

(19) 日本国特許庁(JP)

## (12) 特許公報(B2)

(11) 特許番号

特許第4322149号  
(P4322149)

(45) 発行日 平成21年8月26日(2009.8.26)

(24) 登録日 平成21年6月12日(2009.6.12)

(51) Int.Cl.

A 61 H 39/04 (2006.01)

F 1

A 61 H 39/04

U

請求項の数 2 (全 7 頁)

(21) 出願番号 特願2004-67274 (P2004-67274)  
 (22) 出願日 平成16年3月10日 (2004.3.10)  
 (65) 公開番号 特開2005-253582 (P2005-253582A)  
 (43) 公開日 平成17年9月22日 (2005.9.22)  
 審査請求日 平成19年3月7日 (2007.3.7)

(73) 特許権者 504094442  
 株式会社七沢研究所  
 山梨県甲府市里吉 4-8-35  
 (74) 代理人 100091281  
 弁理士 森田 雄一  
 (72) 発明者 植松 祥一  
 山梨県甲府市里吉 4-8-35 株式会社  
 七沢研究所内

審査官 長谷川 一郎

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】指圧具

## (57) 【特許請求の範囲】

## 【請求項 1】

環状弾性体と、この環状弾性体の中央に配置され、かつ環状弾性体よりも柔らかい中心弾性体と、を有し、環状弾性体および中心弾性体が同一面である面状の押圧面が形成される指圧用弾性体と、

この指圧用弾性体が取り付けられる弾性体取付部と、

レバー支軸を中心として略X字状で交差するように枢支された一対のレバー部材と、を備え、

一対の弾性体取付部がそれぞれ一対のレバー部材の両端で可動自在に遊支され、一対の指圧用弾性体の押圧面が移動可能に対向することを特徴とする指圧具。

10

## 【請求項 2】

請求項1に記載の指圧具において、

前記指圧用弾性体は、押圧面が円状または橜円状であることを特徴とする指圧具。

## 【発明の詳細な説明】

## 【技術分野】

## 【0001】

本発明は、身体の被指圧部位を傷めることなく容易に、且つ効果的に指圧する指圧具に関する。

## 【背景技術】

## 【0002】

20

指圧具は従来から各種存在しているが、例えば、器具使用者自身の加圧力を用いて身体の経穴（いわゆる“つぼ”）その他の被指圧部位に所要の指圧力を加えるものが広く知られている。このような従来技術の具体例として、例えば、特許文献1，2，3，4などが開示されている。

【0003】

【特許文献1】特開2001-346851号公報（図1）

【特許文献2】特開2002-102306号公報（図1）

【特許文献3】特開2002-136558号公報（図1）

【特許文献4】実用新案登録第3080093号公報（第1図）

【発明の開示】

10

【発明が解決しようとする課題】

【0004】

上記した従来技術では、経穴にピンポイントの刺激を加えることを想定したものであり、特許文献1の指圧子、特許文献2の押圧部、特許文献3の半卵型凸部、特許文献4の接触部の先端がいずれも尖り先となって被指圧部位とは点接触または狭い面積による面接触となっており、経穴の刺激以外の用途には適さないという問題があった。

例えば、手指または足指の爪の根元部付近を挟んで刺激する爪もみマッサージ等に用いることは不可能であった。広い面状の押圧部により挟んで指圧できるような指圧具が必要となっていた。

【0005】

20

また、従来技術のように尖り先では問題とならなかったが、広い面状の押圧部では被指圧部位に対して押圧面が傾いて接触するおそれがあり、被指圧部位に偏った力を加えて被指圧部位を傷め、最悪の場合には内出血に至るおそれもあった。

【0006】

そこで、本発明は、上記の課題を解決するためになされたものであり、その目的は、指先、掌というように多様な形状・厚さの被指圧部位に適合し、偏った力を加えることなく加圧力を加えて指圧を行う指圧具を提供することにある。

【課題を解決するための手段】

【0007】

30

本発明の請求項1に係る指圧具は、

環状弾性体と、この環状弾性体の中央に配置され、かつ環状弾性体よりも柔らかい中心弾性体と、を有し、環状弾性体および中心弾性体が同一面である面状の押圧面が形成される指圧用弾性体と、

