

(19)日本国特許庁(JP)

(12)特許公報(B2)

(11)特許番号
特許第7547588号
(P7547588)

(45)発行日 令和6年9月9日(2024.9.9)

(24)登録日 令和6年8月30日(2024.8.30)

(51)国際特許分類

F I

B 2 6 B 19/38 (2006.01)

B 2 6 B 19/38 L

B 2 6 B 19/28 (2006.01)

B 2 6 B 19/38 P

B 2 6 B 19/28 Z

請求項の数 8 (全29頁)

(21)出願番号	特願2023-150830(P2023-150830)	(73)特許権者	000005810
(22)出願日	令和5年9月19日(2023.9.19)		マクセル株式会社
(62)分割の表示	特願2022-96713(P2022-96713)の分割	(72)発明者	京都府乙訓郡大山崎町大山崎小泉1番地 丹波地 明
原出願日	平成30年12月6日(2018.12.6)		京都府乙訓郡大山崎町大山崎小泉1番地 マクセル株式会社内
(65)公開番号	特開2023-164588(P2023-164588 A)	(72)発明者	中村 活二郎
(43)公開日	令和5年11月10日(2023.11.10)		京都府乙訓郡大山崎町大山崎小泉1番地 マクセル株式会社内
審査請求日	令和5年9月19日(2023.9.19)	(72)発明者	小原 浩志
			京都府乙訓郡大山崎町大山崎小泉1番地 マクセル株式会社内
		(72)発明者	宮崎 敬介
			京都府乙訓郡大山崎町大山崎小泉1番地 マクセル株式会社内
			最終頁に続く

(54)【発明の名称】 電気かみそり

(57)【特許請求の範囲】

【請求項1】

本体ケース（1）と、可動刃（4）を含む切断刃（3）と、電源投入用の電源スイッチ（10）と、可動刃（4）の駆動速度の操作用の変速スイッチ（13）とを備えており、切断刃（3）が上部に配置されている電気かみそりであって、

変速スイッチ（13）が、可動刃（4）を加速させるための加速スイッチ（13A）と、可動刃（4）を減速させるための減速スイッチ（13B）とで構成されており、

加速スイッチ（13A）の加速操作部（14A）の面積が減速スイッチ（13B）の減速操作部（14B）の面積よりも大きく設定されていることを特徴とする電気かみそり。

【請求項2】

減速スイッチ（13B）の減速操作部（14B）の面積が電源スイッチ（10）の電源操作部（11）の面積よりも大きく設定されていることを特徴とする請求項1に記載の電気かみそり。

【請求項3】

加速スイッチ（13A）の加速操作部（14A）と減速スイッチ（13B）の減速操作部（14B）が電源スイッチ（10）の電源操作部（11）を挟んで上下に配置されていることを特徴とする請求項2に記載の電気かみそり。

【請求項4】

加速スイッチ（13A）の加速操作部（14A）が電源スイッチ（10）の電源操作部（11）よりも上方に配置されていることを特徴とする請求項3に記載の電気かみそり。

【請求項 5】

減速スイッチ（13B）の減速操作部（14B）が電源スイッチ（10）の電源操作部（11）よりも下方に配置されていることを特徴とする請求項 4 に記載の電気かみそり。

【請求項 6】

電源スイッチ（10）の電源操作部（11）の形状が円形であり、

加速スイッチ（13A）の加速操作部（14A）および減速スイッチ（13B）の減速操作部（14B）の形状が円形とは異なる形状を成していることを特徴とする請求項 3 に記載の電気かみそり。

【請求項 7】

加速スイッチ（13A）の加速操作部（14A）の上端の形状が直線部分を含むとともに、加速スイッチ（13A）の加速操作部（14A）の下端の形状が上向きに凹んだ円弧部分を含み、

減速スイッチ（13B）の減速操作部（14B）の上端の形状が下向きに凹んだ円弧部分を含むとともに、減速スイッチ（13B）の減速操作部（14B）の下端の形状が直線部分を含む形状を成していることを特徴とする請求項 6 に記載の電気かみそり。

【請求項 8】

加速スイッチ（13A）の加速操作部（14A）および減速スイッチ（13B）の減速操作部（14B）の本体ケース（1）表面からの突出量が、電源スイッチ（10）の電源操作部（11）の本体ケース（1）表面からの突出量よりも大きく設定されていることを特徴とする請求項 1 から 7 のいずれかひとつに記載の電気かみそり。

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

【0001】

本発明は、ユーザーの操作で切断刃の駆動速度を変更可能な電気かみそりに関する。

【背景技術】

【0002】

この種の電気かみそりは例えば特許文献 1 に開示されている。同文献に記載の電気かみそりは、グリップを兼ねる縦長の本体ケースと、本体ケースの上部で支持されるかみそりヘッドとを備える。かみそりヘッドの上部には、固定刃（外刃）と可動刃（内刃）からなる切断刃が設けられており、可動刃は本体ケースに収容されたモーターで駆動される。モーターの駆動用の電源スイッチは、本体ケースの前面の略中央に配置されており、その直ぐ下方には、モーターの回転数設定手段としてのダイヤル型のボリュームが、回転数の表示部と並んで配置されている。電気かみそりの制御部は、ユーザーにより電源スイッチがオン操作されると、ボリュームで設定されている回転数でモーターを駆動させる。

【先行技術文献】

【特許文献】

【0003】

【文献】特開昭 63-203180 号公報

【発明の概要】

【発明が解決しようとする課題】

【0004】

本発明は、切断刃の駆動速度の操作用の変速スイッチを備える電気かみそりにおいて、加速スイッチと減速スイッチの操作により切断刃の駆動速度を変更可能にすることを目的とする。

【課題を解決するための手段】

【0005】

本発明の電気かみそりは、本体ケース 1 と、可動刃 4 を含む切断刃 3 と、電源投入用の電源スイッチ 10 と、可動刃 4 の駆動速度の操作用の変速スイッチ 13 とを備え、切断刃 3 が上部に配置されている電気かみそりであって、変速スイッチ 13 が、可動刃 4 を加速させるための加速スイッチ 13A と、可動刃 4 を減速させるための減速スイッチ 13B と

で構成される。加速スイッチ 13 A の加速操作部 14 A の面積が減速スイッチ 13 B の減速操作部 14 B の面積よりも大きく設定されていることを特徴とする。

【0006】

減速スイッチ 13 B の減速操作部 14 B の面積が電源スイッチ 10 の電源操作部 11 の面積よりも大きく設定されている形態を採ることができる。

【0007】

加速スイッチ 13 A の加速操作部 14 A と減速スイッチ 13 B の減速操作部 14 B が電源スイッチ 10 の電源操作部 11 を挟んで上下に配置されている形態を採ることができる。

【0008】

加速スイッチ 13 A の加速操作部 14 A が電源スイッチ 10 の電源操作部 11 よりも上方に配置されている形態を採ることができる。

10

【0009】

減速スイッチ 13 B の減速操作部 14 B が電源スイッチ 10 の電源操作部 11 よりも下方に配置されている形態を採ることができる。

【0010】

電源スイッチ 10 の電源操作部 11 の形状が円形であり、加速スイッチ 13 A の加速操作部 14 A および減速スイッチ 13 B の減速操作部 14 B の形状が円形とは異なる形状を成している形態を採ることができる。

【0011】

加速スイッチ 13 A の加速操作部 14 A の上端の形状が直線部分を含むとともに、加速スイッチ 13 A の加速操作部 14 A の下端の形状が上向きに凹んだ円弧部分を含み、減速スイッチ 13 B の減速操作部 14 B の上端の形状が下向きに凹んだ円弧部分を含むとともに、減速スイッチ 13 B の減速操作部 14 B の下端の形状が直線部分を含む形状を成している形態を採ることができる。

20

【0012】

加速スイッチ 13 A の加速操作部 14 A および減速スイッチ 13 B の減速操作部 14 B の本体ケース 1 表面からの突出量が、電源スイッチ 10 の電源操作部 11 の本体ケース 1 表面からの突出量よりも大きく設定されている形態を採ることができる。

【発明の効果】

【0013】

変速スイッチ 13 が、可動刃 4 を加速させる加速スイッチ 13 A と、可動刃 4 を減速させるための減速スイッチ 13 B とで構成されていることにより、可動刃 4 を加速または減速することができる。

30

【図面の簡単な説明】

【0014】

【図 1】実施例 1 に係る電気かみそりの正面図である。

【図 2】電気かみそりの制御系のブロック図である。

【図 3】変速スイッチで検知される押圧力とモーターの目標回転数との関係を示すグラフである。

【図 4】第 1 の減速条件を示すフローチャートである。

40

【図 5】第 2 の減速条件を示すフローチャートである。

【図 6】第 3 の減速条件を示すフローチャートである。

【図 7】第 4 の減速条件を示すフローチャートである。

【図 8】押圧力と目標回転数の遷移の一例を示すタイミングチャートである。

【図 9】待機状態における制御手順を示すフローチャートである。

【図 10】待機状態とロック状態について説明するためのタイミングチャートである。

【図 11】実施例 2 に係る電気かみそりについて説明するためのタイミングチャートである。

【図 12】実施例 3 に係る電気かみそりの要部の正面図である。

【図 13】同電気かみそりについて説明するためのタイミングチャートである。

50

【図 1 4】実施例 3 の変形例に係る電気かみそりについて説明するためのタイミングチャートである。

【図 1 5】実施例 4 に係る電気かみそりについて説明するためのタイミングチャートである。

【図 1 6】実施例 4 の変形例に係る電気かみそりについて説明するためのタイミングチャートである。

【図 1 7】実施例 5 に係る電気かみそりの正面図である。

【図 1 8】実施例 6 に係る電気かみそりの正面図である。

【図 1 9】実施例 7 に係る電気かみそりの変速スイッチの断面図である。

【図 2 0】実施例 8 に係る電気かみそりの変速スイッチの断面図である。

【図 2 1】実施例 9 に係る電気かみそりにおける押圧力と目標回転数の関係を示すグラフである。

【図 2 2】同電気かみそりについて説明するためのタイミングチャートである。

【図 2 3】実施例 1 0 に係る電気かみそりについて説明するためのタイミングチャートである。

【図 2 4】実施例 1 1 に係る電気かみそりの要部の正面図である。

【図 2 5】同電気かみそりについて説明するためのタイミングチャートである。

【図 2 6】実施例 1 2 に係る電気かみそりの要部の正面図である。

【図 2 7】実施例 1 3 に係る電気かみそりの正面図である。

【図 2 8】実施例 1 4 に係る電気かみそりの要部の正面図である。

【図 2 9】実施例 1 5 に係る電気かみそりの要部の正面図である。

【図 3 0】図 2 9 における A - A 線断面図である。

【図 3 1】実施例 1 6 に係る電気かみそりの要部の正面図である。

【図 3 2】図 3 1 における B - B 線断面図である。

【図 3 3】同電気かみそりの表示部の態様に係る説明図である。

【図 3 4】同電気かみそりについて説明するためのタイミングチャートである。

【図 3 5】同電気かみそりについて説明するための別のタイミングチャートである。

【図 3 6】実施例 1 6 の第 1 の変形例の表示部の態様に係る説明図である。

【図 3 7】実施例（本発明）1 6 の第 2 の変形例に係る電気かみそりの要部の正面図である。

【発明を実施するための形態】

【0015】

（実施例 1） 図 1 から図 1 0 に、ロータリー式の電気かみそりに適用した実施例 1 を示す。本実施例における前後、左右、上下とは、図 1 に示す交差矢印と、各矢印の近傍に表記した前後、左右、上下の表示に従う。同図において電気かみそりは、グリップを兼ねる縦長の本体ケース 1 と、本体ケース 1 の上部で支持されるかみそりヘッド 2 とを備える。かみそりヘッド 2 は、本体ケース 1 に対して上下動可能であり、さらに前後方向と左右方向に傾動可能である。かみそりヘッド 2 の上部には切断刃 3 が配置されており、該切断刃 3 は、水平軸まわりに回転する内刃（可動刃） 4 と、内刃 4 に外接する網目状の外刃 5 とで構成される。内刃 4 は、本体ケース 1 の上部に収容された減速機付きのモーター 6 で駆動される。本体ケース 1 の下部には、モーター 6 の駆動源である二次電池 7 が、縦長の制御基板 8 とともに収容されている。

