

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11) 特許出願公開番号

特開2016-105951

(P2016-105951A)

(43) 公開日 平成28年6月16日(2016.6.16)

(51) Int.Cl.	F 1	テーマコード (参考)
A 6 3 F 7/02 (2006.01)	A 6 3 F 7/02 3 2 0	
	A 6 3 F 7/02 3 0 4 Z	
	A 6 3 F 7/02 3 3 4	
	A 6 3 F 7/02 3 2 6 D	

審査請求 有 請求項の数 1 O L (全 324 頁)

(21) 出願番号	特願2016-56248 (P2016-56248)	(71) 出願人	000148922
(22) 出願日	平成28年3月18日 (2016.3.18)		株式会社大一商会
(62) 分割の表示	特願2011-200534 (P2011-200534) の分割	(74) 代理人	100174182
原出願日	平成23年9月14日 (2011.9.14)		弁理士 古田 広人
		(74) 代理人	100084227
			弁理士 今崎 一司
		(72) 発明者	市原 高明
			愛知県北名古屋市沖村西ノ川1番地 株式
			会社大一商会内
		(72) 発明者	岩田 和也
			愛知県北名古屋市沖村西ノ川1番地 株式
			会社大一商会内
		(72) 発明者	江口 鉦一郎
			愛知県北名古屋市沖村西ノ川1番地 株式
			会社大一商会内

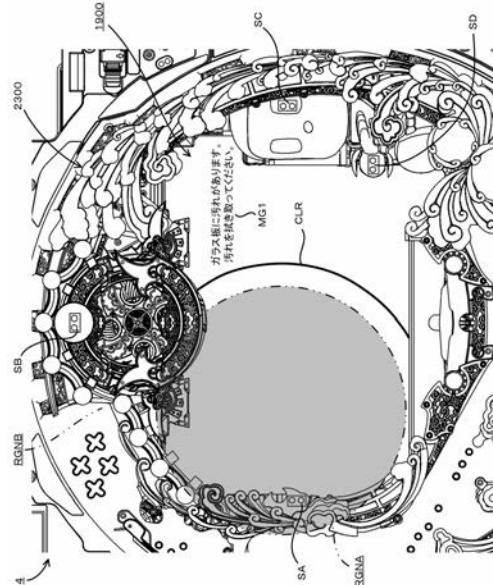
(54) 【発明の名称】 遊技機

(57) 【要約】

【課題】 遊技者の遊技意欲の低下を抑制することができる遊技機を提供する。

【解決手段】 汚れチェック制御処理において、測距センサ S A～S D の検出領域 R G N A～R G N D 内においてガラスユニットのガラス板に付着したタバコのヤニ、ホコリや手のあと等の汚れがあったときには、演出パターン選択設定制御処理において、その汚れを検出した測距センサを、群予告演出、一刀両断演出、キャラクタ移動演出、宝箱演出、及び物資獲得演出等の動作誘い演出において使用しないように設定し、主制御基板からのコマンドに従って動作誘い演出を実行する際に、電源投入時又は客待ち状態となって液晶表示装置 1 9 0 0 によるデモンストレーションを行っている時における汚れチェック制御処理において使用しないように設定した測距センサ以外のものを用いて他の動作誘い演出を実行することができるようになっている。

【選択図】 図 1 6 4



【特許請求の範囲】

【請求項 1】

報知手段と、
島に設置される外枠と、
該外枠に開閉自在に軸支されるとともに遊技盤を装着することができる本体枠と、
該本体枠に開閉自在に軸支されるとともに前記遊技盤の遊技領域を視認することができる透明部材で閉鎖される遊技窓を有する扉枠と、
を備える遊技機であって、
前記遊技機は、さらに、
前記透明部材の汚れを検出することができる汚れ検出手段と、
該汚れ検出手段からの検出信号に基づいて前記透明部材に汚れがあるか否かを判定する
汚れ判定制御手段と、

該汚れ判定制御手段による判定結果に基づいて前記透明部材に汚れがあると判定した領域以外の領域を遊技演出に用いる演出領域として設定する演出領域設定制御手段と、
を備え、

前記遊技機は、前記汚れ判定制御手段が前記汚れ検出手段からの検出信号に基づいて前記透明部材に汚れがあると判定したときにはその旨を前記報知手段により報知するとともに、前記演出領域設定制御手段が設定した前記演出領域で遊技演出を進行することができることを特徴とする遊技機。

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

【0001】

本発明は、遊技機に関するものである。

【背景技術】

【0002】

従来より、遊技盤の四隅に測距センサをそれぞれ配置することにより測距センサから発した光がガラス扉枠の透明部材を通して遊技者に反射すると、この反射した光がガラス扉枠の透明部材を通して測距センサで受けることで遊技者の位置を検出することができる遊技機としてのパチンコ機が提案されている（例えば、特許文献1）。この特許文献1に記載されるパチンコ機においては、複数の測距センサを利用して遊技者の位置がパチンコ機からどの程度の距離に位置しているかを測定し、この測定結果に基づいて、遊技盤の中央に配置された特別図柄表示装置の表示部に展開される演出内容を変更することができるようになっている。

【先行技術文献】

【特許文献】

【0003】

【特許文献1】特開2009-112862号公報（段落[0063]～[0074]、及び図10）

【発明の概要】

【発明が解決しようとする課題】

【0004】

ところが、特許文献1に記載されるパチンコ機においては、ガラス扉枠の透明部材に汚れがあると、その汚れに測距センサから発した光が反射し、その反射した光を測距センサが受けることにより遊技者の位置が透明部材に汚れがある位置として常に測定されることとなる。この場合、特別図柄表示装置の表示部に展開される演出内容を変更することができなくなって遊技者の遊技意欲が低下するおそれがあった。

【0005】

本発明は、このような事情に鑑みてなされたものであり、その目的とするところは、遊技者の遊技意欲の低下を抑制することができる遊技機を提供することにある。

【課題を解決するための手段】

【0006】

上述の目的を達成するための有効な解決手段を以下に示す。なお、必要に応じてその作用等の説明を行う。また、理解の容易のため、発明の実施の形態において対応する構成等についても適宜示すが、何ら限定されるものではない。

【0007】

(解決手段1)

報知手段と、島に設置される外枠と、該外枠に開閉自在に軸支されるとともに遊技盤を装着することができる本体枠と、該本体枠に開閉自在に軸支されるとともに前記遊技盤の遊技領域を視認することができる透明部材で閉鎖される遊技窓を有する扉枠と、を備える遊技機であって、前記遊技機は、さらに、前記透明部材の汚れを検出することができる汚
れ検出手段と、該汚れ検出手段からの検出信号に基づいて前記透明部材に汚れがあるか否
かを判定する汚れ判定制御手段と、該汚れ判定制御手段による判定結果に基づいて前記透
明部材に汚れがあると判定した領域以外の領域を遊技演出に用いる演出領域として設定す
る演出領域設定制御手段と、を備え、前記遊技機は、前記汚れ判定制御手段が前記汚れ検
出手段からの検出信号に基づいて前記透明部材に汚れがあると判定したときにはその旨を
前記報知手段により報知するとともに、前記演出領域設定制御手段が設定した前記演出領
域で遊技演出を進行することができることを特徴とする遊技機。

10

【0008】

この遊技機では、報知手段、外枠、本体枠、扉枠を備えている。報知手段は、ランプ、
スピーカ、及び表示装置等を用いて報知するものである。外枠は、島（島設備）に設置さ
れるものである。本体枠は、外枠に開閉自在に軸支されるとともに遊技盤を装着すること
ができるものである。扉枠は、本体枠に開閉自在に軸支されるとともに遊技盤の遊技領域
を視認することができる透明部材で閉鎖される遊技窓を有するものである。

20

【0009】

遊技機は、さらに、汚れ検出手段、汚れ判定制御手段、演出領域設定制御手段を備えて
いる。汚れ検出手段は、透明部材の汚れを検出することができるものである。汚れ判定制
御手段は、汚れ検出手段からの検出信号に基づいて透明部材に汚れがあるか否かを判定す
るものである。演出領域設定制御手段は、汚れ判定制御手段による判定結果に基づいて透
明部材に汚れがあると判定した領域以外の領域を遊技演出に用いる演出領域として設定す
るものである。

30

【0010】

遊技機は、汚れ判定制御手段が汚れ検出手段からの検出信号に基づいて透明部材に汚
れがあると判定したときにはその旨を報知手段により報知するとともに、演出領域設定制
御手段が設定した演出領域で遊技演出を進行することができるようにになっている。

【0011】

このように、本発明の遊技機においては、汚れ判定制御手段が汚れ検出手段からの検出
信号に基づいて透明部材に汚れがあるか否かを自動判定するようになっていている。この判定
結果が透明部材に汚れがあるときにはその旨を報知手段により報知することができるよう
になっているため、その報知に気付いたホールの店員等は、透明部材の汚れを拭き取るこ
とができるようになっていている。したがって、透明部材が汚れているか否かを容易に確認す
ることができる。また、報知に気付いたホールの店員等は、透明部材の汚れを拭き取るこ
とにより、透明部材に手のあとが残らないようになっていているため、手のあとを不衛生に感
じて魅力的な遊技機であっても、その遊技機をあきらめて他の遊技機に移動したりするこ
とがなくなるし、不衛生に感じる遊技機を我慢して遊技を行ったりすることもなくなる。
したがって、透明部材の汚れによる不快感を遊技者に与えることがない。また、判定結果
が透明部材に汚れがあるときには、演出領域設定制御手段が設定した演出領域、つまり透
明部材に汚れがある領域以外の領域（汚れがない領域）において遊技演出を進行すること
ができるようになっていている。したがって、遊技者の遊技意欲の低下を抑制することができ
る。

40

【0012】

50

本実施形態では、例えば、図 9 5 の液晶表示装置 1 9 0 0、図 9 5 の回転演出ランプ S A L、本体枠 3 に設けた図 7 8 のスピーカ 8 2 1、扉枠 5 に設けた図 2 1 のスピーカ 1 3 0、扉枠 5 に設けた図 2 9 のスピーカ 2 2 2、及び扉枠 5 に設けた図 3 2 のスピーカ 2 6 2 等が報知手段に相当し、図 1 の外枠 2 が外枠に相当し、図 9 5 の遊技盤 4 が遊技盤に相当し、図 1 の本体枠 3 が本体枠に相当し、図 9 5 の遊技領域 1 1 0 0 が遊技領域に相当し、図 2 2 のガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 が透明部材に相当し、図 2 2 の遊技窓 1 0 1 が遊技窓に相当し、図 2 2 の扉枠 5 が扉枠に相当し、図 1 のパチンコ遊技機 1 が遊技機に相当し、図 9 5 の測距センサ S A が汚れ検出手段に相当し、図 1 4 7 の周辺制御部電源投入時処理の周辺制御部定常処理におけるステップ S 1 0 2 5 の測距センサ情報取得処理の一処理として実行される汚れチェック制御処理が汚れ判定制御手段に相当し、図 1 4 7 の周辺制御部電源投入時処理の周辺制御部定常処理におけるステップ S 1 0 2 2 の受信コマンド解析処理の一処理として実行される演出パターン選択設定制御処理が演出領域設定制御手段に相当し、「・・・この汚れチェック制御処理は、測距センサの不具合検査を判断する不具合発生判断制御処理を実行して測距センサ S A ～ S D に不具合が発生していないと判断した場合に続いて実行されるものであり、電源投入時又は客待ち状態となって液晶表示装置 1 9 0 0 によるデモンストレーションを行っている時に実行される。この汚れチェック制御処理では、測距センサ情報取得記憶領域にセットされる測距センサ S A ～ S D からの検出信号の履歴情報に基づいて測距センサ S A ～ S D の検出領域 R G N A ～ R G N D 内においてガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 に付着したタバコのヤニ、ホコリや手のあと等の汚れがあると判断すると、上述したステップ S 1 0 2 0 のスケジュール更新処理において、「ガラス板に汚れがあります。汚れを拭き取ってください。」というメッセージ M G 1 (図 1 6 4 を参照。)と、その汚れがある汚れ拭き取り領域 C L R (例えば、測距センサ S A の検出領域 R G N A 内においてガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 に付着したタバコのヤニ、ホコリや手のあと等があると、液晶表示装置 1 9 0 0 に測距センサ S A の円形状の検出領域 R G N A の直径より約 1 割程度直径が大きい円形状の汚れ拭き取り領域 C L R (図 1 6 4 に示すように、円形状の検出領域 R G N A の中心を中心とする同心円として表示される。))と、を表示するためにポイントを更新するとともに、汚れ拭き取り領域 C L R 内と対応するガラス板 5 9 4 の汚れを拭き取る旨を伝えるために「ガラス板の汚れを拭き取ってください。」という音声を所定の回数(本実施形態では、3 回)だけ本体枠 3 に設けたスピーカ 8 2 1 及び扉枠 5 に設けたスピーカ 1 3 0、2 2 2、2 6 2 から流すためにポイントを更新する。・・・」の部分、及び「・・・判定選択設定制御処理では、後述する測距センサ情報取得処理の一処理として実行される汚れチェック制御処理において測距センサ情報取得記憶領域にセットされる、測距センサ S A ～ S D の検出領域 R G N A ～ R G N D 内においてガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 に付着したタバコのヤニ、ホコリや手のあと等の汚れがない場合には、主制御基板 4 1 0 0 からコマンドに従った動作誘い演出を実行するためにコマンドに対応する演出グループの演出パターンを設定する一方、測距センサ S A ～ S D の検出領域 R G N A ～ R G N D 内においてガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 に付着したタバコのヤニ、ホコリや手のあと等の汚れがある場合には、主制御基板 4 1 0 0 からコマンドに従った動作誘い演出を実行しないものの、使用しないように設定した測距センサを用いる動作誘い演出に見舞う演出を、他の動作誘い演出の中から選択して実行するために演出グループの演出パターンを選択して設定するようになっている。・・・」の部分が「前記遊技機は、前記汚れ判定制御手段が前記汚れ検出手段からの検出信号に基づいて前記透明部材に汚れがあると判定したときにはその旨を前記報知手段により報知するとともに、前記演出領域設定制御手段が設定した前記演出領域で遊技演出を進行することができること」に相当する。

【発明の効果】

【0 0 1 3】

本発明の遊技機においては、遊技者の遊技意欲の低下を抑制することができる。

【図面の簡単な説明】

【0 0 1 4】

10

20

30

40

50

【図 1】実施形態に係るパチンコ遊技機の外枠に対して本体枠を開放し、本体枠に対して扉枠を開放した状態を示す斜視図である。

【図 2】パチンコ遊技機の正面図である。

【図 3】パチンコ遊技機の右側面図である。

【図 4】パチンコ遊技機の平面図である。

【図 5】パチンコ遊技機の背面図である。

【図 6】パチンコ遊技機を構成する外枠、本体枠、遊技盤、扉枠の後方から見た分解斜視図である。

【図 7】パチンコ遊技機を構成する外枠、本体枠、遊技盤、扉枠の前方から見た分解斜視図である。

10

【図 8】外枠の正面斜視図である。

【図 9】外枠の正面から見た分解斜視図である。

【図 10】外枠の正面図である。

【図 11】外枠の背面斜視図である。

【図 12】外枠の右側面図である。

【図 13】本体枠の上軸支金具と外枠の上支持金具との脱着構造を説明するための斜視図である。

【図 14】(A)は外枠の上支持金具の裏面に設けられるロック部材の取付状態を示す分解斜視図であり、(B)は(A)の図を下方から見た斜視図である。

【図 15】軸支ピンとロック部材との関係を説明するための上支持金具部分の裏面図である。

20

【図 16】ロック部材の作用を説明するための上支持金具部分の裏面図である。

【図 17】扉枠の正面図である。

【図 18】扉枠の背面図である。

【図 19】扉枠を右前方から見た斜視図である。

【図 20】扉枠を左前方から見た斜視図である。

【図 21】扉枠の右後方から見た斜視図である。

【図 22】扉枠を正面から見た分解斜視図である。

【図 23】扉枠を背面から見た分解斜視図である。

【図 24】(A)は扉枠における扉枠ベースユニットの正面斜視図であり、(B)は扉枠における扉枠ベースユニットの背面斜視図である。

30

【図 25】扉枠ベースユニットを分解して前から見た分解斜視図である。

【図 26】扉枠ベースユニットを分解して後から見た分解斜視図である。

【図 27】(A)は扉枠における右サイド装飾ユニットの正面斜視図であり、(B)は扉枠における右サイド装飾ユニットの背面斜視図である。

【図 28】右サイド装飾ユニットを分解して前から見た分解斜視図である。

【図 29】右サイド装飾ユニットを分解して後から見た分解斜視図である。

【図 30】(A)は扉枠における左サイド装飾ユニットの正面斜視図であり、(B)は扉枠における左サイド装飾ユニットの背面斜視図である。

【図 31】左サイド装飾ユニットを分解して前から見た分解斜視図である。

【図 32】左サイド装飾ユニットを分解して後から見た分解斜視図である。

【図 33】扉枠における上部装飾ユニットの正面斜視図である。

【図 34】扉枠における上部装飾ユニットの背面斜視図である。

【図 35】上部装飾ユニットを分解して前から見た分解斜視図である。

【図 36】上部装飾ユニットを分解して後から見た分解斜視図である。

【図 37】扉枠における皿ユニットの正面斜視図である。

【図 38】扉枠における皿ユニットの背面斜視図である。

【図 39】皿ユニットを分解して前から見た分解斜視図である。

【図 40】皿ユニットを分解して後から見た分解斜視図である。

【図 41】扉枠における操作ユニットの正面斜視図である。

50

- 【図 4 2】扉枠における操作ユニットの背面斜視図である。
- 【図 4 3】操作ユニットを分解して右前上方から見た分解斜視図である。
- 【図 4 4】操作ユニットを分解して右前下方から見た分解斜視図である。
- 【図 4 5】操作ユニットの断面図である。
- 【図 4 6】操作ユニットにおける押圧操作部押した状態で示す断面図である。
- 【図 4 7】扉枠におけるハンドル装置を分解して後から見た分解斜視図である。
- 【図 4 8】扉枠におけるファールカバーユニットを分解して前から見た分解斜視図である。
- 【図 4 9】扉枠におけるファールカバーユニットを分解して後から見た分解斜視図である。
- 【図 5 0】ファールカバーユニットの前カバーを外した状態で示す正面図である。
- 【図 5 1】(A)は扉枠における球送りユニットの正面斜視図であり、(B)は扉枠における球送りユニットの背面斜視図である。
- 【図 5 2】(A)は球送りユニットを分解して前から見た分解斜視図であり、(B)は球送りユニットの後ケースを外して後から見た分解斜視図である。
- 【図 5 3】扉枠における発光装飾用の L E D の配置を示す正面図である。
- 【図 5 4】扉枠における発光装飾用の L E D の系統を示す正面図である。
- 【図 5 5】本体枠の正面図である。
- 【図 5 6】本体枠の背面図である。
- 【図 5 7】本体枠の正面斜視図である。
- 【図 5 8】本体枠の背面斜視図である。
- 【図 5 9】本体枠を分解して前から見た分解斜視図である。
- 【図 6 0】本体枠を分解して後から見た斜視図である。
- 【図 6 1】本体枠における本体枠ベースの正面斜視図である。
- 【図 6 2】本体枠における本体枠ベースの背面斜視図である。
- 【図 6 3】本体枠における打球発射装置の正面斜視図である。
- 【図 6 4】本体枠における打球発射装置の背面斜視図である。
- 【図 6 5】本体枠における賞球ユニットの正面斜視図である。
- 【図 6 6】本体枠における賞球ユニットの背面斜視図である。
- 【図 6 7】賞球ユニットを分解して前から見た分解斜視図である。
- 【図 6 8】賞球ユニットを分解して後から見た分解斜視図である。
- 【図 6 9】賞球ユニットにおける賞球タンクとタンクレールユニットとの関係を分解して後方から示す分解斜視図である。
- 【図 7 0】賞球ユニットにおける賞球装置を分解して後から見た分解斜視図である。
- 【図 7 1】賞球装置における払出通路と払出モータと払出回転体との関係を示す背面図である。
- 【図 7 2】賞球ユニットにおける球の流通通路を示す断面図である。
- 【図 7 3】本体枠における球出口開閉ユニットの正面斜視図である。
- 【図 7 4】本体枠における球出口開閉ユニットの背面斜視図である。
- 【図 7 5】本体枠における球出口開閉ユニットと扉枠におけるファールカバーユニットとの関係を示す説明図である。
- 【図 7 6】本体枠における基板ユニットの正面斜視図である。
- 【図 7 7】本体枠における基板ユニットの背面斜視図である。
- 【図 7 8】基板ユニットを分解して前から見た分解斜視図である。
- 【図 7 9】基板ユニットを分解して後から見た分解斜視図である。
- 【図 8 0】(A)は発射電源基板ボックスの正面図であり、(B)は(A)に示す A - A 線の断面図である。
- 【図 8 1】(A)は本体枠における裏カバーの正面斜視図であり、(B)は本体枠における裏カバーの背面斜視図である。
- 【図 8 2】(A)は本体枠における錠装置の左側面図であり、(B)は本体枠における錠

装置を前から見た斜視図である。

【図 8 3】(A) は錠装置の背面斜視図であり、(B) は錠装置のコ字状基体の内部に摺動自在に設けられるガラス扉用摺動杆と本体枠用摺動杆を示す背面斜視図であり、(C) は(B)の正面斜視図である。

【図 8 4】錠装置を分解して後から見た分解斜視図である。

【図 8 5】錠装置におけるガラス扉用摺動杆と本体枠用摺動杆の動作を示す説明図である。

【図 8 6】錠装置における不正防止部材の動作を示す説明図である。

【図 8 7】パチンコ遊技機の扉枠を外した状態で本体枠に取付けられた遊技盤を示す正面図である。

10

【図 8 8】遊技盤の正面図である。

【図 8 9】遊技盤を分解して前から見た分解斜視図である。

【図 9 0】遊技盤を分解して後から見た分解斜視図である。

【図 9 1】パチンコ遊技機に取付けた状態で遊技盤における機能表示ユニットを拡大して示す正面図である。

【図 9 2】図 8 9 等の例とは異なる実施形態の遊技パネルを用いた遊技盤を分解して前から見た分解斜視図である。

【図 9 3】図 9 2 を後から見た遊技盤の分解斜視図である。

【図 9 4】図 9 2 の遊技盤における遊技パネルを縦方向に切断した断面図である。

【図 9 5】遊技盤の詳細な正面図である。

20

【図 9 6】図 9 5 の遊技盤を分解して前から見た分解斜視図である。

【図 9 7】主制御基板、払出制御基板及び周辺制御基板のブロック図である。

【図 9 8】図 9 7 のつづきを示すブロック図である。

【図 9 9】主基板を構成する払出制御基板と C R ユニット及び度数表示板との電気的な接続を中継する遊技球等貸出装置接続端子板に入出力される各種検出信号の概略図である。

【図 1 0 0】図 9 7 のつづきを示すブロック図である。

【図 1 0 1】周辺制御 M P U の概略を示すブロック図である。

【図 1 0 2】パチンコ遊技機の電源システムを示すブロック図である。

【図 1 0 3】図 1 0 2 のつづきを示すブロック図である。

【図 1 0 4】主制御基板の回路を示す回路図である。

30

【図 1 0 5】主制御基板と周辺制御基板との基板間の通信用インターフェース回路を示す回路図である。

【図 1 0 6】停電監視回路を示す回路図である。

【図 1 0 7】払出制御部の回路等を示す回路図である。

【図 1 0 8】払出制御入力回路を示す回路図である。

【図 1 0 9】C R ユニット入出力回路を示す回路図である。

【図 1 1 0】発射制御入力回路を示す回路図である。

【図 1 1 1】主制御基板との各種入出力信号、及び外部端子板への各種出力信号を示す入出力図である。

【図 1 1 2】発射ソレノイドの駆動回路を示すブロック図である。

40

【図 1 1 3】シャントレギュレータ回路、増幅回路、及びオペアンプ回路群を示す回路図である。

【図 1 1 4】D C / D C コンバータの特性を示す図である。

【図 1 1 5】図 1 1 2 の発射ソレノイドの駆動回路における所定点のタイミングチャートである。

【図 1 1 6】ランプ駆動基板に備えるワンショットマルチバイブレータ回路及び測距センサ電源 O N / O F F 回路を示す回路図である。

【図 1 1 7】測距センサからの原波形 (a)、及びその伸張波形 (b) を示す波形図である。

【図 1 1 8】測距センサの概略構成図である。

50

- 【図 1 1 9】測距センサからの出力周期を示すタイミングチャートである。
- 【図 1 2 0】各測距センサの検出領域を示す図である。
- 【図 1 2 1】各測距センサによる位置判定 (a) 及び動作判定 (b) を行うための判定テーブルである。
- 【図 1 2 2】主制御基板から払出制御基板へ送信される各種コマンドの一例を示すテーブルである。
- 【図 1 2 3】主制御基板から周辺制御基板へ送信される各種コマンドの一例を示すテーブルである。
- 【図 1 2 4】図 1 2 3 の主制御基板から周辺制御基板へ送信される各種コマンドのつづきを示すテーブルである。
- 【図 1 2 5】主制御基板が受信する払出制御基板からの各種コマンドの一例を示すテーブルである。
- 【図 1 2 6】主制御側電源投入時処理の一例を示すフローチャートである。
- 【図 1 2 7】図 1 2 6 の主制御側電源投入時処理のつづきを示すフローチャートである。
- 【図 1 2 8】主制御側タイマ割り込み処理の一例を示すフローチャートである。
- 【図 1 2 9】払出制御部電源投入時処理の一例を示すフローチャートである。
- 【図 1 3 0】図 1 2 9 の払出制御部電源投入時処理のつづきを示すフローチャートである。
- 【図 1 3 1】図 1 3 0 に続いて払出制御部電源投入時処理のつづきを示すフローチャートである。
- 【図 1 3 2】払出制御部タイマ割り込み処理の一例を示すフローチャートである。
- 【図 1 3 3】球抜きスイッチ操作判定処理の一例を示すフローチャートである。
- 【図 1 3 4】回転角スイッチ履歴作成処理の一例を示すフローチャートである。
- 【図 1 3 5】スプロケット定位置判定スキップ処理の一例を示すフローチャートである。
- 【図 1 3 6】球がみ判定処理の一例を示すフローチャートである。
- 【図 1 3 7】賞球用賞球ストック数加算処理の一例を示すフローチャートである。
- 【図 1 3 8】貸球用賞球ストック数加算処理の一例を示すフローチャートである。
- 【図 1 3 9】ストック監視処理の一例を示すフローチャートである。
- 【図 1 4 0】払出球抜き判定設定処理の一例を示すフローチャートである。
- 【図 1 4 1】払出設定処理の一例を示すフローチャートである。
- 【図 1 4 2】球抜き設定処理の一例を示すフローチャートである。
- 【図 1 4 3】球がみ動作設定処理の一例を示すフローチャートである。
- 【図 1 4 4】リトライ動作監視処理の一例を示すフローチャートである。
- 【図 1 4 5】不整合カウンタリセット判定処理の一例を示すフローチャートである。
- 【図 1 4 6】エラー解除スイッチ操作判定処理の一例を示すフローチャートである。
- 【図 1 4 7】球貸しによる払出動作時の信号処理 (ア)、C R ユニットからの入力信号確認処理 (イ) を示すタイミングチャートである。
- 【図 1 4 8】周辺制御部電源投入時処理の一例を示すフローチャートである。
- 【図 1 4 9】周辺制御部 V ブランク割り込み処理の一例を示すフローチャートである。
- 【図 1 5 0】周辺制御部 1 m s タイマ割り込み処理の一例を示すフローチャートである。
- 【図 1 5 1】測距センサへの電源供給シーケンスの一例を示すタイミングチャートである。
- 【図 1 5 2】周辺制御部コマンド受信割り込み処理の一例を示すフローチャートである。
- 【図 1 5 3】周辺制御部停電予告信号割り込み処理の一例を示すフローチャートである。
- 【図 1 5 4】回転検出スイッチ履歴作成処理の一例を示すフローチャートである。
- 【図 1 5 5】回転操作ユニットにおけるダイヤル操作部の時計方向の回転に伴う従動ギアの回転検出片と一对の回転検出スイッチとの位置関係を示す説明図である。
- 【図 1 5 6】回転操作ユニットにおけるダイヤル操作部の反時計方向の回転に伴う従動ギアの回転検出片と一对の回転検出スイッチとの位置関係を示す説明図である。
- 【図 1 5 7】(A) は回転操作ユニットにおけるダイヤル操作部の時計方向の回転に伴う

一对の回転検出スイッチのON/OFFを示す一覧表図であり、(B)はダイヤル操作部の反時計方向の回転に伴う一对の回転検出スイッチのON/OFFを示す一覧表図である。

【図158】初期値更新型のカウンタの動きを示す説明図(最大値側に寄った範囲)である。

【図159】初期値更新型のカウンタの動きを示す説明図(最小値側に寄った範囲)である。

【図160】測距センサを用いた動作誘い演出の一例を示す図である。

【図161】図160の測距センサを用いた動作誘い演出のつづきを示す図である。

【図162】動作誘い演出に使用する測距センサと演出パターンとの関係の一例を示すテーブルである。

【図163】使用制限かかる演出グループと代替演出グループとの関係の一例を示すテーブルである。

【図164】ガラス板の汚れ拭き取り領域の一例を示す図である。

【発明を実施するための形態】

【0015】

[1. パチンコ遊技機の全体構造]

以下、図面を参照して本発明の好適な実施形態について、図面を参照して説明する。まず、図1乃至図7を参照して実施形態に係るパチンコ遊技機の全体について説明する。図1は、実施形態に係るパチンコ遊技機の外枠に対して本体枠を開放し、本体枠に対して扉枠を開放した状態を示す斜視図である。図2は、パチンコ遊技機の正面図であり、図3は、パチンコ遊技機の右側面図である。また、図4は、パチンコ遊技機の平面図であり、図5は、パチンコ遊技機の背面図である。更に、図6は、パチンコ遊技機を構成する外枠、本体枠、遊技盤、扉枠の後方から見た分解斜視図であり、図7は、パチンコ遊技機を構成する外枠、本体枠、遊技盤、扉枠の前方から見た分解斜視図である。

【0016】

図1乃至図7において、本実施形態に係るパチンコ遊技機1は、遊技ホールの島設備(図示しない)に設置される外枠2と、外枠2に開閉自在に軸支され前側が開放された箱状の本体枠3と、本体枠3に前側から装着固定され遊技媒体としての遊技球が打ち込まれる遊技領域1100を有した遊技盤4と、本体枠3及び遊技盤4の前面を遊技者側から閉鎖するように本体枠3に対して開閉自在に軸支された扉枠5とを備えている。このパチンコ遊技機1の扉枠5には、遊技盤4の遊技領域1100が遊技者側から視認可能となるように形成された遊技窓101と、遊技窓101の下方に配置され遊技球を貯留する皿状の上皿301及び下皿302と、上皿301に貯留された遊技球を遊技盤4の遊技領域1100内へ打ち込むために遊技者が操作するハンドル装置500と、を備えている。

【0017】

パチンコ遊技機1は、図示するように、正面視において、外枠2、本体枠3、及び扉枠5がそれぞれ上下方向へ延びた縦長の矩形状に形成されており、それぞれの左右方向の横幅が略同じ寸法とされていると共に、上下方向の縦幅の寸法が、外枠2に対して本体枠3及び扉枠5の寸法が若干短く形成されている。そして、本体枠3及び扉枠5よりも下側の位置において、外枠2の前面に装飾カバー23が取付けられており、扉枠5及び装飾カバー23によって外枠2の前面が完全に閉鎖されるようになっている。また、外枠2、本体枠3、及び扉枠5は、上端が略揃うようにそれぞれが配置されると共に、外枠2の左端前側の位置で本体枠3及び扉枠5が回転可能に軸支されており、外枠2に対して本体枠3及び扉枠5の右端が前側へ移動することで開状態となるようになっている。

【0018】

このパチンコ遊技機1は、正面視において、略円形状の遊技窓101を介して遊技球が打ち込まれる遊技領域1100が望むようになっており、その遊技窓101の下側に前方へ突出するように二つの上皿301及び下皿302が上下に配置されている。また、扉枠5の前面右下隅部には、遊技者が操作するためのハンドル装置500が配置されており、

上皿 301 内に遊技球が貯留されている状態で遊技者がハンドル装置 500 を回転操作すると、その回転角度に応じた打球強さで上皿 301 内の遊技球が遊技盤 4 の遊技領域 1100 内へ打ち込まれて、遊技をすることができるようになっている。

【0019】

なお、詳細は後述するが、扉枠 5 の遊技窓 101 は、透明なガラスユニット 590 によって閉鎖されており、遊技者から遊技領域 1100 内を視認することができるものの、遊技者が遊技領域 1100 内へ手等を挿入して遊技領域 1100 内の遊技球や障害釘、各種入賞口や役物等に触ることができないようになっている。また、本体枠 3 の後側には、各種の制御基板が備えられていると共に、遊技盤 4 の後方を覆うように閉鎖するかパー体 1250 備えられている。

【0020】

[2. 外枠]

外枠 2 について、主として図 8 乃至図 16 を参照して説明する。図 8 は外枠の正面斜視図であり、図 9 は外枠の正面から見た分解斜視図であり、図 10 は外枠の正面図である。また、図 11 は外枠の背面斜視図であり、図 12 は外枠の右側面図である。更に、図 13 は、本体枠の上軸支金具と外枠の上支持金具との脱着構造を説明するための斜視図である。また、図 14 (A) は外枠の上支持金具の裏面に設けられるロック部材の取付状態を示す分解斜視図であり、(B) は (A) の図を下方から見た斜視図である。図 15 は、軸支ピンとロック部材との関係を説明するための上支持金具部分の裏面図である。更に、図 16 は、ロック部材の作用を説明するための上支持金具部分の裏面図である。

【0021】

図 8 及び図 9 に示すように、本実施形態のパチンコ遊技機 1 における外枠 2 は、横方向へ延びる上下の上枠板 10 及び下枠板 11 と、縦（上下）方向へ延びる左右の側枠板 12、13 と、それぞれの枠板 10、11、12、13 の端部を連結する四つの連結部材 14 と、を備えており、連結部材 14 で各枠板 10、11、12、13 同士を連結することで縦長の矩形状（方形状）に組立てられている。外枠 2 における上枠板 10 及び下枠板 11 は、所定厚さの無垢材（例えば、木材、合板、等）により形成されており、左右両端の前後方向の略中央に、上下に貫通し左右方向中央側へ窪んだ係合切欠部 15 が備えられている。なお、上枠板 10 における左側端部の上面及び前面には、その他の一般面よりも窪んだ取付段部 10a が形成されており、この取付段部 10a に後述する上支持金具 20 が取付けられるようになっている。

【0022】

一方、側枠板 12、13 は、一定断面形状の軽量金属型材（例えば、アルミ合金）とされており、外側側面は略平坦面とされていると共に、内側側面は後端部に内側へ突出し上下方向（押出方向）に貫通する空洞を有した突出部 16 を備えており、強度剛性が高められている。なお、側枠板 12、13 の外側側面及び内側側面には、上下方向へ延びた複数の溝が形成されており、パチンコ遊技機 1 を遊技ホールのパチンコ島設備に設置する際に、作業者の指掛りとなってパチンコ遊技機 1 を保持し易くすることができるようになっていると共に、外観の意匠性を高められるようになっている。なお、便宜上、側枠板 12、13 の側面に形成された複数の溝を省略して示した図面もある。

【0023】

外枠 2 における連結部材 14 は、所定厚さの金属板をプレス成型等によって屈曲塑性変形させることで形成されたものであり、上枠板 10 又は下枠板 11 に固定され左右方向へ延びた板状の水平片 17 と、水平片 17 の外側端部から上下方向の一方側へ延び側枠板 12、13 に固定される板状の垂直片 18 と、垂直片 18 とは反対方向へ延び上枠板 10 又は下枠板 11 の係合切欠部 15 内に挿入係合可能な板状の係合片 19 と、を有している。なお、本実施形態では、上枠板 10 と左側の側枠板 12 とを連結する連結部材 14 と、上枠板 10 と右側の側枠板 13 とを連結する連結部材 14 とは、それぞれ左右非対称の形状に形成されていると共に、垂直片 18 が前後に分かれて形成されている。一方、下枠板 11 と左側の側枠板 12 とを連結する連結部材 14 と、下枠板 11 と右側の側枠板 13 とを

連結する連結部材 1 4 とは、それぞれ左右対称の形状に形成されている。

【0024】

この連結部材 1 4 は、水平片 1 7 の上面及び下面が上枠板 1 0 及び下枠板 1 1 の下面及び上面と当接すると共に、係合片 1 9 が上枠板 1 0 及び下枠板 1 1 の係合切欠部 1 5 内に挿入係合された状態で、水平片 1 7 及び係合片 1 9 を貫通して所定のビスが上枠板 1 0 及び下枠板 1 1 にねじ込まれることで、上枠板 1 0 及び下枠板 1 1 に固定されるようになっている。また、上枠板 1 0 に固定された連結部材 1 4 は、その垂直片 1 8 が側枠板 1 2, 1 3 の上端内側側面に当接した状態で、側枠板 1 2, 1 3 を貫通して所定のビスが垂直片 1 8 へねじ込まれることで、上枠板 1 0 と側枠板 1 2, 1 3 とを連結することができるようになっている。なお、上枠板 1 0 に固定された連結部材 1 4 における後側の垂直片 1 8 は、側枠板 1 2, 1 3 の突出部 1 6 内に挿入された状態で、側枠板 1 2, 1 3 へ固定されるようになっている。更に、下枠板 1 1 に固定された連結部材 1 4 は、その垂直片 1 8 が側枠板 1 2, 1 3 の下端内側側面に当接した状態で、側枠板 1 2, 1 3 を貫通して所定のビスが垂直片 1 8 へねじ込まれることで、下枠板 1 1 と側枠板 1 2, 1 3 とを連結することができるようになっており、四つの連結部材 1 4 により、上枠板 1 0、下枠板 1 1、及び側枠板 1 2, 1 3 を枠状に組立てることができるようになっている。

10

【0025】

外枠 2 は、上枠板 1 0 の左端上面に固定される上支持金具 2 0 と、上支持金具 2 0 と対向するように配置され左側の側枠板 1 2 における下部内側の所定位置に固定される下支持金具 2 1 と、下支持金具 2 1 の下面を支持するように配置され左右の側枠板 1 2, 1 3 を連結するように固定される補強金具 2 2 と、補強金具 2 2 の前面に固定される装飾カバー 2 3 と、を備えている。この上支持金具 2 0 及び下支持金具 2 1 は、本体枠 3 及び扉枠 5 を開閉可能に軸支するためのものである。

20

【0026】

まず、上支持金具 2 0 は、上枠板 1 0 に固定される板状の固定片 2 0 a と、固定片 2 0 a の前端から上枠板 1 0 の前端よりも前方へ突出する支持突出片 2 0 b と、支持突出片 2 0 b における前端付近の右側端から先端中央部へ向かって屈曲するように切欠かれて形成された支持鉤穴 2 0 c と、固定片 2 0 a 及び支持突出片 2 0 b の左端から下方へ垂下し左側の側枠板 1 2 における外側側面と当接する板状の垂下固定片 2 0 d (図 1 4 (A) を参照) と、垂下固定片 2 0 d と連続し支持突出片 2 0 b の外側縁に沿って垂下する垂下壁 2 0 e (図 1 4 を参照) と、垂下壁 2 0 e と連続し支持鉤穴 2 0 c の入口端部で内側へ向って傾斜した停止垂下部 2 0 f (図 1 5 を参照) と、を備えている。この上支持金具 2 0 における支持鉤穴 2 0 c には、後述する本体枠 3 における上軸支金具 6 3 0 の軸支ピン 6 3 3 (図 5 7 を参照) が着脱自在に係合されるようになっている。また、上支持金具 2 0 は、固定片 2 0 a と垂下固定片 2 0 d とによって、上枠板 1 0 と左側の側枠板 1 2 とを連結することができるようになっている。

30

【0027】

この上支持金具 2 0 は、支持突出片 2 0 b の外側縁から垂下する垂下壁 2 0 e によって、支持突出片 2 0 b の強度が高められていると共に、詳細は後述するが、正面から見た時に支持突出片 2 0 b の裏面に配置されるロック部材 2 7 が遊技者側から視認できないように隠蔽することができ、外観の見栄えを良くすることができるようになっている。また、支持突出片 2 0 b に形成された支持鉤穴 2 0 c は、垂下壁 2 0 e が形成されない反対側 (右側) の側方から先端中央部に向かって傾斜状となるようにく字状に屈曲した形状とされていると共に、支持鉤穴 2 0 c の傾斜状穴部の幅寸法は、軸支ピン 6 3 3 の直径よりもやや大きな寸法とされている。

40

【0028】

一方、下支持金具 2 1 は、補強金具 2 2 上に載置固定される水平固定片 2 1 a と、水平固定片 2 1 a の左端から上方へ立上がり左側の側枠板 1 2 の内側側面に固定される垂直固定片 2 1 b と、水平固定片 2 1 a の前端から上枠板 1 0 及び下枠板 1 1 よりも前方へ突出する板状の支持突出片 2 1 c と、支持突出片 2 1 c の前端付近から上向きに突設されたピ

50

ン状の支持突起 2 1 d と、を備えている。この下支持金具 2 1 における支持突起 2 1 d には、後述する本体枠 3 の本体枠軸支金具 6 4 4 (図 5 9 等を参照) に形成された本体枠軸支が挿入されるようになっており、下支持金具 2 1 の支持突起 2 1 d を、本体枠 3 における本体枠軸支金具 6 4 4 の支持穴に挿入した後に、本体枠 3 の上軸支金具 6 3 0 の軸支ピン 6 3 3 を支持鉤穴 2 0 c に係止することにより簡単に本体枠 3 を開閉自在に軸支することができるようになっている。

【0029】

また、外枠 2 は、図示するように、右側の側枠板 1 3 の内側に、上下方向に所定距離離反して配置される二つの閉鎖板 2 4, 2 5 が取付固定されている。これら閉鎖板 2 4, 2 5 は、平面視で略 L 字状に形成されており、下側に配置される閉鎖板 2 5 には、前後方向に貫通する矩形状の開口 2 5 a を有している (図 9 を参照)。この閉鎖板 2 4, 2 5 は、外枠 2 に対して本体枠 3 を閉じる際に、本体枠 3 の開放側辺に沿って取付けられる錠装置 1 0 0 0 のフック部 1 0 5 4, 1 0 6 5 (図 8 2 を参照) と係合するものであり、詳細は後述するが、錠装置 1 0 0 0 のシリンダ錠 1 0 1 0 に鍵を差し込んで一方に回転することにより、フック部 1 0 5 4, 1 0 6 5 と閉鎖板 2 4, 2 5 との係合が外れて本体枠 3 を外枠 2 に対して開放することができるものである。

【0030】

更に、外枠 2 は、補強金具 2 2 の右端上面に固定される案内板 2 6 を更に備えている。この案内板 2 6 は、外枠 2 に対して本体枠 3 を閉止する際に、本体枠 3 をスムーズに案内するためのものであり、交換可能に装着固定されている。

【0031】

また、外枠 2 は、図 1 4 等に示すように、上支持金具 2 0 における支持突出片 2 0 b の裏面に支持されたロック部材 2 7 を更に備えており、リベット 2 8 によって支持突出片 2 0 b に対して回転可能に軸支されている。このロック部材 2 7 は、合成樹脂により形成されており、リベット 2 8 により軸支される位置から前方へ突出するストッパ部 2 7 a と、リベット 2 8 により軸支される位置から右方向へストッパ部 2 7 a よりも短く突出する操作部 2 7 b と、操作部 2 7 b に対してリベット 2 8 により軸支される位置とは反対側から突出する弾性片 2 7 c と、ストッパ部 2 7 a の先端に前方側へ膨出するように形成された円弧状の先端面 2 7 d と、を備えている。このロック部材 2 7 は、図示するように、ストッパ部 2 7 a と操作部 2 7 b とで、略 L 字状に形成されている。また、ロック部材 2 7 の弾性片 2 7 c は、ストッパ部 2 7 a や操作部 2 7 b よりも狭い幅に形成されていると共に、ストッパ部 2 7 a から左方へ遠ざかるに従って前方へ延びだすように形成されている。

【0032】

このロック部材 2 7 は、図 1 4 (B) や図 1 5 に示すように、上支持金具 2 0 の支持突出片 2 0 b に支持した状態 (通常の状態) では、弾性片 2 7 c の先端当接部が垂下壁 2 0 e の内側面と当接しており、ストッパ部 2 7 a が支持鉤穴 2 0 c の傾斜状穴部を閉塞するようになっていると共に、ストッパ部 2 7 a の先端部分が、支持鉤穴 2 0 c の傾斜状穴部の先端空間部分を閉塞した状態とはならず、支持鉤穴 2 0 c の先端空間部分に本体枠 3 の上軸支金具 6 3 0 の軸支ピン 6 3 3 を挿入可能な空間が形成された状態となっている。

【0033】

上支持金具 2 0 とロック部材 2 7 とを用いた軸支ピン 6 3 3 の支持機構は、軸支ピン 6 3 3 が支持鉤穴 2 0 c の傾斜状穴部の先端空間部分に挿入されてストッパ部 2 7 a の先端側方が入口端部の停止垂下部 2 0 f に対向している状態 (この状態ではストッパ部 2 7 a の先端側方と停止垂下部 2 0 f との間に僅かな隙間があり当接した状態となっていない) である通常の軸支状態においては、屈曲して形成される支持鉤穴 2 0 c の傾斜状穴部の先端空間部分に位置する軸支ピン 6 3 3 とストッパ部 2 7 a の先端面 2 7 d とのそれぞれの中心が斜め方向にずれて対向した状態となっている。そして、この通常の軸支状態においては、重量のある本体枠 3 を軸支している軸支ピン 6 3 3 が支持鉤穴 2 0 c の先端部分に当接した状態となっているので、軸支ピン 6 3 3 からストッパ部 2 7 a の先端面 2 7 d への負荷がほとんどかかっていないため、ロック部材 2 7 の弾性片 2 7 c に対し負荷がかか

っていない状態となっている。なお、ストッパ部 27 a の先端に円弧状の先端面 27 d を備えているので、ロック部材 27 を回転させるために操作部 27 b を回転操作した時に、ロック部材 27 がスムーズに回転するようになっている。また、図示では、先端面 27 d の円弧中心が、リベット 28 の中心（ロック部材 27 の回転中心）とされている。

【0034】

したがって、軸支ピン 633 が支持鉤穴 20 c の傾斜状穴部の傾斜に沿って抜ける方向に作用力 F が加かって円弧状の先端面 27 d に当接したとき、その作用力 F を、軸支ピン 633 と円弧状の先端面 27 d との当接部分に作用する分力 F1（先端面 27 d の円弧の法線方向）と、軸支ピン 633 と支持鉤穴 20 c の傾斜状穴部の一側内面との当接部分に作用する分力 F2 と、に分けたときに、分力 F1 の方向がリベット 28 の中心（ロック部材 27 の回転中心）を向くため、ロック部材 27 のストッパ部 27 a の先端部が支持突出片 20 b から外れる方向（図示の時計方向）に回転させるモーメントが働かず、軸支ピン 633 がロック部材 27 のストッパ部 27 a の先端部と支持鉤穴 20 c の傾斜状穴部の一側内面との間に挟持された状態を保持する。このため、通常の軸支状態でもあるいは軸支ピン 633 の作用力がロック部材 27 にかかった状態でも、ロック部材 27 の弾性片 27 c に常時負荷がかからず、合成樹脂で一体形成される弾性片 27 c のクリープによる塑性変形を防止し、長期間に亘って軸支ピン 633 の支持鉤穴 20 c からの脱落を防止することができる。なお、仮に無理な力がかかってロック部材 27 のストッパ部 27 a の先端部が支持突出片 20 b から外れる方向（図示の時計方向）に回転させられても、ストッパ部 27 a の先端部の一側方が停止垂下部 20 f に当接してそれ以上外れる方向に回転しないので、ロック部材 27 が支持突出片 20 b の外側にはみ出ないようになっている。

【0035】

なお、ストッパ部 27 a の先端面 27 d の形状は円弧状でなくても、上記した分力 F1 の作用により回転モーメントが生じない位置又はロック部材 27 をその先端部が支持突出片 20 b の外側に向って回転させる回転モーメントが生ずる位置にロック部材 27 の回転中心（リベット 28 により固定される軸）を位置させることにより、常時ロック部材 27 の弾性片 27 c に対しても負荷がかかることはないし、ロック部材 27 が回転してもストッパ部 27 a の先端一側方が停止垂下部 20 f に当接するだけであるため、ロック部材 27 が支持突出片 20 b の外側にはみ出ることもないという点を本出願人は確認している。

【0036】

ロック部材 27 の作用について図 16 を参照して具体的に説明する。外枠 2 に本体枠 3 を開閉自在に軸支する前提として、本体枠 3 の本体枠軸支金具 644（図 57 を参照）に形成される本体枠軸支穴（図示しない）に下支持金具 21 の支持突起 21 d が挿通されていることが必要である。そのような前提において、図 16（A）に示すように、本体枠 3 の上軸支金具 630 の軸支ピン 633 をロック部材 27 のストッパ部 27 a の側面に当接させて押し込むことにより、図 16（B）に示すように、ロック部材 27 が弾性片 27 c を変形させながら反時計方向に回転させるので、軸支ピン 633 を支持鉤穴 20 c に挿入することができる。そして、軸支ピン 633 が支持鉤穴 20 c の傾斜状穴部の先端空間部分に到達すると、図 16（C）に示すように、軸支ピン 633 とストッパ部 27 a の先端側面とが当接しなくなるためロック部材 27 が弾性片 27 c の弾性力に付勢されて時計方向に回転し、ロック部材 27 のストッパ部 27 a が再度通常の状態に戻って支持鉤穴 20 c の入口部分を閉塞すると同時に、ストッパ部 27 a の先端部分が軸支ピン 633 と対向して軸支ピン 633 が支持鉤穴 20 c から抜け落ちないようにしている。

【0037】

そして、この状態は、図 16（D）に示すように、本体枠 3 が完全に閉じられた状態でもあるいは本体枠 3 の通常の開閉動作中も保持される。次いで、軸支ピン 633 を支持鉤穴 20 c から取外すためには、図 16（E）に示すように、指を支持突出片 20 b の裏面に差し入れてロック部材 27 の操作部 27 b を反時計方向に回転することにより、ロック部材 27 が弾性片 27 c の弾性力に抗して回転し、ストッパ部 27 a の先端部分が支持鉤穴 20 c から退避した状態となるため、軸支ピン 633 を支持鉤穴 20 c から取り出すこ

とができる。その後、本体枠 3 を持ち上げて、本体枠軸支金具 6 4 4 に形成される本体枠軸支穴と下支持金具 2 1 の支持突起 2 1 d との係合を解除することにより、本体枠 3 を外枠 2 から取外すことができるようになっている。

【0038】

上述したように、外枠 2 は、外枠 2 の外郭を構成する上枠板 1 0 と下枠板 1 1 とを従来と同じく木製とすると共に、側枠板 1 2, 1 3 を軽量金属（例えば、アルミ合金）の押出型材としているので、パチンコ遊技機 1 を遊技場に列設されるパチンコ島設備に設置する場合に、島の垂直面に対し所定の角度をつけて固定する作業を行う必要があるが、そのような作業は上枠板 1 0 及び下枠板 1 1 と島とに釘を打ち付けて行われるため、釘を打ち易くすることができ、既存のパチンコ島設備にパチンコ遊技機 1 を問題なく設置することができるようになっている。また、側枠板 1 2, 1 3 を軽量金属（例えば、アルミ合金）の押出型材としているので、従来の木製の外枠と比較して強度を維持しつつ肉厚を薄く形成することが可能となり、側枠板 1 2, 1 3 の内側に隣接する本体枠 3 の周壁部 6 0 5（図 5 7 等を参照）の正面から見たときの左右幅を広くすることができ、左右方向の寸法の大きな遊技盤 4 を本体枠 3 に装着することができると同時に、遊技盤 4 の遊技領域 1 1 0 0 を大きく形成することができるようになっている。

【0039】

また、外枠 2 の外郭を構成する上枠板 1 0、下枠板 1 1、及び側枠板 1 2, 1 3 を連結部材 1 4 で連結するようにしており、連結部材 1 4 が側枠板 1 2, 1 3 の内面に密着して止着されると共に連結部材 1 4 と上枠板 1 0 及び下枠板 1 1 が係合した状態で止着されるので、外枠 2 の組付け強度を高くすることができ、頑丈な方形状の枠組みとすることができるようになっている。また、連結部材 1 4 によって上枠板 1 0、下枠板 1 1、及び側枠板 1 2, 1 3 を連結した後、上支持金具 2 0 を所定の位置に取付けたときに、図 1 0 に示すように、各枠板 1 0, 1 1, 1 2, 1 3 の外側面（外周面）から外側に突出する部材が存在しないので、パチンコ遊技機 1 を図示しない遊技ホールのパチンコ島設備に設置する際に、隣接する装置（例えば、隣接する球貸機や CR ユニット）と密着して取付けることができるようになっている。

【0040】

〔3. 扉枠の全体構成〕

次に、上記した本体枠 3 の前面側に開閉自在に設けられる扉枠 5 について、図 1 7 乃至図 2 3 を参照して説明する。図 1 7 は扉枠の正面図であり、図 1 8 は扉枠の背面図であり、図 1 9 は扉枠を右前方から見た斜視図である。また、図 2 0 は扉枠を左前方から見た斜視図であり、図 2 1 は扉枠の右後方から見た斜視図である。更に、図 2 2 は扉枠を正面から見た分解斜視図であり、図 2 3 は扉枠を背面から見た分解斜視図である。

【0041】

本実施形態のパチンコ遊技機 1 における扉枠 5 は、図示するように、外形が縦長の矩形状に形成され内周形状がやや縦長の円形状（楕円形状）とされた遊技窓 1 0 1 を有する扉枠ベースユニット 1 0 0 と、扉枠ベースユニット 1 0 0 の前面で遊技窓 1 0 1 の右外周に取付けられる右サイド装飾ユニット 2 0 0 と、右サイド装飾ユニット 2 0 0 と対向し扉枠ベースユニット 1 0 0 の前面で遊技窓 1 0 1 の左外周に取付けられる左サイド装飾ユニット 2 4 0 と、扉枠ベースユニット 1 0 0 の前面で遊技窓 1 0 1 の上部外周に取付けられる上部装飾ユニット 2 8 0 と、右サイド装飾ユニット 2 0 0 及び左サイド装飾ユニット 2 4 0 の下端下側に配置され扉枠ベースユニット 1 0 0 の前面に取付けられる一対のサイドスピーカカバー 2 9 0 と、を備えている。

【0042】

また、扉枠 5 は、扉枠ベースユニット 1 0 0 の前面で遊技窓 1 0 1 の下部に取付けられる皿ユニット 3 0 0 と、皿ユニット 3 0 0 の上部中央に取付けられる操作ユニット 4 0 0 と、皿ユニット 3 0 0 を貫通して扉枠ベースユニット 1 0 0 の右下隅部に取付けられ遊技球の打込操作をするためのハンドル装置 5 0 0 と、扉枠ベースユニット 1 0 0 を挟んで皿ユニット 3 0 0 の後側に配置され扉枠ベースユニット 1 0 0 の後面に取付けられるファ

ルカバーユニット５４０と、ファールカバーユニット５４０の右側で扉枠ベースユニット１００の後面に取付けられる球送ユニット５８０と、扉枠ベースユニット１００の後側に遊技窓１０１を閉鎖するように取付けられるガラスユニット５９０と、を備えている。

【００４３】

〔３－１．扉枠ベースユニット〕

続いて、扉枠５における扉枠ベースユニット１００について、主に図２４乃至図２６を参照して説明する。図２４（Ａ）は扉枠における扉枠ベースユニットの正面斜視図であり、（Ｂ）は扉枠における扉枠ベースユニットの背面斜視図である。また、図２５は扉枠ベースユニットを分解して前から見た分解斜視図であり、図２６は扉枠ベースユニットを分解して後ろから見た分解斜視図である。

10

【００４４】

扉枠ベースユニット１００は、図示するように、外形が縦長の矩形状に形成されると共に、前後方向に貫通し内周が縦長の略楕円形状に形成された遊技窓１０１を有する扉枠ベース本体１１０と、扉枠ベース本体１１０の前面で遊技窓１０１の上部中央に取付けられ上部装飾ユニットを固定するための上部ブラケット１２０と、扉枠ベース本体１１０の前面で遊技窓１０１の下端左右両外側に取付けられる一対のサイドスピーカ１３０と、扉枠ベース本体１１０の前面で正面視右下隅部に取付けられハンドル装置５００を支持するためのハンドルブラケット１４０と、を備えている。

【００４５】

また、扉枠ベースユニット１００は、扉枠ベース本体１１０の後側に固定される金属製で枠状の補強ユニット１５０と、扉枠ベース本体１１０の後面で遊技窓１０１の下部を被覆するように取付けられる防犯カバー１８０と、扉枠ベース本体１１０の後面で遊技窓１０１の外周の所定位置に回動可能に取付けられるガラスユニット係止部材１９０と、背面視で左右方向の中央より左側（開放側）に配置され遊技窓１０１の下端に沿って扉枠ベース本体１１０の後面に取付けられる発射カバー１９１と、発射カバー１９１の下側で扉枠ベース本体１１０の後面に取付けられハンドル装置５００のポテンショメータ５１２と主制御基板４１００との接続を中継するハンドル中継端子板１９２と、ハンドル中継端子板１９２の後側を被覆するハンドル中継端子板カバー１９３と、左右方向の中央を挟んで発射カバー１９１やハンドル中継端子板１９２等とは反対側（背面視で左右方向中央よりも右側（軸支側））に配置され扉枠ベース本体の後面に取付けられる枠装飾駆動アンプ基板１９４と、枠装飾駆動アンプ基板１９４の後側を被覆する枠装飾駆動アンプ基板カバー１９５と、を備えている。

20

30

【００４６】

扉枠ベースユニット１００は、合成樹脂からなる矩形状の扉枠ベース本体１１０の後側に、金属板金をリベット等で組立てた補強ユニット１５０が固定されることで、全体の剛性が高められていると共に、各装飾ユニット２００、２４０、２８０や皿ユニット３００等を十分に支持することができる強度を有している。

【００４７】

この扉枠ベースユニット１００における枠装飾駆動アンプ基板１９４は、サイドスピーカ１３０や左右のサイド装飾ユニット２００、２４０の上部スピーカ２２２、２６２と接続されると共に、後述する遊技盤４に備えられた周辺制御基板４１４０と接続されており、周辺制御基板４１４０から送られた音響信号を増幅して各スピーカ１３０へ出力する増幅回路を備えている。なお、具体的な図示は省略するが、本実施形態では、各装飾ユニット２００、２４０、２８０及び皿ユニット３００や操作ユニット４００に備えられた各装飾基板４３０、４３２、操作ユニット４００に備えられたダイヤル駆動モータ４１４やスイッチ４３２ａ、４３２ｂ、４３２ｃ、ハンドル中継端子板１９２、皿ユニット３００の貸球ユニット３６０等と、払出制御基板４１１０や周辺制御基板４１４０等とを接続する配線が、枠装飾駆動アンプ基板１９４の背面視で右側（軸支側）の位置に集約して束ねられた上で後方へ延出して本体枠３の主扉中継端子板８８０や周辺扉中継端子板８８２に接続されるようになっている。

40

50

【0048】

扉枠ベースユニット100における扉枠ベース本体110は、図25及び図26等のように、合成樹脂によって縦長の額縁状に形成されており、前後方向に貫通し内形が縦長で略楕円形状の遊技窓101が全体的に上方へオフセットするような形態で形成されている。この遊技窓101は、図示するように、左右側及び上側の内周縁が連続した滑らかな曲線状に形成されているのに対して、下側の内周縁は左右へ延びた直線状に形成されている。また、扉枠ベース本体110における遊技窓101の下側の内周縁には、軸支側（正面視で左側）にファールカバーユニット540の第一球出口544aを挿通可能な方形状の切欠部101aが形成されている。この扉枠ベース本体110は、遊技窓101によって形成される上辺、及び左右の側辺の幅が、後述する補強ユニット150の上側補強板金151、軸支側補強板金152、及び開放側補強板金153の幅と略同じ幅とされており、正面視における扉枠ベース本体の大きさに対して、遊技窓101が可及的に大きく形成されている。したがって、扉枠5の後側に配置される遊技盤4のより広い範囲を遊技者側から視認できるようになっており、従来のパチンコ遊技機よりも広い遊技領域1100を容易に形成することができるようになっている。

【0049】

この扉枠ベース本体110は、遊技窓101の他に、遊技窓101の下辺の左右両外側に配置されサイドスピーカ130を取付固定するためのスピーカ取付部111と、球送ユニット580を取付固定するための球送ユニット取付凹部112（図26を参照）と、球送ユニット取付凹部112の所定位置で前後方向に貫通し皿ユニット300の上皿301に貯留された遊技球を球送ユニット580へ供給するための球送開口113と、正面視で右下隅部に配置され前方へ膨出した前面の右側（開放側）端が後退するように斜めに傾斜しハンドルブラケット140を取付けるためのハンドル取付部114と、ハンドル取付部114の所定位置で前後方向へ貫通しハンドル装置500からの配線が通過可能な配線通過口115と、ハンドル取付部114の上側で前方へ向かって短く延びた筒状に形成され後述するシリンダ錠1010が挿通可能な錠穴116と、を備えている。

【0050】

また、扉枠ベース本体110は、図26に示すように、球送ユニット取付凹部112に下側にハンドル中継端子板192を取付けるための中継基板取付部117と、背面視で扉枠ベース本体110の下部右側（軸支側）に配置され枠装飾駆動アンプ基板194を取付けるための基板取付部118と、遊技窓101の下端の背面視左側（開放側）でスピーカ取付部111よりも中央寄りの配置から後方へ突出し防犯カバー180の装着弾性片185を装着するための防犯カバー装着部119と、扉枠ベース本体110は、その後側に、遊技窓101の内周に略沿って前側へ凹みガラスユニット590の前面外周縁が当接可能なガラスユニット支持段部110aと、遊技窓101の外周の所定位置から後方へ突出しガラスユニット係止部材190を回動可能に支持するための四つの係止部材取付部110bと、を更に備えている。

【0051】

更に、扉枠ベース本体110の後側には、その下辺から後方へ所定量突出する扉枠突片110cを備えており、この扉枠突片110cは、後述する本体枠3の係合溝603内に挿入されるようになっている。これにより、扉枠5が本体枠3に対して位置決め係止することができると共に、扉枠5と本体枠3との下辺の隙間からピアノ線等の不正な工具をパチンコ遊技機1内に挿入しようとしても、係合溝603と係合した扉枠突片110cによって工具の侵入を阻止することができ、パチンコ遊技機1の防犯機能が高められている。また、扉枠ベース本体110の後側には、背面視で錠穴116よりもやや右下の位置から後方へ突出し本体枠3の嵌合溝612と嵌合する位置決め突起110dを、備えており、この位置決め突起110dが嵌合溝612と嵌合することで、扉枠5と本体枠3とが正しい位置に位置決めされるようになっている。

【0052】

また、扉枠ベース本体110は、図25に示すように、その前面に、装飾ユニット20

0, 240, 280や皿ユニット300等を固定するための前方へ突出した複数の取付ボス110eが備えられていると共に、上部ブラケット120、サイドスピーカ130、ハンドルブラケット140等を取付けるための取付穴が適宜位置に多数形成されている。

【0053】

また、扉枠ベース本体110には、球送ユニット取付凹部112と基板取付部118との間で、後述する皿ユニット300の皿ユニットベース310における下皿球供給口310g及びファールカバーユニット540の第二球出口544bと対応する位置に、前後方向に貫通する矩形状の球通過口110fを備えている。

【0054】

次に、扉枠ベースユニット100における上部ブラケット120は、扉枠ベース本体110の前面上部中央に固定されるものであり、詳細な図示は省略するが、扉枠ベースユニット100に取付けられた左右のサイド装飾ユニット200, 240の間に形成される上部の隙間を隠蔽すると共に、左右両端がそれぞれサイド装飾ユニット200, 240によって支持されるようになっている。また、上部ブラケット120は、その先端の一部が上部装飾ユニット280内へ挿入されるようになっており、扉枠5が組立てられた状態では、上部装飾ユニット280を上側から支持することができるようになっている。

【0055】

また、扉枠ベースユニット100における一对のサイドスピーカ130は、詳細な図示は省略するが、その中心軸の交点が正面視で遊技領域1100の中央から前方へ所定距離（例えば、0.2m～1.5m）の位置となるように斜めに固定されており、パチンコ遊技機1の前に着座した遊技者に対して最も効率良く音が届くようになっている。また、このサイドスピーカ130は、主に中高音域の音を出力するようになっていると共に、パチンコ遊技機1に対して、可及的に左右方向へ離反した位置に配置されており、左右のサイドスピーカ130から関連した異なる音を出力させることで、ステレオ感の高い音を出力することができるようになっている。

【0056】

更に、扉枠ベースユニット100におけるハンドルブラケット140は、図25及び図26等に示すように、前後方向へ延びた円筒状の筒部141と、筒部141の後端から筒部141の軸に対して直角方向外方へ延びた円環状のフランジ部142と、筒部141内に突出し筒部141の周方向に対して不等間隔に配置された複数（本実施形態では、3つ）の突条143と、筒部141の外周面とフランジ部142の前面とを繋ぎ筒部141の周方向に対して複数配置された補強リブ144と、を備えている。このハンドルブラケット140は、フランジ部142の後面を、扉枠ベース本体110におけるハンドル取付部114の前面に当接させた状態で、所定のビスによってハンドル取付部114に取付けられるようになっており、図示は省略するが、ハンドル取付部114に取付けた状態で、筒部141の軸が配線通過口115と略一致するようになっている。

【0057】

このハンドルブラケット140は、筒部141内の上側に一つ、下側に二つの突条143が備えられており、これら突条143はハンドル装置500におけるハンドルベース502の円筒部の外周に形成された三つの溝部502aと対応する位置に配置形成されている。そして、ハンドルブラケット140の三つの突条143と、ハンドル装置500の三つの溝部502aとが一致した状態でのみ、筒部141内にハンドル装置500の円筒部を挿入させることができるようになっている。したがって、ハンドルブラケット140に挿入支持されたハンドル装置500のハンドルベース502は、ハンドルブラケット140に対して相対回転不能の状態に支持されるようになっている。

【0058】

なお、このハンドルブラケット140は、斜めに傾斜したハンドル取付部114に取付けることで、筒部141の軸が正面視で前方へ向かうに従って右側（開放側）へ向かうように延びるように取付けられ、この状態でハンドルブラケット140に支持されたハンドル装置500の軸も、同様に斜めに傾いた状態となるようになっている。

【0059】

続いて、扉枠ベースユニット100における補強ユニット150は、主に図25及び図26に示すように、扉枠ベース本体110の上辺部裏面に沿って取付けられる上側補強板金151と、扉枠ベース本体110の軸支側辺部裏面に沿って取付けられる軸支側補強板金152と、扉枠ベース本体110の開放側辺部裏面に沿って取付けられる開放側補強板金153と、扉枠ベース本体110の遊技窓101の下辺裏面に沿って取付けられる下側補強板金154と、を備えており、それらが相互にビスやリベット等で締着されて方形状に形成されている。

【0060】

この補強ユニット150は、図25に示すように、軸支側補強板金152の上下端部に、その上面に上下方向に摺動自在に設けられる軸ピン155を有する上軸支部156と、その下面に軸ピン157（図18を参照）を有する下軸支部158と、を一体的に備えている。そして、上下の軸ピン155、157が本体枠3の軸支側上下に形成される上軸支金具630及び下軸支金具640に軸支されることにより、扉枠5が本体枠3に対して開閉自在に軸支されるようになっている。

【0061】

また、補強ユニット150の下側補強板金154は、所定幅を有して扉枠ベース本体110の横幅寸法と略同じ長さに形成され、その長辺の両端縁のうち下方長辺端縁に前方へ向って折曲した下折曲突片159と（図25を参照）、上方長辺端縁の正面視右側（開放側）部に前方へ向って折曲した上折曲突片160と、上方長辺端縁の中央部分に後方へ折曲した上で垂直方向に延設された垂直折曲突片161と、を備えている。この下側補強板金154は、下折曲突片159や上折曲突片160等によって強度が高められている。また、この下側補強板金154の垂直折曲突片161は、後述するガラスユニット590のユニット枠592の下端に形成された係止片592bと係合係止するように形成されており、ガラスユニット590を扉枠5の裏面側に固定した時に、垂直折曲突片161がガラスユニット590におけるユニット枠592の係止片592bが係止されることで、ガラスユニット590の下端が左右方向及び後方へ移動するのを規制することができるようになっている。なお、下側補強板金154には、扉枠ベース本体110の切欠部101aと略対応した切欠部162が形成されている。

【0062】

また、補強ユニット150の開放側補強板金153は、上側補強板金151と下側補強板金154との間の長辺の両側に、後方へ向かって屈曲された開放側外折曲突片163と、開放側内折曲突片164とを備えており、図示するように、開放側外折曲突片163よりも開放側内折曲突片164の方が後方へ長く伸び出したように形成されている。また、開放側補強板金153の後側下部には、後述する錠装置1000の扉枠用フック部1041と当接するフックカバー165が備えられている。更に、軸支側補強板金152には、その長辺の外側端に後方へ伸び出すと共に軸支側の外側に開口したコ字状の軸支側コ字状突片166を備えている。また、上側補強板金151は、その長辺の両側に後方へ向かって屈曲された屈曲突片167をそれぞれ備えている。

【0063】

この補強ユニット150の軸支側補強板金152は、本体枠3に対して上軸支部156と下軸支部158の上下の二点でのみ取付支持されるようになっているので、軸支側の扉枠5と本体枠3との間にドライバーやバール等の不正な工具が差込まれると、軸支側補強板金152が変形して扉枠5と本体枠3との隙間が大きくなって不正行為を行い易くなる虞があるが、軸支側補強板金152では、軸支側コ字状突片166を備えているので、軸支側補強板金152の強度がより高められており、軸支側補強板金152が曲がり難くなっている。また、軸支側補強板金152の軸支側コ字状突片166は、そのコ字内に後述する本体枠3における側面防犯板950における前端片952bが挿入されるようになっており、工具の挿入を阻止することができると共に、軸支側補強板金152のみが曲がるのを防止することができ、パチンコ遊技機1の防犯機能を高めることができるようになっ

10

20

30

40

50

ている。

【0064】

次に、扉枠5における扉枠ベースユニット100の防犯カバー180について、主に図25及び図26を参照して説明する。この防犯カバー180は、上記したガラスユニット590の下部裏面を被覆して遊技盤4への不正具の侵入を防ぐ防犯機能が付与されたものであり、図示するように、透明な合成樹脂によって左右の補強板金152、153の間に配されるガラスユニット590の下方部を覆うような平板状に形成され、その上辺部に遊技盤4の内レール1112の下方円弧面に略沿って円弧状に形成された当接凹部181と、当接凹部181の上端に沿って後方に向かって突出する防犯後突片182と、を備えている。また、防犯カバー180の左右両端には、その端部形状に沿って後方へ突出する防犯後端部突片183がそれぞれ備えられている。なお、背面視で右側（軸支側）の防犯後端部突片183は、反対側（開放側）の防犯後端部突片183よりも後方へ長く延びだした形態となっている。一方、防犯カバー180の前面には、防犯カバー180を取付けた状態でガラスユニット590におけるユニット枠592の下方形状に沿って突設する防犯前突片184と、防犯前突片184の外側で左右の下部端に前方へ突出するU字状の装着弾性片185と、を備えている。

10

【0065】

この防犯カバー180は、正面視で右側（開放側）の装着弾性片185を扉枠ベースユニット100の防犯カバー装着部119に装着すると共に、反対側（軸支側）の装着弾性片185を皿ユニット300の防犯カバー装着部364に装着することで、扉枠5の裏面側に着脱自在に取付けられるようになっている。この防犯カバー180を、扉枠5に取付けた状態では、詳細な図示は省略するが、防犯前突片184がガラスユニット590のユニット枠592の下部外周と嵌合するようになっていると共に、ユニット枠592の下部後面が垂直折曲突片161と当接するようになっている。また、後方へ突出した防犯後突片182は、扉枠5を閉じた時に、軸支側の半分が遊技盤4に固定された内レール1112の下側面に挿入され、開放側の半分が前構成部材1110における内レール1112のレール防犯溝1118に挿入された状態となるようになっている。これにより、遊技盤4の遊技領域1100に不正な工具を侵入させようとしても、内レール1112の下側に挿入された防犯後突片182によりその侵入を阻止することができるようになっている。

20

【0066】

なお、防犯カバー180は、その裏面によって、扉枠5を閉じた状態で外レール1111と内レール1112とで形成される打球の誘導通路の前面下方部分を覆うことができるようになっているので、誘導通路部分を飛送若しくは逆送する打球のガラス板594への衝突を防止することができるようになっている。

30

【0067】

続いて、扉枠ベースユニット100における四つのガラスユニット係止部材190は、扉枠ベース本体110から後方へ突出する係止部材取付部110bに対して回転可能に嵌合する嵌合部190aと、嵌合部190aの軸方向に対して直角方向へ延出しガラスユニット590の係止突片451fに係止する係止片190bと、を備えている。このガラスユニット係止部材190は、嵌合部190aに対して扉枠ベース本体110の係止部材取付部110bが貫通した状態で、係止部材取付部110bの先端に抜止め用のビスを固定することで、係止部材取付部110bに対して回転可能に軸支されるようになっている。

40

【0068】

このガラスユニット係止部材190の係止片190bは、詳細な図示は省略するが、後側に後方へ突出した突条を有しており、この突条がガラスユニット590の着脱時において、回転操作する際の指掛りとなっている。なお、四つのガラスユニット係止部材190のうち、背面視で右下に取付けられるガラスユニット係止部材190の係止片190bには、突条が形成されておらず、後面が平坦面となっている。また、背面視で右下に取付けられるガラスユニット係止部材190には、嵌合部190aの軸方向に対して直角方向で係止片190bとは異なる方向へ延出する操作片190cを備えている。この操作片19

50

0cは、図18に示すように、防犯カバー180によって後側が被覆されるようになっているので、防犯カバー180を取付けた状態では、この操作片190cを操作することができないようになっており、ガラスユニット係止部材190を回転操作して安易にガラスユニット590が取外されるのを抑制することができるようになっている。

【0069】

また、扉枠ベースユニット100における発射カバー191は、補強ユニット150における下側補強板金154の後側に固定されるようになっている。また、ハンドル中継端子板カバー193及び枠装飾駆動アンプ基板カバー195は、それぞれ扉枠ベース本体110の後側の所定位置に固定されるようになっている。なお、扉枠ベースユニット100に対して発射カバー191、ハンドル中継端子板カバー193、及び球送ユニット580を取付けた状態では、それらの後面が略同一面状となるようになっており、それらによって本体枠3に取付けられる打球発射装置650の前面を被覆することができるようになっている。

【0070】

[3-2. 右サイド装飾ユニット]

続いて、扉枠5における右サイド装飾ユニット200について、主に図27乃至図29を参照して説明する。図27(A)は扉枠における右サイド装飾ユニットの正面斜視図であり、(B)は扉枠における右サイド装飾ユニットの背面斜視図である。また、図28は、右サイド装飾ユニットを分解して前から見た分解斜視図である。更に、図29は、右サイド装飾ユニットを分解して後から見た分解斜視図である。

【0071】

本実施形態における扉枠5の右サイド装飾ユニット200は、図示するように、遊技窓101の前側外周のうち、正面視で下部を除く右側半分を装飾するものであり、内側が遊技窓101に沿って円弧状に形成されていると共に、外側が扉枠ベースユニット100の外周に沿って直線状に形成されている。この右サイド装飾ユニット200は、右サイド装飾ユニット200の骨格を形成するサイド装飾フレーム202と、サイド装飾フレーム202の上辺に沿って配置されるサイド上部装飾部材204と、サイド上部装飾部材204に対して後側から嵌合するサイド上部装飾レンズ206と、サイド装飾フレーム202及びサイド上部装飾部材204の上側を被覆すると共に、サイド上部装飾レンズ206を挟むようにサイド上部装飾部材204が前側に取付けられるサイド上部カバー208と、サイド上部カバー208の下部を支持すると共にサイド装飾フレーム202に対して後側から嵌合固定されるサイドレンズ210と、サイドレンズ210の裏側に嵌合されるサイドインナーレンズ212と、を備えている。

【0072】

また、右サイド装飾ユニット200は、サイドインナーレンズ212の後側で上下方向の略中央から上側に配置され表面に複数のLED214a(フルカラーLED)、214b(白色LED)が実装された右サイド上装飾基板214と、下側でサイドインナーレンズ212の上下方向の略中央から下側に配置され表面に複数のLED216a(フルカラーLED)、216b(白色LED)が実装された右サイド下装飾基板216と、右サイド上装飾基板214の後側を覆い右サイド上装飾基板214を挟むようにサイドインナーレンズ212に取付けられる右サイド上装飾基板カバー218と、右サイド下装飾基板216の後側を覆い右サイド下装飾基板216を挟むようにサイドレンズ210及びサイド装飾フレーム202に取付けられる右サイド下装飾基板カバー220と、を備えている。

【0073】

更に、右サイド装飾ユニット200は、サイド装飾フレーム202の正面視で左上部に配置される右上部スピーカ222と、右上部スピーカ222を支持しサイド装飾フレーム202の後側上部に嵌合される上部スピーカブラケット224と、上部スピーカブラケット224とサイド装飾フレーム202との間に挟持される上部スピーカカバー226と、サイド上部カバー208における側面の所定位置に内側から取付けられるサイドサブレンズ228と、を備えている。サイドサブレンズ228の後側には、右サイド上装飾基板2

14のLED214cが配置されており、LED214cによって発光装飾されるようになっている。

【0074】

この右サイド装飾ユニット200は、サイド装飾フレーム202、サイド上部装飾部材204、右サイド上装飾基板カバー218、及び右サイド下装飾基板カバー220が不透光性の部材によって形成されており、サイド装飾フレーム202及びサイド上部装飾部材204の表面には所定色のメッキ層が形成されている。また、右サイド装飾ユニット200のサイド上部装飾レンズ206、サイド上部カバー208、サイドレンズ210、サイドインナーレンズ212、上部スピーカカバー226、上部スピーカブラケット224、及びサイドサブレンズ228は、透光性の部材によって形成されており、サイド上部カバー208が略全体が乳白色に、サイド上部装飾レンズ206、サイドレンズ210、サイドインナーレンズ212、上部スピーカブラケット224、上部スピーカカバー226、及びサイドサブレンズ228が略透明とされている。

【0075】

なお、詳細な図示は省略するが、略透明に形成されたサイドレンズ210及び上部スピーカカバー226の裏面側と、サイドインナーレンズ212及び上部スピーカブラケット224の表面側は、多面体状に形成されており、光を乱屈折させることができるようになっている。そのため、サイドレンズ210及びサイドインナーレンズ212の後側に配置された右サイド上装飾基板214や右サイド下装飾基板216の表面（前面）に実装されたLED214a, 214b, 216a, 216b等が、遊技者側から明確に視認することができないようになっている。また、右サイド上装飾基板214や右サイド下装飾基板216の前面は、白色とされており、実装されたLED214a, 214b, 216a, 216b等の光によって右サイド装飾ユニット200を効率良く発光装飾させることができるようになっており、LED214a, 214b, 216a, 216bが非点灯時に各装飾基板214, 216が目立たないようにしている。なお、右サイド上装飾基板214及び右サイド下装飾基板216は、それぞれ周辺制御基板4140と接続されており、周辺制御基板4140からの駆動信号（発光駆動信号）により各LED214a, 214b, 214c, 216a, 216bを適宜発光させて、右サイド装飾ユニット200を発光装飾させることができるようになっている。

【0076】

右サイド装飾ユニット200におけるサイド装飾フレーム202は、図示するように、全体が遊技窓101に略沿った円弧状に形成されており、具体的には、遊技窓101の外周に沿った円弧状の内側枠202aと、内側枠202aに対して外側へ離反した位置に配置され下端から上部にかけて扉枠5（扉枠ベースユニット100）の側面外周に沿った直線状とされると共に続く上部が内側枠202aの上端縁へ向かって湾曲するように円弧状に形成された外側枠202bと、外側枠202bと内側枠202aの上端縁同士を連結する上端枠202cと、外側枠202bと内側枠202aの下端縁同士を連結する下端枠202dと、内側枠202a及び外側枠202bの周方向に沿って複数箇所（本実施形態では、4箇所）に配置され内側枠202aと外側枠202bとを連結すると共に所定幅のスリット202eを有した隔壁枠202fと、を備えている。

【0077】

このサイド装飾フレーム202の内側枠202aは、前後方向に対して略同じ位置で遊技窓101の周方向へ略同じ幅で延びている。一方、外側枠202bは、扉枠5の側面に沿って延びる直線状の部位における後端が内側枠202aの後端と略同じ位置で直線状に形成されているのに対して、前端は上下の両端が前方へ突出するような円弧状に形成されている。また、外側枠202bの直線状に上下に延びた部位よりも上側の湾曲した円弧状の部位は、上端縁側が前方へ突出するように前後方向にも湾曲した円弧状に形成されている。また、サイド装飾フレーム202の隔壁枠202fは、内側枠202aと外側枠202bとの間の部位が最も前方へ突出するように前後方向に湾曲した形状とされている。この隔壁枠202fは、扉枠5を組立てた状態で遊技窓101の中央下部付近から放射状に

延びた放射線上に配置されている（図１７等を参照）。

【００７８】

このサイド装飾フレーム２０２は、図示するように、複数の隔壁枠２０２ｆによって内側枠２０２ａと外側枠２０２ｂの間が周方向（長手方向）へ複数に分割された形態となっており、分割されたそれぞれの開口が発光装飾開口２０２ｇとされ、後述するサイドレンズ２１０の周レンズ部２１０ａが後側から嵌め込まれるようになっている。また、隔壁枠２０２ｆのスリット２０２ｅには、後側からサイドレンズ２１０の放射レンズ部２１０ｂが嵌め込まれるようになっている。更に、隔壁枠２０２ｆによりスリット２０２ｅと発光装飾開口２０２ｇとを仕切ることができ、それぞれの発光態様を異ならせることができるようになっている。

10

【００７９】

右サイド装飾ユニット２００のサイド上部装飾部材２０４は、図示するように、サイド装飾フレーム２０２における外側枠２０２ｂの円弧状に延びた上部に略沿って一定高さで左右方向へ延びていると共に、後面が窪んだ状態に形成されており、前面には前後方向に貫通する複数の開口部２０４ａが形成されている。このサイド上部装飾部材２０４は、列設された開口部２０４ａに沿った上側に縄文状のレリーフが施されている。

【００８０】

一方、サイド上部装飾レンズ２０６は、サイド上部装飾部材２０４の窪んだ後面内に嵌合可能な形状とされていると共に、サイド上部装飾部材２０４の後側から開口部２０４ａを通してその前端付近まで突出することが可能な複数の導光部２０６ａを備えている。この導光部２０６ａは、先端が多面体状に形成されており、サイド上部装飾部材２０４の開口部２０４ａに挿入嵌合させることで、開口部２０４ａに恰も宝石が嵌め込まれているように見せることができるようになっている。また、サイド上部装飾レンズ２０６の導光部２０６ａによって後側に配置された右サイド上装飾基板２１４からの光をサイド上部装飾部材２０４の開口部２０４ａから前方（遊技者側）へ放射させることができると共に、導光部２０６ａの先端を宝石として輝かせることができるようになっている。

20

【００８１】

右サイド装飾ユニット２００のサイド上部カバー２０８は、その上面及び右側面（正面視で）が扉枠５（扉枠ベースユニット１００）の外周と略沿った形状とされていると共に、下面（下端）がサイド上部装飾部材２０４と略沿った形状とされている。このサイド上部カバー２０８は、前面下部に、サイド上部装飾部材２０４を収容可能となるように、下方が開放されると共に後方へ窪んだ取付段部２０８ａが形成されており、取付段部２０８ａの後端面にサイド上部装飾部材２０４等を取付けるための取付ボスや取付穴等が形成されている。また、サイド上部カバー２０８の右側面には、上下に配置された二つの切欠部２０８ｂが形成されており、この切欠部２０８ｂを介して内部に取付けられるサイドサブレンズ２２８が表面側へ望むようになっている。サイド上部カバー２０８の切欠部２０８ｂにサイドサブレンズ２２８が嵌め込まれることで、この部位のみ異なる態様で発光させることができるようになっている。

30

【００８２】

右サイド装飾ユニット２００のサイドレンズ２１０は、サイド装飾フレーム２０２と略沿った形状とされると共に、後面が窪んだ形状とされており、サイド装飾フレーム２０２の発光装飾開口２０２ｇに後から挿入される周レンズ部２１０ａと、サイド装飾フレーム２０２のスリット２０２ｅに後から挿入される放射レンズ部２１０ｂと、を備えている。なお、図示するように、このサイドレンズ２１０は、サイド装飾フレーム２０２の上端枠２０２ｃに接する発光装飾開口２０２ｇと対応する周レンズ部２１０ａを備えておらず、該当する部位は、前方及び下方に開放された収容段部２１０ｃとされている。この収容段部２１０ｃ内には、後述する右上部スピーカ２２２や上部スピーカブラケット２２４等が収容されるようになっている。また、サイドレンズ２１０は、収容段部２１０ｃの上面を形成しサイド上部カバー２０８における取付段部２０８ａの後側に固定される取付部２１０ｄを備えている。

40

50

【0083】

このサイドレンズ210は、周レンズ部210a及び放射レンズ部210bの前面が、サイド装飾フレーム202の隔壁枠202fの前端と略沿うように、前側へ膨出した湾曲面形状とされている。また、詳細な図示は省略するが、周レンズ部210aの裏面（内面）側は、互いに異なる方向を向いた複数の面によって多面体状に形成されており、周レンズ部210aの板厚が不均一となることで、周レンズ部210aを透過する光が乱屈折するようになっている。また、この多面体状に形成された内面により、周レンズ部210aがキラキラした特徴的な外観を呈することができるようになっている。

【0084】

サイドインナーレンズ212は、サイドレンズ210の内部に後側から挿入嵌合されるものであり、図示するように、サイドレンズ210における周レンズ部210a及び放射レンズ部210bが形成された部位と対応するように形成されており、後面が窪んだ本体部212aと、本体部212aの後端から連続し本体部212aよりも前方へ突出すると共に放射レンズ部210b（サイド装飾フレーム202のスリット202e）と対応した位置に配置される板状の導光部212bと、を備えている。このサイドインナーレンズ212の本体部212aは、その前面がサイドレンズ210の内面に対して所定距離控えた状態に形成されている。また、詳細な図示は省略するが、サイドインナーレンズ212における本体部212aの一方の面には、サイドレンズ210の周レンズ部210aと同様に、互いに異なる方向を向いた複数の面によって多面体状に形成されており、本体部212aの板厚が不均一となることで、本体部212aを透過する光が乱屈折するようになっている。

【0085】

このサイドインナーレンズ212は、サイドレンズ210と組み合わせることで、周レンズ部210a及び本体部212aを透過する光を二重に乱屈折させることができ、反対側に配置された物の形状等をほとんど認識することができないようになっている。また、乱屈折と共に多面体状による乱反射により、サイドレンズ210（周レンズ部210a）の外観をキラキラさせると共に遠近感が不明瞭な不思議な感じに見せることができるようになっている。

【0086】

右サイド装飾ユニット200の右サイド上装飾基板214及び右サイド下装飾基板216は、表面に高輝度のカラーLEDが複数実装されており、サイド装飾フレーム202の発光装飾開口202g（サイドレンズ210の周レンズ部210a）と対応する位置に配置されたLED214a、216aは比較的照射角度の広いもの（例えば、60°～180°）が用いられており、サイド装飾フレーム202のスリット202e（サイドレンズ210の放射レンズ部210b）と対応する位置に配置されたLED214b、216bは比較的照射角度の狭いもの（例えば、15°～60°）が用いられている。なお、サイドサブレンズ228を発光装飾させる右サイド上装飾基板214のLED214cは、本実施形態では、赤色のLEDとされている。

【0087】

右サイド装飾ユニット200の右上部スピーカ222は、サイドスピーカ130と同様に、中高音域の音を出力するものであり、上部スピーカブラケット224により所定位置に所定方向へ向けて取付けられるようになっている。この右上部スピーカ222を支持する上部スピーカブラケット224は、正面視でパチンコ遊技機1の左右中央で斜め前下方に向かって突出する円筒状のホーン部224aを備えている。そして、上部スピーカブラケット224におけるホーン部224aの上端裏側に、右上部スピーカ222が固定されるようになっている。正面視では、ホーン部224aによって右上部スピーカ222が遊技者側から見えないようになっている。

【0088】

右上部スピーカ222は、上部スピーカブラケット224のホーン部224aによって、パチンコ遊技機1の上部から下方の遊技者へ向かって発せられるようになっており、他

のパチンコ遊技機に対して騒音に為り難いようになっている。なお、詳細な図示は省略するが、この上部スピーカブラケット 224 もまた、その前面が、サイドレンズ 210 の周レンズ部 210a やサイドインナーレンズ 212 の本体部 212a と同様に、互いに異なる方向を向いた複数の面によって多面体状に形成されており、その板厚が不均一となることで、上部スピーカブラケット 224 を透過する光が乱屈折するようになっている。

【0089】

また、上部スピーカブラケット 224 の前面側を覆う上部スピーカカバー 226 は、サイド装飾フレーム 202 における上端枠 202c に接する発光装飾開口 202g を閉鎖するようにサイド装飾フレーム 202 の後側から嵌合されると共に、その表面が、サイドレンズ 210 の表面と連続するような湾曲面形状に形成されている。また、上部スピーカカバー 226 の表面には貫通孔 226a が複数形成されており、右上部スピーカ 222 からの音を遊技者側へ十分に透過させることができるようになっている。

【0090】

なお、詳細な図示は省略するが、この上部スピーカカバー 226 もまた、その内面側が、サイドレンズ 210 の周レンズ部 210a やサイドインナーレンズ 212 の本体部 212a と同様に、互いに異なる方向を向いた複数の面によって多面体状に形成されており、その板厚が不均一となることで、上部スピーカカバー 226 を透過する光が乱屈折するようになっている。したがって、上部スピーカカバー 226 及び上部スピーカブラケット 224 において、光が乱屈折することで、遊技者側から右上部スピーカ 222 や上部スピーカカバー 226 に形成された貫通孔 226a を視認し難くすることができると共に、サイドレンズ 210 の周レンズ部 210a と同様の見栄えの外観とすることができるようになっている。

【0091】

[3-3. 左サイド装飾ユニット]

続いて、扉枠 5 における左サイド装飾ユニット 240 について、主に図 30 乃至図 32 を参照して説明する。図 30 (A) は扉枠における左サイド装飾ユニットの正面斜視図であり、(B) は扉枠における左サイド装飾ユニットの背面斜視図である。また、図 31 は、左サイド装飾ユニットを分解して前から見た分解斜視図である。更に、図 32 は、左サイド装飾ユニットを分解して後から見た分解斜視図である。

【0092】

本実施形態における扉枠 5 の左サイド装飾ユニット 240 は、図示するように、遊技窓 101 の前側外周のうち、正面視で下部を除く左側半分を装飾するものであり、内側が遊技窓 101 に沿って円弧状に形成されていると共に、外側が扉枠ベースユニット 100 の外周に沿って直線状に形成されており、右サイド装飾ユニット 200 と略対称に形成されている。この左サイド装飾ユニット 240 は、左サイド装飾ユニット 240 の骨格を形成するサイド装飾フレーム 242 と、サイド装飾フレーム 242 の上辺に沿って配置されるサイド上部装飾部材 244 と、サイド上部装飾部材 244 に対して後側から嵌合するサイド上部装飾レンズ 246 と、サイド装飾フレーム 242 及びサイド上部装飾部材 244 の上側を被覆すると共に、サイド上部装飾レンズ 246 を挟むようにサイド上部装飾部材 244 が前側に取付けられるサイド上部カバー 248 と、サイド上部カバー 248 の下部を支持すると共にサイドフレーム装飾 242 に対して後側から嵌合固定されるサイドレンズ 250 と、サイドレンズ 250 の裏側に嵌合されるサイドインナーレンズ 252 と、を備えている。

【0093】

また、左サイド装飾ユニット 240 は、サイドインナーレンズ 252 の後側で上下方向の略中央から上側に配置され表面に複数の LED 254a (フルカラー LED)、254b (白色 LED) が実装された左サイド上装飾基板 254 と、下側でサイドインナーレンズ 252 の上下方向の略中央から下側に配置され表面に複数の LED 256a (フルカラー LED)、256b (白色 LED) が実装された左サイド下装飾基板 256 と、左サイド上装飾基板 254 の後側を覆い左サイド上装飾基板 254 を挟むようにサイドインナー

レンズ 2 5 2 に取付けられる左サイド上装飾基板カバー 2 5 8 と、左サイド下装飾基板 2 5 6 の後側を覆い左サイド下装飾基板 2 5 6 を挟むようにサイドレンズ 2 5 0 及びサイド装飾フレーム 2 4 2 に取付けられる左サイド下装飾基板カバー 2 6 0 と、を備えている。

【0094】

更に、左サイド装飾ユニット 2 4 0 は、サイド装飾フレーム 2 4 2 の正面視で右上部に配置される左上部スピーカ 2 6 2 と、左上部スピーカ 2 6 2 を支持しサイド装飾フレーム 2 4 2 の後側上部に嵌合される上部スピーカブラケット 2 6 4 と、上部スピーカブラケット 2 6 4 とサイド装飾フレーム 2 4 2 との間に挟持される上部スピーカカバー 2 6 6 と、を備えている。

【0095】

この左サイド装飾ユニット 2 4 0 は、サイド装飾フレーム 2 4 2、サイド上部装飾部材 2 4 4、左サイド上装飾基板カバー 2 5 8、及び左サイド下装飾基板カバー 2 6 0 が不透光性の部材によって形成されており、サイド装飾フレーム 2 4 2 及びサイド上部装飾部材 2 4 4 の表面には所定色のメッキ層が形成されている。また、左サイド装飾ユニット 2 4 0 のサイド上部装飾レンズ 2 4 6、サイド上部カバー 2 4 8、サイドレンズ 2 5 0、サイドインナーレンズ 2 5 2、上部スピーカカバー 2 6 6、及び上部スピーカブラケット 2 6 4 は、透光性の部材によって形成されており、サイド上部カバー 2 4 8 が略全体が乳白色に、サイド上部装飾レンズ 2 4 6、サイドレンズ 2 5 0、サイドインナーレンズ 2 5 2、上部スピーカブラケット 2 6 4、及び上部スピーカカバー 2 6 6 が略透明とされている。

【0096】

なお、詳細な図示は省略するが、略透明に形成されたサイドレンズ 2 5 0 及び上部スピーカカバー 2 6 6 の裏面側と、サイドインナーレンズ 2 5 2 及び上部スピーカブラケット 2 6 4 の表面側は、多面体状に形成されており、光を乱屈折させることができるようになっている。そのため、サイドレンズ 2 5 0 及びサイドインナーレンズ 2 5 2 の後側に配置された左サイド上装飾基板 2 5 4 や左サイド下装飾基板 2 5 6 の表面（前面）に実装された LED 2 5 4 a、2 5 4 b、2 5 6 a、2 5 6 b 等が、遊技者側から明確に視認することができないようになっている。また、左サイド上装飾基板 2 5 4 や左サイド下装飾基板 2 5 6 の前面は、白色とされており、実装された LED 2 5 4 a、2 5 4 b、2 5 6 a、2 5 6 b 等の光によって左サイド装飾ユニット 2 4 0 を効率良く発光装飾させることができるようになっていると共に、LED 2 5 4 a、2 5 4 b、2 5 6 a、2 5 6 b が非点灯時に各装飾基板 2 5 4、2 5 6 が目立たないようにしている。なお、左サイド上装飾基板 2 5 4 及び左サイド下装飾基板 2 5 6 は、それぞれ周辺制御基板 4 1 4 0 と接続されており、周辺制御基板 4 1 4 0 からの駆動信号（発光駆動信号）により各 LED 2 5 4 a、2 5 4 b、2 5 6 a、2 5 6 b を適宜発光させて、左サイド装飾ユニット 2 4 0 を発光装飾させることができるようになっている。

【0097】

左サイド装飾ユニット 2 4 0 におけるサイド装飾フレーム 2 4 2 は、図示するように、全体が遊技窓 1 0 1 に略沿った円弧状に形成されており、具体的には、遊技窓 1 0 1 の外周に沿った円弧状の内側枠 2 4 2 a と、内側枠 2 4 2 a に対して外側へ離反した位置に配置され下端から上部にかけて扉枠 5（扉枠ベースユニット 1 0 0）の側面外周に沿った直線状とされると共に続く上部が内側枠 2 4 2 a の上端縁へ向かって湾曲するように円弧状に形成された外側枠 2 4 2 b と、外側枠 2 4 2 b と内側枠 2 4 2 a の上端縁同士を連結する上端枠 2 4 2 c と、外側枠 2 4 2 b と内側枠 2 4 2 a の下端縁同士を連結する下端枠 2 4 2 d と、内側枠 2 4 2 a 及び外側枠 2 4 2 b の周方向に沿って複数箇所（本実施形態では、4 箇所）に配置され内側枠 2 4 2 a と外側枠 2 4 2 b とを連結すると共に所定幅のスリット 2 4 2 e を有した隔壁枠 2 4 2 f と、を備えている。

【0098】

このサイド装飾フレーム 2 4 2 の内側枠 2 4 2 a は、前後方向に対して略同じ位置で遊技窓 1 0 1 の周方向へ略同じ幅で延びている。一方、外側枠 2 4 2 b は、扉枠 5 の側面に沿って延びる直線状の部位における後端が内側枠 2 4 2 a の後端と略同じ位置で直線状に

10

20

30

40

50

形成されているのに対して、前端は上下の両端が前方へ突出するような円弧状に形成されている。また、外側枠 242b の直線状に上下へ延びた部位よりも上側の湾曲した円弧状の部位は、上端縁側が前方へ突出するように前後方向にも湾曲した円弧状に形成されている。また、サイド装飾フレーム 242 の隔壁枠 242f は、内側枠 242a と外側枠 242b との間の部位が最も前方へ突出するように前後方向に湾曲した形状とされている。この隔壁枠 242f は、扉枠 5 を組立てた状態で遊技窓 101 の中央下部付近から放射状に延びた放射線上に配置されている（図 17 等を参照）。

【0099】

このサイド装飾フレーム 242 は、図示するように、複数の隔壁枠 242f によって内側枠 242a と外側枠 242b の間が周方向（長手方向）へ複数に分割された形態となっており、分割されたそれぞれの開口が発光装飾開口 242g とされ、後述するサイドレンズ 250 の周レンズ部 250a が後側から嵌め込まれるようになっている。また、隔壁枠 242f のスリット 242e には、後側からサイドレンズ 250 の放射レンズ部 250b が嵌め込まれるようになっている。更に、隔壁枠 242f によりスリット 242e と発光装飾開口 242g とを仕切ることができ、それぞれの発光態様を異ならせることができるようになっている。

【0100】

左サイド装飾ユニット 240 のサイド上部装飾部材 244 は、図示するように、サイド装飾フレーム 242 における外側枠 242b の円弧状に延びた上部に略沿って一定高さで左右方向へ延びていると共に、後面が窪んだ状態に形成されており、前面には前後方向に貫通する複数の開口部 244a が形成されている。このサイド上部装飾部材 244 は、列設された開口部 244a に沿った上側に縄文状のレリーフが施されている。

【0101】

一方、サイド上部装飾レンズ 246 は、サイド上部装飾部材 244 の窪んだ後面内に嵌合可能な形状とされていると共に、サイド上部装飾部材 244 の後側から開口部 244a を通ってその前端付近まで突出することが可能な複数の導光部 246a を備えている。この導光部 246a は、先端が多面体状に形成されており、サイド上部装飾部材 244 の開口部 244a に挿入嵌合させることで、開口部 244a に恰も宝石が嵌め込まれているように見せることができるようになっている。また、サイド上部装飾レンズ 244 の導光部 246a によって後側に配置された左サイド上装飾基板 254 からの光をサイド上部装飾部材 244 の開口部 244a から前方（遊技者側）へ放射させることができると共に、導光部 246a の先端を宝石として輝かせることができるようになっている。

【0102】

左サイド装飾ユニット 240 のサイド上部カバー 248 は、その上面及び左側面（正面視で）が扉枠 5（扉枠ベースユニット 100）の外周と略沿った形状とされていると共に、下面（下端）がサイド上部装飾部材 244 と略沿った形状とされている。このサイド上部カバー 248 は、前面下部に、サイド上部装飾部材 244 を収容可能となるように、下方が開放されると共に後方へ窪んだ取付段部 248a が形成されており、取付段部 248a の後端面にサイド上部装飾部材 244 等を取付けるための取付ボスや取付穴等が形成されている。また、サイド上部カバー 248 は、その外側側面（正面視で左側側面）に、扉枠ベースユニット 100 における補強ユニット 150 の上軸支部 156 を前側から被覆する被覆部 248b を備えている。

【0103】

左サイド装飾ユニット 240 のサイドレンズ 250 は、サイド装飾フレーム 242 と略沿った形状とされると共に、後面が窪んだ形状とされており、サイド装飾フレーム 242 の発光装飾開口 242g に後から挿入される周レンズ部 250a と、サイド装飾フレーム 242 のスリット 242e に後から挿入される放射レンズ部 250b と、を備えている。なお、図示するように、このサイドレンズ 250 は、サイド装飾フレーム 242 の上端枠 242c に接する発光装飾開口 242g と対応する周レンズ部 250a を備えておらず、該当する部位は、前方及び下方に開放された収容段部 250c とされている。この収容段

部 2 5 0 c 内には、後述する左上部スピーカ 2 6 2 や上部スピーカブラケット 2 6 4 等が収容されるようになっている。また、サイドレンズ 2 5 0 は、収容段部 2 5 0 c の上面を形成しサイド上部カバー 2 4 8 における取付段部 2 4 8 a の後側に固定される取付部 2 5 0 d を備えている。

【0104】

このサイドレンズ 2 5 0 は、周レンズ部 2 5 0 a 及び放射レンズ部 2 5 0 b の前面が、サイド装飾フレーム 2 4 2 の隔壁枠 2 4 2 f の前端と略沿うように、前側へ膨出した湾曲面形状とされている。また、詳細な図示は省略するが、周レンズ部 2 5 0 a の裏面（内面）側は、互いに異なる方向を向いた複数の面によって多面体状に形成されており、周レンズ部 2 5 0 a の板厚が不均一となることで、周レンズ部 2 5 0 a を透過する光が乱屈折するようになっている。また、この多面体状に形成された内面により、周レンズ部 2 5 0 a がキラキラした特徴的な外観を呈することができるようになっている。

10

【0105】

サイドインナーレンズ 2 5 2 は、サイドレンズ 2 5 0 の内部に後側から挿入嵌合されるものであり、図示するように、サイドレンズ 2 5 0 における周レンズ部 2 5 0 a 及び放射レンズ部 2 5 0 b が形成された部位と対応するように形成されており、後面が窪んだ本体部 2 5 2 a と、本体部 2 5 2 a の後端から連続し本体部 2 5 2 a よりも前方へ突出すると共に放射レンズ部 2 5 0 b（サイド装飾フレーム 2 4 2 のスリット 2 4 2 e）と対応した位置に配置される板状の導光部 2 5 2 b と、を備えている。このサイドインナーレンズ 2 5 2 の本体部 2 5 2 a は、その前面がサイドレンズ 2 5 0 の内面に対して所定距離控えた状態に形成されている。また、詳細な図示は省略するが、サイドインナーレンズ 2 5 2 における本体部 2 5 2 a の一方の面には、サイドレンズ 2 5 0 の周レンズ部 2 5 0 a と同様に、互いに異なる方向を向いた複数の面によって多面体状に形成されており、本体部 2 5 2 a の板厚が不均一となることで、本体部 2 5 2 a を透過する光が乱屈折するようになっている。

20

【0106】

このサイドインナーレンズ 2 5 2 は、サイドレンズ 2 5 0 と組み合わせることで、周レンズ部 2 5 0 a 及び本体部 2 5 2 a を透過する光を二重に乱屈折させることができ、反対側に配置された物の形状等をほとんど認識することができないようになっている。また、乱屈折と共に多面体状による乱反射により、サイドレンズ 2 5 0（周レンズ部 2 5 0 a）の外観をキラキラさせると共に遠近感が不明瞭な不思議な感じに見せることができるようになっている。

30

【0107】

左サイド装飾ユニット 2 4 0 の左サイド上装飾基板 2 5 4 及び左サイド下装飾基板 2 5 6 は、表面に高輝度のカラー L E D が複数実装されており、サイド装飾フレーム 2 4 2 の発光装飾開口 2 4 2 g（サイドレンズ 2 5 0 の周レンズ部 2 5 0 a）と対応する位置に配置された L E D 2 5 4 a，2 5 6 a は比較的照射角度の広いもの（例えば、60°～180°）が用いられており、サイド装飾フレーム 2 4 2 のスリット 2 4 2 e（サイドレンズ 2 5 0 の放射レンズ部 2 5 0 b）と対応する位置に配置された L E D 2 5 4 b，2 5 6 b は比較的照射角度の狭いもの（例えば、15°～60°）が用いられている。

40

【0108】

左サイド装飾ユニット 2 4 0 の左上部スピーカ 2 6 2 は、サイドスピーカ 1 3 0 と同様に、中高音域の音を出力するものであり、上部スピーカブラケット 2 6 4 により所定位置に所定方向へ向けて取付けられるようになっている。この左上部スピーカ 2 6 2 を支持する上部スピーカブラケット 2 6 4 は、正面視でパチンコ遊技機 1 の左右中央で斜め前下方に向かって突出する円筒状のホーン部 2 6 4 a を備えている。そして、上部スピーカブラケット 2 6 4 におけるホーン部 2 6 4 a の上端裏側に、左上部スピーカ 2 6 2 が固定されるようになっている。正面視では、ホーン部 2 6 4 a によって左上部スピーカ 2 6 2 が遊技者側から見えないようになっている。

【0109】

50

左上部スピーカ２６２は、上部スピーカブラケット２６４のホーン部２６４ａによって、パチンコ遊技機１の上部から下方の遊技者へ向かって発せられるようになっており、他のパチンコ遊技機に対して騒音に為り難いようになっている。なお、詳細な図示は省略するが、この上部スピーカブラケット２６４もまた、その前面が、サイドレンズ２５０の周レンズ部２５０ａやサイドインナーレンズ２５２の本体部２５２ａと同様に、互いに異なる方向を向いた複数の面によって多面体状に形成されており、その板厚が不均一となることで、上部スピーカブラケット２６４を透過する光が乱屈折するようになっている。

【０１１０】

また、上部スピーカブラケット２６４の前面側を覆う上部スピーカカバー２６６は、サイド装飾フレーム２４２における上端枠２４２ｃに接する発光装飾開口２４２ｇを閉鎖するようにサイド装飾フレーム２４２の後側から嵌合されると共に、その表面が、サイドレンズ２５０の表面と連続するような湾曲面形状に形成されている。また、上部スピーカカバー２６６の表面には貫通孔２６６ａが複数形成されており、左上部スピーカ２６２からの音を遊技者側へ十分に透過させることができるようになっている。

【０１１１】

なお、詳細な図示は省略するが、この上部スピーカカバー２６６もまた、その内面側が、サイドレンズ２５０の周レンズ部２５０ａやサイドインナーレンズ２５２の本体部２５２ａと同様に、互いに異なる方向を向いた複数の面によって多面体状に形成されており、その板厚が不均一となることで、上部スピーカカバー２６６を透過する光が乱屈折するようになっている。したがって、上部スピーカカバー２６６及び上部スピーカブラケット２６４において、光が乱屈折することで、遊技者側から左上部スピーカ２６２や上部スピーカカバー２６６に形成された貫通孔２６６ａを視認し難くすることができると共に、サイドレンズ２５０の周レンズ部２５０ａと同様の見栄えの外観とすることができるようになっている。

【０１１２】

[３－４．上部装飾ユニット]

続いて、扉枠５における上部装飾ユニット２８０について、主に図３３乃至図３６を参照して説明する。図３３は、扉枠における上部装飾ユニットの正面斜視図であり、図３４は、扉枠における上部装飾ユニットの背面斜視図である。また、図３５は上部装飾ユニットを分解して前から見た分解斜視図であり、図３６は上部装飾ユニットを分解して後から見た分解斜視図である。

【０１１３】

本実施形態の扉枠５における上部装飾ユニット２８０は、図１７等に応示するように、扉枠５の前面中央上部で、右サイド装飾ユニット２００及び左サイド装飾ユニット２４０における中央側の上端縁同士の間に取り付けられ、それらの間を装飾するものである。この上部装飾ユニット２８０は、図示するように、正面視で全体の外形形状が略逆二等辺三角形形状とされ、中央に大きく貫通する中央開口部２８１ａ、及び中央開口部２８１ａの左右両側に貫通する一対の側開口部２８１ｂを有し中央開口部２８１ａの上側に扉枠ベースユニット１００における上部ブラケット１２０の先端が挿入される前面装飾部材２８１と、前面装飾部材２８１の中央開口部２８１ａ内に後側から嵌め込まれる中央レンズ２８２と、中央レンズ２８２の後端に配置されるインナーレンズ２８３と、前面装飾部材２８１の側開口部２８１ｂに後側から嵌め込まれる一対の側レンズ２８４と、正面視の外形が前面装飾部材２８１と類似した形状とされ中央レンズ２８２、インナーレンズ２８３、及び一対の側レンズ２８４を前面装飾部材２８１とで挟持するように前面装飾部材２８１の後側に取付けられる本体部材２８５と、本体部材２８５の後側に配置され前面に複数のカラーＬＥＤ２８６ａ、２８６ｂが実装された上部装飾基板２８６と、正面視の外形が本体部と略同じ形状とされ上部装飾基板２８６を後側から覆うように本体部材２８５の後面に取付けられる基板カバー２８７と、を備えている。

【０１１４】

また、上部装飾ユニット２８０は、前面装飾部材２８１の下端から連続するように屈曲

しながら後方へ延出し前端上部が前面装飾部材 281 に支持されると共に後端が扉枠ベースユニット 100 に取付けられ下方へ向かって貫通する一対の下開口部 288a を有した下面装飾部材 288 と、下面装飾部材 288 の下開口部 288a に上側から嵌め込まれ下面装飾部材 288 及び基板カバー 287 に固定される下レンズ 289 と、を備えている。なお、本実施形態では、前面装飾部材 281 及び下面装飾部材 288 の表面に金属的な光沢を有したメッキ層が形成されている。なお、上部装飾基板 286 の LED 286a は、中央レンズ 282 と対応した位置に配置されていると共に、LED 286b は、側レンズ 284 及び下レンズ 289 と対応した位置に配置されており、中央レンズ 282 と、側レンズ 284 及び下レンズ 289 とをそれぞれ別々に発光装飾させることができるようになっている。また、本実施形態では、LED 286a がフルカラー LED とされていると共に、LED 286b が高輝度の白色 LED とされている。

10

【0115】

上部装飾ユニット 280 における前面装飾部材 281 は、その中央開口部 281a の内周形状が、正面視で中央上端が左右へ延びた辺とされ中央下端が頂点とされ各辺が緩い円弧状に延びた変五角形状に形成されており、上辺両側の上側辺の略中央と下端頂点から中央開口部 281a 内へ延びだした三つの突出部を有している。また、前面装飾部材 281 は、中央開口部 281a の上側辺の外側に、斜め外側上方へ向かって延びる複数の筋彫りが形成されており、この筋彫りによって前面装飾部材 281 は中央開口部 281a から羽根が延びだしたような形状に形成されていると共に、筋彫りに沿うように側開口部 281b が形成されている。

20

【0116】

この前面装飾部材 281 の中央開口部 281a 内に嵌め込まれる中央レンズ 282 は、その外形が、中央開口部 281a と略同じ形状とされており、前方へ膨出した形状とされていると共に、その前面が互いに異なる方向を向いた複数の面によって多面体状に形成されている。中央レンズ 282 は、透明（無色透明、有色透明）な樹脂によって形成されている。この中央レンズ 282 を前面装飾部材 281 の中央開口部 281a に嵌め込むことで、中央レンズ 282 がトリリアントカットされたような宝石に見えると共に、前面装飾部材 281 が宝石の台座に見えるようになっている。

【0117】

また、中央レンズ 282 の後側に配置されるインナーレンズ 283 は、中央レンズ 282 の後側の開口を閉鎖するように透明な樹脂で形成されていると共に、表面に微細なレンズ（又はプリズム）が複数形成されており、上部装飾基板 286 からの光を中央レンズ 282 側へ広く拡散させることができるようになっている。一方、前面装飾部材 281 の側開口部 281b 内に嵌め込まれる側レンズ 284 は、側開口部 281b へ嵌め込んだ状態で、その前面が前面装飾部材 281 の前面と略連続するよう透明な樹脂によって形成されている。なお、側レンズ 284 の裏面側には、インナーレンズ 283 と同様に、微細なレンズ（又はプリズム）が複数形成されており、上部装飾基板 286 からの照射される光によって側レンズ 284 全体が略均一に発光することができるようになっている。

30

【0118】

なお、インナーレンズ 283 及び側レンズ 284 は、表面に形成された複数の微細なレンズ等によって、白濁したような感じとなっており、インナーレンズ 283 及び側レンズ 284 を通して後側が明確に見えないようになっている。

40

【0119】

上部装飾ユニット 280 の本体部材 285 は、前面装飾部材 281 の中央開口部 281a の形状に略沿った外形で前後方向へ筒状に延び前端開口が斜め下方へ向かって傾斜すると共に閉鎖された後端が斜め上方へ向かって傾斜する中央部 285a と、中央部 285a の両側に配置され閉鎖された後端が中央部 285a の後端と略同じ位置とされると共に前端が中央部 285a よりも短く延びた凹陷状の側部 285b と、中央部 285a 及び側部 285b の後端面を貫通し上部装飾基板 286 に実装された LED 286a、286b と対応する位置に形成された複数の開口部 285c と、を備えている。この本体部材 285

50

は、後側に上部装飾基板 286 を配置すると、上部装飾基板 286 の LED 286a が開口部 285c 内に挿入配置されるようになっており、LED 286a からの光が後側へ漏れないようになっている。また、本体部材 285 の中央部 285a 及び側部 285b は前側から後側へ窪んだ形状となっており、それぞれに対応した LED 285a, 286b からの光が側方へ影響しないようになっている。

【0120】

また、上部装飾ユニット 280 の下面装飾部材 288 は、後方へ向かうに従って細くなるように形成されており、その左右の側面形状が、右サイド装飾ユニット 200 及び左サイド装飾ユニット 240 における上部スピーカカバー 226, 266 の上端枠 202c, 242c 寄り側の端部形状と略一致した形状とされていると共に、上部スピーカカバー 226, 266 の上端枠 202c, 242c 寄り側の端部が載置固定されるようになっている。なお、下レンズ 289 は、下面装飾部材 288 と上部スピーカカバー 226, 266 との間に挟持されるようになっている。また、下レンズ 289 へは、右サイド装飾ユニット 200 及び左サイド装飾ユニット 240 の上部スピーカブラケット 224, 264 を介して、右サイド上装飾基板 214 及び左サイド上装飾基板 254 からの光が供給されて発光するようになっている。

【0121】

[3-5. サイドスピーカカバー]

次に、扉枠 5 における一对のサイドスピーカカバー 290 について、主に図 22 及び図 23 を参照して説明する。このサイドスピーカカバー 290 は、扉枠ベースユニット 100 に取付けられたサイドスピーカ 130 の前面を被覆して装飾するものであり、右サイド装飾ユニット 200 及び左サイド装飾ユニット 240 の下端と、皿ユニット 300 との間に配置されるものである。このサイドスピーカカバー 290 は、扉枠ベースユニット 100 に取付けられたサイドスピーカ 130 の前面を覆うように湾曲した円盤状で複数の孔を有したカバー体 291 と、カバー体 291 の外周を前側から支持する円環状の開口部を有し右サイド装飾ユニット 200 及び左サイド装飾ユニット 240 の下端と連続するように形成された本体部材 292 と、本体部材 292 の下側に配置され皿ユニット 300 の下皿カバー 328 における左右後端と連続するように形成された下部部材 293 と、を備えている。

【0122】

このサイドスピーカカバー 290 は、本体部材 292 の表面に金属的な光沢を有したメッキ層が形成されている。また、下部部材 293 は、後述する皿ユニット 300 における下皿カバー 328 と同様の乳白色をした透光性の部材により形成されている。このサイドスピーカカバー 290 は、扉枠ベースユニット 100 の前面に取付けられるようになっている。

【0123】

[3-6. 皿ユニット]

続いて、扉枠 5 における皿ユニット 300 について、主に図 37 乃至図 40 を参照して説明する。図 37 は、扉枠における皿ユニットの正面斜視図であり、図 38 は、扉枠における皿ユニットの背面斜視図である。また、図 39 は、皿ユニットを分解して前から見た分解斜視図であり、図 40 は、皿ユニットを分解して後から見た分解斜視図である。

【0124】

本実施形態の扉枠 5 における皿ユニット 300 は、後述する賞球装置 740 から払出された遊技球を貯留するための上皿 301 及び下皿 302 を備えていると共に、上皿 301 に貯留した遊技球を球送ユニット 580 を介して後述する打球発射装置 650 へ供給することができるものである。皿ユニット 300 は、図 39 及び図 40 等に示すように、扉枠ベースユニット 100 の下部前面に固定される左右方向延びた略板状の皿ユニットベース 310 と、皿ユニットベース 310 の前面略中央に固定され上方及び後方が開放され正面視左側（軸支側）が大きく前方へ膨出した皿状の上皿本体 312 と、上皿本体 312 の上部外周を覆うと共に前端が正面視で左右方向中央が前方へ突出するように湾曲状に形成され

た上皿上部パネル 3 1 4 と、上皿上部パネル 3 1 4 の上側前端縁に取付けられ上下方向に貫通した複数の開口部 3 1 6 a を有する上皿前部装飾部材 3 1 6 と、上皿前部装飾部材 3 1 6 と上皿上部パネル 3 1 4 との間に配置され上皿前部装飾部材 3 1 6 の開口部 3 1 6 a 内に嵌め込まれる複数の導光部 3 1 8 a を有した左右一対の上皿上部レンズ 3 1 8 と、上皿上部レンズ 3 1 8 とは上皿上部パネル 3 1 4 を挟んで反対側に配置されると共に上皿上部パネル 3 1 4 の下面に取付けられ上面に複数のカラー LED 3 2 0 a, 3 2 2 a が実装された上皿右装飾基板 3 2 0 及び上皿左装飾基板 3 2 2 と、上皿上部レンズ 3 1 8 と上皿上部パネル 3 1 4 との間に配置され上皿右装飾基板 3 2 0 及び上皿左装飾基板 3 2 2 からの光を上皿上部レンズ 3 1 8 側へ拡散させる複数の微細プリズムを有した上皿上部インナーレンズ 3 1 9 と、を備えている。

10

【0125】

また、皿ユニット 3 0 0 には、上皿本体 3 1 2 の下側で皿ユニットベース 3 1 0 の前面に固定され上方及び後方が開放されると共に正面視で左右方向中央が前方へ膨出し前端が左右方向中央へ向かうに従って低くなるように形成された皿状の下皿本体 3 2 4 と、下皿本体 3 2 4 の上部に固定され正面視で左右方向中央が下皿本体 3 2 4 と略同様に前方へ膨出し前端が左右方向中央へ向かうに従って高くなるように湾曲した板状の下皿天板 3 2 6 と、下皿天板 3 2 6 及び下皿本体 3 2 4 の前端に沿った開口部 3 2 8 a を有すると共に開口部 3 2 8 a の外周を覆う下皿カバー 3 2 8 と、下皿カバー 3 2 8 の左右両側に配置され前後方向に貫通した開口部 3 3 0 a を有する皿サイド中カバー 3 3 0 と、皿サイド中カバー 3 3 0 の開口部 3 3 0 a に後側から嵌め込まれる皿サイド中カバーレンズ 3 3 2 と、皿サイド中カバー 3 3 0 の左右両外側に配置され扉枠ベースユニット 1 0 0 の左右両端と対応する位置まで左右方向へ延びた皿サイド外カバー 3 3 4 と、を備えている。なお、正面視で右側に配置される皿サイド中カバー 3 3 0 には、その右端部に後述する錠装置 1 0 0 のシリンダ錠 1 0 1 0 が臨む錠孔 3 3 0 b が形成されている。また、正面視で右側の皿サイド外カバー 3 3 4 には、前方からハンドル装置 5 0 0 が挿入されるハンドル挿通孔 3 3 4 a が形成されている。

20

【0126】

更に、皿ユニット 3 0 0 には、皿ユニットベース 3 1 0 及び上皿本体 3 1 2 に取付けられ上皿 3 0 1 に貯留された遊技球を下皿 3 0 2 へ抜くための上皿球抜き機構 3 4 0 と、下皿本体 3 2 4 の下面に取付けられ下皿 3 0 2 に貯留された遊技球を下方へ抜くための下皿球抜き機構 3 5 0 と、皿ユニットベース 3 1 0 の正面視で左側上部に取付けられパチンコ遊技機 1 に隣接して設置された図示しない CR ユニットの作動させる貸球ユニット 3 6 0 と、を備えている。

30

【0127】

皿ユニット 3 0 0 は、皿ユニットベース 3 1 0 の一部、上皿本体 3 1 2、及び上皿上部パネル 3 1 4 等によって遊技球を貯留可能な上皿 3 0 1 を構成している。また、皿ユニット 3 0 0 は、皿ユニットベース 3 1 0 の一部、下皿本体 3 2 4、下皿天板 3 2 6、及び下皿カバー 3 2 8 等によって遊技球を貯留可能な下皿 3 0 2 を構成している。

【0128】

この皿ユニット 3 0 0 における皿ユニットベース 3 1 0 は、図 3 9 に示すように、左右方向へ延びた略板状に形成されており、左右へ延びた上端縁には所定形状の形成された装飾部 3 1 0 a が備えられている。この装飾部 3 1 0 a の左端に前後方向へ貫通し貸球ユニット 3 6 0 を取付けるための貸球ユニット取付部 3 1 0 b が形成されている。この皿ユニットベース 3 1 0 は、貸球ユニット取付部 3 1 0 b の下側（正面視で左上隅部近傍）に配置され横長の矩形状で前後方向に貫通する上皿球供給口 3 1 0 c と、上皿球供給口 3 1 0 c よりも下側（皿ユニットベース 3 1 0 の高さ方向の略中間）で装飾部 3 1 0 a の右端近傍の下側に前後方向へ貫通し上下方向へ延びた上皿球排出口 3 1 0 d と、上皿球排出口 3 1 0 d 及び上皿球供給口 3 1 0 c の直下に配置され前方へ突出すると共に上面が同じ高さとなされた一対の下皿支持部 3 1 0 e と、を備えている。なお、上皿球排出口 3 1 0 d は、直下に配置された下皿支持部 3 1 0 e の上面の前後方向中間位置まで連続して形成されて

40

50

いる。

【0129】

また、皿ユニット300は、一対の下皿支持部310eの間に配置され下皿本体324及び下皿天板326の後端と嵌合し正面視で横長の矩形環状に形成された下皿支持溝310fと、下皿支持溝310fによって囲まれた部位の中央右寄りの下部に配置され前後方向に貫通する矩形状の下皿球供給口310gと、を備えている。更に、皿ユニットベース310は、図40に示すように、下皿球供給口310gと連続するように後方へ筒状に延びた下皿球供給樋310hと、下皿球供給樋310hの開放側側面に形成され遊技球が通過可能な大きさの切欠部310iと、を備えている。

【0130】

この皿ユニットベース310の上皿球供給口310cは、扉枠ベースユニット100における扉枠ベース本体110及び補強ユニット150の切欠部101a、162を介して扉枠ベースユニットの後側に取付けられるファールカバーユニット540の第一球出口544aと連通するようになっている。この上皿球供給口310cの前端には、正面視右方向へ長く延び後方へ窪んだ誘導凹部310jを備えている。この誘導凹部310jは、左右方向に対しては正面視右端側が若干低くなるように傾斜していると共に、前後方向に対しては前端側が低くなるように傾斜している。これにより、誘導凹部310jの前端と上皿本体312の底面との高低差は、誘導凹部310j右端へ向かうほど高くなるようになっており、誘導凹部310jの右端では、上皿本体312の底面との高低差が遊技球の外径よりも若干高くなるようになっている。

【0131】

したがって、本実施形態では、上皿301内に貯留された遊技球によって上皿球供給口310cの前側が閉鎖された場合、ファールカバーユニット540を介して賞球装置740から払出された遊技球が、上皿球供給口310cから直線的に前方の上皿301内にすることができなくなるので、払出された遊技球は上皿球供給口310cの前側を閉鎖した遊技球に当接してその転動方向が変化し、誘導凹部310j内を正面視右方向へと転動するように誘導され、誘導凹部310jの右端付近から上皿301内に貯留された遊技球の上側へと放出されることとなる。これにより、上皿301内において遊技球を自動的に上下二段に貯留させることができるので、上皿球供給口310cの前を遊技球が塞いだ時に遊技者が手で遊技球を寄せなくても払出された遊技球を上皿301内に供給（放出）し続けることが可能となり、上皿301への遊技球の貯留に対して遊技者が煩わしく感じてしまうのを抑制することができ、遊技者を遊技球の打込操作や打ち込まれた遊技球による遊技に専念させて遊技に対する興味が低下するのを抑制することができると共に、上皿301における遊技球の貯留量を多くすることができるようになっている。

【0132】

皿ユニットベース310の上皿球排出口310dは、上皿球抜き機構340における上皿球抜きベース344の開口部344a、及び扉枠ベースユニット100における扉枠ベース本体110の球送開口113、を介して扉枠ベースユニット100の後側に取付けられる球送ユニット580の進入口581aと連通するようになっている。更に、下皿球供給口310gは、その後側から後方へ延びた下皿球供給樋310hが、扉枠ベースユニット100における扉枠ベース本体110の球通過口110fを貫通して後方へ延出した上で、扉枠ベースユニット100の後側に取付けられるファールカバーユニット540の第二球出口544bに接続されていると共に、下皿球供給樋310hの切欠部310iが、上皿球抜き機構340における上皿球抜きベース344の球抜き流路344cと接続されている。

【0133】

なお、本実施形態では、図示するように、下皿球供給口310gの前端には、正面視で左方向へ広がった拡口部310kを備えており、この拡口部310kによって下皿球供給口310gの前端が左右方向へ広がった状態となっている。これにより、下皿球供給口310gの前側に溜まった下皿302内の遊技球により下皿球供給口310gにおいて早期

に球詰りが発生してしまうのを抑制することができ、より多くの遊技球を下皿 3 0 2 内へ供給することができるようになっている。

【0 1 3 4】

皿ユニット 3 0 0 の上皿本体 3 1 2 は、正面視で中央よりも左側（軸支側）が前方へ膨出し、底面が全体的に左端側（開放側）及び後端側が低くなるように形成されている。この上皿本体 3 1 2 の底面は、軸支側の後端が皿ユニットベース 3 1 0 における上皿球供給口 3 1 0 c の底辺付近に、開放側の後端が皿ユニットベース 3 1 0 における上皿球排出口 3 1 0 d の上下方向中間位置付近に、それぞれ位置するように形成されており、上皿球供給口 3 1 0 c から上皿本体 3 1 2（上皿 3 0 1）に供給された遊技球が、上皿球排出口 3 1 0 d へ誘導されるようになっている。

10

【0 1 3 5】

なお、上皿本体 3 1 2 は、底面の後端で左右方向中央から開放側に遊技球と接触可能な金属製の皿上皿レール 3 1 2 a が取付けられている。この皿上皿レール 3 1 2 a は、図示は省略するが、電氣的に接地（アース）されており、遊技球に帯電した静電気を除去することができるようになっている。

【0 1 3 6】

皿ユニット 3 0 0 の上皿上部パネル 3 1 4 は、上皿本体 3 1 2 の上端から扉枠 5 の左右方向中央が前方へ突出するように湾曲状に延びだしており、上皿本体 3 1 2 の開放側よりも外側に上下方向へ貫通し後述する上皿球抜き機構 3 4 0 の上皿球抜きボタン 3 4 1 が取付けられる取付孔 3 1 4 a が形成されている。この上皿上部パネル 3 1 4 は、前端に上皿本体 3 1 2 の上部前端よりも一段下がった段状に形成され上皿前部装飾部材 3 1 6 を取付けるための装飾取付部 3 1 4 b と、左右方向の中央で上皿本体 3 1 2 よりも前側の位置で装飾取付部 3 1 4 b よりも更に下がった段状に形成され後述する操作ユニット 4 0 0 を取付けるための操作ユニット取付部 3 1 4 c と、を備えている。

20

【0 1 3 7】

なお、詳細な説明省略するが、上皿上部パネル 3 1 4 の装飾取付段部 3 1 4 b には、下面に取付けられる上皿右装飾基板 3 2 0 及び上皿左装飾基板 3 2 2 の LED 3 2 0 a、3 2 2 a と対応した位置に上下方向に貫通する開口部や切欠部が形成されていると共に、操作ユニット取付部 3 1 4 c には、操作ユニット 4 0 0 と周辺制御基板 4 1 4 0 とを接続する配線ケーブルが通過可能な開口部等が形成されている。

30

【0 1 3 8】

上皿前部装飾部材 3 1 6 は、上皿上部パネル 3 1 4 の前端に沿って左右方向へ湾曲状に延びた形状とされ、その複数の開口部 3 1 6 a に下側から上皿上部レンズ 3 1 8 の導光部 3 1 8 a が嵌め込まれるようになっていると共に、上皿上部パネル 3 1 4 の装飾取付部 3 1 4 b に取付けることで上皿上部レンズ 3 1 8 を上皿上部パネル 3 1 4 とで挟持することができるようになっている。また、上皿上部レンズ 3 1 8 の下側には、表面に微細なレンズ（プリズム）を複数有した上皿上部インナーレンズ 3 1 9 が配置されており、上皿右装飾基板 3 2 0 や上皿左装飾基板 3 2 2 からの光を十分に拡散させて、上皿上部レンズ 3 1 8 全体を略均一に発光装飾させることができるようになっている。なお、図示するように、上皿前部装飾部材 3 1 6 における開口部 3 1 6 a の内周形状が洋梨状に形成されており、開口部 3 1 6 a に嵌め込まれる上皿上部レンズ 3 1 8 の導光部 3 1 8 a も同様の形状とされ、この導光部 3 1 8 a を嵌め込むことで、上皿前部装飾部材 3 1 6 の開口部 3 1 6 a に、ペアシェイプカットされたような宝石が嵌め込まれたような外観を呈するようになっている。

40

【0 1 3 9】

皿ユニット 3 0 0 の下皿本体 3 2 4 は、平面視で前方へ扇状に広がり後端が左右方向へ直線状に形成され上面の略中央が最も低くなるように形成された底板 3 2 4 a と、底板 3 2 4 a の中央に上下方向へ貫通するように形成された下皿球抜き孔 3 2 4 b と、底板 3 2 4 a の後端を除く前端及び側端から上方へ立上がる側板 3 2 4 c と、を備えている。この下皿本体 3 2 4 の側板 3 2 4 c は、底板 3 2 4 a の側端から上方へ立上がった上端が、前

50

側が最も低く後側へ向かうに従って高くなるように曲線状に形成されていると共に、底板 3 2 4 a の側端から上方へ立上がった上端が直線状に形成されており、上端の直線状の部分に下皿天板 3 2 6 の左右両端が載置接続されるようになっている。

【0140】

この下皿本体 3 2 4 は、底板 3 2 4 a 及び側板 3 2 4 c の後端が、皿ユニットベース 3 1 0 の前面に形成された下皿支持溝 3 1 0 f 内に挿入支持されるようになっている。また、下皿本体 3 2 4 の下皿球抜き孔 3 2 4 b は、底板 3 2 4 a の裏面側に配置される下皿球抜き機構 3 5 0 の開閉シャッター 3 5 2 によって閉鎖されるようになっている。

【0141】

下皿カバー 3 2 8 は、正面視の外形が下側へ膨出し各辺が円弧の逆三角形状に形成されており、中央に前後方向へ貫通する開口部 3 2 8 a を備えている。この開口部 3 2 8 a の内形は、下皿本体 3 2 4 及び下皿天板 3 2 6 の前端により形成される形状と一致した形状とされており、下皿 3 0 2 の開口を形成するものである。また、下皿カバー 3 2 8 は、透光性を有した乳白色の樹脂によって形成されていると共に、図示は省略するが、裏側にカラー LED が所定間隔で配置されており、下皿カバー 3 2 8 全体を発光装飾させることができるようになっている。

【0142】

皿サイド中カバー 3 3 0 は、正面視で下皿カバー 3 2 8 の左右両外側に配置され、正面視で左右方向の略中央から扉枠 5 の側面まで下皿カバー 3 2 8 の下側側辺に沿って所定幅で延びており、扉枠 5 の側面まで延びた上部後端が扉枠ベースユニット 1 0 0 における扉枠ベース本体 1 1 0 の前面に取付けられるようになっている。この皿サイド中カバー 3 3 0 は、前後方向に貫通する開口部 3 3 0 a を備えており、開口部 3 3 0 a 内に後側から皿サイド中カバーレンズ 3 3 2 が嵌め込まれるようになっている。更に、正面視で右側（開放側）の皿サイド中カバー 3 3 0 には、その外側端部（右側端部）付近で錠装置 1 0 0 0 のシリンダ錠 1 0 1 0 と対応した位置に前後方向に貫通する錠孔 3 3 0 b が形成されており、本体枠 3 に対して扉枠 5 を閉じた状態とすると、この錠孔 3 3 0 b からシリンダ錠 1 0 1 0 の錠穴が臨むようになっている。

【0143】

この皿サイド中カバー 3 3 0 は、その前端下部から後方へ延出する底板部 3 3 0 c を更に備えており、この底板部 3 3 0 c の後端が扉枠ベースユニット 1 0 0 における扉枠ベース本体 1 1 0 の前面に取付けられるようになっている。また、皿サイド中カバー 3 3 0 の底板部 3 3 0 c によって下皿本体 3 2 4 の下側の一部が被覆されるようになっている。

【0144】

皿サイド外カバー 3 3 4 は、正面視で皿サイド中カバー 3 3 0 の左右両外側に配置され、正面視が扉枠 5 の側辺及び底辺に沿った略三角形状とされており、後方及び上方に開放された箱状に形成されている。本実施形態では、右側（開放側）の皿サイド外カバー 3 3 4 に、扉枠ベースユニット 1 0 0 におけるハンドルブラケット 1 4 0 と対応した位置に前後方向へ貫通するハンドル挿通孔 3 3 4 a が形成されている。この皿サイド外カバー 3 3 4 は、扉枠ベースユニット 1 0 0 における扉枠ベース本体 1 1 0 の前面に取付けられるようになっていると共に、一部が皿ユニットベース 3 1 0 に取付けられるようになっている。また、皿サイド外カバー 3 3 4 及び皿サイド中カバー 3 3 0 によって下皿本体 3 2 4 の中央部を除く下側が被覆されるようになっている。

【0145】

皿ユニット 3 0 0 における上皿球抜き機構 3 4 0 は、上皿上部パネル 3 1 4 の取付孔 3 1 4 a に対して上下方向へ進退可能に取付けられる上皿球抜きボタン 3 4 1 と、上皿球抜きボタン 3 4 1 の操作に対して上皿球抜きボタン 3 4 1 の上下動よりも大きく上下動し皿ユニットベース 3 1 0 の前面側に支持される作動片 3 4 2 と、作動片 3 4 2 の上下動によって上下方向へスライドし後述する球送ユニット 5 8 0 における球抜き部材 5 8 3 の作動棹 5 8 3 c と当接する当接片 3 4 3 a を備え皿ユニットベース 3 1 0 の後側に配置される上皿球抜きスライダ 3 4 3 と、上皿球抜きスライダ 3 4 3 を上下方向へスライド可能に支

10

20

30

40

50

持し皿ユニットベース 3 1 0 の後側に取り付けられる上皿球抜きベース 3 4 4 と、を備えている。

【0 1 4 6】

この上皿球抜き機構 3 4 0 は、詳細な図示は省略するが、上皿球抜きボタン 3 4 1 が上側の移動端に位置するように、上皿球抜きボタン 3 4 1 と伴に上下動する作動片 3 4 2 がコイルバネによって上方側へ付勢されている。また、上皿球抜きスライダ 3 4 3 は、上皿球抜きベース 3 4 4 との間に備えられたコイルバネによって上方側へ付勢された状態となっている。

【0 1 4 7】

上皿球抜き機構 3 4 0 の上皿球抜きベース 3 4 4 は、皿ユニットベース 3 1 0 の上皿球排出口 3 1 0 d を閉鎖すると同時に上皿球排出口 3 1 0 d と連絡し前方へ向かって開口する開口部 3 4 4 a (図 3 9 を参照) と、上皿球抜きベース 3 4 4 の裏面側で開口部 3 4 4 a と連通し開口部 3 4 4 a を通過した遊技球を下方へ誘導した後に後方へ誘導する球誘導流路 3 4 4 b (図 3 8 及び図 4 0 を参照) と、球誘導流路 3 4 4 b の下側から下方へ延出した後に上皿球抜きベース 3 4 4 の下辺に略沿って背面視で右側 (軸支側) の端部へ向かって延出し遊技球が流通可能とされた球抜き流路 3 4 4 c と、を備えている。

【0 1 4 8】

上皿球抜きベース 3 4 4 は、開口部 3 4 4 a が上皿球排出口 3 1 0 d と連通すると共に、開口部 3 4 4 a と連通する球誘導流路 3 4 4 b の下端が扉枠ベースユニット 1 0 0 における扉枠ベース本体 1 1 0 の球送開口 1 1 3 を介して扉枠ベース本体 1 1 0 の後側に取り付けられる球送ユニット 5 8 0 の進入口 5 8 1 a と連通するようになっており、上皿 3 0 1 内に貯留された遊技球を、球送ユニット 5 8 0 へ供給することができるようになっている。

【0 1 4 9】

また、上皿球抜きベース 3 4 4 の球抜き流路 3 4 4 c は、球誘導流路 3 4 4 b と隣接した上端が扉枠ベース本体 1 1 0 の球送開口 1 1 3 を介して球送ユニット 5 8 0 の球抜口 5 8 1 b と連通していると共に、軸支側へ延びた下端が皿ユニットベース 3 1 0 における下皿球供給樋 3 1 0 h の切欠部 3 1 0 i と連通しており、球送ユニット 5 8 0 の球抜口 5 8 1 b から排出された遊技球を下皿 3 0 2 へ誘導することができるようになっている。なお、球抜き流路 3 4 4 c の後端下部は上皿球抜き流路カバー 3 4 5 によって閉鎖されている。

【0 1 5 0】

この上皿球抜き機構 3 4 0 は、コイルバネの付勢力に抗して上皿球抜きボタン 3 4 1 を下方へ押圧すると、上皿球抜きスライダ 3 4 3 が下方へスライドすると共に後方へ突出した当接片 3 4 3 a も下方へ移動する。そして、当接片 3 4 3 a の上面と当接する球送ユニット 5 8 0 における球抜き部材 5 8 3 の作動棹 5 8 3 c は、当接片 3 4 3 a が下方へ移動することで球抜き部材 5 8 3 の仕切部 5 8 3 a が所定方向へ回動し、仕切部 5 8 3 a によって仕切られた進入口 5 8 1 a と球抜口 5 8 1 b との仕切りが解除されて進入口 5 8 1 a と球抜口 5 8 1 b とが連通した状態となる。これにより、上皿 3 0 1 に貯留された遊技球は、上皿球排出口 3 1 0 d から上皿球抜きベース 3 4 4 の開口部 3 4 4 a 及び球誘導流路 3 4 4 b を介して、球送ユニット 5 8 0 の進入口 5 8 1 a へ進入した上で球抜口 5 8 1 b から上皿球抜きベース 3 4 4 の球抜き流路 3 4 4 c へと排出され、皿ユニットベース 3 1 0 の下皿球供給樋 3 1 0 h を介して下皿球供給口 3 1 0 g から下皿 3 0 2 へ排出することができるようになっている。

【0 1 5 1】

なお、球送ユニット 5 8 0 の球抜き部材 5 8 3 は、その作動棹 5 8 3 c がコイルバネによって上方へ付勢された上皿球抜きスライダ 3 4 3 における当接片 3 4 3 a の上面と当接しているので、球抜き部材 5 8 3 の仕切部 5 8 3 a 上に遊技球が勢い良く供給されても、その衝撃を、作動棹 5 8 3 c を介して上皿球抜きスライダ 3 4 3 を付勢するコイルバネによって吸収させることができ、球抜き部材 5 8 3 等が破損するのを防止することができる。

と共に、遊技球が仕切部 5 8 3 a で跳ね返るのを防止することができるようになっている。

【0152】

皿ユニット 3 0 0 における下皿球抜き機構 3 5 0 は、下皿本体 3 2 4 の下側で正面視左右に配置された皿サイド中カバー 3 3 0 の底板部 3 3 0 c 同士の間配置される下皿球抜きベース 3 5 1 と、下皿球抜きベース 3 5 1 の上面に回動可能に軸支され下皿本体 3 2 4 の下皿球抜き孔 3 2 4 b を開閉可能な板状の開閉シャッター 3 5 2 と、開閉シャッター 3 5 2 を回動させると共に下皿球抜きベース 3 5 1 の上面に前後方向へスライド可能に支持された下皿球抜きスライダ 3 5 3 と、下皿球抜きスライダ 3 5 3 の前端に取付けられる下皿球抜きボタン 3 5 4 と、を備えている。

10

【0153】

この下皿球抜きベース 3 5 1 は、下皿本体 3 2 4 の下皿球抜き孔 3 2 4 b と対向する位置に上下方向に貫通したベース球抜き孔 3 5 1 a を備えている。また、開閉シャッター 3 5 2 は、下皿球抜き孔 3 2 4 b を閉鎖可能な閉鎖部 3 5 2 a と、閉鎖部 3 5 2 a の前側に配置され下皿球抜き孔 3 2 4 b と略一致可能な上下方向に貫通したシャッター球抜き孔 3 5 2 b と、を備えており、下皿球抜きベース 3 5 1 との間でコイルバネによって閉鎖部 3 5 2 a が下皿球抜き孔 3 2 4 b 及びベース球抜き孔 3 5 1 a を閉鎖する位置となるように付勢されている。

【0154】

なお、詳細な図示は省略するが、開閉シャッター 3 5 2 は、下皿球抜きスライダ 3 5 3 と当接可能な当接ピンを備えており、この当接ピンが下皿球抜きスライダ 3 5 3 と当接することで、下皿球抜きスライダ 3 5 3 によって閉鎖部 3 5 2 a 及びシャッター球抜き孔 3 5 2 b が後方へ移動するように回動させられたり、コイルバネの付勢力により下皿球抜きスライダ 3 5 3 を前方側へスライドさせたりすることができるようになっている。

20

【0155】

また、下皿球抜きボタン 3 5 4 は、図示するように、皿ユニット 3 0 0 における下皿カバー 3 2 8 の左右方向中央下側で、左右の皿サイド中カバー 3 3 0 に挟まれた位置に配置されるようになっており、その表面形状が下皿カバー 3 2 8 や皿サイド中カバー 3 3 0 の表面形状に対して滑らかに連続するような形状とされている。

【0156】

また、下皿球抜き機構 3 5 0 は、開閉シャッター 3 5 2 のシャッター球抜き孔 3 5 2 b が、下皿本体 3 2 4 の下皿球抜き孔 3 2 4 b 及び下皿球抜きベース 3 5 1 のベース球抜き孔 3 5 1 a と略一致した回動位置に保持するために、下皿球抜きスライダ 3 5 3 を所定位置に保持する保持機構 3 5 5 を、更に備えている。

30

【0157】

この下皿球抜き機構 3 5 0 は、下皿球抜きボタン 3 5 4 の表面形状が下皿カバー 3 2 8 等の表面形状と連続したような状態では、下皿球抜きボタン 3 5 4 が前方端へ移動した閉状態であり、開閉シャッター 3 5 2 の閉鎖部 3 5 2 a によって下皿本体 3 2 4 の下皿球抜き孔 3 2 4 b が閉鎖された状態となっている。この状態で、下皿本体 3 2 4 (下皿 3 0 2) 内に遊技球を貯留することができるようになっている。閉状態の下皿球抜きボタン 3 5 4 を、後方へ押圧すると、下皿球抜きボタン 3 5 4 と下皿球抜きスライダ 3 5 3 とが後方へスライドすると共に、下皿球抜きスライダ 3 5 3 の後方へのスライドによって開閉シャッター 3 5 2 がコイルバネの付勢力に抗してその閉鎖部 3 5 2 a 及びシャッター球抜き孔 3 5 2 b が後方へ移動するように回動することとなる。

40

【0158】

そして、開閉シャッター 3 5 2 が後方へ回動することでシャッター球抜き孔 3 5 2 b が下皿球抜き孔 3 2 4 b 及びベース球抜き孔 3 5 1 a と重なるようになり、やがて、シャッター球抜き孔 3 5 2 b と下皿球抜き孔 3 2 4 b とが一致し、下皿 3 0 2 に貯留された遊技球を下皿球抜き孔 3 2 4 b を介して皿ユニット 3 0 0 の下方へ排出することができる。なお、シャッター球抜き孔 3 5 2 b と下皿球抜き孔 3 2 4 b とが略一致する位置へ下皿球抜

50

きスライダ 3 5 3 が後方へ移動すると、下皿球抜きスライダ 3 5 3 が保持機構 3 5 5 によってスライドが保持されるようになっており、下皿球抜きスライダ 3 5 3 のスライドがロック（保持）されることで下皿球抜きボタン 3 5 4 が後方へ後退した開状態のままとなると共に、シャッター球抜き孔 3 5 2 b が下皿球抜き孔 3 3 2 4 b と一致した状態で保持され、下皿球抜きボタン 3 5 4 を押し続けていなくても、下皿 3 0 2 に貯留された遊技球を下方へ排出することができるようになっている。

【0159】

一方、下皿球抜き孔 3 2 4 b を閉鎖する場合、後退した開状態の下皿球抜きボタン 3 5 4 を更に後方へ押圧すると、保持機構 3 5 5 による下皿球抜きスライダ 3 5 3 の保持が解除されて、下皿球抜きスライダ 3 5 3 がスライドすることができるようになり、コイルバネによって閉鎖部 3 5 2 a が下皿球抜き孔 3 2 4 b を閉鎖する方向へ付勢された開閉シャッター 3 5 2 が、その付勢力によって閉鎖部 3 5 2 a が下皿球抜き孔 3 2 4 b の方向（前方）へ移動する方向へ回動することとなる。そして、開閉シャッター 3 5 2 の前方への回動に伴って下皿球抜きスライダ 3 5 3 が前方へスライドし、閉鎖部 3 5 2 a によって下皿球抜き孔 3 2 4 b が閉鎖されると共に、下皿球抜きボタン 3 5 4 が下皿カバー 3 2 8 等の前面と略一致した閉状態の位置に復帰し、下皿 3 0 2 内に遊技球を貯留することができるようになる。

【0160】

なお、下皿球抜き機構 3 5 0 の保持機構 3 5 5 は、上記の機能を有した公知の技術を用いており、その詳細な機構については、説明を省略する。

【0161】

皿ユニット 3 0 0 における貸球ユニット 3 6 0 は、後方へ押圧可能な貸球ボタン 3 6 1 及び返却ボタン 3 6 2 を備えていると共に、貸球ボタン 3 6 1 と返却ボタン 3 6 2 の間に貸出残表示部 3 6 3 を備えている。貸球ボタン 3 6 1 が操作されると、球貸スイッチ 3 6 5 a により検出され、返却ボタン 3 6 2 が操作されると、返却スイッチ 3 6 5 b により検出されるようになっている。残度数表示器 3 6 5 c の表示内容は貸出残表示部 3 6 3 を介して視認することができるようになっている。球貸スイッチ 3 6 5 a、返却スイッチ 3 6 5 b、及び残度数表示器 3 6 5 c は、度数表示板 3 6 5 に実装されており、この度数表示板 3 6 5 は、貸球ユニット 3 6 0 の内部に取り付けられている。この貸球ユニット 3 6 0 は、パチンコ遊技機 1 に隣接して設けられた球貸機に対して現金やプリペイドカードを投入した上で、貸球ボタン 3 6 1 を押すと、所定数の遊技球を皿ユニット 3 0 0 の上皿 3 0 1 内へ貸出す（払出す）ことができると共に、返却ボタン 3 6 2 を押すと貸出された分の残りを引いた上で投入した現金の残金やプリペイドカードが返却されるようになっている。また、貸出残表示部 3 6 3 には、球貸機に投入した現金やプリペイドカードの残数が表示されるようになっている。

【0162】

この貸球ユニット 3 6 0 は、皿ユニットベース 3 1 0 における上端の装飾部 3 1 0 a に形成された貸球ユニット取付部 3 1 0 b に対して、後側から取付けられるようになっている。また、貸球ユニット 3 6 0 には、後面から後方へ突出し防犯カバー 1 8 0 における軸支側（正面視で左側）の装着弾性片 1 8 5 を装着係止する防犯カバー装着部 3 6 4 を備えている。

【0163】

[3-7. 操作ユニット]

次に、扉枠 5 における操作ユニット 4 0 0 について、主に図 4 1 乃至図 4 6 を参照して説明する。図 4 1 は、扉枠における操作ユニットの正面斜視図であり、図 4 2 は、扉枠における操作ユニットの背面斜視図である。また、図 4 3 は、操作ユニットを分解して右前上方から見た分解斜視図であり、図 4 4 は、操作ユニットを分解して右前下方から見た分解斜視図である。更に、図 4 5 は、操作ユニットの断面図であり、図 4 6 は、操作ユニットにおける押圧操作部押した状態で示す断面図である。

【0164】

本実施形態の扉枠 5 における操作ユニット 400 は、正面視左右方向の略中央で上皿 301 の前面に配置され、遊技者が回転操作可能なダイヤル操作部 401 と、遊技者が押圧可能な押圧操作部 405 と、を備えており、遊技状態に応じて遊技者の操作を受付けたり、ダイヤル操作部 401 が可動したりすることができ、遊技者に対して遊技球の打込操作だけでなく、遊技中の演出にも参加することができるようにするものである。

【0165】

この操作ユニット 400 は、円環状のダイヤル操作部 401 と、ダイヤル操作部 401 の円環内に挿入される円柱状の押圧操作部 405 と、ダイヤル操作部 401 の下端と連結される円環状の従動ギア 410 と、従動ギア 410 と噛合する円盤状の駆動ギア 412 と、駆動ギア 412 が回転軸に固定されるダイヤル駆動モータ 414 と、従動ギア 410 を回転可能に支持する円環状のギアレール 416 a、及び押圧操作部 405 を上下方向へ摺動可能に支持する円筒状のボタン支持筒 416 b を有した操作部保持部材 416 と、操作部保持部材 416 のボタン支持筒 416 b 内に配置され押圧操作部 405 を上方へ付勢するバネ 418 と、操作部保持部材 416 のギアレール 416 a 及びボタン支持筒 416 b が通過可能な開口 420 a を有し操作部保持部材 416 とダイヤル駆動モータ 414 とが下面に固定されるベース部材 420 と、ベース部材 420 の上面を覆いダイヤル操作部 401 の内筒部 401 a が通過可能な開口 422 a を有した上カバー 422 と、上カバー 422 の下側にベース部材 420 を挟むように取付けられベース部材 420 及びダイヤル駆動モータ 414 の下面を覆う下カバー 424 と、を主に備えている。

【0166】

本実施形態では、従動ギア 410 の歯数が駆動ギア 412 の歯数の 2 倍、つまり減速比が値 2 に選定されているため、ダイヤル駆動モータ 414 の回転軸に固定された駆動ギア 412 が 2 回転すると、この駆動ギア 412 と噛合する従動ギア 410 が 1 回転するようになっている。なお、ダイヤル駆動モータ 414 は、ステッピングモータであり、その出力軸が 1 ステップで 15° 回転し、24 ステップで 360° 回転するものである。このため、ダイヤル駆動モータ 414 の出力軸が 1 ステップで 15° 回転すると、この出力軸に固定された駆動ギア 412 も 15° 回転し、この回転が従動ギア 410 に伝わって、減速比が値 2 により、従動ギア 410 と連結されたダイヤル操作部 401 も従動ギア 410 とともに 30° 回転することとなる。

【0167】

また、操作ユニット 400 は、上カバー 422 の上側を覆うようにベース部材 420 に固定されダイヤル操作部 401 の内筒部 401 a が通過可能な開口 426 a、及び開口 426 a の左右両側から外方へ延出し皿ユニット 300 における操作ユニット取付部 314 c へ固定するための固定部 426 b を有したカバー本体 426 と、カバー本体 426 の上面を覆う表面カバー 428 と、ベース部材 420 の上面に取付けられ操作部保持部材 416 のボタン支持筒 416 b 及びダイヤル操作部 401 の内筒部 401 a が通過可能な開口 430 a を有し上面におけるダイヤル操作部 401 の円環と対応した位置に複数のカラー LED 430 b が実装されたダイヤル装飾基板 430 と、ベース部材 420 の下側に固定され、ダイヤル操作部 401 の回転を検出する一対の回転検出スイッチ 432 a、432 b、押圧操作部 405 の操作を検出する押圧検出スイッチ 432 c、及び押圧操作部 405 の直下の上面に実装されたカラー LED 432 d を有したボタン装飾基板 432 と、を備えている。

