



(12) 发明专利

(10) 授权公告号 CN 109549837 B

(45) 授权公告日 2023. 10. 13

(21) 申请号 201710882266.7

A61H 23/02 (2006.01)

(22) 申请日 2017.09.26

(56) 对比文件

(65) 同一申请的已公布的文献号

CN 208641274 U, 2019.03.26

申请公布号 CN 109549837 A

CN 106236561 A, 2016.12.21

CN 102429805 A, 2012.05.02

(43) 申请公布日 2019.04.02

CN 103479503 A, 2014.01.01

CN 206167327 U, 2017.05.17

(73) 专利权人 上海市浦东新区公利医院(第二军医大学附属公利医院)

审查员 吴欣

地址 200135 上海市浦东新区苗圃路219号

(72) 发明人 郁东海 都乐亦 华磊 刘陟清

(74) 专利代理机构 上海光华专利事务所(普通合伙) 31219

专利代理师 李艳 许亦琳

(51) Int. Cl.

A61H 39/04 (2006.01)

A61H 7/00 (2006.01)

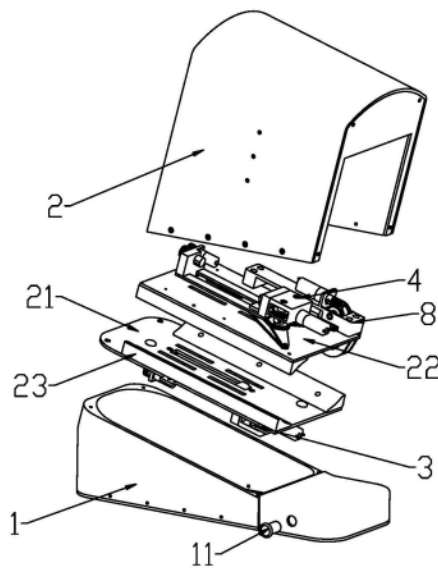
权利要求书2页 说明书7页 附图6页

(54) 发明名称

手臂按摩器

(57) 摘要

本发明提供一种手臂按摩器,包括底座和底板,所述底板连接在所述底座上,所述底板上设有按摩手臂底部的第一按摩模块;所述第一按摩模块包括固定架,所述固定架连接在所述底板的底部,所述固定架上设有滑轨以及与所述滑轨滑动配合的滑块,所述固定架上还设有驱动所述滑块作直线往复移动的第一驱动机构,所述滑块上方设有压块,所述底板上设有滑槽,所述压块突于与所述底板,所述压块能沿所述滑槽的长度方向作直线往复移动。本发明设计新颖,使用方便,在底板上设置按摩手臂底部的第一按摩模块,通过第一按摩模块上的压块往复移动按摩手臂上的手少阳三焦经经过的部位,代替传统的指压方式,按摩效果较好。



1. 一种手臂按摩器,其特征在于,包括底座(1)和底板(21),所述底板(21)连接在所述底座(1)上,所述底板(21)上设有按摩手臂底部的第一按摩模块(3);所述第一按摩模块(3)包括固定架(31),所述固定架(31)的前后两端分别设有第一支撑部(311)和第二支撑部(312),所述固定架(31)连接在所述底板(21)的底部,所述固定架(31)上设有滑轨(32)以及与所述滑轨(32)滑动配合的滑块(33),所述固定架(31)上还设有驱动所述滑块(33)作直线往复移动的第一驱动机构(34),所述滑块(33)上方设有压块(331),所述底板(21)上设有滑槽(211),所述压块(331)突出于所述底板(21),所述压块(331)能沿所述滑槽(211)的长度方向作直线往复移动;第一按摩模块(3)还包括压块顶升机构(36),所述压块顶升机构(36)使压块上下移动,所述压块顶升机构(36)包括第二电机(361)、第三齿轮(362)、第四齿轮(363)和凸轮(364),所述第二电机(361)设在所述第二支撑部(312)上,第三齿轮(362)套设在所述第二电机(361)的输出轴上,所述第四齿轮(363)与所述第三齿轮(362)啮合,所述凸轮与所述第四齿轮(363)同轴固定,所述凸轮(364)对应着手臂内外关穴的位置;所述压块顶升机构(36)还包括顶针(365),所述顶针(365)包括位于所述滑块(33)下方的本体(366)以及穿过所述滑块(33)的连接部(367),所述连接部(367)与所述压块(331)固定连接,所述连接部(367)上套设有弹簧(368),所述弹簧(368)位于所述滑块(33)和所述本体(366)之间,当滑块(33)滑移到所述凸轮(364)上方时,所述顶针(365)抵接在所述凸轮(364)上。

2. 根据权利要求1所述的手臂按摩器,其特征在于:所述滑轨(32)位于所述第一支撑部(311)和第二支撑部(312)之间,所述第一驱动机构(34)安装在所述第一支撑部(311)上,所述第一驱动机构(34)包括第一电机(341)、第一蜗杆(342)和第一蜗轮(343),所述第一电机(341)固定在所述第一支撑部(311)上,第一蜗杆(342)与第一电机(341)同轴并固定在所述第一电机(341)的输出轴上,所述第一蜗轮(343)套设在第一销轴(344)上并与第一蜗杆(342)啮合,所述第一销轴(344)可转动地连接在所述第一支撑部(311)上;所述第一驱动机构(34)包括第一齿轮(345)、第一连杆(346)和第二连杆(347),所述第一齿轮(345)与所述第一蜗轮(343)同轴并固定在所述第一销轴(344)上,所述第一连杆(346)的其中一端固定在所述滑块(33)上,另一端铰接在所述第二连杆(347)上,所述第二连杆(347)的端部套固在所述第一销轴(344)上;所述第一驱动机构(34)包括第二齿轮(348),第三连杆(349)和第四连杆(350),所述第二齿轮(348)套设在第二销轴(351)上并与所述第一齿轮(345)啮合,所述第二销轴(351)可转动地连接在所述第一支撑部(311)上,所述第三连杆(349)的一端固定在所述滑块(33)上,另一端铰接在所述第四连杆(350)上,所述第四连杆(350)的其中一端部套固在所述第二销轴(351)上。

