外壳底部开口,所述柱体置于所述外壳,所述按摩头对称设置在所述柱体的底面并且所述按摩头位于所述外壳外。

6. 根据权利要求1所述的手抓仿生式按摩器,其特征在于,多个所述驱动轮关于所述壳体的中轴线对称设置。

7. 根据权利要求1或6所述的手抓仿生式按摩器,其特征在于,所述手抓仿生式按摩器还包括有主动输出轮、从动输出轮,所述电源驱动所述主动输出轮,所述主动输出轮与所述从动输出轮相互啮合,多个所述驱动轮分别与所述主动输出轮、所述从动输出轮啮合。

## 手抓仿生式按摩器

### 技术领域

[0001] 本发明涉及一种按摩器,尤其是手抓仿生式按摩器。

### 背景技术

[0002] 按摩器英文是根据物理学,仿生学,生物电学、中医学以及=临床实践而研制开发出的按摩器代保健器材。传统的按摩器用若干个独立软触按摩头,可放松肌肉、舒缓神经、促进血液循环、加强细胞新陈代谢、增强皮肤弹性,可缓解疲劳、明显减轻各种慢性疼痛、急性疼痛和肌肉酸痛,放松身体减轻压力,减少皮肤皱纹。

[0003] 目前,市面上主流的按摩器基本由按摩组件上设置按摩头,通过旋转按摩组件,即旋转的按摩头来完成按摩工作。而这种按摩方式过于机械化,其按摩效果一般。因此,开发一种仿生式更为彻底的按摩器是尤为必要的。

### 发明内容

[0004] 本发明要解决的技术问题是提供一种手抓仿生式按摩器,以仿生手抓的方式来完成按摩,其效果较传统的按摩器较佳。

[0005] 本发明是通过以下技术方案来实现的。

[0006] 一种手抓仿生式按摩器,包括壳体、电源、多个驱动轮、多个按摩组件、多个衔接件,上述驱动轮、上述衔接件均设置在壳体内,上述驱动轮均连接上述衔接件,上述驱动轮驱使上述衔接件朝向上述壳体的中轴线并且以垂直于上述壳体的中轴线做往复运动,上述壳体设置有多个条形槽暴露上述衔接件,上述按摩组件均设置在上述壳体外,并且固定在上述衔接件。

[0007] 进一步地,上述驱动轮在中心处设置有连接柱,上述连接柱沿其侧面设置有多组连续的驱动齿,上述衔接件包括两个相互平行的边框,上述边框的内边均设置有一段连续的传动齿,两个边框关于其中线所处的竖直面称,上述驱动齿与上述传动齿相互匹配,上述连接柱的驱动齿连续与两个上述边框的传动齿啮合。

[0008] 进一步地,两个上述边框所处的平面与上述手抓仿生式按摩器的横截面具有夹角,夹角在 $5^{\circ}$  - $30^{\circ}$ 。

[0009] 进一步地,上述衔接件还包括固定座,两个上述边框与上述固定座一体化,上述固定座与上述按摩组件相固定。

[0010] 进一步地,上述按摩组件包括外壳、柱体、多个按摩头,外壳底部开口,上述柱体置于上述外壳,上述按摩头对称设置在上述柱体的底面并且上述按摩头位于上述外壳外。

[0011] 进一步地,多个上述驱动轮关于上述壳体的中轴线对称设置。

[0012] 进一步地,上述手抓仿生式按摩器还包括有主动输出轮、从动输出轮,上述电源驱动上述主动输出轮,上述主动输出轮与上述从动输出轮相互啮合,多个上述驱动轮分别与上述主动输出轮、上述从动输出轮啮合。

[0013] 本发明的有益效果:

[0014] 以仿生手抓的方式来完成按摩,相比较传统的按摩器的较为机械化的按摩方式,其按摩效果较佳,能真正起到类似手抓头部的效果,可放松头皮、舒缓神经、促进血液循环,可明显缓解疲劳、明显减轻各种慢性疼痛,较传统按摩器更有市场需求。

