



(12) 发明专利

(10) 授权公告号 CN 114209170 B

(45) 授权公告日 2024.06.04

(21) 申请号 202111507202.1

A47C 7/40 (2006.01)

(22) 申请日 2021.12.10

A47C 7/50 (2006.01)

(65) 同一申请的已公布的文献号

A61H 1/00 (2006.01)

申请公布号 CN 114209170 A

(43) 申请公布日 2022.03.22

(73) 专利权人 广东国景家具集团有限公司

地址 528400 广东省中山市港口镇沙港东路5号

(72) 发明人 马艳红 王克华

(74) 专利代理机构 广东创兴方舟知识产权代理

事务所(普通合伙) 44732

专利代理师 黄明

(51) Int. Cl.

A47C 1/00 (2006.01)

A47C 7/00 (2006.01)

(56) 对比文件

CN 110155002 A, 2019.08.23

CN 111789718 A, 2020.10.20

CN 102370354 A, 2012.03.14

CN 108113288 A, 2018.06.05

CN 108433423 A, 2018.08.24

CN 108577296 A, 2018.09.28

CN 204683036 U, 2015.10.07

CN 207226721 U, 2018.04.13

CN 213008595 U, 2021.04.20

CN 216061039 U, 2022.03.18

US 6360851 B1, 2002.03.26

审查员 常玉洁

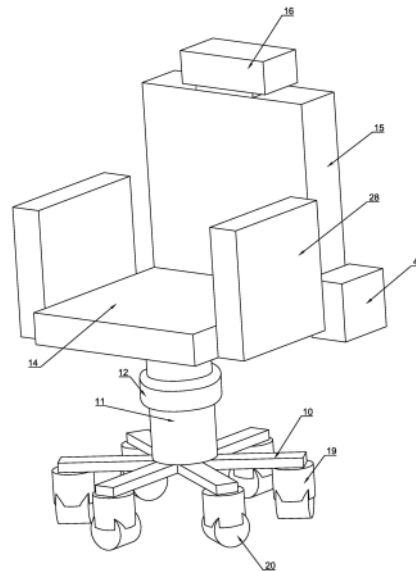
权利要求书2页 说明书6页 附图6页

(54) 发明名称

一种办公和按摩两用的智能座椅

(57) 摘要

发明属于智能座椅设备领域,为一种办公和按摩两用的智能座椅,一种办公和按摩两用的智能座椅,包括底座,其特征在于,所述底座上侧壁上固定设有立柱,所述立柱上固定设有升降装置,所述升降装置上固定设有坐垫,所述升降装置与所述坐垫之间连接有弹簧,所述坐垫左右两端固定设有扶手,所述坐垫后侧固定设有转动腔,所述转动腔内设有转动装置,转动装置用于转动调节座椅角度,所述底座下侧壁上转动设有六个制动腔,每个所述制动腔内设有制动装置,制动装置用于进行限制座椅移动。针对在办公室久坐办公人群,本发明设计一款办公和休息按摩两用的智能座椅。本座椅能够用以健康姿势办公并能够在人们需要休息时,对人腰背处按摩。



1. 一种办公和按摩两用的智能座椅,包括底座(10),其特征在于,所述底座(10)上侧壁上固定设有立柱(11),所述立柱(11)上固定设有升降装置(12),所述升降装置(12)上固定设有坐垫(14),所述升降装置(12)与所述坐垫(14)之间连接有弹簧,所述坐垫(14)左右两端固定设有扶手(28),所述坐垫(14)后侧固定设有转动腔(17),所述转动腔(17)内设有转动装置,转动装置用于转动调节座椅角度,所述底座(10)下侧壁上转动设有六个制动腔(19),每个所述制动腔(19)内设有制动装置,制动装置用于进行限制座椅移动,制动装置包括转动在所述制动腔(19)内部的轮轴(21),所述轮轴(21)上固定设有移动轮(20),所述制动腔(19)内部滑动设有滑块(22),所述滑块(22)上固定设有制动夹(27),所述制动夹(27)上固定设有制动块(26),其中一个所述制动腔(19)外侧壁上滑动设有踏板(18),所述踏板(18)与所述滑块(22)相连,所述踏板(18)下部固定设有自锁腔(29),所述自锁腔(29)内设有自锁装置,自锁装置用于对操纵制动装置零件位移自锁;

自锁装置包括固定在所述踏板(18)下端的凸块杆(31),所述凸块杆(31)下部设有凸块,所述踏板(18)与所述自锁腔(29)之间连接有所述弹簧,所述自锁腔(29)上固定设有滑动导向块(30),所述凸块杆(31)滑动在所述滑动导向块(30)内,所述自锁腔(29)上侧壁上固定设有自锁底座(36),所述自锁底座(36)上滑动设有自锁块(34),所述自锁底座(36)与所述自锁块(34)之间连接有所述弹簧,所述自锁块(34)上固定设有两个限位块(35),所述凸块杆(31)下部的凸块在两个所述限位块(35)之间,所述自锁块(34)上设有单向滑槽(33),所述自锁腔(29)下侧壁上设有自锁转动滑杆(32),所述自锁转动滑杆(32)能够在所述单向滑槽(33)内部单向滑动。

2. 根据权利要求1所述的一种办公和按摩两用的智能座椅,其特征在于:转动装置包括转动在靠背(15)上端的头枕(16),所述转动腔(17)右侧固定设有电机(40),所述电机(40)的输出端设有输出轴(39),所述输出轴(39)中间段上设有齿轮,所述输出轴(39)外侧固定设有连接套筒(44),所述连接套筒(44)与所述靠背(15)连接,所述连接套筒(44)转动能够带动着所述靠背(15)转动,所述靠背(15)内部设有辅助装置,辅助装置用于腰背处顶靠和背部按摩。

3. 根据权利要求2所述的一种办公和按摩两用的智能座椅,其特征在于:辅助装置包括固定在所述靠背(15)内部的两个按摩器(41),所述靠背(15)上滑动设有两个倚靠块(38),两个所述倚靠块(38)之间连接有滑动连杆(42),所述滑动连杆(42)下端固定设有齿条(43),所述滑动连杆(42)伸入到所述连接套筒(44)内部,所述输出轴(39)中间齿轮段与所述连接套筒(44)之间为中空部分,所述齿条(43)能够与所述输出轴(39)中间齿轮段啮合,当所述滑动连杆(42)带动着所述倚靠块(38)收回所述靠背(15)内时,可启动所述按摩器(41),进行对人体后背的按摩放松,当所述倚靠块(38)滑动出所述靠背(15)后,座椅可以用作工学办公椅,所述倚靠块(38)用来人体腰背处的倚靠,每个所述倚靠块(38)内设有微调装置,微调装置用于调整人体腰背对靠垫的倚靠角度。

