



(12) 发明专利申请

(10) 申请公布号 CN 112618318 A

(43) 申请公布日 2021.04.09

(21) 申请号 202110073279.6

(22) 申请日 2021.01.20

(71) 申请人 黄井连

地址 410000 湖南省长沙市芙蓉区万家丽
中路一段3号建安大厦1栋1802房

(72) 发明人 黄井连

(51) Int. Cl.

A61H 15/00 (2006.01)

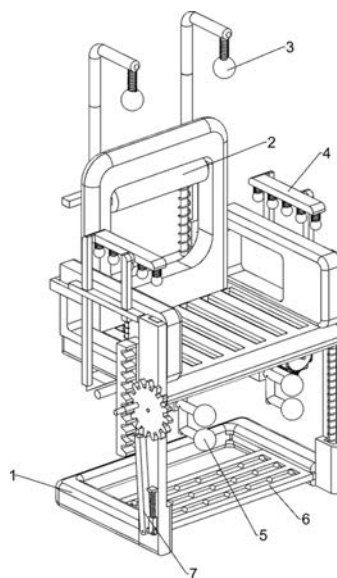
权利要求书3页 说明书7页 附图7页

(54) 发明名称

一种医疗康复用多方位按摩椅

(57) 摘要

本发明涉及一种按摩椅,尤其涉及一种医疗康复用多方位按摩椅。本发明提供一种按摩效率较高且成本较低的医疗康复用多方位按摩椅。一种医疗康复用多方位按摩椅,包括有支撑架和背部按摩机构,支撑架上设有背部按摩机构;肩部按摩机构,背部按摩机构上设有肩部按摩机构。通过背部按摩机构和肩部按摩机构的设计,是实现了自动对人们的背部和肩部进行按摩,不需要人们手动对其进行按摩,减少了人力的消耗,通过手臂按摩机构、腿部按摩机构和脚部按摩机构的设计,实现了自动对人们的手臂、腿部和脚部进行按摩,不需要人们请技师来按摩,减少了经费的消耗,通过调节机构的设计,使人们在使用按摩椅按摩时更加的舒适。



1. 一种医疗康复用多方位按摩椅,其特征在于,包括有:
支撑架(1)和背部按摩机构(2),支撑架(1)上设有背部按摩机构(2);
肩部按摩机构(3),背部按摩机构(2)上设有肩部按摩机构(3)。
2. 根据权利要求1所述的一种医疗康复用多方位按摩椅,其特征在于,背部按摩机构(2)包括有:
第一固定块(21),支撑架(1)中部设有第一固定块(21);
伺服电机(22),第一固定块(21)上安装有伺服电机(22);
第二固定块(23),支撑架(1)中部设有第二固定块(23);
第一伸缩杆(24),第二固定块(23)上设有两个第一伸缩杆(24);
第一连接块(26),第一伸缩杆(24)之间设有第一连接块(26);
第一弹簧(25),第一伸缩杆(24)上均绕有第一弹簧(25),第一弹簧(25)与第一连接块(26)和第二固定块(23)连接;
第一固定轴(27),第一连接块(26)上设有第一固定轴(27);
按摩轮(28),第一固定轴(27)上转动式设有按摩轮(28);
第一连接杆(29),第一连接块(26)内设有第一连接杆(29);
第一齿条(210),第一连接杆(29)底部设有第一齿条(210);
转轴(211),伺服电机(22)的输出轴上连接有转轴(211);
第一齿轮(212),转轴(211)上设有第一齿轮(212),第一齿轮(212)与第一齿条(210)啮合。
3. 根据权利要求2所述的一种医疗康复用多方位按摩椅,其特征在于,肩部按摩机构(3)包括有:
第二连接杆(31),第一连接块(26)上设有两个第二连接杆(31);
第二伸缩杆(32),第二连接杆(31)上均连接有第二伸缩杆(32);
第一按摩球(34),第二伸缩杆(32)上均设有第一按摩球(34);
第二弹簧(33),第二伸缩杆(32)上均绕有第二弹簧(33),第二弹簧(33)与第一按摩球(34)和第二连接杆(31)连接。
4. 根据权利要求3所述的一种医疗康复用多方位按摩椅,其特征在于,还包括有手臂按摩机构(4),手臂按摩机构(4)包括有:
第三固定块(41),支撑架(1)中部设有两个第三固定块(41);
第四固定块(42),支撑架(1)中部设有两个第四固定块(42);
第三伸缩杆(43),第四固定块(42)上均设有第三伸缩杆(43);
第三弹簧(44),第三伸缩杆(43)上绕有第三弹簧(44),第三弹簧(44)与第四固定块(42)连接;
第二连接块(45),第三固定块(41)上滑动式设有第二连接块(45),第二连接块(45)与第三伸缩杆(43)连接;
第三连接杆(47),第三固定块(41)上均滑动式连接有第三连接杆(47);
第五固定块(46),第三连接杆(47)上与第二连接块(45)上连接有第五固定块(46);
第六固定块(48),第三连接杆(47)中部均设有第六固定块(48),第六固定块(48)与第一连接块(26)配合;

第四伸缩杆(49),第五固定块(46)上均设有第四伸缩杆(49);
小型按摩球(411),第四伸缩杆(49)上设有小型按摩球(411);
第四弹簧(410),第四伸缩杆(49)上均绕有第四弹簧(410),第四弹簧(410)与小型按摩球(411)和第五固定块(46)连接。

5.根据权利要求4所述的一种医疗康复用多方位按摩椅,其特征在于,还包括有腿部按摩机构(5),腿部按摩机构(5)包括有:

第七固定块(51),支撑架(1)中部设有两个第七固定块(51);
第四连接杆(52),第七固定块(51)内均滑动式设有第四连接杆(52);
第五连接杆(54),第四连接杆(52)后侧设有第五连接杆(54);
第五弹簧(53),第四连接杆(52)上均绕有第五弹簧(53),第五弹簧(53)与第五连接杆(54)和第七固定块(51)连接;
第二按摩球(55),第四连接杆(52)上均设有第二按摩球(55);
顶块(56),第三连接杆(47)上均设有顶块(56),顶块(56)与第五连接杆(54)配合。