【0168】

操作ユニット 400 におけるダイヤル操作部 401 は、透光性を有した素材により形成されており、上下方向へ延びた筒状の内筒部 401 a と、内筒部 401 a の上端から外方へ延出し表面に所定の装飾（具体的には、滑らかな凹凸を有する意匠が施されている。）が施された円環状の天板部 401 b と、天板部 401 b の外周端から下方へ筒状に延出し内筒部 401 a よりも短い外筒部 401 c と、外筒部 401 c の下端から外側へ環状に延出する鰐部 401 d と、を主に備えている。このダイヤル操作部 401 における鰐部 401 d の外径は、上カバー 422 における開口 422 a の内径よりも大径とされている。ま

た、ダイヤル操作部 401 は、内筒部 401 a の下端に連結係止部（図 44 を参照）を備えており、従動ギア 410 の連結係止爪 410 b が係止されることで、ダイヤル操作部 401 と従動ギア 410 とを連結することができるようになっている。更に、ダイヤル操作部 401 は、上端から所定距離下がった位置に内筒部 401 a の内壁から中心方向へ突出した突出部 401 f を更に備えている。ダイヤル操作部 401 の突出部 401 f は、内筒部 401 a の内周に沿って環状に形成されている。この突出部 401 f は、詳細は後述するが、押圧操作部 405 におけるボタンキャップ 407 の段部 407 a と当接することができるようになっており、ボタンキャップ 407 の段部 407 a がダイヤル操作部 401 の突出部 401 f と当接することで、ボタンキャップ 407（押圧操作部 405）が、これ以上、内筒部 401 a 内へ没入するのを防止することができるようになっている（図 46 を参照）。 10

【0169】

なお、図示するように、ダイヤル操作部 401 の突出部 401 f と、押圧操作部 405 におけるボタンキャップ 407 の段部 407 a は、互いの当接面が、ダイヤル操作部 401 の中心へ向かうに従って低くなるような傾斜面とされており、互いが当接した時の接触面積が大きくなるようになっている。これにより、押圧操作部 405 からの荷重をダイヤル操作部 401 側へより多く分散させる（逃がす）ことができると共に、ダイヤル操作部 401 からの振動を押圧操作部 405 側へ伝え易くすることができるようになっている。

【0170】

また、操作ユニット 400 における押圧操作部 405 は、上端が閉鎖された円筒状に形成されており、有底筒状のボタン本体 406 と、ボタン本体 406 の上端を閉鎖するボタンキャップ 407 と、ボタンキャップ 407 の内側に配置されボタン本体 406 の上端とボタンキャップ 407 の間に挟持されるキャップインナ 408 と、を備えている。この押圧操作部 405 のボタン本体 406 は、底部下面が下方へ向かうに従って窄まる円錐台形状とされており、この円錐台形状の下面にコイル状のバネ 418 の上端が挿入されるようになっていると共に、円錐台形状の下面中央に上下方向に貫通する貫通孔 406 a を備えており、この貫通孔 406 a を通してボタン装飾基板 432 の LED 432 d からの光がボタンキャップ 407 及びキャップインナ 408 へ照射されるようになっている。 20

【0171】

また、ボタン本体 406 は、外周下部から下方へ向かって延出し下端が軸直角方向外方へ突出した一对の係止爪 406 b を有しており、この係止爪 406 b が操作部保持部材 416 のボタン支持筒 416 b 内に形成された係止凸部 416 g（図 45 及び図 46 を参照）と係止することで、ボタン本体 406 がボタン支持筒 416 b から抜けないように、上方への移動端を規制することができるようになっている。また、詳細な図示は省略するが、操作部保持部材 416 におけるボタン支持筒 416 b 内には、ボタン本体 406 の係止爪 406 b が周方向へ移動するのを阻止する当接部を備えており、ボタン本体 406（押圧操作部 405）が、ボタン支持筒 416 b 内で回転しないようになっている。なお、ボタン本体 406 の係止爪 406 b と、ボタン支持筒 416 b 内の当接部との間には、周方向へ所定量の隙間が形成されており、その隙間によって、ボタン本体 406 が所定角度範囲内で回転することができるようになっている。 30 40

【0172】

また、ボタン本体 406 は、係止爪 406 b とは外周下部の異なる位置から下方へ延出しボタン装飾基板 432 の押圧検出スイッチ 432 c によって検出可能な押圧検出片 406 c を備えている。この押圧検出片 406 c は、バネ 418 の付勢力に抗してボタン本体 406（押圧操作部 405）が下方へ移動すると、押圧検出スイッチ 432 c によって検出されるようになっている。

【0173】

更に、押圧操作部 405 のボタンキャップ 407 は、図示するように、上下方向の略中央よりも下側の外径が上側よりも小径とされており、上側と下側との間に段部 407 a が形成されている。このボタンキャップ 407（押圧操作部 405）は、段部 407 a より 50

も下側が、ダイヤル操作部401における突出部401fの内径よりも小径とされていると共に、段部407aよりも上側が、ダイヤル操作部401の内筒部401aの内径よりも小径で突出部401fの内径よりも大径とされている。これにより、ボタンキャップ407（押圧操作部405）を、ダイヤル操作部401の上側から内筒部401a内へ挿入すると、ボタンキャップ407の段部407aがダイヤル操作部401の突出部401fに当接して、ボタンキャップ407（押圧操作部405）が、これ以上、内筒部401a内へ没入することができないようになっている（図46を参照）。

【0174】

更に、押圧操作部405のボタンキャップ407及びキャップインナ408は、透光性環有した素材によって形成されている。キャップインナ408の上面には「Push」の文字が表示されており、その文字がボタンキャップ407を通して外側から視認することができるようになっている。

10

【0175】

操作ユニット400における従動ギア410は、円環状の外周に駆動ギア412と噛合する複数のギア歯を備えている。この従動ギア410は、その内径が操作部保持部材416におけるボタン支持筒416bの外径よりも若干大径とされていると共に、下面に操作部保持部材416のギアレール416aと当接する円環状の摺動面410aを備えている。この従動ギア410をボタン支持筒416bへ挿入すると共に、摺動面410aをギアレール416a上に当接させることで、従動ギア410がボタン支持筒416bと略同心状に摺動回転することができるようになっている。

20

【0176】

また、従動ギア410は、上端の対向する位置から上方へ延出した上で内側へ向かって突出する一对の連結係止爪410bを備えており、この連結係止爪410bがダイヤル操作部401における内筒部401aの連結係止部401eと係止することで、従動ギア410とダイヤル操作部401とが一体回転可能に連結されるようになっている。

【0177】

また、従動ギア410は、下端から下方へ突出し周方向に一定間隔で列設された複数の回転検出片410cを備えている。これら回転検出片410cは、ボタン装飾基板432に取付けられた一对の回転検出スイッチ432a、432bによって検出されるようになっており、詳細は後述するが、回転検出片410cと回転検出片410c同士の間形成されたスリット410dとにより、回転検出片410cに対する各回転検出スイッチ432a、432bの検出パターンによって従動ギア410、つまりダイヤル操作部401の回転方向を検出することができるようになっている。なお、本実施形態では、回転検出片410cとスリット410dにおける周方向の長さが、略同じ長さとしてされている。

30

【0178】

また、操作ユニット400における駆動ギア412は、図示するように、従動ギア410と噛合する平歯車とされており、ダイヤル駆動モータ414の回転軸と一体回転可能に固定されている。また、ダイヤル駆動モータ414は、回転方向、回転速度、及び回転角度を任意に制御可能な公知のステッピングモータとされており、ダイヤル駆動モータ414によって回転軸を介して駆動ギア412を回転駆動させることで、従動ギア410を介してダイヤル操作部401を回転させることができるようになっている。また、ダイヤル駆動モータ414によって駆動ギア412（回転軸）を正転させる回転と逆転させる回転とを交互に小刻みに繰返させることで、ダイヤル操作部401を時計方向への回転と反時計方向への回転とを交互に小刻みに繰返させるようにすることができるため、ダイヤル操作部401を振動させることができる。また、回転検出スイッチ432a、432bからの検出信号等に基づいて所定回転角度毎にダイヤル駆動モータ414の回転を短時間停止させるようにすることで、ダイヤル操作部401の回転操作に対して、クリック感を付与することができるようになっている。

40

【0179】

更に、操作ユニット400における操作部保持部材416は、従動ギア410を回転可

50

能に支持する円環状のギアレール416aと、ギアレール416aの内側から上方へ筒状に突出し内部に押圧操作部405のボタン本体406を上下方向へ摺動可能に支持するボタン支持筒416bと、ボタン支持筒416b内の底部近傍の内周面に形成されボタン本体406に係止爪406bと係止可能な係止凸部416g（図45及び図46を参照）と、ボタン支持筒416b内の底部中央を貫通しボタン装飾基板432に実装されたLED432dからの光をボタン支持筒416b内（押圧操作部405）へ送る貫通孔416cと、ボタン支持筒416bよりも外側の底部を上下方向に貫通しボタン装飾基板432に取付けられた回転検出スイッチ432a、432bが通過可能な開口部416dと、ボタン支持筒416b内の底部を上下方向に貫通しボタン装飾基板432に取付けられた押圧検出スイッチ432cが上側から臨む開口部416eと、下面から下方へ延出しボタン装飾基板432に係止保持するための一对の基板保持爪416fと、を備えている。

【0180】

また、操作部保持部材416は、詳細な図示は省略するが、ボタン支持筒416b内に配置され、ボタン本体406に係止爪406bに対して周方向へ所定量の隙間を形成すると共に係止爪406bと当接可能とされた複数の当接部を更に備えている。この当接部によって、ボタン本体406（押圧操作部405）が、所定角度範囲内で回転することができると共に、ボタン支持筒416b内でグルグルと回転しないようになっている。更に、操作部保持部材416は、詳細な説明は省略するが、ベース部材420へ固定するためのビス孔や、ベース部材420やボタン装飾基板432との位置決めをするための位置決めボス等が適宜位置に備えられている。

【0181】

この操作部保持部材416は、ボタン支持筒416bの外周に従動ギア410を挿通させてギアレール416a上に載置することで、従動ギア410（ダイヤル操作部401）を所定の回転軸を中心として摺動回転可能に支持することができるようになっている。また、ボタン支持筒416b内に押圧操作部405のボタン本体406を挿入することで、ボタン本体406を介して押圧操作部405を上下方向へ摺動可能に支持することができるようになっている。なお、ボタン支持筒416b内の底部とボタン本体406の円錐台状の下面と間に、コイル状のバネ418が配置されるようになっており、このバネ418によって、ボタン本体406（押圧操作部405）が上方へ向かって付勢された状態となっている。

【0182】

操作ユニット400におけるベース部材420は、アルミ合金等の金属により形成されており、ダイヤル操作部401や押圧操作部405を強く叩いても操作ユニット400が破損し難いようになっている。このベース部材420は、操作部保持部材416の外周が嵌合可能とされ上方へ向かって窪んだ下部凹部420bと、下部凹部420bの底部（天井部）を上下方向に貫通し操作部保持部材416のギアレール416aが通過可能な内形とされた開口420aと、開口420aを挟んで下部凹部420bとは反対側に配置され少なくとも従動ギア410を収容可能な下方へ向かって窪んだ上部凹部420cと、を備えている。また、ベース部材420は、図44に示すように、下部凹部420bの外側に下方へ向かって開放されダイヤル駆動モータ414を取付けるためのモータ取付部420dと、下部凹部420bの外側から下方へ向かって所定量突出する複数（本実施形態では四つ）の脚部420eと、各脚部420eの下端に下方へ向かって開口する位置決め孔420fと、を備えている。

【0183】

また、ベース部材420は、上部凹部420cの外側に上方に配置されるカバー本体426を固定するための複数のカバー固定部420gと、カバー固定部420gとは上部凹部420cの外側の異なる位置から上方へ突出しダイヤル装飾基板430を取付けるための複数の基板取付ボス420hと、を備えている。更に、ベース部材420は、詳細な説明は省略するが、その上面及び下面の適宜位置に、各部材の位置決めをするための位置決めボスや、取付孔等が形成されている。

【0184】

このベース部材420は、中央の開口420aに対して、下側からボタン支持筒416b及びギアレール416aが通過するように下部凹部420b内に操作部保持部材416を嵌合挿入した上で、所定のビスを上側から下部凹部420bの天井部を通して操作部保持部材416にねじ込むことで、操作部保持部材416を支持することができるようになっている。ベース部材420は、詳細な図示は省略するが、操作部保持部材416を支持した状態では、ギアレール416aの上端が下部凹部420bの天井部の上面、つまり、上部凹部420cの底面よりも僅かに上方へ突出した状態となるようになっており、ギアレール416a上に載置される従動ギア410が、上部凹部420c内で問題なく摺動回転することができるようになっている。

10

【0185】

また、ベース部材420の脚部420eは、その下端に形成された位置決め孔420fが、後述する下カバー424における底部の上面に形成された位置決め突起424aと嵌合するようになっており、ベース部材420と下カバー424とが互いに決められた位置に位置決めすることができるようになっている。また、ベース部材420の基板取付ボス420hは、上部凹部420c内に収容配置された従動ギア410よりも上方の位置まで突出しており、基板取付ボス420h上に取付けられたダイヤル装飾基板430が、従動ギア410と接触しないようになっている。

【0186】

更に、ベース部材420は、モータ取付部420dにダイヤル駆動モータ414を取付けることで、ダイヤル駆動モータ414の上面と面で接触するようになっており、ダイヤル駆動モータ414からの熱をベース部材420側へ充分に伝達させることができ、ダイヤル駆動モータ414の熱を、ベース部材420によって放熱させることができるようになっている。これにより、ダイヤル駆動モータ414の過熱を抑制させることができ、過熱によりダイヤル駆動モータ414等に不具合が発生するのを防止することができるようになっている。

20

【0187】

操作ユニット400の上カバー422は、下方が開放された箱状で、その天板にダイヤル操作部401の外筒部401cが通過可能で鏝部401dが通過不能とされた内径の開口422aを備えている。この上カバー422は、平面視で、押圧操作部405（従動ギア410）の軸心と、ダイヤル駆動モータ414（駆動ギア412）の軸心とを結ぶ方向（パチンコ遊技機1における左右方向）が長く伸びたように形成されており、その長軸方向両端に下方へ突出した係合爪422bを備えており、この係合爪422bを下カバー424の係合部424bに係合させることで、上カバー422と下カバー424とを組立てることができるようになっている。

30

【0188】

また、上カバー422は、短軸方向（パチンコ遊技機1における前後方向）の一方（パチンコ遊技機1における前側）の外周から下方へ延出した上で下端が外側へ突出した爪状の係止片422cを備えている。この係止片422cは、皿ユニット300における上皿前部装飾部材316に係止することができるようになっており、係止片422cを上皿前部装飾部材316に係止させることで、操作ユニット400が操作ユニット取付部314cから上方へ抜けるのを阻止することができるようになっている。

40

【0189】

この上カバー422は、ベース部材420に、操作部保持部材416、従動ギア410、ダイヤル装飾基板430、及びダイヤル操作部401等を取付けた状態で、開口422aに対して下側からダイヤル操作部401が通るようにベース部材420の上方を覆うことで、開口422aによってダイヤル操作部401が上方へ抜けるのを防止することができるようになっている。

【0190】

一方、操作ユニット400の下カバー424は、上方が開放された箱状で、外周形状が

50

上カバー４２２の外周と略一致した形状とされており、底部上面の所定位置にベース部材４２０における脚部４２０e下端の位置決め孔４２０fと嵌合可能な位置決め突起４２４aを備えている。この下カバー４２４は、長軸方向（パチンコ遊技機１における左右方向）両端の上部に、上カバー４２２の係合爪４２２bと係合可能な係合部４２４bを備えており、この係合部４２４bに係合爪４２２bに係合させることで、下カバー４２４に上カバー４２２を取付けることができるようになっている。

【０１９１】

操作ユニット４００におけるカバー本体４２６は、図示するように、中央に上下方向に貫通しダイヤル操作部４０１（鏝部４０１dを除く）が通過可能な開口４２６aと、開口４２６aの左右両側から外方へ延出し皿ユニット３００の操作ユニット取付部３１４cに固定される固定部４２６bと、開口４２６aの外周下面から下方へ延出しベース部材４２０のカバー固定部４２０gに固定される固定ボス４２６cと、を備えている。

10

【０１９２】

操作ユニット４００は、カバー本体４２６の固定部４２６bを介して皿ユニット３００に取付けられるようになっており、詳細な図示は省略するが、皿ユニット３００の操作ユニット取付部３１４cに取付けた状態では、操作ユニット４００（下カバー４２４）の下面が操作ユニット取付部３１４cの上面よりも若干浮いた状態（例えば、０．５mm～２．０mm）で取付けられるようになっており、操作ユニット４００を押圧操作した場合や叩いた場合に、カバー本体４２６が弾性変形して衝撃を緩和させることができるようになっている。

20

【０１９３】

なお、この操作ユニット４００は、表面カバー４２８を外した状態で、皿ユニット３００の操作ユニット取付部３１４cに対して、カバー本体４２６の固定部４２６bを所定のビスで取付け、その後、カバー本体４２６の上面に表面カバー４２８を取付けるような構造となっている。

【０１９４】

本実施形態の操作ユニット４００は、ダイヤル操作部４０１と共に回転する従動ギア４１０の回転検出片４１０cが、隣接する回転検出片４１０c同士の間のスリットにおける周方向の長さ、回転検出片４１０cの周方向の長さが同じ長さとされている。また、ボタン装飾基板４３２に取付けられた一対の回転検出スイッチ４３２a、４３２bは、ダイヤル操作部４０１に対応した周方向の間隔が、回転検出片４１０cの周方向における長さの２．５倍の間隔とされている。これにより、詳細は後述するが、遊技者がダイヤル操作部４０１を回転操作することで、一対の回転検出スイッチ４３２a、４３２bによる回転検出片４１０cの検出と非検出とにタイムラグが発生し、各回転検出スイッチ４３２a、４３２bによる回転検出片４１０cの検出パターンから、ダイヤル操作部４０１が何れの方

30

【０１９５】

また、本実施形態の操作ユニット４００は、詳細は後述するが、ダイヤル駆動モータ４１４の駆動力によって、ダイヤル操作部４０１を時計回りや、反時計回りの方向へ回転させることができるようになっている。また、操作ユニット４００は、ステッピングモータを用いたダイヤル駆動モータ４１４の駆動力によって、ダイヤル操作部４０１を、カクカクと段階的に回転させたり、遊技者がダイヤル操作部４０１を回転操作した時に、その回転を補助したり、わざと回らないようにしたり、回転にクリック感を付与したりすることができるようになっている。更に、操作ユニット４００は、ダイヤル駆動モータ４１４を小刻みに正転させる回転と逆転させる回転とを交互に繰返させることで、ダイヤル操作部４０１を振動させるようにすることができるようになっている。

40

【０１９６】

また、本実施形態の操作ユニット４００は、図４６に示すように、押圧操作部４０５を下方へ押圧すると、ボタンキャップ４０７の段部４０７aがダイヤル操作部４０１の突出部４０１fへ当接して、ボタンキャップ４０７（押圧操作部４０５）が、これ以上、内筒

50

部 4 0 1 a 内へ没入することができないようになっているので、押圧操作部 4 0 5 へ加えられた荷重を、段部 4 0 7 a 及び突出部 4 0 1 f を介してダイヤル操作部 4 0 1 側へ分散させることができ、押圧操作部 4 0 5（操作ユニット 4 0 0）が壊れ難いようになっている。

【0197】

更に、本実施形態の操作ユニット 4 0 0 は、押圧操作部 4 0 5 を押圧してボタンキャップ 4 0 7 の段部 4 0 7 a とダイヤル操作部 4 0 1 の突出部 4 0 1 f とが当接した状態で、ダイヤル駆動モータ 4 1 4 を小刻みに正転させる回転と逆転させる回転とを交互に繰返させることで、ダイヤル操作部 4 0 1 と共に押圧操作部 4 0 5 も振動させるようにすることができ、押圧操作部 4 0 5 の振動によって遊技者を驚かせて遊技や演出を楽しませることができるようになっている。

10

【0198】

次に、ダイヤル駆動モータ 4 1 4 を小刻みに正転させる回転と逆転させる回転とを交互に繰返させることで、ダイヤル操作部 4 0 1 を振動させるようにすることができるダイヤル加振制御について説明する。ダイヤル駆動モータ 4 1 4 は、上述したように、ステッピングモータであり、その出力軸が 1 ステップで 15° 回転し、24 ステップで 360° 回転するものである。このため、ダイヤル駆動モータ 4 1 4 の出力軸が 1 ステップで 15° 回転すると、この出力軸に固定された駆動ギア 4 1 2 も 15° 回転し、この回転が従動ギア 4 1 0 に伝わって、減速比が値 2 により、従動ギア 4 1 0 と連結されたダイヤル操作部 4 0 1 も従動ギア 4 1 0 とともに 30° 回転することとなる。

20

【0199】

ダイヤル駆動モータ 4 1 4 の出力軸を 1 ステップだけ正転させたのち、1 ステップだけ逆転させる、このような 1 ステップの正転させる回転と逆転させる回転とを交互に繰り返すことにより、ダイヤル操作部 4 0 1 を小刻みに時計回りと反時計回りとのいずれにも交互に回転させてダイヤル操作部 4 0 1 がまるで振動しているかの状態を作り出すことができる。ダイヤル操作部 4 0 1 の天板部 4 0 1 b の表面には、滑らかな凹凸を有する意匠が施されているため、ダイヤル操作部 4 0 1 が小刻みに時計回りと反時計回りとのいずれにも交互に回転させられると、ダイヤル操作部 4 0 1 の天板部 4 0 1 b に遊技者の指や手のひらが触れることにより、天板部 4 0 1 b の表面に施された滑らかな凹凸によって指や手のひらが動かされて振動が加わるように遊技者に感じさせることもできるようになっている。

30

【0200】

このようなダイヤル駆動モータ 4 1 4 の出力軸を 1 ステップだけ正転させる回転と逆転させる回転とを交互に繰り返すダイヤル加振制御は、具体的には、周辺制御基板 4 1 4 0 の周辺制御部 4 1 5 0（図 100 を参照）により行われる。この周辺制御部 4 1 5 0 の周辺制御 MPU 4 1 5 0 a（図 100 を参照）は、主制御基板 4 1 0 0（図 100 を参照）からのコマンド（例えば、特図 1 同調演出関連に区分される特図 1 同調演出開始コマンド、特図 2 同調演出関連に区分される特図 2 同調演出開始コマンド等（図 123 を参照））を受信すると、この受信したコマンドに基づいて、後述する周辺制御部電源投入時処理の周辺制御部定常処理において（図 148 のステップ S1009～ステップ S1038 を参照）、ダイヤル駆動モータ 4 1 4 の出力軸を 1 ステップだけ正転させる回転と逆転させる回転とを交互に繰り返すためのスケジュールデータに従ってダイヤル加振制御を行う。このダイヤル加振制御のスケジュールデータは、ダイヤル加振制御の開始時期、終了時期が規定されているものであり、周辺制御部 4 1 5 0 の周辺制御 ROM 4 1 5 0 b（図 100 を参照）に予め複数記憶されている。周辺制御 MPU 4 1 5 0 a は、後述する周辺制御部 1 ms タイマ割り込み処理におけるモータ及びソレノイド駆動処理において（図 150 のステップ S1104 を参照）、スケジュールデータに従ってダイヤル加振制御を行う。

40

【0201】

次に、ダイヤル操作部 4 0 1 を時計回りや、反時計回りの方向へ回転させることができ

50

る回転方向転換制御について説明する。ダイヤル操作部401は、上述したように、従動ギア410に連結されており、この従動ギア410に一定間隔で列設された複数の回転検出片410cが一对の回転検出スイッチ432a, 432bによって検出された検出パターンに基づいて回転方向が検出されるようになっている。

【0202】

回転方向転換制御は、ダイヤル操作部401を時計方向に回転させている際に、遊技者の指や手のひらがダイヤル操作部401に触れてダイヤル操作部401の回転が停止したときには、回転方向を転換してダイヤル操作部401を反時計方向に回転開始させたり、ダイヤル操作部401を反時計方向に回転させている際に、遊技者の指や手のひらがダイヤル操作部401に触れてダイヤル操作部401の回転が停止したときには、回転方向を
10 転換してダイヤル操作部401を時計方向に回転開始させたりする。ダイヤル操作部401の回転が停止している状態では、ダイヤル操作部401と連結された従動ギア410の回転も停止するため、この従動ギア410と噛合する駆動ギア412に固定されたダイヤル駆動モータ414の出力軸の回転も停止され、ステッピングモータであるダイヤル駆動モータ414が脱調した状態となる。このように、本実施形態では、ステッピングモータであるダイヤル駆動モータ414を遊技者の意志によって脱調させることができるようになっているため、遊技者は、指や手のひらをダイヤル操作部401に触ってダイヤル操作部401の回転を強制的に停止させたり、回転方向を転換させたりすることができる。

【0203】

具体的には、周辺制御基板4140の周辺制御部4150（図100を参照）により行われる。この周辺制御部4150の周辺制御MPU4150a（図100を参照）は、主制御基板4100（図100を参照）からのコマンド（例えば、特図1同調演出関連に区分される特図1同調演出開始コマンド、特図2同調演出関連に区分される特図2同調演出開始コマンド等（図123を参照））を受信すると、この受信したコマンドに基づいて、後述する周辺制御部電源投入時処理の周辺制御部定常処理において（図148のステップS1009～ステップS1038を参照）、ダイヤル駆動モータ414の出力軸を正転させる回転と逆転させる回転とを行うためのスケジュールデータに従って回転方向転換制御を行う。この回転方向転換制御のスケジュールデータは、ダイヤル駆動モータ414の出力軸を回転開始時期、回転終了時期が規定されているものであり、周辺制御部4150の周辺制御ROM4150b（図100を参照）に予め複数記憶されている。周辺制御MP
20 30 MPU4150aは、後述する周辺制御部1msタイマ割り込み処理における操作ユニット情報取得処理において（図150のステップS1108を参照）の一処理として実行される回転検出スイッチ履歴作成処理（図154を参照）で作成された回転検出スイッチ検出履歴情報DSW0-HIST, DSW1-HISTから、ダイヤル操作部401が停止している状態であるか（換言すると、ダイヤル駆動モータ414が脱調している状態であるか）、時計方向に回転している状態であるか、反時計方向に回転している状態であるか、を把握し、周辺制御部1msタイマ割り込み処理におけるモータ及びソレノイド駆動処理において（図150のステップS1104を参照）、スケジュールデータに従って回転方向転換制御を行う。

【0204】

例えば、周辺制御MPU4150aは、現在、ダイヤル操作部401を時計方向に回転させている場合に、回転検出スイッチ検出履歴情報DSW0-HIST, DSW1-HISTから、ダイヤル操作部401が時計方向に回転している状態であることを把握すると、継続してダイヤル操作部401を時計方向に回転させるスケジュールデータに従って回転方向転換制御を行うのに対して、ダイヤル操作部401が停止している状態（換言すると、ダイヤル駆動モータ414が脱調している状態）、又は反時計方向に回転している状態であることを把握すると、ダイヤル操作部401を反時計方向に回転させるスケジュールデータに従って回転方向転換制御を行う。

【0205】

また、周辺制御MPU4150aは、現在、ダイヤル操作部401を反時計方向に回転

10

20

30

40

50

させている場合に、回転検出スイッチ検出履歴情報DSW0-HIST、DSW1-HISTから、ダイヤル操作部401が反時計方向に回転している状態であることを把握すると、継続してダイヤル操作部401を反時計方向に回転させるスケジュールデータに従って回転方向転換制御を行うのに対して、ダイヤル操作部401が停止している状態（換言すると、ダイヤル駆動モータ414が脱調している状態）、又は時計方向に回転している状態であることを把握すると、ダイヤル操作部401を時計方向に回転させるスケジュールデータに従って回転方向転換制御を行う。

【0206】

このように、上述した、ダイヤル加振制御、及び回転方向転換制御は、どちらもダイヤル駆動モータ414の出力軸を正転又は逆転させているものの、後者の回転方向転換制御は、ダイヤル操作部401の回転方向が実際に周辺制御MPU4150aが意図する方向と逆回転している場合や停止している場合等の外的要因が発生した場合に実行されるのに対して、前者のダイヤル加振制御は、外的要因の発生に関係なく、ダイヤル駆動モータ414の出力軸を正転又は逆転させる期間が予め設定されて実行される点でまったく相違する。

【0207】

また、回転方向転換制御では、ダイヤル駆動モータ414が脱調している状態であることを把握すると、ダイヤル操作部401の回転方向を逆回転方向に急転換させるのに対して、ダイヤル加振制御では、ダイヤル操作部401を振動させる点でまったく相違するため、回転方向転換制御では、ダイヤル加振制御によって創出されるダイヤル操作部401を用いた演出の感覚とまったく異なった感覚の演出を、同一のダイヤル操作部401を用いて創出することができる。

【0208】

次に、ダイヤル操作部401の回転操作に対してクリック感を付与することができるクリック発生制御について説明する。ダイヤル駆動モータ414は、上述したように、ステッピングモータであるため、ステッピングモータの特定の相への通電状態（励磁状態）を維持することでダイヤル駆動モータ414の出力軸に静止トルクを発生させることができる。そこで、本実施形態では、特定の1相に対して励磁状態を維持して静止トルクを発生させる第1の静止トルク発生状態と、特定の2相に対して励磁状態を維持して静止トルクを発生させる第2の静止トルク発生状態と、を作り出す仕組みを採用している。

【0209】

第1の静止トルク発生状態では、この状態における静止トルクを超えてダイヤル操作部401を回転させる場合には、このダイヤル操作部401を回転が従動ギア410、そして駆動ギア412が固定されたダイヤル駆動モータ414の出力軸に伝わると、この出力軸が脱調して1ステップずつ回転、つまり15°ずつカクカクと回転し、この脱調してカクカク回転する動作がダイヤル操作部401のクリック感として伝わる。第2の静止トルク発生状態でも、この状態における静止トルクを超えてダイヤル操作部401を回転させる場合には、このダイヤル操作部401を回転が従動ギア410、そして駆動ギア412が固定されたダイヤル駆動モータ414の出力軸に伝わると、この出力軸が脱調して1ステップずつ回転、つまり15°ずつカクカクと回転し、この脱調してカクカク回転する動作がダイヤル操作部401のクリック感として伝わる。

【0210】

第2の静止トルク発生状態では、特定の2相に対して励磁状態を維持しているため、特定の1相に対して励磁状態を維持している第1の静止トルク発生状態に対して2倍の静止トルクを得ることができる。換言すると、第2の静止トルク発生状態におけるダイヤル操作部401のクリック感は、第1の静止トルク発生状態におけるダイヤル操作部401のクリック感の2倍となって伝わることとなる。

【0211】

ステッピングモータは、通常、制御不能とならないように脱調を防止するように制御されるものであるが、本実施形態では、ステッピングモータを積極的に脱調させる制御を行

うことにより、ダイヤル操作部 401 の回転操作にクリック感を得ることができるとともに、そのクリック感を２段階に発生させることにより、第１の静止トルク発生状態におけるダイヤル操作部 401 のクリック感を軽く感じさせることができるのに対して、第２の静止トルク発生状態におけるダイヤル操作部 401 のクリック感を重く感じさせることができる。

【0212】

このようなダイヤル操作部 401 の回転操作に対してクリック感を付与することができるクリック発生制御は、具体的には、周辺制御基板 4140 の周辺制御部 4150（図 100 を参照）により行われる。この周辺制御部 4150 の周辺制御 MPU 4150a（図 100 を参照）は、主制御基板 4100（図 100 を参照）からのコマンド（例えば、特図 1 同調演出関連に区分される特図 1 同調演出開始コマンド、特図 2 同調演出関連に区分される特図 2 同調演出開始コマンド等（図 123 を参照））を受信すると、この受信したコマンドに基づいて、後述する周辺制御部電源投入時処理の周辺制御部定常処理において（図 148 のステップ S1009～ステップ S1038 を参照）、ダイヤル駆動モータ 414 の出力軸に静止トルクを発生させるためのスケジュールデータに従ってクリック発生制御を行う。このクリック発生制御のスケジュールデータは、ダイヤル駆動モータ 414 の出力軸に静止トルクを発生させる時期、停止する時期が規定されているものであり、周辺制御部 4150 の周辺制御 ROM 4150b（図 100 を参照）に予め複数記憶されている。周辺制御 MPU 4150a は、周辺制御部 1ms タイマ割り込み処理におけるモータ及びソレノイド駆動処理において（図 150 のステップ S1104 を参照）、スケジュールデータに従ってクリック発生制御を行う。

【0213】

このように、クリック発生制御では、ダイヤル操作部 401 が停止した状態であるときに実行させるものであるのに対して、回転方向転換制御では、ダイヤル操作部 401 が回転しているときに実行されるものである点でまったく相違する。また、クリック発生制御では、ダイヤル操作部 401 を回転させるとクリック感があるのに対して、回転方向転換制御では、ダイヤル操作部 401 の回転を妨げたり（阻止したり）することで回転方向が逆回転方向に急転換する点でまったく相違するため、クリック発生制御では、回転方向転換制御によって創出されるダイヤル操作部 401 を用いた演出の感覚とまったく異なった感覚の演出を、同一のダイヤル操作部 401 を用いて創出することができる。

【0214】

ここで、ダイヤル駆動モータ 414 の出力軸に静止トルクをまったく付与しないトルクフリー制御について説明する。このトルクフリー制御では、ダイヤル駆動モータ 414 の各相がすべて無通電状態（無励磁状態）となり、ダイヤル駆動モータ 414 の出力軸がトルクフリーとなる。つまり、ダイヤル操作部 401 を時計回りや、反時計回りの方向へ回転させても、その操作を妨げる負荷やクリック感等がまったく発生しない状態となる。

【0215】

トルクフリー制御を利用する演出について簡単に説明すると、例えば、ダイヤル操作部 401 を操作してダイヤル操作部 401 の回転にともなって選択される演出画面を液晶表示装置 1900（図 95 を参照）に表示するとともに、上述した、クリック発生制御によって、ダイヤル操作部 401 にクリック感を付与し、遊技者がダイヤル操作部 401 を操作して、時計方向、又は反時計方向へ回転させているときに、突然、クリック発生制御を止めてトルクフリーとなる状態、つまりトルクフリー制御に移行し、遊技者が意図しない演出画面を選択させる（足をすくう）演出に利用することができる。換言すると、クリック発生制御では、ダイヤル駆動モータ 414 の出力軸に静止トルクが発生させるのに対して、トルクフリー制御では、その発生させた静止トルクを強制的に解除することで遊技者の指や手のひらに付与されるダイヤル操作部 401 からの負荷である静止トルクを突然取り除くことができるため、その静止トルクの強制的な解除がダイヤル操作部 401 の回転操作にスリップ感として遊技者の指や手のひらに付与されることとなる。

【0216】

このように、本実施形態では、ステッピングモータを利用して可動体を駆動するという、これまでの発想に加えて、ステッピングモータをマンマシンインターフェイスとしても用いるという、まったく新しい発想に基づくものである。

【0217】

なお、本実施形態では、図示しないが、周辺制御基板4140の周辺制御MPU4150a（図100を参照）は、後述する周辺制御部1msタイマ割り込み処理における操作ユニット情報取得処理において（図150のステップS1108を参照）の一処理として実行される回転検出スイッチ履歴作成処理（図154を参照）で作成された回転検出スイッチ検出履歴情報DSW0-HIST、DSW1-HISTから、ダイヤル操作部401が停止している状態であるか、時計方向に回転している状態であるか、反時計方向に回転している状態であるか、を把握しているため、遊技者が演出の進行と無関係に（例えば、演出とリンクしてダイヤル操作部401を操作させる（操作を促す演出等）以外の演出）ダイヤル操作部401の有無を監視することができるようになっている。これにより、周辺制御MPU4150aは、ダイヤル操作部401が遊技者の指や手のひらにより操作されている状態であると把握したときにはダイヤル駆動モータ414の出力軸を回転させてダイヤル操作部401を時計回り、又は反時計回りに回転させるという挙動を付与して遊技者によるダイヤル操作部401の回転方向に対抗して回転するようになっている。

【0218】

周辺制御MPU4150aは、演出の進行とまったく無関係にダイヤル操作部401が遊技者の指や手のひらにより操作されている状態であると把握したときにはダイヤル駆動モータ414の出力軸を回転させてダイヤル操作部401を時計回り、又は反時計回りに回転させるスケジュールデータに従って回転挙動付与制御を行う。この回転挙動付与制御のスケジュールデータは、ダイヤル駆動モータ414の出力軸を回転させる回転方向や回転速度等が規定されているものであり、周辺制御部4150の周辺制御ROM4150b（図100を参照）に予め複数記憶されている。周辺制御MPU4150aは、周辺制御部1msタイマ割り込み処理におけるモータ及びソレノイド駆動処理において（図150のステップS1104を参照）、スケジュールデータに従って回転挙動付与制御を行う。

【0219】

このように、周辺制御基板4140の周辺制御部4150は、演出の進行とまったく無関係にダイヤル操作部401が遊技者の指や手のひらにより操作されている状態であると把握したときにはダイヤル駆動モータ414の出力軸が回転することによってダイヤル操作部401に挙動が付与されるようになっているため、突発的にダイヤル操作部401が動き出すこととなる。換言すると、遊技者が演出とまったく関係ない無意味な操作をダイヤル操作部401に対して行くと、これにパチンコ遊技機1が応えてダイヤル操作部401に挙動が付与されるようになっており、遊技者がダイヤル操作部401に対して無意味な操作を行わないように注意を促すような振る舞いをする。このようなダイヤル操作部401による挙動により、まるでパチンコ遊技機1が意志を持っているかのような印象を遊技者に与えることができる。したがって、操作部材による斬新な遊技性を創出することができる。

【0220】

[3-8. ハンドル装置]

次に、扉枠5におけるハンドル装置500について、主に図47を参照して説明する。図47は、扉枠におけるハンドル装置を分解した後から見た分解斜視図である。本実施形態のハンドル装置500は、図示するように、皿ユニット300における皿サイド外カバー334のハンドル挿通孔334aを通して扉枠ベースユニット100における扉枠ベース本体110の前面に取付けられたハンドルブラケット140に固定され円筒状で前端が軸直角方向へ丸く膨出したハンドルベース502と、ハンドルベース502に対して相対回転可能にハンドルベース502の前側に配置される環状の回転ハンドル本体後504と、回転ハンドル本体後504の前面に固定され回転ハンドル本体後504と一体回転可能とされた回転ハンドル本体前506と、回転ハンドル本体前506の前面に配置されると

共にハンドルベース 502 に固定され、ハンドルベース 502 と協働して回転ハンドル本体前 506 及び回転ハンドル本体後 504 を回転可能に支持する前端カバー 508 と、を備えている。

【0221】

また、ハンドル装置 500 は、回転ハンドル本体前の回転中心に前側から後側へ突出するように取付固定され後端に非円形の軸受部 510a を有した軸部材 510 と、軸部材 510 の軸受部 510a と嵌合し回転可能とされた検出軸部 512a を有しハンドルベース 502 の前面に回転不能に嵌合されるポテンショメータ 512 と、ポテンショメータ 512 をハンドルベース 502 とで挟むようにハンドルベース 502 の前面に固定されポテンショメータ 512 の検出軸部 512a が通過可能な貫通孔 514a を有したスイッチ支持部材 514 と、スイッチ支持部材 514 の後面に取付けられるタッチスイッチ 516 と、タッチスイッチ 516 とはスイッチ支持部材 514 の後面の異なる位置に取付けられる発射停止スイッチ 518 と、スイッチ支持部材 514 に対して回転可能に軸支され発射停止スイッチ 518 を作動させる単発ボタン 520 と、軸部材 510 の外周を覆うように配置され回転ハンドル本体前 506 及び回転ハンドル本体後 504 を原回転位置（正面視で反時計周りの方向への回転端）へ復帰するように付勢するハンドル復帰バネ 522 と、を備えている。なお、ポテンショメータ 512 は、回転ハンドル本体前 506 の回転位置に応じて遊技球を遊技領域 1100 に向かって打ち出す強度を電氣的に調節するためのものである。また、回転ハンドル本体前 506 及び回転ハンドル本体後 504 は、原回転位置から正面視で時計周りの方向へ最大回転位置となる限界回転位置（正面視で時計周りの方向への回転端）まで回転する。

【0222】

ハンドル装置 500 のハンドルベース 502 は、図示するように、前端側は前側へ広がった半球状に丸く膨出した形状とされていると共に、後端側は後端が開放された円筒状に形成されており、後端側の円筒状の外周に、軸方向へ延びた三つの溝部 502a が形成されている。ハンドルベース 502 の三つの溝部 502a は、ハンドルブラケット 140 における筒部 141 内の三つの突条 143 と対応するように、上側に一つ、下側に二つ、周方向に対して不等間隔に配置されている。このハンドルベース 502 は、溝部 502a が突条 143 と嵌合するように、ハンドルブラケット 140 の筒部 141 内に挿入することで、回転不能な状態で支持されるようになっている。

【0223】

ハンドル装置 500 は、回転ハンドル本体前 506 に、その回転軸と同心円状に配置された円弧状のスリット 506a が形成されていると共に、前端カバー 508 に、後方へ突出する三つの取付ボス 508a が形成されており、これら取付ボス 508a が回転ハンドル本体前 506 のスリット 506a を通してハンドルベース 502 の前面に固定されるようになっている。これにより、回転ハンドル本体前 506 におけるスリット 506a の周方向端部が、前端カバー 508 の取付ボス 508a に当接することで、回転ハンドル本体 504, 506 の回転範囲が規制されるようになっている。

【0224】

また、ハンドル装置 500 は、回転ハンドル本体前 506 に、後方へ突出する係止突部 506b が形成されており、この係止突部 506b にコイル状のハンドル復帰バネ 522 の一端側（前端側）が係止されるようになっていると共に、ハンドル復帰バネ 522 の他端側（後端側）がスイッチ支持部材 514 に係止されるようになっており、ハンドル復帰バネ 522 によって回転ハンドル本体 504, 506 が正面視で反時計周りの方向へ回転するように付勢されている。

【0225】

ハンドル装置 500 は、扉枠ベース本体 110 のハンドル取付部 114 に対して、ハンドルブラケット 140 を介して取付けられるようになっている。この扉枠ベース本体 110 のハンドル取付部 114 は、上方から見た平面視において、その取付面が、外側（開放側）を向くように傾斜しているので、ハンドルブラケット 140 を介して取付けられるハ

ンドル装置 500 も平面視で外側に傾斜（換言すると、パチンコ遊技機 1 の前面垂直面に直交する線に対してその先端部がパチンコ遊技機 1 の外側に向かうように傾斜している。）して扉枠 5 に取付固定されるようになっている。これにより、遊技者がハンドル装置 500 を握り易く、回動動作に違和感がなく回動操作が行い易いようになっている。

【0226】

また、ハンドル装置 500 は、ポテンショメータ 512 が可変抵抗器とされており、回転ハンドル本体 504, 506（ハンドル装置 500）を回転させると、軸部材 510 を介してポテンショメータ 512 の検出軸部 512a が回転することとなる。そして、検出軸部 512a の回転位置（回転角度）に応じてポテンショメータ 512 の内部抵抗が変化し、ポテンショメータ 512 の内部抵抗に応じて後述する打球発射装置 650 における発射ソレノイド 654 の駆動力が変化して、回転ハンドル本体 504, 506 の回転角度、つまり回転ハンドル本体 504, 506 の回転位置に応じた発射強度で遊技球が遊技領域 1100 内へ打ち込まれるようになっている。

【0227】

なお、回転ハンドル本体 504, 506 や前端カバー 508 の外周表面は、導電性のメッキが施されており、遊技者が回転ハンドル本体 504, 506 等に接触することでタッチスイッチ 516 が接触を検出するようになっている。そして、タッチスイッチ 516 が遊技者の接触を検出している時に、回転ハンドル本体 504, 506 が回動すると、その回動に応じた強さで発射ソレノイド 654 の回転駆動が制御されて、遊技球を打ち込むことができるようになっている。つまり、遊技者がハンドル装置 500 を触らずに、何らかの方法でハンドル装置 500 を回転させて遊技球の打ち込みを行おうとしても、発射ソレノイド 654 は駆動されず、遊技球を打ち込むことができず、遊技者が本来とは異なる遊技をすることを防止してパチンコ遊技機 1 を設置する遊技ホールに係る負荷（負担）を軽減させることができるようになっている。

【0228】

また、遊技者がハンドル装置 500 を回転操作中に、単発ボタン 520 を押圧すると、発射停止スイッチ 518 が単発ボタン 520 の操作を検出し、発射制御部 4120 によって発射ソレノイド 654 の回転駆動が停止させられるようになっている。これにより、ハンドル装置 500 の回転操作を戻さなくても、遊技球の発射を一時的に停止させることができると共に、単発ボタン 520 の押圧操作を解除することで、単発ボタン 520 を操作する前の打込強さで遊技球を発射することができるようになっている。

【0229】

ハンドル装置 500 は、回転ハンドル本体 504, 506 の回転操作をポテンショメータ 512 によって電氣的に検出した上で、そのポテンショメータ 512 からの回転位置の検出に基づいて、発射制御部 4120 で発射ソレノイド 654 の回転駆動強さを制御するようにしているので、従来のパチンコ遊技機のように、扉枠 5 に備えられるハンドル装置 500 と、本体枠 3 に備えられる打球発射装置 650 とを、扉枠 5 の閉鎖時には互いに連係し、扉枠 5 の開放時には連係が解除されるように機械的（例えば、ジョイントユニット）な機構を備える必要が無く、パチンコ遊技機 1 に係る構成を簡略化することができると共に、ジョイントユニットでの不具合の発生をなくすことができ、遊技球の打込不具合によって遊技者の興味が低下するのを抑制することができるようになっている。

【0230】

[3-9. ファールカバーユニット]

次に、扉枠 5 におけるファールカバーユニット 540 について、主に図 48 乃至図 50 を参照して説明する。図 48 は、扉枠におけるファールカバーユニットを分解して前から見た分解斜視図であり、図 49 は、扉枠におけるファールカバーユニットを分解して後から見た分解斜視図である。また、図 50 は、ファールカバーユニットの前カバーを外した状態で示す正面図である。

【0231】

扉枠 5 におけるファールカバーユニット 540 は、扉枠ベースユニット 100 における

10

20

30

40

50

遊技窓 101 よりも下側の後面に取付けられ、後述する賞球ユニット 700 から払出された遊技球や、打球発射装置 650 により発射されにも関わらず遊技領域 1100 内へ到達しなかった遊技球（ファール球）を、皿ユニット 300 の上皿 301 や下皿 302 へ誘導するものである。ファールカバーユニット 540 は、前側が開放され複数の遊技球の流路を内部に有したカバーベース 542 と、カバーベース 542 の前端を閉鎖する前カバー 544 と、を備えている。

【0232】

このファールカバーユニット 540 のカバーベース 542 は、図 49 に示すように、背面視で右上隅に配置され前後方向に貫通する第一球入口 542a と、第一球入口と連通しカバーベース 542 の前端に向かうに従って正面視右側へ広がる第一球通路 542b と、
10
第一球入口 542a の外側（背面視で右側）に配置され第一球入口 542a よりも大口の第二球入口 542c と、第二球通路 542d と連通しカバーベース 542 の内部で、下方へ延びた上で正面視右下隅へ向かって低くなるように傾斜した第二球入口 542c と、を備えている。この第一球入口 542a 及び第二球入口 542c は、扉枠 5 を本体枠 3 に対して閉じた状態で、賞球ユニット 700 における満タン分岐ユニット 770 の通常球出口 774 及び満タン球出口 776 とそれぞれ対向する位置に形成されている。なお、カバーベース 542 における第二球通路 542d は、図示するように、下端に沿って左右方向へ延びた部分の高さが、遊技球の外径に対して約 3 倍の高さとされており、所定量の遊技球を収容可能な収容空間 546 が形成されている。

【0233】

また、カバーベース 542 は、左右方向の略中央上部に配置され上方に開口したファール球入口 542e と、ファール球入口 542e と連通し第二球通路 542d の下流付近の上部へ遊技球を誘導可能なファール球通路 542f と、を備えている。また、カバーベース 542 は、第二球入口 542c の下側の後面に球出口開閉ユニット 790 の開閉シャッター 792 を作動させるための開閉作動片 542g を、備えている。この開閉作動片 542g は、扉枠 5 を本体枠 3 に対して閉じた時に、球出口開閉ユニット 790 における開閉クランク 793 の球状の当接部 793d と当接することで、開閉クランク 793 を回転させて開閉シャッター 792 を開状態とすることができるものである。
20

【0234】

ファールカバーユニット 540 の前カバー 544 は、カバーベース 542 の前面を閉鎖する略板状に形成されており、正面視左上隅に配置されカバーベース 542 の第一球通路 542b と連通し前後方向に貫通した第一球出口 544a と、正面視右下隅に配置されカバーベース 542 の第二球通路 542d の下流端と連通し前後方向に貫通した第二球出口 544b と、を備えている。前カバー 544 の第一球出口 544a は、扉枠ベースユニット 100 の切欠部 101a を通して皿ユニット 300 の上皿球供給口 310c と接続されるようになっている。また、第二球出口 544b は、扉枠ベース本体 110 の球通過口 110f を通して皿ユニット 300 における下皿球供給樋 310h の後端が接続されるようになっている。
30

【0235】

ファールカバーユニット 540 は、賞球ユニット 700 における満タン分岐ユニット 770 の通常球出口 774 から第一球入口 542a へ供給された遊技球を、第一球通路 542b を通って第一球出口 544a から皿ユニット 300 の上皿球供給口 310c を介して上皿 301 へ供給することができるようになっている。また、ファールカバーユニット 540 は、賞球ユニット 700 における満タン分岐ユニット 770 の満タン球出口 776 から第二球入口 542c へ供給された遊技球を、第二球通路 542d を通って第二球出口 544b から皿ユニット 300 の下皿球供給樋 310h 及び下皿球供給口 310g を介して下皿 302 へ供給することができるようになっている。
40

【0236】

更に、ファールカバーユニット 540 は、詳細は後述するが、扉枠 5 を本体枠 3 に対して閉じた状態とすると、ファール球入口 542e が本体枠 3 のファール空間 626 の下部
50

に位置するようになっており、打球発射装置 6 5 0 により発射された遊技球が遊技領域 1 1 0 0 内へ到達せずにファール球となってファール空間 6 2 6 を落下すると、ファール球入口 5 4 2 e によって受けられるようになっている。そして、ファールカバーユニット 5 4 0 は、ファール球入口 5 4 2 e に受けられた遊技球を、ファール球通路 5 4 2 f 及び第二球通路 5 4 2 d を通って第二球出口 5 4 4 b から皿ユニット 3 0 0 の下皿 3 0 2 へ排出（供給）することができるようになっている。

【0 2 3 7】

また、ファールカバーユニット 5 4 0 は、第二球通路 5 4 2 d における収容空間 5 4 6 の上流側（正面視左側）側面を形成し収容空間 5 4 6 内に貯留された遊技球によって揺動可能にカバーベース 5 4 2 に軸支された揺動部材 5 4 8 と、揺動部材 5 4 8 の揺動を検出する満タンスイッチ 5 5 0 と、揺動部材 5 4 8 が満タンスイッチ 5 5 0 によって非検出状態となる方向へ付勢するバネ 5 5 2 と、を備えている。この揺動部材 5 4 8 は、図 5 0 に示すように、カバーベース 5 4 2 に対して下端が回動可能に軸支されていると共に、上端が正面視左側へ回動するようになっており、略垂直な状態で収容空間 5 4 6 の左側側壁を形成するようになっている。また、揺動部材 5 4 8 は、バネ 5 5 2 によって略垂直状態となる位置へ付勢されている。また、揺動部材 5 4 8 は、収容空間 5 4 6 側とは反対側の側面に外側へ突出する検出片 5 4 8 a が形成されており、この検出片 5 4 8 a が満タンスイッチ 5 5 0 によって検出されるようになっている。つまり、満タンスイッチ 5 5 0 からの検出信号に基づいて、収容空間 5 4 6 が貯留された遊技球で満タンであるか否かを判断することができるようになっている。

【0 2 3 8】

更に、ファールカバーユニット 5 4 0 は、第二球通路 5 4 2 d における収容空間 5 4 6 の底部に配置されるアースレール 5 5 4 と、カバーベース 5 4 2 の背面視で右端と、左端をそれぞれ被覆する板状のアース金具 5 5 6 と、を備えており、遊技球の流通による転動抵抗によって発生する静電気を除去することができるようになっている。

【0 2 3 9】

本実施形態では、賞球ユニット 7 0 0 から払出された遊技球が満タン分岐ユニット 7 7 0 の通常球出口 7 7 4 からファールカバーユニット 5 4 0 を介して皿ユニット 3 0 0 の上皿 3 0 1 へ供給されるようになっており、上皿 3 0 1 内が満杯となっても更に遊技球が賞球ユニット 7 0 0 から払出されると、ファールカバーユニット 5 4 0 の第一球通路 5 4 2 b 内で滞り、更に満タン分岐ユニット 7 7 0 における通常球出口 7 7 4 の上流の通常通路 7 7 3 内も一杯になると、満タン分岐ユニット 7 7 0 の分岐空間 7 7 2 を介して満タン通路 7 7 5 側へ遊技球が流通するようになり（図 7 2 を参照）、満タン分岐ユニット 7 7 0 の満タン球出口 7 7 6 からファールカバーユニット 5 4 0 の第二球入口 5 4 2 c、第二球通路 5 4 2 d、及び第二球出口 5 4 4 b を介して皿ユニット 3 0 0 の下皿 3 0 2 へ供給されるようになる。

【0 2 4 0】

そして、皿ユニット 3 0 0 の下皿 3 0 2 内が遊技球で一杯になると、ファールカバーユニット 5 4 0 の第二球出口 5 4 4 b から遊技球が出られなくなり、第二球通路 5 4 2 d 内の収容空間 5 4 6 内に滞った遊技球が貯留されることとなる。更に、賞球ユニット 7 0 0 から遊技球が払出されて収容空間 5 4 6 内に遊技球が多く貯留されるにつれて、遊技球の貯留圧が揺動部材 5 4 8 に作用し、バネ 5 5 2 の付勢力に抗して揺動部材 5 4 8 の上端が左方へと移動することとなる。そして、揺動部材 5 4 8 の検出片 5 4 8 a が、満タンスイッチ 5 5 0 によって検出されると、つまり収容空間 5 4 6 が貯留された遊技球で満タンとなると、払出制御基板 4 1 1 0 において賞球ユニット 7 0 0 から遊技球の払い出しが停止されると共に、遊技者に対して皿ユニット 3 0 0 内の遊技球を外部へ排出するのを促す通知を行うようになっている。

【0 2 4 1】

なお、収容空間 5 4 6（下皿 3 0 2）内の遊技球が排出されて、揺動部材 5 4 8 がバネ 5 5 2 の付勢力によって略垂直な状態に復帰すると、満タンスイッチ 5 5 0 による検出片

548aの検出が非検出となり、賞球ユニット700からの遊技球の払い出しが再開されるようになっている。

【0242】

[3-10. 球送ユニット]

続いて、扉枠5における球送ユニット580について、主に図51及び図52を参照して説明する。図51(A)は扉枠における球送ユニットの正面斜視図であり、(B)は扉枠における球送ユニットの背面斜視図である。また、図52(A)は球送ユニットを分解して前から見た分解斜視図であり、(B)は、球送ユニットの後ケースを外して後から見た分解斜視図である。扉枠5における球送ユニット580は、皿ユニット300における上皿301から供給される遊技球を一つずつ打球発射装置650へ供給することができると共に、上皿301内に貯留された遊技球を、上皿球抜き機構340の上皿球抜きボタン341の操作によって下皿302へ抜くことができるものである。

10

【0243】

この球送ユニット580は、皿ユニット300の上皿301に貯留された遊技球が、皿ユニットベース310の上皿球排出口310d、扉枠ベース本体110の球送開口113を通して供給され前後方向に貫通した進入口581a、及び進入口581aの下側に開口する球抜口581bを有し後方が開放された箱状の前カバー581と、前カバー581の後端を閉鎖すると共に前方が開放された箱状で、前後方向に貫通し前カバー581の進入口581aから進入した遊技球を打球発射装置650へ供給するための打球供給口582aを有した後カバー582と、後カバー582及び前カバー581の間に前後方向へ延びた軸周りに回動可能に軸支され前カバー581の後側で進入口581aと球抜口581bとの間を仕切る仕切部583aを有した球抜き部材583と、球抜き部材583の仕切部583a上の遊技球を一つずつ後カバーの打球供給口582aへ送り前カバー581と後カバー582との間で上下方向へ延びた軸周りに回動可能に支持された球送部材584と、球送部材584を回動させる球送ソレノイド585と、を備えている。本実施形態では、図示するように、正面視で、球送部材584が進入口581aの右側に配置されており、この球送部材584の左側に球抜き部材583が右側に球送ソレノイド585がそれぞれ配置されている。

20

【0244】

この球送ユニット580の前カバー581は、正面視で球抜口581bの左側に、球抜き部材583の回転中心に対して同心円状に形成された円弧状のスリット581cを備えており、このスリット581cから後述する球抜き部材583の作動棒583cが前方へ延びだすようになっている。また、前カバー581は、進入口581aの上縁から上側が上方へ延びだしており、扉枠ベースユニット100へ組立てた際に、上皿球抜きベース344における球誘導流路344bの後端開口を閉鎖するように形成されている。

30

【0245】

また、球抜き部材583は、進入口581aよりも下側で進入口581aと球抜口581bと間を仕切り上面が球送部材584の方向へ向かって低くなる仕切部583aと、仕切部583aの球送部材584とは反対側の端部から下方へ延出すると共に上下方向の中間付近から球抜口581bの下側中央へ向かってく字状に屈曲し下端が前後方向へ延びた軸周りに回動可能に支持される回動棒部583bと、回動棒部583bの上端から前方へ向かって突出する棒状の作動棒583cと、作動棒583cよりも下側で回動棒部583bの側面から仕切部583aとは反対側へ突出した錘部583dと、を備えている。この球抜き部材583の作動棒583cは、前カバー581に形成された円弧状のスリット581cを通して前方へ突出するように形成されており(図51を参照)、扉枠ベース本体110の球送開口113を介して皿ユニット300の上皿球抜き機構340における上皿球抜きスライダ343の当接片343aの上端と当接するようになっている。

40

【0246】

更に、球送部材584は、進入口581a及び球抜き部材583の仕切部583aの方向を向き上下方向へ延びた回転軸芯を中心とした平面視が扇状の遮断部584aと、遮断

50

部 5 8 4 a の後端から回転軸芯側へ円弧状に窪んだ球保持部 5 8 4 b と、球保持部 5 8 4 b の後端から下方へ延出する棒状の棹部 5 8 4 c と、を備えている。この球送部材 5 4 における遮断部 5 8 4 a と球保持部 5 8 4 b は、それぞれ回転軸芯を中心とした約 90° の角度範囲内にそれぞれ形成されている。また、球送部材 5 8 4 の球保持部 5 8 4 b は、一つの遊技球を保持可能な大きさとされている。この球送部材 5 8 4 は、球送ソレノイド 5 8 5 の駆動によって回転軸芯と偏芯した位置に配置された棹部 5 8 4 c が左右方向へ移動させられることで、回転軸芯周りに回動するようになっている。

【0247】

球送部材 5 8 4 は、遮断部 5 8 4 a が仕切部 5 8 3 a の方向を向くと同時に球保持部 5 8 4 b が打球供給口 5 8 2 a と連通した方向を供給位置と、球保持部 5 8 4 b が仕切部 5 8 3 a の方向へ向いた保持位置との間で回動するようになっている。この球送部材 5 8 4 が供給位置の時には、球保持部 5 8 4 b に保持された遊技球が、打球供給口 5 8 2 a から打球発射装置 6 5 0 へ供給されると共に、進入口 5 8 1 a から仕切部 5 8 3 a 上に進入した遊技球が、遮断部 5 8 4 a によって球保持部 5 8 4 b (打球供給口 5 8 2 a) 側への移動が遮断されて仕切部 5 8 3 a 上に留まった状態となる。一方、球送部材 5 8 4 が保持位置へ回動すると、球保持部 5 8 4 b が仕切部 5 8 3 a の方向を向くと共に、球保持部 5 8 4 b の棹部 5 8 4 c 側の端部が打球供給口 5 8 2 a を閉鎖した状態となり、仕切部 5 8 3 a 上の遊技球が一つだけ球保持部 5 8 4 b 内に保持されるようになっている。

【0248】

また、球送ユニット 5 8 0 は、球送ソレノイド 5 8 5 の駆動 (通電) によって先端が上下方向へ揺動する球送作動桿 5 8 6 と、球送作動桿 5 8 6 における上下方向へ揺動する先端の動きによって前後方向へ延びた軸周りに回動すると共に、球送部材 5 8 4 を上下方向へ延びた軸周りに回動させる球送クランク 5 8 7 と、を備えている。この球送クランク 5 8 7 は、球送作動桿 5 8 6 の上下動する先端と係合可能とされ左右方向へ延びた係合部 5 8 7 a と、係合部 5 8 7 a の球送作動桿 5 8 6 と係合する側とは反対側に配置され前カバー 5 8 1 と後カバー 5 8 2 との間で前後方向へ延びた軸周りに回動可能に軸支される軸部 5 8 7 b と、軸部 5 8 7 b から上方へ延出し球送部材 5 8 4 における回動中心に対して偏芯した位置から下方へ突出する棒状の棹部 5 8 4 c (図 5 2 を参照) と係合する伝達部 5 8 7 c と、を備えている。なお、本実施形態では、球送ソレノイド 5 8 5 と球送作動桿 5 8 6 とが一体的に形成されたフラッパーソレノイドを用いている。

【0249】

球送ユニット 5 8 0 は、球送作動桿 5 8 6 及び球送クランク 5 8 7 によって、上下方向へ進退する球送ソレノイド 5 8 5 の駆動により揺動する球送作動桿 5 8 6 の動きを伝達させて球送部材 5 8 4 を回動させることができるようになっている。なお、球送ソレノイド 5 8 5 の非駆動時 (通常時) では、球送作動桿 5 8 6 が球送ソレノイド 5 8 5 の下端から離れて揺動する先端が下方へ位置した状態となるようになっており、この状態では球送部材 5 8 4 が供給位置に位置した状態となる。また、球送ソレノイド 5 8 5 の駆動時では、球送作動桿 5 8 6 が球送ソレノイド 5 8 5 の下端に吸引され揺動する先端が上方へ位置した状態となり、球送部材 5 8 4 が保持位置へ回動するようになっている。つまり、球送ソレノイド 5 8 5 が駆動される (ON の状態) と球送部材 5 8 4 が遊技球を一つ受入れ、球送ソレノイド 5 8 5 の駆動が解除される (OFF の状態) と球送部材 5 8 4 が受入れた遊技球を打球発射装置 6 5 0 側へ送る (供給する) ようになっている。この球送ユニット 5 8 0 における球送ソレノイド 5 8 5 の駆動は、発射制御部 4 1 2 0 により発射ソレノイド 6 5 4 の駆動制御と同期して制御されるようになっている。

【0250】

また、球送ユニット 5 8 0 における回動可能に軸支された球抜き部材 5 8 3 は、錘部 5 8 3 d によって正面視反時計周りの方向へ回転するようなモーメントがかかるようになっているが、前方へ突出した作動桿 5 8 3 c が皿ユニット 3 0 0 の上皿球抜き機構 3 4 0 における上皿球抜きスライダ 3 4 3 の当接片 3 4 3 a の上端と当接することで、その回動が規制されるようになっており、通常時では、球抜き部材 5 8 3 の仕切部 5 8 3 a が進入口

10

20

30

40

50

581aと球抜口581bとの間を仕切って、球抜口581b側へ遊技球が侵入しないようになっている。そして、遊技者が、皿ユニット300における上皿球抜き機構340の上皿球抜きボタン341を下方へ押圧操作すると、上皿球抜きスライダ343が当接片343aと共に下方へスライドして、当接片343aの下方への移動に伴って作動棹583cも相対的に下方へ移動することとなる。

【0251】

このように、上皿球抜き機構340の当接片343aと共に作動棹583cが下方へ移動することで、球抜き部材583が正面視反時計周りの方向へ回動して仕切部583aによる進入口381aと球抜口381bとの間の仕切りが解除され、進入口381aから進入した遊技球が、球抜口381bから皿ユニット300の上皿球抜きベース344の球抜き流路344cへと排出され、下皿302へ排出（供給）されるようになっている。

10

【0252】

なお、球抜き部材583の作動棹583cが当接する上皿球抜きスライダ343の当接片343aは、コイルバネによって上方へ付勢されているので、仕切部583a上に遊技球が勢い良く供給されても、その衝撃を、作動棹583cを介して上皿球抜きスライダ343を付勢するコイルバネによって吸収させることができ、球抜き部材583等が破損するのを防止することができると共に、遊技球が仕切部583aで跳ね返るのを防止することができるようになっている。

【0253】

[3-11. ガラスユニット]

20

次に、扉枠5におけるガラスユニット590について、主に図22及び図23を参照して説明する。このガラスユニット590は、遊技窓101と略同じ大きさの開口を有し合成樹脂で成型した環状で縦長八角形状のユニット枠592と、ユニット枠592の開口の前後端をそれぞれ閉鎖する二枚の透明なガラス板594と、を備えている。このガラスユニット590のユニット枠592は、左右両端に上下方向へ離反して配置され外方へ板状に延出した四つの片592aと、下端に沿って左右方向へ延び下方へ延出した板状の係止片592bと、を備えている。

【0254】

このガラスユニット590は、下端の係止片592bを、扉枠ベースユニット100の補強ユニット150における下側補強板金154の垂直折曲突片161に対して後上方から係合するように係止させた上で、ユニット枠592の外周縁を扉枠ベース本体110のガラスユニット支持段部110a内に嵌め込み、ガラスユニット係止部材190によってユニット枠592の止め片592aを係止させることで、扉枠ベースユニット100に対して脱着可能に取付けられるようになっている（図23、図26等を参照）。

30

【0255】

このように、本実施形態のパチンコ遊技機1における扉枠5は、縦長楕円形状の遊技窓101の下側に、遊技球を貯留するための上皿301と下皿302とが上下に並ぶと共に、下皿302の正面視右側に、上皿301に貯留された遊技球を、遊技窓101を閉鎖する透明なガラスユニット590の後側に配置された遊技盤4の遊技領域1100内へ打ち込むためのハンドル装置500が配置されている。また、扉枠5は、遊技窓101の左右及び上側を囲むように右サイド装飾ユニット200、左サイド装飾ユニット2200、及び上部装飾ユニット280が配置されていると共に、遊技窓101の下側を囲むように皿ユニット300がサイドスピーカカバー290を挟んで右サイド装飾ユニット200と左サイド装飾ユニット220の下端と連続するように配置されており、各ユニット200、220、280、300の外観が丸みを帯びた連続した一体化の有る外観となっている。

40

【0256】

また、扉枠5は、各ユニット200、220、280、300に備えられた装飾基板214、216、254、256、286、320、322等を実装されたLEDを発光させることで、遊技窓101及び下皿カバー328の開口部328aを囲むように任意の発光色で発光装飾させることができるようになっている。また、右サイド装飾ユニット20

50

0及び左サイド装飾ユニット220に備えられた装飾基板214, 216, 254, 256に実装されたLEDのうち、サイドレンズ210, 250の放射レンズ部210b, 250bの後側に配置されたLED214b, 216b, 254b, 256bを点灯したり消灯したりすることで、遊技窓101を囲んだ発光装飾の態様を変化させることができるようになっている。

【0257】

具体的には、サイドレンズ210, 250における周レンズ部210a, 250aと対応したLED214a, 216a, 254a, 256aの発光態様と、放射レンズ部210b, 250bと対応したLED214b, 216b, 254b, 256bの発光態様とを、同一の発光態様（発光色と発光パターンとが同じ）とすると全体が略均一の発光装飾とすることができ、周レンズ部210a, 250aを強調するようにそれらの発光態様を異なせると周方向に途切れができたような発光装飾とすることができ、放射レンズ部210b, 250bを強調するようにそれらの発光態様を異なせると遊技窓101の中央を中心とした放射状に輝く発光装飾とすることができ、遊技者の関心を強く引付けることができるようになっている。

【0258】

また、扉枠5は、操作ユニット400におけるダイヤル操作部401や押圧操作部405を支持するベース部材420を、ダイキャストによるアルミ合金製としており、カバー本体426によってベース部材420を皿ユニット300の操作ユニット取付部314cに対して吊持させるようにしているので、ダイヤル操作部401や押圧操作部405を叩いた場合、カバー本体426が撓るように弾性変形した上で、ベース部材420が下カバー424を介して操作ユニット取付部314cの上面に当接することとなり、ダイヤル操作部401や押圧操作部405等にかかる衝撃を緩和させることができ、操作ユニット400が破損するのを防止することができるようになっている。

【0259】

更に、扉枠5における操作ユニット400は、押圧操作部405を円環状のダイヤル操作部401に挿入した状態としており、遊技者等が押圧操作部405を強く叩こうとしてもダイヤル操作部401も一緒に叩いてしまうこととなるので、ダイヤル操作部401によって叩いた衝撃を分散させることができ、衝撃が集中するのを防止して破損し難くすることができるようになっている。また、ダイヤル操作部401を回転可能に支持する操作部保持部材416のギアレール416aを、金属製のベース部材420における開口420aに対して下方から上面より僅かに突出するように取付けており、ダイヤル操作部401を叩いた衝撃が従動ギア410を介して操作部保持部材416（ギアレール416a）へ伝わって、操作部保持部材416が下方へ撓むと、従動ギア410の下面が金属製の開口420aの外周上面と当接し、その衝撃をベース部材420に受けさせることができるので、操作部保持部材416に係る負荷を軽減させることができると共に、ギアレール416aが衝撃によって潰れてしまうのを防止することができ、操作ユニット400の耐久性を高めることができるようになっている。

【0260】

また、扉枠5における操作ユニット400は、皿ユニット300に対して上側から取付けられるようにしているので、万が一、操作ユニット400が破損しても、操作ユニット400を簡単に取替えることができ、操作ユニット400の取替えによりパチンコ遊技機1の稼働率が低下するのを抑制することができるようになっている。

【0261】

[3-12. 扉枠における発光装飾]

続いて、扉枠5における発光装飾について、主に図53及び図54を参照して説明する。図53は、扉枠における発光装飾用のLEDの配置を示す正面図である。また、図54は、扉枠における発光装飾用のLEDの系統を示す正面図である。本実施形態の扉枠5は、右サイド装飾ユニット200、左サイド装飾ユニット240、上部装飾ユニット280、及び皿ユニット300によって遊技盤4の遊技領域1100と略対応した遊技窓101

10

20

30

40

50

の外周を略環状に囲うように形成されている。これら各ユニット200, 240, 280, 300には、LEDが実装された装飾基板214, 216, 254, 256, 286, 320, 322を備えており、各LEDを適宜発光させることで、遊技窓101の外周を発光装飾させることができるようになっている。

【0262】

扉枠5の右サイド装飾ユニット200及び左サイド装飾ユニット240は、上述したように、遊技窓101の下辺を除く外周の殆どを囲うように形成されており、サイドレンズ210, 250における複数の周レンズ部210a, 250aが遊技窓101の外周に沿うように配置されていると共に、放射レンズ部210b, 250bが遊技窓101の左右方向中央の下部付近を中心とした放射状の軸線に沿って延びるように隣接した周レンズ部210a, 250a同士の間配置されている。これらサイドレンズ210, 250の周レンズ部210a, 250aと放射レンズ部210b, 250bは、不透光性（本実施形態では、表面にメッキ層を有している）のサイド装飾フレーム202, 242によって外周が囲まれた状態となっている。

【0263】

これらサイドレンズ210, 250の後側には、サイドインナーレンズ212, 252が配置されており、サイドインナーレンズ212, 252は、その本体部212a, 252aが周レンズ部210a, 250aの後面に対して所定距離離間した位置となるように形成されていると共に、板状の導光部212b, 252bが放射レンズ部210b, 250bの後面に対して可及的に接近した位置まで延出するように形成されている。このサイドインナーレンズ212, 252の本体部212a, 252aには、詳細な図示は省略するが、その表面に微細なプリズムが複数形成されており、後側に配置された装飾基板214, 216, 254, 256からの光を拡散させることができるようになっている。

【0264】

サイドインナーレンズ212, 252の後側に配置される右サイド上装飾基板214、右サイド下装飾基板216、左サイド上装飾基板254、左サイド下装飾基板256には、周レンズ部210a, 250aと対応する位置に配置されたLED214a, 216a, 254a, 256aと、放射レンズ部210b, 250bと対応する位置に配置されたLED214b, 216b, 254b, 256bとを備えている。本実施形態では、周レンズ部210a, 250aと対応したLED214a, 216a, 254a, 256aがフルカラーLEDとされており、放射レンズ部210b, 250bと対応したLED214b, 216b, 254b, 256bが白色LED（上部装飾ユニット280における上部装飾基板286のLED286bよりも低い通常の輝度）とされている。また、右サイド上装飾基板214におけるサイドサブレンズ228と対応し上下に配置された二つのLED214cは、赤色LEDとされている。

【0265】

なお、本実施形態では、右サイド上装飾基板214、右サイド下装飾基板216、左サイド上装飾基板254、及び左サイド下装飾基板256の表面が、白色のフォトレジスト、白色印刷（例えば、シルク印刷）、白色塗装、等によって白色とされている。これにより、装飾基板214, 216, 254, 256での反射率を高めることができるので、各LED210a, 210b等が非点灯時に遊技者側からの光を装飾基板214, 216, 254, 256によって反射させることで、サイドレンズ210, 250が暗くなりすぎて見栄えが悪くなるのを防止することができると共に、発光する各LED210a, 210b等からの光を基板によって遊技者側へ反射させることで、サイドレンズ210, 250をより明るく発光装飾させることができるようになっている。

【0266】

次に、扉枠5の上部装飾ユニット280は、上述したように、右サイド装飾ユニット200及び左サイド装飾ユニット240の上部における扉枠5の左右方向中央側を向いた端部同士の間を接続するように形成されており、遊技窓101の上部中央を装飾するものである。この上部装飾ユニット280は、中央に宝石状に形成された大型の中央レンズ28

2と、中央レンズ282の斜め上左右両側に羽根状に形成された側レンズ284と、中央レンズ282の下左右両側に配置された下レンズ289とを備えている。上部装飾ユニット280の中央レンズ282は、青味を帯びた透明な部材により形成されており、側レンズ284及び下レンズ289は、透光性を有した白色（乳白色）の部材により形成されている。これにより、中央レンズ282の後側に配置されたインナーレンズ283が、遊技者側から視認することができるようになっている。

【0267】

この上部装飾ユニット280のインナーレンズ283は、表面に複数の微細なレンズ（プリズムを含む）が形成されており、光を乱反射させたり乱屈折させたりすることができるので、透明な中央レンズ282を通してインナーレンズ283を見ると、中央レンズ282に深味があるように見えると共に、あたかも中央レンズ282自体がキラキラ輝いているように見えるようになっている。また、遊技者側からは、インナーレンズ283の後側に配置された上部装飾基板286が見えないようになっている。

10

【0268】

上部装飾ユニット280における上部装飾基板286には、中央レンズ282と対応しインナーレンズ283の後側に配置された複数（本実施形態では、六つ）のLED286aと、側レンズ284及び下レンズ289の後側に配置された複数（本実施形態では、側レンズ284用に二つ、下レンズ289用の一つずつ、左右それぞれに配置されている）のLED286bとを備えている。なお、本実施形態では、中央レンズ282と対応したLED286aは、フルカラーLEDとされており、側レンズ284及び下レンズ289と対応したLED286bは、高輝度の白色LEDとされている。また、上部装飾基板286の前面もまた、白色とされており、上記と同様の作用効果を奏することができるようになっている。

20

【0269】

続いて、皿ユニット300では、左右のサイド装飾ユニット200、240の下端同士を結ぶように、上皿301の前端に沿って上皿上部レンズ318における宝石状の複数の導光部318aが上皿前部装飾部材316の開口部316aを通して露出した状態で列設されており、正面から見ると、図示するように、上皿前部装飾部材316及び上皿上部レンズ318によって遊技窓101の下辺外側（下側）が装飾させるようになっている。この上皿上部レンズ318の下側には、各導光部318aと対応する突出部を有した上皿上部インナーレンズ319が配置されている。皿ユニット300の上皿上部レンズ318は、青味を帯びた透明な部材で形成されており、上皿上部インナーレンズ319は、透明な部材で形成されている。

30

【0270】

皿ユニット300の上皿上部インナーレンズ319は、上皿上部レンズ318の導光部318aと対応する表面（上面）に、複数の微細なプリズムが形成されており、光を乱反射させたり乱屈折させたりすることができるようになっているので、上部装飾ユニット280の中央レンズ282と同様に、上皿上部レンズ318の導光部318aに、深味を付与すると共にキラキラした輝きを付与して、導光部318aがあたかも宝石のように見えるようになっている。また、上皿上部インナーレンズ319によって遊技者側から導光部318aを通して、下側に配置された上皿右装飾基板320や上皿左装飾基板322が見えないようになっている。

40

【0271】

この皿ユニット300における上皿右装飾基板320及び上皿左装飾基板322の上面には、上皿上部レンズ318の導光部318aと対応するように、複数（本実施形態では、それぞれ六つ）のLED320a、322aが備えられている。本実施形態では、上皿右装飾基板320及び上皿左装飾基板322のLED320a、322aは、フルカラーLEDとされている。また、上皿右装飾基板320及び上皿左装飾基板322の表面（上面）も、白色とされており、上記と同様の作用効果を奏することができるようになっている。

50

【0272】

次に、皿ユニット300に取付けられる操作ユニット400は、透光性を有した環状のダイヤル操作部401と、ダイヤル操作部401の内側に配置された透光性を有した円柱状の押圧操作部405とを備えており、ダイヤル操作部401及び押圧操作部405の下側にはダイヤル装飾基板430及びボタン装飾基板432がそれぞれ配置されている。ダイヤル装飾基板430には、ダイヤル操作部401と対応するように周方向へ複数（本実施形態では、四つ）配置されたLED430bが備えられている。また、ボタン装飾基板432には、押圧操作部405と対応するように一つのLED432dが備えられている。本実施形態では、ダイヤル装飾基板430のLED430bが高輝度の白色LEDとされており、ボタン装飾基板432のLED432dがフルカラーLEDとされている。また、ダイヤル装飾基板430及びボタン装飾基板432の表面（上面）もまた、白色とされており、上記と同様の作用効果を奏することができるようになっている。

10

【0273】

ところで、扉枠5では、遊技窓101の下辺よりも上側の外周を覆う右サイド装飾ユニット200及び左サイド装飾ユニット240におけるサイドレンズ210、250の各周レンズ部210a、250aと対応したLED214a、216a、254a、256aが、遊技窓101に近い第一環状グループ102（図53及び図54においてハッチの範囲内）と、第一環状グループ102よりも外側に配置された第二環状グループ103（図53及び図54においてクロスハッチの範囲内）とに分けられており、第一環状グループ102と第二環状グループ103のLEDを適宜発光させることで、遊技窓101を囲むように略同心円状に複数（本実施形態では二つ）発光装飾させることができるようになっている。つまり、第一環状グループ102のLED214a、216a、254a、256aを全て発光させると、遊技窓101に近いハッチの範囲が環状に発光装飾され、第二環状グループ103のLED214a、216a、254a、256aを全て発光させると、遊技窓101から遠ざかったクロスハッチの範囲が環状に発光装飾されるようになっている。

20

【0274】

また、扉枠5では、右サイド装飾ユニット200及び左サイド装飾ユニット240におけるサイドレンズ210、250の放射レンズ部210b、250bと対応したLED214b、216b、254b、256bが、第一環状グループ102及び第二環状グループ103を周方向へ分割するように遊技窓101（遊技領域1100）の左右方向中央下部を中心として放射状に延びた放射状グループ104（図53及び図54において網掛けの範囲内）とされている。この放射状グループ104のLED214b、216b、254b、256bを適宜発光させることで、遊技窓101の外側を放射状に発光装飾させることができる他に、第一環状グループ102や第二環状グループ103による環状の発光装飾を周方向へ分割するように発光装飾させることができるようになっている。また、右サイド装飾ユニット200における上部右側面のサイドサブレンズ228と対応したLED214cは、上部右サイドグループ105とされており、このLED214cを適宜発光させることで、扉枠5の上部右側面の一部（サイドサブレンズ228）を発光装飾させることができるようになっている。

30

40

【0275】

また、扉枠5では、遊技窓101の上側中央を装飾する上部装飾ユニット280における中央レンズ282と対応したLED286aが、第一環状グループ102及び第二環状グループ103の上部中央を発光装飾する上部中央グループ106とされている。この上部中央グループ106のLED286aを適宜発光させることで、遊技窓101の上部中央を発光装飾させることができる他に、第一環状グループ102や第二環状グループ103による環状の発光装飾の基準点となるような発光装飾をさせることができるようになっている。また、上部装飾ユニット280における側レンズ284及び下レンズ289と対応したLED286bは、上部中央グループ106の左右両側を発光装飾させる上部中央サイドグループ107とされている。この上部中央サイドグループ107のLED286

50

bを適宜発光させることで、第一環状グループ102及び第二環状グループ103と上部中央グループ106との境界を発光装飾させたり、遊技窓101の上側（上部も含む）でV字状に発光装飾させたりすることができるようになっている。

【0276】

更に、扉枠5では、遊技窓101の下辺を装飾する皿ユニット300における上皿前部装飾部材316の複数の開口部316aに嵌め込まれた上皿上部レンズ318の導光部318aと対応したLED320a, 322aが、第一環状グループ102及び第二環状グループ103の左右の下端同士を連結するように遊技窓101の下辺外周を発光装飾する下部グループ108とされている。この下部グループ108のLED320a, 322aを適宜発光させることで、遊技窓101の下辺や上皿301の前縁を発光装飾させることができる他に、第一環状グループ102や第二環状グループ103のLED214a, 216a, 254a, 256aと連動させることで、遊技窓101の外周全体を環状に発光装飾させることができるようになっている。

10

【0277】

また、扉枠5では、遊技窓101の下側中央で皿ユニット300の上部中央に配置された操作ユニット400のダイヤル操作部401及び押圧操作部405と対応したLED430b, 432dが、操作ユニット400を発光装飾させる操作部グループ109とされている。この操作部グループ109のLED430b, 432dを適宜発光させることで、ダイヤル操作部401や押圧操作部405を発光装飾させることができ、ダイヤル操作部401や押圧操作部405の操作タイミングや操作方向等を遊技者に知らせることができるようになっている。

20

【0278】

本実施形態における扉枠5における発光装飾について、更に、詳述すると、本実施形態では、扉枠5に備えられた各LED214a, 214b, 214c, 216a, 216b, 254a, 254b, 256a, 256b, 286a, 286b, 320a, 322a, 430b, 432dが、それぞれが属するグループ102, 103, 104, 106, 107, 108, 109内で制御系統に対応して更に細分化されている。具体的には、図54に示すように、第一環状グループ102に属する20個のLED214a, 216a, 254a, 256aは、サイドレンズ210, 250の各周レンズ部210a, 250a毎に102a~102jの10系統に分けられており、第二環状グループ103に属する26個のLED214a, 216a, 254a, 256aは、サイドレンズ210, 250の各周レンズ部210a, 250a毎に103a~103jの10系統に分けられている。

30

【0279】

また、放射状グループ104に属する20個のLED214b, 216b, 254b, 256bは、サイドレンズ210, 250の放射レンズ部210b, 250b毎に104a~104hの8系統に分けられている。また、上部右サイドグループ105に属する2個のLED214cは、上側105aと下側105bの2系統に分けられている。更に、上部中央グループ106に属する6個のLED286aは、下部106a、右上部106b、左上部106cの3系統に分けられている。また、上部中央サイドグループ107に属する6個のLED286bは、右側107aと左側107bの2系統に分けられている。

40

【0280】

更に、下部グループ108に属する12個のLED320a, 322aは、正面視右側から三つずつに108a~108dの4系統に分けられている。また、操作部グループ109に属する5個のLED430b, 432dは、ダイヤル操作部401と対応した4個のLED430bが押圧操作部405を挟んで対角線状に配置されたLED430bを一組として左右109aと前後109bの2系統、押圧操作部405と対応した1個のLED432cが1系統、の3系統に分けられている。このように、扉枠5では、各LED214a, 214b, 214c, 216a, 216b, 254a, 254b, 256a, 2

50

5 6 b, 2 8 6 a, 2 8 6 b, 3 2 0 a, 3 2 2 a, 4 3 0 b, 4 3 2 d が、4 2 の系統に分けられている。

【0 2 8 1】

ところで、扉枠 5 では、上述したように、L E D 2 1 4 a, 2 1 6 a, 2 5 4 a, 2 5 6 a, 2 8 6 a, 3 2 0 a, 3 2 2 a, 4 3 2 d がフルカラー L E D とされており、それら L E D 2 1 4 a, 2 1 6 a, 2 5 4 a, 2 5 6 a, 2 8 6 a, 3 2 0 a, 3 2 2 a, 4 3 2 d の属する 2 8 の系統 1 0 2 a ~ 1 0 2 j, 1 0 3 a ~ 1 0 3 j, 1 0 6 a ~ 1 0 6 c, 1 0 8 a ~ 1 0 8 d, 1 0 9 c では、フルカラーで発光させるために R G B の独立した 3 つの系統を更に備えており、実際の発光制御では 3 倍の 8 4 系統となっている。また、L E D 2 8 6 b, 4 3 0 b は高輝度の白色 L E D とされており、それら L E D 2 8 6 b, 4 3 0 b が属する 4 つの系統 1 0 7 a, 1 0 7 b, 1 0 9 a, 1 0 9 b では、高輝度で発光させるために多くの電流を必要とするので、それぞれ 2 つの系統が接続されており、実際の発光制御では 2 倍の 8 系統となっている。

10

【0 2 8 2】

なお、L E D 2 1 4 b, 2 1 6 b, 2 5 4 b, 2 5 6 b は通常の輝度の白色 L E D とされており、8 つの系統 1 0 4 a ~ 1 0 8 h に属している。また、L E D 2 1 4 c は赤色 L E D とされており、2 つの系統 1 0 5 a, 1 0 5 b に属している。これら L E D 2 1 4 b, 2 1 6 b, 2 5 4 b, 2 5 6 b, 2 1 4 c による 1 0 の系統 1 0 4 a ~ 1 0 8 h, 1 0 5 a, 1 0 5 b は、各系統で十分に制御することができるので、実際の発光制御でも同数の 1 0 系統となっている。

20

【0 2 8 3】

したがって、扉枠 5 における発光制御での実際の系統数は、1 0 2 系統となっており、各 L E D 2 1 4 a, 2 1 4 b, 2 1 4 c, 2 1 6 a, 2 1 6 b, 2 5 4 a, 2 5 4 b, 2 5 6 a, 2 5 6 b, 2 8 6 a, 2 8 6 b, 3 2 0 a, 3 2 2 a, 4 3 0 b, 4 3 2 d が属した系統毎に、点灯・点滅等がダイナミック点灯により制御されていると共に、階調（色や明るさ）が P W M 制御（パルス幅変調制御）により制御されるようになっている。これにより、表情豊かな発光演出をすることができるようになっている。

【0 2 8 4】

扉枠 5 における発光演出としては、例えば、第一環状グループ 1 0 2 から第二環状グループ 1 0 3 へ順に発光（同色、或いは、類似色で順次発光）させることで遊技窓 1 0 1 を中心として外側へ広がるような発光演出や、逆に、第二環状グループ 1 0 3 から第一環状グループ 1 0 2 へ順に発光（同色、或いは、類似色で順次発光）させることで遊技窓 1 0 1 へ向かって外側から収束するような発光演出、或いは、第一環状グループ 1 0 2 と第二環状グループ 1 0 3 とを同時に発光させることで遊技窓 1 0 1 の外周全体を広く発光させるような発光演出等を行うことができるようになっている。

30

【0 2 8 5】

また、遊技盤 4 の前面や表ユニット 2 0 0 0 等に備えられた L E D （詳細な図示は省略する）と協調することで、遊技盤 4 の L E D と、遊技窓 1 0 1 に近い第一環状グループ 1 0 2 の L E D と、第一環状グループ 1 0 2 よりも外側に配置された第二環状グループ 1 0 3 の L E D とによって、更に表情豊かな発光演出を行うことが可能となり、遊技者の関心を強く引付けることができると共に、遊技者を楽しませて興味が低下するのを抑制することができる。

40

【0 2 8 6】

また、第一環状グループ 1 0 2、第二環状グループ 1 0 3 や、下部グループ 1 0 8 において、各系統 1 0 2 a ~ 1 0 2 j, 1 0 3 a ~ 1 0 3 j, 1 0 8 a ~ 1 0 8 d を適宜発光させることで、遊技窓 1 0 1 の外周を光が周回するような発光演出をしたり、遊技窓 1 0 1 の外周に沿って上部装飾ユニット 2 8 0 の中央レンズ 2 8 2 へ向かって光が移動するような、或いは、中央レンズ 2 8 2 から光が遊技窓 1 0 1 の外周に沿って移動するような発光演出をしたりすることができる。なお、本実施形態では、第一環状グループ 1 0 2 や第二環状グループ 1 0 3 を周方向へ 1 0 系統 1 0 2 a ~ 1 0 2 j, 1 0 3 a ~ 1 0 3 j に分

50

割（１０分割）したものを示したが、これに限定するものではなく、８系統程に分割（８分割程）されていれば遊技窓１０１の外周を光が周回するような発光演出を良好に行うことができる。

【０２８７】

更に、放射状グループ１０４のみを発光させることで遊技窓１０１を中心に放射状に発光する発光演出をしたり、放射状グループ１０４と同時に第一環状グループ１０２、第二環状グループ１０３、及び下部グループ１０８を発光させることで遊技窓１０１の外周全体を略均一に発光させる発光演出をしたり、第一環状グループ１０２や第二環状グループ１０３の発光中に放射状グループ１０４を発光（点灯・点滅）させることで環状の発光装飾に対してアクセントを付与する発光演出をしたりすることができる。また、放射状グループ１０４の各系統１０４ａ～１０４ｈをそれぞれ個々に発光させることで、放射レンズ部２１０ｂ、２５０ｂが周回するような発光演出もすることができる。

10

【０２８８】

また、上部中央グループ１０６の各系統１０６ａ～１０６ｃを同時に発光させることで中央レンズ２８２全体が発光する発光演出や、各系統１０６ａ～１０６ｃを順次発光させることで中央レンズ２８２内において光が回転するような発光演出を行うことができる。また、上部中央サイドグループ１０７を発光させることで、側レンズ２８４や下レンズ２８９を高輝度に発光装飾させて遊技者に対してチャンスの到来や特定の遊技状態（例えば、大当り遊技状態、確変遊技状態、時短遊技状態、確変時短遊技状態、等）を示唆する発光演出を行うことができる。なお、下レンズ２８９は、遊技者の頭上から遊技者へ向かって光を照射するように配置されており、高輝度なＬＥＤ２８６ｂの発光を遊技者に気付かせ易くすることができるようになっている。

20

【０２８９】

更に、下部グループ１０８の各系統１０８ａ～１０８ｄを適宜発光させることで、上皿３０１の前縁を発光装飾させる発光演出をしたり、操作部グループ１０９と関連させて発光させることで、ダイヤル操作部４０１や押圧操作部４０５の操作を促す発光演出をしたりすることができる。また、操作部グループ１０９におけるダイヤル操作部４０１と対応した系統１０９ａ、１０９ｂを適宜発光させることで、ダイヤル操作部４０１の操作を促したり、ダイヤル操作部４０１の回転操作方向を案内したりする発光演出をすることができる。更に、操作部グループ１０９における押圧操作部４０５と対応した系統１０９ｃを

30

【０２９０】

なお、第一環状グループ１０２、第二環状グループ１０３、上部中央グループ１０６、下部グループ１０８、及び操作部グループ１０９の系統１０９ｃは、フルカラーＬＥＤとされているので、各グループ１０２、１０３、１０６、１０８、１０９毎や、各系統１０２ａ～１０２ｊ、１０３ａ～１０３ｊ、１０６ａ～１０６ｃ、１０８ａ～１０８ｄ、１０９ｃ毎に、発光色や明るさ等の階調を異ならせた発光演出を行うことができ、多彩で表情豊かな発光演出を行うことができる。

【０２９１】

このように、扉枠５では、右サイド装飾ユニット２００及び左サイド装飾ユニット２４０では、周レンズ部２１０ａ、２５０ａと対応したＬＥＤ２１４ａ、２１６ａ、２５４ａ、２５６ａを、遊技窓１０１に近い第一環状グループ１０２と、第一環状グループ１０２の外側で遊技窓１０１から遠い第二環状グループ１０３とに分けて発光させることができるようにしているので、遊技窓１０１（遊技領域１１００）の外側を複数の略同心円状に発光装飾させることができ、遊技窓１０１の外周を光が囲うことでこれまでのパチンコ遊技機には無い発光演出を行うことができ、遊技者の関心を強く引付けられるパチンコ遊技機１とすることができるようになっている。

40

【０２９２】

また、一つの周レンズ部２１０ａ、２５０ａにおいて、略同心円状配置された二系統のＬＥＤを備えるようにしており、外観状は一つに見えても、二系統の各ＬＥＤをそれぞれ

50

発光させることで、略同心円状に発光装飾させることができるので、発光装飾の態様を外観からは想像し難くすることが可能となり、発光装飾による周レンズ部 210a, 250a (右サイド装飾ユニット 200 及び左サイド装飾ユニット 240) の変化を大きくすることができ、発光装飾によるインパクトを高くして遊技者の関心を強く引付けられるパチンコ遊技機 1 とすることができるようになっている。

【0293】

[4. 本体枠の全体構成]

次に、パチンコ遊技機 1 における本体枠 3 について、図 55 乃至図 60 を参照して説明する。図 55 は、本体枠の正面図であり、図 56 は、本体枠の背面図である。また、図 57 は、本体枠の正面斜視図であり、図 58 は、本体枠の背面斜視図である。更に、図 59 は、本体枠を分解して前から見た分解斜視図であり、図 60 は、本体枠を分解して後から見た斜視図である。本実施形態の本体枠 3 は、外枠 2 に対して正面視左辺が軸支されており、扉枠 5 の後側で外枠 2 の前面を開閉するように扉状に支持されていると共に、前側が扉枠 5 によって開閉させられるようになっている。また、本体枠 3 は、扉枠 5 の遊技窓 101 と対応した位置に前側から遊技盤 4 を着脱自在に保持することができるようになっている。

【0294】

本体枠 3 は、本体枠 3 の骨格を形成すると共に前後方向に貫通し遊技盤 4 を保持するための矩形状の遊技盤保持口 601 を有した本体枠ベース 600 と、本体枠ベース 600 の正面視左側端部の上端及び下端にそれぞれ取付けられ外枠 2 に軸支されると共に扉枠 5 を軸支するための上軸支金具 630 及び下軸支金具 640 と、本体枠ベース 600 の下部前面に取付けられ遊技盤 4 の遊技領域 1100 内へ遊技球を打ち込むための打球発射装置 650 と、本体枠ベース 600 の後側に取付けられ皿ユニット 300 の上皿 301 へ遊技球を払出すための賞球ユニット 700 と、本体枠ベース 600 の前面に取付けられ本体枠 3 に対して扉枠 5 が開いた時に賞球ユニット 700 から扉枠 5 の皿ユニット 300 への遊技球の流れを遮断する球出口開閉ユニット 790 と、を備えている。

【0295】

また、本体枠 3 は、本体枠ベース 600 の下部後面に取付けられ遊技盤 4 を除く扉枠 5 や本体枠 3 に備えられた電氣的部品を制御するための各種の制御基板や電源基板 851 等を一纏めにしてユニット化した基板ユニット 800 と、本体枠ベース 600 における遊技盤保持口 601 の後側開口を覆う裏カバー 900 と、本体枠ベース 600 の正面視左側端部を被覆する側面防犯板 950 と、本体枠ベースの正面視右側端部に取付けられ外枠 2 に対する本体枠 3 の開閉施錠、及び本体枠 3 に対する扉枠 5 の開閉施錠をする錠装置 1000 と、を主に備えている。

【0296】

[4-1. 本体枠ベース]

次に、本体枠 3 における本体枠ベース 600 について、主に図 61 及び図 62 を参照して説明する。図 61 は、本体枠における本体枠ベースの正面斜視図である。また、図 62 は、本体枠における本体枠ベースの背面斜視図である。本実施形態の本体枠 3 における本体枠ベース 600 は、合成樹脂によって一体成形されており、正面視の外形が扉枠 5 の外形と沿った縦長の矩形状とされていると共に、前後方向に所定量の奥行きを有するように形成されている。この本体枠ベース 600 は、図示するように、上部から下部へ向かって全体の約 3/4 の範囲内が前後方向へ矩形状に貫通し遊技盤 4 の外周を嵌合保持可能な遊技盤保持口 601 と、本体枠ベース 600 の正面視左辺を除く前端外周を形成するコ字状の前端枠部 602 と、前端枠部 602 の前面から後方へ向かって窪み、扉枠 5 における扉枠ベース本体 110 の下端から後方へ突出した扉枠突片 110c、扉枠 5 の補強ユニット 150 における上側補強板金 151 の後方へ突出した上側の屈曲突片 167 及び開放側補強板金 153 の後方へ突出した開放側外折曲突片 163 が挿入係合される係合溝 603 と、を備えている。

【0297】

また、本体枠ベース600は、遊技盤保持口601の下側から本体枠ベース600下端まで延出し前端枠部602の前端から所定量後側へ窪み左右方向へ板状に広がった下部後壁部604と、前端枠部602よりも内側で後方へ突出し遊技盤保持口601の内周壁を形成する周壁部605と、を備えている。この周壁部605によって、コ字状の前端枠部602の自由端部（正面視で上下の左側端部）同士が連結されるようになっており、本体枠ベース600の外形が枠状となるようになっている。

【0298】

また、本体枠ベース600は、下部後壁部604の上端に遊技盤保持口601の下辺を形成すると共に遊技盤4が載置される遊技盤載置部606と、遊技盤載置部606の左右方向略中央から上方へ突出し遊技盤4における遊技パネル1150のアウト球排出溝1156と係合する位置決め突起607と、周壁部605における正面視右側内壁の所定位置に形成され遊技盤4の遊技盤止め具1120が止め付けられる遊技盤係止部608（図55を参照）と、周壁部605の上側内壁から下方へ垂下し下端が遊技盤4の上端と当接可能な板状で左右方向に複数配置された上端規制リブ609と、を備えている。本体枠ベース600の位置決め突起607は、遊技盤4のアウト球排出溝1156と嵌合することで、遊技盤4の下端が左右方向及び後方向へ移動するのを規制することができるようになっている。また、遊技盤係止部608は、遊技盤4の遊技盤止め具1120が係止されることで遊技盤4の正面視右辺が前後方向へ移動するのを規制することができるようになっている。なお、遊技盤4の正面視左辺は、詳細は後述するが、側面防犯板950の位置決め部材956によって前後方向への移動が規制されるようになっている。

【0299】

更に、本体枠ベース600は、コ字状の前端枠部602の自由端部（正面視で上下の左側端部）の後面に上軸支金具630及び下軸支金具640を取付けるための金具取付部610を備えている（図62を参照）。この金具取付部610は、図61等示すように、その前側が上下及び左右に延びた複数のリブによって補強されており、十分な強度で上軸支金具630及び下軸支金具640を取付けることができるようになっている。また、本体枠ベース600は、正面視で下部後壁部604の右端上部に前後方向に貫通した略円形のシリンダ錠貫通穴611と、シリンダ錠貫通穴611の正面視左下に形成され扉枠5における扉枠ベース本体110から後方へ突出する位置決め突起110dと嵌合するU字状の嵌合溝612と、嵌合溝612の正面視左下に形成され打球発射装置650の発射ソレノイド654を収容するソレノイド収容凹部613と、を備えている。

【0300】

本体枠ベース600は、上述したように、下部後壁部604が前端枠部602の前面よりも後側へ一段窪んだ位置に形成されており、下部後壁部604の正面視右側前面に、打球発射装置650の発射ソレノイド654がソレノイド収容凹部613内に収容されるように前側から打球発射装置650が取付けられるようになっている。この下部後壁部604の前面に打球発射装置650を取付けた状態では、図57や図87等に示すように、打球発射装置650における発射レール660の上端よりも正面視左側に、左方向及び下方へ広がったファール空間626が形成されるようになっている。本実施形態では、本体枠3に対して扉枠5を閉じた状態とすると、ファール空間626の下部にファールカバーユニット540におけるファール球入口542eが位置するようになっており、ファール空間626を下降した遊技球が、ファールカバーユニット540のファール球入口542eに受けられて、皿ユニット300における下皿302へ排出されるようになっている。

【0301】

また、本体枠ベース600は、正面視で下部後壁部604の左右中央よりも左側に前後方向へ矩形状に貫通する開口部614と、開口部614の上側及び正面視左右両側に複数形成され前後方向に貫通した透孔615と、を備えている。この本体枠ベース600の開口部614は、前側から中継端子板カバー692（図59等を参照）によって閉鎖されるようになっており、中継端子板カバー692の開口692aを通して、下部後壁部604の後面に取付けられた基板ユニット800の主扉中継端子板880と周辺扉中継端子板8

8 2 とが前側へ臨むようになっている。また、複数の透孔 6 1 5 は、基板ユニット 8 0 0 のスピーカボックス 8 2 0 からの音を、本体枠ベース 6 0 0 の前側へ伝達させるためのものである。なお、開口部 6 1 4 の左右両側に配置された透孔 6 1 5 は、前側に衝壁を有したベンチレーション型の孔とされている。

【0302】

また、本体枠ベース 6 0 0 は、開口部 6 1 4 の上側で下部後壁部 6 0 4 の前面上端付近に遊技盤 4 を脱着可能に固定するための遊技盤固定具 6 9 0 を回転可能に支持する固定具支持部 6 1 6 と、固定具支持部 6 1 6 の正面視右下から前方へ突出し遊技盤固定具 6 9 0 の回転位置を規制するストッパ 6 1 7 と、を備えている。

【0303】

ここで、遊技盤固定具 6 9 0 は、図 5 5 等に示すように、本体枠ベース 6 0 0 の固定具支持部 6 1 6 に軸支される軸心を中心に扇状に広がる固定片 6 9 0 a と、固定片 6 9 0 a における周方向一端側（正面視で時計回りの方向へ回転させた時に後端となる側）から外方へ延出する操作片 6 9 0 b と、を備えている。この遊技盤固定具 6 9 0 は、本体枠ベース 6 0 0 の固定具支持部 6 1 6 に軸支させた上で、操作片 6 9 0 b を操作して遊技盤固定具 6 9 0 を正面視で時計回りの方向へ回動させると、固定片 6 9 0 a が遊技盤載置部 6 0 6 よりも上方へ突出し、遊技盤載置部 6 0 6 に載置された遊技盤 4 の固定凹部 1 1 2 1 内に挿入されるようになっており、遊技盤 4 が前側へ移動するのを阻止することができるようになっている。また、遊技盤固定具 6 9 0 は、操作片 6 9 0 b がストッパ 6 1 7 と当接するようになっており、ストッパ 6 1 7 と当接することで、正面視反時計周りの方向への回動端が規制されるようになっている。

【0304】

更に、本体枠ベース 6 0 0 は、シリンダ錠貫通穴 6 1 1 の下側前面に、本体枠 3 に対する扉枠 5 の開放を検出するための扉枠開放スイッチ 6 1 8 が取付けられており、本体枠 3 に対して扉枠 5 が開かれる（開放される）と、その押圧が解除されて扉枠 5 の開放を検出することができるようになっている。また、本体枠ベース 6 0 0 は、扉枠開放スイッチ 6 1 8 が取付けられた位置よりも下側後面に、外枠 2 に対する本体枠 3 の開放を検出するための本体枠開放スイッチ 6 1 9 が取付けられており（図 6 2 を参照）、外枠 2 に対して本体枠 3 が開かれる（開放される）と、その押圧が解除されて本体枠 3 の開放を検出することができるようになっている。

【0305】

また、本体枠ベース 6 0 0 は、コ字状の前端枠部 6 0 2 における正面視で右側（開放側）辺の係合溝 6 0 3 よりも内側（軸支側）に、前後方向へ縦長に貫通する三つの扉用フック穴 6 2 0 と、下端の扉用フック穴 6 2 0 の下側に前後方向へ貫通し左右方向に二つ並んだ錠係止穴 6 2 1 と、を備えている。これら三つの扉用フック穴 6 2 0 は、上下方向の上下両端付近と、上下方向の略中央にそれぞれ形成されている。この上側と中央の扉用フック穴 6 2 0 と錠係止穴 6 2 1 には、錠装置 1 0 0 0 の上下両端に備えられた係止突起 1 0 0 4 が係合係止されるようになっており、前端枠部 6 0 2 における正面視右辺の後側で周壁部 6 0 5 の外壁に沿って錠装置 1 0 0 0 が本体枠ベース 6 0 0 に取付けられるようになっている。そして、本体枠ベース 6 0 0 に錠装置 1 0 0 0 を取付けた状態では、錠装置 1 0 0 0 の三つの扉枠用フック部 1 0 4 1 が、三つの扉用フック穴 6 2 0 から前方へ突出すると共に、錠装置 1 0 0 0 のシリンダ錠 1 0 1 0 がシリンダ錠貫通穴 6 1 1 から前方へ突出した状態となるようになっている（図 5 7 を参照）。

【0306】

更に、本体枠ベース 6 0 0 は、下部後壁部 6 0 4 の後面に、背面視で、右側上端から左右方向略中央へ向かって緩く斜めに下降した上で、左右方向の略中央で下部後壁部 6 0 4 における上下方向の中間からやや上寄りの位置まで垂下し遊技球が流通可能とされた本体枠ベース球抜通路 6 2 2 を備えている。この本体枠ベース球抜通路 6 2 2 は、基板ユニット 8 0 0 における基板ユニットベース 8 1 0 によって後側が閉鎖されようになっており、詳細は後述するが、賞球装置 7 4 0 における球抜通路 7 4 1 d を流通した遊技球が流通す

10

20

30

40

50

るようになっている。

【0307】

また、本体枠ベース600は、周壁部605における背面視左辺の後端に、上下方向へ所定間隔で複数配置され裏カバー900の軸支ピン906を回動可能に軸支する裏カバー軸支部623と、下部後壁部604の前面で開口部614の正面視斜め左上に球出口開閉ユニット790を取付けるための取付部624と、周壁部605の正面視右側（開放側）側面に錠装置1000を取付固定するための錠取付部625と、を備えている。

【0308】

なお、詳細な説明は省略するが、本体枠ベース600には、上記の他に、打球発射装置650、賞球ユニット700、及び基板ユニット800等を取付けるための取付ボスや取付孔等が適宜位置に形成されている。

【0309】

〔4-2. 上軸支金具及び下軸支金具〕

次に、本体枠3における上軸支金具630及び下軸支金具640について、主に図59及び図60を参照して説明する。本体枠3における上軸支金具630及び下軸支金具640は、本体枠ベース600の正面視左端上下後面の金具取付部610に、所定のビスを用いてそれぞれ取付けることで、本体枠3に対して扉枠5を開閉可能に軸支することができると共に、外枠2に対して本体枠3を開閉可能に軸支させることができるものである。

【0310】

まず、上軸支金具630は、本体枠ベース600の上側の金具取付部610に取付けられ上下左右方向へ広がる板状の取付部631と、取付部631の上端から前方へ延出する板状の前方延出部632と、前方延出部632の前端付近から上方へ延びだすように突設された軸支ピン633と、軸支ピン633の正面視左側に配置され扉枠5の軸ピン155が挿入される上下方向に貫通した扉枠軸支穴634（図57等を参照）と、前方延出部632の正面視左側端部から下方へ垂下し扉枠5の開放側への回動端を規制するストッパ（図示は省略する）と、を備えている。この上軸支金具630は、取付部631、前方延出部632、及びストッパが、一枚の金属板を屈曲成形することで一体的に形成されている。

【0311】

一方、下軸支金具640は、扉枠5を軸支するための扉枠軸支金具642と、扉枠軸支金具642の下側に配置され外枠2に対して本体枠3を軸支するための本体枠軸支金具644と、を備えている。下軸支金具640における扉枠軸支金具642は、本体枠ベース600の下側の金具取付部610に取付けられ上下左右方向へ広がる板状の取付部642aと、取付部642aの下端から前方へ延出する板状の前方延出部642bと、前方延出部642bの前端付近に上下方向へ貫通し扉枠5の軸ピン157が挿入される扉枠軸支穴642cと、前方延出部642bの正面視左側端部から上方へ立設され扉枠5の開放側への回動端を規制するストッパ642dと、を備えている。この扉枠軸支金具642は、取付部642a、前方延出部642b、及びストッパ642dが、一枚の金属板を屈曲成形することで一体的に形成されている。

【0312】

また、下軸支金具640における本体枠軸支金具644は、本体枠ベース600の下側の金具取付部610に取付けられ上下左右方向へ広がる板状の取付部644aと、取付部644aの下端から前方へ延出する前方延出部644bと、前方延出部644bの前端付近に上下方向へ貫通した本体枠軸支穴（図示は省略する）と、を備えている。この本体枠軸支金具644もまた、取付部644a、及び前方延出部644bが、一枚の金属板を屈曲成形することで一体的に形成されている。

【0313】

下軸支金具640は、扉枠軸支金具642の取付部642aと本体枠軸支金具644の取付部644aとが前後方向に重なった（接した）状態とされると共に、扉枠軸支金具642の前方延出部642bと本体枠軸支金具644の前方延出部644bとが上下方向に

所定距離離間した状態で、本体枠ベース 600 における下側の金具取付部 610 に取付けられるようになっている。

【0314】

この上軸支金具 630 及び下軸支金具 640 は、本体枠ベース 600 に取付けた状態で、上軸支金具 630 の軸支ピン 633 と、下軸支金具 640 の図示しない本体枠軸支穴とが同軸上に位置するようになっており、下軸支金具 640 における本体枠軸支金具 644 の本体枠軸支穴が、外枠 2 における下支持金具 21 の支持突起 21d に嵌合挿入されるように、本体枠軸支金具 644 の前方延出部 644b を、下支持金具 21 の支持突出片 21c 上に載置した上で、上軸支金具 630 の軸支ピン 633 を、外枠 2 における上支持金具 20 の支持鉤穴 20c 内に挿入することで、本体枠 3 を外枠 2 に対して開閉可能に軸支させることができるようになっている。

10

【0315】

また、この上軸支金具 630 及び下軸支金具 640 は、本体枠ベース 600 に取付けた状態で、上軸支金具 630 の扉枠軸支穴 634 と、下軸支金具 640 の扉枠軸支穴 642c とが同軸上に位置するようになっており、下軸支金具 640 における扉枠軸支金具 642 の扉枠軸支穴 642c に、扉枠 5 の軸ピン 157 が挿入されるように扉枠 5 の下軸支部 158 を扉枠軸支金具 642 の前方延出部 642b 上に載置した上で、扉枠 5 の軸ピン 155 を、上軸支金具 630 の扉枠軸支穴 634 に挿入することで、本体枠 3 に対して扉枠 5 を開閉可能に軸支することができるようになっている。なお、本実施形態では、扉枠 5 の上側の軸ピン 155 は、上下方向へ摺動可能とされており、上軸支金具 630 の扉枠軸支穴 634 へ挿入させる際に、軸ピン 155 を一旦、下方へスライドさせて、扉枠 5 の上軸支部 156 と上軸支金具 630 の前方延出部 632 とが上下に重なるようにした上で、軸ピン 155 を上方へスライドさせることで扉枠軸支穴 634 へ挿入することができるようになっている。

20

【0316】

[4-3. 打球発射装置]

次に、本体枠 3 における打球発射装置 650 について、主に図 63 及び図 64 を参照して説明する。図 63 は、本体枠における打球発射装置の正面斜視図である。また、図 64 は、本体枠における打球発射装置の背面斜視図である。この打球発射装置 650 は、扉枠 5 の球送ユニット 580 から供給された遊技球を、ハンドル装置 500 の回転操作に応じた強さで遊技盤 4 の遊技領域 1100 内へ打ち込むことができるものである。

30

【0317】

本実施形態の打球発射装置 650 は、本体枠ベース 600 における下部後壁部 604 の前面所定位置に取付けられる金属板の発射ベース 652 と、発射ベース 652 の下部後面に前側へ回転駆動軸 654a が突出するように取付けられる発射ソレノイド 654 と、発射ソレノイド 654 の回転駆動軸 654a に一体回転可能に固定される打球槌 656 と、打球槌 656 の先端に固定される槌先 658 と、槌先 658 の移動軌跡上における所定位置を基端として正面視斜め左上へ延出し発射ベース 652 の前面に取付けられる発射ルール 660 と、発射ルール 660 の基端上部に発射ルール 660 との間で打球槌 656 先端の槌先 658 が通過可能とされると同時に遊技球が通過不能な隙間を形成し発射ルール 660 の基端に遊技球を保持する球止め片 662 と、球止め片 662 によって発射ルール 660 の基端に保持された遊技球を打球可能な打球位置よりも打球槌 656 (槌先 658) が発射ルール 660 側へ回転するのを規制するストッパ 664 と、を備えている。

40

【0318】

この打球発射装置 650 における発射ソレノイド 654 は、詳細な図示は省略するが、回転駆動軸 654a がハンドル装置 500 の回転操作角度に応じた強さ(速さ)で往復回転するようになっている。また、打球発射装置 650 の打球槌 656 は、発射ソレノイド 654 の回転駆動軸 654a に固定される固定部 656a と、固定部 656a から緩やかな円弧状に延出し先端が回転駆動軸 654a の軸心に対して法線方向を向き先端に槌先 658 が固定される棹部 656b と、棹部 656b に対して固定部 656a を挟んで反対側

50

へ延出しストッパ 6 6 4 と当接可能なストッパ部 6 5 6 c と、を備えている。打球槌 6 5 6 のストッパ部 6 5 6 c がストッパ 6 6 4 と当接することで、先端の槌先 6 5 8 が打球位置（正面視で反時計周りの方向の回動端）よりも発射レール 6 6 0 側へ回動するのが規制されるようになっている。

【0319】

また、打球発射装置 6 5 0 の発射レール 6 6 0 は、遊技盤 4 の外レール 1 1 1 1 の下端延長線上と略沿うように下方が窪んだ緩い円弧状とされている（図 8 7 を参照）と共に、前後方向に対して中央が V 字状に窪んだ形状とされており、打球槌 6 5 6 によって打球された遊技球を発射レール 6 6 0 に沿って滑らかに遊技盤 4 側へ誘導させることができるようになっている。この発射レール 6 6 0 は、金属板を屈曲成形することで形成されている。

10

【0320】

また、打球発射装置 6 5 0 は、打球槌 6 5 6 における打球位置側への回動端を規制可能なストッパ 6 6 4 の前面を被覆するストッパカバー 6 6 6 と、打球槌 6 5 6 における打球位置とは離れた位置の回動端（正面視で時計回りの方向の回動端）を規制するストッパ 6 6 8 と、を備えている。打球発射装置 6 5 0 は、ストッパ 6 6 4、6 6 8 の表面がゴムで覆われており、打球槌 6 5 6 が当接した時の衝撃を吸収することができると共に、当接による騒音の発生を抑制することができるようになっている。

【0321】

打球発射装置 6 5 0 は、図 5 7 や図 8 7 等に示すように、本体枠ベース 6 0 0 の下部後壁部 6 0 4 に取付けた状態とすると、発射レール 6 6 0 の上端が左右方向の略中央で下部後壁部 6 0 4 の上端、つまり、遊技盤載置部 6 0 6（遊技盤保持口 6 0 1 の下辺）よりも下方に位置するようになっており、遊技盤保持口 6 0 1 に保持された遊技盤 4 における外レール 1 1 1 1 の下端との間で、左右方向に所定幅で下方へ広がったファール空間 6 2 6 が形成されるようになっている。そして、打球発射装置 6 5 0 は、発射レール 6 6 0 よりも正面視左側のファール空間 6 2 6 を飛び越えるようにして遊技球を発射することで、遊技盤 4 の遊技領域 1 1 0 0 内へ遊技球を打ち込むことができるようになっている。なお、上述したように、本体枠 3 に対して扉枠 5 を閉じた状態とすると、ファール空間 6 2 6 の下部にファールカバーユニット 5 4 0 のファール球入口 5 4 2 e が位置するようになっており、遊技領域 1 1 0 0 内へ打ち込まれずにファール球となった遊技球が、ファール空間 6 2 6 を落下してファール球入口 5 4 2 e へ受入れられて、下皿 3 0 2 へ排出されるようになっている。

20

30

【0322】

また、打球発射装置 6 5 0 は、発射ソレノイド 6 5 4 が、発射制御部 4 1 3 0 によりハンドル装置 5 0 0 の回転操作に応じた駆動強さで駆動させられるようになっていると共に、球送ユニット 5 8 0 の球送ソレノイド 5 8 5 の駆動と同期するように駆動させられるようになっている。具体的には、打球発射装置 6 5 0 へ遊技球を供給する球送ユニット 5 8 0 では、球送ソレノイド 5 8 5 が駆動（ON）すると球送部材 5 8 4 が遊技球を受入れ、その状態から球送ソレノイド 5 8 5 の駆動が解除（OFF）されると球送部材 5 8 4 が受入れた遊技球を打球発射装置 6 5 0 側へ送るようになっているので、この球送ユニット 5 8 0 の球送ソレノイド 5 8 5 と同時に発射ソレノイド 6 5 4 を駆動（ON）することで、球送ユニット 5 8 0 から発射レール 6 6 0 の後端へ遊技球を円滑に供給することができ、打球槌 6 5 6 の回動により遊技球を確実に発射することができるようになっている。

40

【0323】

[4-4. 賞球ユニット]

次に、本体枠 3 における賞球ユニット 7 0 0 について、主に図 6 5 乃至図 7 2 を参照して説明する。図 6 5 は、本体枠における賞球ユニットの正面斜視図であり、図 6 6 は、本体枠における賞球ユニットの背面斜視図である。また、図 6 7 は、賞球ユニットを分解して前から見た分解斜視図であり、図 6 8 は、賞球ユニットを分解して後から見た分解斜視図である。更に、図 6 9 は、賞球ユニットにおける賞球タンクとタンクレールユニットと

50

の関係を分解して後方から示す分解斜視図である。図 70 は、賞球ユニットにおける賞球装置を分解して後から見た分解斜視図である。図 71 は、賞球装置における払出通路と払出モータと払出回転体との関係を示す背面図である。また、図 72 は、賞球ユニットにおける球の流通通路を示す断面図である。

【0324】

本実施形態の本体枠 3 における賞球ユニット 700 は、パチンコ遊技機 1 を設置する遊技ホールにおけるパチンコ島設備において、パチンコ島設備側からパチンコ遊技機 1 へ供給された遊技球を貯留した上で、所定の払出指示に基づいてパチンコ遊技機 1 の上皿 301 へ払出すものである。この賞球ユニット 700 は、本体枠ベース 600 の後面に取付けられる賞球ベース 710 と、賞球ベース 710 の後面上部に取付けられパチンコ島設備側から供給される遊技球を受けると共に貯留する賞球タンク 720 と、賞球タンク 720 の下側に配置され賞球タンク 720 に貯留された遊技球を整列させて下流側へ送るタンクレールユニット 730 と、タンクレールユニット 730 によって整列された遊技球を所定の払出指示に基づいて払出す賞球装置 740 と、賞球装置 740 によって払出された遊技球を皿ユニットの上皿 301 へ誘導することができると共に上皿 301 が遊技球で満タンになると払出された遊技球を下皿 302 側へ分岐誘導することができる満タン分岐ユニット 770 と、を主に備えている。

【0325】

また、賞球ユニット 700 は、賞球ベース 710 に形成された賞球通路 715 の後側開口を閉鎖する賞球通路蓋 780 と、タンクレールユニット 730 や賞球装置 740 を接地するためのアース金具 782 と、賞球ベース 710 の後面に取付けられる外部端子板 784 と、外部端子板 784 の後側を覆う外部端子板カバー 786 と、を備えている。賞球ユニット 700 における賞球通路蓋 780 は、その後面に裏カバー 900 を固定するための裏カバー係合溝 780a が形成されている（図 68 を参照）。

【0326】

この賞球ユニット 700 は、賞球ベース 710 が、正面視で本体枠ベース 600 の上辺と左辺に沿うような逆 L 字状に形成されており、上辺に賞球タンク 720 及びタンクレールユニット 730 が配置されていると共に、左辺に縦長の賞球装置 740 が配置されており、賞球装置 740 の下側に満タン分岐ユニット 770 が配置されている。また、賞球装置 740 の直上でタンクレールユニット 730 よりも上側に賞球タンク 720 と隣接するように外部端子板 784 及び外部端子板カバー 786 が配置されている。

【0327】

次に、賞球ユニット 700 における賞球ベース 710 は、図示するように、本体枠ベース 600 の上辺と正面視で遊技盤保持口 601 の左辺と略対応するような正面視逆 L 字状に形成されており、合成樹脂によって一体的に成形されている。この賞球ベース 710 は、逆 L 字状の外側外周に略沿って後方へ延出した周壁部 710a と、周壁部 710a の後端から内側へ所定幅で延出し略同一面状に配置された後壁部 710b と、を備えている。本実施形態では、図 68 に示すように、周壁部 710a の上辺側が、賞球ベース 710 の上端よりも一段下がった位置から後方へ延出するように形成されている。この賞球ベース 710 は、後壁部 710b が前端よりも奥まった位置に位置しており、本体枠ベース 600 に取付けた時に、遊技盤 4 を収容可能な空間を形成することができるようになっている。

【0328】

また、賞球ベース 710 は、周壁部 710a の上边上側に賞球タンク 720 を取付ける賞球タンク取付部 711 と、賞球タンク取付部 711 の横（背面視で右側）に配置され外部端子板 784 及び外部端子板カバー 786 を取付けるための外部端子板取付部 712 と、後壁部 710b の上辺下端後側にタンクレールユニット 730 を取付けるための複数の取付係止部 713 と、後壁部 710b の垂直辺後側に賞球装置 740 を取付けるための賞球装置取付部 714 と、賞球装置取付部 714 に隣接して賞球装置 740 から払出された遊技球を下方へ誘導する賞球通路 715 と、後壁部 710b の下端に満タン分岐ユニット

770を取付けるための取付係止部716と、を備えている。

【0329】

更に、賞球ベース710は、後壁部710bの賞球装置取付部714の位置に前後方向へ貫通し賞球装置740から前方へ突出した払出モータ744等から逃がすための逃し穴717と、裏カバー900を固定するための裏カバー係合溝718と、を備えている。また、賞球ベース710には、詳細な説明は省略するが、賞球タンク720や賞球装置740等を取付けたり、本体枠ベース600に取付けたりするための取付孔や取付ボス等が適宜位置に形成されている。

【0330】

続いて、賞球ユニット700における賞球タンク720は、図69にも示すように、上方が開放された横長箱状に形成されており、平面視が横長の略矩形状とされた底壁部721と、底壁部721の外周から上方へ立上ると共に平面視で右側後部（開放側の後部）のみが矩形状に底壁部721よりも後方へ突出した外周壁部722と、外周壁部722における右側後部の底壁部721よりも後方へ突出した部位によって形成され下方へ開口した排出口723と、排出口723の平面視左側（軸支側）から賞球タンク720の左端まで板状に延びた底部724と、底部724の平面視左端下側から後方へ延出する棒状の軸部725と、軸部725の基端付近及び外周壁部722の前側両端に形成され賞球タンク720を賞球ベース710における賞球タンク取付部711へ取付けるための取付部726と、を備えている。

【0331】

この賞球タンク720は、底壁部721の外周が外周壁部722で囲まれており、底壁部721上に所定量の遊技球を貯留することができるようになっている。また、賞球タンク720は、底壁部721の上面が、排出口723へ向かって低くなるように傾斜しており、底壁部721上の遊技球が排出口723へ向かって転動するようになっている。

【0332】

また、賞球タンク720は、軸部725に回動自在に軸支される二つの球ならし部材727を備えている。この球ならし部材727は、図示するように、一端側が軸部725に軸支されるようになっていると共に内部に錘を保持しており、自重によって他端側が垂下するようになっている。この球ならし部材727は、後述するタンクレールユニット730内に垂下するようになっていると、タンクレールユニット730内を流通する遊技球をならして整列させることができるものである。また、賞球タンク720の底部724は、タンクレールユニット730の上側の略半分を覆うように形成されており、タンクレールユニット730内から遊技球が溢れるのを防止することができると共に、タンクレールユニット730内に埃等が侵入するのを防止することができるようになっている。

【0333】

なお、詳細な図示は省略するが、賞球タンク720の底壁部721の上面は、平面視で左側（排出口723から遠い側）が右側へ向かって低くなるように傾斜していると共に、平面視で右側（排出口723に近い側）が後側の排出口723へ向かって傾斜するように形成されている。これにより、遊技球の流れをスムーズにすることができ、賞球タンク720内で球詰まりが発生するのを抑制することができるようになっていると共に、排出口723からタンクレールユニット730側へ遊技球をスムーズに排出することができるようになっている。

【0334】

次に、賞球ユニット700におけるタンクレールユニット730は、図69にも示すように、賞球タンク720の下側に配置され左右方向へ長く延びたタンクレール731を備えている。このタンクレール731は、上方が開放された所定深さの樋状で前後方向に遊技球が二列で整列することが可能な幅（奥行）とされ、正面視左側（軸支側）端部が低くなるように底部が傾斜している。このタンクレール731は、左側（軸支側）端部に下方へ開口する排出口731a（図72を参照）と、前後方向の略中央で底部から上方へ延出した仕切壁731bと、前端下面より下方へ突出し賞球ベース710の取付係止部713

に上側から係止される複数の係止突片 731c (図 67 を参照) と、を備えている。このタンクレール 731 は、正面視右側 (開放側) 端部が賞球タンク 720 における排出口 723 の直下に位置するようになっており、賞球タンク 720 の排出口 723 から排出された遊技球を受取った後に左方向へ転動させて排出口 731a から賞球装置 740 側へ受け渡すことができるようになっている。また、タンクレール 731 の係止突片 731c を賞球ベース 710 の取付係止部 713 に係止させることで、タンクレール 731 つまりタンクレールユニット 730 を賞球ベース 710 に取付けることができるようになっている。

【0335】

また、タンクレールユニット 730 は、タンクレール 731 の排出口 731a 上部に回転可能に支持される整列歯車 732 と、整列歯車 732 の上部を覆う歯車カバー 733 と、歯車カバー 733 の正面視右端と連続しタンクレール 731 の上部を閉鎖する球押え板 734 と、タンクレール 731 内に進退可能とされタンクレール 731 内の遊技球が排出口 731a 側へ転動するのを停止させることが可能な球止片 735 と、タンクレール 731 内に配置されタンクレール 731 内の遊技球と接触可能とされたアース板 736 と、を備えている。整列歯車 732 は、図示するように、タンクレール 731 の仕切壁 731b によって二列に仕切られた遊技球の二つの流路と対応するように、前後方向に並んで二つ備えられている。また、球押え板 734 は、上部に球止片 735 が取付けられる取付部 734a と、上下方向に貫通し球止片 735 の突片 735a が挿通可能な二つのスリット 734b と、を備えている。

【0336】

このタンクレールユニット 730 内には、賞球タンク 720 に軸支された二つの球ならし部材 727 が上方から球押え板 734 の上流側 (開放側) に挿入されるようになっており、この球ならし部材 727 によって賞球タンク 720 の排出口 723 からタンクレール 731 内に排出された遊技球が、一段となるようにならすと共に、仕切壁 731b に沿って二列に整列させるようにすることができるようになっている。また、球押え板 734 は、球ならし部材 727 によって一段とならなかった遊技球を強制的に一段とするためのものであり、排出口 731a 側へ向かうに従ってタンクレール 731 の底部との隙間が狭くなるようにタンクレール 731 に取付けられている。

【0337】

タンクレールユニット 730 の整列歯車 732 は、図示するように、外周に複数の歯が形成されており、一对の整列歯車 732 における歯のピッチが半ピッチずつ、ずれるように軸支されている。これにより、タンクレール 731 を流下してきた遊技球の上部が整列歯車 732 の歯と噛み合いながら下流側の排出口 731a へ流下する時に、二列に整列された遊技球が交互に一つずつ賞球装置 740 へ送られるようになっている。

【0338】

なお、タンクレール 731 の底部には、上下に貫通する細溝が形成されており、タンクレール 731 内を遊技球と一緒に転動する埃等の異物がその細溝から下方に落下するようになっている。また、タンクレール 731 の内壁に配置されたアース板 736 は、詳細な図示は省略するが、アース金具 782 を介して電源基板 851 のアース用コネクタを経由して外部に接地されるようになっており、タンクレール 731 内で遊技球がアース板 736 と接触することで、帯電した静電気を除去することができるようになっている。

【0339】

また、タンクレールユニット 730 は、球押え板 734 の取付部 734a に回動可能に取付けられた球止片 735 を回動させて、球止片 735 の突片 735a をスリット 734b を通してタンクレール 731 内へ挿入することで、突片 735a によってタンクレール 731 内の二列の流路を閉止することができ、賞球装置 740 側へ遊技球が供給されるのを停止させることができるようになっている。

【0340】

続いて、賞球ユニット 700 における賞球装置 740 は、タンクレールユニット 730 の排出口 731a から排出供給された遊技球を、所定の払出指示に基づいて皿ユニット 3

10

20

30

40

50

00の上皿301へ払出するためのものである。この賞球装置740は、図70乃至図72等
に示すように、賞球ベース710における賞球装置取付部714に取付けられる上下方
向へ延びたユニットベース741を備えている。賞球装置740におけるユニットベース
741は、図示するように、後面側に、上端に開口し遊技球の外形よりも若干広い幅で上
下方向の中央よりもやや下側の位置まで延出する供給通路741aと、供給通路741a
の下端と連通し所定広さの空間を有した振分空間741bと、振分空間741bの背面視
左側（開放側）下端と連通し略く字状に曲がって背面視左側面に開口する賞球通路741
cと、振分空間741bの背面視右側（軸支側）下端と連通し下方へ延出して下端に開口
する球抜通路741dと、を備えている。このユニットベース741の供給通路741a
、振分空間741b、賞球通路741c、及び球抜通路741dは、後方へ開放された状
態で形成されている。 10

【0341】

賞球装置740は、ユニットベース741の後側に取付けられユニットベース741よ
りも上下方向の長さが短い裏蓋742と、裏蓋742の下側に配置される板状のモータ支
持板743と、モータ支持板743の前側に配置され回転軸744aがモータ支持板74
3よりも後方へ突出するようにユニットベース741に固定される払出モータ744と、
払出モータ744の回転軸744aに一体回転可能に固定されモータ支持板743の後側
に配置される第1ギア745と、第1ギア745と噛合しユニットベース741に軸支さ
れる第2ギア746と、第2ギア746と噛合しユニットベース741に軸支される第3
ギア747と、第3ギア747と共に一体回転しユニットベース741の振分空間741
b内に配置される払出回転体748と、払出回転体748とは第3ギア747を挟んで反
対側に一体回転可能に固定され周方向に等間隔で複数（本実施形態では、3つ）の検出ス
リット749aが形成された回転検出盤749と、を備えている。 20

【0342】

また、賞球装置740は、ユニットベース741に取付けられ供給通路741a内の遊
技球の有無を検出するための球切れスイッチ750と、ユニットベース741に取付けら
れ賞球通路741c内を流下する遊技球を検出するための計数スイッチ751と、払出回
転体748と一体回転する回転検出盤749に形成された検出スリット749aを検出す
るための回転角スイッチ752と、回転角スイッチ752を保持し裏蓋742の後面に取
付けられる回転角スイッチ基板753と、払出モータ744、球切れスイッチ750、計
数スイッチ751、及び回転角スイッチ752と払出制御基板4110との接続を中継し
裏蓋742の後面に取付けられる賞球ケース内基板754と、を備えている。 30

【0343】

更に、賞球装置740は、賞球ケース内基板754を後側から覆い裏蓋742の後面に
取付けられる基板カバー755と、第1ギア745、第2ギア746、第3ギア747（
回転検出盤749）、及び回転角スイッチ基板753を後側から覆い裏蓋742を挟んで
ユニットベース741の後面に取付けられるギアカバー756と、ユニットベース741
の供給通路741a内を流通する遊技球と接触可能な供給通路アース金具757と、モ
ータ支持板743を挟んで払出モータ744をユニットベース741へ固定すると共に払出
モータ744をアース接続するためのビス758と、裏蓋742をユニットベース741
に対して着脱可能に支持する着脱ボタン759と、を備えている。 40

【0344】

賞球装置740は、ユニットベース741の後側に裏蓋742が取付けられることで、
供給通路741a、振分空間741b、賞球通路741c、及び球抜通路741dの開放
された後端が閉鎖されるようになっている。また、ユニットベース741は、供給通路7
41aにおける上端よりも下の位置が、一旦、後方へ膨出した形状とされており、タンク
レールユニット730から排出落下してきた遊技球の勢いを緩和させることができるよう
になっている。また、ユニットベース741は、供給通路741aにおける後方へ膨出し
た位置よりも下側の一方（背面視左側）の側面が部分的に切欠かれていると共に供給通路
741aの切欠かれた位置の外側に球切れスイッチ750を取付けるためのスイッチ取付 50

部 741e と、賞球通路 741c の途中に計数スイッチ 751 を取付けるためのスイッチ取付部 741f と、賞球通路 741c よりも下側で前後方向へ貫通するように形成され払出モータ 744 を挿通可能なモータ挿通孔 741g と、を備えている。

【0345】

このユニットベース 741 のスイッチ取付部 741e に球切れスイッチ 750 を取付けることで、球切れスイッチ 750 の作動片が供給通路 741a の側壁の一部を形成するようになっており、供給通路 741a 内に存在する遊技球によって作動片が押圧されることで球切れスイッチ 750 によって供給通路 741a 内の遊技球の有無を検出することができるようになっている。この球切れスイッチ 750 により供給通路 741a 内の遊技球が検出されていない状態（球切れの状態）では、払出モータ 744 が回転しないようになっていると共に、球切れであることが遊技者やホール側に報知されるようになっている。

10

【0346】

また、ユニットベース 741 は、第 2 ギア 746、及び第 3 ギア 747（払出回転体 748）を軸支するための軸受部 741h と、供給通路 741a におけるスイッチ取付部 741e と振分空間 741b との間に配置され供給通路アース金具 757 を取付けるためのアース金具取付部 741i と、ユニットベース 741 の上部に配置され裏蓋 742 を着脱支持するための着脱ボタン 759 が支持されるボタン支持孔 741j と、を備えている。このユニットベース 741 は、アース金具取付部 741i に供給通路アース金具 757 を取付けることで、供給通路アース金具 757 の後面が供給通路 741a 内の遊技球と接触することができるようになっており、供給通路アース金具 757 の前面がコ字状のアース金具 782 の下端後面と接触するようになっており、供給通路アース金具 757 を介して供給通路 741a 内を流通する遊技球の静電気を除去することができるようになっている。

20

【0347】

賞球装置 740 の裏蓋 742 は、全体が縦長の板状とされ上端が後方へ膨出した形態とされている。裏蓋 742 の上部には、着脱ボタン 759 を挿通させるボタン挿通穴 742a と、上下方向の略中央後面に賞球ケース内基板 754 及び基板カバー 755 を取付けるための中継基板取付部 742b と、中継基板取付部 742b の下側に配置され回転角スイッチ基板 753 を取付けるための回転角スイッチ基板取付部 742c と、払出回転体 748 が通過可能な貫通孔 742d と、を備えている。裏蓋 742 の中継基板取付部 742b は、ユニットベース 741 のアース金具取付部 741i の後側に位置するように形成されている。

30

【0348】

また、賞球装置 740 のモータ支持板 743 は、本実施形態では、アルミ板とされており、払出モータ 744 の金属製のモータハウジングと接触するようになっており、払出モータ 744 で発生する熱を放熱し易くすることができるようになっている。

【0349】

また、賞球装置 740 の払出回転体 748 は、図 71 に示すように、周方向に等間隔でそれぞれ一つの遊技球を収容可能な大きさの三つの凹部 748a を備えており、払出回転体 748 が回転することで、供給通路 741a から供給された遊技球が一つずつ凹部 748a に収容されて、賞球通路 741c 又は球抜通路 741d 側へ払出すことができるようになっている。また、払出回転体 748 と一体回転する回転検出盤 749 に形成された 3 つの検出スリット 749a は、回転検出盤 749 の外周に等分（120 度ごと）に形成されるとともに、払出回転体 748 の凹部 748a 間と対応する位置にそれぞれ設けられており、検出スリット 749a を回転角スイッチ 752 によって検出することで、払出回転体 748 の回転位置を検出することができるようになっている。なお、本実施形態では、回転検出盤 749（払出回転体 748）の各検出スリット 749a 間（120 度）の回転は、払出モータ 744 の 18 ステップの回転に相当するように設計されている。

40

【0350】

賞球装置 740 は、払出制御基板 4110 に、主制御基板 4100 からの払出コマンド

50

やCRユニットからの貸出コマンド等が入力されたり、球抜スイッチ860bが操作されたりすることで払出モータ744が回転して、所定数の遊技球を遊技者側（上皿301）へ払出したり、遊技ホール側（パチンコ遊技機1の後側）へ排出したりすることができるようになっている。この払出モータ744の回転軸744aを回転駆動させると、回転軸744aに固定された第1ギア745を回転すると同時に、第1ギア745と噛合する第2ギア746が回転し、更に第2ギア746と噛合する第3ギア747が回転するようになっている。この第3ギア747には、前側に払出回転体748が、後側に回転検出盤749が、それぞれ一体回転可能に固定されており、第3ギア747と共に払出回転体748及び回転検出盤749が回転するようになっている。なお、第1ギア745、第2ギア746、第3ギア747には遊び（バックラッシュ）があるため、払出回転体748が時計方向又は反時計方向に回転することとなるものの、このバックラッシュによる払出回転体748の回転は、払出モータ744の約2ステップの回転に相当する程度となるように設計されている。

【0351】

この賞球装置740は、図71に示すように、振分空間741bの略中央に払出回転体748が回転可能に軸支されている。そして、払出モータ744によって払出回転体748が背面視反時計周りの方向へ回転させられると、供給通路741a内の遊技球が、賞球通路741c側へ払出されるようになっており、払出回転体748の回転によって賞球通路741c側へ払出された遊技球は、計数スイッチ751によって一つずつ数えられた上で賞球ベース710の賞球通路715へ受け渡されるようになっている。一方、払出モータ744によって払出回転体748が背面視時計回りの方向へ回転させられると、供給通路741a内の遊技球が球抜通路741d側へ払出されるようになっており、払出回転体748によって球抜通路741d側へ払出された遊技球は、球抜通路741dの下端から後述する満タン分岐ユニット770の球抜通路778、本体枠ベース600の本体枠ベース球抜通路622、基板ユニット800における基板ユニットベース810の開口部812、及び電源基板ボックスホルダ840の排出通路842を介してパチンコ遊技機1の後側外部へと排出することができるようになっている。

【0352】

次に、賞球ユニット700における満タン分岐ユニット770について、主に図67、図68及び図72を参照して説明する。賞球ユニット700における満タン分岐ユニット770は、賞球ベース710の下端に取付けられるものであり、賞球装置740の賞球通路741c側へ払出された遊技球を、皿ユニット300へ誘導することができると共に、皿ユニット300の上皿301において遊技球が満タンになると、皿ユニット300の下皿302に対して遊技球を払出すように振分けることができるものである。

【0353】

この満タン分岐ユニット770は、前後方向の略中央上部に賞球ベース710の取付係止部716に係止される係止部770aと、後端上部に賞球ベース710の下端裏面に固定される固定部770bと、を備えている。満タン分岐ユニット770は、係止部770aを賞球ベース710の取付係止部716に、後側から係止させることで取付係止部716に対して吊持ちされた状態となり、賞球ベース710に対して固定部770bを所定のビスで固定することで、満タン分岐ユニット770を賞球ベース710の下端に取付固定することができるようになっている。

【0354】

また、満タン分岐ユニット770は、図示するように、全体が後端から前端へ向かうに従って低くなるような箱状に形成されており、後端上部における左右方向の略中央に上方へ向かって開口し賞球ベース710の賞球通路715を流下してきた遊技球を受ける賞球受口771と、賞球受口771の下側に配置され左右方向へ広がった分岐空間772（図72を参照）と、分岐空間772における賞球受口771の直下から前側へ向かって遊技球を誘導する通常通路773（図72を参照）と、通常通路773を流通した遊技球を前方へ放出し前端の正面視右端に開口した通常球出口774と、分岐空間772における賞

球受口 771 の直下よりも背面視右側へ離れた位置から前側へ向かって遊技球を誘導する満タン通路 775 (図 72 を参照) と、満タン通路 775 を流通した遊技球を前方へ放出し通常球出口 774 の正面視左側に開口した満タン球出口 776 と、を備えている。

【0355】

更に、満タン分岐ユニット 770 は、後端上部の正面視左側端部に上方へ向かって開口し賞球装置 740 の球抜通路 741 d を流下してきた遊技球を受ける球抜受口 777 と、球抜受口 777 に受けられた遊技球を前側へ誘導する球抜通路 778 (図 72 を参照) と、球抜通路 778 を流通した遊技球を前方へ放出し正面視左端で通常球出口 774 及び満タン球出口 776 よりも後方の位置で開口した球抜出口 779 と、を備えている。

【0356】

満タン分岐ユニット 770 は、本体枠 3 に対して扉枠 5 を閉じた状態とすると、通常球出口 774 及び満タン球出口 776 が、それぞれ扉枠 5 におけるファールカバーユニット 540 の第一球入口 542 a 及び第二球入口 542 c と対向して連通するようになっており、通常球出口 774 から放出された遊技球は、ファールカバーユニット 540 の第一球入口 542 a を通って皿ユニット 300 の上皿 301 へ供給され、満タン球出口 776 から放出された遊技球は、ファールカバーユニット 540 の第二球入口 542 c を通って皿ユニット 300 の下皿 302 へ供給されるようになっている。また、球抜出口 779 は、本体枠ベース 600 における本体枠ベース球抜通路 622 の背面視右側上端と連通するように形成されており、球抜出口 779 から放出された遊技球が本体枠ベース 600 の本体枠ベース球抜通路 622 へ受け渡されるようになっている。

【0357】

この満タン分岐ユニット 770 は、賞球装置 740 の賞球通路 741 c 側へ払出された遊技球が、賞球ベース 710 の賞球通路 715 を介して賞球受口 771 で受取られるようになっている。賞球受口 771 へ進入した遊技球は、通常の状態では、分岐空間 772 を垂下して賞球受口 771 の直下に配置された通常通路 773 内へと流下する。そして、通常通路 773 内へ流下した遊技球は、通常球出口 774 からファールカバーユニット 540 の第一球入口 542 a に進入し、第一球通路 542 b を通って第一球出口 544 a から皿ユニット 300 の上皿 301 へ供給されることとなる。

【0358】

ところで、皿ユニット 300 の上皿 301 が遊技球で満タンとなった状態で、更に賞球ユニット 700 (賞球装置 740) から遊技球が払出されると、ファールカバーユニット 540 の第一球出口 544 a から上皿 301 側へ出られなくなった遊技球が、ファールカバーユニット 540 の第一球通路 542 b 内で滞り、やがて、満タン分岐ユニット 770 における通常球出口 774 を通して上流の通常通路 773 内も一杯になる。この状態で、賞球受口 771 から分岐空間 772 内へ進入した遊技球は、通常通路 773 内へ進入することができず、分岐空間 772 内で横方向へ移動し始め、横方向へ移動した遊技球が満タン通路 775 内へ進入して、満タン球出口 776 からファールカバーユニット 540 の第二球入口 542 c、第二球通路 542 d、及び第二球出口 544 b を介して皿ユニット 300 の下皿 302 へ供給されるようになっている。

【0359】

このように、満タン分岐ユニット 770 は、上皿 301 内で遊技球が満タンとなると、その満タンが解消されるまでは、賞球装置 740 から払出された遊技球を、自動的に下皿 302 へ供給させることができるので、従来のパチンコ遊技機のように上皿が満タンとなって上皿の球抜ボタンを操作することで遊技球が打球発射装置に供給されなくなって遊技球の打込が中断してしまうのを回避させることができ、遊技中の煩わしさを解消させて遊技に対する興味が低下するのを抑制することができるようになっている。

【0360】

満タン分岐ユニット 770 は、上述したように、上皿 301 が満タンとなると、賞球装置 740 の直下、つまり、パチンコ遊技機 1 の後部で払出される遊技球の通路を分岐させるようにしており、満タン分岐ユニット 770 の通常通路 773 内で滞留した遊技球は上

10

20

30

40

50

皿 3 0 1 へ払出されるので、上皿 3 0 1 内の遊技球と通常通路 7 7 3 内の遊技球が打球発射装置 6 5 0 によって直接打ち込むことができる遊技球となり、上皿 3 0 1 における遊技球の貯留量は、実質的には、上皿 3 0 1 の容量と通常通路 7 7 3 の容量とを合わせた量となる。つまり、上皿 3 0 1 の容量を、従来のパチンコ遊技機における上皿の容量よりも小さくしても、通常通路 7 7 3 の容量が加えられるので、従来と同等量の遊技球を上皿 3 0 1 で貯留することができる。したがって、上皿 3 0 1 を小さくすることで相対的に扉枠 5 における遊技窓 1 0 1 を大きく（広く）することが可能となり、より広い遊技領域 1 1 0 0 を備えたパチンコ遊技機 1 とすることができ、遊技する遊技者に対して訴求力の高いパチンコ遊技機 1 とすることができると共に、広い遊技領域 1 1 0 0 により遊技者を楽しませることができるようになっている。

10

【0361】

[4-5. 球出口開閉ユニット]

次に、本体枠 3 における球出口開閉ユニット 7 9 0 について、主に図 7 3 乃至図 7 5 を参照して説明する。図 7 3 は、本体枠における球出口開閉ユニットの正面斜視図である。また、図 7 4 は、本体枠における球出口開閉ユニットの背面斜視図である。更に、図 7 5 は、本体枠における球出口開閉ユニットと扉枠におけるファールカバーユニットとの関係を示す説明図である。本実施形態の本体枠 3 における球出口開閉ユニット 7 9 0 は、本体枠ベース 6 0 0 の下部後壁部 6 0 4 における正面視左上端付近に形成された取付部 6 2 4 に取付けられるものであり、本体枠 3 に対して扉枠 5 が開いた時に、賞球ユニット 7 0 0 における満タン分岐ユニット 7 7 0 前端的通常球出口 7 7 4 と満タン球出口 7 7 6 とを閉鎖して、賞球ユニット 7 0 0 から扉枠 5 の皿ユニット 3 0 0 への遊技球の流れを遮断することができるものである。

20

【0362】

この球出口開閉ユニット 7 9 0 は、本体枠ベース 6 0 0 の下部後壁部 6 0 4 における正面視左上端付近に形成された取付部 6 2 4 に下部後壁部 6 0 4 の上端よりも突出しないように取付けられるシャッターベース 7 9 1 と、シャッターベース 7 9 1 に上下方向へスライド可能に保持される板状の開閉シャッター 7 9 2 と、開閉シャッター 7 9 2 を上下方向へスライドさせる開閉クランク 7 9 3 と、開閉クランク 7 9 3 を介して開閉シャッター 7 9 2 が上昇するように付勢する開閉バネ 7 9 4 と、を備えている。

【0363】

球出口開閉ユニット 7 9 0 のシャッターベース 7 9 1 は、開閉シャッター 7 9 2 がシャッターベース 7 9 1 の上端よりも上方へ突出するように上下方向へスライド可能に保持するための上下方向へ延びた一对のスライド溝 7 9 1 a と、一对のスライド溝 7 9 1 a の間で前後方向に貫通した矩形状の開口部 7 9 1 b と、正面視で左側端部前面に配置され開閉クランク 7 9 3 を前後方向へ延びた軸周りに回動可能に支持するクランク支持部 7 9 1 c と、開閉バネ 7 9 4 の一端（上端）を係止するバネ係止部 7 9 1 d と、を備えている。シャッターベース 7 9 1 のクランク支持部 7 9 1 c は、開口部 7 9 1 b の正面視左側に配置されていると共に、バネ係止部 7 9 1 d は、正面視で左右方向中央から左寄りの上部付近に配置されている。

30

【0364】

また、球出口開閉ユニット 7 9 0 の開閉シャッター 7 9 2 は、平板状のシャッター本体 7 9 2 a と、シャッター本体 7 9 2 a の前面から突出しシャッターベース 7 9 1 のスライド溝 7 9 1 a 内を摺動する一对の摺動突部（図示は省略）と、一对の摺動突部の間でシャッターベース 7 9 1 の開口部 7 9 1 b から臨む位置に配置され前後方向へ貫通した横長矩形状の駆動孔 7 9 2 b と、を備えている。

40

【0365】

更に、球出口開閉ユニット 7 9 0 の開閉クランク 7 9 3 は、シャッターベース 7 9 1 のクランク支持部 7 9 1 c により前後方向へ延びた軸周りに回動可能に支持される軸部 7 9 3 a と、軸部 7 9 3 a の正面視右側外周から右外方へ延出し先端が開口部 7 9 1 b の左右方向中央付近まで延出した駆動棒 7 9 3 b と、駆動棒 7 9 3 b の先端から後方へ突出し開

50

閉シャッター７９２の駆動孔７９２ｂ内に摺動可能に挿入される駆動ピン７９３ｃと、軸部７９３ａの正面視下側外周から下方へ延出し先端が球形状とされた当接部７９３ｄと、駆動棒７９３ｂの途中上面に形成され開閉バネ７９４の他端（下端）を係止するバネ係止部７９３ｅと、を備えている。

【０３６６】

球出口開閉ユニット７９０は、開閉クランク７９３が前後方向へ延びた軸回りに回転することで、開閉クランク７９３の駆動ピン７９３ｃが円弧状に上下方向へ回転すると同時に、駆動ピン７９３ｃが挿入された駆動孔７９２ｂを介して開閉シャッター７９２が上下方向へスライドするようになっている。この球出口開閉ユニット７９０は、本体枠３に対して扉枠５を閉じた状態では、開閉クランク７９３の当接部７９３ｄが扉枠５におけるファールカバーユニット５４０の開閉作動片５４２ｇと当接して、当接部７９３ｄが正面視で時計回りの方向へ開閉バネ７９４の付勢力に抗して回転させられるようになっており、当接部７９３ｄと共に駆動ピン７９３ｃが正面視時計回りの方向へ回転することで、開閉シャッター７９２が下降して満タン分岐ユニット７７０前端的通常球出口７７４と満タン球出口７７６とを開放させることができるようになっている。

【０３６７】

この状態から本体枠３に対して扉枠５を開くと、開閉クランク７９３の当接部７９３ｄと、扉枠５におけるファールカバーユニット５４０の開閉作動片５４２ｇとの当接が解除され、開閉クランク７９３が開閉バネ７９４の付勢力によって正面視反時計周りの方向へ回転すると同時に、開閉シャッター７９２が上昇して、満タン分岐ユニット７７０前端的通常球出口７７４と満タン球出口７７６とを閉鎖することができるようになっている。

【０３６８】

このように、本体枠３に対する扉枠５の開閉に応じて、球出口開閉ユニット７９０により賞球ユニット７００における満タン分岐ユニット７７０前端的通常球出口７７４と満タン球出口７７６とを自動的に開閉させることができるので、満タン分岐ユニット７７０内に遊技球が残っている状態で扉枠５を開いても、通常球出口７７４や満タン球出口７７６から遊技球がこぼれてしまうのを防止することができるようになっている。

【０３６９】

〔４－６．基板ユニット〕

次に、本体枠３における基板ユニット８００について、主に図７６乃至図８０を参照して説明する。図７６は、本体枠３における基板ユニットの正面斜視図であり、図７７は、本体枠３における基板ユニットの背面斜視図である。また、図７８は、基板ユニットを分解して前から見た分解斜視図である。更に、図７９は、基板ユニットを分解して後から見た分解斜視図である。図８０（Ａ）は発射電源基板ボックスの正面図であり、（Ｂ）は（Ａ）に示すＡ－Ａ線の断面図である。

【０３７０】

本体枠３における基板ユニット８００は、本体枠ベース６００の下部後壁部６０４の後面に取付けられる基板ユニットベース８１０と、基板ユニットベース８１０の正面視左側後面に取付けられるスピーカボックス８２０と、基板ユニットベース８１０の正面視右端後面に取付けられる発射電源基板ボックス８３０と、発射電源基板ボックス８３０を後側から囲うように基板ユニットベース８１０の後面に取付けられる電源基板ボックスホルダ８４０と、電源基板ボックスホルダ８４０の後面に取付けられ後端がスピーカボックス８２０の後端と略同一面状となる大きさに形成された電源基板ボックス８５０と、電源基板ボックス８５０及びスピーカボックス８２０の後面に取付けられる払出制御基板ボックス８６０と、払出制御基板ボックス８６０の正面視左側端部を覆うようにスピーカボックス８２０の後面に取付けられる端子基板ボックス８７０と、基板ユニットベース８１０の前面に取付けられる主扉中継端子板８８０及び周辺扉中継端子板８８２と、を備えている。