3. 根据权利要求1至2中任一项所述的手臂按摩器,其特征在于:所述手臂按摩器还包括壳体(2)和设于所述壳体(2)内的顶板(22),所述顶板(22)上设有按摩手臂顶部的第二按摩模块(4),所述第一按摩模块(3)和所述第二按摩模块(4)结构相同且相向设置。

4. 根据权利要求3所述的手臂按摩器,其特征在于:所述底板(21)和顶板(22)上还分别设有若干个用于固定手臂的支撑块(23),每个支撑块(23)上设有与手臂形状匹配的曲面。

5. 根据权利要求3所述的手臂按摩器,其特征在于:所述底板(21)上对应手臂养老穴的位置设有养老穴按摩模块,所述养老穴按摩模块包括第一震动马达(5);所述底板(21)上对应手臂手三里穴的位置设有手三里穴按摩模块,所述手三里穴按摩模块包括第二震动马达(6),所述顶板(22)上对应手臂神门穴的位置设有神门穴按摩模块,所述神门穴按摩模块包

括第三震动马达(7)。

6. 根据权利要求3所述的手臂按摩器,其特征在于:所述顶板(22)和所述底板(21)上分别设有若干个磁铁(24)。

7. 根据权利要求3所述的手臂按摩器,其特征在于:所述壳体(2)内对应手臂曲池穴的位置设有曲池穴按摩模块(8),所述曲池穴按摩模块(8)包括安装架(81),所述安装架(81)固定在所述顶板(22)上,所述安装架(81)上设有按摩块(83)以及驱动所述按摩块(83)作旋转运动的第二驱动机构(82),所述按摩块(83)上设有两个相邻布置的球部(831)。

8. 根据权利要求7所述的手臂按摩器,其特征在于:所述第二驱动机构(82)包括第三电机(821)、第二蜗杆(822)、第二蜗轮(823)、第五齿轮(825)和第六齿轮(826),所述第二蜗杆(822)与第三电机(821)同轴并固定在所述第三电机(821)的输出轴上,所述第二蜗轮(823)套设在第三销轴(824)上并与第二蜗杆(822)啮合,所述第三销轴(824)可转动地连接在所述安装架(81)上;所述第五齿轮(825)套设在所述第三销轴(824)上,所述第六齿轮(826)与所述第五齿轮(825)啮合,所述第六齿轮(826)套设在第四销轴(827)上,所述第四销轴(827)可转动地连接在所述安装架(81)上,所述按摩块(83)套固在所述第四销轴(827)上。

手臂按摩器

技术领域

[0001] 本发明涉及医疗器械领域,特别是涉及一种手臂按摩器。

背景技术

[0002] 中医的经络学说告诉我们,人的五指指尖各有经穴,各穴位又分别对应人体内不同的内脏器官。人们可以通过揉捏手指上的穴位,检查自身内脏器官的健康状况。按摩的方法是:用一只手的拇指和食指捏住另一只手的手指尖,然后反复地进行按压。经常对身体按摩,可以消除疲劳。用手指按摩人体的穴位,由于按摩的时间较长,按摩者的手指比较疲劳;另外,由于手指的指甲直接按压皮肤,指甲很容易伤害皮肤,按摩后常常在皮肤上留下很深的指甲伤痕,不利于皮肤的健康,特别是小孩的皮肤。使用按摩器按摩已成为人们按摩穴位治疗疾病和消除疲劳的需要。

[0003] 按摩器是根据物理学,仿生学,生物电学,中医学以及多年临床实践而研制开发出的新一代保健器材。它不仅拥有许多仿真功能,让人们确实体会到针灸,推拿,按摩,免疫调节等功能的美妙感觉,还有治疗高血压的独特功效。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,减少皮肤皱纹等。现代化的社会生活节奏致使大多数人都只能在办公桌前用双手进行工作,最受损害的自然就是人们的手臂,因此人们需要经常对手臂进行按摩保健。

[0004] 现有技术中的按摩器,多数依靠震动的方式来对人体进行按摩,按摩方式单一,其不能模拟人手灵活的按摩手法,使得按摩效果大打折扣,实用性不足。

发明内容

[0005] 本发明要解决的技术问题是提供一种手臂按摩器,以克服现有技术的上述缺陷。

[0006] 为实现上述目的,本发明提供一种手臂按摩器,包括底座和底板,所述底板连接在所述底座上,所述底板上设有按摩手臂底部的第一按摩模块;所述第一按摩模块包括固定架,所述固定架连接在所述底板的底部,所述固定架上设有滑轨以及与所述滑轨滑动配合的滑块,所述固定架上还设有驱动所述滑块作直线往复移动的第一驱动机构,所述滑块上方设有压块,所述底板上设有滑槽,所述压块突于与所述底板,所述压块能沿所述滑槽的长度方向作直线往复移动。

[0007] 优选地,所述固定架的前后两端分别设有第一支撑部和第二支撑部,所述滑轨位于所述第一支撑部和第二支撑部之间,所述第一驱动机构安装在所述第一支撑部上。

[0008] 优选地,所述第一驱动机构包括第一电机、第一蜗杆和第一蜗轮,所述第一电机固定在所述第一支撑部上,第一蜗杆与第一电机同轴并固定在所述第一电机的输出轴上,所述第一蜗轮套设在第一销轴上并与第一蜗杆啮合,所述第一销轴可转动地连接在所述第一支撑部上;所述第一驱动机构包括第一齿轮、第一连杆和第二连杆,所述第一齿轮与所述第一蜗轮同轴并固定在所述第一销轴上,所述第一连杆的其中一端固定在所述滑块上,另一

端铰接在所述第二连杆上,所述第二连杆的端部套固在所述第一销轴上;所述第一驱动机构包括第二齿轮,第三连杆和第四连杆,所述第二齿轮套设在第二销轴上并与所述第一齿轮啮合,所述第二销轴可转动地连接在所述第一支撑部上,所述第三连杆的一端固定在所述滑块上,另一端铰接在所述第四连杆上,所述第四连杆的其中一端部套固在所述第一销轴上。