6.根据权利要求5所述的一种医疗康复用多方位按摩椅,其特征在于,还包括有脚步按摩机构,脚步按摩机构包括有:

第一滑块(61),支撑架(1)底部内滑动式设有两个第一滑块(61);
固定板(62),第一滑块(61)内设有固定板(62);
第二固定轴(63),固定板(62)内转动式设有第二固定轴(63);
按摩棒(64),第二固定轴(63)上设有按摩棒(64)。

7.根据权利要求6所述的一种医疗康复用多方位按摩椅,其特征在于,还包括有调节机构(7),调节机构(7)包括有:

第五伸缩杆(71),支撑架(1)内设有两个第五伸缩杆(71);
第八固定块(73),第五伸缩杆(71)上均设有第八固定块(73);
第六弹簧(72),第五伸缩杆(71)上均绕有第六弹簧(72),第六弹簧(72)与第八固定块(73)连接;

第二滑块(74),支撑架(1)内滑动式设有两个第二滑块(74),第二滑块(74)与第八固定块(73)连接;

第九固定块(75),支撑架(1)中部设有两个第九固定块(75);
第二齿条(76),第九固定块(75)外侧设有第二齿条(76);
第三固定轴(77),支撑架(1)上转动式连接有第三固定轴(77);
第二齿轮(78),第三固定轴(77)上设有第二齿轮(78),第二齿轮(78)与第二齿条(76)啮合;

转柄(79),第二齿轮(78)上设有转柄(79);
卡块(710),支撑架(1)上转动式设有卡块(710);
拉块(714),卡块(710)上设有拉块(714);
第六伸缩杆(712),拉块(714)上设有第六伸缩杆(712);
第十固定块(711),第六伸缩杆(712)上设有第十固定块(711);
第七弹簧(713),第六伸缩杆(712)上绕有第七弹簧(713),第七弹簧(713)与第十固定块(711)和拉块(714)连接。

8. 根据权利要求7所述的一种医疗康复用多方位按摩椅,其特征在于,支撑架(1)采用铁制品制作。

一种医疗康复用多方位按摩椅

技术领域

[0001] 本发明涉及一种按摩椅,尤其涉及一种医疗康复用多方位按摩椅。

背景技术

[0002] 按摩椅,利用机械的滚动力作用和机械力挤压来进行按摩,按摩后可感到肌肉放松,关节灵活,使人精神振奋,消除疲劳,对保证身体健康有重要作用。

[0003] 现阶段人们需要按摩时,大多数会选择人工按摩,人工按摩耗费的经济较高,并且随着按摩时间的增长,按摩的力度可能会越来越小,从而达不到放松肌肉的力度,从而使按摩的成效降低,由于人工按摩的技师不同,每个技师的技术不同,从而不能确定按摩的成效。

[0004] 现阶段,申请专利号为CN104013525A的专利公开了一种按摩椅,包括两组振动电动机,按摩椅底板,按摩椅坐垫,按摩椅靠背,在所述按摩椅底板上设置有按摩脚板,同时在所述按摩椅坐垫上设置有按摩椅扶手,所述按摩椅靠背上侧设置有按摩椅头枕,所述按摩椅靠背和按摩椅头枕为一体结构,按摩椅底板和按摩椅座垫之间设置有按摩椅坐垫支撑柱,用来固定按摩椅坐垫,同时在按摩椅靠背和按摩椅座垫之间设置有坐垫折叠滚轮,能控制按摩椅靠背和按摩椅坐垫之间的角度,但是无法调节座椅的高度。

[0005] 针对上述问题,我们设计出一种成本较低,按摩效率较高且可以调节高度的医疗康复用多方位按摩椅。

发明内容

[0006] 为了克服人工按摩效率不高且经济消费较高的缺点,技术问题:提供一种按摩效率较高且成本较低的医疗康复用多方位按摩椅。

[0007] 技术方案如下:一种医疗康复用多方位按摩椅,包括有:

支撑架和背部按摩机构,支撑架上设有背部按摩机构;

肩部按摩机构,背部按摩机构上设有肩部按摩机构。

[0008] 可选地,背部按摩机构包括有:

第一固定块,支撑架中部设有第一固定块;

伺服电机,第一固定块上安装有伺服电机;

第二固定块,支撑架中部设有第二固定块;

第一伸缩杆,第二固定块上设有两个第一伸缩杆;

第一连接块,第一伸缩杆之间设有第一连接块;

第一弹簧,第一伸缩杆上均绕有第一弹簧,第一弹簧与第一连接块和第二固定块连接;

第一固定轴,第一连接块上设有第一固定轴;

按摩轮,第一固定轴上转动式设有按摩轮;

第一连接杆,第一连接块内设有第一连接杆;

第一齿条,第一连接杆底部设有第一齿条;
转轴,伺服电机的输出轴上连接有转轴;
第一齿轮,转轴上设有第一齿轮,第一齿轮与第一齿条啮合。

[0009] 可选地,肩部按摩机构包括有:

第二连接杆,第一连接块上设有两个第二连接杆;
第二伸缩杆,第二连接杆上均连接有第二伸缩杆;
第一按摩球,第二伸缩杆上均设有第一按摩球;
第二弹簧,第二伸缩杆上均绕有第二弹簧,第二弹簧与第一按摩球和第二连接杆连接。

[0010] 可选地,还包括有手臂按摩机构,手臂按摩机构包括有:

第三固定块,支撑架中部设有两个第三固定块;
第四固定块,支撑架中部设有两个第四固定块;
第三伸缩杆,第四固定块上均设有第三伸缩杆;
第三弹簧,第三伸缩杆上绕有第三弹簧,第三弹簧与第四固定块连接;
第二连接块,第三固定块上滑动式设有第二连接块,第二连接块与第三伸缩杆连接;

第三连接杆,第三固定块上均滑动式连接有第三连接杆;
第五固定块,第三连接杆上与第二连接块上连接有第五固定块;
第六固定块,第三连接杆中部均设有第六固定块,第六固定块与第一连接块配合;
第四伸缩杆,第五固定块上均设有第四伸缩杆;
小型按摩球,第四伸缩杆上设有小型按摩球;
第四弹簧,第四伸缩杆上均绕有第四弹簧,第四弹簧与小型按摩球和第五固定块连接。