【０３７１】

基板ユニット８００における基板ユニットベース８１０は、図示するように、左右方向へ長く延びた形態とされ、左右方向の略中央部が下方へ一段下がり左右両端へ向かうに従

10

20

30

40

50

って緩やかに上側へ傾斜し前面から前方へ突出した壁状の遮蔽壁部 8 1 1 と、遮蔽壁部 8 1 1 における左右方向中央の一段下がった位置の上側に配置され前後方向へ貫通した開口部 8 1 2 と、遮蔽壁部 8 1 1 の下側で正面視左端近傍の前面に形成され主扉中継端子板 8 8 0 及び周辺扉中継端子板 8 8 2 を取付けるための基板取付部 8 1 3 と、基板取付部 8 1 3 の正面視左側で前後方向へ横長の矩形状に貫通した筒状のダクト部 8 1 4 と、後面に固定されるスピーカボックス 8 2 0 の下部スピーカ 8 2 1 と対応する位置で前後方向に貫通する縦長スリット状の複数の透孔 8 1 5 と、背面視左側（正面視右側）上部の後面に後方及び上方へ開放され発射電源基板ボックス 8 3 0 の前側を収容可能なボックス収容部 8 1 6 と、を備えている。

【0372】

10

この基板ユニットベース 8 1 0 は、遮蔽壁部 8 1 1 が、本体枠ベース 6 0 0 における下部後壁部 6 0 4 の後面に形成された本体枠ベース球抜通路 6 2 2 の下側に沿うように形成されており、本体枠ベース球抜通路 6 2 2 から遊技球が下方へ脱落するのを防止することができると共に、基板ユニットベース 8 1 0 の強度を高めることができるようになっている。また、基板ユニットベース 8 1 0 は、前後方向に貫通した開口部 8 1 2 を通して、本体枠ベース球抜通路 6 2 2 を流下してきた遊技球を基板ユニットベース 8 1 0 の後側に配置された電源基板ボックスホルダ 8 4 0 へ送ることができるようになっている。

【0373】

20

また、基板ユニットベース 8 1 0 は、主扉中継端子板 8 8 0 及び周辺扉中継端子板 8 8 2 を取付ける基板取付部 8 1 3 が、本体枠ベース 6 0 0 における矩形状に開口した開口部 6 1 4 と対応した位置に配置されており、基板取付部 8 1 3 に主扉中継端子板 8 8 0 と周辺扉中継端子板 8 8 2 を取付けた状態では、本体枠ベース 6 0 0 の開口部 6 1 4 から主扉中継端子板 8 8 0 と周辺扉中継端子板 8 8 2 が前側へ臨むようになっている。また、基板ユニットベース 8 1 0 は、ダクト部 8 1 4 及び複数の透孔 8 1 5 によってスピーカボックス 8 2 0 の下部スピーカ 8 2 1 からの音を前側へ良好に伝達させることができるようになっている。

【0374】

30

基板ユニット 8 0 0 におけるスピーカボックス 8 2 0 は、文字通り、前側を向いて取付けられた下部スピーカ 8 2 1 を備えている。このスピーカボックス 8 2 0 は、下部スピーカ 8 2 1 の後側を密閉状に覆うと同時に、正面視で下部スピーカ 8 2 1 の左側に横長矩形状の開放口 8 2 2 が形成されている。この開放口 8 2 2 は、詳細な図示は省略するが、所定の迷路状の通路を介して下部スピーカ 8 2 1 の後側の空間と連通することで、下部スピーカ 8 2 1 の後側の音の位相を反転させて前方へ放射するようにしており、下部スピーカ 8 2 1 の口径に対してより重低音を発することが可能なバスレフ型のスピーカボックスとされている。なお、基板ユニットベース 8 1 0 におけるダクト部 8 1 4 は、スピーカボックス 8 2 0 の開放口 8 2 2 と対応する位置に形成されており、開放口 8 2 2 から放射される音を前方へ良好に伝達させることができるようになっている。

【0375】

40

基板ユニット 8 0 0 における発射電源基板ボックス 8 3 0 は、後方が開放された箱状に形成されており、その後端開口を閉鎖するように取付けられた発射電源基板 8 3 1 を備えている。この発射電源基板 8 3 1 には、DC/DC コンバータ 8 3 1 a と、DC/DC コンバータ 8 3 1 a からの電力を充電及び放電する電解コンデンサ SC0 と、を備えており、DC/DC コンバータ 8 3 1 a からの電流と電解コンデンサ SC0 からの放電による電流とを併合した併合電流を打球発射装置 6 5 0 の発射ソレノイド 6 5 4 に電流を流して駆動している。この発射電源基板ボックス 8 3 0 は、発射電源基板 8 3 1 に実装される DC/DC コンバータ 8 3 1 a 及び電解コンデンサ SC0 が発する熱を外部へ放出するために、その上面及び下面に放熱孔としてのスリット 8 3 0 a が形成されている。電解コンデンサ SC0 は DC/DC コンバータ 8 3 1 a と比べて熱によって破損しやすい電子部品であるため、電解コンデンサ SC0 が配置される発射電源基板ボックス 8 3 0 の側面には放熱孔としてのスリット 8 3 0 a が形成されている。また発射電源基板ボックス 8 3 0 には、

50

その内部空間を、DC/DCコンバータ831aを収容するための空間と、電解コンデンサSC0を収容するための空間と、の2つの空間に仕切る仕切壁830bが上面内壁と下面内壁とを接続するように底面から端開口縁まで一体に形成されている。これにより、発射電源基板ボックス830の端開口に発射電源基板831を取り付けて発射電源基板ボックス830の内部空間を閉鎖すると、発射電源基板ボックス830の内部空間が仕切壁830bによって、電解コンデンサSC0を収容するための収容空間830cと、DC/DCコンバータ831aを収容するための収容空間830dと、の2つ空間が形成されるため、仕切壁830bは、電解コンデンサSC0を収容するための収容空間830cと、DC/DCコンバータ831aを収容するための収容空間830dと、の熱の出入りを遮断する断熱壁として機能している。電解コンデンサSC0が収容された収容空間830c内の熱は、つまり電解コンデンサSC0が発する熱は、収容空間830cと外気とを連通する、上面、側面、及び下面にそれぞれ形成された放熱孔としてのスリット830aを介して、外部へ放出されることにより、この放出される熱をDC/DCコンバータ831aが収容される収容空間830dへ入り込ませないようにすることができる。したがって、電解コンデンサSC0が発する熱をDC/DCコンバータ831aへ伝えないようにすることができる。また、DC/DCコンバータ831aが収容された収容空間830d内の熱は、つまりDC/DCコンバータ831aが発する熱は、収容空間830dと外気とを連通する上面及び下面にそれぞれ形成された放熱孔としてのスリット830aを介して、外部へ放出されることにより、この放出される熱を電解コンデンサSC0が収容される収容空間830cへ入り込ませないようにすることができる。したがって、DC/DCコンバータ831aが発する熱を電解コンデンサSC0へ伝えないようにすることができる。

【0376】

本実施形態では、打球発射装置650の発射ソレノイド654に流す併合電流を作成するためのDC/DCコンバータ831a及び電解コンデンサSC0が電源基板851に設けられるのではなく、電源基板851と別体の発射電源基板831に設けられることにより発射電源基板831のサイズを電源基板851のサイズと比べて小さくすることができる。発射電源基板831の小型化により取り扱え易くなって発射電源基板831の交換作業が容易となりその交換作業に費やす時間の短縮化に寄与することができる。この交換作業では、発射電源基板ボックス830の端開口に発射電源基板831が取り付けたまの状態で、つまり発射電源基板ボックス830ごと、交換することもできる。またパチンコ遊技機1が稼働されて電解コンデンサSC0がその寿命を迎え、発射ソレノイド654による駆動発射が突然発射不能となって遊技を中断せざるを得なくなっても、発射電源基板831の交換作業が容易に行えることにより遊技の中断を早い段階で解消することができる。したがって、電解コンデンサSC0の寿命による発射不能を極めて簡単に解消することができるとともに、その発射不能による遊技の中断を早い段階で解消して遊技を再開することができる。

【0377】

発射電源基板831の電解コンデンサSC0は、発射ソレノイド654による駆動発射が行われるごとに、例えば、1分当たり100回という頻度において、充放電が繰り返し行われることにより劣化して寿命を迎えるのに対して、電源基板851は、パチンコ島設備の交流電源から直流電源を作成するものの、発射電源基板831の電解コンデンサSC0と同様の頻度で充放電が繰り返し行われるものではないため、発射電源基板831と比べると、その寿命は極めて長い。換言すると、発射電源基板831は、電解コンデンサSC0の充放電にともなう劣化によって寿命を迎えるのに対して、電源基板851は、経年変化によって寿命を迎える。発射ソレノイド654に流す併合電流を作成するためのDC/DCコンバータ831a及び電解コンデンサSC0が電源基板851に設けられるのではなく、電源基板851と別体の発射電源基板831に設けられることにより、寿命の長い経年変化にともなう電子部品を電源基板851に集中させることができる。これにより、寿命の長い経年変化にともなう電子部品が寿命の短い電解コンデンサSC0と一緒に交換されることを防止することができる。

【0378】

また、基板ユニット800における電源基板ボックスホルダ840は、正面視で左右中央よりも左側前面に、上方へ開放され遊技盤4のアウト球排出部1161から排出された下方へ排出された遊技球を受ける排出球受部841と、排出球受部841で受けられた遊技球を下方へ誘導して排出する排出通路842と、排出通路842及び排出球受部841の横（正面視で右側）の前面に前方及び上方へ開放され発射電源基板ボックス830の後側を収容可能な前ボックス収容部843と、電源基板ボックスホルダ840の後面全体が前側へ窪んだように形成され電源基板ボックス850の前端を収容可能な後ボックス収容部844と、を備えている。

【0379】

この電源基板ボックスホルダ840は、排出通路842の開放された前端側が基板ユニットベース810の後面によって閉鎖されるようになっており、基板ユニットベース810の開口部812が排出通路842へ望む位置に形成されており、本体枠ベース600における下部後壁部604の後面に形成された本体枠ベース球抜通路622を流通して基板ユニットベース810の開口部812を通して基板ユニットベース810の後側へ流下した遊技球と、詳細は後述するが遊技盤4のアウト球排出部1161から排出されて排出球受部841で受けられた遊技球とを、排出通路842を通してパチンコ遊技機1の後側下方へ排出することができるようになっている。

【0380】

更に、基板ユニット800における電源基板ボックス850は、前方が開放された横長の箱状に形成されており、その前端開口を閉鎖するように取付けられた電源基板851を備えている。この電源基板ボックス850は、電源基板851に取付けられた各種電子部品が収容されるようになっており、上面及び下面に形成された複数のスリット850aを介して、電子部品等からの熱を外部へ放出することができるようになっている。なお、図79に示すように、電源基板ボックス850の後面には、電源基板851に取付けられた電源スイッチ852が臨むようになっている。

【0381】

この電源基板ボックス850及び電源基板ボックスホルダ840は、互いに組付けた状態における前後方向の寸法が、スピーカボックス820の前後方向の寸法と略同じとなるように形成されており、基板ユニットベース810に取付けると、電源基板ボックス850の後面と、スピーカボックス820の後面とが略同一面状となるようになっている。

【0382】

また、基板ユニット800における払出制御基板ボックス860は、横長で後方が開放された薄箱状のボックスベース861と、ボックスベース861内へ後側から嵌合し前方が開放された薄箱状のカバー862と、ボックスベース861の後面に取付けられカバー862によって後面が覆われる払出制御基板4110（図97を参照）と、を備えている。また、払出制御基板ボックス860は、背面視左端から外方へ突出しボックスベース861及びカバー862の双方に形成された複数の分離切断部863を備えており、複数の分離切断部863の一箇所でボックスベース861とカバー862とがカシメ固定されている。これによってボックスベース861とカバー862とを分離するためには、分離切断部863を切断しないと分離できないようになっており、払出制御基板ボックス860を開くと、その痕跡が残るようになっている。したがって、払出制御基板ボックス860が不正に開閉させられたか否かが判るようになっている。なお、本実施形態では、検査等のために払出制御基板ボックス860を一回だけ開閉することができるようになっている。

【0383】

この払出制御基板ボックス860は、払出制御基板4110に取付けられたエラー解除スイッチ860a、球抜スイッチ860b、検査用出力端子860c、等がカバー862を通して後方へ臨むようになっている（図56を参照）。また、払出制御基板ボックス860は、主制御基板4100等と接続するための各種接続用の端子が、カバー862を通

10

20

30

40

50

して後方へ臨むようになっている。

【0384】

更に、基板ユニット800における端子基板ボックス870は、スピーカボックス820の後面に取付けられる基板ベース871と、基板ベース871の後面に取付けられ後方へ向かって周辺パネル中継端子872が固定された枠周辺中継端子板868と、基板ベース871の後面に取付けられ後方へ向かってCRユニット中継端子873が固定された遊技球等貸出装置接続端子板869と、周辺パネル中継端子872とCRユニット中継端子873とが後側へ臨むように基板ベース871の後側を覆う基板カバー874と、を備えている。周辺パネル中継端子872は、パチンコ遊技機1を設置するパチンコ島設備側に備えられたパチンコ遊技機1の稼動状態等を表示するための度数表示器と接続するための

10

【0385】

また、基板ユニット800における主扉中継端子板880及び周辺扉中継端子板882は、本体枠3に取付けられる遊技盤4に備えられた周辺制御基板4140や基板ユニット800の払出制御基板4110等と、扉枠5に備えられたハンドル装置500、各装飾基板や操作ユニット400等との接続を中継するためのものである。これら主扉中継端子板880及び周辺扉中継端子板882は、基板ユニットベース810の前面に形成された基板取付部813に取付けることで、本体枠ベース600の前面から前側へ臨むようになり、扉枠5から延び出した配線を接続することができるようになっている。

20

【0386】

なお、主扉中継端子板880及び周辺扉中継端子板882は、本体枠ベース600の前面に取付けられる中継端子板カバー692によってその前側が覆われるようになっていると共に、中継端子板カバー692の開口692aを通して、接続端子のみが前側へ臨むようになり、本体枠3の前面がすっきりした外観となるようになっている（図55等を参照）。

【0387】

また、主扉中継端子板880は、扉枠5側に配置される皿ユニット300における貸球ユニット360の貸球ボタン361、返却ボタン362、貸出残表示部363、ハンドル装置500のポテンショメータ512、タッチスイッチ516、発射停止スイッチ518、及びファールカバーユニット540の満タンスイッチ550と、本体枠3側に配置される払出制御基板4110との接続を中継するためのものである。また、周辺扉中継端子板882は、扉枠5側に配置される各装飾ユニット200、240、280及び皿ユニット300や操作ユニット400に備えられた各装飾基板430、432、及び操作ユニット400に備えられたダイヤル駆動モータ414やスイッチ432a、432b、432cと、本体枠3側に配置される遊技盤4の周辺制御基板4140との接続を中継するための

30

【0388】

[4-7. 裏カバー]

続いて、本体枠3における裏カバー900について、図81を参照して説明する。図81(A)は本体枠における裏カバーの正面斜視図であり、(B)は本体枠における裏カバーの背面斜視図である。本体枠3における裏カバー900は、本体枠3における遊技盤4を保持するための遊技盤保持口601（本体枠3に取付けられた遊技盤4）の後側を開閉可能に被覆するものである。この裏カバー900は、遊技盤保持口601の後側開口を開鎖する板状の本体部902と、本体部902の正面視右辺から前方へ延出する側部904と、側部904の前端に上下方向へ並んで複数配置され下方へ向かって突出し本体枠ベース600の裏カバー軸支部623に軸支される軸支ピン906と、本体部902の正面視左辺上部と下部にそれぞれ形成され賞球ベース710の裏カバー係合溝718と賞球通路蓋780の裏カバー係合溝780aとにそれぞれ係合する係合片908と、を備えている。

40

50

【0389】

また、裏カバー900は、本体部902の正面視右側下端に上方へ矩形状に切欠かれた接続用切欠部910と、接続用切欠部910の正面視左側で下辺に沿って横長矩形状に貫通した確認用開口部912と、本体部902の正面視左下隅部に矩形状に切欠かれた確認用切欠部914と、を備えている。

【0390】

裏カバー900は、軸支ピン906を本体枠ベース600の裏カバー軸支部623に軸支させることで、本体枠3における遊技盤保持口601の後側開口を開閉することができ、係合片908を本体枠ベース600及び賞球通路蓋780の裏カバー係合溝718、780aに係合させることで、閉じた状態とすることができるようになっている。なお、詳細な図示は省略するが、裏カバー900の正面視左辺は、係合片908と裏カバー係合溝718、780aとの係合の他に、所定のビスによって賞球ユニット700の後面に固定されるようになっている。

【0391】

また、裏カバー900は、本体枠3に対して閉じた状態で、接続用切欠部910を通して遊技盤4における主制御基板ボックス1170のRAMクリアスイッチ4100eや試験用端子4100f等が後側へ臨むようになっている。また、裏カバー900は、確認用開口部912を通して、主制御基板ボックス1170の密封シール（図示は省略）が後側へ臨むようになっていると共に、確認用切欠部914を通して主制御基板ボックス1170の封止部1176が臨むようになっている。これにより、裏カバー900を本体枠3に対して開かなくても、主制御基板ボックス1170及び主制御基板4100の作動確認や外観確認を行うことができるようになっている。

【0392】

また、裏カバー900は、本体部902及び側部904に細長く貫通した複数のスリット916が形成されており、これらスリット916を通して遊技盤4等で発生した熱を本体枠3（パチンコ遊技機1）の後側外部へ排出することができるようになっている。

【0393】

[4-8. 側面防犯板]

次に、本体枠3における側面防犯板950について、主に図59及び図60を参照して説明する。本体枠3における側面防犯板950は、図示するように、正面視における本体枠3の左側面を形成するものであり、本体枠ベース600に取付けられるようになっている。この側面防犯板950は、平面視で浅いコ字状に押出し成形された金属製の本体952と、本体952の内側前端付近の上下に固定され本体枠ベース600の前面に取付けられる取付金具954と、本体952の内側に固定され遊技盤4の位置決め凹部1119と係合する位置決め部材956と、を備えている。

【0394】

この側面防犯板950の本体952は、本体枠ベース600の高さと略同じ長さで上下方向へ延びると共に前後方向が略一定奥行きとされた側板片952aと、側板片952aの前端から正面視右方向へ延出した前端片952bと、前端片952bの後側に所定量の隙間を形成するように配置され前端片952bよりも突出量の少ない中片952cと、側板片952aの後端から正面視右方向へ前端片952bよりも長く延出した後端片952dと、を備えている。この本体952は、側板片952a、前端片952b、及び後端片952dによって浅いコ字状に形成されている。

【0395】

側面防犯板950は、取付金具954が本体枠ベース600の前面に取付けられると共に、本体952の後端片952dが本体枠ベース600の後面に取付けられるようになっている。この側面防犯板950は、本体枠3に対して扉枠5を閉じた状態とすると、本体952の前端片952bが、扉枠5の補強ユニット150における軸支側補強板金152の軸支側コ字状突片166のコ字内に挿入されるようになっており、正面視左側において本体枠3と扉枠5との間に不正行為を行うための工具が挿入されるのを防止することがで

きるようになっている。また、側面防犯板 950 の本体 952 は、金属（例えば、アルミ合金）の押出型材とされていると共に、側板片 952 a の面に対して直角方向へ配置された前端片 952 b、中片 952 c、及び後端片 952 d を備えているので、側面防犯板 950 の強度・剛性が高められており、本体枠 3 全体の強度を高めて遊技盤 4 や扉枠 5 等を良好に支持することができるようになっている。

【0396】

[4-9. 錠装置]

続いて、本体枠 3 における錠装置 1000 について、主に図 82 乃至図 86 を参照して説明する。図 82 (A) は本体枠における錠装置の左側面図であり、(B) は本体枠における錠装置を前から見た斜視図である。また、図 83 (A) は錠装置の背面斜視図であり、(B) は錠装置のコ字状基体の内部に摺動自在に設けられるガラス扉枠用摺動杆と本体枠用摺動杆を示す背面斜視図であり、(C) は (B) の正面斜視図である。更に、図 84 は、錠装置を分解して後から見た分解斜視図であり、図 85 は、錠装置におけるガラス扉枠用摺動杆と本体枠用摺動杆の動作を示す説明図であり、図 86 は、錠装置における不正防止部材の動作を示す説明図である。

【0397】

本体枠 3 における錠装置 1000 は、本体枠 3 の本体枠ベース 600 における周壁部 605 の開放側の外側側面に沿って本体枠 3 の略上端から下端にかけて取付けられるものであり、図 61 に示すように、本体枠ベース 600 における前端枠部 602 の正面視右側（開放側）辺の上部に形成された扉用フック穴 620 及び下部に形成された錠係止穴 621 と、本体枠ベース 600 における周壁部 605 の正面視右側側面に複数形成された錠取付部 625 と、に取付けられるようになっている。

【0398】

図 82 乃至図 84 に示すように、錠装置 1000 は、断面コ字状に形成される錠基体としてのコ字状基体 1001 と、コ字状基体 1001 内に摺動自在に設けられる扉枠用摺動杆 1040 と、コ字状基体 1001 内に摺動自在に設けられる本体枠用摺動杆 1050 と、本体枠用摺動杆 1050 の摺動を不正に行うことができないようにコ字状基体 1001 の下部に取付けられる不正防止部材 1023、1032 と、を備えている。

【0399】

錠装置 1000 におけるコ字状基体 1001 は、所定の金属板を断面コ字状となるように折曲成形したものであり、その内部に扉枠用摺動杆 1040 と本体枠用摺動杆 1050 とが摺動可能に配置されるようになっている。なお、コ字状基体 1001 は、その横幅寸法が従来の断面 L 字状に成形された基体に集約された錠装置に比べて極めて薄いものとなっている。これにより、錠装置 1000 の左右方向の寸法を可及的に薄くすることが可能となり、相対的に本体枠 3 における遊技盤保持口 601 の左右方向の寸法を大きくすることができ、より遊技領域 1100 の広い遊技盤 4 を備えることができるようになっている。

【0400】

このコ字状基体 1001 は、断面コ字状の開放側が本体枠ベース 600 の裏面と対面した状態で取付けられるようになっており、錠装置 1000 を本体枠 3 に取付けた状態では、コ字状基体 1001 の開放側が本体枠ベース 600 に閉鎖されるようになっている。これにより、コ字状基体 1001 の内部に配置された扉枠用摺動杆 1040 と本体枠用摺動杆 1050 とが、それぞれのフック部 1041、1054、1065 を除いてコ字状基体 1001 に完全に被覆された状態となり、外部から錠装置 1000 に対して不正行為を行い難い不正防止構造となっている。

【0401】

また、錠装置 1000 におけるコ字状基体 1001 は、その開放側（後側）と反対の閉塞側（前側）上下に本体枠用摺動杆 1050 のフック部 1054、1065 が貫通可能な長形状のフック貫通開口 1002 と、前側における本体枠ベース 600 の周壁部 605 と接する側面 1001 b（図 84 を参照）の上部と中程に外方へ向かって突設されたビス

止め部 1003 と、ビス止め部 1003 が突設された側面 1001b とは反対側の側面 1001a (図 84 を参照) の開放側 (前側) の上端部と中間部、及び開放側の両側面 1001a, 1001b の下端部から前方へ突出した係止突起 1004 と、を備えている。

【0402】

コ字状基体 1001 のビス止め部 1003 と係止突起 1004 は、錠装置 1000 を本体枠ベース 600 の裏面に取付けるためのものであり、係止突起 1004 を本体枠ベース 600 の扉用フック穴 620 及び錠係止穴 621 に後側から挿入した上で、上方へ移動させると、ビス止め部 1003 と本体枠ベース 600 の錠取付部 625 とが一致するようになっており、ビス止め部 1003 を介して図示しないビスを錠取付部 625 へ螺着することで、錠装置 1000 を本体枠ベース 600 (本体枠 3) に強固に固定することができる

10

【0403】

なお、錠装置 1000 のビスによる取付けは、上部と中程のビス止め部 1003 だけではなく、後述する錠取付片 1008 に形成されたビス止め部 1003 と、シリンダ錠貫通穴 611 の上方近傍に形成された錠取付部 625 と、においても図示しないビスで本体枠ベース 600 に止着されるようになっており、錠装置 1000 の下方も取付けられるようになっている。

【0404】

また、錠装置 1000 の取付けに際し、コ字状基体 1001 の開放側 (前側) の上中下の 3 箇所形成された係止突起 1004 を、上中の扉用フック穴 620 と錠係止穴 621 とに挿入して位置決め係止すると共に、コ字状基体 1001 のビス止め部 1003 を錠取付部 625 にビスで固定する構造としているので、極めて簡単な構造で錠装置 1000 を本体枠ベース 600 (本体枠 3) に強固に固定することができるようになっている。

20

【0405】

換言すると、錠装置 1000 を極めて横幅寸法の薄いコ字状基体 1001 に集約して構成した場合でも、錠装置 1000 の前側及び後側の係止及び固定により、錠装置 1000 を本体枠 3 に強固に固定することができるものである。特に、本実施形態の場合には、前側の係止構造 (固定構造でもよい) を構成する係止突起 1004 がコ字状基体 1001 の周壁部 605 と接しない側面 1001a に突設した上で、後側の固定構造を構成するビス止め部 1003 がコ字状基体 1001 の周壁部 605 と密する側面 1001b から周壁部 605 側へ突設した構造としているので、前側の係止構造が周壁部 605 と密する側面 1001b に形成した場合と比較して、ガタ付きが生じないように錠装置 1000 を本体枠 3 に固定することができるようになっている。

30

【0406】

また、コ字状基体 1001 は、その両側面 1001a, 1001b の上部、中程、下部に左右方向へ貫通した挿通穴 1005 を備えており、コ字状基体 1001 に扉枠用摺動杆 1040 及び本体枠用摺動杆 1050 を収納した状態で挿通穴 1005 にリベット 1006 を差込んでかしめることで、コ字状基体 1001 の内部に扉枠用摺動杆 1040 及び本体枠用摺動杆 1050 を上下方向へ摺動自在に取付けることができるようになっている。

【0407】

つまり、図 83 (C) に示すように、扉枠用摺動杆 1040 の上中下の 3 箇所に形成されたリベット用長穴 1042 の上端部にリベット 1006 が貫通していると共に、図 83 (B) に示すように、本体枠用摺動杆 1050 の上フック部材 1051 及び下フック部材 1052 にそれぞれ一つずつ形成されたリベット用長穴 1055, 1061 の下端部にリベット 1006 が貫通しており、扉枠用摺動杆 1040 を上方に、本体枠用摺動杆 1050 を下方に移動させることができるようになっている。

40

【0408】

更に、コ字状基体 1001 は、その下部の閉塞側面に形成された不正防止切欠部 1007 と、開放側の本体枠ベース 600 における周壁部 605 と接する側面 1001b の前端から側方へ向かって突設されシリンダ錠 1010 を取付けるための錠取付片 1008 と、

50

周壁部 605 と接する側面 1001b に挿入縦開口 1020、バネ係止片 1021、及び逃げ横穴 1022 と、がそれぞれ形成されている。コ字状基体 1001 の不正防止切欠部 1007 は、詳細は後述するが、第一不正防止部材 1023 のストッパ片部 1027 が進退するようになっている。また、コ字状基体 1001 の錠取付片 1008 は、錠装置 1000 を本体枠ベース 600 の裏面に取付けた状態で、遊技盤保持口 601 の下端辺よりも下方の位置となるように側面 1001b の前端部から側方に向かって突設されており、シリンダ錠 1010 が貫通する錠挿通穴 1009 と、シリンダ錠 1010 の錠取付基板 1011 に形成された取付穴 1013 をビス 1012 で取付けるため上下 2 箇所 に穿設された取付穴 1014 と、錠装置 1000 の下部を本体枠 3 の裏面に取付けるために穿設されたビス止め部 1003 と、が形成されている。

10

【0409】

また、コ字状基体 1001 は、シリンダ錠 1010 に固定される係合カム 1016 の第一係合突片 1017 及び第二係合突片 1018 がシリンダ錠 1010 の回転時に侵入する挿入縦開口 1020 と、第二不正防止部材 1032 を上方へ付勢するバネ 1035 を係止するためのバネ係止片 1021 と、連結ピン 1034 の移動の邪魔をしないように逃げ穴を形成する逃げ横穴 1022 と、を備えている。

【0410】

錠装置 1000 におけるシリンダ錠 1010 は、コ字状基体 1001 における錠取付片 1008 に取付けられるものである。このシリンダ錠 1010 は、円筒状のシリンダ錠本体の後端に錠取付片 1008 へ取付けるための錠取付基板 1011 が固定されており、錠取付基板 1011 の後面からシリンダ錠本体の錠軸 1015 が延びだしていると共に、錠軸 1015 の後端にビス 1019 によって係合カム 1016 が固定されている。この係合カム 1016 は、ブーメラン形状に形成され、一端辺が回転時に本体枠用摺動杆 1050 の下降係合穴 1062 に係合する第一係合突片 1017 とされていると共に、他端辺が回転時に扉枠用摺動杆 1040 の上昇係合穴 1045 に係合する第二係合突片 1018 とされている。

20

【0411】

このシリンダ錠 1010 は、円筒状のシリンダ錠本体部分を錠取付片 1008 に形成された錠挿通穴 1009 に後側から挿通した上で、錠取付基板 1011 の上下 2 箇所 に形成された取付穴 1013 を通して錠取付片 1008 の取付穴 1014 へビス 1012 を螺着することで、シリンダ錠 1010 をコ字状基体 1001 に固定することができるようになっている。

30

【0412】

錠装置 1000 のコ字状基体 1001 に取付けられる不正防止部材 1023、1032 は、シリンダ錠 1010 を正式な鍵で回転させずに、例えばピアノ線や針金等で不正に本体枠用摺動杆 1050 を下降させることを防止するためのものである。この不正防止部材 1023、1032 は、図 84 に示すように、第一不正防止部材 1023 と第二不正防止部材 1032 とを連結ピン 1034 で連結した構造となっている。第一不正防止部材 1023 は、縦長の板状で上端の揺動軸穴 1025 を中心にしてコ字状基体 1001 に揺動自在に支持されるようになっている。具体的には、この第一不正防止部材 1023 は、その揺動軸穴 1025 を通して、コ字状基体 1001 の内部に配置される扉枠用摺動杆 1040 及び本体枠用摺動杆 1050 と共に最下方の挿通穴 1005 及びリベット 1006 によって取付けられるようになっている。

40

【0413】

また、第一不正防止部材 1023 は、その板状面にコ字状基体 1001 の挿入縦開口 1020 と重複する位置で縦長に開口し係合カム 1016 の第二係合突片 1018 が挿入可能とされた突片挿入穴 1026 を備えている。この突片挿入穴 1026 と挿入縦開口 1020 とを、係合カム 1016 の第二係合突片 1018 が貫通することで、コ字状基体 1001 の内部に設けられた扉枠用摺動杆 1040 の上昇係合穴 1045 と第二係合突片 1018 とが係合するようになっている。また、第一不正防止部材 1023 は、突片挿入穴 1

50

026の前斜め上方の外辺に、係合カム1016の回転時に第一係合突片1017の後面側と当接可能な斜めに傾斜した傾斜部1024を備えており、この傾斜部1024が、係合カム1016の回転時に第一係合突片1017と当接することで、第一不正防止部材1023が揺動軸穴1025を中心として揺動（図86（B）において時計回転方向）するようになっている。

【0414】

更に、第一不正防止部材1023は、突片挿入穴1026の斜め後下方の外辺からコ字状基体1001側へ向かって突出したストッパ片部1027と、ストッパ片部1027が突出した位置から更に下方へ突出した規制突片1031と、規制突片1031の前側に左右方向へ貫通し上下に配置されたピン穴1029及び連結穴1030と、を備えている。この第一不正防止部材1023のストッパ片部1027は、本体枠用摺動杆1050の施錠時に、不正防止切欠部1007及び本体枠用摺動杆1050の係合切欠部1066に侵入係合させることで、本体枠用摺動杆1050が不正に摺動しないようにすることができるようになっている。また、第一不正防止部材1023の規制突片1031は、バネ1035によって上方へ付勢された第二不正防止部材1032と当接することで、第二不正防止部材1032が上方（付勢方向）へ移動するのを規制することができるようになっている。

【0415】

また、第一不正防止部材1023のピン穴1029は、ガイドピン1028が第一不正防止部材1023の裏面側から挿入固定されるようになっており、ピン穴1029に固定されたガイドピン1028を、コ字状基体1001における挿入縦開口1020の最下端部に形成された横長状開口部に係合させることで、第一不正防止部材1023をコ字状基体1001の側面1001bに沿って案内することができるようになっている。更に、第一不正防止部材1023の連結穴1030は、連結ピン1034によって、第一不正防止部材1023と第二不正防止部材1032とを回転可能に連結するためのものである。

【0416】

一方、第一不正防止部材1023に連結される第二不正防止部材1032は、逆「て」字状の板材で形成され、その上部一端に連結穴1033と、上部他端にバネ係止穴1036とがそれぞれ穿設されていると共に、下方端部に当接部1037が備えられている。第二不正防止部材1032は、連結穴1033を第一不正防止部材1023の連結穴1030と合わせた上で連結ピン1034を挿入することで第一不正防止部材1023と相対回転可能に連結することができるようになっている。また、第二不正防止部材1032は、バネ係止穴1036に、上端（一端）がコ字状基体1001のバネ係止片1021に係止されたバネ1035の下端（他端）に係止させることで、バネ1035によって上方へ付勢されるようになっている。更に、第二不正防止部材1032は、当接部1037が、本体枠3の閉鎖時に外枠2の内側下部に固定された閉鎖板25と当接するようになっている。

【0417】

次に、錠装置1000における扉枠用摺動杆1040は、コ字状基体1001の内部に摺動自在に支持され、縦長の金属製の板状部材によって形成されている。この扉枠用摺動杆1040は、その一側縦辺の上中下の3箇所に前方へ向かって突出する扉枠用フック部1041を備えている。扉枠用摺動杆1040の扉枠用フック部1041は、コ字状基体1001内に扉枠用摺動杆1040を収納した状態で、コ字状基体1001の開放側から前方に突出するようになっており、錠装置1000を本体枠ベース600の裏面に固定した時に、本体枠ベース600に形成された扉用フック穴620（図57及び図61等を参照）から前方に突出して、扉枠5の裏面に形成されるフックカバー165（図18を参照）に係止することができるようになっている。なお、扉枠用フック部1041は、図示するように、下向きの係合爪形状となっており、これにより、扉枠用摺動杆1040を上昇させることで扉枠用フック部1041とフックカバー165との係止状態を解除することができるようになっている。

【0418】

また、扉枠用摺動杆1040は、上中下の側面中央に穿設されリベット1006が挿通される縦長のリベット用長穴1042と、最上部のリベット用長穴1042の下方及び扉枠用摺動杆1040の最下端に扉枠用摺動杆1040の面に対して直角方向へ突出したガイド突片1043と、を備えている。この扉枠用摺動杆1040のリベット用長穴1042は、コ字状基体1001の挿通穴1005に挿通されるリベット1006が挿通されるようになっていると共に、リベット1006が扉枠用摺動杆1040の上昇動作を邪魔しないように縦長に形成されている。なお、通常状態では、リベット用長穴1042の上端部に貫通したリベット1006が当接した状態となっている。また、扉枠用摺動杆1040は、ガイド突片1043が、本体枠用摺動杆1050の上フック部材1051及び下フック部材1052に形成された突片移動穴1056, 1064に挿通されるようになっており、扉枠用摺動杆1040と本体枠用摺動杆1050との相互の摺動動作を案内することができるようになっている。

10

【0419】

また、扉枠用摺動杆1040は、上端部にスプリング1048の一端を係止するスプリングフック部1046が形成されている。このスプリングフック部1046に係止されたスプリング1048の他端は、本体枠用摺動杆1050における上フック部材1051のスプリングフック部1057に係止されており、スプリング1048によって、扉枠用摺動杆1040が下方方向に、本体枠用摺動杆1050が上方方向に、それぞれ相互に付勢されるようになっている。また、扉枠用摺動杆1040は、上下方向の中程に凸状に形成された当接弾性片1047を備えており、扉枠用摺動杆1040の一侧側面からプレス成形により打ち出して凸状に形成されている。この当接弾性片1047は、コ字状基体1001の内側面に当接するようになっており、コ字状基体1001の内部で扉枠用摺動杆1040がガタ付くのを抑制することができるようになっている。

20

【0420】

更に、扉枠用摺動杆1040は、下方部分の側面に縦長な遊び穴1044と、上昇係合穴1045と、を備えている。この遊び穴1044は、係合カム1016の第一係合突片1017が差し込まれて回動する時に、係合カム1016の回動動作の邪魔にならないように第一係合突片1017の先端部が移動可能な空間を構成するものである。また、上昇係合穴1045は、係合カム1016の第二係合突片1018が差し込まれて回動する時に、係合カム1016の回動動作によって扉枠用摺動杆1040が上昇するように係合するためのものである。なお、扉枠用摺動杆1040は、縦辺下部後方に、不正防止切欠部1007よりも上下方向に大きく切欠いた逃げ切欠部1049を備えている。この逃げ切欠部1049は、第一不正防止部材1023のストッパ片部1027が、確実に不正防止切欠部1007及び係合切欠部1066に係合するように、扉枠用摺動杆1040が邪魔にならないように該当部分を切欠いたものである。

30

【0421】

一方、本体枠用摺動杆1050は、金属板製の上フック部材1051と、金属板製の下フック部材1052と、上フック部材1051と下フック部材1052とを連結する連結線杆1053と、を備えている。つまり、本体枠用摺動杆1050は、従来のように1つの金属製の縦長板で構成されておらず、フック部1054, 1065を有する上フック部材1051と下フック部材1052とを金属製の板材をプレスで形成し、その金属製の上フック部材1051と下フック部材1052とを細い金属製の連結線杆1053で連結したものである。これにより、狭いコ字状基体1001の空間に扉枠用摺動杆1040と本体枠用摺動杆1050とを効率よく収納することができるようになっている。

40

【0422】

この本体枠用摺動杆1050の上フック部材1051は、上端部に後方に向かって形成されたフック部1054と、フック部1054に隣接した板面部に左右方向へ貫通したリベット用長穴1055と、リベット用長穴1055の下方に左右方向へ貫通した突片移動穴1056と、突片移動穴1056の前方の縦辺下端部に形成されたスプリングフック部

50

1057と、スプリングフック部1057の下側に穿設された連結穴1058と、上フック部材1051の上辺及び下辺に形成された当接部1059と、を備えている。この上フック部材1051のフック部1054は、コ字状基体1001の上方のフック貫通開口1002を貫通して外枠2の開放側内側の上部に備えられた閉鎖板24に係合するようになっており、上向きに係止爪部が形成されている。

【0423】

また、上フック部材1051のこのリベット用長穴1055は、扉枠用摺動杆1040の上部に形成されたリベット用長穴1042に対応する位置に配置されており、このリベット用長穴1055にリベット1006が貫通した通常の状態では、リベット1006がリベット用長穴1055の最下端部を貫通した状態となり、上フック部材1051が下方へ向かって移動することができるようになっている。上フック部材1051の突片移動穴1056は、扉枠用摺動杆1040の上方のガイド突片1043が挿入されるようになっており、扉枠用摺動杆1040と本体枠用摺動杆1050との相互の移動を案内することができるようになっている。

10

【0424】

また、上フック部材1051のスプリングフック部1057は、スプリング1048の他端に係止されるようになっている。また、上フック部材1051の連結穴1058は、連結線杆1053の上端が折り曲げられて挿入されるようになっている。更に、上フック部材1051の当接部1059は、コ字状基体1001に収納された時に、コ字状基体1001の内部側壁に当接するようになっており、上フック部材1051の摺動動作においてガタ付きがなくスムーズに摺動することができるようになっている。

20

【0425】

一方、本体枠用摺動杆1050の下フック部材1052は、下端部から後方に向かって突設されたフック部1065と、下フック部材1052の板面部の上端付近で左右方向へ貫通したリベット用長穴1061と、リベット用長穴1061の下側に配置された下降係合穴1062と、下降係合穴1062の下部後側から下方へ延出した遊び穴1063と、遊び穴1063の下方で下端付近に形成された突片移動穴1064と、下フック部材1052の縦边上端部の前端側に穿設された連結穴1060と、下フック部材1052の後方の縦辺下部に形成された係合切欠部1066と、下フック部材1052の上辺及び下辺に形成された当接部1067と、を備えている。

30

【0426】

この下フック部材1052のフック部1065は、コ字状基体1001の下方のフック貫通開口1002を貫通して外枠2の開放側内側の下部に形成された閉鎖板25に係合するようになっており、上向きに係止爪部が形成されている。また、下フック部材1052のリベット用長穴1061は、扉枠用摺動杆1040の下部に形成されたリベット用長穴1042に対応する位置に形成されており、このリベット用長穴1061にリベット1006を貫通させた通常の状態では、リベット1006がリベット用長穴1061の最下端部を貫通した状態となるようになっている。これにより、下フック部材1052が下方に向かって移動することができるようになっている。

【0427】

また、下フック部材1052の下降係合穴1062は、係合カム1016の第一係合突片1017が差し込まれて回動する時に、その回動動作によって本体枠用摺動杆1050が下降するように係合するためのものである。また、下フック部材1052の遊び穴1063は、係合カム1016の第二係合突片1018が差し込まれて回動する時に、その回動動作の邪魔にならないように第二係合突片1018の先端部が移動可能な空間を形成することができるようになっている。また、下フック部材1052の突片移動穴1064は、扉枠用摺動杆1040の下方のガイド突片1043が挿入されるようになっており、扉枠用摺動杆1040と本体枠用摺動杆1050との相互の移動を案内することができるようになっている。

40

【0428】

50

また、下フック部材１０５２の連結穴１０６０は、連結線杆１０５３の折り曲げられた下端が挿入されるようになっている。更に、下フック部材１０５２の当接部１０６７は、コ字状基体１００１に収納された時に、コ字状基体１００１の内部側壁に当接するようになり、コ字状基体１００１に対して下フック部材１０５２が摺動動作する際に、ガタ付きがなくスムーズに摺動させることができるようになっている。

【０４２９】

次に、本実施形態の錠装置１０００の組立てについて説明する。この錠装置１０００を組付けるには、本体枠用摺動杆１０５０の上フック部材１０５１と下フック部材１０５２とを連結線杆１０５３で連結し、その状態で扉枠用摺動杆１０４０のガイド突片１０４３を、上フック部材１０５１と下フック部材１０５２の突片移動穴１０５６、１０６４に挿入すると共に、相互のリベット用長穴１０４２とリベット用長穴１０５５、１０６１を位置合わせして重ね合わせ、その重ね合わせた状態で上フック部材１０５１のフック部１０５４と下フック部材１０５２のフック部１０６５とを、コ字状基体１００１のフック貫通開口１００２に貫通させながら扉枠用摺動杆１０４０及び本体枠用摺動杆１０５０をコ字状基体１００１のコ字状の空間に挿入した後に、挿通穴１００５からリベット１００６を差し込む。

【０４３０】

このリベット１００６を挿入する際に、リベット１００６がリベット用長穴１０５５、１０６１、１０４２を貫通するように差し込む。なお、最下端のリベット１００６を差し込む時には、第一不正防止部材１０２３の揺動軸穴１０２５にもリベット１００６を差し込んで第一不正防止部材１０２３をコ字状基体１００１に同時に取付ける必要がある。また、第一不正防止部材１０２３をコ字状基体１００１に取付ける前に、第一不正防止部材１０２３と第二不正防止部材１０３２とを連結ピン１０３４で連結し、且つ、ガイドピン１０２８を、ピン穴１０２９に図示しないビスで止着してから、さらにガイドピン１０２８を挿入縦開口１０２０の最下端の開口部に挿入しておく必要がある。

【０４３１】

更に、リベット１００６で扉枠用摺動杆１０４０及び本体枠用摺動杆１０５０をコ字状基体１００１内に収納固定した状態で、スプリング１０４８をスプリングフック部１０４６、１０５７相互間に掛け渡し、扉枠用摺動杆１０４０と本体枠用摺動杆１０５０とを相互に反対方向に付勢し、さらに、バネ１０３５をバネ係止片１０２１とバネ係止穴１０３６とに掛け渡して第二不正防止部材１０３２が規制突片１０３１に当接した状態とする。その後、錠取付片１００８の錠挿通穴１００９に、シリンダ錠１０１０の円筒状本体部分を挿入してシリンダ錠１０１０をビス１０１２で取付穴１０１４に固定する。なお、この時、係合カム１０１６の第一係合突片１０１７の先端部が傾斜部１０２４の外側で且つ挿入縦開口１０２０に僅かに挿入されると共に、係合カム１０１６の第二係合突片１０１８の先端部が第一不正防止部材１０２３の突片挿入穴１０２６及び挿入縦開口１０２０に僅かに挿入された状態となるようにシリンダ錠１０１０を錠取付片１００８に取付ける。

【０４３２】

このように、組立てた錠装置１０００を本体枠ベース６００の裏面に取付けるには、扉枠用摺動杆１０４０の扉枠用フック部１０４１を本体枠ベース６００に形成された扉用フック穴６２０に差し込みながら、鉤型に突出する係止突起１００４を本体枠ベース６００の扉用フック穴６２０及び錠係止穴６２１に差し込んで上方に移動させ、その状態で水平方向に突出したビス止め部１００３を錠取付部６２５に一致させ、その一致した穴に図示しないビスを螺着することにより、錠装置１０００を本体枠ベース６００の裏面に強固に固定することができる。特に、本実施形態の場合には、前方部の係止構造を構成する係止突起１００４がコ字状基体１００１の周壁部６０５と接しない側面１００１aに突設形成される一方、後方部の固定構造を構成するビス止め部１００３がコ字状基体１００１の周壁部６０５と接する側面１００１bから水平方向に突設形成される構造とされているので、前方部の係止構造が周壁部６０５と接する側面１００１bに形成された場合と比較して、ガタ付きが生じないように錠装置１０００を本体枠ベース６００に固定することができ

るようになっている。

【0433】

次に、本実施形態の錠装置1000の作用について、図85及び図86を参照して説明する。図85に示すように、本体枠ベース600（本体枠3）が外枠2に対して閉じ且つ扉枠5が本体枠3に対して閉じている状態においては、図85（A）に示すように、外枠2の閉鎖板24，25と本体枠用摺動杆1050のフック部1054，1065とが係止し且つ扉枠用摺動杆1040の扉枠用フック部1041と扉枠5のフックカバー165とが係止した状態となっている。その状態でシリンダ錠1010に図示しない鍵を差し込んで係合カム1016の第一係合突片1017が挿入縦開口1020内に侵入する方向に回転すると、図85（B）に示すように、第一係合突片1017の先端が本体枠用摺動杆1050の下降係合穴1062に係合してスプリング1048の付勢力に抗して下フック部材1052を下方に押下げ、これと連結されている連結線杆1053と上フック部材1051も押下げられて下降する。これにより、外枠2の閉鎖板24，25と本体枠用摺動杆1050のフック部1054，1065との係止状態が解除され、本体枠3を前面側に引くことにより本体枠3を外枠2に対して開放することができる。

10

【0434】

なお、本体枠3を閉じる場合には、フック部1054，1065がスプリング1048の付勢力により上昇した状態（図85（A）に示す状態と同じ上昇した位置）となっているが、フック部1054，1065の上辺が外側に向かって下り傾斜しているため、強制的に本体枠3を外枠2に対して押圧することにより、フック部1054，1065の上辺傾斜部が閉鎖板24，25の下端部と当接するので、本体枠用摺動杆1050が下方に下降し、フック部1054，1065の上向き爪部と閉鎖板24，25とが再度係止した状態となって本体枠用摺動杆1050が上昇して係止状態に戻るようになっている。

20

【0435】

一方、シリンダ錠1010に図示しない鍵を差し込んで係合カム1016の第二係合突片1018が挿入縦開口1020内に侵入する方向に回転すると、図85（C）に示すように、第二係合突片1018の先端が扉枠用摺動杆1040の上昇係合穴1045に係合してスプリング1048の付勢力に抗して扉枠用摺動杆1040を上方に押し上げ上昇する。このため、扉枠5のフックカバー165と扉枠用摺動杆1040の扉枠用フック部1041とが係止状態が解除されるので、扉枠5を前面側に引くことにより扉枠5を本体枠3に対して開放することができる。

30

【0436】

なお、扉枠5を閉じる場合には、扉枠用フック部1041がスプリング1048の付勢力により下降した状態（図85（A）に示す状態と同じ下降した位置）となっているが、扉枠用フック部1041の下辺が外側に向かって上り傾斜しているので、強制的に扉枠5を本体枠3に対して押圧することにより、扉枠用フック部1041の下辺傾斜部がフックカバー165の上端部と当接して扉枠用摺動杆1040が上方に上昇し、更に、扉枠用フック部1041の下向き爪部とフックカバー165とが再度係止した状態となって扉枠用摺動杆1040が下降して係止状態に戻る。なお、本実施形態における扉枠用摺動杆1040は、コ字状基体1001の全長と略同じ長さに形成されると共に、そのコ字状基体1001が本体枠3の縦方向の側面の略全長に亘って取付けられ、しかも、扉枠5との係止部である扉枠用フック部1041が扉枠用摺動杆1040の上端部、中央部、下端部の3箇所形成されているので、扉枠5と本体枠3の縦方向の全長における施錠を確実に行うことができ、扉枠5と本体枠3との間を無理やりこじ開けてその間からピアノ線等の不正具を挿入する不正行為を行うことができないようになっている。

40

【0437】

このように、本実施形態の本体枠3の錠装置1000は、シリンダ錠1010に差し込んだ鍵を一方向に回転することにより、外枠2に対する本体枠3の施錠を解除し、他方向に回転することにより、本体枠3に対する扉枠5の施錠を解除することができる。また、錠装置1000は、シリンダ錠1010に鍵を差し込むことなく本体枠用摺動杆1050

50

のフック部 1054, 1065 にピアノ線等を引っ掛けてこれを下降させるような不正行為を行うことができないようになっている。このような不正行為を防止する構造の第一番目が第一不正防止部材 1023 と第二不正防止部材 1032 とから構成されるロック機構であり、第二番目の不正防止構造がコ字状基体 1001 の閉鎖空間に扉枠用摺動杆 1040 及び本体枠用摺動杆 1050 が収納される構造である。

【0438】

まず、第一番目の不正防止構造であるロック機構の作用について図 86 を参照して説明する。まず、外枠 2 と本体枠 3 とが閉じている状態では、図 86 (A) に示すように、外枠 2 の閉鎖板 25 と第二不正防止部材 1032 の当接部 1037 とが当接した状態となっている。この状態においては、バネ 1035 の付勢力により第一不正防止部材 1023 が反時計方向に回転してストッパ片部 1027 が不正防止切欠部 1007 内に侵入し、ストッパ片部 1027 が不正防止切欠部 1007 に対応する位置にある本体枠用摺動杆 1050 の下フック部材 1052 に形成される係合切欠部 1066 と係合した状態となっている。これにより、本体枠用摺動杆 1050 にピアノ線等を引っ掛けて引き降ろそうとしても、ストッパ片部 1027 と係合切欠部 1066 とが係合しているので、本体枠用摺動杆 1050 を不正に下方に引き降ろすこと（解錠すること）が不能となり、本体枠 3 を開放するという不正行為を行うことができないようになっている。

【0439】

一方、シリンダ錠 1010 に鍵を差し込んで正規に本体枠 3 を開錠する場合には、図 86 (B) に示すように、鍵を回転させることにより係合カム 1016 の第一係合突片 1017 が挿入縦開口 1020 内に侵入するように回転される。この第一係合突片 1017 の回転時に、第一不正防止部材 1023 の傾斜部 1024 と第一係合突片 1017 の側面とが当接するため、第一不正防止部材 1023 が揺動軸穴 1025 を中心として図示の時針回転方向に回転を始め、ストッパ片部 1027 も不正防止切欠部 1007 から退避するように移動する。これにより、ストッパ片部 1027 と係合切欠部 1066 との係合が解除された状態となる。この時、第二不正防止部材 1032 は、バネ 1035 を伸ばして当接部 1037 が後退した位置となっている。この状態でさらに係合カム 1016 を回転させて第一係合突片 1017 も回転させると、第一係合突片 1017 の先端が下フック部材 1052 の下降係合穴 1062 に係合して本体枠用摺動杆 1050 の全体を下降させるので、フック部 1054, 1065 と外枠 2 の閉鎖板 24, 25 との係止状態が解除されて本体枠 3 を外枠 2 に対して開放することができるようになっている。

【0440】

なお、本体枠 3 を外枠 2 に対して閉じる時には、第二不正防止部材 1032 は、規制突片 1031 に当接した状態となっているので、第一不正防止部材 1023 と第二不正防止部材 1032 との位置関係は、図 86 (A) に示す状態と略同じ位置関係になっている。この状態で本体枠 3 を閉めると、外枠 2 の閉鎖板 25 と第二不正防止部材 1032 の当接部 1037 とが正面から当接し、最終的に図 86 (A) に示す状態となる。これにより、第一不正防止部材 1023 と第二不正防止部材 1032 とが、本体枠 3 を閉じる時に邪魔にならないようになっている。また、本実施形態においては、第一不正防止部材 1023 と第二不正防止部材 1032 とが本体枠用摺動杆 1050 の下降動作だけが不正に行われないように防止しているのは、本体枠用摺動杆 1050 を不正に開放すれば、解放後に扉枠用摺動杆 1040 を手で簡単に開けることができると、ピアノ線等で摺動杆を上昇させる不正行為は事実上行い難いという理由により、本体枠用摺動杆 1050 に対する不正操作ができないように工夫されている。

【0441】

また、上記した第一番目の不正防止構造であるロック機構であっても、第一不正防止部材 1023 をピアノ線等で揺動させることにより、ロック機構の機能を無力化することも不可能ではない。そこで、万一ロック機構のロック機能が不正な行為により無力化される場合を想定すると、本実施形態においては、錠装置 1000 が本体枠 3（本体枠ベース 600）に取付けられた状態では、内部に設けられる扉枠用摺動杆 1040 と本体枠用摺動

杆 1050 とが、それぞれのフック部 1041、1054、1065 を除いてコ字状基体 1001 の閉鎖空間に収納されて完全に被覆された状態となっているので、ピアノ線等を差し込んでコ字状基体 1001 の閉鎖空間の内部に設けられる本体枠用摺動杆 1050 を引き下げようとしても、コ字状基体 1001 の両側面 1001a、1001b によって不正具の閉鎖空間への侵入が阻止されるため、不正行為を簡単に行うことができない構造となっている。

【0442】

このように、本実施形態の錠装置 1000 は、その横幅寸法が従来の L 字状基体に集約される錠装置に比べて極めて薄いコ字状基体 1001 の内部に扉枠用摺動杆 1040 と本体枠用摺動杆 1050 とを摺動可能に設け且つ錠装置 1000 を操作するためのシリンダ錠 1010 のコ字状基体 1001 への取付位置を遊技盤 4 の下端辺よりも下方となる位置としているので、遊技盤 4 の左右方向及び上下方向の大きさを極めて大きくすると共に、本体枠 3 の側面壁 540～543 で囲まれる空間を大きくしても、錠装置 1000 を本体枠 3 の裏側に強固に取付けることができる。

【0443】

また、コ字状基体 1001 の断面コ字状の開放側が本体枠 3 の裏面に対面するように取付けられるので、錠装置 1000 が本体枠 3（本体枠ベース 600）に取付けられた状態では、内部に配置された扉枠用摺動杆 1040 と本体枠用摺動杆 1050 とが、それぞれのフック部 1041、1054、1065 を除いてコ字状基体 1001 に完全に被覆された状態となっており、ピアノ線等を差し込んで内部に設けられる本体枠用摺動杆 1050 を引き下げる等の不正行為を簡単に行うことができないようになっている。

【0444】

また、錠装置 1000 の取付けに際し、コ字状基体 1001 の開放側（前方部）の上中下の 3 箇所形成される係止突起 1004 を扉用フック穴 620 や錠係止穴 621 に差し込んで位置決め係止し、コ字状基体 1001 の閉塞側（後方部）の上中下の 3 箇所に形成されたビス止め部 1003 を錠取付部 625 にビスで固定する構造としているので、極めて簡単な構造で錠装置 1000 を本体枠 3（本体枠ベース 600）に強固に固定することができるようになっている。

【0445】

なお、錠装置 1000 では、コ字状基体 1001 の下方部をビス止めする構造として錠取付片 1008 に形成されたビス止め部 1003 と本体枠 3 のシリンダ錠貫通穴 611 の上部近傍に形成した錠取付部 625 とを螺着する構造としたものを示しているが、これに代えて、シリンダ錠 1010 を錠取付片 1008 に取付けるビス 1012 を利用して、ビス 1012 の先端が錠取付片 1008 を貫通して螺着される錠取付穴をシリンダ錠貫通穴 611 の上下に形成する構造としても良い。また、コ字状基体 1001 の下方部をビス止めしなくても、錠装置 1000 の後方部のビス止め部 1003 と錠取付部 625 との固定だけでも、錠装置 1000 を本体枠 3（本体枠ベース 600）の裏面に、十分に強固に固定することができる。

【0446】

また、錠装置 1000 では、扉枠用摺動杆 1040 及び本体枠用摺動杆 1050 を左右の側面 1001a、1001b を有するコ字状基体 1001 で完全に被覆するものを示したが、例えば、扉枠用摺動杆 1040 及び本体枠用摺動杆 1050 を周壁部 605 に接しない反対側の側面 1001a に摺動自在にリベット等で装着し、周壁部 605 に接する側面 1001b を省略した L 字状基体（錠基体）とし、その L 字状基体（錠基体）の側面 1001a と第一側面壁とによって形成される閉鎖空間に扉枠用摺動杆 1040 及び本体枠用摺動杆 1050 を収納する構造としても良く、上述した錠装置 1000 と同様の作用効果を奏することができる。

【0447】

〔5. 遊技盤の基本構成〕

次に、パチンコ遊技機 1 における遊技盤 4 の基本構成について、図 87 乃至図 94 を参

照して説明する。図 87 は、パチンコ遊技機の扉枠を外した状態で本体枠に取付けられた遊技盤を示す正面図である。また、図 88 は、遊技盤の正面図であり、図 89 は、遊技盤を分解して前から見た分解斜視図であり、図 90 は、遊技盤を分解して後から見た分解斜視図である。更に、図 91 は、パチンコ遊技機に取付けた状態で遊技盤における機能表示ユニットを拡大して示す正面図である。また、図 92 は、図 89 等の例とは異なる実施形態の遊技パネルを用いた遊技盤を分解して前から見た分解斜視図であり、図 93 は、図 92 を後から見た遊技盤の分解斜視図である。また、図 94 は、図 92 の遊技盤における遊技パネルを縦方向に切断した断面図である。

【0448】

本実施形態の遊技盤 4 は、図示するように、遊技者がハンドル装置 500 を操作することで遊技球が打ち込まれる遊技領域 1100 の外周を区画し外形が正面で略矩形状とされた前構成部材 1110 と、前構成部材 1110 の後側に配置され遊技領域 1100 の後端を区画する板状の遊技パネル 1150 と、遊技パネル 1150 の後側下部に配置される基板ホルダ 1160 と、基板ホルダ 1160 の後面に取付けられ遊技球を遊技領域 1100 内へ打ち込むことで行われる遊技内容を制御する主制御基板 4100 を収容する主制御基板ボックス 1170 と、主制御基板 4100 からの制御信号に基づいて所定の遊技状況を表示可能とされ前構成部材 1110 の所定位置に遊技者側へ視認可能に取付けられる機能表示ユニット 1180 と、を備えている。この遊技盤 4 は、図 87 乃至図 94 での図示は省略し詳細は後述するが、遊技パネル 1150 の前面に取付けられる表ユニット 2000 と、遊技パネル 1150 の後面に取付けられる裏ユニット 3000 と、を更に備えている

【0449】

本実施形態の遊技盤 4 は、前構成部材 1110、遊技パネル 1150、基板ホルダ 1160、主制御基板ボックス 1170、及び機能表示ユニット 1180 によって、基本的な構成が形成されており、遊技パネル 1150 に取付けられる表ユニット 2000 と裏ユニット 3000、及び主制御基板ボックス 1170 内に収容される主制御基板 4100 によってパチンコ遊技機 1（遊技盤 4）を特徴付ける詳細な構成が形成されている。ここでは、遊技盤 4 の基本構成を説明し、詳細構成については後述する。

【0450】

[5-1. 前構成部材]

続いて、遊技盤 4 における前構成部材 1110 について説明する。遊技盤 4 における前構成部材 1110 は、外形が本体枠 3 の遊技盤保持口 601 内へ挿入可能な略矩形状とされ、内形が略円形状に前後方向へ貫通しており、内形の内周によって遊技領域 1100 の外周が区画されるようになっている。この前構成部材 1110 は、正面視で左右方向中央から左寄りの下端から時計回りの周方向へ沿って円弧状に延び正面視左右方向中央上端を通り過ぎて右斜め上部まで延びた外レール 1111 と、外レール 1111 に略沿って外レール 1111 の内側に配置され正面視左右方向中央下部から正面視左斜め上部まで円弧状に延びた内レール 1112 と、内レール 1112 の下端から滑らかに連続するように正面視反時計回りの周方向へ沿って外レール 1111 の終端（上端）よりも下側の位置まで円弧状に延びた内周レール 1113 と、内周レール 1113 の終端（上端）と外レール 1111 の終端（上端）とを結び外レール 1111 に沿って転動してきた遊技球が当接可能とされた衝止部 1114 と、内レール 1112 と内周レール 1113 との境界部で遊技領域 1100 の最下端に配置され後方へ向かって低くなったアウト口誘導面 1115 と、内レール 1112 の上端に回動可能に軸支され、外レール 1111 との間を閉鎖するように内レール 1112 の上端から上方へ延出した閉鎖位置と正面視時計回りの方向へ回動して外レール 1111 との間を開放した開放位置との間でのみ回動可能とされると共に閉鎖位置側へ復帰するように図示しないバネによって付勢された逆流防止部材 1116 と、を備えている。

【0451】

この前構成部材 1110 は、遊技盤 4 を本体枠 3 に取付けた状態とすると、図 87 等に

示すように、外レール１１１１と内レール１１１２との間の下端開口が、本体枠３の打球発射装置６５０における発射レール６６０の延長線上に位置するようになっている。この外レール１１１１の下端と、発射レール６６０の上端との間には、左右方向及び下方へ広がった空間が形成されており、打球発射装置６５０の発射レール６６０に沿って打ち出された遊技球が、その空間を飛び越えて、外レール１１１１と内レール１１１２との間の下端開口から外レール１１１１と内レール１１１２との間へ打ち込まれるようになっている。外レール１１１１と内レール１１１２との間に打ち込まれた遊技球は、その勢いに応じて外レール１１１１に沿って上方へ転動し、内レール１１１２の上端に軸支された逆流防止部材１１１６を、その付勢力に抗して開放位置側へ回動させることにより、遊技領域１１００内へ進入することができるようになっている。

10

【０４５２】

また、打球発射装置６５０において遊技球を強く打球した場合、遊技領域１１００内で外レール１１１１に沿って転動した遊技球が、外レール１１１１の終端に備えられた衝止部１１１４に当接するようになっており、この衝止部１１１４に遊技球が当接することで遊技球の転動方向を強制的に変化させることができ、外レール１１１１から内周レール１１１３へ連続して遊技球が転動するのを防止することができるようになっている。なお、遊技領域１１００内へ進入した（打ち込まれた）遊技球が、外レール１１１１と内レール１１１２との間へ戻ろうとしても、その前に逆流防止部材１１１６が付勢力によって閉鎖位置へ復帰することで、逆流防止部材１１１６によって遊技球の逆流が阻止されるようになっている。

20

【０４５３】

また、遊技領域１１００内へ打ち込まれた遊技球は、後述する表ユニット２０００の始動口２１０１、２１０２や入賞口２１０３、２１０４、２２０１等に受入れられなかった場合は、遊技領域１１００の下端へと流下し、内レール１１１２と内周レール１１１３との境界のアウト口誘導面１１１５によって、遊技パネル１１５０のアウト口１１５１へ誘導され、アウト口１１５１から遊技盤４の後側下方へ排出されるようになっている。

【０４５４】

一方、打球発射装置６５０から発射された遊技球が、内レール１１１２先端の逆流防止部材１１１６を越えて遊技領域１１００内へ進入することができなかった場合は、外レール１１１１と内レール１１１２との間を逆方向の下方へ向かって転動し、外レール１１１１と内レール１１１２との間の下端開口から、発射レール６６０の上端と外レール１１１１の下端との間に形成されたファール空間６２６を落下することとなり、ファール空間６２６の下部に位置する扉枠５におけるファールカバーユニット５４０のファール球入口５４２eに受入れられて、皿ユニット３００における下皿３０２へ排出されるようになっている。

30

【０４５５】

なお、前構成部材１１１０における外レール１１１１は、その表面に金属板が取付けられており、遊技球の転動による耐摩耗性が高められていると共に、遊技球が滑らかに転動するようになっている。また、衝止部１１１４は、表面にゴムや合成樹脂等の弾性体が配置されており、遊技球が外レール１１１１に沿って勢い良く転動してきて衝突しても、その衝撃を緩和させることができるようになっていると共に、遊技球を内側へ反発させることができるようになっている。

40

【０４５６】

また、前構成部材１１１０は、外レール１１１１の下部外側から前方へ向かって突出した壁状の防犯突起１１１７と、アウト口誘導面１１１５の下側から内周レール１１１３に沿って上下方向の略中央まで延出し前端から所定量窪んだ溝状のレール防犯溝１１１８と、を備えている。前構成部材１１１０における防犯突起１１１７は、本体枠３に対して扉枠５を閉じた状態とした時に、扉枠５における防犯カバー１８０の防犯後端部突片１８３と上下方向に重複するようになっており、これにより、軸支側（正面視左側）における本体枠３と扉枠５との間からピアノ線等の不正具を侵入させても、不正具を遊技領域１１０

50

0 内まで到達させることができないようになっている。

【0457】

また、前構成部材1110は、本体枠3に対して扉枠5を閉じた状態とすると、レール防犯溝1118内に、扉枠5における防犯カバー180の防犯後突片182が挿入されるようになっていると共に、防犯後突片182が内レール1112の外側（遊技領域1100とは反対側）面に略接するように内レール1112と外レール1111との間に挿入されるようになっており、内レール1112及びレール防犯溝1118と防犯後突片182とでも、本体枠3と扉枠5との間から侵入させたピアノ線等の不正具が遊技領域1100内へ到達するのを防止することができるようになっている。

【0458】

また、前構成部材1110は、正面視左端に上下方向へ離間して配置され前方から後方へ向かって窪むと共に左端に開放された一对の位置決め凹部1119と、正面視右端に上下方向へ離間して配置された一对の遊技盤止め具1120と、外レール1111の下端よりも正面視左側に配置され下方へ開放されると共に上側が円弧状に形成され前側から窪んだ固定凹部1121と、正面視下端の左側端部付近に下端から上方へ左右方向へ長く延びた矩形状に切欠かれた球通路用切欠部1122と、を備えている。前構成部材1110の位置決め凹部1119は、本体枠3における側面防犯版950の内側に取付けられた位置決め部材956と嵌合させることで、遊技盤保持口601に挿入された遊技盤4の正面視左端が、前後方向へ移動するのを規制することができるようになっている。また、遊技盤止め具1120は、本体枠3における本体枠ベース600の遊技盤係止部608に対して着脱可能に係止することができるようになっており、遊技盤止め具1120を遊技盤係止部608に係止させることで、本体枠3の遊技盤保持口601に挿入された遊技盤4の正面視右端が、前後方向へ移動するのを規制することができるようになっている。

【0459】

また、前構成部材1110の固定凹部1121は、遊技盤4を本体枠3の遊技盤保持口601へ挿入した状態で、本体枠3の前面に軸支された遊技盤固定具690を正面視で時計回りの方向へ回動させると、遊技盤固定具690の固定片690aが挿入されるようになっており、遊技盤固定具690によって遊技盤4の下端が前方へ移動するのが規制されるようになっている。また、前構成部材1110の球通路用切欠部1122は、遊技パネル1150の同位置にも同様の球通路用切欠部1152が形成されており、遊技盤4を本体枠3の遊技盤保持口601へ挿入した状態では、球通路用切欠部1122、1152内に満タン分岐ユニット770の前端が挿通されるようになっている。

【0460】

更に、前構成部材1110は、下端部における正面視右端近傍に、前後方向へ貫通した横長の貫通穴1123と、貫通穴1123の下辺における左右方向の中央から正面視左寄りの位置に前後方向の厚さを薄く形成した締結部1124と、貫通穴1123の正面視左側に配置され証明確認用の証紙を貼付するための証紙貼付部1125と、を備えている。この前構成部材1110における締結部1124は、詳細な図示は省略するが、本遊技盤を従前の本体枠に取付ける場合に、従前の本体枠に形成された締結穴に対して所定の締結バンドを互いに巻き掛けて締結することで、遊技盤4を取外し難くすることができ、遊技盤4の不正な取外しを防止することができるものである。

【0461】

また、前構成部材1110は、内周レール1113に沿ったレール防犯溝1118の外側で正面視右下に、後述する機能表示ユニット1180の表示部1181が配置されている。また、前構成部材1110は、後面の下部の左右両端から後方へ突出した複数の取付ボス1126と、内レール1112の後面から後方へ突出した複数の位置決め突起1127と、を備えている。この取付ボス1126は、遊技パネル1150を貫通して基板ホルダ1160の固定ボス1162と係合するようになっており、基板ホルダ1160の後側から固定ボス1162を通して取付ボス1126へ所定のビスを螺着することで、前構成部材1110と基板ホルダ1160とで遊技パネル1150を挟持することができるよう

になっている。また、位置決め突起 1 1 2 7 は、遊技パネル 1 1 5 0 に形成された内レール固定孔 1 1 5 5 へ嵌合させることで、内レール 1 1 1 2 を遊技パネル 1 1 5 0 の所定位置に固定することができるようになっている。

【0 4 6 2】

[5 - 2 . 遊技パネル]

続いて、遊技盤 4 における遊技パネル 1 1 5 0 について説明する。遊技パネル 1 1 5 0 は、所定厚さ（例えば、1 8 mm ~ 2 1 mm）のベニア合板等の木質板材によって形成されており、外形が前構成部材 1 1 1 0 の外形と略同形状とされている。この遊技パネル 1 1 5 0 は、正面視左右方向略中央の下部で前構成部材 1 1 1 0 におけるアウト口誘導面 1 1 1 5 と対応した位置に前後方向へ貫通するアウト口 1 1 5 1 と、下端の正面視左側に前後方向へ横長に貫通すると共に下方へ開放され前構成部材 1 1 1 0 の球通路用切欠部 1 1 2 2 と同形状の球通路用切欠部 1 1 5 2 と、正面視右下隅部に前後方向へ貫通し機能表示ユニット 1 1 8 0 の後方突出部 1 1 8 2 が挿入される挿入穴 1 1 5 3 と、を備えている。

10

【0 4 6 3】

また、遊技パネル 1 1 5 0 は、下部の左右両端付近で前構成部材 1 1 1 0 の取付ボス 1 1 2 6 と対応した位置に前後方向へ貫通した複数のボス挿通孔 1 1 5 4 と、前構成部材 1 1 1 0 の位置決め突起 1 1 2 7 が挿入固定される複数の内レール固定孔 1 1 5 5 と、アウト口 1 1 5 1 の後面側で後面から前方へ向かって所定量窪むと共に下端側が下方へ開放された溝状のアウト球排出溝 1 1 5 6（図 9 0 を参照）と、前構成部材 1 1 1 0 の遊技盤止め具 1 1 2 0 と対応した位置に形成され正面視右端から前後方向へ貫通するように切欠かれた切欠部 1 1 5 7 と、を備えている。また、遊技パネル 1 1 5 0 は、適宜位置に前構成部材 1 1 1 0 の後面に対して取付固定するための複数の取付孔を備えている。

20

【0 4 6 4】

遊技盤 4 における遊技パネル 1 1 5 0 は、前構成部材 1 1 1 0 によって外周が区画される遊技領域 1 1 0 0 の後端を区画することができるものであり、図示は省略するが、前面における遊技領域 1 1 0 0 と対応した範囲内に、複数の障害釘が所定のゲージ配列で植設されるようになっており、表ユニット 2 0 0 0 が取付けられるようになっている。また、遊技パネル 1 1 5 0 の後面には、裏ユニット 3 0 0 0 が取付けられるようになっている。また、遊技パネル 1 1 5 0 は、アウト口 1 1 5 1 が、遊技領域 1 1 0 0 の最下端に位置するように形成されており、遊技盤 4 に組立てた状態では、前構成部材 1 1 1 0 における遊技領域 1 1 0 0 の最下端に形成されたアウト口誘導面 1 1 1 5 によって後方へ誘導された遊技球がアウト口 1 1 5 1 へ進入して遊技盤 4 の後側へ排出されるようになっている。

30

【0 4 6 5】

[5 - 3 . 基板ホルダ]

次に、遊技盤 4 における基板ホルダ 1 1 6 0 について説明する。基板ホルダ 1 1 6 0 は、上方及び前方が開放された横長の箱状に形成されている。この基板ホルダ 1 1 6 0 は、正面視左右方向の略中央における底壁部の前端に上下方向へ貫通するように形成されたアウト球排出部 1 1 6 1 が形成されていると共に、底壁部の上面がアウト球排出部 1 1 6 1 へ向かって低くなるように形成されており、遊技パネル 1 1 5 0 のアウト口 1 1 5 1、表ユニット 2 0 0 0 や裏ユニット 3 0 0 0 から排出されて、基板ホルダ 1 1 6 0 の底部上面に供給（排出）された遊技球が、アウト球排出部 1 1 6 1 から下方へ排出されるようになっている。なお、アウト球排出部 1 1 6 1 は、遊技盤 4 を本体枠 3 に取付けた状態とすると、本体枠 3 における基板ユニット 8 0 0 の排出球受部 8 4 1 の直上に位置するようになっており、遊技盤 4 から排出された遊技球は、すべて基板ユニット 8 0 0 の排出通路 8 4 2 を通ってパチンコ遊技機 1 の後側下方へ排出されるようになっている。

40

【0 4 6 6】

また、基板ホルダ 1 1 6 0 は、側壁部における上下両端の前端から前方へ突出した複数の固定ボス 1 1 6 2 を備えている。複数の固定ボス 1 1 6 2 は、先端が遊技パネル 1 1 5 0 の後側からボス挿通孔 1 1 5 4 内へ挿入された上で、前構成部材 1 1 1 0 の取付ボス 1

50

126の後端と嵌合するようになっており、取付ボス1126と嵌合させた状態で、基板ホルダ1160の後側から固定ボス1162内を貫通して取付ボス1126へ所定のビスを螺着することで、前構成部材1110に対して基板ホルダ1160を組付けることができるようになっており、前構成部材1110と基板ホルダ1160とで遊技パネル1150を挟持することができるようになっている。

【0467】

また、基板ホルダ1160は、図90に示すように、後壁部における後面の背面視左側端部に主制御基板ボックス1170の固定片1174が横側から嵌合可能な固定部1163と、固定部1163と対向するように配置され主制御基板ボックス1170の弾性固定片1175が後方から係止可能な係止部1164と、を備えている。この基板ホルダ1160の固定部1163及び係止部1164によって、基板ホルダ1160の後面に主制御基板ボックス1170を着脱可能に支持することができるようになっている。

【0468】

[5-4. 主制御基板ボックス]

続いて、遊技盤4における主制御基板ボックス1170について説明する。この主制御基板ボックス1170は、後側が開放された薄い横長箱状の基板ベース1171と、基板ベース1171の後面を覆い前側が開放された薄い横長箱状で基板ベース1171の内部へ後側から嵌合する基板カバー1172と、基板カバー1172の前端に電子部品や端子等が後面側に実装された主制御基板4100と、を備えている。また、主制御基板ボックス1170は、基板ベース1171における背面視左側端部から外方へ延出し基板ホルダ1160の固定部1163と嵌合する固定片1174と、基板カバー1172における背面視右側端部から後方へ突出し基板ホルダ1160の係止部1164に弾性係止される弾性固定片と、を備えている。

【0469】

また、主制御基板ボックス1170は、図90等に示すように、弾性固定片1175を挟んで上下に2つずつ背面視右側端部に配置され基板ベース1171と基板カバー1172との開閉を封止可能な封止部1176と、基板ベース1171と基板カバー1172の下端で基板ベース1171と基板カバー1172とに跨って貼付けられる密封シール（図示は省略）と、密封シールの表面を被覆する透明なシール保護カバー1177と、を備えている。この主制御基板ボックス1170の封止部1176は、基板ユニット800における払出制御基板ボックス860の分離切断部863と同様の構成とされており、4つの封止部1176の何れか1つにおいてカシメ固定されている。この主制御基板ボックス1170は、基板ベース1171と基板カバー1172とを分離するには、カシメ固定された封止部1176を切断する必要がある、主制御基板ボックス1170の開閉の痕跡が残るようになっている。これにより、主制御基板ボックス1170が不正に開かれたか否かが外部から目視で明瞭に判別することができるようになっている。

【0470】

なお、主制御基板ボックス1170の封止部1176は、本実施形態では4つ備えられているので、主制御基板ボックス1170を三回まで開閉することができるようになっている。また、主制御基板ボックス1170は、基板ベース1171と基板カバー1172とに跨って密封シールが貼付られており、基板ベース1171と基板カバー1172とを分離させる際に、密封シールを切断したり剥したりする必要がある、この密封シールにおいても開閉の痕跡が残るようになっている。したがって、主制御基板ボックス1170が不正に開閉されて、内部の主制御基板4100が不正に改造されたり、不正な主制御基板（或いは、遊技内容のプログラム等を記憶したROM）と交換されたりしても、外部から目視で確認することができ、それらの不正行為が行われるのを防止することができるようになっている。

【0471】

また、主制御基板ボックス1170は、基板カバー1172の前後方向へ貫通した開口が適宜位置に形成されており、その開口を通して主制御基板4100に取付けられた、R

A Mクリアスイッチ4100eや試験用端子4100f、周辺制御基板4140や払出制御基板4110等と接続するための各種接続端子等が後側へ臨むようになっている。なお、主制御基板ボックス1170の後面から臨む試験用端子4100fに、所定の計測機器を接続することで、主制御基板ボックス1170を開けることなく主制御基板4100を外部からチェックすることができると共に、上述の封止部1176や密封シールに対して巧みな細工がなされていても、主制御基板4100に対する不正な改造の有無を目視以外に確認することができ、防犯性能の高いパチンコ遊技機1とすることができるようになっている。

【0472】

〔5-5. 機能表示ユニット〕

次に、遊技盤4における機能表示ユニット1180について説明する。この機能表示ユニット1180は、前構成部材1110の所定位置に取付配置されるものであり、前構成部材1110の前面で遊技者側から視認可能に配置される表示部1181と、前構成部材1110の後面よりも後方へ突出した後方突出部1182と、を備えている。

【0473】

機能表示ユニット1180の表示部1181には、図91に拡大して示すように、正面視左側端部に遊技領域1100内へ打ち込まれた遊技球によって変化する遊技状態を表示するための1つのLEDからなる遊技状態表示器1183と、遊技状態表示器1183の右側で上下方向へ並んだ2つのLEDからなり上始動口2101への遊技球の受入れに関する保留数を表示するための上特別図柄記憶表示器1184と、上特別図柄記憶表示器1184の右側に配置され上始動口2101への遊技球の受入れにより抽選された第一特別抽選結果を第一特別図柄として表示するための1つの7セグメントLEDからなる上特別図柄表示器1185と、上特別図柄表示器1185の右斜め上に配置され下始動口2102への遊技球の受入れにより抽選された第二特別抽選結果を第二特別図柄として表示するための1つの7セグメントLEDからなる下特別図柄表示器1186と、下特別図柄表示器1186の右側で上下方向へ並んだ2つのLEDからなり下始動口2102への遊技球の受入れに関する保留数を表示するための下特別図柄記憶表示器1187と、を備えている。

【0474】

また、機能表示ユニット1180の表示部1181には、下特別図柄表示器1186の直上から内周レール1113に略沿った円弧状に並んで配置され遊技球によるゲート部2350の通過に関する保留数を表示するための4つのLEDからなる普通図柄記憶表示器1188と、普通図柄記憶表示器の下側に配置され遊技球がゲート部2350を通過することで抽選された普通抽選結果を普通図柄として表示するための1つのLEDからなる普通図柄表示器1189と、普通図柄記憶表示器1188の斜め右上側へ並んで配置され第一特別抽選結果又は第二特別抽選結果が「大当たり」の時に大入賞口2103の開閉動作の繰返し回数（ラウンド数）を表示するための2つのLEDからなるラウンド表示器1190と、を備えている。

【0475】

機能表示ユニット1180における遊技状態表示器1183は、赤色・緑色・橙色と、その発光色を変化させることが可能なフルカラーLEDとされており、発光する発光色と、点灯・点滅との組合せにより、様々な遊技状態（例えば、確率変動状態、時間短縮状態、確変時短状態、大当たり遊技状態、小当たり遊技状態、等）を表示することができるようになっている。

【0476】

また、機能表示ユニット1180における上特別図柄記憶表示器1184は、上特別図柄表示器1185において第一特別図柄を変動表示させることができない時に、上始動口2101へ遊技球が受入れられた場合に、変動表示の開始が保留（記憶）された第一特別図柄の保留数（記憶数）を表示するものである。この上特別図柄記憶表示器1184は、所定のLEDからなる第一特別図柄記憶ランプ1184aと、第一特別図柄記憶ランプ1

10

20

30

40

50

1184bとを有しており、第一特別図柄記憶ランプ1184a, 1184bの点灯・点滅パターンによって、保留数を表示することができるようになっている。具体的には、例えば、保留数が1つの時には第一特別図柄記憶ランプ1184aが点灯して第一特別図柄記憶ランプ1184bが消灯し、保留数が2つの時には第一特別図柄記憶ランプ1184a, 1184bが共に点灯し、保留数が3つの時には第一特別図柄記憶ランプ1184aが点滅して第一特別図柄記憶ランプ1184bが点灯し、保留数が4つの時には第一特別図柄記憶ランプ1184a, 1184bが共に点滅するようになっている。なお、本実施形態では、4つまで保留されるようになっている。

【0477】

また、機能表示ユニット1180における下特別図柄記憶表示器1187は、下特別図柄表示器1186において第二特別図柄を変動表示させることができない時に、下始動口2102へ遊技球が受入れられた場合に、変動表示の開始が保留（記憶）された第二特別図柄の保留数（記憶数）を表示するものである。この下特別図柄記憶表示器1187は、所定のLEDからなる第二特別図柄記憶ランプ1187aと、第二特別図柄記憶ランプ1187bとを有しており、第二特別図柄記憶ランプ1187a, 1187bの点灯・点滅パターンによって、保留数を表示することができるようになっている。具体的には、例えば、保留数が1つの時には第二特別図柄記憶ランプ1187aが点灯して第二特別図柄記憶ランプ1187bが消灯し、保留数が2つの時には第二特別図柄記憶表示ランプ1187a, 1187bが共に点灯し、保留数が3つの時には第二特別図柄記憶ランプ1187aが点滅して第二特別図柄記憶ランプ1187bが点灯し、保留数が4つの時には第二特別図柄記憶ランプ1187a, 1187bが共に点滅するようになっている。なお、本実施形態では、4つまで保留されるようになっている。

【0478】

更に、機能表示ユニット1180における上特別図柄表示器1185及び下特別図柄表示器1186は、上始動口2101や下始動口2102への遊技球の受入れにより、抽選された第一特別抽選結果や第二特別抽選結果を表示するものであり、7セグメントLEDが特別抽選結果に応じた所定の時間、変動した後に停止し、停止した7セグメントLEDの発光パターン（特別図柄）によって、第一特別抽選結果や第二特別抽選結果を遊技者側に認識させることができるようになっている。

【0479】

また、機能表示ユニット1180における普通図柄表示器1189は、赤色・緑色・橙色と、その発光色を変化させることが可能なフルカラーLEDとされており、発光する発光色と、点灯・点滅との組合せにより、ゲート部2350を遊技球が通過することで抽選される普通抽選結果を表示することができるようになっている。なお、普通図柄表示器1189による普通図柄の表示も、特別図柄と同様に、所定時間変動表示した後に、普通抽選結果に対応した発光パターンで停止表示するようになっている。

【0480】

また、機能表示ユニット1180における普通図柄記憶表示器1188は、普通図柄表示器1189において普通図柄を変動表示させることができない時に、ゲート部2350を遊技球が通過した場合に、変動表示の開始が保留（記憶）された普通図柄の保留数（記憶数）を表示するものである。この普通図柄記憶表示器1188は、下から並んで配置された4つの普通図柄記憶ランプ1188a～1188dを備え、それぞれが所定のLEDとされており、保留数に応じて下から普通図柄記憶ランプ1188a～1188dを順次点灯させることで普通図柄の保留数を表示させることができるようになっている。なお、本実施形態では、普通図柄の変動表示が4つまで保留（記憶）されるようになっている。

【0481】

更に、機能表示ユニット1180におけるラウンド表示器1190は、所定のLEDからなる2ラウンド表示ランプ1190aと、15ラウンド表示ランプ1190bとを備えており、それぞれのランプが点灯することで「大当り」遊技におけるラウンド数を表示することができるようになっている。

10

20

30

40

50

【0482】

機能表示ユニット1180は、図91に示すように、遊技盤4をパチンコ遊技機1に取付けた状態で、扉枠5の遊技窓101を閉鎖するように取付けられたガラスユニット590のガラス板594を通して遊技者側から視認することができるようになっている。また、機能表示ユニット1180の遊技状態表示器1183、上特別図柄記憶表示器1184、上特別図柄表示器1185、下特別図柄表示器1186、下特別図柄記憶表示器1187、普通図柄記憶表示器1188、普通図柄表示器1189、及びラウンド表示器1190は、機能表示基板1191（図97を参照）の前面に取付けられている。また、機能表示ユニット1180の後方突出部1182の後端には、機能表示基板1191と、主制御基板4100とを接続するための接続端子が取付けられている。

10

【0483】

本実施形態では、機能表示ユニット1180を遊技盤4の前構成部材1110に備えるようにしているので、遊技パネル1150に取付けられる表ユニット2000や裏ユニット3000に備えるようにした場合と比較して、機能表示ユニット1180を遊技盤4の基本構成として流用することができ、パチンコ遊技機1に係る構成を簡略化してコストが増加するのを防止することができると共に、パチンコ遊技機1の機種（表ユニット2000や裏ユニット3000により具現化されパチンコ遊技機1の機種を特徴付けることが可能な遊技盤4の詳細構成）が異なっても、機能表示ユニット1180の表示部1181の位置が変化しないので、遊技者や遊技ホールの店員等に対して、戸惑うことなく表示部1181の位置を認識させることができるようになっている。

20

【0484】

〔5-6. 遊技パネルの第二実施形態〕

続いて、上記した遊技盤4における遊技パネル1150とは異なる形態の遊技パネル1200について、図92乃至図94を参照して説明する。なお、図92乃至図94における前構成部材1110、基板ホルダ1160、及び主制御基板ボックス1170は、上述したもの同一の構成とされており、ここでの詳細な説明は省略する。本実施形態の遊技パネル1200は、上述した遊技パネル1150よりも厚さが薄く前構成部材1110によって外周が区画された遊技領域1100の後端を区画可能な板状で前構成部材1110の外形よりも外形が小さく形成されたパネル板1210と、パネル板1210を前側から脱着可能に保持すると共に前構成部材1110の後面に取付けられる枠状のパネルホルダ1220と、を備えている。

30

【0485】

この遊技パネル1200パネル板1210は、その外形が遊技領域1100よりも若干大きい多角形状とされており、アクリル樹脂、ポリカーボネイト樹脂、ポリアリレート樹脂、メタクリル樹脂等の合成樹脂板や、ガラスや金属等の無機質板により形成されている。このパネル板1210の板厚は、パネルホルダ1220（遊技パネル1150）よりも薄く、図示しない障害釘を前面に植設したり表ユニット2000を取付けたりしても十分に保持可能な必要最低限の厚さ（8～10mm）とされている。なお、本実施形態では、透明な合成樹脂板によってパネル板1210が形成されている。

【0486】

このパネル板1210は、外周近傍に配置され前後方向に貫通する丸孔からなる複数の嵌合孔1211と、左下部の外周近傍に配置され前後方向に貫通し上下方向に延びる長孔1212と、を備えている。これら嵌合孔1211及び長孔1212は、遊技領域1100よりも外側に配置されており、パネルホルダ1220との位置決めを行うものである。また、パネル板1210には、その上辺の両端と下辺の両端に、前側が窪んだ段状の係合段部1213がそれぞれ備えられている。この係合段部1213は、パネル板1210の板厚の略半分まで切欠いた形態とされると共に、嵌合孔1211及び長孔1212と同様に、遊技領域1100よりも外側に配置されており、パネル板1210をパネルホルダ1220へ係合固定するためのものである。

40

【0487】

50

また、パネル板 1 2 1 0 は、所定位置に内レール固定孔 1 2 1 4 が複数備えられている。この内レール固定孔 1 2 1 4 に内レール 1 1 1 2 の後側から突出する位置決め突起 1 1 2 7 を嵌合固定させることで、内レール 1 1 1 2 を所定の位置に固定することができるようになっている。

【0488】

一方、遊技パネル 1 2 0 0 におけるパネルホルダ 1 2 2 0 は、パネル板 1 2 1 0 を包含する大きさで外形が略四角形状とされ、上述した木質板からなる遊技パネル 1 1 5 0 の厚さと略同じ厚さ（本実施形態では、約 20 mm）とされた合成樹脂（例えば、熱可塑性合成樹脂）からなるものである。このパネルホルダ 1 2 2 0 には、パネル板 1 2 1 0 を着脱可能に保持し前面側から後方側に向かって凹んだ保持段部 1 2 2 1 と、保持段部 1 2 2 1 の内側において略遊技領域 1 1 0 0 と同等の大きさで前後方向に貫通する貫通口 1 2 2 2 とを主に備えている。

10

【0489】

パネルホルダ 1 2 2 0 の保持段部 1 2 2 1 は、前面からの深さがパネル板 1 2 1 0 の厚さと略同じ深さとされており、保持段部 1 2 2 1 内に保持されたパネル板 1 2 1 0 の前面がパネルホルダ 1 2 2 0 の前面と略同一面となるようになっている。また、この保持段部 1 2 2 1 は、その前側内周面が、パネル板 1 2 1 0 の外周面に対して所定量のクリアランスが形成される大きさとされている。このクリアランスにより、温度変化や経時変化により相対的にパネル板 1 2 1 0 が伸縮しても、その伸縮を吸収できるようになっている。なお、クリアランス内にゴム等の弾性部材を詰めても良い。

20

【0490】

また、パネルホルダ 1 2 2 0 には、保持段部 1 2 2 1 に保持されるパネル板 1 2 1 0 に形成された嵌合孔 1 2 1 1 及び長孔 1 2 1 2 と対応する位置に配置され、保持段部 1 2 2 1 の前面から前方に向かって延び、パネル板 1 2 1 0 の嵌合孔 1 2 1 1 及び長孔 1 2 1 2 に嵌合及び挿通可能な複数の突出ピン 1 2 2 3 を備えている。これらの突出ピン 1 2 2 3 をパネル板 1 2 1 0 の嵌合孔 1 2 1 1 及び長孔 1 2 1 2 に嵌合及び挿通することで、パネルホルダ 1 2 2 0 とパネル板 1 2 1 0 とを互いに位置決めすることができるようになっている。

【0491】

更に、パネルホルダ 1 2 2 0 には、パネル板 1 2 1 0 の係合段部 1 2 1 3 と対応する位置に、係合段部 1 2 1 3 と係合する係合爪 1 2 2 4 及び係合片 1 2 2 5 を供えている。詳述すると、係合爪 1 2 2 4 は、パネルホルダ 1 2 2 0 の上側の保持段部 1 2 2 1 に配置されており、パネル板 1 2 1 0 における上側の係合段部 1 2 1 3 と対応し、保持段部 1 2 2 1 の前面から前方に向かって突出し係合段部 1 2 1 3 と弾性係合するようになっている。この係合爪 1 2 2 4 は、その先端がパネルホルダ 1 2 2 0 の前面から突出しない大きさとされている。一方、係合片 1 2 2 5 は、パネルホルダ 1 2 2 0 の下側の保持段部 1 2 2 1 に配置され、パネル板 1 2 1 0 における下側の係合段部 1 2 1 3 と対応し、保持段部 1 2 2 1 の前面との間にパネル板 1 2 1 0 の係合段部 1 2 1 3 が挿入可能な大きさの所定の隙間を形成した状態で、パネルホルダ 1 2 2 0 の前面に沿って上側（中心側）に向かって所定量延びる形態とされている。これら係合爪 1 2 2 4 及び係合片 1 2 2 5 にパネル板 1 2 1 0 の係合段部 1 2 1 3 を係合させることで、パネル板 1 2 1 0 がパネルホルダ 1 2 2 0 に対して着脱可能に保持されるようになっている。

30

40

【0492】

また、パネルホルダ 1 2 2 0 には、前構成部材 1 1 1 0 に備えられた取付ボス 1 1 2 6 を挿通可能な前後方向に貫通するボス挿通孔 1 2 2 6 を備えており、このボス挿通孔 1 2 2 6 に前構成部材 1 1 1 0 の取付ボス 1 1 2 6 を挿通することで、パネルホルダ 1 2 2 0 と前構成部材 1 1 1 0 とが互いに位置決めされるようになっている。

【0493】

このパネルホルダ 1 2 2 0 には、図 9 3 に示すように、その後面側に、上下方向の中央やや下方より下側と外周縁を残すように前側に所定量窪んだ形態の取付支持部 1 2 2 7 が

50

備えられている。この取付支持部 1 2 2 7 により、パネルホルダ 1 2 2 0 の後面は、下端より所定高さまでの所定範囲より上側で、後面側外周部が後方に突出したような状態で窪んだ形態となると共に、その窪み量（深さ）が、取付支持部 1 2 2 7 に取付固定される裏ユニット 3 0 0 0 における裏箱 3 0 0 1 のフランジ状の固定部 3 0 0 1 a（図 9 6 を参照）を収容できる深さ（本実施形態では、約 2.5 mm とされており、1 ~ 3 mm の間とすることが望ましい）とされている。この取付支持部 1 2 2 7 に所定の部材を取付固定することで、その固定部 3 0 0 1 a がパネルホルダ 1 2 2 0 よりも後側に突出するのを防止することができ、パネルホルダ 1 2 2 0、つまり遊技盤 4 を本体枠 3（パチンコ遊技機 1）の遊技盤保持口 6 0 1 内に確実に設置装着できるようになっている。

【0 4 9 4】

10

更に、パネルホルダ 1 2 2 0 には、図示するように、後面側の取付支持部 1 2 2 7 内及び収容凹部 6 3 0 h よりも上側に配置され所定のビスを螺合可能な複数の取付孔 1 2 2 8 が所定配列で配置されている。また、パネルホルダ 1 2 2 0 には、取付孔 1 2 2 8 と対応するように配置される複数の位置決め孔 1 2 2 9 が備えられている。この位置決め孔 1 2 2 9 は、取付孔 1 2 2 8 を用いて取付固定される部材に形成された位置決め突起（例えば、裏箱 3 0 0 1 における前面のフランジ状に形成された固定部 3 0 0 1 a から前方へ突出する位置決め突起（図示は省略する））が挿入されるものである。なお、本実施形態では、位置決め孔 1 2 2 9 は、背面視略矩形状（角孔状）の止り孔とされている。

【0 4 9 5】

20

なお、取付孔 1 2 2 8 に対して、その孔の内径が大径のものと小径のものとを混在させるようにして、取付固定する所定の部材の大きさや重量等に応じて、適宜径の取付孔 1 2 2 8 を用いるようにしても良い。

【0 4 9 6】

また、パネルホルダ 1 2 2 0 には、少なくとも下端から所定高さまでの所定範囲では後面側に開口する複数の肉抜き部 1 2 3 0 が形成されており、肉抜き部 1 2 3 0 によりパネルホルダ 1 2 2 0 の重量が軽減されるようになっている。図 9 2 に示すように、収容凹部 6 3 0 h の前側、つまり、パネルホルダ 1 2 2 0 の前面側の下端から所定高さまでの所定範囲内には、これらの肉抜き部 1 2 3 0 が形成されておらず、その範囲内では、パネルホルダ 1 2 2 0 の前面が略平らな面となるようになっているので、その前面に配置される前構成部材 1 1 1 0 の後面が略平らな面となり、打球発射装置 6 5 0 から発射された遊技球が、滑らかに案内されるようになっている。また、このパネルホルダ 1 2 2 0 は、図示するように、肉抜き部 1 2 3 0 が形成されることで、取付孔 1 2 2 8 等がボス状に形成されると共に、それらを支持したりパネルホルダ 1 2 2 0 の強度を維持したりするために、箱状のリブが形成された状態となっている。

30

【0 4 9 7】

なお、このパネルホルダ 1 2 2 0 には、障害釘植設装置（図示しない）や、組立治具等の位置決め手段に対応した位置決め部 1 2 3 1 が形成されており、障害釘植設装置に遊技パネル 1 1 5 0 を保持した状態でセットできるようになっている。また、パネルホルダ 1 2 2 0 の下部には、前構成部材 1 1 1 0 のアウト口誘導面 1 1 1 5 と対応した位置に前後方向へ貫通するアウト口 1 2 3 2 と、下端の正面視左側に前後方向へ横長に貫通すると共に下方へ開放され前構成部材 1 1 1 0 の球通路用切欠部 1 1 2 2 と同形状の球通路用切欠部 1 2 3 3 と、正面視右下隅部に前後方向へ貫通し機能表示ユニット 1 1 8 0 の後方突出部 1 1 8 2 が挿入される挿入穴 1 2 3 4 と、を備えている。

40

【0 4 9 8】

また、パネルホルダ 1 2 2 0 は、アウト口 1 2 3 2 の後面側で後面から前方へ向かって所定量窪むと共に下端側が下方へ開放された溝状のアウト球排出溝 1 2 3 5（図 9 3 を参照）と、前構成部材 1 1 1 0 の遊技盤止め具 1 1 2 0 と対応した位置に形成され正面視右端から前後方向へ貫通するように切欠かれた切欠部 1 2 3 6 と、を備えている。また、パネルホルダ 1 2 2 0 は、適宜位置に前構成部材 1 1 1 0 の後面に対して取付固定するための複数の取付孔を備えている。

50

【0499】

このパネルホルダ1220におけるアウト球排出溝1235は、遊技盤4を本体枠3の遊技盤保持口601へ挿入保持させると、本体枠3（本体枠ベース600における遊技盤載置部606の上面）に備えられた位置決め突起607と嵌合するようになっており、アウト球排出溝1235が位置決め突起607と嵌合することで、本体枠3に対して遊技盤4が左右方向へ相対移動するのが規制されるようになっている。

【0500】

本実施形態の遊技パネル1200は、前方からパネルホルダ1220の保持段部1221内へパネル板1210を嵌合挿入して、係合爪1224及び係合片1225と、係合段部1213とを係合させることで、パネルホルダ1220にパネル板1210を保持させることができると共に、パネル板1210とパネルホルダ1220の前面側が略面一となるようになっていると、従来より用いられている障害釘植設装置を改造等しなくてもパネル板1210をパネルホルダ1220に保持した状態で従前の障害釘植設装置にセットすることが可能となり、障害釘の植設にかかるコストが増加するのを抑制することができるようになっている。

10

【0501】

また、遊技パネル1200は、図示は省略するが、パネル板1210の前面における遊技領域1100と対応した範囲内に、複数の障害釘が所定のゲージ配列で植設されるようになっていると、表ユニット2000が取付けられるようになっている。また、パネルホルダ1220の後面には、裏ユニット3000が取付けられるようになっている。これにより、薄いパネル板1210においては、表ユニットのみを支持するようにしているので、表ユニットの荷重によってパネル板1210が歪むのを防止することができるようになっている。

20

【0502】

更に、遊技パネル1200を、パネル板1210とパネルホルダ1220とによる分割構造としているので、パネル板1210を透明板としても遊技パネル1200全体の重量が増加するのを抑制することができ、透明なパネル板1210を通して遊技領域1100の後側が遊技者から見えるパチンコ遊技機1を具現化することができ、遊技者の関心を強く引付けられるパチンコ遊技機1とすることができるようになっている。

【0503】

また、遊技パネル1200を、パネル板1210、及びパネルホルダ1220に分割するようにしているので、パチンコ遊技機1の機種によって障害釘や入賞口等の位置が変化するパネル板1210を交換パーツとすると共に、パネルホルダ1220を共通パーツとすることができ、パネル板1210のみを交換するだけで種々の機種に対応可能な遊技盤4を備えたパチンコ遊技機1とすることができるようになっている。

30

【0504】

更に、パネルホルダ1220に予め複数の取付孔1228が所定配列で備えられているので、機種に応じてパネルホルダ1220の後面側に取付固定される裏ユニット3000等の種々の所定部材の取付固定位置が異なる位置となっても、各種部材の固定部を取付孔1228の位置と対応させるように設計することで、パネルホルダ1220を機種に依存しないパチンコ遊技機1の共通パーツとすることができるようになっている。

40

【0505】

〔5-7. 遊技盤の詳細構成〕

次に、本実施形態における遊技盤4の詳細な構成について、図95及び図96を参照して説明する。図95は、遊技盤の詳細な正面図である。また、図96は、図95の遊技盤を分解して前から見た分解斜視図である。

【0506】

本実施形態のパチンコ遊技機1における遊技盤4は、外レール1111及び内レール1112を有し、遊技者がハンドル装置500を操作することで遊技媒体としての遊技球が打ち込まれる遊技領域1100の外周を区画形成する枠状の前構成部材1110と、前構

50

成部材 1 1 1 0 の正面視右下隅部でパチンコ遊技機 1 へ取付けた時に扉枠 5 の遊技窓 1 0 1 から遊技者側へ視認可能となる位置に配置された機能表示ユニット 1 1 8 0 と、前構成部材 1 1 1 0 の後側に遊技領域 1 1 0 0 を閉鎖するように取付けられ遊技領域 1 1 0 0 と対応する位置に所定形状で前後方向へ貫通した複数の開口部 1 1 5 8 (図 9 6 を参照) を有した板状の遊技パネル 1 1 5 0 と、遊技パネル 1 1 5 0 の開口部 1 1 5 8 に対して前側から取付けられる表ユニット 2 0 0 0 と、遊技パネル 1 1 5 0 の後面に取付けられる裏ユニット 3 0 0 0 と、を備えている。

【0507】

また、パチンコ遊技機 1 における遊技盤 4 は、遊技パネル 1 1 5 0 と裏ユニット 3 0 0 0 との間に配置され、遊技パネル 1 1 5 0 を貫通するように複数穿設された発光装飾孔に対して遊技パネル 1 1 5 0 の後側から挿入されるパネルレンズ部材 2 5 0 0 と、裏ユニット 3 0 0 0 の後側に脱着可能に取付けられ遊技状態に応じて遊技者側から視認可能とされた所定の演出画像を表示可能な液晶表示装置と、裏ユニット 3 0 0 0 の下部を後側から覆うように遊技パネル 1 1 5 0 の後面下部に取付けられる基板ホルダ 1 1 6 0 と、基板ホルダ 1 1 6 0 の後面に取付けられる主制御基板ボックス 1 1 7 0 と、を備えている。

【0508】

[5-7-1. 表ユニット]

遊技盤 4 における表ユニット 2 0 0 0 は、遊技領域 1 1 0 0 内の左右方向略中央下部でアウト口 1 1 5 1 の上側に配置され遊技パネル 1 1 5 0 の前面に支持されるアタッカユニット 2 1 0 0 と、アタッカユニット 2 1 0 0 の左側で遊技領域 1 1 0 0 の外周に沿って配置され遊技パネル 1 1 5 0 の前面に支持されるサイド入賞口部材 2 2 0 0 と、遊技領域 1 1 0 0 の略中央部分に配置され遊技パネル 1 1 5 0 に支持される枠状のセンター役物 2 3 0 0 と、を備えている。

【0509】

この表ユニット 2 0 0 0 は、遊技パネル 1 1 5 0 における遊技領域 1 1 0 0 と対応した位置に形成された開口部 1 1 5 8 に対して、前側から挿入された上で、遊技パネル 1 1 5 0 の前面に取付けられるようになっており、遊技パネル 1 1 5 0 よりも前側へ突出した部分は、遊技領域 1 1 0 0 内に位置するようになっており。これにより、表ユニット 2 0 0 0 は、遊技領域 1 1 0 0 内へ打ち込まれた遊技球と適宜位置で当接するようになっており、遊技パネル 1 1 5 0 の前面に植設された障害釘と共に、遊技球の動きに対して変化を付与することができるようになっており。また、表ユニット 2 0 0 0 は、遊技領域 1 1 0 0 内を装飾することができるようになっており。

【0510】

[5-7-1 a. アタッカユニット]

遊技盤 4 の表ユニット 2 0 0 0 におけるアタッカユニット 2 1 0 0 は、遊技領域 1 1 0 0 内へ打ち込まれた遊技球が受入可能とされた複数の受入口(入賞口)を有しており、具体的には、左右方向の略中央に配置された上始動口 2 1 0 1 と、上始動口 2 1 0 1 の下側に配置された下始動口 2 1 0 2 と、下始動口 2 1 0 2 の下側に配置され上始動口 2 1 0 1 や下始動口 2 1 0 2 よりも左右方向へ大きく延びた矩形状の大入賞口 2 1 0 3 と、大入賞口 2 1 0 3 の左右両側やや上寄りに配置された一般入賞口 2 1 0 4 と、を備えている。これら上始動口 2 1 0 1、下始動口 2 1 0 2、大入賞口 2 1 0 3、及び一般入賞口 2 1 0 4 に受入れられた遊技球は、遊技パネル 1 1 5 0 の前面側から後面側へ誘導されるようになっている。

【0511】

このアタッカユニット 2 1 0 0 の上始動口 2 1 0 1 は、上側が開放されており遊技球が常時受入(入賞)可能となっている。一方、上始動口 2 1 0 1 の下側に配置された下始動口 2 1 0 2 は、上始動口 2 1 0 1 との間に始動口ソレノイド 2 1 0 5 (図 9 7 を参照)により拡開可能な一対の可動片 2 1 0 6 が配置されており、一対の可動片 2 1 0 6 が略垂直に立上った状態では上始動口 2 1 0 1 と一対の可動片 2 1 0 6 とによって下始動口 2 1 0 2 へ遊技球が受入不能となるのに対して、一対の可動片 2 1 0 6 が左右方向へ拡開した状

態では下始動口 2 1 0 2 へ遊技球が受入可能となるようになっている。つまり、一对の可動片 2 1 0 6 により下始動口 2 1 0 2 が可変入賞口となっている。なお、一对の可動片 2 1 0 6 は、後述するセンター役物 2 3 0 0 におけるゲート部 2 3 5 0 のゲートスイッチ 2 3 5 2 による遊技球の通過の検出に基づいて始動口ソレノイド 2 1 0 5 の駆動により開閉されるようになっている。

【0512】

また、アタッカユニット 2 1 0 0 の大入賞口 2 1 0 3 は、その開口を閉鎖可能な横長矩形形状の開閉部材 2 1 0 7 によって開閉可能とされている。この開閉部材 2 1 0 7 は、下辺が回動可能に軸支されており、略垂直な状態では大入賞口 2 1 0 3 を閉鎖して遊技球を受入不能とすることができると共に、上辺が前側へ移動するように回動すると大入賞口 2 1 0 3 を開放して遊技球を受入可能とすることができるようになっている。この開閉部材 2 1 0 7 は、通常の遊技状態では大入賞口 2 1 0 3 を閉鎖した状態となっており、上始動口 2 1 0 1 や下始動口 2 1 0 2 へ遊技球が受入れられる（始動入賞する）ことで抽選される特別抽選結果に応じて（特別抽選結果が「大当り」又は「小当り」の時に）アタッカソレノイド 2 1 0 8（図 97 を参照）の駆動により開閉するようになっている。

10

【0513】

更に、アタッカユニット 2 1 0 0 の一般入賞口 2 1 0 4 は、図示するように、上向きに開放されており、遊技球が常時受入（入賞）可能となっている。

【0514】

また、アタッカユニット 2 1 0 0 は、詳細な図示は省略するが、下始動口 2 1 0 2 へ受入れられた遊技球を検出する下始動口スイッチ 2 1 0 9 と、大入賞口 2 1 0 3 へ受入れられた遊技球を検出するカウントスイッチ 2 1 1 0 と、を更に備えており、下始動口スイッチ 2 1 0 9 やカウントスイッチ 2 1 1 0 により検出された遊技球は、基板ホルダ 1 1 6 0 の底壁部上に排出されるようになっている。なお、上始動口 2 1 0 1 へ受入れられた遊技球を検出する上始動口スイッチ 3 0 2 2 と、一般入賞口 2 1 0 4 へ受入れられた遊技球を検出する一般入賞口スイッチ 3 0 2 0 は、後述する裏ユニット 3 0 0 0 に備えられている。

20

【0515】

[5-7-1b. サイド入賞口部材]

遊技盤 4 における表ユニット 2 0 0 0 のサイド入賞口部材 2 2 0 0 は、遊技パネル 1 1 5 0 における左右方向中央から左寄りの下部で、アタッカユニット 2 1 0 0 が挿入固定される開口部 1 1 5 8 よりも左側に形成された開口部 1 1 5 8 に対して、前側から挿入された上で、遊技パネル 1 1 5 0 の前面に固定されるものであり、アタッカユニット 2 1 0 0 における正面視左側の一般入賞口 2 1 0 4 と並ぶように遊技領域 1 1 0 0 の外周に沿って互いに背向するようにされた 2 つの一般入賞口 2 2 0 1 を備えている。これら 2 つの一般入賞口 2 2 0 1 は、上方に開放され遊技球が常時受入（入賞）可能となっており、一般入賞口 2 2 0 1 へ受入れられた遊技球は、遊技パネル 1 1 5 0 の前面側から後面側へ誘導された後に、後述する裏ユニット 3 0 0 0 に備えられた一般入賞口スイッチ 3 0 2 0 によって検出されるようになっている。

30

【0516】

また、サイド入賞口部材 2 2 0 0 には、その左上端部に左側の端部が遊技領域 1 1 0 0 の外周と略接するような位置に配置され、右側の端部へ向うに従って低くなるように傾斜した第一柵部 2 2 0 2 と、第一柵部 2 2 0 2 とは 2 つの一般入賞口 2 2 0 1 を挟んで反対側且つ下側に配置され遊技領域 1 1 0 0 の左右方向中央側（アタッカユニット 2 1 0 0 の下始動口 2 1 0 2 や大入賞口 2 1 0 3 側）へ向かって低くなる第二柵部 2 2 0 3 と、を備えており、第一柵部 2 2 0 2 によって遊技領域 1 1 0 0 の外周に沿って流下してきた遊技球を遊技領域 1 1 0 0 の中央側へ寄せることができるようになっている。

40

【0517】

なお、2 つの一般入賞口 2 2 0 1 は、第一柵部 2 2 0 2 の右側の端部よりも右側へ配置されており、第一柵部 2 2 0 2 により遊技球が遊技領域 1 1 0 0 の中央側へ寄せられても

50

、一般入賞口 2 2 0 1 へ入賞する可能性があるようになっている。また、2つの一般入賞口 2 2 0 1 の間の上側にも、遊技領域 1 1 0 0 の中央側へ向って低くなるように傾斜した第三棚部 2 2 0 4 が備えられている。

【0518】

このサイド入賞口部材 2 2 0 0 は、全体的に透光性を有するように形成されており、詳細な図示は省略するが、第二棚部 2 2 0 3 の後側にサイド入賞口装飾基板が備えられていると共に、サイド入賞口部材 2 2 0 0 の後側に後述する裏ユニット 3 0 0 0 におけるサイドランプ装飾基板 3 0 1 4 が配置されるようになっており、これらサイド入賞口装飾基板及びサイドランプ装飾基板 3 0 1 4 によってサイド入賞口部材 2 2 0 0 が発光装飾可能とされている。

10

【0519】

[5-7-1c. センター役物]

また、遊技盤 4 における表ユニット 2 0 0 0 のセンター役物 2 3 0 0 は、遊技パネル 1 1 5 0 の略中央を貫通するように大きく形成された開口部 1 1 5 8 に対して、前側から挿入された上で、遊技パネル 1 1 5 0 の前面に固定されるものであり、図示するように、遊技領域 1 1 0 0 の大半を占める大きさで枠状に形成され、正面視右側の外周面は遊技領域 1 1 0 0 の外周との間で遊技球の外径よりも若干大きい隙間が形成されるように円弧状に形成されていると共に、左側の外周面は遊技領域 1 1 0 0 の外周との間で所定幅の領域が形成されるように垂下した略直線上に形成されている。

20

【0520】

このセンター役物 2 3 0 0 は、遊技パネル 1 1 5 0 の前面に位置する前壁部の上側の外周面における左右方向中央のやや右寄りの位置から左側に、左方向へ向うに従って低くなるように傾斜した上棚部 2 3 0 1 を備えており、遊技領域 1 1 0 0 内の上部へ打ち込まれた遊技球が、上棚部 2 3 0 1 へ流下するとセンター役物 2 3 0 0 の左側を通して流下するようになっており、上棚部 2 3 0 1 よりも右側へ流下（進入）した遊技球はセンター役物 2 3 0 0 の右側を通して一気に遊技領域 1 1 0 0 の下部へ流下するようになっている。つまり、センター役物 2 3 0 0 における上棚部 2 3 0 1 よりも右側へ遊技球が進入するように遊技球を打ち込むと、遊技球の流下を楽しむ機会が少なくなるようになっているので、遊技球の打込強さを適宜調整させることができ、緊張感を維持させて漫然とした遊技となるのを抑制することができるようになっている。

30

【0521】

また、センター役物 2 3 0 0 は、遊技パネル 1 1 5 0 の前側に位置する前壁部の左側の外周面に遊技領域 1 1 0 0 を流下する遊技球が進入可能とされたワープ入口 2 3 0 2 と、ワープ入口 2 3 0 2 に進入した遊技球を枠内へ放出するワープ出口（図示は省略）と、ワープ出口から放出された遊技球を左右方向へ転動させた後にアタッカユニット 2 1 0 0 の上側の遊技領域 1 1 0 0 内へ放出させセンター役物 2 3 0 0 における枠内の下辺上面に形成されたステージ 2 3 1 0 と、を主に備えている。

【0522】

このセンター役物 2 3 0 0 におけるステージ 2 3 1 0 は、詳細な図示は省略するが、ワープ出口から放出された遊技球が供給される第一ステージと、第一ステージの前側に配置され第一ステージから遊技球が供給されると共に遊技領域 1 1 0 0 内へ遊技球を放出可能とされた第二ステージと、を備えている。このステージ 2 3 1 0 は、左右方向の略中央が低くなるような湾曲面状に形成されている。また、第一ステージの左右方向略中央の後側には、遊技球が進入可能なチャンス入口 2 3 1 3 が形成されており、チャンス入口 2 3 1 3 へ進入した遊技球はセンター役物 2 3 0 0 における最下端前面のチャンス出口 2 3 1 4 から遊技領域 1 1 0 0 内へ放出されるようになっている。このチャンス出口 2 3 1 4 は、図示するように、アタッカユニット 2 1 0 0 における上始動口 2 1 0 1 の直上に配置されており、チャンス出口 2 3 1 4 から放出された遊技球は、高い確率で上始動口 2 1 0 1 へ受入れられる（入賞する）ようになっている。

40

【0523】

50

なお、センター役物 2 3 0 0 におけるステージ 2 3 1 0 は、透明な部材で形成されており、このステージ 2 3 1 0 を通して、裏ユニット 3 0 0 0 におけるステージ 2 3 1 0 よりも下側に配置された装飾体が遊技者側から視認できるようになっている。

【0 5 2 4】

また、センター役物 2 3 0 0 には、遊技パネル 1 1 5 0 の前側に位置する前壁部の左側の外周面でワープ入口 2 3 0 2 よりも上側に、内レール 1 1 1 2 と略接するように左方向へ延出する透明なアーチ部 2 3 1 5 を更に備えている。このアーチ部 2 3 1 5 は、前壁部の略前端から薄板状の延びだしており、アーチ部 2 3 1 5 と遊技パネル 1 1 5 0 の前面との間に遊技球が通過可能な空間を形成している。これにより、遊技領域 1 1 0 0 の上部に打ち込まれて上棚部 2 3 0 1 によってセンター役物 2 3 0 0 の左側へ誘導された遊技球が、アーチ部 2 3 1 5 の後側を流下するようになっている。

10

【0 5 2 5】

更に、センター役物 2 3 0 0 には、遊技パネル 1 1 5 0 の前側に位置する前壁部の左側の外周面でアーチ部 2 3 1 5 付近に遊技球の通過を検出するゲート部 2 3 5 0 を備えている。このゲート部 2 3 5 0 は、前壁部の左側の外周面でアーチ部 2 3 1 5 の上側に配置され遊技領域 1 1 0 0 を流下する遊技球が進入可能とされたゲート入口と、ゲート入口に進入した遊技球を検出するゲートスイッチ 2 3 5 2 と、ゲートスイッチ 2 3 5 2 で検出された遊技球を前壁部の外周面から遊技領域 1 1 0 0 へ放出するゲート出口とを備えている。なお、本実施形態では、詳細な図示は省略するが、ゲート部 2 3 5 0 のゲート出口が、アーチ部 2 3 1 5 と同じ高さの位置に形成されており、ゲートスイッチ 2 3 5 2 で検出された遊技球が、アーチ部 2 3 1 5 をあたかも潜ったかのように見えるようになっている。

20

【0 5 2 6】

[5 - 7 - 2 . パネルレンズ部材]

パチンコ遊技機 1 における遊技盤 4 のパネルレンズ部材 2 5 0 0 は、遊技パネル 1 1 5 0 における遊技領域 1 1 0 0 内でセンター役物 2 3 0 0 が挿入される開口部 1 1 5 8 よりも外側の位置に円形や×形状で前後方向へ貫通するように形成された複数の発光装飾孔を発光装飾させるものである。このパネルレンズ部材 2 5 0 0 は、センター役物 2 3 0 0 の外周で左上側に形成された複数の発光装飾孔と対応した透明な上パネルレンズ 2 5 1 0 と、上パネルレンズ 2 5 1 0 の後側に配置され表面に複数の L E D が実装された上パネルレンズ基板と、センター役物 2 3 0 0 の外周で右下側に形成された複数の発光装飾孔と対応した透明な下パネルレンズ 2 5 2 0 と、下パネルレンズ 2 5 2 0 の後側に配置され表面に複数の L E D が実装された下パネルレンズ基板とを備えている。

30

【0 5 2 7】

このパネルレンズ部材 2 5 0 0 における上パネルレンズ 2 5 1 0 及び下パネルレンズ 2 5 2 0 は、板状のレンズベース部から前方へ突出し、挿入される発光装飾孔の形状と略同形状とされた複数の棒状の挿入導光部を備えている。この挿入導光部 2 5 0 2 を遊技パネル 1 1 5 0 の発光装飾孔へ後側から挿入した状態では、その先端が遊技パネル 1 1 5 0 の前面と略一致するように形成されており、遊技パネル 1 1 5 0 の前面を流下する遊技球に対して可及的に影響を及ぼさないようになっている。

【0 5 2 8】

パネルレンズ部材 2 5 0 0 は、上パネルレンズ基板及び下パネルレンズ基板の L E D を適宜発光させることで、ベニア合板等の不透明な遊技パネル 1 1 5 0 を用いても遊技球が流下する領域を発光装飾させることができ、これまでにない遊技パネル 1 1 5 0 の装飾を遊技者に見せることができると共に、パチンコ遊技機 1 を目立たせて他のパチンコ遊技機との差別化を計ることができるようになっている。

40

【0 5 2 9】

[5 - 7 - 3 . 裏ユニット]

本実施形態の遊技盤 4 における裏ユニット 3 0 0 0 は、遊技パネル 1 1 5 0 の後面に取付固定されており、図示するように、遊技パネル 1 1 5 0 から所定距離後側へ離れた位置に液晶表示装置 1 9 0 0 を支持する裏箱 3 0 0 1 と、裏箱 3 0 0 1 内で液晶表示装置 1 9

50

00の上側に配置される上部ユニット3002と、裏箱3001内で液晶表示装置1900の右側に配置されるキャラクタユニット3400と、裏箱3001内で液晶表示装置1900の左側に配置される歯車装飾体ユニット3500と、を主に備えている。

【0530】

また、裏ユニット3000は、裏箱3001の左下前端付近で遊技パネル1150の前面に取付けられた表ユニット2000におけるサイド入賞口部材2200と対応する位置に配置され、表面に複数のLEDが実装されたサイドランプ装飾基板3014と、裏箱3001の下部前端に取付けられ、サイド入賞口部材2200の一般入賞口2201へ受入れられた遊技球と、アタッカユニット2100における左側の一般入賞口2104へ受入れられた遊技球とを下方へ誘導する左誘導部材3016と、左誘導部材3016の右側に配置され、アタッカユニット2100の上始動口2101及び右側の一般入賞口2104へ受入れられた遊技球を下方へ誘導する右誘導部材3018と、を主に備えている。

10

【0531】

更に、裏ユニット3000は、詳細な図示は省略するが、裏箱3001の後側下部に配置されランプ駆動基板4170（図99を参照）を収容した横長矩形状のランプ駆動基板ボックスと、裏箱3001の後側に固定されランプ駆動基板ボックスの背面視で左側に配置されたパネル中継端子板4161（図97を参照）と、裏箱3001の後側上部に配置された横長矩形状の上部抵抗基板と、裏箱3001の後側に取付けられ液晶表示装置1900を脱着可能に保持するロック部材と、を更に備えている。

20

【0532】

この裏ユニット3000は、本実施形態では、表ユニット2000におけるセンター役物2300の枠内を通して遊技者側から視認することができるようになっており、所定の形状に造形された各ユニット3100、3400、3500等によってパチンコ遊技機1のコンセプトを特徴付けることができるようになっている。

【0533】

[5-7-3a. 裏箱]

裏ユニット3000における裏箱3001は、前側が開放された箱状に形成され、前端に外方へ突出するフランジ状の固定部3001aが複数備えられており、この固定部3001aを介して遊技パネル1150の後側に固定されるようになっている。また、裏箱3001は、後壁の略中央に矩形状の開口が形成されており、この開口を通して後側に支持される液晶表示装置1900が遊技者側から視認できるようになっている。更に、裏箱3001は、各ユニット3100、3400、3500や、各基板3014等を取付固定するための取付部が適宜位置に形成されている。

30

【0534】

また裏箱3001は、図示は省略するが、背面視で開口の右側に、液晶表示装置1900の左右両辺から外方へ突出する一方（背面視で右辺）の固定片1902を挿入係止する液晶支持部を備えていると共に、開口の背面視で左側にロック部材が取付けられており、ロック部材により液晶表示装置1900の他方（背面視で左辺）の固定片1902を支持することで、液晶表示装置1900が裏箱3001の後側に脱着可能に取付けられるようになっている。

40

【0535】

[5-7-3b. 誘導部材]

裏ユニット3000における左誘導部材3016は、サイド入賞口部材2200の一般入賞口2201と、アタッカユニット2100の左側の一般入賞口2104へ受入れられた遊技球を、それぞれ異なる流路を通して下方へ誘導排出するようになっており、それぞれの流路に遊技球の通過を検出する一般入賞口スイッチ3020が備えられている。一方、右誘導部材3018は、アタッカユニット2100の上始動口2101と右側の一般入賞口2104へ受入れられた遊技球を下端付近まではそれぞれ異なる流路を通して下方へ誘導排出されるようになっており、上始動口2101と対応した流路には上始動口スイッチ3022が、右側の一般入賞口2104と対応した流路には一般入賞口スイッチ302

50

0が備えられている。また、右誘導部材3018には、磁気を検出可能な磁気検出スイッチ3024が備えられている。

【0536】

これら左誘導部材3016及び右誘導部材3018によって下方へ誘導された遊技球は、基板ホルダ1160の底壁部上に排出され、基板ホルダ1160のアウト球排出部1161から遊技盤4の下方へ排出されるようになっている。

【0537】

[5-7-3c. 上部ユニット]

裏ユニット3000における上部ユニット3100は、全体的に横長に形成され、裏箱3001内で液晶表示装置1900が臨む開口の上側に取付け固定されるものである。この上部ユニット3100は、左右方向の略中央で前面に配置され正面視で円形状の回転装飾体ユニット3200と、回転装飾体ユニット3200の後側に配置され回転装飾体ユニット3200を昇降させる昇降機構3250と、昇降機構3250の後側で左右方向の略中央に配置された揺動装飾体ユニット3300と、揺動装飾体ユニット3300の左右両側に配置された可動天井ユニット3350と、を主に備えている。なお、回転装飾体ユニット3200の上側手前側には、円形装飾部3100aが上部ユニット3100の中央上側に取り付けられて固定されている。回転装飾体ユニット3200は、後述するように、上下方向に移動することができるようになっている。このため、回転装飾体ユニット3200が上昇位置である原位置にあるときには、回転装飾体ユニット3200の上側一部が円形装飾部3100aにより隠れて視認することができないようになっている。円形装飾部3100aには、遊技者の腕又は手等の動きを検出する非接触式の測距センサSBが実装された測距センサ基板DMBが収容されている。この測距センサSBについての詳細な説明は後述するが、パチンコ遊技機1の対面に着座する遊技者が遊技窓101の前方であってセンター役物2300における枠内の上辺のほぼ中央（回転装飾体ユニット3200のほぼ上側）から液晶表示装置1900の表示領域のほぼ中央下寄りに亘る距離を直径とするほぼ円形の領域において、測距センサSBから発した光が遊技者の腕又は手等に反射し、この反射した光が遊技窓101を閉鎖するように取付けられたガラスユニット590のガラス板594を通過して測距センサSBで受光されるようになっている。

【0538】

この上部ユニット3100の回転装飾体ユニット3200は、昇降機構3250によって、液晶表示装置1900の上部に位置する上昇位置と、液晶表示装置1900の略中央に位置する下降位置との間で上下方向へ移動することができるようになっている。この回転装飾体ユニット3200は、前面に配置された手裏剣状に形成された回転装飾体が回転するようになっており、回転することでその遠心力により回転装飾体の回転半径が拡張するようになっている。

【0539】

この回転装飾体ユニット3200は、端に回転装飾体が回転するだけでなく、半径方向外側へ突出するようになっているので、回転装飾体全体の回転半径が拡張して見た目を大きく変化させることができるようになっており、遊技者に強いインパクトを与えることができ、遊技者を楽しませて遊技に対する興味が低下するのを抑制することができる。また、遊技者の関心を強く引付けることができ、他のパチンコ遊技機に対して大きく差別化して遊技するパチンコ遊技機としてパチンコ遊技機1を選択させ易くすることができるようになっている。

【0540】

また、上部ユニット3100の揺動装飾体ユニット3300は、上昇位置に位置した回転装飾体ユニット3200に隣接するようにその後側の左右に配置された揺動装飾体を備えており、遊技状態に応じて左右の揺動装飾体を一斉に左右方向へ揺動させることができるようになっている。更に、上部ユニット3100の可動天井ユニット3350は、上部ユニット3100の左右両端に水平方向へ延びるような板状の天井装飾体を備えている。この天井装飾体は、前端側を中心として左右方向へ延びた軸周りに回動可能に形成されて

おり、遊技状態に応じて、天井装飾体の後端側が下降する方向へ回転するようになっている。

【0541】

[5-7-3d. キャラクタユニット]

裏ユニット3000におけるキャラクタユニット3400は、図示するように、忍者を
模式化すると共に立体的に造形したキャラクタ体を備えている。このキャラクタ体の頭部
には、遊技者の腕又は手等の動きを検出する非接触式の測距センサSCが実装された測距
センサ基板DMCが収容されている。この測距センサSCについての詳細な説明は後述す
るが、パチンコ遊技機1の対面に着座する遊技者が遊技窓101の前方であってセンター
役物2300における枠内の右辺のほぼ中央（キャラクタユニット3400のキャラクタ
体のほぼ右顔）から液晶表示装置1900の表示領域のほぼ中央左寄りに亘る距離を直径
とするほぼ円形の領域において、測距センサSCから発した光が遊技者の腕又は手等に反
射し、この反射した光が遊技窓101を閉鎖するように取付けられたガラスユニット59
0のガラス板594を通過して測距センサSCで受光されるようになっている。また、こ
のキャラクタ体の右腕部には、遊技者の腕又は手等の動きを検出する非接触式の測距セン
サSDが実装された測距センサ基板DMDが収容されている。この測距センサSDについ
ての詳細な説明は後述するが、パチンコ遊技機1の対面に着座する遊技者が遊技窓101
の前方であってセンター役物2300における枠内の下辺のほぼ中央（上面のステージ2
310に形成されたチャンス出口2314）から液晶表示装置1900の表示領域のほぼ
中央上寄りに亘る距離を直径とするほぼ円形の領域において、測距センサSDから発した
光が遊技者の腕又は手等に反射し、この反射した光が遊技窓101を閉鎖するように取付
けられたガラスユニット590のガラス板594を通過して測距センサSDで受光される
ようになっている。

【0542】

[5-7-3e. 歯車装飾体ユニット]

裏ユニット3000における歯車装飾体ユニット3500は、上下方向に複数配置され
た歯車状の歯車装飾体を備えている。この歯車装飾体には、遊技者の腕又は手等の動きを
検出する非接触式の測距センサSAが実装された測距センサ基板DMAが収容されている
。この測距センサSAについての詳細な説明は後述するが、パチンコ遊技機1の対面に着
座する遊技者が遊技窓101の前方であってセンター役物2300における枠内の左辺の
ほぼ中央から液晶表示装置1900の表示領域のほぼ中央右寄りに亘る距離を直径とする
ほぼ円形の領域において、測距センサSAから発した光が遊技者の腕又は手等に反射し、
この反射した光が遊技窓101を閉鎖するように取付けられたガラスユニット590のガ
ラス板594を通過して測距センサSAで受光されるようになっている。

【0543】

[5-7-4. 液晶表示装置]

遊技盤4における液晶表示装置1900は、裏ユニット3000における裏箱3001
の後面に脱着可能に取付けられるようになっており、遊技状態に応じて所定の演出画像を
表示することができるようになっている。この液晶表示装置1900は、左右両側から外
方へ突出した固定片1902を備えており、この固定片1902を介して裏箱3001に
取付けられるようになっている。

【0544】

また、液晶表示装置1900は、詳細な図示は省略するが、その後側に周辺制御基板4
140を収容した周辺基板ボックスを備えている。

【0545】

[6. 主制御基板、払出制御基板、周辺制御基板、ランプ駆動基板及び測距センサ基板]

次に、パチンコ遊技機1の各種制御を行う制御基板について、図97～図101を参照
して説明する。図97は主制御基板、払出制御基板及び周辺制御基板のブロック図であり
、図98は図97のつづきを示すブロック図であり、図99は主基板を構成する払出制御
基板とCRユニット及び度数表示板との電気的な接続を中継する遊技球等貸出装置接続端

子板に入出力される各種検出信号の概略図であり、図100は図97のつづきを示すブロック図であり、図101は周辺制御MPUの概略を示すブロック図である。

【0546】

パチンコ遊技機1の制御構成は、図97に示すように、主制御基板4100、払出制御基板4110及び周辺制御基板4140から主として構成されており、各種制御が分担されている。まず、主制御基板4100について説明し、続いて払出制御基板4110、周辺制御基板4140について説明する。

【0547】

[6-1. 主制御基板]

遊技の進行を制御する主制御基板4100は、図97に示すように、各種制御プログラムや各種コマンドを記憶するROMや一時的にデータを記憶するRAM等が内蔵されるマイクロプロセッサである主制御MPU4100aと、入出力デバイス(I/Oデバイス)としての主制御I/Oポート4100bと、各種検出スイッチからの検出信号が入力される主制御入力回路4100cと、各種ソレノイドを駆動するための主制御ソレノイド駆動回路4100dと、主制御MPU4100aに内蔵されているRAM(以下、「主制御内蔵RAM」と記載する。)に記憶された情報を完全に消去するためのRAMクリアスイッチ4100eと、を備えている。主制御MPU4100aは、その内蔵されたROM(以下、「主制御内蔵ROM」と記載する。)や主制御内蔵RAMのほかに、その動作(システム)を監視するウォッチドックタイマや不正を防止するための機能等も内蔵されている。また、主制御MPU4100aは不揮発性のRAMが内蔵されており、この不揮発性のRAMには、主制御MPU4100aを製造したメーカーによって個体を識別するためのユニークな符号(世界で1つしか存在しない符号)が付された固有のIDコードが予め記憶されている。この一度付されたIDコードは、不揮発性のRAMに記憶されるため、外部装置を用いても書き換えられない。主制御MPU4100aは、不揮発性のRAMからIDコードを取り出して参照することができる。

【0548】

図95に示した、上始動口2101に入球した遊技球を検出する上始動口スイッチ3022、下始動口2102に入球した遊技球を検出する下始動口スイッチ2109、及び一般入賞口2104に入球した遊技球を検出する一般入賞口スイッチ3020からの検出信号は、まず主制御入力回路4100cに入力され、主制御I/Oポート4100bを介して主制御MPU4100aに入力されている。また、図95に示した、ゲート部2350を通過した遊技球を検出するゲートスイッチ2352、一般入賞口2201に入球した遊技球を検出する一般入賞口スイッチ3020、大入賞口2103に入球した遊技球を検出するカウントスイッチ2110、及び図96に示した裏ユニット3000に取付けられて磁石を用いた不正行為を検出する磁気検出スイッチ3024からの検出信号は、まず遊技盤4に取付けられたパネル中継端子板4161を介して主制御入力回路4100cに入力され、主制御I/Oポート4100bを介して主制御MPU4100aに入力されている。

【0549】

主制御MPU4100aは、これらの検出信号に基づいて、主制御I/Oポート4100bから主制御ソレノイド駆動回路4100dに制御信号を出力することにより、パネル中継端子板4161を介して始動口ソレノイド2105及びアタッカソレノイド2108に駆動信号を出力したり、主制御I/Oポート4100bからパネル中継端子板4161、そして機能表示基板1191を介して上特別図柄表示器1185、下特別図柄表示器1186、上特別図柄記憶表示器1184、下特別図柄記憶表示器1187、普通図柄表示器1189、普通図柄記憶表示器1188、遊技状態表示器1183、ラウンド表示器1190に駆動信号を出力したりする。

【0550】

なお、本実施形態において、上始動口スイッチ3022、下始動口スイッチ2109、ゲートスイッチ2352、及びカウントスイッチ2110には、非接触タイプの電磁式の近

10

20

30

40

50

接スイッチを用いているのに対して、一般入賞口スイッチ 3020、3020 には、接触タイプの ON/OFF 動作式のメカニカルスイッチを用いている。これは、遊技球が上始動口 2101 や下始動口 2102 に頻繁に入球するし、ゲート部 2350 を頻繁に通過するため、上始動口スイッチ 3022、下始動口スイッチ 2109、及びゲートスイッチ 2352 による遊技球の検出も頻繁に発生する。このため、上始動口スイッチ 3022、下始動口スイッチ 2109、及びゲートスイッチ 2352 には、寿命の長い近接スイッチを用いている。また、遊技者にとって有利となる大当たり遊技状態が発生すると、大入賞口 2103 が開放されて遊技球が頻繁に入球するため、カウントスイッチ 2110 による遊技球の検出も頻繁に発生する。このため、カウントスイッチ 2110 にも、寿命の長い近接スイッチを用いている。これに対して、遊技球が頻繁に入球しない一般入賞口 2104、2201 には、一般入賞口スイッチ 3020、3020 による検出も頻繁に発生しない。このため、一般入賞口スイッチ 3020、3020 には、近接スイッチより寿命が短いメカニカルスイッチを用いている。

10

【0551】

また、主制御 MPU 4100a は、遊技に関する各種情報（遊技情報）及び払い出しに関する各種コマンド等を払出制御基板 4110 にシリアル方式で送信したり、この払出制御基板 4110 からのパチンコ遊技機 1 の状態に関する各種コマンド等をシリアル方式で受信したりする。また、主制御 MPU 4100a は、遊技演出の制御に関する各種コマンド及びパチンコ遊技機 1 の状態に関する各種コマンドを周辺制御基板 4140 に送信したりする。ここで、周辺制御基板 4140 へ各種コマンドをシリアル方式で送信する主周シリアル送信ポートについて説明する。主制御 MPU 4100a は、主制御 CPU コア 4100aa を中心として構成されており、主制御内蔵 RAM のほかに、主制御各種シリアル I/O ポートの 1 つである主周シリアル送信ポート 4100ae 等がバス 4100ah を介して回路接続されている（図 105 を参照）。主周シリアル送信ポート 4100ae は、周辺制御基板 4140 へ各種コマンドを主周シリアルデータとして送信するものであり、送信シフトレジスタ 4100aea、送信バッファレジスタ 4100aeb、シリアル管理部 4100aec 等を主として構成されている（図 105 を参照）。主制御 CPU コア 4100aa は、コマンドを送信バッファレジスタ 4100aeb にセットすると、送信開始信号をシリアル管理部 4100aec に出力すると、このシリアル管理部 4100aec が送信バッファレジスタ 4100aeb にセットされたコマンドを送信バッファレジスタ 4100aeb から送信シフトレジスタ 4100aea に転送して主周シリアルデータとして周辺制御基板 4140 に送信開始する。本実施形態では、送信バッファレジスタ 4100aeb の記憶容量として 32 バイトを有している。主制御 CPU コア 4100aa は、送信バッファレジスタ 4100aeb に複数のコマンドをセットした後にシリアル管理部 4100aec に送信開始信号を出力することによって複数のコマンドを連続的に周辺制御基板 4140 に送信している。

20

30

【0552】

なお、主制御基板 4100 に各種電圧を供給する電源基板 851 は、電源遮断時にでも所定時間、主制御基板 4100 に電力を供給するためのバックアップ電源としての電気二重層キャパシタ（以下、単に「キャパシタ」と記載する。）BC0（図 102 参照）を備えている。このキャパシタ BC0 により主制御 MPU 4100a は、電源遮断時にでも電源断時処理において各種情報を主制御内蔵 RAM に記憶することができるようになっている。この記憶した各種情報は、電源投入時に主制御基板 4100 の RAM クリアスイッチ 4100e が操作されると、主制御内蔵 RAM から完全に消去（クリア）されるようになっている。この RAM クリアスイッチ 4100e の操作信号（検出信号）は、払出制御基板 4110 にも出力されるようになっている。

40

【0553】

[6-2. 払出制御基板]

遊技球の払い出し等を制御する払出制御基板 4110 は、図 98 に示すように、払い出しに関する各種制御を行う払出制御部 4120 と、発射ソレノイド 654 による発射制御

50

を行うとともに、球送ソレノイド 585 による球送制御を行う発射制御部 4130 と、パチンコ遊技機 1 の状態を表示するエラー LED 表示器 860c と、エラー LED 表示器 860c に表示されているエラーを解除するためのエラー解除スイッチ 860a と、図 66 に示した、賞球タンク 720、タンクレール 731、及び賞球装置 740 内の遊技球をパチンコ遊技機 1 の外部へ排出して球抜き動作を開始するための球抜きスイッチ 860b と、を備えている。

【0554】

[6-2-1. 払出制御部]

払い出しに関する各種制御を行う払出制御部 4120 は、図 98 に示すように、各種制御プログラムや各種コマンドを記憶する ROM や一時的にデータを記憶する RAM 等が内蔵されるマイクロプロセッサである払出制御 MPU 4120a と、I/O デバイスとしての払出制御 I/O ポート 4120b と、払出制御 MPU 4120a が正常に動作しているか否かを監視するための外部ウォッチドックタイマ 4120c (以下、「外部 WDT 4120c」と記載する。)と、賞球装置 740 の払出モータ 744 に駆動信号を出力するための払出モータ駆動回路 4120d と、払い出しに関する各種検出スイッチからの検出信号が入力される払出制御入力回路 4120e と、CR ユニット 6 との各種信号をやり取りするための CR ユニット入出力回路 4120f と、を備えている。払出制御 MPU 4120a には、その内蔵された ROM (以下、「払出制御内蔵 ROM」と記載する。)や RAM (以下、「払出制御内蔵 RAM」と記載する。)のほかに、不正を防止するため機能等

【0555】

払出制御 MPU 4120a は、主制御基板 4100 からの遊技に関する各種情報(遊技情報)及び払い出しに関する各種コマンドを払出制御 I/O ポート 4120b を介してシリアル方式で受信したり、主制御基板 4100 からの RAM クリアスイッチ 4100e の操作信号(検出信号)が払出制御 I/O ポート 4120b を介して入力されたりする。

【0556】

図 70 に示した、賞球装置 740 のベースユニット 741 に形成された供給通路 741a 内に遊技球の有無を検出する球切れスイッチ 750、及びベースユニット 741 に形成された賞球通路 741c 内を流下する遊技球を検出する計数スイッチ 751 からの検出信号は、まず賞球装置 740 の賞球ケース内基板 754 を介して払出制御入力回路 4120e に入力され、払出制御 I/O ポート 4120b を介して払出制御 MPU 4120a に入力されている。賞球装置 740 の回転検出盤 749 に形成された検出スリット 749a を検出するための回転角スイッチ 752 からの検出信号は、まず賞球装置 740 の回転角スイッチ基板 753、そして賞球ケース内基板 754 を介して払出制御入力回路 4120e に入力され、払出制御 I/O ポート 4120b を介して払出制御 MPU 4120a に入力されている。

【0557】

また、本体枠 3 に対する扉枠 5 の開放を検出する扉枠開放スイッチ 618、及び外枠 2 に対する本体枠 3 の開放を検出する本体枠開放スイッチ 619 からの検出信号は、まず払出制御入力回路 4120e に入力され、払出制御 I/O ポート 4120b を介して払出制御 MPU 4120a に入力されている。

【0558】

また、図 48 に示したファールカバーユニット 540 の収容空間 546 が貯留された遊技球で満タンであるか否かを検出する満タンスイッチ 550 からの検出信号は、まずハンドル中継端子板 192、そして主扉中継端子板 880 を介して払出制御入力回路 4120e に入力され、払出制御 I/O ポート 4120b を介して払出制御 MPU 4120a に入力されている。

【0559】

払出制御 MPU 4120a は、払出モータ 744 を駆動するための駆動信号を、払出制御 I/O 4120b、そして賞球ケース内基板 754 を介して払出モータ 744 に出力し

たり、パチンコ遊技機 1 の状態をエラー L E D 表示器 8 6 0 c に表示するための信号を、払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b を介してエラー L E D 表示器 8 6 0 c に出力したり、パチンコ遊技機 1 の状態を示すためのコマンドを、払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b を介して主制御基板 4 1 0 0 にシリアル方式で送信したり、実際に払い出した遊技球の球数を払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b を介して外部端子板 7 8 4 に出力したりする。この外部端子板 7 8 4 は、遊技場（ホール）に設置されたホールコンピュータと電氣的に接続されている。このホールコンピュータは、パチンコ遊技機 1 が払い出した遊技球の球数やパチンコ遊技機 1 の遊技情報等を把握することにより遊技者の遊技を監視している。

【0560】

エラー L E D 表示器 8 6 0 c は、セグメント表示器であり、英数字や図形等を表示してパチンコ遊技機 1 の状態を表示している。エラー L E D 表示器 8 6 0 c が表示して報知する内容としては、次のようなものがある。例えば、図形「ー」が表示されているときには「正常」である旨を報知し、数字「0」が表示されているときには「接続異常」である旨（具体的には、主制御基板 4 1 0 0 と払出制御基板 4 1 1 0 との基板間の電氣的な接続に異常が生じている旨）を報知し、数字「1」が表示されているときには「球切れ」である旨（具体的には、球切れスイッチ 7 5 0 からの検出信号に基づいて賞球装置 7 4 0 のベースユニット 7 4 1 に形成された供給通路 7 4 1 a 内に遊技球がない旨）を報知し、数字「2」が表示されているときには「球がみ」である旨（具体的には、回転角スイッチ 7 5 2 からの検出信号に基づいて賞球装置 7 4 0 のベースユニット 7 4 1 に形成された供給通路 7 4 1 a と連通する振分空間 7 4 1 b の入り口において払出回転体 7 4 8 と遊技球とがその入り口近傍でかみ合って払出回転体 7 4 8 が回転困難となっている旨）を報知し、数字「3」が表示されているときには「計数スイッチエラー」である旨（具体的には、計数スイッチ 7 5 1 からの検出信号に基づいて計数スイッチ 7 5 1 に不具合が生じている旨）を報知し、数字「5」が表示されているときには「リトライエラー」である旨（具体的には、払い出し動作のリトライ回数が予め設定された上限値に達した旨）を報知し、数字「6」が表示されているときには「満タン」である旨（具体的には、満タンスイッチ 5 5 0 からの検出信号に基づいてファールカバーユニット 5 4 0 の収容空間 5 4 6 が貯留された遊技球で満タンである旨）を報知し、数字「7」が表示されているときには「C R 未接続」である旨（払出制御基板 4 1 1 0 から C R ユニット 6 までに亘るいずれかにおいて電氣的な接続が切断されている旨）を報知し、数字「9」が表示されているときには「ストック中」である旨（具体的には、まだ払い出していない遊技球の球数が予め定めた球数に達している旨）を報知している。

【0561】

球貸スイッチ 3 6 5 a からの遊技球の球貸要求信号、及び返却スイッチ 3 6 5 b からのプリペイドカードの返却要求信号は、まず度数表示板 3 6 5、主扉中継端子板 8 8 0、そして遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して C R ユニット 6 に入力されるようになっている。C R ユニット 6 は、球貸要求信号に従って貸し出す遊技球の球数を指定した信号を、遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して払出制御基板 4 1 1 0 にシリアル方式で送信し、この信号が C R ユニット入出力回路 4 1 2 0 f を介して払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b で受信されて払出制御 M P U 4 1 2 0 a に入力されるようになっている。また C R ユニット 6 は、貸し出した遊技球の球数に応じて挿入されたプリペイドカードの残度を更新するとともに、その残度を残度数表示器 3 6 5 c に表示するための信号を、遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9、主扉中継端子板 8 8 0、そして度数表示板 3 6 5 に出力し、この信号が残度数表示器 3 6 5 c に入力されるようになっている。

【0562】

[6-2-2. 発射制御部]

発射ソレノイド 6 5 4 による発射制御と、球送ソレノイド 5 8 5 による球送制御と、を行う発射制御部 4 1 3 0 は、図 9 8 に示すように、発射に関する各種検出スイッチからの検出信号が入力される発射制御入力回路 4 1 3 0 a と、定時間毎にクロック信号を出力する発信回路 4 1 3 0 b と、このクロック信号に基づいて遊技球を遊技領域 1 1 0 0 に向か

って打ち出すための発射基準パルスを出力する発射タイミング制御回路 4 1 3 0 c と、この発射基準パルスに基づいて発射ソレノイド 6 5 4 に駆動信号を出力する発射ソレノイド駆動回路 4 1 3 0 d と、発射基準パルスに基づいて球送ソレノイド 5 8 5 に駆動信号を出力する球送ソレノイド駆動回路 4 1 3 0 e と、を備えている。発射タイミング制御回路 4 1 3 0 c は、発信回路 4 1 3 0 b からのクロック信号に基づいて、1 分当たり 1 0 0 個の遊技球が遊技領域 1 1 0 0 に向かって打ち出されるよう発射基準パルスを生成して発射ソレノイド駆動回路 4 1 3 0 d に出力するとともに、発射基準パルスを所定数倍した球送基準パルスを生成して球送ソレノイド駆動回路 4 1 3 0 e に出力する。

【0563】

回転ハンドル本体前 5 0 6 に手のひらや指が触れているか否かを検出するタッチスイッチ 5 1 6、及び遊技者の意志によって遊技球の打ち出しを強制的に停止するか否かを検出する発射停止スイッチ 5 1 8 からの検出信号は、まずハンドル中継端子板 1 9 2、そして主扉中継端子板 8 8 0 を介して発射制御入力回路 4 1 3 0 a に入力され、発射タイミング制御回路 4 1 3 0 c に入力されている。また C R ユニット 6 と遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 とが電氣的に接続されると、C R 接続信号として発射制御入力回路 4 1 3 0 a に入力され、発射タイミング制御回路 4 1 3 0 c に入力されるようになっている。回転ハンドル本体前 5 0 6 の回転位置に応じて遊技球を遊技領域 1 1 0 0 に向かって打ち出す強度を電氣的に調節するポテンショメータ 5 1 2 からの信号は、まずハンドル中継端子板 1 9 2、そして主扉中継端子板 8 8 0 を介して発射ソレノイド駆動回路 4 1 3 0 d に入力されている。

【0564】

この発射ソレノイド駆動回路 4 1 3 0 d は、ポテンショメータ 5 1 2 からの信号に基づいて、回転ハンドル本体前 5 0 6 の回転位置に見合う打ち出し強度で遊技球を遊技領域 1 1 0 0 に向かって打ち出すための駆動電流を、発射基準パルスが入力されたことを契機として、発射ソレノイド 6 5 4 に出力するようになっている。これに対して、球送ソレノイド駆動回路 4 1 3 0 e は、球送基準パルスが入力されたことを契機として、主扉中継端子板 8 8 0、そしてハンドル中継端子板 1 9 2 を介して球送ソレノイド 5 8 5 に一定電流を出力することにより球送ユニット 5 8 0 の球送部材 5 8 4 が皿ユニット 3 0 0 の上皿 3 0 1 に貯留された遊技球を 1 球受け入れ、その球送基準パルスの入力終了したことを契機として、その一定電流の出力を停止することにより球送部材 5 8 4 が受け入れた遊技球を打球発射装置 6 5 0 側へ送るようになっている。このように、発射ソレノイド駆動回路 4 1 3 0 d から発射ソレノイド 6 5 4 に出力される駆動電流は可変に制御されるのに対して、球送ソレノイド駆動回路 4 1 3 0 e から球送ソレノイド 5 8 5 に出力される駆動電流は一定に制御されている。

【0565】

なお、払出制御基板 4 1 1 0 に各種電圧を供給する電源基板 8 5 1 は、電源遮断時にでも所定時間、払出制御基板 4 1 1 0 に電力を供給するためのバックアップ電源としてのキャパシタ B C 1 (図 1 0 2 参照)を備えている。このキャパシタ B C 1 により払出制御 M P U 4 1 2 0 a は、電源遮断時にでも電源断時処理において各種情報を払出制御内蔵 R A M に記憶することができるようになっている。この記憶した各種情報は、電源投入時に主制御基板 4 1 0 0 の R A M クリアスイッチ 4 1 0 0 e が操作されると、払出制御内蔵 R A M から完全に消去(クリア)されるようになっている。

【0566】

[6-2-3. 遊技球等貸出装置接続端子板との各種信号のやり取り]

ここで、払出制御部 4 1 2 0 と C R ユニット 6 とにおける各種信号のやり取り、及び C R ユニット 6 と度数表示板 3 6 5 とにおける各種信号のやり取りについて、図 9 9 に基づいて説明する。遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 は、図 9 9 に示すように、C R ユニット 6 と払出制御基板 4 1 1 0 との基板間の電氣的な接続を中継するほかに、C R ユニット 6 と度数表示板 3 6 5 との基板間の電氣的な接続も中継している。払出制御基板 4 1 1 0 と遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 との基板間、C R ユニット 6 と遊技球等貸出装置接

続端子板 8 6 9 との基板間、及び度数表示板 3 6 5 と遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 との基板間は、各配線（ハーネス）によって電氣的にそれぞれ接続されている。また、電源基板 8 5 1 からの後述する A C 2 4 V が遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して C R ユニット 6 に供給されている。C R ユニット 6 は、この供給された A C 2 4 V から所定電圧 V L（本実施形態では、直流 + 1 2 V（D C + 1 2 V、以下「+ 1 2 V」記載する。））を、内蔵する図示しない電圧作成回路によって作成し、グラウンド L G とともに、遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して、払出制御基板 4 1 1 0 及び度数表示板 3 6 5 に供給している。

【0 5 6 7】

度数表示板 3 6 5 は、その部品面に、図 1 7 に示した、貸球ユニット 3 6 0 の貸球ボタン 3 6 1 と対応する位置に押ボタンスイッチである球貸スイッチ 3 6 5 a が実装され、貸球ユニット 3 6 0 の返却ボタン 3 6 2 と対応する位置に押ボタンスイッチである返却スイッチ 3 6 5 b が実装され、貸球ユニット 3 6 0 の貸出残表示部 3 6 3 と対応する位置にセグメント表示器である残度数表示器 3 6 5 c が実装されている。

【0 5 6 8】

球貸スイッチ 3 6 5 a 及び返却スイッチ 3 6 5 b は、C R ユニット 6 からのグラウンド L G が遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して電氣的に接続されている。球貸スイッチ 3 6 5 a は、貸球ボタン 3 6 1 が押圧操作されると、スイッチが入り（O N し）、この球貸操作信号 T D S が遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して C R ユニット 6 に入力されるようになっている。返却スイッチ 3 6 5 b は、返却ボタン 3 6 2 が押圧操作されると、スイッチが入り（O N し）、この返却操作信号 R E S が遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して C R ユニット 6 に入力されるようになっている。