【0016】

本体ケース 1 の下半部（上下中心よりも下方）には電源投入用の電源スイッチ 1 0 が配置されている。電源スイッチ 1 0 は、本体ケース 1 の前壁に設けられた電源操作部 1 1 と、制御基板 8 の前面に実装されて電源操作部 1 1 の内面側に位置するスイッチ素子 1 2 とで構成される。ユーザーは、電源操作部 1 1 を介してスイッチ素子 1 2 を押圧操作して、モーター 6 を駆動状態と停止状態の間で切り換えることができる。一方、本体ケース 1 の上半部（上下中心よりも上方）には、モーター 6 の回転数（内刃 4 の駆動速度）の操作用の変速スイッチ 1 3 が配置されている。変速スイッチ 1 3 は、本体ケース 1 の前壁に設け

10

20

30

40

50

られた変速操作部 14 と、変速操作部 14 の内面側に配置されたピエゾ式の圧力センサ 15 とで構成される。圧力センサ 15 は、変速操作部 14 の表面に付与される押圧力 P の大きさを無段階に検知することができ、不図示のリード線で制御基板 8 に接続されている。

【0017】

後述する電気かみそりの制御部 20 は、変速スイッチ 13（圧力センサ 15）が検知する押圧力 P の大きさに応じて、モーター 6 の回転数を無段階に制御するとともに、該回転数を電源スイッチ 10 の下方の表示部 16 に表示する。表示部 16 は、制御基板 8 の前面に実装された上下に並ぶ 5 個の LED（光源）17 と、本体ケース 1 の前壁に設けられて各 LED 17 に正対する縦長の透光窓 18 とで構成されており、ユーザーは透光窓 18 を介して各 LED 17 の発光を視認することができる。表示部 16 は、点灯する LED 17 の選択や個数によって、モーター 6 の回転数や二次電池 7 の残量などを表示する。

10

【0018】

本実施例に係る電気かみそりでは、その左右中心を通る一つの仮想鉛直面 V 上に、切断刃 3 と変速スイッチ 13 と電源スイッチ 10 と表示部 16 が上から記載順に配置されており、上下方向における切断刃 3 と変速スイッチ 13 の距離 D1 よりも、変速スイッチ 13 と電源スイッチ 10 の距離 D2 が長く設定されている。本体ケース 1 における変速スイッチ 13 と電源スイッチ 10 の間には、内凹み状の括れ部からなるグリップ部 1a が形成されており、ユーザーが通常の方法でグリップ部 1a を握ると、その手の親指の指先の近傍に変速スイッチ 13 が位置する。そのためユーザーは、変速スイッチ 13 を親指でスムーズに操作することができる。また、電源スイッチ 10 と変速スイッチ 13 がグリップ部 1a の上下に分かれて位置していると、ユーザーが一方のスイッチ 10・13 を操作するときに、当該スイッチ 10・13 を操作する指で誤って他方のスイッチ 10・13 を操作してしまう不都合を確実に防止できる。

20

【0019】

図 2 に示すように制御部 20 は、モーター 6 を駆動制御するモーター駆動制御手段 21 と、モーター 6 を流れる負荷電流 L を検出するモーター負荷検出手段 22 と、モーター 6 の実際の回転数（実回転数 F）を検出するモーター速度検出手段 23 と、表示部 16 の各 LED 17 を制御する表示制御手段 24 など構成される。モーター駆動制御手段 21 は、モーター 6 の目標回転数 R を設定する速度設定部 26 と、目標回転数 R に応じてモーター 6 に印加する電圧を制御する電圧制御部 27 とを備える。

30

【0020】

モーター速度検出手段 23 は、電圧制御部 27 によりモーター 6 に印加される電圧と、モーター負荷検出手段 22 で検出される負荷電流 L とを入力因子として、モーター 6 の実回転数 F を推定する。なお、モーター速度検出手段 23 をエンコーダなどで構成して、モーター 6 の実回転数 F を直接的に検出することも可能である。表示制御手段 24 は、速度設定部 26 で設定されるモーター 6 の目標回転数 R を表示部 16 に表示させる。なお、目標回転数 R に代えて、モーター速度検出手段 23 で検出される実回転数 F を表示部 16 に表示させてもよい。

【0021】

電気かみそりのオフ状態においてユーザーが電源スイッチ 10 を押圧操作、すなわちオン操作すると、速度設定部 26 はモーター 6 の目標回転数 R を所定の基準回転数 R0 に設定し、電圧制御部 27 は基準回転数 R0 に応じた電圧をモーター 6 に印加する。これによりモーター 6 が駆動を開始する。モーター 6 の駆動状態において、ユーザーが変速スイッチ 13 を押圧操作すると、速度設定部 26 は変速スイッチ 13 で検知される押圧力 P の大きさに応じて目標回転数 R を変更し、電圧制御部 27 は変更後の目標回転数 R に応じた電圧をモーター 6 に印加する。

40

【0022】

変速スイッチ 13 で検知される押圧力 P と、速度設定部 26 が設定するモーター 6 の目標回転数 R との関係を図 3 に示す。押圧力 P に関しては所定の上限押圧力 P1 が予め設定されており、目標回転数 R に関しても上記の基準回転数 R0 に加えて所定の最大回転数 R

50

1 ($R_0 < R_1$) が予め設定されている。押圧力 P がゼロのときの目標回転数 R は基準回転数 R_0 に設定され、押圧力 P が増加するにつれて目標回転数 R も上昇し、押圧力 P が上限押圧力 P_1 以上になると目標回転数 R は一律に最大回転数 R_1 に設定される。

【0023】

基準回転数 R_0 と最大回転数 R_1 に関しては、後述する第1から第4の減速条件が設定されており、同条件のうち少なくとも1つを満たした場合に、基準回転数 R_0 より低い減速基準回転数 R_0' ($R_0 > R_0'$) と、最大回転数 R_1 より低い減速最大回転数 R_1' ($R_1 > R_1'$) が代用される。本実施例では両回転数 $R_0 \cdot R_1$ の下げ幅 r を同一に設定したが ($R_0 - r = R_0'$, $R_1 - r = R_1'$)、両回転数 $R_0 \cdot R_1$ の下げ幅 r は異なる値であってもよく、また、最大回転数 R_1 は維持したまま基準回転数 R_0 のみを引き下げるようにしてもよい。

10

【0024】

第1の減速条件は、モーター6に掛かる負荷に関する。具体的には、図4のフローチャートに示すように、モーター負荷検出手段22で検出される負荷電流 L が所定の標準電流 L_1 に達すると (ステップ S11 で YES)、速度設定部26はユーザーがひげ剃りを開始したとみなして、負荷電流 L の監視を開始する。標準電流 L_1 は、モーター6が無負荷状態 (ひげ剃りが行われておらず内刃4が空回りする状態) で駆動するときの負荷電流 L の値すなわち下限電流 L_0 (低負荷値に相当) よりも大きく設定される ($L_1 > L_0$)。その後、負荷電流 L が下限電流 L_0 まで低下すると (ステップ S12 で YES)、速度設定部26はひげ剃りが概ね終了したとみなして、基準回転数 R_0 と最大回転数 R_1 をそれぞれ低下させる (ステップ S13)。

20

【0025】

第2の減速条件は、モーター6が起動してからの経過時間 T_a に関する。具体的には、図5のフローチャートに示すように、モーター6の起動と同時に速度設定部26のタイマー (図示せず) が経過時間 T_a の計時を開始し (ステップ S21)、経過時間 T_a が所定の標準所要時間 T_1 (例えば3分) に達すると (ステップ S22 で YES)、速度設定部26はひげ剃りが概ね終了したとみなして、基準回転数 R_0 と最大回転数 R_1 をそれぞれ低下させる (ステップ S23)。

【0026】

第3の減速条件は、モーター6の目標回転数 R が基準回転数 R_0 を上回る時間、すなわち高速回転時間に関する。具体的には、図6のフローチャートに示すように、変速スイッチ13が押圧力 P を検知して目標回転数 R が基準回転数 R_0 を上回ると (ステップ S31 で YES)、速度設定部26のタイマー (図示せず) が経過時間 T_b と累計高速時間 T_c (高速回転時間の累計) の計時を開始する (ステップ S32)。経過時間 T_b に対する累計高速時間 T_c の割合が所定の標準高速率 s まで低下すると (ステップ S33 で YES)、速度設定部26は、ユーザーが変速操作部14を押圧する頻度が下がった、つまりひげ剃りが概ね終了したとみなして、基準回転数 R_0 と最大回転数 R_1 をそれぞれ低下させる (ステップ S34)。

30

【0027】

第4の減速条件は、モーター6の加速に要する応答時間 T_d に関する。変速スイッチ13で検知される押圧力 P が増加することに伴い、速度設定部26が目標回転数 R を上昇させ、電圧制御部27がモーター6に印加する電圧 (デューティ比) を上昇させてから、モーター6の実回転数 F が目標回転数 R に達するまでには、短時間ではあるがタイムラグが存在しており、このタイムラグのことを応答時間 T_d という。モーター6に掛かる負荷すなわちユーザーのひげが少なくなるほど応答時間 T_d は短くなるから、この応答時間 T_d に基づきひげの残量を推定することができる。

40

【0028】

具体的には、図7のフローチャートに示すように、現在の目標回転数 R と直前の目標回転数 R_b の差が規定値 d より大きくなると (ステップ S41 で YES)、速度設定部26のタイマー (図示せず) が応答時間 T_d の計時を開始する (ステップ S42)。その後、

50

モーター速度検出手段 23 で検出される実回転数 F が目標回転数 R の近傍まで上昇すると（ステップ S 43 で YES）、応答時間 T_d の計時を終了し、これを標準応答時間 T_2 と比較する（ステップ S 44）。ここで、応答時間 T_d が標準応答時間 T_2 より短い場合は（ステップ S 44 で YES）、ひげ剃りが概ね終了したとみなして、基準回転数 R_0 と最大回転数 R_1 をそれぞれ低下させる（ステップ S 45）。逆に、応答時間 T_d が標準応答時間 T_2 以上であれば（ステップ S 44 で NO）、まだユーザーのひげが残っているとみなして、基準回転数 R_0 と最大回転数 R_1 を低下させずにステップ S 41 へ戻る。なお標準応答時間 T_2 は、目標回転数 R の上昇分（ $R - R_b$ ）により変動する変数であり、該上昇分が大きいほど標準応答時間 T_2 は長く設定される。

【0029】

図 8 のタイミングチャートは、モーター 6 の目標回転数 R の変化の一例を示したものである。最初の時点 t_1 では、電源スイッチ 10 がオン操作されて、速度設定部 26 が目標回転数 R を基準回転数 R_0 に設定している。次の時点 t_2 では、変速スイッチ 13 で検知される押圧力 P の増加が始まっており、これ以降は押圧力 P が増加するにつれて目標回転数 R も上昇している。次の時点 t_3 では、ユーザーが変速操作部 14 から指を離したことにより、変速スイッチ 13 で検知される押圧力 P がゼロとなり、目標回転数 R が基準回転数 R_0 に低下している。