## 附图说明

- [0015] 图 1 为本发明手抓仿生式按摩器的三维示意图;  
[0016] 图 2 为本发明手抓仿生式按摩器的主视示意图;  
[0017] 图 3 为本发明壳体底部的示意图;  
[0018] 图 4 为本发明手抓仿生式按摩器(去除壳体)的结构示意图;  
[0019] 图 5 为本发明驱动轮、衔接件、按摩组件的结构示意图;  
[0020] 图 6a-6d 为本发明驱动轮旋转一周连接柱和边框的关系示意图。

## 具体实施方式

[0021] 下面根据附图和实施例对本发明作进一步详细说明。

[0022] 图 1 为本发明手抓仿生式按摩器的三维示意图,图 2 为本发明手抓仿生式按摩器的主视示意图,图 3 为本发明壳体底部的示意图,图 4 为本发明手抓仿生式按摩器(去除壳体)的结构示意图,参照图 1-图 4,本发明,手抓仿生式按摩器,包括壳体 1、电源 2、多个驱动轮 3、多个按摩组件 4、多个衔接件 5,上述驱动轮 3、上述衔接件 5 均设置在壳体 1 内,上述驱动轮 3 均连接上述衔接件 5,上述驱动轮 3 驱使上述衔接件 5 朝向上述壳体 1 的中轴线并且以垂直于上述壳体 1 的中轴线做往复运动,上述壳体 1 设置有多条条形槽 11 暴露上述衔接件 5,上述按摩组件 4 均设置在上述壳体 1 外,并且固定在上述衔接件 5。

[0023] 图 5 为本发明驱动轮、衔接件、按摩组件的结构示意图,图 6a-6d 为本发明驱动轮旋转一周连接柱和边框的关系示意图,参照图 5、图 6,对于衔接件 5 与驱动轮 3 之间的结构关系,上述驱动轮 3 在中心处设置有连接柱 31,上述连接柱 31 沿其侧面设置有多条连续的驱动齿 32,上述衔接件 5 包括两个相互平行的边框 51,上述边框 51 的内边均设置有一段连续的传动齿 52,两个边框 51 关于其中线所处的竖直平面对称,上述驱动齿 32 与上述传动齿 52 相互匹配,连接柱 31 的驱动齿 32 连续与两个边框 51 的驱动齿 52 啮合。

[0024] 参照图 6a、图 6b,连接柱 31 逆时针旋转,首先连接柱 31 驱动齿 32 开始与位于图中上方边框 51 的传动齿 52 啮合,连接柱 31 驱动衔接件 5 往左移动;继续参照图 6c、图 6d,当连接柱 31 旋转至其驱动齿 32 即将与位于图中上方边框 51 的传动齿 52 分离时,又连续地即将与位于图中下方边框 51 的传动齿 52 啮合,然后连接柱 31 驱动衔接件 5 往右移动,如此循环。

[0025] 即通过连接柱 31 的驱动齿 32 与两个边框 51 的传动齿 52 无间隙地连续啮合,驱动衔接件 5 即按摩组件 4 朝向壳体 1 的中轴线并且以垂直于上述壳体 1 的中轴线做往复运动,同时这几个按摩组件 4 运动同步,实现了按摩组件 4 以类似手指并拢抓捏的仿生动作。

[0026] 在本实施案例,上述衔接件 5 还包括固定座 53,两个上述边框 51 与上述固定座 53 一体化,上述固定座 53 与上述按摩组件 4 相固定,即通过设定固定座 53 较好地将衔接件 5 与按摩组件 4 相互固定,同时一体化的精简设计使得衔接件 5 在空间有限的壳体 1 内安装较为适宜。

[0027] 作为对仿生动作的进一步加强,两个上述边框 51 所处的平面与上述手抓仿生式按摩器的横截面具有夹角,夹角在  $5^{\circ}$  -  $30^{\circ}$ ,该具有夹角的设计,使得按摩组件 4 能以类似手指的爪捏形态,使得仿生效果更佳突出。

[0028] 对于按摩组件 4,继续参照图 5,上述按摩组件 4 包括外壳 41、柱体 42、多个按摩头 43,外壳 41 底部开口,上述柱体 42 置于上述外壳 41,上述按摩头 43 对称设置在上述柱体 42 的底面并且上述按摩头 43 位于上述外壳 41 外。