[0011] 可选地,还包括有腿部按摩机构,腿部按摩机构包括有:

第七固定块,支撑架中部设有两个第七固定块;
第四连接杆,第七固定块内均滑动式设有第四连接杆;
第五连接杆,第四连接杆后侧设有第五连接杆;
第五弹簧,第四连接杆上均绕有第五弹簧,第五弹簧与第五连接杆和第七固定块连接;

第二按摩球,第四连接杆上均设有第二按摩球;
顶块,第三连接杆上均设有顶块,顶块与第五连接杆配合。

[0012] 可选地,还包括有脚步按摩机构,脚步按摩机构包括有:

第一滑块,支撑架底部内滑动式设有两个第一滑块;
固定板,第一滑块内设有固定板;
第二固定轴,固定板内转动式设有第二固定轴;
按摩棒,第二固定轴上设有按摩棒。

[0013] 可选地,还包括有调节机构,调节机构包括有:

第五伸缩杆,支撑架内设有两个第五伸缩杆;
第八固定块,第五伸缩杆上均设有第八固定块;

第六弹簧,第五伸缩杆上均绕有第六弹簧,第六弹簧与第八固定块连接;
第二滑块,支撑架内滑动式设有两个第二滑块,第二滑块与第八固定块连接;
第九固定块,支撑架中部设有两个第九固定块;
第二齿条,第九固定块外侧设有第二齿条;
第三固定轴,支撑架上转动式连接有第三固定轴;
第二齿轮,第三固定轴上设有第二齿轮,第二齿轮与第二齿条啮合;
转柄,第二齿轮上设有转柄;
卡块,支撑架上转动式设有卡块;
拉块,卡块上设有拉块;
第六伸缩杆,拉块上设有第六伸缩杆;
第十固定块,第六伸缩杆上设有第十固定块;
第七弹簧,第六伸缩杆上绕有第七弹簧,第七弹簧与第十固定块和拉块连接。

[0014] 可选地,支撑架采用铁制品制作。

[0015] 本发明具有如下优点:

1、通过背部按摩机构和肩部按摩机构的设计,是实现了自动对人们的背部和肩部进行按摩,不需要人们手动对其进行按摩,减少了人力的消耗。

[0016] 2、通过手臂按摩机构、腿部按摩机构和脚部按摩机构的设计,实现了自动对人们的手臂、腿部和脚部进行按摩,不需要人们请技师来按摩,减少了经费的消耗。

[0017] 3、通过调节机构的设计,实现了自动调节按摩椅的高度,使人们在使用按摩椅按摩时更加的舒适,提高了人们的舒适感。

附图说明

[0018] 图1为本发明的立体结构示意图。

[0019] 图2为本发明背部按摩机构和支撑架的立体结构示意图。

[0020] 图3为本发明肩部按摩机构和支撑架的立体结构示意图。

[0021] 图4为本发明手臂按摩机构和支撑架的立体结构示意图。

[0022] 图5为本发明腿部按摩机构和支撑架的立体结构示意图。

[0023] 图6为本发明脚部按摩机构的立体结构示意图。

[0024] 图7为本发明调节机构和支撑架的立体结构示意图。

[0025] 附图标记说明:1_支撑架,2_背部按摩机构,21_第一固定块,22_伺服电机,23_第二固定块,24_第一伸缩杆,25_第一弹簧,26_第一连接块,27_第一固定轴,28_按摩轮,29_第一连接杆,210_第一齿条,211_转轴,212_第一齿轮,3_肩部按摩机构,31_第二连接杆,32_第二伸缩杆,33_第二弹簧,34_第一按摩球,4_手臂按摩机构,41_第三固定块,42_第四固定块,43_第三伸缩杆,44_第三弹簧,45_第二连接块,46_第五固定块,47_第三连接杆,48_第六固定块,49_第四伸缩杆,410_第四弹簧,411_小型按摩球,5_腿部按摩机构,51_第七固定块,52_第四连接杆,53_第五弹簧,54_第五连接杆,55_第二按摩球,56_顶块,6_脚部按摩机构,61_第一滑块,62_固定板,63_第二固定轴,64_按摩棒,7_调节机构,71_第五伸缩杆,72_第六弹簧,73_第八固定块,74_第二滑块,75_第九固定块,76_第二齿条,77_第三固定轴,78_第二齿轮,79_转柄,710_卡块,711_第十固定块,712_第六伸缩杆,713_第七弹簧,

714_拉块。

具体实施方式

[0026] 在本文中提及实施例意味着,结合实施例描述的特定特征、结构或特性可以包含在本发明的至少一个实施例中。在说明书中的各个位置出现该短语并不一定均是指相同的实施例,也不是与其它实施例互斥的独立的或备选的实施例。本领域技术人员显式地和隐式地理解的是,本文所描述的实施例可以与其它实施例相结合。

[0027] 实施例1

一种医疗康复用多方位按摩椅,如图1、图2、图3、图4、图5和图7所示,包括有支撑架1、背部按摩机构2和肩部按摩机构3,支撑架1上部设有背部按摩机构2,支撑架1上部后侧设有肩部按摩机构3。

[0028] 当人们准备使用按摩椅对身体进行按摩时,先坐在支撑架1上,此时启动背部按摩机构2,背部按摩机构2将对人们的背部进行按摩,背部按摩机构2将带动肩部按摩机构3对人们的肩部进行按摩,当人们按摩好后,关闭背部按摩机构2,此时背部按摩机构2将停止运动,肩部按摩机构3将停止运动,人们从支撑架1上起身即可,若需再次按摩,重复上述操作即可。