4. 根据权利要求3所述的一种办公和按摩两用的智能座椅,其特征在于:微调装置包括滑动在所述倚靠块(38)内部的微调杆(45),所述微调杆(45)与所述倚靠块(38)之间连接有所述弹簧,所述微调杆(45)另一端与所述滑动连杆(42)连接,所述微调杆(45)上设有棘齿,所述微调杆(45)外侧固定设有电控块(13),所述电控块(13)内设有电控棘爪,所述扶手(28)上固定设有控制板(37),所述控制板(37)能够对电控棘爪进行控制,当所述电控块

(13) 不对所述微调杆 (45) 进行滑动限制时,人体倚靠在所述倚靠块 (38) 上,微调至合适倚靠角度后,再次通过所述控制板 (37) 进行所述电控块 (13) 操纵,所述电控块 (13) 将限制所述微调杆 (45) 滑动,同时所述控制板 (37) 能够进行所述电机 (40) 控制,能够通过所述控制板 (37) 控制所述靠背 (15) 与所述坐垫 (14) 之间的角度。

5. 根据权利要求4所述的一种办公和按摩两用的智能座椅,其特征在于:制动装置包括固定在所述滑块 (22) 上的连接杆 (23),所述底座 (10) 内部滑动设有传动连杆 (25),所述传动连杆 (25) 上固定设有六个转动盘 (24),所述连接杆 (23) 能够在所述转动盘 (24) 内部转动。

一种办公和按摩两用的智能座椅

技术领域

[0001] 本发明属于智能座椅设备领域,尤其涉及一种办公和按摩两用的智能座椅。

背景技术

[0002] 众所周知,座椅是最常见的家具之一,人们日常生活、办公都需要使用到它,但是对于久坐的上班人群来讲,通常情况下的久坐会导致腰肌劳损、驼背、盆骨前倾等等不良生理病症,这些病症大多是因为久坐不起、坐姿不良导致的。

[0003] 针对这类在办公室久坐人群,本发明设计一款办公和休息按摩两用的智能座椅。

[0004] 当需要使用其进行办公的时候,通过控制板调整座椅靠背的角度,并且两个倚靠块会从靠背中滑出,进行对人体后背一个顶靠的效果,并能够通过控制进行微调,达到契合大众的使用条件,更好的保护每一个的身体健康。

[0005] 当需要休息的时候,可以进行制动,防止座椅滑动移位,进而调整靠背的角度,调整到合适角度后,人可以躺在上面,启动按摩器进行对人体后背肌肉按摩放松,防止久坐导致肌肉劳损等问题。

[0006] 制动装置上增设自锁装置,在进行座椅制动后,因为人从坐姿变成躺姿,会导致座椅受力不均匀,受力变更可能会使得制动装置失效,在其上增加自锁装置,避免制动装置受力解开,达到更好的制动效果,防止人从座椅上滑落的现象。

发明内容

[0007] 本发明的目的是针对现有的技术存在上述问题,提出了一种办公和按摩两用的智能座椅,本设备能够办公和休息按摩两用,同时具有微调系统,能够针对个人身体结构进行微调,座椅下部设有制动装置,保证按摩时因为滑动而使得人跌落。

[0008] 本发明的目的可通过下列技术方案来实现:一种办公和按摩两用的智能座椅,包括底座,其特征在于,所述底座上侧壁上固定设有立柱,所述立柱上固定设有升降装置,所述升降装置上固定设有坐垫,所述升降装置与所述坐垫之间连接有弹簧,所述坐垫左右两端固定设有扶手,所述坐垫后侧固定设有转动腔,所述转动腔内设有转动装置,转动装置用于转动调节座椅角度,所述底座下侧壁上转动设有六个制动腔,每个所述制动腔内设有制动装置,制动装置用于进行限制座椅移动,制动装置包括转动在所述制动腔内部的轮轴,所述轮轴上固定设有移动轮,所述制动腔内部滑动设有滑块,所述滑块上固定设有制动夹,所述制动夹上固定设有制动块,其中一个所述制动腔外侧壁上滑动设有踏板,所述踏板与所述滑块相连,所述踏板下部固定设有自锁腔,所述自锁腔内设有自锁装置,自锁装置用于对操纵制动装置零件位移自锁。

[0009] 进一步的,转动装置包括转动在所述靠背上端的头枕,所述转动腔右侧固定设有电机,所述电机的输出端设有输出轴,所述输出轴中间段上设有齿轮,所述输出轴外侧固定设有连接套筒,所述连接套筒与所述靠背连接,所述连接套筒转动能够带动着所述靠背转动,所述靠背内部设有辅助装置,辅助装置用于腰背处顶靠和背部按摩。

[0010] 进一步的,辅助装置包括固定在所述靠背内部的两个按摩器,所述靠背上滑动设有两个倚靠块,两个所述倚靠块之间连接有滑动连杆,所述滑动连杆下端固定设有齿条,所述滑动连杆伸入到所述连接套筒内部,所述输出轴中间齿轮段与所述连接套筒之间为中空部分,所述齿条能够与所述输出轴中间齿轮段啮合,当所述滑动连杆带动着所述倚靠块收回所述靠背内时,可启动所述按摩器,进行对人体后背的按摩放松,当所述倚靠块滑动出所述靠背后,座椅可以用作工学办公椅,所述倚靠块用来人体腰背处的倚靠,每个所述倚靠块内设有微调装置,微调装置用于调整人体腰背对靠垫的倚靠角度。

[0011] 进一步的,微调装置包括滑动在所述倚靠块内部的微调杆,所述微调杆与所述倚靠块之间连接有所述弹簧,所述微调杆另一端与所述滑动连杆连接,所述微调杆上设有棘齿,所述微调杆外侧固定设有电控块,所述电控块内设有电控棘爪,所述扶手上固定设有控制板,所述控制板能够对电控棘爪进行控制,当所述电控块不对所述微调杆进行滑动限制时,人体倚靠在所述倚靠块上,微调至合适倚靠角度后,再次通过所述控制板进行所述电控块操纵,所述电控块将限制所述微调杆滑动,同时所述控制板能够进行所述电机控制,能够通过所述控制板控制所述靠背与所述坐垫之间的角度。