[0029] 参照图 4,多个上述驱动轮 3 关于上述壳体 1 的中轴线对称设置,即按摩组件 4 也同样关于上述壳体 1 的中轴线对称设置。

[0030] 关于动力设置,上述手抓仿生式按摩器还包括有主动输出轮 61、从动输出轮 62,上述电源 2 驱动上述主动输出轮 61,上述主动输出轮 61 与上述从动输出轮 62 相互啮合,多个上述驱动轮 4 分别与上述主动输出轮 61、上述从动输出轮 62 啮合。

[0031] 在本实施案例中,驱动轮 3 共设置有四个,其中两个与主动输出轮 61 啮合,剩余 2 个与从动输出轮 62 啮合,并且该四个驱动轮 3 关于上述壳体 1 的中轴线对称设置。

[0032] 本发明,手抓仿生式按摩器,以仿生手抓的方式来完成按摩,相比较传统的按摩器的较为机械化的按摩方式,其按摩效果较佳,能真正起到类似手抓头部的效果,可放松头皮、舒缓神经、促进血液循环,可明显缓解疲劳、明显减轻各种慢性疼痛,较传统按摩器更有市场需求。

[0033] 上述实施例只为说明本发明的技术构思及特点,其目的在于让熟悉此领域技术的人士能够了解本发明内容并加以实施,并不能以此限制本发明的保护范围。凡根据本发明精神实质所作的等效变化或修饰,都应涵盖在本发明的保护范围内。