【0 5 6 9】

残度数表示器 3 6 5 c は、セグメント表示器が 3 個一列に並設されたものであり、これら 3 桁のセグメント表示器のうち 1 桁のセグメント表示器ずつ順次駆動する、いわゆるダイナミック点灯方式によって 3 桁のセグメント表示器が点灯制御されるようになっている。このような点灯制御によって、残度数表示器 3 6 5 c は、C R ユニット 6 に挿入されたプリペイドカードの残額を表示したり、C R ユニット 6 のエラーを表示したりする。残度数表示器 3 6 5 c は、3 桁のセグメント表示器のうち 1 桁のセグメント表示器を指定するためのデジット信号 D G 0 ～ D G 2（計 3 本の信号）と、この指定した 1 桁のセグメント表示器を点灯させて表示させる内容を指定するためのセグメント駆動信号 S E G - A ～ S E G - G（計 7 本の信号）と、が C R ユニット 6 から遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して入力されると、この入力された、デジット信号 D G 0 ～ D G 2 及びセグメント駆動信号 S E G - A ～ S E G - G に従って 1 桁のセグメント表示器が順次発光され、これらの 3 桁のセグメント表示器の発光による内容が貸出残表示部 3 6 3 を通して視認することができるようになっている。なお、残度数表示器 3 6 5 c に隣接して C R ユニットランプ 3 6 5 d が度数表示板 3 6 5 に実装されている。この C R ユニットランプ 3 6 5 d は、C R ユニット 6 からの所定電圧 V L が遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して入力されている。所定電圧 V L は、C R ユニットランプ 3 6 5 d を介して遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 に実装された電流制限抵抗を通して球貸可能信号 T D L として C R ユニット 6 に入力されている。C R ユニット 6 は、内蔵する電圧作成回路で電源基板 8 5 1 から供給された A C 2 4 V から所定電圧 V L を作成しており、球貸スイッチ 3 6 5 a 及び返却スイッチ 3 6 5 b が有効である球貸可能な状態である場合には球貸可能信号 T D L の論理を制御して C R ユニットランプ 3 6 5 d を発光させ、この発光が貸出残表示部 3 6 3 を通して視認することができるようになっている。また、セグメント駆動信号 S E G - A ～ S E G - G は、遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 に実装された電流制限抵抗を通して残度数表示器 3 6 5 c に入力されている。

【0 5 7 0】

C R ユニット 6 は、貸球ボタン 3 6 1 が押圧操作されて球貸操作信号 T D S が度数表示板 3 6 5 から遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して入力されると、貸球要求信号で

あるBRDYを、遊技球等貸出装置接続端子板869を介して、払出制御基板4110（払出制御MPU4120a）に出力するようになっている。そしてCRユニット6は、1回の払出動作で所定の貸球数（本実施形態では、25球であり、金額として100円に相当する。）を払い出すための1回の払出動作開始要求信号であるBRQを、遊技球等貸出装置接続端子板869を介して、払出制御基板4110（払出制御MPU4120a）に出力するようになっている。BRDY及びBRQが入力される払出制御基板4110（払出制御MPU4120a）は、1回の払出動作を開始した旨又は終了した旨を伝えるための信号であるEXSを、遊技球等貸出装置接続端子板869を介して、CRユニット6に出力したり、貸球を払い出すための払出動作が可能である旨又は不可能である旨を伝えるための信号であるPRDYを、遊技球等貸出装置接続端子板869を介して、CRユニット6に出力したりする。なお、例えば、貸球ボタン361が押圧操作されると、200円分の遊技球が払い出されるように、ホールの店員等がCRユニット6に予め設定している場合には、1回の払出動作が連続して2回行われるようになっており、100円分の25球が払い出されると、続けて100円分の25球が払い出され、計200円分の50球が払い出されることとなる。

【0571】

CRユニット6は、返却ボタン362が押圧操作されて返却操作信号RESが度数表示板365から遊技球等貸出装置接続端子板869を介して入力されると、プリペイドカードを図示しない挿入口から排出して返却するようになっている。この返却されたプリペイドカードは、貸球ボタン361が押圧操作された結果、払い出された遊技球の球数に相当する金額が減算された残額が記憶されている。

【0572】

[6-3. 周辺制御基板]

周辺制御基板4140は、図100に示すように、主制御基板4100からの各種コマンドに基づいて演出制御を行う周辺制御部4150と、液晶表示装置1900の描画制御と本体枠3に設けたスピーカ821及び扉枠5に設けたスピーカ130、222、262から流れる音楽や効果音等の音制御とを行う液晶及び音制御部4160と、年月日を特定するカレンダー情報と時分秒を特定する時刻情報とを保持するリアルタイムクロック（以下、「RTC」と記載する。）制御部4165と、本体枠3に設けたスピーカ821及び扉枠5に設けたスピーカ130、222、262から流れる音楽や効果音等の音量をつまみ部を回動操作することにより調節する音量調整ボリューム4140aと、を備えている。

【0573】

[6-3-1. 周辺制御部]

演出制御を行う周辺制御部4150は、図99に示すように、マイクロプロセッサとしての周辺制御MPU4150aと、各種制御プログラム、各種データ、各種制御データ及び各種スケジュールデータを記憶する周辺制御ROM4150bと、後述する液晶及び音制御部4160の音源内蔵VDP4160aからのVblank信号が入力されるごとに実行される周辺制御部定常処理をまたいで継続される各種情報（例えば、液晶表示装置1900に描画する画面を規定するスケジュールデータや各種LED等の発光態様を規定するスケジュールデータなどを管理するための情報など）を記憶する周辺制御RAM4150cと、日をまたいで継続される各種情報（例えば、大当り遊技状態が発生した履歴を管理するための情報や特別な演出フラグの管理するための情報など）を記憶する周辺制御SRAM4150dと、周辺制御MPU4150aが正常に動作しているか否かを監視するための周辺制御外部ウォッチドックタイマ4150e（以下、「周辺制御外部WDT4150e」と記載する。）と、を備えている。周辺制御RAM4150cは、瞬停が発生して電力がすぐ復帰する程度の時間しか記憶された内容を保持することができず、電力が長時間遮断された状態（長時間の電断が発生した場合）ではその内容を失うのに対して、周辺制御SRAM4150dは、電源基板851に設けられた図示しない大容量の電解コンデンサ（以下、「SRAM用電解コンデンサ」と記載する。）によりバックアップ電源が供

給されることにより、記憶された内容を50時間程度、保持することができるようになっている。電源基板851にSRAM用電解コンデンサが設けられることにより、遊技盤4をパチンコ遊技機1から取り外した場合には、周辺制御SRAM4150dにバックアップ電源が供給されなくなるため、周辺制御SRAM4150dは、記憶された内容を保持することができなくなってその内容を失う。周辺制御外部WDT4150eは、周辺制御MPU4150aのシステムが暴走していないかを監視するためのタイマであり、このタイマがタイマアップすると、ハードウェア的にリセットをかけるようになっている。つまり、周辺制御MPU4150aは、一定期間内（タイマがタイマアップするまで）に周辺制御外部WDT4150eのタイマをクリアするクリア信号を周辺制御外部WDT4150eに出力しないときには、リセットがかかることとなる。周辺制御MPU4150aは、一定期間内にクリア信号を周辺制御外部WDT4150eに出力するときには、周辺制御外部WDT4150eのタイマカウントを再スタートさせることができるため、リセットがかからない。

【0574】

周辺制御MPU4150aは、パラレルI/Oポート、シリアルI/Oポート等を複数内蔵しており、主制御基板4100からの各種コマンドを受信すると、この各種コマンドに基づいて、遊技盤4の各装飾基板に設けた複数のLED等への点灯信号、点滅信号又は階調点灯信号を出力するための遊技盤側発光データをランプ駆動基板用シリアルI/Oポートからランプ駆動基板4170に送信したり、遊技盤4に設けた各種可動体を作動させるモータやソレノイド等の電氣的駆動源への駆動信号を出力するための遊技盤側モータ駆動データをモータ駆動基板用シリアルI/Oポートからモータ駆動基板4180に送信したり、扉枠5に設けたダイヤル駆動モータ414等の電氣的駆動源への駆動信号を出力するための扉側モータ駆動データを枠装飾駆動アンプ基板モータ用シリアルI/Oポートから枠周辺中継端子板868、そして周辺扉中継端子板882を介して枠装飾駆動アンプ基板194に送信したり、扉枠5の各装飾基板に設けた複数のLED等への点灯信号、点滅信号又は階調点灯信号を出力するための扉側発光データを枠装飾駆動アンプ基板LED用シリアルI/Oポートから枠周辺中継端子板868、そして周辺扉中継端子板882を介して枠装飾駆動アンプ基板194に送信したりする。

【0575】

主制御基板4100からの各種コマンドは、周辺制御MPU4150aの主制御基板用シリアルI/Oポートに入力されている。また、図43に示した、操作ユニット400に設けられた、ダイヤル操作部401の回転（回転方向）を検出するための回転検出スイッチ432a、432bからの検出信号、及び押圧操作部405の操作を検出するための押圧検出スイッチ432cからの検出信号は、枠装飾駆動アンプ基板194に設けた図示しない扉側シリアル送信回路でシリアル化され、このシリアル化された操作ユニット検出データが扉側シリアル送信回路から、周辺扉中継端子板882、そして枠周辺中継端子板868を介して周辺制御MPU4150aの操作ユニット検出用シリアルI/Oポートに入力されている。

【0576】

遊技盤4に設けた各種可動体の原位置や可動位置等を検出するための各種検出スイッチからの検出信号は、モータ駆動基板4180に設けた図示しない遊技盤側シリアル送信回路でシリアル化され、このシリアル化された可動体検出データが遊技盤側シリアル送信回路から周辺制御MPU4150aのモータ駆動基板用シリアルI/Oポートに入力されている。周辺制御MPU4150aは、モータ駆動基板用シリアルI/Oポートの入出力を切り替えることにより周辺制御基板4140とモータ駆動基板4180との基板間における各種データのやり取りを行うようになっている。

【0577】

なお、周辺制御MPU4150aは、ウォッチドックタイマを内蔵（以下、「周辺制御内蔵WDT」と記載する。）しており、周辺制御内蔵WDTと周辺制御外部WDT4150eとを併用して自身のシステムが暴走しているか否かを診断している。

【0578】

[6-3-1a. 周辺制御MPU]

次に、マイクロコンピュータである周辺制御MPU4150aについて説明する。周辺制御MPU4150aは、図101に示すように、周辺制御CPUコア4150aaを中心として、周辺制御内蔵RAM4150ab、周辺制御DMA(Direct Memory Accessの略)コントローラ4150ac、周辺制御バスコントローラ4150ad、周辺制御各種シリアルI/Oポート4150ae、周辺制御内蔵WDT4150af、周辺制御各種パラレルI/Oポート4150ag、及び周辺制御アナログ/デジタルコンバータ(以下、周辺制御A/Dコンバータと記載する)4150ak等から構成されている。

10

【0579】

周辺制御CPUコア4150aaは、周辺制御内蔵RAM4150ab、周辺制御DMAコントローラ4150acに対して、内部バス4150ahを介して、各種データを読み書きする一方、周辺制御各種シリアルI/Oポート4150ae、周辺制御内蔵WDT4150af、周辺制御各種パラレルI/Oポート4150ag、及び周辺制御A/Dコンバータ4150akに対して、内部バス4150ah、周辺制御バスコントローラ4150ad、そして周辺バス4150aiを介して、各種データを読み書きする。

【0580】

また周辺制御CPUコア4150aaは、周辺制御ROM4150bに対して、内部バス4150ah、周辺制御バスコントローラ4150ad、そして外部バス4150hを介して、各種データを読み込む一方、周辺制御RAM4150c、及び周辺制御SRAM4150dに対して、内部バス4150ah、周辺制御バスコントローラ4150ad、そして外部バス4150hを介して、各種データを読み書きする。

20

【0581】

周辺制御DMAコントローラ4150acは、周辺制御内蔵RAM4150ab、周辺制御ROM4150b、周辺制御RAM4150c、及び周辺制御SRAM4150d等の記憶装置と、周辺制御各種シリアルI/Oポート4150ae、周辺制御内蔵WDT4150af、周辺制御各種パラレルI/Oポート4150ag、及び周辺制御A/Dコンバータ4150ak等の入出力装置と、の装置間において、周辺制御CPUコア4150aaを介することなく、独立してデータ転送を行う専用のコントローラであり、DMA0～DMA3という4つのチャンネルを有している。

30

【0582】

具体的には、周辺制御DMAコントローラ4150acは、周辺制御MPU4150aに内蔵される周辺制御内蔵RAM4150abの記憶装置と、周辺制御MPU4150aに内蔵される、周辺制御各種シリアルI/Oポート4150ae、周辺制御内蔵WDT4150af、周辺制御各種パラレルI/Oポート4150ag、及び周辺制御A/Dコンバータ4150ak等の入出力装置と、の装置間において、周辺制御CPUコア4150aaを介することなく、独立してデータ転送を行うために、周辺制御内蔵RAM4150abの記憶装置に対して、内部バス4150ahを介して、読み書きする一方、周辺制御各種シリアルI/Oポート4150ae、周辺制御内蔵WDT4150af、周辺制御各種パラレルI/Oポート4150ag、及び周辺制御A/Dコンバータ4150ak等の入出力装置に対して、周辺制御バスコントローラ4150ad及び周辺バス4150aiを介して、読み書きする。

40

【0583】

また周辺制御DMAコントローラ4150acは、周辺制御MPU4150aに外付けされる、周辺制御ROM4150b、周辺制御RAM4150c、及び周辺制御SRAM4150d等の記憶装置と、周辺制御MPU4150aに内蔵される、周辺制御各種シリアルI/Oポート4150ae、周辺制御内蔵WDT4150af、周辺制御各種パラレルI/Oポート4150ag、及び周辺制御A/Dコンバータ4150ak等の入出力装置と、の装置間において、周辺制御CPUコア4150aaを介することなく、独立してデ

50

ータ転送を行うために、周辺制御ROM 4150b、周辺制御RAM 4150c、及び周辺制御SRAM 4150d等の記憶装置に対して、周辺制御バスコントローラ4150ad及び外部バス4150hを介して、読み書きする一方、周辺制御各種シリアルI/Oポート4150ae、周辺制御内蔵WDT 4150af、周辺制御各種パラレルI/Oポート4150ag、及び周辺制御A/Dコンバータ4150ak等の入出力装置に対して、周辺制御バスコントローラ4150ad及び外部バス4150aiを介して、読み書きする。

【0584】

周辺制御バスコントローラ4150adは、内部バス4150ah、周辺バス4150ai、及び外部バス4150hをコントロールして周辺制御MPUコア4150aaの中央処理装置と、周辺制御内蔵RAM 4150ab、周辺制御ROM 4150b、周辺制御RAM 4150c、及び周辺制御SRAM 4150d等の記憶装置と、周辺制御各種シリアルI/Oポート4150ae、周辺制御内蔵WDT 4150af、周辺制御各種パラレルI/Oポート4150ag、及び周辺制御A/Dコンバータ4150ak等の入出力装置と、の各種装置間において、各種データのやり取りを行う専用のコントローラである。

【0585】

周辺制御各種シリアルI/Oポート4150aeは、ランプ駆動基板用シリアルI/Oポート、モータ駆動基板用シリアルI/Oポート、枠装飾駆動アンプ基板モータ用シリアルI/Oポート、枠装飾駆動アンプ基板LED用シリアルI/Oポート、枠装飾駆動アンプ基板モータ用シリアルI/Oポート、主制御基板用シリアルI/Oポート、及び操作ユニット情報取得用シリアルI/Oポートを有している。

【0586】

周辺制御内蔵ウォッチドックタイマ（周辺制御内蔵WDT）4150afは、周辺制御MPU 4150aのシステムが暴走していないかを監視するためのタイマであり、このタイマがタイマアップすると、ハードウェア的にリセットをかけるようになっている。つまり、周辺制御CPUコア4150aaは、ウォッチドックタイマをスタートさせた場合には、一定期間内（タイマがタイマアップするまで）にそのタイマをクリアするクリア信号を周辺制御内蔵WDT 4150afに出力しないときには、リセットがかかることとなる。周辺制御CPUコア4150aaは、ウォッチドックタイマをスタートさせて一定期間内にクリア信号を周辺制御内蔵WDT 4150afに出力するときには、タイマカウントを再スタートさせることができるため、リセットがかからない。

【0587】

周辺制御各種パラレルI/Oポート4150agは、遊技盤側モータ駆動ラッチ信号、扉側モータ駆動発光ラッチ信号等の各種ラッチ信号を出力するほかに、周辺制御外部WDT 4150eにクリア信号を出力したり、遊技盤4に設けた各種可動体の原位置や可動位置等を検出するための各種検出スイッチからの検出信号をモータ駆動基板4180に設けた図示しない遊技盤側シリアル送信回路でシリアル化して、このシリアル化された可動体検出データを遊技盤側シリアル送信回路から周辺制御MPU 4150aのモータ駆動基板用シリアルI/Oポートで受信するための可動体情報取得ラッチ信号を出力したり、扉枠5における上部装飾ユニット280の上部装飾基板286に実装されたLED 286bの点灯信号を出力したり、測距センサSA～SDへの電力供給又は電力停止（電源ON又は電源OFF）するためのパワーオフ信号を出力したりする。また周辺制御各種パラレルI/Oポート4150agは、測距センサSA～SDからの検出信号が入力されている。

【0588】

扉枠5における上部装飾ユニット280の上部装飾基板286に実装されたLED 286bは、上述したように、高輝度の白色LEDであり、大当り遊技状態の発生が確定している旨を伝えるための確定告知ランプとなっている。本実施形態では、LED 286bと周辺制御各種パラレルI/Oポート4150agとが電氣的に直接接続された構成を採用することにより、LED 286bと周辺制御各種パラレルI/Oポート4150agとの経路を短くすることで遊技上重量な意味を持つLED 286bの点灯制御についてノイズ

10

20

30

40

50

対策を講ずることができる。なお、LED 286bの点灯制御については、後述する周辺制御部1msタイマ割り込み処理において実行されるようになっており、このLED 286bを除く他のLED等は、後述する周辺制御部定常処理において実行されるようになっている。

【0589】

周辺制御A/Dコンバータ4150akは、音量調整ボリューム4140aと電氣的に接続されており、音量調整ボリューム4140aのつまみ部が回動操作されることにより抵抗値が可変し、つまみ部の回転位置における抵抗値により分圧された電圧を、アナログ値からデジタル値に変換して、値0～値1023までの1024段階の値に変換している。本実施形態では、1024段階の値を7つに分割して基板ボリューム0～6として管理している。基板ボリューム0では消音、基板ボリューム6では最大音量に設定されており、基板ボリューム0から基板ボリューム6に向かって音量が大きくなるようにそれぞれ設定されている。基板ボリューム0～6に設定された音量となるように液晶及び音制御部4160（後述する音源内蔵VDP4160a）を制御して本体枠3に設けたスピーカ821及び扉枠5に設けたスピーカ130, 222, 262から音楽や効果音が流れるようになっている。このように、つまみ部の回動操作に基づく音量調整により本体枠3に設けたスピーカ821及び扉枠5に設けたスピーカ130, 222, 262から音楽や効果音が流れるようになっている。なお、本実施形態では、音楽や効果音のほかに、パチンコ遊技機1の不具合の発生やパチンコ遊技機1に対する不正行為をホールの店員等に報知するための報知音や、遊技演出に関する内容等を告知する（例えば、液晶表示装置1900に繰り広げられている画面をより迫力あるものとして演出したり、遊技者にとって有利な遊技状態に移行する可能性が高いこと告知したり等。）ための告知音も本体枠3に設けたスピーカ821及び扉枠5に設けたスピーカ130, 222, 262から流れるが、報知音や告知音は、つまみ部の回動操作に基づく音量調整に全く依存されずに流れる仕組みとなっており、消音から最大音量までの音量をプログラムにより液晶及び音制御部4160（後述する音源内蔵VDP4160a）を制御して調整することができるようになっている。このプログラムにより調整される音量は、上述した7段階に分けられた基板ボリュームと異なり、消音から最大音量までを滑らかに変化させることができるようになっている。これにより、例えば、ホールの店員等が音量調整ボリューム4140aのつまみ部を回動操作して音量を小さく設定した場合であっても、本体枠3に設けたスピーカ821及び扉枠5に設けたスピーカ130, 222, 262から流れる音楽や効果音等の演出音が小さくなるものの、パチンコ遊技機1に不具合が発生しているときや遊技者が不正行為を行っているときには大音量（本実施形態では、最大音量）に設定した報知音を流すことができる。したがって、演出音の音量を小さくしても、報知音によりホールの店員等が不具合の発生や遊技者の不正行為を気付き難くなることを防止することができる。また、つまみ部の回動操作に基づく音量調整により設定されている現在の基板ボリュームに基づいて、広告音を流す音量を小さくして音楽や効果音の妨げとならないようにしたりする一方、広告音を流す音量を大きくして音楽や効果音に加えて液晶表示装置1900で繰り広げられている画面をより迫力あるものとして演出したり、遊技者にとって有利な遊技状態に移行する可能性が高いこと告知したりすることもできる。

【0590】

[6-3-1b. 周辺制御ROM]

周辺制御ROM4150bは、周辺制御部4150、液晶及び音制御部4160、RTC制御部4165等を制御する各種制御プログラム、各種データ、各種制御データ、及び各種スケジュールデータを予め記憶されている。各種スケジュールデータには、液晶表示装置1900に描画する画面を生成する画面生成用スケジュールデータ、各種LEDの発光態様を生成する発光態様生成用スケジュールデータ、音楽や効果音等を生成する音生成用スケジュールデータ、及びモータやソレノイド等の電氣的駆動源の駆動態様を生成する電氣的駆動源スケジュールデータ等がある。画面生成用スケジュールデータは、画面の構成を規定する画面データが時系列に配列されて構成されており、液晶表示装置1900に

10

20

30

40

50

描画する画面の順序が規定されている。発光態様生成用スケジュールデータは、各種LEDの発光態様を規定する発光データが時系列に配列されて構成されている。音生成用スケジュールデータは、音指令データが時系列に配列されて構成されており、音楽や効果音が流れる順番が規定されている。この音指令データには、後述する液晶及び音制御部4160の音源内蔵VDP4160aの内蔵音源における複数の出力チャンネルのうち、どの出力チャンネルを使用するのかを指示するための出力チャンネル番号と、音源内蔵VDP4160aの内蔵音源における複数のトラックのうち、どのトラックに音楽及び効果音等の音データを組み込むのかを指示するためのトラック番号と、が規定されている。電氣的駆動源スケジュールデータは、モータやソレノイド等の電氣的駆動源の駆動データが時系列に配列されて構成されており、モータやソレノイド等の電氣的駆動源の動作が規定されている。

10

【0591】

なお、周辺制御ROM4150bに記憶されている各種制御プログラムは、周辺制御ROM4150bから直接読み出されて実行されるものもあれば、後述する周辺制御RAM4150cの各種制御プログラムコピーエリア4150cdに電源投入時等においてコピーされたものが読み出されて実行されるものもある。また周辺制御ROM4150bに記憶されている、各種データ、各種制御データ及び各種スケジュールデータも、周辺制御ROM4150bから直接読み出されるものもあれば、後述する周辺制御RAM4150cの各種制御データコピーエリア4150ceに電源投入時等においてコピーされたものが読み出されるものもある。

20

【0592】

また、周辺制御ROM4150bには、RTC制御部4165を制御する各種制御プログラムの1つとして、液晶表示装置1900の使用時間に応じて液晶表示装置1900の輝度を補正するための輝度補正プログラムが含まれている。この輝度補正プログラムは、液晶表示装置1900のバックライトがLEDタイプのものが装着されている場合には、液晶表示装置1900の経年変化にともなう輝度低下を補正するものであり、後述するRTC制御部4165の内蔵RAMから液晶表示装置1900を最初に電源投入した日時、現在の日時、輝度設定情報等を取得して、この取得した輝度設定情報を補正情報に基づいて補正する。この補正情報は、周辺制御ROM4150bに予め記憶されている。輝度設定情報は、後述するように、液晶表示装置1900のバックライトであるLEDの輝度が100%~70%までに亘る範囲を5%刻みで調節するための輝度調節情報と、現在設定されている液晶表示装置1900のバックライトであるLEDの輝度と、が含まれているものであり、例えば、液晶表示装置1900を最初に電源投入した日時と現在の日時とから、液晶表示装置1900を最初に電源投入した日時からすでに6月を経過している場合には、周辺制御ROM4150bから対応する補正情報（例えば、5%）を取得するとともに、輝度設定情報に含まれるLEDの輝度が75%で液晶表示装置1900のバックライトを点灯するときには、この75%に対して取得した補正情報である5%だけさらに上乗せした80%の輝度となるように、輝度設定情報に含まれる輝度調節情報に基づいて液晶表示装置1900のバックライトの輝度を調節して点灯し、液晶表示装置1900を最初に電源投入した日時からすでに12月を経過している場合には、周辺制御ROM4150bから対応する補正情報（例えば、10%）を取得するとともに、輝度設定情報に含まれるLEDの輝度が75%で液晶表示装置1900のバックライトを点灯するときには、この75%に対して取得した補正情報である10%だけさらに上乗せした85%の輝度となるように、輝度設定情報に含まれる輝度調節情報に基づいて液晶表示装置1900のバックライトの輝度を調節して点灯する。

30

40

【0593】

[6-3-1c. 周辺制御RAM]

周辺制御MPU4150aに外付けされる周辺制御RAM4150cは、各種制御プログラムが実行されることにより更新される各種情報のうち、バックアップ対象となっているものを専用に記憶するバックアップ管理対象ワークエリア4150caと、このバック

50

アップ管理対象ワークエリア4150caに記憶されている各種情報がコピーされたものを専用に記憶するバックアップ第1エリア4150cb及びバックアップ第2エリア4150ccと、周辺制御ROM4150bに記憶されている各種制御プログラムがコピーされたものを専用に記憶する各種制御プログラムコピーエリア4150cdと、周辺制御ROM4150bに記憶されている、各種データ、各種制御データ、及び各種スケジュールデータ等がコピーされたものを専用に記憶する各種制御データコピーエリア4150ceと、各種制御プログラムが実行されることにより更新される各種情報のうち、バックアップ対象となっていないものを専用に記憶するバックアップ非管理対象ワークエリア4150cfと、が設けられている。なお、パチンコ遊技機1の電源投入時（瞬停や停電による復電時を含む。）には、バックアップ非管理対象ワークエリア4150cfに対して値0が強制的に書き込まれてゼロクリアされる一方、バックアップ管理対象ワークエリア4150ca、バックアップ第1エリア4150cb、及びバックアップ第2エリア4150ccについては、パチンコ遊技機1の電源投入時に主制御基板4100からの電源投入コマンド（図123参照）がRAMクリア演出開始及びそれぞれの状態演出開始を指示するものである（例えば、図97に示したRAMクリアスイッチ4100eが操作された時における演出の開始を指示したりするものである）であるときにはゼロクリアされる。

10

【0594】

バックアップ管理対象ワークエリア4150caは、後述する液晶及び音制御部4160の音源内蔵VDP4160aからのVブランク信号が入力されるごとに実行される周辺制御部定常処理において更新される各種情報である演出情報（1fr）をバックアップ対象として専用に記憶するBank0（1fr）と、後述する1msタイマ割り込みが発生するごとに実行される周辺制御部1msタイマ割り込み処理において更新される各種情報である演出情報（1ms）をバックアップ対象として専用に記憶するBank0（1ms）と、から構成されている。ここで、Bank0（1fr）及びBank0（1ms）の名称について簡単に説明すると、「Bank」とは、各種情報を記憶するための記憶領域の大きさを表す最小管理単位であり、「Bank」に続く「0」は、各種制御プログラムが実行されることにより更新される各種情報を記憶するための通常使用する記憶領域であることを意味している。つまり「Bank0」とは、通常使用する記憶領域の大きさを最小管理単位としているという意味である。そして、後述するバックアップ第1エリア4150cbからバックアップ第2エリア4150ccに亘るエリアに設けられる、「Bank1」、「Bank2」、「Bank3」、及び「Bank4」とは、「Bank0」と同一の記憶領域の大きさを有していることを意味している。「（1fr）」は、後述するように、音源内蔵VDP4160aが1画面分（1フレーム分）の描画データを液晶表示装置1900に出力すると、周辺制御MPU4150aからの画面データを受け入れることができる状態である旨を伝えるVブランク信号を周辺制御MPU4150aに出力するようになっているため、Vブランク信号が入力されるごとに、換言すると、1フレーム（1frame）ごとに周辺制御部定常処理が実行されるところから、「Bank0」、「Bank1」、「Bank2」、「Bank3」、及び「Bank4」にそれぞれ付記されている（演出情報（1fr）や後述する演出バックアップ情報（1fr）についても、同一の意味で用いる）。「（1ms）」は、後述するように、1msタイマ割り込みが発生するごとに周辺制御部1msタイマ割り込み処理が実行されるところから、「Bank0」、「Bank1」、「Bank2」、「Bank3」、及び「Bank4」にそれぞれ付記されている（演出情報（1ms）や後述する演出バックアップ情報（1ms）についても、同一の意味で用いる）。

20

30

40

【0595】

Bank0（1fr）には、ランプ駆動基板側送信データ記憶領域4150caa、枠装飾駆動アンプ基板側LED用送信データ記憶領域4150cab、受信コマンド記憶領域4150cac、RTC情報取得記憶領域4150cad、及びスケジュールデータ記憶領域4150cae等が設けられている。ランプ駆動基板側送信データ記憶領域4150caaには、遊技盤4の各装飾基板に設けた複数のLEDへの点灯信号、点滅信号又は

50

階調点灯信号を出力するための遊技盤側発光データ S L - D A T がセットされる記憶領域であり、枠装飾駆動アンプ基板側 L E D 用送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a b には、扉枠 5 の各装飾基板に設けた複数の L E D 等への点灯信号、点滅信号又は階調点灯信号を出力するための扉側発光データ S T L - D A T がセットされる記憶領域であり、受信コマンド記憶領域 4 1 5 0 c a c には、主制御基板 4 1 0 0 から送信される各種コマンドを受信してその受信した各種コマンドがセットされる記憶領域であり、R T C 情報取得記憶領域 4 1 5 0 c a d には、R T C 制御部 4 1 6 5 (後述する R T C 4 1 6 5 4 a の R T C 内蔵 R A M 4 1 6 5 a a) から取得した各種情報がセットされる記憶領域であり、スケジュールデータ記憶領域 4 1 5 0 c a e には、主制御基板 4 1 0 0 (主制御 M P U 4 1 0 0 a) から受信したコマンドに基づいて、この受信したコマンドと対応する各種スケジュールデータがセットされる記憶領域である。スケジュールデータ記憶領域 4 1 5 0 c a e には、周辺制御 R O M 4 1 5 0 b から各種制御データコピーエリア 4 1 5 0 c e にコピーされた各種スケジュールデータが読み出されてセットされるものもあれば、周辺制御 R O M 4 1 5 0 b から各種スケジュールデータが直接読み出されてセットされるものもある。なお、B a n k 0 (1 f r) には、図 9 5 に示した測距センサ S A ~ S D からの検出信号に基づいて作成される履歴情報がセットされる図示しない測距センサ情報取得記憶領域も設けられている。

【0596】

B a n k 0 (1 m s) には、枠装飾駆動アンプ基板側モータ用送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a f、モータ駆動基板側送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a g、可動体情報取得記憶領域 4 1 5 0 c a h、及び操作ユニット情報取得記憶領域 4 1 5 0 c a i 等が設けられている。枠装飾駆動アンプ基板側モータ用送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a f には、扉枠 5 に設けたダイヤル駆動モータ 4 1 4 等の電氣的駆動源への駆動信号を出力するための扉側モータ駆動データ S T M - D A T がセットされる記憶領域であり、モータ駆動基板側送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a g には、遊技盤 4 に設けた各種可動体を作動させるモータやソレノイド等の電氣的駆動源への駆動信号を出力するための遊技盤側モータ駆動データ S M - D A T がセットされる記憶領域であり、可動体情報取得記憶領域 4 1 5 0 c a h には、遊技盤 4 に設けた各種検出スイッチからの検出信号に基づいて遊技盤 4 に設けた各種可動体の原位置や可動位置等を取得した各種情報がセットされる記憶領域であり、操作ユニット情報取得記憶領域 4 1 5 0 c a i には、操作ユニット 4 0 0 に設けられた各種検出スイッチからの検出信号に基づいてダイヤル操作部 4 0 1 の回転 (回転方向) 及び押圧操作部 4 0 5 の操作等を取得した各種情報 (例えば、操作ユニット 4 0 0 に設けられた各種検出スイッチからの検出信号に基づいて作成するダイヤル操作部 4 0 1 の回転 (回転方向) 履歴情報、及び押圧操作部 4 0 5 の操作履歴情報など。) がセットされる記憶領域である。

【0597】

なお、B a n k 0 (1 f r) のランプ駆動基板側送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a a 及び枠装飾駆動アンプ基板側 L E D 用送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a b と、B a n k 0 (1 m s) の枠装飾駆動アンプ基板側モータ用送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a f 及びモータ駆動基板側送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a g とは、第 1 領域及び第 2 領域という 2 つの領域にそれぞれ分割されている。

【0598】

ランプ駆動基板側送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a a は、後述する周辺制御部定常処理が実行されると、ランプ駆動基板側送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a a の第 1 領域に、遊技盤側発光データ S L - D A T がセットされ、次の周辺制御部定常処理が実行されると、ランプ駆動基板側送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a a の第 2 領域に遊技盤側発光データ S L - D A T がセットされるようになっており、周辺制御部定常処理が実行されるごとに、ランプ駆動基板側送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a a の第 1 領域、第 2 領域に遊技盤側発光データ S L - D A T が交互にセットされる。周辺制御部定常処理が実行され、例えば、今回の周辺制御部定常処理においてランプ駆動基板側送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a a

の第2領域に遊技盤側発光データS L-D A Tがセットされるときには、前回の周辺制御部定常処理が実行された際に、ランプ駆動基板側送信データ記憶領域4 1 5 0 c a aの第1領域にセットした遊技盤側発光データS L-D A Tに基づいて処理を進行するようになっている。

【0599】

枠装飾駆動アンプ基板側L E D用送信データ記憶領域4 1 5 0 c a bは、周辺制御部定常処理が実行されると、枠装飾駆動アンプ基板側L E D用送信データ記憶領域4 1 5 0 c a bの第1領域に、扉側発光データS T L-D A Tがセットされ、次の周辺制御部定常処理が実行されると、枠装飾駆動アンプ基板側L E D用送信データ記憶領域4 1 5 0 c a bの第2領域に扉側発光データS T L-D A Tがセットされるようになっており、周辺制御部定常処理が実行されるごとに、枠装飾駆動アンプ基板側L E D用送信データ記憶領域4 1 5 0 c a bの第1領域、第2領域に扉側発光データS T L-D A Tが交互にセットされる。周辺制御部定常処理が実行され、例えば、今回の周辺制御部定常処理において枠装飾駆動アンプ基板側L E D用送信データ記憶領域4 1 5 0 c a bの第2領域に扉側発光データS T L-D A Tがセットされるときには、前回の周辺制御部定常処理が実行された際に、枠装飾駆動アンプ基板側L E D用送信データ記憶領域4 1 5 0 c a bの第1領域にセットした扉側発光データS T L-D A Tに基づいて処理を進行するようになっている。

【0600】

枠装飾駆動アンプ基板側モータ用送信データ記憶領域4 1 5 0 c a fは、後述する周辺制御部1 m s タイマ割り込み処理が実行されると、枠装飾駆動アンプ基板側モータ用送信データ記憶領域4 1 5 0 c a fの第1領域に、扉側モータ駆動データS T M-D A Tがセットされ、次の周辺制御部1 m s タイマ割り込み処理が実行されると、枠装飾駆動アンプ基板側モータ用送信データ記憶領域4 1 5 0 c a fの第2領域に扉側モータ駆動データS T M-D A Tがセットされるようになっており、周辺制御部1 m s タイマ割り込み処理が実行されるごとに、枠装飾駆動アンプ基板側モータ用送信データ記憶領域4 1 5 0 c a fの第1領域、第2領域に扉側モータ駆動データS T M-D A Tが交互にセットされる。周辺制御部1 m s タイマ割り込み処理が実行され、例えば、今回の周辺制御部1 m s タイマ割り込み処理において枠装飾駆動アンプ基板側モータ用送信データ記憶領域4 1 5 0 c a fの第2領域に扉側モータ駆動データS T M-D A Tがセットされるときには、前回の周辺制御部1 m s タイマ割り込み処理が実行された際に、枠装飾駆動アンプ基板側モータ用送信データ記憶領域4 1 5 0 c a fの第1領域にセットした扉側モータ駆動データS T M-D A Tに基づいて処理を進行するようになっている。

【0601】

モータ駆動基板側送信データ記憶領域4 1 5 0 c a gは、周辺制御部1 m s タイマ割り込み処理が実行されると、モータ駆動基板側送信データ記憶領域4 1 5 0 c a gの第1領域に、遊技盤側モータ駆動データS M-D A Tがセットされ、次の周辺制御部1 m s タイマ割り込み処理が実行されると、モータ駆動基板側送信データ記憶領域4 1 5 0 c a gの第2領域に遊技盤側モータ駆動データS M-D A Tがセットされるようになっており、周辺制御部1 m s タイマ割り込み処理が実行されるごとに、モータ駆動基板側送信データ記憶領域4 1 5 0 c a gの第1領域、第2領域に遊技盤側モータ駆動データS M-D A Tが交互にセットされる。周辺制御部1 m s タイマ割り込み処理が実行され、例えば、今回の周辺制御部1 m s タイマ割り込み処理においてモータ駆動基板側送信データ記憶領域4 1 5 0 c a gの第2領域に遊技盤側モータ駆動データS M-D A Tがセットされるときには、前回の周辺制御部1 m s タイマ割り込み処理が実行された際に、モータ駆動基板側送信データ記憶領域4 1 5 0 c a gの第1領域にセットした遊技盤側モータ駆動データS M-D A Tに基づいて処理を進行するようになっている。

【0602】

次に、バックアップ管理対象ワークエリア4 1 5 0 c aに記憶されている各種情報である演出情報がコピーされたものを専用に記憶するバックアップ第1エリア4 1 5 0 c b及びバックアップ第2エリア4 1 5 0 c cについて説明する。バックアップ第1エリア4 1

50 c b及びバックアップ第2エリア4150 c cは、2つのバンクを1ペアとする2ペアが1ページとして管理されている。通常使用する記憶領域であるBank 0 (1 f r)に記憶される内容である演出情報(1 f r)は、演出バックアップ情報(1 f r)として、1フレーム(1 f r a m e)ごとに周辺制御部定常処理が実行されるごとに、バックアップ第1エリア4150 c b及びバックアップ第2エリア4150 c cに周辺制御DMAコントローラ4150 a cにより高速にコピーされるとともに、通常使用する記憶領域であるBank 0 (1 m s)に記憶される内容である演出情報(1 m s)は、演出バックアップ情報(1 m s)として、1 m sタイマ割り込みが発生するごとに周辺制御部1 m sタイマ割り込み処理が実行されるごとに、バックアップ第1エリア4150 c b及びバックアップ第2エリア4150 c cに周辺制御DMAコントローラ4150 a cにより高速にコピーされる。1ページの整合性は、そのページを構成する2つのバンクの内容が一致しているか否かにより行う。

10

【0603】

具体的には、バックアップ第1エリア4150 c bは、Bank 1 (1 f r)及びBank 2 (1 f r)を1ペアとし、Bank 1 (1 m s)及びBank 2 (1 m s)を1ペアとする、計2ペアが1ページとして管理されている。通常使用する記憶領域であるBank 0 (1 f r)に記憶される内容は、1フレーム(1 f r a m e)ごとに周辺制御部定常処理が実行されるごとに、Bank 1 (1 f r)及びBank 2 (1 f r)に周辺制御DMAコントローラ4150 a cにより高速にコピーされるとともに、通常使用する記憶領域であるBank 0 (1 m s)に記憶される記憶は、1 m sタイマ割り込みが発生するごとに周辺制御部1 m sタイマ割り込み処理が実行されるごとに、Bank 1 (1 m s)及びBank 2 (1 m s)に周辺制御DMAコントローラ4150 a cにより高速にコピーされ、このページの整合性は、Bank 1 (1 f r)及びBank 2 (1 f r)の内容が一致しているか否かにより行うとともに、Bank 1 (1 m s)及びBank 2 (1 m s)の内容が一致しているか否かにより行う。

20

【0604】

また、バックアップ第2エリア4150 c cは、Bank 3 (1 f r)及びBank 4 (1 f r)を1ペアとし、Bank 3 (1 m s)及びBank 4 (1 m s)を1ペアとする、計2ペアが1ページとして管理されている。通常使用する記憶領域であるBank 0 (1 f r)に記憶される内容は、1フレーム(1 f r a m e)ごとに周辺制御部定常処理が実行されるごとに、Bank 3 (1 f r)及びBank 4 (1 f r)に周辺制御DMAコントローラ4150 a cにより高速にコピーされるとともに、通常使用する記憶領域であるBank 0 (1 m s)に記憶される記憶は、1 m sタイマ割り込みが発生するごとに周辺制御部1 m sタイマ割り込み処理が実行されるごとに、Bank 3 (1 m s)及びBank 4 (1 m s)に周辺制御DMAコントローラ4150 a cにより高速にコピーされ、このページの整合性は、Bank 3 (1 f r)及びBank 4 (1 f r)の内容が一致しているか否かにより行うとともに、Bank 3 (1 m s)及びBank 4 (1 m s)の内容が一致しているか否かにより行う。

30

【0605】

このように、本実施形態では、バックアップ第1エリア4150 c bは、Bank 1 (1 f r)及びBank 2 (1 f r)を1ペアとし、Bank 1 (1 m s)及びBank 2 (1 m s)を1ペアとする、計2ペアを1ページとして管理するためのエリアであり、バックアップ第2エリア4150 c cは、Bank 3 (1 f r)及びBank 4 (1 f r)を1ペアとし、Bank 3 (1 m s)及びBank 4 (1 m s)を1ペアとする、計2ペアを1ページとして管理するためのエリアである。各ページの先頭と終端とは、つまりバックアップ第1エリア4150 c b及びバックアップ第2エリア4150 c cの先頭と終端とは、それぞれ異なるIDコートが記憶されるようになっている。

40

【0606】

また、本実施形態では、通常使用する記憶領域であるBank 0 (1 f r)に記憶される内容である演出情報(1 f r)は、演出バックアップ情報(1 f r)として、1フレー

50

ム（1 f r a m e）ごとに周辺制御部定常処理が実行されるごとに、バックアップ第1エリア4150cb及びバックアップ第2エリア4150ccに周辺制御DMAコントローラ4150acにより高速にコピーされるとともに、通常使用する記憶領域であるBank0（1ms）に記憶される内容である演出情報（1ms）は、演出バックアップ情報（1ms）として、1msタイマ割り込みが発生するごとに周辺制御部1msタイマ割り込み処理が実行されるごとに、バックアップ第1エリア4150cb及びバックアップ第2エリア4150ccに周辺制御DMAコントローラ4150acにより高速にコピーされるようになっているが、これらの周辺制御DMAコントローラ4150acによる高速コピーを実行するプログラムは共通化されている。つまり本実施形態では、演出情報（1 f r）、演出情報（1 m s）を、共通の管理手法（共通のプログラムの実行）で情報を管理している。

【0607】

[6-3-1d. 周辺制御SRAM]

周辺制御MPU4150aに外付けされる周辺制御SRAM4150dは、各種制御プログラムが実行されることにより更新される各種情報のうち、バックアップ対象となっているものを専用に記憶するバックアップ管理対象ワークエリア4150daと、このバックアップ管理対象ワークエリア4150daに記憶されている各種情報がコピーされたものを専用に記憶するバックアップ第1エリア4150db及びバックアップ第2エリア4150dcと、が設けられている。なお、周辺制御SRAM4150dに記憶された内容は、パチンコ遊技機1の電源投入時（瞬停や停電による復電時も含む。）に主制御基板4100からの電源投入コマンド（図123参照）がRAMクリア演出開始及びそれぞれの状態演出開始を指示するものである（例えば、図97に示したRAMクリアスイッチ4100eが操作された時における演出の開始を指示したりするものである）ときにおいても、ゼロクリアされない。この点については、上述した周辺制御RAM4150cのバックアップ管理対象ワークエリア4150ca、バックアップ第1エリア4150cb、及びバックアップ第2エリア4150ccがゼロクリアされる点と、全く異なる。また、パチンコ遊技機1の電源投入後、所定時間内において、操作ユニット400のダイヤル操作部401や押圧操作部405を操作すると、設定モードを行うための画面が液晶表示装置1900に表示されるようになっている。この設定モードの画面に従って操作ユニット400のダイヤル操作部401や押圧操作部405を操作することで、周辺制御SRAM4150dに記憶されている内容（項目）ごとに（例えば、大当たり遊技状態が発生した履歴など。）クリアすることができる一方、周辺制御RAM4150cに記憶されている内容（項目）については、全く表示されず、設定モードにおいてクリアすることができないようになっている。この点についても、周辺制御RAM4150cと周辺制御SRAM4150dとで全く異なる。

【0608】

バックアップ管理対象ワークエリア4150daは、日をまたいで継続される各種情報である演出情報（SRAM）（例えば、大当たり遊技状態が発生した履歴を管理するための情報や特別な演出フラグの管理するための情報など）をバックアップ対象として専用に記憶するBank0（SRAM）から構成されている。ここで、Bank0（SRAM）の名称について簡単に説明すると、「Bank」とは、上述したように、各種情報を記憶するための記憶領域の大きさを表す最小管理単位であり、「Bank」に続く「0」は、各種制御プログラムが実行されることにより更新される各種情報を記憶するための通常使用する記憶領域であることを意味している。つまり「Bank0」とは、通常使用する記憶領域の大きさを最小管理単位としているという意味である。そして、後述するバックアップ第1エリア4150dbからバックアップ第2エリア4150dcに亘るエリアに設けられる、「Bank1」、「Bank2」、「Bank3」、及び「Bank4」とは、「Bank0」と同一の記憶領域の大きさを有していることを意味している。「（SRAM）」は、周辺制御MPU4150aに外付けされる周辺制御SRAM4150dに記憶されている各種情報がバックアップ対象となっていることから、「Bank0」、「Ba

nk 1」、「Bank 2」、「Bank 3」、及び「Bank 4」にそれぞれ付記されている（演出情報（SRAM）や後述する演出バックアップ情報（SRAM）についても、同一の意味で用いる）。

【0609】

次に、バックアップ管理対象ワークエリア4150daに記憶されている各種情報である演出情報（SRAM）がコピーされたものを専用に記憶するバックアップ第1エリア4150db及びバックアップ第2エリア4150dcについて説明する。バックアップ第1エリア4150db及びバックアップ第2エリア4150dcは、2つのバンクを1ペアとする、この1ペアを1ページとして管理されている。通常使用する記憶領域であるBank 0（SRAM）に記憶される内容である演出情報（SRAM）は、演出バックアップ情報（SRAM）として、1フレーム（1frame）ごとに周辺制御部定常処理が実行されるごとに、バックアップ第1エリア4150db及びバックアップ第2エリア4150dcに周辺制御DMAコントローラ4150acにより高速にコピーされる。1ページの整合性は、そのページを構成する2つのバンクの内容が一致しているか否かにより行う。

10

【0610】

具体的には、バックアップ第1エリア4150dbは、Bank 1（SRAM）及びBank 2（SRAM）を1ペアとする、この1ペアが1ページとして管理されている。通常使用する記憶領域であるBank 0（SRAM）に記憶される内容は、1フレーム（1frame）ごとに周辺制御部定常処理が実行されるごとに、Bank 1（SRAM）及びBank 2（SRAM）に周辺制御DMAコントローラ4150acにより高速にコピーされ、このページの整合性は、Bank 1（SRAM）及びBank 2（SRAM）の内容が一致しているか否かにより行う。

20

【0611】

また、バックアップ第2エリア4150dcは、Bank 3（SRAM）及びBank 4（SRAM）を1ペアとする、この1ペアが1ページとして管理されている。通常使用する記憶領域であるBank 0（SRAM）に記憶される内容は、1フレーム（1frame）ごとに周辺制御部定常処理が実行されるごとに、Bank 3（SRAM）及びBank 4（SRAM）に周辺制御DMAコントローラ4150acにより高速にコピーされ、このページの整合性は、Bank 3（SRAM）及びBank 4（SRAM）の内容が一致しているか否かにより行う。

30

【0612】

このように、本実施形態では、バックアップ第1エリア4150dbは、Bank 1（SRAM）及びBank 2（SRAM）を1ペアとする、この1ペアを1ページとして管理するためのエリアであり、バックアップ第2エリア4150dcは、Bank 3（SRAM）及びBank 4（SRAM）を1ペアとする、この1ペアを1ページとして管理するためのエリアである。各ページの先頭と終端とには、つまりバックアップ第1エリア4150db及びバックアップ第2エリア4150dcの先頭と終端とには、それぞれ異なるIDコートが記憶されるようになっている。

【0613】

40

[6-3-2. 液晶及び音制御部]

液晶表示装置1900の描画制御と本体枠3に設けたスピーカ821及び扉枠5に設けたスピーカ130, 222, 262から流れる音楽や効果音等の音制御とを行う液晶及び音制御部4160は、図100に示すように、音楽や効果音等の音制御を行うための音源が内蔵（以下、「内蔵音源」と記載する。）されるとともに液晶表示装置1900の描画制御を行う音源内蔵VDP（Video Display Processorの略）4160aと、液晶表示装置1900に表示される画面の各種キャラクタデータに加えて音楽や効果音等の各種音データを記憶する液晶及び音制御ROM4160bと、シリアル化された音楽や効果音等をオーディオデータとして枠装飾駆動アンプ基板194に向かって送信するオーディオデータ送信IC4160cと、を備えている。

50

【0614】

周辺制御部4150の周辺制御MPU4150aは、主制御基板4100からのコマンドと対応する画面生成用スケジュールデータを、周辺制御部4150の周辺制御ROM4150b又は周辺制御RAM4150cの各種制御データコピーエリア4150ceから抽出して周辺制御RAM4150cのスケジュールデータ記憶領域に4150caeにセットし、このスケジュールデータ記憶領域4150caeにセットされた画面生成用スケジュールデータの先頭の画面データを、周辺制御部4150の周辺制御ROM4150b又は周辺制御RAM4150cの各種制御データコピーエリア4150ceから抽出して音源内蔵VDP4160aに出力した後に、後述するVブランク信号が入力されたことを契機として、スケジュールデータ記憶領域4150caeにセットされた画面生成用スケジュールデータに従って先頭の画面データに続く次の画面データを、周辺制御部4150の周辺制御ROM4150b又は周辺制御RAM4150cの各種制御データコピーエリア4150ceから抽出して音源内蔵VDP4160aに出力する。このように、周辺制御MPU4150aは、スケジュールデータ記憶領域4150caeにセットされた画面生成用スケジュールデータに従って、この画面生成用スケジュールデータに時系列に配列された画面データを、Vブランク信号が入力されるごとに、先頭の画面データから1つずつ音源内蔵VDP4160aに出力する。

10

【0615】

また周辺制御MPU4150aは、主制御基板4100からのコマンドと対応する音生成用スケジュールデータの先頭の音指令データを、周辺制御部4150の周辺制御ROM4150b又は周辺制御RAM4150cの各種制御データコピーエリア4150ceから抽出して周辺制御RAM4150cのスケジュールデータ記憶領域に4150caeにセットし、このスケジュールデータ記憶領域4150caeにセットされた音生成用スケジュールデータの先頭の音指令データを、周辺制御部4150の周辺制御ROM4150b又は周辺制御RAM4150cの各種制御データコピーエリア4150ceから抽出して音源内蔵VDP4160aに出力した後に、Vブランク信号が入力されたことを契機として、スケジュールデータ記憶領域4150caeにセットされた音生成用スケジュールデータに従って先頭の音指令データに続く次の音指令データを、周辺制御部4150の周辺制御ROM4150b又は周辺制御RAM4150cの各種制御データコピーエリア4150ceから抽出して音源内蔵VDP4160aに出力する。このように、周辺制御MPU4150aは、スケジュールデータ記憶領域4150caeにセットされた音生成用スケジュールデータに従って、この音生成用スケジュールデータに時系列に配列された音指令データを、Vブランク信号が入力されるごとに、先頭の音指令データから1つずつ音源内蔵VDP4160aに出力する。

20

30

【0616】

[6-3-2a. 音源内蔵VDP]

音源内蔵VDP4160aは、上述した内蔵音源のほかに、周辺制御MPU4150aから画面データが入力されると、この入力された画面データに基づいて液晶及び音制御ROM4160bからキャラクタデータを抽出してスプライトデータを作成して液晶表示装置1900に表示する1画面分（1フレーム分）の描画データを生成するためのVRAMも内蔵（以下、「内蔵VRAM」と記載する。）している。音源内蔵VDP4160aは、内蔵VRAM上に生成した描画データを液晶表示装置1900に出力する。このように、周辺制御MPU4150aが液晶表示装置1900に表示する1画面分（1フレーム分）の画面データを音源内蔵VDP4160aに出力すると、音源内蔵VDP4160aは、この入力された画面データに基づいて液晶及び音制御ROM4160bからキャラクタデータを抽出してスプライトデータを作成して液晶表示装置1900に表示する1画面分（1フレーム分）の描画データを内蔵VRAM上で生成し、この生成した描画データを液晶表示装置1900に出力する。つまり、「1画面分（1フレーム分）の画面データ」とは、液晶表示装置1900に表示する1画面分（1フレーム分）の描画データを内蔵VRAM上で生成するためのデータのことである。

40

50

【0617】

また音源内蔵VDP4160aは、1画面分（1フレーム分）の描画データを液晶表示装置1900に出力すると、周辺制御MPU4150aからの画面データを受け入れることができる状態である旨を伝えるVblank信号を周辺制御MPU4150aに出力する。本実施形態では、液晶表示装置1900のフレーム周波数（1秒間あたりの画面更新回数）として概ね秒間30fpsに設定しているため、Vblank信号が出力される間隔は、約33.3ms（ $=1000\text{ms} \div 30\text{fps}$ ）となっている。周辺制御MPU4150aは、このVblank信号が入力されたことを契機として、後述する周辺制御部Vblank信号割り込み処理を実行するようになっている。ここで、Vblank信号が出力される間隔は、液晶表示装置1900の液晶サイズによって多少変化する。また、周辺制御MPU4150aと音源内蔵VDP4160aとが実装された周辺制御基板4140の製造ロットにおいてもVblank信号が出力される間隔が多少変化する場合がある。

10

【0618】

なお、音源内蔵VDP4160aは、フレームバッファ方式が採用されている。この「フレームバッファ方式」とは、液晶表示装置1900の画面に描画する1画面分（1フレーム分）の描画データをフレームバッファ（内蔵VRAM）に保持し、このフレームバッファ（内蔵VRAM）に保持した1画面分（1フレーム分）の描画データを液晶表示装置1900に出力する方式である。

【0619】

また、音源内蔵VDP4160aは、主制御基板4100からのコマンドに基づいて周辺制御MPU4150aから上述した音指令データが入力されると、液晶及び音制御ROM4160bに記憶されている音楽や効果音等の音データを抽出して内蔵音源を制御することにより、音指令データに規定された、トラック番号に従って音楽及び効果音等の音データをトラックに組み込むとともに、出力チャンネル番号に従って使用する出力チャンネルを設定して本体枠3に設けたスピーカ821及び扉枠5に設けたスピーカ130、222、262から流れる音楽や効果音等をシリアル化してオーディオデータとしてオーディオデータ送信IC4160cに出力する。なお、音指令データには、音データを組み込むトラックの音量を調節するためのサブボリューム値も含まれており、音源内蔵VDP4160aの内蔵音源における複数のトラックには、音楽や効果音等の演出音の音データとその音量を調節するサブボリューム値のほかに、パチンコ遊技機1の不具合の発生やパチンコ遊技機1に対する不正行為をホールの店員等に報知するための報知音の音データとその音量を調節するサブボリューム値が組み込まれる。具体的には、演出音に対しては、上述した、音量調整ボリューム4140aのつまみ部が回動操作されて調節された基板ボリュームがサブボリューム値として設定され、報知音に対しては、音量調整ボリューム4140aのつまみ部の回動操作に基づく音量調整に全く依存されず最大音量がサブボリューム値として設定されるようになっている。演出音のサブボリューム値は、図43に示した、操作ユニット400のダイヤル操作部401や押圧操作部405を操作することで後述する設定モードへ移行して調節することができるようになっている。また、音指定データには、出力するチャンネルの音量を調節するためのマスターボリューム値も含まれており、音源内蔵VDP4160aの内蔵音源における複数の出力チャンネルには、音源内蔵VDP4160aの内蔵音源における複数のトラックうち、使用するトラックに組み込まれた演出音の音データと、使用するトラックに組み込まれた演出音の音量を調節するサブボリューム値と、を合成して、この合成した演出音の音量を、実際に、本体枠3に設けたスピーカ821及び扉枠5に設けたスピーカ130、222、262から流れる音量となるマスターボリューム値まで増幅し、この増幅した演出音をシリアル化してオーディオデータとしてオーディオデータ送信IC4160cに出力するようになっている。本実施形態では、マスターボリューム値は一定値に設定されており、合成した演出音の音量が最大音量であるときに、マスターボリューム値まで増幅されることにより、本体枠3に設けたスピーカ821及び扉枠5に設けたスピーカ130、222、262から流れる音量が許容最大音量となるように設定されている。具体的には、演出音に対しては、複数のトラック

20

30

40

50

のうち、使用するトラックに組み込まれた演出音の音データと、使用するトラックに組み込まれた演出音の音量を調節するサブボリューム値として設定された音量調整ボリューム 4 1 4 0 a のつまみ部が回動操作されて調節された基板ボリュームと、を合成して、この合成した演出音の音量を、実際に、本体枠 3 に設けたスピーカ 8 2 1 及び扉枠 5 に設けたスピーカ 1 3 0, 2 2 2, 2 6 2 から流れる音量となるマスターボリューム値まで増幅し、この増幅した演出音をシリアル化してオーディオデータとしてオーディオデータ送信 IC 4 1 6 0 c に出力し、報知音に対しては、使用するトラックに組み込まれた報知音の音データと、使用するトラックに組み込まれた報知音の音量を調節するサブボリューム値として設定された音量調整ボリューム 4 1 4 0 a のつまみ部の回動操作に基づく音量調整に全く依存されず最大音量と、を合成して、この合成した報知音の音量を、実際に、本体枠 3 に設けたスピーカ 8 2 1 及び扉枠 5 に設けたスピーカ 1 3 0, 2 2 2, 2 6 2 から流れる音量となるマスターボリューム値まで増幅し、この増幅した報知音をシリアル化してオーディオデータとしてオーディオデータ送信 IC 4 1 6 0 c に出力する。ここで、演出音が本体枠 3 に設けたスピーカ 8 2 1 及び扉枠 5 に設けたスピーカ 1 3 0, 2 2 2, 2 6 2 から流れている場合に、パチンコ遊技機 1 の不具合の発生やパチンコ遊技機 1 に対する不正行為をホールの店員等に報知するため報知音を流す制御について簡単に説明すると、まず演出音が組み込まれているトラックのサブボリューム値を強制的に消音に設定し、この演出音が組み込まれたトラックの音データと、その消音に設定したサブボリューム値と、報知音が組み込まれたトラックの音データと、報知音の音量が最大音量に設定されたサブボリューム値と、を合成し、この合成した演出音の音量と報知音の音量とを、実際に、本体枠 3 に設けたスピーカ 8 2 1 及び扉枠 5 に設けたスピーカ 1 3 0, 2 2 2, 2 6 2 から流れる音量となるマスターボリューム値まで増幅し、この増幅した演出音及び報知音をシリアル化してオーディオデータとしてオーディオデータ送信 IC 4 1 6 0 c に出力する。つまり、実際に、本体枠 3 に設けたスピーカ 8 2 1 及び扉枠 5 に設けたスピーカ 1 3 0, 2 2 2, 2 6 2 から流れる音は、最大音量の報知音だけが流れることとなる。このとき、演出音は消音となっているため、本体枠 3 に設けたスピーカ 8 2 1 及び扉枠 5 に設けたスピーカ 1 3 0, 2 2 2, 2 6 2 から流れないものの、演出音は、上述した音生成用スケジュールデータに従って進行している。本実施形態では、報知音は所定期間（例えば、9 0 秒）だけ本体枠 3 に設けたスピーカ 8 2 1 及び扉枠 5 に設けたスピーカ 1 3 0, 2 2 2, 2 6 2 から流れとなるようになっており、この所定期間経過すると、これまで消音に強制的に設定された音生成用スケジュールデータに従って進行している演出音の音量が、音量調整ボリューム 4 1 4 0 a のつまみ部が回動操作されて調節された基板ボリュームがサブボリューム値として再び設定され（このとき、操作ユニット 4 0 0 のダイヤル操作部 4 0 1 や押圧操作部 4 0 5 を操作することで設定モードへ移行して調節されいる場合には、その調節された演出音のサブボリューム値に設定され）、本体枠 3 に設けたスピーカ 8 2 1 及び扉枠 5 に設けたスピーカ 1 3 0, 2 2 2, 2 6 2 から流れるようになっていく。このように、演出音が本体枠 3 に設けたスピーカ 8 2 1 及び扉枠 5 に設けたスピーカ 1 3 0, 2 2 2, 2 6 2 から流れている場合に、パチンコ遊技機 1 の不具合の発生やパチンコ遊技機 1 に対する不正行為をホールの店員等に報知するため報知音が流れるときには、演出音の音量が消音になって報知音が本体枠 3 に設けたスピーカ 8 2 1 及び扉枠 5 に設けたスピーカ 1 3 0, 2 2 2, 2 6 2 から流れるものの、この消音となった演出音は、音生成用スケジュールデータに従って進行しているため、報知音が所定期間経過して本体枠 3 に設けたスピーカ 8 2 1 及び扉枠 5 に設けたスピーカ 1 3 0, 2 2 2, 2 6 2 から流れなくなると、演出音は、報知音が流れ始めたところから再び流れ始めるのではなく、報知音が流れ始めて所定期間経過した時点まで音生成用スケジュールデータに従って進行したところから再び流れ始めるようになっている。

【0 6 2 0】

[6 - 3 - 2 b. 液晶及び音制御 ROM]

液晶及び音制御 ROM 4 1 6 0 b は、極めて多くのキャラクタデータに加えて、音楽、効果音、報知音、及び告知音等の各種音データも予め記憶されている。

【0621】

[6-3-2c. オーディオデータ送信IC]

オーディオデータ送信IC4160cは、音源内蔵VDP4160aからのシリアル化したオーディオデータが入力されると、右側オーディオデータをプラス信号、マイナス信号とする差分方式のシリアルデータとして梓装飾駆動アンプ基板194に向かって送信するとともに、左側オーディオデータをプラス信号、マイナス信号とする差分方式のシリアルデータとして梓装飾駆動アンプ基板194に向かって送信する。これにより、本体梓3に設けたスピーカ821及び扉梓5に設けたスピーカ130、222、262から各種演出に合わせた音楽や効果音等がステレオ再生されるようになっている。なお、オーディオデータ送信IC4160cは、周辺制御基板4140から梓装飾駆動アンプ基板194に亘る基板間を、左右それぞれ差分方式のシリアルデータとしてオーディオデータを出力することにより、例えば、左側オーディオデータのプラス信号、マイナス信号にノイズの影響を受けても、プラス信号に乗ったノイズ成分と、マイナス信号に乗ったノイズ成分と、を梓装飾駆動アンプ基板194で合成して1つの左側オーディオデータにする際に、互いにキャンセルし合ってノイズ成分が除去されるようになっているため、ノイズ対策を講じることができる。

10

【0622】

[6-3-3. RTC制御部]

年月日を特定するカレンダー情報と時分秒を特定する時刻情報とを保持するRTC制御部4165は、図100に示すように、RTC4165aを中心として構成されている。このRTC4165aには、カレンダー情報と時刻情報とが保持されるRAM4165aが内蔵（以下、「RTC内蔵RAM4165a」と記載する。）されている。RTC4165aは、駆動用電源及びRTC内蔵RAM4165aのバックアップ用電源として電池4165b（本実施形態では、ボタン電池を採用している。）から電力が供給されるようになっている。つまりRTC4165aは、周辺制御基板4140（パチンコ遊技機1）からの電力が全く供給されずに、周辺制御基板4140（パチンコ遊技機1）と独立して電池4165bから電力が供給されている。これにより、RTC4165aは、パチンコ遊技機1の電力が遮断されても、電池4165bからの電力供給により、カレンダー情報や時刻情報を更新保持することができるようになっている。

20

【0623】

周辺制御部4150の周辺制御MPU4150aは、RTC4165aのRTC内蔵RAM4165aからカレンダー情報や時刻情報を取得して上述した周辺制御RAM4150cのRTC情報取得記憶領域4150cadにセットし、この取得したカレンダー情報や時刻情報に基づく演出を液晶表示装置1900で繰り広げることができるようになっている。このような演出としては、例えば、12月25日であればクリスマスツリーやトナカイの画面が液晶表示装置1900で繰り広げられたり、大晦日であれば新年カウントダウンを実行する画面が液晶表示装置1900で繰り広げられたりする等を挙げることができる。カレンダー情報や時刻情報は、工場出荷時に設定される。

30

【0624】

なお、RTC内蔵RAM4165aには、カレンダー情報や時刻情報のほかに、液晶表示装置1900のバックライトがLEDタイプのものが装着されている場合にはLEDの輝度設定情報が記憶保持されている。周辺制御MPU4150aは、液晶表示装置1900のバックライトがLEDタイプのものが装着されている場合には、RTC内蔵RAM4165aから輝度設定情報を取得してバックライトの輝度調整をPWM制御により行う。輝度設定情報は、液晶表示装置1900のバックライトであるLEDの輝度が100%～70%までに亘る範囲を5%刻みで調節するための輝度調節情報と、現在設定されている液晶表示装置1900のバックライトであるLEDの輝度と、が含まれている。さらに、RTC内蔵RAM4165aには、カレンダー情報、時刻情報や輝度設定情報のほかに、カレンダー情報、時刻情報、及び輝度設定情報をRTC内蔵RAM4165aに最初に記憶した年月日及び時分秒の情報として入力日時情報も記憶されている。また周辺

40

50

制御MPU4150aは、液晶表示装置1900のバックライトが冷陰極管タイプのものが装着されている場合には、バックライトのON/OFF制御もしくはONのみとするようになっている。RTC内蔵RAM4165aaに記憶される、カレンダー情報、時刻情報、輝度設定情報、及び入力日時情報等の各種情報は、遊技機メーカの製造ラインにおいて設定される。製造ラインにおいては、例えば液晶表示装置1900の表示テスト等の各種テストを行うため、液晶表示装置1900を最初に電源投入した日時として入力日時情報が製造ラインで入力された年月日及び時分秒である製造日時に設定される。

【0625】

このように、RTC内蔵RAM4165aaには、カレンダー情報や時刻情報のほかに、液晶表示装置1900のバックライトがLEDタイプのものが装着されている場合における輝度設定情報、及び入力日時情報等、パチンコ遊技機1の機種情報（例えば、低確率や高確率における大当たり遊技状態が発生する確率など）とは独立して維持が必要な情報を記憶保持することができるようになっている。

【0626】

また、RTC内蔵RAM4165aaに記憶保持される輝度設定情報等は、パチンコ遊技機1が設置されるホールの環境によっては製造日時に設定された液晶表示装置1900のバックライトの輝度では明るすぎたり、暗すぎたりする場合もある。そこで、図43に示した、操作ユニット400のダイヤル操作部401や押圧操作部405を操作することで設定モードへ移行してバックライトの輝度を所定の輝度に調節することができるようになっている。パチンコ遊技機1の電源投入後、所定時間内において、操作ユニット400のダイヤル操作部401や押圧操作部405を操作すると、設定モードを行うための画面が液晶表示装置1900に表示されるほかに、客待ち状態となって液晶表示装置1900によるデモンストレーションが行われている期間内において、操作ユニット400のダイヤル操作部401や押圧操作部405を操作すると、設定モードを行うための画面が液晶表示装置1900に表示されるようになっている。この設定モードの画面に従って操作ユニット400のダイヤル操作部401や押圧操作部405を操作することでカレンダー情報、時刻情報を再設定したり、バックライトの輝度を所望の輝度に調節したりすることができる。この調節された所望の輝度は、輝度設定情報に記憶されるLEDの輝度として上書き（更新記憶）されるようになっている。なお、設定モードでは、周辺制御MPU4150aは、上述した輝度補正プログラムを実行することにより、液晶表示装置1900のバックライトがLEDタイプのものが装着されている場合には、液晶表示装置1900の経年変化にともなう輝度低下を補正する。周辺制御MPU4150aは、RTC制御部4165のRTC内蔵RAM4165aaから、入力日時情報を取得して液晶表示装置1900を最初に電源投入した日時を特定し、年月日を特定するカレンダー情報と時分秒を特定する時刻情報とを取得して現在の日時を特定し、液晶表示装置1900のバックライトであるLEDの輝度が100%～70%までに亘る範囲を5%刻みで調節するための輝度調節情報と現在設定されている液晶表示装置1900のバックライトであるLEDの輝度とを有する輝度設定情報を取得する。この取得した輝度設定情報を周辺制御ROM4150bに予め記憶されている補正情報に基づいて補正する。例えば、液晶表示装置1900を最初に電源投入した日時と現在の日時とから、液晶表示装置1900を最初に電源投入した日時からすでに6月を経過している場合には、周辺制御ROM4150bから対応する補正情報（例えば、5%）を取得するとともに、輝度設定情報に含まれるLEDの輝度が75%で液晶表示装置1900のバックライトを点灯するときには、この75%に対して取得した補正情報である5%だけさらに上乗せした80%の輝度となるように、輝度設定情報に含まれる輝度調節情報に基づいて液晶表示装置1900のバックライトの輝度を調節して点灯し、液晶表示装置1900を最初に電源投入した日時からすでに12月を経過している場合には、周辺制御ROM4150bから対応する補正情報（例えば、10%）を取得するとともに、輝度設定情報に含まれるLEDの輝度が75%で液晶表示装置1900のバックライトを点灯するときには、この75%に対して取得した補正情報である10%だけさらに上乗せした85%の輝度となるように、輝度設定情報に含まれる輝度調

10

20

30

40

50

節情報に基づいて液晶表示装置1900のバックライトの輝度を調節して点灯する。なお、RTC制御部4165のRTC内蔵RAM4165aaから、直接、年月日を特定するカレンダー情報と時分秒を特定する時刻情報とを取得して現在の日時を特定してもいいし、後述する周辺制御部電源投入時処理におけるステップS1002の現在時刻情報取得処理において周辺制御RAM4150cのRTC情報取得記憶領域4150cadにおける、カレンダー情報記憶部にセットされて周辺制御基板4140のシステムにより更新される現在のカレンダー情報と、時刻情報記憶部にセットされて周辺制御基板4140のシステムにより更新される現在の時刻情報と、を取得して現在の日時を特定してもいい。

【0627】

[6-3-4. 音量調整ボリューム]

音量調整ボリューム4140aは、上述したように、本体枠3に設けたスピーカ821及び扉枠5に設けたスピーカ130, 222, 262から流れる音楽や効果音等の音量をつまみ部を回動操作することにより調節することができるようになっている。音量調整ボリューム4140aは、上述したように、そのつまみ部が回動操作されることにより抵抗値が可変するようになっており、電氣的に接続された周辺制御A/Dコンバータ4150akがつまみ部の回転位置における抵抗値により分圧された電圧を、アナログ値からデジタル値に変換して、値0～値1023までの1024段階の値に変換している。本実施形態では、上述したように、1024段階の値を7つに分割して基板ボリューム0～6として管理している。基板ボリューム0では消音、基板ボリューム6では最大音量に設定されており、基板ボリューム0から基板ボリューム6に向かって音量が大きくなるようにそれぞれ設定されている。基板ボリューム0～6に設定された音量となるように液晶及び音制御部4160（後述する音源内蔵VDP4160a）を制御して本体枠3に設けたスピーカ821及び扉枠5に設けたスピーカ130, 222, 262から音楽や効果音が流れるようになっている。このように、つまみ部の回動操作に基づく音量調整により本体枠3に設けたスピーカ821及び扉枠5に設けたスピーカ130, 222, 262から音楽や効果音が流れるようになっている。また、本実施形態では、上述したように、音楽や効果音のほかに、パチンコ遊技機1の不具合の発生やパチンコ遊技機1に対する不正行為をホールの店員等に報知するための報知音や、遊技演出に関する内容等を告知する（例えば、液晶表示装置1900に繰り返し広げられている画面をより迫力あるものとして演出したり、遊技者にとって有利な遊技状態に移行する可能性が高いこと告知したり等。）ための告知音も本体枠3に設けたスピーカ821及び扉枠5に設けたスピーカ130, 222, 262から流れるが、報知音や告知音は、つまみ部の回動操作に基づく音量調整に全く依存されずに流れる仕組みとなっており、消音から最大音量までの音量をプログラムにより液晶及び音制御部4160（後述する音源内蔵VDP4160a）を制御して調整することができるようになっている。このプログラムにより調整される音量は、上述した7段階に分けられた基板ボリュームと異なり、消音から最大音量までを滑らかに変化させることができるようになっている。これにより、例えば、ホールの店員等が音量調整ボリューム4140aのつまみ部を回動操作して音量を小さく設定した場合であっても、本体枠3に設けたスピーカ821及び扉枠5に設けたスピーカ130, 222, 262から流れる音楽や効果音等の演出音が小さくなるものの、パチンコ遊技機1に不具合が発生しているときや遊技者が不正行為を行っているときには大音量（本実施形態では、最大音量）に設定した報知音を流すことができる。したがって、演出音の音量を小さくしても、報知音によりホールの店員等が不具合の発生や遊技者の不正行為を気づき難くなることを防止することができる。また、つまみ部の回動操作に基づく音量調整により設定されている現在の基板ボリュームに基づいて、広告音を流す音量を小さくして音楽や効果音の妨げとならないようにしたりする一方、広告音を流す音量を大きくして音楽や効果音に加えて液晶表示装置1900で繰り返し広げられている画面をより迫力あるものとして演出したり、遊技者にとって有利な遊技状態に移行する可能性が高いこと告知したりすることもできる。

【0628】

なお、本実施形態では、音量調整ボリューム4140aのつまみ部を回動操作すること

10

20

30

40

50

により音楽や効果音の音量を調節するようになっていることに加えて、図43に示した、操作ユニット400のダイヤル操作部401や押圧操作部405を操作することで設定モードへ移行して音楽や効果音の音量を調節することができるようになっている。パチンコ遊技機1の電源投入後、所定時間内において、操作ユニット400のダイヤル操作部401や押圧操作部405を操作すると、設定モードを行うための画面が液晶表示装置1900に表示されるほかに、客待ち状態となって液晶表示装置1900によるデモンストラーションが行われている期間内において、操作ユニット400のダイヤル操作部401や押圧操作部405を操作すると、設定モードを行うための画面が液晶表示装置1900に表示されるようになっている。この設定モードの画面に従って操作ユニット400のダイヤル操作部401や押圧操作部405を操作することで音楽や効果音の音量を所望の音量に調節することができる。具体的には、音量調整ボリューム4140aのつまみ部の回転位置における抵抗値により分圧された電圧を、周辺制御A/Dコンバータ4150akがアナログ値からデジタル値に変換して、この変換した値に対して、操作ユニット400のダイヤル操作部401や押圧操作部405の操作に応じて所定値を加算又は減算することによって、基板ボリュームの値を増やしたり、又は減らしたりすることができるようになっている。この調節された音量は、音源内蔵VDP4160aの内蔵音源における複数のトラックのうち、音楽や効果音等の演出音の音データが組み込まれたトラックに対して、サブボリューム値として設定更新されて演出音の音量の調節に反映されるものの、上述した報知音や告知音の音量に調節に反映されないようになっている。

【0629】

このように、本実施形態では、音量調整ボリューム4140aのつまみ部を直接回動操作することにより音楽や効果音の音量を調節する場合と、操作ユニット400のダイヤル操作部401や押圧操作部405の操作に応じて所定値を加算又は減算することによって、基板ボリュームの値を増やしたり、又は減らしたりすることにより音楽や効果音の音量を調節する場合と、の2つの方法がある。音量調整ボリューム4140aは、周辺制御基板4140に実装されているため、本体枠3を外枠2から必ず開放した状態にする必要がある。そうすると、音量調整ボリューム4140aのつまみ部を回動操作することができるのは、ホールの店員となる。ところが、ホールの店員が調節した音量では、遊技者にとって小さく感じて音楽や効果音を聞き取り難い場合もあるし、遊技者にとって大きく感じて音楽や効果音をうるさく感じる場合もある。そこで、パチンコ遊技機1の電源投入後、所定時間内において、操作ユニット400のダイヤル操作部401や押圧操作部405を操作したり、客待ち状態となって液晶表示装置1900によるデモンストラーションが行われている期間内において、操作ユニット400のダイヤル操作部401や押圧操作部405を操作したりした場合には、設定モードを行うための画面が液晶表示装置1900に表示され、この設定モードの画面に従って操作ユニット400のダイヤル操作部401や押圧操作部405を操作することで音楽や効果音の音量を所望の音量に調節することができるようになっている。これにより、遊技者は所望の音量に音楽や効果音の音量を調節することができるため、ホールの店員が調節した音量を小さく感じて音楽や効果音を聞き取り難い場合には、操作ユニット400のダイヤル操作部401や押圧操作部405を操作して所望の音量まで大きくすることができるし、ホールの店員が調節した音量を大きく感じて音楽や効果音をうるさく感じる場合には、操作ユニット400のダイヤル操作部401や押圧操作部405を操作して所望の音量まで小さくすることができる。

【0630】

また、本実施形態では、パチンコ遊技機1において遊技が行われていない状態が所定時間継続され、客待ち状態となって液晶表示装置1900によるデモンストラーションが繰り返し行われると（例えば、10回）、前回、パチンコ遊技機1の対面に着座して遊技を行っていた遊技者が調節した音量がキャンセルされて、音量が初期化されるようになっている。この音量の初期化では、ホールの店員が調節した音量、つまりホールの店員が音量調整ボリューム4140aのつまみ部を直接回動操作して調節した音量となるようになっている。これにより、前回、パチンコ遊技機1の対面に着座して遊技を行っていた遊技者

が調節した音量を小さく感じて音楽や効果音を聞き取り難い場合には、今回、パチンコ遊技機 1 の対面に着座して遊技を行う遊技者が操作ユニット 400 のダイヤル操作部 401 や押圧操作部 405 を操作して所望の音量まで大きくすることができるし、前回、パチンコ遊技機 1 の対面に着座して遊技を行っていた遊技者が調節した音量を大きく感じて音楽や効果音をうるさく感じる場合には、今回、パチンコ遊技機 1 の対面に着座して遊技を行う遊技者が操作ユニット 400 のダイヤル操作部 401 や押圧操作部 405 を操作して所望の音量まで小さくすることができる。

【0631】

[6-4. ランプ駆動基板]

ランプ駆動基板 4170 は、図 100 に示すように、遊技盤 4 の各種装飾基板に点灯信号、点滅信号や階調点灯信号等の各種信号を出力するランプ駆動回路 4170a と、測距センサ基板 DMA~DMD にそれぞれ実装された測距センサ SA~SD からの検出信号のパルス幅をそれぞれ伸張するワンショットマルチバイブレータ回路 4170b~4170e と、測距センサ SA~SD へ電力供給又は電力停止（電源 ON 又は電源 OFF）する測距センサ電源 ON/OFF 回路 4170f~4170i と、を備えている。ワンショットマルチバイブレータ回路 4170b~4170e で伸張された測距センサ SA~SD からの各検出信号は、周辺制御基板 4140 の周辺制御部 4150 における周辺制御 MPU 4150a に内蔵されるパラレル I/O ポート（周辺制御各種パラレル I/O ポート 4150ag）のうち、測距センサ用入力ポートにそれぞれ入力されている。また、周辺制御 MPU 4150a に内蔵されたパラレル I/O ポート（周辺制御各種パラレル I/O ポート 4150ag）のうち、測距センサ用出力ポートからそれぞれ出力される測距センサ SA~SD への電力供給を開始する電源 ON 信号や電力供給を停止する電源 OFF 信号は、測距センサ電源 ON/OFF 回路 4170f~4170i にそれぞれ入力されている。このように、測距センサ SA~SD は、個別に電源 ON 又は電源 OFF することができるようになっている。

【0632】

[6-5. 測距センサ基板]

測距センサ基板 DMA~DMD は、図 100 に示すように、測距センサ SA~SD のほかに、測距センサ SA~SD の補助電源となる電解コンデンサ DMAC0~DMDC0 がそれぞれ実装されている。ランプ駆動基板 4170 の測距センサ電源 ON/OFF 回路 4170f~4170i から供給される電力は、電解コンデンサ DMAC0~DMDC0 でそれぞれ充電されるとともに、測距センサ SA~SD にそれぞれ供給されている。測距センサ SA~SD から出力される各検出信号は、ランプ駆動基板 4170 のワンショットマルチバイブレータ回路 4170b~4170e にそれぞれ入力されている。

【0633】

[7. 電源システム]

次に、パチンコ遊技機 1 に供給される電力について、図 102、及び図 103 を参照して説明する。図 102 はパチンコ遊技機の電源システムを示すブロック図であり、図 103 は図 102 のつづきを示すブロック図である。まず、電源基板 851 について説明し、続いて各制御基板等へ供給される電源について説明する。なお、各種基板のグランドや各種端子板のグランドは、図示しないが、電源基板 851 のグランドと電氣的に接続されている。

【0634】

[7-1. 電源基板]

電源基板 851 は、電源コードと電氣的に接続されており、この電源コードのプラグがパチンコ島設備の電源コンセントに差し込まれている。図 79 に示した電源スイッチ 852 を操作すると、パチンコ島設備から供給されている電力が電源基板 851 に供給され、パチンコ遊技機 1 の電源投入を行うことができる。

【0635】

電源基板 851 は、図 102 に示すように、全波整流回路 851a、力率改善回路 85

10

20

30

40

50

1 b、平滑化回路 8 5 1 c、+ 5. 2 V 作成回路 8 5 1 d、+ 5. 2 5 V 作成回路 8 5 1 e、+ 1 2 V 作成回路 8 5 1 f、+ 2 4 V 作成回路 8 5 1 g を備えている。全波整流回路 8 5 1 a は、パチンコ島設備から供給されている交流 2 4 ボルト (A C 2 4 V) を全波整流して力率改善回路 8 5 1 b に供給している。この力率改善回路 8 5 1 b は、全波整流された電力の力率を改善して直流 + 3 7 V (D C + 3 7 V、以下、「+ 3 7 V」と記載する。) を作成して平滑化回路 8 5 1 c に供給している。この平滑化回路 8 5 1 c は、入力される + 3 7 V のリップルを除去して + 3 7 V を平滑化させて + 5. 2 V 作成回路 8 5 1 d、+ 5. 2 5 V 作成回路 8 5 1 e、+ 1 2 V 作成回路 8 5 1 f、+ 2 4 V 作成回路 8 5 1 g、払出制御基板 4 1 1 0、及び枠周辺中継端子板 8 6 8 にそれぞれ供給している。+ 5. 2 V 作成回路 8 5 1 d は、平滑化回路 8 5 1 c から供給される + 3 7 V から直流 + 5. 2 V (D C + 5. 2 V、以下、「+ 5. 2 V」と記載する。) を作成している。この + 5. 2 V が印加されて供給される電源系統が + 5. 2 V 電源ラインとなる。+ 5. 2 5 V 作成回路 8 5 1 e は、平滑化回路 8 5 1 c から供給される + 3 7 V から直流 + 5. 2 5 V (D C + 5. 2 5 V、以下、「+ 5. 2 5 V」と記載する。) を作成している。この + 5. 2 5 V が印加されて供給される電源系統が + 5. 2 5 V 電源ラインとなる。+ 1 2 V 作成回路 8 5 1 f は、平滑化回路 8 5 1 c から供給される + 3 7 V から直流 + 1 2 V (D C + 1 2 V、以下、「+ 1 2 V」と記載する。) を作成している。この + 1 2 V が印加されて供給される電源系統が + 1 2 V 電源ラインとなる。+ 2 4 V 作成回路 8 5 1 g は、平滑化回路 8 5 1 c から供給される + 3 7 V から直流 + 2 4 V (D C + 2 4 V、以下、「+ 2 4 V」と記載する。) を作成している。この + 2 4 V が印加されて供給される電源系統が + 2 4 V 電源ラインとなる。+ 5. 2 V 作成回路 8 5 1 d、+ 1 2 V 作成回路 8 5 1 f、及び + 2 4 V 作成回路 8 5 1 g で作成される電圧は、払出制御基板 4 1 1 0 に供給され、+ 5. 2 5 V 作成回路 8 5 1 e、+ 1 2 V 作成回路 8 5 1 f、及び + 2 4 V 作成回路 8 5 1 g で作成される電圧は、枠周辺中継端子板 8 6 8 に供給されている。なお、パチンコ島設備から供給されている A C 2 4 V は、全波整流回路 8 5 1 a のほかに、電源基板 8 5 1 を介して遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 にも供給されている。

【0 6 3 6】

また、電源基板 8 5 1 は、キャパシタ B C 0、B C 1 を備えている。キャパシタ B C 0 は、主制御基板 4 1 0 0 の主制御 M P U 4 1 0 0 a に内蔵された R A M (主制御内蔵 R A M) のバックアップ電源であり、キャパシタ B C 1 は、払出制御基板 4 1 1 0 における払出制御部 4 1 2 0 の払出制御 M P U 4 1 2 0 a に内蔵された R A M (払出制御内蔵 R A M) のバックアップ電源である。

【0 6 3 7】

+ 5. 2 V 作成回路 8 5 1 d で作成される + 5. 2 V は、後述するように、払出制御基板 4 1 1 0 に供給されるとともに、払出制御基板 4 1 1 0 を介して主制御基板 4 1 0 0 に供給されている。払出制御基板 4 1 1 0 に供給される + 5. 2 V は、払出制御 M P U 4 1 2 0 a の電源端子に印加されるとともに、ダイオード P D 0 を介して払出制御内蔵 R A M の電源端子に印加されるようになっている。主制御基板 4 1 0 0 に供給される + 5. 2 V は、主制御 M P U 4 1 0 0 a の電源端子に印加されるとともに、ダイオード M D 0 を介して主制御内蔵 R A M の電源端子に印加されるようになっている。

【0 6 3 8】

電源基板 8 5 1 のキャパシタ B C 1 のマイナス端子 (以下、「キャパシタ B C 1 の一端子」と記載する。) は、グランドと接地される一方、そのプラス端子 (以下、「キャパシタ B C 1 の + 端子」と記載する。) は、払出制御基板 4 1 1 0 の払出制御内蔵 R A M の電源端子と電氣的に接続されるとともに、払出制御基板 4 1 1 0 のダイオード P D 0 のカソード端子とも電氣的に接続されている。つまり、+ 5. 2 V 作成回路 8 5 1 d からの電力は、払出制御 M P U 4 1 2 0 a の電源端子に向かって電流が流れるとともに、ダイオード P D 0 により順方向である払出制御内蔵 R A M の電源端子と、キャパシタ B C 1 の + 端子と、に向かって電流が流れるようになっている。このように、キャパシタ B C 1 は、+ 5. 2 V 作成回路 8 5 1 d で作成される + 5. 2 V が払出制御基板 4 1 1 0、そして再び払

出制御基板 4 1 1 0 から電源基板 8 5 1 に戻ってくるという電氣的な接続方法により + 5 . 2 V が印加されて充電することができるようになっている。これにより、+ 5 . 2 V 作成回路 8 5 1 d からの電力が払出制御基板 4 1 1 0 に供給されなくなった場合には、キャパシタ B C 1 に充電された電荷が払 V B B として払出制御基板 4 1 1 0 に供給されるようになっているため、払出制御 M P U 4 1 2 0 a の電源端子にはダイオード P D 0 により電流が妨げられて流れず払出制御 M P U 4 1 2 0 a が作動しないものの、払出制御内蔵 R A M の電源端子には払 V B B が印加されることにより記憶内容が保持されるようになっている。

【0639】

電源基板 8 5 1 のキャパシタ B C 0 のマイナス端子（以下、「キャパシタ B C 0 の一端子」と記載する。）は、グランドと接地される一方、そのプラス端子（以下、「キャパシタ B C 0 の+端子」と記載する。）は、払出制御基板 4 1 1 0 を介して主制御基板 4 1 0 0 の主制御内蔵 R A M の電源端子と電氣的に接続されるとともに、主制御基板 4 1 0 0 のダイオード M D 0 のカソード端子とも電氣的に接続されている。つまり、+ 5 . 2 V 作成回路 8 5 1 d からの電力は、主制御 M P U 4 1 0 0 a の電源端子に向かって電流が流れるとともに、ダイオード M D 0 により順方向である主制御内蔵 R A M の電源端子と、キャパシタ B C 0 の+端子と、に向かって電流が流れるようになっている。このように、キャパシタ B C 0 は、+ 5 . 2 V 作成回路 8 5 1 d で作成される + 5 . 2 V が払出制御基板 4 1 1 0 、主制御基板 4 1 0 0 、そして再び払出制御基板 4 1 1 0 から電源基板 8 5 1 に戻ってくるという電氣的な接続方法により + 5 . 2 V が印加されて充電することができるようになっている。これにより、+ 5 . 2 V 作成回路 8 5 1 d からの電力が主制御基板 4 1 0 0 に供給されなくなった場合には、キャパシタ B C 0 に充電された電荷が主 V B B として主制御基板 4 1 0 0 に供給されるようになっているため、主制御 M P U 4 1 0 0 a の電源端子にはダイオード M D 0 により電流が妨げられて流れず主制御 M P U 4 1 0 0 a が作動しないものの、主制御内蔵 R A M の電源端子には主 V B B が印加されることにより記憶内容が保持されるようになっている。

【0640】

[7-2. 各制御基板等に供給される電圧]

次に、各制御基板等に供給される電圧についての概要を説明し、続いて、主として払出制御基板 4 1 1 0 、主制御基板 4 1 0 0 、発射電源基板 8 3 1 、ランプ駆動基板 4 1 7 0 及び測距センサ基板 D M A ~ D M D に供給される電圧について説明する。

【0641】

電源基板 8 5 1 で作成された + 5 . 2 V 、+ 1 2 V 、及び + 2 4 V という 3 種類の電圧は、図 1 0 2 に示すように、払出制御基板 4 1 1 0 に供給されるとともに、この払出制御基板 4 1 1 0 を介して主制御基板 4 1 0 0 にも供給されている。また電源基板 8 5 1 で作成された + 5 . 2 5 V 、+ 1 2 V 、+ 2 4 V 、及び + 3 7 V という 4 種類の電圧は、枠周辺中継端子板 8 6 8 に供給されるとともに、この枠周辺中継端子板 8 6 8 を介して周辺制御基板 4 1 4 0 に供給される一方、その 4 種類の電圧のうち、+ 5 . 2 5 V 、+ 1 2 V 、及び + 2 4 V という 3 種類の電圧が周辺扉中継端子板 8 8 2 に供給されている。周辺制御基板 4 1 4 0 に供給される + 5 . 2 5 V 、+ 1 2 V 、+ 2 4 V 、及び + 3 7 V という 4 種類の電圧は、図 1 0 3 (a) に示すように、その 4 種類の電圧のうち、+ 5 . 2 5 V 、+ 1 2 V 、及び + 2 4 V という 3 種類の電圧がランプ駆動基板 4 1 7 0 のランプ駆動回路 4 1 7 0 a に供給されてランプ駆動回路 4 1 7 0 a から遊技盤 4 の各種装飾基板に点灯信号、点滅信号や階調点灯信号等の各種信号が出力され、その 4 種類の電圧がモータ駆動基板 4 1 8 0 の駆動源駆動回路 4 1 8 0 a に供給されて駆動源駆動回路 4 1 8 0 a から遊技盤 4 のモータやソレノイド等の電氣的駆動源に駆動信号を出力している。また、その 4 種類の電圧のうち、+ 2 4 V 及び + 3 7 V という 2 種類の電圧が液晶表示装置 1 9 0 0 に供給されている。液晶表示装置 1 9 0 0 は、描画制御される液晶モジュール（図示しない）と、この液晶モジュールのバックライト用の電源であるバックライト電源（図示しない）と、を備えており、+ 2 4 V が液晶モジュールに供給され、+ 3 7 V がバックライト電源に

供給されている。これに対して、周辺扉中継端子板 882 に供給される +5.25V、+12V、及び +24V という 3 種類の電圧は、図 103 (b) に示すように、枠装飾駆動アンプ基板 194 に供給されており、その 3 種類の電圧のうち、+12V が +9V 作成回路 194a に供給されて直流 +9V (DC+9V、以下、「+9V」と記載する。) を作成している。枠装飾駆動アンプ基板 194 は、その 3 種類の電圧に加えて、+9V 作成回路 194a で作成される +9V を合わせた 4 種類の電圧を扉枠 5 の各種装飾基板等に供給している。

【0642】

[7-2-1. 払出制御基板に供給される電圧]

払出制御基板 4110 は、図 102 に示すように、払出制御 MPU 4120a 等のほかに、払出制御フィルタ回路 4110a、停電監視回路 4110b も備えている。この払出制御フィルタ回路 4110a は、電源基板 851 からの +5.2V が供給されており、この +5.2V からノイズを除去している。この +5.2V は、ダイオード PD0 を介して電源基板 851 のキャパシタ BC1 に供給されるほかに、例えば、払出制御部 4120 の払出制御 MPU 4120a 等に供給されている。停電監視回路 4110b は、電源基板 851 からの +12V 及び +24V が供給されており、これら +12V 及び +24V の停電又は瞬停の兆候を監視している。停電監視回路 4110b は、+12V 及び +24V の停電又は瞬停の兆候を検出すると、停電予告として停電予告信号を主制御基板 4100 の主制御 MPU 4100a に出力する。この停電予告信号は、主制御基板 4100 を介して、周辺制御基板 4140 に伝わることにより、この周辺制御基板 4140 を介して、図 103 (a), (b) に示すように、液晶表示装置 1900 のバックライト電源 1900b に伝わる一方、枠周辺中継端子板 868、周辺扉中継端子板 882、そして枠装飾駆動アンプ基板 194 にも伝わって、枠装飾駆動アンプ基板 194 を介して、扉枠 5 の各種装飾基板等に伝わるようになっている。

【0643】

なお、+12V 及び +24V は、停電監視回路 4110b に供給されるほかに、+12V は、例えば、払出制御部 4120 の払出制御入力回路 4120e 等にも供給され、+24V は、例えば、払出制御部 4120 の払出モータ駆動回路 4120d 等にも供給されている。また、電源基板 851 からの +37 は、払出制御基板 4110 において何ら使用されずに、払出制御基板 4110 を介して、そのまま発射電源基板 831 に供給されている。発射電源基板 831 は、供給される +37V から後述する所定電圧を作成して発射制御部 4130 の発射ソレノイド駆動回路 4130d に供給している。

【0644】

このように、停電監視回路 4110b を本体枠 3 側の払出制御基板 4110 に備えることによって、遊技盤 4 を製造するごとに停電監視回路 4110b を搭載する必要がまったくなくなるため、遊技盤 4 の製造コスト削減に寄与することができる。

【0645】

ここで、本実施形態では、払出制御基板 4110 に停電監視回路 4110b を備えた構成としている理由について簡単に説明する。電源基板 851 からの +5.2V、+12V、及び +24V は、上述したように、払出制御基板 4110 を介して主制御基板 4100 に供給されている。換言すると、本体枠 3 側に備える電源基板 851 からの +5.2V、+12V、及び +24V は、遊技盤 4 側に備える主制御基板 4100 に対して、伝送経路として最も近い関係となっている本体枠 3 側に備える払出制御基板 4110 を介して供給されている。これにより、電源基板 851 に停電監視回路を備える場合と比べて、主制御基板 4100 に対して伝送経路としてより近い関係で +12V 及び +24V の停電又は瞬停の兆候を監視することができるため、停電予告信号を主制御基板 4100 に伝える伝送経路を短く構成することによって主制御基板 4100 が重要な遊技情報のバックアップを開始するタイミングを速くすることに寄与することができる。また、上述した、+12V 電源ラインと +24V 電源ラインとの 2 つの電源ラインに印加される電圧をそれぞれ監視することによって、+12V 電源ライン又は +24V 電源ラインの一方の電源ラインに印

加される電圧を監視する場合と比べて、停電又は瞬停等の電源断の兆候をより正確に把握することができる。また、最近のパチンコ遊技機では、扉枠や遊技盤等に極めて多くの電飾を設けることによって、煌びやかな演出や迫力ある魅力的な演出を遊技者に提供しており、電飾の数が増加する傾向にある。これに伴って消費電力も大きくなってきており、電源基板を改良する機会も増加してきている。これに対して、払出制御基板は、専ら遊技球の払出動作等を行う基板であるため、払出に関する大きなシステム改良がなければ、作り直す機会が極めて少ない。そこで、本実施形態では、上述した理由により、停電監視回路4110bを、電源基板851に備えた構成を採用せず、払出制御基板4110に備えた構成を採用した。

【0646】

10

[7-2-2. 主制御基板に供給される電圧]

主制御基板4100は、図102に示すように、主制御MPU4100a等のほかに、主制御フィルタ回路4100gも備えている。主制御フィルタ回路4100gは、払出制御基板4110からの+5.2Vが供給されており、この+5.2Vからノイズを除去している。この+5.2Vは、ダイオードMD0を介して電源基板851のキャパシタBC0に供給されるほかに、例えば、主制御MPU4100a等にも供給されている。払出制御基板4110からの+12Vは、例えば、主制御入力回路4100c等にも供給され、払出制御基板4110からの+24Vは、例えば、主制御ソレノイド駆動回路4100d等にも供給されている。

【0647】

20

[7-2-3. 発射電源基板に供給される電圧]

発射電源基板831は、図102に示すように、DC/DCコンバータ831a、電解コンデンサSC0（本実施形態では、静電容量：4700マイクロファラッド（ μF ））を備えている。DC/DCコンバータ831aは、払出制御基板4110からの+37Vを降圧して直流+35V（DC+35V、以下、「+35V」と記載する。）を作成して払出制御基板4110における発射制御部4130の発射ソレノイド駆動回路4130dに供給している。

【0648】

電解コンデンサSC0のマイナス端子（以下、「電解コンデンサSC0の－端子」と記載する。）は、グランドと接地される一方、そのプラス端子（以下、「電解コンデンサSC0の＋端子」と記載する。）は、DC/DCコンバータ831aの+35V出力端子と電氣的に接続されている。つまり、電解コンデンサSC0は、DC/DCコンバータ831aから出力される+35Vが印加されることで充電されるようになっている。本実施形態では、DC/DCコンバータ831aからの電流と、電解コンデンサSC0に充電された電荷の放電による電流と、が併合された併合電流が払出制御基板4110の発射ソレノイド駆動回路4130dに流れるようになっている。その詳細な説明は後述する。

30

【0649】

なお、上述したように、電源基板851からの+5.2Vは、払出制御基板4110に供給されるのに対して、電源基板851からの+5.25Vは、枠周辺中継端子板868に供給されている。+5.2V及び+5.25Vは、各制御基板の制御基準電圧となるものであるが、電源基板851と配線（ハーネス）を介して電氣的に接続された場合に、配線のトータル長さ、つまり電源経路が短い、払出制御基板4110と主制御基板4100とに対しては、その配線に伴う電圧ドロップ（電圧降下）を小さく見積もることができるため、+5.2Vが電源基板851から供給されるのに対して、配線のトータル長さ、つまり電源経路が払出制御基板4110と主制御基板4100とに比べて長い、周辺制御基板4140や枠装飾駆動アンプ基板194に加えて、周辺制御基板4140に従属する、ランプ駆動基板4170、及びモータ駆動基板4180や枠装飾駆動アンプ基板194に従属する扉枠側の各種装飾基板等に対しては、その配線に伴う電圧ドロップ（電圧降下）が無視できないため、払出制御基板4110と主制御基板4100とに供給される+5.2Vより高い電圧である+5.25Vが電源基板851から供給されている。

40

50

【0650】

[7-2-4. ランプ駆動基板に供給される電圧]

ランプ駆動基板4170は、図103(a)に示すように、ランプ駆動回路4170a、ワンショットマルチバイブレータ回路4170b~4170e、及び測距センサ電源ON/OFF回路4170f~4170iのほかに、+3.3V作成回路4170kを備えている。ランプ駆動基板4170には、上述したように、+5.25V、+12V、及び+24Vという3種類の電圧が周辺制御基板4140からランプ駆動回路4170aに供給されている。また、+5.25Vは、+3.3V作成回路4170k、及び測距センサ電源ON/OFF回路4170f~4170iにもそれぞれ供給されている。+3.3V作成回路4170kは、周辺制御基板4140から供給される+5.25Vを降圧して直流+3.3V(DC+3.3V、以下、「+3.3V」と記載する。)を作成してワンショットマルチバイブレータ回路4170b~4170eに供給している。測距センサ電源ON/OFF回路4170f~4170iは、周辺制御基板4140からの電源ON信号や電源OFF信号に従って電源ON/OFFする制御を行って周辺制御基板4140から供給される+5.25Vを測距センサ基板DMA~DMDに実装された測距センサSA~SDに供給したり、その供給を停止したりする。

【0651】

[7-2-5. 測距センサ基板に供給される電圧]

測距センサ基板DMA~DMDは、図103(a)に示すように、ランプ駆動基板4170の測距センサ電源ON/OFF回路4170f~4170iからの+5.25Vが電解コンデンサDMAC0~DMDC0でそれぞれ充電されるとともに、測距センサSA~SDにそれぞれ供給されている。このように、電解コンデンサDMAC0~DMDC0は、測距センサSA~SDの補助電源となっている。これにより、ランプ駆動基板4170の測距センサ電源ON/OFF回路4170f~4170iから供給される+5.25Vが一時的に不安定になっても測距センサ基板DMA~DMDにそれぞれ実装された電解コンデンサDMAC0~DMDC0により補助されることで安定化された+5.25Vが測距センサSA~SDにそれぞれ供給されるようになっている。

【0652】

[8. 主制御基板の回路]

次に、図97に示した主制御基板4100の回路等について、図104、及び図105を参照して説明する。図104は主制御基板の回路を示す回路図であり、図105は主制御基板と周辺制御基板との基板間の通信用インターフェース回路を示す回路図である。まず、図102に示した主制御フィルタ回路4100gについて説明し、続いて主制御基板4100で作成された電源、主制御システムリセットIC、主制御水晶発振器、主制御入力回路、主制御I/Oポート4100b等の各種入出力信号、主制御基板4100と周辺制御基板4140との基板間の通信用インターフェース回路について説明する。

【0653】

主制御基板4100は、図104に示すように、主制御MPU4100a、主制御I/Oポート4100b、主制御3端子フィルタMIC0のほかに、周辺回路として、リセット信号を出力する主制御システムリセットMIC1、クロック信号を出力する主制御水晶発振器MX0(本実施形態では、24メガヘルツ(MHz))を主として構成されている。

【0654】

[8-1. 主制御フィルタ回路]

主制御フィルタ回路4100gは、図104に示すように、主制御3端子フィルタMIC0を主として構成されている。この主制御3端子フィルタMIC0は、T型フィルタ回路であり、フェライトで磁気シールドした減衰特性の優れたものである。主制御3端子フィルタMIC0は、その1番端子に、図102に示した、電源基板851から払出制御基板4110を介して+5.2Vが印加され、その2番端子がグランドと接地され、その3番端子からノイズ成分を除去した+5.2Vが出力されている。1番端子に印加される+

5. 2 Vは、グラウンド（GND）と接地された電解コンデンサMC0により、まずリップル（電圧に畳重された交流成分）が除去されて平滑化されている。

【0655】

3番端子から出力される+5. 2 Vは、グラウンドと接地された、コンデンサMC1、及び電解コンデンサMC2（本実施形態では、静電容量：470マイクロファラッド（ μF ））により、さらにリップルが除去されて平滑化されている。この平滑化された+5. 2 Vは、主制御システムリセットMIC1の電源端子、主制御水晶発振器MX0の電源端子であるVDD端子、主制御MPU4100aの電源端子であるVDD端子、主制御I/Oポート4100bの電源端子であるVCC端子等にそれぞれ印加されている。

【0656】

主制御MPU4100aのVDD端子はグラウンドと接地されたコンデンサMC3と電氣的に接続され、主制御I/Oポート4100bのVCC端子はグラウンドと接地されたコンデンサMC4と電氣的に接続されており、VDD端子及びVCC端子に入力される+5. 2 Vはさらにリップルが除去されて平滑化されている。主制御MPU4100aの接地端子であるVSS端子はグラウンドと接地され、主制御I/Oポート4100bの接地端子であるGND端子はグラウンドと接地されている。

【0657】

また、主制御MPU4100aのVDD端子は、コンデンサMC3と電氣的に接続されるほかに、ダイオードMD0のアノード端子と電氣的に接続されている。ダイオードMD0のカソード端子は、主制御MPU4100aに内蔵されたRAM（主制御内蔵RAM）の電源端子であるVBB端子と電氣的に接続されるとともに、グラウンドと接地されたコンデンサMC5と電氣的に接続されている。この主制御内蔵RAMのVBB端子は、ダイオードMD0のカソード端子及びコンデンサMC5と電氣的に接続されるほかに、抵抗MR0を介して、図102に示した電源基板851のキャパシタBC0の+端子と電氣的に接続されている。つまり、主制御フィルタ回路4100gによりノイズ成分が除去されて平滑化された+5. 2 Vは、主制御MPU4100aのVDD端子に印加されるとともに、ダイオードMD0を介して、主制御内蔵RAMのVBB端子と、キャパシタBC0の+端子と、に印加されるようになっている。これにより、上述したように、図102に示した電源基板851の+5. 2 V作成回路851dからの電力が主制御基板4100に供給されなくなった場合には、キャパシタBC0に充電された電荷が主VBBとして主制御基板4100に供給されるようになっているため、主制御MPU4100aのVDD端子にはダイオードMD0により電流が妨げられて流れず主制御MPU4100aが作動しないものの、主制御内蔵RAMのVBB端子には主VBBが印加されることにより記憶内容が保持されるようになっている。

【0658】

[8-2. 主制御システムリセットIC]

主制御フィルタ回路4100gによりノイズ成分が除去されて平滑化された+5. 2 Vは、図104に示すように、主制御システムリセットMIC1の電源端子に印加されている。主制御システムリセットMIC1は、主制御MPU4100a及び主制御I/Oポート4100bにリセットをかけるものであり、遅延回路が内蔵されている。主制御システムリセットMIC1の遅延容量端子には、グラウンドと接地されたコンデンサMC6が電氣的に接続されており、このコンデンサMC6の容量によって遅延回路による遅延時間を設定することができるようになっている。具体的には、主制御システムリセットMIC1は、電源端子に入力された+5. 2 Vがしきい値（例えば、4. 25 V）に達すると、遅延時間経過後に出力端子からシステムリセット信号を出力する。

【0659】

主制御システムリセットMIC1の出力端子は、主制御MPU4100aのリセット端子であるSRST端子及び主制御I/Oポート4100bのリセット端子であるRESETN端子と電氣的に接続されている。出力端子は、オープンコレクタ出力タイプであり、プルアップ抵抗MR1により+5. 2 V側へ引き上げられている。この+5. 2 V側へ引

10

20

30

40

50

き上げられた電圧は、グラウンドと接地されたコンデンサMC7によりリップルが除去されて平滑化されている（コンデンサMC7は、ローパスフィルタとしての役割も担っている）。出力端子は、電源端子に入力される電圧がしきい値より大きいときにはプルアップ抵抗MR1により+5.2V側へ引き上げられて論理がHIとなり、この論理が主制御MPU4100aのSRST端子及び主制御I/Oポート4100bのRESETN端子に入力される一方、電源端子に入力される電圧がしきい値より小さいときには論理がLOWとなり、この論理が主制御MPU4100aのSRST端子及び主制御I/Oポート4100bのRESETN端子に入力される。主制御MPU4100aのSRST端子及び主制御I/Oポート4100bのRESETN端子は負論理入力であるため、電源端子に入力される電圧がしきい値より小さい状態になると、主制御MPU4100a及び主制御I/Oポート4100bにリセットがかかる。なお、電源端子はグラウンドと接地されたコンデンサMC8と電氣的に接続されており、電源端子に入力される+5.2Vはリップルが除去されて平滑化されている。また、接地端子はグラウンドと接地されており、NC端子は外部と電氣的に未接続の状態となっている。

10

【0660】

[8-3. 主制御水晶発振器]

主制御フィルタ回路4100gによりノイズ成分が除去されて平滑化された+5.2Vは、図104に示すように、主制御水晶発振器MX0の電源端子であるVDD端子に印加されている。このVDD端子は、グラウンドと接地されたコンデンサMC9と電氣的に接続されており、VDD端子に入力される+5.2Vは、さらにリップルが除去されて平滑化されている。また、この平滑化された+5.2Vは、VDD端子のほかに、出力周波数選択端子であるA端子、B端子、C端子及びST端子にも入力されている。主制御水晶発振器MX0は、これらのA端子、B端子、C端子及びST端子に+5.2Vが印加されることにより、24MHzのクロック信号を出力端子であるF端子から出力する。

20

【0661】

主制御水晶発振器MX0のF端子は、主制御MPU4100aのクロック端子であるCLK端子と電氣的に接続されており、24MHzのクロック信号が入力されている。このクロック信号が入力された主制御MPU4100aは、そのE端子よりクロック信号を出力する。E端子は、主制御I/Oポート4100bのクロック端子であるCLK端子と電氣的に接続されており、E端子から出力される24MHzのクロック信号が入力されている。主制御MPU4100aのE端子と主制御I/Oポート4100bのCLK端子との端子間は、プルアップ抵抗MR2により+5.2V側へ引き上げられている。なお、主制御水晶発振器MX0の接地端子であるGND端子はグラウンドと接地されており、主制御水晶発振器MX0のF端子の分周波を出力するD端子は外部と電氣的に未接続の状態となっている。

30

【0662】

[8-4. 主制御入力回路]

主制御入力回路4100cは、図97に示した、一般入賞口スイッチ3020、3020、上始動口スイッチ3022、下始動口スイッチ2109、磁気検出スイッチ304、カウントスイッチ2110、ゲートスイッチ2352からの検出信号のほかに、RAMクリアスイッチ4100eからの検出信号、図102に示した払出制御基板4110における停電監視回路4110bからの停電予告信号が入力される回路である。各スイッチからの検出信号が入力される回路構成は、同一であるため、ここでは、RAMクリアスイッチ4100eからの検出信号が入力される回路と、停電予告信号が入力される回路と、について説明する。

40

【0663】

[8-4-1. RAMクリアスイッチからの検出信号が入力される回路]

RAMクリアスイッチ4100eの出力ピンとしての3番ピンは、図104に示すように、プルアップ抵抗MR3により+5.2V側へ引き上げられているとともに、抵抗MR4を介して、トランジスタMTROのベース端子と電氣的に接続されている。トランジス

50

タMTR0のベース端子は、抵抗MR4と電氣的に接続されるほかに、グラウンドと接地された抵抗MR5と電氣的に接続されている。トランジスタMTR0のエミッタ端子は、グラウンドに接地され、トランジスタMTR0のコレクタ端子は、プルアップ抵抗MR6により+5.2V側へ引き上げられて主制御I/Oポート4100bの入力ポートPAの入力ピンPA0と電氣的に接続されている。RAMクリアスイッチ4100eの1番ピン及び2番ピンはグラウンドと接地されており、4番ピンは3番ピンと電氣的に接続されている。これにより、RAMクリアスイッチ4100eが操作されていないときには、3番ピン及び4番ピンがプルアップ抵抗MR3により+5.2V側へ引き上げられる一方、RAMクリアスイッチ4100eが操作されているときには、3番ピン及び4番ピンが1番ピン及び2番ピンと電氣的に接続されることによりグラウンド側へ引き下げられる。

10

【0664】

トランジスタMTR0、抵抗MR4、MR5から構成される回路は、スイッチ回路であり、RAMクリアスイッチ4100eが操作されていないときには、プルアップ抵抗MR3により+5.2V側へ引き上げられた電圧がトランジスタMTR0のベース端子に印加されることでトランジスタMTR0がONし、スイッチ回路もONすることとなる。これにより、トランジスタMTR0のコレクタ端子に印加される電圧がグラウンド側へ引き下げられて論理がLOWとなったRAMクリア信号が主制御I/Oポート4100bの入力ピンPA0に入力される。一方、RAMクリアスイッチ4100eが操作されているときには、トランジスタMTR0のベース端子に印加される電圧がグラウンド側へ引き下げられることでトランジスタMTR0がOFFし、スイッチ回路もOFFすることとなる。これにより、トランジスタMTR0のコレクタ端子に印加される電圧がプルアップ抵抗MR6により+5.2V側へ引き上げられて論理がHIとなったRAMクリア信号が主制御I/Oポート4100bの入力ピンPA0に入力される。

20

【0665】

[8-4-2. 停電予告信号が入力される回路]

払出制御基板4110における停電監視回路4110bからの停電予告信号は、図104に示すように、プルアップ抵抗MR7により+12V側へ引き上げられているとともに、抵抗MR8を介して、トランジスタMTR1のベース端子と電氣的に接続されている。トランジスタMTR1のベース端子は、抵抗MR8と電氣的に接続されるほかに、グラウンドと接地された抵抗MR9と電氣的に接続されている。トランジスタMTR1のエミッタ端子は、グラウンドに接地され、トランジスタMTR1のコレクタ端子は、プルアップ抵抗MR10により+5.2V側へ引き上げられて主制御I/Oポート4100bの入力ポートPAの入力ピンPA1と電氣的に接続されている。停電予告信号を出力する停電監視回路4110bは、エミッタ端子がグラウンドに接地されたオープンコレクタ出力タイプとして構成されており、プルアップ抵抗MR7により+12V側へ引き上げられている。これにより、停電予告信号が入力されていないときには、プルアップ抵抗MR7により+12V側へ引き上げられる一方、停電予告信号が入力されているときには、グラウンド側へ引き下げられる。

30

【0666】

トランジスタMTR1、抵抗MR8、MR9から構成される回路は、スイッチ回路であり、停電予告信号が入力されていないときには、プルアップ抵抗MR7により+5.2V側へ引き上げられた電圧がトランジスタMTR1のベース端子に印加されることでトランジスタMTR1がONし、スイッチ回路もONすることとなる。これにより、トランジスタMTR1のコレクタ端子に印加される電圧がグラウンド側へ引き下げられて論理がLOWとなった停電予告信号1が主制御I/Oポート4100bの入力ピンPA1に入力される。一方、停電予告信号が入力されているときには、トランジスタMTR1のベース端子に印加される電圧がグラウンド側へ引き下げられることでトランジスタMTR1がOFFし、スイッチ回路もOFFすることとなる。これにより、トランジスタMTR1のコレクタ端子に印加される電圧がプルアップ抵抗MR10により+5.2V側へ引き上げられて論理がHIとなった停電予告信号1が主制御I/Oポート4100bの入力ピンPA1に入力

40

50

される。

【0667】

なお、RAMクリアスイッチ4100eからの検出信号は、プルアップ抵抗MR3により+5.2V側へ引き上げられているのに対して、停電予告信号は、プルアップ抵抗MR7により+12V側へ引き上げられている。これは、RAMクリアスイッチ4100eからの検出信号が主制御基板4100に入力されているのに対して、停電予告信号が払出制御基板4110を介して入力されているためである。つまり、主制御基板4100と払出制御基板4110との基板間においては、基板間を電氣的に接続する配線（ハーネス）に侵入するノイズの影響を抑えるために、制御基準電圧である+5.2Vよりも高い電圧である+12Vを用いて信号の信頼性を高めている。これにより、主制御基板4100に入力される、一般入賞口スイッチ3020、上始動口スイッチ3022、及び下始動口スイッチ2109からの検出信号は、RAMクリアスイッチ4100eからの検出信号と同様に、プルアップ抵抗により+5.2V側へ引き上げられる一方、図97に示したパネル中継端子板4161を介して入力される、磁気検出スイッチ304、カウントスイッチ2110、一般入賞口スイッチ3020、及びゲートスイッチ2352からの検出信号は、払出制御基板4110からの停電予告信号と同様に、プルアップ抵抗により+12V側へ引き上げられている。

10

【0668】

〔8-5. 主制御I/Oポート等の各種入出力信号〕

次に、主制御MPU4100a及び主制御I/Oポート4100bの各種入出力信号について説明する。主制御I/Oポート4100bのデータ入出力端子D0~D7は、主制御MPU4100aのデータ入出力端子D0~D7と、データバスを介して各種情報や各種信号のやり取りを行う。

20

【0669】

主制御MPU4100aのシリアルデータ入力端子であるRXA端子は、図97に示した払出制御基板4110からのシリアルデータが払主シリアルデータ受信信号として入力される。一方、主制御MPU4100aのシリアルデータ出力端子であるTXA端子及びTXB端子は、TXA端子から、払出制御基板4110に送信するシリアルデータを主払シリアルデータ送信信号として出力し、TXB端子から、図97に示した周辺制御基板4140に送信するシリアルデータを主周シリアルデータ送信信号として出力する。

30

【0670】

主制御I/Oポート4100bの入力ポートPAの入力ピンPA2には、上述した主払シリアルデータ受信信号の正常受信完了の旨を伝える払出制御基板4110からの払主ACK信号が上述した主制御入力回路4100cを介して入力され、入力ポートPAの他の入力ピンやポートPB~PEのうち、入力ポートに設定されているポートの入力ピンには、例えば、図97に示した上始動口スイッチ3022等の各種スイッチからの検出信号が主制御入力回路4100cを介して入力されている。主制御I/Oポート4100bに入力された各種検出信号は、データバスを介して主制御MPU4100aに入力される。

【0671】

一方、主制御MPU4100aは、データバスを介して主制御I/Oポート4100bの出力ポートPBの出力ピンPB0から上述した払主シリアルデータ受信信号の正常受信完了の旨を伝える主払ACK信号を出力し、ポートPB~PEのうち、出力ポートに設定されているポートの出力ピンから、例えば、図97に示した、始動口ソレノイド2105への駆動信号を、主制御ソレノイド駆動回路4100dを介して、出力したり、図97に示した上特別図柄表示器1185等の各種表示器に駆動信号を出力したりする。

40

【0672】

〔8-6. 主制御基板と周辺制御基板との基板間の通信用インターフェース回路〕

次に、主制御基板4100と周辺制御基板4140との基板間の通信用インターフェース回路について、図105を参照して説明する。主制御基板4100は、図102に示した電源基板851からの+12V、及び+5.2Vが払出制御基板4110を介して供給

50

されている。主制御基板 4 1 0 0 から周辺制御基板 4 1 4 0 へ送信される主周シリアルデータ送信信号は、主制御基板 4 1 0 0 と周辺制御基板 4 1 4 0 との基板間を電氣的に接続する配線（ハーネス）に侵入するノイズの影響を抑えるために、制御基準電圧である + 5 . 2 V よりも高い電圧である + 1 2 V を用いて送信されることによってその信頼性が高められている。

【 0 6 7 3 】

具体的には、図 1 0 5 に示すように、主制御基板 4 1 0 0 には、通信用インターフェース回路として、プルアップ抵抗 MR 2 0、抵抗 MR 2 1、MR 2 2、およびトランジスタ M T R 2 0 を主として構成されている。これに対して、周辺制御基板 4 1 4 0 には、通信用インターフェース回路として、ダイオード A D 1 0、電解コンデンサ A C 1 0（本実施形態では、静電容量：47 μ F）、フォトカプラ A I C 1 0（赤外 L E D とフォト I C とが内蔵されている。）を主として構成されている。

【 0 6 7 4 】

主制御基板 4 1 0 0 のダイオード M D 2 0 のアノード端子には、電源基板 8 5 1 から供給される + 1 2 V が払出制御基板 4 1 1 0 を介して印加されて、ダイオード M D 2 0 のカソード端子が、マイナス端子がグランドと接地された電解コンデンサ M C 2 0（本実施形態では、静電容量：220 マイクロファラッド（ μ F））のプラス端子と電氣的に接続されている。ダイオード M D 2 0 のカソード端子は、電解コンデンサ M C 2 0 のプラス端子と電氣的に接続されるほかに、配線（ハーネス）を介して、周辺制御基板 4 1 4 0 のフォトカプラ A I C 1 0 のアノード端子（1 番端子）と電氣的に接続されている。これにより、例えば停電又は瞬停が発生することにより、図 1 0 2 に示した電源基板 8 5 1 からの電力が払出制御基板 4 1 1 0 を介して主制御基板 4 1 0 0 に供給されなくなった場合には、電解コンデンサ M C 2 0 に充電された電荷が + 1 2 V として主制御基板 4 1 0 0 から周辺制御基板 4 1 4 0 のフォトカプラ A I C 1 0 のアノード端子に印加し続けることができるようになっている。

【 0 6 7 5 】

ここで、主制御 M P U 4 1 0 0 a の電源端子である V D D 端子には、停電又は瞬停が発生した場合に、図 1 0 4 に示した電解コンデンサ M C 2（本実施形態では、静電容量：470 μ F）に充電された電荷が + 5 . 2 V として印加されるため、この印加される + 5 . 2 V により主制御 M P U 4 1 0 0 a から周辺制御基板 4 1 4 0 への送信される主周シリアルデータ送信信号は、少なくとも、主制御 M P U 4 1 0 0 a に内蔵された主周シリアル送信ポート 4 1 0 0 a e の送信バッファレジスタ 4 1 0 0 a e b にセットされた主周シリアルデータが送信完了することができるようになっている。主制御基板 4 1 0 0 から周辺制御基板 4 1 4 0 へ送信される主周シリアルデータ送信信号は、上述したように、主制御基板 4 1 0 0 と周辺制御基板 4 1 4 0 との基板間を電氣的に接続する配線（ハーネス）に侵入するノイズの影響を抑えるために、制御基準電圧である + 5 . 2 V よりも高い電圧である + 1 2 V を用いて送信されることによってその信頼性が高められている。つまり、停電又は瞬停が発生した場合に、主制御 M P U 4 1 0 0 a は、そのシリアル送信部の送信バッファレジスタにセットされた主周シリアルデータを送信完了することができるものの、この主周シリアルデータを制御基準電圧である + 5 . 2 V により論理を H I とする主周シリアルデータ送信信号がトランジスタ M T R 2 0 のベース端子に入力されても、+ 1 2 V により論理を H I とする主周シリアルデータ送信信号をトランジスタ M T R 2 0 のコレクタ端子から出力することができない。そこで、本実施形態では、停電又は瞬停が発生した場合に、電解コンデンサ M C 2 0 に充電された電荷が + 1 2 V として主制御基板 4 1 0 0 から周辺制御基板 4 1 4 0 のフォトカプラ A I C 1 0 のアノード端子に印加されるため、主制御 M P U 4 1 0 0 a のシリアル送信部の送信バッファレジスタにセットされた主周シリアルデータを、トランジスタ M T R 2 0 のコレクタ端子から + 1 2 V により論理を H I とする主周シリアルデータ送信信号を出力することができるようになっている。これにより、送信途中の主周シリアルデータ送信信号、つまり主周シリアルデータが寸断されことなく周辺制御基板 4 1 4 0 で確実に受信されるようになっている。なお、本実施形態では

、主制御MPU4100aに内蔵された主周シリアル送信ポート4100aeの送信バッファレジスタ4100aebの記憶容量が32バイトを有しており、また1パケットが3バイトのデータから構成されているため、送信バッファレジスタ4100aebに最大で10パケット分のデータが記憶されるようになっている。また、本実施形態では、主制御MPU4100aから送信される主周シリアルデータの転送ビットレートが19200bpsに設定されている。

【0676】

フォトカプラAIC10のカソード端子（3番端子）は、抵抗AR10、そしてその配線（ハーネス）を介して、主制御基板4100のトランジスタMTR20のコレクタ端子と電氣的に接続されている。周辺制御基板4140の抵抗AR10は、フォトカプラAIC10の内蔵赤外LEDに流れる電流を制限するための制限抵抗である。

10

【0677】

図104に示した主制御MPU4100aから主周シリアルデータ送信信号を出力するTXB端子は、プルアップ抵抗MR20により+5.2V側に引き上げられているとともに、抵抗MR21を介して、トランジスタMTR20のベース端子と電氣的に接続されている。トランジスタMTR20のベース端子は、抵抗MR21と電氣的に接続されるほかに、グラウンドと接地された抵抗MR22と電氣的に接続されている。トランジスタMTR20のエミッタ端子は、グラウンドと接地されている。

【0678】

抵抗MR21、MR22、及びトランジスタMTR20から構成される回路はスイッチ回路であり、主周シリアルデータ送信信号の論理がHIであるときには、トランジスタMTR20のベース端子に印加される電圧がグラウンド側に引き下げられてトランジスタMTR20がOFFし、スイッチ回路もOFFすることとなる。これにより、周辺制御基板4140のフォトカプラAIC10の内蔵赤外LEDに順方向の電流が流れないため、フォトカプラAIC10がOFFする。一方、主周シリアルデータ送信信号の論理がLOWであるときには、トランジスタMTR20のベース端子に印加される電圧がプルアップ抵抗MR20より+5.2V側に引き上げられてトランジスタMTR20がONし、スイッチ回路もONすることとなる。これにより、周辺制御基板4140のフォトカプラAIC10の内蔵赤外LEDに順方向の電流が流れるため、フォトカプラAIC10がONする。

20

【0679】

周辺制御基板4140のダイオードAD10のアノード端子には、電源基板851から供給される+5.2Vが払出制御基板4110、そして主制御基板4100を介して印加されて、ダイオードAD10のカソード端子が、マイナス端子がグラウンドと接地された電解コンデンサAC10のプラス端子と電氣的に接続されている。ダイオードAD10のカソード端子は、電解コンデンサAC10のプラス端子と電氣的に接続されるほかに、フォトカプラAICの電源端子であるVcc端子（6番端子）と電氣的に接続されている。フォトカプラAIC10のエミッタ端子（4番端子）は、グラウンドに接地され、フォトカプラAICのコレクタ端子（5番端子）は、電解コンデンサAC10のプラス端子と電氣的に接続されるプルアップ抵抗AR11により+5.2V側に引き上げられて周辺制御MPU4150aの主制御基板用シリアルI/Oポートの入力端子と電氣的に接続されている。フォトカプラAIC10がON/OFFすることによりフォトカプラAIC10のコレクタ端子から出力される信号の論理が変化し、その信号が主周シリアルデータ送信信号として周辺制御MPU4150aの主制御基板用シリアルI/Oポートの入力端子に入力される。これにより、上述したように、例えば停電又は瞬停が発生することにより、電源基板851からの電力が払出制御基板4110、そして主制御基板4100を介して周辺制御基板4140に供給されなくなった場合には、電解コンデンサAC10に充電された電荷が+5.2VとしてフォトカプラAIC10のVcc端子に印加し続けることができるようになっている。電又は瞬停が発生した際に、電解コンデンサAC10からの+5.2Vが印加されることにより、主制御MPU4100aのTXB端子から周辺制御基板4140へ送信される主周シリアルデータ送信信号は、少なくとも、主制御MPU4100a

30

40

50

に内蔵された主周シリアル送信ポート 4 1 0 0 a e の送信バッファレジスタ 4 1 0 0 a e b にセットされたデータが送信完了することができるようになっており、送信途中の主周シリアルデータ送信信号、つまり主周シリアルデータが寸断されることなく、また欠落されることなく周辺制御基板 4 1 4 0 で確実に受信されるようになっている。

【0680】

主制御 M P U 4 1 0 0 a の T X B 端子から周辺制御基板 4 1 4 0 へ送信される主周シリアルデータ送信信号の論理が H I であるときには、トランジスタ M T R 2 0 のベース端子に印加される電圧がグランド側に引き下げられてトランジスタ M T R 2 0 が O F F することでフォトカプラ A I C 1 0 が O F F するようになっているため、フォトカプラ A I C 1 0 のコレクタ端子に印加される電圧がプルアップ抵抗 A R 1 1 により + 5 . 2 V に引き上げられて論理が H I となった主周シリアルデータ送信信号が周辺制御 M P U 4 1 5 0 a の主制御基板用シリアル I / O ポートの入力端子に入力される一方、主制御 M P U 4 1 0 0 a の T X B 端子から周辺制御基板 4 1 4 0 へ送信される主周シリアルデータ送信信号の論理が L O W であるときには、トランジスタ M T R 2 0 のベース端子に印加される電圧がプルアップ抵抗 M R 2 0 より + 5 . 2 V 側に引き上げられてトランジスタ M T R 2 0 が O N することでフォトカプラ A I C 1 0 が O N するようになっているため、フォトカプラ A I C 1 0 のコレクタ端子に印加される電圧がグランド側に引き下げられて論理が L O W となった主周シリアルデータ送信信号が周辺制御 M P U 4 1 5 0 a の主制御基板用シリアル I / O ポートの入力端子に入力される。このように、フォトカプラ A I C 1 0 のコレクタ端子から出力される主周シリアルデータ送信信号の論理は、主制御 M P U 4 1 0 0 a の T X B 端子から周辺制御基板 4 1 4 0 へ送信される主周シリアルデータ送信信号の論理と、同一の論理となっている。

【0681】

このように、本実施形態では、主制御フィルタ回路部 4 1 0 0 g を介して各種電子部品に供給される + 5 . 2 V、つまり電源基板 8 5 1 の + 5 . 2 V 作成回路 8 5 1 d が作成する基準制御電圧である + 5 . 2 V が印加される + 5 . 2 V 電源ラインと、ダイオード M 2 0 を介して印加される + 1 2 V、つまり + 1 2 V 作成回路 8 5 1 f が作成する + 1 2 V が通信制御電圧として印可される + 1 2 V 電源ラインと、が停電又は瞬停が発生して基準制御電圧及び通信制御電圧が低下した際の対策が施されている。つまり、主制御 M P U 4 1 0 0 a に内蔵された主周シリアル送信ポート 4 1 0 0 a e に対しては、+ 5 . 2 V 電源ラインと、主制御フィルタ回路部 4 1 0 0 g の電解コンデンサ M C 2 を第 1 の補助電源とする電解コンデンサ M C 2 のプラス端子と、が電氣的に並列接続されることにより、停電又は瞬停が発生して + 5 . 2 V 電源ラインから印加される基準制御電圧が低下しても、第 1 の補助電源である主制御フィルタ回路部 4 1 0 0 g の電解コンデンサ M C 2 のプラス端子からの基準制御電圧が印加されることによって、基準制御電圧が印加された状態を維持することができるようになっているし、プルアップ抵抗 M R 2 0、抵抗 M R 2 1、M R 2 2、及びトランジスタ M T R 2 0 から構成されるインターフェース回路に対しては、+ 1 2 V 電源ラインに印加される + 1 2 V が通信制御電圧としてダイオード M 2 0 のアノード端子に印加され、このダイオード M D 2 0 のカソード端子と、第 2 の補助電源である電解コンデンサ M C 2 0 のプラス端子と、が電氣的に並列接続されることにより、停電又は瞬停が発生して + 1 2 V 電源ラインからダイオード M D 2 0 を介して印加される通信制御電圧が低下しても、第 2 の補助電源である電解コンデンサ M C 2 0 のプラス端子からの通信制御電圧が印加されることによって、通信制御電圧が印加された状態を維持することができるようになっている。これにより、主制御基板 4 1 0 0 から周辺制御基板 4 1 4 0 へ送信中のコマンドの寸断を防止することができ、また欠落を防止することができるため、周辺制御基板 4 1 4 0 は、送信中のコマンドを確実に受信することができる。したがって、停電の発生直後や瞬停時におけるコマンドの取りこぼしを解消することができる。

【0682】

また、主制御 M P U 4 1 0 0 a に内蔵された主周シリアル送信ポート 4 1 0 0 a e の送信バッファレジスタ 4 1 0 0 a e b にセットされた複数のコマンドを主周シリアルデータ

としてすべて、プルアップ抵抗MR20、抵抗MR21、MR22、及びトランジスタMT R20から構成されるインターフェース回路を介して、周辺制御基板4140へ送信完了することができるように、電解コンデンサMC2の静電容量として470 μ Fが設定され、電解コンデンサMC20の静電容量として220 μ Fが設定されている。これにより、主制御基板4100から周辺制御基板4140へ送信中に停電又は瞬停が発生しても、送信バッファレジスタ4100aebにセットされた複数のコマンドを主周シリアルデータとしてすべてインターフェース回路を介して周辺制御基板4140へ送信完了することができるため、周辺制御基板4140は、送信バッファレジスタ4100aebにセットされた複数のコマンドを寸断することなく、また欠落することなく確実に受信することができる。

10

【0683】

[9. 払出制御基板の回路]

次に、図98に示した払出制御基板4110の回路等について、図106～図111を参照して説明する。図106は停電監視回路を示す回路図であり、図107は払出制御部の回路等を示す回路図であり、図108は払出制御入力回路を示す回路図であり、図109はCRユニット入出力回路を示す回路図であり、図110は発射制御入力回路を示す回路図であり、図111は主制御基板との各種入出力信号、及び外部端子板への各種出力信号を示す入出力図である。まず、停電監視回路4110bについて説明し、続いて払出制御フィルタ回路4110a、払出制御部4120部の回路、発射制御部4130の回路、主制御基板4100との各種入出力信号、及び外部端子板784への各種出力信号について説明する。

20

【0684】

[9-1. 停電監視回路]

払出制御基板4110は、図102に示したように、電源基板851から+24V、+12V、及び+5.2Vが供給されており、+24V、及び+12Vが停電監視回路4110bに入力されている。停電監視回路4110bは、+24V、及び+12Vの停電又は瞬停の兆候を監視しており、停電又は瞬停の兆候を検出すると、停電予告として停電予告信号を、払出制御部4120の払出制御MPU4120aのほかに、主制御MPU4100aに出力する。ここでは、まず停電監視回路の構成について説明し、続いて+24Vの停電又は瞬停の監視、+12Vの停電又は瞬停の監視について説明する。

30

【0685】

[9-1-1. 停電監視回路の構成]

停電監視回路4110bは、図106に示すように、シャント式安定化電源回路PIC20、オープンコレクタ出力タイプのコンパレータPIC21、DタイプフリップフロップPIC22、トランジスタPTR20（本実施形態では、2SC1815）を主として構成されている。

【0686】

シャント式安定化電源回路PIC20の基準電圧入力端子であるREF端子、及びカソード端子であるK端子は、+5.2Vが抵抗PR20を介して印加されており、REF端子に入力される電流が抵抗PR20により制限されている。K端子は、コンパレータPIC21の比較基準電圧となるリファレンス電圧Vref（本実施形態では、2.495Vが設定されている。）を出力している。このリファレンス電圧Vrefは、グラウンドと接地されたコンデンサPC20によりリップル（電圧に畳重された交流成分）が除去されて平滑化されている（コンデンサPC20は、ローパスフィルタとしての役割も担っている）。なお、シャント式安定化電源回路PIC20のアノード端子であるA端子はグラウンド（GND）と接地されている。

40

【0687】

コンパレータPIC21は、2つの電圧比較回路を備えており、その1つ（PIC21A）は+24Vの監視電圧V1とリファレンス電圧Vrefとを比較するために用いられ、+端子に+24Vの監視電圧V1が入力され、-端子にリファレンス電圧Vre

50

fが入力されている。残りの1つ(PIC21B)は+12Vの監視電圧V2とリファレンス電圧Vrefとを比較するために用いられており、+端子に+12Vの監視電圧V2が入力され、-端子にリファレンス電圧Vrefが入力されている。これらの比較結果はDタイプフリップフロップPIC22に入力されている。このDタイプフリップフロップPIC22は、2つのDタイプフリップフロップ回路を備えており、その1つ(PIC23A)を本実施形態に用いている。なお、コンパレータPIC21の電源端子であるVcc端子に入力される+5.2Vは、グラウンドと接地されたコンデンサPC21によりリップルが除去されて平滑化されている。また、DタイプフリップフロップPIC22に入力される+5.2Vは、グラウンドと接地されたコンデンサPC22によりリップルが除去されて平滑化されている。

10

【0688】

[9-1-2. +24Vの停電又は瞬停の監視]

+24Vの停電又は瞬停の監視は、上述したように、コンパレータPIC21のPIC21Aが+24Vの監視電圧V1とリファレンス電圧Vrefとを比較することにより行われている。+24Vは、図106に示すように、抵抗PR21, PR22による抵抗比によって電圧が分配され、グラウンドと接地されたコンデンサPC23によりリップルが除去されてPIC21Aの+端子に入力されている(コンデンサPC23は、ローパスフィルタとしての役割も担っている)。抵抗PR21, PR22の値は、+24Vが停電又は瞬停した際に、その電圧が+24Vから落ち始めて予め設定した停電検知電圧V1pf(本実施形態では、21.40Vに設定されている。)となったときに、+24Vの監視電圧V1がリファレンス電圧Vrefと同値になるように設定されている。+24Vの電圧が停電検知電圧V1pfより大きいときには、+24Vの監視電圧V1がリファレンス電圧Vrefより大きくなり、その結果として論理がLOWとなるものの、コンパレータPIC21が上述したようにオープンコレクタ出力タイプであるため、プルアップ抵抗PR23により+5.2V側へ引き上げられ、その論理がHIとなり、グラウンドと接地されたコンデンサPC24によりリップルが除去されてDタイプフリップフロップPIC22のプリセット端子であるPR端子に入力される(コンデンサPC24は、ローパスフィルタとしての役割も担っている)。このPR端子が負論理入力であるため、+24Vの監視電圧V1がリファレンス電圧Vrefより大きいときには、DタイプフリップフロップPIC22の出力端子である1Q端子から、図98に示した払出制御部4120の払出制御I/Oポート4120bに停電予告信号1が出力されない。

20

30

【0689】

一方、+24Vの電圧が停電検知電圧V1pfより小さいときには、+24Vの監視電圧V1がリファレンス電圧Vrefより小さくなり、その結果として論理がHIとなるものの、コンパレータPIC21がオープンコレクタ出力タイプであるため、その論理がLOWとなり、グラウンドと接地されたコンデンサPC24によりリップルが除去されてDタイプフリップフロップPIC22のプリセット端子であるPR端子に入力される。このPR端子が負論理入力であるため、+24Vの監視電圧V1がリファレンス電圧Vrefより小さいときには、DタイプフリップフロップPIC22の出力端子である1Q端子から払出制御I/Oポート4120bに停電予告信号1が出力される。

40

【0690】

[9-1-3. +12Vの停電又は瞬停の監視]

+12Vの停電又は瞬停の監視は、上述したように、コンパレータPIC21のPIC21Bが+12Vの監視電圧V2とリファレンス電圧Vrefとを比較することにより行われている。+12Vは、図106に示すように、抵抗PR24, PR25による抵抗比によって電圧が分配され、グラウンドと接地されたコンデンサPC25によりリップルが除去されてPIC21Bの+端子に入力されている(コンデンサPC25は、ローパスフィルタとしての役割も担っている)。抵抗PR24, PR25の値は、+12Vが停電又は瞬停した際に、その電圧が+12Vから落ち始めて予め設定した停電検知電圧V2pf(本実施形態では、10.47Vに設定されている。)となったときに、+12Vの監視電

50

圧 V_2 がリファレンス電圧 V_{ref} と同値になるように設定されている。+12Vの電圧が停電検知電圧 V_{2pf} より大きいときには、+12Vの監視電圧 V_2 がリファレンス電圧 V_{ref} より大きくなり、その結果として論理がLOWとなるものの、コンパレータPIC21が上述したようにオープンコレクタ出力タイプであるため、プルアップ抵抗PR23により+5.2V側へ引き上げられ、その論理がHIとなり、グラウンドと接地されたコンデンサPC24によりリップルが除去されてDタイプフリップフロップPIC22のプリセット端子であるPR端子に入力される。このPR端子が負論理入力であるため、+12Vの監視電圧 V_2 がリファレンス電圧 V_{ref} より大きいときには、DタイプフリップフロップPIC22の出力端子である1Q端子から、図98に示した払出制御部4120の払出制御I/Oポート4120bに停電予告信号1が出力されない。

10

【0691】

一方、+12Vの電圧が停電検知電圧 V_{2pf} より小さいときには、+12Vの監視電圧 V_2 がリファレンス電圧 V_{ref} より小さくなり、その結果として論理がHIとなるものの、コンパレータPIC21がオープンコレクタ出力タイプであるため、論理がLOWとなり、グラウンドと接地されたコンデンサPC24によりリップルが除去されてDタイプフリップフロップPIC22のプリセット端子であるPR端子に入力される。このPR端子が負論理入力であるため、+12Vの監視電圧 V_2 がリファレンス電圧 V_{ref} より小さいときには、DタイプフリップフロップPIC22の出力端子である1Q端子から払出制御I/Oポート4120bに停電予告信号1が出力される。

【0692】

20

なお、DタイプフリップフロップPIC22の出力端子である1Q端子は、抵抗PR26を介してトランジスタPTR20のベース端子と電氣的に接続されている。トランジスタPTR20のベース端子は、抵抗PR26と電氣的に接続されるほかに、グラウンドと接地された抵抗PR27と電氣的に接続されている。トランジスタPTR20のエミッタ端子は、グラウンドに接地され、トランジスタPTR20のコレクタ端子は、配線（ハーネス）を介して、図104に示した、主制御入力回路4100cのプルアップ抵抗MR7と電氣的に接続されることより、1Q端子から出力する信号を+12V側へ引き上げて停電予告信号として主制御基板4100へ伝えている。つまり、トランジスタPTR20は、エミッタ端子がグラウンドに接地されたオープンコレクタ出力タイプとして構成されている。このように、DタイプフリップフロップPIC22の出力端子である1Q端子と払出制御I/Oポート4100bの入力端子との端子間においては、DタイプフリップフロップPIC22と払出制御I/Oポート4100bとが払出制御基板4110に実装されているため、制御基準電圧である+5.2Vを用いたON/OFF信号である停電予告信号1によって停電予告を行うのに対して、払出制御基板4110と主制御基板4100との基板間においては、基板間を電氣的に接続する配線（ハーネス）に侵入するノイズの影響を抑えるために、制御基準電圧である+5.2Vよりも高い電圧である+12Vを用いたON/OFF信号である停電予告信号によって停電予告を行っている。

30

【0693】

また、DタイプフリップフロップPIC22のクリア端子であるCLR端子には、図98に示した払出制御部4120の払出制御MPU4120aから、払出制御I/Oポート4210bを介して、停電クリア信号が入力されるようになっている。CLR端子は負論理入力であるため、払出制御MPU4120aからの停電クリア信号は、払出制御I/Oポート4210bを介してその論理がLOWとなってCLR端子に入力される。DタイプフリップフロップPIC22は、CLR端子に停電クリア信号が入力されると、ラッチ状態を解除するようになっており、このとき、プリセット端子であるPR端子に入力された論理を反転して出力端子である1Q端子から出力する。

40

【0694】

一方、払出制御MPU4120aからの停電クリア信号の出力が停止されると、払出制御I/Oポート4210bを介してその論理がHIとなってCLR端子に入力される。DタイプフリップフロップPIC22は、CLR端子に停電クリア信号が入力されないとき

50

には、ラッチ状態をセットするようになっており、PR端子に論理がLOWとなって入力された状態をラッチする。なお、D入力端子である1D端子、クロック入力端子である1CK端子、接地端子であるGND端子は、グラウンドと接地されている。また、1Q端子の論理を反転した負論理1Q端子は外部と電氣的に未接続の状態となっている。

【0695】

[9-2. 払出制御フィルタ回路]

払出制御フィルタ回路4110aは、図107に示すように、払出制御3端子フィルタPIC0を主として構成されている。この払出制御3端子フィルタPIC0は、T型フィルタ回路であり、フェライトで磁気シールドした減衰特性の優れたものである。払出制御3端子フィルタPIC0は、その1番端子に図102に示した電源基板851からの+5.2Vが印加され、その2番端子がグラウンドと接地され、その3番端子からノイズ成分を除去した+5.2Vが出力されている。1番端子に印加される+5.2Vは、グラウンド(GND)と接地された電解コンデンサPC0により、まずリップル(電圧に畳重された交流成分)が除去されて平滑化されている。

【0696】

3番端子から出力される+5.2Vは、グラウンドと接地された、コンデンサPC1、及び電解コンデンサPC2により、さらにリップルが除去されて平滑化されている。この平滑化された+5.2Vは、外部WDT4120cの電源端子であるVcc端子、払出制御水晶発振器PX0の電源端子であるVCC端子、払出制御MPU4120aの電源端子であるVDD端子、払出制御I/Oポート4120bの電源端子であるVCC端子等にそれぞれ印加されている。

【0697】

払出制御MPU4120aのVDD端子はグラウンドと接地されたコンデンサPC3と電氣的に接続され、払出制御I/Oポート4120bのVCC端子はグラウンドと接地されたコンデンサPC4と電氣的に接続されており、VDD端子及びVCC端子に入力される+5.2Vはさらにリップルが除去されて平滑化されている。払出制御MPU4120aの接地端子であるVSS端子はグラウンドと接地され、払出制御I/Oポート4120bの接地端子であるGND端子はグラウンドと接地されている。

【0698】

また、払出制御MPU4120aのVDD端子は、コンデンサPC3と電氣的に接続されるほかに、ダイオードPD0のアノード端子と電氣的に接続されている。ダイオードPD0のカソード端子は、払出制御MPU4120aに内蔵されたRAM(払出制御内蔵RAM)の電源端子であるVBB端子と電氣的に接続されるとともに、グラウンドと接地されたコンデンサPC5と電氣的に接続されている。この払出制御内蔵RAMのVBB端子は、ダイオードPD0のカソード端子及びコンデンサPC5と電氣的に接続されるほかに、抵抗PR0を介して、図102に示した電源基板851のキャパシタBC1の+端子と電氣的に接続されている。つまり、払出制御フィルタ回路4110aによりノイズ成分が除去されて平滑化された+5.2Vは、払出制御MPU4120aのVDD端子に印加されるとともに、ダイオードPD0を介して、払出制御内蔵RAMのVBB端子と、キャパシタBC1の+端子と、に印加されるようになってい

【0699】

[9-3. 払出制御部の回路]

払出制御部4120は、図107～図109に示すように、払出制御MPU4120a、払出制御I/Oポート4120b、外部WDT4120c、払出モータ駆動回路412

0 d、払出制御入力回路 4 1 2 0 e、C R ユニット入出力回路 4 1 2 0 f のほかに、周辺回路として、払出制御水晶発振器 P X 0（本実施形態では、8 メガヘルツ（M H z））を主として構成されている。ここでは、まず外部 W D T 4 1 2 0 c について説明し、続いて払出制御水晶発振器 P X 0、払出モータ駆動回路 4 1 2 0 d、払出制御入力回路 4 1 2 0 e、C R ユニット入出力回路 4 1 2 0 f、主制御 I / O ポート等の各種入出力信号、払出制御 I / O ポート等の各種入出力信号について説明する。

【0700】

[9-3-1. 外部 W D T（外部ウォッチドックタイマ）]

払出制御フィルタ回路 4 1 1 0 a によりノイズ成分が除去されて平滑化された + 5. 2 V は、図 1 0 7 に示すように、外部 W D T 4 1 2 0 c の電源端子である V c c 端子に印加されている。外部 W D T 4 1 2 0 c は、払出制御 M P U 4 1 2 0 a にリセットをかけるものであり、ウォッチドックタイマが内蔵されている。外部 W D T 4 1 2 0 c は、V c c 端子に入力された + 5. 2 V の電圧を監視する機能と、払出制御 M P U 4 1 2 0 a が正常に動作しているか否かを監視する機能と、を有しており、V c c 端子に入力された + 5. 2 V の電圧がしきい値（本実施形態では、4. 2 V に設定されている。）に達すると、負論理 R E S E T 端子からリセット信号を出力したり、払出制御 M P U 4 1 2 0 a から払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b を介して外部 W D T クリア信号がクリア信号解除時間内に C K 端子に入力されないと、負論理 R E S E T 端子からリセット信号を出力したりする。

【0701】

外部 W D T 4 1 2 0 c の T C 端子はグラウンドと接地されたコンデンサ P C 6 が電氣的に接続されており、外部 W D T 4 1 2 0 c の R C T 端子は + 5. 2 V 側へ引き上げられたプルアップ抵抗 P R 1 が電氣的に接続されている。上述したクリア信号解除時間は、コンデンサ P C 6 の容量と、プルアップ抵抗 P R 1 の抵抗値と、によって設定することができる。なお、本実施形態では、クリア信号解除時間として払出制御 M P U 4 1 2 0 a の割り込みタイマ（1. 7 5 m s）の 2 0 回分に相当する時間 3 5 m s（= 1. 7 5 m s × 2 0 回）が設定されている。

【0702】

外部 W D T 4 1 2 0 c の負論理 R E S E T 端子は、払出制御 M P U 4 1 2 0 a のリセット端子である R S T 0 端子、及び払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b のリセット端子である R E S E T N 端子と電氣的に接続されている。負論理 R E S E T 端子はオープンコレクタ出力タイプであり、プルアップ抵抗 P R 2 により + 5. 2 V 側へ引き上げられている。この + 5. 2 V 側へ引き上げられた電圧は、グラウンドと接地されたコンデンサ P C 7 によりリップルが除去されて平滑化されている（コンデンサ P C 7 は、ローパスフィルタとしての役割も担っている）。負論理 R E S E T 端子は、V c c 端子に入力される電圧がしきい値より大きいときにはプルアップ抵抗 P R 1 により + 5. 2 V 側へ引き上げられて論理が H I となって払出制御 M P U 4 1 2 0 a の R S T 0 端子、及び払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b の R E S E T N 端子に入力される一方、電源端子に入力される電圧がしきい値より小さいときには論理が L O W となって払出制御 M P U 4 1 2 0 a の R S T 0 端子、及び払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b の R E S E T N 端子に入力される。

【0703】

また負論理 R E S E T 端子は、C K 端子に入力される外部 W D T クリア信号がクリア信号解除時間内に O N から O F F に切り替わって外部 W D T クリア信号が解除されたときにはプルアップ抵抗 P R 2 により + 5. 2 V 側へ引き上げられて論理が H I となって払出制御 M P U 4 1 2 0 a の R S T 0 端子、及び払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b の R E S E T N 端子に入力される一方、C K 端子に入力される外部 W D T クリア信号がクリア信号解除時間内に O N されたまま外部 W D T クリア信号が解除されなかったときには論理が L O W となって払出制御 M P U 4 1 2 0 a の R S T 0 端子、及び払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b の R E S E T N 端子に入力される。

【0704】

払出制御 M P U 4 1 2 0 a の R S T 0 端子、及び払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b の R

10

20

30

40

50

E S E T N 端子は負論理入力であるため、V c c 端子に入力される電圧がしきい値より小さい状態となったり、C K 端子に入力される外部 W D T クリア信号がクリア信号解除時間内に O N されたまま外部 W D T クリア信号が解除されなかったときには、払出制御 M P U 4 1 2 0 a 及び払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b にリセットがかかる。なお、外部 W D T 4 1 2 0 c の V s 端子には、グラウンドと接地されたコンデンサ P C 8 が電氣的に接続されており、V c c 端子にはグラウンドと接地されたコンデンサ P C 9 が電氣的に接続されている。このコンデンサ P C 9 によって V c c 端子に入力される + 5 . 2 V はリップルが除去されて平滑化されている。また、外部 W D T 4 1 2 0 c の接地端子である G N D 端子はグラウンドと接地されており、外部 W D T 4 1 2 0 c の正論理 R E S E T 端子は外部と電氣的に未接続の状態となっている。

10

【0705】

[9-3-2. 払出制御水晶発振器]

払出制御フィルタ回路 4 1 1 0 a によりノイズ成分が除去されて平滑化された + 5 . 2 V は、図 1 0 7 に示すように、払出制御水晶発振器 P X 0 の電源端子である V C C 端子に入力されている。この V C C 端子は、グラウンドと接地されたコンデンサ P C 1 0 と電氣的に接続されており、V C C 端子に入力される + 5 . 2 V はさらにリップルが除去されて平滑化されている。また、この平滑化された + 5 . 2 V は、V C C 端子のほかに、払出制御水晶発振器 P X 0 の出力許可 (O u t p u t E n a b l e) 端子である O E 端子にも入力されている。払出制御水晶発振器 P X 0 は、その O E 端子に + 5 . 2 V が入力されることにより、8 M H z のクロック信号を出力端子である O U T 端子から出力する。なお、払出制御水晶発振器 P X 0 の接地端子である G N D 端子はグラウンドと接地されている。

20

【0706】

払出制御水晶発振器 P X 0 の O U T 端子は、払出制御 M P U 4 1 2 0 a のクロック端子である M C L K 端子、及び払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b のクロック端子である C L K 端子と電氣的に接続されており、8 M H z のクロック信号が払出制御 M P U 4 1 2 0 a 、及び払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b に入力されている。

【0707】

[9-3-3. 払出モータ駆動回路]

払出モータ駆動回路 4 1 2 0 d は、図 1 0 7 に示すように、ドライブ P I C 1 を主として構成されている。このドライブ P I C 1 は、4 つのダーリントンパワートランジスタを備えており、本実施形態では、エミッタ端子をグラウンドと接地させ、ベース端子に払出モータ駆動信号が入力されると、対応するコレクタ端子から励磁信号である駆動パルスが出力されるようになっている。