[0012] 进一步的,制动装置包括固定在所述滑块上的连接杆,所述底座内部滑动设有传动连杆,所述传动连杆上固定设有六个转动盘,所述连接杆能够在所述转动盘内部转动。

[0013] 进一步的,自锁装置包括固定在所述踏板下端的凸块杆,所述凸块杆下部设有凸块,所述踏板与所述自锁腔之间连接有所述弹簧,所述自锁腔上固定设有滑动导向块,所述凸块杆滑动在所述滑动导向块内,所述自锁腔上侧壁上固定设有自锁底座,所述自锁底座上滑动设有自锁块,所述自锁底座与所述自锁块之间连接有所述弹簧,所述自锁块上固定设有两个限位块,所述凸块杆下部的凸块在两个所述限位块之间,所述自锁块上设有单向滑槽,所述自锁腔下侧壁上设有自锁转动滑杆,所述自锁转动滑杆能够在所述单向滑槽内部单向滑动。

[0014] 当使用本设备时,能分为两种工作状态,办公时使用和休息按摩时使用。升降装置能够进行调整坐垫上下高度,弹簧用以上下缓冲,办公时倚靠块滑出,能够对人体腰背处形成顶靠的状态,也可以根据人体腰背自然曲线进行调整,能够限位人体腰背,不会因为人们久坐办公而产生盆骨前倾和驼背的生理病症,也可以启动制动装置,将座椅轮子停止转动,将靠背向后转动,达到一定角度后,倚靠块会随着转动滑动进靠背内部,人可以躺在座椅上,启动按摩器进行人体后背按摩放松,达到减缓人们久坐办公导致后背僵硬的问题、腰肌劳损等问题。

[0015] 当本设备用作办公用时,通过控制板进行控制电机转动,电机驱动输出轴转动,输出轴中间的齿轮段与齿条啮合,带动着齿条滑动,能够将整个滑动连杆向前方滑动,滑动连杆带动着倚靠块向外滑动,通过连接套筒带动着靠背转动,当靠背与坐垫形成一定适合办公的角度后,控制板自行判定进行操纵电机停止,进而进行对倚靠块的微调处理,人体靠在上面,通过控制板进行控制电控块,电控块内的棘爪停止对微调杆的限位,借由人体的重力压力将倚靠块向内压动,当达到适合的角度后,再通过控制板控制电控块,电控块重新限制微调杆滑动,倚靠块位置固定住,能够起到对人体一定的倚靠作用,能够将人体办公久坐的不健康姿势改正,将人体腰背曲线调整好,避免久坐伤害身体。

[0016] 当本设备用作休息按摩时,先将移动轮停止转动,避免在按摩过程中产生移动,使

得在座椅上的人们从座椅上滑落。踩踏踏板,踏板向下滑动,带动着滑块在自锁腔内部滑动,滑块带动着制动夹和制动块向下,制动夹将轮轴包住,制动块将夹在轮轴外侧保证轮轴不会再转动,同时滑块通过连接杆带动着传动连杆向下滑动,传动连杆又带动着其他五个连接杆向下滑动,保证六个车轮同时被制动,避免六个移动轮制动不完全,而导致晃动。同时在踏板向下滑动的过程中带动着凸块杆在滑动导向块内部滑动,凸块杆向下时,将挤压下面的限位块,将整个自锁块向下挤压,自锁块在自锁底座上滑动,自锁转动滑杆在单向滑槽内滑动,且会在单向滑槽内部最上面中间部位被卡住,达到一个自锁的效果,防止制动效果不完全导致人从座椅上摔倒下来。

[0017] 当需要停止制动,再踩踏踏板,踏板带动着凸块杆向下,将带动着自锁块再次向下滑动,自锁转动滑杆能够在单向滑槽内部继续滑动,自锁转动滑杆会从单向滑槽上部滑出,并解除自锁状态。

[0018] 当移动轮被制动后,通过控制板进行操作,控制电机转动,将靠背向后侧转动,将靠背与坐垫形成一个适合按摩放松的斜角度,在电机转动时,输出轴上的齿轮段带动着齿条、滑动连杆、倚靠块向后侧滑动,倚靠块收回,人靠在靠背上能够直接与按摩器相接触,启动按摩器,能够进行对人体腰背的按摩放松,能够缓解工作疲劳,达到舒缓肌肉僵硬、避免肌肉劳损的效果。

附图说明

[0019] 图1是办公和按摩两用的智能座椅的外观结构示意图。

[0020] 图2是办公和按摩两用的智能座椅的侧视图。

[0021] 图3是图2中A-A方向剖视图。

[0022] 图4是图3中B-B方向剖视图。

[0023] 图5是图3中C处结构放大图。

[0024] 图6是图5中D处结构放大图。

[0025] 图中,10、底座;11、立柱;12、升降装置;13、电控块;14、坐垫;15、靠背;16、头枕;17、转动腔;18、踏板;19、制动腔;20、移动轮;21、轮轴;22、滑块;23、连接杆;24、转动盘;25、传动连杆;26、制动块;27、制动夹;28、扶手;29、自锁腔;30、滑动导向块;31、凸块杆;32、自锁转动滑杆;33、单向滑槽;34、自锁块;35、限位块;36、自锁底座;37、控制板;38、倚靠块;39、输出轴;40、电机;41、按摩器;42、滑动连杆;43、齿条;44、连接套筒;45、微调杆;。

具体实施方式

[0026] 以下是本发明的具体实施例并结合附图,对本发明的技术方案作进一步的描述,但本发明并不限于这些实施例。

[0027] 如图1所示,一种办公和按摩两用的智能座椅,包括底座10,其特征在于,底座10上侧壁上固定设有立柱11,立柱11上固定设有升降装置12,升降装置12上固定设有坐垫14,升降装置12与坐垫14之间连接有弹簧,坐垫14左右两端固定设有扶手28,坐垫14后侧固定设有转动腔17,转动腔17内设有转动装置,转动装置用于转动调节座椅角度,底座10下侧壁上转动设有六个制动腔19,每个制动腔19内设有制动装置,制动装置用于进行限制座椅移动,制动装置包括转动在制动腔19内部的轮轴21,轮轴21上固定设有移动轮20,制动腔19内部

