



(12) 实用新型专利

(10) 授权公告号 CN 204655450 U

(45) 授权公告日 2015. 09. 23

(21) 申请号 201520243238. 7

(22) 申请日 2015. 04. 21

(73) 专利权人 李安

地址 266041 山东省青岛市李沧区兴山路
31 号 1 号楼 5 单元 502 户

(72) 发明人 李安 王嘉祺 蒋永康 孟宪泽
黄祖明 冯建国 杜静 于青云
李炳亮 杨晓梅 李复生

(51) Int. Cl.

A61H 7/00(2006. 01)

A61H 39/04(2006. 01)

A61M 37/00(2006. 01)

(ESM) 同样的发明创造已同日申请发明专利

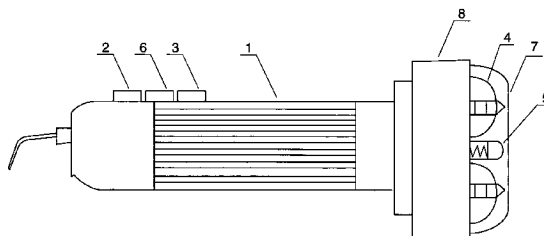
权利要求书1页 说明书3页 附图1页

(54) 实用新型名称

手握按摩器

(57) 摘要

按摩治疗中对于疼痛加重、肌肉僵硬部位,人工按摩劳动强度高、疗效低。手握按摩器是由装有电机的按摩器机壳、调速开关、反向开关、半圆摩擦头、测量头、温度压力数字显示器、摩擦布组成,其特征在于:手握按摩器进行与人工按摩频率相似的低速转动,并使用按摩助剂,半圆摩擦头凸起为三角型齿状,可加大按揉作用力度,对按摩部位僵硬肌肉进行正反两个方向的按揉,按摩治疗中进行按摩皮肤温度、按摩压力测量观察。手握按摩器克服了现有技术人工按摩的不足,可以达到放松僵硬肌肉减轻疼痛的目的,并显著降低了人工按摩劳动强度。



1. 一种手握按摩器,它是由按摩器机壳、调速开关、反向开关、半圆摩擦头、测量头、温度压力数字显示器、摩擦布、固定套组成,其特征在于:半圆摩擦头(4)凸起为三角型齿状,凸起成“人”字型排列,平行固定在按摩器机壳(1)内,测量头(5)平行垂直固定按装在按摩器机壳(1)内4个半圆摩擦头(4)中间,用导线与温度压力数字显示器(6)相连,按摩器机壳(1)外按装调速开关(2)、反向开关(3)、温度压力数字显示器(6),调速开关(2)控制半圆摩擦头(4)进行低速转动。

2. 按照权利要求1所述的手握按摩器,其特征在于半圆摩擦头(4)进行低速转动的频率是每分钟160转。

3. 按照权利要求1所述的手握按摩器,其特征在于测量头(5)前部透过摩擦布(7)测量摩擦皮肤温度,后部装有弹簧测量压力。

4. 按照权利要求1所述的手握按摩器,其特征在于按摩器机壳(1)内可固定按装半圆摩擦头2-20个。

手握按摩器

技术领域

[0001] 本实用新型属于医疗器械,更详细地讲是属于按摩、药物治疗结合为一体治疗脊背、颈椎、腰腿痛的医疗器械。

背景技术

[0002] 按摩疗法是祖国传统疗法之一,由于它具有广泛的临床适用症,能治疗强身而深受人们欢迎,但由于人工按摩劳动强度高、效率低和收费较高,使的按摩疗法推广应用有一定的阻力。为此现有技术模拟人的手指或手掌等部位,以机械力量作用于人体表面,施以按、挤、揉等按摩动作,来代替人工进行按摩。现有技术《按摩治疗器》ZL98110305·7,公开号 CN1239653A,通过电机齿轮传动,采用滑动式摩擦头,头端部呈波轮式凸起筋状,属于平行滑动摩擦作用力,挤压摩擦作用力小,适合于浅层次皮肤按摩,由于平动转速高,难以加大向下压力,对肌肉层次作用小,虽然摩擦生热效果好,但对于疼痛加重、肌肉僵硬部位,不能产生深层次放松作用,效果较小。

实用新型内容

[0003] 本实用新型的目的,在于提供一种挤压强度高、摩擦系数大的三角型齿状凸起半圆摩擦头,采用与人工按揉频率相似的低速转动,加大按揉作用力度,达到放松肌肉减轻消除疼痛的目的。