[0009] 优选地,第一按摩模块还包括压块顶升机构,所述压块顶升机构使压块上下移动。

[0010] 优选地,所述压块顶升机构包括第二电机、第三齿轮、第四齿轮和凸轮,所述第二电机设在所述第二支撑部上,第三齿轮套设在所述第二电机的输出轴上,所述第四齿轮与所述第三齿轮啮合,所述凸轮与所述第四齿轮同轴固定;所述压块顶升机构还包括顶针,所述顶针包括位于所述滑块下方的本体以及穿过所述滑块的连接部,所述连接部与所述压块固定连接,所述连接部上套设有弹簧,所述弹簧位于所述滑块和所述本体之间,当滑块滑移到所述凸轮上方时,所述顶针抵接在所述凸轮上。

[0011] 优选地,所述手臂按摩器还包括壳体和设于所述壳体内的顶板,所述顶板上设有按摩手臂顶部的第二按摩模块,所述第一按摩模块和所述第二按摩模块结构相同且相向设置。

[0012] 优选地,所述底板和顶板上还分别设有若干个用于固定手臂的支撑块,每个支撑块上设有与手臂形状匹配的曲面。

[0013] 优选地,所述底板上对应手臂养老穴的位置设有养老穴按摩模块,所述养老穴按摩模块包括第一震动马达;所述底板上对应手臂手三里穴的位置设有手三里穴按摩模块,所述手三里穴模块包括第二震动马达,所述顶板上对应手臂神门穴的位置设有神门穴按摩模块,所述神门穴模块包括第三震动马达。

[0014] 优选地,所述顶板和所述底板上分别设有若干个磁铁。

[0015] 优选地,所述壳体内对应手臂曲池穴的位置设有曲池穴按摩模块,所述曲池穴按摩模块包括安装架,所述安装架固定在所述顶板上,所述安装架上设有按摩模块以及驱动所述按摩模块作旋转运动的第二驱动机构,所述按摩块上设有两个相邻布置的球部。

[0016] 优选地,所述第二驱动机构包括第三电机、第二蜗杆、第二蜗轮、第五齿轮和第六齿轮,所述第二蜗杆与第三电机同轴并固定在所述第三电机的输出轴上,所述第二蜗轮套设在第三销轴上并与第二蜗杆啮合,所述第三销轴可转动地连接在所述安装架上;所述第五齿轮套设在所述第三销轴上,所述第六齿轮与所述第五齿轮啮合,所述第六齿轮套设在第四销轴上,所述第四销轴可转动地连接在所述安装架上,所述按摩块套固在所述第四销轴上。

[0017] 所述安装架上设有第三电机、第二蜗杆和第二蜗轮,所述第二蜗杆与第三电机同轴并固定在所述第三电机的输出轴上,所述第二蜗轮套设在第三销轴上并与第二蜗杆啮合,所述第三销轴可转动地连接在所述安装架上;所述安装架上还设有第五齿轮、第六齿轮和按摩块,所述第五齿轮套设在所述第三销轴上,所述第六齿轮与所述第五齿轮啮合,所述第六齿轮套设在第四销轴上,所述第四销轴可转动地连接在所述安装架上,所述按摩块套固在所述第四销轴上。

[0018] 优选地,所述底板和所述顶板分别倾斜布置。

[0019] 如上所述,本发明涉及的手臂按摩器,具有以下有益效果:本发明设计新颖,使用

方便,在底板上设置按摩手臂底部的第一按摩模块,通过第一按摩模块上的压块往复移动按摩手臂上的手少阳三焦经经过的部位,代替传统的指压方式,按摩效果较好。

附图说明

- [0020] 图1为本发明的立体结构示意图。
 [0021] 图2为本发明的分解结构示意图。
 [0022] 图3为底板与第一按摩模块的分解结构示意图。
 [0023] 图4为底板的结构示意图。
 [0024] 图5为第一按摩模块/第二按摩模块的结构示意图。
 [0025] 图6为图5的分解结构示意图。
 [0026] 图7为顶板与第二按摩模块的分解结构示意图。
 [0027] 图8为顶板的结构示意图。
 [0028] 图9为曲池穴按摩模块的结构示意图。
 [0029] 图10为图9的分解结构示意图。
 [0030] 图11为压块与顶针连接的剖视图。
 [0031] 元件标号说明
- | | | |
|--------|-----|--------|
| [0032] | 1 | 底座 |
| [0033] | 11 | 开关 |
| [0034] | 2 | 壳体 |
| [0035] | 21 | 底板 |
| [0036] | 211 | 第一滑槽 |
| [0037] | 22 | 顶板 |
| [0038] | 221 | 第二滑槽 |
| [0039] | 23 | 支撑块 |
| [0040] | 24 | 磁铁 |
| [0041] | 3 | 第一按摩模块 |
| [0042] | 31 | 固定架 |
| [0043] | 311 | 第一支撑部 |
| [0044] | 312 | 第二支撑部 |
| [0045] | 32 | 滑轨 |
| [0046] | 33 | 滑块 |
| [0047] | 331 | 压块 |
| [0048] | 34 | 第一驱动机构 |
| [0049] | 341 | 第一电机 |
| [0050] | 342 | 第一蜗杆 |
| [0051] | 343 | 第一蜗轮 |
| [0052] | 344 | 第一销轴 |
| [0053] | 345 | 第一齿轮 |
| [0054] | 346 | 第一连杆 |

[0055]	347	第二连杆
[0056]	348	第二齿轮
[0057]	349	第三连杆
[0058]	350	第四连杆
[0059]	351	第二销轴
[0060]	36	压块顶升机构
[0061]	361	第二电机
[0062]	362	第三齿轮
[0063]	363	第四齿轮
[0064]	364	凸轮
[0065]	365	顶针
[0066]	366	本体
[0067]	367	连接部
[0068]	368	弹簧
[0069]	4	第二按摩模块
[0070]	5	第一震动马达
[0071]	6	第二震动马达
[0072]	7	第三震动马达
[0073]	8	曲池穴按摩模块
[0074]	81	安装架
[0075]	82	第二驱动机构
[0076]	821	第三电机
[0077]	822	第二蜗杆
[0078]	823	第二蜗轮
[0079]	824	第三销轴
[0080]	825	第五齿轮
[0081]	826	第六齿轮
[0082]	827	第四销轴
[0083]	83	按摩块
[0084]	831	球部