滑动设有滑块22,滑块22上固定设有制动夹27,制动夹27上固定设有制动块26,其中一个制动腔19外侧壁上滑动设有踏板18,踏板18与滑块22相连,踏板18下部固定设有自锁腔29,自锁腔29内设有自锁装置,自锁装置用于对操纵制动装置零件位移自锁。

[0028] 如图2和图3所示,转动装置包括转动在靠背15上端的头枕16,转动腔17右侧固定设有电机40,电机40的输出端设有输出轴39,输出轴39中间段上设有齿轮,输出轴39外侧固定设有连接套筒44,连接套筒44与靠背15连接,连接套筒44转动能够带动着靠背15转动,靠背15内部设有辅助装置,辅助装置用于腰背处顶靠和背部按摩。

[0029] 如图2和图3所示,辅助装置包括固定在靠背15内部的两个按摩器41,靠背15上滑动设有两个倚靠块38,两个倚靠块38之间连接有滑动连杆42,滑动连杆42下端固定设有齿条43,滑动连杆42伸入到连接套筒44内部,输出轴39中间齿轮段与连接套筒44之间为中空部分,齿条43能够与输出轴39中间齿轮段啮合,当滑动连杆42带动着倚靠块38收回靠背15内时,可启动按摩器41,进行对人体后背的按摩放松,当倚靠块38滑动出靠背15后,座椅可以用作工学办公椅,倚靠块38用来人体腰背处的倚靠,每个倚靠块38内设有微调装置,微调装置用于调整人体腰背对靠垫的倚靠角度。

[0030] 如图3所示,微调装置包括滑动在倚靠块38内部的微调杆45,微调杆45与倚靠块38之间连接有弹簧,微调杆45另一端与滑动连杆42连接,微调杆45上设有棘齿,微调杆45外侧固定设有电控块13,电控块13内设有电控棘爪,扶手28上固定设有控制板37,控制板37能够对电控棘爪进行控制,当电控块13不对微调杆45进行滑动限制时,人体倚靠在倚靠块38上,微调至合适倚靠角度后,再次通过控制板37进行电控块13操纵,电控块13将限制微调杆45滑动,同时控制板37能够进行电机40控制,能够通过控制板37控制靠背15与坐垫14之间的角度。

[0031] 如图3、图4、图5和图6所示,制动装置包括固定在滑块22上的连接杆23,底座10内部滑动设有传动连杆25,传动连杆25上固定设有六个转动盘24,连接杆23能够在转动盘24内部转动。

[0032] 如图5和图6所示,自锁装置包括固定在踏板18下端的凸块杆31,凸块杆31下部设有凸块,踏板18与自锁腔29之间连接有弹簧,自锁腔29上固定设有滑动导向块30,凸块杆31滑动在滑动导向块30内,自锁腔29上侧壁上固定设有自锁底座36,自锁底座36上滑动设有自锁块34,自锁底座36与自锁块34之间连接有弹簧,自锁块34上固定设有两个限位块35,凸块杆31下部的凸块在两个限位块35之间,自锁块34上设有单向滑槽33,自锁腔29下侧壁上设有自锁转动滑杆32,自锁转动滑杆32能够在单向滑槽33内部单向滑动。

[0033] 当使用本设备时,能分为两种工作状态,办公时使用和休息按摩时使用。升降装置12能够进行调整坐垫14上下高度,弹簧用以上下缓冲,办公时倚靠块38滑出,能够对人体腰背处形成顶靠的状态,也可以根据人体腰背自然曲线进行调整,能够限位人体腰背,不会因为人们久坐办公而产生盆骨前倾和驼背的生理病症,也可以启动制动装置,将座椅轮子停止转动,将靠背15向后转动,达到一定角度后,倚靠块38会随着转动滑动进靠背15内部,人可以躺在座椅上,启动按摩器41进行人体后背按摩放松,达到减缓人们久坐办公导致后背僵硬的问题、腰肌劳损等问题。

[0034] 当本设备用作办公用时,通过控制板37进行控制电机40转动,电机40驱动输出轴39转动,输出轴39中间的齿轮段与齿条43啮合,带动着齿条43滑动,能够将整个滑动连杆42

向前方滑动,滑动连杆42带动着倚靠块38向外滑动,通过连接套筒44带动着靠背15转动,当靠背15与坐垫14形成一定适合办公的角度后,控制板37自行判定进行操纵电机40停止,进而进行对倚靠块38的微调处理,人体靠在上面,通过控制板37进行控制电控块13,电控块13内的棘爪停止对微调杆45的限位,借由人体的重力压力将倚靠块38向内压动,当达到适合的角度后,再通过控制板37控制电控块13,电控块13重新限制微调杆45滑动,倚靠块38位置固定住,能够起到对人体一定的倚靠作用,能够将人体办公久坐的不健康姿势改正,将人体腰背曲线调整好,避免久坐伤害身体。

[0035] 当本设备用作休息按摩时,先将移动轮20停止转动,避免在按摩过程中产生移动,使得在座椅上的人们从座椅上滑落。踩踏踏板18,踏板18向下滑动,带动着滑块22在自锁腔29内部滑动,滑块22带动着制动夹27和制动块26向下,制动夹27将轮轴21包住,制动块26将夹在轮轴21外侧保证轮轴21不会再转动,同时滑块22通过连接杆23带动着传动连杆25向下滑动,传动连杆25又带动着其他五个连接杆23向下滑动,保证六个车轮同时被制动,避免六个移动轮20制动不完全,而导致晃动。同时在踏板18向下滑动的过程中带动着凸块杆31在滑动导向块30内部滑动,凸块杆31向下时,将挤压下面的限位块35,将整个自锁块34向下挤压,自锁块34在自锁底座36上滑动,自锁转动滑杆32在单向滑槽33内滑动,且会在单向滑槽33内部最上面中间部位被卡住,达到一个自锁的效果,防止制动效果不完全导致人从座椅上摔倒下来。

[0036] 当需要停止制动,再踩踏踏板18,踏板18带动着凸块杆31向下,将带动着自锁块34再次向下滑动,自锁转动滑杆32能够在单向滑槽33内部继续滑动,自锁转动滑杆32会从单向滑槽33上部滑出,并解除自锁状态。