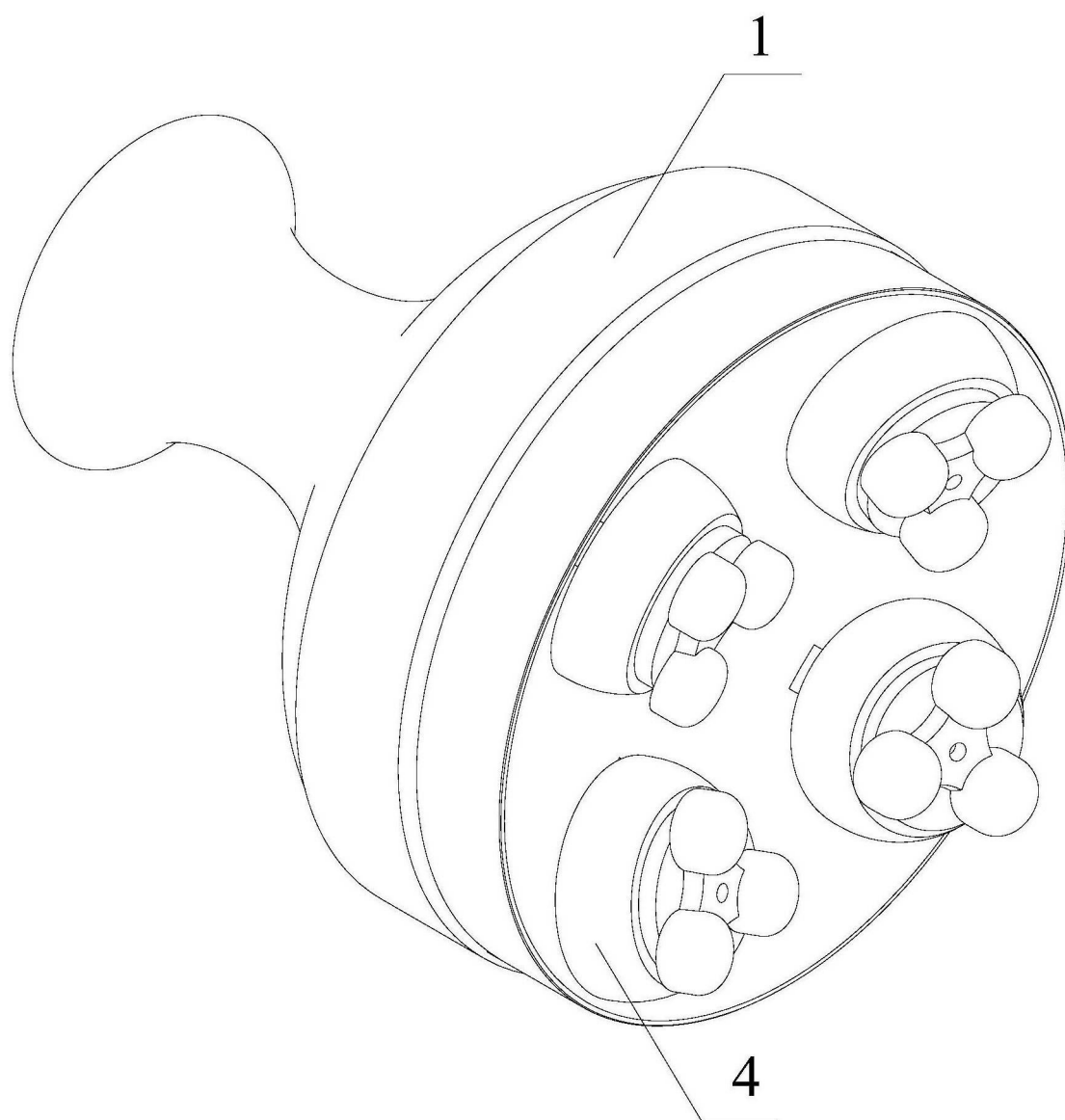


图 1

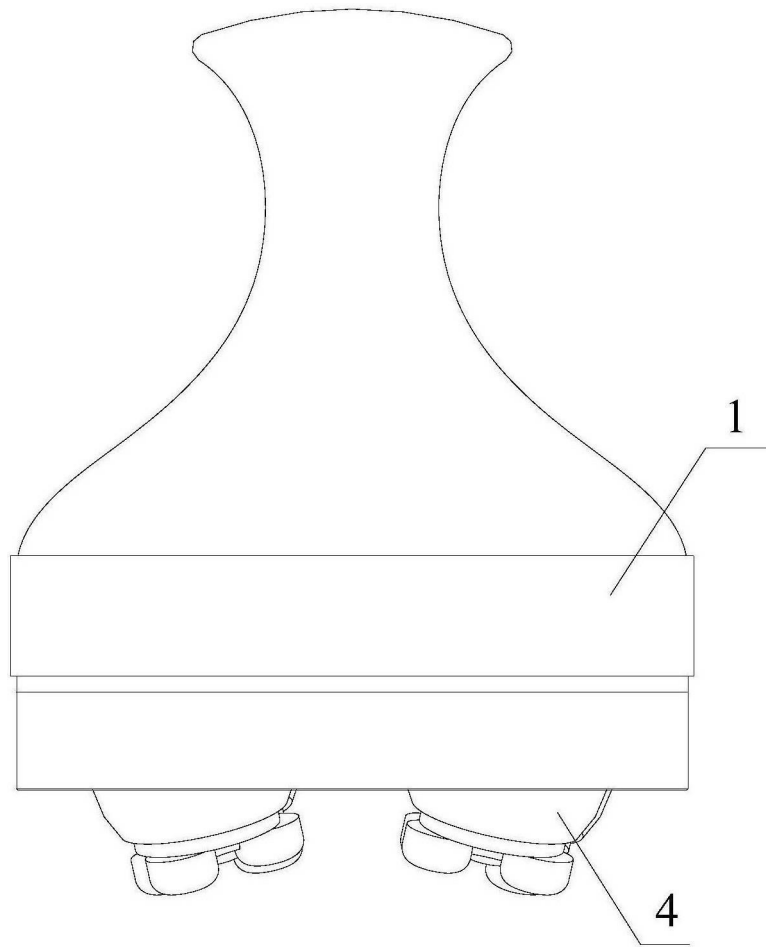


图 2