【0030】

次の時点 t_4 では、いずれかの減速条件を満たしたことに伴って、基準回転数 R_0 と最大回転数 R_1 に代えて減速基準回転数 R_0' と減速最大回転数 R_1' の使用が開始されており、速度設定部 26 は目標回転数 R を減速基準回転数 R_0' に低下させている。次の時点 $t_5 \sim t_6$ では、減速基準回転数 R_0' と減速最大回転数 R_1' の間で、押圧力 P の大きさに応じた目標回転数 R が設定されている。最後の時点 t_7 では、電源スイッチ 10 がオフ操作されて、目標回転数 R がゼロに設定されている。目標回転数 R がゼロになると、電圧制御部 27 による電圧の印加が中断されて、モーター 6 が停止する。

【0031】

本実施例に係る電気かみそりは、電源スイッチ 10 がオフ操作されると、所定の待機時間 T_3 にわたる待機状態に移行する。具体的には、図 9 のフローチャートに示すように、電源スイッチ 10 がオフ操作されると（ステップ S 51 で YES）、モーター 6 を停止させて（ステップ S 52）待機状態に移行し、モーター駆動制御手段 21 のタイマー（図示せず）が経過時間 T_e の計時を開始する（ステップ S 53）。経過時間 T_e が待機時間 T_3 に達するまでは、電源スイッチ 10 がオン操作された場合（ステップ S 55 で YES）だけでなく、変速スイッチ 13 が押圧力 P を検知した場合（ステップ S 54 で YES）にも、モーター駆動制御手段 21 はモーター 6 を起動させる（ステップ S 56）。待機時間 T_3 の経過後（ステップ S 57 で YES）は、電源スイッチ 10 がオン操作された場合（ステップ S 58 で YES）に限りモーター 6 を起動させる（ステップ S 56）。

【0032】

また電気かみそりは、モーター 6 の停止状態において所定のロック操作が行われると、電源スイッチ 10 のオン操作が無効となるロック状態に移行するとともに、ロック状態において所定のアンロック操作が行われると、ロック状態が解除されるように構成されている。ロック操作は変速スイッチ 13 の長押し操作とダブルクリック操作のうち少なくとも 1 つであり、アンロック操作は、変速スイッチ 13 の長押し操作とダブルクリック操作、および、電源スイッチ 10 の長押し操作のうち少なくとも 1 つである。電源スイッチ 10 と変速スイッチ 13 のどちらか一方のアンロック操作でロック状態が解除されるように設定してもよく、また、両スイッチ 10・13 がアンロック操作されて初めてロック状態が解除されるように設定してもよい。

【0033】

図 10 のタイミングチャートにおける最初の時点 t_{11} では、電源スイッチ 10 がオフ操作されて、モーター 6 が停止するとともに待機状態に移行している。次の時点 t_{12} では、時点 t_{11} から待機時間 T_3 が経過する前に変速スイッチ 13 が押圧操作されて、モ

10

20

30

40

50

ーター6が再起動している($t_{12} - t_{11} < T_3$)。次の時点 t_{13} では、時点 t_{11} と同様に電源スイッチ10がオフ操作されて、モーター6が停止して待機状態に移行しており、次の時点 t_{14} では、電源スイッチ10と変速スイッチ13が操作されることなく待機時間 T_3 が経過している($t_{14} - t_{13} = T_3$)。次の時点 t_{15} では、時点 t_{12} と同様に変速スイッチ13が押圧操作されているが、待機時間 T_3 の経過後であるためモーター6は起動していない。

【0034】

次の時点 t_{16} ではロック操作(変速スイッチ13の長押し操作)が開始されており、次の時点 t_{17} では、長押し時間が規定時間に達してロック状態に移行している。次の時点 t_{18} では、電源スイッチ10が短く押されているが、ロック状態であるためモーター6は起動していない。次の時点 t_{19} ではアンロック操作(電源スイッチ10の長押し操作)が開始されており、次の時点 t_{20} では、長押し時間が規定時間に達してロック状態が解除されている。次の時点 t_{21} では、電源スイッチ10がオン操作されてモーター6が起動している。このように、電源スイッチ10の長押し操作でロック状態を解除できるようにしていると、ユーザーは電源スイッチ10から指を移動させることなく、ロック解除から電源投入までの一連の操作をスムーズに行える。なお、時点 t_{20} のアンロック操作の完了と同時にモーター6が起動するように設定することもできる。

【0035】

(実施例2) 図11に示す実施例2は、ユーザーが電源スイッチ10をオン操作しただけではモーター6は起動せず、その後に変速スイッチ13を押圧操作して初めてモーター6が起動するようにした点で、先の実施例1と異なる。同図のタイミングチャートに示すように、電源スイッチ10がオン操作されると(時点 t_{31})、モーター6は起動せずに電源がオフ状態からオン状態に切り換わる。電源がオン状態に切り換わったことは、例えば表示部16を点灯させてユーザーに報知することができる。本実施例において電源のオン状態とは、変速スイッチ13の押圧操作によりモーター6の起動が可能なスタンバイ状態のことであり、電源のオフ状態とは、変速スイッチ13を押圧操作してもモーター6の起動が不可能な休止状態のことである。

【0036】

次の時点 t_{32} では、変速スイッチ13の押圧操作が開始されて、モーター6が基準回転数 R_0 を目標回転数 R として起動している。この時点 t_{32} から、押圧力 P がゼロになる時点 t_{33} にかけては、押圧力 P の大きさに応じた目標回転数 R が、基準回転数 R_0 と最大回転数 R_1 の間で設定されている。次の時点 t_{34} では、電源スイッチ10がオフ操作されて、電源がオフ状態に切り換わっている。電源がオフ状態に切り換わったことは、例えば表示部16を消灯させてユーザーに報知することができる。最後の時点 t_{35} では変速スイッチ13が押圧操作されているが、電源はオフ状態であるためモーター6は起動していない。他は実施例1と同じであるので、その説明を省略する。以下の実施例においても同じとする。

【0037】

なお、本実施例に係る電源スイッチ10は、人体の接触を検知する静電容量式のタッチセンサで構成することができる。タッチセンサからなる電源スイッチ10が本体ケース1の表面、特にグリップ部1aに設けられていると、ユーザーが本体ケース1を握るだけで電源がオン状態に切り換わるので、ユーザーは電源スイッチ10を意識的に操作する必要が無い。ユーザーが本体ケース1を握った状態(電源スイッチ10に触れた状態)で変速スイッチ13を押圧操作すると、モーター6が起動する。

【0038】

(実施例3) 図12および図13に示す実施例3は、モーター6の目標回転数 R を基準回転数 R_0 に戻すための初期化スイッチ30を備える点で、先の実施例1と異なる。初期化スイッチ30は、本体ケース1の前壁に設けられた初期化操作部31と、初期化操作部31の内面側に位置するスイッチ素子32とで構成されて、変速スイッチ13の直ぐ下方に配置されている。スイッチ素子32は不図示のリード線で制御基板8に接続されており

10

20

30

40

50

、ユーザーは初期化操作部 3 1 を介してスイッチ素子 3 2 を押圧操作することができる。

【0039】

先の実施例 1 では、変速スイッチ 1 3 で検知される押圧力 P が減少すると、モーター 6 も減速するように制御されていたが、本実施例では押圧力 P が減少しても、モーター 6 は押圧力 P の減少前の回転数に維持される。つまり、ユーザーが変速スイッチ 1 3 から指を離れた後も、モーター 6 は指が離れ始める直前の回転数に維持される。ユーザーは、初期化スイッチ 3 0 を押圧操作することにより、モーター 6 の回転数を元の基準回転数 R_0 に戻すことができる。

【0040】

図 1 3 のタイミングチャートの最初の時点 t_{41} では、電源スイッチ 1 0 がオン操作されて、目標回転数 R が基準回転数 R_0 に設定されている。次の時点 t_{42} では、変速スイッチ 1 3 で検知される押圧力 P の増加が始まっており、これ以降は押圧力 P が増加するにつれて目標回転数 R も上昇している。ここまでは先の実施例 1 と同じであるが、押圧力 P がピークに達した時点 t_{43} から次の時点 t_{44} にかけては、押圧力 P が減少してゼロになっても、目標回転数 R は低下することなく時点 t_{43} の値に維持されている。時点 t_{44} 以降は押圧力 P が再び増加しており、押圧力 P が時点 t_{43} と同じ水準に達した時点 t_{45} 以降は、押圧力 P が増加するにつれて目標回転数 R も上昇している。押圧力 P がピークに達した時点 t_{46} 以降は、押圧力 P が減少しても目標回転数 R は低下することなく時点 t_{46} の値に維持されている。次の時点 t_{47} では初期化スイッチ 3 0 が押圧操作されて、目標回転数 R が基準回転数 R_0 に復帰している。

【0041】

本実施例の変形例を図 1 4 のタイミングチャートに示す。この変形例では、変速スイッチ 1 3 が初期化スイッチ 3 0 を兼ねるようにした。つまり、変速スイッチ 1 3 の押圧操作が開始された時点で、モーター 6 の目標回転数 R が基準回転数 R_0 でない場合は、目標回転数 R を基準回転数 R_0 に戻すようにした（時点 t_{44} ）。時点 $t_{44} \sim t_{46}$ にかけては、変速スイッチ 1 3 で検知される押圧力 P が増加するにつれて、目標回転数 R が再び上昇している。次の時点 t_{47} では、変速スイッチ 1 3 が素早くクリックされたことに伴い、目標回転数 R が基準回転数 R_0 に復帰している。

【0042】

（実施例 4） 図 1 5 に示す実施例 4 は、変速スイッチ 1 3 の長押し時間に基づいてモーター 6 の回転数を制御する点で、先の実施例 3 と異なる。同図のタイミングチャートの最初の時点 t_{51} では、電源スイッチ 1 0 がオン操作されて、目標回転数 R が基準回転数 R_0 に設定されている。次の時点 $t_{52} \sim t_{53}$ にかけては、ユーザーにより変速スイッチ 1 3 が押圧操作されて、同スイッチ 1 3 が押圧力 P を検知しており、この間に目標回転数 R は徐々に上昇している。目標回転数 R の上昇ペースは押圧力 P の大きさに関係無く一定である。時点 t_{53} を過ぎて押圧力 P がゼロになっても、目標回転数 R は低下することなく時点 t_{53} の値に維持されている。次の時点 $t_{54} \sim t_{55}$ にかけては、変速スイッチ 1 3 が押圧力 P を再び検知しており、この間に目標回転数 R は先と同じペースでさらに上昇している。押圧力 P がゼロになった時点 t_{55} 以降も目標回転数 R は維持されるが、次の時点 t_{56} では初期化スイッチ 3 0 が押圧操作されて、目標回転数 R が基準回転数 R_0 に復帰している。

【0043】

本実施例の変形例を図 1 6 のタイミングチャートに示す。この変形例では、変速スイッチ 1 3 が初期化スイッチ 3 0 を兼ねるようにした。つまり、変速スイッチ 1 3 の押圧操作が開始された時点で、モーター 6 の目標回転数 R が基準回転数 R_0 でない場合は、目標回転数 R を基準回転数 R_0 に戻すようにした（時点 t_{54} ）。時点 $t_{54} \sim t_{55}$ にかけては、目標回転数 R は一定のペースで再び上昇している。次の時点 t_{56} では、変速スイッチ 1 3 が素早くクリックされたことに伴い、目標回転数 R が基準回転数 R_0 に復帰している。