[0029] 实施例2

在实施例1的基础之上,如图1、图2和图3所示,背部按摩机构2包括有第一固定块21、伺服电机22、第二固定块23、第一伸缩杆24、第一弹簧25、第一连接块26、第一固定轴27、按摩轮28、第一连接杆29、第一齿条210、转轴211和第一齿轮212,支撑架1中部下侧设有第一固定块21,第一固定块21前侧安装有伺服电机22,支撑架1中部后侧设有第二固定块23,第二固定块23上侧设有两个第一伸缩杆24,第一伸缩杆24上侧之间设有第一连接块26,第一伸缩杆24上均绕有第一弹簧25,第一弹簧25上侧与第一连接块26连接,第一弹簧25下侧与第二固定块23连接,第一连接块26前部设有第一固定轴27,第一固定轴27上转动式设有按摩轮28,第一连接块26内右侧设有第一连接杆29,第一连接杆29下部设有第一齿条210,伺服电机22的输出轴上连接有转轴211,转轴211后侧设有第一齿轮212,第一齿轮212与第一齿条210啮合。

[0030] 当人们准备使用按摩椅对身体进行按摩时,先坐在支撑架1上,此时启动伺服电机22,伺服电机22将带动转轴211转动,转轴211将带动第一齿轮212转动,由于第一齿轮212与第一齿条210啮合,第一齿轮212将带动第一齿条210向下运动,第一齿条210将带动第一连接杆29向下运动,第一连接杆29将带动第一连接块26向下运动,第一连接块26将带动肩部按摩机构3向下运动,从而对肩部进行按摩,第一连接块26将带动第一固定轴27向下运动,第一固定轴27将带动按摩轮28向下运动,按摩轮28将对人们的背部进行按摩,此时第一伸缩杆24将向下运动,第一弹簧25将被压缩,当人们按摩好后,关闭电机,此时第一齿轮212将停止转动,第一齿条210将停止运动,第一弹簧25将由压缩状态恢复至初始状态,第一连接块26将恢复至初始位置,肩部按摩机构3将恢复至初始位置,第一固定轴27将恢复至初始位置,人们从支撑架1上离开即可,若需再次按摩,重复上述操作即可。

[0031] 肩部按摩机构3包括有第二连接杆31、第二伸缩杆32、第二弹簧33和第一按摩球34,第一连接块26上部设有两个第二连接杆31,第二连接杆31上部均连接有第二伸缩杆32,

第二伸缩杆32下侧均设有第一按摩球34,第二伸缩杆32上均绕有第二弹簧33,第二弹簧33下侧与第一按摩球34连接,第二弹簧33上侧与第二连接杆31连接。

[0032] 当人们准备使用按摩椅对身体进行按摩时,先坐在支撑架1上,启动伺服电机22,第一连接块26将向下运动,按摩轮28将向下运动对人们的背部进行按摩,第一连接块26将带动第二连接杆31向下运动,第二连接杆31将带动第二伸缩杆32向下运动,第二连接杆31将带动第一按摩球34向下运动,第一按摩球34对人们的肩部进行按摩,此时第二伸缩杆32将被压缩,第二弹簧33将被压缩,当人们按摩好后,关闭伺服电机22,此时第一连接块26将停止运动,按摩轮28将停止运动,第二连接杆31将停止运动,第二弹簧33将由压缩状态恢复至初始状态,第二伸缩杆32将恢复至初始位置,第一按摩球34将恢复至初始位置,人们从支撑架1上离开即可,若需再次按摩,重复上述操作即可。

[0033] 实施例3

在实施例2的基础之上,如图1、图4、图5、图6和图7所示,还包括有手臂按摩机构4,手臂按摩机构4包括有第三固定块41、第四固定块42、第三伸缩杆43、第三弹簧44、第二连接块45、第五固定块46、第三连接杆47、第六固定块48、第四伸缩杆49、第四弹簧410和小型按摩球411,支撑架1中部左右两侧均设有第三固定块41,支撑架1中部左右两侧均设有第四固定块42,第四固定块42位于第三固定块41下侧,第四固定块42上均设有第三伸缩杆43,第三伸缩杆43上绕有第三弹簧44,第三弹簧44下侧与第四固定块42连接,第三固定块41前部滑动式设有第二连接块45,第二连接块45下侧与第三伸缩杆43连接,第三固定块41后部均滑动式连接有第三连接杆47,第三连接杆47上侧与第二连接块45上侧连接有第五固定块46,第三连接杆47中部后侧均设有第六固定块48,第六固定块48与第一连接块26配合,第五固定块46下侧均设有第四伸缩杆49,第四伸缩杆49下侧设有小型按摩球411,第四伸缩杆49上均绕有第四弹簧410,第四弹簧410下侧与小型按摩球411连接,第四弹簧410上侧与第五固定块46连接。

[0034] 当人们准备使用按摩椅对身体进行按摩时,先坐在支撑架1上,启动伺服电机22,第一连接块26将向下运动,按摩轮28将向下运动对人们的背部进行按摩,第一按摩球34将对人们的肩部进行按摩,此时第一连接块26将带动左右两侧的第六固定块48向下运动,左右两侧的第六固定块48将带动左右两侧的第三连接杆47向下运动,左右两侧的第三连接杆47将带动左右两侧的第五固定块46向下运动,左右两侧的第五固定块46将带动左右两侧的第二连接块45向下运动,左右两侧的第二连接块45将带动左右两侧的第三伸缩杆43向下运动,此时第三弹簧44将被压缩,左右两侧的第五固定块46将带动左右两侧的第四伸缩杆49向下运动,第四伸缩杆49将被压缩,左右两侧的第四伸缩杆49将带动左右两侧的小型按摩球411向下运动,从而对人们的手臂进行按摩,此时第四弹簧410将被压缩,当人们按摩好后,关闭伺服电机22,此时第一连接块26将停止运动,按摩轮28将停止运动,第一按摩球34将停止运动,第三连接杆47将停止运动,第五固定块46将停止运动,第四弹簧410将由压缩状态恢复至初始状态,第四伸缩杆49将恢复至初始状态,第二连接块45将停止运动,此时第三弹簧44将恢复至初始状态,第三伸缩杆43将恢复至初始位置,人们从支撑架1上离开即可,若需再次按摩,重复上述操作即可。

[0035] 还包括有腿部按摩机构5,腿部按摩机构5包括有第七固定块51、第四连接杆52、第五弹簧53、第五连接杆54、第二按摩球55和顶块56,支撑架1中部下侧设有两个第七固定块