[0037] 当移动轮20被制动后,通过控制板37进行操作,控制电机40转动,将靠背15向后侧转动,将靠背15与坐垫14形成一个适合按摩放松的斜角度,在电机40转动时,输出轴39上的齿轮段带动着齿条43、滑动连杆42、倚靠块38向后侧滑动,倚靠块38收回,人靠在靠背15上能够直接与按摩器41相接触,启动按摩器41,能够进行对人体腰背的按摩放松,能够缓解工作疲劳,达到舒缓肌肉僵硬、避免肌肉劳损的效果。

[0038] 与现有技术相比,本办公和按摩两用的智能座椅具有以下优点:

[0039] 1.办公时倚靠块滑出,能够对人体腰背处形成顶靠的状态,也可以根据人体腰背自然曲线进行调整,能够限位人体腰背,不会因为人们久坐办公而产生盆骨前倾和驼背的生理病症,人也可以躺在座椅上,启动按摩器进行人体后背按摩放松,达到减缓人们久坐办公导致后背僵硬的问题、腰肌劳损等问题。

[0040] 2.电控块重新限制微调杆滑动,倚靠块位置固定住,能够起到对人体一定的倚靠作用,能够将人体办公久坐的不健康姿势改正,将人体腰背曲线调整好,避免久坐伤害身体。

[0041] 3.自锁转动滑杆在单向滑槽内滑动,且会在单向滑槽内部最上面中间部位被卡住,达到一个自锁的效果,防止制动效果不完全导致人从座椅上摔倒下来。

[0042] 4.当移动轮被制动后,启动按摩器,能够进行对人体腰背的按摩放松,能够缓解工作疲劳,达到舒缓肌肉僵硬、避免肌肉劳损的效果。

[0043] 以上所述仅为本发明的实施例,并非因此限制本发明的专利保护范围,凡是利用本发明说明书及附图内容所作的等效结构或等效流程变换,或直接或间接运用在其他相关