【0044】

(実施例 5) 図 17 に示す実施例 5 は、内凹み状の括れ部からなるグリップ部 1 a に変速スイッチ 13 を配置する点で、先の実施例 1 と異なる。変速スイッチ 13 は、グリップ部 1 a の左右それぞれに配置されており、各変速操作部 14 の内側に圧力センサ 15 が配置されている。本実施例によれば、ユーザーはグリップ部 1 a (変速スイッチ 13) を握る力の強さを調節することにより、指先の移動の手間を伴うことなくモーター 6 を変速させることが可能となり、電気かみそりの使い勝手が向上する。

【0045】

(実施例 6) 図 18 に示す実施例 6 は、グリップ部 1 a とその下側に連続する外凸状の膨出部 1 b とに跨って変速スイッチ 13 を配置する点で、先の実施例 5 と異なる。本実施例によれば、先の実施例 5 と同様の作用効果を得ることができ、加えて、仮にユーザーが膨出部 1 b を握ってひげ剃りを行う場合でも、指先の移動の手間を伴うことなくモーター 6 を変速させることが可能となり、より多様なニーズに応えることができる。

【0046】

(実施例 7) 図 19 に示す実施例 7 は、変速スイッチ 13 の圧力センサ 15 を可変抵抗式の変位センサで構成する点で、先の実施例 1 と異なる。ここでの圧力センサ 15 は、本体ケース 1 の内面に固定された検知部 33 と、変速操作部 14 の内端部に固定された被検知部 34 とで構成される。変速操作部 14 は、本体ケース 1 の外方 (前方) へ向かってばね 35 で突出付勢されており、ユーザーが変速操作部 14 を本体ケース 1 の内方へ押し込むと、検知部 33 に対する被検知部 34 の相対位置が変化する。検知部 33 は、被検知部 34 の相対位置に対応した抵抗値での出力電圧に基づいて、該相対位置を無段階で検知することができ、これに基づき変速操作部 14 の表面に付与される押圧力 P を無段階で検知することができる。そして制御部 20 は、検知部 33 すなわち圧力センサ 15 で検知される押圧力 P の大きさに応じて、モーター 6 の回転数を無段階に制御することができる。なお、圧力センサ 15 として利用可能な変位センサは可変抵抗式に限られず、光学式や静電容量式といった種々のものを用いてもよい。後述する実施例 12 においても同様である。

【0047】

(実施例 8) 図 20 に示す実施例 8 は、変速スイッチ 13 の圧力センサ 15 を近接スイッチで構成する点で、先の実施例 7 と異なる。ここでの圧力センサ 15 は、本体ケース 1 の内面に固定された複数個 (本実施例では 3 個) の検知部 37 と、変速操作部 14 の内端部に固定された 1 個の被検知部 38 とで構成される。被検知部 38 は例えば永久磁石であり、検知部 37 は磁力に反応するリードスイッチである。変速操作部 14 の表面に押圧力 P が付与されない常態においては、変速操作部 14 はばね 35 から外向きの付勢力を受けて、本体ケース 1 から最も突出する突出端に位置しており、このときの被検知部 38 よりも内方に、3 個の検知部 37 が変速操作部 14 の変位方向に沿って配置されている。

【0048】

ユーザーが変速操作部 14 を本体ケース 1 の内方へ押し込むと、被検知部 38 が変速操作部 14 と一体に内方へ移動して、いずれかの検知部 37 により検知される。変速操作部 14 の表面に付与される押圧力 P が「弱」相当のときは、本体ケース 1 の表面に近い手前側の検知部 37 が被検知部 38 を検知し、押圧力 P が「中」相当のときは、中央の検知部 37 が被検知部 38 を検知し、押圧力 P が「強」相当のときは、奥側の検知部 37 が被検知部 38 を検知する。つまり、ここでの圧力センサ 15 は、変速操作部 14 の表面に付与される押圧力 P の大きさを 3 段階で検知することができ、制御部 20 もモーター 6 の回転数を 3 段階に制御することができる。

【0049】

(実施例 9) 図 21 および図 22 に示す実施例 9 は、変速スイッチ 13 で検知される押圧力 P に関して所定の下限押圧力 P_0 を設定する点で、先の実施例 1 と異なる (下限押圧力 $P_0 <$ 上限押圧力 P_1)。実施例 1 では、変速スイッチ 13 が僅かでも押圧力 P を検知すると、モーター 6 の目標回転数 R を基準回転数 R_0 から上昇させていたが、本実施例では図 21 に示すように、押圧力 P が下限押圧力 P_0 以下であれば、目標回転数 R を加速させることなく基準回転数 R_0 に維持する。そして、押圧力 P が下限押圧力 P_0 を超えると

、押圧力 P が増加するにつれて目標回転数 R を上昇させる。押圧力 P が上限押圧力 P_1 以上になると目標回転数 R を一律に最大回転数 R_1 とする点は、実施例 1 と同様である。本実施例に係る下限押圧力 P_0 はいわゆる遊びとして機能し、ユーザーが変速操作部 14 に無意識に軽く触れた場合などに、ユーザーの意図しない変速制御が行われることを防止する。

【0050】

図 22 のタイミングチャートの最初の時点 t_{61} では、電源スイッチ 10 がオン操作されて、モーター 6 の目標回転数 R が基準回転数 R_0 に設定されている。変速スイッチ 13 で検知される押圧力 P が上昇を開始する時点 t_{62} から、押圧力 P が下限押圧力 P_0 に達する時点 t_{63} までは、目標回転数 R は基準回転数 R_0 に維持されており、時点 t_{63} を過ぎて押圧力 P が下限押圧力 P_0 を超えてから、目標回転数 R は上昇を開始している。時点 t_{63} から次の時点 t_{64} までは、基準回転数 R_0 と最大回転数 R_1 の間で、押圧力 P の大きさに応じた目標回転数 R が設定されており、押圧力 P が下限押圧力 P_0 まで低下した時点 t_{64} 以降は、目標回転数 R は一律に基準回転数 R_0 に設定されている。

【0051】

(実施例 10) 図 23 に示す実施例 10 は、変速スイッチ 13 の長押し時間に基づいてモーター 6 の回転数を制御する点で、先の実施例 9 と異なる。変速スイッチ 13 で検知される押圧力 P が上昇を開始する時点 t_{71} から、押圧力 P が下限押圧力 P_0 に達する時点 t_{72} までは、目標回転数 R は基準回転数 R_0 に維持されている。時点 t_{72} を過ぎて押圧力 P が下限押圧力 P_0 を超えてから、目標回転数 R は上昇を開始し、次の時点 t_{73} まで押圧力 P の大きさに関係無く一定のペースで徐々に上昇している。時点 t_{73} を過ぎて押圧力 P がゼロになっても、目標回転数 R は低下することなく時点 t_{73} の値に維持されている。次の時点 t_{74} では、変速スイッチ 13 が再び押圧力 P を検知して、目標回転数 R が基準回転数 R_0 に戻されている。つまり本実施例では、先に説明した実施例 4 の変形例と同様に、変速スイッチ 13 が初期化スイッチ 30 を兼ねている。押圧力 P が再び下限押圧力 P_0 に達した時点 $t_{75} \sim t_{76}$ にかけては、目標回転数 R は一定のペースで再び上昇している。

【0052】

実施例 9 および実施例 10 に係る電気かみそりは、以下の形態で実施することができる(変速スイッチ 13 の位置は電気かみそりの前面上部に限られず、前面下部や側面などであってもよい)。

【0053】

可動刃 4 を含む切断刃 3 と、電源投入用の電源スイッチ 10 と、可動刃 4 の駆動速度の操作用の変速スイッチ 13 とを備えており、

変速スイッチ 13 は、表面に露出する変速操作部 14 と、変速操作部 14 の表面に付与される押圧力 P を検知する圧力センサ 15 とを含み、

所定の下限押圧力 P_0 を超える押圧力 P が圧力センサ 15 で検知されて初めて、可動刃 4 の変速制御が開始される電気かみそり。

【0054】

所定の下限押圧力 P_0 を超える押圧力 P が変速スイッチ 13 の圧力センサ 15 で検知されて初めて、可動刃 4 の変速制御が開始されるようにしていると、ユーザーが変速操作部 14 に無意識に軽く触れた場合などに、ユーザーの意図しない変速制御が行われることを防止して、電気かみそりの使い勝手を向上させることができる。

【0055】

圧力センサ 15 で検知される押圧力 P が下限押圧力 P_0 を超えている間に可動刃 4 が一定のペースで加速される電気かみそり。

【0056】

押圧力 P が下限押圧力 P_0 を超えている間に可動刃 4 が一定のペースで加速されるようにしていると、握力が比較的弱いユーザーであっても、下限押圧力 P_0 を超える最低限の押圧力 P を加え続けるだけで、可動刃 4 を容易に加速させることができる。

【0057】

圧力センサ15で検知される押圧力Pが下限押圧力P₀を超えて増加するにつれて可動刃4が加速される電気かみそり。

【0058】

押圧力Pが下限押圧力P₀を超えて増加するにつれて可動刃4が加速されるようにしていると、ユーザーは変速操作部14に比較的大きな押圧力Pを加えることにより、可動刃4を一気に加速させることができ、特に可動刃4の高速駆動を好むユーザーにとって使い勝手の良い電気かみそりを得ることができる。

【0059】

圧力センサ15で検知される押圧力Pの減少後も可動刃4が減少前の駆動速度に維持される電気かみそり。

10

【0060】

押圧力Pの減少後も可動刃4が減少前の駆動速度に維持されるようにしていると、ユーザーは可動刃4を所望の駆動速度まで加速させた後は、変速操作部14から手や指を離しても、可動刃4を加速状態に維持することができる。速度維持のために同じ大きさの押圧力Pを加え続けるという負担を無くして、ユーザーにとってより使い易い電気かみそりを得ることができる。

【0061】

変速スイッチ13と対になる初期化スイッチ30を備えており、

可動刃4の駆動速度が所定の基準速度とは異なる状態で初期化スイッチ30が操作されると、該駆動速度が基準速度に設定される電気かみそり。

20

【0062】

可動刃4の駆動速度の初期化スイッチ30を設けると、ユーザーは可動刃4をワンタッチで基準速度に戻すことができ、利便性が向上する。

【0063】

変速スイッチ13が初期化スイッチ30を兼ねており、

可動刃4の駆動速度が基準速度とは異なる状態で、変速スイッチ13が押圧力Pを検知しない状態から検知する状態に切り換わると、該駆動速度が基準速度に設定される電気かみそり。

【0064】

変速スイッチ13が初期化スイッチ30を兼ねていると、初期化スイッチ30を構成する専用の部品を不要として、その分だけコストを削減することができる。

30

【0065】

圧力センサ15で検知される押圧力Pが増加するにつれて可動刃4が加速され、押圧力Pが減少するにつれて可動刃4が減速される電気かみそり。

【0066】

押圧力Pが増加するにつれて可動刃4が加速され、押圧力Pが減少するにつれて可動刃4が減速されるようにしていると、ユーザーは変速操作部14に加える押圧力Pを増減させるだけで、可動刃4をタイムリーかつ意のままに変速させて、所望の駆動速度に調節することができる。比較的高速で駆動する可動刃4を少しだけ減速させる場合に、初期化スイッチ30を用いる先の実施形態では、駆動速度を一旦基準速度に戻してから、変速操作部14に再び押圧力Pを加える必要があるが、本実施形態では、押圧力Pを少し減少させるだけで、目的を即座に達成することができる。