この指圧用弾性体が取り付けられる弾性体取付部と、

レバー支軸を中心として略X字状で交差するように枢支された一対のレバー部材と、を備え、

一対の弾性体取付部がそれぞれ一対のレバー部材の両端で可動自在に遊支され、一対の指圧用弾性体の押圧面が移動可能に対向することを特徴とする。

【0008】

また、本発明の請求項2に係る指圧具は、

40

請求項1に記載の指圧具において、

前記指圧用弾性体は、押圧面が円状または橢円状であることを特徴とする。

【発明の効果】

【0009】

以上のような本発明によれば、指先、掌というように多様な形状・厚さの被指圧部位に適合し、偏った力を加えることなく加圧力を加えて指圧を行う指圧具を提供することができる。

また、本発明の指圧具を継続的に使用した結果、呼吸の安静化、血流の改善やリンパ球の働き・ホルモン分泌力の活性化、睡眠の質や胃腸の消化吸収力の向上などが確認されている。

50

**【発明を実施するための最良の形態】**

**【0010】**

続いて、本発明を実施するための最良の形態について図に基づき以下に説明する。図1は本形態の指圧具の全体構成図である。図2は本形態の指圧具のA-A線断面図である。図3は指圧用弾性体の構成図である。図4は、本形態の指圧具が開いた状態を説明する説明図である。

指圧具10は、図1で示すように、一対のレバー部材1,1、レバー支軸2、一対の握持部3,3、一対の弾性体取付部4,4、一対の取付部支軸5,5、一対の指圧用弾性体6,6を備える。

**【0011】**

10

レバー部材1は、握持側部材1aと、指圧側部材1bとからなる緩やかなS字状に湾曲した部材である。材質はステンレス等の金属である。

そして一対のレバー部材1,1はレバー支軸2を中心として略X字状で交差するように枢支される。これにより、やっとこ・ベンチ・プライヤーの如く開閉自在となる。閉じた状態は図1、開いた状態は図4で示すようになる。

**【0012】**

レバー部材1の握持側部材1aには、握持部3が設けられている。この握持部3はシリコーンゴムによるグリップである。このシリコーンゴムには、酸化チタンとトルマリンとが含有され、マイナスイオンを発生させるようにする。一対の握持部3,3は一対のレバー部材1,1の握持側部材1a,1aにそれぞれ設けられる。

20

**【0013】**

一対の弾性体取付部4,4は、レバー部材1,1の指圧側部材1b,1bに、取付部支軸5,5により回動自在となるように軸支される。これら一対の弾性体取付部4,4は、図4の矢印a方向に回動する。これらの弾性体取付部4,4には指圧用弾性体6,6が固着されている。

これら一対の弾性体取付部4,4、一対の取付部支軸5,5および一対の指圧用弾性体6,6は、図2で示すような構造を有している。

**【0014】**

弾性体取付部4は、図2で示すように、略コ字状部材4a、取付ピン4b、凹体4cを備える。この略コ字状部材4aと凹体4cとは取付ピン4bにより取付けられている。この凹体4cの中に指圧用弾性体6が嵌め込まれて固着されている。さらに、レバー部材1の指圧側部材1bに弾性体取付部4の略コ字状部材4aが移動自在に嵌め込まれ、取付部支軸5により軸支される。このような構造を採用したため、一対の弾性体取付部4,4がそれぞれ一対のレバー部材1,1の指圧側部材1b,1bの両端で可動自在に遊支され、一対の指圧用弾性体6,6の押圧面が移動可能に対向することとなる。

30

なお、凹体4c及び指圧用弾性体6は、取付ピン4bを中心として90°回転するように形成しても良い。

**【0015】**

これら一対の指圧用弾性体6,6は、図2,図3で示すように、平面状の押圧面が形成される。この指圧用弾性体6,6は、環状弾性体6aと、中心弾性体6bと、より構成される多層構造である。

40

環状弾性体6aは、中央に穴が形成されている。環状弾性体6aの中央の穴には中心弾性体6bが嵌挿されるため、中心弾性体6bの外形は穴と略一致する形状を有している。なお、環状弾性体6aの中央の穴は、図2,図3で示すような底のある有底穴ではなく、貫通孔(図示せず)としても良い。