具体实施方式

[0085] 以下由特定的具体实施例说明本发明的实施方式,熟悉此技术的人士可由本说明书所揭露的内容轻易地了解本发明的其他优点及功效。

[0086] 须知,本说明书所附图式所绘示的结构、比例、大小等,均仅用以配合说明书所揭示的内容,以供熟悉此技术的人士了解与阅读,并非用以限定本发明可实施的限定条件,故不具技术上的实质意义,任何结构的修饰、比例关系的改变或大小的调整,在不影响本发明所能产生的功效及所能达成的目的下,均应仍落在本发明所揭示的技术内容得能涵盖的范围内。同时,本说明书中所引用的如“上”、“下”、“左”、“右”、“中间”等的用语,亦仅为便于叙

述的明了,而非用以限定本发明可实施的范围,其相对关系的改变或调整,在无实质变更技术内容下,当亦视为本发明可实施的范畴。

[0087] 如图1至图11所示,本发明提供一种手臂按摩器,包括底座1和壳体2,所述壳体2可通过螺钉连接在底座1上。所述壳体2内设有底板21和顶板22,所述底板21通过螺钉连接在所述底座1上,所述顶板22位于所述壳体2内的顶部,所述底板21和所述顶板22相对设置。如图2至图6所示,所述底板21上设有按摩手臂底部的第一按摩模块3,所述第一按摩模块3包括固定架31,所述固定架31可通过螺钉连接在所述底板21的底部,所述固定架31上设有滑轨32和滑块33,所述滑轨32和所述滑块33滑动配合。所述固定架31上还设有驱动所述滑块33作直线往复移动的第一驱动机构34,所述滑块33上设有按压手臂的压块331,所述底板21上对应着手臂上手少阳三焦经经过的位置设有第一滑槽211,所述压块331突出于所述底板21,所述压块331沿所述第一滑槽211的长度方向作直线往复移动,使手臂上手少阳三焦经经过的位置受到按压。能够很好地模拟中医医生的手动按摩手法,按摩效果好。

[0088] 如图3和图5所示,优选地,所述固定架31的前后两端分别设有第一支撑部311和第二支撑部312,所述滑轨32位于所述第一支撑部311和第二支撑部312之间,所述第一驱动机构34安装在所述第一支撑部311上,所述第一支撑部311和所述第二支撑部312上分别设置凸缘部,两个凸缘部均高于所述滑块33并低于所述压块331,便于滑块33滑动,不会碰触到所述底板21,所述第一支撑部311的凸缘部和所述第二支撑部312的凸缘部各自与所述底板21通过螺钉连接。

[0089] 如图3至图6所示,优选地,所述第一驱动机构34包括第一电机341、第一蜗杆342和第一蜗轮343,所述第一电机341固定在所述第一支撑部311上,第一蜗杆342与第一电机341同轴并固定在所述第一电机341的输出轴上,所述第一蜗轮343套设在第一销轴344上并与第一蜗杆342啮合,所述第一销轴344可转动地连接在所述第一支撑部311上;所述第一驱动机构34还包括第一齿轮345、第一连杆346和第二连杆347,所述第一齿轮345与所述第一蜗轮343同轴并固定在所述第一销轴344上,所述第一连杆346的其中一端固定在所述滑块33上,另一端铰接在所述第二连杆347上,所述第二连杆347的其中一端部套固在所述第一销轴344上;所述第一驱动机构34还包括第二齿轮348,第三连杆349和第四连杆350,所述第二齿轮348套设在第二销轴351上并与所述第一齿轮345啮合,所述第二销轴351可转动地连接在所述第一支撑部311上,所述第三连杆349的一端固定在所述滑块33上,另一端铰接在所述第四连杆350上,所述第四连杆350的其中一端部套固在所述第二销轴351上。所述第一驱动机构34工作时,即所述第一电机341驱动所述第一蜗杆342转动,带动所述第一蜗轮343转动,所述第一齿轮345与所述第一蜗轮343同轴转动,从而所述第二齿轮348转动,所述第一销轴344的转动可驱动所述第二连杆347转动,所述第一连杆346跟随移动,同理所述第二销轴351的转动可驱动所述第四连杆350转动,所述第三连杆349跟随移动,而所述第一连杆346和第三连杆349分别连接在所述滑块33的左右两侧,当所述第一连杆346和第三连杆349移动时,带动所述滑块33作直线往复运动,从而所述压块331跟随作直线往复运动,达到按压手臂上手少阳三焦经经过的位置的效果。

[0090] 如图5、图6和图11所示,优选地,第一按摩模块3还包括压块顶升机构36,所述压块顶升机构36包括第二电机361、第三齿轮362、第四齿轮363和凸轮364,所述第二电机361设在所述第二支撑部312上,第三齿轮362套设在所述第二电机361的输出轴上,所述第四齿轮

363与所述第三齿轮362啮合,所述凸轮与所述第四齿轮363同轴固定,所述凸轮364对应着手臂内外关穴的位置;所述压块顶升机构36还包括顶针365,所述顶针365包括位于所述滑块33下方的本体366以及穿过所述滑块33的连接部367,所述连接部366与所述压块331固定连接,所述连接部366上套设有弹簧368,所述弹簧368位于所述滑块33和所述本体366之间,当滑块33滑移到所述凸轮364上方时,所述顶针365抵接在所述凸轮364上。所述压块顶升机构36工作时,即所述滑块33滑到所述凸轮364的上方,此时所述第二电机361驱动所述第三齿轮362转动,带动所述第四齿轮363转动,从而所述凸轮364转动,由于所述顶针365抵接在所述凸轮364上,当所述凸轮364转动位置的不同,带动所述顶针365上下移动,从而所述压块上下移动,设置好所述凸轮364往复摆动的频率,使得手臂的内外关穴受到间歇性的按压,很好地模拟医生手动按摩手臂的内外关穴,按摩效果较好。