40

【0067】

(実施例11) 図24および図25に示す実施例11は、左右対称に配置した加速スイッチ13Aと減速スイッチ13Bで変速スイッチ13を構成する点で、先の実施例1と異なる。右側の加速スイッチ13Aは加速操作部14Aとスイッチ素子39Aからなり、左側の減速スイッチ13Bは減速操作部14Bとスイッチ素子39Bからなる。本実施例では、加速スイッチ13Aまたは減速スイッチ13Bが押圧操作された回数または長押し時間に応じて、モーター6が加速または減速される。図25のタイミングチャートに示すよ

50

うに、時点 t_{81} から時点 t_{82} にかけては、加速スイッチ13Aまたは減速スイッチ13Bが押圧操作（クリック）される毎に、モーター6が加速または減速されている。次の時点 t_{83} から時点 t_{84} にかけては、加速スイッチ13Aまたは減速スイッチ13Bが長押し操作された時間の分だけ、モーター6が加速または減速されている。

【0068】

（実施例12） 図26に示す実施例12は、変速スイッチ13が圧力センサ15に代えて可変抵抗式の変位センサ40を備える点で、先の実施例1と異なる。同じく変位センサを用いる先の実施例7では、被検知部34の前後方向の移動を検知部33で検知していたが、本実施例では被検知部42の左右方向の移動を検知部41で検知する。変速操作部14は左右方向に移動自在なスライドレバーからなり、その内面に被検知部42が固定されており、変速操作部14がスライド操作されると検知部41に対する被検知部42の相対位置が変化する。検知部41は、被検知部42の相対位置に対応した抵抗値での出力電圧に基づいて、該相対位置を無段階で検知することができ、これに応じて制御部20がモーター6の回転数を無段階に制御することができる。ユーザーは、変速操作部14を右側に移動させるほど、モーター6を加速させることができ、同操作部14を左側に移動させるほど、モーター6を減速させることができる。もちろん、変速操作部14のスライド方向とモーター6の回転数の関係は逆であってもよい。

【0069】

（実施例13） 図27に示す実施例13は、変速スイッチ13を静電容量式のタッチセンサ13Cで構成する点などで、先の実施例1と異なる。タッチセンサ13Cは左右横長に形成されており、右半部と左半部がタップされたことを区別して認識できる。ユーザーは、タッチセンサ13Cの右半部をタップすると、その回数分だけモーター6を加速させることができ、タッチセンサ13Cの左半部をタップすると、その回数分だけモーター6を減速させることができる。もちろん、タッチセンサ13Cのタップ位置とモーター6の回転数の関係は逆であってもよい。なおタッチセンサ13Cは、タップ位置以外にフリックあるいはスワイプの方向を認識できるものであってもよく、この場合は該方向に基づいてモーター6を加速あるいは減速させることができる。

【0070】

また本実施例では、上記各実施例とは異なり、かみそりヘッド2が本体ケース1に対して移動不能に固定されている。電源操作部11は上下方向に移動自在なスライドレバーで構成されており、該スライドレバーのスライド操作により、スイッチ素子12が上側のオン位置と下側のオフ位置との間で切り換えられる。表示部16は左右一対の7セグメント表示部からなり、2桁の数字でモーター6の回転数（例えば最大回転数R1を100とした相対値）や二次電池7の残量（%）を表示する。

【0071】

（実施例14） 図28に示す実施例14は、本体ケース1の上部に電源スイッチ10を配置する点と、同スイッチ10の周囲に配置したジョグダイヤル13Dで変速スイッチ13を構成する点で、先の実施例1と異なる。ユーザーは、ジョグダイヤル13Dを時計回りに回転させると、その回転角度の分だけモーター6を加速させることができ、ジョグダイヤル13Dを反時計回りに回転させると、その回転角度の分だけモーター6を減速させることができる。もちろん、ジョグダイヤル13Dの回転方向とモーター6の回転数の関係は逆であってもよい。

【0072】

（実施例15） 図29および図30に示す実施例15は、かみそりヘッド2に冷却体47と発光部48を配置する点で、先の実施例1と異なる。冷却体47は、かみそりヘッド2の上面における切断刃3の左右両側に配置されたプレート体からなり、その内側には冷却体47を冷却するためのペルチェ素子49が内蔵されている。ひげ剃りを終えたユーザーは、必要に応じてペルチェ素子49に通電して冷却体47を押し当てることにより、ひげ剃り後の肌面を冷やしてケアすることができる。

【0073】

10

20

30

40

50

発光部 48 は、内刃 4 の下方に水平姿勢で収容された光源基板 50 と、光源基板 50 の上面に実装された複数個の光源 51 とで構成される。各光源 51 は多色発光型の LED からなり、内刃 4 や外刃 5 にコーティングされた光触媒を励起させて、有機物の分解を促すことにより、有機物の腐敗に伴う異臭の発生を抑制する。また発光部 48 は、切断刃 3 やユーザーの肌面を照らす照明としても機能しており、その明るさ（点灯する光源 51 の個数）は 3 段階に調節可能である。

【0074】

先の実施例 14 と同様に、電源スイッチ 10 は本体ケース 1 の上部に配置されており、その左側には冷却スイッチ 53 が配置されている。ユーザーは、冷却スイッチ 53 の冷却操作部 54 を介してスイッチ素子 55 を押圧操作することにより、ペルチェ素子 49 への通電状態を切り換えることができる。また、電源スイッチ 10 の右側には調光スイッチ 56 が配置されている。ユーザーが調光スイッチ 56 の調光操作部 57 を介してスイッチ素子 58 を押圧操作する毎に、発光部 48 は消灯状態から強発光状態、中発光状態、弱発光状態の順に切り換わり、再び消灯状態に戻る。電源スイッチ 10 の上側には加速スイッチ 13A が配置されており、下側には減速スイッチ 13B が配置されているが、その機能は先の実施例 11 と同じであるため、同じ符号を付してその説明を省略する。

【0075】

図 29 に示す正面視において、電源操作部 11 の周囲の各操作部 14A・14B・54・57 の面積（正面視の投影面積）は、電源操作部 11 の面積（同）よりも大きく設定されている。ここで、各操作部 14A・14B・54・57 の面積が大きいとは、4 つの操作部 14A・14B・54・57 の面積の総和について言ったものではなく、操作部 14A・14B・54・57 のそれぞれの単体での面積が、電源操作部 11 の面積よりも大きいことを意味する。また、図 30 に示す側面視において、電源操作部 11 の周囲の各操作部 14A・14B・54・57 は、電源操作部 11 よりも本体ケース 1 の表面から突出している。一般に、ユーザーが電源操作部 11 を押圧操作するのは、電気かみそりの使用の開始時と終了時の 2 回だけであるのに対し、加速操作部 14A と減速操作部 14B などには電源操作部 11 以上の頻度で操作される傾向が強いことから、これらの面積と突出寸法を大きく設定することにより、両操作部 14A・14B など操作しやすくしてユーザーの利便性を向上させることができる。また、電源操作部 11 の面積と突出寸法を小さく設定すると、ユーザーが電源操作部 11 の周囲の各操作部 14A・14B・54・57 を操作する際に、誤って電源操作部 11 に触れて電源が切れることを抑制することができる。

【0076】

なお、かみそりヘッド 2 に配置した発光部 48 は、発光色などに基づいて二次電池 7 の残量などをユーザーへ報知する機能を発揮することができる。この発光部 48 は、本体ケース 1 を握った状態のユーザーの視界に入りやすく、しかも、本体側の表示部 16 のように本体ケース 1 を握る手で隠れることも無いから、各種の情報をユーザーへ確実に報知することができる。

【0077】

（実施例 16） 図 31 から図 35 に示す実施例 16 は、減速機付きのモーター 6 をかみそりヘッド 2 に配置する点などで、先の実施例 1 と異なる。モーター 6 は、その出力軸 61 が右端側に位置する水平姿勢で配置されており、該出力軸 61 は内刃 4 の中心軸 62 と平行である。出力軸 61 と中心軸 62 の間には、プーリを介してタイミングベルト 63 が巻き掛けられており、同ベルト 63 を介してモーター 6 の回転動力が内刃 4 に伝動される。

【0078】

電源スイッチ 10 の上下には、先の実施例 15 と同様に加速スイッチ 13A と減速スイッチ 13B が配置されている。ただし、冷却スイッチ 53 と調光スイッチ 56 が無い分だけ、加速操作部 14A と減速操作部 14B はそれぞれ、電源操作部 11 の周縁に沿って左右に拡張されている。加速操作部 14A と減速操作部 14B のそれぞれの面積（正面視の投影面積）は、電源操作部 11 の面積（同）よりも大きく設定されており、また各操作部 14A・14B は電源操作部 11 よりも本体ケース 1 の表面から突出している（図 32 参

照)。

【0079】

各スイッチ10・13A・13Bの下方の表示部16は、先の実施例13と同様に左右一対の7セグメント表示部からなり、モーター6の回転数と二次電池(電池)7の充電残量を数字等で表示する。図33に示すようにモーター6の回転数は、10000rpm(本実施例における基準回転数R0)を「0」とした相対値で表示され、回転数が300rpmだけ増減するごとに相対値は1だけ増減する。相対値の最大値は「5」であり、このときのモーター6の回転数は11500rpm(最大回転数R1)である。また、相対値の最小値は「-5」であり、このときのモーター6の回転数は8500rpm(最小回転数)である。二次電池7の充電残量(%)は、10%刻みの2桁の数字で表示される。ただし、充電残量が100%(FULL)のときは「FU」と表示され、充電残量が0%のときは「00」と表示される。

10

【0080】

図34のタイミングチャートにおける最初の時点t91では、電源スイッチ10がオフ操作されてモーター6が停止しており、次の時点t92では、電源スイッチ10がオン操作されてモーター6が起動している。本実施例では、モーター6が停止する直前の目標回転数Rが、制御部20の記憶部(図示せず)に保存(上書き)されるようになっており、次にモーター6が起動するときの目標回転数Rは、該記憶部に保存されている値に設定される。従って、時点t92におけるモーター6の目標回転数Rは、時点t91と同じ「1」(10300rpm)に設定されている。時点t92以降は、加速スイッチ13Aまたは減速スイッチ13Bが押圧操作(クリック)される毎に、モーター6が相対値1すなわち300rpmずつ加速または減速されている。

20

【0081】

表示部16は、電源スイッチ10がオン操作された場合と、加速スイッチ13Aまたは減速スイッチ13Bが押圧操作された場合に、モーター6の目標回転数Rの相対値を表示する。この回転数表示に関しては所定の回転数表示時間T4(例えば2秒間)が設定されており、スイッチ10・13A・13Bの直前の操作から同時間T4が経過すると、表示部16は回転数表示から二次電池7の充電残量表示へ移行する(時点t93参照)。表示部16が充電残量表示である間に加速スイッチ13Aまたは減速スイッチ13Bが押圧操作されると、表示部16は再び回転数表示へ移行する(時点t94参照)。また、回転数表示時間T4の経過前であっても、回転数表示の間に電源スイッチ10がオフ操作されると、表示部16は回転数表示から充電残量表示へ移行する(時点t95参照)。この充電残量表示に関しても所定の残量表示時間T5(例えば4秒間)が設定されており、電源スイッチ10のオフ操作から同時間T5が経過すると表示部16は消灯する(時点t96参照)。