的技术领域,均同理包括在本发明的专利保护范围内。

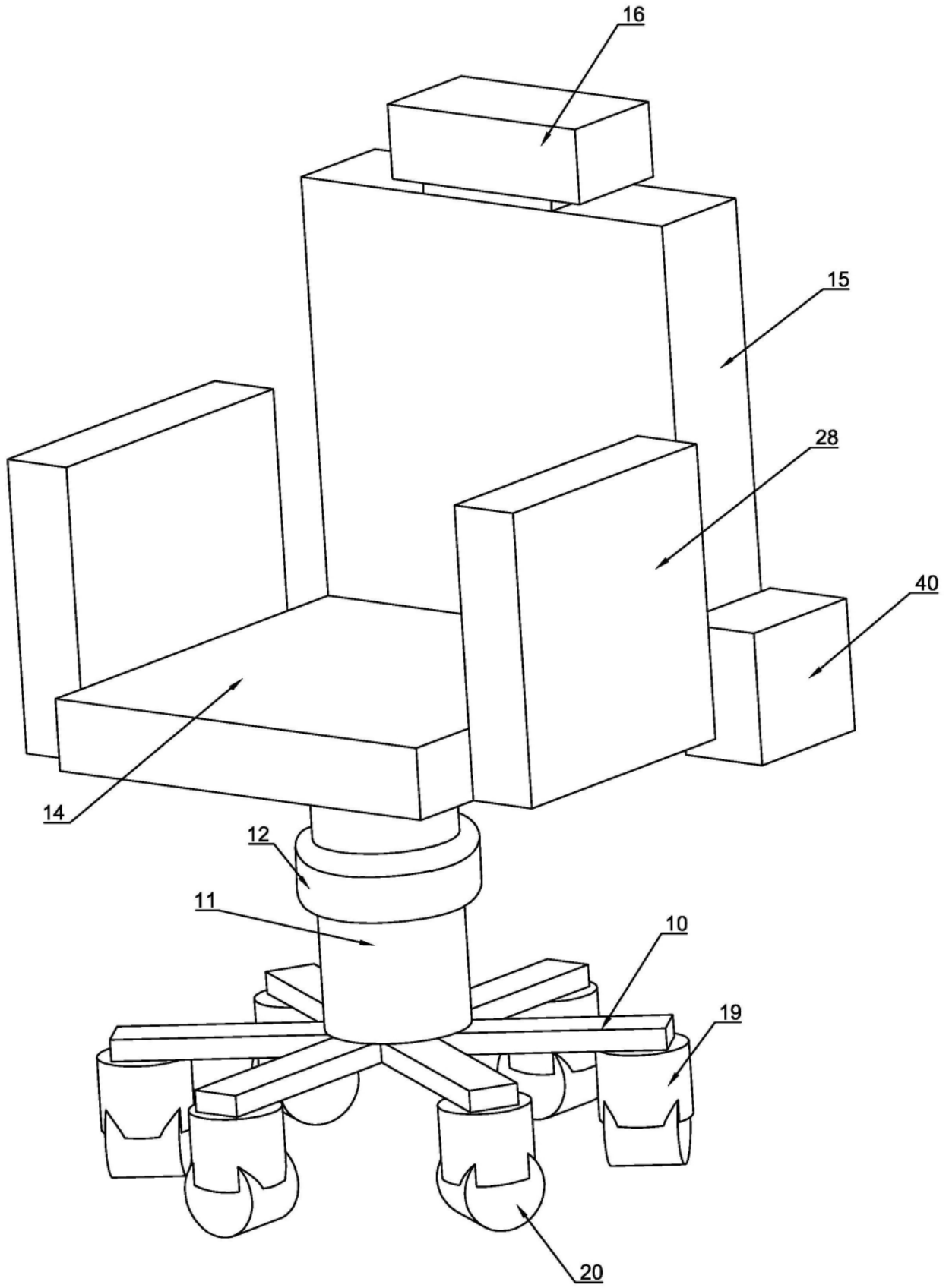


图1

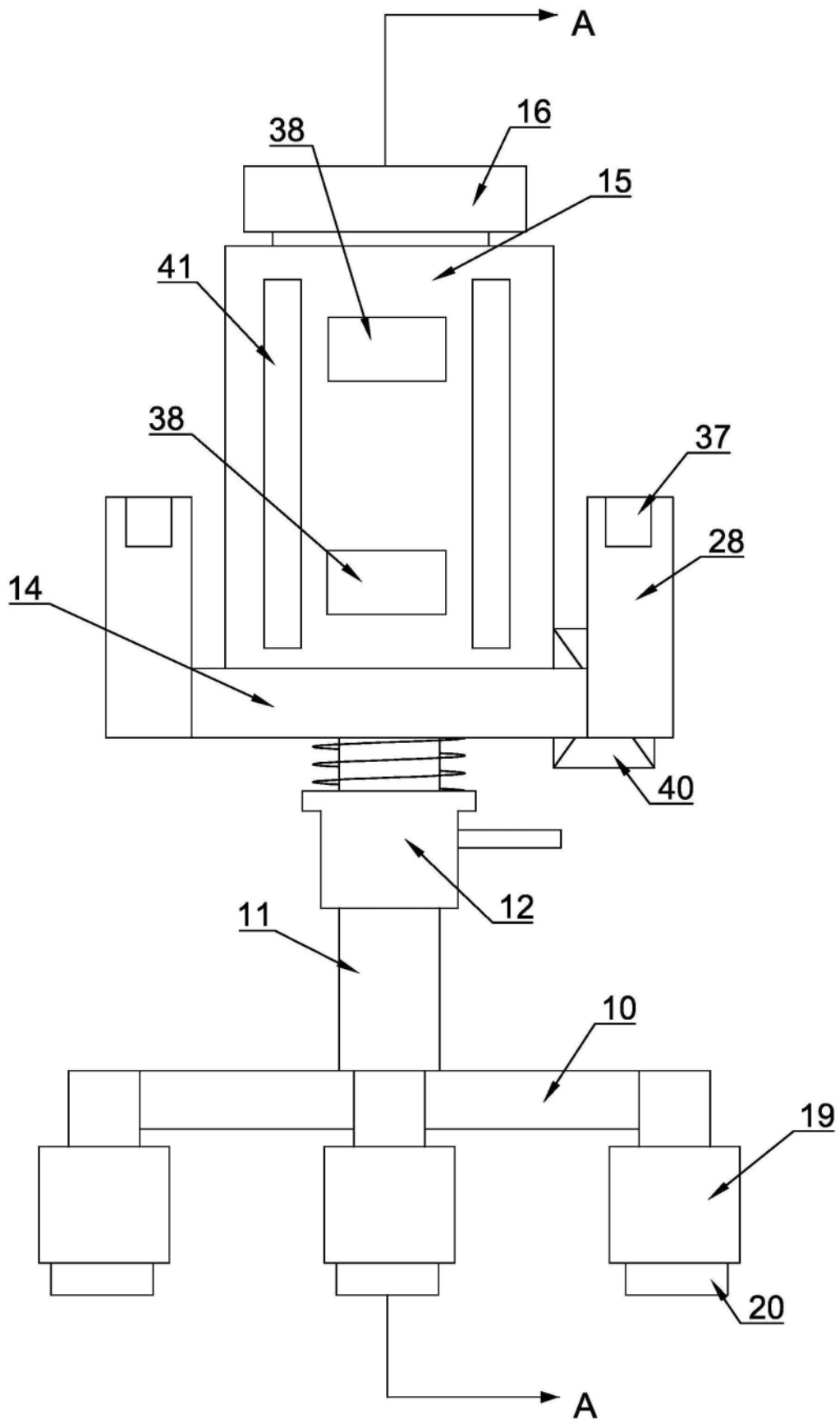