**【0016】**

また、環状弾性体6aおよび中心弾性体6bは、例えば、硬質ゴムなどの弾性体であるが、中心弾性体6bは、環状弾性体6aよりも柔らかくなるように材料が選択されている。従来では、経穴をピンポイントで指圧する観点から、押圧部は尖り先となっていたが、本形態では広い面積を揉むように指圧するため、広い面状の押圧面として形成される。な

50

お、環状弾性体 6 a および / または中心弾性体 6 b には、酸化チタンとトルマリンを含有してマイナスイオンを発生させるようにする。

#### 【 0 0 1 7 】

続いて本形態の指圧具 1 0 の使用について説明する。器具使用者は、図 1 で示す握持部 3 に指を掛け、この指圧具 1 0 を適宜開閉することとなる。閉じた状態は図 1 、開いた状態は図 4 で示すようになる。

そして、被指圧部位 2 0 を指圧用弾性体 6 に挟み、適宜把持部 3 を操作して加圧することで指圧することとなる。

#### 【 0 0 1 8 】

ここで説明をより具体化するため被指圧部位 2 0 ( ツメの両側 ) が指先であるとして、図を参照しつつ説明する。図 5 , 図 6 は本形態の指圧具による被指圧部の指圧を説明する説明図である。図 5 で示すように、被指圧部位 ( 指先 ) 2 0 が指圧用弾性体 6 の押圧面の一部に接触すると、取付部支軸 5 により回転自在となっている弾性体取付部 4 が回転して、最終的に図 6 で示すように指圧用弾性体 6 の押圧面のほぼ全面が被指圧部位 2 0 に接触する。

このように指や手の形状や、厚さに合わせて一番効果がある角度となるように、指圧用弾性体 6 の角度が加圧時に自動的に調整され、最適な加圧力を加えることができる。

#### 【 0 0 1 9 】

さらに、指圧用弾性体 6 の押圧面全面が被指圧部位 2 0 である指先に接触し、加圧力が分散される。特に力が加わりやすい押圧面中央では柔らかい中心弾性体 6 b が配置されており、中央部で加圧力が集中するような事態を防ぎ、指圧用弾性体 6 の押圧面の全面でほぼ均等した加圧力を加えることができ、被指圧部位 2 0 の角部など特定箇所に当接し、過剰な加圧力により被指圧部位 2 0 を傷めて内出血するようなおそれはない。

ちなみに、最も効果的な使用方法としては、少し痛い程度の加圧力を被指圧部位 2 0 に 10 ~ 20 秒程度加える動作を一日に 3 ~ 4 回繰り返すことが望ましい。

#### 【 0 0 2 0 】

続いて、本発明の他の形態について説明する。図 7 は他の指圧用弾性体の構成図であり、図 7 ( a ) は単体橜円体、図 7 ( b ) は多層円柱体、図 7 ( c ) は単体円柱体である。

本形態では図 3 で示すように指圧用弾性体 6 の押圧面が橜円形状であって、環状弾性体 6 a および中心弾性体 6 b の多層構造である多層橜円体であるとして説明したが、多層橜円体に限定する趣旨ではなく、例えば、図 7 ( a ) で示すように、単体橜円体の指圧用弾性体 6 としても良い。このような形態でも加圧することが可能である。また、図 7 ( b ) で示すように、多層円柱体の指圧用弾性体 6 としても良い。このような形態でも加圧することが可能である。また、図 7 ( c ) で示すように、単体円柱体の指圧用弾性体 6 としても良い。このような形態でも加圧することが可能である。

これら指圧用弾性体 6 の形状は適宜選択されるが、加圧面が広く、また、多重構造で加圧力が分散されるように配慮した図 3 の多層橜円体の指圧用弾性体 6 が好ましい。

#### 【 0 0 2 1 】

以上本形態の指圧具について説明した。このような指圧具によれば、指先、掌というように多様な形状・厚さの被指圧部位に適合し、偏った力を加えることなく加圧力を加えて指圧を行うことができる。