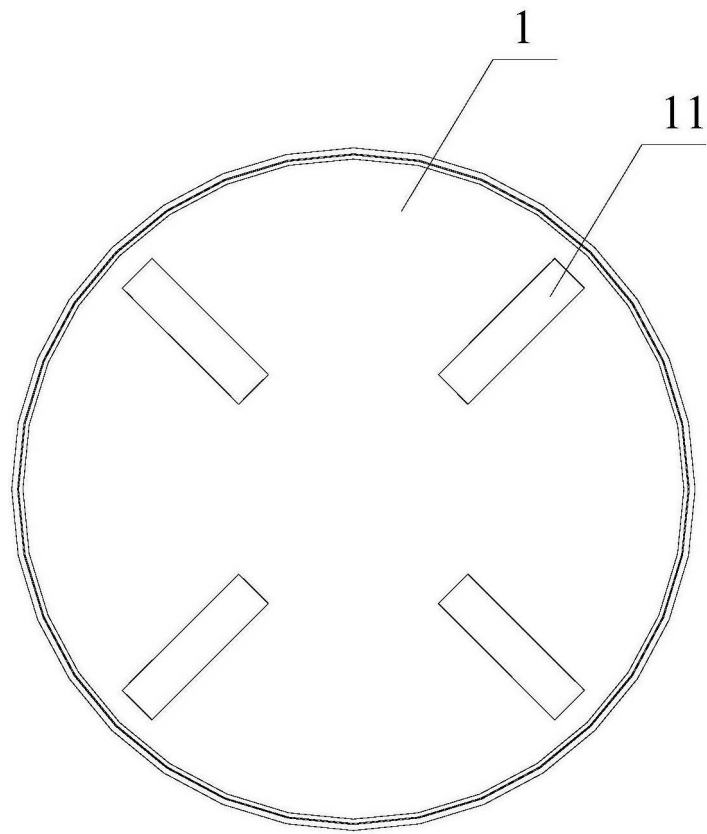


图 3



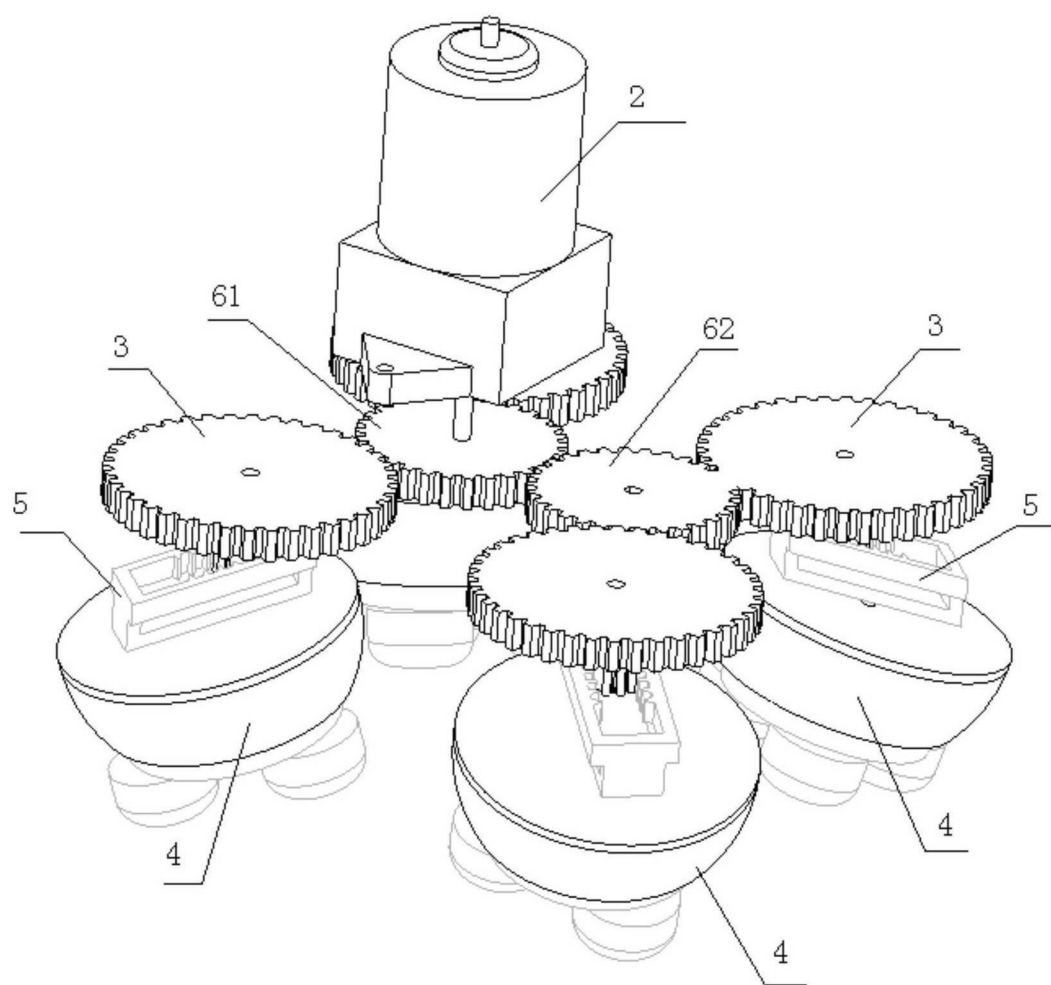


图 4

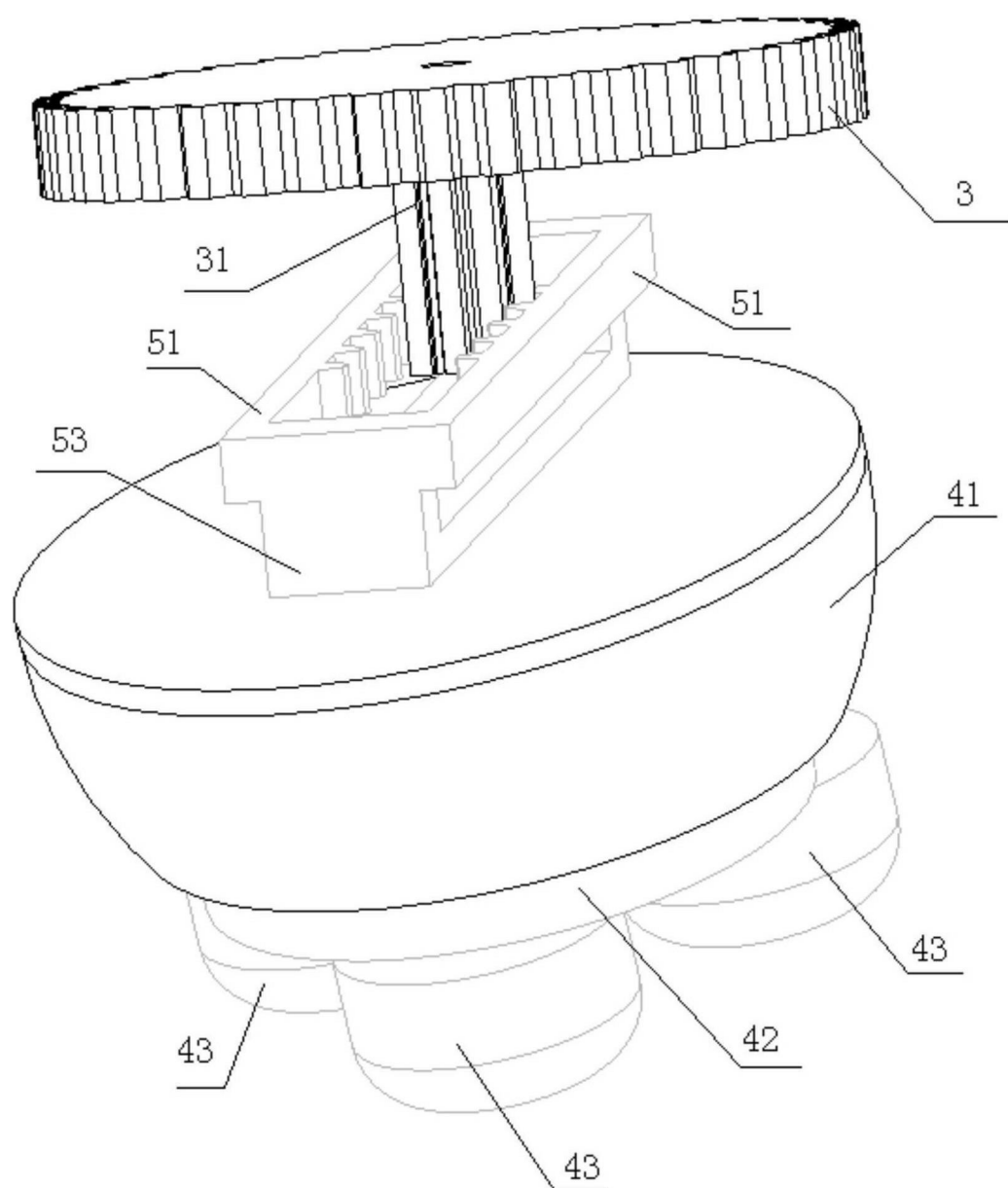