51,第七固定块51内均滑动式设有第四连接杆52,第四连接杆52后侧设有第五连接杆54,第四连接杆52后部均绕有第五弹簧53,第五弹簧53后侧与第五连接杆54连接,第五弹簧53前侧与第七固定块51连接,第四连接杆52前侧均设有第二按摩球55,第三连接杆47下侧均设有顶块56,顶块56与第五连接杆54配合。

[0036] 当人们准备使用按摩椅对身体进行按摩时,先坐在支撑架1上,启动伺服电机22,第一连接块26将向下运动,按摩轮28将向下运动对人们的背部进行按摩,第一按摩球34将对人们的肩部进行按摩,小型按摩球411将向下运动,对人们的手臂进行按摩,此时第三连接杆47将向下运动,左右两侧的第三连接杆47将带动左右两侧的顶块56向下运动,顶块56将带动第五连接杆54向前运动,第五连接杆54将带动第四连接杆52向前运动此时第五弹簧53将被压缩,第五连接杆54将带动第四连接杆52向前运动,第四连接杆52将带做左右两侧的第二按摩球55向前运动,第二按摩球55将对人们的腿部进行按摩,当人们按摩好后,关闭伺服电机22,此时第一连接块26将停止运动,按摩轮28将停止运动,第一按摩球34将停止运动,小型按摩球411将停止运动,第三连接杆47将停止运动,第五连接杆54将停止运动,第五弹簧53将由压缩状态恢复至初始状态,第四连接杆52将恢复至初始位置,第二按摩球55将恢复至初始位置,人们从支撑架1上离开即可,若需再次按摩,重复上述操作即可。

[0037] 还包括有脚步按摩机构,脚步按摩机构包括有第一滑块61、固定板62、第二固定轴63和按摩棒64,支撑架1底部内滑动式设有两个第一滑块61,第一滑块61内侧设有固定板62,固定板62内转动式设有第二固定轴63,第二固定轴63上设有按摩棒64。

[0038] 当人们准备使用按摩椅对身体进行按摩时,先坐在支撑架1上,启动伺服电机22,按摩轮28将向下运动对人们的背部进行按摩,第一按摩球34将对人们的肩部进行按摩,小型按摩球411将向下运动,对人们的手臂进行按摩,第二按摩球55将向前运动,对人们的腿部进行按摩,此时人们将脚放置在固定板62上,并前后滑动,此时按摩棒64将开始转动,对人们的脚部进行按摩,按摩棒64将带动第二固定轴63转动,当人们按摩好后,关闭伺服电机22,此时按摩轮28将停止运动,第一按摩球34将停止运动,小型按摩球411将停止运动,第二按摩球55将停止运动,人们停止滑动固定板62,按摩棒64将停止转动,第二固定轴63将停止转动,人们从支撑架1上离开即可,若需再次按摩,重复上述操作即可。

[0039] 还包括有调节机构7,调节机构7包括有第五伸缩杆71、第六弹簧72、第八固定块73、第二滑块74、第九固定块75、第二齿条76、第三固定轴77、第二齿轮78、转柄79、卡块710、第十固定块711、第六伸缩杆712、第七弹簧713和拉块714,支撑架1下部内侧设有两个第五伸缩杆71,第五伸缩杆71上侧均设有第八固定块73,第五伸缩杆71上均绕有第六弹簧72,第六弹簧72上侧与第八固定块73连接,支撑架1下部内侧滑动式设有两个第二滑块74,第二滑块74下侧与第八固定块73连接,支撑架1中部左右两侧均设有第九固定块75,第九固定块75外侧设有第二齿条76,支撑架1左侧下部转动式连接有第三固定轴77,第三固定轴77上设有第二齿轮78,第二齿轮78与第二齿条76啮合,第二齿轮78上设有转柄79,支撑架1左侧下部转动式设有卡块710,卡块710下部前侧均设有拉块714,拉块714上侧均设有第六伸缩杆712,第六伸缩杆712上侧均设有第十固定块711,第六伸缩杆712上均绕有第七弹簧713,第七弹簧713上侧与第十固定块711连接,第七弹簧713下侧与拉块714连接。

[0040] 当人们准备使用按摩椅对身体进行按摩时,先坐在支撑架1上,若高度较高,人们手动向下压动第十固定块711,第十固定块711将带动第六伸缩杆712收缩,此时第七弹簧

713将被压缩,第六伸缩杆712将带动拉块714向下运动,拉块714将带动卡块710下部前侧向下运动,从而使卡块710向前转动,此时卡块710将不再卡住第二齿条76,人们的重力将使第二齿条76向下运动,第二齿条76将调节座椅的高度,此时第二滑块74将向下运动,第二滑块74将带动第八固定块73向下运动,第八固定块73将带动第五伸缩杆71向下运动,第六弹簧72将被压缩,当人们觉得高度合适后,停止下压第十固定块711,此时第七弹簧713将由压缩状态恢复至初始状态,第六伸缩杆712将恢复至初始状态,拉块714将恢复至初始位置,卡块710将恢复至初始位置,从而卡住第二齿条76,使高度不会再发生变化,当人们觉得高度较低时,人们可手动转动转柄79,转柄79将带动第二齿轮78转动,由于第二齿轮78与第二齿条76啮合,第二齿轮78将带动第二齿条76向上运动,卡块710不会卡住第二齿条76向上运动,从而使座椅高度上升,此时第二滑块74将向上运动,第二滑块74将带动第八固定块73向上运动,第八固定块73将带动第五伸缩杆71向上运动,第六弹簧72将被拉伸,当人们觉得高度合适时,停止转动转柄79,此时第二齿轮78将停止运动,第二齿条76将停止运动,卡块710将卡住第二齿条76,从而固定高度,此时人们启动伺服电机22,按摩轮28将对人们的背部按摩,第一按摩球34将对人们的肩部进行按摩,小型按摩球411将对人们的手臂进行按摩,第二按摩球55将对人们的腿部进行按摩,此时人们将放置再固定板62上,并前后滑动,按摩棒64将对人们的脚部进行按摩,当人们按摩好后,关闭伺服电机22,并停止滑动固定板62,此时按摩轮28将停止运动,第一按摩球34将停止运动,小型按摩球411将停止运动,第二按摩球55将停止运动,人们停止滑动固定板62,按摩棒64将停止转动,人们离开支撑架1,并向下压动第十固定块711,此时第六伸缩杆712将被压缩,第七弹簧713将被压缩,拉块714将带动卡块710向前转动,此时卡块710将不再卡住第二齿条76,第六弹簧72将恢复至初始状态,第八固定块73将恢复至初始位置,第二滑块74将恢复至初始位置,第二齿条76将恢复至初始位置,此时人们停止下压第十固定块711,第七弹簧713将由压缩状态恢复至初始状态,第六伸缩杆712将恢复至初始位置,拉块714将恢复至初始位置,卡块710将恢复至初始位置,人们离开支撑架1即可,若需再次按摩,重复上述操作即可。