30

【0708】

図 1 0 2 に示した電源基板 8 5 1 から供給された + 2 4 V は、図 1 0 7 に示すように、ツェナーダイオード P Z D 0 を介してドライブ P I C 1 のカソード端子に入力されている。ツェナーダイオード P Z D 0 のアノード端子は + 2 4 V と電氣的に接続されており、ツェナーダイオード P Z D 0 のカソード端子がドライブ P I C 1 のカソード端子と電氣的に接続されている。ドライブ P I C 1 のカソード端子に入力された + 2 4 V は、払出モータ 7 4 4 の駆動電源となる。ドライブ P I C 1 のベース端子は、払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b の出力ポート P C の出力ピン P C 0 ~ P C 3 と電氣的に接続されており、出力ピン P C 0 ~ P C 3 から出力された払出モータ駆動信号に応じて対応するコレクタ端子から励磁信号である駆動パルスが抵抗 P R 3 ~ P R 6 、そして図 9 8 に示した賞球ケース内基板 7 5 4 を介して払出モータ 7 4 4 の各相 (/ B 相、B 相、A 相、/ A 相) に出力される。これらの駆動パルスは、払出モータ 7 4 4 の各相 (/ B 相、B 相、A 相、/ A 相) に流す励磁電流のスイッチングにより行われ、払出モータ 7 4 4 を回転させる。なお、このスイッチングにより各相 (/ B 相、B 相、A 相、/ A 相) の駆動パルス (励磁信号) を遮断したときには逆起電力が発生する。この逆起電力がドライブ P I C 1 の耐圧を超えると、ドライブ P I C 1 が破損するため、保護として、ドライブ P I C 1 のカソード端子と、ツェナーダイオード P Z D 0 のカソード端子と、が電氣的に接続されている。

40

50

【0709】

[9-3-4. 払出制御入力回路]

払出制御入力回路4120eは、図98に示した、扉枠開放スイッチ618、本体枠開放スイッチ619、エラー解除スイッチ860a、球抜きスイッチ860bからの検出信号が入力される回路である。まず、扉枠開放スイッチ618からの検出信号が入力される回路について説明し、続いて本体枠開放スイッチ619からの検出信号が入力される回路、エラー解除スイッチ860aからの検出信号が入力される回路、球抜きスイッチ860bからの検出信号が入力される回路について説明する。

【0710】

[9-3-4(a). 扉枠開放スイッチからの検出信号が入力される回路]

扉枠開放スイッチ618は、常閉形（ノーマルクローズ（NC））を用いており、扉枠5が本体枠3から開放された状態でスイッチがON（導通）し、扉枠5が本体枠3に閉鎖された状態でスイッチがOFF（切断）するようになっている。扉枠開放スイッチ618の一端は、図108に示すように、図102に示した電源基板851からの+12Vが払出制御基板4110を介して印加されており、扉枠開放スイッチ618の他端は、抵抗PR30、そして抵抗PR31を介して、トランジスタPTR30のベース端子と電氣的に接続されている。抵抗PR30と抵抗PR31との接続間には、グラウンドと接地された抵抗PR32と、グラウンドと接地された電解コンデンサPC30と、が電氣的に接続されている。トランジスタPTR30のベース端子は、抵抗PR31と電氣的に接続されるほかに、グラウンドと接地された抵抗PR33と電氣的に接続されている。トランジスタPTR30のエミッタ端子は、グラウンドに接地され、トランジスタPTR30のコレクタ端子は、プルアップ抵抗PR34により+5.2V側へ引き上げられて、抵抗PR35を介してトランジスタPTR31のベース端子と電氣的に接続されるほかに、抵抗PR36を介してトランジスタPTR32のベース端子と電氣的に接続されている。

【0711】

トランジスタPTR31のベース端子は、抵抗PR35と電氣的に接続されるほかに、グラウンドと接地された抵抗PR37と電氣的に接続されている。トランジスタPTR31のエミッタ端子は、グラウンドに接地され、トランジスタPTR31のコレクタ端子は、プルアップ抵抗PR38により+5.2V側へ引き上げられて図107に示した払出制御I/Oポート4120bの入力ポートPA、PEのうち予め定めた入力ピンと電氣的に接続されている。トランジスタPTR31がON/OFFすることによりトランジスタPTR31のコレクタ端子から出力される信号の論理が変化し、その信号が扉開放信号として払出制御I/Oポート4120bの入力ピンに入力される。

【0712】

一方、トランジスタPTR32のベース端子は、抵抗PR36と電氣的に接続されるほかに、グラウンドと接地された抵抗PR39と電氣的に接続されている。トランジスタPTR32のエミッタ端子は、グラウンドに接地され、トランジスタPTR32のコレクタ端子は、図97に示した主制御基板4100と電氣的に接続されており、トランジスタPTR32は、エミッタ端子がグラウンドに接地されたオープンコレクタ出力タイプとして構成されている。トランジスタPTR32のコレクタ端子は、配線（ハーネス）を介して、主制御基板4100に設けた図示しないプルアップ抵抗と電氣的に接続されており、このプルアップ抵抗により+12V側へ引き上げられている。トランジスタPTR32がON/OFFすることによりトランジスタPTR32のコレクタ端子から出力される信号の論理が変化し、その信号が枠開放情報出力信号として主制御基板4100に入力される。

【0713】

抵抗PR30、PR32、及び電解コンデンサPC30から構成される回路は、扉枠5が本体枠3から開放される際に、又は扉枠5が本体枠3に閉鎖される際に、扉枠開放スイッチ618を構成する接点が短時間ON/OFFを繰り返すバタつき現象による扉枠開放スイッチ618からの電圧の変動を吸収するためのチャタリング防止回路である。

【0714】

抵抗PR31, PR33、及びトランジスタPTR30から構成される回路は、扉枠開放スイッチ618からの検出信号によりON/OFFする初段のスイッチ回路であり、抵抗PR35, PR37、及びトランジスタPTR31から構成される回路は、初段のスイッチ回路からのON/OFF信号によりON/OFFすることで扉開放信号を払出制御I/Oポート4120bに出力する最終段のスイッチ回路であり、抵抗PR36, PR39、及びトランジスタPTR32から構成される回路は、初段のスイッチ回路からのON/OFF信号によりON/OFFすることで枠開放情報出力信号を主制御基板4100に出力する最終段のスイッチ回路である。

【0715】

扉枠5が本体枠3から開放された状態では、扉枠開放スイッチ618がONしているため、扉枠開放スイッチ618を介して供給される+12Vがチャタリング防止回路でチャタリングが吸収されて初段のスイッチ回路を構成するトランジスタPTR30のベース端子に印加されることでトランジスタPTR30がONし、初段のスイッチ回路がONすることとなる。初段のスイッチ回路がONすると、トランジスタPTR30のコレクタ端子に印加される電圧がグランド側へ引き下げられるため、最終段のスイッチ回路を構成するトランジスタPTR31, PTR32のベース端子に印加される電圧もグランド側へ引き下げられることでトランジスタPTR31, PTR32がOFFし、最終段のスイッチ回路も共にOFFすることとなる。これにより、トランジスタPTR31のコレクタ端子に印加される電圧がプルアップ抵抗PR38により+5.2V側へ引き上げられて論理がHIとなった扉枠開放信号を払出制御I/Oポート4120bの入力ピンに出力し、トランジスタPTR32のコレクタ端子に印加される電圧が主制御基板4100に設けたプルアップ抵抗により+12V側へ引き上げられて論理がHIとなった枠開放情報出力信号を主制御基板4100に出力することとなる。

【0716】

一方、扉枠5が本体枠3に閉鎖された状態では、扉枠開放スイッチ618がOFFしているため、+12Vが扉枠開放スイッチ618で遮断されて初段のスイッチ回路を構成するトランジスタPTR30のベース端子に印加される電圧がグランド側へ引き下げられることでトランジスタPTR30がOFFし、初段のスイッチ回路がOFFすることとなる。初段のスイッチ回路がOFFすると、トランジスタPTR30のコレクタ端子に印加される電圧がプルアップ抵抗PR34により+5.2V側へ引き上げられるため、この電圧が最終段のスイッチ回路を構成するトランジスタPTR31, PTR32のベース端子に印加されることでトランジスタPTR31, PTR32がONし、最終段のスイッチ回路も共にONすることとなる。これにより、トランジスタPTR31のコレクタ端子に印加される電圧がグランド側へ引き下げられて論理がLOWとなった扉枠開放信号を払出制御I/Oポート4120bの入力ピンに出力し、トランジスタPTR32のコレクタ端子に印加される電圧が引き下げられて論理がLOWとなった枠開放情報出力信号を主制御基板4100に出力することとなる。

【0717】

このように、扉枠5が本体枠3から開放された状態では、扉枠開放スイッチ618がONすることにより、初段のスイッチ回路がONするとともに、最終段のスイッチ回路が共にOFFすることとなり、論理がHIとなった扉枠開放信号を払出制御I/Oポート4120bの入力ピンに出力し、論理がHIとなった枠開放情報出力信号を主制御基板4100に出力する一方、扉枠5が本体枠3に閉鎖された状態では、扉枠開放スイッチ618がOFFすることにより、初段のスイッチ回路がOFFするとともに、最終段のスイッチ回路が共にONすることとなり、論理がLOWとなった扉枠開放信号を払出制御I/Oポート4120bの入力ピンに出力し、論理がLOWとなった枠開放情報出力信号を主制御基板4100に出力する。

【0718】

[9-3-4 (b) . 本体枠開放スイッチからの検出信号が入力される回路]

本体枠開放スイッチ619は、常閉形（ノーマルクローズ（NC））を用いており、本

体枠 3 が外枠 2 から開放された状態でスイッチが ON（導通）し、本体枠 3 が外枠 2 に閉鎖された状態でスイッチが OFF（切断）するようになっている。本体枠開放スイッチ 619 の一端は、図 108 に示すように、図 102 に示した電源基板 851 からの +12V が払出制御基板 4110 を介して印加されており、本体枠開放スイッチ 619 の他端は、抵抗 PR40、そして抵抗 PR41 を介して、トランジスタ PTR33 のベース端子と電氣的に接続されている。抵抗 PR40 と抵抗 PR41 との接続間には、グランドと接地された抵抗 PR42 と、グランドと接地された電解コンデンサ PC31 と、が電氣的に接続されている。トランジスタ PTR33 のベース端子は、抵抗 PR41 と電氣的に接続されるほかに、グランドと接地された抵抗 PR43 と電氣的に接続されている。トランジスタ PTR33 のエミッタ端子は、グランドに接地され、トランジスタ PTR33 のコレクタ端子は、プルアップ抵抗 PR44 により +5.2V 側へ引き上げられて、抵抗 PR45 を介してトランジスタ PTR34 のベース端子と電氣的に接続されるほかに、抵抗 PR46 を介してトランジスタ PTR35 のベース端子と電氣的に接続されている。

【0719】

トランジスタ PTR34 のベース端子は、抵抗 PR45 と電氣的に接続されるほかに、グランドと接地された抵抗 PR47 と電氣的に接続されている。トランジスタ PTR34 のエミッタ端子は、グランドに接地され、トランジスタ PTR34 のコレクタ端子は、プルアップ抵抗 PR48 により +5.2V 側へ引き上げられて図 107 に示した払出制御 I/O ポート 4120b の入力ポート PA、PE のうち予め定めた入力ピンと電氣的に接続されている。トランジスタ PTR34 が ON/OFF することによりトランジスタ PTR34 のコレクタ端子から出力される信号の論理が変化し、その信号が本体枠開放信号として払出制御 I/O ポート 4120b の入力ピンに入力される。

【0720】

一方、トランジスタ PTR35 のベース端子は、抵抗 PR46 と電氣的に接続されるほかに、グランドと接地された抵抗 PR49 と電氣的に接続されている。トランジスタ PTR35 のエミッタ端子は、グランドに接地され、トランジスタ PTR35 のコレクタ端子は、トランジスタ PTR32 のコレクタ端子と電氣的に接続されるほか、図 97 に示した主制御基板 4100 と電氣的に接続されており、トランジスタ PTR35 は、エミッタ端子がグランドに接地されたオープンコレクタ出力タイプとして構成されている。トランジスタ PTR35 のコレクタ端子は、配線（ハーネス）を介して、主制御基板 4100 に設けた図示しないプルアップ抵抗と電氣的に接続されており、このプルアップ抵抗により +12V 側へ引き上げられている。トランジスタ PTR35 が ON/OFF することによりトランジスタ PTR35 のコレクタ端子から出力される信号の論理が変化し、その信号が枠開放情報出力信号として主制御基板 4100 に入力される。この枠開放情報出力信号は、トランジスタ PTR35 のコレクタ端子から出力されるほか、トランジスタ PTR32 のコレクタ端子からも出力されるようになっており、トランジスタ PTR35 のコレクタ端子と、トランジスタ PTR32 のコレクタ端子と、によって OR 回路が構成されている。

【0721】

抵抗 PR40、PR42、及び電解コンデンサ PC31 から構成される回路は、本体枠 3 が外枠 2 から開放される際に、又は本体枠 3 が外枠 2 に閉鎖される際に、本体枠開放スイッチ 619 を構成する接点が短時間 ON/OFF を繰り返すバタつき現象による本体枠開放スイッチ 619 からの電圧の変動を吸収するためのチャタリング防止回路である。

【0722】

抵抗 PR41、PR43、及びトランジスタ PTR33 から構成される回路は、本体枠開放スイッチ 619 からの検出信号により ON/OFF する初段のスイッチ回路であり、抵抗 PR45、PR47、及びトランジスタ PTR34 から構成される回路は、初段のスイッチ回路からの ON/OFF 信号により ON/OFF することで本体枠開放信号を払出制御 I/O ポート 4120b に出力する最終段のスイッチ回路であり、抵抗 PR46、PR49、及びトランジスタ PTR35 から構成される回路は、初段のスイッチ回路からの

ON/OFF信号によりON/OFFすることで枠開放情報出力信号を主制御基板4100に出力する最終段のスイッチ回路である。

【0723】

本体枠3が外枠2から開放された状態では、本体枠開放スイッチ619がONしているため、本体枠開放スイッチ619を介して供給される+12Vがチャタリング防止回路でチャタリングが吸収されて初段のスイッチ回路を構成するトランジスタPTR33のベース端子に印加されることでトランジスタPTR33がONし、初段のスイッチ回路がONすることとなる。初段のスイッチ回路がONすると、トランジスタPTR33のコレクタ端子に印加される電圧がグランド側へ引き下げられるため、最終段のスイッチ回路を構成するトランジスタPTR34、PTR35のベース端子に印加される電圧もグランド側へ引き下げられることでトランジスタPTR34、PTR35がOFFし、最終段のスイッチ回路も共にOFFすることとなる。これにより、トランジスタPTR34のコレクタ端子に印加される電圧がプルアップ抵抗PR48により+5.2V側へ引き上げられて論理がHIとなった本体枠開放信号を払出制御I/Oポート4120bの入力ピンに出力し、トランジスタPTR35のコレクタ端子に印加される電圧が主制御基板4100に設けたプルアップ抵抗により+12V側へ引き上げられて論理がHIとなった枠開放情報出力信号を主制御基板4100に出力することとなる。

10

【0724】

一方、本体枠3が外枠2に閉鎖された状態では、本体枠開放スイッチ619がOFFしているため、+12Vが本体枠開放スイッチ619で遮断されて初段のスイッチ回路を構成するトランジスタPTR33のベース端子に印加される電圧がグランド側へ引き下げられることでトランジスタPTR33がOFFし、初段のスイッチ回路がOFFすることとなる。初段のスイッチ回路がOFFすると、トランジスタPTR33のコレクタ端子に印加され電圧がプルアップ抵抗PR44により+5.2V側へ引き上げられるため、この電圧が最終段のスイッチ回路を構成するトランジスタPTR34、PTR35のベース端子に印加されることでトランジスタPTR34、PTR35がONし、最終段のスイッチ回路も共にONすることとなる。これにより、トランジスタPTR34のコレクタ端子に印加される電圧がグランド側へ引き下げられて論理がLOWとなった本体枠開放信号を払出制御I/Oポート4120bの入力ピンに出力し、トランジスタPTR35のコレクタ端子に印加される電圧が引き下げられて論理がLOWとなった枠開放情報出力信号を主制御

20

30

【0725】

このように、本体枠3が外枠2から開放された状態では、本体枠開放スイッチ619がONすることにより、初段のスイッチ回路がONするとともに、最終段のスイッチ回路が共にOFFすることとなり、論理がHIとなった本体枠開放信号を払出制御I/Oポート4120bの入力ピンに出力し、論理がHIとなった枠開放情報出力信号を主制御基板4100に出力する一方、本体枠3が外枠2に閉鎖された状態では、本体枠開放スイッチ619がOFFすることにより、初段のスイッチ回路がOFFするとともに、最終段のスイッチ回路が共にONすることとなり、論理がLOWとなった本体枠開放信号を払出制御I/Oポート4120bの入力ピンに出力し、論理がLOWとなった枠開放情報出力信号を主制御基板4100に出力する。

40

【0726】

本実施形態では、上述したように、扉枠開放スイッチ618、本体枠開放スイッチ619をノーマルクローズのスイッチを採用したことにより、扉枠開放スイッチ618が短絡してスイッチがON（導通）する状態となっても、扉枠5が本体枠3から開放された状態となり、本体枠開放スイッチ619が短絡してスイッチがON（導通）する状態となっても、本体枠3が外枠2から開放された状態となる。このように、扉枠開放スイッチ618、本体枠開放スイッチ619をノーマルクローズのスイッチを採用したことにより、短絡時にでも例えば枠開放情報出力信号を主制御基板4100に出力することができたため、図97に示した、主制御基板4100の主制御MPU4100aは、扉枠5が本体枠3から

50

開放された状態や本体枠 3 が外枠 2 から開放された状態を判断することができる。

【0727】

なお、扉枠開放スイッチ 618、本体枠開放スイッチ 619 をノーマルクローズのスイッチから、常開形（ノーマルオープン（NO））のスイッチ（扉枠開放スイッチ 618'、本体枠開放スイッチ 619'）に替えると、扉枠開放スイッチ 618' は、扉枠 5 が本体枠 3 から閉鎖された状態でスイッチが ON（導通）し、扉枠 5 が本体枠 3 に開放された状態でスイッチが OFF（切断）する。本体枠開放スイッチ 619' は、本体枠 3 が外枠 2 から閉鎖された状態でスイッチが ON（導通）し、本体枠 3 が外枠 2 に開放された状態でスイッチが OFF（切断）する。そうすると、扉枠開放スイッチ 618' が断線してスイッチが OFF（切断）する状態となっても、扉枠 5 が本体枠 3 から開放された状態となり、本体枠開放スイッチ 619' が断線してスイッチが OFF（切断）する状態となっても、本体枠 3 が外枠 2 から開放された状態となる。このように、扉枠開放スイッチ 618'、本体枠開放スイッチ 619' をノーマルオープンのスイッチを採用しても、断線時にも例えば枠開放情報出力信号を主制御基板 4100 に出力することができ、主制御基板 4100 の主制御 MPU 4100a は、扉枠 5 が本体枠 3 から開放された状態や本体枠 3 が外枠 2 から開放された状態を判断することができる。

【0728】

[9-3-4 (c) . エラー解除スイッチからの検出信号が入力される回路]

エラー解除スイッチ 860a の出力ピンとしての 1 番ピンは、図 108 に示すように、プルアップ抵抗 PR50 により +5. 2V 側へ引き上げられて、図 107 に示す払出制御 I/O ポート 4120b の入力ポート PA の入力ピン PA0 と電氣的に接続されている。エラー解除スイッチ 860a の 1 番ピンは 2 番ピンと電氣的に接続され、3 番ピン及び 4 番ピンはグランドと接地されている。これにより、エラー解除スイッチ 860a が操作されていないときには、1 番ピン及び 2 番ピンがプルアップ抵抗 PR50 により +5. 2V 側へ引き上げられる一方、エラー解除スイッチ 860a が操作されているときには、1 番ピン及び 2 番ピンが 3 番ピン及び 4 番ピンと電氣的に接続されることによりグランド側へ引き下げられる。

【0729】

エラー解除スイッチ 860a は、払出制御 I/O ポート 4120b の入力ピン PA0 と電氣的に接続されるほかに、グランドと接地されたコンデンサ PC32 によりリップルが除去されて平滑化されている（コンデンサ PC32 は、ローパスフィルタとしての役割も担っている）。エラー解除スイッチ 860a が操作されていないときには、プルアップ抵抗 PR50 により +5. 2V 側へ引き上げられて論理が HI となったエラー解除検出信号が払出制御 I/O ポート 4120b の入力ピン PA0 に入力される一方、エラー解除スイッチ 860a が操作されているときには、論理が LOW となったエラー解除検出信号が払出制御 I/O ポート 4120b の入力ピン PA0 に入力される。

【0730】

[9-3-4 (d) . 球抜きスイッチからの検出信号が入力される回路]

球抜きスイッチ 860b の出力ピンとしての 1 番ピンは、図 108 に示すように、プルアップ抵抗 PR51 により +5. 2V 側へ引き上げられて、図 107 に示す払出制御 I/O ポート 4120b の入力ポート PA の入力ピン PA1 と電氣的に接続されている。球抜きスイッチ 860b の 1 番ピンは 2 番ピンと電氣的に接続され、3 番ピン及び 4 番ピンはグランドと接地されている。これにより、球抜きスイッチ 860b が操作されていないときには、1 番ピン及び 2 番ピンがプルアップ抵抗 PR51 により +5. 2V 側へ引き上げられる一方、球抜きスイッチ 860b が操作されているときには、1 番ピン及び 2 番ピンが 3 番ピン及び 4 番ピンと電氣的に接続されることによりグランド側へ引き下げられる。

【0731】

球抜きスイッチ 860b は、払出制御 I/O ポート 4120b の入力ピン PA1 と電氣的に接続されるほかに、グランドと接地されたコンデンサ PC33 によりリップルが除去されて平滑化されている（コンデンサ PC33 は、ローパスフィルタとしての役割も担っ

ている)。球抜きスイッチ 860b が操作されていないときには、プルアップ抵抗 PR51 により +5.2V 側へ引き上げられて論理が HI となった球抜き検出信号が払出制御 I/O ポート 4120b の入力ピン PA1 に入力される一方、球抜きスイッチ 860b が操作されているときには、論理が LOW となった球抜き検出信号が払出制御 I/O ポート 4120b の入力ピン PA1 に入力される。

【0732】

[9-3-5. CR ユニット入出力回路]

次に、図 99 に示した CR ユニット 6 との各種信号を入出力するための CR ユニット入出力回路 4120f について説明する。払出制御基板 4110 は、CR ユニット 6 から、上述したように、遊技球等貸出装置接続端子板 869 を介して、貸球要求信号である BRD Y と、1 回の払出動作開始要求信号である BRQ と、が入力され、また図 99 に示した電源基板 851 から供給される AC 24V から作成した、所定電圧 VL (+12V) 及びグラウンド LG が供給される一方、払出制御基板 4110 から、遊技球等貸出装置接続端子板 869 を介して、1 回の払出動作を開始した旨又は終了した旨を伝える EXS 信号と、貸球を払い出すための払出動作が可能である旨又は不可能である旨を伝える PRD Y 信号と、を出力する。これらの各種信号等を入出力する入出力回路は、図 109 に示すように、フォトカプラ PIC60~PIC64 (赤外 LED とフォトランジスタとが内蔵されている。) を主として構成されている。

【0733】

CR ユニット 6 からの所定電圧 VL は、抵抗 PR60 を介して、フォトカプラ PIC60 のアノード端子に印加されている。フォトカプラ PIC60 のカソード端子は、CR ユニット 6 からのグラウンド LG と電氣的に接続されている。抵抗 PR60 は、フォトカプラ PIC60 の内蔵赤外 LED に流れる電流を制限するための制限抵抗である。フォトカプラ PIC60 のアノード端子に CR ユニット 6 からの所定電圧 VL が印加されているときには、フォトカプラ PIC60 が ON する一方、フォトカプラ PIC60 のアノード端子に CR ユニット 6 からの所定電圧 VL が印加されていないときには、フォトカプラ PIC60 が OFF するようになっている。フォトカプラ PIC60 のエミッタ端子は、グラウンドと接地され、フォトカプラ PIC60 のコレクタ端子は、抵抗 PR61 を介してトランジスタ PTR60 のベース端子と電氣的に接続されるほかに、抵抗 PR62 を介してトランジスタ PTR61 のベース端子と電氣的に接続されている。フォトカプラ PIC60 のコレクタ端子は、抵抗 PR61 と電氣的に接続されるほかに、+5.2V 側へ引き上げられたプルアップ抵抗 R63 と電氣的に接続されている。

【0734】

トランジスタ PTR60 のベース端子は、抵抗 PR61 と電氣的に接続されるほかに、グラウンドと接地された抵抗 PR64 と電氣的に接続されている。トランジスタ PTR60 のエミッタ端子は、グラウンドに接地され、トランジスタ PTR60 のコレクタ端子は、プルアップ抵抗 PR65 により +5.2V 側へ引き上げられて図 107 に示した払出制御 I/O ポート 4120b の入力ポート PA, PE のうち予め定めた入力ピンと電氣的に接続されている。トランジスタ PTR60 が ON/OFF することによりトランジスタ PTR60 のコレクタ端子から出力される信号の論理が変化し、その信号が CR 接続信号 1 として払出制御 I/O ポート 4120b の入力ピンに入力される。

【0735】

一方、トランジスタ TR61 のベース端子は、抵抗 PR62 と電氣的に接続されるほかに、グラウンドと接地された抵抗 PR66 と電氣的に接続されている。トランジスタ PTR61 のエミッタ端子は、グラウンドに接地され、トランジスタ PTR61 のコレクタ端子は、プルアップ抵抗 PR67 により +5.2V 側へ引き上げられて、後述する発射タイミング回路 4130c と電氣的に接続されている。トランジスタ PTR61 が ON/OFF することによりトランジスタ PTR61 のコレクタ端子から出力される信号の論理が変化し、その信号が CR 接続信号として発射タイミング回路 4130c に入力される。

【0736】

10

20

30

40

50

抵抗PR61、PR64、及びトランジスタPTR60から構成される回路は、スイッチ回路であり、CRユニット6からの所定電圧VLがフォトカプラPIC60のアノード端子に印加されていないときには、フォトカプラPIC60がOFFし、プルアップ抵抗PR63により引き上げられた電圧がトランジスタPTR60のベース端子に印加されることでトランジスタPTR60がONし、スイッチ回路もONすることとなる。これにより、トランジスタPTR60のコレクタ端子に印加される電圧は、グランド側へ引き下げられて論理がLOWとなったCR接続信号1が払出制御I/Oポート4120bの入力ピンに入力される。一方、CRユニット6からの所定電圧VLがフォトカプラPIC60のアノード端子に印加されているときには、フォトカプラPIC60がONし、トランジスタPTR60のベース端子に印加される電圧がグランド側へ引き下げられることでトランジスタPTR60がOFFし、スイッチ回路もOFFすることとなる。これにより、トランジスタPTR60のコレクタ端子に印加される電圧は、プルアップ抵抗PTR65により+5.2V側へ引き上げられて論理がHIとなったCR接続信号1が払出制御I/Oポート4120bの入力ピンに入力される。

10

【0737】

抵抗PR62、PR66、及びトランジスタPTR61から構成される回路も、スイッチ回路であり、CRユニット6からの所定電圧VLがフォトカプラPIC60のアノード端子に印加されていないときには、フォトカプラPIC60がOFFし、プルアップ抵抗PR63により引き上げられた電圧がトランジスタPTR61のベース端子に印加されることでトランジスタPTR61がONし、スイッチ回路もONすることとなる。これにより、トランジスタPTR61のコレクタ端子に印加される電圧は、グランド側へ引き下げられて論理がLOWとなったCR接続信号が発射タイミング回路4130cに入力される。一方、CRユニット6からの所定電圧VLがフォトカプラPIC60のアノード端子に印加されているときには、フォトカプラPIC60がONし、トランジスタPTR61のベース端子に印加される電圧がグランド側へ引き下げられることでトランジスタPTR61がOFFし、スイッチ回路もOFFすることとなる。これにより、トランジスタPTR61のコレクタ端子に印加される電圧は、プルアップ抵抗PTR67により+5.2V側へ引き上げられて論理がHIとなったCR接続信号が発射タイミング回路4130cに入力される。なお、このスイッチ回路は、後述する発射制御入力回路4130aの入力回路の一部を構成している。

20

30

【0738】

CRユニット6からの所定電圧VLは、フォトカプラPIC60のアノード端子のほか、抵抗PR68を介して、フォトカプラPIC61のアノード端子にも印加されている。フォトカプラPIC61のカソード端子は、CRユニット6からのBRDYが入力されている。抵抗PR68は、フォトカプラPIC61の内蔵赤外LEDに流される電流を制限するための制限抵抗である。フォトカプラPIC61のアノード端子にCRユニット6からの所定電圧VLが印加されているときであって、CRユニット6からのBRDYの論理がLOWとなっているときには、フォトカプラPIC61がONする一方、フォトカプラPIC61のアノード端子にCRユニット6からの所定電圧VLが印加されているときであって、CRユニット6からのBRDYの論理がHIとなっているときには、フォトカプラPIC61がOFFするようになっている。フォトカプラPIC61のエミッタ端子は、グランドと接地され、フォトカプラPIC61のコレクタ端子は、プルアップ抵抗PR69により+5.2V側へ引き上げられて払出制御I/Oポート4120bの入力ポートPA、PEのうち予め定めた入力ピンと電氣的に接続されている。フォトカプラPIC61がON/OFFすることによりフォトカプラPIC61のコレクタ端子から出力される信号の論理が変化し、その信号がBRDY信号として払出制御I/Oポート4120bの入力ピンに入力される。

40

【0739】

フォトカプラPIC61のアノード端子にCRユニット6からの所定電圧VLが印加されているときであって、CRユニット6からのBRDYの論理がLOWとなっているとき

50

には、フォトカプラ P I C 6 1 が O N するため、フォトカプラ P I C 6 1 のコレクタ端子に印加される電圧がグランド側へ引き下げられて論理が L O W となった B R D Y 信号が払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b の入力ピンに入力される。一方、フォトカプラ P I C 6 1 のアノード端子に C R ユニット 6 からの所定電圧 V L が印加されているときであって、C R ユニット 6 からの B R D Y の論理が H I となっているときには、フォトカプラ P I C 6 1 が O F F するため、フォトカプラ P I C 6 1 のコレクタ端子に印加される電圧がプルアップ抵抗 P R 6 9 により + 5 . 2 V 側へ引き上げられて論理が H I となった B R D Y 信号が払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b の入力ピンに入力される。このように、フォトカプラ P I C 6 1 のコレクタ端子から出力される B R D Y 信号の論理は、C R ユニット 6 からの B R D Y の論理と同一の論理となっている。

10

【 0 7 4 0 】

C R ユニット 6 からの所定電圧 V L は、フォトカプラ P I C 6 0 のアノード端子、及びフォトカプラ P I C 6 1 のアノード端子のほかに、抵抗 P R 7 0 を介して、フォトカプラ P I C 6 2 のアノード端子にも印加されている。フォトカプラ P I C 6 2 のカソード端子は、C R ユニット 6 からの B R Q が入力されている。抵抗 P R 7 0 は、フォトカプラ P I C 6 2 の内蔵赤外 L E D に流される電流を制限するための制限抵抗である。フォトカプラ P I C 6 2 のアノード端子に C R ユニット 6 からの所定電圧 V L が印加されているときであって、C R ユニット 6 からの B R Q の論理が L O W となっているときには、フォトカプラ P I C 6 2 が O N する一方、フォトカプラ P I C 6 2 のアノード端子に C R ユニット 6 からの所定電圧 V L が印加されているときであって、C R ユニット 6 からの B R Q の論理が H I となっているときには、フォトカプラ P I C 6 2 が O F F するようになっている。フォトカプラ P I C 6 2 のエミッタ端子は、グランドと接地され、フォトカプラ P I C 6 2 のコレクタ端子は、プルアップ抵抗 P R 7 1 により + 5 . 2 V 側へ引き上げられて払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b の入力ポート P A , P E のうち予め定めた入力ピンと電氣的に接続されている。フォトカプラ P I C 6 2 が O N / O F F することによりフォトカプラ P I C 6 2 のコレクタ端子から出力される信号の論理が変化し、その信号が B R Q 信号として払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b の入力ピンに入力される。

20

【 0 7 4 1 】

フォトカプラ P I C 6 2 のアノード端子に C R ユニット 6 からの所定電圧 V L が印加されているときであって、C R ユニット 6 からの B R Q の論理が L O W となっているときには、フォトカプラ P I C 6 2 が O N するため、フォトカプラ P I C 6 2 のコレクタ端子に印加される電圧がグランド側へ引き下げられて論理が L O W となった B R Q 信号が払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b の入力ピンに入力される。一方、フォトカプラ P I C 6 2 のアノード端子に C R ユニット 6 からの所定電圧 V L が印加されているときであって、C R ユニット 6 からの B R Q の論理が H I となっているときには、フォトカプラ P I C 6 2 が O F F するため、フォトカプラ P I C 6 2 のコレクタ端子に印加される電圧がプルアップ抵抗 P R 7 1 により + 5 . 2 V 側へ引き上げられて論理が H I となった B R Q 信号が払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b の入力ピンに入力される。このように、フォトカプラ P I C 6 2 のコレクタ端子から出力される B R Q 信号の論理は、C R ユニット 6 からの B R Q の論理と同一の論理となっている。

30

40

【 0 7 4 2 】

図 1 0 7 に示した、払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b の出力ポート P B の出力ピン P B 0 から出力される E X S 信号は、抵抗 P R 7 2 を介して、フォトカプラ P I C 6 3 のカソード端子に入力されている。フォトカプラ P I C 6 3 のアノード端子は、抵抗 P R 7 3 を介して、+ 1 2 V が印加されている。抵抗 P R 7 3 は、フォトカプラ P I C 6 3 の内蔵赤外 L E D に流される電流を制限するための制限抵抗である。フォトカプラ P I C 6 3 のアノード端子に抵抗 P R 7 3 を介して + 1 2 V が印加されているときであって、払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b からの E X S 信号の論理が L O W となっているときには、フォトカプラ P I C 6 3 が O N する一方、フォトカプラ P I C 6 3 のアノード端子に抵抗 P R 7 3 を介して + 1 2 V が印加されているときであって、払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b から

50

のE X S信号の論理がH Iとなっているときには、フォトカブラP I C 6 3がO F Fするようになっている。フォトカブラP I C 6 3のエミッタ端子は、フォトカブラP I C 6 0のカソード端子とともに、C Rユニット6からのグラウンドL Gと接地され、フォトカブラP I C 6 3のコレクタ端子は、プルアップ抵抗P R 7 4により、遊技球等貸出装置接続端子板8 6 9を介して、C Rユニット6内において所定電圧V Lに引き上げられてその内蔵制御装置と電氣的に接続されている。フォトカブラP I C 6 3がO N / O F FすることによりフォトカブラP I C 6 3のコレクタ端子から出力される信号の論理が変化し、その信号がE X SとしてC Rユニット6の内蔵制御装置に入力される。

【0743】

フォトカブラP I C 6 3のアノード端子に抵抗P R 7 3を介して+ 1 2 Vが印加されているときであって、払出制御I / Oポート4 1 2 0 bからのE X S信号の論理がL O Wとなっているときには、フォトカブラP I C 6 3がO Nするため、フォトカブラP I C 6 3のコレクタ端子に印加される電圧がグラウンド側へ引き下げられて論理がL O WとなったE X SがC Rユニット6の内蔵制御装置に入力される。一方、フォトカブラP I C 6 3のアノード端子に抵抗P R 7 3を介して+ 1 2 Vが印加されているときであって、払出制御I / Oポート4 1 2 0 bからのE X S信号の論理がH Iとなっているときには、フォトカブラP I C 6 3がO F Fするため、フォトカブラP I C 6 3のコレクタ端子に印加される電圧がプルアップ抵抗P R 7 4により所定電圧V Lに引き上げられて論理がH IとなったE X SがC Rユニット6の内蔵制御装置に入力される。このように、フォトカブラP I C 6 3のコレクタ端子から出力されるE X Sの論理は、払出制御I / Oポート4 1 2 0 bからのE X S信号の論理と同一の論理となっている。

【0744】

図107に示した、払出制御I / Oポート4 1 2 0 bの出力ポートP Bの出力ピンP B 1から出力されるP R D Y信号は、抵抗P R 7 5を介して、フォトカブラP I C 6 4のカソード端子に入力されている。フォトカブラP I C 6 4のアノード端子は、抵抗P R 7 6を介して、+ 1 2 Vが印加されている。抵抗P R 7 6は、フォトカブラP I C 6 4の内蔵赤外L E Dに流される電流を制限するための制限抵抗である。フォトカブラP I C 6 4のアノード端子に抵抗P R 7 6を介して+ 1 2 Vが印加されているときであって、払出制御I / Oポート4 1 2 0 bからのP R D Y信号の論理がL O Wとなっているときには、フォトカブラP I C 6 4がO Nする一方、フォトカブラP I C 6 4のアノード端子に抵抗P R 7 6を介して+ 1 2 Vが印加されているときであって、払出制御I / Oポート4 1 2 0 bからのP R D Y信号の論理がH Iとなっているときには、フォトカブラP I C 6 4がO F Fするようになっている。フォトカブラP I C 6 4のエミッタ端子は、フォトカブラP I C 6 0のカソード端子、及びフォトカブラP I C 6 3のエミッタ端子とともに、C Rユニット6からのグラウンドL Gと接地され、フォトカブラP I C 6 4のコレクタ端子は、プルアップ抵抗P R 7 7により、遊技球等貸出装置接続端子板8 6 9を介して、C Rユニット6内において所定電圧V Lに引き上げられてその内蔵制御装置と電氣的に接続されている。フォトカブラP I C 6 4がO N / O F FすることによりフォトカブラP I C 6 4のコレクタ端子から出力される信号の論理が変化し、その信号がP R D YとしてC Rユニット6の内蔵制御装置に入力される。

【0745】

フォトカブラP I C 6 4のアノード端子に抵抗P R 7 7を介して+ 1 2 Vが印加されているときであって、払出制御I / Oポート4 1 2 0 bからのP R D Y信号の論理がL O Wとなっているときには、フォトカブラP I C 6 4がO Nするため、フォトカブラP I C 6 4のコレクタ端子に印加される電圧がグラウンド側へ引き下げられて論理がL O WとなったP R D YがC Rユニット6の内蔵制御装置に入力される。一方、フォトカブラP I C 6 4のアノード端子に抵抗P R 7 7を介して+ 1 2 Vが印加されているときであって、払出制御I / Oポート4 1 2 0 bからのP R D Y信号の論理がH Iとなっているときには、フォトカブラP I C 6 4がO F Fするため、フォトカブラP I C 6 4のコレクタ端子に印加される電圧がプルアップ抵抗P R 7 7により所定電圧V Lに引き上げられて論理がH Iとな

ったPRDYがCRユニット6の内蔵制御装置に入力される。このように、フォトカプラPIC64のコレクタ端子から出力されるPRDYの論理は、払出制御I/Oポート4120bからのPRDY信号の論理と同一の論理となっている。

【0746】

[9-3-6. 払出制御I/Oポートの各種入出力信号]

次に、払出制御I/Oポート4120bの各種入出力信号について説明する。払出制御I/Oポート4120bのデータ入出力端子D0～D7は、払出制御MPU4120aのデータ入出力端子D0～D7と、データバスを介して各種情報や各種信号のやり取りを行う。

【0747】

払出制御I/Oポート4120bのシリアルデータ入力端子であるRXD端子は、図107に示すように、主制御基板4100からのシリアルデータが主払シリアルデータ受信信号として入力されている。一方、払出制御I/Oポート4120bのシリアルデータ出力端子であるTXD端子から主制御基板4100に送信するシリアルデータが払主シリアルデータ送信信号として出力される。

【0748】

払出制御I/Oポート4120bの入力ポートPAの各入力ピンには、入力ピンPA0に、エラー解除スイッチ860aからのエラー解除検出信号が入力され、入力ピンPA1に、球抜きスイッチ860bからの球抜き検出信号が入力され、入力ピンPA2に、払主シリアルデータ受信信号の正常受信完了の旨を伝える主制御基板4100からの払主ACK信号が入力され、入力ピンPA3に、停電監視回路4110bからの停電予告信号1が入力されている。また払出制御I/Oポート4120bの入力ポートPA、PEの予め定めた各入力ピンには、CRユニット6からの1回の払出動作開始要求信号であるBRQ信号、CRユニット6からの貸球要求信号であるBRDY信号、及び払出制御基板4110とCRユニット6とが電氣的に接続されているか否かを伝えるCR接続信号1等のCRユニット6からの各種信号、扉枠開放スイッチ618からの扉枠開放信号、本体枠開放スイッチ619からの本体枠開放信号のほかに、満タンスイッチ550からの検出信号等が入力されている。

【0749】

一方、払出制御I/Oポート4120bの出力ポートPBの各出力ピンからは、出力ピンPB0から、1回の払出動作を開始した旨又は終了した旨を伝えるEXS信号が出力され、出力ピンPB1から、貸球を払い出すための払出動作が可能である旨又は不可能である旨を伝えるPRDY信号が出力され、出力ピンPB2から、停電監視回路4110bのDタイプフリップフロップPIC22のラッチ状態を解除するための停電クリア信号が出力され、出力ピンPB3から、払主シリアルデータ受信信号の正常受信完了の旨を伝える払主ACK信号が出力され、出力ピンPB4から、外部WDT4120cへ外部WDTクリア信号が出力されている。また払出制御I/Oポート4120bの出力ポートPCの出力ピンPC0～PC3からは、払出モータ駆動信号が出力され、払出制御I/Oポート4120bの出力ポートPDの各出力ピンからは、エラーLED表示器860cの駆動信号が出力されている。

【0750】

[9-4. 発射制御部の回路]

次に、発射制御部4130について説明する。発射制御部4130は、図98に示したように、発射制御入力回路4130a、発振回路4130b、発射タイミング回路4130c、発射ソレノイド駆動回路4130d、球送りソレノイド駆動回路4130eから構成されている。ここでは、発射制御入力回路について、図110を参照して説明し、発射タイミング回路4130c等の構成についての詳細な説明は後述する。

【0751】

[9-4-1. 発射制御入力回路]

払出制御基板4110の発射制御入力回路4130aには、図110に示すように、ハ

10

20

30

40

50

ンドル装置 500 のタッチスイッチ 516 からの検出信号と、ハンドル装置 500 の発射停止スイッチ 518 からの検出信号と、がハンドル中継基板 192、そして主扉中継端子板 880 を介して、入力されている。タッチスイッチ 516 は、図 47 に示したハンドル装置 500 の回転ハンドル本体前 506 に手のひらや指が触れているか否かを検出し、発射停止スイッチ 518 は、図 47 に示したハンドル装置 500 の単発ボタン 520 が操作されることにより遊技者の意志によって遊技球の打ち出しを強制的に停止するか否かを検出している。まず、タッチスイッチ 516 からの検出信号が入力される回路について説明し、続いて発射停止スイッチ 518 からの検出信号が入力される回路について説明する。

【0752】

[9-4-1 a. タッチスイッチからの検出信号が入力される回路]

タッチスイッチ 516 の一端は、図 110 に示すように、図 102 に示した電源基板 851 からの +12V が払出制御基板 4110 の抵抗 PR80、主扉中継端子板 880、そしてハンドル中継基板 192 を介して印加されており、タッチスイッチ 516 の他端は、ハンドル中継基板 192 に設けた図示しないプルアップ抵抗により +12V 側へ引き上げられ、主扉中継端子板 880、そして払出制御基板 4110 に入力され、抵抗 PR81 を介して、トランジスタ PTR80 のベース端子と電氣的に接続されている。トランジスタ PTR80 のベース端子は、抵抗 PR81 と電氣的に接続されるほかに、グランドと接地された抵抗 PR82 と、グランドと接地されたコンデンサ PC80 と、が電氣的に接続されている。トランジスタ PTR80 のベース端子に印加される電圧は、コンデンサ C80 によりノイズが除去されて平滑化されている。トランジスタ PTR80 のエミッタ端子は、グランドに接地され、トランジスタ PTR80 のコレクタ端子は、プルアップ抵抗 PR83 により +5.2V 側へ引き上げられて発射タイミング回路 4130c の入力端子と電氣的に接続されている。トランジスタ PTR80 が ON/OFF することによりトランジスタ PTR80 のコレクタ端子から出力される信号の論理が変化し、その信号がタッチ検出信号として発射タイミング回路 4130c の入力端子に入力される。

【0753】

抵抗 PR81、PR82、及びトランジスタ PTR80 から構成される回路は、タッチスイッチ 516 からの検出信号により ON/OFF するスイッチ回路であり、回転ハンドル本体前 506 に手のひらや指が触れていないときには、ハンドル中継基板 192 に設けたプルアップ抵抗により +12V 側へ引き上げられた電圧がトランジスタ PTR80 のベース端子に印加されることでトランジスタ PTR80 が ON し、スイッチ回路も ON することとなる。これにより、トランジスタ PTR80 のコレクタ端子に印加される電圧がグランド側へ引き下げられて論理が LOW となったタッチ検出信号が発射タイミング回路 4130c の入力端子に入力される。一方、回転ハンドル本体前 506 に手のひらや指が触れているときには、トランジスタ PTR80 のベース端子に印加される電圧がグランド側へ引き下げられてトランジスタ PTR80 が OFF し、スイッチ回路も OFF することとなる。これにより、トランジスタ PTR80 のコレクタ端子に印加される電圧がプルアップ抵抗 PR83 により +5.2V 側へ引き上げられて論理が HI となったタッチ検出信号が発射タイミング回路 4130c の入力端子に入力される。

【0754】

[9-4-1 b. 発射停止スイッチからの検出信号が入力される回路]

発射停止スイッチ 518 の一端は、図 110 に示すように、図 102 に示した電源基板 851 からの +12V が払出制御基板 4110 の抵抗 PR84、主扉中継端子板 880、そしてハンドル中継基板 192 を介して印加されており、発射停止スイッチ 518 の他端は、ハンドル中継基板 192 に設けた図示しないプルアップ抵抗により +12V 側へ引き上げられ、主扉中継端子板 880、そして払出制御基板 4110 に入力され、抵抗 PR85 を介して、トランジスタ PTR81 のベース端子と電氣的に接続されている。トランジスタ PTR81 のベース端子は、抵抗 PR85 と電氣的に接続されるほかに、グランドと接地された抵抗 PR86 と、グランドと接地されたコンデンサ PC81 と、が電氣的に接続されている。トランジスタ PTR81 のベース端子に印加される電圧は、コンデンサ C

81によりノイズが除去されて平滑化されている。トランジスタPTR81のエミッタ端子は、グラウンドに接地され、トランジスタPTR81のコレクタ端子は、プルアップ抵抗PR87により+5.2V側へ引き上げられて発射タイミング回路4130cの入力端子と電氣的に接続されている。トランジスタPTR81がON/OFFすることによりトランジスタPTR81のコレクタ端子から出力される信号の論理が変化し、その信号が発射停止検出信号として発射タイミング回路4130cの入力端子に入力される。

【0755】

抵抗PR85、PR86、及びトランジスタPTR81から構成される回路は、発射停止スイッチ518からの検出信号によりON/OFFするスイッチ回路であり、単発ボタン520が操作されていないときには、ハンドル中継基板192に設けたプルアップ抵抗により+12V側へ引き上げられた電圧がトランジスタPTR81のベース端子に印加されることでトランジスタPTR81がONし、スイッチ回路もONすることとなる。これにより、トランジスタPTR81のコレクタ端子に印加される電圧がグラウンド側へ引き下げられて論理がLOWとなった発射停止検出信号が発射タイミング回路4130cの入力端子に入力される。一方、単発ボタン520が操作されているときには、トランジスタPTR81のベース端子に印加される電圧がグラウンド側へ引き下げられてトランジスタPTR81がOFFし、スイッチ回路もOFFすることとなる。これにより、トランジスタPTR81のコレクタ端子に印加される電圧がプルアップ抵抗PR87により+5.2V側へ引き上げられて論理がHIとなった発射停止検出信号が発射タイミング回路4130cの入力端子に入力される。

【0756】

なお、図109に示した、抵抗PR62、PR66、及びトランジスタPTR61から構成されるスイッチ回路も発射制御入力回路4130aの入力回路の一部であり、このトランジスタPTR61のコレクタ端子から出力されるCR接続信号も、上述した、タッチ検出信号、及び発射停止信号に加えて、発射タイミング回路4130cに入力されている。

【0757】

[9-5. 主制御基板との各種入出力信号、及び外部端子板への各種出力信号]

次に、払出制御基板4110と主制御基板4100との各種入出力信号と、払出制御基板4110から外部端子板784への各種出力信号について、図111を参照して説明する。

【0758】

[9-5-1. 主制御基板との各種入出力信号]

払出制御基板4110は、主制御基板4100と各種入出力信号のやり取りを行う。具体的には、図111(a)に示すように、払出制御基板4110は、払主シリアルデータ送信信号、払主ACK信号、停電予告信号、枠開放情報出力情報等を、主制御基板4100に出力する。一方、払出制御基板4110は、主払シリアルデータ受信信号、主払ACK信号、RAMクリア信号のほかに、15ラウンド大当り情報出力信号、及び2ラウンド大当り情報出力信号等の大当り情報出力信号、確率変動中情報出力信号、特別図柄表示情報出力信号、普通図柄表示情報出力信号、時短中情報出力信号、始動口入賞情報出力信号等の遊技に関する遊技情報信号を、主制御基板4100から入力される。

【0759】

[9-5-2. 外部端子板への各種出力信号]

払出制御基板4110は、外部端子板784に各種信号を出力する。具体的には、図111(b)に示すように、扉枠開放信号、本体枠開放信号のほかに、図70に示した払出モータ744が実際に払い出した遊技球の球数を示す賞球数情報出力信号、主制御基板4100から払出制御基板4110を介して、15ラウンド大当り情報出力信号、及び2ラウンド大当り情報出力信号等の大当り情報出力信号に加えて、確率変動中情報出力信号、特別図柄表示情報出力信号、普通図柄表示情報出力信号、時短中情報出力信号、及び始動口入賞情報出力信号等の遊技情報信号等を、外部端子板784に出力する。

【0760】

外部端子板784は、図示しない遊技場（ホール）に設置されたホールコンピュータと電氣的に接続されており、遊技者の遊技等を監視している。なお、15ラウンド大当り情報出力信号又は2ラウンド大当り情報出力信号を1つの大当り情報出力信号としてホールコンピュータに出力する場合には、ホールコンピュータは、ラウンドが2回となった大当りの回数（2ラウンド大当りの発生回数）と、ラウンドが15回となった大当りの回数（15ラウンド大当りの発生回数）と、が合算されたものがパチンコ遊技機1の大当りの回数となる。このため、ホールコンピュータは、その合算された大当り回数から、2ラウンド大当りの発生回数や15ラウンド大当りの発生回数を把握することができないので、実際にパチンコ遊技機1で発生した大当り回数が多いのが、2ラウンド大当りであるのか、それとも15ラウンド大当りであるのかを、把握することができない。またパチンコ遊技機1の上方に図示しないデータカウンタが配置されており、遊技者の中には、このデータカウンタに表示された大当り遊技状態の発生回数等を参考にして遊技を行うか否かを選択する者もいる。ところが、データカウンタに表示された大当り遊技状態の発生回数は、実際には2ラウンド大当りの発生回数に偏っている場合もあるので、遊技者が遊技を開始しても、2ラウンド大当りばかり発生して15ラウンド大当りがなかなか発生しないこともある。このように、データカウンタに表示された大当り遊技状態の発生回数は、遊技者に期待感を与えることはできるものの、必要以上に遊技者の射幸心をあおりかねない。そこで、本実施形態では、大当り情報出力信号として、15ラウンド大当り情報出力信号と2ラウンド大当り情報出力信号とを別々にホールコンピュータに出力することにより、ホールコンピュータは、2ラウンド大当りの発生回数と、15ラウンド大当り発生回数と、を正確に把握することができるようになっていく。したがって、ホールコンピュータは、実際にパチンコ遊技機1で発生した大当り回数の多いのが、2ラウンド大当りであるのか、それとも15ラウンド大当りであるのかを、把握することができるし、データカウンタには15ラウンド大当りの発生回数と2ラウンド大当りの発生回数とを別々に又は15ラウンド大当りの発生回数のみを大当り遊技状態の発生回数として表示することができるので、必要以上に遊技者の射幸心をあおることもない。

【0761】

なお、本実施形態では、2ラウンド大当り情報出力信号は2ラウンド大当りが発生して終了するまでの期間においてホールコンピュータに出力された状態となっており、15ラウンド大当り情報出力信号も15ラウンド大当りが発生して終了するまでの期間においてホールコンピュータに出力された状態となっている。本実施形態のように、2ラウンド大当り情報出力信号及び15ラウンド大当り情報出力信号をホールコンピュータに出力する方法のほかに、例えば、2ラウンド大当りが発生すると、2ラウンド大当り情報出力信号が所定期間だけホールコンピュータに出力される状態とし、15ラウンド大当りが発生すると、15ラウンド大当り情報出力信号が所定期間だけホールコンピュータに出力される状態とする、このような2ラウンド大当り情報出力信号及び15ラウンド大当り情報出力信号を同一の所定期間だけホールコンピュータに出力する方法も挙げることができる。

【0762】

[10. ランプ駆動基板の回路]

次に、図100に示したランプ駆動基板4170の回路等について、図116、及び図117を参照して説明する。図116はランプ駆動基板に備えるワンショットマルチバイブレータ回路及び測距センサ電源ON/OFF回路を示す回路図であり、図117は測距センサからの原波形（a）、及びその伸張波形（b）を示す波形図である。まず、測距センサ電源ON/OFF回路4170f～4170iについて説明し、続いてワンショットマルチバイブレータ回路4170b～4170eについて説明する。本実施形態では、測距センサ電源ON/OFF回路4170f～4170iは、同一の構成であるため、測距センサSAへの電力供給を制御する測距センサ電源ON/OFF回路4170fについて説明する。また本実施形態では、ワンショットマルチバイブレータ回路4170b～4170eも同一の構成であるため、測距センサSAからの検出信号が入力されるワンショッ

トマルチバイブレータ回路 4 1 7 0 b について説明する。

【 0 7 6 3 】

[1 0 - 1 . 測距センサ電源 ON / OFF 回路]

まず、測距センサ S A へ電力供給又は電力停止（電源 ON 又は電源 OFF）する測距センサ電源 ON / OFF 回路 4 1 7 0 f について説明する。測距センサ電源 ON / OFF 回路 4 1 7 0 f は、図 1 1 6 に示すように、PNP 型のトランジスタ L T R 0 を主とするスイッチ回路であり、抵抗 L R 0、L R 1、トランジスタ L T R 0 を備えて構成されている。周辺制御基板 4 1 4 0 の周辺制御部 4 1 5 0 から出力されるパワーオフ信号 L - P W R - O F F を伝送するパワーオフ信号ラインは、抵抗 L R 0 の一端と電氣的に接続されている。この抵抗 L R 0 の他端は、トランジスタ L T R 0 のベース端子と電氣的に接続されている。パワーオフ信号 L - P W R - O F F の論理が LOW であるときには、電源 ON 信号となる一方、パワーオフ信号 L - P W R - O F F の論理が HI であるときには、電源 OFF 信号となる。トランジスタ L T R 0 のエミッタ端子は、周辺制御基板 4 1 4 0 から供給される + 5 . 2 5 V の電源供給ラインと電氣的に接続されるほか、抵抗 L R 1 の一端とも電氣的に接続されている。この抵抗 L R 1 の他端は、トランジスタ L T R 0 のベース端子と抵抗 L R 0 とを電氣的に接続するパワーオフ信号ラインと電氣的に接続されている。トランジスタ L T R 0 のコレクタ端子は、測距センサ基板 D M A に実装された、グランドに接地された電解コンデンサ D M A C 0 と電氣的に接続されるとともに、測距センサ S A の電源入力端子と電氣的に接続されている。

【 0 7 6 4 】

このように、周辺制御基板 4 1 4 0 から供給される + 5 . 2 5 V は、測距センサ基板 D M A に実装された電解コンデンサ D M A C 0 で充電されるとともに、測距センサ S A に供給されるようになっていたため、電解コンデンサ D M A C 0 が測距センサ S A に対しての補助電源となっている。これにより、周辺制御基板 4 1 4 0 から供給される + 5 . 2 5 V が一時的に不安定になっても測距センサ基板 D M A に実装された電解コンデンサ D M A C 0 により補助されることで安定化された + 5 . 2 5 V が測距センサ S A に供給されるようになっていた。なお、周辺制御基板 4 1 4 0、ランプ駆動基板 4 1 7 0 及び測距センサ基板 D M A のグランラインと、測距センサ S A のグランド（GND）端子は、電氣的に接続されており、同一グランドとなっている。

【 0 7 6 5 】

[1 0 - 1 - 1 . 測距センサ電源 ON / OFF 回路の動作]

次に、測距センサ電源 ON / OFF 回路 4 1 7 0 f の動作について説明する。周辺制御基板 4 1 4 0 の周辺制御部 4 1 5 0 からパワーオフ信号 L - P W R - O F F が出力されないときには、パワーオフ信号 L - P W R - O F F の論理が LOW となって電源 ON 信号となる。このとき、パワーオフ信号ラインの電圧が、+ 5 . 2 5 V に引き上げられた抵抗 L R 1 と電氣的に接続されているため、トランジスタ L T R 0 のベース端子と、トランジスタ L T R 0 のエミッタ端子との電位差（抵抗 L R 0 と抵抗 L R 1 とによって分圧された電圧）がトランジスタ L T R 0 のベース端子の ON 電圧より大きくなるため、トランジスタ L T R 0 が ON する。これにより、トランジスタ L T R 0 のエミッタ端子からコレクタ端子に向かって電流が流れ、トランジスタ L T R 0 のコレクタ端子と電氣的に接続された、測距センサ基板 D M A の電解コンデンサ D M A C 0 と測距センサ S A の電源入力端子とにそれぞれ電圧が印加されることにより、電解コンデンサ D M A C 0 を充電することができる。一方、周辺制御基板 4 1 4 0 の周辺制御部 4 1 5 0 からパワーオフ信号 L - P W R - O F F が出力されたときには、パワーオフ信号 L - P W R - O F F の論理が HI となって電源 OFF 信号となる。このとき、パワーオフ信号ラインの論理が HI であるとともに、パワーオフ信号ラインが + 5 . 2 5 V に引き上げられた抵抗 L R 1 と電氣的に接続されているため、トランジスタ L T R 0 のベース端子と、トランジスタ L T R 0 のエミッタ端子との電位差がゼロボルト（0 V）となり、トランジスタ L T R 0 が OFF する。これにより、トランジスタ L T R 0 のエミッタ端子からコレクタ端子に向かって電流が流れないため、トランジスタ L

T R O のコレクタ端子と電氣的に接続された、測距センサ基板 D M A の電解コンデンサ D M A C O と測距センサ S A の電源入力端子とにそれぞれ電圧が印加されないことにより、電解コンデンサ D M A C O の充電を停止することができるとともに、測距センサ S A へ電力停止（電源 O F F）することができる。

【0766】

なお、測距センサ S A へ電力停止（電源 O F F）すると、電解コンデンサ D M A C O に蓄えられた電力は測距センサ S A の補助電源として利用されることにより減少するものの、測距センサ S A による測定結果が液晶表示装置 1 9 0 0 の表示領域に反映された画像（図 1 6 1（d）参照。）が表示されるまでの期間、測距センサ S A の補助電源として機能するだけの電力が充電により確保されるようになっている。また、本実施形態では、演出 10
に使用するときだけ測距センサ S A へ電力供給（電源 O N）するようにしているため、それ以外の通常においては、測距センサ S A へ電力停止（電源 O F F）している。つまり周辺制御基板 4 1 4 0 の周辺制御部 4 1 5 0 からパワーオフ信号 L - P W R - O F F が出力されたときには、パワーオフ信号 L - P W R - O F F の論理が H I となっているため、周辺制御基板 4 1 4 0 とランプ駆動基板 4 1 7 0 との基板間において信号の論理が H I となる電圧が高いレベルとなり、信号の論理を L O W とする電圧が低いレベルとなる場合と比べてノイズに強い信号ラインとなっている。

【0767】

[10-2. ワンショットマルチバイブレータ回路]

次に、測距センサ基板 D M A に実装された測距センサ S A からの検出信号のパルス幅を伸張するワンショットマルチバイブレータ回路 4 1 7 0 b について説明する。ワンショットマルチバイブレータ回路 4 1 7 0 b は、図 1 1 6 に示すように、抵抗 L R 3 ~ L R 7、コンデンサ L C 0 ~ L C 3、ダイオード L D 0、N P N 型のトランジスタ L T R 1、マルチバイブレータ L I C 0（本実施形態では、東京芝浦電気製：T C 7 4 V H C 1 2 3）を備えて構成されている。抵抗 L R 3 の一端は周辺制御基板 4 1 4 0 から供給される + 5 . 2 5 V の電源供給ラインと電氣的に接続されるとともに、抵抗 L R 3 の他端は測距センサ S A の出力端子から出力された検出信号である左測距センサ検出信号を伝送する左測距センサ検出信号ラインと電氣的に接続されているため、測距センサ S A からの検出信号である左測距センサ検出信号を伝送する左測距センサ検出信号ラインの電圧は + 5 . 2 5 V に引き上げられている。 20

【0768】

電圧が + 5 . 2 5 V に引き上げられた左測距センサ検出信号ラインは、抵抗 L R 4 の一端と電氣的に接続されている。この抵抗 L R 4 の他端は、グラウンドと接地された抵抗 L R 5 と電氣的に接続され、さらにグラウンドと接地されたコンデンサ L C 0 と電氣的に接続され、そしてダイオード L D 0 のアソード端子と電氣的に接続されている。グラウンドと接地されたコンデンサ L C 0 により、左測距センサ検出信号ラインの高周波成分が除去されている（コンデンサ L C 0 は、ローパスフィルタとして機能している）。ダイオード L D 0 のカソード端子は、トランジスタ L T R 1 のベース端子と電氣的に接続されている。このトランジスタ L T R 1 のエミッタ端子は、グラウンドと接地されている。トランジスタ L T R 1 のコレクタ端子は、抵抗 L R 6 の一端と電氣的に接続されており、この抵抗 L R 6 の他端は、上述した + 3 . 3 V 作成回路 4 1 7 0 k が作成した + 3 . 3 V の電源供給ラインと電氣的に接続されている。このため、トランジスタ L T R 1 のコレクタ端子の電圧は、抵抗 L R 6 によって + 3 . 3 V に引き上げられている。 30

【0769】

トランジスタ L T R 1 のコレクタ端子は、グラウンドと接地されたコンデンサ L C 1 と電氣的に接続されるとともに、マルチバイブレータ L I C 0 A（マルチバイブレータ L I C 0 は、マルチバイブレータ L I C 0 A、L I C 0 B を備えている。）の負論理 1 A 端子と電氣的に接続されている。これにより、マルチバイブレータ L I C 0 A の負論理 1 A 端子に左測距センサ検出信号が入力されることとなる。またグラウンドと接地されたコンデンサ L C 1 により、トランジスタ L T R 1 のコレクタ端子と、マルチバイブレータ L I C 0 A 40

10

20

30

40

50

の負論理 1 A 端子と、の端子間における高周波成分が除去されている（コンデンサ L C 1 は、ローパスフィルタとして機能している）。

【0770】

マルチバイブレータ L I C 0 A の 1 B 端子、負論理 C L R 端子及び V C C 端子は、+ 3 . 3 V 作成回路 4 1 7 0 k が作成した + 3 . 3 V の電源供給ラインと電氣的に接続されており、マルチバイブレータ L I C 0 A の G N D 端子は、グラウンドと接地されている。マルチバイブレータ L I C 0 A の V C C 端子は、グラウンドと接地されたコンデンサ L C 2 ととも電氣的に接続されている。このグラウンドと接地されたコンデンサ L C 2 により、+ 3 . 3 V の高周波成分が除去されている（コンデンサ L C 2 は、ローパスフィルタとして機能している）。

10

【0771】

抵抗 L R 7 の一端は + 3 . 3 V 作成回路 4 1 7 0 k が作成した + 3 . 3 V の電源供給ラインと電氣的に接続されるとともに、抵抗 L R 7 の他端はグラウンドと接地されたコンデンサ L C 3 と電氣的に接続されている。抵抗 L R 7 と電氣的に接続された側のコンデンサ L C 3 の端子は、マルチバイブレータ L I C 0 A の 1 R X / C X 端子とも電氣的に接続されている。またグラウンドと接地された側のコンデンサ L C 3 の端子は、マルチバイブレータ L I C 0 A の 1 C X 端子とも電氣的に接続されている。マルチバイブレータ L I C 0 A は、抵抗 L R 7 の値とコンデンサ L C 3 の容量とによって、その負論理 1 A 端子に入力された左測距センサ検出信号のパルスをトリガとして、つまりトリガパルス 1 発に対して一定の時間幅を持ったパルスを、その 1 Q 端子から 1 発だけ出力している。このように、マルチバイブレータ L I C 0 A は、その負論理 1 A 端子に入力された左測距センサ検出信号のパルスを伸張して、その 1 Q 端子から出力する。本実施形態では、左測距センサ検出信号の負論理 1 A 端子にトリガパルスが 1 発入力されると、その 1 Q 端子から出力される一定の時間幅を持ったパルスは、1 5 0 ミリ秒 (m s) となるように、抵抗 L R 7 の値とコンデンサ L C 3 の容量とが予め設定されている。この 1 5 0 m s は、トリガパルスの約 3 倍の大きさとなっている。マルチバイブレータ L I C 0 A の 1 Q 端子から出力される信号は、測距センサ S A からの検出信号 L - S E N として周辺制御基板 4 1 4 0 へ出力され、周辺制御基板 4 1 4 0 の周辺制御部 4 1 5 0 に入力されるようになっている。

20

【0772】

なお、マルチバイブレータ L I C 0 A の負論理 1 Q 端子は、1 Q 端子から出力される信号の論理が反転されたものが出力されるが、本実施形態では使用していないため、未接続端子となっている。また、測距センサ S A からの検出信号である左測距センサ検出信号には O N 信号又は O F F 信号があり、「O N 信号」とは、パチンコ遊技機 1 の対面に着座する遊技者が遊技窓 1 0 1 の前方であってセンター役物 2 3 0 0 における枠内の左辺のほぼ中央から液晶表示装置 1 9 0 0 の表示領域のほぼ中央右寄りに亘る距離を直径とするほぼ円形の領域において、測距センサ S A から発した光が遊技者の腕又は手等に反射し、この反射した光が遊技窓 1 0 1 を閉鎖するように取付けられたガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 を通過して測距センサ S A で受光された際に測距センサ S A から出力されるものであり、「O F F 信号」とは、測距センサ S A から発した光が測距センサ S A で受光されない際に測距センサ S A から出力されるものである。この O F F 信号が左測距センサ検出信号ラインに伝送されると、その電圧がトランジスタ L T R 1 のベース O N 電圧に極めて近いいため、本実施形態では、トランジスタ L T R 1 のベース端子とダイオード L D 0 のカソード端子とを電氣的に接続することによって、トランジスタ L T R 1 のベース O N 電圧を昇圧させている。これにより、測距センサ S A からの O F F 信号が左測距センサ検出信号ラインに伝送されても、その電圧がトランジスタ L T R 1 のベース O N 電圧より大きくなることはないようになっている。

30

40

【0773】

[1 0 - 2 - 1 . ワンショットマルチバイブレータ回路の動作]

次に、ワンショットマルチバイブレータ回路 4 1 7 0 b の動作について説明する。測距センサ S A からの O F F 信号が左測距センサ検出信号ラインに伝送されると、O F F 信号

50

がトランジスタ L T R 1 のベース O N 電圧より小さいため、トランジスタ L T R 1 が O N し
ない。これにより、トランジスタ L T R 1 のコレクタ端子からエミッタ端子に向かって
電流が流れないため、トランジスタ L T R 1 のコレクタ端子と電氣的に接続されたマルチ
バイブレータ L I C O A の負論理 1 A 端子に印加される電圧は、抵抗 L R 6 によって引き
上げられた + 3 . 3 V となることにより負論理 1 A 端子に入力される信号の論理が H I と
なる。負論理 1 A 端子に入力される信号の論理が H I となっている状態では、トリガパ
ルスが入力されないため、1 Q 端子から 1 5 0 m s のパルス幅を持つパルスが出力され
ない。一方、測距センサ S A からの O N 信号が左測距センサ検出信号ラインに伝送され
ると、O N 信号がトランジスタ L T R 1 のベース O N 電圧より大きいため、トランジスタ L T R
1 が O N する。これにより、+ 3 . 3 V に引き上げられた抵抗 L R 6 と電氣的に接続され
たトランジスタ L T R 1 のコレクタ端子からエミッタ端子に向かって電流が流れるため、
トランジスタ L T R 1 のコレクタ端子と電氣的に接続されたマルチバイブレータ L I C O
A の負論理 1 A 端子に印加される電圧は、+ 3 . 3 V からグラウンドレベルに引き下げら
れることにより負論理 1 A 端子に入力される信号の論理が L O W となる。負論理 1 A 端子
に入力される信号の論理が H I から L O W へ変化すると、つまりトリガパルスが入力され
ると、これを契機として、1 Q 端子から 1 5 0 m s のパルスが一発だけ出力される。この
出力は、上述した測距センサ S A からの検出信号 L - S E N となる。

【0774】

ここで、図 1 1 6 に示すポイント T E における信号波形と、図 1 1 6 に示すポイント T
F における信号波形と、を比較して説明すると、図 1 1 7 (a) , (b) に示すように、
測距センサ S A からの O N 信号が左測距センサ検出信号ラインに伝送されると、マルチ
バイブレータ L I C O A の 1 Q 端子から 1 5 0 m s のパルス幅を持つパルスが 1 発だけ出力
開始される (タイミング K 0) 。測距センサ S A からの左測距センサ検出信号が O N 信号
から O F F 信号に変わっても (タイミング K 1) 、マルチバイブレータ L I C O A の 1 Q
端子から 1 5 0 m s のパルス幅を持つパルスが出力された状態となっている。マルチバ
イブレータ L I C O A の 1 Q 端子から 1 5 0 m s のパルス幅を持つパルスが出力開始して
1 5 0 m s 経過すると、そのパルスの出力を停止する (タイミング K 2) 。なお、マルチバ
イブレータ L I C O A の 1 Q 端子から 1 5 0 m s のパルス幅を持つパルスが出力開始して
その出力が完了するまでの期間 P e x t (= 1 5 0 m s) は、測距センサ S A からの左測
距センサ検出信号が O N 信号から O F F 信号に変わる期間 P o r g (= 図 1 1 9 に示す期
間 : 3 8 . 3 ± 9 . 6 m s) に対して約 3 倍に伸張させているが、これは、周辺制御基板
4 1 4 0 の周辺制御部 4 1 5 0 が後述する周辺制御部定常処理における測距センサ情報取
得処理において測距センサ S A からの検出信号 L - S E N を確実に検出することができる
ようにするためである。測距センサ S A からの O N 信号の電圧 V t a は、約 + 1 . 3 V で
あるが、この電圧 V t a は、マルチバイブレータ L I C O A の負論理 1 A 端子に入力され
るまでにトランジスタ L T R 1 や抵抗 L R 6 等の前段回路によって + 3 . 3 V に引き上げ
られているため、マルチバイブレータ L I C O A の 1 Q 端子から 1 5 0 m s のパルス幅を
持つパルスの電圧 V t b は、マルチバイブレータ L I C O A の V C C 端子に入力されてい
る電圧と同一の + 3 . 3 V となっている。

【0775】

[1 1 . 発射ソレノイドの駆動方法]

次に、図 6 3 に示した発射ソレノイド 6 5 4 の駆動方法について、図 1 1 2 ~ 図 1 1 5
を参照して説明する。図 1 1 2 は発射ソレノイドの駆動回路を示すブロック図であり、図
1 1 3 はシャントレギュレータ回路、増幅回路、及びオペアンプ回路群を示す回路図であ
り、図 1 1 4 は D C / D C コンバータの特性を示す図であり、図 1 1 5 は図 1 1 2 の発射
ソレノイドの駆動回路における所定点のタイミングチャートである。まず、発射ソレノ
イド 6 5 4 の駆動システムについて説明し、続いてその駆動回路の所定点における、入出力
電流、出力電圧、信号の論理及び波形等について説明する。

【0776】

[1 1 - 1 . 発射ソレノイドの駆動システム]

発射ソレノイド 6 5 4 の駆動システムは、図 1 1 2 に示すように、主として、払出制御基板 4 1 1 0 における発射制御部 4 1 3 0 の発射制御入力回路 4 1 3 0 a、発信回路 4 1 3 0 b、発射タイミング回路 4 1 3 0 c、発射ソレノイド駆動回路 4 1 3 0 d、及び球送ソレノイド駆動回路 4 1 3 0 e と、発射電源基板 8 3 1 の DC / DC コンバータ 8 3 1 a、及び電解コンデンサ S C 0 と、電源基板 8 5 1 の力率改善回路 8 5 1 b、及び平滑化回路 8 5 1 c と、により構成されている。

【0777】

発射制御入力回路 4 1 3 0 a は、上述したように、C R ユニット 6 が遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して払出制御基板 4 1 1 0 と電氣的に接続されると、C R ユニット 6 がパチンコ遊技機 1 から電力 (A C 2 4 V) 供給を受けている旨を伝える信号が入力されて C R 接続信号として発射タイミング回路 4 1 3 0 c に出力し、回転ハンドル本体前 5 0 6 に手のひらや指が触れているか否かを検出するタッチスイッチ 5 1 6 からの検出信号が入力されると、タッチ検出信号として発射タイミング回路 4 1 3 0 c に出力し、遊技者の意志によって遊技球の打ち出しを強制的に停止するか否かを検出する発射停止スイッチ 5 1 8 からの検出信号が入力されると、発射停止検出信号として発射タイミング回路 4 1 3 0 c に出力する。

【0778】

発射タイミング回路 4 1 3 0 c は、発射制御入力回路 4 1 3 0 a からの C R 接続信号、タッチ検出信号、及び発射停止検出信号に基づいて、発射ソレノイド 6 5 4 による遊技球の打ち出しを許可したり、禁止したりする。具体的には、発射タイミング回路 4 1 3 0 c は、C R ユニット 6 が遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して払出制御基板 4 1 1 0 と電氣的に接続されていないために C R 接続信号が入力されていないという第 1 のケース、タッチ検出信号が回転ハンドル本体前 5 0 6 に手のひらや指が触れていない旨を伝えているという第 2 のケース、発射停止検出信号が遊技球の打ち出しを強制的に停止する旨を伝えているという第 3 のケース、のうち、1 つでも該当するときに発射ソレノイド 6 5 4 による遊技球の打ち出しを禁止する一方、すべてに該当しないときに発射ソレノイド 6 5 4 による遊技球の打ち出しを許可する。

【0779】

発射タイミング回路 4 1 3 0 c は、発信回路 4 1 3 0 b からのクロック信号が入力されており、発射ソレノイド 6 5 4 による遊技球の打ち出しを許可するときには、このクロック信号に基づいて、1 分当たり 1 0 0 個の遊技球が図 9 5 に示した遊技領域 1 1 0 0 に向かって打ち出されるよう発射基準パルスを生成して発射ソレノイド駆動回路 4 1 3 0 d に出力するとともに、発射基準パルスを所定数倍 (本実施形態では、5 倍) した球送基準パルスを生成して球送ソレノイド駆動回路 4 1 3 0 e に出力する。発射ソレノイド駆動回路 4 1 3 0 d は、DC / DC コンバータ 8 3 1 a からの電流と、電解コンデンサ S C 0 の放電による電流と、を併合した併合電流により打球発射装置 6 5 0 の発射ソレノイド 6 5 4 を駆動する。これに対して、球送ソレノイド駆動回路 4 1 3 0 e は、電源基板 8 5 1 からの + 2 4 V による球送ソレノイド 5 8 5 を駆動する。

【0780】

発射ソレノイド駆動回路 4 1 3 0 d は、主として、シャントレギュレータ回路 4 1 3 0 d a、増幅回路 4 1 3 0 d b、電圧比較回路 4 1 3 0 d c、スイッチング回路 4 1 3 0 d d から構成されている。シャントレギュレータ回路 4 1 3 0 d a は、電源基板 8 5 1 の + 5 . 2 V 作成回路 8 5 1 d で作成される + 5 . 2 V が供給されており、この + 5 . 2 V から安定化された直流 + 2 . 5 V (D C + 2 . 5 V、以下、「+ 2 . 5 V」と記載する。) を作成して増幅回路 4 1 3 0 d b に供給している。

【0781】

シャントレギュレータ回路 4 1 3 0 d a は、図 1 1 3 (a) に示すように、シャント式安定化電源回路 P I C 9 0 を主として構成されている。このシャント式安定化電源回路 P I C 9 0 は、周囲温度による温度ドリフトが低減されたものであり、負荷に対して一定電圧に保持される安定化電源を作成して供給することができる。シャント式安定化電源回路

10

20

30

40

50

P I C 9 0 の基準電圧入力端子である R E F 端子、及びカソード端子である K 端子は、+ 5 . 2 V が抵抗 P R 9 0 を介して印加されており、この抵抗 P R 9 0 により R E F 端子に
入力される電流が制限されている。K 端子は増幅回路 4 1 3 0 d b に + 2 . 5 V を出力し
ている。この + 2 . 5 V は、グラウンドと接地されたコンデンサ P C 9 0 によりリップル（
電圧に畳重された交流成分）が除去されて平滑化されている（コンデンサ P C 9 0 は、ロー
パスフィルタとしての役割も担っている）。なお、シャント式安定化電源回路 P I C 9
0 のアノード端子である A 端子はグラウンド（G N D）と接地されている。

【0782】

図 1 1 2 に戻り、増幅回路 4 1 3 0 d b は、シャントレギュレータ回路 4 1 3 0 d a か
らの + 2 . 5 を 2 倍に増幅して直流 + 5 . 0 V（D C + 5 . 0 V、以下、「+ 5 . 0 V」
と記載する。）を作成して主扉中継端子板 8 8 0、そしてハンドル中継基板 1 9 2 を介し
て、ハンドル装置 5 0 0 におけるポテンショメータ 5 1 2 に供給している。

10

【0783】

増幅回路 4 1 3 0 d b は、図 1 1 3（a）に示すように、オペアンプ P I C 9 1 を主と
して構成されている。オペアンプ P I C 9 1 は、非反転増幅回路として構成されており、
オペアンプ P I C 9 1 の非反転入力端子（+ 端子）にはシャントレギュレータ回路 4 1 3
0 d a のシャント式安定化電源回路 P I C 9 0 からの + 2 . 5 V が印加され、オペアンプ
P I C 9 1 の反転入力端子（- 端子）には一端がグラウンドと接地された抵抗 P R 9 1 の他
端と電氣的に接続されるとともに、オペアンプ P I C 9 1 の出力端子と一端が電氣的に接
続された抵抗 P R 9 2 の他端と電氣的に接続されている。抵抗 P R 9 1、P R 9 2 の抵抗
値は、オペアンプ P I C 9 1 の増幅率（平ループ利得）が 2 倍となるように設定されてい
る。オペアンプ P I C 9 1 の出力端子は、オペアンプ P I C 9 1 の非反転入力端子（+ 端
子）に印加された + 2 . 5 V を 2 倍に増幅した + 5 . 0 V を、上述したように、主扉中継
端子板 8 8 0、そしてハンドル中継基板 1 9 2 を介して、ハンドル装置 5 0 0 におけるポ
テンショメータ 5 1 2 に供給している。この + 5 . 0 V は、グラウンドと接地されたコンデ
ンサ P C 9 1 によりリップル（電圧に畳重された交流成分）が除去されて平滑化されてい
る（コンデンサ P C 9 1 は、ローパスフィルタとしての役割も担っている）。なお、オペ
アンプ P I C 9 1 の電源端子に入力される + 2 4 V は、グラウンドと接地されたコンデンサ
P C 9 2 によりリップルが除去されて平滑化されている。

20

【0784】

図 1 1 2 に戻り、ポテンショメータ 5 1 2 は 3 端子の可変抵抗器であり、第 1 の固定端
子、第 2 の固定端子、可変端子を備え、第 1 の固定端子が上述した増幅回路 4 1 3 0 d b
からの + 5 . 0 V が供給され、第 2 の固定端子がハンドル中継基板 1 9 2、そして主扉中
継端子板 8 8 0 を介して、払出制御基板 4 1 1 0 における発射ソレノイド駆動回路 4 1 3
0 d の抵抗 P R 1 0 0 と電氣的に接続されている。この抵抗 P R 1 0 0 の他端は、グラ
ウンドと接地されている。回転ハンドル本体前 5 0 6 が回転操作されると、これともないポテ
ンショメータ 5 1 2 の検出軸部 5 1 2 a も回転して、第 1 の固定端子と第 2 の固定端子と
に印加されている電圧を回転ハンドル本体前 5 0 6 の回転操作に応じて、つまりポテンシ
ョメータ 5 1 2 の検出軸部 5 1 2 a の回転位置に応じて分圧し、この分圧した電圧をポテ
ンショメータ 5 1 2 の可変端子から取り出すことができるようになっている。ポテンシ
ョメータ 5 1 2 の可変端子から取り出した電圧は、ハンドル中継基板 1 9 2、そして主扉中
継端子板 8 8 0 を介して、払出制御基板 4 1 1 0 の発射ソレノイド駆動回路 4 1 3 0 d に
おける後述する抵抗 P R 9 3、P R 9 4（図 1 1 3（b）参照）で分圧され、この分圧さ
れた抵抗 P R 9 4 が受け持つ電圧が発射強度目標電圧として、電圧比較回路 4 1 3 0 d c
に印加される。

30

40

【0785】

ハンドル装置 5 0 0 のポテンショメータ 5 1 2 の可変端子から取り出した電圧は、上述
したように、ハンドル中継基板 1 9 2、そして主扉中継端子板 8 8 0 を介して、図 1 1 3
（b）に示すように、グラウンドと接地されたコンデンサ P C 9 3 によりリップル（電圧に
畳重された交流成分）が除去されて平滑化され（コンデンサ P C 9 3 は、ローパスフィル

50

タとしての役割も担っている。) 、払出制御基板 4 1 1 0 の発射ソレノイド駆動回路 4 1 3 0 d のボルテージフォロアとして構成されたオペアンプ回路群に印加される。このオペアンプ回路群は、図 1 1 3 (b) に示すように、初段のオペアンプ P I C 9 2 、後段のオペアンプ P I C 9 3 を主として構成されている。ハンドル装置 5 0 0 からの電圧は、ボルトオーダーの電圧であり初段のオペアンプ P I C 9 2 の非反転入力端子 (+ 端子) に印加される。初段のオペアンプ P I C 9 2 の反転入力端子 (- 端子) には、初段のオペアンプ P I C 9 2 の出力端子と電氣的に接続されている。初段のオペアンプ P I C 9 2 の出力端子は、オペアンプ P I C 9 2 の非反転入力端子 (+ 端子) に印加された電圧を 1 倍にして、つまりそのままのボルトオーダーの電圧として出力する。この初段のオペアンプ P I C 9 2 は、ボルトオーダーの電圧である入力電圧を単にそのまま出力しているものの、ハンドル装置 5 0 0 からの電圧を印加するための初段入力側回路と、電圧を後段のオペアンプ P I C 9 3 に出力するための初段出力側回路と、の回路分離を実現している。これにより、初段入力側回路から初段出力側回路に向かって電圧が信号として伝達することができ、初段出力側回路の影響を初段入力側回路へ与えなくすることができる。なお、オペアンプ P I C 9 2 の電源端子に入力される + 2 4 V は、グラウンドと接地されたコンデンサ P C 9 4 によりリップルが除去されて平滑化されている。

10

【0786】

初段のオペアンプ P I C 9 2 の出力端子は、自身の反転入力端子 (- 端子) のほかに、抵抗 P R 9 3 の一端と電氣的に接続され、この抵抗 P R 9 3 の他端が後段のオペアンプ P I C 9 3 の非反転入力端子 (+ 端子) と電氣的に接続されている。後段のオペアンプ P I C 9 3 の非反転入力端子 (+ 端子) は、抵抗 P R 9 3 の他端のほかに、一端がグラウンドと接地された抵抗 P R 9 4 の他端と電氣的に接続されている。これにより、初段のオペアンプ P I C 9 2 の出力端からの電圧は、上述したように、ボルトオーダーの電圧である入力電圧を単にそのまま出力しているため、ボルトオーダーの電圧であり、抵抗 P R 9 3 , P R 9 4 により分圧され、この分圧された抵抗 P R 9 4 が受け持つ電圧がミリボルトオーダーの電圧として後段のオペアンプ P I C 9 3 の非反転入力端子 (+ 端子) に印加される。後段のオペアンプ P I C 9 3 の反転入力端子 (- 端子) には、後段のオペアンプ P I C 9 3 の出力端子と電氣的に接続されている。後段のオペアンプ P I C 9 3 の出力端子は、オペアンプ P I C 9 2 の非反転入力端子 (+ 端子) に印加された電圧を 1 倍にして、つまりそのままのミリボルトオーダーの電圧が発射強度目標電圧として電圧比較回路 4 1 3 0 d c に出力する。この後段のオペアンプ P I C 9 3 は、抵抗 P R 9 3 , P R 9 4 で分圧されたミリボルトオーダーの抵抗 P R 9 4 が受け持つ電圧である入力電圧を単にそのまま出力しているものの、抵抗 P R 9 3 , P R 9 4 で分圧されたミリボルトオーダーの抵抗 P R 9 4 が受け持つ電圧を印加するための後段入力側回路と、電圧を電圧比較回路 4 1 3 0 d c に出力するための後段出力側回路と、の回路分離を実現している。これにより、後段入力側回路から後段出力側回路に向かって電圧が信号として伝達することができ、後段出力側回路の影響を後段入力側回路へ与えなくすることができる。なお、オペアンプ P I C 9 3 の電源端子に入力される + 2 4 V は、グラウンドと接地されたコンデンサ P C 9 5 によりリップルが除去されて平滑化されている。

20

30

【0787】

図 1 1 2 に戻り、打球発射装置 6 5 0 の発射ソレノイド 6 5 4 に流れている電流は、一端がグラウンドと接地された抵抗 P R 1 0 1 を流れることでこの抵抗 P R 1 0 1 が受け持つミリボルトオーダーの電圧が発射制御電圧として電圧比較回路 4 1 3 0 d c に印加される。電圧比較回路 4 1 3 0 d c には、上述したミリボルトオーダーの電圧である発射強度目標電圧も印加されている。このように、電圧比較回路 4 1 3 0 d c で比較する発射制御電圧と発射強度目標電圧とは、上述したように、払出制御基板 4 1 1 0 (発射ソレノイド駆動回路 4 1 3 0 d) においてボルトオーダーの電圧からミリボルトオーダーの電圧へ抵抗 P R 1 0 1 , P R 9 4 が受け持つ電圧によりそれぞれ降圧されるようになっている。つまり、払出制御基板 4 1 1 0 上に形成された配線パターンを介して印加されるため、この配線パターンがノイズの影響を受けにくく、電圧比較回路 4 1 3 0 d c がミリボルトオーダー

40

50

一の電圧で発射制御電圧と発射強度目標電圧とを比較することができるのに対して、払出制御基板4110と打球発射装置650との基板装置間、及び払出制御基板4110とハンドル装置500との基板装置間においては、配線（ハーネス）を介して電氣的に接続されているため、配線（ハーネス）にノイズの影響を受けやすく、ボルトオーダーの電圧とすることにより基板装置間におけるノイズの影響を抑制している。

【0788】

電圧比較回路4130dcは、発射制御電圧と発射強度目標電圧とを大小比較する反転型の回路であり、その比較結果をスイッチング回路4130ddに出力する。電圧比較回路4130dcによる比較結果は、HI又はLOWという論理出力となっており、発射制御電圧が発射強度目標電圧より大きいときにはLOW（以下、「L」と記載する。）となる一方、発射制御電圧が発射強度目標電圧より小さいときにはHI（以下、「H」と記載する。）となる。このように、電圧比較回路4130dcによる比較結果によって出力論理がH又はLとなるため、その出力信号がON/OFF信号としてスイッチング回路4130ddに入力されることとなる。

【0789】

スイッチング回路4130ddは、発射タイミング回路4130cからの発射基準パルスが入力されるごとに、電圧比較回路4130dcからのON/OFF信号に従って、発射電源基板831に備える、DC/DCコンバータ831aからの電流と、電解コンデンサSC0の放電による電流と、が併合された併合電流を、打球発射装置650の発射ソレノイド654に流す。具体的には、スイッチング回路4130ddは、電圧比較回路4130dcからのON信号が入力されると、DC/DCコンバータ831aからの電流と、電解コンデンサSC0の放電による電流と、が併合された併合電流を発射ソレノイド654に流す一方、電圧比較回路4130dcからのOFF信号が入力されると、発射ソレノイド654に流れている電流を遮断する。つまり、スイッチング回路4130ddは、電圧比較回路4130dcからのON信号が入力されて、DC/DCコンバータ831aからの電流と、電解コンデンサSC0の放電による電流と、が併合された併合電流を発射ソレノイド654に流しているときに、この発射ソレノイド654に流れている電流を、抵抗PR101によって分圧された電圧が発射制御電圧として発射強度目標電圧より大きくなると、電圧比較回路4130dcの出力論理がLとなり、OFF信号をスイッチング回路4130ddに出力し、スイッチング回路4130ddが発射ソレノイド654に流れている定電流を遮断する。この遮断により、発射ソレノイド654に電流が流れなくなることによって発射制御電圧が発射強度目標電圧より小さくなり、電圧比較回路4130dcの出力論理が再びHとなり、ON信号をスイッチング回路4130ddに出力し、スイッチング回路4130ddが、上述したように、DC/DCコンバータ831aからの電流と、電解コンデンサSC0の放電による電流と、が併合された併合電流を発射ソレノイド654に流す。このように、電圧比較回路4130dcからのON/OFF信号に従ってスイッチング回路4130ddが、DC/DCコンバータ831aからの電流と、電解コンデンサSC0の放電による電流と、が併合された併合電流を、発射ソレノイド654に流したり、その定電流を遮断したりするため、スイッチング回路4130ddは、電圧比較回路4130dcからのON/OFF信号に自励発振して電流を発射ソレノイドに流す制御を行っている。つまり、スイッチング回路4130ddは、「自励発振定電流回路」として機能しており、発射制御電圧を発射強度目標電圧に近づけている。これにより、回転ハンドル本体前506が回動操作されて回転ハンドル本体前506の回転位置に見合った発射強度で発射ソレノイド654を駆動して遊技球を遊技領域1100に向かって打ち出すことができる。

【0790】

なお、遊技者が回転ハンドル本体前506に触れて、回転ハンドル本体前506を回動していない原回転位置であるときには、ポテンショメータ512の可変端子から取り出される電圧は、ポテンショメータ512の第2の固定端子に印加されている抵抗PR100が受け持つ電圧となる。つまり、ポテンショメータ512の第2の固定端子には、抵抗P

10

20

30

40

50

R 1 0 0 が受け持つ電圧がオフセット電圧として印加された状態となっている。このオフセット電圧が上述したボルテージフォロアとして構成されたオペアンプ回路群に印加され、発射強度目標電圧として、電圧比較回路 4 1 3 0 d c に印加される。この場合には、電圧比較回路 4 1 3 0 d c からの O N 信号がスイッチング回路 4 1 3 0 d d に出力されると、スイッチング回路 4 1 3 0 d d は、D C / D C コンバータ 8 3 1 a からの電流と、電解コンデンサ S C 0 の放電による電流と、が併合された併合電流を発射ソレノイド 6 5 4 に流す。この D C / D C コンバータ 8 3 1 a からの出力される電流が最小出力電流となる。このときの発射ソレノイド 6 5 4 の発射強度は、少なくとも、図 1 に示した発射レール 6 6 0 を飛び越えるものとなっている。つまり、抵抗 P R 1 0 0 に印加されている電圧が発射強度目標電圧であるときには、その電圧に見合う電流（D C / D C コンバータ 8 3 1 a から出力される最小出力電流と、電解コンデンサ S C 0 の放電による電流と、が併合された併合電流）が発射ソレノイド 6 5 4 に流れると、発射ソレノイド 6 5 4 によって打ち出された遊技球は、発射レール 6 6 0 を飛び越えることができても、図 1 に示した遊技盤 4 の外レール 1 1 1 1 に沿って遊技領域 1 1 0 0 に達することができないため、ファール球としてファール空間 6 2 6 の下部に位置する図 1 に示したファールカバーユニット 5 4 0 のファール球入口 5 4 2 e で受け入れて回収されこととなる。換言すると、抵抗 P R 1 0 0 に印加されている電圧がボルテージフォロアとして構成されたオペアンプ回路群に印加され、発射強度目標電圧として、電圧比較回路 4 1 3 0 d c に印加されるときには、発射ソレノイド 6 5 4 に流れる電流が最小電流となっているものの、この最小電流が発射ソレノイド 6 5 4 に流れても、打ち出された遊技球がすべてファール球として回収されるようになっている。これにより、球送ソレノイド 5 8 5 によって発射レール 6 6 0 に送り出された遊技球と重複することを防止することができるため、発射ソレノイド 6 5 4 がその重複する遊技球を遊技領域 1 1 0 0 に向かって打ち出すことを防止することができるとともに、発射ソレノイド 6 5 4 への加負荷を防止することができ、故障を防止することもできる。

【 0 7 9 1 】

また、上述したように、オフセット電圧は、回転ハンドル本体前 5 0 6 の回転位置が原回転位置にあるときにおける原回転位置に見合う最小発射強度を得るための電圧に設定されているため、最小発射強度で打球発射装置 6 5 0 により発射レール 6 6 0 そして外レール 1 1 1 1 に沿って打ち出された遊技球は、ファール球としてファール空間 6 2 6 の下部に位置する、ファールカバーユニット 5 4 0 のファール球入口 5 4 2 e で受け入れてすべて回収されるようになっている。これにより、遊技者が回転ハンドル本体前 5 0 6 を回転操作開始した時点においては、遊技者が回転ハンドル本体前 5 0 6 を回転操作して発射強度を強めることができない場合であっても、すべての遊技球は発射レール 6 6 0 を飛び越えることができるようになっているため、発射レール 6 6 0 上で遊技球同士が衝突し合うことを回避することができるようになっている。このため、次の遊技球が発射ソレノイド 6 5 4 で打ち出される前に、遊技者が回転ハンドル本体前 5 0 6 を回転操作して発射強度を強めることにより、その発射強度で今回打ち出された遊技球を外レール 1 1 1 1 に沿って下降してくる前回打ち出された遊技球に衝突させて、前回打ち出された遊技球とともに今回打ち出された遊技球を、遊技領域 1 1 0 0 に飛び出させることができるし、仮に遊技領域 1 1 0 0 に飛び出させることができなくてもファール球としてファール空間 6 2 6 の下部に位置する、ファールカバーユニット 5 4 0 のファール球入口 5 4 2 e で受け入れてすべて回収されることとなる。換言すると、遊技者が回転ハンドル本体前 5 0 6 を回転操作して発射強度を強めることができない場合であっても、発射レール 6 6 0 を飛び越えるだけの発射強度が与えられているため、打ち出された遊技球が発射レール 6 6 0 上で衝突し合って球詰まりが生ずることがない。また遊技者が回転ハンドル本体前 5 0 6 を回転操作して発射強度を強めたときに、その発射強度で今回打ち出された遊技球を外レール 1 1 1 1 に沿って下降してくる前回打ち出された遊技球に衝突させて、前回打ち出された遊技球とともに今回打ち出された遊技球を遊技領域 1 1 0 0 に飛び出させることができなくても、ファール球としてファール空間 6 2 6 の下部に位置する、ファールカバーユニット 5

40のファール球入口542eで受け入れてすべて回収されるため、遊技者が回転ハンドル本体前506を回転操作して発射強度をさらに強めることで、球詰まりが生ずることなく遊技球を遊技領域1100に飛び出させることができる。つまり、今回打ち出された遊技球を外内ルール1111に沿って下降してくる前回打ち出された遊技球に衝突させて、前回打ち出された遊技球とともに今回打ち出された遊技球を遊技領域1100に飛び出させることができず遊技者に不快な思いをさせる場合があっても、遊技者が回転ハンドル本体前506を回転操作して発射強度をさらに強めることで、球詰まりが生ずることなく遊技球を遊技領域1100に飛び出させることができるため、その不快を解消することができる。したがって、回転ハンドル本体前506の回転操作開始時の球詰まりによる遊技者の不快を解消することができる。

10

【0792】

本実施形態では、シャントレギュレータ回路4130daにシャント式安定化電源回路PIC90を採用することにより、電圧比較回路4130dcに印加される発射強度目標電圧は、シャントレギュレータ回路4130daからの一定電圧である+2.5Vが増幅回路4130dbで増幅された+5.0Vがハンドル装置500のポテンショメータ512により分圧されたものとなることによって、この分圧された電圧も回転ハンドル本体前506の回転位置が同一回転位置に保持されているときには、変動が生じず一定の電圧に保持されることとなる。これにより、スイッチング回路4130ddが打球発射装置650の発射ソレノイド654に併合電流を流すことにより発射制御電圧を発射強度目標電圧に近づけて発射制御電圧が発射強度目標電圧と同一となった際に、回転ハンドル本体前506の回転位置が同一回転位置に保持されているときには、発射ソレノイド654に流れる併合電流も変動が生じず一定の電流が流れることとなるため、発射ソレノイド654が遊技球を遊技領域1100に向かって打ち出す発射強度が同一となる。したがって、発射ソレノイド654の駆動発射による遊技球の「飛びムラ」を防止することができる。

20

【0793】

また、パチンコ遊技機1が設置されるパチンコ島設備は、複数のパチンコ遊技機から排出された遊技球を研磨して再びパチンコ遊技機に供給するという遊技球の循環システムが構築されている。このため、遊技球の研磨による熱、遊技球同士の衝突や摩擦による熱に加えて、パチンコ遊技機の電源基板や各種電飾による熱等によりパチンコ島設備内の温度は、極めて高くなっている。本実施形態では、上述したように、シャントレギュレータ回路4130daにシャント式安定化電源回路PIC90を採用することにより、パチンコ設備内に熱がこもる環境下にあっても、+2.5Vを安定化させて出力することができるようになっている。これにより、温度による+2.5Vの変動が抑制されることによってポテンショメータ512の可変端子から取り出された電圧、つまり発射強度目標電圧の「ゆらぎ」を抑えることができるため、この「ゆらぎ」分の電圧を含めずに、電圧比較回路4130dcがスイッチング回路4130ddに制御信号を出力することができる。つまり、回転ハンドル本体前506の回転位置が同一回転位置であるときには、遊技球を遊技領域1100に向かって打ち出す発射強度に「ムラ」を抑えることができるため、遊技球の「飛びムラ」を抑えることができる。

30

【0794】

[11-2. DC/DCコンバータの入出力電流及び出力電圧]

次に、DC/DCコンバータ831aの入出力電流及び出力電圧について、図112に示した、TA点における入力電流、TB点における出力電流及び出力電圧について、図114を参照して説明する。TA点は、DC/DCコンバータ831aの入力電流 I_{in} を参照するための点であり、TB点は、DC/DCコンバータ831aの出力電流 I_{out} 及び出力電圧 V_{out} を参照するための点である。なお、この出力電圧 V_{out} は、グラウンドとの電位差である。

40

【0795】

まずTB点の出力電圧 V_{out} と出力電流 I_{out} との関係は、図114(a)に示すように、出力電圧 V_{out} が+35Vから減少につれて出力電流 I_{out} が増大する関係

50

となっている。具体的には、出力電圧 V_{out} が +35V から +30V までの区間 A では、出力電流 I_{out} が約 360mA と一定であり、出力電圧 V_{out} が +30V から +20V までの区間 B では、出力電圧 V_{out} が減少するにつれて出力電流 I_{out} が 360mA から 400mA まで約 40mA 増加し、出力電圧 V_{out} が +20V から +10V までの区間 C では、出力電圧 V_{out} が減少するにつれて出力電流 I_{out} が 400mA から 660mA まで約 260mA 増加し、出力電圧 V_{out} が +10V から +5V までの区間 D では、出力電圧 V_{out} が減少するにつれて出力電流 I_{out} が 660mA から 1010mA まで約 350mA 増加している。なお、+5V からゼロV 近傍では、出力電流 I_{out} はほぼ 1010mA となっている。

【0796】

TA 点の入力電流 I_{in} と TB 点の出力電流 I_{out} との関係は、図 114 (b) に示すように、出力電圧 V_{out} が +35V から減少につれて、入力電流 I_{in} が減少するとともに出力電流 I_{out} が増大する関係となっている。具体的には、出力電圧 V_{out} が +35V から +30V までの区間 A では、出力電流 I_{out} が約 360mA と一定であるのに対して、入力電流 I_{in} が 400mA から 320mA まで約 80mA 減少している。この区間 A では、回転ハンドル本体前 506 の回転位置と対応する電流が発射ソレノイド 654 に流れて出力電流 I_{out} と比べて入力電流 I_{in} が大きいときには遊技領域 1100 に向かって打ち出された遊技球が未だ遊技領域 1100 に達することが困難な発射強度となっている一方、回転ハンドル本体前 506 の回転位置と対応する電流が発射ソレノイド 654 に流れて出力電流 I_{out} と比べて入力電流 I_{in} が小さくなりだすときには遊技領域 1100 に向かって打ち出された遊技球が遊技領域 1100 に達する発射強度となっている。出力電圧 V_{out} が +30V から +20V までの区間 B では、出力電流 I_{out} が 360mA から 400mA まで約 40mA 増加するのに対して、入力電流 I_{in} が 320mA から 260mA まで約 60mA 減少しており、出力電流 I_{out} と比べて入力電流 I_{in} が完全に小さくなっている。出力電圧 V_{out} が +20V から +10V までの区間 C では、出力電流 I_{out} が 400mA から 660mA まで約 260mA 増加するのに対して、入力電流 I_{in} が 260mA から 210mA まで約 50mA 減少しており、区間 B と同様に、出力電流 I_{out} と比べて入力電流 I_{in} が完全に小さくなっている。出力電圧 V_{out} が +10V から +5V までの区間 D では、出力電流 I_{out} が 660mA から 1010mA まで約 350mA 増加するのに対して、入力電流 I_{in} が 210mA から 175mA まで約 35mA 減少しており、区間 B、及び区間 C と同様に、出力電流 I_{out} と比べて入力電流 I_{in} が完全に小さくなっている。

【0797】

なお、DC/DC コンバータ 831a の出力電流 I_{out} の値が 360mA であるときには、この 360mA と、電解コンデンサ SC0 の放電による電流と、が併合された併合電流が最小電流、つまり遊技者が回転ハンドル本体前 506 に触れて、回転ハンドル本体前 506 を回動していない原回転位置であるときに発射ソレノイド 654 に流れる電流であるのに対して、DC/DC コンバータ 831a の出力電流 I_{out} の値が 1010mA であるときには、この 1010mA と、電解コンデンサ SC0 の放電による電流と、が併合された併合電流が最大電流、つまり遊技者が回転ハンドル本体前 506 に触れて、回転ハンドル本体前 506 を右回りに回動して限界回転位置であるときに発射ソレノイド 654 に流れる電流である。このように、DC/DC コンバータ 831a の出力電流 I_{out} は、最小出力電流の値が 360mA となり、最大出力電流の値が 1010mA となる。DC/DC コンバータ 831a の出力電流 I_{out} の値が 1000mA を超える場合には、発射ソレノイド 654 の発射強度は、すでに、外レール 1111 に沿って遊技領域 1100 に飛び出した遊技球が衝止部 1114 に衝突して内周レール 1113 に沿って下流に向かって転動し、各種入賞口に入球することなく、アウト口 1151 で回収される程度にまで強くなっている。このため、遊技者が回転ハンドル本体前 506 を右回りに回動して遊技を行っているときにおける DC/DC コンバータ 831a の出力電流 I_{out} の値が取りうる範囲としては、360mA より大きく 1000mA より小さく ($360\text{mA} < \text{出力}$

10

20

30

40

50

電流 I_{out} の値 $< 1000\text{mA}$ ）、ミリアンペアオーダーの電流となっている。

【0798】

[11-3. DC/DCコンバータの入出力電流及び出力電圧と発射タイミング回路からの発射基準パルスとの関係]

次に、回転ハンドル本体前506の一定回転位置において、図112に示した、TB点におけるDC/DCコンバータ831aの出力電流 I_{out} 及び出力電圧 V_{out} と、発射タイミング回路4130cからの発射基準パルスT0と、について、図115を参照して説明する。TB点は、上述したように、DC/DCコンバータ831aの出力電流 I_{out} 及び出力電圧 V_{out} （グランドとの電位差）を参照するための点であり、TC点は、発射タイミング回路4130cからの発射基準パルスT0を参照するための点である。

10

【0799】

発射タイミング回路4130cからの発射基準パルスT0は、上述したように、発射ソレノイド654による遊技球の打ち出しを許可するときにおいて、1分当たり、つまり60000ms当たり100個の遊技球が遊技領域1100に向かって打ち出されるように設定されているため、図115(a)に示すように、そのパルス幅が30ms、その周期Tが600msとなる。

【0800】

ここで、遊技者が回転ハンドル本体前506に触れて、回転ハンドル本体前506を回動して限界回転位置であるときと、回動していない原回転位置であるときと、におけるDC/DCコンバータ831aの出力電圧 V_{out} の波形について説明する。

20

【0801】

回転ハンドル本体前506が限界回転位置にあるときには、発射タイミング回路4130cからの発射基準パルスT0が発射ソレノイド駆動回路4130dのスイッチング回路4130ddに入力されると、図115(b)，(c)に示すように、DC/DCコンバータ831aからの電流と、電解コンデンサSC0に充電された電荷の放電による電流と、が併合された併合電流が上述した最大電流となって発射ソレノイド654に流れ始める（タイミングt0）。この最大電流が発射ソレノイド654に流れているときには、図115に示したDC/DCコンバータ831aの特性に従って、DC/DCコンバータ831aの電圧（電解コンデンサSC0の電圧）が+5Vまで下がり、DC/DCコンバータ831aの出力電流 I_{out} の値が上述した最大出力電流である1010mAとなる。そして、発射基準パルスT0の入力後、30ms経過してその入力が停止されると、電解コンデンサSC0の出力電圧がゼロV近傍に達するまで放電が進んでいる（タイミングt1）。発射ソレノイド654への最大電流が遮断されることにより、DC/DCコンバータ831aの出力電圧 V_{out} が徐々に+35Vまで回復する。これにともない、DC/DCコンバータ831aの特性に従って電解コンデンサSC0の充電が開始される。具体的には、DC/DCコンバータ831aの出力電流 I_{out} は、図114に示したように、出力電圧 V_{out} が小さくなるのに対して、出力電流 I_{out} が大きくなるという特性がある。最大電流が遮断された直後ではDC/DCコンバータ831aの出力電圧 V_{out} 、つまり電解コンデンサSC0の出力電圧は、ゼロV近傍となっており、電解コンデンサSC0は、DC/DCコンバータ831aの出力電流 I_{out} である1010mAという電流によって充電を開始し、そしてDC/DCコンバータ831aの出力電圧 V_{out} が+35V近傍まで回復してくると、360mAという電流によって充電を継続し、その後、充電を完了することとなる。この充電は、次の発射基準パルスT0が入力されるまでの間にすでに完了するようになっている（タイミングt2）。つまり、今回の発射基準パルスT0が入力されて30ms経過して次の発射基準パルスT0が入力されるまでの570msの期間内に充電を完了するようになっている。

30

40

【0802】

これに対して、回転ハンドル本体前506が原回転位置にあるときには、発射タイミング回路4130cからの発射基準パルスT0が発射ソレノイド駆動回路4130dのスイッチング回路4130ddに入力されると、図115(b)，(d)に示すように、DC

50

／DCコンバータ831aからの電流と、電解コンデンサSC0に充電された電荷の放電による電流と、が併合された併合電流が上述した最小電流となって発射ソレノイド654に流れ始める（タイミングt0）。この最小電流が発射ソレノイド654に流れているときには、図115に示したDC／DCコンバータ831aの特性に従って、DC／DCコンバータ831aの電圧（電解コンデンサSC0の電圧）が若干下がるものの、図114に示した区間Aに属し、DC／DCコンバータ831aの出力電流Ioutの値が上述した最小出力電流である360mAとなる。そして、発射基準パルスT0の入力後、30ms経過してその入力が停止されると、電解コンデンサSC0の放電が少し進んでいる（タイミングt1）。発射ソレノイド654への最小電流が遮断されることにより、DC／DCコンバータ831aの出力電圧Voutが徐々に+35Vまで回復する。これにともない、DC／DCコンバータ831aの特性に従って電解コンデンサSC0の充電が開始される。具体的には、DC／DCコンバータ831aの出力電流Ioutは、上述したように、出力電圧Voutが小さくなるのに対して、出力電流Ioutが大きくなるという特性がある。最小電流が遮断された直後ではDC／DCコンバータ831aの出力電圧Vout、つまり電解コンデンサSC0の出力電圧は、若干下がるものの、区間Aに属しており、電解コンデンサSC0は、DC／DCコンバータ831aの出力電流Ioutである360mAという電流によって充電を開始し、その後、充電を完了することとなる。この充電は、次の発射基準パルスT0が入力されるまでの間にすでに完了するようになっている（タイミングt2）。つまり、今回の発射基準パルスT0が入力されて30ms経過して次の発射基準パルスT0が入力されるまでの570msの期間内に充電を完了するようになっている。

【0803】

このように、発射ソレノイド654に最大電流、最小電流が流れても、DC／DCコンバータ831aの特性によって、今回の発射基準パルスT0が入力されて30msという放電時間内において電解コンデンサSC0が放電した電荷を、次の発射基準パルスT0が入力されるまでの残りの570msという充電時間内に充電を完了させることができる。

【0804】

ここで、発射基準パルスT0が入力されて30ms経過するまでの期間内に電解コンデンサSC0が存在しない状態でDC／DCコンバータ831aが単独で発射ソレノイド654に電流を流す制御方式を採用する場合について考えてみると、この制御方式では、DC／DCコンバータ831aが単独で発射ソレノイド654に流す電流が2A～3.5A程度となるため、この電流が電源基板851から供給されることとなる。発射ソレノイド654を駆動するときには、瞬間的に2A～3.5Aより大きい大電流が流れる。そうすると、30msという発射基準パルスT0が600msという周期Tで発生するごとに、電源基板への負荷もこの周期Tごとに増えることとなる。つまり、電源基板は、発射ソレノイド654が駆動される際に流れる瞬間的な大電流に加えて電子部品や、装飾に用いる電飾等にも所定電流を供給しているため、これらの総電力が電力供給上限値を超えると、安全のため電力供給を遮断することとなる。そこで、本実施形態では、発射基準パルスT0が入力されてからそのパルス幅である30msという期間において、電解コンデンサSC0が存在しない状態でDC／DCコンバータ831aが単独で発射ソレノイド654を駆動した場合に電源基板851の+37Vという直流電源からDC／DCコンバータ831aに供給されるアンペアオーダーの電流を、発射基準パルスT0が入力されて次の発射基準パルスT0が入力されるまでの600msという期間に引き延ばして、DC／DCコンバータ831aと電解コンデンサSC0とによる併合電流で発射ソレノイド654を駆動した場合に電源基板851の+37Vという直流電源からDC／DCコンバータ831aに供給されるミリアンペアオーダーの「第1の電流」と、電解コンデンサSC0がDC／DCコンバータ831aからの電力を充電した場合に電源基板851の+37Vという直流電源からDC／DCコンバータ831aに供給されるミリアンペアオーダーの「第2の電流」と、に分散することができる。これにより、電解コンデンサSC0が存在しない状態で発射基準パルスT0が入力されてからそのパルス幅である30msという期間に

電源基板 851 の +37V という直流電源から DC/DC コンバータ 831a に供給されるアンペアオーダーの電流を、電解コンデンサ SC0 が存在する状態で発射基準パルス T0 が入力されて次の発射基準パルス T0 が入力されるまでの 600ms という期間に電源基板 851 の +37V という直流電源から DC/DC コンバータ 831a に供給されるミリアンペアオーダーの「第 1 の電流」と「第 2 の電流」とにより平均化することができる。したがって、発射ソレノイド 654 の駆動による瞬間的な大電流を供給するための負荷が電源基板 851 にかからなくすることができる。また、電源基板 851 の過負荷時の安全装置の作動条件の設計に時間を費やすことも解消することができる。

【0805】

[11-4. 発射タイミング回路からの発射基準パルスと球送基準パルスとの関係]

10

次に、発射タイミング回路 4130c からの発射基準パルス T0 と、球送基準パルス T1 と、について、図 115 を参照して説明する。TC 点は、上述したように、発射タイミング回路 4130c からの発射基準パルス T0 を参照するための点であり、図 112 に示した TD 点は、発射タイミング回路 4130c からの球送基準パルス T1 を参照するための点である。

【0806】

球送基準パルス T1 は、発射基準パルス T0 である 30ms の 5 倍である 150ms ($=T0(30ms) \times 5$) が設定されている。発射基準パルス T0 が発射ソレノイド駆動回路 4130d のスイッチング回路 4130dd に入力されると、図 115(a), (e) に示すように、球送基準パルス T1 が発射ソレノイド駆動回路 4130d の球送ソレノイド駆動回路 4130e に入力され (タイミング t0、150ms 経過すると、その入力が停止されるようになっている (タイミング t3))。これにより、球送ソレノイド 585 を駆動して球送ソレノイド 585 による球送制御を行うことにより、次の発射基準パルス T0 が入力されるまでの間に、次に打ち出される遊技球のセットを完了することができ、発射基準パルス T0 が入力されるごとに、遊技球を遊技領域 1100 に向かって連続して打ち出すことができる。

20

【0807】

[12. 測距センサ]

次に、測距センサ SA~SD について、図 118~図 121 を参照して説明する。図 118 は測距センサの概略構成図であり、図 119 は測距センサからの出力周期を示すタイミングチャートであり、図 120 は各測距センサの検出領域を示す図であり、図 121 は各測距センサによる位置判定 (a) 及び動作判定 (b) を行うための判定テーブルである。まず、測距センサの概略構成について説明し、続いて各測距センサの検出領域、各測距センサによる位置判定及び動作判定、各測距センサの不具合検査、ガラス板の汚れチェックについて説明する。

30

【0808】

[12-1. 測距センサの概略構成]

測距センサ SA~SD の概略構成について説明する。測距センサ SA~SD は同一構成であるため、測距センサ SA の概略構成について説明する。測距センサ SA は、図 118 に示すように、発光部としての LED (発光ダイオード)、受光部としての PSD (Position Sensitive Detector の略)、及び測距 IC を備えて構成されている。この測距 IC は、信号処理回路、LED 駆動回路、レギュレータ、出力回路、及び発信回路を備えて構成されている。レギュレータは電源入力端子 Vcc から入力された電源から信号処理回路や PSD に供給する電圧を作成し、発振回路は信号処理回路、及び LED 駆動回路にクロック信号を出力し、LED 回路は発振回路からのクロック信号に基づいて LED を発光させ、信号処理回路は発振回路からのクロック信号に基づいて PSD で受光した光を電気信号に変換する信号処理を行い、出力回路を介して出力端子 Vo から外部に出力している。なお、この出力回路は、オープンコレクタ出力となっており、出力端子 Vo は、図 116 に示したランプ駆動基板 4170 のワンショットマルチバイブレータ回路 4170b の抵抗 LR3 と電氣的に接続されているため、この抵抗 LR3 に

40

50

よって+5.25Vに引き上げられている。電源入力端子Vccは、図116に示したランプ駆動基板4170の測距センサ電源ON/OFF回路4170fから+5.25Vが供給され、測距センサSAのグランド(GND)端子は、測距センサSAが実装される測距センサ基板DMAのグランドラインと接地されている。

【0809】

測距センサSAのLEDが発した光は、外部の反射物で反射すると、この反射した光が測距センサSAのPSDで受光されるようになっている。本実施形態では、測距センサSAから約24cm(正確には、 24 ± 3 cm)までに亘る範囲内における反射物を測定することができるように予め設定されている。これにより、測距センサSAのLEDが発した光は、遊技窓101を閉鎖するように取付けられたガラスユニット590のガラス板594を通過してパチンコ遊技機1の対面に着座する遊技者が遊技窓101の前面近傍で、例えば腕を振り下ろすと、つまり測距センサSAから外部の反射物である遊技者の腕までの距離が約24cm程度であるため、測距センサSAのLEDが発した光が腕に反射し、この反射した光が遊技窓101を閉鎖するように取付けられたガラスユニット590のガラス板594を通過して測距センサSAのPSDで受光されることとなる。

【0810】

測距センサSAの信号処理回路は、測距センサSAのPSDで受光した光を電気信号に変換して出力回路を介して出力端子Voから出力する。この出力端子Voは、図116に示したように、ランプ駆動基板4170と電氣的に接続されており、出力端子Voから出力された信号は、左測距センサ検出信号としてランプ駆動基板4170へ伝送され、このランプ駆動基板4170のワンショットマルチバイブレータ回路4170bで測距センサSAからの検出信号LSENとして、周辺制御基板4140の周辺制御部4150に入力されるようになっている。

【0811】

[12-1-1. 測距センサの出力周期]

次に、測距センサSAのPSDで受光した光を電気信号に変換して出力回路を介して出力端子Voから出力する周期について説明する。測距センサSAの信号処理回路は、測距センサSAのPSDで受光した光を電気信号に変換する時間として、図119(b)に示すように、 38.3 ± 9.6 ms(=図117(a)に示したPorg)だけかかる。そして測距センサSAの信号処理回路は、この変換された電気信号を測定結果として出力回路を介して出力端子Voから出力開始する時間として 7.6 ± 1.9 msだけかかる。このように、測距センサSAの出力端子Voから測定が出力される周期には、 45.9 ms(= 38.3 ms+ 7.6 ms)を基準として ± 11.5 ms(9.6 ms+ 1.9 ms)の範囲内で変動している。

【0812】

また測距センサSAの電源入力端子Vccに電源が投入されると(OFFからONに切り替わると)、図119(a)~(c)に示すように、電源投入時には、測距センサSAのレギュレータから各種回路に供給される電圧が不安定となっているため、測距センサSAの信号処理回路は、その不安定な状態に基づいて出力回路を介して出力端子Voから不定な信号を出力することとなる。このため、測距センサSAの信号処理回路は、電源投入後、上述した 45.9 ± 11.5 ms経過した際に、1回目の測定結果を、出力回路を介して出力端子Voから出力開始している。一方、測距センサSAの電源入力端子Vccに電源が遮断されると(ONからOFFに切り替わると)、図119(a)~(c)に示すように、電源遮断時には、測距センサSAの信号処理回路は、測距センサSAのPSDで受光した光を電気信号に変換しなくなり、測定を停止する。

【0813】

ところで、測距センサSAには、上述したように、+5.25Vが供給されているが、測距センサSAで消費される電力は大きいため、本実施形態では、パチンコ遊技機1のメンテナンスを行う場合のほかに、液晶表示装置1900の表示領域で繰り広げられる後述する動作誘い演出を開始する場合に限って、測距センサSAに+5.25Vが供給される

ようになり、この動作誘い演出が終了すると、測距センサ S A に供給されている + 5 . 2 5 V が再び停止されるようになっている。周辺制御基板 4 1 4 0 の周辺制御部 4 1 5 0 は、動作誘い演出が開始されて、遊技者が、例えば腕を振り下ろしてその動作が液晶表示装置 1 9 0 0 の表示領域に表示する画像に反映される演出が開始されるまでには、ランプ駆動基板 4 1 7 0 の測距センサ電源 ON / OFF 回路 4 1 7 0 f にパワーオフ信号 L - PWR - OFF の出力を解除するために、パワーオフ信号 L - PWR - OFF の論理を LOW として電源 ON 信号とし、測距センサ S A に + 5 . 2 5 V を供給開始して測距センサ S A が測定開始できる状態とする必要がある。測距センサ S A は + 5 . 2 5 V が供給されて測定開始できる状態となるまでには、図 1 1 9 に示したように、 $38.3 \pm 9.6 \text{ ms}$ ($28.7 \text{ ms} \sim 47.9 \text{ ms}$) だけの時間が必要となる。そこで本実施形態では、周辺制御基板 4 1 4 0 の周辺制御部 4 1 5 0 は、動作誘い演出が開始される、少なくとも、 47.9 ms 、つまり約 50 ms 前までにはランプ駆動基板 4 1 7 0 にパワーオフ信号 L - PWR - OFF の出力を解除するようになっている。つまり周辺制御基板 4 1 4 0 の周辺制御部 4 1 5 0 は、動作誘い演出が開始される、少なくとも、約 50 ms 前（本実施形態では、後述する電解コンデンサ充電期間である 5500 ms 前）までには、パワーオフ信号 L - PWR - OFF を出力する状態から出力しない状態（つまり、パワーオフ信号 L - PWR - OFF の論理を HI として電源 OFF 信号とした状態からパワーオフ信号 L - PWR - OFF の論理を LOW として電源 ON 信号とした状態）に切り替えることによってランプ駆動基板 4 1 7 0 の測距センサ電源 ON / OFF 回路 4 1 7 0 f から測距センサ S A に + 5 . 2 5 V を供給開始するようになっている。なお、測距センサ S A は、1 回目の測定結果、2 回目の測定結果、・・・、N 回目の測定結果を出力する時間として、 $38.3 \pm 9.6 \text{ ms}$ 、つまり $28.7 \text{ ms} \sim 47.9 \text{ ms}$ だけの範囲をそれぞれ有しており、一定時間ごとに測定結果を出力するものではない。

【0814】

測距センサ S A は、ランプ駆動基板 4 1 7 0 の測距センサ電源 ON / OFF 回路 4 1 7 0 f から + 5 . 2 5 V が供給開始されるようになっているが、このように測距センサ S A が通電される期間が限定されることによって、測距センサ S A が通電される状態を短くすることができるため、測距センサ S A の総通電時間を小さく抑えることができる。このように、測距センサ S A の総通電時間が小さく抑えられることによって、測距センサ S A の総通電時間が測距センサ S A の通電寿命時間に達するおそれなくなるため、測距センサ S A の寿命による動作不良を防止することができる。またパチンコ遊技機 1 がホールに設置されて取り外されるまでの期間において、測距センサ S A の総通電時間は、測距センサ S A の通電寿命時間に比べて、極めて小さくなるため、このような測距センサ S A の通電時間を小さく抑える方法によって、例えば遊技盤 4 から測距センサ S A を取り外し、新開発した他の遊技盤に取付けて再利用（リサイクル）することもできる。

【0815】

[12-2. 各測距センサの検出領域]

次に、測距センサ S A ~ S D が監視する領域（検出領域）について説明する。測距センサ S A が監視する領域は、図 1 2 0 に示すように、センター役物 2 3 0 0 における枠内の左辺のほぼ中央から液晶表示装置 1 9 0 0 の表示領域のほぼ中央右寄りに亘る距離を直径とするほぼ円形の領域である検出領域 R G N A に設定されている。この検出領域 R G N A の大きさは、上述した、測距センサ S A から約 24 cm におけるものであり、測距センサ S A に近づくにつれてやや小さくなる。パチンコ遊技機 1 の対面に着座する遊技者が遊技窓 1 0 1 の前方であって検出領域 R G N A において、測距センサ S A から発した光が遊技者の腕又は手等に反射し、この反射した光が遊技窓 1 0 1 を閉鎖するように取付けられたガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 を通過して測距センサ S A で受光されるようになっている。測距センサ S B が監視する領域は、図 1 2 0 に示すように、パチンコ遊技機 1 の対面に着座する遊技者が遊技窓 1 0 1 の前方であってセンター役物 2 3 0 0 における枠内の上辺のほぼ中央（図 9 5 に示した回転装飾体ユニット 3 2 0 0 のほぼ上側）から液晶表示装置 1 9 0 0 の表示領域のほぼ中央下寄りに亘る距離を直径とするほぼ円形の領域で

ある検出領域 R G N B に設定されている。この検出領域 R G N B の大きさは、上述した、測距センサ S A から約 24 cm におけるものであり、測距センサ S B に近づくにつれてやや小さくなる。パチンコ遊技機 1 の対面に着座する遊技者が遊技窓 101 の前方であって検出領域 R G N B において、測距センサ S B から発した光が遊技者の腕又は手等に反射し、この反射した光が遊技窓 101 を閉鎖するように取付けられたガラスユニット 590 のガラス板 594 を通過して測距センサ S B で受光されるようになっている。測距センサ S C が監視する領域は、図 120 に示すように、パチンコ遊技機 1 の対面に着座する遊技者が遊技窓 101 の前方であってセンター役物 2300 における枠内の右辺のほぼ中央（図 95 に示したキャラクタユニット 3400 のキャラクタ体のほぼ右顔）から液晶表示装置 1900 の表示領域のほぼ中央左寄りに亘る距離を直径とするほぼ円形の領域である検出領域 R G N C に設定されている。この検出領域 R G N C の大きさは、上述した、測距センサ S A から約 24 cm におけるものであり、測距センサ S A に近づくにつれてやや小さくなる。パチンコ遊技機 1 の対面に着座する遊技者が遊技窓 101 の前方であって検出領域 R G N C において、測距センサ S C から発した光が遊技者の腕又は手等に反射し、この反射した光が遊技窓 101 を閉鎖するように取付けられたガラスユニット 590 のガラス板 594 を通過して測距センサ S C で受光されるようになっている。測距センサ S D が監視する領域は、図 120 に示すように、パチンコ遊技機 1 の対面に着座する遊技者が遊技窓 101 の前方であってセンター役物 2300 における枠内の下辺のほぼ中央（図 95 に示した上面のステージ 2310 に形成されたチャンス出口 2314）から液晶表示装置 1900 の表示領域のほぼ中央上寄りに亘る距離を直径とするほぼ円形の領域である検出領域 R G N D に設定されている。この検出領域 R G N D の大きさは、上述した、測距センサ S D から約 24 cm におけるものであり、測距センサ S A に近づくにつれてやや小さくなる。パチンコ遊技機 1 の対面に着座する遊技者が遊技窓 101 の前方であって検出領域 R G N D において、測距センサ S D から発した光が遊技者の腕又は手等に反射し、この反射した光が遊技窓 101 を閉鎖するように取付けられたガラスユニット 590 のガラス板 594 を通過して測距センサ S D で受光されるようになっている。

【0816】

このように、液晶表示装置 1900 の表示領域を上下左右に 4 分割した各領域のうち、4 分割された左の領域を測距センサ S A、4 分割された上の領域を測距センサ S B、4 分割された右の領域を測距センサ S C、そして 4 分割された下の領域を測距センサ S D によりそれぞれ監視するようになっている。また、液晶表示装置 1900 の表示領域の中央の領域は、図 120 に示すように、測距センサ S A ～ S D の各検出領域 R G N A ～ R G N D が互いに重なる領域となっている。

【0817】

[12-3. 各測距センサによる位置判定及び動作判定]

次に、測距センサ S A ～ S D による位置判定及び動作判定について説明する。液晶表示装置 1900 の表示領域を上下左右に 4 分割された各領域が測距センサ S A ～ S D によりそれぞれ監視されて出力された各検出信号が周辺制御基板 4140 における周辺制御部 4150 の周辺制御 M P U 4150 a にそれぞれ入力されている。周辺制御 M P U 4150 a は、入力される各検出信号に基づいて、測距センサ S A ～ S D による位置判定及び動作判定を行っている。まず、測距センサ S A ～ S D による位置判定について説明し、続いて測距センサ S A ～ S D による動作判定について説明する。

【0818】

[12-3-1. 各測距センサによる位置判定]

周辺制御 M P U 4150 a は、測距センサ S A ～ S D からの各検出信号に基づいて、図 121 (a) の位置判定テーブルに示すように、測距センサ S A のみが遊技者の腕又は手等を検出したと判定した場合には遊技者の腕又は手等の位置を「左（記号 L）」と判定し、測距センサ S B のみが遊技者の腕又は手等を検出したと判定した場合には遊技者の腕又は手等の位置を「上（記号 U）」と判定し、測距センサ S C のみが遊技者の腕又は手等を検出したと判定した場合には遊技者の腕又は手等の位置を「右（記号 R）」と判定し、測

距センサ S D のみが遊技者の腕又は手等を検出したと判定した場合には遊技者の腕又は手等の位置を「下（記号 D）」と判定する。

【0819】

また、周辺制御 MPU 4150 a は、入力される各検出信号に基づいて、図 121 (a) の位置判定テーブルに示すように、測距センサ S A, S B が遊技者の腕又は手等を検出したと判定した場合には遊技者の腕又は手等の位置を「左上（記号 L U）」と判定し、測距センサ S A, S D が遊技者の腕又は手等を検出したと判定した場合には遊技者の腕又は手等の位置を「左下（記号 L D）」と判定し、測距センサ S B, S C が遊技者の腕又は手等を検出したと判定した場合には遊技者の腕又は手等の位置を「右上（記号 R U）」と判定し、測距センサ S C, S D が遊技者の腕又は手等を検出したと判定した場合には遊技者の腕又は手等の位置を「右下（記号 R D）」と判定する。

10

【0820】

なお、液晶表示装置 1900 の表示領域の中央の領域は、図 120 に示したように、測距センサ S A ~ S D の各検出領域 R G N A ~ R G N D と互いに重なる領域であるため、周辺制御 MPU 4150 a は、入力される各検出信号に基づいて、図 121 (a) の位置判定テーブルに示すように、測距センサ S A ~ S D が遊技者の腕又は手等を検出したと判定した場合には遊技者の腕又は手等の位置を「中央（記号 C）」と判定する。また、液晶表示装置 1900 の表示領域の中央の領域は、上述したように、測距センサ S A ~ S D の各検出領域 R G N A ~ R G N D と互いに重なる領域であるため、周辺制御 MPU 4150 a は、測距センサ S A ~ S D のうち、いずれかからの検出信号が入力されたことに基づいて、測距センサ S A ~ S D が遊技者の腕又は手等を検出したと判定して遊技者の腕又は手等の位置を「中央（記号 C）」と判定することもできる。

20

【0821】

[12-3-2. 各測距センサによる動作判定]

周辺制御 MPU 4150 a は、測距センサ S A ~ S D からの各検出信号に基づいて、図 121 (b) の動作判定テーブルに示すように、16 フレーム前において測距センサ S A, S B が遊技者の腕又は手等を検出したと判定して遊技者の腕又は手等の位置を「左上（記号 L U）」と判定し、現在において測距センサ S C, S D が遊技者の腕又は手等を検出したと判定して遊技者の腕又は手等の位置を「右下（記号 R D）」と判定する場合には遊技者の腕又は手等の位置が「左上→右下（記号 L U - R D）」に移動したと判定する。

30

【0822】

また、周辺制御 MPU 4150 a は、16 フレーム前において測距センサ S A, S D が遊技者の腕又は手等を検出したと判定して遊技者の腕又は手等の位置を「左下（記号 L D）」と判定し、現在において測距センサ S B, S C が遊技者の腕又は手等を検出したと判定して遊技者の腕又は手等の位置を「右上（記号 R U）」と判定する場合には遊技者の腕又は手等の位置が「左下→右上（記号 L D - R U）」に移動したと判定する。

【0823】

また、周辺制御 MPU 4150 a は、16 フレーム前において測距センサ S B, S C が遊技者の腕又は手等を検出したと判定して遊技者の腕又は手等の位置を「右上（記号 R U）」と判定し、現在において測距センサ S A, S D が遊技者の腕又は手等を検出したと判定して遊技者の腕又は手等の位置を「左下（記号 L D）」と判定する場合には遊技者の腕又は手等の位置が「右上→左下（記号 R U - L D）」に移動したと判定する。

40

【0824】

また、周辺制御 MPU 4150 a は、16 フレーム前において測距センサ S C, S D が遊技者の腕又は手等を検出したと判定して遊技者の腕又は手等の位置を「右下（記号 R D）」と判定し、現在において測距センサ S A, S B が遊技者の腕又は手等を検出したと判定して遊技者の腕又は手等の位置を「左上（記号 L U）」と判定する場合には遊技者の腕又は手等の位置が「右下→左上（記号 R D - L U）」に移動したと判定する。

【0825】

また、周辺制御 MPU 4150 a は、16 フレーム前において測距センサ S A が遊技者

50

の腕又は手等を検出したと判定して遊技者の腕又は手等の位置を「左（記号L）」と判定し、現在において測距センサSCが遊技者の腕又は手等を検出したと判定して遊技者の腕又は手等の位置を「右（記号R）」と判定する場合には遊技者の腕又は手等の位置が「左→右（記号L→R）」に移動したと判定する。

【0826】

また、周辺制御MPU4150aは、16フレーム前において測距センサSCが遊技者の腕又は手等を検出したと判定して遊技者の腕又は手等の位置を「右（記号R）」と判定し、現在において測距センサSAが遊技者の腕又は手等を検出したと判定して遊技者の腕又は手等の位置を「左（記号L）」と判定する場合には遊技者の腕又は手等の位置が「右→左（記号R→L）」に移動したと判定する。

10

【0827】

また、周辺制御MPU4150aは、16フレーム前において測距センサSBが遊技者の腕又は手等を検出したと判定して遊技者の腕又は手等の位置を「上（記号U）」と判定し、現在において測距センサSDが遊技者の腕又は手等を検出したと判定して遊技者の腕又は手等の位置を「下（記号D）」と判定する場合には遊技者の腕又は手等の位置が「上→下（記号U→D）」に移動したと判定する。

【0828】

また、周辺制御MPU4150aは、16フレーム前において測距センサSDが遊技者の腕又は手等を検出したと判定して遊技者の腕又は手等の位置を「下（記号D）」と判定し、現在において測距センサSBが遊技者の腕又は手等を検出したと判定して遊技者の腕又は手等の位置を「上（記号U）」と判定する場合には遊技者の腕又は手等の位置が「下→上（記号D→U）」に移動したと判定する。

20

【0829】

なお、本実施形態では、液晶表示装置1900のフレーム周波数（1秒間あたりの画面更新回数）として、上述したように、概ね秒間30fpsに設定しているため、Vブラंक信号が入力される間隔、つまり1フレーム（frame）が約33.3ms（ $=1000\text{ms} \div 30\text{fps}$ ）となっており、16フレームでは約532.8ms（ $=33.3\text{ms} \times 16\text{回}$ ）となる。

【0830】

[12-4. 各測距センサの不具合検査]

30

次に、測距センサSA～SDの不具合検査について説明する。液晶表示装置1900の表示領域を上下左右に4分割された各領域が、上述したように、測距センサSA～SDによりそれぞれ監視されて出力された各検出信号が周辺制御基板4140における周辺制御部4150の周辺制御MPU4150aにそれぞれ入力されている。パチンコ遊技機1の電源投入時から所定期間（客待ち状態となって液晶表示装置1900によるデモンストレーションが開始されるまでの期間）内において、パチンコ遊技機1の対面に遊技者が着座して腕又は手等を動かす領域内に、ホールの店員等のメンテナンス者が自身の腕又は手等を動かすと、その腕や手等が、測距センサSA～SDにより検出されて、その検出信号が周辺制御MPU4150aに入力される。周辺制御MPU4150aは、図95に示す遊技盤4の遊技領域1100の左上側一領域に上下左右に埋め込まれた演出に使用される演出ランプSAL, SBL, SCL, SDL（演出ランプSAL, SBL, SCL, SDLは、遊技領域1100に埋め込まれているため、図7の打球発射装置650により発射された遊技球の進行を妨げないようにしている。）を点灯制御する。

40

【0831】

具体的には、周辺制御MPU4150aは、電源投入時から所定期間内において測距センサSAがメンテナンス者の腕又は手等を検出すると、上下左右に埋め込まれた演出に使用される演出ランプのうち、左側の演出ランプSALを点灯制御し、電源投入時から所定期間内において測距センサSBがメンテナンス者の腕又は手等を検出すると、上下左右に埋め込まれた演出に使用される演出ランプのうち、上側の演出ランプSBLを点灯制御し、電源投入時から所定期間内において測距センサSCがメンテナンス者の腕又は手等を検

50

出すると、上下左右に埋め込まれた演出に使用される演出ランプのうち、右側の演出ランプ SCL を点灯制御し、電源投入時から所定期間内において測距センサ SD がメンテナンス者の腕又は手等を検出すると、上下左右に埋め込まれた演出に使用される演出ランプのうち、下側の演出ランプ SDL を点灯制御するようになっている。つまり、演出ランプ SALL, SBL, SCL, SDL は、測距センサ SA ~ SD がそれぞれ監視する検出領域と対応するように配置されている。これにより、電源投入時から所定期間内においてホールの店員等のメンテナンス者が自身の腕又は手等を動かして（実際には、時計回り、又は反時計回りに動かして）、演出ランプ SALL, SBL, SCL, SDL が点灯制御されているか否かを目視することで不具合が発生している測距センサを判別することができるようになっている。

10

【0832】

なお、本実施形態では、周辺制御 MPU 4150a は、電源投入時から所定期間内においてホールの店員等のメンテナンス者が自身の腕又は手等を動かして測距センサ SA ~ SD のうち、いずれか 1 つの測距センサからの検出信号が入力されると、図 25 の扉枠ベース本体 110 の前面で遊技窓 101 の下端左右両外側に取付けられる一対のサイドスピーカ 130、図 29 の右サイド装飾ユニット 200 に取付けられる右上部スピーカ 222、図 32 の左サイド装飾ユニット 240 に取付けられる左上部スピーカ 262、及び図 78 の基板ユニット 800 におけるスピーカボックス 820 に取付けられる下部スピーカ 821 から「キューーン」という報知音を流す制御を行うようになっている。これにより、メンテナンス者は、上述した演出ランプ SALL, SBL, SCL, SDL を目視しなくても、報知音の有無によって測距センサ SA ~ SD にうち、少なくとも、1 つの測距センサに不具合が発生していないこと確認することができるようになっている。

20

【0833】

また、本実施形態では、電源投入時から所定期間内においてホールの店員等のメンテナンス者が自身の腕又は手等を動かして測距センサ SA ~ SD の不具合検査を行うことができるように、電源投入時から所定期間内において、測距センサ SA ~ SD への電力が供給された状態となるものの、その所定期間が経過すると、その電力の供給を停止した状態が維持されるようになっている。測距センサ SA ~ SD への電力は、後述する動作誘い演出において供給されるようになっている。

【0834】

[12-5. ガラス板の汚れチェック]

次に、遊技窓 101 を閉鎖するように取付けられたガラスユニット 590 のガラス板 594 にタバコのヤニ、ホコリや手のあと等が付着して汚れているか否かをチェックする汚れチェックについて説明する。

【0835】

ガラスユニット 590 のガラス板 594 にタバコのヤニ、ホコリや手のあと等が付着して汚れてくると、ガラスユニット 590 のガラス板 594 と測距センサ SA ~ SD との距離が、上述した測距センサ SA ~ SD から外部の反射物までの距離（約 24cm）より短いため、測距センサ SA ~ SD の LED から発した光がガラスユニット 590 のガラス板 594 に付着したタバコのヤニ、ホコリや手のあと等で反射し、この反射した光が測距センサ SA ~ SD の PSD で受光される（受けられる）こととなり、常に測距センサ SA ~ SD で検出された状態となる。これにより、ガラスユニット 590 のガラス板 594 がタバコのヤニ、ホコリや手のあと等で汚れると、遊技者の手や腕の動きを検出することが困難となる。そこで、本実施形態では、パチンコ遊技機 1 の電源投入時において（停電や瞬停が発生して再びパチンコ遊技機 1 への電力が回復する復電時においても）、ガラスユニット 590 のガラス板 594 の汚れチェックを自動的に行うことができるシステムを採用している。

40

【0836】

パチンコ遊技機 1 の電源投入において、周辺制御基板 4140 における周辺制御部 4150 の周辺制御 MPU 4150a は、上述した、測距センサの不具合検査を実行して測距

50

センサ S A ~ S D に不具合が発生していないと判断した場合には、続いて汚れチェック制御処理を実行する。この汚れチェック制御処理は、後述する周辺制御部電源投入時処理の周辺制御部定常処理におけるステップ S 1 0 2 5 の測距センサ情報取得処理の一処理として実行され、実際には、後述する周辺制御部電源投入時処理の周辺制御部定常処理と、周辺制御部 1 m s タイマ割り込み処理と、により実現される処理である。

【0837】

汚れチェック制御処理が開始されると、周辺制御 M P U 4 1 5 0 a は、図 1 6 3 に示すように、測距センサ S A ~ S D の検出領域 R G N A ~ R G N D 内においてガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 に付着したタバコのヤニ、ホコリや手のあと等の汚れがあると、「ガラス板に汚れがあります。汚れを拭き取ってください。」というメッセージ M G 1 (図 1 6 4 を参照。) を表示する制御と、その汚れがある領域を液晶表示装置 1 9 0 0 に表示する (例えば、測距センサ S A の検出領域 R G N A 内においてガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 に付着したタバコのヤニ、ホコリや手のあと等があると、液晶表示装置 1 9 0 0 に測距センサ S A の円形状の検出領域 R G N A の直径より約 1 割程度直径が大きい円形状の汚れ拭き取り領域 C L R (図 1 6 4 を参照。) を円形状の検出領域 R G N A の中心を中心とする同心円として表示する。) 制御と、を行うとともに、汚れ拭き取り領域 C L R 内と対応するガラス板 5 9 4 の汚れを拭き取る旨を伝えるために「ガラス板の汚れを拭き取ってください。」という音声を本体枠 3 に設けたスピーカ 8 2 1 及び扉枠 5 に設けたスピーカ 1 3 0 , 2 2 2 , 2 6 2 から流す制御を所定の回数 (本実施形態では、 3 回) 行う。なお、汚れチェック制御処理において、測距センサ S A ~ S D の検出領域 R G N A ~ R G N D 内においてガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 に付着したタバコのヤニ、ホコリや手のあと等の汚れがなかったときには、客待ち状態となって液晶表示装置 1 9 0 0 によるデモンストレーションが行われる一方、汚れチェック制御処理において、測距センサ S A ~ S D の検出領域 R G N A ~ R G N D 内においてガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 に付着したタバコのヤニ、ホコリや手のあと等の汚れがあったときには、上述した所定の回数の音声が流れた後に、客待ち状態となって液晶表示装置 1 9 0 0 によるデモンストレーションが行われるようになっていく。遊技者が遊技を終えて液晶表示装置 1 9 0 0 によるデモンストレーションが行われるようになっていくが、このデモンストレーションを行っている際に再び汚れチェック制御処理が実行される場合もある。

【0838】

この汚れチェック制御処理において、測距センサ S A ~ S D の検出領域 R G N A ~ R G N D 内においてガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 に付着したタバコのヤニ、ホコリや手のあと等の汚れがあったときには、周辺制御 M P U 4 1 5 0 a は、その汚れを検出した測距センサを後述する、群予告演出、一刀両断演出、キャラクタ移動演出、宝箱演出、及び物資獲得演出等の動作誘い演出において使用しないように設定する。そして、主制御基板 4 1 0 0 からのコマンドに従って動作誘い演出を実行する際に、電源投入時又は客待ち状態となって液晶表示装置 1 9 0 0 によるデモンストレーションを行っている時における汚れチェック制御処理において使用しないように設定した測距センサ以外のものを用いて他の動作誘い演出を実行するようになっていく。換言すると、周辺制御 M P U 4 1 5 0 a は、主制御基板 4 1 0 0 からコマンドに従った動作誘い演出を実行しないものの、使用しないように設定した測距センサを用いる動作誘い演出に見舞う演出を、他の動作誘い演出の中から選択して実行するようになっていく。この点についての詳細な説明は後述する。

【0839】

このように、汚れチェック制御処理が開始されると、周辺制御 M P U 4 1 5 0 a は、測距センサ S A ~ S D の検出領域 R G N A ~ R G N D 内においてガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 に付着したタバコのヤニ、ホコリや手のあと等の汚れがあると、「ガラス板に汚れがあります。汚れを拭き取ってください。」というメッセージ M G 1 を表示する制御と、その汚れがある領域を液晶表示装置 1 9 0 0 に表示する (例えば、測距センサ S A の検出領域 R G N A 内においてガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 に付着したタバコ

のヤニ、ホコリや手のあと等があると、液晶表示装置 1900 に測距センサ SA の円形状の検出領域 RGN A の直径より約 1 割程度直径が大きい円形状の汚れ拭き取り領域 CLR を円形状の検出領域 RGN A の中心を中心とする同心円として表示する。) 制御と、を行うとともに、汚れ拭き取り領域 CLR 内と対応するガラス板 594 の汚れを拭き取る旨を伝えるために「ガラス板の汚れを拭き取ってください。」という音声を本体枠 3 に設けたスピーカ 821 及び扉枠 5 に設けたスピーカ 130, 222, 262 から流す制御を所定の回数(本実施形態では、3 回)行うようになっている。これにより、その報知に気付いたホールの店員等は、ガラスユニット 590 のガラス板 594 のどの部分に汚れがあるかを、液晶表示装置 1900 に表示される汚れ拭き取り領域 CLR を目視することにより、この汚れ拭き取り領域 CLR と対応するガラスユニット 590 のガラス板 594 の部分にタバコのヤニ、ホコリや手のあと等の汚れが付着していることを把握することができるようになっている。したがって、ガラスユニット 590 のガラス板 594 が汚れているか否かを容易に確認することができる。また、液晶表示装置 1900 にガラスユニット 590 のガラス板 594 に付着したタバコのヤニ、ホコリや手のあと等の汚れがある部分と対応するように汚れ拭き取り領域 CLR が表示されることにより、ホールの店員等がガラスユニット 590 のガラス板 594 の汚れを確実に拭き取ることができるため、ガラスユニット 590 のガラス板 594 に手のあと等の汚れも残らないようになっているため、手のあとを不衛生に感じて魅力的なパチンコ遊技機であっても、そのパチンコ遊技機をあきらめて他のパチンコ遊技機に移動したりすることがなくなるし、不衛生に感じるパチンコ遊技機を我慢して遊技を行ったりすることもなくなる。したがって、ガラスユニット 590 のガラス板 594 の汚れによる不快感を遊技者に与えることがない。

【0840】

また、汚れチェック制御処理において、測距センサ SA ~ SD の検出領域 RGN A ~ RGN D 内においてガラスユニット 590 のガラス板 594 に付着したタバコのヤニ、ホコリや手のあと等の汚れがあったときには、その汚れを検出した測距センサを、群予告演出、一刀両断演出、キャラクタ移動演出、宝箱演出、及び物資獲得演出等の動作誘い演出において使用しないように設定し、主制御基板 4100 からのコマンドに従って動作誘い演出を実行する際に、電源投入時又は客待ち状態となって液晶表示装置 1900 によるデモンストレーションを行っている時における汚れチェック制御処理において使用しないように設定した測距センサ以外のものを用いて他の動作誘い演出を実行することができるようになっている。換言すると、ガラスユニット 590 のガラス板 594 に付着したタバコのヤニ、ホコリや手のあと等の汚れがある領域以外の領域(汚れがない領域)において動作誘い演出という遊技演出を進行することができるようになっている。したがって、遊技者の遊技意欲の低下を抑制することができる。

【0841】

[13. 主制御基板の送受信に関する各種コマンド]

次に、主制御基板 4100 から払出制御基板 4110 へ送信される各種コマンドと、主制御基板 4100 から周辺制御基板 4140 へ送信される各種コマンドについて、図 122 ~ 図 125 を参照して説明する。図 122 は主制御基板から払出制御基板へ送信される各種コマンドの一例を示すテーブルであり、図 123 は主制御基板から周辺制御基板へ送信される各種コマンドの一例を示すテーブルであり、図 124 は図 123 の主制御基板から周辺制御基板へ送信される各種コマンドのつづきを示すテーブルであり、図 125 は主制御基板が受信する払出制御基板からの各種コマンドの一例を示すテーブルである。まず、主制御基板 4100 から払出制御基板 4110 へ送信される払い出しに関するコマンドである賞球コマンドについて説明し、続いて主制御基板 4100 から周辺制御基板 4140 へ送信される各種コマンドについて説明し、主制御基板 4100 が受信する払出制御基板 4110 からの各種コマンドについて説明する。

【0842】

[13-1. 主制御基板から払出制御基板へ送信される各種コマンド]

主制御基板 4100 の主制御 MPU 4100a は、図 97 に示した、一般入賞口スイッ

チ 3 0 2 0, 3 0 2 0、上始動口スイッチ 3 0 2 2、下始動口スイッチ 2 1 0 9、及びカウンスイッチ 2 1 1 0 等の各種入賞スイッチからの検出信号が入力されると、これらの検出信号に基づいて、予め定めた球数の遊技球を賞球として払い出すための賞球コマンドを払出制御基板へ送信する。この賞球コマンドは、1 バイト (8 ビット) の記憶容量を有するコマンドである。本実施形態では、パチンコ遊技機 1 と C R ユニット 6 (パチンコ遊技機 1 と通信して、パチンコ遊技機 1 (賞球装置 7 4 0) の払出モータ 7 4 4 を駆動して貯留皿である、上皿 3 0 1 や下皿 3 0 2 に貸球として遊技球を払い出す装置) とが電氣的に接続されている場合には (このようなパチンコ遊技機を「C R 機」という。)、図 1 2 2 (a) に示すように、主制御基板 4 1 0 0 から払出制御基板 4 1 1 0 に送信する賞球コマンドには、コマンド 1 0 H ~ コマンド 1 E H (「H」は 1 6 進数を表す。) が用意されており、コマンド 1 0 H では賞球 1 個が指定され、コマンド 1 1 H では賞球 2 個が指定され、・・・、コマンド 1 E H では賞球 1 5 個が指定されている。この指定された賞球数だけ、払出制御基板 4 1 1 0 は、払出モータ 7 4 4 を駆動して遊技球を払い出す制御を行う。

10

【0 8 4 3】

また、パチンコ遊技機 1 と球貸し機 (遊技球を貯留皿である、上皿 3 0 1 や下皿 3 0 2 に貸球として直接払い出す装置) とが遊技場 (ホール) に隣接して設置され、パチンコ遊技機 1 と球貸し機が電氣的に接続されている場合には (このようなパチンコ遊技機を「一般機」という。)、図 1 2 2 (b) に示すように、主制御基板 4 1 0 0 から払出制御基板 4 1 1 0 に送信する賞球コマンドには、コマンド 2 0 H ~ コマンド 2 E H が用意されており、コマンド 2 0 H では賞球 1 個が指定され、コマンド 2 1 H では賞球 2 個が指定され、・・・、コマンド 2 E H では賞球 1 5 個が指定されている。この指定された賞球数だけ、払出制御基板 4 1 1 0 は、払出モータ 7 4 4 を駆動して遊技球を払い出す制御を行う。

20

【0 8 4 4】

なお、C R 機及び一般機の共通のコマンドとして、図 1 2 2 (c) に示すように、コマンド 3 0 H が用意されており、このコマンド 3 0 H ではセルフチェックが指定されている。送信側は、コマンド送信後、所定期間、受信側からコマンドの受け取り確認として出力する A C K 信号が入力されない場合に、コマンド 3 0 H を送信して、A C K 信号が入力されるか否かをチェックすることで接続状態を確認する。本実施形態における C R 機の場合では、払出制御基板 4 1 1 0 が C R ユニット 6 との接続状態を確認する。

30

【0 8 4 5】

[1 3 - 2 . 主制御基板から周辺制御基板へ送信される各種コマンド]

次に、主制御基板 4 1 0 0 から周辺制御基板 4 1 4 0 へ送信される各種コマンドについて説明する。主制御基板 4 1 0 0 の主制御 M P U 4 1 0 0 a は、遊技の進行に基づいて周辺制御基板 4 1 4 0 に各種コマンドを送信する。これらの各種コマンドは、2 バイト (1 6 ビット) の記憶容量を有するコマンドであり、図 1 2 3 及び図 1 2 4 に示すように、1 バイト (8 ビット) の記憶容量を有するコマンドの種類を示すステータスと、1 バイト (8 ビット) の記憶容量を有する演出のバリエーションを示すモードと、から構成されている。

【0 8 4 6】

各種コマンドは、図 1 2 3 及び図 1 2 4 に示すように、特図 1 同調演出関連、特図 2 同調演出関連、大当り関連、電源投入、普図同調演出関連、普通電役演出関連、報知表示、状態表示、及びその他に区分されている。

40

【0 8 4 7】

[1 3 - 2 - 1 . 特図 1 同調演出関連]

特図 1 同調演出関連は、図 9 7 に示した上始動口スイッチ 3 0 2 2 からの検出信号に基づくものであり、その区分には、図 1 2 3 に示すように、図 9 7 に示した機能表示基板 1 1 9 1 の上特別図柄表示器 1 1 8 5 に関する、特図 1 同調演出開始、特別図柄 1 指定、特図 1 同調演出終了、及び変動時状態指定という名称のコマンドから構成されている。これらの各種コマンドには、ステータスとして「A * H」、モードとして「* * H」 (「H」

50

は16進数を表す。)が割り振られている(「*」は、特定の16進数であることを示し、パチンコ遊技機1の仕様内容によって予め定められたものである)。

【0848】

特図1同調演出開始コマンドは、モードで指定された演出パターンで特図同調演出開始を指示するものであり、特別図柄1指定コマンドは、はずれ、特定大当たり、非特定大当たりを指定するものであり、特図1同調演出終了コマンドは、特図1同調演出終了を指示するものであり、変動時状態指定コマンドは、確率及び時短状態を指示するものである。

【0849】

これらの各種コマンドの送信タイミングとして、特図1同調演出開始コマンドは、特別図柄1変動開始時に送信され、特別図柄1指定コマンドは、特図1同調演出開始の直後に送信され、特図1同調演出終了コマンドは、特別図柄1変動時間経過時(特別図柄1確定時)に送信され、変動時状態指定コマンドは、特図当落情報指定の直後に送信される。なお、これらの各種コマンドは、実際には後述する主制御側タイマ割り込み処理におけるステップS92の周辺制御基板コマンド送信処理で送信される。

【0850】

[13-2-2. 特図2同調演出関連]

特図2同調演出関連は、図97に示した下始動口スイッチ2109からの検出信号に基づくものであり、その区分には、図123に示すように、図97に示した機能表示基板1191の下特別図柄表示器1186に関する、特図2同調演出開始、特別図柄2指定、及び特図2同調演出終了という名称のコマンドから構成されている。これらの各種コマンドには、ステータスとして「B*H」、モードとして「**H」(「H」は16進数を表す。)が割り振られている(「*」は、特定の16進数であることを示し、パチンコ遊技機1の仕様内容によって予め定められたものである)。