30

【0082】

なお、残量表示時間T5が適用されるのは、電源スイッチ10がオフ操作されて回転数表示から充電残量表示へ移行した場合、すなわちモーター6の停止中のみであり、回転数表示時間T4が経過して充電残量表示へ移行した場合、すなわちモーター6の駆動中は、残量表示時間T5の経過後も充電残量表示が継続される(図35のタイミングチャートにおいてt98-t97>T5)。また、同チャートの時点t99に示すように、表示部16が充電残量表示であるときに電源スイッチ10がオフ操作された場合は、表示部16は一時的に消灯した後、充電残量表示にて再点灯する。この再点灯から残量表示時間T5が経過すると、表示部16は完全に消灯する(時点t100参照)。

40

【0083】

本実施例の第1の変形例を図36に示す。この変形例では、表示部16を上側のレベル表示部65と下側の種別表示部66とで構成した。レベル表示部65は、上下に並ぶ11個のLEDで構成されており、LEDの列の両端と中央の左右それぞれに目盛が表示されている。左側の目盛は、モーター6の回転数の相対値が上から順に「5」(11500rpm)、「0」(10000rpm)、「-5」(8500rpm)であることを示して

50

おり、右側の目盛は、二次電池 7 の充電残量が上から順に 100%、50%、0%であることを示している。種別表示部 66 は、上側の回転数ランプと下側の充電残量ランプとで構成されている。表示部 16 を制御する表示制御手段 24 は、レベル表示部 65 を構成する LED のうちいずれか 1 つと、種別表示部 66 を構成するいずれか一方のランプとを点灯させて、その時点でのモーター 6 の回転数または二次電池 7 の充電残量をユーザーに知らせる。図 36 に例示された左側の表示部 16 は、モーター 6 の回転数の相対値が「2」（10600rpm）であることを表示しており、右側の表示部 16 は二次電池 7 の充電残量が 40%であることを表示している。

【0084】

本実施例の第 2 の変形例（本発明）を図 37 に示す。この変形例では、電源スイッチ 10 の上側の加速スイッチ 13A を、下側の減速スイッチ 13B よりも大きくした。より具体的には、加速操作部 14A の面積（正面視の投影面積）を、減速操作部 14B の面積（同）よりも大きく設定した。ただし、先の実施例 16 と同様に、減速操作部 14B の面積は電源操作部 11 の面積よりも十分に大きい。この変形例のように、加速スイッチ 13A を減速スイッチ 13B よりも大きく設定すると、加速スイッチ 13A がモーター 6 の加速用のスイッチであること、および、減速スイッチ 13B がモーター 6 の減速用のスイッチであることを、ユーザーに直感的に認識させることができる。

【0085】

実施例 15 および実施例 16 に係る電気かみそりは、以下の形態で実施することができる（加速スイッチ 13A と減速スイッチ 13B の位置は電気かみそりの前面上部に限られず、前面下部や側面などであってもよい）。

【0086】

可動刃 4 を含む切断刃 3 と、可動刃 4 を駆動させるモーター 6 と、電源投入用の電源スイッチ 10 と、モーター 6 を加速させるための加速スイッチ 13A と、モーター 6 を減速させるための減速スイッチ 13B とを備えており、

加速スイッチ 13A と減速スイッチ 13B が電源スイッチ 10 を挟んで対称に配置されている電気かみそり。

【0087】

加速スイッチ 13A と減速スイッチ 13B が電源スイッチ 10 を挟んで対称に配置されている電気かみそりによれば、各スイッチ 10・13A・13B を 1 個所に集約させて、その使い勝手を向上させることができる。

【0088】

電源スイッチ 10 の上側に加速スイッチ 13A が配置され、電源スイッチ 10 の下側に減速スイッチ 13B が配置されている電気かみそり。

【0089】

電源スイッチ 10 の上側に加速スイッチ 13A を配置し、電源スイッチ 10 の下側に減速スイッチ 13B を配置すると、ユーザーは加速スイッチ 13A と減速スイッチ 13B の機能を直感的に理解して、モーター 6 を意のままに変速させることができる。

【0090】

電源スイッチ 10 の電源操作部 11 と、加速スイッチ 13A の加速操作部 14A と、減速スイッチ 13B の減速操作部 14B とに正対する正面視において、加速操作部 14A と減速操作部 14B の面積が電源操作部 11 の面積よりも大きく設定されている電気かみそり。

【0091】

正面視における加速スイッチ 13A の加速操作部 14A の面積と、減速スイッチ 13B の減速操作部 14B の面積とを、電源スイッチ 10 の電源操作部 11 の面積よりも大きく設定することができる。一般に、ユーザーが電源スイッチ 10 を操作するのは、電気かみそりの使用の開始時と終了時の 2 回だけであるのに対し、加速スイッチ 13A と減速スイッチ 13B は電源スイッチ 10 以上の頻度で操作される傾向が強いことから、加速操作部 14A と減速操作部 14B の面積を大きく設定することにより、両操作部 14A・14B

10

20

30

40

50

を操作し易くしてユーザーの利便性を向上させることができる。また、電源操作部 11 の面積を小さく設定すると、ユーザーが加速操作部 14 A または減速操作部 14 B を操作する際に、誤って電源操作部 11 に触れて電源が切れることを抑制することができる。

【0092】

加速スイッチ 13 A の加速操作部 14 A および減速スイッチ 13 B の減速操作部 14 B が、電源スイッチ 10 の電源操作部 11 よりも本体ケース 1 の表面から大きく突出している電気かみそり。

【0093】

加速スイッチ 13 A の加速操作部 14 A および減速スイッチ 13 B の減速操作部 14 B を、電源スイッチ 10 の電源操作部 11 よりも本体ケース 1 の表面から大きく突出させることができる。上述のように、加速スイッチ 13 A と減速スイッチ 13 B は電源スイッチ 10 以上の頻度で操作される傾向が強いことから、加速操作部 14 A と減速操作部 14 B を大きく突出させることにより、両操作部 14 A・14 B を操作し易くしてユーザーの利便性を向上させることができる。また、電源操作部 11 の突出寸法を小さく設定すると、ユーザーが加速操作部 14 A または減速操作部 14 B を操作する際に、誤って電源操作部 11 に触れて電源が切れることを抑制することができる。

【0094】

モーター 6 に駆動電力を供給する電池 7 と、モーター 6 の回転数および電池 7 の残量を択一的に表示する表示部 16 とを備えており、

電源スイッチ 10 がオン操作されると、モーター 6 が所定の回転数で起動するとともに該回転数が表示部 16 に表示され、

当該回転数が表示されてから所定の回転数表示時間 T4 が経過すると、表示部 16 が電池 7 の残量表示へ移行する電気かみそり。

【0095】

電源スイッチ 10 がオン操作されると、モーター 6 が所定の回転数で起動するとともに該回転数が表示部 16 に表示される電気かみそりによれば、ユーザーはモーター 6 の起動時の正確な回転数を容易に知ることができる。当該回転数を知ったユーザーは、必要に応じて加速スイッチ 13 A あるいは減速スイッチ 13 B を操作することにより、モーター 6 を所望の回転数へ容易かつ確実に調整することができる。また、所定の回転数表示時間 T4 の経過後に、表示部 16 が電池 7 の残量表示へ移行するようにしていると、ユーザーは特別な操作を行わなくても電池 7 の残量を知ることが可能になり、利便性が向上する。

【0096】

表示部 16 が電池 7 の残量を表示する状態で加速スイッチ 13 A または減速スイッチ 13 B が操作されると、モーター 6 が変速されるとともに表示部 16 がモーター 6 の回転数表示へ移行する電気かみそり。

【0097】

表示部 16 が電池 7 の残量を表示する状態で加速スイッチ 13 A または減速スイッチ 13 B が操作されると、モーター 6 が変速されるとともに表示部 16 がモーター 6 の回転数表示へ移行する電気かみそりによれば、ユーザーはモーター 6 の変速後の正確な回転数を容易に知ることができる。つまりユーザーは、表示部 16 に表示される回転数に基づき、更なる加速操作または減速操作の要否を判断して、モーター 6 を確実に所望の回転数に調整することができる。

【0098】

表示部 16 がモーター 6 の回転数を表示する状態で電源スイッチ 10 がオフ操作されると、表示部 16 が電池 7 の残量表示へ移行する電気かみそり。

【0099】

表示部 16 がモーター 6 の回転数を表示する状態で電源スイッチ 10 がオフ操作されると、表示部 16 が電池 7 の残量表示へ移行する電気かみそりによれば、その使用の終了後の電池 7 の残量を、ユーザーに対して確実に知らせることができる。電池 7 の残量を知ったユーザーは、必要に応じて次の使用時まで電池 7 の充電などの措置を執ることがで

10

20

30

40

50

きる。

【0100】

表示部16が電池7の残量表示へ移行してから所定の残量表示時間T5が経過すると、表示部16が消灯する電気かみそり。

【0101】

表示部16が電池7の残量表示へ移行してから所定の残量表示時間T5の経過後に表示部16を消灯させると、消費電力の削減に寄与することができる。

【0102】

表示部16が電池7の残量を表示する状態で電源スイッチ10がオフ操作されると、表示部16は一時的に消灯した後、電池7の残量を再び表示する電気かみそり。

【0103】

表示部16が電池7の残量を表示する状態で電源スイッチ10がオフ操作されると、表示部16は一時的に消灯した後、電池7の残量を再び表示する形態を採ることができる。電気かみそりの使用の終了後も電池7の残量を表示することにより、該残量をユーザーに対して確実に知らせることができる。電池7の残量を知ったユーザーは、必要に応じて次回の使用時まで電池7の充電などの措置を執ることができる。

【0104】

表示部16が電池7の残量を再び表示してから所定の残量表示時間T5が経過すると、表示部16が消灯する電気かみそり。

【0105】

表示部16が電池7の残量を再び表示してから所定の残量表示時間T5の経過後に表示部16を消灯させると、消費電力の削減に寄与することができる。

【0106】

上記の各実施例では、変速スイッチ13を本体ケース1に配置したが、同スイッチ13はかみそりヘッド2に配置することもできる。モーター6には、上記の各実施例に係る回転式のモーターに加えて、往復式のリニアモーターも含まれる。本発明は、上記の各実施例に係るロータリー式の電気かみそり以外に、往復駆動式の切断刃を備える電気かみそりや、内刃（可動刃）のみからなる切断刃を備える電気かみそり、あるいは、本体ケース1の上部に切断刃3が設けられている電気かみそり（かみそりヘッド2を備えない電気かみそり）などにも適用することができる。さらに、本発明の電気かみそりには、外刃と内刃で主にひげを切断するシェーバーに加えて、
状の固定刃と
状の可動刃で主に髪を切断する電気式のバリカンも含まれる。変速スイッチ13（加速スイッチ13A・減速スイッチ13B）の位置は電気かみそりの前面上部に限られず、前面下部や側面などであってもよい。