[0041] 以上所述,仅为本发明的具体实施方式,但本发明的保护范围并不局限于此,任何熟悉本技术领域的技术人员在本发明揭露的技术范围内,可轻易想到变化或替换,都应涵盖在本发明的保护范围之内。因此,本发明的保护范围应所述以权利要求的保护范围为准。

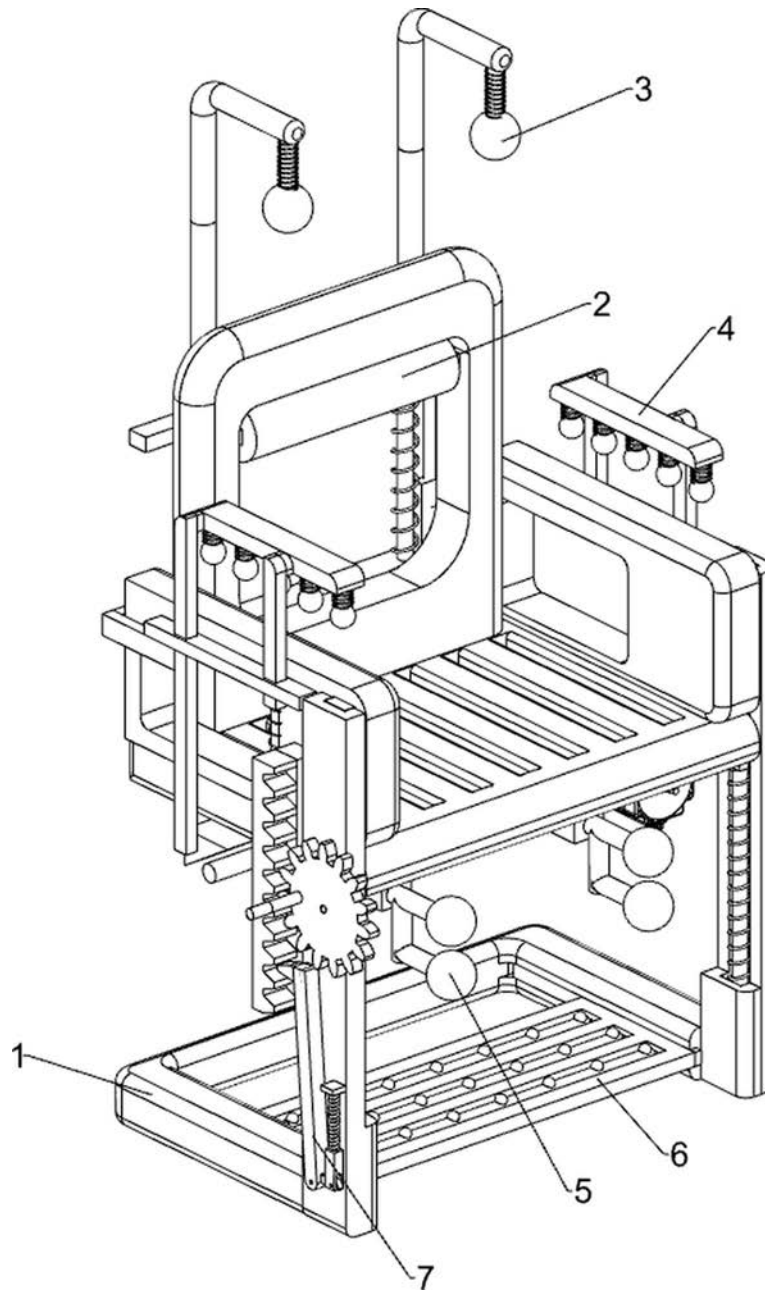


图1

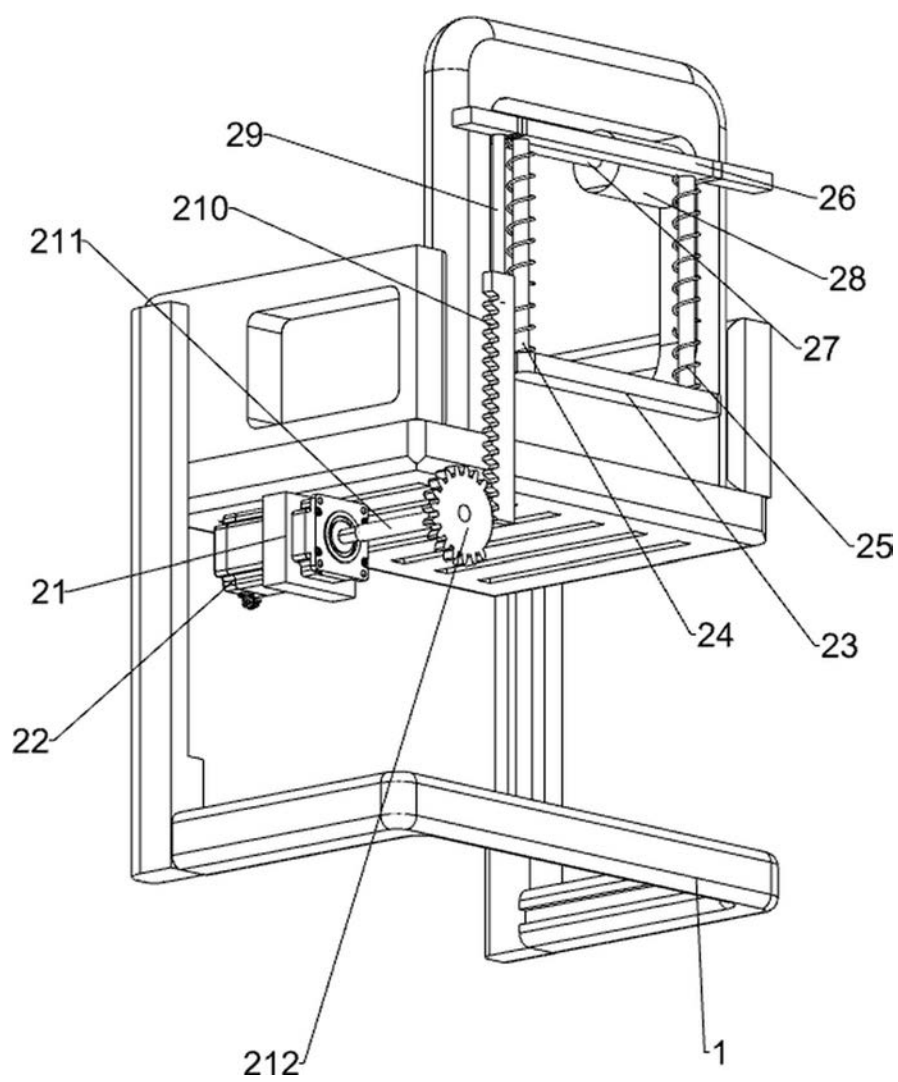


图2

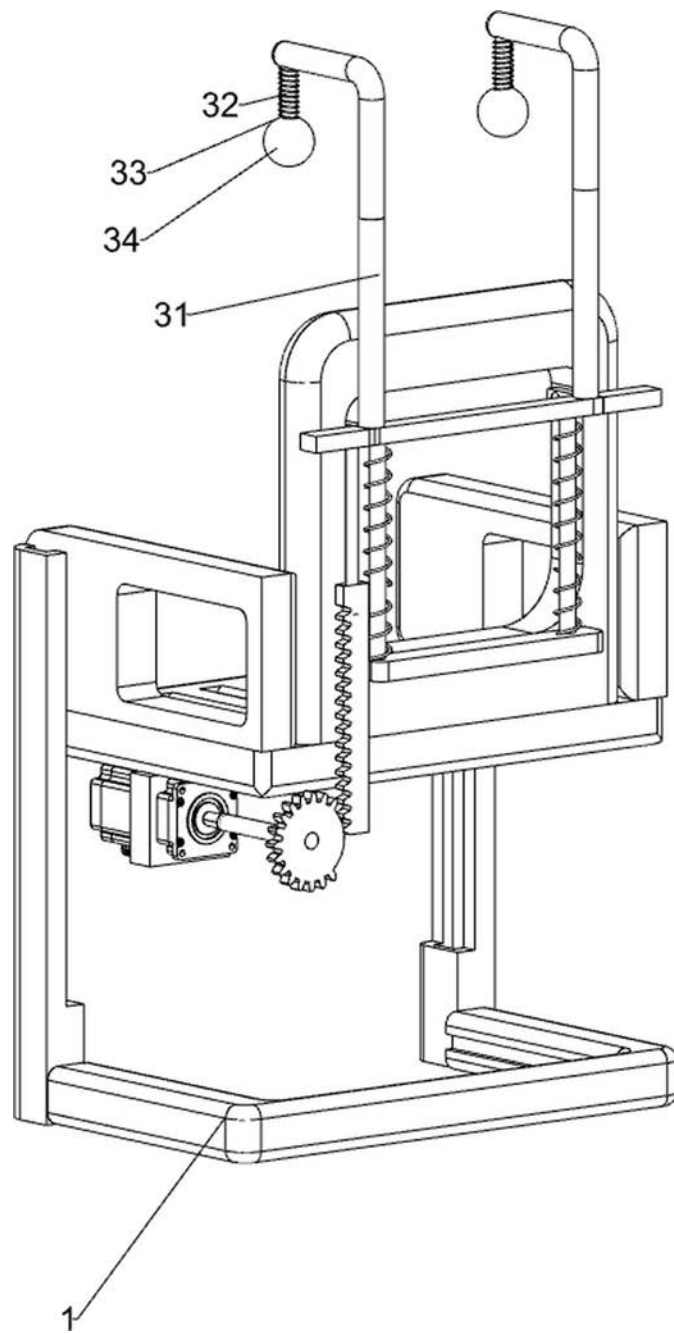


图3

