

【公報種別】 特許法第 17 条の 2 の規定による補正の掲載
【部門区分】 第 1 部門第 2 区分
【発行日】 令和 6 年 6 月 19 日(2024.6.19)

【公開番号】 特開 2022-126006(P2022-126006A)
【公開日】 令和 4 年 8 月 30 日(2022.8.30)
【年通号数】 公開公報(特許)2022-159
【出願番号】 特願 2021-21163(P2021-21163)
【国際特許分類】
A 6 3 F 7/02(2006.01)
【FI】
A 6 3 F 7/02 3 1 5 A

10

【手続補正書】
【提出日】 令和 6 年 6 月 11 日(2024.6.11)
【手続補正 1】
【補正対象書類名】 特許請求の範囲
【補正対象項目名】 全文
【補正方法】 変更
【補正の内容】

20

【特許請求の範囲】
【請求項 1】

第 1 位置と、その第 1 位置とは異なる第 2 位置とを少なくとも含む可動範囲で可動可能な可動手段と、

その可動手段を前記第 1 位置から前記第 2 位置へと可動させる制御を複数回実行する第 1 制御を実行可能な第 1 制御手段と、

その第 1 制御手段による前記第 1 制御が終了した後に前記第 1 制御とは異なる第 2 制御を実行可能な第 2 制御手段と、を有した遊技機において、

前記可動手段に対して前記第 1 制御が実行されている場合には成立可能であり、前記第 2 制御が実行されている場合では成立し得ない特定条件が成立したことを判別可能な判別手段を有し、

30

前記特定条件は、前記第 1 制御の実行期間の内の特定期間中に第 1 条件が特定回数成立した場合に成立されることが可能であり、

前記遊技機は、前記特定条件が成立した場合には、前記可動手段を前記第 1 位置まで可動させるための処理を実行させた後に前記第 2 制御を実行させることが可能であることを特徴とする遊技機。

【手続補正 2】
【補正対象書類名】 明細書
【補正対象項目名】 0006
【補正方法】 変更
【補正の内容】
【0006】

40

この目的を達成するために請求項 1 記載の遊技機は、第 1 位置と、その第 1 位置とは異なる第 2 位置とを少なくとも含む可動範囲で可動可能な可動手段と、その可動手段を前記第 1 位置から前記第 2 位置へと可動させる制御を複数回実行する第 1 制御を実行可能な第 1 制御手段と、その第 1 制御手段による前記第 1 制御が終了した後に前記第 1 制御とは異なる第 2 制御を実行可能な第 2 制御手段と、を有し、前記可動手段に対して前記第 1 制御が実行されている場合には成立可能であり、前記第 2 制御が実行されている場合では成立し得ない特定条件が成立したことを判別可能な判別手段を有し、前記特定条件は、前記第 1 制御の実行期間の内の特定期間中に第 1 条件が特定回数成立した場合に成立されることが可能であり、

50

が可能であり、前記遊技機は、前記特定条件が成立した場合には、前記可動手段を前記第 1 位置まで可動させるための処理を実行させた後に前記第 2 制御を実行させることが可能である。

【手続補正 3】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0011

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0011】

請求項 1 記載の遊技機によれば、第 1 位置と、その第 1 位置とは異なる第 2 位置とを少なくとも含む可動範囲で可動可能な可動手段と、その可動手段を前記第 1 位置から前記第 2 位置へと可動させる制御を複数回実行する第 1 制御を実行可能な第 1 制御手段と、その第 1 制御手段による前記第 1 制御が終了した後に前記第 1 制御とは異なる第 2 制御を実行可能な第 2 制御手段と、を有し、前記可動手段に対して前記第 1 制御が実行されている場合には成立可能であり、前記第 2 制御が実行されている場合では成立し得ない特定条件が成立したことを判別可能な判別手段を有し、前記特定条件は、前記第 1 制御の実行期間の内の特定期間中に第 1 条件が特定回数成立した場合に成立されることが可能であり、前記遊技機は、前記特定条件が成立した場合には、前記可動手段を前記第 1 位置まで可動させるための処理を実行させた後に前記第 2 制御を実行させることが可能である。

【手続補正 4】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】25944

【補正方法】変更

【補正の内容】

【25944】

10

900

S3707L

S3708L

S3208L, S3923L

パチンコ機（遊技機）

可動役物（第 64 制御例における可動手段）

第 64 制御例における第 1 制御手段

第 64 制御例における第 2 制御手段

第 64 制御例における判別手段

10

20

30

40

50