图2

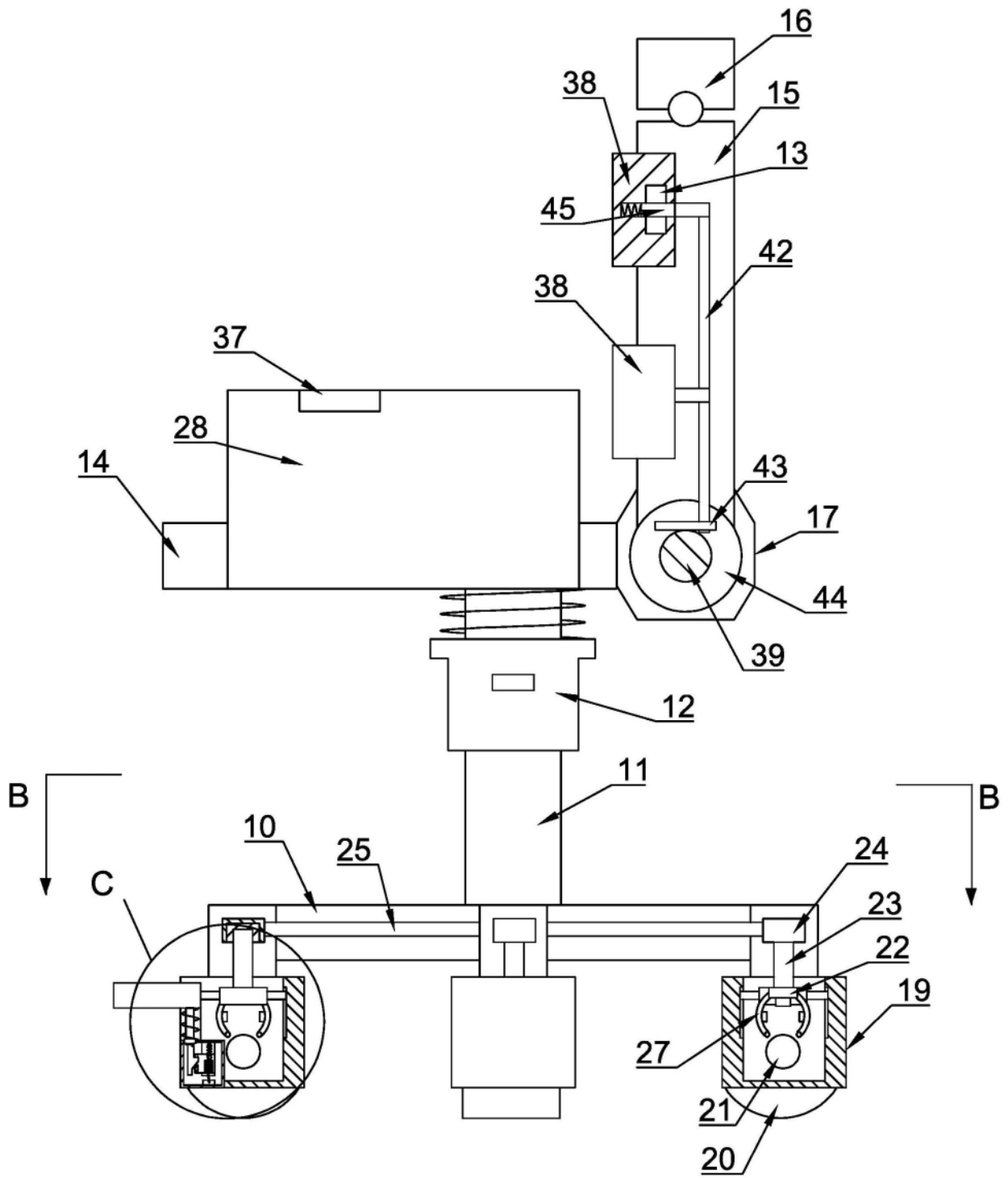


图3

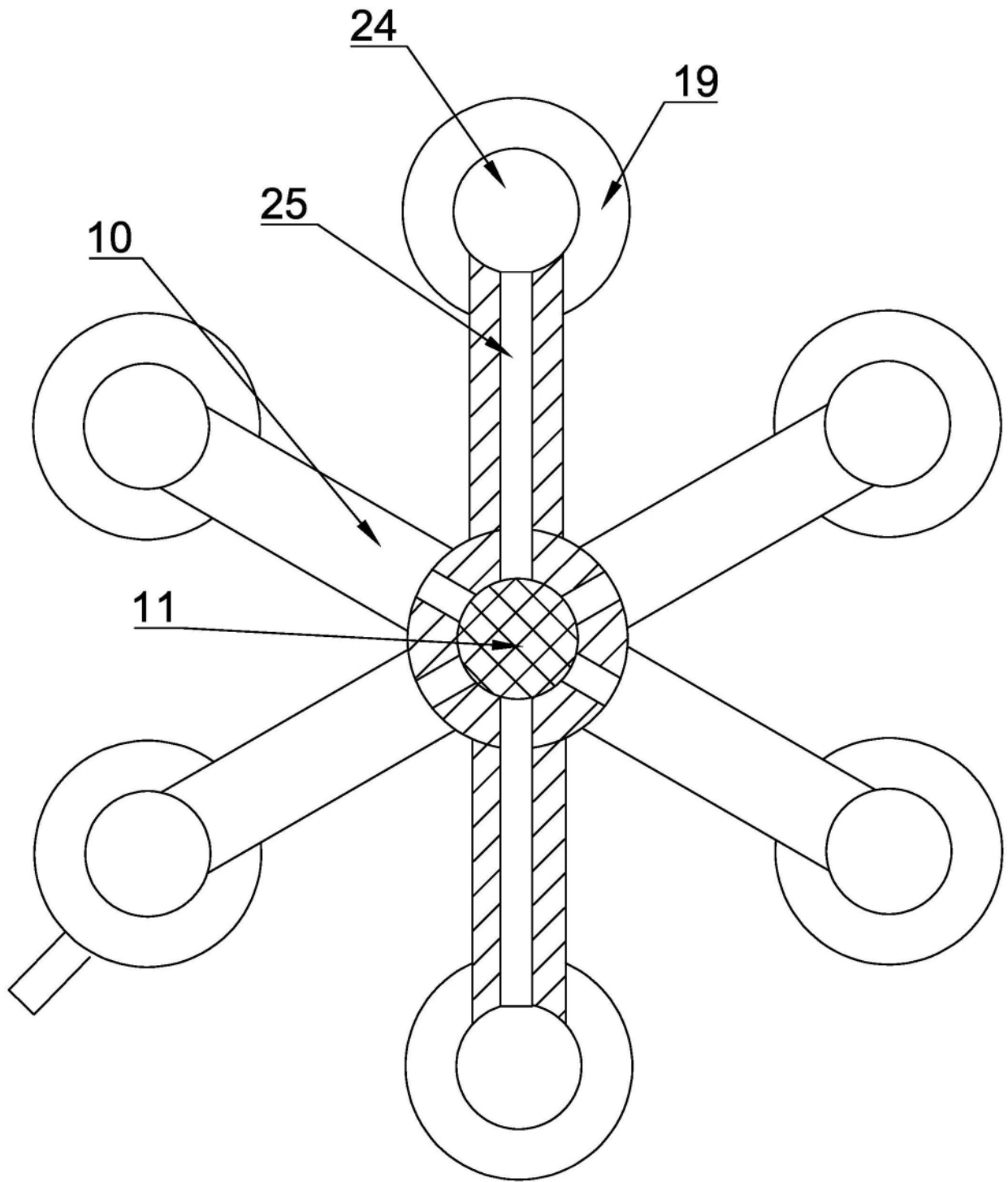