[0091] 如图2、图5至图8所示,优选地,所述顶板22上设有按摩手臂顶部的第二按摩模块4,所述第二按摩模块4和所述第一按摩模块3结构相同且相向设置,所述顶板22上设有第二滑槽221,所述第二滑槽221对应着手臂手厥阴心包经经过的位置,所述第二按摩模块4的压块331沿所述第二滑槽221做直线往复移动,从而按压手臂手厥阴心包经经过的位置。

[0092] 如图3和图7所示,优选地,所述底板21和顶板22上还分别设有若干个用于固定手臂的支撑块23,每个支撑块23上设有与手臂形状匹配的曲面,具体而言,所述底板21的左右两侧分别设有一个支撑块23,所述顶板22的左右两侧分别设有一个支撑块23,通过四个支撑块23固定住手臂。

[0093] 如图3所示,优选地,所述底板21上对应手臂养老穴的位置设有养老穴按摩模块,所述养老穴按摩模块包括第一震动马达5,所述底板21上设有第一固定槽,所述第一震动马达5安装在第一固定槽内,通过第一震动马达5实现养老穴的震动按摩功能。所述底板21上对应手臂手三里穴的位置设有手三里穴按摩模块,所述手三里穴模块包括第二震动马达6,所述底板21上设有第二固定槽,所述第二震动马达6安装在第二固定槽内,通过第二震动马达6实现手三里穴的震动按摩功能。所述顶板22上对应手臂神门穴的位置设有神门穴按摩模块,所述神门穴模块包括第三震动马达7,所述顶板22上设有第三固定槽,所述第三震动马达7安装在第三固定槽内,通过第三震动马达7实现神门穴的震动按摩功能。

[0094] 如图3、图4、图7和图8所示,优选地,所述顶板22和所述底板21上分别设有若干个磁铁24,从而实现经络磁疗功能。

[0095] 如图9和图10所示,优选地,所述壳体2内对应手臂曲池穴的位置设有曲池穴按摩模块8,所述曲池穴按摩模块8包括安装架81,所述安装架81固定在所述顶板22上,所述安装架81上设有按摩块83以及驱动所述按摩块83作旋转运动的第二驱动机构82,所述按摩块83上设有两个相邻布置的球部882。进一步地,所述第二驱动机构82包括第三电机821、第二蜗杆822、第二蜗轮823、第五齿轮825和第六齿轮826,所述第二蜗杆822与第三电机821同轴并固定在所述第三电机821的输出轴上,所述第二蜗轮823套设在第三销轴824上并与第二蜗杆822啮合,所述第三销轴824可转动地连接在所述安装架81上;所述第五齿轮825套设在所述第三销轴824上,所述第六齿轮826与所述第五齿轮825啮合,所述第六齿轮826套设在第四销轴827上,所述第四销轴827可转动地连接在所述安装架81上,所述按摩块83套固在所述第四销轴827上。所述曲池穴按摩模块8工作时,即所述第三电机821驱动所述第二蜗杆822转动,所述第二蜗轮823跟随转动,所述第五齿轮825与所述第二蜗轮823同轴转动,从而

带动所述第六齿轮826转动,所述第四销轴827跟随转动,从而所述按摩块83转动,所述按摩块83上设有的两个相邻布置的球部831能够以旋压的方式按摩曲池穴,达到旋压按摩曲池穴的效果,更为舒适。

[0096] 优选地,所述底板21和所述顶板22分别倾斜布置,使手臂搁置按摩时更为舒适。

[0097] 本发明的底座1上设有开关11,底座1内设有电源和电路板,可以采用外接电源或者电池供电,第一电机、第二电机、第三电机、第一震动马达、第二震动马达、第三震动马达和开关均与电路板连接,从而控制本发明的各种工作模式。

[0098] 本领域的技术人员均了解,如上所述电路板对于第一电机、第二电机、第三电机、第一震动马达、第二震动马达、第三震动马达的运动方式的控制过程,均可以利用现有技术中的计算机、集成电路模块、可编程逻辑器件、其它硬件或现有的软件模块来实现。

[0099] 综上所述,本发明有效克服了现有技术中的种种缺点而具高度产业利用价值。

[0100] 上述实施例仅例示性说明本发明的原理及其功效,而非用于限制本发明。任何熟悉此技术的人士皆可在不违背本发明的精神及范畴下,对上述实施例进行修饰或改变。因此,举凡所属技术领域中具有通常知识者在未脱离本发明所揭示的精神与技术思想下所完成的一切等效修饰或改变,仍应由本发明的权利要求所涵盖。