#### 【 図面の簡単な説明 】

#### 【 0 0 2 2 】

【 図 1 】本発明を実施するための最良の形態の指圧具の全体構成図である。

【 図 2 】本発明を実施するための最良の形態の指圧具の A - A 線断面図である。

【 図 3 】指圧用弾性体の構成図である。

【 図 4 】本発明を実施するための最良の形態の指圧具が開いた状態を説明する説明図である。

【 図 5 】本発明を実施するための最良の形態の指圧具による被指圧部の指圧を説明する説明図である。

10

20

30

40

50

【図6】本発明を実施するための最良の形態の指圧具による被指圧部の指圧を説明する説明図である。

【図7】他の指圧用弾性体の構成図であり、図7(a)は単体楕円体、図7(b)は多層円柱体、図7(c)は単体円柱体である。

【符号の説明】

【0023】

10 : 指圧具

1 : レバー部材

1a : 握持側部材

1b : 指圧側部材

2 : レバー支軸

3 : 握持部

4 : 弹性体取付部

4a : 略コ字状部材

4b : 取付けピン

4c : 凹体

5 : 取付部支軸

6 : 指圧用弾性体

6a : 環状弾性体

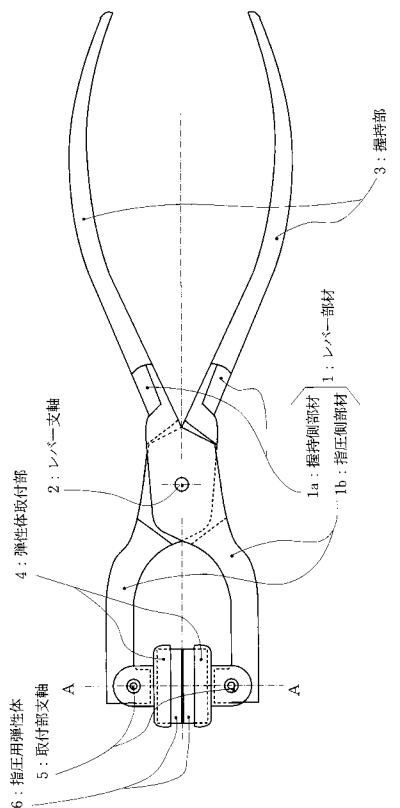
6b : 中心弾性体

20 : 被指圧部位