【0851】

特図2同調演出開始コマンドは、モードで指定された演出パターンで特図同調演出開始を指示するものであり、特別図柄2指定コマンドは、はずれ、特定大当たり、非特定大当たりを指定するものであり、特図2同調演出終了は、特図2同調演出終了を指示するものである。

【0852】

これらの各種コマンドの送信タイミングとして、特図2同調演出開始コマンドは、特別図柄2変動開始時に送信され、特別図柄2指定コマンドは、特図2同調演出開始の直後に送信され、特図2同調演出終了コマンドは、特別図柄2変動時間経過時(特別図柄2確定時)に送信される。なお、これらの各種コマンドは、実際には主制御側タイマ割り込み処理におけるステップS92の周辺制御基板コマンド送信処理で送信される。

【0853】

[13-2-3. 大当たり関連]

大当たり関連という区分には、図123に示すように、大当たりオープニング、大入賞口1開放N回目表示、大入賞口1閉鎖表示、大入賞口1カウント表示、大当たりエンディング、大当たり図柄表示、小当たりオープニング、小当たり開放表示、小当たりカウント表示、及び小当たりエンディングという名称のコマンドから構成されている。これらの各種コマンドには、ステータスとして「C*H」、モードとして「**H」(「H」は16進数を表す。)が割り振られている(「*」は、特定の16進数であることを示し、パチンコ遊技機1の仕様内容によって予め定められたものである)。

【0854】

大当たりオープニングコマンドは、大当たりオープニング開始を指示するものであり、大入賞口1開放N回目表示コマンドは、1~16ラウンド目の大入賞口1開放中開始(図95に示した、アタッカユニット2100の大入賞口2103のN回目のラウンドの開放中又は開放開始)を指示するものであり、大入賞口1閉鎖表示コマンドは、ラウンド間の大入賞口1閉鎖中開始(アタッカユニット2100の大入賞口2103のラウンド間の閉鎖中又は閉鎖開始)を指示するものであり、大入賞口1カウント表示コマンドは、カウント0

～10個をカウントした旨（図97に示したカウントスイッチ2110によって検出された、大入賞口2103に入球した遊技球の球数）を伝えるものであり、大当りエンディングコマンドは、大当りエンディング開始を指示するものであり、大当り図柄表示コマンドは、大当り図柄情報表示を指示するものである。

【0855】

また、小当りオープニングコマンドは、小当りオープニング開始を指示するものであり、小当り開放表示コマンドは、小当り開放中開始（小当り時における、アタッカユニット2100の大入賞口2103の開放中又は開放開始）を指示するものであり、小当りカウント表示コマンドは、小当り中大入賞口入賞演出（小当り中における、大入賞口2103に入球した遊技球がカウントスイッチ2110によって検出された場合における演出）を指示するものであり、小当りエンディングコマンドは、小当りエンディング開始を指示するものである。

10

【0856】

これらの各種コマンドの送信タイミングとして、大当りオープニングコマンドは、大当りオープニング開始時に送信され、大入賞口1開放N回目表示コマンドは、1～16ラウンド目の大入賞口1開放時（アタッカユニット2100の大入賞口2103のN回目のラウンドの開放時）に送信され、大入賞口1閉鎖表示コマンドは、大入賞口1閉鎖時（アタッカユニット2100の大入賞口2103の閉鎖開始）に送信され、大入賞口1カウント表示コマンドは、大入賞口1開放時及び大入賞口1へのカウント変化時（アタッカユニット2100の大入賞口2103の開放時、及び大入賞口2103に入球した遊技球がカウントスイッチ2110によって検出された時）に送信され、大当りエンディングコマンドは、大当りエンディング開始時に送信され、大当り図柄表示コマンドは、大入賞口開放時（アタッカユニット2100の大入賞口2103の開放時）に送信される。

20

【0857】

また、小当りオープニングコマンドは、小当りオープニング開始時に送信され、小当り開放表示コマンドは、小当り開放時（小当り時における、アタッカユニット2100の大入賞口2103の開放時）に送信され、小当りカウント表示コマンドは、小当り中大入賞口入賞時（小当り中における、大入賞口2103に入球した遊技球がカウントスイッチ2110によって検出された時）に送信され、小当りエンディングコマンドは、小当りエンディング開始時に送信される。なお、これらの各種コマンドは、実際には主制御側タイマ割り込み処理におけるステップS92の周辺制御基板コマンド送信処理で送信される。

30

【0858】

[13-2-4. 電源投入]

電源投入という区分には、図123に示すように、電源投入という名称の各種コマンドから構成されている。この電源投入コマンドには、ステータスとして「D*H」、モードとして「**H」（「H」は16進数を表す。）が割り振られている（「*」は、特定の16進数であることを示し、パチンコ遊技機1の仕様内容によって予め定められたものである）。

【0859】

電源投入コマンドは、RAMクリア演出開始及びそれぞれの状態演出開始を指示するものである（例えば、図97に示したRAMクリアスイッチ4100eが操作された時における演出の開始を指示したりするものである）。

40

【0860】

電源投入コマンドの送信タイミングとして、主制御基板電源投入時RAMクリア及びRAMクリア以外の時に送信される。具体的には、パチンコ遊技機1の電源投入時、停電又は瞬停から復帰するときであって、RAMクリアスイッチ4100eが操作されたときに、後述する主制御側電源投入時処理が実行されて主制御側タイマ割り込み処理におけるステップS92の周辺制御基板コマンド送信処理で電源投入コマンドが送信される。

【0861】

[13-2-5. 普図同調演出関連]

50

普図同調演出関連は、図 9 7 に示したゲートスイッチ 2 3 5 2 からの検出信号に基づくものであり、その区分には、図 1 2 3 に示すように、図 9 7 に示した機能表示基板 1 1 9 1 の普通図柄表示器 1 1 8 9 に関する、普図同調演出開始、普図柄指定、普図同調演出終了、及び変動時状態指定という名称のコマンドから構成されている。これらの各種コマンドには、ステータスとして「E*H」、モードとして「**H」（「H」は 1 6 進数を表す。）が割り振られている（「*」は、特定の 1 6 進数であることを示し、パチンコ遊技機 1 の仕様内容によって予め定められたものである）。

【0 8 6 2】

普図同調演出開始コマンドは、モードで指定された演出パターンで普図同調演出開始を指示するものであり、普図柄指定コマンドは、はずれ、特定大当り、非特定大当りを指定するものであり、普図同調演出終了コマンドは、普図同調演出終了を指示するものであり、変動時状態指定コマンドは、確率及び時短状態を指示するものである。

【0 8 6 3】

これらの各種コマンドの送信タイミングとして、普図同調演出開始コマンドは、普通図柄 1 変動開始時に送信され、普図柄指定コマンドは、普図同調演出開始の直後に送信され、普図同調演出終了コマンドは、普通図柄変動時間経過時（普通図柄確定時）に送信され、変動時状態指定コマンドは、普図当落情報指定の直後に送信される。なお、これらの各種コマンドは、実際には主制御側タイマ割り込み処理におけるステップ S 9 2 の周辺制御基板コマンド送信処理で送信される。

【0 8 6 4】

[1 3 - 2 - 6 . 普通電役演出関連]

普通電役演出関連は、図 9 7 に示した始動口ソレノイド 2 1 0 5 の駆動により開閉される図 9 5 に示した一对の可動片 2 1 0 6 に関するものであり、その区分には、図 1 2 3 に示すように、普図当りオープニング、普電開放表示、及び普図当りエンディングという名称のコマンドから構成されている。これらの各種コマンドには、ステータスとして「F*H」、モードとして「**H」（「H」は 1 6 進数を表す。）が割り振られている（「*」は、特定の 1 6 進数であることを示し、パチンコ遊技機 1 の仕様内容によって予め定められたものである）。

【0 8 6 5】

普図当りオープニングコマンドは、普図当りオープニング開始を指示するものであり、普電開放表示コマンドは、普電開放中開始（一对の可動片 2 1 0 6 が始動口ソレノイド 2 1 0 5 の駆動により左右方向へ拡開した状態、又は拡開する時）を指示するものであり、普図当りエンディングコマンドは、普図当りエンディング開始を指示するものである。

【0 8 6 6】

これらの各種コマンドの送信タイミングとして、普図当りオープニングコマンドは、普図当りオープニング開始時に送信され、普電開放表示コマンドは、普電開放時（一对の可動片 2 1 0 6 が始動口ソレノイド 2 1 0 5 の駆動により左右方向へ拡開する時）に送信され、普図当りエンディングコマンドは、普図当りエンディング開始時に送信される。なお、これらの各種コマンドは、実際には主制御側タイマ割り込み処理におけるステップ S 9 2 の周辺制御基板コマンド送信処理で送信される。

【0 8 6 7】

[1 3 - 2 - 7 . 報知表示]

報知表示の区分には、図 1 2 4 に示すように、入賞異常表示、接続異常表示、断線・短絡異常表示、磁気検出スイッチ異常表示、扉開放、及び扉閉鎖という名称のコマンドから構成されている。これらの各種コマンドには、ステータスとして「6*H」、モードとして「**H」（「H」は 1 6 進数を表す。）が割り振られている（「*」は、特定の 1 6 進数であることを示し、パチンコ遊技機 1 の仕様内容によって予め定められたものである）。

【0 8 6 8】

入賞異常表示コマンドは、大当たり中（条件装置作動中）以外に入賞口に入賞した時（

10

20

30

40

50

大当たり中でもないのに、アタッカユニット 2 1 0 0 の大入賞口 2 1 0 3 に遊技球が入球してその遊技球をカウントスイッチ 2 1 1 0 が検出した時)に入賞異常報知の開始を指示するものであり、接続異常表示コマンドは、例えば、主制御基板 4 1 0 0 と払出制御基板 4 1 1 0 との基板間に亘る経路において電氣的な接続異常がある場合に接続異常報知の開始を指示するものであり、断線・短絡異常表示コマンドは、例えば、主制御基板 4 1 0 0 と、上始動口スイッチ 3 0 2 2、下始動口スイッチ 2 1 0 9、カウントスイッチ 2 1 1 0 等との電氣的な接続の断線・短絡が生じた場合に断線・短絡異常表示の開始を指示するものであり、磁気検出スイッチ異常表示コマンドは、図 9 7 に示した磁気検出スイッチ 3 0 2 4 に異常が生じた場合に磁気検出スイッチ異常報知の開始を指示するものである。

【0869】

また、扉開放コマンドは、図 9 8 に示した、払出制御基板 4 1 1 0 を介して入力される扉枠開放スイッチ 6 1 8 及び本体枠開放スイッチ 6 1 9 からの検出信号（開放信号）に基づいて、本体枠 3 が外枠 2 に対して開放された状態である場合や、扉枠 5 が本体枠 3 に対して開放された状態である場合に、扉開放報知を指示するものであり、扉閉鎖コマンドは、その扉枠開放スイッチ 6 1 8 及び本体枠開放スイッチ 6 1 9 からの検出信号に基づいて、本体枠 3 が外枠 2 に対して閉鎖された状態であるとともに、扉枠 5 が本体枠 3 に対して閉鎖された状態である場合に扉開放報知終了を指示するものである。

【0870】

これらの各種コマンドの送信タイミングとして、入賞異常表示コマンドは、大当たり中（条件装置作動中）以外に大入賞口に入賞した時に送信され、接続異常表示コマンドは、主制御基板 4 1 0 0 から払出制御基板 4 1 1 0 へのコマンド送信時に払出制御基板 4 1 1 0 からの A C K 返信（A C K 信号）がなかった時に送信され、断線・短絡異常表示コマンドは、上始動口スイッチ 3 0 2 2、下始動口スイッチ 2 1 0 9、カウントスイッチ 2 1 1 0 等のうち、いずれが断線または短絡状態となった時に送信され、磁気検出スイッチ異常表示コマンドは、磁気検出スイッチ 3 0 2 4 の異常を検知した時に送信され、扉開放コマンドは、扉開放を検知した時（扉枠開放スイッチ 6 1 8 及び本体枠開放スイッチ 6 1 9 からの検出信号に基づいて、本体枠 3 が外枠 2 に対して開放された状態である場合や、扉枠 5 が本体枠 3 に対して開放された状態である場合）に送信され、扉閉鎖コマンドは、扉閉鎖を検知した時（扉枠開放スイッチ 6 1 8 及び本体枠開放スイッチ 6 1 9 からの検出信号に基づいて、本体枠 3 が外枠 2 に対して閉鎖された状態であるとともに、扉枠 5 が本体枠 3 に対して閉鎖された状態である場合）に送信される。なお、これらの各種コマンドは、実際には主制御側タイマ割り込み処理におけるステップ S 9 2 の周辺制御基板コマンド送信処理で送信される。

【0871】

[13-2-8. 状態表示]

状態表示の区分には、図 1 2 4 に示すように、枠状態 1、エラー解除ナビ、及び枠状態 2 という名称のコマンドから構成されている。これらの各種コマンドには、ステータスとして「7*H」、モードとして「**H」（「H」は 1 6 進数を表す。）が割り振られている（「*」は、特定の 1 6 進数であることを示し、パチンコ遊技機 1 の仕様内容によって予め定められたものである）。

【0872】

枠状態 1 コマンド、エラー解除ナビコマンド、及び枠状態 2 コマンドは、払出制御基板 4 1 1 0 から送信された 1 バイト（8 ビット）の記憶容量を有するコマンドであり、これらの詳細な説明は、後述する。なお、主制御基板 4 1 0 0 の主制御 M P U 4 1 0 0 a は、払出制御基板 4 1 1 0 からの枠状態 1 コマンド、エラー解除ナビコマンド、及び枠状態 2 コマンドを受信すると、図 1 2 4 に示すように、「7*H」をステータスとして設定するとともに、その受信したコマンドをそのままモードとして設定する。つまり、主制御 M P U 4 1 0 0 a は、払出制御基板 4 1 1 0 からの枠状態 1 コマンド、エラー解除ナビコマンド、及び枠状態 2 コマンドを受信すると、これら受信したコマンドに付加情報である「7*H」を付加することにより、2 バイト（1 6 ビット）の記憶容量を有するコマンドに整

形する。

【0873】

整形された、枠状態1コマンドは、電源復旧時、枠状態の変化時、及びエラー解除ナビ時に送信され、エラー解除ナビコマンドは、エラー解除ナビ時に送信され、枠状態2コマンドは、電源復旧時、及び枠状態の変化時に送信される。なお、これら整形された、枠状態1コマンド、エラー解除ナビコマンド、及び枠状態2コマンドは、実際には主制御側タイマ割り込み処理におけるステップS92の周辺制御基板コマンド送信処理で送信される。

【0874】

[13-2-9. テスト関連]

テスト関連の区分には、図124に示すように、テストという名称の各種コマンドから構成されている。このテストコマンドには、ステータスとして「8*H」、モードとして「**H」（「H」は16進数を表す。）が割り振られている（「*」は、特定の16進数であることを示し、パチンコ遊技機1の仕様内容によって予め定められたものである）。

【0875】

テストコマンドは、周辺制御基板4140の各種検査を指示するものである（例えば、図100に示した、周辺制御部4150の音源IC4150c、液晶制御部4160、ランプ駆動基板4170、モータ駆動基板4180、及び枠装飾駆動アンプ基板194等の各種基板の検査を行うものである）。

【0876】

テストコマンドの送信タイミングとして、主制御基板電源投入時RAMクリア及びRAMクリア以外の時に送信される。具体的には、パチンコ遊技機1の電源投入時、停電又は瞬停から復帰するときであって、RAMクリアスイッチ4100eが操作されたときに、後述する主制御側電源投入時処理が実行されて主制御側タイマ割り込み処理におけるステップS92の周辺制御基板コマンド送信処理でテストコマンドが送信される。

【0877】

[13-2-10. その他]

その他の区分には、図124に示すように、始動口入賞、変動短縮作動終了指定、高確率終了指定、特別図柄1記憶、特別図柄2記憶、普通図柄記憶、特別図柄1記憶先読み演出、及び特別図柄2記憶先読み演出という名称のコマンドから構成されている。これらの各種コマンドには、ステータスとして「9*H」、モードとして「**H」（「H」は16進数を表す。）が割り振られている（「*」は、特定の16進数であることを示し、パチンコ遊技機1の仕様内容によって予め定められたものである）。

【0878】

始動口入賞コマンドは、始動口入賞演出開始を指示するものであって、上始動口スイッチ3022からの検出信号に基づいて上始動口2101に遊技球が入球した場合における演出の開始と、下始動口スイッチ2109からの検出信号に基づいて下始動口2102に遊技球が入球した場合における演出の開始と、をそれぞれ指示するものであり、変動短縮作動終了指定コマンドは、変動短縮作動状態から変動短縮非作動状態への状態移行を指示するものであり、高確率終了指定コマンドは、高確率状態から低確率状態への状態移行を指示するものであり、特別図柄1記憶コマンドは、特別図柄1保留0～4個（図95に示した上始動口2101に遊技球が入球して機能表示基板1191の上特別図柄表示器1185で特別図柄の変動表示に未だ使用されていない球数（保留数））を伝えるものであり、特別図柄2記憶コマンドは、特別図柄2保留0～4個（図95に示した下始動口2102に遊技球が入球して機能表示基板1191の下特別図柄表示器1186で特別図柄の変動表示に未だ使用されていない球数（保留数））を伝えるものであり、普通図柄記憶コマンドは、普通図柄1保留0～4個（図95に示したゲート部2350を遊技球が通過して機能表示基板1191の普通図柄表示器1189で普通図柄の変動表示に未だ使用されていない球数（保留数））を伝えるものであり、特別図柄1記憶先読み演出コマンドは、特

10

20

30

40

50

別図柄 1 保留が機能表示基板 1 1 9 1 の上特別図柄表示器 1 1 8 5 で特別図柄の変動表示に使用される前に、先読みしてその特別図柄 1 保留に基づく上特別図柄表示器 1 1 8 5 による表示結果の予告を報知する先読み演出開始を指示するものであり、特別図柄 2 記憶先読み演出コマンドは、特別図柄 2 保留が機能表示基板 1 1 9 1 の下特別図柄表示器 1 1 8 6 で特別図柄の変動表示に使用される前に、先読みしてその特別図柄 2 保留に基づく下特別図柄表示器 1 1 8 6 による表示結果の予告を報知する先読み演出開始を指示するものである。

【0879】

これらの各種コマンドの送信タイミングとして、始動口入賞コマンドは、始動口入賞時（上始動口スイッチ 3 0 2 2 からの検出信号に基づいて上始動口 2 1 0 1 に遊技球が入球した時や、下始動口スイッチ 2 1 0 9 からの検出信号に基づいて下始動口 2 1 0 2 に遊技球が入球した時）に、図 2 1 に示したサイドスピーカ 1 3 0、1 3 0、図 2 9 に示した右上部スピーカ 2 2 2、図 3 2 に示した左上部スピーカ 2 6 2 や図 7 8 に示した下部スピーカ 8 2 1 から主に音声でその旨を報知するために送信され、変動短縮作動終了指定コマンドは、規定回数の変動短縮を消化した変動確定後の停止期間終了時（はずれ停止期間経過後）に送信され、高確率終了指定コマンドは、「高確率 N 回」の場合の高確率回数を消化した変動確定後の停止期間終了時（はずれ停止期間経過後）に送信され、特別図柄 1 記憶コマンドは、特別図柄 1 作動保留球数変化時（上始動口 2 1 0 1 に遊技球が入球して機能表示基板 1 1 9 1 の上特別図柄表示器 1 1 8 5 で特別図柄の変動表示に未だ使用されていない保留数がある状態において、さらに上始動口 2 1 0 1 に遊技球が入球して保留数が増加した時や、その保留数から上特別図柄表示器 1 1 8 5 で特別図柄の変動表示に使用してその保留数が減少した時）に送信され、特別図柄 2 記憶コマンドは、特別図柄 2 作動保留球数変化時（下始動口 2 1 0 2 に遊技球が入球して機能表示基板 1 1 9 1 の下特別図柄表示器 1 1 8 6 で特別図柄の変動表示に未だ使用されていない保留数がある状態において、さらに下始動口 2 1 0 2 に遊技球が入球して保留数が増加した時や、その保留数から下特別図柄表示器 1 1 8 6 で特別図柄の変動表示に使用してその保留数が減少した時）に送信され、普通図柄記憶コマンドは、普通図柄 1 作動保留球数変化時（ゲート部 2 3 5 0 を遊技球が通過して機能表示基板 1 1 9 1 の普通図柄表示器 1 1 8 9 で普通図柄の変動表示に未だ使用されていない保留数がある状態において、さらにゲート部 2 3 5 0 を遊技球が通過して保留数が増加した時や、その保留数から普通図柄表示器 1 1 8 9 で普通図柄の変動表示に使用してその保留数が減少した時）に送信され、特別図柄 1 記憶先読み演出コマンドは、特別図柄 1 作動保留球数増加時（上始動口 2 1 0 1 に遊技球が入球して保留数が増加した時）に送信され、特別図柄 2 記憶先読み演出コマンドは、特別図柄 2 作動保留球数増加時（下始動口 2 1 0 2 に遊技球が入球して保留数が増加した時）に送信される。なお、これらの各種コマンドは、実際には主制御側タイマ割り込み処理におけるステップ S 9 2 の周辺制御基板コマンド送信処理で送信される。

【0880】

ところで、始動口入賞コマンドは、上述したように、始動口入賞時（上始動口スイッチ 3 0 2 2 からの検出信号に基づいて上始動口 2 1 0 1 に遊技球が入球した時や、下始動口スイッチ 2 1 0 9 からの検出信号に基づいて下始動口 2 1 0 2 に遊技球が入球した時）に、サイドスピーカ 1 3 0、1 3 0、右上部スピーカ 2 2 2、左上部スピーカ 2 6 2 や下部スピーカ 8 2 1 から主に音声でその旨を報知するために送信されるが、図 1 0 0 に示した周辺制御基板 4 1 4 0 が始動口入賞コマンドをどのように利用するかについては、パチンコ遊技機の仕様によって異なる場合もある。例えば、本実施形態におけるパチンコ遊技機 1 では、サイドスピーカ 1 3 0、1 3 0、右上部スピーカ 2 2 2、左上部スピーカ 2 6 2 や下部スピーカ 8 2 1 から音声で報知するほかに、不正行為の有無を監視するためにも利用するという仕様のものである。これに対して、他のパチンコ遊技機では、周辺制御基板 4 1 4 0 が始動口入賞コマンドを単に受信するだけで、サイドスピーカ 1 3 0、1 3 0、右上部スピーカ 2 2 2、左上部スピーカ 2 6 2 や下部スピーカ 8 2 1 から音声で報知しない仕様のものである。

【0881】

[13-3. 主制御基板が受信する払出制御基板からの各種コマンド]

次に、主制御基板4100が受信する払出制御基板4110からの各種コマンドについて説明する。

【0882】

払出制御基板4110からの各種コマンドの区分には、図125に示すように、枠状態1、エラー解除ナビ及び枠状態2という名称のコマンドから構成されており、枠状態1、エラー解除ナビ、そして枠状態2の順で優先順位が設定されている。

【0883】

枠状態1コマンドには、球切れ、満タン、50個以上のストック中、接続異常及びCR未接続が用意されており、球切れではビット0(B0、「B」はビットを表す。)に値1がセットされ、満タンではビット1(B1)に値1がセットされ、50個以上のストック中ではビット2(B2)に値1がセットされ、接続異常ではビット3(B3)に値1がセットされ、CR未接続ではビット4(B4)に値1がセットされる。枠状態1コマンドのビット5(B5)～ビット7(B7)には、B5に値1、B6に値0、そしてB7に値0がセットされている。

10

【0884】

エラー解除ナビコマンドには、球がみ、計数スイッチエラー及びリトライエラーが用意されており、球がみではビット2(B2)に値1がセットされ、計数スイッチエラーではビット3(B3)に値1がセットされ、リトライエラーではビット4(B4)に値1がセットされる。ここで、「計数スイッチエラー」とは、図98に示した計数スイッチ751の不具合が生じているか否かを示すものである。「リトライエラー」とは、リトライ動作によるつじつまの合わない遊技球の払い出しが繰り返し行われたことを示すものである。エラー解除ナビコマンドのビット(B0)、ビット(B1)、及びビット5(B5)～ビット7(B7)には、B0に値0、B1に値0、B5に値0、B6に値1、そしてB7に値0がセットされている。

20

【0885】

枠状態2コマンドには、球抜き中が用意されており、球抜き中ではビット0(B0)に値1がセットされる。枠状態2コマンドのビット1(B1)～ビット7(B7)には、B1に値0、B2に値0、B3に値0、B4に値0、B5に値1、B6に値1、そしてB7に値0がセットされている。

30

【0886】

これらの各種コマンドの送信タイミングとして、枠状態1コマンドは、電源復旧時、枠状態の変化時、及びエラー解除ナビ時に送信され、エラー解除ナビコマンドは、エラー解除ナビ時に送信され、枠状態2コマンドは、電源復旧時、及び枠状態の変化時に送信される。なお、これらの各種コマンドは、実際には後述する払出制御部電源投入時処理の払出制御部メイン処理におけるステップS360のコマンド送信処理で送信される。

【0887】

[14. 主制御基板の各種制御処理]

次に、パチンコ遊技機1の遊技の進行に応じて、図97に示した主制御基板4100が行う各種制御処理について、図126～図128を参照して説明する。図126は主制御側電源投入時処理の一例を示すフローチャートであり、図127は図126の主制御側電源投入時処理のつづきを示すフローチャートであり、図128は主制御側タイマ割り込み処理の一例を示すフローチャートであり、図158は初期値更新型のカウンタの動きを示す説明図(最大値側に寄った範囲)であり、図159は初期値更新型のカウンタの動きを示す説明図(最小値側に寄った範囲)である。まず、遊技制御に用いられる各種乱数について説明し、続いて初期値更新型のカウンタの動き、主制御側電源投入時処理、主制御側タイマ割り込み処理について説明する。

40

【0888】

[14-1. 各種乱数]

50

遊技制御に用いられる各種乱数として、大当り遊技状態を発生させるか否かの決定に用いるための大当り判定用乱数と、この大当り判定用乱数の初期値の決定に用いるための大当り判定用初期値決定用乱数と、大当り遊技状態を発生させないときにリーチ（リーチはずれ）を発生させるか否かの決定に用いるためのリーチ判定用乱数と、図 9 7 に示した、上特別図柄表示器 1 1 8 5 及び下特別図柄表示器 1 1 8 6 で変動表示される特別図柄の変動表示パターンの決定に用いるための変動表示パターン用乱数と、大当り遊技状態を発生させるときに上特別図柄表示器 1 1 8 5 及び下特別図柄表示器 1 1 8 6 で導出表示される大当り図柄の決定に用いるための大当り図柄用乱数と、この大当り図柄用乱数の初期値の決定に用いるための大当り図柄用初期値決定用乱数、小当り遊技状態を発生させるときに上特別図柄表示器 1 1 8 5 及び下特別図柄表示器 1 1 8 6 で導出表示される小当り図柄の決定に用いるための小当り図柄用乱数、この小当り図柄用乱数の初期値の決定に用いるための小当り図柄用初期値決定用乱数等が用意されている。またこれらの乱数に加えて、図 9 5 に示した可動片 2 1 0 6 を開閉動作させるか否かの決定に用いるための普通図柄当り判定用乱数と、この普通図柄当り判定用乱数の初期値の決定に用いるための普通図柄当り判定用初期値決定用乱数と、図 9 7 に示した普通図柄表示器 1 1 8 9 で変動表示される普通図柄の変動表示パターンに用いるための普通図柄変動表示パターン用乱数等が用意されている。

10

【0889】

例えば、大当り判定用乱数を更新するカウンタは、最小値から最大値までに亘る予め定められた固定数値範囲（本実施形態では、最小値として値 0 ～ 最大値として値 3 2 7 6 7）内において更新され、この最小値から最大値までに亘る範囲を、後述する主制御側タイマ割り込み処理が行われるごとに値 1 ずつ加算されることでカウントアップする。このカウンタは、大当り判定用初期値決定用乱数から最大値に向かってカウントアップし、続いて最小値から大当り判定用初期値決定用乱数に向かってカウントアップする。大当り判定用乱数の最小値から最大値までに亘る範囲をカウンタがカウントアップし終わると、大当り判定用初期値決定用乱数は更新される。このようなカウンタの更新方法を「初期値更新型のカウンタ」という。大当り判定用初期値決定用乱数は、大当り判定用乱数を更新するカウンタの固定数値範囲から一の値を抽選する初期値抽選処理を実行して得ることができるようになっている。また、上述した、普通図柄当り判定用乱数、普通図柄当り判定用初期値決定用乱数も上述した大当り判定用乱数の更新方法と同一である。

20

30

【0890】

なお、本実施形態では、大当り判定用乱数の最小値から最大値までに亘る範囲を、大当り判定用乱数を更新するカウンタがカウントアップし終わると、上述したように、大当り判定用初期値決定用乱数は初期値抽選処理を実行することにより更新されるようになっているが、図 9 7 に示した RAM クリアスイッチ 4 1 0 0 e が電源投入時に操作された場合や、後述する、主制御側電源投入時処理において図 9 7 に示した主制御 MPU 4 1 0 0 a の主制御内蔵 RAM に記憶されている遊技情報を数値とみなしてその合計を算出して得たチェックサムの値（サム値）が主制御側電源断時処理（電源断時）において記憶されているチェックサムの値（サム値）と一致していない場合など、主制御内蔵 RAM の全領域をクリアする場合には、大当り判定用初期値決定用乱数は、図 9 7 に示した主制御 MPU 4 1 0 0 a がその内蔵する不揮発性の RAM から ID コードを取り出し、この取り出した ID コードに基づいて大当り判定用乱数を更新するカウンタの固定数値範囲から常に同一の固定値を導出する初期値導出処理を実行し、この導出した固定値がセットされる仕組みとなっている。つまり、大当り判定用初期値決定用乱数は、初期値導出処理の実行により ID コードに基づいて導出された同一の固定値が常に上書き更新されるようになっている。このように、大当り判定用初期値決定用乱数にセットされる値は、ID コードを利用して導出されており、主制御 MPU 4 1 0 0 a を製造したメーカーによって主制御 MPU 4 1 0 0 a に内蔵する不揮発性の RAM に ID コードを記憶させると ID コードが外部装置を用いても書き換えられないという第 1 のセキュリティー対策と、主制御内蔵 RAM の全領域をクリアする場合に初期値導出処理を実行することによって ID コードに基づいて同一の

40

50

固定値を導出するという第2のセキュリティ対策と、による2段階のセキュリティ対策が講じられることによって解析されるのを防止している。

【0891】

ここで、主制御MPU4100aに内蔵する不揮発性のRAMからIDコードを取り出し、この取り出したIDコードを大当り判定用初期値決定用乱数として用いる利点について説明する。例えば、賞球として払い出される遊技球を不正に獲得しようとする者が何らかの方法で遊技盤4を入手して分解し、主制御MPU4100aに内蔵する不揮発性のRAMに予め記憶されているIDコードを不正に取得し、大当り判定用乱数を更新するカウンタの値と大当り判定値とが一致するタイミングを把握することができたとしても、そのIDコードが個体を識別するためのユニークな符号が付されたものであるため、他の遊技盤4'に備える主制御MPU4100a'に内蔵する不揮発性のRAMに予め記憶されているIDコードとまったく異なるものとなる。つまり他の遊技盤4'においては、大当り判定用乱数を更新するカウンタの値と大当り判定値とが一致するタイミングも、入手した遊技盤4のものとはまったく異なる。換言すると、入手した遊技盤4を分解して解析して得たIDコードは、他の遊技盤4'、つまり他のパチンコ遊技機1'において、まったく役に立たないものであるため、分解して解析した得た所定間隔ごとに瞬停を発生させ、その所定間隔ごとに、図95に示した、上始動口2101や下始動口2102に遊技球を入球させるという始動入賞を狙っても、大当り遊技状態を発生させることができない。

【0892】

[14-2. 初期値更新型のカウンタの動き]

初期値更新型のカウンタは、図158に示すように、主制御内蔵RAMの全領域をクリアする場合（RAMクリア時）に主制御MPU4100aがその内蔵する不揮発性のRAMからIDコードを取り出し、この取り出したIDコードに基づいて大当り判定用乱数を更新するカウンタの固定数値範囲から常に同一の固定値を導出する初期値導出処理を実行し、この導出した固定値がセットされる。初期値更新型のカウンタは、1サイクル目として、この固定値から最大値に向かってカウントアップし、続いて最小値から固定値に向かってカウントアップする。大当り判定用乱数の最小値から最大値までに亘る範囲をカウンタがカウントアップし終わると、大当り判定用初期値決定用乱数として大当り判定用乱数を更新するカウンタの固定数値範囲から一の値を抽選する初期値抽選処理を実行し、この抽選で得た値がセットされる。初期値更新型のカウンタは、2サイクル目として、抽選で得た値から最大値に向かってカウントアップし、続いて最小値から抽選で得た値に向かってカウントアップする。大当り判定用乱数の最小値から最大値までに亘る範囲をカウンタがカウントアップし終わると、再び、初期値抽選処理を実行し、この抽選で得た値がセットされ、初期値更新型のカウンタは、3サイクル目として、抽選で得た値から最大値に向かってカウントアップすることとなる。本実施形態では、大当り判定値の範囲（大当り判定範囲）として、低確率では値32668～値32767が設定されており、通常時判定テーブルから読み出されるのに対して、高確率では値31768～値32767が設定されており、確変時判定テーブルから読み出されるようになっている。大当り判定用乱数を更新するカウンタは、本実施形態では、最小値として値0～最大値として値32767までに亘る予め定めた固定数値範囲を更新するようになっている。換言すると、大当り判定値の範囲（大当り判定範囲）は、低確率と高確率とのうち、どちらにおいても、最小値と最大値との中間値（値16384）から最大値側に寄った範囲に設定されている。

【0893】

ここで、大当り判定値の範囲（大当り判定範囲）として、低確率では値10～値209が設定され、高確率では値10～値339が設定されている場合について検討してみると、図159に示すように、大当り判定値の範囲（大当り判定範囲）が低確率と高確率とのうち、どちらにおいても、最小値と最大値との中間値（値16384）から最小値側に寄った範囲に設定されることとなる。このような場合には、初期値更新型のカウンタの値が値0となるタイミングから大当り判定値の範囲（大当り判定範囲）のうち最初の値10となる時期までに亘る期間と、この値10の次の値11から最大値（値32767）までに

亘る期間と、を比べると、前者の期間の方が後者の期間と比べて上述した初期値抽選処理によって抽選される確率が極めて低い。換言すると、初期値更新型のカウンタの値が値0となるタイミングから大当たり判定値の範囲（大当たり判定範囲）のうち最後の値（低確率では値209、高確率では値339）までに亘る範囲と、この最後の値の次の値（低確率では値210、高確率では値340）から最大値（値32767）となるまでに亘る範囲と、を比べると、前者の範囲の方が後者の範囲と比べて初期値抽選処理によって抽選される確率が極めて低い。そうすると、例えば、何らかの方法によって初期値更新型のカウンタの値が値0となるタイミングを不正に取得して上始動口2101や下始動口2102に向かって電波を照射することにより遊技球が上始動口2101や下始動口2102に入球したかのように装う不正行為が行われると、初期値更新型のカウンタの値が大当たり判定値の範囲（大当たり判定範囲）うち、いずれかの値となる確率が高いと言える。

10

【0894】

これに対して、本実施形態のように、大当たり判定値の範囲（大当たり判定範囲）が低確率と高確率とのうち、どちらにおいても、最小値と最大値との中間値（値16384）から最大値側に寄った範囲に設定されている場合には、初期値更新型のカウンタの値が値0となるタイミングから大当たり判定値の範囲（大当たり判定範囲）のうち最初の値となる手前の値（低確率では値32667、高確率では値31767）となる時期までに亘る期間と、最初の値（低確率では値32668、高確率では値31768）から最大値（値32767）までに亘る期間と、を比べると、前者の期間の方が後者の期間と比べて上述した初期値抽選処理によって抽選される確率が極めて高い。換言すると、初期値更新型のカウンタの値が値0となるタイミングから大当たり判定値の範囲（大当たり判定範囲）のうち最初の値の手前の値（低確率では値32667、高確率では値31767）までに亘る範囲と、最初の値（低確率では値32668、高確率では値31768）から最大値（値32767）までに亘る範囲と、を比べると、前者の範囲の方が後者の範囲と比べて初期値抽選処理によって抽選される確率が極めて高い。そうすると、初期値更新型のカウンタは、値0から大当たり判定値の範囲（大当たり判定範囲）のうち最初の値の手前の値（低確率では値32667、高確率では値31767）までに亘る範囲のうち、いずれかの値が初期値抽選処理により抽選された値となって上述した大当たり判定用初期値決定用乱数にセットされることとなるため、この抽選で得た値から最大値に向かってカウントアップし、続いて最小値から抽選で得た値に向かってカウントアップすることとなる。大当たり判定用乱数の最小値から最大値までに亘る範囲をカウンタがカウントアップし終わると、再び、初期値抽選処理を実行し、この抽選で得た値がセットされ、初期値更新型のカウンタは、抽選で得た値から最大値に向かってカウントアップすることとなる。つまり、本実施形態のように、大当たり判定値の範囲（大当たり判定範囲）が低確率と高確率とのうち、どちらにおいても、最小値と最大値との中間値（値16384）から最大値側に寄った範囲に設定されている場合には、初期値更新型のカウンタの値が値0となるタイミングから大当たり判定値の範囲（大当たり判定範囲）のうち最初の値となる手前の値（低確率では値32667、高確率では値31767）となる時期までに亘る期間が不規則となり、ランダム性に富んだものとなっている。これにより、例えば、何らかの方法によって初期値更新型のカウンタの値が値0となるタイミングを不正に取得して上始動口2101や下始動口2102に向かって電波を照射することにより遊技球が上始動口2101や下始動口2102に入球したかのように装う不正行為が行われたとしても、初期値更新型のカウンタの値が大当たり判定値の範囲（大当たり判定範囲）うち、いずれかの値となる確率が低いと言える。

20

30

40

【0895】

なお、初期値更新型のカウンタは、図158、及び図159に示すように、最小値から最大値までの範囲を繰り返し更新される。初期値から大当たり判定値の範囲（大当たり判定範囲）の最小値（最初の値）から2サイクル目においてカウンタが大当たり判定値の範囲（大当たり判定範囲）の最小値（最初の値）となるまでに要する時間は時間T0となる。時間T0から3サイクル目においてカウンタが大当たり判定値の範囲（大当たり判定範囲）の最小値（最初の値）となるまでに要する時間は時間T1となり、時間T0に比べて時間T1の方

50

が短くなる。時間 T 1 から 4 サイクル目においてカウンタが大当たり判定値の範囲（大当たり判定範囲）の最小値（最初の値）となるまでに要する時間は時間 T 2 となり、時間 T 1 に比べて時間 T 2 の方が短くなる。このように、初期値更新型のカウンタでは、更新されるカウンタが大当たり判定値の範囲（大当たり判定範囲）の最小値（最初の値）となる時間に対してゆらぎを持たせることによって（周期性を排除した状態にすることによって）遊技者に察知されないようになっている。

【0896】

〔14-3. 主制御側電源投入時処理〕

パチンコ遊技機 1 に電源が投入されると、主制御基板 4100 の主制御 MPU 4100 a は、図 126 及び図 127 に示すように、主制御側電源投入時処理を行う。この主制御側電源投入時処理が開始されると、主制御 MPU 4100 a は、スタックポインタの設定を行う（ステップ S10）。スタックポインタは、例えば、使用中の記憶素子（レジスタ）の内容を一時記憶するためにスタックに積んだアドレスを示したり、サブルーチンを終了して本ルーチンに復帰するときの本ルーチンの復帰アドレスを一時記憶するためにスタックに積んだアドレスを示したりするものであり、スタックが積まれるごとにスタックポインタが進む。ステップ S10 では、スタックポインタに初期アドレスをセットし、この初期アドレスから、レジスタの内容、復帰アドレス等をスタックに積んで行く。そして最後に積まれたスタックから最初に積まれたスタックまで、順に読み出すことによりスタックポインタが初期アドレスに戻る。

【0897】

ステップ S10 に続いて、ウェイトタイマ処理 1 を行い（ステップ S12）、停電予告信号が入力されているか否かを判定する（ステップ S14）。電源投入時から所定電圧となるまでの間では電圧がすぐに上がらない。一方、停電又は瞬停（電力の供給が一時停止する現象）となるときでは電圧が下がり、停電予告電圧より小さくなると、払出制御基板 4110 の停電監視回路 4110 b から停電予告として停電予告信号が入力される。電源投入時から所定電圧に上がるまでの間では同様に電圧が停電予告電圧より小さくなると、払出制御基板 4110 の停電監視回路 4110 b から停電予告信号が入力される。そこで、ステップ S12 のウェイトタイマ処理 1 は、電源投入後、電圧が停電予告電圧より小さくなって安定するまで待つための処理であり、本実施形態では、待ち時間（ウェイトタイマ）として 200 ミリ秒（ms）が設定されている。ステップ S14 の判定では、払出制御基板 4110 の停電監視回路 4110 b からの停電予告信号に基づいて行う。

【0898】

ステップ S14 に続いて、図 97 に示した RAM クリアスイッチ 4100 e が操作されているか否かを判定する（ステップ S16）。この判定は、主制御基板 4100 の RAM クリアスイッチ 4100 e が操作され、その操作信号（検出信号）が主制御 MPU 4100 a に入力されているか否かにより行う。検出信号が入力されているときには RAM クリアスイッチ 4100 e が操作されていると判定する一方、検出信号が入力されていないときには RAM クリアスイッチ 4100 e が操作されていないと判定する。

【0899】

ステップ S16 で RAM クリアスイッチ 4100 e が操作されているときには、RAM クリア報知フラグ RCL-FLG に値 1 をセットし（ステップ S18）、一方、ステップ S16 で RAM クリアスイッチ 4100 e が操作されていないときには、RAM クリア報知フラグ RCL-FLG に値 0 をセットする（ステップ S20）。この RAM クリア報知フラグ RCL-FLG は、主制御 MPU 4100 a に内蔵された RAM（以下、「主制御内蔵 RAM」と記載する。）に記憶されている、確率変動、未払い出し賞球等の遊技に関する遊技情報を消去するか否かを示すフラグであり、遊技情報を消去するとき値 1、遊技情報を消去しないとき値 0 にそれぞれ設定される。なお、ステップ S18 及びステップ S20 でセットされた RAM クリア報知フラグ RCL-FLG の値は、主制御 MPU 4100 a の汎用記憶素子（汎用レジスタ）に記憶される。

【0900】

ステップ S 1 8 又はステップ S 2 0 に続いて、ウェイトタイマ処理 2 を行う（ステップ S 2 2）。このウェイトタイマ処理 2 では、図 1 0 0 に示した、周辺制御基板 4 1 4 0 の液晶制御部 4 1 6 0 による液晶表示装置 1 9 0 0 の描画制御を行うシステムが起動する（ブートする）まで待っている。本実施形態では、ブートするまでの時間（ブートタイム）として 2 秒（s）が設定されている。

【0901】

ステップ S 2 2 に続いて、RAM クリア報知フラグ R C L - F L G が値 0 である否かを判定する（ステップ S 2 4）。上述したように、RAM クリア報知フラグ R C L - F L G は、遊技情報を消去するとき値 1、遊技情報を消去しないとき値 0 にそれぞれ設定される。ステップ S 2 4 で RAM クリア報知フラグ R C L - F L G が値 0 であるとき、つまり遊技情報を消去しないときには、チェックサムの算出を行う（ステップ S 2 6）。このチェックサムは、主制御内蔵 RAM に記憶されている遊技情報を数値とみなしてその合計を算出するものである。

【0902】

ステップ S 2 6 に続いて、算出したチェックサムの値（サム値）が後述する主制御側電源断時処理（電源断時）において記憶されているチェックサムの値（サム値）と一致しているか否かを判定する（ステップ S 2 8）。一致しているときには、バックアップフラグ B K - F L G が値 1 であるか否かを判定する（ステップ S 3 0）。このバックアップフラグ B K - F L G は、遊技情報、チェックサムの値（サム値）及びバックアップフラグ B K - F L G の値等の遊技バックアップ情報を後述する主制御側電源断時処理において主制御内蔵 RAM に記憶保持したか否かを示すフラグであり、主制御側電源断時処理を正常に終了したとき値 1、主制御側電源断時処理を正常に終了していないとき値 0 にそれぞれ設定される。

【0903】

ステップ S 3 0 でバックアップフラグ B K - F L G が値 1 であるとき、つまり主制御側電源断時処理を正常に終了したときには、復電時として主制御内蔵 RAM の作業領域を設定する（ステップ S 3 2）。この設定は、バックアップフラグ B K - F L G に値 0 をセットするほか、主制御 M P U 4 1 0 0 a に内蔵された ROM（以下、「主制御内蔵 ROM」と記載する。）から復電時情報を読み出し、この復電時情報を主制御内蔵 RAM の作業領域にセットする。なお、「復電」とは、電源を遮断した状態から電源を投入した状態のほか、停電又は瞬停からその後の電力の復旧した状態、高周波が照射されたことを検出してリセットし、その後に復帰した状態も含める。

【0904】

ステップ S 3 2 に続いて、電源投入時コマンド作成処理を行う（ステップ S 3 4）。この電源投入時コマンド作成処理では、遊技バックアップ情報から遊技情報を読み出してこの遊技情報に応じた各種コマンドを主制御内蔵 RAM の所定記憶領域に記憶する。

【0905】

一方、ステップ S 2 4 で RAM クリア報知フラグ R C L - F L G が値 0 でない（値 1 である）とき、つまり遊技情報を消去するときには、又はステップ S 2 8 でチェックサムの値（サム値）が一致していないときには、又はステップ S 3 0 でバックアップフラグ B K - F L G が値 1 でない（値 0 である）とき、つまり主制御側電源断時処理を正常に終了していないときには、主制御内蔵 RAM の全領域をクリアする（ステップ S 3 6）。具体的には、値 0 を主制御内蔵 RAM に書き込むことよって行う（なお、初期値として主制御内蔵 ROM から所定値を読み出して、セットしてもよい）。また、上述した大当たり判定用乱数の初期値の決定に用いるための大当たり判定用初期値決定用乱数は、RAM クリアスイッチ 4 1 0 0 e が操作されて遊技情報を消去するとき、サム値が一致していないとき、又は主制御側電源断時処理を正常に終了していないときには、主制御 M P U 4 1 0 0 a の不揮発性の RAM に予め記憶された固有の ID コードを取り出し、この取り出した ID コードに基づいて大当たり判定用乱数を更新するカウンタの固定数値範囲から常に同一の固定値を導出する初期値導出処理を実行し、この固定値がセットされる。

【0906】

ステップS36に続いて、初期設定として主制御内蔵RAMの作業領域を設定する（ステップS38）。この設定は、主制御内蔵ROMから初期情報を読み出してこの初期情報を主制御内蔵RAMの作業領域にセットする。

【0907】

ステップS38に続いて、RAMクリア報知及びテストコマンド作成処理を行う（ステップS40）。このRAMクリア報知及びテストコマンド作成処理では、主制御内蔵RAMをクリアして初期設定を行った旨を報知するための図123に示した電源投入に区分される電源投入コマンドを作成するとともに、周辺制御基板4140の各種検査を行うための図124に示したテスト関連に区分されるテストコマンドを作成して、送信情報として主制御内蔵RAMの送信情報記憶領域にそれぞれ記憶する。

10

【0908】

ステップS34又はステップS40に続いて、割り込み初期設定を行う（ステップS42）。この設定は、後述する主制御側タイマ割り込み処理が行われるときの割り込み周期を設定するものである。本実施形態では4msに設定されている。

【0909】

ステップS42に続いて、割り込み許可設定を行う。（ステップS44）。この設定によりステップS42で設定した割り込み周期、つまり4msごとに主制御側タイマ割り込み処理が繰り返し行われる。

【0910】

ステップS44に続いて、ウォッチドックタイマクリアレジスタWCLに値Aをセットする（ステップS46）。このウォッチドックタイマクリアレジスタWCLに、値A、値Bそして値Cを順にセットすることによりウォッチドックタイマがクリア設定される。

20

【0911】

ステップS46に続いて、停電予告信号が入力されているか否かを判定する（ステップS48）。上述したように、パチンコ遊技機1の電源を遮断したり、停電又は瞬停したりするときには、電圧が停電予告電圧以下となると、停電予告として停電予告信号が払出制御基板4110の停電監視回路4110bから入力される。ステップS48の判定は、この停電予告信号に基づいて行う。

【0912】

ステップS48で停電予告信号の入力がないときには非当落乱数更新処理を行う（ステップS50）。この非当落乱数更新処理では、上述した、リーチ判定用乱数、変動表示パターン用乱数、大当たり図柄用初期値決定用乱数、及び小当たり図柄用初期値決定用乱数等を更新する。このように、非当落乱数更新処理では、当落判定（大当たり判定）にかかわらない乱数を更新する。なお、上述した、普通図柄当たり判定用乱数、普通図柄当たり判定用初期値決定用乱数及び普通図柄変動表示パターン用乱数等もこの非当落乱数更新処理により更新される。

30

【0913】

ステップS50に続いて、再びステップS46に戻り、ウォッチドックタイマクリアレジスタWCLに値Aをセットし、ステップS48で停電予告信号の入力があるか否かを判定し、この停電予告信号の入力がなければ、ステップS50で非当落乱数更新処理を行い、ステップS46～ステップS50を繰り返し行う。なお、このステップS46～ステップS50の処理を「主制御側メイン処理」という。

40

【0914】

一方、ステップS48で停電予告信号の入力があったときには、割り込み禁止設定を行う（ステップS52）。この設定により後述する主制御側タイマ割り込み処理が行われなくなり、主制御内蔵RAMへの書き込みを防ぎ、遊技情報の書き換えを保護している。

【0915】

ステップS52に続いて、図97に示した、始動口ソレノイド2105、アタッカソレノイド2108、上特別図柄表示器1185、下特別図柄表示器1186、上特別図柄記

50

憶表示器 1 1 8 4、下特別図柄記憶表示器 1 1 8 7、普通図柄表示器 1 1 8 9、普通図柄記憶表示器 1 1 8 8、遊技状態表示器 1 1 8 3、ラウンド表示器 1 1 9 0 等に出力している駆動信号を停止する（ステップ S 5 4）。

【0916】

ステップ S 5 4 に続いて、チェックサムの算出を行ってこの算出した値を記憶する（ステップ S 5 6）。このチェックサムは、上述したチェックサムの値（サム値）及びバックアップフラグ B K - F L G の値の記憶領域を除く、主制御内蔵 R A M の作業領域の遊技情報を数値とみなしてその合計を算出する。

【0917】

ステップ S 5 6 に続いて、バックアップフラグ B K - F L G に値 1 をセットする（ステップ S 5 8）。これにより、遊技バックアップ情報の記憶が完了する。

【0918】

ステップ S 5 8 に続いて、ウォッチドックタイマのクリア設定を行う（ステップ S 6 0）。このクリア設定は、上述したように、ウォッチドックタイマクリアレジスタ W C L に値 A、値 B そして値 C を順にセットすることにより行われる。

【0919】

ステップ S 6 0 に続いて、無限ループに入る。この無限ループでは、ウォッチドックタイマクリアレジスタ W C L に値 A、値 B そして値 C を順にセットしないためウォッチドックタイマがクリア設定されなくなる。このため、主制御 M P U 4 1 0 0 a にリセットがかかり、その後主制御 M P U 4 1 0 0 a は、この主制御側電源投入時処理を再び行う。なお、ステップ S 5 2 ～ステップ S 6 0 の処理及び無限ループを「主制御側電源断時処理」という。

【0920】

パチンコ遊技機 1（主制御 M P U 4 1 0 0 a）は、停電したとき又は瞬停したときにはリセットがかかり、その後の電力の復旧により主制御側電源投入時処理を行う。

【0921】

なお、ステップ S 2 8 では主制御内蔵 R A M に記憶されている遊技バックアップ情報が正常なものであるか否かを検査し、続いてステップ S 3 0 では主制御側電源断時処理が正常に終了された否かを検査している。このように、主制御内蔵 R A M に記憶されている遊技バックアップ情報を 2 重にチェックすることにより遊技バックアップ情報が不正行為により記憶されたものであるか否かを検査している。

【0922】

[14-4. 主制御側タイマ割り込み処理]

次に、主制御側タイマ割り込み処理について説明する。この主制御側タイマ割り込み処理は、図 1 2 6 及び図 1 2 7 に示した主制御側電源投入時処理において設定された割り込み周期（本実施形態では、4 m s）ごとに繰り返し行われる。

【0923】

主制御側タイマ割り込み処理が開始されると、主制御基板 4 1 0 0 の主制御 M P U 4 1 0 0 a は、図 1 2 8 に示すように、ウォッチドックタイマクリアレジスタ W C L に値 B をセットする（ステップ S 7 0）。このとき、ウォッチドックタイマクリアレジスタ W C L には、主制御側電源投入時処理（主制御側メイン処理）のステップ S 4 6 においてセットされた値 A に続いて値 B がセットされる。

【0924】

ステップ S 7 0 に続いて、割り込みフラグのクリアを行う（ステップ S 7 2）。この割り込みフラグがクリアされることにより割り込み周期が初期化され、次の割り込み周期がその初期値から計時される。

【0925】

ステップ S 7 2 に続いて、スイッチ入力処理を行う（ステップ S 7 4）。このスイッチ入力処理では、主制御 I / O ポート 4 1 0 0 b の入力端子に入力されている各種信号を読み取り、入力情報として主制御内蔵 R A M の入力情報記憶領域に記憶する。具体的には、

10

20

30

40

50

図 9 5 に示した一般入賞口 2 1 0 4, 2 2 0 1 に入球した遊技球を検出する図 9 7 に示した一般入賞口スイッチ 3 0 2 0, 3 0 2 0 からの検出信号、図 9 5 に示した大入賞口 2 1 0 3 に入球した遊技球を検出する図 9 7 に示したカウントスイッチ 2 1 1 0 からの検出信号、図 9 5 に示した上始動口 2 1 0 1 に入球した遊技球を検出する図 9 7 に示した上始動口スイッチ 3 0 2 2 からの検出信号、図 9 5 に示した下始動口 2 1 0 2 に入球した遊技球を検出する図 9 7 に示した下始動口スイッチ 2 1 0 9 からの検出信号、図 9 5 に示したゲート部 2 3 5 0 を通過した遊技球を検出する図 9 7 に示したゲートスイッチ 2 3 5 2 からの検出信号、図 9 7 に示した磁石を用いた不正行為を検出する磁気検出スイッチ 3 0 2 4 からの検出信号や後述する賞球制御処理で送信した賞球コマンドを図 9 7 に示した払出制御基板 4 1 1 0 が正常に受信した旨を伝える払出制御基板 4 1 1 0 からの払主 A C K 信号、をそれぞれ読み取り、入力情報として入力情報記憶領域に記憶する。また、上始動口 2 1 0 1 に入球した遊技球を検出する上始動口スイッチ 3 0 2 2 からの検出信号、下始動口 2 1 0 2 に入球した遊技球を検出する下始動口スイッチ 2 1 0 9 からの検出信号をそれぞれ読み取ると、これと対応する図 1 2 4 に示したその他に区分される始動口入賞コマンドを送信情報として上述した送信情報記憶領域に記憶する。つまり、上始動口スイッチ 3 0 2 2 からの検出信号があると、これと対応する始動口入賞コマンドが送信情報として送信情報記憶領域に記憶されるし、下始動口スイッチ 2 1 0 9 からの検出信号があると、これと対応する始動口入賞コマンドが送信情報として送信情報記憶領域に記憶されるようになっている。

【0926】

なお、本実施形態では、一般入賞口 2 1 0 4, 2 2 0 1 に入球した遊技球を検出する一般入賞口スイッチ 3 0 2 0, 3 0 2 0 からの検出信号、大入賞口 2 1 0 3 に入球した遊技球を検出するカウントスイッチ 2 1 1 0 からの検出信号、上始動口 2 1 0 1 に入球した遊技球を検出する上始動口スイッチ 3 0 2 2 からの検出信号、下始動口 2 1 0 2 に入球した遊技球を検出する下始動口スイッチ 2 1 0 9 からの検出信号、及びゲート部 2 3 5 0 を通過した遊技球を検出するゲートスイッチ 2 3 5 2 からの検出信号は、このスイッチ入力処理が開始されると、まず 1 回目としてそれぞれ読み取られ、所定時間（例えば、10 μ s）経過した後、2 回目としてそれぞれ再び読み取られる。そして、この 2 回目に読み取られた結果と、1 回目に読み取られた結果と、を比較する。この比較結果のうち、同結果となっているものがあるか否かを判定する。同結果でないものについては、さらに、3 回目として再び読み取られ、この 3 回目に読み取られた結果と、2 回目に読み取られた結果と、を比較する。この比較結果のうち、同結果となっているものがあるか否かを再び判定する。同結果でないものについては、さらに、4 回目として再び読み取られ、この 4 回目に読み取られた結果と、3 回目に読み取られた結果と、を比較する。この比較結果のうち、同結果となっているものがあるか否かを再び判定する。同結果とならないものについては、遊技球の入球がないものとして扱う。

【0927】

このように、スイッチ入力処理では、一般入賞口スイッチ 3 0 2 0, 3 0 2 0、カウントスイッチ 2 1 1 0、上始動口スイッチ 3 0 2 2、下始動口スイッチ 2 1 0 9、及びゲートスイッチ 2 3 5 2 からの検出信号を、1 回目～3 回目に亘って比較する 2 度読み取りと、2 回目～4 回目に亘って比較する 2 度読み込みと、による計 2 回の 2 度読み取りを行うことによって、チャタリングやノイズ等の影響による誤検出を回避することができるようになっているため、一般入賞口スイッチ 3 0 2 0, 3 0 2 0、カウントスイッチ 2 1 1 0、上始動口スイッチ 3 0 2 2、下始動口スイッチ 2 1 0 9、及びゲートスイッチ 2 3 5 2 からの検出信号の信頼性を高めることができる。

【0928】

ステップ S 7 4 に続いて、タイマ減算処理を行う（ステップ S 7 6）。このタイマ減算処理では、例えば、後述する特別図柄及び特別電動役物制御処理で決定される変動表示パターンに従って上特別図柄表示器 1 1 8 5 及び下特別図柄表示器 1 1 8 6 が点灯する時間、後述する普通図柄及び普通電動役物制御処理で決定される普通図柄変動表示パターンに

従って普通図柄表示器 1 1 8 9 が点灯する時間のほかに、主制御基板 4 1 0 0（主制御 MPU 4 1 0 0 a）が送信した各種コマンドを払出制御基板 4 1 1 0 が正常に受信した旨を伝える払主 A C K 信号が入力されているか否かを判定する際にその判定条件として設定されている A C K 信号入力判定時間等の時間管理を行う。具体的には、変動表示パターン又は普通図柄変動表示パターンの変動時間が 5 秒間であるときには、タイマ割り込み周期が 4 m s に設定されているので、このタイマ減算処理を行うごとに変動時間を 4 m s ずつ減算し、その減算結果が値 0 になることで変動表示パターン又は普通図柄変動表示パターンの変動時間を正確に計っている。

【0929】

本実施形態では、A C K 信号入力判定時間が 1 0 0 m s に設定されている。このタイマ減算処理を行うごとに A C K 信号入力判定時間が 4 m s ずつ減算し、その減算結果が値 0 になることで A C K 信号入力判定時間を正確に計っている。なお、これらの各種時間及び A C K 信号入力判定時間は、時間管理情報として主制御内蔵 R A M の時間管理情報記憶領域に記憶される。

【0930】

ステップ S 7 6 に続いて、当落乱数更新処理を行う（ステップ S 7 8）。この当落乱数更新処理では、上述した、大当り判定用乱数、大当り図柄用乱数、及び小当り図柄用乱数を更新する。またこれらの乱数に加えて、図 1 2 7 に示した主制御側電源投入時処理（主制御側メイン処理）におけるステップ S 5 0 の非当落乱数更新処理で更新される、大当り図柄用初期値決定用乱数、及び小当り図柄用初期値決定用乱数も更新する。これらの大当り図柄用初期値決定用乱数、及び小当り図柄用初期値決定用乱数は、主制御側メイン処理及びこの主制御側タイマ割り込み処理においてそれぞれ更新されることでランダム性をより高めている。これに対して、大当り判定用乱数、大当り図柄用乱数、及び小当り図柄用乱数は、当落判定（大当り判定）にかかわる乱数であるためこの当落乱数更新処理が行われるごとにのみ、それぞれのカウンタがカウントアップする。例えば、大当り判定用乱数を更新するカウンタは、上述したように、初期値更新型のカウンタであり、最小値から最大値までに亘る予め定めた固定数値範囲（本実施形態では、最小値として値 0 ～最大値として値 3 2 7 6 7）内において更新され、この最小値から最大値までに亘る範囲を、この主制御側タイマ割り込み処理が行われるごとに値 1 ずつ加算されることでカウントアップする。大当り判定用初期値決定用乱数から最大値（値 3 2 7 6 7）に向かってカウントアップし、続いて最小値（値 0）から大当り判定用初期値決定用乱数に向かってカウントアップする。大当り判定用乱数の最小値から最大値までに亘る範囲を、大当り判定用乱数を更新するカウンタがカウントアップし終わると、この当落乱数更新処理により大当り判定用初期値決定用乱数は更新される。大当り判定用初期値決定用乱数は、大当り判定用乱数を更新するカウンタの固定数値範囲から一の値を抽選する初期値抽選処理を実行して得ることができるようになっている。なお、上述した、普通図柄当り判定用乱数、普通図柄当り判定用初期値決定用乱数もこの当落乱数更新処理により更新される。普通図柄当り判定用乱数等は、上述した大当り判定用乱数の更新方法と同一であり、その説明を省略する。

【0931】

本実施形態では、大当り判定用初期値決定用乱数、大当り図柄用初期値決定用乱数、及び小当り図柄用初期値決定用乱数を、図 1 2 7 に示した主制御側電源投入時処理（主制御側メイン処理）におけるステップ S 5 0 の非当落乱数更新処理、及び本ルーチンである主制御側タイマ割り込み処理におけるステップ S 7 8 の当落乱数更新処理でそれぞれ更新しているが、割り込みタイマが発生するごとに本ルーチンの処理時間にムラが生じて次の割り込みタイマが発生するまでの残り時間内において主制御側メイン処理を繰り返し実行することによりステップ S 5 0 の非当落乱数更新処理の実行回数がランダムとなる場合には、大当り判定用初期値決定用乱数、大当り図柄用初期値決定用乱数、及び小当り図柄用初期値決定用乱数をステップ S 5 0 の非当落乱数更新処理においてのみ更新する仕組みとしてもよい。

【0932】

ステップS78に続いて、賞球制御処理を行う（ステップS80）。この賞球制御処理では、上述した入力情報記憶領域から入力情報を読み出してこの入力情報に基づいて遊技球を払い出すための図122に示した賞球コマンドを作成したり、主制御基板4100と払出制御基板4110との基板間の接続状態を確認するための図122に示したセルフチェックコマンドを作成したりする。そして作成した賞球コマンドやセルフチェックコマンドを主払シリアルデータとして払出制御基板4110に送信する。例えば、図95に示した大入賞口2103に遊技球が1球、入球すると、賞球として15球を払い出す賞球コマンドを作成して払出制御基板4110に送信したり、この賞球コマンドを払出制御基板4110が正常に受信完了した旨を伝える払主ACK信号が所定時間内に入力されないときには主制御基板4100と払出制御基板4110との基板間の接続状態を確認するセルフチェックコマンドを作成して払出制御基板4110に送信したりする。

10

【0933】

ステップS80に続いて、枠コマンド受信処理を行う（ステップS82）。払出制御基板4110は、図125に示した状態表示に区分される1バイト（8ビット）の各種コマンド（枠状態1コマンド、エラー解除ナビコマンド、及び枠状態2コマンド）を送信する。ステップS82の枠コマンド受信処理では、この各種コマンドを払主シリアルデータとして正常に受信すると、その旨を払出制御基板4110に伝える情報を、出力情報として主制御内蔵RAMの出力情報記憶領域に記憶する。また、その正常に払主シリアルデータとして受信したコマンドを2バイト（16ビット）のコマンドに整形し（図124の状態表示に区分される各種コマンド（枠状態1コマンド、エラー解除ナビコマンド、及び枠状態2コマンド））、送信情報として上述した送信情報記憶領域に記憶する。

20

【0934】

ステップS82に続いて、不正行為検出処理を行う（ステップS84）。この不正行為検出処理では、賞球に関する異常状態を確認する。例えば、上述した入力情報記憶領域から入力情報を読み出し、大当り遊技状態でない場合にカウントスイッチ2110からの検出信号が入力されているとき（大入賞口2103に遊技球が入球するとき）等には、異常状態として図124に示した報知表示に区分される入賞異常表示コマンドを作成し、送信情報として上述した送信情報記憶領域に記憶する。

【0935】

ステップS84に続いて、特別図柄及び特別電動役物制御処理を行う（ステップS86）。この特別図柄及び特別電動役物制御処理では、上述した大当り判定用乱数を更新するカウンタの値を取り出して主制御内蔵ROMに予め記憶されている大当り判定値と一致するか否かを判定（大当り遊技状態を発生させるか否かを判定（「特別抽選」という。））したり、大当り図柄用乱数を更新するカウンタの値を取り出して主制御内蔵ROMに予め記憶されている確変当り判定値と一致するか否かを判定（確率変動を発生させるか否かの判定）したりする。ここで、「確率変動」とは、大当りする確率が通常時（低確率）にくらべて高く設定された高確率（確変時）に変化することである。本実施形態では、上述した大当り判定値の範囲（大当り判定範囲）として、低確率では値32668～値32767が設定されており、通常時判定テーブルから読み出されるのに対して、高確率では値31768～値32767が設定されており、確変時判定テーブルから読み出される。このように、ステップS86の特別図柄及び特別電動役物制御処理では、大当り判定用乱数を更新するカウンタの値と、主制御内蔵ROMに予め記憶されている大当り判定値と、が一致するか否かを判定するときには、大当り判定用乱数を更新するカウンタの値が大当り判定範囲に含まれているか否かにより行う。

30

40

【0936】

これらの判定結果が上始動口スイッチ3022によるものである場合には図123に示した特図1同調演出関連の各種コマンドを作成する一方、その抽選結果が下始動口スイッチ2109によるものである場合には図123に示した特図2同調演出関連の各種コマンドを作成し、送信情報として送信情報記憶領域に記憶するとともに、その決定した特別図柄の変動表示パターンに従って上特別図柄表示器1185又は下特別図柄表示器11

50

8 6を点灯させるよう上特別図柄表示器1 1 8 5又は下特別図柄表示器1 1 8 6への点灯信号の出力を設定し、出力情報として上述した出力情報記憶領域に記憶する。また、発生させる遊技状態に応じて、例えば大当り遊技状態となるときには、図1 2 3に示した大当り関連に区分される各種コマンド（大当りオープニングコマンド、大入賞口1 開放N回目表示コマンド、大入賞口1 閉鎖表示コマンド、大入賞口1 カウント表示コマンド、大当りエンディングコマンド、及び大当り図柄表示コマンド）を作成し、送信情報として送信情報記憶領域に記憶したり、図9 5に示した開閉部材2 1 0 7を開閉動作させるようアタックソレノイド2 1 0 8への駆動信号の出力を設定し、出力情報として出力情報記憶領域に記憶したり、大入賞口2 1 0 3が閉鎖状態から開放状態となる回数（ラウンド）が2 回であるときには、図9 1に示したラウンド表示器1 1 9 0の2 ラウンド表示ランプ1 1 9 0 aを点灯させるよう2 ラウンド表示ランプ1 1 9 0 aへの点灯信号の出力を設定し、出力情報として出力情報記憶領域に記憶したり、ラウンドが1 5回であるときには、8 9に示したラウンド表示器1 1 9 0の1 5ラウンド表示ランプ1 1 9 0 bを点灯させるよう1 5ラウンド表示ランプ1 1 9 0 bへの点灯信号の出力を設定し、出力情報として出力情報記憶領域に記憶したり、確率変動の発生の有無を所定の色で点灯させるよう遊技状態表示器1 1 8 3への点灯信号の出力を設定し、出力情報として出力情報記憶領域に記憶したりする。

【0 9 3 7】

ステップS 8 6に続いて、普通図柄及び普通電動役物制御処理を行う（ステップS 8 8）。この普通図柄及び普通電動役物制御処理では、上述した入力情報記憶領域から入力情報を読み出してこの入力情報に基づいてゲート入賞処理を行う。このゲート入賞処理では、入力情報からゲートスイッチ2 3 5 2からの検出信号が入力端子に入力されていたか否かを判定する。この判定結果に基づいて、検出信号が入力端子に入力されていたときには、上述した普通図柄当り判定用乱数を更新するカウンタの値等を抽出してゲート情報として主制御内蔵R A Mのゲート情報記憶領域に記憶する。

【0 9 3 8】

このゲート情報記憶領域には、第0 区画～第3 区画（4つの区画）が設けられており、第0 区画、第1 区画、第2 区画、そして第3 区画の順にゲート情報が格納されるようになっている。例えばゲート情報がゲート情報記憶の第0 区画～第2 区画に格納されている場合、ゲートスイッチ2 3 5 2からの検出信号が入力端子に入力されていたときにはゲート情報をゲート情報記憶の第3 区画に格納する。

【0 9 3 9】

ゲート情報はゲート情報記憶の第0 区画に格納されているものが主制御内蔵R A Mの作業領域にセットされる。このゲート情報がセットされると、ゲート情報記憶の第1 区画のゲート情報がゲート情報記憶の第0 区画に、ゲート情報記憶の第2 区画のゲート情報がゲート情報記憶の第1 区画に、ゲート情報記憶の第3 区画のゲート情報がゲート情報記憶の第2 区画に、それぞれシフトされてゲート情報記憶の第3 区画が空き領域となる。例えば、ゲート情報記憶の第1 区画～第2 区画にゲート情報が記憶されている場合には、ゲート情報記憶の第1 区画のゲート情報がゲート情報記憶の第0 区画に、ゲート情報記憶の第2 区画のゲート情報がゲート情報記憶の第1 区画にそれぞれシフトされてゲート情報記憶の第2 区画及びゲート情報記憶の第3 区画が空き領域となる。ここで、ゲート情報記憶の第1 区画～第3 区画にゲート情報が格納されていると、格納されたゲート情報の総数を保留球として普通図柄記憶表示器1 1 8 8を点灯させるよう、上述したゲート情報に基づいて普通図柄記憶表示器1 1 8 8の点灯信号の出力を設定し、出力情報として上述した出力情報記憶領域に記憶する。

【0 9 4 0】

ゲート入賞処理に続いて、主制御内蔵R A Mの作業領域にセットされたゲート情報を読み出し、この読み出したゲート情報から普通図柄当り判定用乱数の値を取り出して主制御内蔵R O Mに予め記憶されている普通図柄当り判定値と一致するか否かを判定する（「普通抽選」という）。この判定結果（普通抽選による抽選結果）により可動片2 1 0 6を開

閉動作させるか否かが決定する。この決定で開閉動作をさせる場合には、一対の可動片 2106 が左右方向へ拡開した状態となることで下始動口 2102 へ遊技球が受入可能となる遊技状態となって遊技者に有利な遊技状態なる。この決定と対応する普通図柄の変動表示パターンを上述した普通図柄変動表示パターン用乱数に基づいて決定し、図 123 に示した普図同調演出関連に区分される各種コマンドを作成し、送信情報として上述した送信情報記憶領域に記憶するとともに、その決定した普通図柄の変動表示パターンに従って普通図柄表示器 1189 を点灯させるよう普通図柄表示器 1189 への点灯信号の出力を設定し、出力情報として上述した出力情報記憶領域に記憶する。また、例えばその取り出した普通図柄当り判定用乱数の値が主制御内蔵 ROM に予め記憶されている普通図柄当り判定値と一致しているときには、図 123 に示した普通電役演出関連の各種コマンドを作成し、送信情報として送信情報記憶領域に記憶するとともに、可動片 2106 を開閉動作させるよう始動口ソレノイド 2105 への駆動信号の出力を設定し、出力情報として上述した出力情報記憶領域に記憶する一方、その取り出した普通図柄当り判定用乱数の値が主制御内蔵 ROM に予め記憶されている普通図柄当り判定値と一致していないときには、上述した普通図柄変動表示パターン用乱数に基づいて普通図柄変動表示パターンを決定し、図 123 に示した普図同調演出関連に区分される各種コマンドを作成し、送信情報として上述した送信情報記憶領域に記憶するとともに、その決定した普通図柄変動表示パターンに従って普通図柄表示器 1189 を点灯させるよう普通図柄表示器 1189 への点灯信号の出力を設定し、出力情報として上述した出力情報記憶領域に記憶する。

10

【0941】

20

ステップ S88 に続いて、ポート出力処理を行う（ステップ S90）。このポート出力処理では、主制御 I/O ポート 4100b の出力端子から、上述した出力情報記憶領域から出力情報を読み出してこの出力情報に基づいて各種信号を出力する。例えば、出力情報に基づいて主制御 I/O ポート 4100b の出力端子から、払出制御基板 4110 からの各種コマンドを正常に受信完了したときには主払 ACK 信号を払出制御基板 4110 に出力したり、大当り遊技状態であるときには大入賞口 2103 の開閉部材 2107 の開閉動作を行うアタッカソレノイド 2108 に駆動信号を出力したり、可動片 2106 の開閉動作を行う始動口ソレノイド 2105 に駆動信号を出力したりするほかに、15 ラウンド大当り情報出力信号、2 ラウンド大当り情報出力信号、確率変動中情報出力信号、特別図柄表示情報出力信号、普通図柄表示情報出力信号、時短中情報出力情報、始動口入賞情報出力信号等の遊技に関する各種情報（遊技情報）信号を払出制御基板 4110 に出力したりする。

30

【0942】

ステップ S90 に続いて、周辺制御基板コマンド送信処理を行う（ステップ S92）。この周辺制御基板コマンド送信処理では、上述した送信情報記憶領域から送信情報を読み出してこの送信情報を主周シリアルデータとして周辺制御基板 4140 に送信する。この送信情報には、本ルーチンである主制御側タイマ割り込み処理で作成した、図 123 に示した、特図 1 同調演出関連に区分される各種コマンド、特図 2 同調演出関連に区分される各種コマンド、大当り関連に区分される各種コマンド、電源投入に区分される各種コマンド、普図同調演出関連に区分される各種コマンド、普通電役演出関連に区分される各種コマンド、図 124 に示した、報知表示に区分される各種コマンド、状態表示に区分される各種コマンド、テスト関連に区分される各種コマンド及びその他に区分される各種コマンドが記憶されている。主周シリアルデータは、1 パケットが 3 バイトに構成されている。具体的には、主周シリアルデータは、1 バイト（8 ビット）の記憶容量を有するコマンドの種類を示すステータスと、1 バイト（8 ビット）の記憶容量を有する演出のバリエーションを示すモードと、ステータス及びモードを数値とみなしてその合計を算出したサム値と、から構成されており、このサム値は、送信時に作成されている。

40

【0943】

ステップ S92 に続いて、ウォッチドックタイマクリアレジスタ WCL に値 C をセットする（ステップ S94）。ステップ S94 でウォッチドックタイマクリアレジスタ WCL

50

に値Cがセットされることにより、ウォッチドックタイマクリアレジスタWCLには、ステップS70においてセットされた値Bに続いて値Cがセットされる。これにより、ウォッチドックタイマクリアレジスタWCLには、値A、値Bそして値Cが順にセットされ、ウォッチドックタイマがクリア設定される。

【0944】

ステップS94に続いて、レジスタの切替（復帰）を行い（ステップS96）、このルーチンを終了する。ここで、本ルーチンである主制御側タイマ割り込み処理が開始されると、主制御MPU4100aは、ハード的に汎用レジスタの内容をスタックに積んで退避する。これにより、主制御側メイン処理で使用していた汎用レジスタの内容の破壊を防いでいる。ステップS96では、スタックに積んで退避した内容を読み出し、もとのレジスタに書き込む。なお、主制御MPU4100aは、ステップS96による復帰の後に割り込み許可の設定を行う。

【0945】

[15. 払出制御基板の各種制御処理]

次に、図98に示した払出制御基板4110が行う各種制御処理について、図129～図147を参照して説明する。図129は払出制御部電源投入時処理の一例を示すフローチャートであり、図130は図129の払出制御部電源投入時処理のつづきを示すフローチャートであり、図131は図130に続いて払出制御部電源投入時処理のつづきを示すフローチャートであり、図132は払出制御部タイマ割り込み処理の一例を示すフローチャートであり、図133は球抜きスイッチ操作判定処理の一例を示すフローチャートであり、図134は回転角スイッチ履歴作成処理の一例を示すフローチャートであり、図135はスプロケット位置判定スキップ処理の一例を示すフローチャートであり、図136は球がみ判定処理の一例を示すフローチャートであり、図137は賞球用賞球ストック数加算処理の一例を示すフローチャートであり、図138は貸球用賞球ストック数加算処理の一例を示すフローチャートであり、図139はストック監視処理の一例を示すフローチャートであり、図140は払出球抜き判定設定処理の一例を示すフローチャートであり、図141は払出設定処理の一例を示すフローチャートであり、図142は球抜き設定処理の一例を示すフローチャートであり、図143は球がみ動作設定処理の一例を示すフローチャートであり、図144はリトライ動作監視処理の一例を示すフローチャートであり、図145は不整合カウンタリセット判定処理の一例を示すフローチャートであり、図146はエラー解除スイッチ操作判定処理の一例を示すフローチャートであり、図147は球貸しによる払出動作時の信号処理（ア）、CRユニットからの入力信号確認処理（イ）を示すタイミングチャートである。

【0946】

まず、払出制御部電源投入時処理について説明し、続いて払出制御部タイマ割り込み処理、球抜きスイッチ操作判定処理、回転角スイッチ履歴作成処理、スプロケット位置判定スキップ処理、球がみ判定処理、賞球用賞球ストック数加算処理、貸球用賞球ストック数加算処理、ストック監視処理、払出球抜き判定設定処理、払出設定処理、球がみ動作設定処理、球抜き設定処理、リトライ動作監視処理、不整合カウンタリセット判定処理、エラー解除スイッチ操作判定処理について説明する。なお、球抜きスイッチ操作判定処理、回転角スイッチ履歴作成処理、スプロケット位置判定スキップ処理、球がみ判定処理、賞球用賞球ストック数加算処理、貸球用賞球ストック数加算処理、ストック監視処理、払出球抜き判定設定処理、リトライ動作監視処理、不整合カウンタリセット判定処理、エラー解除スイッチ操作判定処理は、後述する払出制御部電源投入時処理におけるステップS562の主要動作設定処理の一処理として行われ、球抜きスイッチ操作判定処理、回転角スイッチ履歴作成処理、スプロケット位置判定スキップ処理、球がみ判定処理、リトライ動作監視処理、不整合カウンタリセット判定処理、エラー解除スイッチ操作判定処理、賞球用賞球ストック数加算処理、貸球用賞球ストック数加算処理、ストック監視処理、そして払出球抜き判定設定処理の順番で優先順位が設定されている。

【0947】

〔 1 5 - 1 . 払出制御部電源投入時処理〕

パチンコ遊技機 1 に電源が投入されると、払出制御基板 4 1 1 0 における払出制御部 4 1 2 0 の払出制御 M P U 4 1 2 0 a は、図 1 2 9 ~ 図 1 3 1 に示すように、払出制御部電源投入時処理を行う。この払出制御部電源投入時処理が開始されると、払出制御 M P U 4 1 2 0 a は、割り込みモードの設定を行う（ステップ S 5 0 0）。この割り込みモードは、払出制御 M P U 4 1 2 0 a の割り込みの優先順位を設定するものである。本実施形態では、後述する払出制御部タイマ割り込み処理が優先順位として最も高く設定されており、この払出制御部タイマ割り込み処理の割り込みが発生すると、優先的にその処理を行う。

【 0 9 4 8 】

ステップ S 5 0 0 に続いて、入出力設定（I / O の入出力設定）を行う（ステップ S 5 0 2）。この I / O の入出力設定では、払出制御 M P U 4 1 2 0 a の I / O ポートの入出設定等を行う。

【 0 9 4 9 】

ステップ S 5 0 2 に続いて、図 1 0 6 に示した停電監視回路 4 1 1 0 b に停電クリア信号の出力を開始する（ステップ S 5 0 4）。この停電監視回路 4 1 1 0 b は、電圧比較回路と、D タイプフリップフロップ I C と、から構成されている。電圧比較回路は、+ 2 4 V とリファレンス電圧との電圧を比較したり、+ 1 2 V とリファレンス電圧との電圧を比較したりすることで、その比較結果を出力する。この比較結果は、停電又は瞬停が発生していない場合ではその論理が H I となって D タイプフリップフロップ P I C 2 2 のプリセット端子である P R 端子に入力される一方、停電又は瞬停が発生した場合ではその論理が L O W となって D タイプフリップフロップ P I C 2 2 のプリセット端子である P R 端子に入力されるようになっている。ステップ S 5 0 4 では、この D タイプフリップフロップ P I C 2 2 のクリア端子である C L R 端子に停電クリア信号の出力を開始する。この停電クリア信号は、払出制御部 4 1 2 0 の払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b を介して、その論理が L O W となってクリア端子に入力される。これにより、払出制御 M P U 4 1 2 0 a は、D タイプフリップフロップ P I C 2 2 のラッチ状態を解除することができ、ラッチ状態をセットするまでの間、D タイプフリップフロップ P I C 2 2 のプリセット端子である P R 端子に入力された論理を反転して出力端子である 1 Q 端子から出力する状態とすることができ、その 1 Q 端子からの信号を監視することができる。

【 0 9 5 0 】

ステップ S 5 0 4 に続いて、ウェイトタイマ処理 1 を行い（ステップ S 5 0 6）、停電予告信号が入力されているか否かを判定する（ステップ S 5 0 8）。電源投入時から所定電圧となるまでの間では電圧がすぐに上がらない。一方、停電又は瞬停（電力の供給が一時停止する現象）となるときは電圧が下がり、停電予告電圧より小さくなると、停電監視回路 4 1 1 0 b から停電予告として停電予告信号が入力される。電源投入時から所定電圧に上がるまでの間では同様に電圧が停電予告電圧より小さくなると停電監視回路 4 1 1 0 b から停電予告信号が入力される。そこで、ステップ S 5 0 6 のウェイトタイマ処理 1 は、電源投入後、電圧が停電予告電圧より大きくなって安定するまで待つための処理であり、本実施形態では、待ち時間（ウェイトタイマ）として 2 0 0 ミリ秒（m s）が設定されている。ステップ S 5 0 8 の判定でその停電予告信号が入力されているか否かの判定を行っている。この判定では、停電予告信号として、上述した D タイプフリップフロップ P I C 2 2 の出力端子である 1 Q 端子から出力されている信号に基づいて行う。

【 0 9 5 1 】

ステップ S 5 0 8 に続いて、D タイプフリップフロップ P I C 2 2 のクリア端子である C L R 端子に停電クリア信号の出力を停止する（ステップ S 5 1 0）。この停電クリア信号の出力を停止することで、払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b を介して、その論理が H I となってクリア端子である C L R 端子に入力される。これにより、払出制御 M P U 4 1 2 0 a は、D タイプフリップフロップ P I C 2 2 をラッチ状態にセットすることができる。D タイプフリップフロップ P I C 2 2 は、そのプリセット端子である P R 端子に論理が L O W となって入力された状態をラッチすると、出力端子である 1 Q 端子から停電予告信号

10

20

30

40

50

を出力する。

【0952】

ステップS510に続いて、RAMクリアスイッチ4100eが操作されているか否かを判定する（ステップS512）。この判定は、主制御基板4100のRAMクリアスイッチ4100eが操作され、その操作信号（検出信号）が払出制御MPU4120aに入力されているか否かにより行う。検出信号が入力されているときにはRAMクリアスイッチ4100eが操作されていると判定し、一方、検出信号が入力されていないときにはRAMクリアスイッチ4100eが操作されていないと判定する。

【0953】

ステップS512でRAMクリアスイッチ4100eが操作されているときには、払出RAMクリア報知フラグHRC L－F L Gに値1をセットし（ステップS514）、一方、ステップS512でRAMクリアスイッチ4100eが操作されていないときには、払出RAMクリア報知フラグHRC L－F L Gに値0をセットする（ステップS516）。この払出RAMクリア報知フラグHRC L－F L Gは、払出制御MPU4120aに内蔵されたRAM（以下、「払出制御内蔵RAM」と記載する。）に記憶されている、例えば、各種フラグ、各種情報記憶領域に記憶されている各種情報等（例えば、賞球情報記憶領域に記憶されている、賞球ストック数PBS、実球計数PB、駆動指令数DRV、不整合カウンタINCC等や、CR通信情報記憶領域に記憶されている、PRDY信号の論理の状態が設定されているPRDY信号出力設定情報等）の払い出しに関する払出情報を消去するか否かを示すフラグであり、払出情報を消去するとき値1、払出情報を消去しないとき値0にそれぞれ設定される。なお、ステップS514及びステップS516でセットされた払出RAMクリア報知フラグHRC L－F L Gは、払出制御MPU4120aの汎用記憶素子（汎用レジスタ）に記憶される。

【0954】

ステップS514又はステップS516に続いて、払出制御内蔵RAMへのアクセスを許可する設定を行う（ステップS518）。この設定により払出制御内蔵RAMへのアクセスができ、例えば払出情報の書き込み（記憶）又は読み出しを行うことができる。

【0955】

ステップS518に続いて、スタックポインタの設定を行う（ステップS520）。スタックポインタは、例えば、使用中の記憶素子（レジスタ）の内容を一時記憶するためにスタックに積んだアドレスを示したり、サブルーチンを終了して本ルーチンに復帰するときの本ルーチンの復帰アドレスを一時記憶するためにスタックに積んだアドレスを示したりするものであり、スタックが積まれるごとにスタックポインタが進む。ステップS520では、スタックポインタに初期アドレスをセットし、この初期アドレスから、レジスタの内容、復帰アドレス等をスタックに積んで行く。そして最後に積まれたスタックから最初に積まれたスタックまで、順に読み出すことによりスタックポインタが初期アドレスに戻る。

【0956】

ステップS520に続いて、払出RAMクリア報知フラグHRC L－F L Gが値0である否かを判定する（ステップS522）。上述したように、払出RAMクリア報知フラグHRC L－F L Gは、払出情報を消去するとき値1、払出情報を消去しないとき値0にそれぞれ設定される。

【0957】

ステップS522で払出RAMクリア報知フラグHRC L－F L Gが値0であるとき、つまり払出情報を消去しないときには、チェックサムの算出を行う（ステップS524）。このチェックサムは、払出制御内蔵RAMに記憶されている払出情報を数値とみなしてその合計を算出するものである。

【0958】

ステップS524に続いて、算出したチェックサムの値が後述する払出制御部電源断時処理（電源断時）において記憶されているチェックサムの値と一致しているか否かを判定

10

20

30

40

50

する（ステップ S 5 2 6）。一致しているときには、払出バックアップフラグ H B K - F L G が値 1 であるか否かを判定する（ステップ S 5 2 8）。この払出バックアップフラグ H B K - F L G は、払出情報、チェックサム、値等の払出バックアップ情報を後述する払出制御部電源断時処理において払出制御内蔵 R A M に記憶保持したか否かを示すフラグであり、払出制御部電源断時処理を正常に終了したとき値 1、払出制御部電源断時処理を正常に終了していないとき値 0 にそれぞれ設定される。

【0959】

ステップ S 5 2 8 で払出バックアップフラグ H B K - F L G が値 1 であるとき、つまり払出制御部電源断時処理を正常に終了したときには、復電時として払出制御内蔵 R A M の作業領域を設定する（ステップ S 5 3 0）。この設定は、払出バックアップフラグ H B K - F L G に値 0 をセットするほかに、払出制御 M P U 4 1 2 0 a に内蔵された R O M（以下、「払出制御内蔵 R O M」と記載する。）から復電時情報を読み出し、この復電時情報を払出制御内蔵 R A M の作業領域にセットする。これにより、払出制御内蔵 R A M に記憶されている上述した払出バックアップ情報である、各種フラグ、各種情報記憶領域に記憶されている各種情報等（例えば、賞球情報記憶領域に記憶されている、賞球ストック数 P B S、実球計数 P B、駆動指令数 D R V、不整合カウンタ I N C C 等や、C R 通信情報記憶領域に記憶されている、P R D Y 信号の論理の状態が設定されている P R D Y 信号出力設定情報、時間管理情報記憶領域に記憶されている不整合カウンタリセット判定時間等）の払い出しに関する払出情報に基づいて各種処理に使用する情報が設定される。なお、「復電」とは、電源を遮断した状態から電源を投入した状態のほかに、停電又は瞬停からその後の電力の復旧した状態も含める。

【0960】

一方、ステップ S 5 2 2 で払出 R A M クリア報知フラグ H R C L - F L G が値 0 でない（値 1 である）とき、つまり払出情報を消去するときには、又はステップ S 5 2 6 でチェックサムの値が一致していないときには、又はステップ S 5 2 8 で払出バックアップフラグ H B K - F L G が値 1 でない（値 0 である）とき、つまり払出制御部電源断時処理を正常に終了していないときには、払出制御内蔵 R A M の全領域をクリアする（ステップ S 5 3 2）。これにより、払出制御内蔵 R A M に記憶されている払出バックアップ情報がクリアされる。

【0961】

ステップ S 5 3 2 に続いて、初期設定として払出制御内蔵 R A M の作業領域を設定する（ステップ S 5 3 4）。この設定は、払出制御内蔵 R O M から初期情報を読み出してこの初期情報を払出制御内蔵 R A M の作業領域にセットする。

【0962】

ステップ S 5 3 0 又はステップ S 5 3 4 に続いて、割り込み初期設定を行う（ステップ S 5 3 6）。この設定は、後述する払出制御部タイマ割り込み処理が行われるときの割り込み周期を設定するものである。本実施形態では、1. 7 5 m s に設定されている。

【0963】

ステップ S 5 3 6 に続いて、割り込み許可設定を行う（ステップ S 5 3 8）。この設定によりステップ S 5 3 6 で設定した割り込み周期、つまり 1. 7 5 m s ごとに払出制御部タイマ割り込み処理が繰り返し行われる。

【0964】

ステップ S 5 3 8 に続いて、停電予告信号が入力されているか否かを判定する（ステップ S 5 4 0）。上述したように、パチンコ遊技機 1 の電源を遮断したり、停電又は瞬停したりするときには、電圧が停電予告電圧以下となると、停電予告として停電予告信号が停電監視回路 4 1 1 0 b から入力される。ステップ S 5 4 0 の判定は、この停電予告信号に基づいて行う。

【0965】

ステップ S 5 4 0 で停電予告信号の入力がないときには 1. 7 5 m s 経過フラグ H T - F L G が値 1 であるか否かを判定する（ステップ S 5 4 2）。この 1. 7 5 m s 経過フラ

10

20

30

40

50

グHT-FLGは、後述する、1.75msごとに処理される払出制御部タイマ割り込み処理で1.75msを計時するフラグであり、1.75ms経過したとき値1、1.75ms経過していないとき値0にそれぞれ設定される。

【0966】

ステップS542で1.75ms経過フラグHT-FLGが値0であるとき、つまり1.75ms経過していないときには、ステップS540に戻り、停電予告信号が入力されているか否かを判定する。

【0967】

一方、ステップS542で1.75ms経過フラグHT-FLGが値1であるとき、つまり1.75ms経過したときには、1.75ms経過フラグHT-FLGに値0をセッ 10
トし（ステップS544）、外部ウォッチドックタイマ（外部WDT）4120cに外部WDTクリア信号を出力する（ONする、ステップS546）。この外部WDT4120cは、払出制御MPU4120aの動作（システム）を監視するものであり、外部WDTクリア信号がクリア信号解除時間に停止されないときには払出制御MPU4120a及び払出制御I/Oポート4120bにリセット信号を出力してリセットをかける（払出制御MPU4120aのシステムが暴走していないかを定期的に診断している）。

【0968】

ステップS546に続いて、ポート出力処理を行う（ステップS548）。このポート出力処理では、払出制御内蔵RAMの出力情報記憶領域から各種情報を読み出してこの各種情報に基づいて各種信号を払出制御I/Oポート4120bの出力端子から出力する。 20
出力情報記憶領域には、例えば、主制御基板4100からの払い出しに関する各種コマンド（図122に示した、賞球コマンドやセルフチェックコマンド）を正常に受信した旨を伝える払主ACK情報、払出モータ744への駆動制御を行う駆動情報、払出モータ744が実際に遊技球を払い出した球数の賞球数情報、エラーLED表示器860cに表示するLED表示情報等の各種情報が記憶されており、この出力情報に基づいて払出制御I/Oポート4120bの出力端子から、主制御基板4100からの払い出しに関する各種コマンドを正常に受信したときには払主ACK信号を主制御基板4100に出力したり、払出モータ744に駆動信号を出力したり、払出モータ744が実際に遊技球を払い出した球数を賞球数情報信号として外部端子板784に出力したり（本実施形態では、払出モータ744が実際に10個の遊技球を払い出すごとに外部端子板784に賞球数情報信号を 30
出力している。）、エラーLED表示器860cに表示信号を出力したりする。

【0969】

ステップS548に続いて、ポート入力処理を行う（ステップS550）。このポート入力処理では、払出制御I/Oポート4120bの入力端子に入力されている各種信号を読み取り、入力情報として払出制御内蔵RAMの入力情報記憶領域に記憶する。例えば、エラー解除スイッチ860aの操作信号、回転角スイッチ752からの検出信号、計数スイッチ751からの検出信号、満タンスイッチ550からの検出信号、CRユニット6からのBRQ信号、BRDY信号及びCR接続信号、後述するコマンド送信処理で送信した各種コマンドを主制御基板4100が正常に受信した旨を伝える主制御基板4100からの主払ACK信号等、をそれぞれ読み取り、入力情報として入力情報記憶領域に記憶する 40
。

【0970】

ステップS550に続いて、タイマ更新処理を行う（ステップS552）。このタイマ更新処理では、図70に示した払出回転体748による球がみ状態が生じているか否かの判定を行う際にその判定条件として設定されている球がみ判定時間、払出回転体748の定位置判定を行わない際に設定されているスキップ判定時間、図69に示した、賞球タンク720及びタンクレール731に貯留されている遊技球を排出する際に設定されている球抜き判定時間、図48に示したファールカバーユニット540の収容空間546が貯留された遊技球で満タンであるか否かの判定を行う際にその判定条件として設定されている満タン判定時間、球切れスイッチ750からの検出信号により賞球装置740の供給通路 50

741aに取り込まれた遊技球の球数が所定数以上となっているか否かの判定を行う際にその判定条件として設定されている球切れ判定時間等の時間管理を行うほかに、払出回転体748の凹部748aに受け止められて払い出された遊技球の球数と、実際に計数スイッチ751で検出された球数と、の不一致によるつじつまの合わない遊技球の払い出しを、繰り返し行っているか否かを監視するための不整合カウンタINCCをリセットするかどうかの判定を行う際にその判定条件として設定されている不整合カウンタリセット判定時間の時間管理を行う。例えば、球がみ判定時間が5005msに設定されているときには、タイマ割り込み周期が1.75msに設定されているので、このタイマ更新処理を行うごとに球がみ判定時間を1.75msずつ減算し、その減算結果が値0になることで球がみ判定時間を正確に計っている。

10

【0971】

本実施形態では、スキップ判定時間が22.75ms、球抜き判定時間が60060ms、満タン判定時間が504ms、球切れ判定時間が119ms、不整合カウンタリセット判定時間が7000s（約2時間）にそれぞれ設定されており、このタイマ更新処理を行うごとに球抜き判定時間、満タン判定時間、球切れ判定時間及び不整合カウンタリセット判定時間を1.75msずつ減算し、その減算結果が値0になることで球抜き判定時間、満タン判定時間、球切れ判定時間及び不整合カウンタリセット判定時間を正確に計っている。なお、これらの各種判定時間は、時間管理情報として払出制御内蔵RAMの時間管理情報記憶領域に記憶される。

【0972】

20

ステップS552に続いて、CR通信処理を行う（ステップS554）。このCR通信処理では、上述した入力情報記憶領域から入力情報を読み出してこの入力情報に基づいて、CRユニット6からの各種信号（BRQ信号、BRDY信号及びCR接続信号）が入力されているか否かを判定する。CRユニット6からの各種信号に基づいて、払出制御MPU4120aは、CRユニット6と各種信号のやり取りを行う。ステップS530の払出制御内蔵RAMの作業領域を設定する処理において、上述したように、払出制御内蔵RAMに記憶されている払出バックアップ情報である、各種フラグ、各種情報記憶領域に記憶されている各種情報等（例えば、賞球情報記憶領域に記憶されている、賞球ストック数PBS、実球計数PB、駆動指令数DRV、不整合カウンタINCC等や、CR通信情報記憶領域に記憶されている、PRDY信号の論理の状態が設定されているPRDY信号出力設定情報等）の払い出しに関する払出情報に基づいて各種処理に使用する情報が設定される。この処理によって、例えば、瞬停又は停電しても、復電時における、賞球ストック数PBS、実球計数PB、駆動指令数DRV、不整合カウンタINCC等の値を、払出バックアップ情報として記憶した、瞬停又は停電する直前における、賞球ストック数PBS、実球計数PB、駆動指令数DRV、不整合カウンタINCC等の値に復元することができる。これにより、賞球装置740による遊技球の払出動作を実行している際に、瞬停又は停電して払出動作を続行することができなくなっても、復電時に、その払出動作を続行することができるため、過不足なく遊技球を上皿301や下皿302に払い出すことができる。換言すれば、払出制御MPU4120aは、CR通信処理において、CRユニット6と各種信号のやり取りを行いながら、遊技球を上皿301や下皿302に払い出している際に、瞬停又は停電してCRユニット6と各種信号のやり取りが遮断され、遊技球の払い出しを続行することができなくなっても、復電時における、賞球ストック数PBS、実球計数PB、駆動指令数DRV、不整合カウンタINCC等の値が、払出バックアップ情報として記憶された、瞬停又は停電する直前における、賞球ストック数PBS、実球計数PB、駆動指令数DRV、不整合カウンタINCC等の値に復元されることによって、瞬停又は停電する直前における、パチンコ遊技機1（払出制御MPU4120a）とCRユニット6とによる各種信号のやり取りを、復電時から継続することができるとともに、遊技球の払い出しを引き続き行うことができるようになっている。このように、パチンコ遊技機1（払出制御MPU4120a）とCRユニット6とによる各種信号のやり取りは、瞬停又は停止しても、復電時に、瞬停又は停止する直前の状態に復元されるようになってお

30

40

50

り、瞬停又は停止による影響によってパチンコ遊技機 1（払出制御 MPU 4120a）と CR ユニット 6 とによる各種信号が変化しないようになっている。したがって、パチンコ遊技機 1（払出制御 MPU 4120a）と CR ユニット 6 とによる各種信号のやり取りの信頼性を高めることができる。また、CR 通信情報記憶領域に記憶される各種情報は、上述したように、払出バックアップ情報に含まれている。CR 通信処理では、復電時に、ステップ S 530 の払出制御内蔵 RAM の作業領域を設定する処理において設定された、払出制御内蔵 RAM に記憶されている CR 通信情報記憶領域から PRDY 信号出力設定情報を読み出してこの読み出した PRDY 信号出力設定情報が、例えば貸球を払い出すための払出動作が不可能である旨を伝える PRDY 信号の論理の状態に設定されている場合には、その PRDY 信号を払出制御 I/O ポート 4120b の出力端子から CR ユニット 6 へ出力する。そして、主要動作設定処理の一処理として行われる、例えばリトライ動作監視処理において、払出バックアップ情報に含まれている、払出制御内蔵 RAM に記憶されている賞球情報記憶領域の不整合カウンタ INCC の値に基づいて、この不整合カウンタ INCC の値が不整合しきい値 INCTH より小さいか否かを判定し、不整合カウンタ INCC の値が不整合しきい値 INCTH より小さくないときには、リトライ動作が異常動作していると判断して、つまり賞球装置 740 による遊技球の払出動作が異常状態であると判断して、リトライエラーフラグ RTERRF LG に値 1 をセットし、払出球抜き判定設定処理において、CR ユニット 6 へのエラー状態の出力の設定として、例えば CR ユニット 6 と通信中でないときには貸球を払い出すための払出動作が不可能である旨を伝える PRDY 信号の論理の状態（LOW）を PRDY 信号出力設定情報に設定して CR 通信情報記憶領域に記憶する。これにより、CR 通信処理では、復電時から次のタイマ割り込みで、この PRDY 信号の論理の状態を、CR 通信情報記憶領域から読み出してその PRDY 信号を払出制御 I/O ポート 4120b の出力端子から CR ユニット 6 へ出力する。このように、例えば、瞬停する直前において、賞球装置 740 による遊技球の払出動作が異常状態であった場合には、復電時に、その状態が復元されるため、復電してから極めて早い段階で、貸球を払い出すための払出動作が不可能である旨を伝える PRDY 信号を払出制御 I/O ポート 4120b の出力端子から CR ユニット 6 へ出力することができ、CR ユニット 6 に賞球装置 740 による遊技球の払出動作が異常状態である旨を伝えることができる。これにより、復電時から極めて早い段階で、CR ユニット 6 からの無駄な貸球要求信号である BRDY が出力されるのを防止することができる。また CR 通信処理では、ステップ S 550 のポート入力処理で、払出制御内蔵 RAM の入力情報記憶領域から CR 接続信号を読み出してこの CR 接続信号に基づいて、その論理が HI であるとき、つまりパチンコ遊技機 1 が電源投入されているときであって、払出制御基板 4110 と CR ユニット 6 とが遊技球等貸出装置接続端子板 869 を介して電氣的に接続されているときには、貸球を払い出すための払出動作が可能である旨を伝えるために、PRDY 信号の論理の状態を HI として払出制御 I/O ポート 4120b の出力端子から CR ユニット 6 へ出力する一方、その論理が LOW であるとき、つまりパチンコ遊技機 1 が電源投入されているときであって、払出制御基板 4110 と CR ユニット 6 とが遊技球等貸出装置接続端子板 869 を介して電氣的に接続されていないときには、貸球を払い出すための払出動作が不可能である旨を伝えるために、PRDY 信号の論理の状態を LOW として払出制御 I/O ポート 4120b の出力端子から CR ユニット 6 へ出力する。なお、1 回の払出動作を開始した旨又は終了した旨を伝える EXS 信号の論理の状態は、EXS 信号出力設定情報として払出制御内蔵 RAM の CR 通信情報記憶領域に記憶され、払出制御基板 4110 と CR ユニット 6 とが電氣的に接続されているか否かを伝える CR 接続信号は、CR 接続情報として状態情報記憶領域に記憶されるようになっている。

【0973】

ステップ S 554 に続いて、満タン及び球切れチェック処理を行う（ステップ S 556）。この満タン及び球切れチェック処理では、上述した入力情報記憶領域から入力情報を読み出してこの入力情報に基づいて、満タンスイッチ 550 からの検出信号により上述したファールカバーユニット 540 の収容空間 546 が貯留された遊技球で満タンとなって

いるか否かを判定したり、球切れスイッチ750からの検出信号により上述した賞球装置740の供給通路741aに取り込まれた遊技球の球数が所定数以上となっているか否かを判定したりする。例えば、ファールカバーユニット540の収容空間546が貯留された遊技球で満タンとなっているか否かの判定は、タイマ割り込み周期1.75msを利用して、今回の満タン及び球切れチェック処理で満タンスイッチ550からの検出信号がON、前回(1.75ms前)の満タン及び球切れチェック処理で満タンスイッチ550からの検出信号がOFFとなったとき、つまり満タンスイッチ550からの検出信号がOFFからONに遷移したときには、ステップS552のタイマ更新処理で上述した満タン判定時間(504ms)の計時を開始する。そしてタイマ更新処理で満タン判定時間が値0となったとき、つまり満タン判定時間となったときには、この満タン及び球切れチェック処理で満タンスイッチ550からの検出信号がONであるか否かを判定する。この判定では、満タンスイッチ550からの検出信号がONであるときには、ファールカバーユニット540の収容空間546が貯留された遊技球で満タンであるとしてその旨を伝える満タン情報を上述した状態情報記憶領域に記憶する。一方、満タンスイッチ550からの検出信号がOFFであるときには、ファールカバーユニット540の収容空間546が貯留された遊技球で満タンでないとしてその旨を伝える満タン情報を状態情報記憶領域に記憶する。

【0974】

賞球装置740の供給通路741aに取り込まれた遊技球の球数が所定数以上となっているか否かの判定も、タイマ割り込み周期1.75msを利用して、今回の満タン及び球切れチェック処理で球切れスイッチからの検出信号がON、前回(1.75ms前)の満タン及び球切れチェック処理で球切れスイッチからの検出信号がOFFとなったとき、つまり球切れスイッチ750からの検出信号がOFFからONに遷移したときには、ステップS552のタイマ更新処理で上述した球切れ判定時間(119ms)の計時を開始する。そしてタイマ更新処理で球切れ判定時間が値0となったとき、つまり球切れ判定時間となったときには、この満タン及び球切れチェック処理で球切れスイッチ750からの検出信号がONであるか否かを判定する。この判定では、球切れスイッチ750からの検出信号がONであるときには、賞球装置740の供給通路741aに取り込まれた遊技球の球数が所定数以上であるとしてその旨を伝える球切れ情報を状態情報記憶領域に記憶する一方、球切れスイッチ750からの検出信号がOFFであるときには、賞球装置740の供給通路741aに取り込まれた遊技球の球数が所定数以上でないとしてその旨を伝える球切れ情報を状態情報記憶領域に記憶する。

【0975】

ステップS556に続いて、コマンド受信処理を行う(ステップS558)。このコマンド受信処理では、主制御基板4100からの払い出しに関する各種コマンド(図122に示した、賞球コマンドやセルフチェックコマンド)を受信する。この各種コマンドを正常に受信したときには、その旨を伝える払主ACK情報を上述した出力情報記憶領域に記憶する。一方、各種コマンドを正常に受信できなかったときには、主制御基板4100と払出制御基板4110との基板間の接続に異常が生じている(各種コマンド信号に異常が生じている)旨を伝える接続異常情報を上述した状態情報記憶領域に記憶する。

【0976】

ステップS558に続いて、コマンド解析処理を行う(ステップS560)。このコマンド解析処理では、ステップS558で受信したコマンドの解析を行い、その解析したコマンドを受信コマンド情報として払出制御内蔵RAMの受信コマンド情報記憶領域に記憶する。

【0977】

ステップS560に続いて、主要動作設定処理を行う(ステップS562)。この主要動作設定処理では、賞球、貸球、球抜き及び球がみ等の動作設定を行ったり、リトライ動作の判定を行ったり、未払い出しの球数(賞球ストック数)を監視したりする。

【0978】

10

20

30

40

50

ステップ S 5 6 2 に続いて、L E D 表示データ作成処理を行う（ステップ S 5 6 4）。この L E D 表示データ作成処理では、上述した状態情報記憶領域から各種情報を読み出し、払出制御基板 4 1 1 0 のエラー L E D 表示器 8 6 0 c に表示する表示データを作成して L E D 表示情報として上述した出力情報記憶領域に記憶する。例えば、状態情報記憶領域から上述した球切れ情報を読み出し、この球切れ情報に基づいて、賞球装置 7 4 0 の供給通路 7 4 1 a に取り込まれた遊技球の球数が所定数以上でないときには、対応する表示データ（本実施形態では、表示値 1（数字「1」））を作成して L E D 表示情報を出力情報記憶領域に記憶する。

【0979】

ステップ S 5 6 4 に続いて、コマンド送信処理を行う（ステップ S 5 6 6）。このコマンド送信処理では、上述した状態情報記憶領域から各種情報を読み出し、この各種情報に基づいて図 1 2 4 に示した状態表示に区分される各種コマンド（枠状態 1 コマンド、エラー解除ナビコマンド、及び枠状態 2 コマンド）を作成して主制御基板 4 1 0 0 に送信したりする。例えば、状態情報記憶領域から球切れ情報を読み出すと、この球切れ情報に基づいて、賞球装置 7 4 0 の供給通路 7 4 1 a に取り込まれた遊技球の球数が所定数以上でないときには、枠状態 1 コマンドを作成して主制御基板 4 1 0 0 に送信したりする。

【0980】

ステップ S 5 6 6 に続いて、外部ウォッチドックタイマ（外部 W D T）4 1 2 0 c に外部 W D T クリア信号の出力を停止する（O F F する、ステップ S 5 6 8）。これにより、外部 W D T 4 1 2 0 c をクリアし、払出制御 M P U 4 1 2 0 a 及び払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b にリセットがかからないようにする。また外部 W D T 4 1 2 0 c は、外部 W D T クリア信号の出力が停止されると、クリア信号解除時間の計時を開始する。

【0981】

ステップ S 5 6 8 に続いて、再びステップ S 5 4 0 に戻り、停電予告信号が入力されているか否かを判定し、この停電予告信号の入力がなければ、ステップ S 5 4 2 で 1. 7 5 m s 経過フラグ H T - F L G が値 1 であるか否かを判定し、この 1. 7 5 m s 経過フラグ H T - F L G が値 1 であるとき、つまり 1. 7 5 m s 経過したときには、ステップ S 5 4 4 で 1. 7 5 m s 経過フラグ H T - F L G に値 0 をセットし、ステップ S 5 4 6 で外部 W D T 4 1 2 0 c に外部 W D T クリア信号を出力（O N）し、ステップ S 5 4 8 でポート出力処理を行い、ステップ S 5 5 0 でポート入力処理を行い、ステップ S 5 5 2 でタイマ更新処理を行い、ステップ S 5 5 4 で C R 通信処理を行い、ステップ S 5 5 6 で満タン及び球切れチェック処理を行い、ステップ S 5 5 8 でコマンド受信処理を行い、ステップ S 5 6 0 でコマンド解析処理を行い、ステップ S 5 6 2 で主要動作設定処理を行い、ステップ S 5 6 4 で L E D 表示データ作成処理を行い、ステップ S 5 6 6 でコマンド送信処理を行い、ステップ S 5 6 8 で外部 W D T 4 1 2 0 c に外部 W D T クリア信号の出力を停止（O F F）し、ステップ S 5 4 0 ～ステップ S 5 6 8 を繰り返し行う。なお、このステップ S 5 4 0 ～ステップ S 5 6 8 の処理を「払出制御部メイン処理」という。

【0982】

主制御基板 4 1 0 0 による遊技の進行に応じて払出制御部メイン処理の処理内容が異なってくる。このため、払出制御 M P U 4 1 2 0 a の処理に要する時間変動することとなる。そこで、払出制御 M P U 4 1 2 0 a は、ステップ S 5 4 8 のポート出力処理において、主制御基板 4 1 0 0 からの払い出しに関する各種コマンドを正常に受信した旨を伝える払主 A C K 信号を、優先して主制御基板 4 1 0 0 に出力している。これにより、払出制御 M P U 4 1 2 0 a は、変動する他の処理を十分に行えるよう、その処理時間を確保している。

【0983】

一方、ステップ S 5 4 0 で停電予告信号の入力があつたときには、割り込み禁止設定を行う（ステップ S 5 7 0）。この設定により後述する払出制御部タイマ割り込み処理が行われなくなり、払出制御内蔵 R A M への書き込みを防ぎ、上述した払出情報の書き換えを保護している。ステップ S 5 7 0 に続いて、停電クリア信号を、払出制御 I / O ポート 4

10

20

30

40

50

120bを介して、停電監視回路4110bのDタイプフリップフロップPIC22のクリア端子であるCLR端子に出力する（ステップS572）。これにより、停電クリア信号が出力されることによりDタイプフリップフロップPIC22はラッチ状態を解除することができる。ステップS572に続いて、払出モータ744への駆動信号の出力を停止する（ステップS574）。これにより、遊技球の払い出しを停止する。ステップS574に続いて、外部WDT4120cに外部WDTクリア信号を出力してその出力を停止する（ON/OFFする、ステップS576）。これにより、外部WDT4120cをクリアする。ステップS576に続いて、チェックサムの算出を行ってこの算出した値を記憶する（ステップS578）。このチェックサムは、ステップS524で算出したチェックサムの値及び払出バックアップフラグHBK-FLGの値の記憶領域を除く、払出制御内蔵RAMの作業領域の払出情報を数値とみなしてその合計を算出する。ステップS578に続いて、払出バックアップフラグHBK-FLGに値1をセットする（ステップS580）。これにより、払出バックアップ情報の記憶が完了する。ステップS580に続いて、払出制御内蔵RAMへのアクセスの禁止設定を行う（ステップS582）。この設定により払出制御内蔵RAMへのアクセスが禁止され書き込み及び読み出しができなくなり、払出制御内蔵RAMに記憶されている払出バックアップ情報が保護される。ステップS582に続いて、無限ループに入る。この無限ループでは、外部WDT4120cにクリア信号をON/OFFしない。このため、外部WDT4120cは、払出制御MPU4120a及び払出制御I/Oポート4120bにリセット信号を出力してリセットをかける。その後払出制御MPU4120aは、この払出制御部電源投入時処理を再び行う。なお、ステップS570～ステップS582の処理及び無限ループを「払出制御部電源断時処理」という。

【0984】

パチンコ遊技機1（払出制御MPU4120a）は、停電したとき又は瞬停したときにはリセットがかかり、その後の電力の復旧により払出制御部電源投入時処理を行う。

【0985】

なお、ステップS526では払出制御内蔵RAMに記憶されている払出バックアップ情報が正常なものであるか否かを検査し、続いてステップS528では払出制御部電源断時処理が正常に終了されたか否かを検査している。このように、払出制御内蔵RAMに記憶されている払出バックアップ情報を2重にチェックすることにより払出バックアップ情報が不正行為により記憶されたものであるか否かを検査している。

【0986】

〔15-2. 払出制御部タイマ割り込み処理〕

次に、払出制御部タイマ割り込み処理について説明する。この払出制御部タイマ割り込み処理は、図129～図131に示した払出制御部電源投入時処理において設定された割り込み周期（本実施形態では、1.75ms）ごとに繰り返し行われる。

【0987】

払出制御部タイマ割り込み処理が開始されると、払出制御基板4110における払出制御部4120の払出制御MPU4120aは、図132に示すように、タイマ割り込みを禁止に設定してレジスタの切替（退避）を行う（ステップS590）。ここでは、上述した払出制御部メイン処理で使用していた汎用記憶素子（汎用レジスタ）から補助レジスタに切り替える。この補助レジスタを払出制御部タイマ割り込み処理で使用するにより汎用レジスタの値が上書きされなくなる。これにより、払出制御部メイン処理で使用していた汎用レジスタの内容の破壊を防いでいる。

【0988】

ステップS590に続いて、1.75ms経過フラグHT-FLGに値1をセットする（ステップS592）。この1.75ms経過フラグHT-FLGは、この払出制御部タイマ割り込み処理が行われるごとに、つまり1.75msごとに1.75msを計時するフラグであり、1.75ms経過したとき値1、1.75ms経過していないとき値0にそれぞれ設定される。ステップS592に続いて、レジスタの切替（復帰）を行う（ステップ

S 5 9 4)。この復帰は、払出制御部タイマ割り込み処理で使用していた補助レジスタから汎用記憶素子（汎用レジスタ）に切り替える。この汎用レジスタを払出制御部メイン処理で使用するにより補助レジスタの値が上書きされなくなる。これにより、払出制御部タイマ割り込み処理で使用していた補助レジスタの内容の破壊を防いでいる。ステップ S 5 9 4 に続いて、割り込み許可の設定を行い（ステップ S 5 9 6）、このルーチンを終了する。

【0989】

[15-3. 球抜きスイッチ操作判定処理]

次に、球抜きスイッチ操作判定処理について説明する。この球抜きスイッチ操作判定処理では、図 9 8 に示した球抜きスイッチ 8 6 0 b が操作されているか否かを判定する。

10

【0990】

球抜きスイッチ操作判定処理が開始されると、払出制御基板 4 1 1 0 における払出制御部 4 1 2 0 の払出制御 M P U 4 1 2 0 a は、図 1 3 3 に示すように、球抜きスイッチ 8 6 0 b が操作されているか否かを判定する（ステップ S 6 0 0）。この判定は、図 1 3 1 に示した払出制御部電源投入時処理（払出制御部メイン処理）におけるステップ S 5 5 0 のポート入力処理で球抜きスイッチ 8 6 0 b からの検出信号に基づいて行う。具体的には、その検出信号は入力情報として払出制御内蔵 R A M の入力情報記憶領域に記憶されている。ステップ S 6 0 0 では、この入力情報記憶領域から入力情報を読み出して球抜きスイッチ 8 6 0 b からの検出信号があるか否かの判定を行う。入力情報に球抜きスイッチ 8 6 0 b からの検出信号があるときには、球抜きスイッチ 8 6 0 b が操作されていると判定する。一方、入力情報に球抜きスイッチ 8 6 0 b からの検出信号がないときには、球抜きスイッチ 8 6 0 b が操作されていないと判定する。

20

【0991】

ステップ S 6 0 0 で球抜きスイッチ 8 6 0 b が操作されているときには、球抜きフラグ R M V - F L G に値 1 をセットする（ステップ S 6 0 2）。この球抜きフラグ R M V - F L G は、図 6 9 に示した、賞球タンク 7 2 0 及びタンクレール 7 3 1 に貯留されている遊技球を排出するか否かを示すフラグであり、遊技球を排出するとき値 1、遊技球を排出しないとき値 0 にそれぞれ設定される。

【0992】

ステップ S 6 0 2 に続いて、上述した球抜き判定時間を有効に設定し（ステップ S 6 0 4）、このルーチンを終了する。この球抜き判定時間が有効になることによって、図 1 3 1 に示した払出制御部電源投入時処理（払出制御部メイン処理）におけるステップ S 5 5 2 のタイマ更新処理で球抜き判定時間の減算が行われる。

30

【0993】

一方、ステップ S 6 0 0 で球抜きスイッチ 8 6 0 b が操作されていないときには、そのままこのルーチンを終了する。なお、ステップ S 6 0 2 でセットされた球抜きフラグ R M V - F L G は、払出制御 M P U 4 1 2 0 a の汎用記憶素子（汎用レジスタ）に記憶される。

【0994】

[15-4. 回転角スイッチ履歴作成処理]

40

次に、回転角スイッチ履歴作成処理について説明する。この回転角スイッチ履歴作成処理では、図 9 8 に示した回転角スイッチ 7 5 2 からの検出信号の履歴を作成する。

【0995】

回転角スイッチ履歴作成処理が開始されると、払出制御基板 4 1 1 0 における払出制御部 4 1 2 0 の払出制御 M P U 4 1 2 0 a は、図 1 3 4 に示すように、払出制御内蔵 R A M から回転角スイッチ検出履歴情報 R S W - H I S T を読み出す（ステップ S 6 1 0）。この回転角スイッチ検出履歴情報 R S W - H I S T は、1 バイト（8 ビット：最上位ビット B 7、B 6、B 5、B 4、B 3、B 2、B 1、最下位ビット B 0、「B」はビットを表す。）の記憶容量を有しており、回転角スイッチ 7 5 2 からの検出信号の履歴を回転角スイッチ検出履歴情報 R S W - H I S T として払出制御内蔵 R A M の回転角スイッチ履歴情報

50

記憶領域に記憶されている。ステップ S 6 1 0 では、この回転角スイッチ履歴情報記憶領域から回転角スイッチ検出履歴情報 R S W - H I S T を読み出している。

【0996】

ステップ S 6 1 0 に続いて、回転角スイッチ 7 5 2 からの検出信号があるか否かを判定する（ステップ S 6 1 2）。この判定は、図 1 3 1 に示した払出制御部電源投入時処理（払出制御部メイン処理）におけるステップ S 5 5 0 のポート入力処理で回転角スイッチ 7 5 2 からの検出信号に基づいて行う。具体的には、その検出信号は入力情報として払出制御内蔵 R A M の入力情報記憶領域に記憶されている。ステップ S 6 1 2 では、この入力情報記憶領域から入力情報を読み出して回転角スイッチ 7 5 2 からの検出信号があるか否かの判定を行う。入力情報に回転角スイッチ 7 5 2 からの検出信号があるときには、図 7 0 に示した、払出回転体 7 4 8 の回転位置を把握する検出スリット 7 4 9 a が回転角スイッチ 7 5 2 の光軸を遮断状態から非遮断状態に遷移した状態であると判定する。一方、入力情報に回転角スイッチ 7 5 2 からの検出信号がないときには、検出スリット 7 4 9 a が回転角スイッチ 7 5 2 の光軸を非遮断状態から遮断状態に遷移した状態と判定する。

10

【0997】

ステップ S 6 1 2 で検出スリット 7 4 9 a が回転角スイッチ 7 5 2 の光軸を遮断状態から非遮断状態に遷移した状態であるときには、回転角スイッチ検出履歴情報のシフト処理を行う（ステップ S 6 1 4）。この回転角スイッチ検出履歴情報のシフト処理では、ステップ S 6 1 0 で読み出した回転角スイッチ検出履歴情報 R S W - H I S T を、最上位ビット B 7 ← B 6、B 6 ← B 5、B 5 ← B 4、B 4 ← B 3、B 3 ← B 2、B 2 ← B 1、B 1 ← 最下位ビット B 0 という具合に、最下位ビット B 0 から最上位ビット B 7 に向かって 1 ビットずつシフトする。

20

【0998】

ステップ S 6 1 4 に続いて、回転角スイッチ検出履歴情報 R S W - H I S T の最下位ビット B 0 に値 1 をセットし（ステップ S 6 1 6）、このルーチンを終了する。

【0999】

一方、ステップ S 6 1 2 で検出スリット 7 4 9 a が回転角スイッチ 7 5 2 の光軸を非遮断状態から遮断状態に遷移した状態であるときには、回転角スイッチ検出履歴情報のシフト処理を行う（ステップ S 6 1 8）。この回転角スイッチ検出履歴情報のシフト処理では、ステップ S 6 1 4 の回転角スイッチ検出履歴情報のシフト処理と同一の処理を行い、ステップ S 6 1 0 で読み出した回転角スイッチ検出履歴情報 R S W - H I S T を、最上位ビット B 7 ← B 6、B 6 ← B 5、B 5 ← B 4、B 4 ← B 3、B 3 ← B 2、B 2 ← B 1、B 1 ← 最下位ビット B 0 という具合に、最下位ビット B 0 から最上位ビット B 7 に向かって 1 ビットずつシフトする。

30

【1000】

ステップ S 6 1 8 に続いて、回転角スイッチ検出履歴情報 R S W - H I S T の最下位ビット B 0 に値 0 をセットし（ステップ S 6 2 0）、このルーチンを終了する。

【1001】

このように、この回転角スイッチ履歴作成処理が行われるごとに、回転角スイッチ検出履歴情報 R S W - H I S T を最下位ビット B 0 から最上位ビット B 7 に向かって 1 ビットずつシフトしたのち、検出スリット 7 4 9 a が回転角スイッチ 7 5 2 の光軸を遮断状態から非遮断状態に遷移した状態又は検出スリット 7 4 9 a が回転角スイッチ 7 5 2 の光軸を非遮断状態から遮断状態に遷移した状態に応じて最下位ビット B 0 に値 1 又は値 0 がセットされるため、回転角スイッチ 7 5 2 からの検出信号の履歴を作成することができる。

40

【1002】

[15-5. スプロケット定位置判定スキップ処理]

次に、スプロケット定位置判定スキップ処理について説明する。このスプロケット定位置判定スキップ処理は、図 7 0 に示した払出回転体 7 4 8 が定位置にあるか否かの判定を、所定の条件が成立しているときにスキップする。なお、払出回転体 7 4 8 の定位置判定は、賞球装置 7 4 0 による遊技球の払い出しが終了した際に行われるようになっている

50

。これにより、球がみが発生していない状態で払出モータ 7 4 4 の回転軸 7 4 4 a の回転を確実に開始することができる。

【1003】

スプロケット定位置判定スキップ処理が開始されると、払出制御基板 4 1 1 0 における払出制御部 4 1 2 0 の払出制御 M P U 4 1 2 0 a は、図 1 3 5 に示すように、定位置判定スキップフラグ S K P - F L G が値 0 であるか否かを判定する（ステップ S 6 3 0）。この定位置判定スキップフラグ S K P - F L G は、払出回転体 7 4 8 の定位置判定を行うか否かを示すフラグであり、払出回転体 7 4 8 の定位置判定を行わないとき（スキップするとき）値 1、払出回転体 7 4 8 の定位置判定を行うとき（スキップしないとき）値 0 にそれぞれ設定される。

10

【1004】

ステップ S 6 3 0 で定位置判定スキップフラグ S K P - F L G が値 0 であるとき（スキップしないとき）、つまり払出回転体 7 4 8 の定位置判定を行うときには、払出制御内蔵 R A M の回転角スイッチ履歴情報記憶領域から回転角スイッチ検出履歴情報 R S W - H I S T を読み出し（ステップ S 6 3 2）、定位置判定値と一致しているか否かを判定する（ステップ S 6 3 4）。この定位置判定値は、払出内蔵 R O M に記憶されており、本実施形態では、「0 0 0 0 1 1 1 1 B（「B」はビットを表す。）」であり、上位 4 ビットの B 7 ~ B 4 が値 0、下位 4 ビットの B 3 ~ B 0 が値 1 となっている。ステップ S 6 3 4 の判定では、回転角スイッチ検出履歴情報 R S W - H I S T の下位 4 ビット B 3 ~ B 0 と定位置判定値の下位 4 ビット B 3 ~ B 0 とが一致しているか否かの判定を行う。

20

【1005】

ここで、回転角スイッチ検出履歴情報 R S W - H I S T の下位 4 ビット B 3 ~ B 0 が値 1 となる場合は、4 回のタイマ割り込み周期で続けて、上述した、検出スリット 7 4 9 a が回転角スイッチ 7 5 2 の光軸を遮断状態から非遮断状態に遷移した状態であることを意味している。この 4 回のタイマ割り込み周期の発生では、図 9 8 に示した払出モータ 7 4 4 が 4 ステップ回転している。払出モータ 7 4 4 の回転は、図 7 0 に示した、第 1 ギア 7 4 5、第 2 ギア 7 4 6、第 3 ギア 7 4 7 を介して回転検出盤 7 4 9 の払出回転体 7 4 8 の回転となる。これらの第 1 ギア 7 4 5、第 2 ギア 7 4 6、第 3 ギア 7 4 7 には遊び（バックラッシュ）があるため、払出回転体 7 4 8 が時計方向又は反時計方向に回転することとなるものの、このバックラッシュによる払出回転体 7 4 8 の回転は、払出モータ 7 4 4 の約 2 ステップの回転に相当する程度となるように設計されているため、本実施形態では、払出回転体 7 4 8 の定位置判定を行う場合には、回転角スイッチ 7 5 2 からの検出信号の履歴、図 1 3 4 で示した回転角スイッチ履歴作成処理で回転角スイッチ検出履歴情報 R S W - H I S T を作成し、作成した回転角スイッチ検出履歴情報 R S W - H I S T の下位 4 ビット B 3 ~ B 0、つまり最新の 4 回のタイマ割り込み周期の発生による回転角スイッチ 7 5 2 からの検出信号に基づいて行っている。これにより、4 回のタイマ割り込み周期では、払出モータ 7 4 4 が 4 ステップ回転しているため、バックラッシュによる払出回転体 7 4 8 の回転より多く回転しており、バックラッシュによる払出回転体 7 4 8 の回転を吸収することができる。したがって、バックラッシュによる払出回転体 7 4 8 の定位置の誤検出を防ぐことができるため、払出回転体 7 4 8 の回転位置を払出モータ 7 4 4 の回転位置で正しく管理することができる。なお、本実施形態では、4 回のタイマ割り込み周期は 7 m s（= 1. 7 5 m s × 4 回）であり、バックラッシュ吸収時間として設定されている。

30

40

【1006】

ステップ S 6 3 4 で、ステップ S 6 3 2 で読み出した回転角スイッチ検出履歴情報 R S W - H I S T の下位 4 ビット B 3 ~ B 0 と定位置判定値の下位 4 ビット B 3 ~ B 0 とが一致しているときには、定位置判定スキップフラグ S K P - F L G に値 1 をセットする（ステップ S 6 3 6）。これにより、払出回転体 7 4 8 の定位置判定を行わない（スキップする）ように設定することができる。なお、払出制御 M P U 4 1 2 0 a は、ステップ S 6 3 6 における払出回転体 7 4 8 の回転位置を払出回転体 7 4 8 の定位置に設定する。

50

【1007】

ステップS636に続いて、スキップ判定時間を有効に設定し（ステップS638）、このルーチンを終了する。ここで、図71に示したように、検出スリット749aは、払出回転体748の凹部748aと同じ数の3個であり、回転検出盤749の外周に等分（120度ごと）に形成されている。また、払出モータ744の回転は、上述したように、第1ギア745、第2ギア746、第3ギア747を介して回転検出盤749の払出回転体748の回転となる。本実施形態では、回転検出盤749（払出回転体748）の各検出スリット749a間（120度）の回転は、払出モータ744の18ステップの回転に相当するように設計されている。

【1008】

払出制御MPU4120aは、払出回転体748の回転位置を払出モータ744のステップ数に基づいて管理している。具体的には、（1）検出スリット749aが回転角スイッチ752の光軸を遮断状態から非遮断状態に遷移し出す過渡状態（「エッジ検出状態」という。）と、（2）検出スリット749aが回転角スイッチ752の光軸を遮断状態から非遮断状態に遷移した状態（「定位置確定状態」という。）と、（3）検出スリット749aが回転角スイッチ752の光軸を非遮断状態から遮断状態に遷移した状態（「定位置判定スキップ状態」という。）と、の3つの状態で管理している。（1）のエッジ検出状態では払出モータ744の1ステップの回転に相当し、（2）の定位置確定状態では払出モータ744の4ステップの回転に相当し、（3）の定位置判定スキップ状態では払出モータ744の13ステップの回転に相当し、計18ステップの回転で回転検出盤749の各検出スリット749a間（120度）の回転位置、つまり払出回転体748の回転位置を管理している。

【1009】

（3）の定位置判定スキップ状態では、検出スリット749aが回転角スイッチ752の光軸を非遮断状態から遮断状態に遷移した状態であるため、スキップ判定時間は、払出モータ744の13ステップ回転する時間が設定されている。上述したように、タイマ割り込み周期が1.75msに設定されているので、スキップ判定時間が22.75ms（ $= 1.75\text{ms} \times 13\text{ステップ}$ ）となる。

【1010】

ステップS638でスキップ判定時間が有効になることによって、図131に示した払出制御部電源投入時処理（払出制御部メイン処理）におけるステップS552のタイマ更新処理でスキップ判定時間の減算が行われる。なお、払出制御MPU4120aは、スキップ判定時間を減算し、その減算結果が値0になると、定位置判定スキップフラグSKIP-FLAGに初期値0をセットする。

【1011】

一方、ステップS630で定位置判定スキップフラグSKIP-FLAGが値0でない（値1である）とき（スキップするとき）、つまり払出回転体748の定位置判定を行わないときには、又はステップS634で、ステップS632で読み出した回転角スイッチ検出履歴情報RSW-HISTの下位4ビットB3～B0と定位置判定値の下位4ビットB3～B0とが一致していないときには、そのままこのルーチンを終了する。なお、ステップS636でセットされた定位置判定スキップフラグSKIP-FLAGは、払出制御MPU4120aの汎用記憶素子（汎用レジスタ）に記憶される。

【1012】

パチンコ島設備から供給された遊技球は、図69に示した、賞球タンク720及びタンクレール731に貯留され、図70に示した賞球装置740の供給通路741aに取り込まれ、賞球装置740に導かれる。遊技球は、互いにこすれ合って帯電すると、静電放電してノイズを発生する。このため、賞球装置740はノイズの影響を受けやすい環境下にある。図70に示した賞球装置740の回転角スイッチ基板753には、回転角スイッチ752が設けられており、この回転角スイッチ752からの検出信号は遊技球の静電放電によるノイズの影響を受けやすい。また、払出制御基板4110と、図70に示した賞球

10

20

30

40

50

装置 740 内の賞球ケース内基板 754 と、の基板間を接続する配線（ハーネス）も遊技球の静電放電によるノイズの影響を受けやすい。

【1013】

そこで、本実施形態では、ノイズの影響による誤検出を抑制するために、上述した（3）の定位置判定スキップ状態、つまり検出スリット 749a が回転角スイッチ 752 の光軸を非遮断状態から遮断状態に遷移した状態では、払出回転体 748 の定位置判定を行わないようにしている。これにより、払出回転体 748 の定位置判定の精度を高めている。なお、払出回転体 748 の定位置を検出するために必要な周期や期間は、上述したように、予め計算によって求めることができるため、スキップ判定時間を簡単に設定及び調整することができる。

10

【1014】

[15-6. 球がみ判定処理]

次に、球がみ判定処理について説明する。この球がみ判定処理は、図 70 に示した払出回転体 748 による球がみ状態が生じているか否かを判定する。

【1015】

球がみ判定処理が開始されると、払出制御基板 4110 における払出制御部 4120 の払出制御 MPU 4120a は、図 136 に示すように、上述した払出制御内蔵 RAM の回転角スイッチ履歴情報記憶領域から回転角スイッチ検出履歴情報 RSW-HIST を読み出す（ステップ S640）。

【1016】

ステップ S640 に続いて、上述した回転角スイッチ 752 からの検出信号があるか否かを判定する（ステップ S642）。この判定は、ステップ S640 で読み出した回転角スイッチ検出履歴情報 RSW-HIST が定位置判定値と一致しているか否かを判定する。この定位置判定値は、上述したように、払出内蔵 ROM に記憶されており、本実施形態では、「00001111B（「B」はビットを表す。）」であり、上位 4 ビットの B7～B4 が値 0、下位 4 ビットの B3～B0 が値 1 となっている。ステップ S642 の判定では、回転角スイッチ検出履歴情報 RSW-HIST の下位 4 ビット B3～B0 と定位置判定値の下位 4 ビット B3～B0 とが一致しているか否かの判定を行う。

20

【1017】

ステップ S642 で、ステップ S640 で読み出した回転角スイッチ検出履歴情報 RSW-HIST の下位 4 ビット B3～B0 と定位置判定値の下位 4 ビット B3～B0 とが一致しているときには、検出スリット 749a が回転角スイッチ 752 の光軸を非遮断状態から遮断状態に遷移した状態、つまり払出回転体 748 が回転している状態であり、球がみ状態が生じていないとして、そのままこのルーチンを終了する。

30

【1018】

一方、ステップ S642 で、ステップ S640 で読み出した回転角スイッチ検出履歴情報 RSW-HIST の下位 4 ビット B3～B0 と定位置判定値の下位 4 ビット B3～B0 とが一致していないときには、球がみ中フラグ PBE-FLG に値 1 をセットする（ステップ S644）。この球がみ中フラグ PBE-FLG は、払出回転体 748 による球がみ状態が生じているか否かを示すフラグであり、払出モータ 744 が球がみ動作を行っているとき値 1、球がみ動作を行っていないとき値 0 にそれぞれ設定される。

40

【1019】

ステップ S644 に続いて、球がみ判定時間を有効に設定し（ステップ S646）、このルーチンを終了する。この球がみ判定時間が有効になることによって、図 131 に示した払出制御部電源投入時処理（払出制御部メイン処理）におけるステップ S552 のタイマ更新処理で球がみ判定時間の減算が行われる。

【1020】

[15-7. 各種賞球ストック数加算処理]

次に、各種賞球ストック数加算処理について説明する。この各種賞球ストック数加算処理には、賞球用賞球ストック数加算処理と貸球用賞球ストック数加算処理とがあり、賞球

50

用賞球ストック数加算処理は主制御基板 4 1 0 0 からの後述する賞球コマンドに基づいて払い出す球数を加算する処理であり、貸球用賞球ストック数加算処理は C R ユニット 6 からの貸球要求信号に基づいて払い出す球数を加算する処理である。まず、賞球用賞球ストック数加算処理について説明し、続いて貸球用賞球ストック数加算処理について説明する。なお、本実施形態では、賞球用賞球ストック数加算処理が優先的に行われるように設定されており、この賞球用賞球ストック数加算処理で加算された賞球ストック数に応じた遊技球が図 7 0 に示した賞球装置 7 4 0 で払い出されたあと、貸球用賞球ストック数加算処理を行うように設定されている。

【1 0 2 1】

[1 5 - 7 - 1 . 賞球用賞球ストック数加算処理]

10

賞球用賞球ストック数加算処理が開始されると、払出制御基板 4 1 1 0 における払出制御部 4 1 2 0 の払出制御 M P U 4 1 2 0 a は、図 1 3 7 に示すように、賞球コマンドがあるか否かを判定する（ステップ S 6 5 0）。この判定は、図 1 3 1 に示した払出制御部電源投入時処理（払出制御部メイン処理）におけるステップ S 5 6 0 のコマンド解析処理で解析したコマンドに基づいて行う。具体的には、その解析したコマンドは受信コマンド情報として払出制御内蔵 R A M の受信コマンド情報記憶領域に記憶されている。ステップ S 6 5 0 では、この受信コマンド情報記憶領域から受信コマンド情報を読み出して賞球コマンドであるか否かの判定を行う。

【1 0 2 2】

ステップ S 6 5 0 で受信コマンド情報が賞球コマンドでないときには、そのままこのルーチンを終了する一方、ステップ S 6 5 0 で受信コマンド情報が賞球コマンドであるときには、この賞球コマンドに対応する賞球数 P B V を、賞球数情報テーブルから読み出す（ステップ S 6 5 2）。この賞球数情報テーブルは、その詳細な説明は後述するが、賞球コマンドと賞球数 P B V とを対応付けて払出内蔵 R O M に予め記憶されている情報テーブルである。

20

【1 0 2 3】

ステップ S 6 5 2 に続いて、払出制御内蔵 R A M から賞球ストック数 P B S を読み出す（ステップ S 6 5 4）。この賞球ストック数 P B S は、賞球装置 7 4 0 で遊技球を未だ払い出していない数、つまり未払い出しの球数を表しており、本実施形態では、2 バイト（1 6 ビット）の記憶容量を有している。これにより、賞球ストック数 P B S は、0 ～値 3 2 7 6 7 個までの未払い出しの球数を記憶することができるようになっている。なお、賞球ストック数 P B S は、払出制御内蔵 R A M の賞球情報記憶領域に記憶されている。ステップ S 6 5 2 では、この賞球情報記憶領域から賞球ストック数 P B S を読み出している。

30

【1 0 2 4】

ステップ S 6 5 4 で読み出した賞球ストック数 P B S にステップ S 6 5 2 で読み出した賞球数 P B V を加算し（ステップ S 6 5 6）、このルーチンを終了する。なお、ステップ S 6 5 6 で加算したあと、ステップ S 6 5 0 で読み出した賞球コマンドを受信コマンド情報記憶領域から消去する。

【1 0 2 5】

[1 5 - 7 - 2 . 貸球用賞球ストック数加算処理]

40

次に、貸球用賞球ストック数加算処理について説明する。この貸球用賞球ストック数加算処理が開始されると、払出制御基板 4 1 1 0 における払出制御部 4 1 2 0 の払出制御 M P U 4 1 2 0 a は、図 1 3 8 に示すように、貸球要求信号があるか否かを判定する（ステップ S 6 6 0）。この判定は、図 1 3 1 に示した払出制御部電源投入時処理（払出制御部メイン処理）におけるステップ S 5 5 0 のポート入力処理で C R ユニット 6 からの貸球要求信号に基づいて行う。具体的には、その貸球要求信号は入力情報として払出制御内蔵 R A M の入力情報記憶領域に記憶されている。ステップ S 6 6 0 では、この入力情報記憶領域から入力情報を読み出して貸球要求信号があるか否かの判定を行う。

【1 0 2 6】

ステップ S 6 6 0 で貸球要求信号がないときには、そのままこのルーチンを終了する一

50

方、ステップ S 6 6 0 で貸球要求信号があるときには、上述した払出制御内蔵 R A M の賞球情報記憶領域から賞球ストック数 P B S を読み出し（ステップ S 6 6 2 ）、この賞球ストック数 P B S に貸球数 R B V を加算し（ステップ S 6 6 4 ）、このルーチンを終了する。貸球数 R B V は固定値であり、払出内蔵 R O M に予め記憶されている。本実施形態では、貸球数 R B V として値 2 5 が設定されている。なお、ステップ S 6 6 4 で加算したあと、ステップ S 6 6 0 で読み出した貸球要求信号を入力情報記憶領域から消去する。また、本実施形態では、賞球を優先している（賞球と貸球とを区別して管理している）ため、貸球要求信号があるときであっても、貸球要求信号を保持し、賞球の払い出しの完了をもって貸球の払い出しを行う。したがって、本実施形態では、賞球ストック数 P B S が値 0 になってから貸球の払い出しを行うようになっている。

10

【1027】

[15-8. スtock監視処理]

次に、Stock監視処理について説明する。このStock監視処理は、遊技者が遊技中に、図 4 8 に示したファールカバーユニット 5 4 0 の収容空間 5 4 6 が貯留された遊技球で満タンにした状態（Stockした状態）で遊技を続けていないか監視する処理である。

【1028】

Stock監視処理が開始されると、払出制御基板 4 1 1 0 における払出制御部 4 1 2 0 の払出制御 M P U 4 1 2 0 a は、図 1 3 9 に示すように、上述した払出制御内蔵 R A M の賞球情報記憶領域から賞球ストック数 P B S を読み出し（ステップ S 6 7 0 ）、読み出した賞球ストック数 P B S が注意的しきい値 T H 以上であるか否かを判定する（ステップ S 6 7 2 ）。注意的しきい値 T H は、固定値であり、払出内蔵 R O M に予め記憶されている。本実施形態では、注意的しきい値 T H として値 5 0 が設定されている。

20

【1029】

ステップ S 6 7 2 で賞球ストック数 P B S が注意的しきい値 T H 以上であるときには、注意フラグ C A - F L G に値 1 をセットし（ステップ S 6 7 4 ）、このルーチンを終了する。この注意フラグ C A - F L G は、遊技者がファールカバーユニット 5 4 0 の収容空間 5 4 6 に遊技球のStockを開始し、遊技球の未払い出し数（上述した賞球ストック数）が注意的しきい値 T H 以上に達している旨を示すフラグであり、注意的しきい値 T H 以上に達しているとき値 1、注意的しきい値 T H 以上に達していないとき値 0 にそれぞれ設定される。

30

【1030】

一方、ステップ S 6 7 2 で賞球ストック数 P B S が注意的しきい値 T H 未満であるときには、注意フラグ C A - F L G に値 0 をセットし（ステップ S 6 7 6 ）、このルーチンを終了する。

【1031】

遊技状態が大当たりとなり、遊技者がリラックスして図 1 0 0 に示した液晶表示装置 1 9 0 0 で繰り広げられる演出に見入ったりしていると、遊技者は、うっかりして 1 ラウンドの間、賞球として払い出された遊技球を、図 1 9 に示した、下皿 3 0 2 から下皿球抜きボタン 3 5 4 を操作して抜かないことがある。この状態で遊技を続けると、下皿 3 0 2 が遊技球で満タンとなり、そしてファールカバーユニット 5 4 0 の収容空間 5 4 6 に遊技球が溜まり出す。ファールカバーユニット 5 4 0 の収容空間 5 4 6 が遊技球で満タンになると、上述したように、賞球ストック数 P B S の値が増加して注意的しきい値 T H 以上となり、注意演出として図 5 3 に示した扉枠 5 に設けた各種装飾基板の複数の L E D が点滅する。この点滅によって、例えばホールの店員に対して遊技者の遊技を注意する旨を伝えることができる。これにより、ホールの店員は遊技者に下皿 3 0 2 から遊技球を抜く旨を伝えることができ、遊技者は下皿 3 0 2 （ファールカバーユニット 5 4 0 の収容空間 5 4 6 ）に遊技球を満タンにした状態で遊技を継続することを防止することができる。

40

【1032】

なお、本実施形態では、注意的しきい値 T H は、1 バイト（8 ビット）で表せる上限値 2 5 5 の約 5 分の 1 に相当する値 5 0 に設定されている。これにより、ホールの店員に対

50

してできるだけ早い段階で遊技者の遊技に注意を促す旨を伝えることができるようになっている。

【1033】

[15-9. 払出球抜き判定設定処理]

次に、払出球抜き判定設定処理について説明する。この払出球抜き判定設定処理は、図70に示した払出モータ744で遊技球を、図19に示した、上皿301や下皿302に払い出すか、図69に示した、賞球タンク720及びタンクレール731に貯留されている遊技球をパチンコ遊技機1から排出するか、球がみ動作を行うか、又はこのような払い出しや排出等を行わないか、いずれかに設定する処理である。

【1034】

払出球抜き判定設定処理が開始されると、払出制御基板4110における払出制御部4120の払出制御MPU4120aは、図140に示すように、上述した払出制御内蔵RAMの回転角スイッチ履歴情報記憶領域から回転角スイッチ検出履歴情報RSW-HISTを読み出す（ステップS680）。

【1035】

ステップS680に続いて、図70に示した回転角スイッチ752からの検出信号があるか否かを判定する（ステップS682）。この判定は、ステップS680で読み出した回転角スイッチ検出履歴情報RSW-HISTが定位置判定値と一致しているか否かを判定する。この定位置判定値は、上述したように、払出内蔵ROMに記憶されており、本実施形態では、「00001111B（「B」はビットを表す。）」であり、上位4ビットのB7～B4が値0、下位4ビットのB3～B0が値1となっている。ステップS682の判定では、回転角スイッチ検出履歴情報RSW-HISTの下位4ビットB3～B0と定位置判定値の下位4ビットB3～B0とが一致しているか否かの判定を行う。

【1036】

ステップS682で、ステップS680で読み出した回転角スイッチ検出履歴情報RSW-HISTの下位4ビットB3～B0と定位置判定値の下位4ビットB3～B0とが一致しているときには、リトライエラーフラグRTERR-FLGが値1であるか否かを判定する（ステップS684）。このリトライエラーフラグRTERR-FLGは、後述するリトライ動作が異常動作しているか否かを示すフラグであり、リトライ動作が異常動作しているとき値1、リトライ動作が異常動作していないとき（リトライ動作が正常動作している）とき値0にそれぞれ設定される。

【1037】

ステップS682で、ステップS680で読み出した回転角スイッチ検出履歴情報RSW-HISTの下位4ビットB3～B0と定位置判定値の下位4ビットB3～B0とが一致していないときには、又は、ステップS684で、リトライエラーフラグRTERR-FLGが値1でない（値0である）とき、つまりリトライ動作が異常動作していないときには、球がみ中フラグPBE-FLGが値1であるか否かを判定する（ステップS686）。この球がみ中フラグPBE-FLGは、払出回転体748による球がみ状態が生じているか否かを示すフラグであり、払出モータ744が球がみ動作を行っているとき値1、球がみ動作を行っていないとき値0にそれぞれ設定される。

【1038】

ステップS686で球がみ中フラグPBE-FLGが値1でない（値0である）とき、つまり球がみ動作を行っていないときには、上述した払出制御内蔵RAMの賞球情報記憶領域から賞球ストック数PBSを読み出し（ステップS688）、読み出した賞球ストック数PBSが値0より大きいかなんかを判定する（ステップS690）。この判定は、払出モータ744による遊技球の払い出しにおいて未払い出しの球数があるか否かを判定している。

【1039】

ステップS690で賞球ストック数PBSが値0より大きいとき、つまり未払い出しの球数があるときには、図48に示したファールカバーユニット540の収容空間546が

10

20

30

40

50

貯留された遊技球で満タンであるか否かを判定する（ステップS 6 9 2）。この判定は、図1 3 1に示した払出制御部電源投入時処理（払出制御部メイン処理）におけるステップS 5 5 6の満タン及び球切れチェック処理で記憶された満タン情報に基づいて行う。具体的には、満タン情報は上述した払出制御内蔵RAMの状態情報記憶領域に記憶されている。ステップS 6 9 2では、この状態情報記憶領域から満タン情報を読み出してファールカバーユニット5 4 0の収容空間5 4 6が貯留された遊技球で満タンであるか否かを判定する。

【1 0 4 0】

ステップS 6 9 2でファールカバーユニット5 4 0の収容空間5 4 6が貯留された遊技球で満タンでないときには、後述する払出設定処理を行い（ステップS 6 9 4）、このルーチンを終了する。この払出設定処理では、上皿3 0 1や下皿3 0 2に遊技球を払い出す払出動作を行う。

【1 0 4 1】

一方、ステップS 6 9 2でファールカバーユニット5 4 0の収容空間5 4 6が貯留された遊技球で満タンであるときには、そのままこのルーチンを終了する。本実施形態のパチンコ遊技機1では、ファールカバーユニット5 4 0の収容空間5 4 6が貯留された遊技球で満タンになると、払出モータ7 4 4を強制停止する。この払出モータ7 4 4が強制停止中に賞球が発生すると、払出モータ7 4 4による未払い出しの球数が増え、図1 3 7に示した賞球用賞球ストック数加算処理によって賞球ストック数PBSが加算されて増加することとなる。

【1 0 4 2】

一方、ステップS 6 9 0で賞球ストック数PBSが値0より大きくない（値0である）とき、つまり未払い出しの球数がないときには、球抜きフラグRMV-FLGが値1であるか否かを判定する（ステップS 6 9 6）。この球抜きフラグRMV-FLGは、賞球タンク7 2 0及びタンクレール7 3 1に貯留されている遊技球を排出するか否かを示すフラグであり、遊技球を排出するとき値1、遊技球を排出しないとき値0にそれぞれ設定される。ステップS 6 9 6の判定は、図1 3 3に示した球抜きスイッチ操作判定処理におけるステップS 6 0 0の判定結果に基づいて行う。つまり、図9 8に示した球抜きスイッチ8 6 0 bからの操作信号（検出信号）が入力されると、球抜きスイッチ操作判定処理におけるステップS 6 0 2で球抜きフラグRMV-FLGに値1をセットする。

【1 0 4 3】

ステップS 6 9 6で球抜きフラグRMV-FLGが値1であるとき、つまり賞球タンク7 2 0及びタンクレール7 3 1に貯留されている遊技球を排出するときには、後述する球抜き設定処理を行い（ステップS 6 9 8）、このルーチンを終了する。この球抜き設定処理では、賞球タンク7 2 0及びタンクレール7 3 1に貯留されている遊技球を排出する球抜き動作を行う。

【1 0 4 4】

このように、電源投入後に球抜きスイッチ8 6 0 bを操作すると、この払出球抜き判定設定処理のステップS 6 9 8で球抜き設定処理を行うこととなり、賞球タンク7 2 0及びタンクレール7 3 1に貯留されている遊技球を排出することができるようになっている。この排出を終了すると、球抜きフラグRMV-FLGに値0をセットする。

【1 0 4 5】

一方、ステップS 6 9 6で球抜きフラグRMV-FLGが値1でない（値0である）とき、つまり賞球タンク7 2 0及びタンクレール7 3 1に貯留されている遊技球を排出しないときには、そのままこのルーチンを終了する。これにより、遊技球の払い出しや排出を行わない。

【1 0 4 6】

一方、ステップS 6 8 6で球がみ中フラグPBE-FLGが値1、つまり球がみ動作を行っているときには、後述する球がみ動作設定処理を行い（ステップS 7 0 0）、このルーチンを終了する。この球がみ動作設定処理では、賞球装置7 4 0の払出回転体7 4 8に

よる球がみ状態を解消する球がみ動作を行う。

【1047】

一方、ステップS684で、リトライエラーフラグR T E R R - F L Gが値1であるとき、つまりリトライ動作が異常動作しているときには、払出モータ744への駆動信号の出力停止（停止）を設定する（ステップS702）。この設定では、払出モータ744に駆動信号を停止する駆動情報を設定して上述した払出制御内蔵R A Mの出力情報記憶領域に記憶する。

【1048】

ステップS702に続いて、C Rユニット6へのエラー状態の出力を設定し（ステップS704）、このルーチンを終了する。ステップS704では、現在、球貸しができない状態となっている旨をC Rユニット6に伝えるために、払出制御M P U 4 1 2 0 aは、C Rユニット6と通信中でないとき（C Rユニット6からのB R D Yの論理がL O W、つまり立ち下がって保持されているとき）にはP R D Y信号の論理をL O W、つまり立ち下げた状態を保持し、P R D Y信号の論理の状態をP R D Y信号出力設定情報に設定してC R通信情報記憶領域に記憶する。これにより、図131の払出制御部電源投入時処理の払出制御部メイン処理におけるステップS554のC R通信処理で、払出制御内蔵R A Mに記憶されているC R通信情報記憶領域からP R D Y信号出力設定情報を読み出してこの読み出したP R D Y信号出力設定情報、つまり論理がL O WであるP R D Y信号を、払出制御部4120の払出制御I / Oポート4120bから遊技球等貸出装置接続端子板869を介してC Rユニット6に出力する。一方、C Rユニット6と通信中であるとき（C Rユニット6からのB R D Yの論理がH I、つまり立ち上がって保持されているとき）にはE X S信号の論理の状態を維持し、E X S信号の論理の状態をE X S信号出力設定情報に設定してC R通信情報記憶領域に記憶する。これにより、図131の払出制御部電源投入時処理の払出制御部メイン処理におけるステップS554のC R通信処理で、払出制御内蔵R A Mに記憶されているC R通信情報記憶領域からE X S信号出力設定情報を読み出してこの読み出したE X S信号出力設定情報、つまり論理が維持されたE X S信号を、払出制御I / Oポート4120bから遊技球等貸出装置接続端子板869を介してC Rユニット6に出力する。なお、「E X S信号の論理の状態を維持」とは、E X S信号の論理がL O Wである（E X S信号が立ち下がって保持されている）ときにはその論理L O Wを維持し、E X S信号の論理がH Iである（E X S信号が立ち上がっている保持されている）ときにはその論理H Iを維持することである。