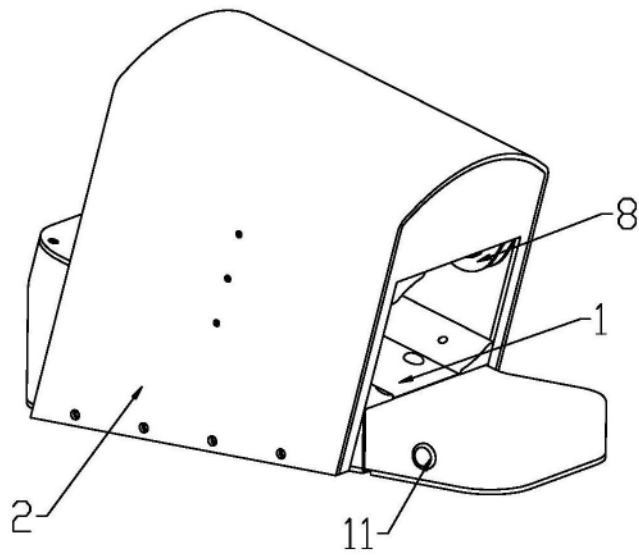


图1

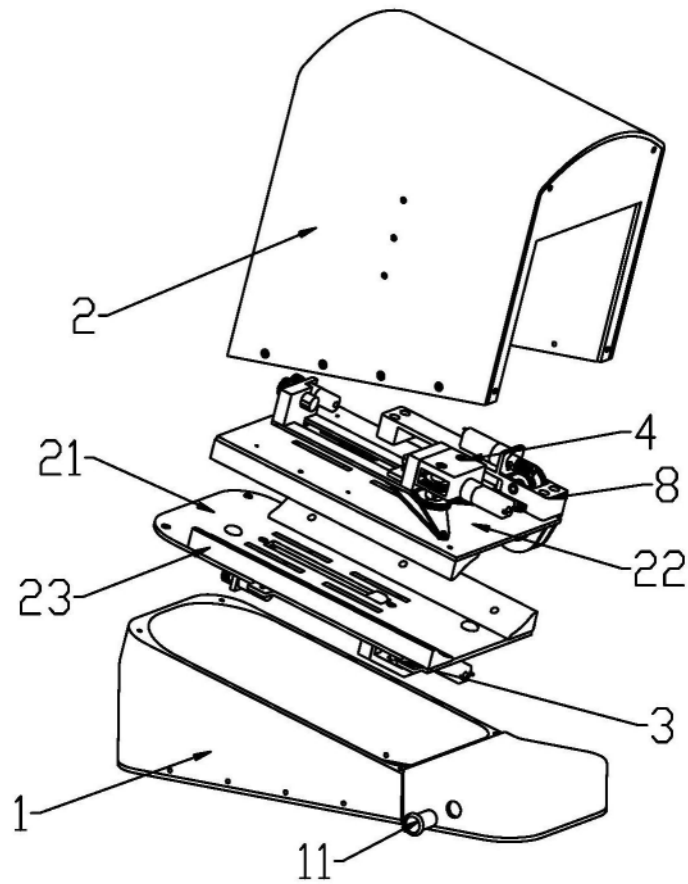


图2

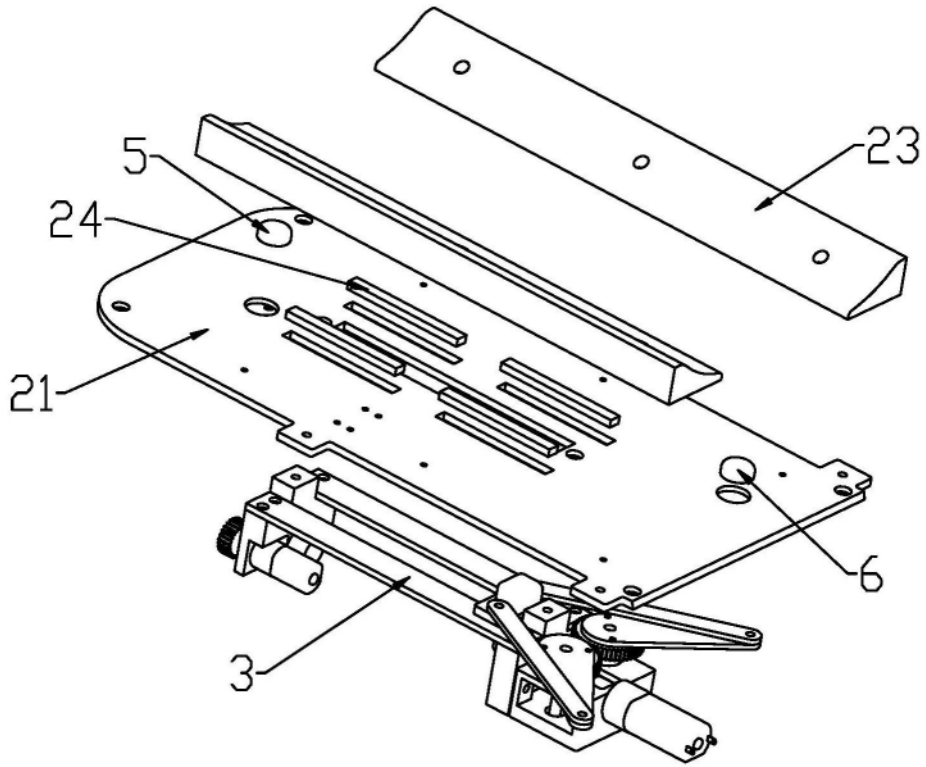


图3

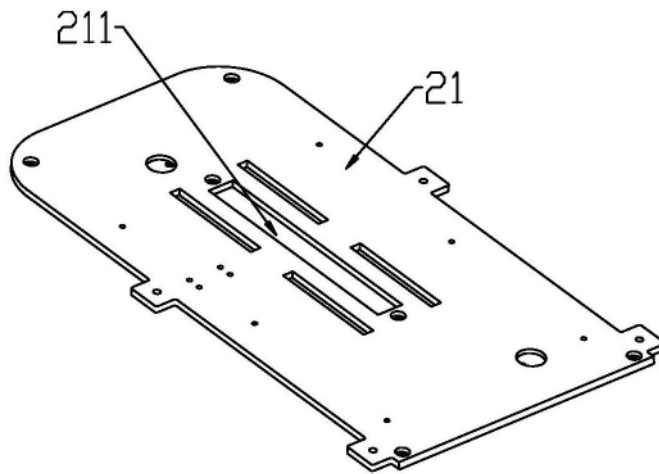