图4

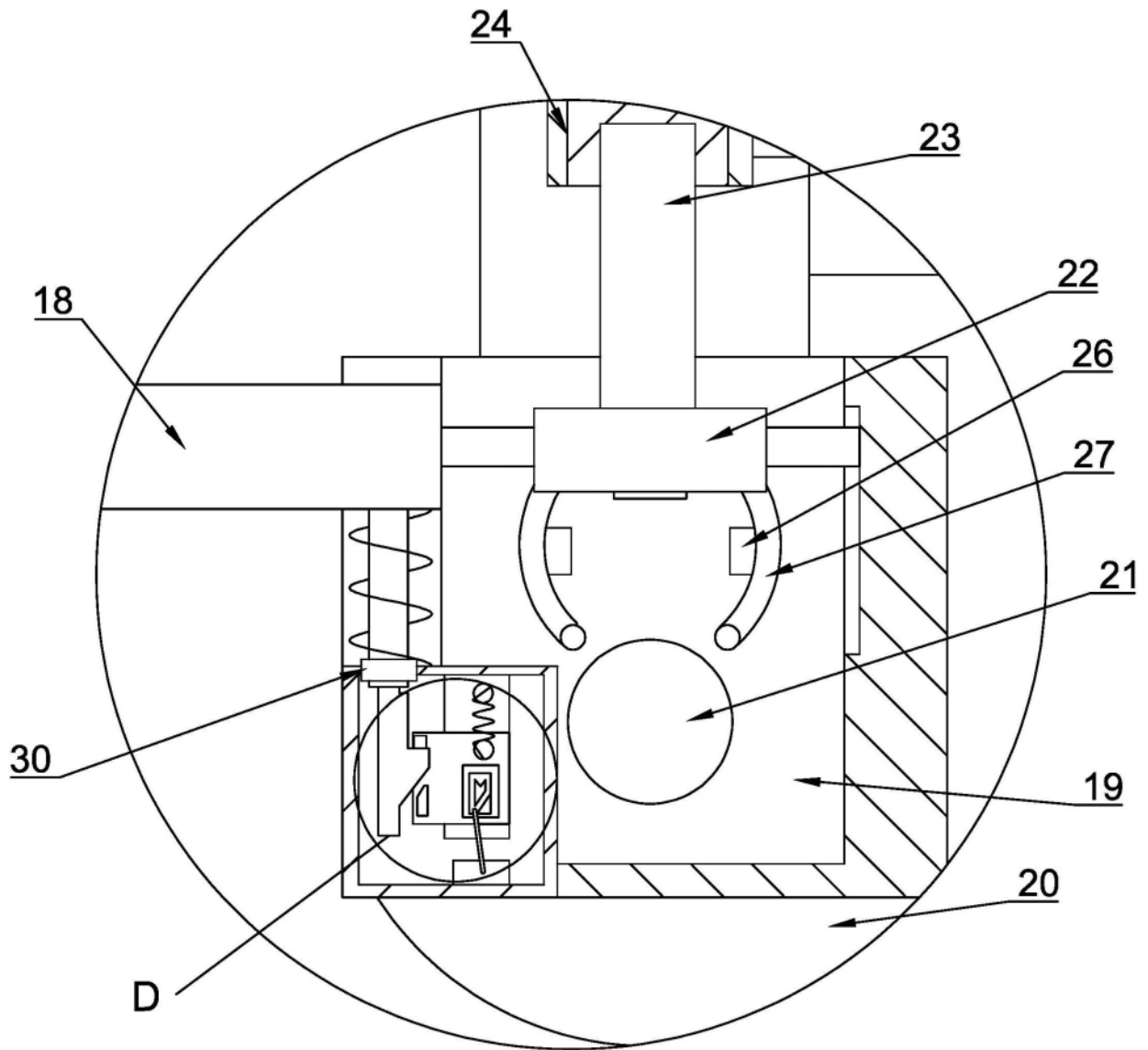


图5

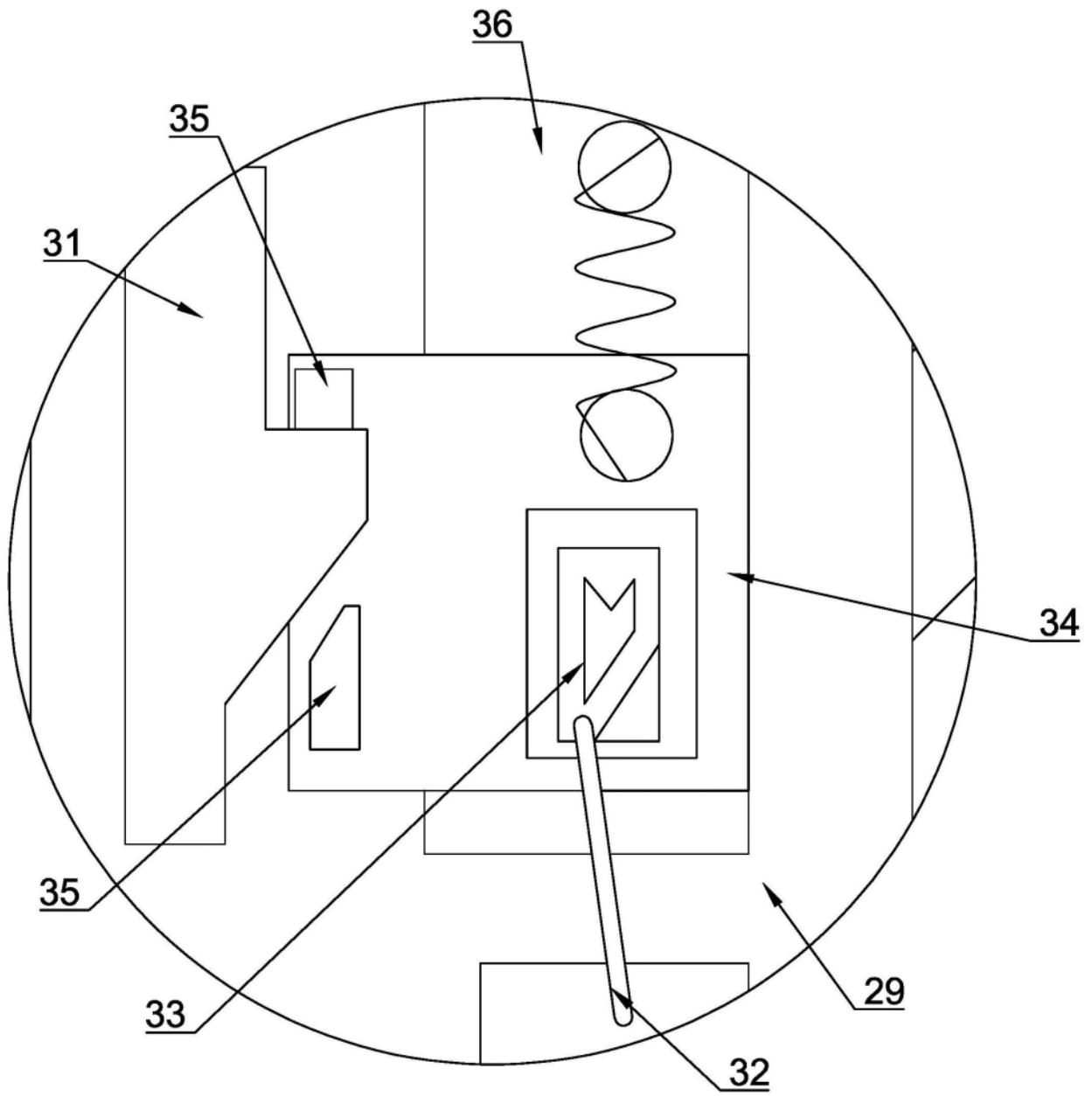


图6