[0004] 本实用新型的技术方案是这样实现的:一种手握按摩器,它是由按摩器机壳、调速开关、反向开关、半圆摩擦头、测量头、温度压力数字显示器、摩擦布、固定套组成;其特征在于:半圆摩擦头凸起为三角型齿状,凸起成“人”字型排列,平行固定在按摩器机壳内,测量头平行垂直固定按装在按摩器机壳内4个半圆摩擦头中间,用导线与温度压力数字显示器相连,按摩器机壳外按装有调速开关、反向开关、温度压力数字显示器,调速开关控制半圆摩擦头进行低速转动。摩擦布盖在半圆摩擦头和测量头上,固定套将摩擦布固定在按摩器机壳上,反向开关控制半圆摩擦头进行正反方向转动。

[0005] 人工按揉转动频率为120次-160次/分钟,按压力为1公斤-2公斤/平方厘米,作用时间为3-5分钟,作用深度为肌肉层次。本实用新型为挤压式摩擦头,在现有技术中,挤压式摩擦头转速为500转/分钟,(参见《癌症扩散转移治疗器》,ZL201220434659·4,专利说明书17页第97段),显著高于人工按揉转动频率,导致径向作用力大,摩擦生热力度大,但垂直压力小,不利于对肌肉层次和僵硬肌肉进行按揉。所以本实用新型的低速转动频率在120次-200次/分钟之间,最佳低速转动为160次/分钟,最佳压力为2公斤/平方厘米,作用时间为3分钟,从而适合于对人体肌肉层次进行按揉。高速转动时为每分钟600转,每平方厘米压力为0.5公斤-1公斤,可对皮肤组织和穴位产生按摩作用,适合于大面积药物按摩治疗。

[0006] 半圆摩擦头凸起三角型可加大向下挤压摩擦作用力,齿状可增大摩擦系数不打滑,通过反向开关进行正反方向转动,对患者肌肉僵硬部位进行深层反复按揉,从而放松肌

肉缓解消除疼痛,疗效显著大于凸起圆筋状摩擦头。在摩擦布或按摩部位涂上活血化瘀类外用药物,便可进行药物按摩,按摩作用部位不超过 3 分钟,手握按摩器机壳内可固定按装半圆摩擦头 2-20 个,本实用新型按装 4 个半圆摩擦头。

[0007] 按摩器机壳是现有技术,参照《脏腑疾病治疗器》ZL95112106·5,在按摩器机壳内安装有电机,启动开关后电机转动,经两极变速后转速降低,扭矩传给主动齿轮轴,齿轮轴通过咬合的齿轮带动 4 个工作齿轮轴旋转,工作齿轮轴前部有摩擦头,有 4 个摩擦头同时旋转,摩擦头后面按装有弹簧,以改善摩擦头与人体的硬性接触。测温头、弹簧压力计和温度压力数字显示器是现有技术,测量头将测温头、弹簧压力计功能合为一体,测量头前部透过摩擦布测量摩擦皮肤温度,后部装有弹簧测量压力,测量头平行垂直固定按装在按摩器机壳内 4 个半圆摩擦头中间,用导线与温度压力数字显示器相连,使按摩器操作者可以随时观察按摩压力、温度变化。

[0008] 面对按摩肌肉部位特别是肌肉僵硬部位,现有技术圆筋状凸起摩擦头接触皮肤面积大,压力小,在转动中呈平行滑动摩擦作用,对肌肉和肌肉僵硬部位按摩力度小,即使降低转速和加大手握压力,也不会明显提高疗效。本实用新型三角齿状凸起摩擦头,接触皮肤面积小、压力大、摩擦系数大,在转动中呈向下挤压摩擦作用,对肌肉和肌肉僵硬部位按摩力度大,通过降低转速和加大手握压力,可显著提高作用力度和疗效。并且低速转动与人工按揉转动频率相近,(附人工按揉每分钟 120 转)可以模拟人工按摩中的滚、揉、按、点、摩、擦等手法,从而降低人工按摩劳动强度,解决了目前人工按摩中的疗效低成本高问题。

附图说明:

[0009] 图 1 是手握按摩器主视图。

[0010] 图 2 是图 1 所示手握按摩器的 A 向视图。

[0011] 图 3 是图 1 所示手握按摩器的 B 向视图。

[0012] 具体实施方式:

[0013] 本实用新型的图 1 所示手握按摩器中:1 是按摩器机壳,2 是调速开关,3 是反向开关,4 是半圆摩擦头,5 是测量头,6 是温度压力数字显示器,7 是摩擦布,8 是固定套;图 2 是手握按摩器的 A 向视图;图 3 是手握按摩器的 B 向视图。