图4

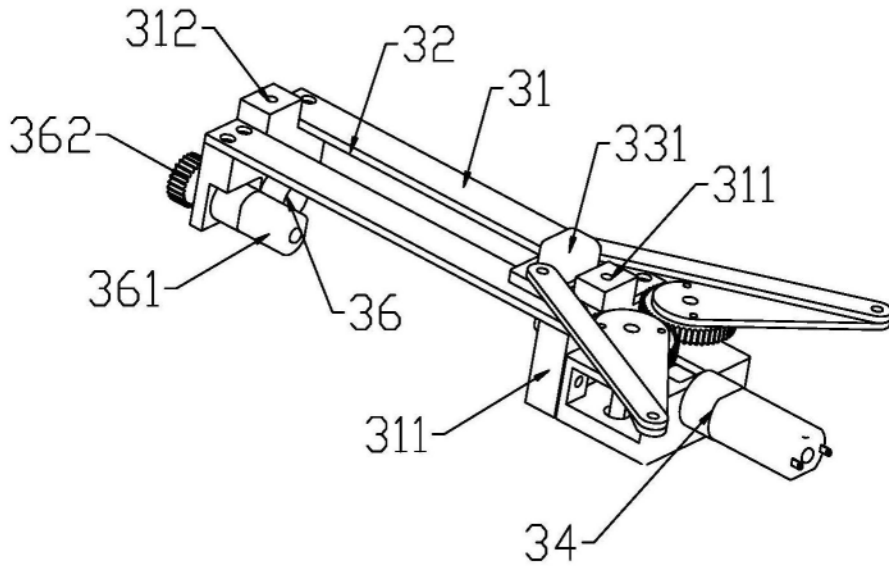


图5

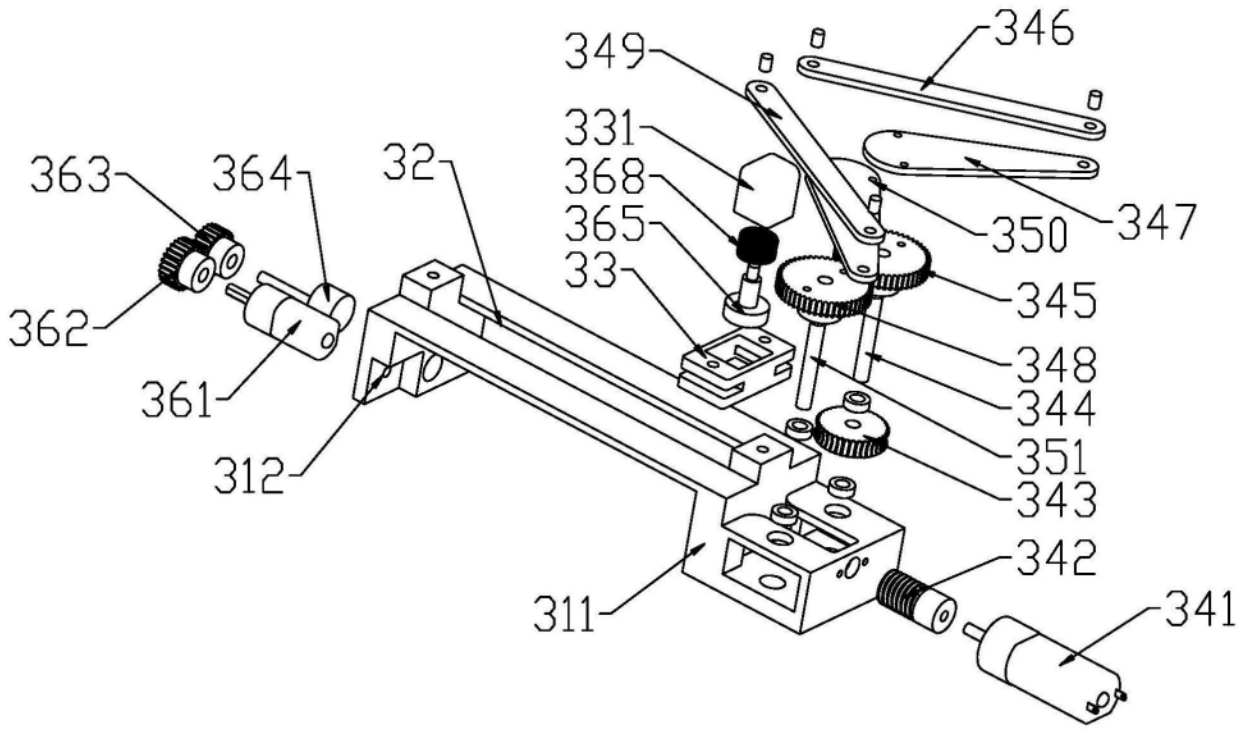


图6

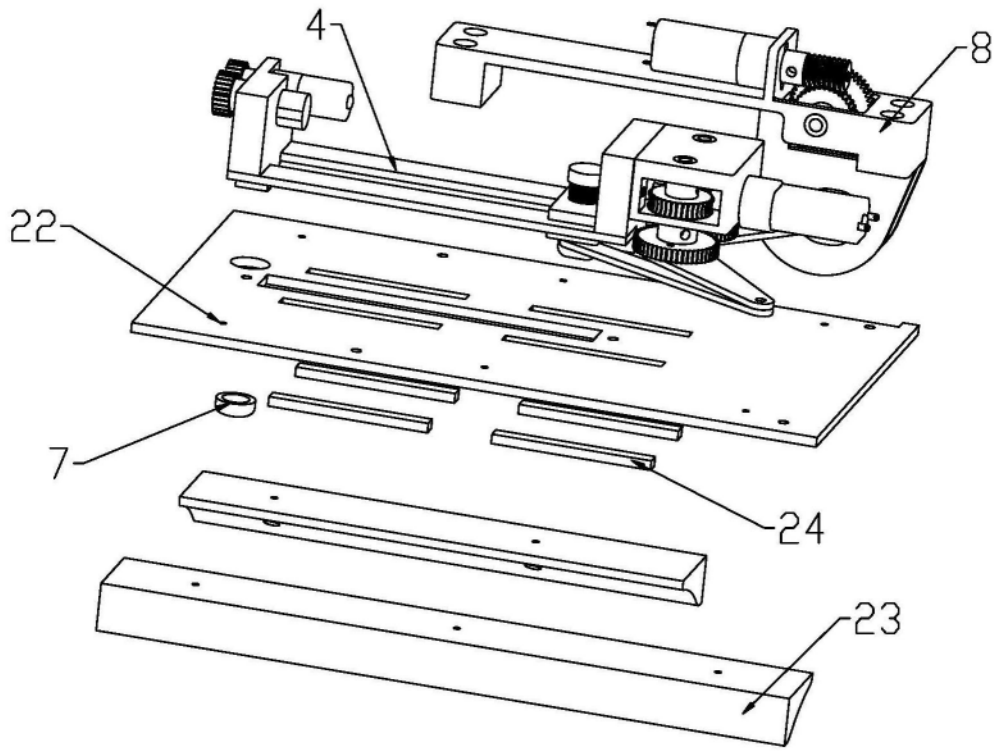


图7