图 5

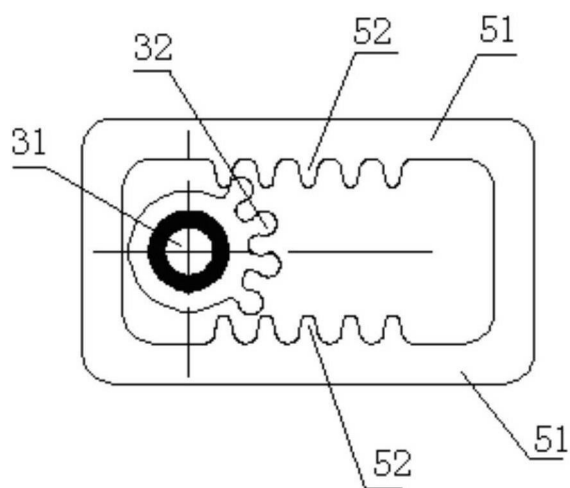


图 6a

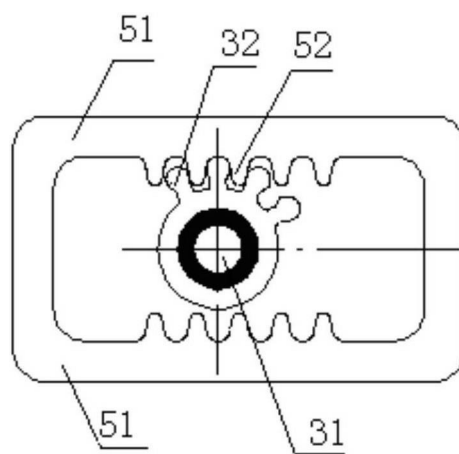