【1049】

〔15-9-1. 払出設定処理〕

次に、払出設定処理について説明する。この払出設定処理では、図70に示した払出モータ744を駆動して遊技球を払い出す設定を行う処理である。

【1050】

払出設定処理が開始されると、払出制御基板4110における払出制御部4120の払出制御M P U 4 1 2 0 aは、図141に示すように、払出制御内蔵R A Mから駆動指令数D R Vを読み出す（ステップS710）。この駆動指令数D R Vは、払出モータ744で払い出す遊技球の球数を指令するものであり、賞球ストック数P B Sと同値である。なお、駆動指令数D R Vは、払出制御内蔵R A Mの賞球情報記憶領域に記憶されている。ステップS710では、この賞球情報記憶領域から駆動指令数D R Vを読み出している。

【1051】

ステップS710に続いて、駆動指令数D R Vが値0であるか否かを判定する（ステップS712）。この判定は、払出モータ744で払い出す遊技球の球数が残っているか否かを駆動指令数D R Vに基づいて判定する。

【1052】

ステップS712で駆動指令数D R Vが値0であるとき、つまり払出モータ744で払い出す遊技球の球数がゼロ個であるときには、払出モータ744への駆動信号の出力停止（停止）を設定する（ステップS714）。この設定では、払出モータ744に駆動信号

を停止する駆動情報を設定して上述した払出制御内蔵RAMの出力情報記憶領域に記憶する。

【1053】

ステップS714に続いて、払出制御内蔵RAMの賞球情報記憶領域から賞球ストック数PBSを読み出し（ステップS716）、実球計数PBを読み出す（ステップS718）。この実球計数PBは、払出モータ744が実際に払い出した遊技球の球数をカウントしたものである。このカウントは、その詳細な説明は後述するが、図131に示した払出制御部電源投入時処理（払出制御部メイン処理）におけるステップS550のポート入力処理で図70に示した計数スイッチ751からの検出信号に基づいて行う。なお、実球計数PBは、払出制御内蔵RAMの賞球情報記憶領域に記憶されている。ステップS718

10

【1054】

ステップS718に続いて、ステップS716で読み出した賞球ストック数PBSからステップS718で読み出した実球計数PBを引いた値を、賞球ストック数PBS及び駆動指令数DRVにセットし（ステップS720）、実球計数PBに値0をセットし（ステップS722）、このルーチンを終了する。なお、駆動指令数DRV及び実球計数PBが値0であるときには、ステップS722では、ステップS716で読み出した賞球ストック数PBSの値がそのまま駆動指令数DRVにセットされる。

【1055】

一方、ステップS712で駆動指令数DRVが値0でないとき、つまり払出モータ744で払い出す遊技球の球数があるときには、払出モータ744への駆動信号の出力を設定する。（ステップS724）。この設定では、払出モータ744に駆動信号を停止する駆動情報を設定して払出制御内蔵RAMの出力情報記憶領域に記憶する。

20

【1056】

ステップS724に続いて、駆動指令数DRVから値1だけ引き（デクリメントし、ステップS726）、計数スイッチ751からの検出信号があるか否かを判定する（ステップS728）。この判定は、図131に示した払出制御部電源投入時処理（払出制御部メイン処理）におけるステップS550のポート入力処理で計数スイッチ751からの検出信号に基づいて行う。具体的には、その検出信号は入力情報として払出制御内蔵RAMの入力情報記憶領域に記憶されている。ステップS728では、この入力情報記憶領域から

30

【1057】

ステップS728で計数スイッチ751からの検出信号があるときには、実球計数PBに値1だけ足し（インクリメントし、ステップS730）、このルーチンを終了する。ステップS730で実球計数PBをインクリメントすることで実球計数PBをカウントアップすることとなる。

【1058】

一方、ステップS728で計数スイッチ751からの検出信号がないときには、そのままこのルーチンを終了する。このように、払出制御MPU4120aは、ステップS726で駆動指令数DRVをデクリメントする場合であって、ステップS728の判定で計数スイッチ751からの検出信号がないとき、つまり実球計数PBにインクリメントしない場合には、図71に示した払出回転体748の凹部748aに遊技球が受け止められていなかったために遊技球を1球が払い出すことができなかったと判断する。そこで、払出制御MPU4120aは、その払い出されるはずの1球をもう一度払い出すために、上述したステップS720で、賞球ストック数PBSから実球計数PBを引いた値を駆動指令数DRVにセットする。これにより、ステップS728の判定で計数スイッチ751からの検出信号がないとき、つまり実球計数PBにインクリメントしないときには、その払い出されるはずの1球である値1を賞球ストック数PBSに含めることができ、換言すれば、その払い出されるはずの1球である値1を賞球ストック数PBSにまるめ込むことができるため、その払い出されるはずの1球を再び払い出すリトライ動作を行うことができる。

40

50

このリトライ動作を行うことによって、遊技者への遊技球の未払い出しが生ずるおそれを極めて小さくすることができ、遊技球の未払い出しによる遊技者の不利益を防止することができる。

【1059】

[15-9-2. 球抜き設定処理]

次に、球抜き設定処理について説明する。この球抜き設定処理では、図70に示した払出モータ744を駆動して、図69に示した、賞球タンク720及びタンクレール731に貯留されている遊技球を排出する球抜き動作を行う処理である。

【1060】

球抜き設定処理が開始されると、払出制御基板4110における払出制御部4120の払出制御MPU4120aは、図142に示すように、球抜き判定時間が経過したか否かを判定する（ステップS740）。この判定は、図131に示した払出制御部電源投入時処理（払出制御部メイン処理）におけるステップS552のタイマ更新処理で更新された球抜き判定時間に基づいて行う。具体的には、その球抜き判定時間は、時間管理情報として上述した払出制御内蔵RAMの時間管理情報記憶領域に記憶されている。ステップS740では、この時間管理情報記憶領域から時間管理情報を読み出して球抜き判定時間が経過したか否かを判定する。なお、球抜き判定時間中には払出モータ744は、球抜き動作を行う。この球抜き動作は、賞球タンク720及びタンクレール731に貯留されている遊技球を排出する。

【1061】

ステップS740で球抜き判定時間が経過していないときには、球抜き動作を行うよう払出モータ744への駆動信号の出力を設定し（ステップS742）、このルーチンを終了する。この設定では、払出モータ744に駆動信号を出力する駆動情報を設定して上述した払出制御内蔵RAMの出力情報記憶領域に記憶する。

【1062】

一方、ステップS740で球抜き判定時間が経過したときには、球抜き動作を終了するよう払出モータ744への駆動信号の停止を設定する（ステップS744）。この設定では、払出モータ744に駆動信号を停止する駆動情報を設定して払出制御内蔵RAMの出力情報記憶領域に記憶する。

【1063】

ステップS744に続いて、球抜きフラグRMV-FLGに値0をセットし（ステップS746）、このルーチンを終了する。この球抜きフラグRMV-FLGは、上述したように、賞球タンク720及びタンクレール731に貯留されている遊技球を排出するか否かを示すフラグであり、遊技球を排出するとき値1、遊技球を排出しないとき値0にそれぞれ設定される。

【1064】

[15-9-3. 球がみ動作設定処理]

次に、球がみ動作設定処理について説明する。この球がみ動作設定処理では、図70に示した賞球装置740の払出回転体748による球がみ状態を解消する設定を行う処理である。

【1065】

球がみ動作設定処理が開始されると、払出制御基板4110における払出制御部4120の払出制御MPU4120aは、図143に示すように、球がみ判定時間が経過したか否かを判定する（ステップS750）。この判定は、図131に示した払出制御部電源投入時処理（払出制御部メイン処理）におけるステップS552のタイマ更新処理で減算された球がみ判定時間に基づいて行う。具体的には、その球がみ判定時間は、時間管理情報として上述した払出制御内蔵RAMの時間管理情報記憶領域に記憶されている。ステップS750では、この時間管理情報記憶領域から時間管理情報を読み出して球がみ判定時間が経過したか否かを判定する。

【1066】

ステップ S 7 5 0 で球がみ判定時間が経過していないときには、上述した払出制御内蔵 R A M の回転角スイッチ履歴情報記憶領域から回転角スイッチ検出履歴情報 R S W - H I S T を読み出す（ステップ S 7 5 2）。

【1067】

ステップ S 7 5 2 に続いて、上述した回転角スイッチ 7 5 2 からの検出信号があるか否かを判定する（ステップ S 7 5 4）。この判定は、ステップ S 7 5 2 で読み出した回転角スイッチ検出履歴情報 R S W - H I S T が定位置判定値と一致しているか否かを判定する。この定位置判定値は、上述したように、払出内蔵 R O M に記憶されており、本実施形態では、「00001111B（「B」はビットを表す。）」であり、上位4ビットの B 7 ~ B 4 が値 0、下位4ビットの B 3 ~ B 0 が値 1 となっている。ステップ S 7 5 4 の判定では、回転角スイッチ検出履歴情報 R S W - H I S T の下位4ビット B 3 ~ B 0 と定位置判定値の下位4ビット B 3 ~ B 0 とが一致しているか否かの判定を行う。

10

【1068】

ステップ S 7 5 4 で、ステップ S 7 5 2 で読み出した回転角スイッチ検出履歴情報 R S W - H I S T の下位4ビット B 3 ~ B 0 と定位置判定値の下位4ビット B 3 ~ B 0 とが一致していないときには、球がみ動作を行うよう払出モータ 7 4 4 への駆動信号の出力を設定し（ステップ S 7 5 6）、このルーチンを終了する。この設定では、払出モータ 7 4 4 に駆動信号を出力する駆動情報を設定して上述した払出制御内蔵 R A M の出力情報記憶領域に記憶する。

【1069】

一方、ステップ S 7 5 4 で、ステップ S 7 5 2 で読み出した回転角スイッチ検出履歴情報 R S W - H I S T の下位4ビット B 3 ~ B 0 と定位置判定値の下位4ビット B 3 ~ B 0 とが一致しているときには、払出モータ 7 4 4 への駆動信号の停止を設定する（ステップ S 7 5 8）。この設定では、払出モータ 7 4 4 に駆動信号を停止する駆動情報を設定して払出制御内蔵 R A M の出力情報記憶領域に記憶する。

20

【1070】

ステップ S 7 5 8 に続いて、球がみ動作の終了として球がみ中フラグ P B E - F L G に値 0 をセットし（ステップ S 7 6 0）、このルーチンを終了する。この球がみ中フラグ P B E - F L G は、払出回転体 7 4 8 による球がみ状態が生じているか否かを示すフラグであり、払出モータ 7 4 4 が球がみ動作を行っているとき値 1、球がみ動作を行っていないとき（球がみ動作の終了）値 0 にそれぞれ設定される。

30

【1071】

一方、ステップ S 7 5 0 で球がみ判定時間が経過したときには、払出モータ 7 4 4 への駆動信号の停止を設定する（ステップ S 7 6 2）。この設定では、払出モータ 7 4 4 に駆動信号を停止する駆動情報を設定して払出制御内蔵 R A M の出力情報記憶領域に記憶する。

【1072】

ステップ S 7 6 2 に続いて、C R ユニット 6 へのエラー状態の出力を設定する（ステップ S 7 6 4）。ここでは、現在、球貸しができない状態となっている旨を C R ユニット 6 に伝えるために、払出制御 M P U 4 1 2 0 a は、C R ユニット 6 と通信中でないとき（C R ユニット 6 からの B R D Y の論理が L O W、つまり立ち下がって保持されているとき）には P R D Y 信号の論理を L O W、つまり立ち下げた状態を保持し、P R D Y 信号の論理の状態を P R D Y 信号出力設定情報に設定して C R 通信情報記憶領域に記憶する。これにより、図 1 3 1 の払出制御部電源投入時処理の払出制御部メイン処理におけるステップ S 5 5 4 の C R 通信処理で、払出制御内蔵 R A M に記憶されている C R 通信情報記憶領域から P R D Y 信号出力設定情報を読み出してこの読み出した P R D Y 信号出力設定情報、つまり論理が L O W である P R D Y 信号を、払出制御部 4 1 2 0 の払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b から遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して C R ユニット 6 に出力する。一方、C R ユニット 6 と通信中であるとき（C R ユニット 6 からの B R D Y の論理が H I、つまり立ち上がって保持されているとき）には E X S 信号の論理の状態を維持し、E X S

40

50

信号の論理の状態をE X S信号出力設定情報に設定してC R通信情報記憶領域に記憶する。これにより、図131の払出制御部電源投入時処理の払出制御部メイン処理におけるステップS554のC R通信処理で、払出制御内蔵R A Mに記憶されているC R通信情報記憶領域からE X S信号出力設定情報を読み出してこの読み出したE X S信号出力設定情報、つまり論理が維持されたE X S信号を、払出制御I / Oポート4120bから遊技球等貸出装置接続端子板869を介してC Rユニット6に出力する。なお、「E X S信号の論理の状態を維持」とは、上述したように、E X S信号の論理がL O Wである（E X S信号が立ち下がって保持されている）ときにはその論理L O Wを維持し、E X S信号の論理がH Iである（E X S信号が立ち上がっている保持されている）ときにはその論理H Iを維持することである。

10

【1073】

ステップS764に続いて、球がみ動作の終了として球がみ中フラグP B E - F L Gに値0をセットし（ステップS766）、このルーチンを終了する。

【1074】

[15-10. リトライ動作監視処理]

次に、リトライ動作監視処理について説明する。このリトライ動作監視処理では、払い出されるはずの遊技球を再び払い出すリトライ動作が正常に行われているか否かを監視する処理である。

【1075】

リトライ動作監視処理が開始されると、払出制御基板4110における払出制御部4120の払出制御M P U 4120aは、図144に示すように、上述した払出制御内蔵R A Mの回転角スイッチ履歴情報記憶領域から回転角スイッチ検出履歴情報R S W - H I S Tを読み出す（ステップS770）。

20

【1076】

ステップS770に続いて、上述した回転角スイッチ752からの検出信号があるか否かを判定する（ステップS772）。この判定は、ステップS770で読み出した回転角スイッチ検出履歴情報R S W - H I S Tが定位置判定値と一致しているか否かを判定する。この定位置判定値は、上述したように、払出制御内蔵R O Mに記憶されており、本実施形態では、「00001111B（「B」はビットを表す。）」であり、上位4ビットのB7～B4が値0、下位4ビットのB3～B0が値1となっている。ステップS772の判定では、回転角スイッチ検出履歴情報R S W - H I S Tの下位4ビットB3～B0と定位置判定値の下位4ビットB3～B0とが一致しているか否かの判定を行う。

30

【1077】

ステップS772で、ステップS770で読み出した回転角スイッチ検出履歴情報R S W - H I S Tの下位4ビットB3～B0と定位置判定値の下位4ビットB3～B0とが一致しているときには、不整合カウンタI N C Cに値1だけ足す（インクリメントする、ステップS774）。この不整合カウンタI N C Cは、図71に示した、払出回転体748の凹部748aに受け止められて払い出された遊技球の球数と、計数スイッチ751で検出された球数と、の差を算出するためのカウンタであり、通常、払出回転体748の凹部748aに受け止められて払い出された遊技球の球数と、計数スイッチ751で検出された球数と、が一致しているため、値0となる。払出制御M P U 4120aは、図141に示した払出設置処理において、リトライ動作を行うため、このリトライ動作によって、払出回転体748の凹部748aに受け止められて払い出された遊技球の球数と、実際に計数スイッチ751で検出された球数と、の不一致によるつじつまの合わない遊技球の払い出しを、繰り返し行っているか否かを不整合カウンタI N C Cで監視して判断している。なお、不整合カウンタI N C Cは、払出制御内蔵R A Mの賞球情報記憶領域に記憶されている。ステップS774では、この賞球情報記憶領域に記憶されている不整合カウンタI N C Cをインクリメントしている。

40

【1078】

ステップS774に続いて、又はステップS772で、ステップS770で読み出した

50

回転角スイッチ検出履歴情報 R S W - H I S T の下位 4 ビット B 3 ~ B 0 と定位置判定値の下位 4 ビット B 3 ~ B 0 とが一致していないときには、計数スイッチ 7 5 1 からの検出信号があるか否かを判定する（ステップ S 7 7 6）。この判定は、図 1 3 1 に示した払出制御部電源投入時処理（払出制御部メイン処理）におけるステップ S 7 8 0 のポート入力処理で計数スイッチ 7 5 1 からの検出信号に基づいて行う。具体的には、その検出信号は、上述したように、入力情報として上述した払出制御内蔵 R A M の入力情報記憶領域に記憶されている。ステップ S 7 7 6 では、この入力情報記憶領域から入力情報を読み出して計数スイッチ 7 5 1 からの検出信号があるか否かの判定を行う。

【1079】

ステップ S 7 7 6 で計数スイッチ 7 5 1 からの検出信号があるときには、払出制御内蔵 R A M の賞球情報記憶領域に記憶されている不整合カウンタ I N C C から値 1 だけ引く（デクリメントし、ステップ S 7 7 8）。

【1080】

ステップ S 7 7 8 に続いて、又はステップ S 7 7 6 で計数スイッチ 7 5 1 からの検出信号がないときには、不整合カウンタ I N C C の値が不整合しきい値 I N C T H より小さいか否かの判定する（ステップ S 7 8 0）。本発明のパチンコ遊技機 1 では、リトライ動作によるつじつまの合わない遊技球が 1 球払い出される確率が数百万分の 1 程度であることが実験によって得られており、本実施形態では、不整合しきい値 I N C T H として値 5 が設定されている。図 1 3 1 の払出制御部電源投入時処理におけるステップ S 5 3 0 の払出制御内蔵 R A M の作業領域を設定する処理において、上述したように、復電時に、払出制御内蔵 R A M に記憶されている払出バックアップ情報である、賞球情報記憶領域に記憶されている不整合カウンタ I N C C に基づいてこのリトライ動作監視処理に使用する情報が設定される。この処理によって、例えば、瞬停又は停電しても、復電時における不整合カウンタ I N C C 等の値を、払出バックアップ情報として記憶した、瞬停又は停電する直前における不整合カウンタ I N C C 等の値に復元することができるようになっている。これにより、ステップ S 7 8 0 の判定では、瞬停又は停電する直前まで行っていた、賞球装置 7 4 0 による遊技球の払出動作（リトライ動作）の監視を、復電時から継続することができるようになる。このため、例えば、瞬停又は停電する直前において、ステップ S 7 8 0 の判定で不整合カウンタ I N C C の値が不整合しきい値 I N C T H より小さいときには、リトライ動作が正常動作していると判断し、つまり賞球装置 7 4 0 による遊技球の払出動作が正常状態であると判断し、復電時においても、ステップ S 7 8 0 の判定で賞球装置 7 4 0 による遊技球の払出動作が正常状態であると判断することができる。一方、ステップ S 7 8 0 の判定で不整合カウンタ I N C C の値が不整合しきい値 I N C T H より小さくないときには、リトライ動作が異常動作していると判断し、つまり賞球装置 7 4 0 による遊技球の払出動作が異常状態であると判断し、復電時においても、ステップ S 7 8 0 の判定で賞球装置 7 4 0 による遊技球の払出動作が異常状態であると判断することができる。

【1081】

ステップ S 7 8 0 で不整合カウンタ I N C C の値が不整合しきい値 I N C T H より小さいときには、そのままこのルーチンを終了する。一方、ステップ S 7 8 0 で不整合カウンタ I N C C の値が不整合しきい値 I N C T H より小さくないとき、つまり不整合カウンタ I N C C の値が不整合しきい値 I N C T H 以上であるときには、「リトライエラー」である旨を報知するために、払出制御基板 4 1 1 0 に実装されているセグメント表示器であるエラー L E D 表示器 8 6 0 c に数字「5」を表示するリトライエラー情報を設定して上述した払出制御内蔵 R A M の状態情報記憶領域にセット（記憶）する（ステップ S 7 8 2）。

【1082】

ステップ S 7 8 2 に続いて、払出制御内蔵 R A M の賞球情報記憶領域に記憶されている不整合カウンタ I N C C に値 0（初期値 0）をセットする（ステップ S 7 8 4）。ステップ S 7 8 4 では、不整合カウンタ I N C C は、ステップ S 7 8 0 で不整合カウンタ I N C

Cの値が不整合しきい値 I N C T Hより小さくないとき、つまり不整合カウンタ I N C Cの値が不整合しきい値 I N C T H以上であるときには、この内的要因が発生したことを契機として初期化されるようになっている。なお、不整合カウンタ I N C Cは、図97に示した主制御基板4100に実装されたRAMクリアスイッチ4100eが操作されると、この外的要因が発生したことを契機として初期化されるようになっている。RAMクリアスイッチ4100eが操作されると、図97に示した主制御基板4100の主制御MPU4100aは、上述したように、主制御内蔵RAMに記憶されている各種情報をすべて消去し、RAMクリア報知コマンドを、図97に示した周辺制御基板4140に出力する。これにより、図21に示したサイドスピーカ130、130、図29に示した右上部スピーカ222、図32に示した左上部スピーカ262や図78に示した下部スピーカ821からRAMクリア報知音が流れるようになっている。

10

【1083】

ステップS784に続いて、リトライエラーフラグR T E R R - F L Gに値1をセットし（ステップS786）、このルーチンを終了する。このリトライエラーフラグR T E R R - F L Gは、リトライ動作が異常動作しているか否かを示すフラグであり、リトライ動作が異常動作しているとき値1、リトライ動作が異常動作していないとき（リトライ動作が正常動作している）とき値0にそれぞれ設定される。

【1084】

なお、払出制御MPU4120aは、ステップS782で払出制御内蔵RAMの出力情報記憶領域にセット（記憶）したリトライエラー情報を、図131に示した払出制御部電源投入時処理（払出制御部メイン処理）におけるステップS566のコマンド送信処理でリトライエラーの状態コマンドを作成して主制御基板4100に送信し、同処理におけるステップS564のLED表示データ作成処理でエラーLED表示器860cに表示する表示データを作成してLED表示情報として出力情報記憶領域に記憶し、同処理におけるステップS548のポート出力処理で出力情報記憶領域に記憶されたLED表示情報に基づいてエラーLED表示器860cに駆動信号を出力し、このエラーLED表示器860cに数字「5」を表示する。状態コマンドを受信した主制御基板4100は、図128に示した主制御側タイマ割り込み処理におけるステップS92の周辺制御基板コマンド送信処理で周辺制御基板4140に送信し、周辺制御基板4140は、扉枠5に設けた各種装飾基板の複数のLEDを所定の色（本実施形態では、赤色）で発光させる、点灯信号を出力する扉枠側点灯点滅コマンドを図100に示した枠装飾駆動アンプ基板194に出力し、複数のLEDを所定の色で発光させる。この複数のLEDの発光に気付いたホールの店員等は、上述したように、本体枠3を外枠2に対して開放することで払出制御基板4110に実装されたエラーLED表示器860cに数字「5」が表示されることを目視することによって「リトライエラー」が発生していることを確認することができる。これにより、ホールの店員等は、その発生原因を調べるために、計数スイッチ751の不具合や、計数スイッチ751からの払出制御基板4110まで亘る各種ハーネスの断線、各種コネクタの接触不良等の確認作業を、複数のLEDの発光とエラーLED表示器860cの表示内容とが報知されない場合と比べると、極めて早く行うことができる。

20

30

【1085】

また、計数スイッチ751を意図的に非作動状態とすることによって、払出回転体748の凹部748aに受け止められて払い出された遊技球を検出困難として上述したリトライ動作を強制的に発生させて、このリトライ動作によって払い出される遊技球を不正に獲得する不正行為が行われたとしても、上述した不整合カウンタ I N C Cの値が不整合しきい値 I N C T H以上となると、扉枠5に設けた各種装飾基板の複数のLEDが発光するため、ホールの店員等がパチンコ遊技機1の状態を確認するために駆け付けることとなる。そうすると、不正行為を行う遊技者は、その行為が発見されないように中断せざるを得なくなり、不正行為による不正な遊技球を継続して獲得することができない。不整合カウンタ I N C Cの値が不整合しきい値 I N C T Hと一致しても、不正行為を行う遊技者が獲得できる遊技球の球数は不整合しきい値 I N C T Hと同一となるため、つまり5球であるた

40

50

め、計数スイッチ751を意図的に非作動状態とする行為によるホールの損害を極めて小さく抑えることができる。

【1086】

更に、不整合カウンタINCCは、上述したように、ステップS780で不整合カウンタINCCの値が不整合しきい値INCTHより小さくないとき、つまり不整合カウンタINCCの値が不整合しきい値INCTH以上となったという内的要因が発生したことを契機として初期化されるようになっている。これにより、不整合カウンタINCCは、例えば、図98に示したエラー解除スイッチ860aを操作したという外的要因が発生したことを契機として初期化されないようになっている。したがって、エラー解除スイッチ860a等を不正に改造して、その操作信号が払出制御MPU4120aに入力されるようにしても、このような不正行為によって、不整合カウンタINCCが強制的に初期化されることがない。

10

【1087】

[15-11. 不整合カウンタリセット判定処理]

次に、不整合カウンタリセット処理について説明する。この不整合カウンタリセット処理では、図71に示した、払出回転体748の凹部748aに受け止められて払い出された遊技球の球数と、計数スイッチ751で検出された球数と、の差を算出する不整合カウンタINCCを、リセットするか否かを判定する処理である。

【1088】

不整合カウンタリセット判定処理が開始されると、払出制御基板4110における払出制御部4120の払出制御MPU4120aは、図145に示すように、不整合カウンタリセット判定時間が経過したか否かを判定する(ステップS790)。この判定は、図131に示した払出制御部電源投入時処理(払出制御部メイン処理)におけるステップS552のタイマ更新処理で更新された不整合カウンタリセット判定時間に基づいて行う。具体的には、その不整合カウンタリセット判定時間は、時間管理情報として上述した払出制御内蔵RAMの時間管理情報記憶領域に記憶されている。ステップS790では、この時間管理情報記憶領域から時間管理情報を読み出して不整合カウンタリセット判定時間が経過したか否かを判定する。

20

【1089】

ステップS790で不整合カウンタリセット判定時間が経過していないときには、そのままこのルーチンを終了する。一方、ステップS790で不整合カウンタリセット判定時間が経過したときには、不整合カウンタリセット判定時間の初期化を行う(ステップS792)。この初期化によって、不整合カウンタリセット判定時間に初期値である7000s(約2時間)がセットされる。

30

【1090】

ステップS792に続いて、上述した払出制御内蔵RAMの賞球情報記憶領域に記憶されている不整合カウンタINCCに値0(初期値0)をセットし(ステップS794)、このルーチンを終了する。不整合カウンタINCCは、上述したように、払出回転体748の凹部748aに受け止められて払い出された遊技球の球数と、計数スイッチ751で検出された球数と、の差を算出するためのカウンタであり、通常、払出回転体748の凹部748aに受け止められて払い出された遊技球の球数と、計数スイッチ751で検出された球数と、が一致しているため、値0となる。払出制御MPU4120aは、図141に示した払出設置処理において、リトライ動作を行うため、このリトライ動作によって、払出回転体748の凹部748aに受け止められて払い出された遊技球の球数と、実際に計数スイッチ751で検出された球数と、の不一致によるつじつまの合わない遊技球の払い出しを、繰り返し行っているか否かを不整合カウンタINCCで監視して判断している。本発明のパチンコ遊技機1では、リトライ動作によるつじつまの合わない遊技球が1球払い出される確率が数百万分の1程度であることが実験によって得られている。ここで、パチンコ遊技機1は、上述したように、遊技盤4と、遊技盤4が装着される本体枠3等の枠体と、からなり、遊技盤4を交換(新台入替)することにより遊技仕様を変更できるよ

40

50

うに構成されているため、図70に示した賞球装置740を制御する払出制御基板4110、賞球装置740の駆動電源や払出制御基板4110の制御電源を生成する図78に示した電源基板851は、共通の機能として枠体側に装備されている。払出制御基板4110における払出制御部4120の払出制御MPU4120aは、上述したように、不整合カウンタINCCを監視することによって、リトライ動作を繰り返し行っているか否かの異常動作を判定することができるようになっており、図131に示した払出制御部電源投入時処理における払出制御部電源断時処理では電源遮断時に遮断直前の不整合カウンタINCCを記憶する一方、図130に示した払出制御部電源投入時処理におけるステップS530の処理(RAM作業領域の復電時設定)では電源投入時にその記憶した不整合カウンタINCCから再び処理を開始するようになっており、そうすると、電源を遮断してパチンコ遊技機1に装着されている遊技盤4から、この遊技盤4と異なる他の遊技仕様の遊技盤4'に交換して電源を投入する場合には、払出制御基板4110における払出制御部4120の払出制御MPU4120aは、遊技盤4がパチンコ遊技機1に装着されたときに記憶された不整合カウンタINCCから再び処理を開始することとなる。つまり、遊技盤4'が装着されたパチンコ遊技機1を遊技者が遊技すると、交換前の遊技盤4が装着されたパチンコ遊技機1における不整合カウンタINCCをそのまま受け継ぐこととなる。このため、遊技盤4'が装着されたパチンコ遊技機1を遊技者が遊技して、たまたま数百万分の1という確率で、つじつまの合わない遊技球の球数が生じて不整合カウンタINCCが増加し、この不整合カウンタINCCが上述した不整合しき値INCTH以上となると、遊技盤4から遊技盤4'に交換して短い期間で、払出制御MPU4120aによって、リトライ動作の異常動作として判定されるおそれがある。つまり、遊技盤4から遊技盤4'に交換されてから間もない期間で、計数スイッチ751の不具合や、計数スイッチ751からの払出制御基板4110まで亘る各種ハーネスの断線、各種コネクタの接触不良等が生じていないにもかかわらず、突然、リトライ動作の異常動作として判定されるおそれがある。このように、遊技盤4から遊技盤4'に交換して短い期間でリトライ動作の異常動作として判定されると、交換された遊技盤4'は新しいにもかかわらず、故障しやすいという印象を遊技者に与えかねない。リトライ動作によるつじつまの合わない遊技球が1球払い出される数百万分の1という確率は、本発明のパチンコ遊技機1をホールに設置して、1週間、ホールの営業時間中、連続稼働させた場合における、リトライ動作によるつじつまの合わない遊技球が1球払い出される確率と同一であるため、図144に示したリトライ動作監視処理におけるステップS778の処理で不整合カウンタINCCから数百万分の1の確率で値1だけ引かれない状態となる。そうすると、1週間では不整合カウンタINCCに値1がインクリメントされて不整合カウンタINCCが値1となり、2週間では不整合カウンタINCCにさらに値1がインクリメントされて不整合カウンタINCCが値2となり、3週間では不整合カウンタINCCにさらに値1がインクリメントされて不整合カウンタINCCが値3となり、4週間では不整合カウンタINCCにさらに値1がインクリメントされて不整合カウンタINCCが値4となり、5週間では不整合カウンタINCCにさらに値1がインクリメントされて不整合カウンタINCCが値5となって上述した不整合しき値INCTHと一致することとなる。つまり5週間が経過すると、不整合カウンタINCCが不整合しき値INCTHと一致するために、払出制御MPU4120aは、図144に示したリトライ動作監視処理におけるステップS776の判定で、計数スイッチ751からの検出信号がないものとして判定することとなり、計数スイッチ751の不具合や、計数スイッチ751からの払出制御基板4110まで亘る各種ハーネスの断線、各種コネクタの接触不良等が生じていると判断して、図144に示したリトライ動作監視処理におけるステップS782の処理で、「リトライエラー」である旨を報知するために、払出制御基板4110に実装されているセグメント表示器であるエラーLED表示器860cに数字「5」を表示するリトライエラー情報を設定して払出制御内蔵RAMの状態情報記憶領域にセット(記憶)することとなる。

【1091】

そこで、払出制御MPU4120aは、この不整合カウンタリセット判定処理における

10

20

30

40

50

ステップS790の判定で不整合カウンタリセット判定時間が経過したと判定したときには、つまり7000s（約2時間）ごとに、繰り返し、不整合カウンタリセット判定処理におけるステップS794の処理で不整合カウンタINCCに値0を強制的にセット、つまり強制的にリセットすることによって、上述した数百万分の1という確率で発生する不整合カウンタINCCのインクリメントを無効化している。これにより、計数スイッチ751の不具合や、計数スイッチ751からの払出制御基板4110まで亘る各種ハーネスの断線、各種コネクタの接触不良等が生じていないにもかかわらず、リトライ動作にエラーが生じている旨を伝えるリトライエラー情報を払出制御内蔵RAMの状態情報記憶領域にセット（記憶）することを防止することができる。

【1092】

なお、計数スイッチ751を意図的に非作動状態とすることによって、払出回転体748の凹部748aに受け止められて払い出された遊技球を検出困難として上述したリトライ動作を強制的に発生させ、このリトライ動作によって払い出される遊技球を不正に獲得する不正行為が行われても、計数スイッチ751を意図的に短時間繰り返し非作動状態とする場合では、上述したように、不整合カウンタINCCの値が不整合しきい値INCTH以上となると、扉枠5に設けた各種装飾基板の複数のLEDが発光するため、ホールの店員等がパチンコ遊技機1の状態を確認するために駆け付けることとなる。そうすると、不正行為を行う遊技者は、その行為が発見されないように中断せざるを得なくなり、不正行為による不正な遊技球を継続して獲得することができない。一方、不整合カウンタINCCの値が不整合しきい値INCTH以上にならないよう計数スイッチ751を意図的に長時間繰り返し非作動状態する場合では、7000s（約2時間）ごとに、不整合カウンタINCCがリセットされるものの、この間に、不正行為を行う遊技者が獲得できる遊技球の球数は、上述したように、不整合カウンタINCCが不整合しきい値INCTHまでであり、計数スイッチ751を意図的に長時間繰り返し非作動状態としても、不正行為を行う遊技者が獲得できる遊技球の球数を極めて少なくすることができる。

【1093】

[15-12. エラー解除スイッチ操作判定処理]

次に、エラー解除スイッチ操作判定処理について説明する。このエラー解除スイッチ操作判定処理では、図98に示したエラー解除スイッチ860aが操作されているか否かを判定する。

【1094】

エラー解除スイッチ操作判定処理が開始されると、払出制御基板4110における払出制御部4120の払出制御MPU4120aは、図146に示すように、エラー解除スイッチ860aが操作されているか否かを判定する（ステップS800）。この判定は、図131に示した払出制御部電源投入時処理（払出制御部メイン処理）におけるステップS550のポート入力処理でエラー解除スイッチ860aからの検出信号に基づいて行う。具体的には、その検出信号は入力情報として上述した払出制御内蔵RAMの入力情報記憶領域に記憶されている。ステップS800では、この入力情報記憶領域から入力情報を読み出してエラー解除スイッチ860aからの検出信号があるか否かの判定を行う。入力情報にエラー解除スイッチ860aからの検出信号があるときには、エラー解除スイッチ860aが操作されていると判定する。一方、入力情報にエラー解除スイッチ860aからの検出信号がないときには、エラー解除スイッチ860aが操作されていないと判定する。

【1095】

ステップS800でエラー解除スイッチ860aが操作されていないときには、そのままこのルーチンを終了する一方、ステップS800でエラー解除スイッチ860aが操作されているときには、エラーフラグ状態確認処理を行う（ステップS802）。このエラーフラグ状態判定処理では、図70に示した賞球装置740に関する各種エラー情報に対応するエラーフラグの状態を確認する。例えば、リトライ動作が異常動作しているか否かを示すリトライエラーフラグRTERR-FLGの状態を確認する。このリトライエラー

フラグ R T E R R - F L G は、上述したように、リトライ動作が異常動作しているとき値 1、リトライ動作が異常動作していないとき（リトライ動作が正常動作している）とき値 0 にそれぞれ設定されるため、払出制御 M P U 4 1 2 0 a は、リトライエラーフラグ R T E R R - F L G の値が値 0 であるか、又は値 1 であるか、を確認している。

【1096】

ステップ S 8 0 2 に続いて、状態情報設定処理を行う（ステップ S 8 0 4）。この状態情報設定処理では、ステップ S 8 0 2 で確認したエラーフラグに基づいて、エラーフラグの状態が、エラーが生じている旨を示すものである場合には、そのエラーフラグに対応する状態情報を、上述した払出制御内蔵 R A M の状態情報記憶領域にセット（記憶）する。これにより、図 1 3 1 に示した払出制御部電源投入時処理（払出制御部メイン処理）におけるステップ S 5 6 6 のコマンド送信処理で、状態情報記憶領域から各種情報（状態情報）を読み出し、この読み出した状態情報に基づいて状態コマンドを作成して主制御基板 4 1 0 0 に送信することとなる。例えば、上述したリトライ動作が異常動作しているか否かを示すリトライエラーフラグ R T E R R - F L G が値 1 であるとき、つまりリトライ動作が異常動作しているときには、リトライ動作にエラーが生じている旨を伝えるリトライエラー情報を、払出制御内蔵 R A M の状態情報記憶領域にセット（記憶）すると、図 1 3 1 に示した払出制御部電源投入時処理（払出制御部メイン処理）におけるステップ S 5 6 6 のコマンド送信処理で、リトライエラーの状態コマンドを作成して主制御基板 4 1 0 0 に送信することとなる。

【1097】

なお、リトライエラー情報を受信した主制御基板 4 1 0 0 は、図 1 2 8 に示した主制御側タイマ割り込み処理におけるステップ S 9 2 の周辺制御基板コマンド送信処理で周辺制御基板 4 1 4 0 に送信し、周辺制御基板 4 1 4 0 は、リトライ動作にエラーが生じている旨を伝えるリトライ動作エラー報知処理を行う。このリトライ動作エラー報知処理では、「賞球ユニットを確認してください。」、そして「払出制御基板のハーネスを確認してください。」のリトライ動作のエラー報知アナウンスを、所定回数（本実施形態では、2 回。）繰り返し図 2 1 に示したサイドスピーカ 1 3 0、1 3 0、図 2 9 に示した右上部スピーカ 2 2 2、図 3 2 に示した左上部スピーカ 2 6 2 や図 7 8 に示した下部スピーカ 8 2 1 から流れることによって、ホールの店員等に報知するようになっている。このリトライ動作のエラー報知アナウンスを聞いたホールの店員等は、図 7 0 に示した計数スイッチ 7 5 1 の不具合や、計数スイッチ 7 5 1 からの払出制御基板 4 1 1 0 まで亘る各種ハーネスの断線、各種コネクタの接触不良等を、サイドスピーカ 1 3 0、1 3 0、右上部スピーカ 2 2 2、左上部スピーカ 2 6 2、及び下部スピーカ 8 2 1 からリトライ動作のエラー報知アナウンスが流れない場合と比べると、極めて早く確認することができる。またリトライ動作エラー報知処理では、扉枠 5 に設けた各種装飾基板の複数の L E D を所定の色（本実施形態では、赤色）で発光させている。

【1098】

ステップ S 8 0 4 に続いて、解除設定処理を行う（ステップ S 8 0 6）。この解除設定処理では、ステップ S 8 0 2 で確認した各種エラー情報に対応するエラーフラグに基づいて、エラーフラグの状態が、エラーが生じている旨を示すものである場合には、そのエラーフラグに対応するエラーが既に払出制御基板 4 1 1 0 に実装されているセグメント表示器であるエラー L E D 表示器 8 6 0 c によって表示されている内容を強制的に停止したり、球貸しができる状態となっている旨を C R ユニット 6 に伝えるために、上述した P R D Y 信号の論理を H I、つまり立ち上げた状態を保持し、図 9 8 に示した、払出制御部 4 1 2 0 の払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b から遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して C R ユニット 6 に出力したりする。例えば、上述したリトライ動作が異常動作しているか否かを示すリトライエラーフラグ R T E R R - F L G が値 1 であるとき、つまりリトライ動作が異常動作しているときには、既にエラー L E D 表示器 8 6 0 c によって表示されている「リトライエラー」である旨を報知する数字「5」を強制的に停止するために、上述した払出制御内蔵 R A M の状態情報記憶領域に記憶されているリトライエラー情報を、「

正常」である旨を報知する図形「一」が表示される情報に強制的に上書きする。また、球貸しができる状態となっている旨をCRユニット6に伝えるために、PRDY信号の論理をHI、つまり立ち上がった状態を保持し、払出制御I/Oポート4120bから遊技球等貸出装装置接続端子板869を介してCRユニット6に出力する。

【1099】

ステップS806に続いて、エラーフラグ初期化処理を行い（ステップS808）、このルーチンを終了する。このエラーフラグ初期化処理では、ステップS802で確認した各種エラー情報に対応するエラーフラグに基づいて、エラーフラグの状態が、エラーが生じている旨を示すものである場合には、そのエラーフラグを初期化する。例えば、上述したリトライ動作が異常動作しているか否かを示すリトライエラーフラグRTERR-FLGが値1であるとき、つまりリトライ動作が異常動作しているときには、リトライエラーフラグRTERR-FLGに値0をセットして初期化する。このとき、上述した、PRDY信号の論理をHI、つまり立ち上がった状態を保持し、このPRDY信号の論理の状態をPRDY信号出力設定情報に設定してCR通信情報記憶領域に記憶する。これにより、図131の払出制御部電源投入時処理の払出制御部メイン処理におけるステップS554のCR通信処理で、払出制御内蔵RAMに記憶されているCR通信情報記憶領域からPRDY信号出力設定情報を読み出してこの読み出したPRDY信号出力設定情報、つまり論理がLOWであるPRDY信号を、払出制御I/Oポート4120bから遊技球等貸出装装置接続端子板869を介してCRユニット6に出力する。このように、リトライエラーフラグRTERR-FLGは、図144に示したリトライ動作監視処理におけるステップS780の判定で、不整合カウンタINCCの値が不整合しきい値INCTH以上であるときには、この内的要因が発生したことを契機として同処理のステップS786の処理でリトライエラーフラグRTERR-FLGに値1がセットされる一方、エラー解除スイッチ860aが操作されると、これを契機として、つまりこの外的要因が発生したことを契機としてリトライエラーフラグRTERR-FLGに値0がセットされて初期化されるようになっている。なお、リトライエラーフラグRTERR-FLGは、図97に示した、主制御基板4100に実装されたRAMクリアスイッチ4100eが操作されると、これを契機として、つまりエラー解除スイッチ860aが操作された場合と同様に、この外的要因が発生したことを契機として初期化されるようになっている。

【1100】

[15-13. CRユニットとの各種信号のやり取り]

次に、図131の払出制御部電源投入時処理の払出制御部メイン処理におけるステップS554のCR通信処理についてタイミングチャートを用いて説明する。このCR通信処理では、図98に示した、払出制御基板4110とCRユニット6との各種信号のやり取りを行う。まず、球貸しによる払出動作時の信号処理について説明し、続けてCRユニット6からの入力信号確認処理について説明する。ここでは、金額として200円分の遊技球の球数（本実施形態では、50球であり、金額として100円分の25球の払出動作を2回行っている。）を貸球数として、図19に示した、上皿301や下皿302に払い出す場合について説明する。なお、CRユニット6からのBRQ信号、BRDY信号及びCR接続信号は、払出制御内蔵RAMの入力情報記憶領域から入力情報を読み出してこの読み出した入力情報に記憶されているものであり、CR通信処理は、割り込みタイマ周期である1.75msごとに、入力情報からBRQ信号、BRDY信号及びCR接続信号の論理の状態を確認している。

【1101】

[15-13-1. 球貸しによる払出動作時の信号処理]

払出制御基板4110における払出制御部4120の払出制御MPU4120aは、払出制御内蔵RAMのCR通信情報記憶領域からPRDY信号出力設定情報を読み出してこの読み出したPRDY信号出力設定情報が、貸球を払い出すための払出動作が可能である旨を伝えるPRDY信号の論理の状態に設定されている場合には、図147(d)に示すように、貸球を払い出すための払出動作が可能である旨を伝えるために、PRDY信号

の論理をH Iとして、つまり立ち上げて保持して払出制御部4120の払出制御I/Oポート4120bから出力し、PRDYとして、遊技球等貸出装置接続端子板869を介して、CRユニット6に出力する(タイミングH0)。この状態で、例えば遊技者によって図17に示した貸球ユニット360の貸球ボタン361が押圧操作されると、球貸スイッチ365bのスイッチが入る(ONする)ようになっており、この球貸操作信号が図99に示したTDSとして度数表示板365から遊技球等貸出装置接続端子板869を介してCRユニット6に入力される。このTDSが入力されたCRユニット6は、金額として200円分の遊技球の球数を貸球数として上皿301や下皿302に払い出すため、図147(a)に示すように、貸球要求信号であるBRDYを、CRユニット6から遊技球等貸出装置接続端子板869を介して、払出制御基板4110(払出制御MPU4120a) 10
に出力し、その信号を立ち上げて保持する(タイミングH1)。このBRDYは、BRDY信号として払出制御I/Oポート4120bに入力される。

【1102】

このBRDY信号が入力された払出制御MPU4120aは、図147(b)に示すように、タイミングH1から貸出要望監視時間HA(本実施形態では、20ミリ秒(ms)~58msに設定されている。)が経過するまでに、CRユニット6から遊技球等貸出装置接続端子板869を介して、1回の払出動作で所定の貸球数(本実施形態では、25球であり、金額として100円に相当する。)を払い出すための1回の払出動作開始要求信号であるBRQが立ち上がるか否かを監視する。

【1103】

CRユニット6は、金額として200円分の遊技球の球数のうち、まず100円分の遊技球の球数を貸球数として上皿301や下皿302に払い出すため、図147(b)に示すように、タイミングH1から貸出要望監視時間HAが経過するまでに、BRQを、CRユニット6から遊技球等貸出装置接続端子板869を介して、CRユニット6に出力し、その信号を立ち上げて保持する(タイミングH2)。このBRQは、BRQ信号として払出制御I/Oポート4120bに入力される。

【1104】

払出制御MPU4120aは、図147(c)に示すように、タイミングH1から貸出要望監視時間HAが経過するまでにBRQ信号が立ち上がると、タイミングH2からBRQ要望了解ACK監視時間HB(本実施形態では、20ms±1msに設定されている。)が経過するまでに、1回の払出動作を開始した旨を伝えるために、EXS信号の論理をH Iとして、つまり立ち上げた状態を保持して払出制御I/Oポート4120bから出力し、EXSとして、遊技球等貸出装置接続端子板869を介して、CRユニット6に出力する(タイミングH3)。

【1105】

このEXSが入力されたCRユニット6は、図147(b)に示すように、タイミングH3から貸出指示監視時間HC(本実施形態では、20ms~58msに設定されている。)が経過するまでに、タイミングH2から立ち上げて保持したBRQを、CRユニット6から遊技球等貸出装置接続端子板869を介して、払出制御基板4110に出力し、その信号を立ち下げて保持する(タイミングH4)。

【1106】

払出制御MPU4120aは、図147(c)に示すように、タイミングH4から払出監視時間HD(本実施形態では、球払出時間に設定されている。)が経過するまでに、1回の払出動作を行って所定の貸球数だけ、つまり100円分の遊技球の球数を貸球数として上皿301や下皿302に払い出す。そして払出監視時間HDが経過すると、タイミングH3から立ち上げて保持したEXS信号を、その論理をLOWとして、つまり立ち下げた状態に保持して払出制御I/Oポート4120bから出力し、EXSとして、遊技球等貸出装置接続端子板869を介して、CRユニット6に出力する(タイミングH5)。

【1107】

CRユニット6は、金額として200円分の遊技球の球数のうち、残り100円分の遊

10

20

30

40

50

技球の球数を貸球数として上皿 301 や下皿 302 に払い出すため、図 147 (b) に示すように、タイミング H5 から次要求確認タイミング H E (本実施形態では、最大 268 ms に設定されている。) が経過するまでに、BRQ を、CR ユニット 6 から遊技球等貸出装置接続端子板 869 を介して、払出制御基板 4110 (払出制御 MPU 4120 a) に出力し、その信号を立ち上げて保持する (タイミング H6)。

【1108】

払出制御 MPU 4120 a は、上述した方法を用いて同様に、残り 100 円分の遊技球の球数を貸球数として上皿 301 や下皿 302 に払い出すと、図 147 (c) に示すように、立ち上げて保持した EXS 信号を、その論理を LOW として、つまり立ち下げた状態に保持して払出制御 I/O ポート 4120 b から出力し、EXS として、遊技球等貸出装置接続端子板 869 を介して、CR ユニット 6 に出力する (タイミング H7)。

10

【1109】

CR ユニット 6 は、タイミング H7 から CR ユニット 貸出完了監視時間 H F (本実施形態では、最大 268 ms に設定されている。) が経過するまでに、図 147 (a) に示すように、タイミング H1 から立ち上げて保持した BRDY を、CR ユニット 6 から遊技球等貸出装置接続端子板 869 を介して、払出制御基板 4110 (払出制御 MPU 4120 a) に出力し、その信号を立ち下げて保持する (タイミング H8)。

【1110】

上述した、貸出要望監視時間 H A、BRQ 要望了解 ACK 監視時間 H B、貸出指示監視時間 H C、払出監視時間 H D、次要求確認タイミング H E、CR ユニット 貸出完了監視時間 H F は、図 131 に示した払出制御部電源投入時処理 (払出制御部メイン処理) におけるステップ S552 のタイマ更新処理で計時されている。

20

【1111】

なお、払出制御 MPU 4120 a は、球切れ、球がみ、計数スイッチエラー、リトライエラー、満タン等が生じているとき場合には、CR ユニット 6 と通信中でないとき (CR ユニット 6 からの BRDY の論理が LOW、つまり立ち下がって保持されているとき) には、図 147 (d) に示すように、タイミング H1 から立ち上げて保持した PRDY 信号を、その論理を LOW として、つまり立ち下げた状態に保持して払出制御 I/O ポート 4120 b から出力し、PRDY として、遊技球等貸出装置接続端子板 869 を介して、CR ユニット 6 に出力する (タイミング H9)。一方、CR ユニット 6 と通信中であるとき (CR ユニット 6 からの BRDY の論理が HI、つまり立ち上がって保持されているとき) には、図示しないが、EXS 信号の論理の状態を維持し、払出制御 I/O ポート 4120 b から出力し、EXS として、遊技球等貸出装置接続端子板 869 を介して、CR ユニット 6 に出力する。「EXS 信号の論理の状態を維持」とは、EXS 信号の論理が LOW である (EXS 信号が立ち下がって保持されている) ときにはその論理 LOW を維持し、EXS 信号の論理が HI である (EXS 信号が立ち上がっている保持されている) ときにはその論理 HI を維持することである。

30

【1112】

このように、CR ユニット 6 は、払出制御基板 4110 における払出制御部 4120 の払出制御 MPU 4120 a と各種信号のやり取りを行い、払出制御 MPU 4120 a が金額として 200 円分の遊技球の球数を、金額として 100 円分の 25 球の払出動作を 2 回行うことによって、貸球数が 50 球となる遊技球を上皿 301 や下皿 302 に払い出している。なお、CR ユニット 6 の正面側に設けられている、図示しない設定部をホールの店員等が操作して、例えば、金額として 100 円分の遊技球の球数を貸球数として上皿 301 や下皿 302 に払い出すように設定した場合には、払出制御 MPU 4120 a が金額として 100 円分の 25 球の払出動作を 1 回行い、金額として 500 円分の遊技球の球数を貸球数として上皿 301 や下皿 302 に払い出すように設定した場合には、払出制御 MPU 4120 a が金額として 100 円分の 25 球の払出動作を 5 回行い、金額として 1000 円分の遊技球の球数を貸球数として上皿 301 や下皿 302 に払い出すように設定した場合には払出制御 MPU 4120 a が金額として 100 円分の 25 球の払出動作を 10 回

40

50

行うこととなる。

【1113】

[15-13-2. CRユニットからの入力信号確認処理]

払出制御基板4110における払出制御部4120の払出制御MPU4120aは、上述した貸出要望監視時間HAが経過しても、CRユニット6がBRQを、CRユニット6から遊技球等貸出装置接続端子板869を介して、払出制御基板4110に出力し、その信号を立ち上げていない場合や、上述した貸出指示監視時間HCが経過しても、CRユニット6がBRDYを、CRユニット6から遊技球等貸出装置接続端子板869を介して、払出制御基板4110に出力し、その信号を立ち下げていない場合や、上述した次要求確認タイミングHEが経過しても、CRユニット6がBRQを、CRユニット6から遊技球等貸出装置接続端子板869を介して、払出制御基板4110に出力し、その信号を立ち上げていない場合や、上述したCRユニット貸出完了監視時間HFが経過しても、CRユニット6がBRDYを、CRユニット6から遊技球等貸出装置接続端子板869を介して、払出制御基板4110に出力し、その信号を立ち下げていない場合には、上述した、PRDY及びEXSを用いて、BRQ及びBRDYが正常であるか否かの確認を行う。具体的には、払出制御MPU4120aは、図147(e)，(f)に示すように、BRQ及びBRDYが正常でないと判断すると(タイミングJ0)、このタイミングJ0から所定期間JA(本実施形態では、200ms±1msに設定されている。)の経過後に、PRDY信号の論理をLOWとして、つまり立ち下げた状態を保持して払出制御部4120の払出制御I/Oポート4120bから出力し、PRDYとして、遊技球等貸出装置接続端子板869を介して、CRユニット6に出力し、EXS信号の論理をLOWとして、つまり立ち下げた状態を保持して払出制御I/Oポート4120bから出力し、EXSとして、遊技球等貸出装置接続端子板869を介して、CRユニット6に出力する(タイミングJ1)。

【1114】

続いて払出制御MPU4120aは、タイミングJ1から所定期間JB(本実施形態では、200ms±1msに設定されている。)の経過後に、タイミングJ1から立ち下げて保持したPRDY信号を、その論理をHIとして、つまり立ち上げた状態に保持して払出制御I/Oポート4120bから出力し、PRDYとして、遊技球等貸出装置接続端子板869を介して、CRユニット6に出力する(タイミングJ2)。

【1115】

続いて払出制御MPU4120aは、タイミングJ2から所定期間JC(本実施形態では、100ms±1msに設定されている。)の経過後に、タイミングJ2から立ち上げて保持したPRDY信号を、その論理をLOWとして、つまり立ち下げた状態に保持して払出制御I/Oポート4120bから出力し、PRDYとして、遊技球等貸出装置接続端子板869を介して、CRユニット6に出力する(タイミングJ3)。

【1116】

続いて払出制御MPU4120aは、タイミングJ3から所定期間JD(本実施形態では、100ms±1msに設定されている。)の経過後に、タイミングJ3から立ち下げて保持したPRDY信号を、その論理をHIとして、つまり立ち上げた状態に保持して払出制御I/Oポート4120bから出力し、PRDYとして、遊技球等貸出装置接続端子板869を介して、CRユニット6に出力する(タイミングJ4)。

【1117】

続いて払出制御MPU4120aは、タイミングJ4から所定期間JE(本実施形態では、100ms±1msに設定されている。)の経過後に、タイミングJ4から立ち上げて保持したPRDY信号を、その論理をLOWとして、つまり立ち下げた状態に保持して払出制御I/Oポート4120bから出力し、PRDYとして、遊技球等貸出装置接続端子板869を介して、CRユニット6に出力する(タイミングJ5)。

【1118】

続いて払出制御MPU4120aは、タイミングJ5から所定期間JF(本実施形態で

10

20

30

40

50

は、 $10000\text{ms} \pm 1\text{ms}$ に設定されている。)の経過後に、タイミングJ5から立ち下げて保持したPRDY信号を、その論理をHIとして、つまり立ち上げた状態に保持して払出制御I/Oポート4120bから出力し、PRDYとして、遊技球等貸出装置接続端子板869を介して、CRユニット6に出力する(タイミングJ6)。

【1119】

上述した、所定期間JA～所定期間JFは、図131に示した払出制御部電源投入時処理(払出制御部メイン処理)におけるステップS552のタイマ更新処理で計時されている。

【1120】

[16. 周辺制御基板の各種制御処理]

次に、図97に示した、主制御基板4100(主制御MPU4100a)から各種コマンドを受信する周辺制御基板4140の各種処理について、図148～図154、図162～図164を参照して説明する。図148は周辺制御部電源投入時処理の一例を示すフローチャートであり、図149は周辺制御部Vblank割り込み処理の一例を示すフローチャートであり、図150は周辺制御部1msタイマ割り込み処理の一例を示すフローチャートであり、図151は測距センサへの電源供給シーケンスの一例を示すタイミングチャートであり、図152は周辺制御部コマンド受信割り込み処理の一例を示すフローチャートであり、図153は周辺制御部停電予告信号割り込み処理の一例を示すフローチャートであり、図154は回転検出スイッチ履歴作成処理の一例を示すフローチャートであり、図162は動作誘い演出に使用する測距センサと演出パターンとの関係の一例を示すテーブルであり、図163は使用制限かかる演出グループと代替演出グループとの関係の一例を示すテーブルであり、図164はガラス板の汚れ拭き取り領域の一例を示す図である。

【1121】

周辺制御基板4140は、図100に示したように、周辺制御部4150と液晶及び音制御部4160とから構成されており、ここでは、周辺制御部4150の各種制御処理について説明する。まず、周辺制御部電源投入時処理について説明し、続いて周辺制御部Vblank割り込み処理、周辺制御部1msタイマ割り込み処理、周辺制御部コマンド受信割り込み処理、周辺制御部停電予告信号割り込み処理、回転検出スイッチ履歴作成処理について説明する。回転検出スイッチ履歴作成処理は、後述する周辺制御部1msタイマ割り込み処理におけるステップS1108の操作ユニット情報取得処理の一処理として実行される。なお、本実施形態では、割り込み処理の優先順位として、周辺制御部停電予告信号割り込み処理が最も高く設定され、続いて周辺制御部1msタイマ割り込み処理、周辺制御部コマンド受信割り込み処理、そして周辺制御部Vblank割り込み処理という順番に設定されている。

【1122】

[16-1. 周辺制御部の各種制御処理]

[16-1-1. 周辺制御部電源投入時処理]

まず、周辺制御部電源投入時処理について、図148を参照して説明する。パチンコ遊技機1に電源が投入されると、図100に示した周辺制御部4150の周辺制御MPU4150aは、図148に示すように、周辺制御部電源投入時処理を行う。この周辺制御部電源投入時処理が開始されると、周辺制御MPU4150aは、初期設定処理を行う(ステップS1000)。この初期設定処理は、周辺制御MPU4150a自身を初期化する処理と、ホットスタート/コールドスタートの判定処理と、リセット後のウェイトタイマを設定する処理等を行う。周辺制御MPU4150aは、まず自身を初期化する処理を行うが、この周辺制御MPU4150aを初期化する処理にかかる時間は、マイクロ秒(μs)オーダーであり、極めて短い時間で周辺制御MPU4150aを初期化することができる。これにより、周辺制御MPU4150aは、割り込み許可が設定された状態となることによって、例えば、後述する周辺制御部コマンド受信割り込み処理において、主制御基板4100から出力される、図123及び図124に示した、遊技演出の制御に関する

コマンドやパチンコ遊技機 1 の状態に関するコマンド等の各種コマンドを受信することができる状態となる。

【1123】

ホットスタート／コールドスタートの判定処理では、図 101 に示した周辺制御 RAM 4150c については、そのバックアップ第 1 エリア 4150cb における、Bank 1 (1fr) 及び Bank 2 (1fr) にバックアップされている内容である演出バックアップ情報 (1fr) を比較するとともに、Bank 1 (1ms) 及び Bank 2 (1ms) にバックアップされている内容である演出バックアップ情報 (1ms) を比較し、そのバックアップ第 2 エリア 4150cc における、Bank 3 (1fr) 及び Bank 4 (1fr) にバックアップされている内容である演出バックアップ情報 (1fr) を比較するとともに、Bank 3 (1ms) 及び Bank 4 (1ms) にバックアップされている内容である演出バックアップ情報 (1ms) を比較し、この比較した内容が一致しているときには図 101 に示した周辺制御 RAM 4150c の通常使用する記憶領域である、Bank 0 (1fr) に対して Bank 1 (1fr) に記憶されている内容である演出バックアップ情報 (1fr) と、Bank 0 (1ms) に対して Bank 1 (1ms) に記憶されている内容である演出バックアップ情報 (1ms) と、をそれぞれコピーバックしてホットスタートとする一方、比較した内容が一致していないとき（つまり、不一致であるとき）には周辺制御 RAM 4150c の通常使用する記憶領域である、Bank 0 (1fr) 及び Bank 0 (1ms) に対してそれぞれ値 0 を強制的に書き込んでコールドスタートとする。

10

20

【1124】

またホットスタート／コールドスタートの判定処理では、図 101 に示した周辺制御 SRAM 4150d についても、そのバックアップ第 1 エリア 4150db における、Bank 1 (SRAM) 及び Bank 2 (SRAM) にバックアップされている内容である演出バックアップ情報 (SRAM) を比較するとともに、そのバックアップ第 2 エリア 4150dc における、Bank 3 (SRAM) 及び Bank 4 (SRAM) にバックアップされている内容である演出バックアップ情報 (SRAM) を比較する。この比較した内容が一致しているときには図 101 に示した周辺制御 SRAM 4150d の通常使用する記憶領域である Bank 0 (SRAM) に対して Bank 0 (SRAM) に記憶されている内容である演出バックアップ情報 (SRAM) をコピーバックしてホットスタートとする一方、比較した内容が一致していないとき（つまり、不一致であるとき）には周辺制御 SRAM 4150d の通常使用する記憶領域である Bank 0 (SRAM) に対して値 0 を強制的に書き込んでコールドスタートとする。このようなホットスタート又はコールドスタートに続いて、図 101 に示した周辺制御 RAM 4150c のバックアップ非管理対象ワークエリア 4150cf に対して値 0 を強制的に書き込んでゼロクリアする。そして周辺制御 MPU 4150a は、この初期化設定処理を行った後に、図 101 に示した周辺制御内蔵 WDT 4150af と、図 100 に示した周辺制御外部 WDT 4150e と、にクリア信号を出力して周辺制御 MPU 4150a にリセットがかからないようにしている。

30

【1125】

ステップ S1000 に続いて、現在時刻情報取得処理を行う（ステップ S1002）。この現在時刻情報取得処理では、図 100 に示した RTC 制御部 4165 の RTC 41654a の RTC 内蔵 RAM 4165aa から、年月日を特定するカレンダー情報と時分秒を特定する時刻情報とを取得して、図 101 に示した周辺制御 RAM 4150c の RTC 情報取得記憶領域 4150cad に、現在のカレンダー情報としてカレンダー情報記憶部にセットするとともに、現在の時刻情報として時刻情報記憶部にセットする。また、現在時刻情報取得処理では、液晶表示装置の輝度設定処理も行う。この液晶表示装置の輝度設定処理では、周辺制御 MPU 4150a が RTC 制御部 4165 の RTC 内蔵 RAM 4165aa から輝度設定情報を取得して、この取得した輝度設定情報に含まれる LED の輝度となるように、液晶表示装置 1900 のバックライトの輝度を調節して点灯する処理を行う。輝度設定情報は、上述したように、液晶表示装置 1900 のバックライトである L

40

50

LEDの輝度が100%～70%までに亘る範囲を5%刻みで調節するための輝度調節情報と、現在設定されている液晶表示装置1900のバックライトであるLEDの輝度と、が含まれているものである。液晶表示装置の輝度設定処理では、具体的には、RTC制御部4165のRTC内蔵RAM4165aaに記憶されている輝度設定情報に含まれるLEDの輝度が75%で液晶表示装置1900のバックライトを点灯するときには、輝度設定情報に含まれる輝度調節情報に基づいて液晶表示装置1900のバックライトの輝度を調節して点灯し、RTC制御部4165のRTC内蔵RAM4165aaに記憶されている輝度設定情報に含まれるLEDの輝度が80%で液晶表示装置1900のバックライトを点灯するときには、輝度設定情報に含まれる輝度調節情報に基づいて液晶表示装置1900のバックライトの輝度を調節して点灯する。なお、この液晶表示装置の輝度設定処理では、上述した、液晶表示装置1900の使用時間に応じて液晶表示装置1900の輝度を補正するための輝度補正プログラムと同様な補正が全く行われなくなっている。これは、この液晶表示装置の輝度設定処理に輝度補正プログラムと同様な補正プログラムが組み込まれることにより、液晶表示装置の輝度設定処理が実行されるごとに、LEDの輝度が100%に向かって補正されるのを防止するためである。本実施形態では、周辺制御MPU4150aがRTC4165aのRTC内蔵RAM4165aaからカレンダー情報と時刻情報とを取得するのは、電源投入時の1回のみとなっている。また周辺制御MPU4150aは、この現在時刻情報取得処理を行った後に、周辺制御内蔵WDT4150afと周辺制御外部WDT4150eとにクリア信号を出力して周辺制御MPU4150aにリセットがかからないようにしている。

10

20

【1126】

ステップS1002に続いて、Vblank信号検出フラグVB-FLGに値0をセットする(ステップS1006)。このVblank信号検出フラグVB-FLGは、後述する周辺制御部定常処理を実行するか否かを決定するためのフラグであり、周辺制御部定常処理を実行するとき値1、周辺制御部定常処理を実行しないとき値0にそれぞれ設定される。Vblank信号検出フラグVB-FLGは、周辺制御MPU4150aからの画面データを受け入れることができる状態である旨を伝えるVblank信号が音源内蔵VDP4160aから入力されたことを契機として実行される後述する周辺制御部Vblank信号割り込み処理において値1がセットされるようになっている。このステップS1006では、Vblank信号検出フラグVB-FLGに値0をセットすることによりVblank信号検出フラグVB-FLGを一度初期化している。また周辺制御MPU4150aは、このVblank信号検出フラグVB-FLGに値0をセットした後に、周辺制御内蔵WDT4150afと周辺制御外部WDT4150eとにクリア信号を出力して周辺制御MPU4150aにリセットがかからないようにしている。

30

【1127】

ステップS1006に続いて、Vblank信号検出フラグVB-FLGが値1であるかを判定する(ステップS1008)。このVblank信号検出フラグVB-FLGが値1でない(値0である)ときには、再びステップS1008に戻ってVblank信号検出フラグVB-FLGが値1であるかを繰り返し判定する。このような判定を繰り返すことにより、周辺制御部定常処理を実行するまで待機する状態となる。また周辺制御MPU4150aは、このVblank信号検出フラグVB-FLGが値1であるかを判定した後に、周辺制御内蔵WDT4150afと周辺制御外部WDT4150eとにクリア信号を出力して周辺制御MPU4150aにリセットがかからないようにしている。

40

【1128】

ステップS1008でVblank信号検出フラグVB-FLGが値1であるとき、つまり周辺制御部定常処理を実行するときには、まず定常処理中フラグSP-FLGに値1をセットする(ステップS1009)。この定常処理中フラグSP-FLGは、周辺制御部定常処理を実行中であるとき値1、周辺制御部定常処理を実行完了したとき値0にそれぞれセットされる。

【1129】

50

ステップ S 1 0 0 9 に続いて、1 m s 割り込みタイマ起動処理を行う（ステップ S 1 0 1 0）。この 1 m s 割り込みタイマ起動処理では、後述する周辺制御部 1 m s タイマ割り込み処理を実行するための 1 m s 割り込みタイマを起動するとともに、この 1 m s 割り込みタイマが起動して周辺制御部 1 m s タイマ割り込み処理が実行された回数をカウントするための 1 m s タイマ割り込み実行回数 S T N に値 1 をセットして 1 m s タイマ割り込み実行回数 S T N の初期化も行う。この 1 m s タイマ割り込み実行回数 S T N は周辺制御部 1 m s タイマ割り込み処理で更新される。

【 1 1 3 0 】

ステップ S 1 0 1 0 に続いて、ランプデータ出力処理を行う（ステップ S 1 0 1 2）。このランプデータ出力処理では、図 1 0 0 に示したランプ駆動基板 4 1 7 0 への D M A シリアル連続送信を行う。ここでは、図 1 0 1 に示した周辺制御 M P U 4 1 5 0 a の周辺制御 D M A コントローラ 4 1 5 0 a c を利用してランプ駆動基板用シリアル I / O ポート連続送信を行う。このランプ駆動基板用シリアル I / O ポート連続送信が開始されるときには、図 1 0 1 に示した周辺制御 M P U 4 1 5 0 a に外付けされる周辺制御 R A M 4 1 5 0 c のランプ駆動基板側送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a a に、図 9 5 に示した遊技盤 4 に設けた各種装飾基板の複数の L E D への点灯信号、点滅信号、又は階調点灯信号を出力するための遊技盤側発光データ S L - D A T が後述するランプデータ作成処理で作成されてセットされた状態となっている。図 1 0 1 に示した周辺制御 M P U 4 1 5 0 a の周辺制御 C P U コア 4 1 5 0 a a は、周辺制御 D M A コントローラ 4 1 5 0 a c の要求要因にランプ駆動基板用シリアル I / O ポートの送信を指定し、ランプ駆動基板側送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a a の先頭アドレスに格納された遊技盤側発光データ S L - D A T のうちの最初の 1 バイトを、外部バス 4 1 5 0 h、周辺制御バスコントローラ 4 1 5 0 a d、そして周辺バス 4 1 5 0 a i を介して、ランプ駆動基板用シリアル I / O ポートの送信バッファレジスタに転送して書き込む。これにより、ランプ駆動基板用シリアル I / O ポートは、この書き込まれた送信バッファレジスタのデータを送信シフトレジスタに転送し、遊技盤側発光クロック信号 S L - C L K と同期して送信シフトレジスタの 1 バイトのデータを、1 ビットずつ送信開始する。周辺制御 D M A コントローラ 4 1 5 0 a c は、ランプ駆動基板用シリアル I / O ポートの送信割り込み要求が発生するごとに、これを契機として（本実施形態では、ランプ駆動基板用シリアル I / O ポートの送信バッファレジスタに書き込まれた 1 バイトのデータが送信シフトレジスタに転送され、その送信バッファレジスタに 1 バイトのデータがなくなって空となったことを契機としている。）、周辺制御 C P U コア 4 1 5 0 a a がバスを使用していない場合に、ランプ駆動基板側送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a a に格納された残りの遊技盤側発光データ S L - D A T を 1 バイトずつ、外部バス 4 1 5 0 h、周辺制御バスコントローラ 4 1 5 0 a d、そして周辺バス 4 1 5 0 a i を介して、ランプ駆動基板用シリアル I / O ポートの送信バッファレジスタに転送して書き込むことで、ランプ駆動基板用シリアル I / O ポートは、この書き込まれた送信バッファレジスタのデータを送信シフトレジスタに転送し、遊技盤側発光クロック信号 S L - C L K と同期して送信シフトレジスタの 1 バイトのデータを、1 ビットずつ送信開始し、ランプ駆動基板用シリアル I / O ポートによる連続送信を行っている。

【 1 1 3 1 】

またランプデータ出力処理では、図 1 0 0 に示した枠装飾駆動アンプ基板 1 9 4 への D M A シリアル連続送信処理を行う。ここでも、周辺制御 M P U 4 1 5 0 a の周辺制御 D M A コントローラ 4 1 5 0 a c を利用して枠装飾駆動アンプ基板 L E D 用シリアル I / O ポート連続送信を行う。この枠装飾駆動アンプ基板 L E D 用シリアル I / O ポート連続送信が開始されるときには、図 1 0 1 に示した周辺制御 M P U 4 1 5 0 a に外付けされる周辺制御 R A M 4 1 5 0 c の枠装飾駆動アンプ基板側 L E D 用送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a b に、図 5 3 に示した扉枠 5 に設けた各種装飾基板の複数の L E D への点灯信号、点滅信号又は階調点灯信号を出力するための扉側発光データ S T L - D A T が後述するランプデータ作成処理で作成されてセットされた状態となっている。周辺制御 M P U 4 1 5 0 a の周辺制御 C P U コア 4 1 5 0 a a は、周辺制御 D M A コントローラ 4 1 5 0 a c の要求

要因に枠装飾駆動アンプ基板LED用シリアルI/Oポートの送信を指定し、枠装飾駆動アンプ基板側LED用送信データ記憶領域4150cabの先頭アドレスに格納された扉側発光データSTL-DATのうちの最初の1バイトを、外部バス4150h、周辺制御バスコントローラ4150ad、そして周辺バス4150aiを介して、枠装飾駆動アンプ基板LED用シリアルI/Oポートの送信バッファレジスタに転送して書き込む。これにより、枠装飾駆動アンプ基板LED用シリアルI/Oポートは、この書き込まれた送信バッファレジスタのデータを送信シフトレジスタに転送し、扉側発光クロック信号STL-CLKと同期して送信シフトレジスタの1バイトのデータを、1ビットずつ送信開始する。周辺制御DMAコントローラ4150acは、枠装飾駆動アンプ基板LED用シリアルI/Oポートの送信割り込み要求が発生するごとに、これを契機として（本実施形態では、枠装飾駆動アンプ基板LED用シリアルI/Oポートの送信バッファレジスタに書き込まれた1バイトのデータが送信シフトレジスタに転送され、その送信バッファレジスタに1バイトのデータがなくなって空となったことを契機としている。）、周辺制御CPUコア4150aaがバスを使用していない場合に、枠装飾駆動アンプ基板側LED用送信データ記憶領域4150cabに格納された残りの扉側発光データSTL-DATを1バイトずつ、外部バス4150h、周辺制御バスコントローラ4150ad、そして周辺バス4150aiを介して、枠装飾駆動アンプ基板LED用シリアルI/Oポートの送信バッファレジスタに転送して書き込むことで、枠装飾駆動アンプ基板LED用シリアルI/Oポートは、この書き込まれた送信バッファレジスタのデータを送信シフトレジスタに転送し、扉側発光クロック信号STL-CLKと同期して送信シフトレジスタの1バイトのデータを、1ビットずつ送信開始し、枠装飾駆動アンプ基板LED用シリアルI/Oポートによる連続送信を行っている。

【1132】

ステップS1012に続いて操作ユニット監視処理を行う（ステップS1014）。この操作ユニット監視処理では、後述する周辺制御部1msタイマ割り込み処理における操作ユニット情報取得処理において、図43に示した操作ユニット400に設けられた各種検出スイッチからの検出信号に基づいてダイヤル操作部401の回転（回転方向）及び押圧操作部405の操作等を取得した各種情報（例えば、操作ユニット400に設けられた各種検出スイッチからの検出信号に基づいて作成するダイヤル操作部401の回転（回転方向）履歴情報、及び押圧操作部405の操作履歴情報など。）がセットされる図101に示した周辺制御RAM4150cの操作ユニット情報取得記憶領域4150caiに基づいて、ダイヤル操作部401の回転方向や押圧操作部405の操作有無を監視し、ダイヤル操作部401の回転方向や押圧操作部405の操作の状態を遊技演出に反映するか否かを適宜決定する。

【1133】

ステップS1014に続いて、表示データ出力処理を行う（ステップS1016）。この表示データ出力処理では、後述する表示データ作成処理で音源内蔵VDP4160aの内蔵VRAM上に生成した1画面分（1フレーム分）の描画データを液晶表示装置1900に出力する。これにより、液晶表示装置1900にさまざまな画面が描画される。なお、表示データ出力処理では、音源内蔵VDP4160aの描画能力を超える描画を行った場合には、生成した1画面分（1フレーム分）の描画データを液晶表示装置1900への出力をキャンセルするようになっている。これにより、処理時間の遅れを防止することができるが、いわゆるコマ落ちが発生することとなるものの、ステップS1012のランプデータ出力処理による、図95に示した遊技盤4に設けた各種装飾基板の複数のLED、及び図53に示した扉枠5に設けた各種装飾基板の複数のLEDによる演出と、後述する音データ出力処理による、本体枠3に設けたスピーカ821及び扉枠5に設けたスピーカ130、222、262から各種演出に合わせた音楽や効果音等による演出と、の同期を優先することができる仕組みとなっている。

【1134】

ステップS1016に続いて、音データ出力処理を行う（ステップS1018）。この

音データ出力処理では、後述する音データ作成処理で音源内蔵VDP4160aに設定された音楽及び効果音等の音データをシリアル化したオーディオデータとしてオーディオデータ送信IC4160cに出力したり、音楽及び効果音のほかに報知音や告知音の音データをシリアル化したオーディオデータとしてオーディオデータ送信IC4160cに出力したりする。このオーディオデータ送信IC4160cは、音源内蔵VDP4160aからのシリアル化したオーディオデータが入力されると、右側オーディオデータを、プラス信号及びマイナス信号とする差分方式のシリアルデータとして梓装飾駆動アンプ基板194に向かって送信するとともに、左側オーディオデータを、プラス信号及びマイナス信号とする差分方式のシリアルデータとして梓装飾駆動アンプ基板194に向かって送信する。これにより、本体梓3に設けたスピーカ821及び扉梓5に設けたスピーカ130、222、262から各種演出に合わせた音楽や効果音等がステレオ再生されたりするほか、報知音や告知音もステレオ再生されたりする。

10

【1135】

ステップS1018に続いて、スケジューラ更新処理を行う（ステップS1020）。このスケジューラ更新処理では、図101に示した周辺制御RAM4150cのスケジュールデータ記憶領域4150caeにセットされた各種スケジュールデータを更新する。例えば、スケジューラ更新処理では、スケジュールデータ記憶領域4150caeにセットされた画面生成用スケジュールデータを構成する時系列に配列された画面データのうち、先頭の画面データから何番目の画面データを音源内蔵VDP4160aに出力するのかを指示するために、ポインタを更新する。なお、後述する受信コマンド解析処理において受信したコマンドが図95に示した測距センサSA～SDを用いてパチンコ遊技機1の対面に着座する遊技者が遊技窓101の前方において動かした遊技者の腕又は手等を演出に反映させる動作誘い演出を行うものである場合には、後述する測距センサ情報取得処理において取得した遊技者の腕又は手等の位置やその動かした方向の履歴情報に基づいて、遊技者の腕又は手等の動作を演出に反映させると決定したときには、反映させた演出の画面データを、その反映させる時期である先頭の画面データからn番目の画面データとして、音源内蔵VDP4160aに出力するのかを指示するために、ポインタを更新する。反映させた画面データによる演出の進行がすべて終了すると、その反映させた画面データによる演出が進行した画面データの総数だけ「n」に加算されて、先頭の画面データからその加算された値の次の値の画面データを音源内蔵VDP4160aに出力するよう指示するために、ポインタを更新する。換言すると、例えば、受信コマンド解析処理において受信したコマンドが測距センサSA～SDを用いてパチンコ遊技機1の対面に着座する遊技者が遊技窓101の前方において動かした遊技者の腕又は手等を演出に反映させる動作誘い演出Aを行うものである場合には、スケジューラ更新処理では、スケジュールデータ記憶領域4150caeにセットされた画面生成用スケジュールデータを構成する時系列に配列された画面データA(0)～A(2000)のうち、先頭の画面データから何番目の画面データを音源内蔵VDP4160aに出力するのかを指示するために、ポインタを更新する。まず、画面データA(0)～A(999)までによる演出の進行を行うために、これらの画面データA(0)～A(999)を1つずつ順番に音源内蔵VDP4160aに出力するよう指示するために、ポインタを更新する。そして、測距センサ情報取得処理において取得した遊技者の腕又は手等の位置やその動かした方向の履歴情報に基づいて、遊技者の腕又は手等の動作を演出に反映させると決定したときには、反映させた演出の画面データA1(0)～A1(499)のうちその最初の画面データA1(0)を、その反映させる時期である先頭の画面データから1001番目の画面データA(1000)として、音源内蔵VDP4160aに出力するよう指示するために、ポインタを更新する。この反映させた画面データA1(0)～A1(499)による演出の進行にともなって反映させた画面データA1(k)の「k」の値も増加し（つまり、A1(0)、A1(1)、・・・、A1(499)という具合に1つずつ順番に演出が進行する。）、反映させた画面データによる演出の進行がすべて終了すると、その反映させた画面データによる演出が進行した画面データの総数（ここでは、「k」の値が値0～値499であるため、総数が値

20

30

40

50

500となる。)だけ、スケジュールデータ記憶領域4150caeにセットされた画面生成用スケジュールデータを構成する時系列に配列された画面データA(999)の値999に値500が加算されて、先頭の画面データからその加算された値(値1499(=値999+値500))の次の値(値1500(=値1499+値1))の画面データA(1500)を音源内蔵VDP4160aに出力するよう指示するために、ポインタを更新する。

【1136】

またスケジューラ更新処理では、スケジュールデータ記憶領域4150caeにセットされた発光態様生成用スケジュールデータを構成する時系列に配列された発光データのうち、先頭の発光データから何番目の発光データを各種LEDの発光態様とするのかを指示するために、ポインタを更新する。

10

【1137】

またスケジューラ更新処理では、スケジュールデータ記憶領域4150caeにセットされた音生成用スケジュールデータを構成する時系列に配列された、音楽や効果音等の音データ、報知音や告知音の音データを指示する音指令データのうち、先頭の音指令データから何番目の音指令データを音源内蔵VDP4160aに出力するのかを指示するために、ポインタを更新する。

【1138】

またスケジューラ更新処理では、スケジュールデータ記憶領域4150caeにセットされた電氣的駆動源スケジュールデータを構成する時系列に配列されたモータやソレノイド等の電氣的駆動源の駆動データのうち、先頭の駆動データから何番目の駆動データを出力対象とするのかを指示するために、ポインタを更新する。電氣的駆動源スケジュールデータを構成する時系列に配列されたモータやソレノイド等の電氣的駆動源の駆動データは、後述する、1msタイマ割り込みが発生するごとに繰り返し実行される周辺制御部1msタイマ割り込み処理におけるモータ及びソレノイド駆動処理で更新される。この1msタイマ割り込みが発生するごとに繰り返し実行されるモータ及びソレノイド駆動処理では、ポインタが指示する駆動データに従ってモータやソレノイド等の電氣的駆動源を駆動するとともに、時系列に規定された次の駆動データにポインタを更新し、自身の処理を実行するごとに、ポインタを更新する。つまり、モータ及びソレノイド駆動処理において更新したポインタの指示する駆動データは、スケジューラ更新処理において強制的に更新される仕組みとなっているため、仮に、モータ及びソレノイド駆動処理においてポインタが何らかの原因で本来指示するはずの駆動データから他の駆動データを指示することとなっても、スケジューラ更新処理において強制的に本来指示するはずの駆動データに指示するように強制的に更新されるようになっている。

20

30

【1139】

ステップS1020に続いて、受信コマンド解析処理を行う(ステップS1022)。この受信コマンド解析処理では、主制御基板4100から送信された各種コマンドを、後述する周辺制御部コマンド受信割り込み処理で受信してその受信した各種コマンドの解析を行う。主制御基板4100からの各種コマンドは、周辺制御部コマンド受信割り込み処理で受信されて図101に示した周辺制御RAM4150cの受信コマンド記憶領域4150cacに記憶されるようになっており、受信コマンド解析処理では、受信コマンド記憶領域4150cacに記憶された各種コマンドの解析を行う。各種コマンドには、図123に示した、特図1同調演出関連に区分される各種コマンド、特図2同調演出関連に区分される各種コマンド、大当り関連に区分される各種コマンド、電源投入に区分される各種コマンド、普図同調演出関連に区分される各種コマンド、普通電役演出関連に区分される各種コマンド、図124に示した、報知表示に区分される各種コマンド、状態表示に区分される各種コマンド、テスト関連に区分される各種コマンド及びその他に区分される各種コマンドがある。

40

【1140】

また、受信コマンド解析処理では、後述する測距センサ情報取得処理の一処理として実

50

行される汚れチェック制御処理において測距センサ情報取得記憶領域にセットされる、測距センサ S A ～ S D の検出領域 R G N A ～ R G N D 内においてガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 に付着したタバコのヤニ、ホコリや手のあと等の汚れの有無に基づいて主制御基板 4 1 0 0 からの各種コマンドのうち、後述する動作誘い演出に関するコマンドに従って演出パターンを設定するか否かを判定するとともに、そのコマンドに従わず他の演出パターンを選択して設定する演出パターン選択設定制御処理も実行する。

【 1 1 4 1 】

まず、この判定選択設定制御処理を説明する前に、動作誘い演出について簡単に説明すると、動作誘い演出には、群予告演出、一刀両断演出、キャラクタ移動演出、宝箱演出、及び物資獲得演出等がある。群予告演出はキャラクタを複数出現させたりする演出であり、一刀両断演出は装飾図柄を 2 つに切り分ける演出であり、キャラクタ移動演出はキャラクタを移動させる演出であり、宝箱演出は宝箱を揺すって蓋を開ける演出であり、物資獲得演出は飛び込んでくる物資を受け止める演出である。群予告演出の演出パターンについて説明すると、図 1 6 2 に示すように、群予告演出は、グループ G R P A 1 ～ G R P A 9 に分けられている。グループ G R P A 1 は、液晶表示装置 1 9 0 0 の表示領域を上下左右に 4 分割した各領域のうち、4 分割された左の領域を監視する測距センサ S A からの検出信号に基づいて演出を進行するものであり、演出パターンが P T N A 1 ～ P T N A 5 の種類が割り当てられている。グループ G R P A 2 は、液晶表示装置 1 9 0 0 の表示領域を上下左右に 4 分割した各領域のうち、4 分割された上の領域を監視する測距センサ S B からの検出信号に基づいて演出を進行するものであり、演出パターンが P T N A 6 ～ P T N A 1 0 の 5 種類が割り当てられている。グループ G R P A 3 は、液晶表示装置 1 9 0 0 の表示領域を上下左右に 4 分割した各領域のうち、4 分割された右の領域を監視する測距センサ S C からの検出信号に基づいて演出を進行するものであり、演出パターンが P T N A 1 1 ～ P T N A 1 5 の 5 種類が割り当てられている。グループ G R P A 4 は、液晶表示装置 1 9 0 0 の表示領域を上下左右に 4 分割した各領域のうち、4 分割された下の領域を監視する測距センサ S D からの検出信号に基づいて演出を進行するものであり、演出パターンが P T N A 1 6 ～ P T N A 2 0 の 5 種類が割り当てられている。グループ G R P A 5 は、測距センサ S A , S B からの検出信号に基づいて演出を進行するものであり、演出パターンが P T N A 2 1 ～ P T N A 2 5 の 5 種類が割り当てられている。グループ G R P A 6 は、測距センサ S A , S D からの検出信号に基づいて演出を進行するものであり、演出パターンが P T N A 2 6 ～ P T N A 3 0 の 5 種類が割り当てられている。グループ G R P A 7 は、測距センサ S B , S C からの検出信号に基づいて演出を進行するものであり、演出パターンが P T N A 3 1 ～ P T N A 3 5 の 5 種類が割り当てられている。グループ G R P A 8 は、測距センサ S C , S D からの検出信号に基づいて演出を進行するものであり、演出パターンが P T N A 3 6 ～ P T N A 4 0 の 5 種類が割り当てられている。グループ G R P A 9 は、測距センサ S A ～ S D からの検出信号に基づいて演出を進行するものであり、演出パターンが P T N A 4 1 ～ P T N A 4 5 の 5 種類が割り当てられている。

【 1 1 4 2 】

一刀両断演出も、図 1 6 2 に示すように、グループ G R P B 1 ～ G R P B 9 に分けられており、各グループは、演出パターン P T N B 1 から P T N B 4 5 に向かって、群予告演出と同様に、5 種類の演出パターンが順番に割り当てられている。キャラクタ移動演出も、図 1 6 2 に示すように、グループ G R P C 1 ～ G R P C 9 に分けられており、各グループは、演出パターン P T N C 1 から P T N C 4 5 に向かって、群予告演出、及び一刀両断演出と同様に、5 種類の演出パターンが順番に割り当てられている。宝箱演出も、図 1 6 2 に示すように、グループ G R P D 1 ～ G R P D 9 に分けられており、各グループは、演出パターン P T N D 1 から P T N D 4 5 に向かって、群予告演出、一刀両断演出、及びキャラクタ移動演出と同様に、5 種類の演出パターン

が順番に割り当てられている。

【1143】

次に、判定選択設定制御処理について説明する。この判定選択設定制御処理では、後述する測距センサ情報取得処理の一処理として実行される汚れチェック制御処理において測距センサ情報取得記憶領域にセットされる、測距センサSA～SDの検出領域RNA～RND内においてガラスユニット590のガラス板594に付着したタバコのヤニ、ホコリや手のあと等の汚れの有無に基づいて主制御基板4100からの各種コマンドのうち、後述する動作誘い演出に関するコマンドに従って演出パターンを設定するか否かを判定するとともに、そのコマンドに従わず他の演出パターンを選択して設定する。

【1144】

具体的には、図163に示すように、液晶表示装置1900の表示領域を上下左右に4分割した各領域のうち、4分割された左の領域を監視する測距センサSAの検出領域RNA内においてガラスユニット590のガラス板594に付着したタバコのヤニ、ホコリや手のあと等の汚れがある場合には、測距センサSAを用いる、GRPn1, GRPn5, GRPn6, GRPn9（ここで「n」は、文字A～Eのいずれかが入る。以下、同じ。文字Aが入る場合には群予告演出のグループを示すGRPAとなり、文字Bが入る場合には一刀両断演出のグループを示すGRPBとなり、文字Cが入る場合にはキャラクタ移動演出のグループを示すGRPCとなり、文字Dが入る場合には宝箱演出のグループを示すGRPDとなり、文字Eが入る場合には物資獲得演出のグループを示すGRPEとなる。）に含まれるすべての演出パターンが使用制限され、この使用制限される演出の代替演出として測距センサSAを用いない、GRPn2, GRPn3, GRPn4, GRPn7, GRPn8に含まれるすべての演出パターンの中からいずれか1つの演出パターンを選択して実行する演出パターンとして設定する。

【1145】

液晶表示装置1900の表示領域を上下左右に4分割した各領域のうち、4分割された上の領域を監視する測距センサSBの検出領域RNB内においてガラスユニット590のガラス板594に付着したタバコのヤニ、ホコリや手のあと等の汚れがある場合には、測距センサSBを用いる、GRPn2, GRPn5, GRPn7, GRPn9に含まれるすべての演出パターンが使用制限され、この使用制限される演出の代替演出として測距センサSBを用いない、GRPn1, GRPn3, GRPn4, GRPn6, GRPn8に含まれるすべての演出パターンの中からいずれか1つの演出パターンを選択して実行する演出パターンとして設定する。

【1146】

液晶表示装置1900の表示領域を上下左右に4分割した各領域のうち、4分割された右の領域を監視する測距センサSCの検出領域RNC内においてガラスユニット590のガラス板594に付着したタバコのヤニ、ホコリや手のあと等の汚れがある場合には、測距センサSCを用いる、GRPn3, GRPn7, GRPn8, GRPn9に含まれるすべての演出パターンが使用制限され、この使用制限される演出の代替演出として測距センサSCを用いない、GRPn1, GRPn2, GRPn4, GRPn5, GRPn6に含まれるすべての演出パターンの中からいずれか1つの演出パターンを選択して実行する演出パターンとして設定する。

【1147】

液晶表示装置1900の表示領域を上下左右に4分割した各領域のうち、4分割された下の領域を監視する測距センサSDの検出領域RND内においてガラスユニット590のガラス板594に付着したタバコのヤニ、ホコリや手のあと等の汚れがある場合には、測距センサSDを用いる、GRPn4, GRPn6, GRPn8, GRPn9に含まれるすべての演出パターンが使用制限され、この使用制限される演出の代替演出として測距センサSDを用いない、GRPn1, GRPn2, GRPn3, GRPn5, GRPn7に含まれるすべての演出パターンの中からいずれか1つの演出パターンを選択して実行する演出パターンとして設定する。

【1148】

測距センサSA, SBの検出領域RGNA, RGNB内においてガラスユニット590のガラス板594に付着したタバコのヤニ、ホコリや手のあと等の汚れがある場合には、測距センサSA, SBを用いる、GRPn1, GRPn2, GRPn5, GRPn6, GRPn7, GRPn9に含まれるすべての演出パターンが使用制限され、この使用制限される演出の代替演出として測距センサSA, SBを用いない、GRPn3, GRPn4, GRPn8に含まれるすべての演出パターンの中からいずれか1つの演出パターンを選択して実行する演出パターンとして設定する。

【1149】

測距センサSA, SDの検出領域RGNA, RGNB内においてガラスユニット590のガラス板594に付着したタバコのヤニ、ホコリや手のあと等の汚れがある場合には、測距センサSA, SDを用いる、GRPn1, GRPn4, GRPn5, GRPn6, GRPn8, GRPn9に含まれるすべての演出パターンが使用制限され、この使用制限される演出の代替演出として測距センサSA, SDを用いない、GRPn2, GRPn3, GRPn7に含まれるすべての演出パターンの中からいずれか1つの演出パターンを選択して実行する演出パターンとして設定する。

【1150】

測距センサSB, SCの検出領域RGNB, RGNB内においてガラスユニット590のガラス板594に付着したタバコのヤニ、ホコリや手のあと等の汚れがある場合には、測距センサSB, SCを用いる、GRPn2, GRPn3, GRPn5, GRPn7, GRPn8, GRPn9に含まれるすべての演出パターンが使用制限され、この使用制限される演出の代替演出として測距センサSB, SCを用いない、GRPn1, GRPn4, GRPn6に含まれるすべての演出パターンの中からいずれか1つの演出パターンを選択して実行する演出パターンとして設定する。

【1151】

測距センサSC, SDの検出領域RGNB, RGNB内においてガラスユニット590のガラス板594に付着したタバコのヤニ、ホコリや手のあと等の汚れがある場合には、測距センサSC, SDを用いる、GRPn3, GRPn4, GRPn6, GRPn7, GRPn8, GRPn9に含まれるすべての演出パターンが使用制限され、この使用制限される演出の代替演出として測距センサSC, SDを用いない、GRPn1, GRPn2, GRPn5に含まれるすべての演出パターンの中からいずれか1つの演出パターンを選択して実行する演出パターンとして設定する。

【1152】

測距センサSA~SDのすべての検出領域RGNA~RGNB内においてガラスユニット590のガラス板594に付着したタバコのヤニ、ホコリや手のあと等の汚れがある場合には、測距センサSA~SDを用いる、GRPn1~GRPn9に含まれるすべての演出パターンが使用制限され、動作誘い演出が全く実行されない。この場合、使用制限される演出の代替演出として、例えば、本実施形態では後述する装飾図柄が変動開始して変動終了するまでの変動態様を単に液晶表示装置1900に変動表示するという単調な演出となる。

【1153】

このように、判定選択設定制御処理では、後述する測距センサ情報取得処理の一処理として実行される汚れチェック制御処理において測距センサ情報取得記憶領域にセットされる、測距センサSA~SDの検出領域RGNA~RGNB内においてガラスユニット590のガラス板594に付着したタバコのヤニ、ホコリや手のあと等の汚れがない場合には、主制御基板4100からコマンドに従った動作誘い演出を実行するためにコマンドに対応する演出グループの演出パターンを設定する一方、測距センサSA~SDの検出領域RGNA~RGNB内においてガラスユニット590のガラス板594に付着したタバコのヤニ、ホコリや手のあと等の汚れがある場合には、主制御基板4100からコマンドに従った動作誘い演出を実行しないものの、使用しないように設定した測距センサを用いる動

10

20

30

40

50

作誘い演出に見舞う演出を、他の動作誘い演出の中から選択して実行するために演出グループの演出パターンを選択して設定するようになっている。したがって、ガラスユニット 590 のガラス板 594 に付着したタバコのヤニ、ホコリや手のあと等の汚れがある領域以外の領域（汚れがない領域）において動作誘い演出という遊技演出を進行することができるようになっているため、遊技者の遊技意欲の低下を抑制することができる。

【1154】

なお、測距センサ SA～SD の検出領域 R G N A～R G N D 内においてガラスユニット 590 のガラス板 594 に付着したタバコのヤニ、ホコリや手のあと等の汚れがある場合に選択して設定される演出パターンの選択方法については、例えば、後述する、周辺制御部電源投入時処理の周辺制御部定常処理及び／又は周辺制御部 1ms タイマ割り込み処理において、所定の乱数を更新してその乱数を抽出して選択して設定してもよいし、一の演出パターンに使用制限がかかった場合にこれに替わる代替演出パターンを選択して設定することができる代替演出パターン選択設定テーブルを予め作成して周辺制御部 4150 の周辺制御 ROM 4150b に記憶させて、この記憶させた代替演出パターン選択設定テーブルを参照して代替演出パターンを選択して設定してもよい。

【1155】

図 148 に戻り、ステップ S1022 に続いて、警告処理を行う（ステップ S1024）。この警告処理では、ステップ S1022 の受信コマンド解析処理で解析したコマンドに、図 124 に示した報知表示に区分される各種コマンドが含まれているときには、各種異常報知を実行するための異常表示態様に設定されている、画面生成用スケジュールデータ、発光態様生成用スケジュールデータ、音生成用スケジュールデータ、及び電氣的駆動源スケジュールデータ等を、周辺制御部 4150 の周辺制御 ROM 4150b 又は周辺制御 RAM 4150c の各種制御データコピーエリア 4150ce から抽出して周辺制御 RAM 4150c のスケジュールデータ記憶領域に 4150cae にセットする。なお、警告処理では、複数の異常が同時に発生した場合には、予め登録した優先度の高い順から異常報知から行われ、その異常が解決して残っている他の異常報知に自動的に遷移するようになっている。これにより、一の異常が発生した後であってその異常を解決する前に他の異常が発生して一の異常が発生しているという情報を失うことなく、複数の異常を同時に監視することができる。

【1156】

ステップ S1024 に続いて、測距センサ情報取得処理を行う（ステップ S125）。この測距センサ情報取得処理では、図 95 に示した測距センサ SA～SD からの検出信号が入力されているか否かを判定することにより測距センサ SA～SD からの検出信号の履歴情報を作成し、図 101 に示した、周辺制御 MPU 4150a と外付けされる周辺制御 RAM 4150c の図示しない測距センサ情報取得記憶領域にセットするとともに、この測距センサ情報取得記憶領域にセットされる測距センサ SA～SD からの検出信号の履歴情報から、図 121 (a) に示した位置判定テーブル、及び図 121 (b) に示した動作判定テーブルを参照して、パチンコ遊技機 1 の対面に着座する遊技者が遊技窓 101 の前方において動かした遊技者の腕又は手等の位置や動かした方向を取得する。

【1157】

この測距センサ情報取得処理では、パチンコ遊技機 1 の電源投入時から所定期間（客待ち状態となって液晶表示装置 1900 によるデモンストレーションが開始されるまでの期間）内又は、遊技者が遊技を終えて客待ち状態となって液晶表示装置 1900 によるデモンストレーションを行っている時において、測距センサ情報取得記憶領域にセットされる測距センサ SA～SD からの検出信号の履歴情報から測距センサ SA～SD に不具合が発生している状態であるか否かを判断する不具合発生判断制御処理も行う。この不具合発生判断制御処理では、測距センサ情報取得記憶領域にセットされる測距センサ SA～SD からの検出信号の履歴情報に基づいて、電源投入時から所定期間内において測距センサ SA がメンテナンス者の腕又は手等を検出した場合には、上下左右に埋め込まれた演出に使用される演出ランプのうち、左側の演出ランプ SAL を点灯するための制御と、電源投入時

から所定期間内において測距センサ S B がメンテナンス者の腕又は手等を検出した場合には、上下左右に埋め込まれた演出に使用される演出ランプのうち、上側の演出ランプ S B L を点灯するための制御と、電源投入時から所定期間内において測距センサ S C がメンテナンス者の腕又は手等を検出した場合には、上下左右に埋め込まれた演出に使用される演出ランプのうち、右側の演出ランプ S C L を点灯するための制御と、電源投入時から所定期間内において測距センサ S D がメンテナンス者の腕又は手等を検出した場合には、上下左右に埋め込まれた演出に使用される演出ランプのうち、下側の演出ランプ S D L を点灯するための制御と、を上述したステップ S 1 0 2 0 のスケジューラ更新処理においてポインタを更新し、後述するランプデータ作成処理において、発光態様生成用スケジュールデータを構成する時系列に配列された発光データのうち、そのポインタが指示する発光データに基づいて、演出ランプ S A L, S B L, S C L, S D L の点灯信号、点滅信号、又は階調点灯信号を出力するための遊技盤側発光データ S L - D A T を、周辺制御部 4 1 5 0 の周辺制御 R O M 4 1 5 0 b 又は周辺制御 R A M 4 1 5 0 c の各種制御データコピーエリア 4 1 5 0 c e から抽出して作成するとともに、図 1 0 1 に示した周辺制御 R A M 4 1 5 0 c のランプ駆動基板側送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a a にセットすることにより、上述したステップ S 1 0 1 2 のランプデータ出力処理において、測距センサ S A ~ S D がそれぞれ監視する検出領域と対応するように配置された演出ランプ S A L, S B L, S C L, S D L の発光態様を設定した発光態様とする。また、電源投入時から所定期間内においてホールの店員等のメンテナンス者が自身の腕又は手等を動かして測距センサ S A ~ S D のうち、いずれか 1 つの測距センサからの検出信号が入力されると、上述したステップ S 1 0 2 0 のスケジューラ更新処理において、「キューーン」という報知音を本体枠 3 に設けたスピーカ 8 2 1 及び扉枠 5 に設けたスピーカ 1 3 0, 2 2 2, 2 6 2 から流すためにポインタを更新し、後述する音データ作成処理において、音生成用スケジュールデータを構成する時系列に配列された音指令データのうち、そのポインタが指示する音指令データを、周辺制御部 4 1 5 0 の周辺制御 R O M 4 1 5 0 b 又は周辺制御 R A M 4 1 5 0 c の各種制御データコピーエリア 4 1 5 0 c e から抽出して音源内蔵 V D P 4 1 6 0 a に出力することにより、上述したステップ S 1 0 1 8 の音データ出力処理において、上述した報知音を本体枠 3 に設けたスピーカ 8 2 1 及び扉枠 5 に設けたスピーカ 1 3 0, 2 2 2, 2 6 2 から流す。

【1158】

また、この測距センサ情報取得処理では、測距センサ情報取得記憶領域にセットされる測距センサ S A ~ S D からの検出信号の履歴情報に基づいて遊技窓 1 0 1 を閉鎖するように取付けられたガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 にタバコのヤニ、ホコリや手のあと等が付着して汚れているか否かを判断することができる汚れチェック制御処理も行う。この汚れチェック制御処理は、測距センサの不具合検査を判断する不具合発生判断制御処理を実行して測距センサ S A ~ S D に不具合が発生していないと判断した場合に続いて実行されるものであり、電源投入時又は客待ち状態となって液晶表示装置 1 9 0 0 によるデモンストレーションを行っている時に実行される。この汚れチェック制御処理では、測距センサ情報取得記憶領域にセットされる測距センサ S A ~ S D からの検出信号の履歴情報に基づいて測距センサ S A ~ S D の検出領域 R G N A ~ R G N D 内においてガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 に付着したタバコのヤニ、ホコリや手のあと等の汚れがあると判断すると、上述したステップ S 1 0 2 0 のスケジューラ更新処理において、「ガラス板に汚れがあります。汚れを拭き取ってください。」というメッセージ M G 1 (図 1 6 4 を参照。)と、その汚れがある汚れ拭き取り領域 C L R (例えば、測距センサ S A の検出領域 R G N A 内においてガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 に付着したタバコのヤニ、ホコリや手のあと等があると、液晶表示装置 1 9 0 0 に測距センサ S A の円形状の検出領域 R G N A の直径より約 1 割程度直径が大きい円形状の汚れ拭き取り領域 C L R (図 1 6 4 に示すように、円形状の検出領域 R G N A の中心を中心とする同心円として表示される。))と、を表示するためにポインタを更新するとともに、汚れ拭き取り領域 C L R 内と対応するガラス板 5 9 4 の汚れを拭き取る旨を伝えるために「ガラス板の汚れを拭き取っ

てください。」という音声を所定の回数（本実施形態では、3回）だけ本体枠3に設けたスピーカ821及び扉枠5に設けたスピーカ130、222、262から流すためにポインタを更新する。そして、後述する表示データ作成処理において、画面生成用スケジュールデータを構成する時系列に配列された画面データのうち、そのポインタが示す画面データを、周辺制御部4150の周辺制御ROM4150b又は周辺制御RAM4150cの各種制御データコピーエリア4150ceから抽出して音源内蔵VDP4160aに出力するとともに、後述する音データ作成処理において、音生成用スケジュールデータを構成する時系列に配列された音指令データのうち、そのポインタが指示する音指令データを、周辺制御部4150の周辺制御ROM4150b又は周辺制御RAM4150cの各種制御データコピーエリア4150ceから抽出して音源内蔵VDP4160aに出力することにより、上述したステップS1016の表示データ出力処理において、上述したメッセージMG1及び汚れ拭き取り領域CLRを液晶表示装置1900に表示する（図164を参照。）とともに、上述したステップS1018の音データ出力処理において、上述した音声を本体枠3に設けたスピーカ821及び扉枠5に設けたスピーカ130、222、262から所定の回数（本実施形態では、3回）だけ流す。

10

【1159】

この汚れチェック制御処理において、周辺制御MPU4150aは、測距センサ情報取得記憶領域にセットされる測距センサSA～SDからの検出信号の履歴情報に基づいて測距センサSA～SDの検出領域RNA～RND内においてガラスユニット590のガラス板594に付着したタバコのヤニ、ホコリや手のあと等の汚れの有無を測距センサ情報取得記憶領域にセットする。

20

【1160】

ステップS1025に続いて、RCT取得情報更新処理を行う（ステップS1026）。このRTC取得情報更新処理では、ステップS1002の現在時刻情報取得処理で取得して図101に示した周辺制御RAM4150cのRTC情報取得記憶領域4150cadにセットした、カレンダー情報記憶部に記憶されたカレンダー情報と時刻情報記憶部に記憶された時刻情報とを更新する。このRCT取得情報更新処理により、時刻情報記憶部に記憶される時刻情報である時分秒が更新され、この更新される時刻情報に基づいてカレンダー情報記憶部に記憶されるカレンダー情報である年月日が更新される。

【1161】

ステップS1026に続いて、ランプデータ作成処理を行う（ステップS1028）。このランプデータ作成処理では、ステップS1020のスケジュール更新処理においてポインタが更新されて、発光態様生成用スケジュールデータを構成する時系列に配列された発光データのうち、そのポインタが指示する発光データに基づいて、図95に示した遊技盤4に設けた各種装飾基板の複数のLEDへの点灯信号、点滅信号、又は階調点灯信号を出力するための遊技盤側発光データSL-DATを、周辺制御部4150の周辺制御ROM4150b又は周辺制御RAM4150cの各種制御データコピーエリア4150ceから抽出して作成するとともに、図101に示した周辺制御RAM4150cのランプ駆動基板側送信データ記憶領域4150caaにセットするとともに、図53に示した扉枠5に設けた各種装飾基板の複数のLEDへの点灯信号、点滅信号又は階調点灯信号を出力するための扉側発光データSTL-DATを、周辺制御部4150の周辺制御ROM4150b又は周辺制御RAM4150cの各種制御データコピーエリア4150ceから抽出して作成して、図101に示した周辺制御RAM4150cの枠装飾駆動アンプ基板側LED用送信データ記憶領域4150cabにセットする。

40

【1162】

ステップS1028に続いて、表示データ作成処理を行う（ステップS1030）。この表示データ作成処理では、ステップS1020のスケジュール更新処理においてポインタが更新されて、画面生成用スケジュールデータを構成する時系列に配列された画面データのうち、そのポインタが示す画面データを、周辺制御部4150の周辺制御ROM4150b又は周辺制御RAM4150cの各種制御データコピーエリア4150ceから抽

50

出して音源内蔵VDP4160aに出力する。音源内蔵VDP4160aは、周辺制御MPU4150aから画面データが入力されると、この入力された画面データに基づいて液晶及び音制御ROM4160bからキャラクタデータを抽出してスプライトデータを作成して液晶表示装置1900に表示する1画面分（1フレーム分）の描画データを内蔵VRAM上に生成する。

【1163】

ステップS1030に続いて、音データ作成処理を行う（ステップS1032）。この音データ作成処理では、ステップS1020のスケジューラ更新処理においてポインタが更新されて、音生成用スケジュールデータを構成する時系列に配列された音指令データのうち、そのポインタが指示する音指令データを、周辺制御部4150の周辺制御ROM4150b又は周辺制御RAM4150cの各種制御データコピーエリア4150ceから抽出して音源内蔵VDP4160aに出力する。音源内蔵VDP4160aは、周辺制御MPU4150aから音指令データが入力されると、液晶及び音制御ROM4160bに記憶されている音楽や効果音等の音データを抽出して内蔵音源を制御することにより、音指令データに規定された、トラック番号に従って音楽及び効果音等の音データを組み込むとともに、出力チャンネル番号に従って使用する出力チャンネルを設定する。なお、音データ作成処理では、この音データ作成処理を行うごとに（つまり、周辺制御部定常処理を行うごとに）、図101に示した周辺制御A/Dコンバータ4150akを起動し、音量調整ボリューム4140aのつまみ部の回転位置における抵抗値により分圧された電圧を、値0～値1023までの1024段階の値に変換している。本実施形態では、1024段階の値を7つに分割して基板ボリューム0～6として管理しており、基板ボリューム0では消音、基板ボリューム6では最大音量に設定されており、基板ボリューム0から基板ボリューム6に向かって音量が大きくなるようにそれぞれ設定されている。基板ボリューム0～6に設定された音量となるように液晶及び音制御部4160の音源内蔵VDP4160aを制御して、上述したステップS1018の音データ出力処理で音データをシリアル化したオーディオデータとしてオーディオデータ送信IC4160cに出力することにより、本体枠3に設けたスピーカ821及び扉枠5に設けたスピーカ130、222、262から音楽や効果音が流れるようになっている。また、報知音や告知音は、つまみ部の回動操作に基づく音量調整に全く依存されずに流れる仕組みとなっており、消音から最大音量までの音量をプログラムにより液晶及び音制御部4160の音源内蔵VDP4160aを制御して調整することができるようになっている。このプログラムにより調整される音量は、上述した7段階に分けられた基板ボリュームと異なり、消音から最大音量までを滑らかに変化させることができるようになっている。例えば、ホールの店員等が音量調整ボリューム4140aのつまみ部を回動操作して音量を小さく設定した場合であっても、本体枠3に設けたスピーカ821及び扉枠5に設けたスピーカ130、222、262から流れる音楽や効果音等の演出音が小さくなるものの、パチンコ遊技機1に不具合が発生しているときや遊技者が不正行為を行っているときには大音量（本実施形態では、最大音量）に設定した報知音を流すことができる。したがって、演出音の音量を小さくしても、報知音によりホールの店員等が不具合の発生や遊技者の不正行為を気づき難くなることを防止することができる。また、つまみ部の回動操作に基づく音量調整により設定されている現在の基板ボリュームに基づいて、広告音を流す音量を小さくして音楽や効果音の妨げとならないようにしたりする一方、広告音を流す音量を大きくして音楽や効果音に加えて液晶表示装置1900で繰り返し表示されている画面をより迫力あるものとして演出したり、遊技者にとって有利な遊技状態に移行する可能性が高いこと告知したりすることもできる。

【1164】

ステップS1032に続いて、バックアップ処理を行う（ステップS1034）。このバックアップ処理では、図101に示した、周辺制御MPU4150aと外付けされる周辺制御RAM4150cに記憶されている内容を、バックアップ第1エリア4150cbと、バックアップ第2エリア4150ccと、にそれぞれコピーしてバックアップすると

ともに、周辺制御MPU4150aと外付けされる周辺制御SRAM4150dに記憶されている内容を、バックアップ第1エリア4150dbと、バックアップ第2エリア4150dcと、にそれぞれコピーしてバックアップする。

【1165】

具体的には、バックアップ処理では、周辺制御RAM4150cについて、図101に示した、バックアップ対象ワークエリア4150caにおける、1フレーム(1frame)ごとに、つまり周辺制御部定常処理が実行されるごとに、バックアップ対象となっているBank0(1fr)に含まれる、ランプ駆動基板側送信データ記憶領域4150caa、枠装飾駆動アンプ基板側LED用送信データ記憶領域4150cab、受信コマンド記憶領域4150cac、RTC情報取得記憶領域4150cad、及びスケジュールデータ記憶領域4150caeに記憶されている内容である演出情報(1fr)を、演出バックアップ情報(1fr)として、バックアップ第1エリア4150cbのBank1(1fr)及びBank2(1fr)に周辺制御DMAコントローラ4150acが高速にコピーし、そしてバックアップ第2エリア4150ccのBank3(1fr)及びBank4(1fr)に周辺制御DMAコントローラ4150acが高速にコピーする。

【1166】

この周辺制御DMAコントローラ4150acによるBank0(1fr)に記憶されている内容の高速コピーについて簡単に説明すると、図101に示した周辺制御MPU4150aの周辺制御MPUコア4150aaが周辺制御DMAコントローラ4150acの要求要因にBank0(1fr)に記憶されている内容を、バックアップ第1エリア4150cbのBank1(1fr)へのコピーを指定し、Bank0(1fr)の先頭アドレスに格納された内容からBank0(1fr)の終端アドレスに格納された内容までを、所定バイト(例えば、1バイト)ずつ連続してバックアップ第1エリア4150cbのBank1(1fr)の先頭アドレスから順番にすべてコピーし、そして周辺制御MPUコア4150aaが周辺制御DMAコントローラ4150acの要求要因にBank0(1fr)に記憶されている内容を、バックアップ第1エリア4150cbのBank2(1fr)へのコピーを指定し、Bank0(1fr)の先頭アドレスに格納された内容からBank0(1fr)の終端アドレスに格納された内容までを、所定バイト(例えば、1バイト)ずつ連続してバックアップ第1エリア4150cbのBank2(1fr)の先頭アドレスから順番にすべてコピーする。続いて、周辺制御MPUコア4150aaが周辺制御DMAコントローラ4150acの要求要因にBank0(1fr)に記憶されている内容を、バックアップ第2エリア4150ccのBank3(1fr)へのコピーを指定し、Bank0(1fr)の先頭アドレスに格納された内容からBank0(1fr)の終端アドレスに格納された内容までを、所定バイト(例えば、1バイト)ずつ連続してバックアップ第2エリア4150ccのBank3(1fr)の先頭アドレスから順番にすべてコピーし、そして周辺制御MPUコア4150aaが周辺制御DMAコントローラ4150acの要求要因にBank0(1fr)に記憶されている内容を、バックアップ第2エリア4150ccのBank4(1fr)へのコピーを指定し、Bank0(1fr)の先頭アドレスに格納された内容からBank0(1fr)の終端アドレスに格納された内容までを、所定バイト(例えば、1バイト)ずつ連続してバックアップ第2エリア4150ccのBank4(1fr)の先頭アドレスから順番にすべてコピーする。

【1167】

またバックアップ処理では、周辺制御SRAM4150dについて、図101に示した、バックアップ対象ワークエリア4150daにおける、1フレーム(1frame)ごとに、つまり周辺制御部定常処理が実行されるごとに、バックアップ対象となっているBank0(SRAM)に記憶されている内容である演出情報(SRAM)を、演出バックアップ情報(SRAM)として、バックアップ第1エリア4150dbのBank1(SRAM)及びBank2(SRAM)に周辺制御DMAコントローラ4150acが高速にコピーし、そしてバックアップ第2エリア4150dcのBank3(SRAM)及び

Bank 4 (SRAM) に周辺制御 DMA コントローラ 4150ac が高速にコピーする。

【1168】

この周辺制御 DMA コントローラ 4150ac による Bank 0 (SRAM) に記憶されている内容の高速コピーについて簡単に説明すると、図 101 に示した周辺制御 MPU 4150a の周辺制御 MPU コア 4150aa が周辺制御 DMA コントローラ 4150ac の要求要因に Bank 0 (SRAM) に記憶されている内容を、バックアップ第 1 エリア 4150db の Bank 1 (SRAM) へのコピーを指定し、Bank 0 (SRAM) の先頭アドレスに格納された内容から Bank 0 (SRAM) の終端アドレスに格納された内容までを、所定バイト (例えば、1 バイト) ずつ連続してバックアップ第 1 エリア 4150db の Bank 1 (SRAM) の先頭アドレスから順番にすべてコピーし、そして周辺制御 MPU コア 4150aa が周辺制御 DMA コントローラ 4150ac の要求要因に Bank 0 (SRAM) に記憶されている内容を、バックアップ第 1 エリア 4150db の Bank 2 (SRAM) へのコピーを指定し、Bank 0 (SRAM) の先頭アドレスに格納された内容から Bank 0 (SRAM) の終端アドレスに格納された内容までを、所定バイト (例えば、1 バイト) ずつ連続してバックアップ第 1 エリア 4150db の Bank 2 (SRAM) の先頭アドレスから順番にすべてコピーする。続いて、周辺制御 MPU コア 4150aa が周辺制御 DMA コントローラ 4150ac の要求要因に Bank 0 (SRAM) に記憶されている内容を、バックアップ第 2 エリア 4150dc の Bank 3 (SRAM) へのコピーを指定し、Bank 0 (SRAM) の先頭アドレスに格納された内容から Bank 0 (SRAM) の終端アドレスに格納された内容までを、所定バイト (例えば、1 バイト) ずつ連続してバックアップ第 2 エリア 4150dc の Bank 3 (SRAM) の先頭アドレスから順番にすべてコピーし、そして周辺制御 MPU コア 4150aa が周辺制御 DMA コントローラ 4150ac の要求要因に Bank 0 (SRAM) に記憶されている内容を、バックアップ第 2 エリア 4150dc の Bank 4 (SRAM) へのコピーを指定し、Bank 0 (SRAM) の先頭アドレスに格納された内容から Bank 0 (SRAM) の終端アドレスに格納された内容までを、所定バイト (例えば、1 バイト) ずつ連続してバックアップ第 2 エリア 4150dc の Bank 4 (SRAM) の先頭アドレスから順番にすべてコピーする。

【1169】

ステップ S1034 に続いて、WDT クリア処理を行う (ステップ S1036)。この WDT クリア処理では、周辺制御内蔵 WDT 4150af と、周辺制御外部 WDT 4150e と、にクリア信号を出力して周辺制御 MPU 4150a にリセットがかからないようにしている。

【1170】

ステップ S1036 に続いて、周辺制御部定常処理の実行完了として定常処理中フラグ SP-FLG に値 0 をセットし (ステップ S1038)、再びステップ S1006 に戻り、V ブランク信号検出フラグ VB-FLG に値 0 をセットして初期化し、後述する周辺制御部 V ブランク信号割り込み処理において V ブランク信号検出フラグ VB-FLG に値 1 がセットされるまで、ステップ S1008 の判定を繰り返し行う。つまりステップ S1008 では、V ブランク信号検出フラグ VB-FLG に値 1 がセットされるまで待機し、ステップ S1008 で V ブランク信号検出フラグ VB-FLG が値 1 であると判定されると、ステップ S1009 ～ステップ S1038 の処理を行い、再びステップ S1006 に戻る。このように、ステップ S1008 で V ブランク信号検出フラグ VB-FLG が値 1 であると判定されると、ステップ S1009 ～ステップ S1038 の処理を行うようになっている。ステップ S1009 ～ステップ S1038 の処理を「周辺制御部定常処理」という。この周辺制御部定常処理は、まずステップ S1009 で周辺制御部定常処理を実行中であるとして定常処理中フラグ SP-FLG に値 1 をセットすることから開始し、ステップ S1010 で 1ms 割り込みタイマ起動処理を行い、ステップ S1012、ステップ S1014、・・・、そしてステップ S1036 の各処理を行って最後にステップ S103

8において周辺制御部定常処理の実行完了として定常処理中フラグSP-FLAGに値0をセットすると、完了することとなる。周辺制御部定常処理は、ステップS1008でVblank信号検出フラグVB-FLAGが値1であるときに実行される。このVblank信号検出フラグVB-FLAGは、上述したように、周辺制御MPU4150aからの画面データを受け入れることができる状態である旨を伝えるVblank信号が音源内蔵VDP4160aから入力されたことを契機として実行される後述する周辺制御部Vblank信号割り込み処理において値1がセットされるようになっている。本実施形態では、液晶表示装置1900のフレーム周波数（1秒間あたりの画面更新回数）として、上述したように、概ね秒間30fpsに設定しているため、Vblank信号が入力される間隔は、約33.3ms（ $=1000\text{ms} \div 30\text{fps}$ ）となっている。つまり、周辺制御部定常処理は、約33.3msごとに繰り返し実行されるようになっている。

10

【1171】

[16-1-2. 周辺制御部Vblank信号割り込み処理]

次に、図100に示した、周辺制御部4150の周辺制御MPU4150aからの画面データを受け入れることができる状態である旨を伝えるVblank信号が液晶及び音制御部4160の音源内蔵VDP4160aから入力されたことを契機として実行する周辺制御部Vblank信号割り込み処理について、図149を参照して説明する。この周辺制御部Vblank信号割り込み処理が開始されると、周辺制御部4150の周辺制御MPU4150aは、図149に示すように、定常処理中フラグSP-FLAGが値0であるかを判定する（ステップS1045）。この定常処理中フラグSP-FLAGは、上述したように、図148の周辺制御部電源投入時処理におけるステップS1009～ステップS1038の周辺制御部定常処理を実行中であるとき値1、周辺制御部定常処理を実行完了したとき値0にそれぞれセットされる。

20

【1172】

ステップS1045で定常処理中フラグSP-FLAGが値0でない（値1である）とき、つまり周辺制御部定常処理を実行中であるときには、そのままこのルーチンを終了する。一方、ステップS1045で定常処理中フラグSP-FLAGが値0であるとき、つまり周辺制御部定常処理を実行完了したときには、Vblank信号検出フラグVB-FLAGに値1をセットし（ステップS1050）、このルーチンを終了する。このVblank信号検出フラグVB-FLAGは、上述したように、周辺制御部定常処理を実行するか否かを決定するためのフラグであり、周辺制御部定常処理を実行するとき値1、周辺制御部定常処理を実行しないとき値0にそれぞれ設定される。

30

【1173】

本実施形態では、ステップS1045で定常処理中フラグSP-FLAGが値0であるか否か、つまり周辺制御部定常処理を実行完了したか否かを判定し、周辺制御部定常処理を実行完了したときにはステップS1050でVblank信号検出フラグVB-FLAGに値1をセットするようになっているが、これは、周辺制御部定常処理を実行中であるときに、Vblank信号が入力されてVblank信号検出フラグVB-FLAGに値1をセットすると、図148の周辺制御部電源投入時処理におけるステップS1008の判定で周辺制御部定常処理を実行するものとして、現在実行中の周辺制御部定常処理を途中で強制的にキャンセルして周辺制御部定常処理を最初から実行開始するため、これを防止する目的で、図148の周辺制御部電源投入時処理（周辺制御部定常処理）におけるステップS1009で定常処理中フラグSP-FLAGに値1をセットすることで周辺制御部定常処理を実行中である旨を、本ルーチンである周辺制御部Vblank信号割り込み処理に伝えるとともに、図148の周辺制御部電源投入時処理（周辺制御部定常処理）におけるステップS1038で定常処理中フラグSP-FLAGに値0をセットすることで周辺制御部定常処理を実行完了した旨を、本ルーチンである周辺制御部Vblank信号割り込み処理に伝えることにより、本ルーチンである周辺制御部Vblank信号割り込み処理におけるステップS1045の判定で定常処理中フラグSP-FLAGが値0であるか否か、つまり周辺制御部定常処理を実行完了したか否かを判定するようになっている。換言すると、Vblank

40

50

信号が入力されて次のVブランク信号が入力されるまでに周辺制御部定常処理を実行完了することができず、いわゆる処理落ちした場合の処置である。

【1174】

これにより、今回の周辺制御部定常処理においては、約33.3msという時間でその処理を完了できず処理落ちした場合には、図148の周辺制御部電源投入時処理におけるステップS1008の判定で次のVブランク信号が入力されるまで待機する状態となる。つまり、処理落ちした今回の周辺制御部定常処理を実行するための時間が約66.6msとなる。通常、図148の周辺制御部電源投入時処理（周辺制御部定常処理）におけるステップS1010で1ms割り込みタイマの起動により1ms割り込みタイマが発生するごとに繰り返し実行する、後述する周辺制御部1msタイマ割り込み処理は1回の周辺制御部定常処理に対して32回だけ実行されるものの、上述した処理落ちした今回の周辺制御部定常処理が存在する場合には、周辺制御部1msタイマ割り込み処理が64回ではなく、32回だけ実行されるようになっている。つまり、周辺制御部定常処理が処理落ちした場合であっても、周辺制御部定常処理による演出の進行状態とタイマ割り込み制御である周辺制御部1msタイマ割り込み処理による演出の進行状態との整合性が崩れないようになっている。したがって、周辺制御部定常処理が処理落ちした場合であっても演出の進行状態を確実に整合させることができる。

【1175】

[16-1-3. 周辺制御部1msタイマ割り込み処理]

次に、図148の周辺制御部電源投入時処理の周辺制御部定常処理におけるステップS1010で1ms割り込みタイマの起動により1ms割り込みタイマが発生するごとに繰り返し実行する周辺制御部1msタイマ割り込み処理について、図150を参照して説明する。この周辺制御部1msタイマ割り込み処理が開始されると、図100に示した周辺制御部4150の周辺制御MPU4150aは、図150に示すように、1msタイマ割り込み実行回数STNが33回より小さいか否かを判定する（ステップS1100）。この1msタイマ割り込み実行回数STNは、上述したように、図148の周辺制御部電源投入時処理の周辺制御部定常処理におけるステップS1010の1ms割り込みタイマ起動処理で1ms割り込みタイマが起動して本ルーチンである周辺制御部1msタイマ割り込み処理が実行された回数をカウントするカウンタである。本実施形態では、液晶表示装置1900のフレーム周波数（1秒間あたりの画面更新回数）として、上述したように、概ね秒間30fpsに設定しているため、Vブランク信号が入力される間隔は、約33.3ms（ $=1000\text{ms} \div 30\text{fps}$ ）となっている。つまり、周辺制御部定常処理は、約33.3msごとに繰り返し実行されるようになっているため、周辺制御部定常処理におけるステップS1010で1ms割り込みタイマを起動した後、次の周辺制御部定常処理が実行されるまでに、周辺制御部1msタイマ割り込み処理が32回だけ実行されるようになっている。具体的には、周辺制御部定常処理におけるステップS1010で1ms割り込みタイマが起動されると、まず1回目の1msタイマ割り込みが発生し、2回目、・・・、そして32回目の1msタイマ割り込みが順次発生することとなる。

【1176】

ステップS1100で1msタイマ割り込み実行回数STNが33回より小さくないとき、つまり33回目の1msタイマ割り込みが発生してこの周辺制御部1msタイマ割り込み処理が開始されたときには、そのままこのルーチンを終了する。33回目の1msタイマ割り込みの発生が次のVブランク信号の発生よりたまたま先行した場合には、本実施形態では、割り込み処理の優先順位として、周辺制御部1msタイマ割り込み処理の方が周辺制御部Vブランク割り込み処理と比べて高く設定されているものの、この33回目の1msタイマ割り込みによる周辺制御部1msタイマ割り込み処理の開始を強制的にキャンセルするようになっている。換言すると、本実施形態では、Vブランク信号が周辺制御基板4140のシステム全体を支配する信号であるため、33回目の1msタイマ割り込みの発生が次のVブランク信号の発生よりたまたま先行した場合には、周辺制御部Vブランク割り込み処理を実行するために33回目の1msタイマ割り込みによる周辺制御

部 1 m s タイマ割り込み処理の開始が強制的にキャンセルさせられている。そして、V ブランク信号の発生により周辺制御部定常処理におけるステップ S 1 0 1 0 で 1 m s 割り込みタイマを再び起動した後、新たに 1 回目の 1 m s タイマ割り込みの発生による周辺制御部 1 m s タイマ割り込み処理を開始するようになっている。

【1177】

一方、ステップ S 1 1 0 0 で 1 m s タイマ割り込み実行回数 S T N が 3 3 回より小さいときには、1 m s タイマ割り込み実行回数 S T N に値 1 だけ足す（インクリメントする、ステップ S 1 1 0 2）。この 1 m s タイマ割り込み実行回数 S T N に値 1 が足されることにより、図 1 4 8 の周辺制御部電源投入時処理の周辺制御部定常処理におけるステップ S 1 0 1 0 の 1 m s 割り込みタイマ起動処理で 1 m s 割り込みタイマが起動して本ルーチンである周辺制御部 1 m s タイマ割り込み処理が実行された回数が 1 回分だけ増えることとなる。

10

【1178】

ステップ S 1 1 0 2 に続いて、測距センサ駆動処理を行う（ステップ S 1 1 0 3）。この測距センサ駆動処理では、図 9 5 に示した測距センサ S A ～ S D を用いてパチンコ遊技機 1 の対面に着座する遊技者が遊技窓 1 0 1 の前方において動かした遊技者の腕又は手等を演出に反映させる動作誘い演出を行うものである場合に実行される処理であり、図 1 0 1 に示した、周辺制御 M P U 4 1 5 0 a と外付けされる周辺制御 R A M 4 1 5 0 c のスケジュールデータ記憶領域 4 1 5 0 c a e にセットされたスケジュールデータを構成する時系列に配列された測距センサの駆動データのうち、ポインタが指示する駆動データに従って、図 1 0 3 に示した測距センサ S A ～ S D へ電力供給又は電力停止（電源 O N 又は電源 O F F）する測距センサ電源 O N / O F F 回路 4 1 7 0 f ～ 4 1 7 0 i を個別に制御して測距センサ S A ～ S D への電源 O N 信号や電力供給を停止する電源 O F F 信号を出力する。なお、測距センサ駆動処理についての詳細な説明は後述する。

20

【1179】

ステップ S 1 1 0 3 に続いて、モータ及びソレノイド駆動処理を行う（ステップ S 1 1 0 4）。このモータ及びソレノイド駆動処理では、図 1 0 1 に示した、周辺制御 M P U 4 1 5 0 a と外付けされる周辺制御 R A M 4 1 5 0 c のスケジュールデータ記憶領域 4 1 5 0 c a e にセットされた電氣的駆動源スケジュールデータを構成する時系列に配列されたモータやソレノイド等の電氣的駆動源の駆動データのうち、ポインタが指示する駆動データに従って、図 1 0 0 に示した、枠装飾駆動アンプ基板 1 9 4 及びモータ駆動基板 4 1 8 0 のモータやソレノイド等の電氣的駆動源を駆動するとともに、時系列に規定された次の駆動データにポインタを更新し、このモータ及びソレノイド駆動処理を実行するごとに、ポインタを更新する。

30

【1180】

具体的には、モータ及びソレノイド駆動処理では、枠装飾駆動アンプ基板 1 9 4 への D M A シリアル連続送信処理を行う。ここでは、図 1 0 1 に示した周辺制御 M P U 4 1 5 0 a の周辺制御 D M A コントローラ 4 1 5 0 a c を利用して枠装飾駆動アンプ基板モータ用シリアル I / O ポート連続送信を行う。この枠装飾駆動アンプ基板モータ用シリアル I / O ポート連続送信が開始されるときには、まず周辺制御 M P U 4 1 5 0 a と外付けされる周辺制御 R A M 4 1 5 0 c のスケジュールデータ記憶領域 4 1 5 0 c a e にセットされた電氣的駆動源スケジュールデータを構成する時系列に配列されたモータやソレノイド等の電氣的駆動源の駆動データのうち、ポインタが指示する駆動データに基づいて、図 4 3 に示した操作ユニット 4 0 0 のダイヤル駆動モータ 4 1 4 への駆動信号を出力するための扉側モータ駆動データ S T M - D A T を、周辺制御部 4 1 5 0 の周辺制御 R O M 4 1 5 0 b 又は周辺制御 R A M 4 1 5 0 c の各種制御データコピーエリア 4 1 5 0 c e から抽出して作成するとともに、図 1 0 1 に示した周辺制御 R A M 4 1 5 0 c の枠装飾駆動アンプ基板側モータ用送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a f にセットする。そして周辺制御 M P U 4 1 5 0 a の周辺制御 C P U コア 4 1 5 0 a a は、周辺制御 D M A コントローラ 4 1 5 0 a c の要求要因に枠装飾駆動アンプ基板モータ用シリアル I / O ポートの送信を指定し、枠装

40

50

飾駆動アンプ基板側モータ用送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a f の先頭アドレスに格納された扉側モータ駆動データ S T M − D A T のうちの最初の 1 バイトを、外部バス 4 1 5 0 h、周辺制御バスコントローラ 4 1 5 0 a d、そして周辺バス 4 1 5 0 a i を介して、枠装飾駆動アンプ基板モータ用シリアル I / O ポートの送信バッファレジスタに転送して書き込む。これにより、枠装飾駆動アンプ基板モータ用シリアル I / O ポートは、この書き込まれた送信バッファレジスタのデータを送信シフトレジスタに転送し、扉側モータ駆動クロック信号 S T M − C L K と同期して送信シフトレジスタの 1 バイトのデータを、1 ビットずつ送信開始する。周辺制御 D M A コントローラ 4 1 5 0 a c は、枠装飾駆動アンプ基板モータ用シリアル I / O ポートの送信割り込み要求が発生するごとに、これを契機として（本実施形態では、枠装飾駆動アンプ基板モータ用シリアル I / O ポートの送信バッファレジスタに書き込まれた 1 バイトのデータが送信シフトレジスタに転送され、その送信バッファレジスタに 1 バイトのデータがなくなって空となったことを契機としている。）

）、周辺制御 C P U コア 4 1 5 0 a a がバスを使用していない場合に、枠装飾駆動アンプ基板側モータ用送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a f に格納された残りの扉側モータ駆動データ S T M − D A T を 1 バイトずつ、外部バス 4 1 5 0 h、周辺制御バスコントローラ 4 1 5 0 a d、そして周辺バス 4 1 5 0 a i を介して、枠装飾駆動アンプ基板モータ用シリアル I / O ポートの送信バッファレジスタに転送して書き込むことで、枠装飾駆動アンプ基板モータ用シリアル I / O ポートは、この書き込まれた送信バッファレジスタのデータを送信シフトレジスタに転送し、扉側モータ駆動クロック信号 S T M − C L K と同期して送信シフトレジスタの 1 バイトのデータを、1 ビットずつ送信開始し、枠装飾駆動アンプ基板モータ用シリアル I / O ポートによる連続送信を行っている。

10

20

【1181】

またモータ及びソレノイド駆動処理では、モータ駆動基板 4 1 8 0 への D M A シリアル連続送信処理を行う。ここでも、図 1 0 1 に示した周辺制御 M P U 4 1 5 0 a の周辺制御 D M A コントローラ 4 1 5 0 a c を利用してモータ駆動基板用シリアル I / O ポート連続送信を行う。このモータ駆動基板用シリアル I / O ポート連続送信が開始されるときには、まず周辺制御 M P U 4 1 5 0 a と外付けされる周辺制御 R A M 4 1 5 0 c のスケジュールデータ記憶領域 4 1 5 0 c a e にセットされた電氣的駆動源スケジュールデータを構成する時系列に配列されたモータやソレノイド等の電氣的駆動源の駆動データのうち、ポイントが指示する駆動データに基づいて、図 9 5 に示した遊技盤 4 に設けられる各種可動体を可動させるためのモータやソレノイドへの駆動信号を出力するための遊技盤側モータ駆動データ S M − D A T を、周辺制御部 4 1 5 0 の周辺制御 R O M 4 1 5 0 b 又は周辺制御 R A M 4 1 5 0 c の各種制御データコピーエリア 4 1 5 0 c e から抽出して作成するとともに、図 1 0 1 に示した周辺制御 R A M 4 1 5 0 c のモータ駆動基板側送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a g にセットする。そして周辺制御 M P U 4 1 5 0 a の周辺制御 C P U コア 4 1 5 0 a a は、周辺制御 D M A コントローラ 4 1 5 0 a c の要求要因にモータ駆動基板用シリアル I / O ポートの送信を指定し、モータ駆動基板側送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a g の先頭アドレスに格納された遊技盤側モータ駆動データ S M − D A T のうちの最初の 1 バイトを、外部バス 4 1 5 0 h、周辺制御バスコントローラ 4 1 5 0 a d、そして周辺バス 4 1 5 0 a i を介して、モータ駆動基板用シリアル I / O ポートの送信バッファレジスタに転送して書き込む。これにより、モータ駆動基板用シリアル I / O ポートは、この書き込まれた送信バッファレジスタのデータを送信シフトレジスタに転送し、遊技盤側モータ駆動クロック信号 S M − C L K と同期して送信シフトレジスタの 1 バイトのデータを、1 ビットずつ送信開始する。周辺制御 D M A コントローラ 4 1 5 0 a c は、モータ駆動基板用シリアル I / O ポートの送信割り込み要求が発生するごとに、これを契機として（本実施形態では、モータ駆動基板用シリアル I / O ポートの送信バッファレジスタに書き込まれた 1 バイトのデータが送信シフトレジスタに転送され、その送信バッファレジスタに 1 バイトのデータがなくなって空となったことを契機としている。）

）、周辺制御 C P U コア 4 1 5 0 a a がバスを使用していない場合に、モータ駆動基板側送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a g に格納された残りの遊技盤側モータ駆動データ S M − D A T を 1 バイト

30

40

50

ずつ、外部バス4150h、周辺制御バスコントローラ4150ad、そして周辺バス4150aiを介して、モータ駆動基板用シリアルI/Oポートの送信バッファレジスタに転送して書き込むことで、モータ駆動基板用シリアルI/Oポートは、この書き込まれた送信バッファレジスタのデータを送信シフトレジスタに転送し、遊技盤側モータ駆動クロック信号SM-CLKと同期して送信シフトレジスタの1バイトのデータを、1ビットずつ送信開始し、モータ駆動基板用シリアルI/Oポートによる連続送信を行っている。

【1182】

ステップS1104に続いて、可動体情報取得処理を行う（ステップS1106）。この可動体情報取得処理では、遊技盤4に設けた各種検出スイッチからの検出信号が入力されているか否かを判定することにより各種検出スイッチからの検出信号の履歴情報（例えば、原位置履歴情報、可動位置履歴情報など。）を作成し、図101に示した、周辺制御MPU4150aと外付けされる周辺制御RAM4150cの可動体情報取得記憶領域4150cahにセットする。この可動体情報取得記憶領域4150cahにセットされる各種検出スイッチからの検出信号の履歴情報から遊技盤4に設けた各種可動体の原位置や可動位置等を取得することができる。

10

【1183】

ステップS1106に続いて、操作ユニット情報取得処理を行う（ステップS1108）。この操作ユニット情報取得処理では、図43に示した操作ユニット400に設けられた各種検出スイッチからの検出信号が入力されているか否かを判定することにより各種検出スイッチからの検出信号の履歴情報（例えば、ダイヤル操作部401の回転（回転方向）履歴情報、及び押圧操作部405の操作履歴情報など。）を作成し、図101に示した、周辺制御MPU4150aと外付けされる周辺制御RAM4150cの操作ユニット情報取得記憶領域4150caiにセットする。この操作ユニット情報取得記憶領域4150caiにセットされる各種検出スイッチからの検出信号の履歴情報からダイヤル操作部401の回転方向や押圧操作部405の操作有無を取得することができる。

20

【1184】

ステップS1108に続いて、バックアップ処理を行い（ステップS1110）、このルーチンを終了する。このバックアップ処理では、図101に示した、周辺制御MPU4150aと外付けされる周辺制御RAM4150cに記憶されている内容を、バックアップ第1エリア4150cbと、バックアップ第2エリア4150ccと、にそれぞれコピーしてバックアップするとともに、周辺制御MPU4150aと外付けされる周辺制御SRAM4150dに記憶されている内容を、バックアップ第1エリア4150dbと、バックアップ第2エリア4150dcと、にそれぞれコピーしてバックアップする。

30

【1185】

具体的には、バックアップ処理では、周辺制御RAM4150cについて、図101に示した、バックアップ対象ワークエリア4150caにおける、1ms割り込みタイマが発生するごとに、つまり本ルーチンである周辺制御部1msタイマ割り込み処理が実行されるごとに、バックアップ対象となっているBank0（1ms）に含まれる、粹装飾駆動アンプ基板側モータ用送信データ記憶領域4150caf、モータ駆動基板側送信データ記憶領域4150cag、可動体情報取得記憶領域4150cah、及び操作ユニット情報取得記憶領域4150caiに記憶されている内容である演出情報（1ms）を、演出バックアップ情報（1ms）として、バックアップ第1エリア4150cbのBank1（1ms）及びBank2（1ms）に周辺制御DMAコントローラ4150acが高速にコピーし、そしてバックアップ第2エリア4150ccのBank3（1ms）及びBank4（1ms）に周辺制御DMAコントローラ4150acが高速にコピーする。

40

【1186】

この周辺制御DMAコントローラ4150acによるBank0（1ms）に記憶されている内容の高速コピーについて簡単に説明すると、図101に示した周辺制御MPU4150aの周辺制御MPUコア4150aaが周辺制御DMAコントローラ4150acの要求要因にBank0（1ms）に記憶されている内容を、バックアップ第1エリア4

50

150cbのBank1(1ms)へのコピーを指定し、Bank0(1ms)の先頭アドレスに格納された内容からBank0(1ms)の終端アドレスに格納された内容までを、所定バイト(例えば、1バイト)ずつ連続してバックアップ第1エリア4150cbのBank1(1ms)の先頭アドレスから順番にすべてコピーし、そして周辺制御MPUコア4150aaが周辺制御DMAコントローラ4150acの要求要因にBank0(1ms)に記憶されている内容を、バックアップ第1エリア4150cbのBank2(1ms)へのコピーを指定し、Bank0(1ms)の先頭アドレスに格納された内容からBank0(1ms)の終端アドレスに格納された内容までを、所定バイト(例えば、1バイト)ずつ連続してバックアップ第1エリア4150cbのBank2(1ms)の先頭アドレスから順番にすべてコピーする。続いて、周辺制御MPUコア4150aaが周辺制御DMAコントローラ4150acの要求要因にBank0(1ms)に記憶されている内容を、バックアップ第2エリア4150ccのBank3(1ms)へのコピーを指定し、Bank0(1ms)の先頭アドレスに格納された内容からBank0(1ms)の終端アドレスに格納された内容までを、所定バイト(例えば、1バイト)ずつ連続してバックアップ第2エリア4150ccのBank3(1ms)の先頭アドレスから順番にすべてコピーし、そして周辺制御MPUコア4150aaが周辺制御DMAコントローラ4150acの要求要因にBank0(1ms)に記憶されている内容を、バックアップ第2エリア4150ccのBank4(1ms)へのコピーを指定し、Bank0(1ms)の先頭アドレスに格納された内容からBank0(1ms)の終端アドレスに格納された内容までを、所定バイト(例えば、1バイト)ずつ連続してバックアップ第2
10
20

【1187】

このように、周辺制御部1msタイマ割り込み処理では、1msという期間内において、演出の進行として上述したステップS1104～ステップS1108の演出に関する各種処理を実行している。これに対して、図148の周辺制御部電源投入時処理における周辺制御部定常処理では、約33.3msという期間内において、演出の進行として上述したステップS1012～ステップS1032の演出に関する各種処理を実行している。周辺制御部1msタイマ割り込み処理では、ステップS1100で1msタイマ割り込み実行回数STNが値33より小さくないとき、つまり33回目の1msタイマ割り込みが発生してこの周辺制御部1msタイマ割り込み処理が開始されたときには、そのままこのルーチンを終了するようになっているため、仮に、33回目の1msタイマ割り込みの発生が次のVblank信号の発生よりたまたま先行した場合でも、この33回目の1msタイマ割り込みによる周辺制御部1msタイマ割り込み処理の開始を強制的にキャンセルし、Vblank信号の発生により周辺制御部定常処理におけるステップS1010で1ms割り込みタイマを再び起動した後、新たに1回目の1msタイマ割り込みの発生による周辺制御部1msタイマ割り込み処理を開始するようになっている。つまり、周辺制御部定常処理による演出の進行状態とタイマ割り込み制御である周辺制御部1msタイマ割り込み処理による演出の進行状態との整合性が崩れないようになっている。したがって、演出の進行状態を確実に整合させることができる。また、上述したように、Vblank信号が出力される間隔は、液晶表示装置1900の液晶サイズによって多少変化するし、周辺制御MPU4150aと音源内蔵VDP4160aとが実装された周辺制御基板4140の製造ロットにおいてもVblank信号が出力される間隔が多少変化する場合もある。本実施形態では、Vblank信号が周辺制御基板4140のシステム全体を支配する信号であるため、33回目の1msタイマ割り込みの発生が次のVblank信号の発生よりたまたま先行した場合には、周辺制御部Vblank割り込み処理を実行するために33回目の1msタイマ割り込みによる周辺制御部1msタイマ割り込み処理の開始が強制的にキャンセルさせられている。つまり本実施形態では、Vblank信号が出力される間隔が多少変化する場合であっても、33回目の1msタイマ割り込みによる周辺制御部1msタイマ割り込み処理の開始を強制的にキャンセルすることによって、このVblank信号が出
30
40
50

力される間隔が多少変化することによる時間ズレを吸収することができるようになっている。

【1188】

[16-1-3(a). 測距センサへの電源供給シーケンス]

ここで、図150に示した周辺制御部1msタイマ割り込み処理におけるステップS1103の測距センサ駆動処理によって制御される測距センサSA～SDへの電力供給シーケンスについて、図151を参照して説明する。測距センサ駆動処理では、上述したように、図95に示した測距センサSA～SDを用いてパチンコ遊技機1の対面に着座する遊技者が遊技窓101の前方において動かした遊技者の腕又は手等を演出に反映させる動作誘い演出を行うものである場合に実行される処理であり、図101に示した、周辺制御MPU4150aと外付けされる周辺制御RAM4150cのスケジュールデータ記憶領域4150caeにセットされたスケジュールデータを構成する時系列に配列された測距センサの駆動データのうち、ポイントが指示する駆動データに従って、図103に示した測距センサSA～SDへ電力供給又は電力停止（電源ON又は電源OFF）する測距センサ電源ON/OFF回路4170f～4170iを個別に制御して測距センサSA～SDへの電源ON信号や電力供給を停止する電源OFF信号を出力する。

【1189】

まず、測距センサSA～SDのうち、いずれか1つの測距センサを使用してパチンコ遊技機1の対面に着座する遊技者が遊技窓101の前方において動かした遊技者の腕又は手等を演出に反映させる動作誘い演出を行うものである場合について説明する。ここで、その1つの測距センサとして測距センサSAを使用する場合について説明する。図100に示した周辺制御部4150の周辺制御MPU4150aは、図151(a)に示すように、液晶表示装置1900の表示領域に後述する装飾図柄1900a～1900c（図160(a)参照。）が変動開始すると（タイミングds0）、測距センサSAへの電力供給を開始するために、測距センサ電源ON/OFF回路4170fへ電源ON信号を出力する。これにより、測距センサSAへの電力が供給されるとともに、測距センサSAの補助電源である電解コンデンサDMAC0への充電が開始される。周辺制御MPU4150aは、タイミングds0から電解コンデンサ充電期間U0（本実施形態では、5500ミリ秒（ms）に設定されている。）が経過すると、測距センサ電源ON/OFF回路4170fへ電源OFF信号を出力するとともに、動作誘い演出（図160(b)を参照。）を開始する（タイミングds1）。周辺制御MPU4150aは、タイミングds1から電力供給停止期間U1（本実施形態では、300msに設定されている。）が経過すると、測距センサSAへの電力供給を再び開始するために、測距センサ電源ON/OFF回路4170fへ電源ON信号を出力し（タイミングds2）、このタイミングds2から電力供給再開期間U2（本実施形態では、100msに設定されている。）が経過すると、測距センサSAへの電力供給を再び停止するために、測距センサ電源ON/OFF回路4170fへ電源OFF信号を出力する（タイミングds3）。そして、周辺制御MPU4150aは、タイミングds3から電力供給停止期間U3（本実施形態では、電力供給停止期間U1と同一時間である300msに設定されている。）が経過すると、測距センサSAへの電力供給を再び開始するために、測距センサ電源ON/OFF回路4170fへ電源ON信号を出力する（タイミングds4）。このように、周辺制御MPU4150aは、タイミングds1において動作誘い演出を開始すると、測距センサ電源ON/OFF回路4170fへ電源ON信号を、電力供給再開期間U2と電力供給停止期間U3と加えた時間を経過するごとに、繰り返し出力することで測距センサSAへの電力を間欠的に供給している。動作誘い演出が開始されると、測距センサSAへの電力を間欠的に供給している状態となって、電力供給再開期間U2という短時間に電力が供給されているものの、タイミングds0から電解コンデンサ充電期間U0が経過するまでに、測距センサSAの補助電源である電解コンデンサDMAC0への充電が完了しているため、電解コンデンサDMAC0に蓄えられた電力を、測距センサSAの補助電源として利用することで測距センサSAへの電力不足を補っている。このため、電解コンデンサDMAC0に蓄えられた電

10

20

30

40

50

力は測距センサ S A の補助電源として利用されることにより減少するものの、測距センサ S A による測定結果が液晶表示装置 1 9 0 0 の表示領域に反映された画像（図 1 6 1（d）参照。）が表示されるまでの期間、測距センサ S A の補助電源として機能するだけの電力が上述した充電により確保されるようになっている。なお、周辺制御 M P U 4 1 5 0 a は、測距センサ S A のみを使用して動作誘い演出を行っているため、測距センサ S A 以外の他の測距センサ S B ～ S D への電力供給を停止した状態を維持している。

【1 1 9 0】

次に、測距センサ S A ～ S D のうち、いずれか 2 つの測距センサを使用してパチンコ遊技機 1 の対面に着座する遊技者が遊技窓 1 0 1 の前方において動かした遊技者の腕又は手等を演出に反映させる動作誘い演出を行うものである場合について説明する。ここで、その 2 つの測距センサとして測距センサ S A，S B を使用する場合について説明する。測距センサ S A に加えて測距センサ S B への電力も、測距センサ S A と同様に、間欠的に供給するようになっている。周辺制御 M P U 4 1 5 0 a は、図 1 5 1（b）に示すように、測距センサ S A への電力を間欠的に供給開始してから電力供給再開期間 U 2 が経過すると、換言すると、測距センサ S A への電力を間欠的に供給開始してから電力供給再開期間 U 2 だけ遅れて測距センサ S B への電力を間欠的に供給開始するようになっている。測距センサ S B の補助電源である電解コンデンサ D M B C 0 の機能は、測距センサ S A の補助電源である電解コンデンサ D M A C 0 の機能と同一であるため、その説明を省略する。なお、周辺制御 M P U 4 1 5 0 a は、測距センサ S A，S B を使用して動作誘い演出を行っているため、測距センサ S A，S B 以外の他の測距センサ S C，S D への電力供給を停止した状態を維持している。

【1 1 9 1】

次に、測距センサ S A ～ S D のうち、いずれか 3 つの測距センサを使用してパチンコ遊技機 1 の対面に着座する遊技者が遊技窓 1 0 1 の前方において動かした遊技者の腕又は手等を演出に反映させる動作誘い演出を行うものである場合について説明する。ここで、その 3 つの測距センサとして測距センサ S A ～ S C を使用する場合について説明する。測距センサ S A に加えて測距センサ S B，S C への電力も、測距センサ S A と同様に、間欠的に供給するようになっている。周辺制御 M P U 4 1 5 0 a は、図 1 5 1（c）に示すように、測距センサ S A への電力を間欠的に供給開始してから電力供給再開期間 U 2 が経過すると、換言すると、測距センサ S A への電力を間欠的に供給開始してから電力供給再開期間 U 2 だけ遅れて測距センサ S B への電力を間欠的に供給開始するようになっている。そして測距センサ S B への電力を間欠的に供給開始してから電力供給再開期間 U 2 が経過すると、換言すると、測距センサ S A への電力を間欠的に供給開始してから電力供給再開期間 U 2、そして測距センサ S B への電力を間欠的に供給開始してから電力供給再開期間 U 2 だけ遅れて測距センサ S C への電力を間欠的に供給開始するようになっている。測距センサ S C の補助電源である電解コンデンサ D M C C 0 の機能は、測距センサ S A の補助電源である電解コンデンサ D M A C 0 の機能と同一であるため、その説明を省略する。なお、周辺制御 M P U 4 1 5 0 a は、測距センサ S A ～ S C を使用して動作誘い演出を行っているため、測距センサ S A ～ S C 以外の他の測距センサ S D への電力供給を停止した状態を維持している。

【1 1 9 2】

次に、測距センサ S A ～ S D のうち、4 つすべての測距センサを使用してパチンコ遊技機 1 の対面に着座する遊技者が遊技窓 1 0 1 の前方において動かした遊技者の腕又は手等を演出に反映させる動作誘い演出を行うものである場合について説明する。測距センサ S A に加えて測距センサ S B ～ S D への電力も、測距センサ S A と同様に、間欠的に供給するようになっている。周辺制御 M P U 4 1 5 0 a は、図 1 5 1（d）に示すように、測距センサ S A への電力を間欠的に供給開始してから電力供給再開期間 U 2 が経過すると、換言すると、測距センサ S A への電力を間欠的に供給開始してから電力供給再開期間 U 2 だけ遅れて測距センサ S B への電力を間欠的に供給開始するようになっている。そして測距センサ S B への電力を間欠的に供給開始してから電力供給再開期間 U 2 が経過すると、換