[0014] 本实用新型的手握按摩器是通过以下技术措施实现的;一种手握按摩器,它是由按摩器机壳、调速开关、反向开关、半圆摩擦头、测量头、温度压力数字显示器、摩擦布、固定套组成,其特征在于:半圆摩擦头(4)凸起为三角型齿状,凸起成“人”字型排列,平行固定在按摩器机壳(1)内,测量头(5)平行垂直固定按装在按摩器机壳(1)内 4 个半圆摩擦头(4)中间,用导线与温度压力数字显示器(6)相连,按摩器机壳(1)外按装调速开关(2)、反向开关(3)、温度压力数字显示器(6),调速开关(2)控制半圆摩擦头(4)进行低速转动。摩擦布(7)盖在半圆摩擦头(4)和测量头(5)上,固定套(8)将摩擦布(7)固定在按摩器机壳(1)上,反向开关(3)控制半圆摩擦头(4)进行正反方向转动。

[0015] 治疗方法具体操作步骤如下:

[0016] 1、患者采用坐位,按摩部位涂上活络油外用液,医者手握按摩器对准按摩部位进行按摩,局部按摩为 3 分钟,结束后医者手握按摩器可上下、左右移动,对病变部位周围进行按摩,时间为 5 分钟。

[0017] 2、治疗为每日一次,每疗程 15 次。

[0018] 本实用新型的实施例

[0019] 采用本实用新型对腿痛患者进行治疗,患者腿部肌肉僵硬,走路疼痛,经多次人工按摩和采用现有技术按摩器治疗,效果有限,采用手握按摩器对该患者治疗后,患者当场就表示腿部疼痛减轻,按摩十次后腿部疼痛消失。

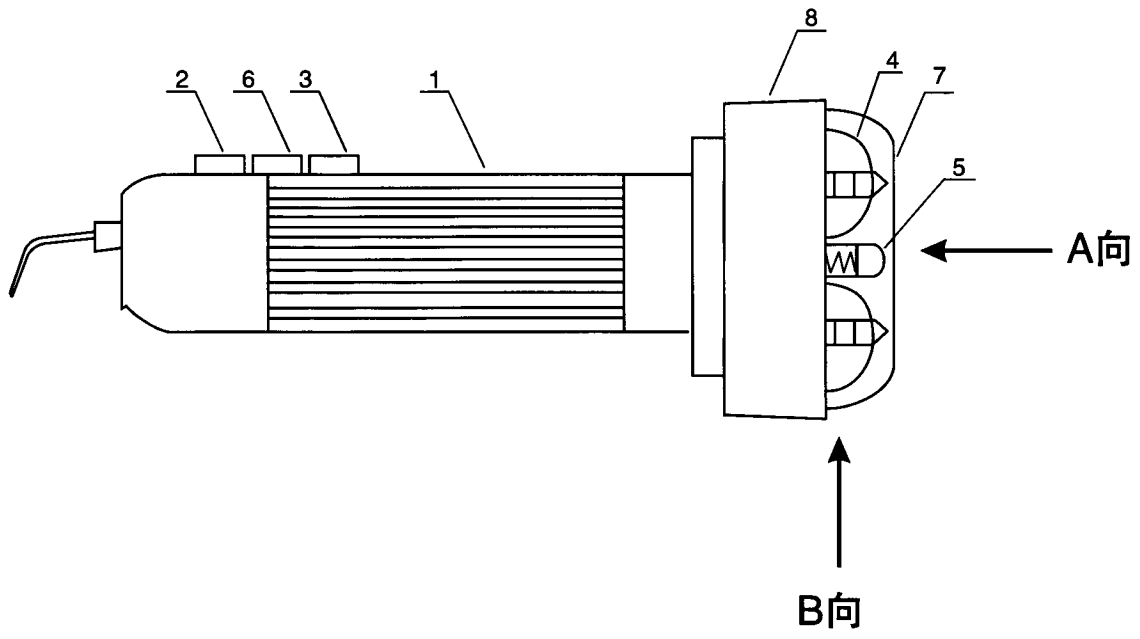


图 1

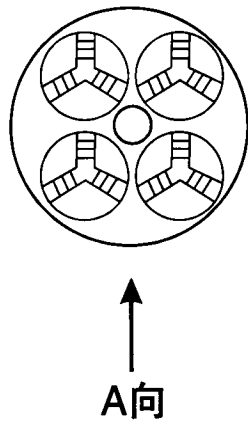


图 2

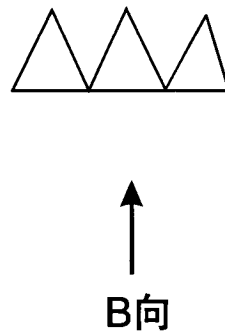


图 3