图 6b

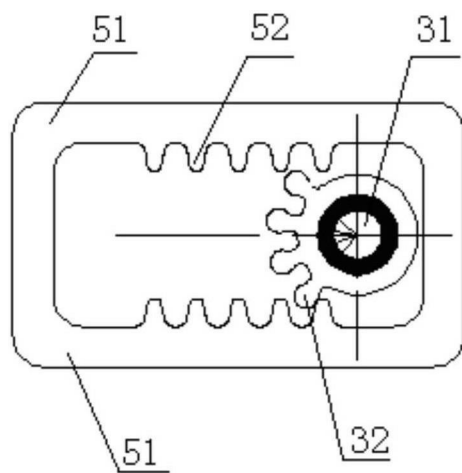


图 6c

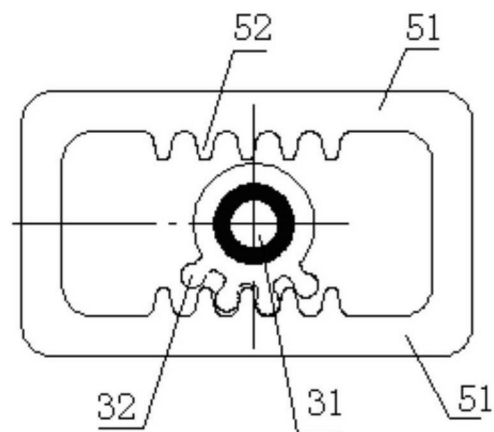


图 6d