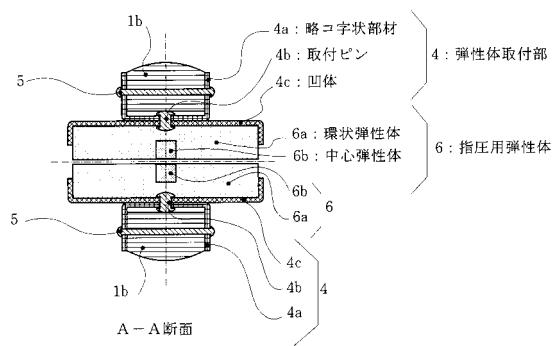
10

20

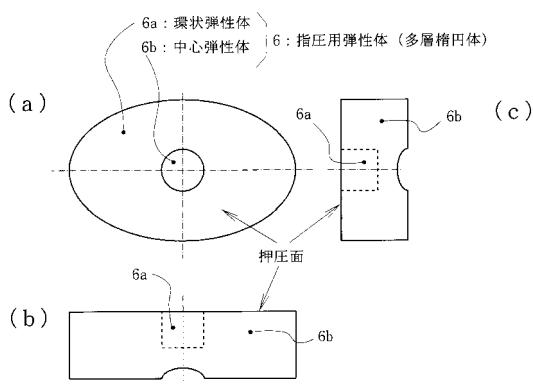
【図1】



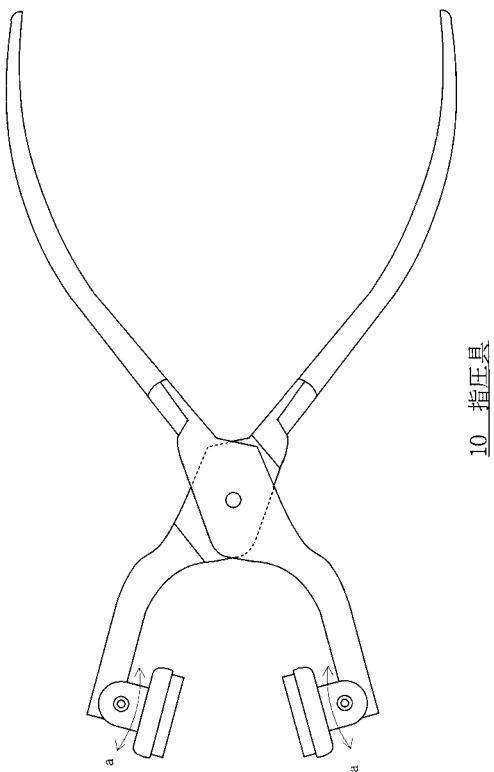
【図2】



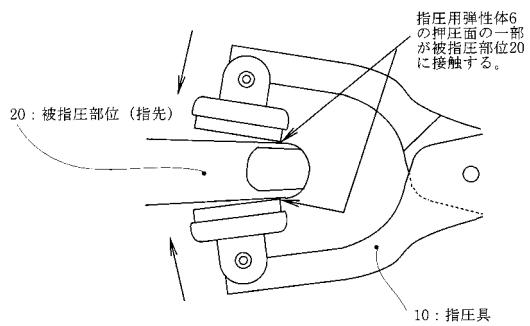
【図3】



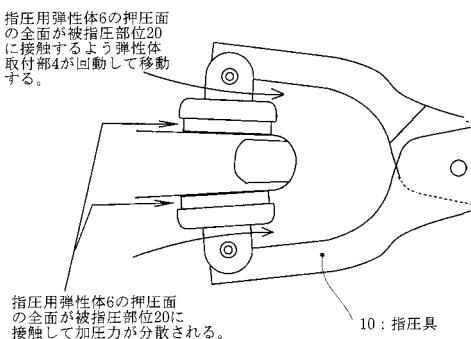
【図4】



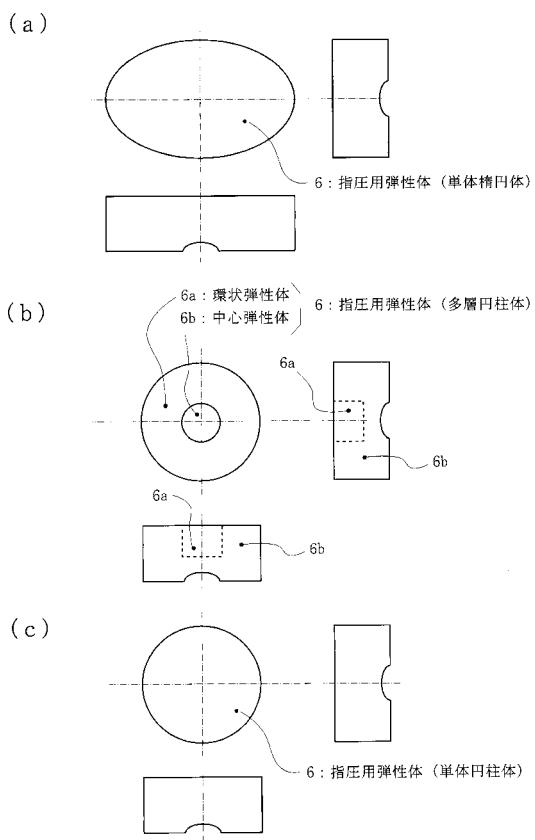
【図5】



【図6】



【図7】



---

フロントページの続き

(56)参考文献 実開昭60-195034(JP,U)  
特開2003-079697(JP,A)  
実公昭59-040018(JP,Y1)  
実用新案登録第2581664(JP,Y2)  
実開昭61-021529(JP,U)  
登録実用新案第3088944(JP,U)  
実公昭45-006638(JP,Y1)  
実開平01-112835(JP,U)  
特開平04-224754(JP,A)  
特開平02-095367(JP,A)

(58)調査した分野(Int.Cl., DB名)

A 61 H 39 / 04