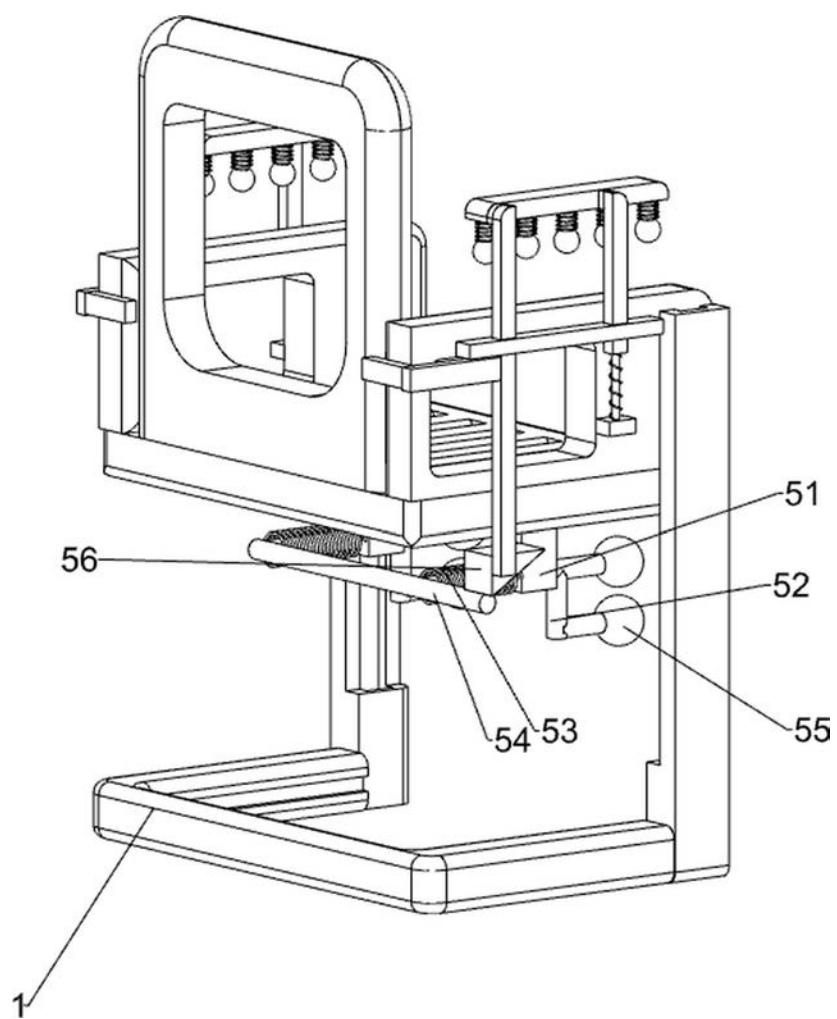


图5

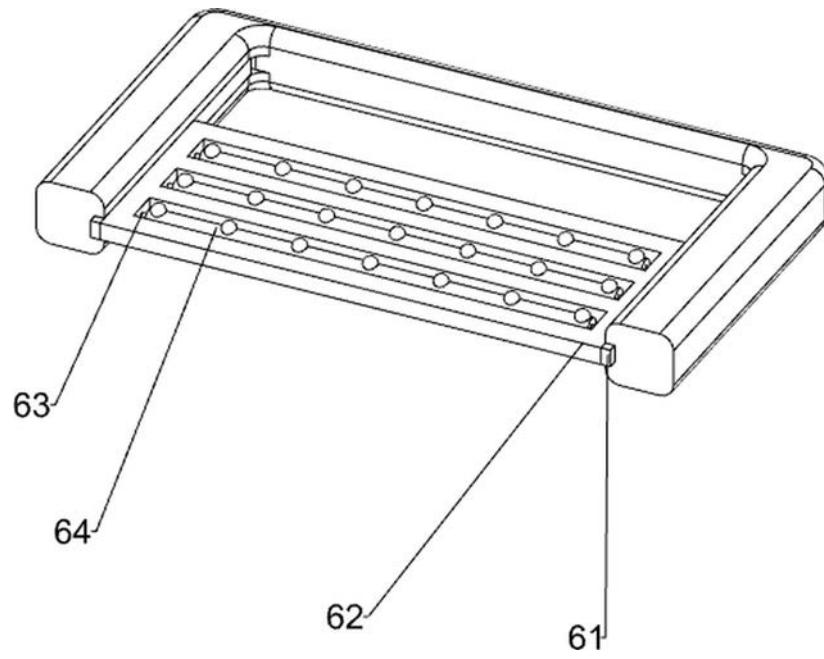


图6

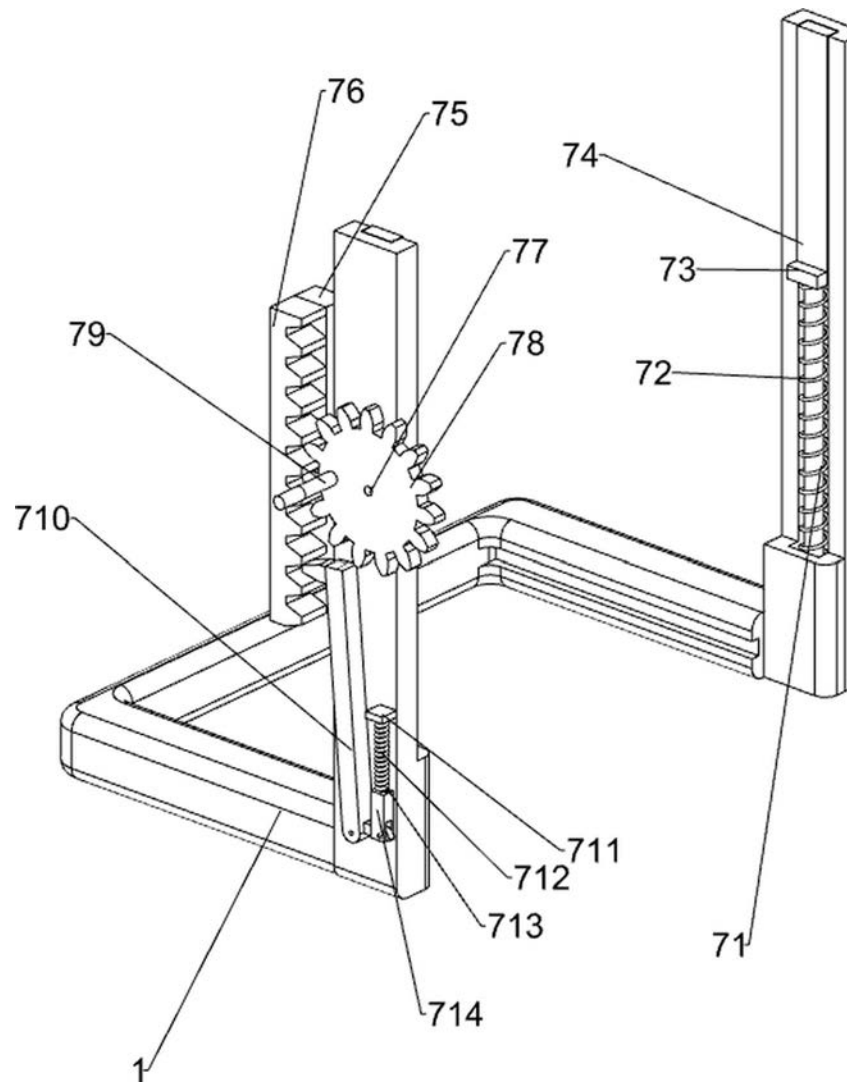


图7