【符号の説明】

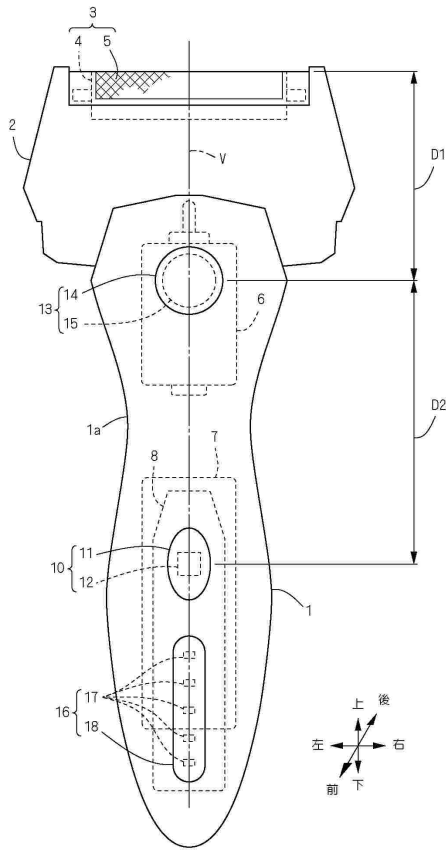
【0107】

- 1 本体ケース
- 1a グリップ部
- 1b 膨出部
- 2 かみそりヘッド
- 3 切断刃
- 4 可動刃（内刃）
- 5 外刃
- 6 モーター
- 10 電源スイッチ
- 11 電源操作部
- 12 スイッチ素子
- 13 変速スイッチ
- 13A 加速スイッチ
- 13B 減速スイッチ

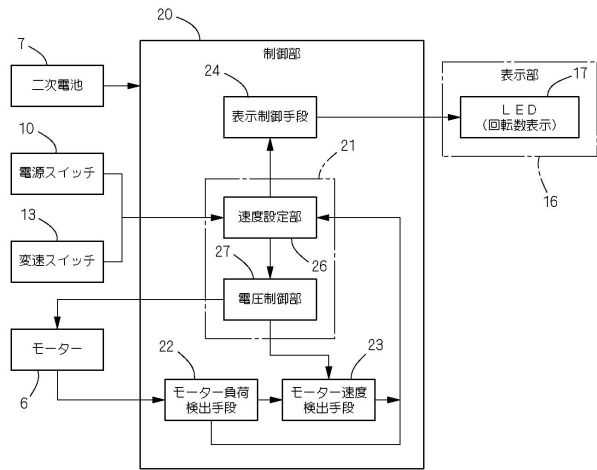
- 1 4 変速操作部
- 1 4 A 加速操作部
- 1 4 B 減速操作部
- 1 5 圧力センサ
- 1 6 表示部
- 1 7 光源 (L E D)
- 1 8 透光窓
- P 押圧力
- R 0 基準回転数
- R 1 最大回転数