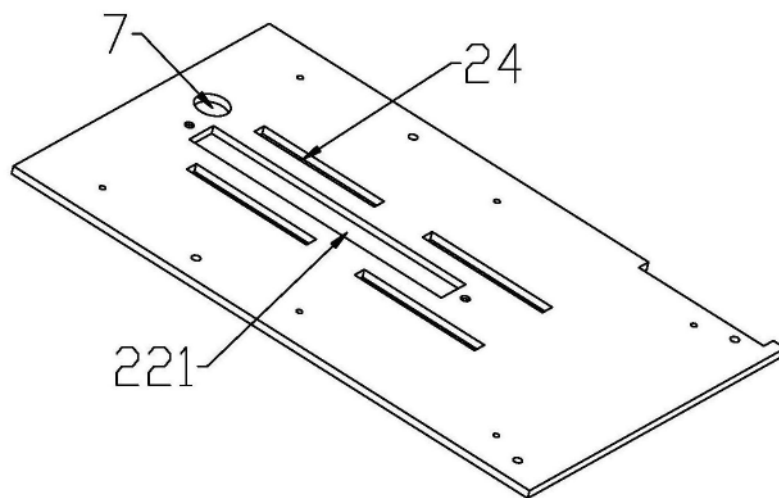


图8

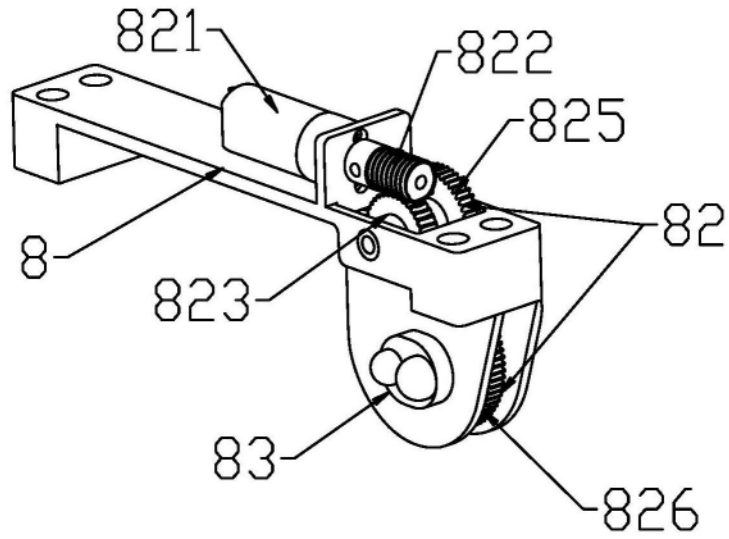


图9

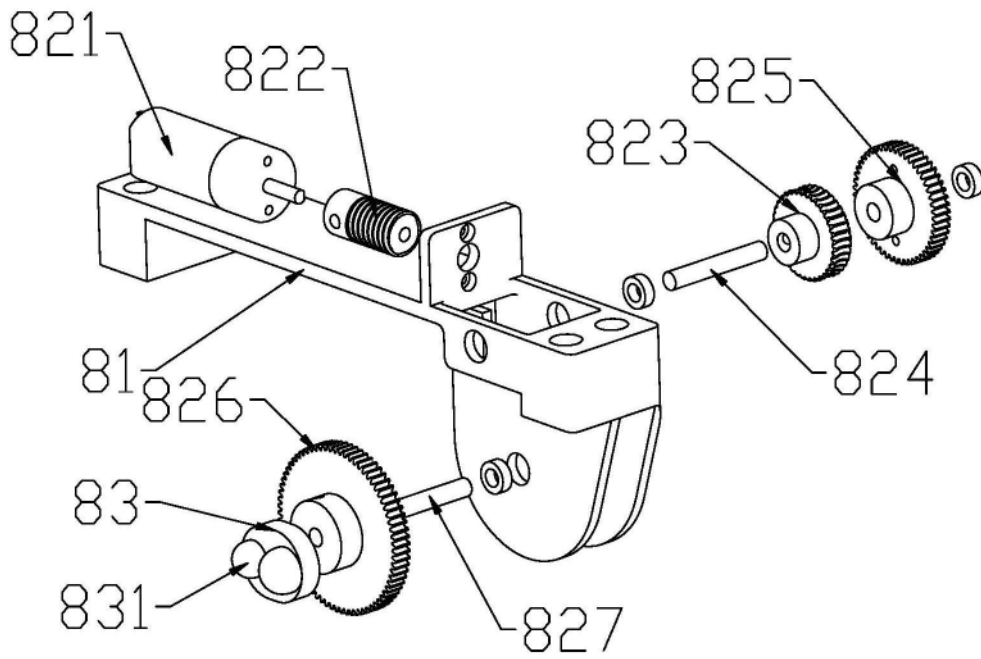


图10

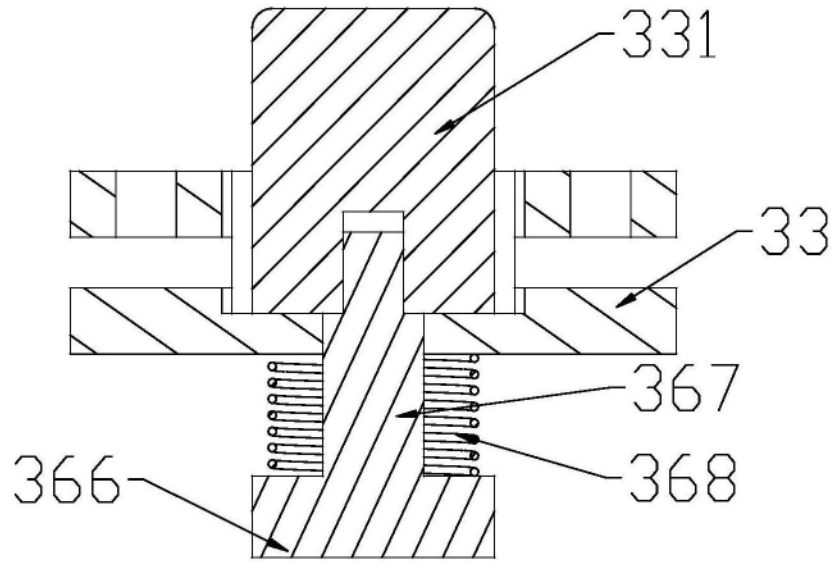


图11