

(12) 特許協力条約に基づいて公開された国際出願

(19) 世界知的所有権機関
国際事務局

(43) 国際公開日
2018年7月5日(05.07.2018)



(10) 国際公開番号

WO 2018/123258 A1

(51) 国際特許分類:
A61H 7/00 (2006.01)

(21) 国際出願番号: PCT/JP2017/039543

(22) 国際出願日: 2017年11月1日(01.11.2017)

(25) 国際出願の言語: 日本語

(26) 国際公開の言語: 日本語

(30) 優先権データ:
特願 2016-254896 2016年12月28日(28.12.2016) JP

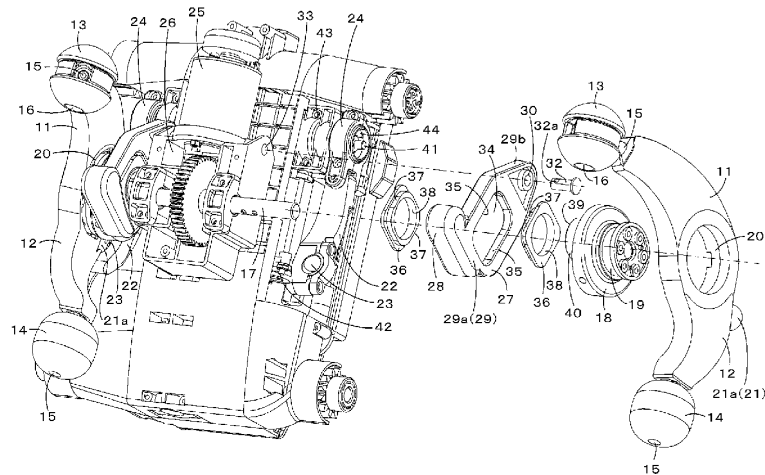
(71) 出願人: 大東電機工業株式会社 (DAITO ELECTRIC MACHINE INDUSTRY COMPANY LIMITED) [JP/JP]; 〒5798046 大阪府東大阪市昭和町9番11号 Osaka (JP).

(72) 発明者: 石川 哲也 (ISHIKAWA Tetsuya); 〒5798046 大阪府東大阪市昭和町9番11号 大東電機工業株式会社内 Osaka (JP). 劉 穎 (LIU Ying); 〒5798046 大阪府東大阪市昭和町9番11号 大東電機工業株式会社内 Osaka (JP). 曾根也寸志 (SONE Yasushi); 〒5798046 大阪府東大阪市昭和町9番11号 大東電機工業株式会社内 Osaka (JP). 清水 新策 (SHIMIZU Shinsaku); 〒5798046 大阪府東大阪市昭和町9番11号 大東電機工業株式会社内 Osaka (JP).

(74) 代理人: 安田 幹雄 (YASUDA Mikio); 〒5770066 大阪府東大阪市高井田本通7丁目7番19号 昌利ビル7・6階 安田岡本特許事務所 Osaka (JP).

(54) Title: MASSAGING MECHANISM AND CHAIR-TYPE MASSAGE MACHINE

(54) 発明の名称: マッサージ機構及び椅子型マッサージ機



(57) Abstract: Provided is a massaging mechanism capable of performing a gripping massage by sandwiching a treatment target area between a gripping treatment instrument and a treatment instrument facing said gripping treatment instrument. This massaging mechanism (7) has: a gripping arm (27) provided with a gripping treatment instrument (28) on one side thereof; a first arm (11) provided with a first treatment instrument (13) on the tip thereof; and a gripping massage means for performing a massage operation by driving the gripping arm (27) and the first arm (11), the gripping massage means

[続葉有]



WO 2018/123258 A1

(81) 指定国(表示のない限り、全ての種類の国内保護が可能): AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BN, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CL, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DJ, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IR, IS, JO, KE, KG, KH, KN, KP, KR, KW, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LU, LY, MA, MD, ME, MG, MK, MN, MW, MX, MY, MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PA, PE, PG, PH, PL, PT, QA, RO, RS, RU, RW, SA, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SM, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, ZA, ZM, ZW.

(84) 指定国(表示のない限り、全ての種類の広域保護が可能): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SD, SL, ST, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア (AM, AZ, BY, KG, KZ, RU, TJ, TM), ヨーロッパ (AL, AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, MK, MT, NL, NO, PL, PT, RO, RS, SE, SI, SK, SM, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, KM, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

添付公開書類:

一 国際調査報告(条約第21条(3))

being configured so as to drive the gripping arm (27) so as to move the gripping treatment instrument (28) near to and away from the first treatment instrument (13).

(57) 要約: 掴み施療子とそれに対面する施療子との間に施療部を挟み込んで掴みマッサージを行うことが可能なマッサージ機構を提供する。本発明のマッサージ機構(7)は、一方側に掴み施療子(28)を備えた掴みアーム(27)と、先端に第1施療子(13)を備えた第1アーム(11)と、掴みアーム(27)及び第1アーム(11)を駆動させてマッサージ動作を発生させる掴みマッサージ手段と、を有するマッサージ機構であって、掴みマッサージ手段は、掴み施療子(28)を、第1施療子(13)に対して、近接離反させるように掴みアーム(27)を駆動する構成を有する。