【図面】

【図 1】



【図 2】



10

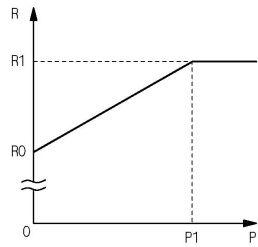
20

30

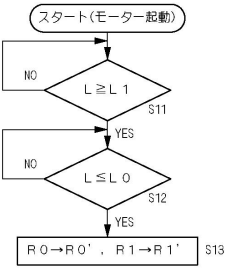
40

50

【図 3】

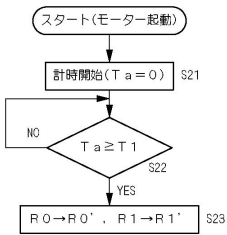


【図 4】

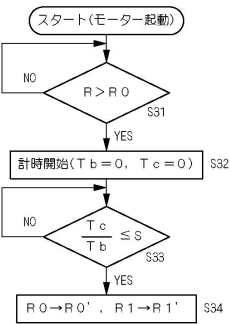


10

【図 5】



【図 6】



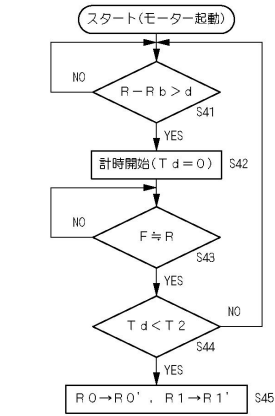
20

30

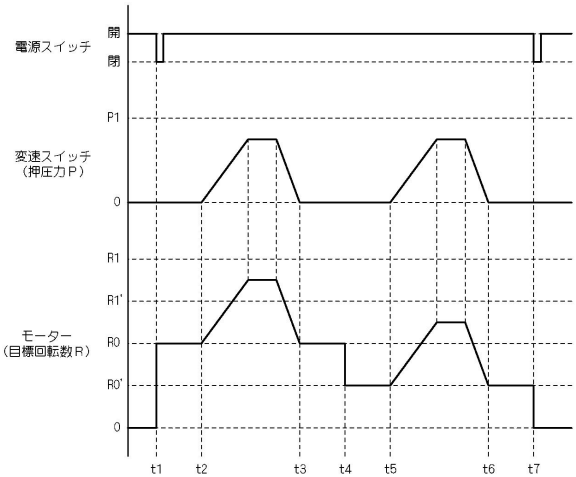
40

50

【図 7】

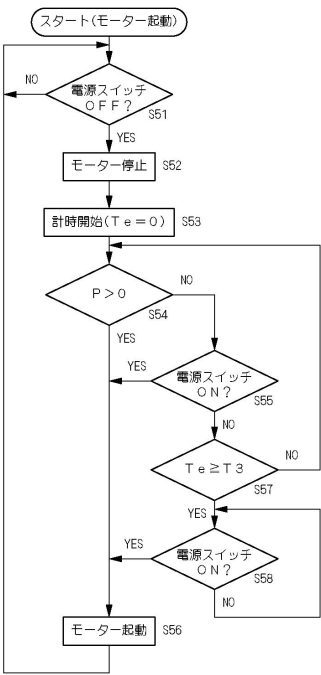


【図 8】

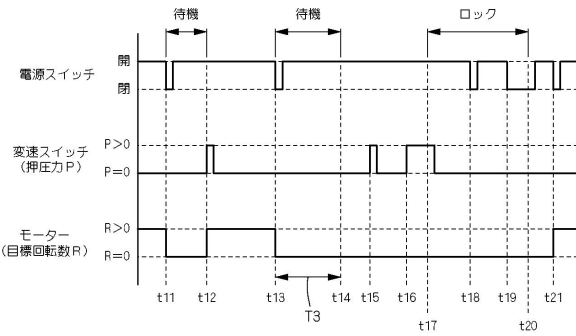


10

【図 9】



【図 10】



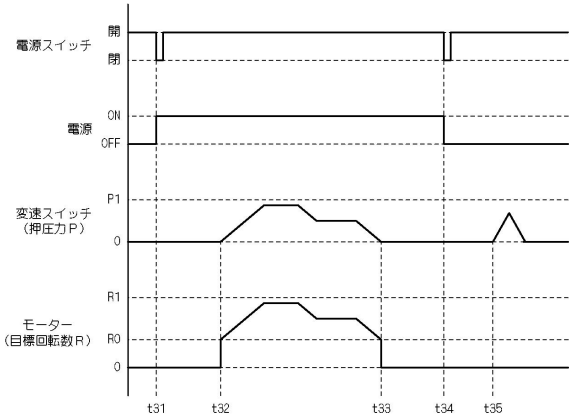
20

30

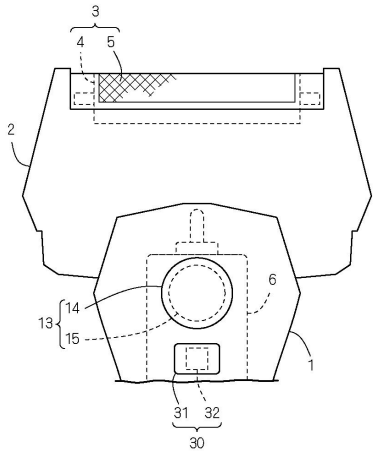
40

50

【図 1 1】

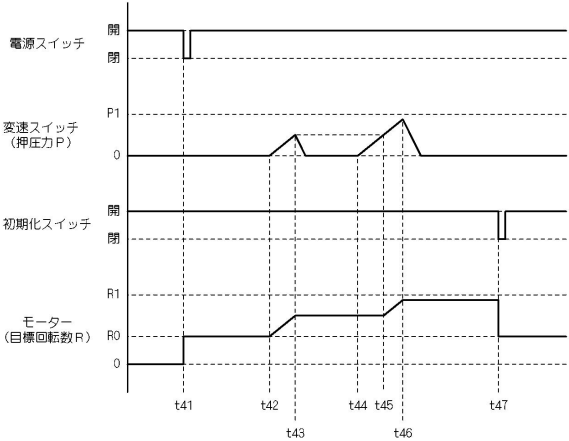


【図 1 2】

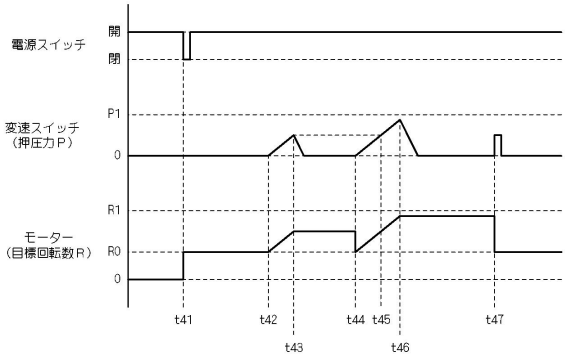


10

【図 1 3】



【図 1 4】



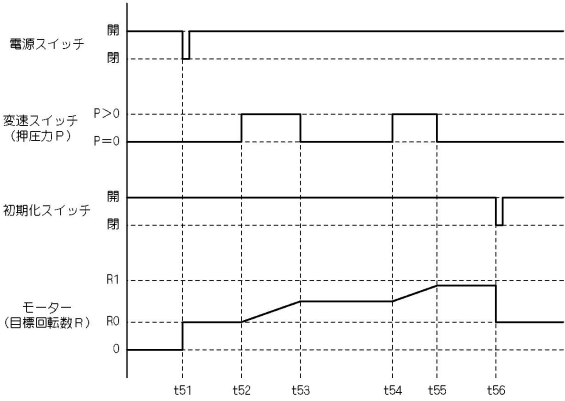
20

30

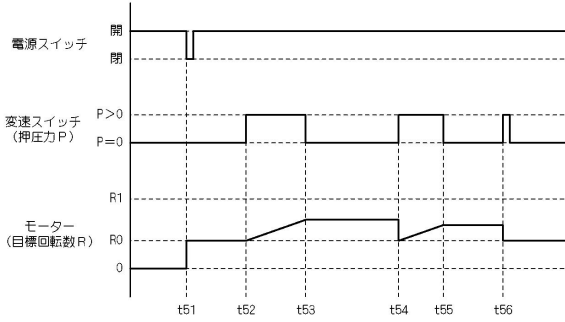
40

50

【図 1 5】

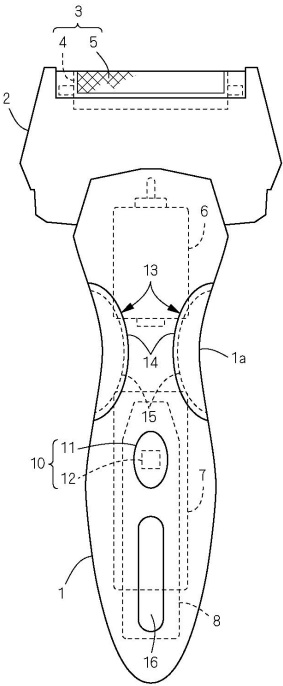


【図 1 6】

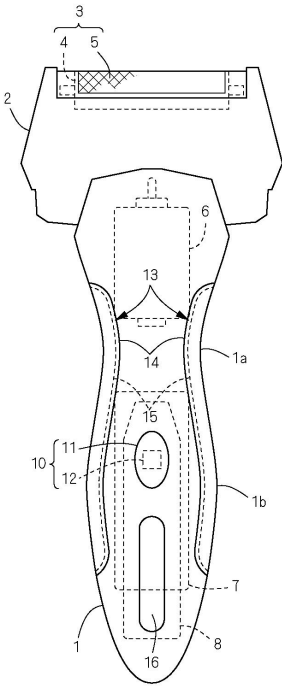


10

【図 1 7】



【図 1 8】



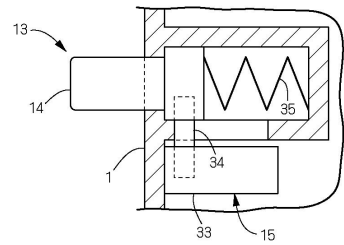
20

30

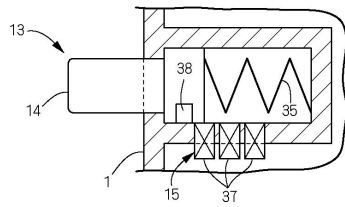
40

50

【図 1 9】

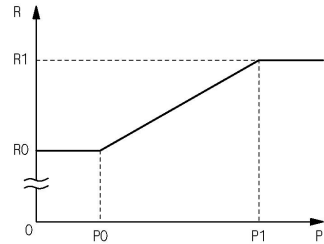


【図 2 0】

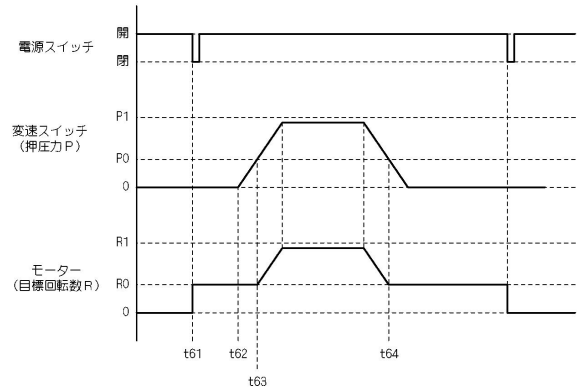


10

【図 2 1】



【図 2 2】



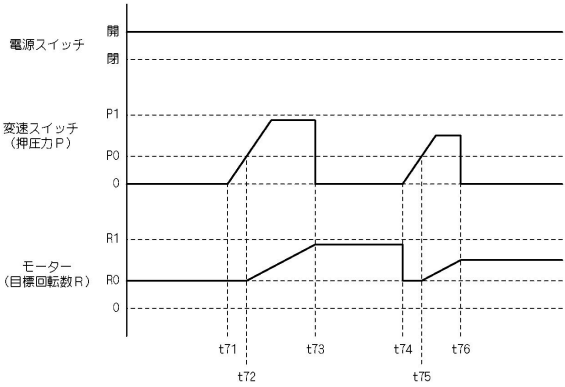
20

30

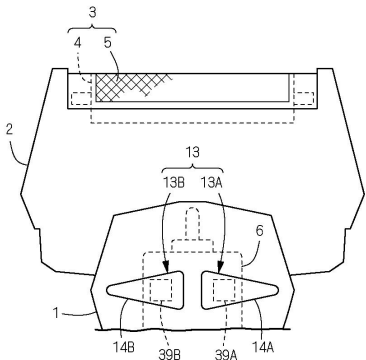
40

50

【図 2 3】

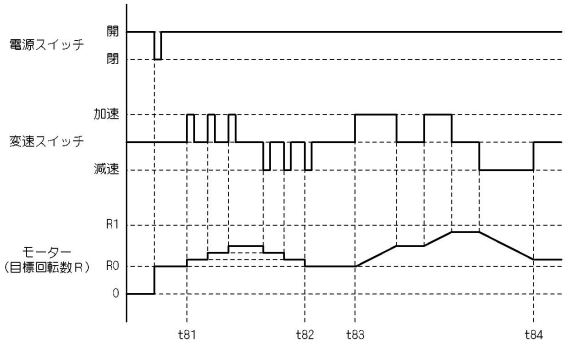


【図 2 4】

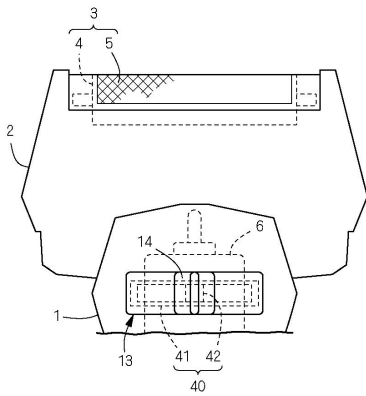


10

【図 2 5】



【図 2 6】



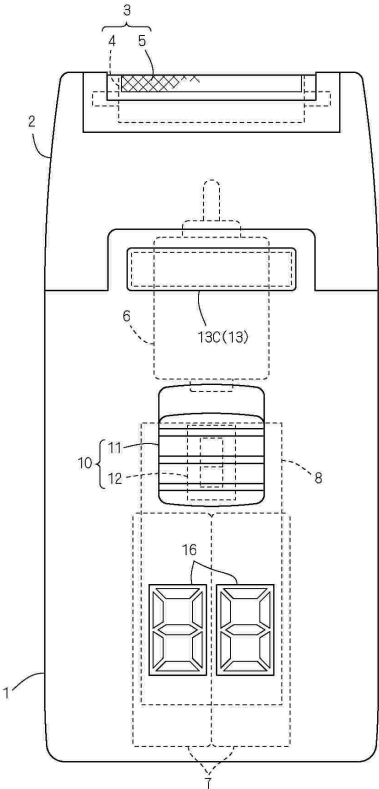
20

30

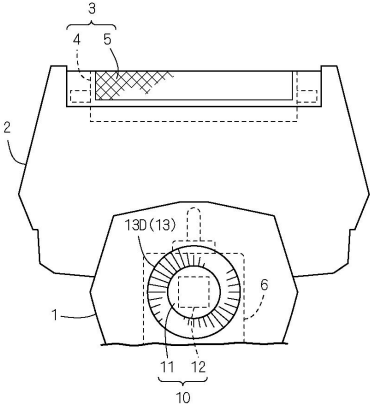
40

50

【図 2 7】



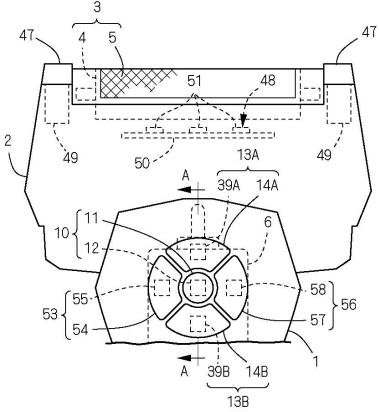
【図 2 8】



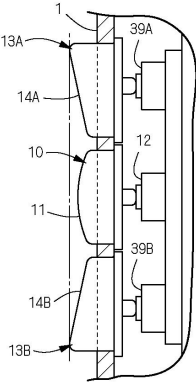
10

20

【図 2 9】



【図 3 0】

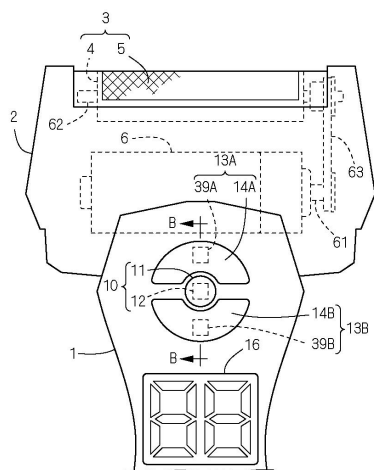


30

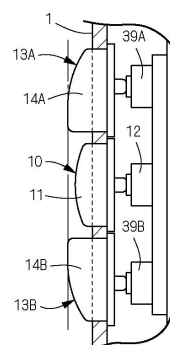
40

50

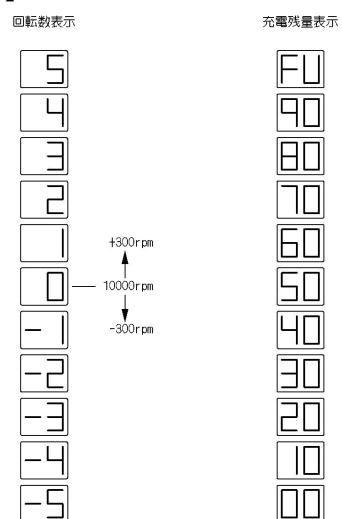
【図 3 1】



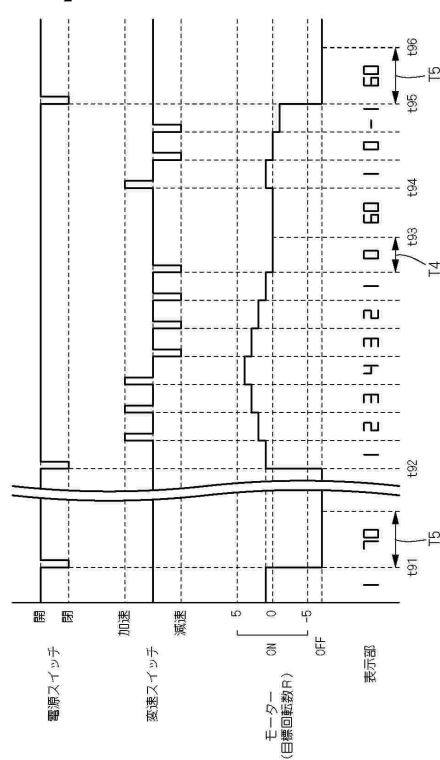
【図 3 2】



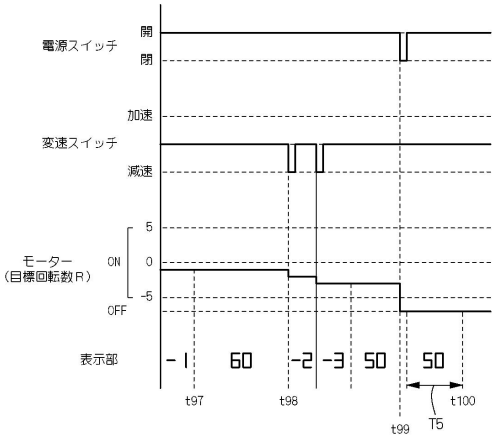
【図 3 3】



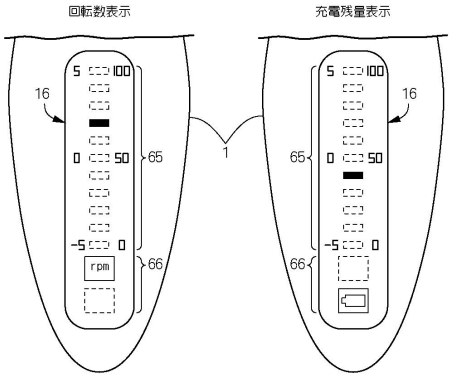
【図 3 4】



【図 3 5】

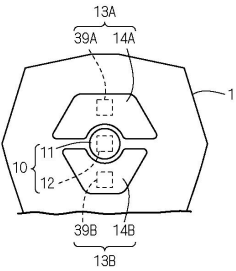


【図 3 6】



10

【図 3 7】



20

30

40

50

フロントページの続き

審査官 山村 和人
(56)参考文献 実開昭59-91637 (JP, U)
中国実用新案第202154760 (CN, U)
中国実用新案第203029417 (CN, U)
中国実用新案第205007240 (CN, U)
特開2002-23238 (JP, A)
特開平11-235336 (JP, A)
(58)調査した分野 (Int.Cl., DB名)
B26B 19/00 - 19/48
H01H 13/00 - 13/88