言すると、測距センサ S A への電力を間欠的に供給開始してから電力供給再開期間 U 2、そして測距センサ S B への電力を間欠的に供給開始してから電力供給再開期間 U 2 だけ遅れて測距センサ S C への電力を間欠的に供給開始するようになっている。そして測距センサ S C への電力を間欠的に供給開始してから電力供給再開期間 U 2 が経過すると、換言すると、測距センサ S A への電力を間欠的に供給開始してから電力供給再開期間 U 2、測距センサ S B への電力を間欠的に供給開始してから電力供給再開期間 U 2、そして測距センサ S C への電力を間欠的に供給開始してから電力供給再開期間 U 2 だけ遅れて測距センサ S D への電力を間欠的に供給開始するようになっている。測距センサ S D の補助電源である電解コンデンサ D M D C 0 の機能は、測距センサ S A の補助電源である電解コンデンサ D M A C 0 の機能と同一であるため、その説明を省略する。なお、周辺制御 M P U 4 1 5 0 a は、測距センサ S D への電力を間欠的に供給開始してから電力供給再開期間 U 2 が経過すると、測距センサ S D への電力供給を停止するとともに、測距センサ S A への電力供給を再び開始するようになっている。

【1193】

このように、本実施形態では、上述したように、パチンコ遊技機 1 の電源投入時から所定期間（客待ち状態となって液晶表示装置 1 9 0 0 によるデモンストレーションが開始されるまでの期間）内においてホールの店員等のメンテナンス者が自身の腕又は手等を動かして測距センサ S A ～ S D の不具合検査を行うことができるように、電源投入時から所定期間内において、測距センサ S A ～ S D への電力が供給された状態を除いて、測距センサ S A ～ S D への電力の供給を停止した状態が維持されるようになっている。そして、動作誘い演出においては、測距センサ S A ～ S D への電力を間欠的に供給することができるようになっているため、測距センサ S A ～ S D への電力が供給され続けて常に通電状態となることを回避することができるようになっている。このため、測距センサ S A ～ S D の寿命を向上することができる。したがって、測距センサ S A ～ S D の性能劣化や動作不良を抑制することができる。また、測距センサ S A ～ S D による消費電力を抑制することができることにより、パチンコ遊技機 1 全体の消費電力の低減にも寄与することができる。

【1194】

なお、本実施形態では、図 1 4 8 の周辺制御部電源投入時処理におけるステップ S 1 0 2 2 の受信コマンド解析処理において受信したコマンドが測距センサ S A ～ S D を用いてパチンコ遊技機 1 の対面に着座する遊技者が遊技窓 1 0 1 の前方において動かした遊技者の腕又は手等を演出に反映させる動作誘い演出を行うものである場合であって、「当り」である旨を伝えるコマンドである場合には、測距センサ S A ～ S D のうち、動作誘い演出に使用する測距センサに対して上述した電力供給を行うのに対して、「はずれ」である旨を伝えるコマンドである場合には、測距センサ S A ～ S D のうち、動作誘い演出に使用する測距センサにかかわらず、測距センサ S A ～ S D への電力供給をすべて停止した状態を維持するようになっている。つまり、「はずれ」である場合には、遊技者に腕又は手等を動かせるために、ダミーとしての動作誘い演出を行うものの、実際には、その動作が演出に全く反映されないようになっている。この点においても、測距センサ S A ～ S D への通電状態となる時間を抑制することができるようになっているため、測距センサ S A ～ S D の寿命を向上することができる。したがって、測距センサ S A ～ S D の性能劣化や動作不良の抑制につながるし、測距センサ S A ～ S D による消費電力を抑制えて、パチンコ遊技機 1 全体の消費電力の低減に寄与することにもつながる。

【1195】

また、本実施形態では、図 1 4 8 の周辺制御部電源投入時処理におけるステップ S 1 0 2 2 の受信コマンド解析処理において受信したコマンドが測距センサ S A ～ S D を用いてパチンコ遊技機 1 の対面に着座する遊技者が遊技窓 1 0 1 の前方において動かした遊技者の腕又は手等を演出に反映させる動作誘い演出を行うものでない場合には、測距センサ S A ～ S D への電力供給をすべて停止した状態を維持するようになっている。このように、測距センサ S A ～ S D への電力をできる限り、供給しない仕組みとなっている。

【1196】

[1 6 - 1 - 4 . 周辺制御部コマンド受信割り込み処理]

次に、主制御基板 4 1 0 0 からの各種コマンドを受信する周辺制御部コマンド受信割り込み処理について、図 1 5 2 を参照して説明する。図 1 0 0 に示した周辺制御部 4 1 5 0 の周辺制御 M P U 4 1 5 0 a は、主制御基板 4 1 0 0 からの各種コマンドがシリアルデータとして送信開始されると、これを契機として主周シリアルデータを周辺制御 M P U 4 1 5 0 a に内蔵する主制御基板用シリアル I / O ポートで 1 バイト（8 ビット）の情報を受信バッファに取り込み、この取り込みが完了すると、これを契機として割り込みが発生し、周辺制御部コマンド受信割り込み処理を行う。主周シリアルデータは、1 パケットが 3 バイトに構成されており、1 バイト目としてステータスが割り振られ、2 バイト目としてモードが割り振られ、3 バイト目としてステータスとモードとを数値とみなしてその合計を算出したサム値が割り振られている。

10

【 1 1 9 7 】

周辺制御部コマンド受信割り込み処理が開始されると、周辺制御部 4 1 5 0 の周辺制御 M P U 4 1 5 0 a は、図 1 5 2 に示すように、1 バイト受信期間タイマがタイムアウトしたか否かを判定する（ステップ S 1 2 0 0）。この 1 バイト受信期間タイマは、主制御基板 4 1 0 0 から送信される主周シリアルデータのうち、1 バイト（8 ビット）の情報を受信し得る期間を設定するものである。

【 1 1 9 8 】

ステップ S 1 2 0 0 で 1 バイト受信期間タイマがタイムアウトしていないとき、つまり主制御基板 4 1 0 0 から送信される主周シリアルデータのうち、1 バイト（8 ビット）の情報を受信し得る期間内であるときには、周辺制御 M P U 4 1 5 0 a の内蔵する主制御基板用シリアル I / O ポートの受信バッファから受信した 1 バイトの情報を取り込み（ステップ S 1 2 0 2）、受信カウンタ S R X C に値 1 を加える（インクリメントする、ステップ S 1 2 0 4）。この受信カウンタ S R X C は、受信バッファから取り出した回数を示すカウンタであり、主周シリアルデータの 1 バイト目であるステータスを受信バッファから取り出すと値 1、主周シリアルデータの 2 バイト目であるモードを受信バッファから取り出すと値 2、主周シリアルデータの 3 バイト目であるサム値を受信バッファから取り出すと値 3 となる。なお、受信カウンタ S R X C は、電源投入時等に初期値 0 がセットされる。

20

【 1 1 9 9 】

ステップ S 1 2 0 4 に続いて、受信カウンタ S R X C が値 3 であるか否か、つまり主周シリアルデータの 3 バイト目であるサム値を受信バッファから取り出したか否かを判定する（ステップ S 1 2 0 6）。この判定では、主周シリアルデータの 1 バイト目であるステータスに続いて、主周シリアルデータの 2 バイト目であるモード、そして主周シリアルデータの 3 バイト目であるサム値を、順に受信バッファから取り出したか否かを判定している。

30

【 1 2 0 0 】

ステップ S 1 2 0 6 で受信カウンタ S R X C が値 3 でないとき、つまり主周シリアルデータの 1 バイト目であるステータスに続いて、まだ主周シリアルデータの 2 バイト目であるモード、そして主周シリアルデータの 3 バイト目であるサム値を、順に受信バッファから取り出していないときには、1 バイト受信期間タイマのセットを行い（ステップ S 1 2 0 8）、このルーチンを終了する。ステップ S 1 2 0 8 で 1 バイト受信期間タイマがセットされることで、主周シリアルデータの 2 バイト目であるモード又は主周シリアルデータの 3 バイト目であるサム値を受信し得る期間が設定される。

40

【 1 2 0 1 】

一方、ステップ S 1 2 0 6 で受信カウンタ S R X C が値 3 であるとき、つまり主周シリアルデータの 1 バイト目であるステータスに続いて、主周シリアルデータの 2 バイト目であるモード、そして主周シリアルデータの 3 バイト目であるサム値を、順に受信バッファから取り出したときには、受信カウンタ S R X C に初期値 0 をセットし（ステップ S 1 2 1 0）、サム値を算出する（ステップ S 1 2 1 2）。この算出は、ステップ S 1 2 0 2 で

50

受信バッファからすでに取り出した、主周シリアルデータの1バイト目であるステータスと、主周シリアルデータの2バイト目であるモードと、を数値とみなしてその合計（サム値）を算出する。

【1202】

ステップS1212に続いて、ステップS1202で受信バッファからすでに取り出した主周シリアルデータの3バイト目であるサム値と、ステップS1212で算出したサム値と、が一致しているか否かを判定する（ステップS1214）。ステップS1202で受信バッファからすでに取り出した主周シリアルデータの3バイト目であるサム値は、主制御基板4100からの主周シリアルデータのうち、主周シリアルデータの3バイト目として割り振られたサム値であるため、ステップS1212で算出したサム値と一致しているはずである。ところが、パチンコ遊技機1は、パチンコ島設備から遊技球が供給されており、遊技球は、互いにこすれ合って帯電すると、静電放電してノイズを発生するため、パチンコ遊技機1はノイズの影響を受けやすい環境下にある。そこで、本実施形態では、周辺制御部4150側において、受信した主周シリアルデータの1バイト目として割り振られたステータスと、主周シリアルデータの2バイト目として割り振られたモードと、を数値とみなしてその合計（サム値）を算出し、この算出したサム値が、主制御基板4100からの主周シリアルデータのうち、主周シリアルデータの3バイト目として割り振られたサム値と一致しているか否かを判定している。これにより、周辺制御MPU4150aは、主制御基板4100と周辺制御基板4140との基板間において、主周シリアルデータがノイズの影響を受けて正規と異なる主周シリアルデータに変化したか否かを判定することができる。

10

20

【1203】

ステップS1214で、ステップS1202で受信バッファからすでに取り出した主周シリアルデータの3バイト目であるサム値と、ステップS1212で算出したサム値と、が一致しているときには、受信した、主周シリアルデータの1バイト目として割り振られたステータスと、主周シリアルデータの2バイト目として割り振られたモードとを、図101に示した、周辺制御MPU4150aと外付けされる周辺制御RAM4150cの受信コマンド記憶領域4150cacに記憶し（ステップS1216）、このルーチンを終了する。この受信コマンド記憶領域4150cacは、リングバッファとして用いており、主周シリアルデータの1バイト目として割り振られたステータスと、主周シリアルデータの2バイト目として割り振られたモードとは、受信コマンド記憶領域4150cacの周辺制御部受信リングバッファに記憶される。この「周辺制御部受信リングバッファ」とは、バッファの最後と先頭が繋がっているように使われるバッファのことであり、バッファの先頭から順次データを記憶し、バッファの最後まできたら最初に戻って記憶する。なお、周辺制御MPU4150aは、ステップS1216で周辺制御部受信リングバッファに記憶する際に、受信した、主周シリアルデータの1バイト目として割り振られたステータスと、主周シリアルデータの2バイト目として割り振られたモードと、を対応付けて記憶しており、3バイト目として割り振られたサム値を破棄する。

30

【1204】

一方、ステップS1200で1バイト受信期間タイマがタイムアウトしていないとき、つまり主制御基板4100から送信される主周シリアルデータのうち、1バイト（8ビット）の情報を受信し得る期間を超えているときには、又はステップS1214で、ステップS1202で受信バッファからすでに取り出した主周シリアルデータの3バイト目であるサム値と、ステップS1212で算出したサム値と、が一致していないときには、そのままこのルーチンを終了する。

40

【1205】

[16-1-5. 周辺制御部停電予告信号割り込み処理]

次に、図102に示した、払出制御基板4110の停電監視回路4110bからの停電予告信号が主制御基板4100を介して入力されたことを契機として実行する周辺制御部停電予告信号割り込み処理について、図153を参照して説明する。この周辺制御部停電

50

予告信号割り込み処理が開始されると、図100に示した周辺制御部4150の周辺制御MPU4150aは、まず2マイクロ秒タイマを起動し（ステップS1300）、停電予告信号が入力されているか否かを判定する（ステップS1302）。この判定で停電予告信号が入力されていないときには、そのままこのルーチンを終了する。

【1206】

一方、ステップS1302で停電予告信号が入力されているときには、2マイクロ秒経過したか否かを判定する（ステップS1304）。この判定では、ステップS1300で起動したタイマが2マイクロ秒経過した否かを判定している。ステップS1304で2マイクロ秒経過していないときには、ステップS1302に戻り、停電予告信号が入力されているか否かを判定し、停電予告信号が入力されていないときにはそのままこのルーチンを終了する一方、停電予告信号が入力されているときには、再びステップS1304で2マイクロ秒経過したか否かを判定する。つまりステップS1304の判定では、本ルーチンである周辺制御部停電予告信号割り込み処理が開始されて2マイクロ秒間、停電予告信号が入力され続けているか否かを判定している。

10

【1207】

ステップS1304で本ルーチンである周辺制御部停電予告信号割り込み処理が開始されて2マイクロ秒間、停電予告信号が入力され続けているときには、節電処理を行う（ステップS1306）。この節電処理では、液晶表示装置1900のバックライトの消灯、遊技盤4に設けられるモータやソレノイドへの励磁OFF、各種LEDの消灯等を順次実行することによりパチンコ遊技機1のシステム全体の消費電力を抑えることによって、パチンコ遊技機1の電力が遮断されても周辺制御MPU4150aが動作可能な時間である20ミリ秒の期間だけ安定動作を確保している。

20

【1208】

ステップS1306に続いて、コマンド受信待機処理を行う（ステップS1308）。このコマンド受信待機処理では、主制御基板4100が送信中の各種コマンドがある場合を想定して、送信中のコマンドを周辺制御MPU4150aが受信することができるように、少なくとも、17ミリ秒の期間だけ待機するようになっている。コマンドを受信すると、上述した、周辺制御部コマンド受信割り込み処理が開始されて、図101に示した、周辺制御MPU4150aと外付けされる周辺制御RAM4150cの受信コマンド記憶領域4150cac（周辺制御部受信リングバッファ）に受信したコマンドが記憶される。

30

【1209】

ステップS1308に続いて、コマンドのバックアップ処理を行う（ステップS1310）。このコマンドのバックアップ処理では、図101に示した、バックアップ対象ワークエリア4150caにおけるBank0（1fr）に含まれる受信コマンド記憶領域4150cacに記憶されている内容を、バックアップ第1エリア4150cbのBank1（1fr）及びBank2（1fr）に周辺制御DMAコントローラ4150acが高速にコピーし、そしてバックアップ第2エリア4150ccのBank3（1fr）及びBank4（1fr）に周辺制御DMAコントローラ4150acが高速にコピーする。

【1210】

この周辺制御DMAコントローラ4150acによるBank0（1fr）に含まれる受信コマンド記憶領域4150cacに記憶されている内容の高速コピーについて簡単に説明すると、図101に示した周辺制御MPU4150aの周辺制御MPUコア4150aaが周辺制御DMAコントローラ4150acの要求要因にBank0（1fr）に含まれる受信コマンド記憶領域4150cacに記憶されている内容を、バックアップ第1エリア4150cbのBank1（1fr）に含まれる受信コマンド記憶領域へのコピーを指定し、Bank0（1fr）に含まれる受信コマンド記憶領域4150cacの先頭アドレスに格納された内容からBank0（1fr）に含まれる受信コマンド記憶領域4150cacの終端アドレスに格納された内容までを、所定バイト（例えば、1バイト）ずつ連続してバックアップ第1エリア4150cbのBank1（1fr）に含まれる受

40

50

信コマンド記憶領域の先頭アドレスから順番にすべてコピーし、そして周辺制御MPUコア4150aaが周辺制御DMAコントローラ4150acの要求要因にBank 0 (1fr)に含まれる受信コマンド記憶領域4150cacに記憶されている内容を、バックアップ第1エリア4150cbのBank 2 (1fr)に含まれる受信コマンド記憶領域へのコピーを指定し、Bank 0 (1fr)に含まれる受信コマンド記憶領域4150cacの先頭アドレスに格納された内容からBank 0 (1fr)に含まれる受信コマンド記憶領域4150cacの終端アドレスに格納された内容までを、所定バイト（例えば、1バイト）ずつ連続してバックアップ第1エリア4150cbのBank 2 (1fr)に含まれる受信コマンド記憶領域の先頭アドレスから順番にすべてコピーする。続いて、周辺制御MPUコア4150aaが周辺制御DMAコントローラ4150acの要求要因にBank 0 (1fr)に含まれる受信コマンド記憶領域4150cacに記憶されている内容を、バックアップ第2エリア4150ccのBank 3 (1fr)に含まれる受信コマンド記憶領域へのコピーを指定し、Bank 0 (1fr)に含まれる受信コマンド記憶領域4150cacの先頭アドレスに格納された内容からBank 0 (1fr)に含まれる受信コマンド記憶領域4150cacの終端アドレスに格納された内容までを、所定バイト（例えば、1バイト）ずつ連続してバックアップ第2エリア4150ccのBank 3 (1fr)に含まれる受信コマンド記憶領域の先頭アドレスから順番にすべてコピーし、そして周辺制御MPUコア4150aaが周辺制御DMAコントローラ4150acの要求要因にBank 0 (1fr)に含まれる受信コマンド記憶領域4150cacに記憶されている内容を、バックアップ第2エリア4150ccのBank 4 (1fr)に含まれる受信コマンド記憶領域へのコピーを指定し、Bank 0 (1fr)に含まれる受信コマンド記憶領域4150cacの先頭アドレスに格納された内容からBank 0 (1fr)に含まれる受信コマンド記憶領域4150cacの終端アドレスに格納された内容までを、所定バイト（例えば、1バイト）ずつ連続してバックアップ第2エリア4150ccのBank 4 (1fr)に含まれる受信コマンド記憶領域の先頭アドレスから順番にすべてコピーする。

【1211】

ステップS1310に続いて、停電予告信号が入力されているか否かを判定する（ステップS1312）。この判定で停電予告信号が入力されているときには、WDTクリア処理を行う（ステップS1314）。このWDTクリア処理では、周辺制御MPU4150aは、図101に示した周辺制御内蔵WDT4150afと、図100に示した周辺制御外部WDT4150eと、にクリア信号を出力して周辺制御MPU4150aにリセットがかからないようにする。

【1212】

一方、ステップS1312で停電予告信号が入力されていないとき、又はステップS1314に続いて、再びステップS1312に戻り、停電予告信号が入力されているか否かを判定する。つまり、停電予告信号が入力されているか否かを無限に判定し続けることとなる。このように無限に判定し続けることにより、ステップS1312で停電予告信号が入力されていないときには、周辺制御MPU4150aは、周辺制御内蔵WDT4150afと、周辺制御外部WDT4150eと、にクリア信号を出力することができなくなり、周辺制御MPU4150aにリセットがかかる一方、ステップS1312で停電予告信号が入力されているときには、ステップS1314でWDTクリア処理を行い、周辺制御MPU4150aにリセットがかからない。なお、周辺制御MPU4150aにリセットがかかると、図148に示した周辺制御部電源投入時処理が再び開始されることとなる。

【1213】

このように、ステップS1312による判定で無限ループにおいて停電予告信号の入力が継続する場合には、ステップS1314でWDTクリア処理が実行されることによって停電状態になる直前で周辺制御MPU4150aにリセットがかからないようになっている。これに対して、ステップS1312による判定で無限ループにおいて停電予告信号の入力が継続されず解除された場合には、WDTクリア処理が実行されないため、周辺制御

内蔵WDT4150afと、周辺制御外部WDT4150eと、にクリア信号を出力が中断されるようになっている。これにより、ノイズなどで本ルーチンである周辺制御部停電予告信号割り込み処理が誤って開始され、そのノイズが2マイクロ秒の期間を超えて発生することでステップS1302の判定を通過したとしても、ステップS1312による判定で無限ループにおいて停電予告信号の入力が継続されず解除された場合には、ステップS1314のWDTクリア処理が実行されないことにより周辺制御MPU4150aにリセットがかかるようになっているため、そのようなノイズに対して自動的にリセット復帰することで対応することができるようになっている。

【1214】

[16-1-6. 回転検出スイッチ履歴作成処理]

次に、図150に示した周辺制御部1msタイマ割り込み処理におけるステップS1108の操作ユニット情報取得処理の一処理として実行する回転検出スイッチ履歴作成処理について、図154を参照して説明する。この回転検出スイッチ履歴作成処理は、図43に示した、ダイヤル操作部401の回転を検出する一対の回転検出スイッチ432a、432bからの検出信号の履歴をそれぞれ作成する。

【1215】

回転検出スイッチ履歴作成処理が開始されると、図100に示した周辺制御部4150の周辺制御MPU4150aは、図154に示すように、図101に示した、周辺制御MPU4150aと外付けされる周辺制御RAM4150cの操作ユニット情報取得記憶領域4150caiから回転検出スイッチ検出履歴情報DSW0-HIST、DSW1-HISTを読み出す(ステップS1400)。この回転検出スイッチ検出履歴情報DSW0-HIST、DSW1-HISTは、それぞれ1バイト(8ビット:最上位ビットB7、B6、B5、B4、B3、B2、B1、最下位ビットB0、「B」はビットを表す。)の記憶容量を有しており、回転検出スイッチ432aからの検出信号の履歴が回転検出スイッチ検出履歴情報DSW0-HISTとして操作ユニット情報取得記憶領域4150caiに記憶され、回転検出スイッチ432bからの検出信号の履歴が回転検出スイッチ検出履歴情報DSW1-HISTとして操作ユニット情報取得記憶領域4150caiに記憶されている。

【1216】

ステップS1400に続いて、回転検出スイッチ432a、432bからの検出信号があるか否かを判定する(ステップS1402)。この判定は、回転検出スイッチ432aからの検出信号があるときには、図44に示した、ダイヤル操作部401に連結された従動ギア410に一定間隔で列設された複数の回転検出片410cのうちの一回転検出片が回転検出スイッチ432aの光軸を非遮断状態から遮断状態に遷移した状態であると判定する一方、回転検出スイッチ432aからの検出信号がないときには、一回転検出片が回転検出スイッチ432aの光軸を遮断状態から非遮断状態に遷移した状態と判定する。また、回転検出スイッチ432bからの検出信号があるときには、一回転検出片が回転検出スイッチ432bの光軸を非遮断状態から遮断状態に遷移した状態であると判定する一方、回転検出スイッチ432bからの検出信号がないときには、一回転検出片が回転検出スイッチ432bの光軸を遮断状態から非遮断状態に遷移した状態と判定する。

【1217】

ステップS1402で回転検出スイッチ432aからの検出信号があるとき、又は回転検出スイッチ432bからの検出信号があるときには、回転検出スイッチ検出履歴情報のシフト処理を行う(ステップS1404)。この回転検出スイッチ検出履歴情報のシフト処理では、回転検出スイッチ432aからの検出信号があるときには、ステップS1400で読み出した回転検出スイッチ検出履歴情報DSW0-HISTを、最上位ビットB7←B6、B6←B5、B5←B4、B4←B3、B3←B2、B2←B1、B1←最下位ビットB0という具合に、最下位ビットB0から最上位ビットB7に向かって1ビットずつシフトする一方、回転検出スイッチ432bからの検出信号があるときには、ステップS1400で読み出した回転検出スイッチ検出履歴情報DSW1-HISTを、最上位ビ

10

20

30

40

50

ット $B7 \leftarrow B6$ 、 $B6 \leftarrow B5$ 、 $B5 \leftarrow B4$ 、 $B4 \leftarrow B3$ 、 $B3 \leftarrow B2$ 、 $B2 \leftarrow B1$ 、 $B1 \leftarrow$ 最下位ビット $B0$ という具合に、最下位ビット $B0$ から最上位ビット $B7$ に向かって 1 ビットずつシフトする。

【1218】

ステップ $S1404$ で回転検出スイッチ検出履歴情報 $DSW0-HIST$ をシフトした場合には回転検出スイッチ検出履歴情報 $DSW0-HIST$ の最下位ビット $B0$ に値 1 をセットする一方、回転検出スイッチ検出履歴情報 $DSW1-HIST$ をシフトした場合には回転検出スイッチ検出履歴情報 $DSW1-HIST$ の最下位ビット $B0$ に値 1 をセットし（ステップ $S1406$ ）、このルーチンを終了する。

【1219】

10

一方、ステップ $S1402$ で回転検出スイッチ $432a$ からの検出信号がないとき、又は回転検出スイッチ $432b$ からの検出信号がないときには、回転検出スイッチ検出履歴情報のシフト処理を行う（ステップ $S1408$ ）。この回転検出スイッチ検出履歴情報のシフト処理では、ステップ $S1404$ の回転検出スイッチ検出履歴情報のシフト処理と同一の処理を行い、回転検出スイッチ $432a$ からの検出信号がないときには、ステップ $S1400$ で読み出した回転検出スイッチ検出履歴情報 $DSW0-HIST$ を、最上位ビット $B7 \leftarrow B6$ 、 $B6 \leftarrow B5$ 、 $B5 \leftarrow B4$ 、 $B4 \leftarrow B3$ 、 $B3 \leftarrow B2$ 、 $B2 \leftarrow B1$ 、 $B1 \leftarrow$ 最下位ビット $B0$ という具合に、最下位ビット $B0$ から最上位ビット $B7$ に向かって 1 ビットずつシフトする一方、回転検出スイッチ $432b$ からの検出信号がないときには、ステップ $S1400$ で読み出した回転検出スイッチ検出履歴情報 $DSW1-HIST$ を、最上位ビット $B7 \leftarrow B6$ 、 $B6 \leftarrow B5$ 、 $B5 \leftarrow B4$ 、 $B4 \leftarrow B3$ 、 $B3 \leftarrow B2$ 、 $B2 \leftarrow B1$ 、 $B1 \leftarrow$ 最下位ビット $B0$ という具合に、最下位ビット $B0$ から最上位ビット $B7$ に向かって 1 ビットずつシフトする。

20

【1220】

ステップ $S1408$ で回転検出スイッチ検出履歴情報 $DSW0-HIST$ をシフトした場合には回転検出スイッチ検出履歴情報 $DSW0-HIST$ の最下位ビット $B0$ に値 0 をセットする一方、回転検出スイッチ検出履歴情報 $DSW1-HIST$ をシフトした場合には回転検出スイッチ検出履歴情報 $DSW1-HIST$ の最下位ビット $B0$ に値 0 をセットし（ステップ $S1410$ ）、このルーチンを終了する。

【1221】

30

このように、この回転検出スイッチ履歴作成処理が実行されるごとに、回転検出スイッチ検出履歴情報 $DSW0-HIST$ 、 $DSW1-HIST$ を最下位ビット $B0$ から最上位ビット $B7$ に向かって 1 ビットずつシフトしたのち、最下位ビット $B0$ に値 1 又は値 0 がセットされるため、回転検出スイッチ $432a$ 、 $432b$ からの検出信号の履歴を作成することができる。

【1222】

次に、上述した回転検出スイッチ検出履歴情報 $DSW0-HIST$ 、 $DSW1-HIST$ から、ダイヤル操作部 401 が停止している状態であるか（換言すると、ダイヤル駆動モータ 414 が脱調している状態であるか）、時計方向に回転している状態であるか、反時計方向に回転している状態であるか、を判定する方法について、図 $155 \sim$ 図 157 を参照して説明する。図 155 は回転操作ユニットにおけるダイヤル操作部の時計方向の回転に伴う従動ギアの回転検出片と一对の回転検出スイッチとの位置関係を示す説明図であり、図 156 は回転操作ユニットにおけるダイヤル操作部の反時計方向の回転に伴う従動ギアの回転検出片と一对の回転検出スイッチとの位置関係を示す説明図であり、図 157 (A) は回転操作ユニットにおけるダイヤル操作部の時計方向の回転に伴う一对の回転検出スイッチの ON/OFF を示す一覧表図であり、図 157 (B) はダイヤル操作部の反時計方向の回転に伴う一对の回転検出スイッチの ON/OFF を示す一覧表図である。

40

【1223】

回転検出スイッチ検出履歴情報 $DSW0-HIST$ 、 $DSW1-HIST$ は、上述したように、それぞれ 1 バイト（8 ビット：最上位ビット $B7$ 、 $B6$ 、 $B5$ 、 $B4$ 、 $B3$ 、 B

50

2、B1、最下位ビットB0、「B」はビットを表す。)の記憶容量を有しており、回転検出スイッチ432aからの検出信号の履歴が回転検出スイッチ検出履歴情報DSW0-HISTとして図101に示した、周辺制御MPU4150aと外付けされる周辺制御RAM4150cの操作ユニット情報取得記憶領域4150caiに記憶され、回転検出スイッチ432bからの検出信号の履歴が回転検出スイッチ検出履歴情報DSW1-HISTとして周辺制御RAM4150cの操作ユニット情報取得記憶領域4150caiに記憶されている。このため、ダイヤル操作部401が停止している状態であるか(換言すると、ダイヤル駆動モータ414が脱調している状態であるか)、時計方向に回転している状態であるか、反時計方向に回転している状態であるか、を判定する場合には、操作ユニット情報取得記憶領域4150caiから回転検出スイッチ検出履歴情報DSW0-HIST, DSW1-HISTを読み出し、検出判定値と一致しているか否かにより行う。この検出判定値は、図100に示した周辺制御ROM4150bに予め記憶されており、図101に示した周辺制御RAM4150cの周辺制御RAM4150cの各種制御データコピーエリア4150ceに電源投入時等においてコピーされたものが読み出されて使用されるようになっている。検出判定値として予め設定されたデータは、「00001111B(「B」はビットを表す。)」であり、上位4ビットのB7~B4が値0、下位4ビットのB3~B0が値1となっている。つまり、この判定では、回転検出スイッチ検出履歴情報DSW0-HIST, DSW1-HISTの下位4ビットB3~B0と検出判定値の下位4ビットB3~B0とが一致しているか否かにより行う。

【1224】

具体的には、回転検出スイッチ検出履歴情報DSW0-HISTの下位4ビットB3~B0が値1となる場合は、4回の1msタイマ割り込みの発生で続けて、回転検出スイッチ432aがダイヤル操作部401と一体的に回転する従動ギア410の回転検出片410cを検出したことを意味し、回転検出スイッチ検出履歴情報DSW1-HISTの下位4ビットB3~B0が値1となる場合は、4回の1msタイマ割り込みの発生で続けて、回転検出スイッチ432bがダイヤル操作部401と一体的に回転する従動ギア410の回転検出片410cを検出したことを意味している。

【1225】

次に、ダイヤル操作部401の回転方向の検出について説明する。回転検出スイッチ432a, 432bは、上述したように、ダイヤル操作部401と一体的に回転する従動ギア410の回転検出片410cを検出することにより、ダイヤル操作部401の回転方向を検出ようになっている。なお、図155~図157中には、回転検出スイッチ432aを「A」と記載すると共に、回転検出スイッチ432bを「B」と記載する。また、以下に示すステップ1~ステップ4は、それぞれ回転検出スイッチ432a, 432bを基準としたダイヤル操作部401の4種類の回転位置のことであり、ダイヤル操作部401が回転することで、ステップ1、ステップ2、ステップ3、そしてステップ4へと順次、回転位置が移行するものであり、ステップ4へ移行した後は、再度ステップ1へ戻る。

【1226】

ダイヤル操作部401が時計方向へ回転する場合は、図155に示すように、ステップ1として、回転検出スイッチ432a, 432bが従動ギア410の回転検出片410cを検出し、その後、ダイヤル操作部401の時計方向への回転に伴うステップ2への移行により、回転検出スイッチ432aが回転検出片410cを検出する一方、従動ギア410のスリット410dが回転検出スイッチ432bへ移動して回転検出スイッチ432bが回転検出片410cを検出しないステップへ移行する。その後、ダイヤル操作部401の時計方向への回転に伴うステップ3への移行により、従動ギア410のスリット410dが各回転検出スイッチ432a, 432bへ移動して回転検出スイッチ432a, 432bが共に回転検出片410cを検出しないステップへ移行する。そして、ダイヤル操作部401の時計方向への回転に伴うステップ4への移行により、従動ギア410のスリット410dが回転検出スイッチ432aへ移動して回転検出スイッチ432aが回転検出片410cを検出しない一方、回転検出スイッチ432bが回転検出片410cを検出す

るステップへ移行する。

【1227】

一方、ダイヤル操作部401が反時計方向へ回転する場合は、図156に示すように、ステップ1として、両方の回転検出スイッチ432a、432bが従動ギア410の回転検出片410cを検出し、その後、ダイヤル操作部401の反時計方向への回転に伴うステップ2への移行により、従動ギア410のスリット410dが回転検出スイッチ432aへ移動して回転検出スイッチ432aが回転検出片410cを検出しない一方、回転検出スイッチ432bが回転検出片410cを検出するステップへ移行する。その後、ダイヤル操作部401の反時計方向への回転に伴うステップ3への移行により、従動ギア410のスリット410dが各回転検出スイッチ432a、432bへ移動して回転検出スイッチ432a、432bが共に回転検出片410cを検出しないステップへ移行する。そして、ダイヤル操作部401の反時計方向への回転に伴うステップ4への移行により、回転検出スイッチ432aが回転検出片410cを検出する一方、従動ギア410のスリット410dが回転検出スイッチ432bへ移動して回転検出スイッチ432bが回転検出片410cを検出しないステップへ移行する。

10

【1228】

つまり、ダイヤル操作部401が時計方向へ回転する場合の回転検出スイッチ432a、432bのON（回転検出片410cの検出あり）／OFF（回転検出片410cの検出なし）動作は、図157（A）に示すように、ステップ1で回転検出スイッチ432a、432bが共に「ON」であり、ステップ2で回転検出スイッチ432aが「ON」を継続する一方、回転検出スイッチ432bが「OFF」となる。その後、ステップ3で回転検出スイッチ432a、432bが共に「OFF」となった後に、ステップ4で回転検出スイッチ432aが「OFF」を継続する一方、回転検出スイッチ432bが「ON」となる。その後は、再度、ステップ1に戻り、回転検出スイッチ432a、432bが共に「ON」となる。

20

【1229】

一方、ダイヤル操作部401が反時計方向へ回転する場合の回転検出スイッチ432a、432bのON／OFF動作は、図157（B）に示すように、ステップ1で回転検出スイッチ432a、432bが共に「ON」であり、ステップ2で回転検出スイッチ432bが「ON」を継続する一方、回転検出スイッチ432aが「OFF」となる。その後、ステップ3で回転検出スイッチ432a、432bが共に「OFF」となった後に、ステップ4で回転検出スイッチ432bが「OFF」を継続する一方、回転検出スイッチ432aが「ON」となる。その後は、再度、ステップ1に戻り、回転検出スイッチ432a、432bが共に「ON」となる。

30

【1230】

なお、ダイヤル操作部401が時計方向、又は反時計方向へ回転していない停止した場合には、回転検出スイッチ432a、432bからの検出に変化が生じなくなるため、ステップ1～ステップ4において回転検出スイッチ432a、432bによるON／OFF動作の切替りがまったくなくなる。

【1231】

このように、回転検出スイッチ432a、432bは、上述した各ステップ1～ステップ4でのON／OFFに基づいてダイヤル操作部401の回転方向を検出することができるようになっている。遊技者の操作によってダイヤル操作部401が操作された場合には、回転検出スイッチ432a、432bのON／OFF状態の切替りを検出することによりダイヤル操作部401が回転操作されたことを検出して回転方向を把握することができるし、回転検出スイッチ432a、432bのON／OFF状態の切替りがまったくないことを検出することによりダイヤル操作部401が停止している状態であることを把握することができる。

40

【1232】

また、周辺制御MPU4150aは、ダイヤル操作部401を時計方向、又は反時計方

50

向へ回転させている制御を実行している場合に、遊技者が指や手のひらでダイヤル操作部 401 を押さえてダイヤル操作部 401 の回転を強制的に停止させたときには、回転検出スイッチ 432 a, 432 b の ON/OFF 状態の切替りがまったくないことを検出することにより、ダイヤル操作部 401 を時計方向、又は反時計方向へ回転させる、ステッピングモータであるダイヤル駆動モータ 414 が脱調している状態であることを把握することができる。

【1233】

[17. 演出]

次に、液晶表示装置 1900 の表示領域に描画される、図 95 に示した測距センサ SA ~ SD を用いた動作誘い演出について、図 160、及び図 161 を参照して説明する。図 160 は測距センサを用いた動作誘い演出の一例を示す図であり、図 161 は図 160 の測距センサを用いた動作誘い演出のつづきを示す図である。ここでは、パチンコ遊技機 1 の対面に直座する遊技者が、液晶表示装置 1900 の表示領域に描画される 1 変動の演出の進行途中において、遊技窓 101 の前方であって液晶表示装置 1900 の表示領域と対応する位置において腕又は手等を動かすように、その旨が指示されたメッセージに従って、実際に、腕又は手等を動かした場合における演出の一例について説明する。なお、「1 変動」とは、図 95 に示した機能表示ユニット 1180 の上特別図柄表示器 1185 が上始動口 2101 への遊技球の受入れにより抽選された第一特別抽選結果を第一特別図柄として変動開始してから停止表示するまでであり、又は図 95 に示した機能表示ユニット 1180 の下特別図柄表示器 1186 が下始動口 2102 への遊技球の受入れにより抽選された第二特別抽選結果を第二特別図柄として変動開始して停止表示するまでであり、液晶表示装置 1900 の表示領域に描画される演出も第一特別図柄又は第二特別図柄の変動表示される時間に合わせて行われている。

【1234】

上始動口 2101 への遊技球の受入れにより抽選された第一特別抽選結果、又は下始動口 2102 への遊技球の受入れにより抽選された第二特別抽選結果は、主制御基板 4100 からのコマンドに基づいて、周辺制御基板 4140 の周辺制御部 4150 が液晶及び音制御部 1460 を制御することにより、図 160 (a) に示すように、液晶表示装置 1900 の表示領域の左側には装飾図柄 1900 a、中央には装飾図柄 1900 b、そして右側には装飾図柄 1900 c の変動表示が開始され、所定時間経過した後に装飾図柄 1900 a ~ 1900 c の変動表示が停止されて第一特別抽選結果又は第二特別抽選結果を遊技者が認識することができるようになっている（図 95 に示した機能表示ユニット 1180 の上特別図柄表示器 1185 又は下特別図柄表示器 1186 で表示された第一特別図柄又は第二特別図柄においても第一特別抽選結果又は第二特別抽選結果を確認することができる）。装飾図柄 1900 a ~ 1900 c は背景画像が視認できる程度に半透明であり、装飾図柄 1900 a は表示領域の左上側から左下側に向かって、装飾図柄 1900 b は表示領域の中央上側から中央下側に向かって、装飾図柄 1900 c は表示領域の右上側から右下側に向かってそれぞれリールが回転しているかのような態様で変動表示されるようになっている。

【1235】

受信したコマンドが測距センサ SA ~ SD を用いた動作誘い演出を行うものであるときには、装飾図柄 1900 a ~ 1900 c の変動表示が開始され、所定時間経過した後に、図 160 (b) に示すように、液晶表示装置 1900 の表示領域の上側に「画面に触れて群予告を出せ！！」というメッセージ MGA が表示され、液晶表示装置 1900 の表示領域のほぼ中央に遊技者に「手のひら」を画面の左から右へ動かす旨を伝える、手のひら画像 HND と、方向画像 ARW と、がそれぞれ表示される。そして、メッセージ MGA、手のひら画像 HND、及び方向画像 ARW が液晶表示装置 1900 の表示領域から表示されなくなると、図 160 (c) に示すように、液晶表示装置 1900 の表示領域の左側では、キャラクタ DYN が出現して再び引っ込んだりするというチョロチョロ動いて右往左往している表示態様となる。本実施形態では、上述したように、図 148 の周辺制御部電源

10

20

30

40

50

投入時処理におけるステップ S 1 0 2 2 の受信コマンド解析処理において受信したコマンドが測距センサ S A ~ S D を用いてパチンコ遊技機 1 の対面に着座する遊技者が遊技窓 1 0 1 の前方において動かした遊技者の腕又は手等を演出に反映させる動作誘い演出を行うものである場合であって、「当り」である旨を伝えるコマンドである場合には、測距センサ S A ~ S D のうち、動作誘い演出に使用する測距センサに対して上述した電力供給を行うのに対して、「はずれ」である旨を伝えるコマンドである場合には、測距センサ S A ~ S D のうち、動作誘い演出に使用する測距センサにかかわらず、測距センサ S A ~ S D への電力供給をすべて停止した状態を維持するようになっている。つまり、「はずれ」である場合には、遊技者に腕又は手等を動かせるために、ダミーとしての動作誘い演出を行うものの、実際には、その動作が演出に全く反映されないようになっている。このため、液晶表示装置 1 9 0 0 の表示領域の左側においてキャラクタ D Y N が出現して再び引っ込んだりするというチョロチョロ動いて右往左往している表示態様を採用することにより、測距センサへの電力供給が停止した状態において実際に測距センサからの検出信号が入力されず、つまり遊技者の腕又は手等の測定をできない状態であっても、遊技者が腕又は手等を動かしたことで、その反応としてキャラクタ D Y N がチョロチョロ動いて右往左往していると、遊技者に思い込ませることができる。

10

【1 2 3 6】

受信コマンド解析処理において受信したコマンドが測距センサ S A ~ S D を使用してパチンコ遊技機 1 の対面に着座する遊技者が遊技窓 1 0 1 の前方において動かした遊技者の腕又は手等を演出に反映させる動作誘い演出を行うものである場合であって、「当り」である旨を伝えるコマンドである場合には、測距センサ S A ~ S D のうち、動作誘い演出に使用する測距センサに対して上述した電力供給を行い、実際に、パチンコ遊技機 1 の対面に着座する遊技者が遊技窓 1 0 1 の前方であって液晶表示装置 1 9 0 0 の表示領域と対応する位置において腕又は手等を左から右へ動かして、その動作が検出されると、図 1 6 1 (d) に示すように、複数のキャラクタ D Y N が液晶表示装置 1 9 0 0 の表示領域の左側から右側へ向かって群れた状態で出現してそのまま右側へ立ち去る群予告の演出が実行される。つまり、この群予告の演出は、遊技者が液晶表示装置 1 9 0 0 の表示領域の左から右へ動かした方向と一致している。したがって、例えば、液晶表示装置 1 9 0 0 の表示領域の上側に「画面に触れて群予告を出せ！！」というメッセージ M G A が表示され、図示しないが、液晶表示装置 1 9 0 0 の表示領域のほぼ中央に遊技者に「手のひら」を画面の時計回り又は反時計回りに動かす旨を伝える、手のひら画像 H N D ' と、方向画像 A R W ' と、がそれぞれ表示されている場合においては、パチンコ遊技機 1 の対面に着座する遊技者が遊技窓 1 0 1 の前方であって液晶表示装置 1 9 0 0 の表示領域と対応する位置において腕又は手等を時計回り又は反時計回りへ動かして、その動作が検出されると、複数のキャラクタ D Y N が液晶表示装置 1 9 0 0 の表示領域のほぼ中央を中心として時計回り又は反時計回りに群れた状態で出現して液晶表示装置 1 9 0 0 の表示領域の四方八方へ渦を巻いて広がる態様でそのまま消える群予告の演出が実行されるようになっている。この群予告の後に、装飾図柄 1 9 0 0 a ~ 1 9 0 0 c が同一の図柄で停止表示され、「大当り」となる。

20

30

【1 2 3 7】

一方、受信コマンド解析処理において受信したコマンドが測距センサ S A ~ S D を用いてパチンコ遊技機 1 の対面に着座する遊技者が遊技窓 1 0 1 の前方において動かした遊技者の腕又は手等を演出に反映させる動作誘い演出を行うものである場合であって、「はずれ」である旨を伝えるコマンドである場合には、測距センサ S A ~ S D のうち、動作誘い演出に使用する測距センサにかかわらず、測距センサ S A ~ S D への電力供給をすべて停止した状態を維持し、図 1 6 1 (d) に示した群予告の演出が実行されず、装飾図柄 1 9 0 0 a ~ 1 9 0 0 c が同一の図柄で停止表示されず、「はずれ」となる。

40

【1 2 3 8】

なお、本実施形態では、動作誘い演出として、上述した群予告の演出のように、左から右に向かって腕又は手等を移動させてその動作の方向と一致して移動するキャラクタ D Y

50

Nを複数出現させたりする演出のほかに、右から左に向かって腕又は手等を移動させてその動作の方向と一致して移動するキャラクタDYNを複数出現させたり、左上から右下に向かって腕又は手等を移動させてその動作の方向と一致して移動するキャラクタDYNを複数出現させたり、左下から右上に向かって腕又は手等を移動させてその動作の方向と一致して移動するキャラクタDYNを複数出現させたり、右上から左下に向かって腕又は手等を移動させてその動作の方向と一致して移動するキャラクタDYNを複数出現させたり、右下から左上に向かって腕又は手等を移動させてその動作の方向と一致して移動するキャラクタDYNを複数出現させたり、上から下に向かって腕又は手等を移動させてその動作の方向と一致して移動するキャラクタDYNを複数出現させたり、下から上に向かって腕又は手等を移動させてその動作の方向と一致して移動するキャラクタDYNを複数出現させたり、液晶表示装置1900の表示領域のほぼ中央を中心として時計回り又は反時計回りに腕又は手等を動かしてその動作による回転方向と一致する態様で液晶表示装置1900の表示領域の四方八方へ渦を巻いて広がる態様となるキャラクタDYNを複数出現させたりする演出がある。

【1239】

また、本実施形態では、動作誘い演出として、上述した群予告の演出のほかに、液晶表示装置1900の表示領域で変動表示している装飾図柄1900a~1900cのうち、いずれかの装飾図柄を遊技者が腕又は手等を上から下に向かって振り下ろしたり、左から右に向かって腕又は手等を移動させたり、右から左に向かって腕又は手等を移動させたり、左上から右下に向かって腕又は手等を移動させたり、左下から右上に向かって腕又は手等を移動させたり、右上から左下に向かって腕又は手等を移動させたり、右下から左上に向かって腕又は手等を移動させたり、等することによって装飾図柄を2つに切り分ける一刀両断演出、液晶表示装置1900の表示領域に表示されているキャラクタを腕又は手等を移動させた方向と同一の方向に向かって移動させるキャラクタ移動演出、腕又は手等を上下左右に振ってその方向と一致する方向に液晶表示装置1900の表示領域に表示されている宝箱を揺すって蓋を開ける宝箱演出、腕又は手等を上下左右に止めた状態として上下左右方向から飛び込んでくる物資を受け止める物資獲得演出等のさまざまな動作誘い演出が用意されている。

【1240】

動作誘い演出のうち、群予告の演出では、図160(b)に示したように、液晶表示装置1900の表示領域の上側に「画面に触れて群予告を出せ!!」というメッセージMGAが表示されるとともに、液晶表示装置1900の表示領域のほぼ中央に遊技者の腕や手を移動させる方向を指示するために、手のひら画像HNDと、その方向画像ARWと、がそれぞれ表示されるようになっている。そして、キャラクタDYNが出現して再び引っ込んだりするというチョロチョロ動かす画像を液晶表示装置1900の表示領域に表示する。したがって、この群予告の演出に使用する測距センサは、液晶表示装置1900の表示領域に移動させるキャラクタDYNの方向によって、測距センサSA~SDのうち、例えば左から右に向かって移動させるときには遊技者が腕又は手等を左から右に向かって移動させる動作を検出するために2つの測距センサSA, SCを使用する場合(腕又は手等の動作が測距センサSA, SCにより検出されると、図161(d)となる一連の画像が液晶表示装置1900の表示領域に表示される表示態様となる。)もあれば、例えば左上から右下に向かって移動させるときや時計方向や反時計方向に回転させるときには遊技者が腕又は手等を左上から右下に向かって移動させる動作、時計方向や反時計方向に回転させる動作を検出するために4つすべての測距センサSA~SDを使用する場合(例えば、腕又は手等の動作が時計方向や反時計方向に回転させる動作である場合には、その動作が測距センサSA~SDにより検出されると、キャラクタDYNが四方八方へ渦を巻いて広がるという一連の画像が液晶表示装置1900の表示領域に表示される表示態様となる。)もある。

【1241】

動作誘い演出のうち、一刀両断演出では、液晶表示装置1900の表示領域の上側に「

図柄を斬れ！！」というメッセージが表示される。とともに、液晶表示装置 1900 の表示領域のほぼ中央に遊技者の腕や手を移動させる方向を指示するために、手のひら画像と、その方向画像と、がそれぞれ表示されるようになっている。そして、その方向に装飾図柄が 2 つに切り分けられてズレ落ちそうでなかなか完全にズレ落ちないというチョロチョロとズレる画像を液晶表示装置 1900 の表示領域に表示する。したがって、この一刀両断演出に使用する測距センサは、液晶表示装置 1900 の表示領域に表示される装飾図柄を斬る方向によって、測距センサ SA ～ SD のうち、例えば左から右に向かって斬るときには遊技者が腕又は手等を左から右に向かって移動させる動作を検出するために 2 つの測距センサ SA, SC を使用する場合（腕又は手等の動作が測距センサ SA, SC により検出されると、装飾図柄がその左側中央からその側中央に向かって斬られて上下に 2 つ切り分けられ、この 2 つに分けられた上側の装飾図柄と下側の装飾図柄とが切り口を境界線として互いにズレる態様で離れて完全にズレ落ちるという一連の画像が液晶表示装置 1900 の表示領域に表示される表示態様となる。）もあれば、例えば左上から右下に向かって斬るときには遊技者が腕又は手等を左上から右下に向かって移動させる動作を検出するために 4 つすべての測距センサ SA ～ SD を使用する場合（腕又は手等の動作が測距センサ SA ～ SD により検出されると、装飾図柄がその上側左寄りからその下側右寄りに向かって斬られて 2 つ切り分けられ、この 2 つに分けられた左側の装飾図柄と右側の装飾図柄とが切り口を境界線として互いにズレる態様で離れて完全にズレ落ちるという一連の画像が液晶表示装置 1900 の表示領域に表示される表示態様となる。）もある。

【1242】

動作誘い演出のうち、キャラクタ移動演出では、液晶表示装置 1900 の表示領域の上側に「キャラクタを移動させろ！！」というメッセージが表示されるとともに、液晶表示装置 1900 の表示領域のほぼ中央に遊技者の腕又は手等を移動させる方向を指示するために、手のひら画像と、その方向画像と、がそれぞれ表示されるようになっている。そして、その方向にキャラクタが少しだけ移動して再びもとの位置に戻るというチョロチョロ動く画像を液晶表示装置 1900 の表示領域に表示する。したがって、このキャラクタ移動演出に使用する測距センサは、液晶表示装置 1900 の表示領域に表示されるキャラクタを移動させる方向によって、測距センサ SA ～ SD のうち、例えば液晶表示装置 1900 の表示領域の右側に表示されているキャラクタを右に移動させるときには遊技者が腕又は手等を右に配置している状態を検出するために 1 つの測距センサ SC を使用する場合（腕又は手等の動作が測距センサ SC により検出されると、キャラクタがさらに右に向かって移動してその姿が消えるという一連の画像が液晶表示装置 1900 の表示領域に表示される表示態様となる。）もあれば、例えば液晶表示装置 1900 の表示領域の中央に表示されているキャラクタを右に移動させるときには遊技者が腕又は手等を左から右に向かって移動させる動作を検出するために 2 つの測距センサ SA, SC を使用する場合（腕又は手等の動作が測距センサ SA, SC により検出されると、キャラクタが中央から右に向かって移動してその姿が消えるという一連の画像が液晶表示装置 1900 の表示領域に表示される表示態様となる。）もあれば、液晶表示装置 1900 の表示領域の中央に表示されているキャラクタを右下に移動させるときには遊技者が腕又は手等を左上から右下に向かって移動させる動作を検出するために 4 つすべての測距センサ SA ～ SD を使用する場合（腕又は手等の動作が測距センサ SA ～ SD により検出されると、キャラクタが中央から右下に向かって移動してその姿が消えるという一連の画像が液晶表示装置 1900 の表示領域に表示される表示態様となる。）もある。

【1243】

動作誘い演出のうち、宝箱演出では、液晶表示装置 1900 の表示領域の上側に「宝箱を揺すって開けろ！！」というメッセージが表示されるとともに、液晶表示装置 1900 の表示領域のほぼ中央に遊技者の腕又は手等を移動させる方向を指示するために、手のひら画像と、その方向画像と、がそれぞれ表示されるようになっている。そして、その方向に宝箱少しだけ移動して再びもとの位置に戻るという宝箱がブルブル震えて動く画像を液晶表示装置 1900 の表示領域に表示する。したがって、この宝箱演出に使用する測距セ

ンサは、液晶表示装置 1900 の表示領域に表示される宝箱を上下左右、斜め、時計方向又は反時計方向に揺さぶることができる演出を実行することができるように 4 つすべての測距センサ SA ～ SD を使用する（例えば、液晶表示装置 1900 の表示領域に表示されている宝箱を右側に揺さぶるときには、遊技者が腕又は手等を左から右に向かって移動させる動作が測距センサ SA, SC により検出されると、宝箱が右側に揺さぶらるという一連の画像が液晶表示装置 1900 の表示領域に表示される表示態様となる。）

【1244】

動作誘い演出のうち、物資獲得演出では、液晶表示装置 1900 の表示領域の上側に「飛び込んでくる物資を受け止めろ！！」というメッセージが表示されるとともに、液晶表示装置 1900 の表示領域のほぼ中央に遊技者の腕又は手等を配置する方向を指示するために、手のひら画像と、その方向画像と、がそれぞれ表示されるようになっている。そして、まるで液晶表示装置 1900 の表示領域の外側から表示領域の内側（表示領域内）に物資が飛び込んでくる態様で表示されるとともに、なかなかその物資が表示領域の所定位置まで飛び込んでこない（物資を受け止めようとしてもその物資が届かない）という画像を液晶表示装置 1900 の表示領域に表示する。したがって、この物資獲得演出に使用する測距センサは、液晶表示装置 1900 の表示領域の外側から表示領域の内側（表示領域内）に飛び込んでくる物資の方向によって、測距センサ SA ～ SD のうち、例えば液晶表示装置 1900 の表示領域の外側から液晶表示装置 1900 の表示領域内の左側中央（液晶表示装置 1900 の左辺の中央）近傍に飛び込んでくる物資を受け止めるときには遊技者が腕又は手等を左に配置している状態を検出するために 1 つの測距センサ SA を使用する場合（腕又は手等の動作が測距センサ SA により検出されると、液晶表示装置 1900 の表示領域の外側から液晶表示装置 1900 の表示領域内の左側中央（液晶表示装置 1900 の左辺の中央）近傍に飛び込んでくる物資を受け止めるという一連の画像が液晶表示装置 1900 の表示領域に表示される表示態様となる。）もあれば、例えば液晶表示装置 1900 の表示領域の外側から液晶表示装置 1900 の表示領域内の右上側（液晶表示装置 1900 の右上の隅部）近傍に飛び込んでくる物資を受け止めるときには遊技者が腕又は手等を右上に配置している状態を検出するために 2 つの測距センサ SB, SC を使用する場合（腕又は手等の動作が測距センサ SB, SC により検出されると、液晶表示装置 1900 の表示領域の外側から液晶表示装置 1900 の表示領域内の右上側（液晶表示装置 1900 の右上の隅部）近傍に飛び込んでくる物資を受け止めるという一連の画像が液晶表示装置 1900 の表示領域に表示される表示態様となる。）もある。

【1245】

このように、本実施形態では、パチンコ遊技機 1 の対面に着座する遊技者に腕又は手等を動かすように、その動作を促すためのメッセージを液晶表示装置 1900 の表示領域に表示して動作誘い演出を実行することにより、遊技者に腕又は手等を動かすように促すとともに、その動作による反応した演出を液晶表示装置 1900 の表示領域で描画して進行することができるようになっている。換言すると、動作誘い演出では、遊技者の腕又は手等の動作と一致する演出が液晶表示装置 1900 の表示領域で描画されて進行されるようになっている。

【1246】

また、本実施形態では、動作誘い演出が実行されると、液晶表示装置 1900 の表示領域には、「当り」、「はずれ」にかかわらず、図 160（b）に示したメッセージ MGA、手のひら画像 HND、及び方向画像 ARW が表示されたり、図 160（c）に示したキャラクター DYN が出現して再び引っ込んだりするというチョロチョロ動いて右往左往している表示態様となるため、まるで機械であるパチンコ遊技機 1 が遊技者に対して腕又は手等を動かすというダイナミックな動作を期待しているかのようなイメージを付与することができる演出態様となる。換言すると、動作誘い演出を実行しているときには、機械であるパチンコ遊技機 1 が遊技者に対してダイナミックな動作を行うように、図 160（b）に示したメッセージ MGA、手のひら画像 HND、及び方向画像 ARW が表示されたり、図 160（c）に示したキャラクター DYN が出現して再び引っ込んだりするというチョロ

チョロ動いて右往左往している表示態様を、液晶表示装置 1900 の表示領域に表示することで、そのダイナミックな動作を誘っている演出態様となる。したがって、遊技者の遊技意欲の低下を抑制することができる。

【1247】

また、制御フローとしては、図 148 の周辺制御部電源投入時処理におけるステップ S1022 の受信コマンド解析処理において受信したコマンドが測距センサ SA～SD を使用してパチンコ遊技機 1 の対面に着座する遊技者が遊技窓 101 の前方において動かした遊技者の腕又は手等を演出に反映させる動作誘い演出を行うものである場合であって、「当り」である旨を伝えるコマンドである場合には、測距センサ SA～SD のうち、動作誘い演出に使用する測距センサに対して上述した電力供給を行うのに対して、「はずれ」である旨を伝えるコマンドである場合には、測距センサ SA～SD のうち、動作誘い演出に使用する測距センサにかかわらず、測距センサ SA～SD への電力供給をすべて停止した状態を維持するようになっていて、このことによって、「はずれ」である旨を伝えるコマンドである場合には、測距センサ SA～SD からの検出信号が得られないので、図 160 (a)～図 160 (c) までの演出は進行するものの、図 161 (d) に示した群予告の演出が実行されることがない。つまり、「当り」である旨を伝えるコマンドである場合には、液晶表示装置 1900 の表示領域に、図 160 (b) に示したメッセージ MGA、手のひら画像 HND、及び方向画像 ARW を表示する制御を実行し、そして図 160 (c) に示したキャラクタ DYN が出現して再び引っ込んだりする右往左往している表示態様となる制御を実行したり、「はずれ」である旨を伝えるコマンドである場合には、液晶表示装置 1900 の表示領域に、図 160 (b) に示したメッセージ MGA、手のひら画像 HND、及び方向画像 ARW を表示する制御を実行しないで、そして図 160 (c) に示したキャラクタ DYN が出現して再び引っ込んだりする右往左往している表示態様となる制御を実行しない、という「当り」、「はずれ」に応じて制御を切り替える必要が全くない。

【1248】

更に、本実施形態では、図 148 の周辺制御部電源投入時処理におけるステップ S1016 の表示データ出力処理において、主制御基板 4100 からの制御コマンドに基づいて、その制御コマンドが、パチンコ遊技機 1 の対面に着座する遊技者の腕又は手等の動きを検出して液晶表示装置 1900 の表示領域に表示される画像に対して変化を付与することができる複数の特定演出である、群予告の演出、一等両断演出、キャラクタ移動演出、及び宝箱演出等の動作誘い演出のうち、一の特定演出の実行を指示するものである場合には、図 148 の周辺制御部電源投入時処理におけるステップ S1025 の測距センサ情報取得処理において取得したパチンコ遊技機 1 の対面に着座する遊技者の腕又は手の移動方向と一致する方向に、パチンコ遊技機 1 の対面に着座する遊技者の腕又は手の動作を反映させた動作反映画像を液晶表示装置 1900 の表示領域に表示するようになっており、パチンコ遊技機 1 の対面に着座する遊技者の意思に基づく演出が進行されるようになっている。これにより、測距センサ SA～SD が遊技者の動作を検出するという機能を、進行する一の特定演出に対して活かすことができるため、パチンコ遊技機 1 の対面に着座する遊技者は、自身の腕又は手の動作を反映させた動作反映画像を液晶表示装置 1900 の表示領域に表示させようと、積極的に自身の腕又は手を動かすこととなる。したがって、遊技者の遊技意欲を高めることができる。

【1249】

以上説明した本実施形態のパチンコ遊技機 1 によれば、液晶表示装置 1900、本体枠 3 に設けたスピーカ 821 及び扉枠 5 に設けたスピーカ 130、222、262、可動体 CARO のヘッドライト HL0、及び回転演出ランプ SAL 等の報知手段、外枠 2、本体枠 3、扉枠 5 を備えている。外枠 2 は、島（パチンコ島設備）に設置されるものである。本体枠 3 は、外枠 2 に開閉自在に軸支されるとともに遊技盤 4 を装着することができるものである。扉枠 5 は、本体枠 3 に開閉自在に軸支されるとともに遊技盤 4 の遊技領域 1100 を視認することができる透明部材であるガラスユニット 590 のガラス板 594 で閉鎖される遊技窓 101 を有するものである。

10

20

30

40

50

【1250】

パチンコ遊技機1は、さらに、測距センサSA、周辺制御基板4140を備えている。測距センサSAは、光を照射して物体に反射した光を受けてその物体の有無を検出することにより、透明部材であるガラスユニット590のガラス板594の汚れやパチンコ遊技機1の対面に着座する遊技者の動作（腕又は手等）を検出することができるものである。パチンコ遊技機1は、周辺制御基板4140の周辺制御部4150の周辺制御MPU4150aが、図147の周辺制御部電源投入時処理の周辺制御部定常処理におけるステップS1025の測距センサ情報取得処理の一処理として実行される汚れチェック制御処理において、測距センサSAからの検出信号に基づいて透明部材であるガラスユニット590のガラス板594に汚れがあるか否かを判定し、図147の周辺制御部電源投入時処理の周辺制御部定常処理におけるステップS1022の受信コマンド解析処理の一処理として実行される演出パターン選択設定制御処理において、汚れチェック制御処理による判定結果に基づいて透明部材であるガラスユニット590のガラス板594に汚れがあると判定した領域以外の領域を動作誘い演出という遊技演出に用いる演出領域として設定する。

10

【1251】

パチンコ遊技機1は、電源投入時又は客待ち状態となって液晶表示装置1900によるデモンストレーションを行っている時において、汚れチェック制御処理が開始されると、周辺制御基板4140の周辺制御部4150の周辺制御MPU4150aが、測距センサSA～SDからの検出信号に基づいて透明部材であるガラスユニット590のガラス板594に汚れがあるときには、その旨を、上述した報知手段により、「ガラス板に汚れがあります。汚れを拭き取ってください。」というメッセージMG1（図164を参照。）を表示する制御と、その汚れがある領域を液晶表示装置1900に表示する（例えば、測距センサSAの検出領域RGN A内においてガラスユニット590のガラス板594に付着したタバコのヤニ、ホコリや手のあと等があると、液晶表示装置1900に測距センサSAの円形状の検出領域RGN Aの直径より約1割程度直径が大きい円形状の汚れ拭き取り領域CLR（図164を参照。）を円形状の検出領域RGN Aの中心を中心とする同心円として表示する。）制御と、を行うとともに、汚れ拭き取り領域CLR内と対応するガラス板594の汚れを拭き取る旨を伝えるために「ガラス板の汚れを拭き取ってください。」という音声を本体枠3に設けたスピーカ821及び扉枠5に設けたスピーカ130、222、262から流す制御を所定の回数（本実施形態では、3回）行うようになっており、このように報知することができるようになっている。また、汚れチェック制御処理において、測距センサSA～SDの検出領域RGN A～RGN D内においてガラスユニット590のガラス板594に付着したタバコのヤニ、ホコリや手のあと等の汚れがあったときには、その汚れを検出した測距センサを、群予告演出、一刀両断演出、キャラクタ移動演出、宝箱演出、及び物資獲得演出等の動作誘い演出において使用しないように設定し、主制御基板4100からのコマンドに従って動作誘い演出を実行する際に、電源投入時又は客待ち状態となって液晶表示装置1900によるデモンストレーションを行っている時における汚れチェック制御処理において使用しないように設定した測距センサ以外のものを用いて他の動作誘い演出という遊技演出を進行することができるようになっている。

20

30

【1252】

このように、本発明のパチンコ遊技機1においては、電源投入時又は客待ち状態となって液晶表示装置1900によるデモンストレーションを行っている時において、汚れチェック制御処理が開始されると、周辺制御基板4140の周辺制御部4150の周辺制御MPU4150aが、測距センサSA～SDからの検出信号に基づいて透明部材であるガラスユニット590のガラス板594に汚れがあるか否かを自動判定するようになっている。この判定結果が透明部材であるガラスユニット590のガラス板594に汚れがあるときには、その旨を、上述したように、報知手段により報知することができるようになっている。これにより、その報知に気付いたホールの店員等は、ガラスユニット590のガラス板594のどの部分に汚れがあるかを、液晶表示装置1900に表示される汚れ拭き取り領域CLRを目視することにより、この汚れ拭き取り領域CLRと対応するガラスユニ

40

50

ット５９０のガラス板５９４の部分にタバコのヤニ、ホコリや手のあと等の汚れが付着していることを把握することができるようになっている。したがって、ガラスユニット５９０のガラス板５９４が汚れているか否かを容易に確認することができる。また、液晶表示装置１９００にガラスユニット５９０のガラス板５９４に付着したタバコのヤニ、ホコリや手のあと等の汚れがある部分と対応するように汚れ拭き取り領域ＣＬＲが表示されることにより、ホールの店員等がガラスユニット５９０のガラス板５９４の汚れを確実に拭き取ることができるため、ガラスユニット５９０のガラス板５９４に手のあと等の汚れも残らないようになっているため、手のあとを不衛生に感じて魅力的なパチンコ遊技機であっても、そのパチンコ遊技機をあきらめて他のパチンコ遊技機に移動したりすることがなくなるし、不衛生に感じるパチンコ遊技機を我慢して遊技を行ったりすることもなくなる。したがって、ガラスユニット５９０のガラス板５９４の汚れによる不快感を遊技者に与えることがない。また、汚れチェック制御処理において、測距センサＳＡ～ＳＤの検出領域ＲＧＮＡ～ＲＧＮＤ内においてガラスユニット５９０のガラス板５９４に付着したタバコのヤニ、ホコリや手のあと等の汚れがあったときには、上述した演出パターン選択設定制御処理において、その汚れを検出した測距センサを、群予告演出、一刀両断演出、キャラクタ移動演出、宝箱演出、及び物資獲得演出等の動作誘い演出において使用しないように設定（つまり、使用制限がかかった演出グループ（図１６３に示した使用制限演出グループ（使用制限演出パターン）））し、主制御基板４１００からのコマンドに従って動作誘い演出を実行する際に、電源投入時又は客待ち状態となって液晶表示装置１９００によるデモンストレーションを行っている時における汚れチェック制御処理において使用しないように設定した測距センサ以外のものを用いて他の動作誘い演出（つまり、図１６３に示した代替演出グループ（代替演出パターン））を実行することができるようになっている。換言すると、ガラスユニット５９０のガラス板５９４に付着したタバコのヤニ、ホコリや手のあと等の汚れがある領域以外の領域（汚れがない領域）において動作誘い演出という遊技演出を進行することができるようになっている。したがって、遊技者の遊技意欲の低下を抑制することができる。

【１２５３】

[１８．別例]

なお、本発明は上述した実施形態に何ら限定されるものではなく、本発明の技術的範囲に属する限り種々の態様で実施し得ることはいうまでもない。

【１２５４】

例えば、上述した実施形態では、電源投入時又は客待ち状態となって液晶表示装置１９００によるデモンストレーションを行っている時において、汚れチェック制御処理が開始されるようになっていたが、遊技者が遊技を行っているときに行う所定のタイミングで（例えば、液晶表示装置１９００で装飾図柄が変動開始して停止する回数が１０回となったとき（１０変動完了するごと））に行う。）ようにしてもよい。遊技者が遊技を行っているときには、遊技者の手が透明部材であるガラスユニット５９０のガラス板５９４に触れると、手のあとが付着する場合もあるからである。こうすれば、遊技者が遊技中に、遊技者の手が透明部材であるガラスユニット５９０のガラス板５９４に触れると、手のあとが付着しても、上述した演出パターン選択設定制御処理において、汚れチェック制御処理において使用しないように設定した測距センサ以外のものを用いて他の動作誘い演出を実行することができる。これにより、ガラスユニット５９０のガラス板５９４に付着したタバコのヤニ、ホコリや手のあと等の汚れがある領域以外の領域（汚れがない領域）において動作誘い演出という遊技演出を進行することができるようになっているため、遊技者の遊技意欲の低下を抑制することができる。なお、遊技者が遊技を行っているときに汚れチェック制御処理が開始される場合において、測距センサＳＡ～ＳＤからの検出信号に基づいて透明部材であるガラスユニット５９０のガラス板５９４に汚れがあるときには、その旨を、上述した報知手段により、「ガラス板に汚れがあります。汚れを拭き取ってください。」というメッセージＭＧ１を表示する制御と、その汚れがある領域を液晶表示装置１９００に表示する（例えば、測距センサＳＡの検出領域ＲＧＮＡ内においてガラスユニット５９

0のガラス板594に付着したタバコのヤニ、ホコリや手のあと等があると、液晶表示装置1900に測距センサSAの円形状の検出領域RNAの直径より約1割程度直径が大きい円形状の汚れ拭き取り領域CLRを円形状の検出領域RNAの中心を中心とする同心円として表示する。)制御と、を行わないようにするとともに、汚れ拭き取り領域CLR内と対応するガラス板594の汚れを拭き取る旨を伝えるために「ガラス板の汚れを拭き取ってください。」という音声を本体枠3に設けたスピーカ821及び扉枠5に設けたスピーカ130, 222, 262から流す制御を所定の回数(本実施形態では、3回)行わないようにする。これにより、遊技者の遊技により進行する演出の妨げとなることを防止することができる。

【1255】

また、例えば、上述した実施形態では、パチンコ遊技機1を例にとって説明したが、本発明が適用できる遊技機はパチンコ遊技機に限定されるものではなく、パチンコ遊技機以外の遊技機、例えばスロットマシン又はパチンコ遊技機とスロットマシンとを融合させた融合遊技機(遊技球を用いてスロット遊技を行うもの。)などにも適用することができる。

【符号の説明】

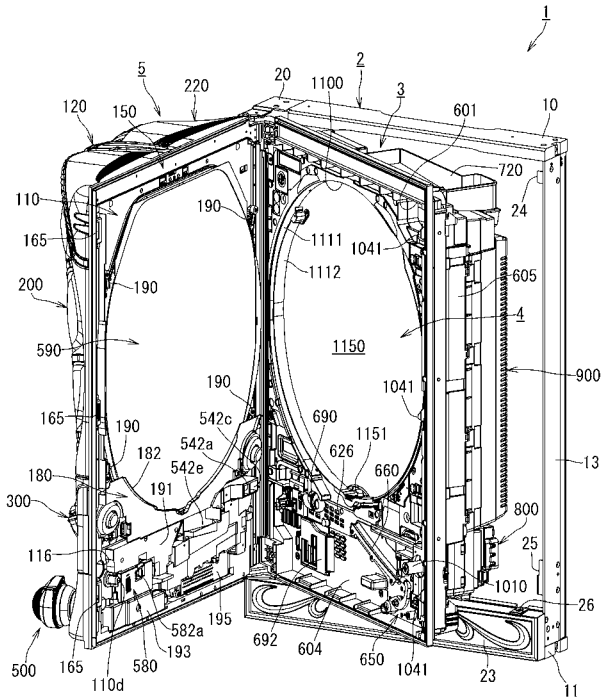
【1256】

1…パチンコ遊技機(遊技機)、2…外枠(外枠)、3…本体枠(本体枠)、4…遊技盤、5…扉枠(扉枠)、101…遊技窓(遊技窓)、130…サイドスピーカ(報知手段)、222…右上部スピーカ(報知手段)、262…左上部スピーカ(報知手段)、821…下部スピーカ(報知手段)、400…操作ユニット、401…ダイヤル操作部、405…押圧操作部、594…ガラス板(透明部材)1100…遊技領域、1900…液晶表示装置(報知手段)、2101…上始動口、2102…下始動口、4100…主制御基板、4100a…主制御MPU、4110…払出制御基板、4110b…停電監視回路、4140…周辺制御基板、4140a…音量調整ボリューム、4150…周辺制御部、4150c…周辺制御RAM、4160…液晶及び音制御部、4160a…音源内蔵VDP、4170…ランプ駆動基板、4170b~4170e…ワンショットマルチバイブレータ回路、4170f~4170i…測距センサ電源ON/OFF回路、4180…モータ駆動基板、SA~SD…測距センサ(汚れ検出手段)。

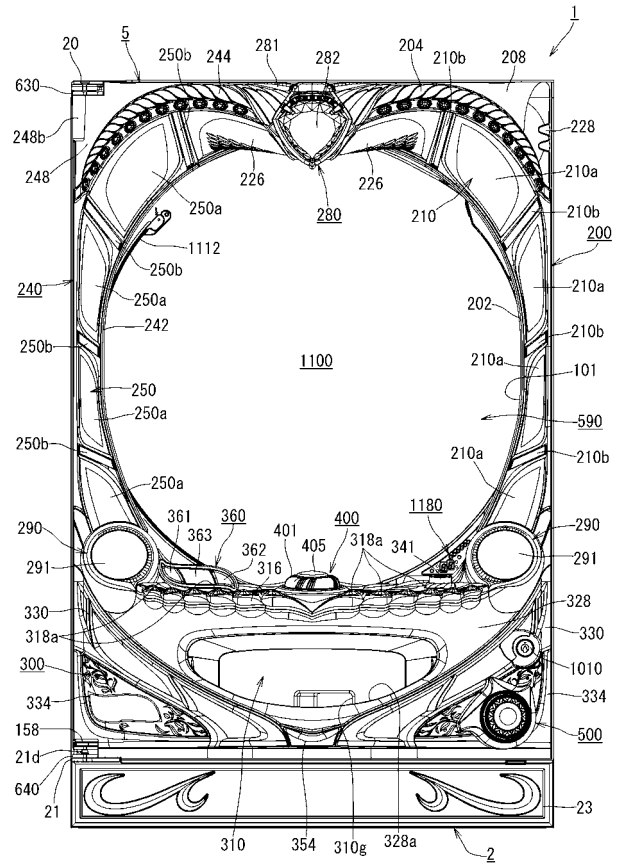
10

20

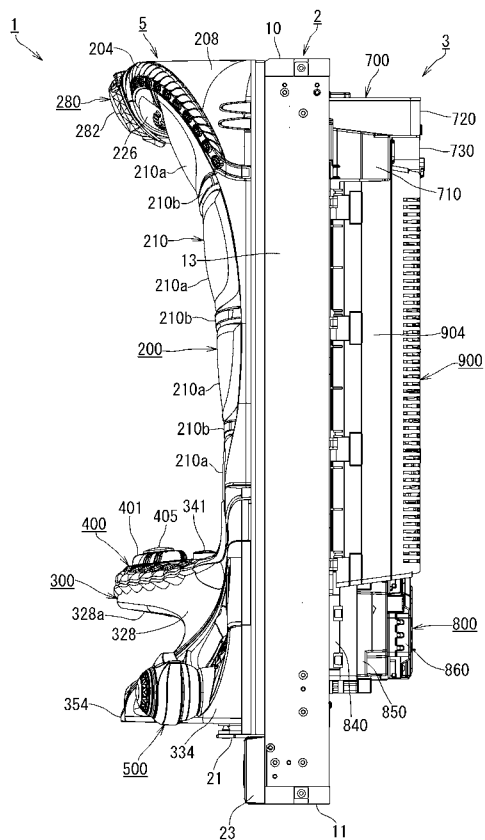
【図 1】



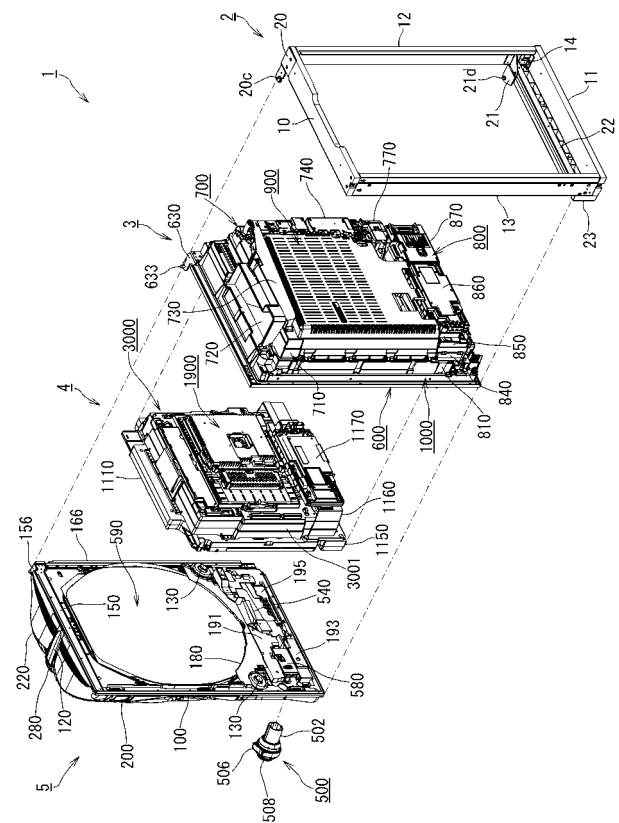
【図 2】



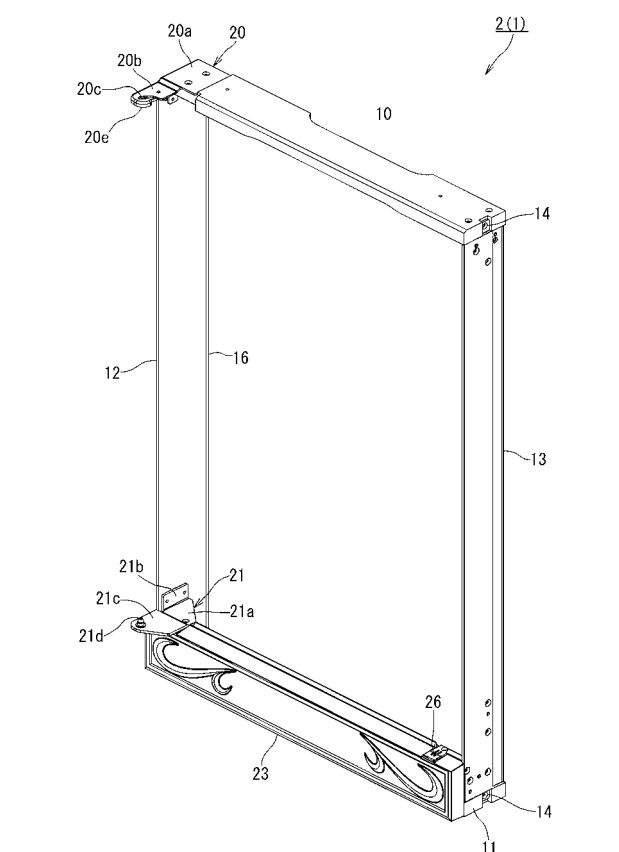
【図 3】



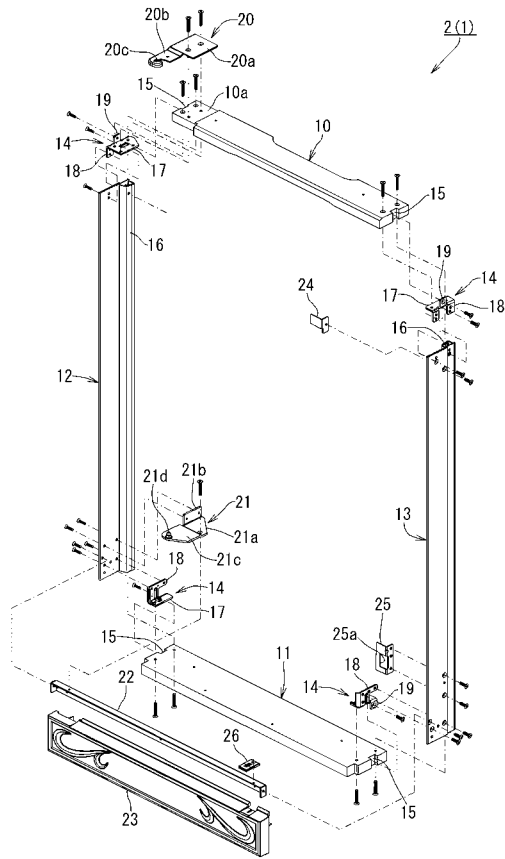
【图 6】



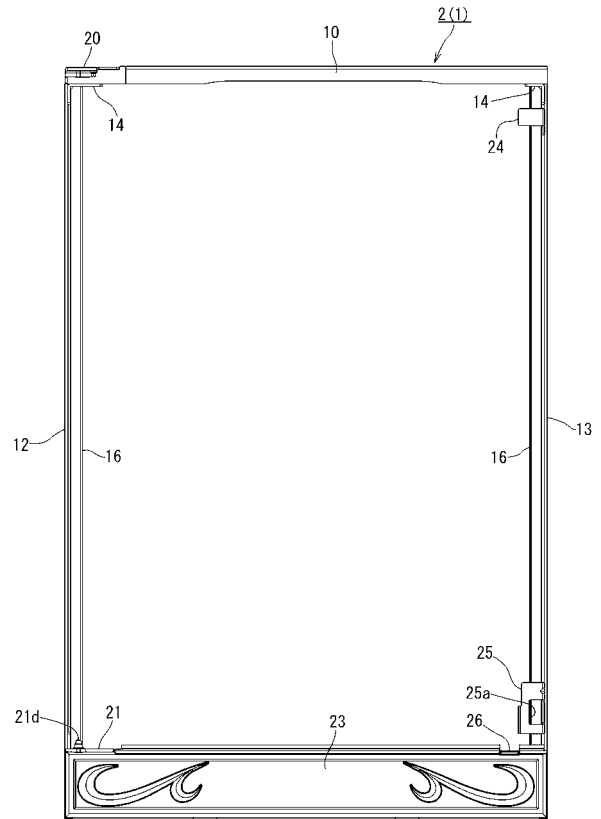
【图 8】



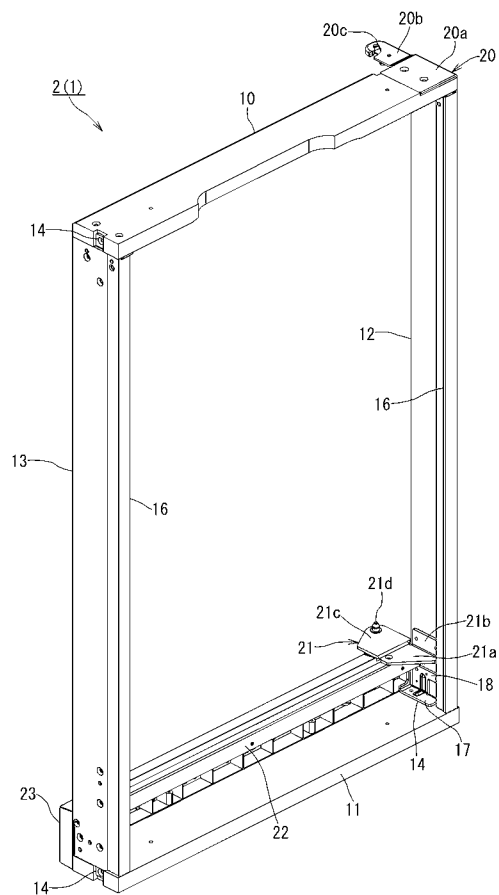
【図 9】



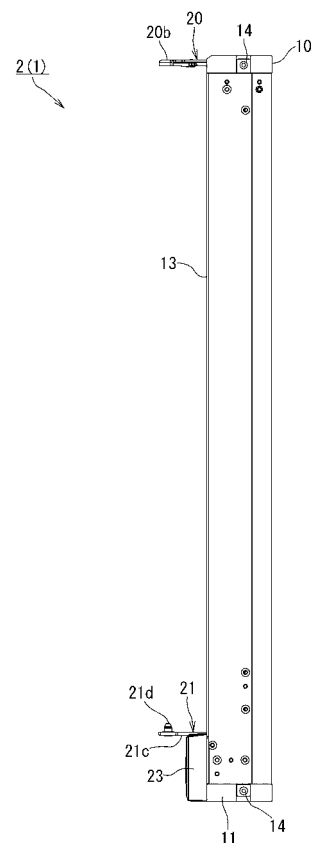
【図 10】



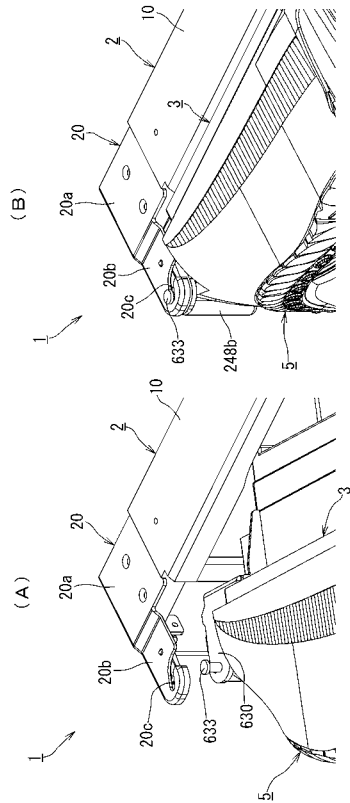
【図 11】



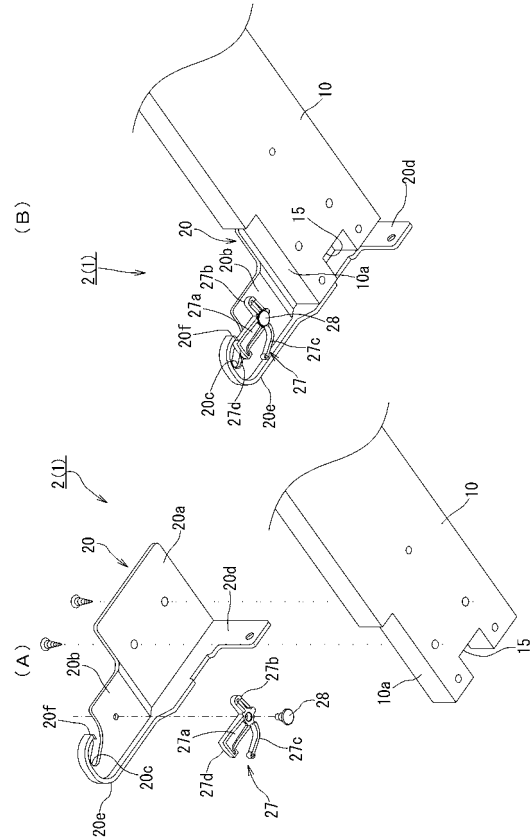
【図 12】



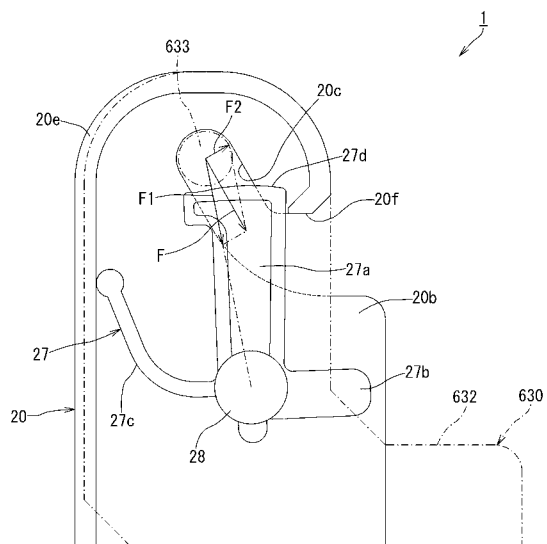
【図 13】



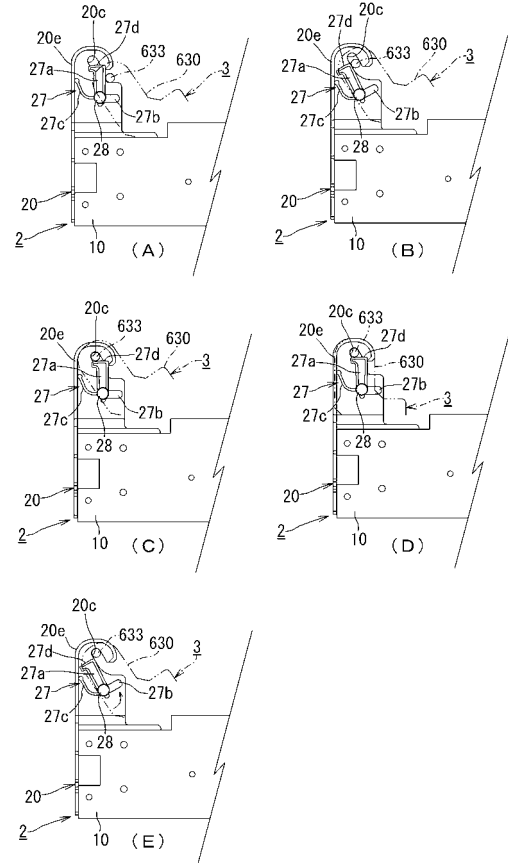
【図 14】



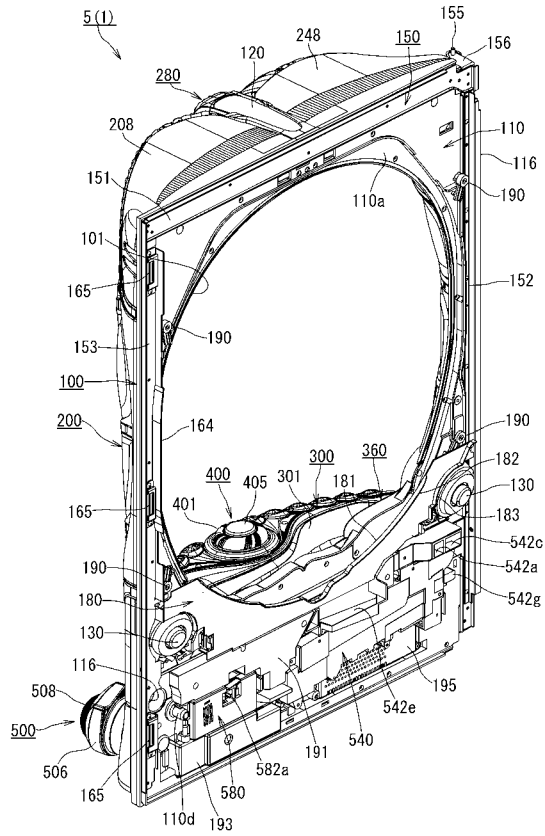
【図 15】



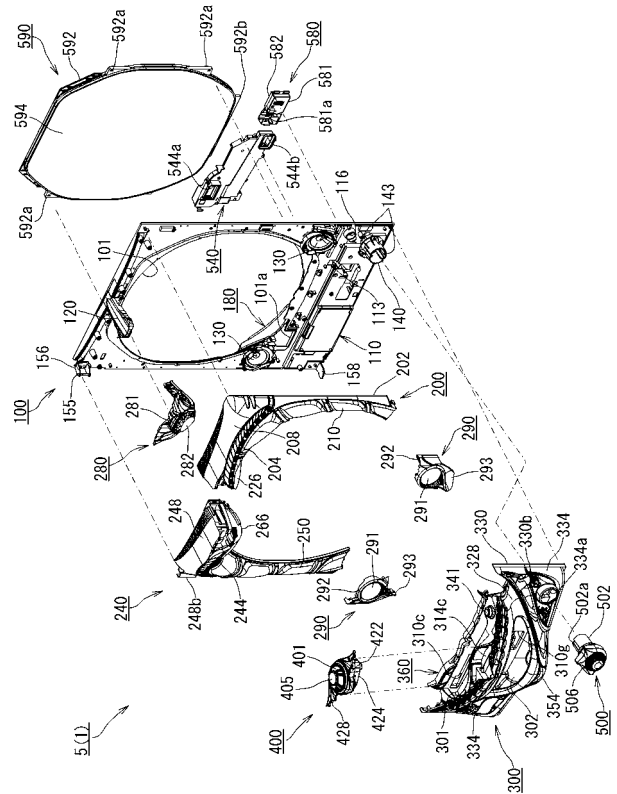
【図 16】



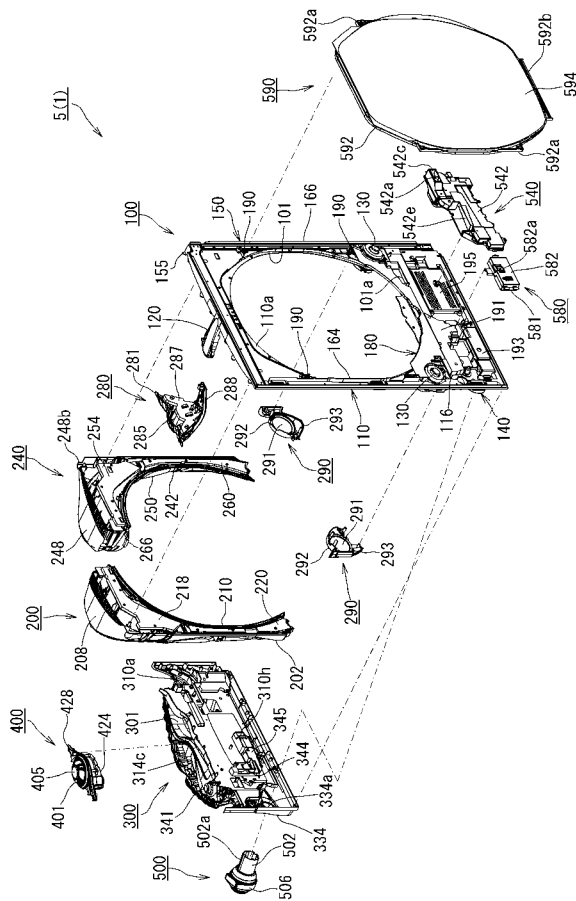
【図 2 1】



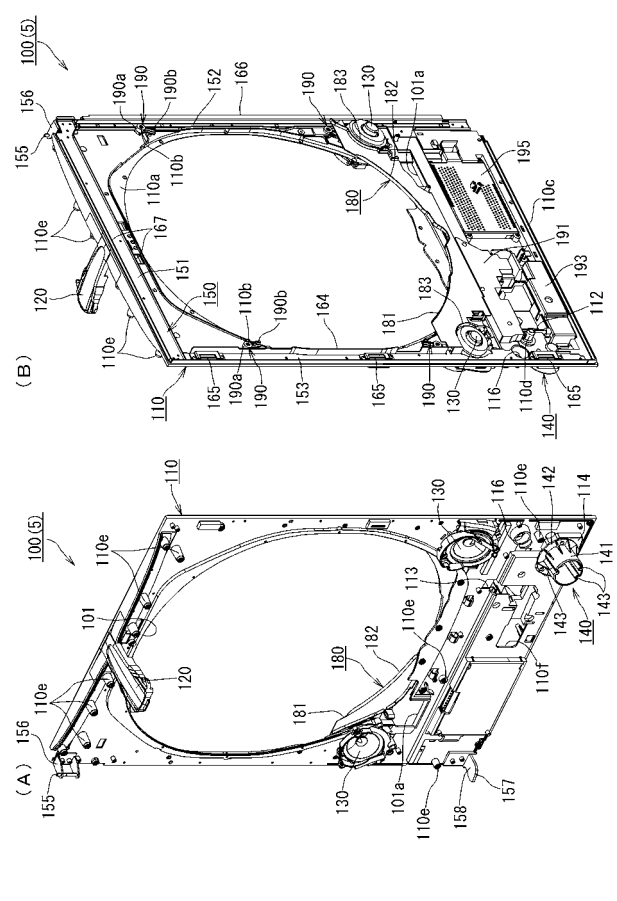
【図 2 2】



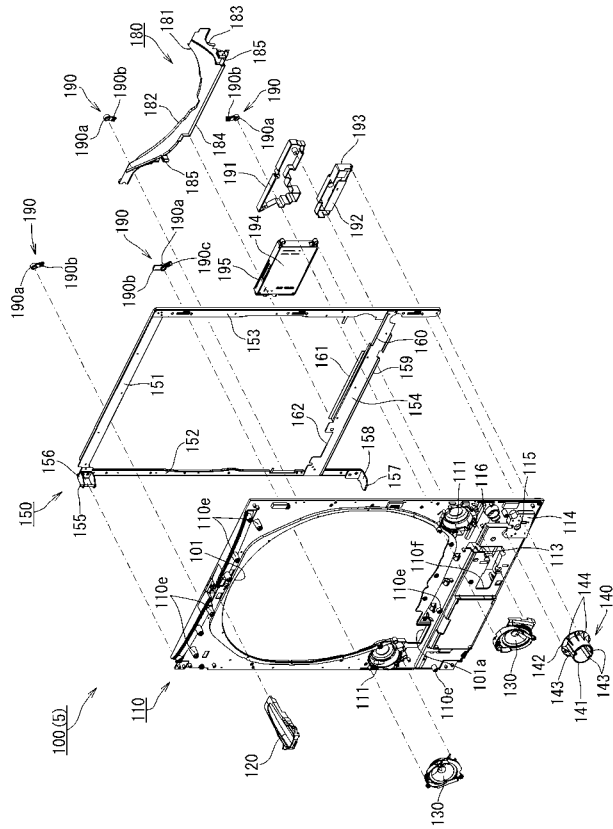
【図 2 3】



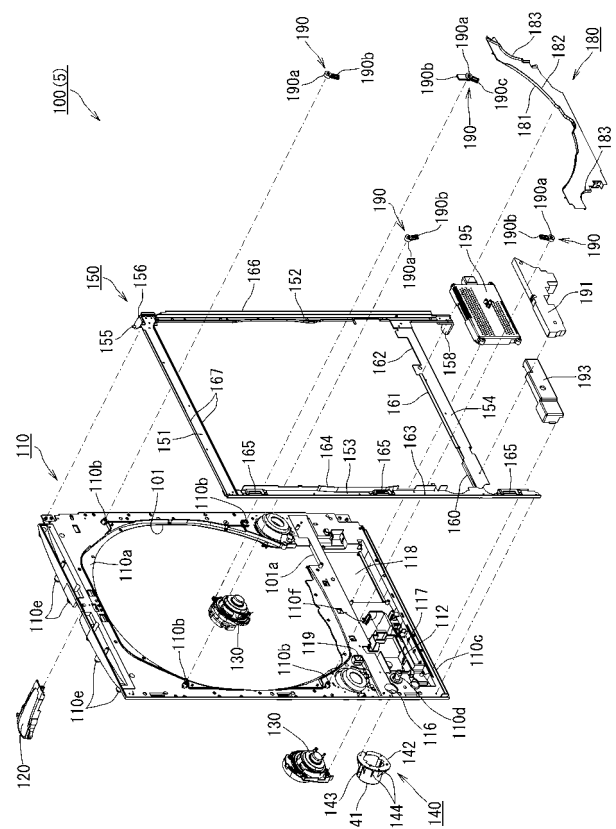
【図 2 4】



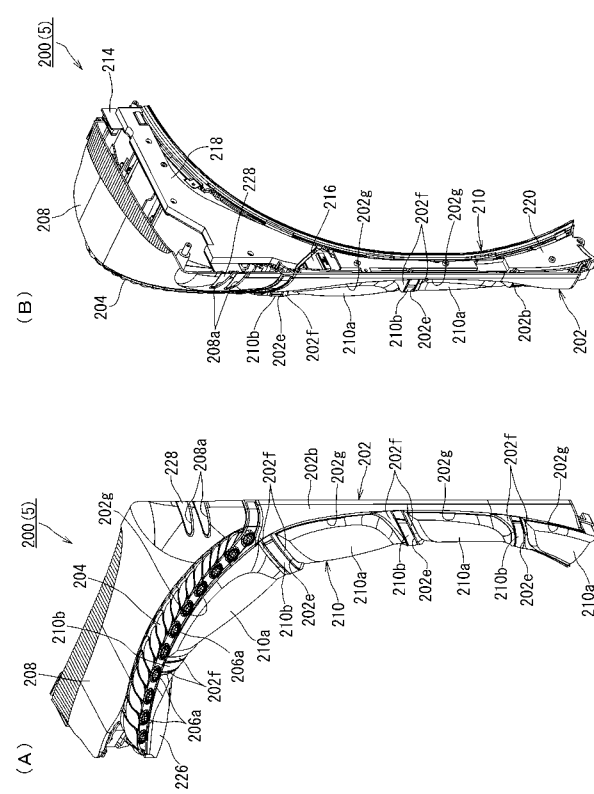
【図 25】



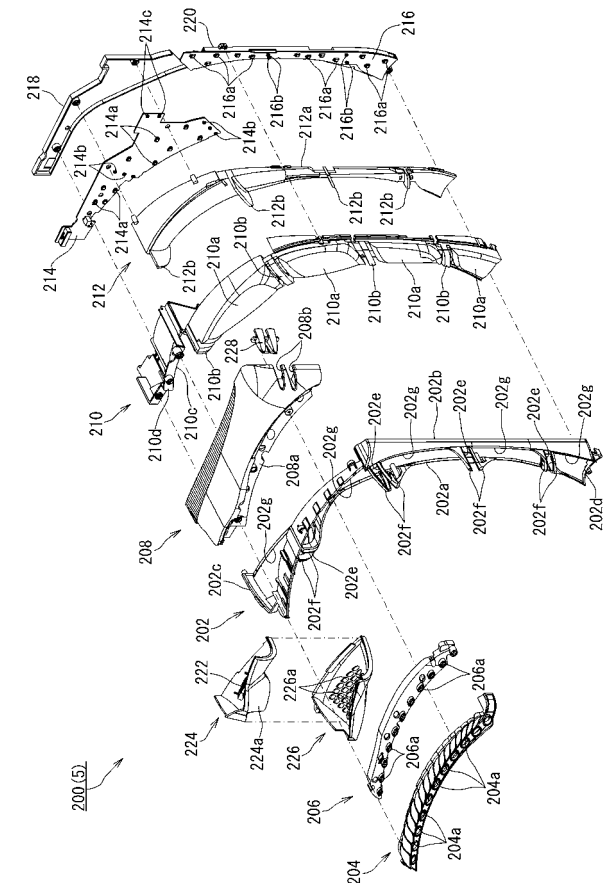
【図 26】



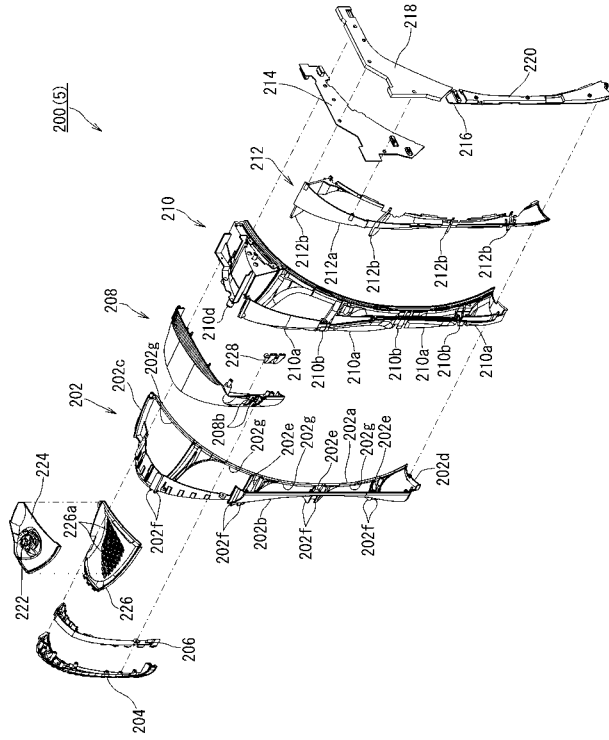
【図 27】



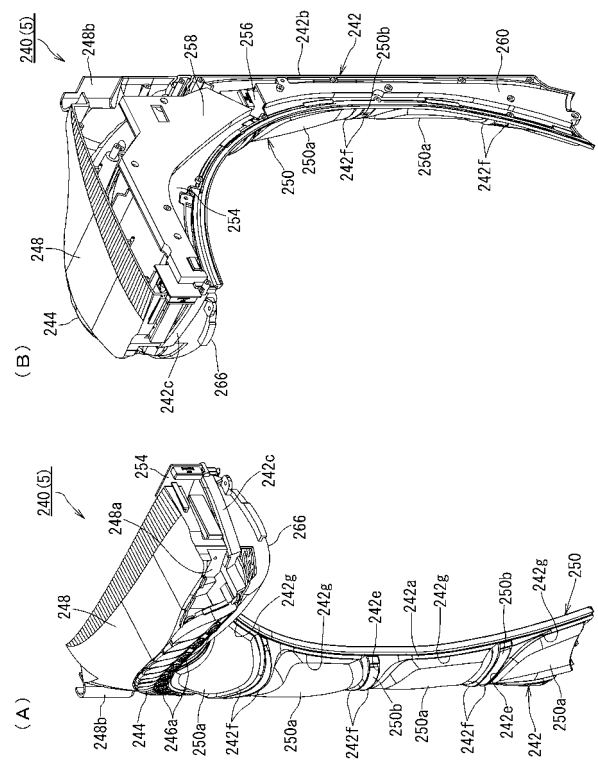
【図 28】



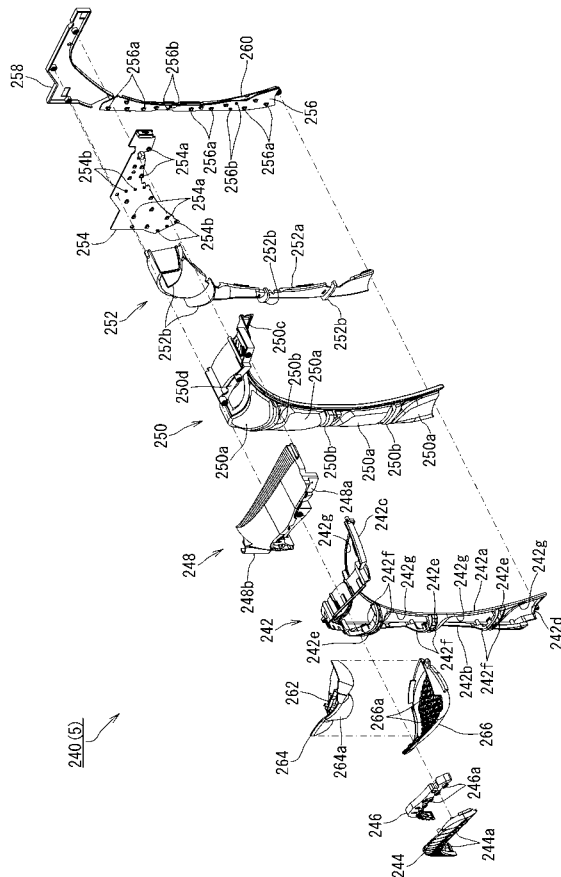
【図 29】



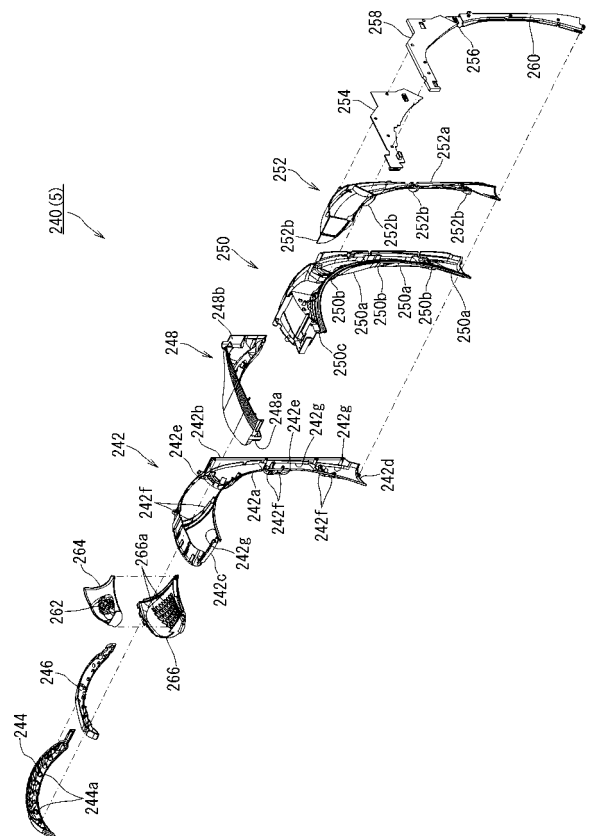
【図 30】



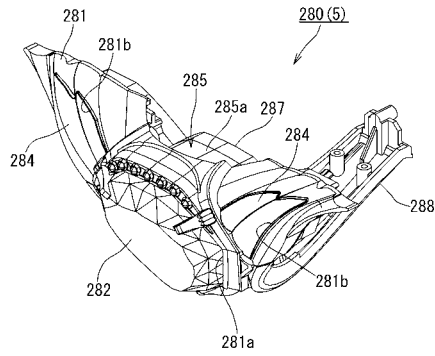
【図 31】



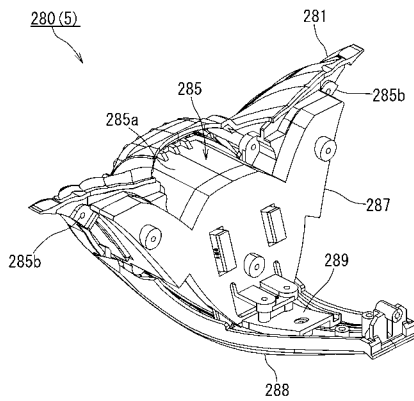
【図 32】



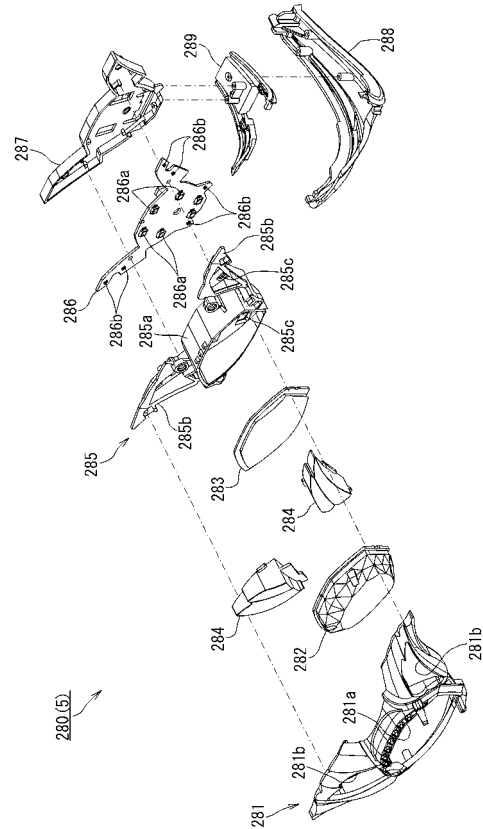
【図 3 3】



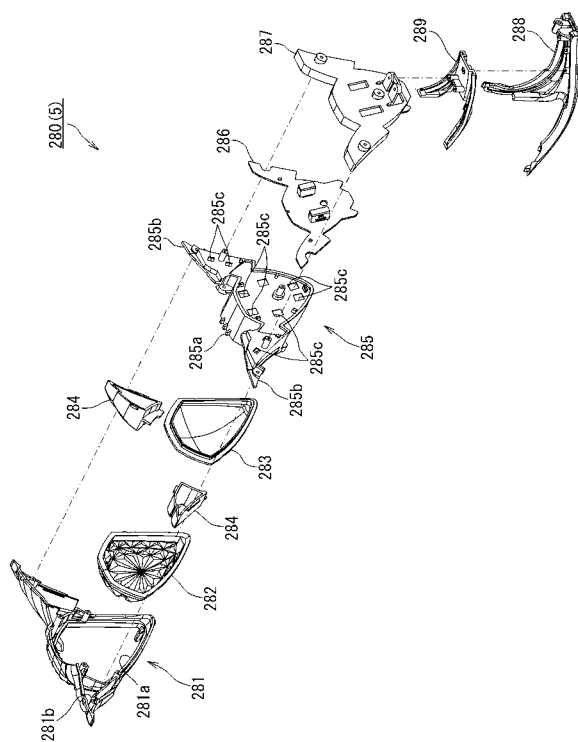
【図 3 4】



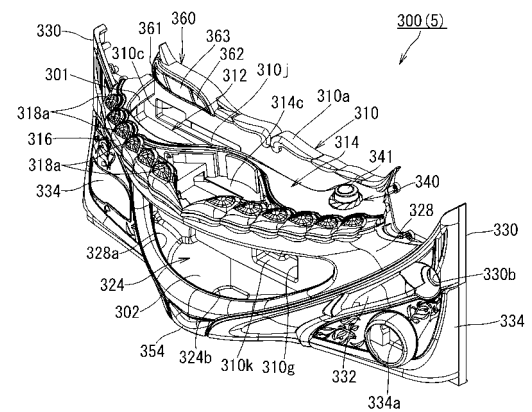
【図 3 5】



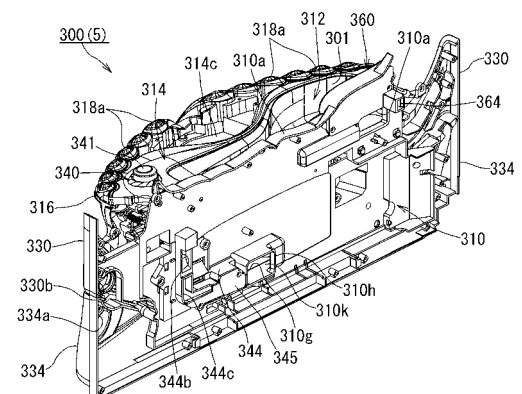
【図 3 6】



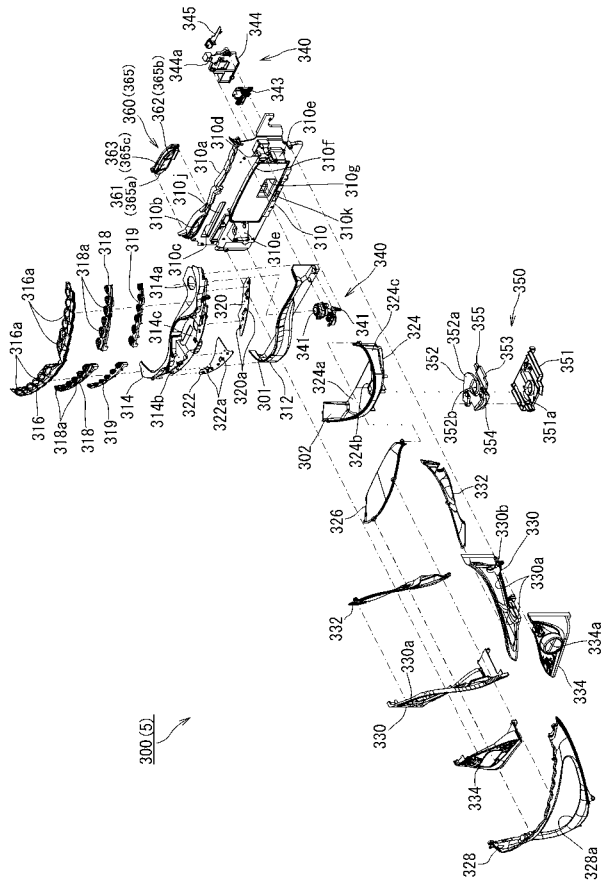
【図 3 7】



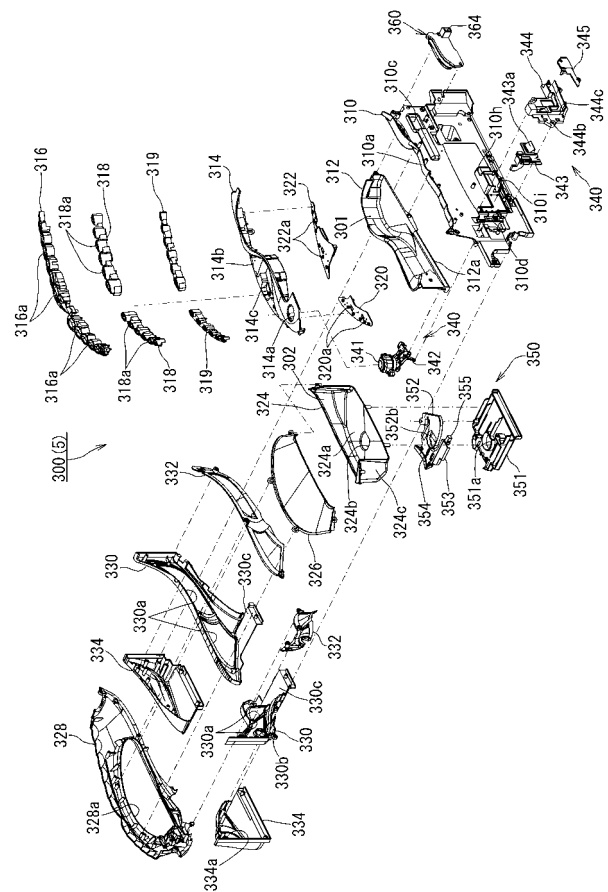
【図 3 8】



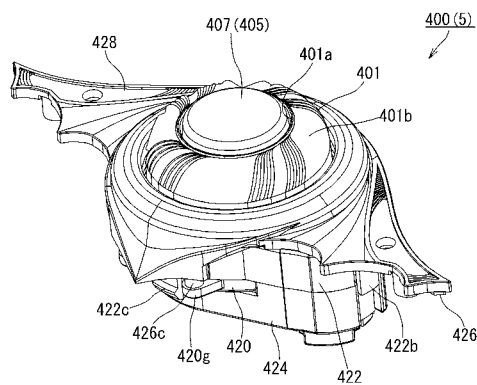
【図 39】



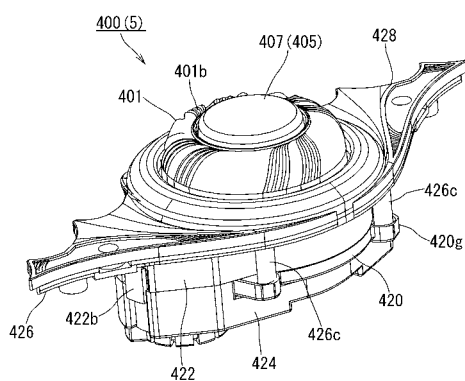
【図 40】



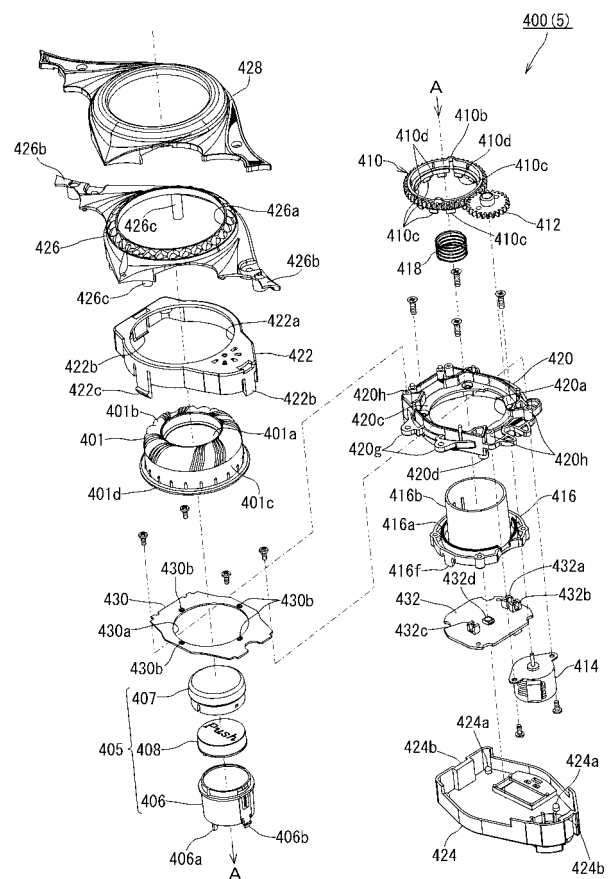
【図 41】



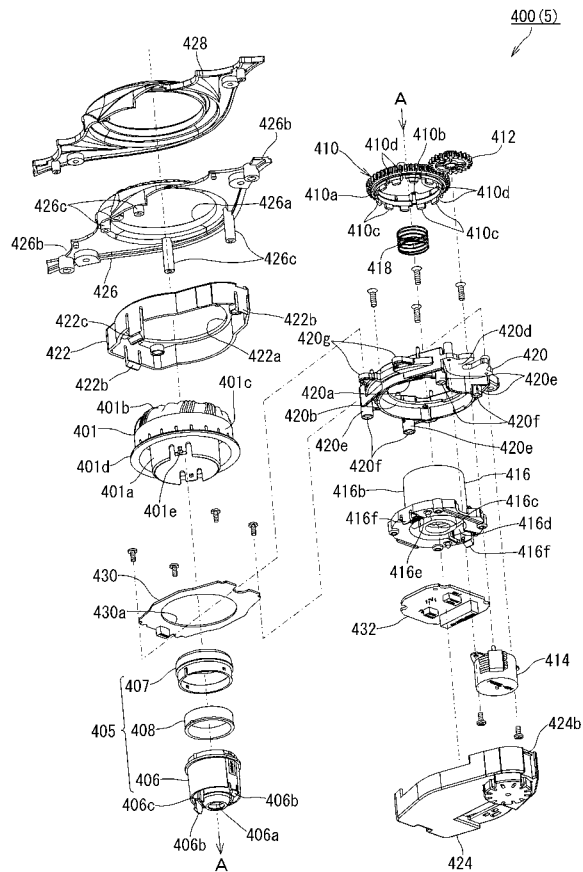
【図 42】



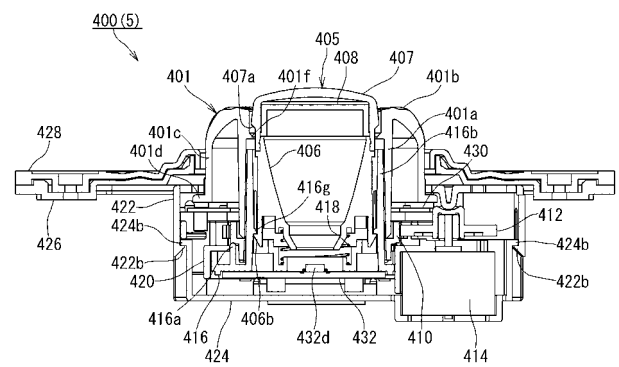
【図 43】



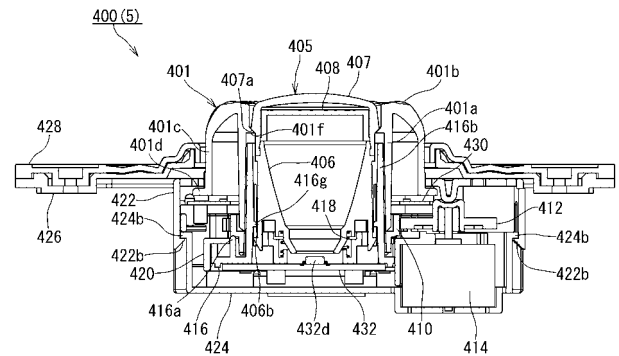
【図 4 4】



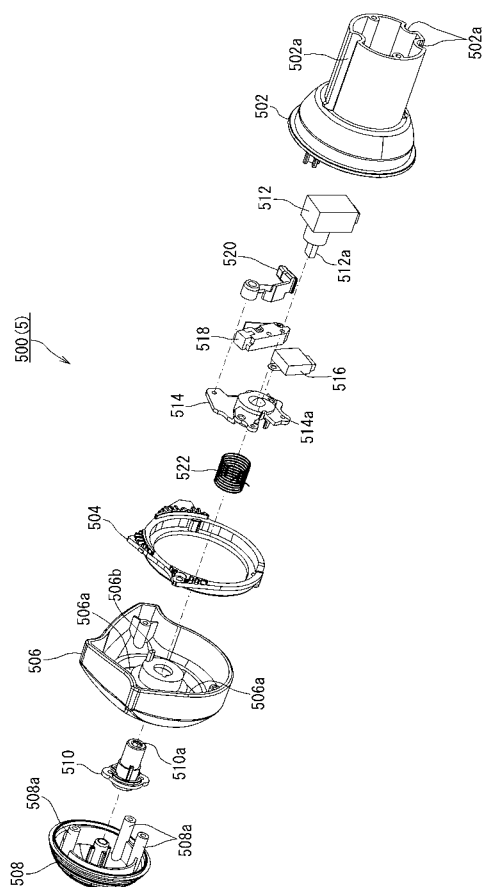
【図 4 5】



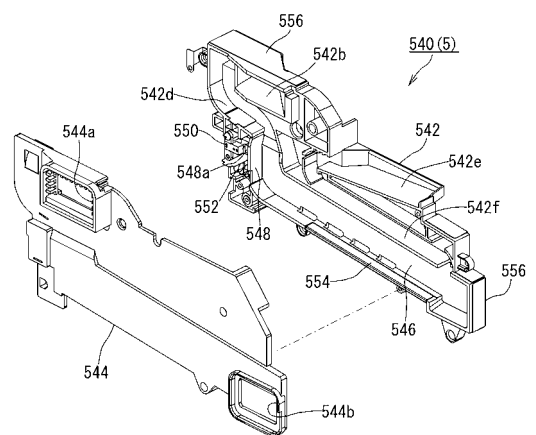
【図 4 6】



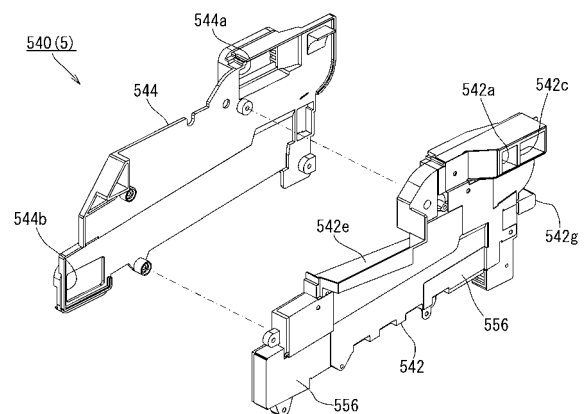
【図 4 7】



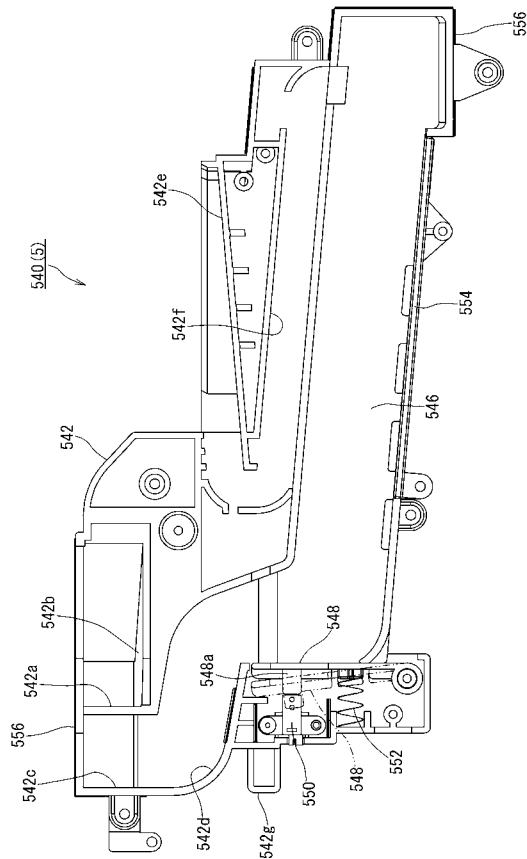
【図 4 8】



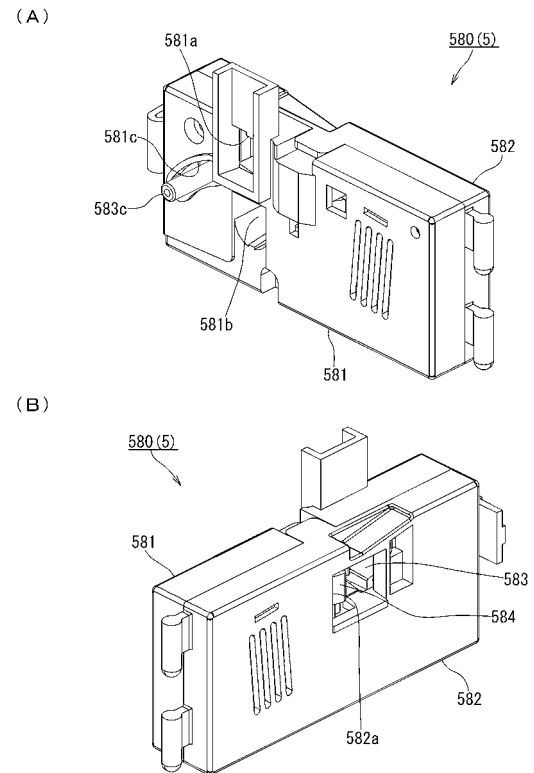
【図 4 9】



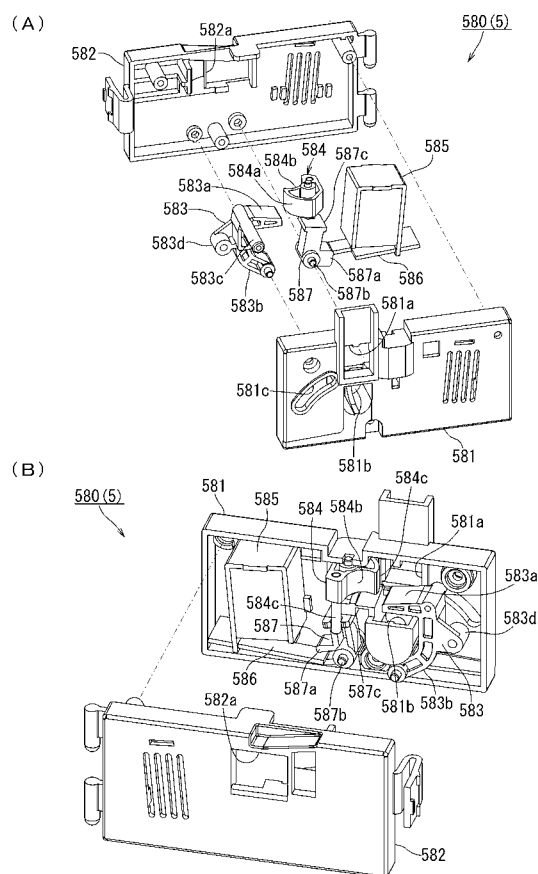
【図 50】



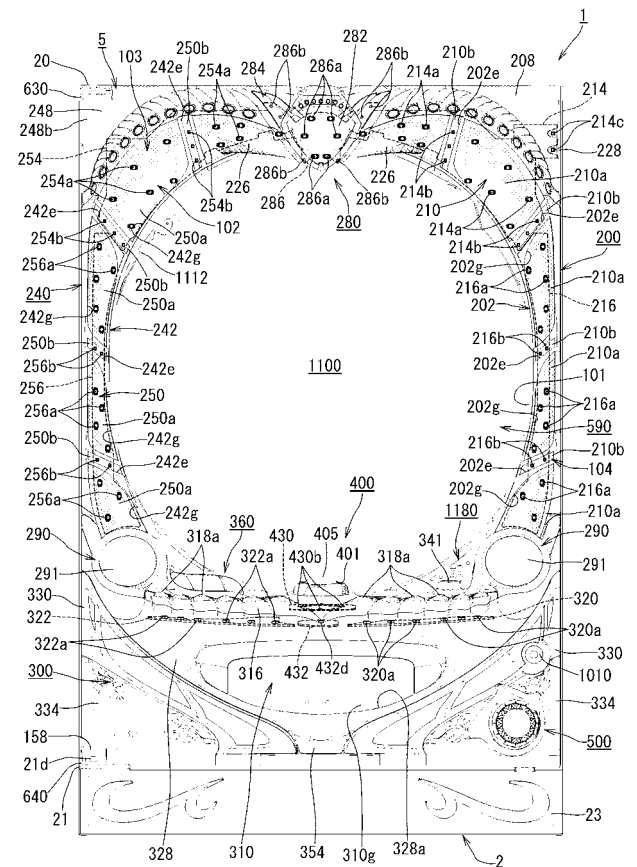
【図 51】



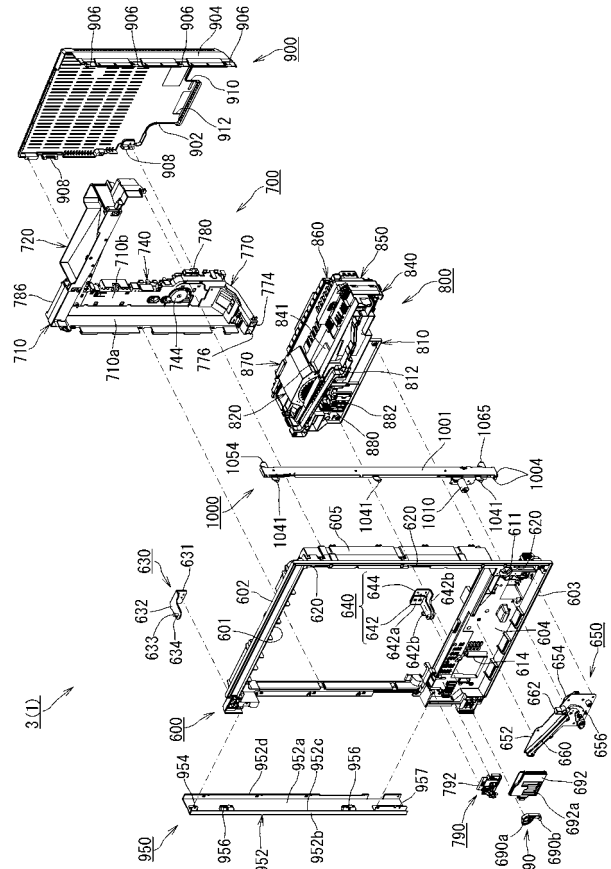
【図 52】



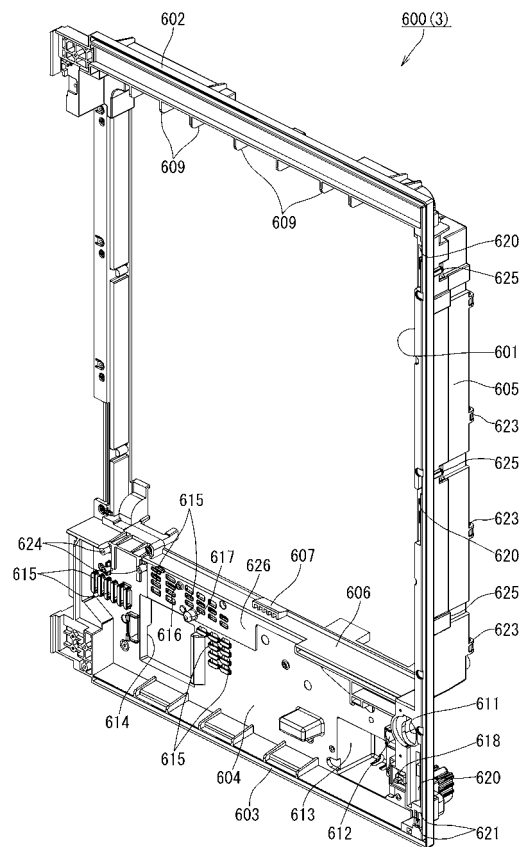
【図 53】



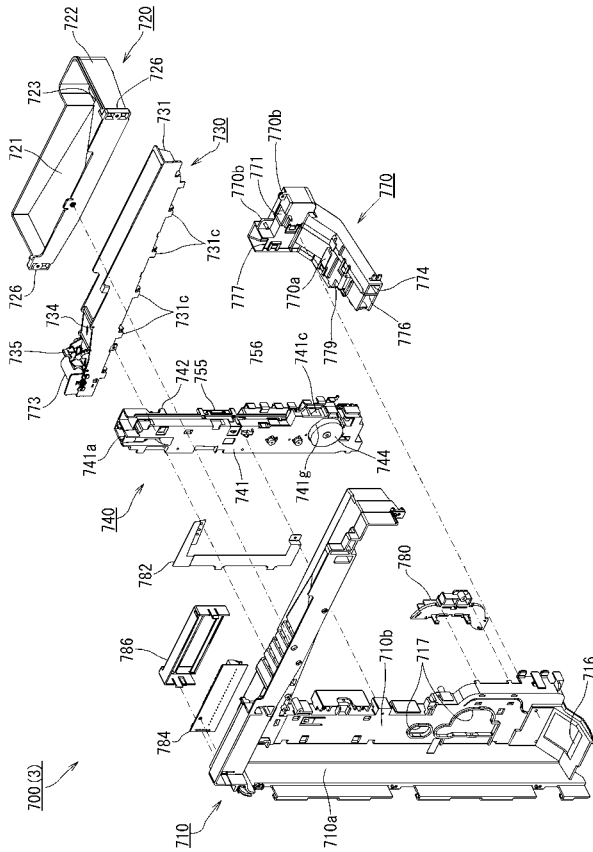
【凶 5 9】



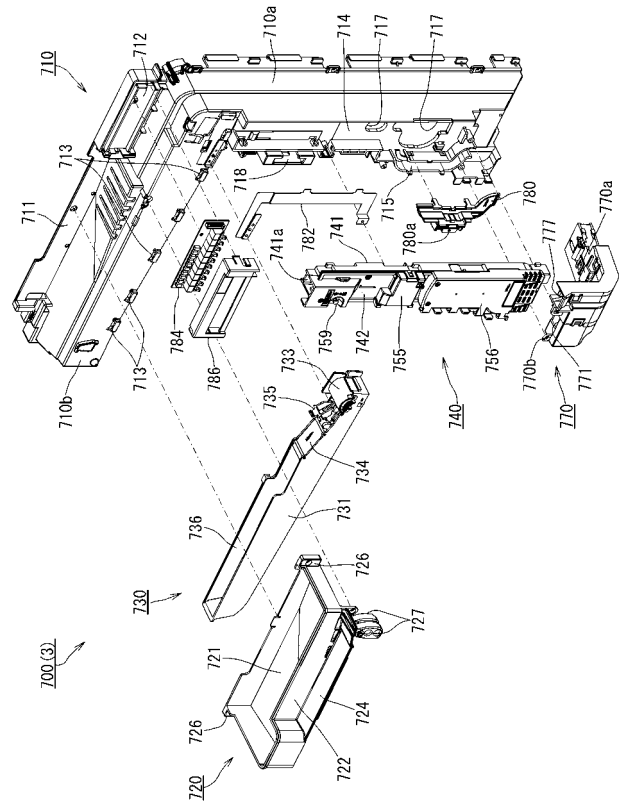
【图 6 1】



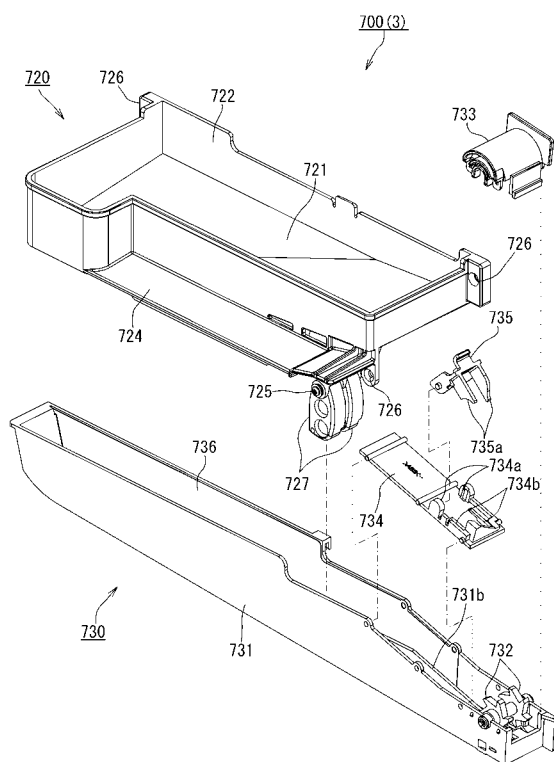
【図 67】



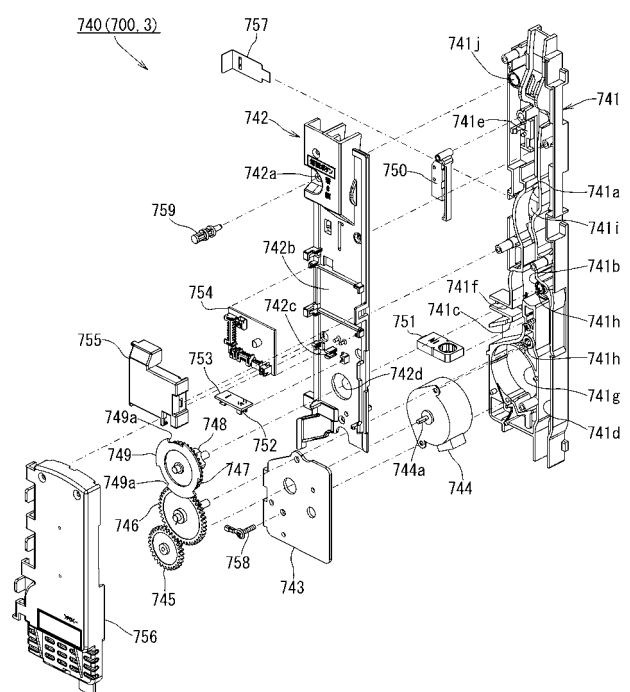
【図 68】



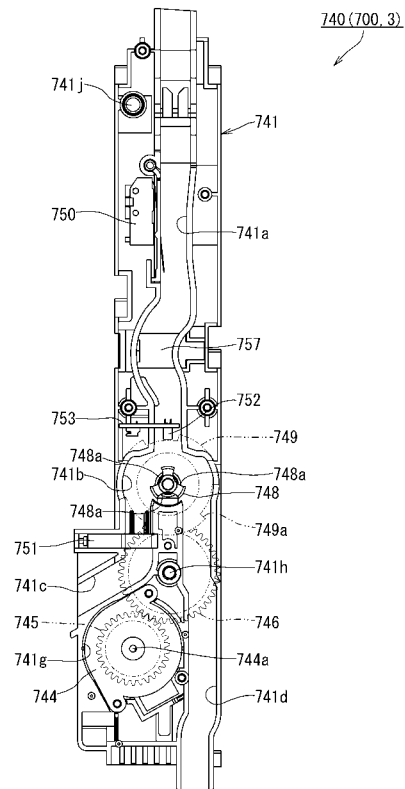
【図 69】



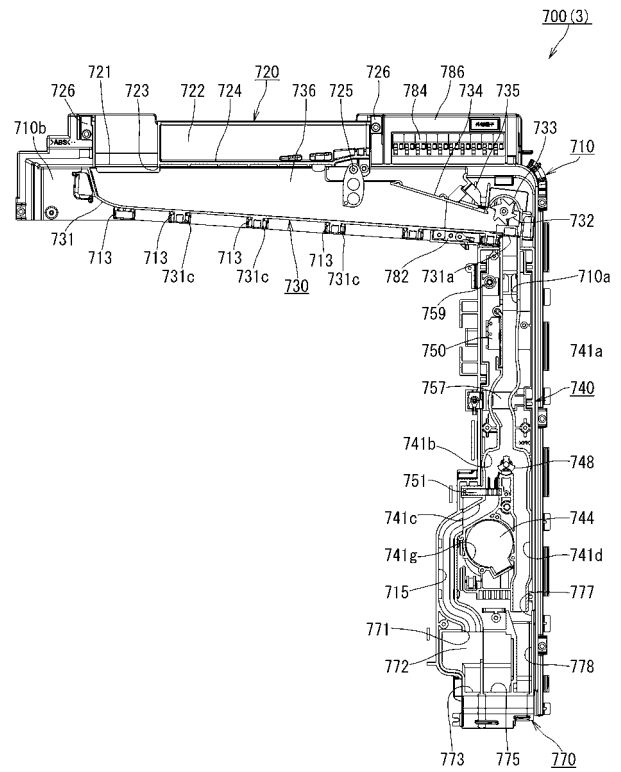
【図 70】



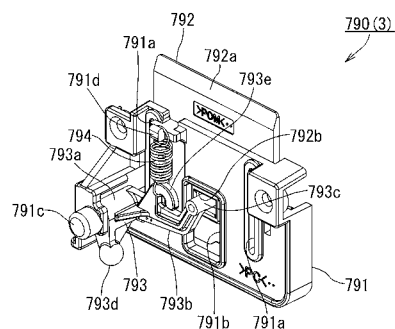
【図 7 1】



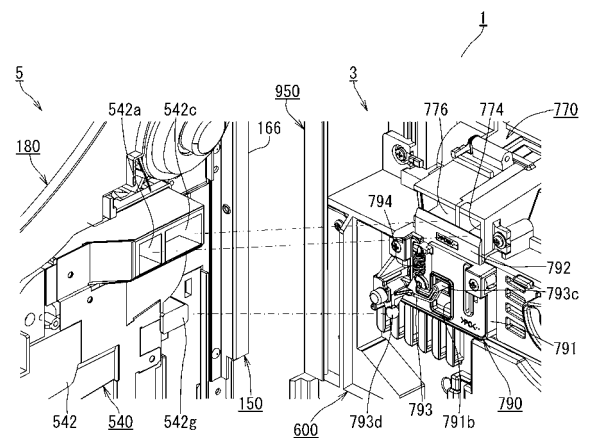
【図 7 2】



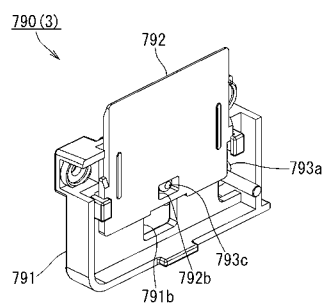
【図 7 3】



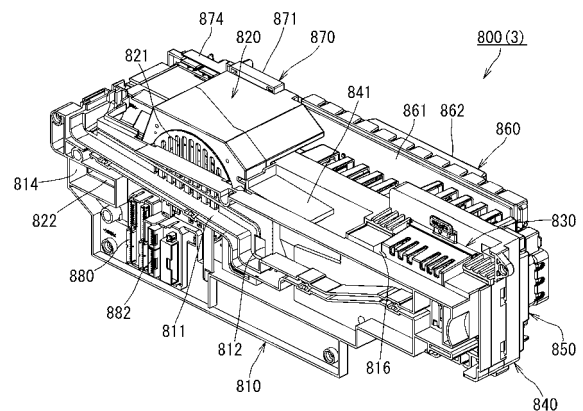
【図 7 5】



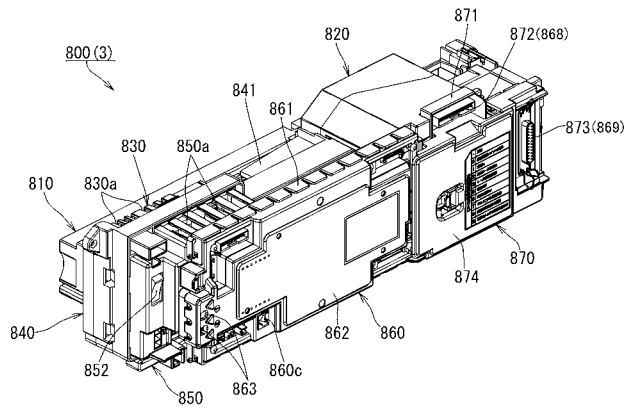
【図 7 4】



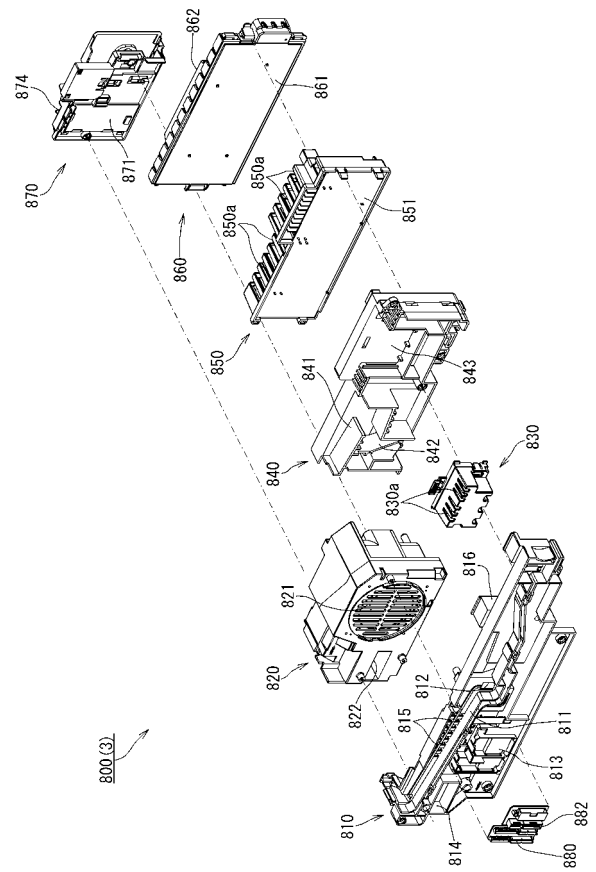
【図 7 6】



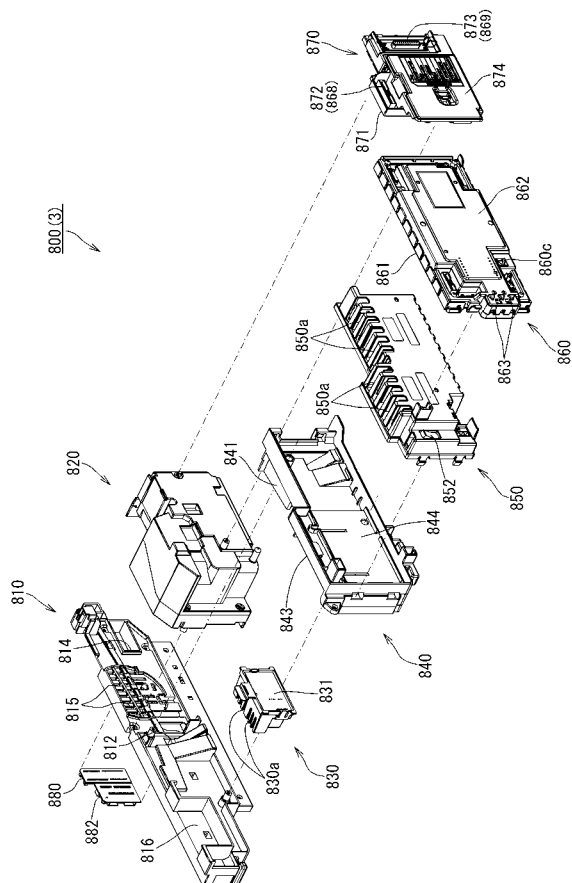
【図 77】



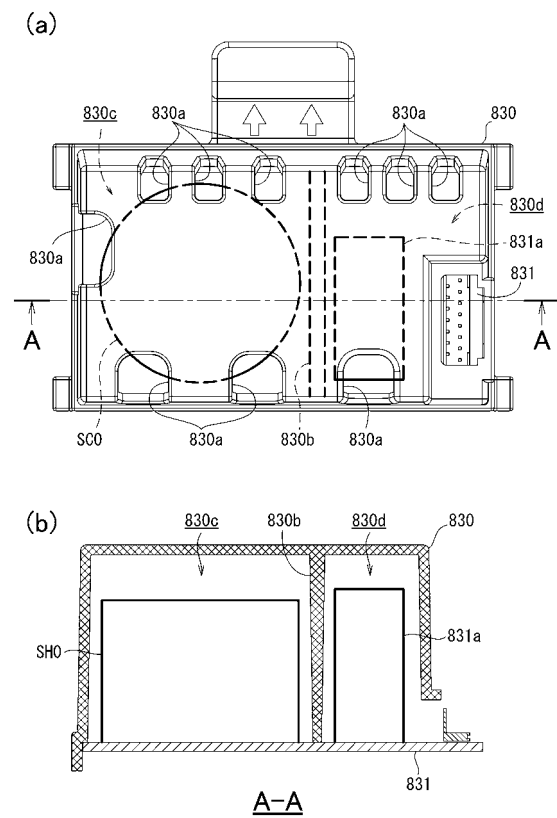
【図 78】



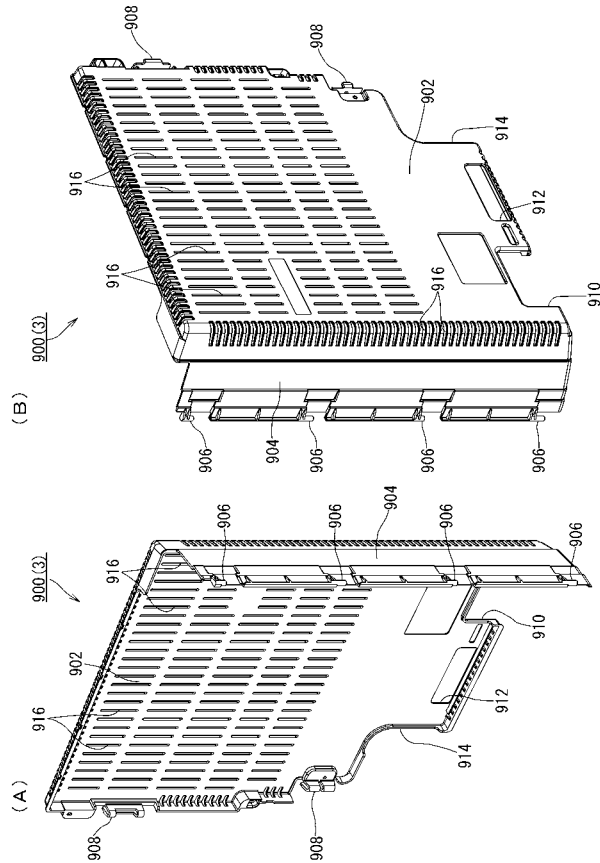
【図 79】



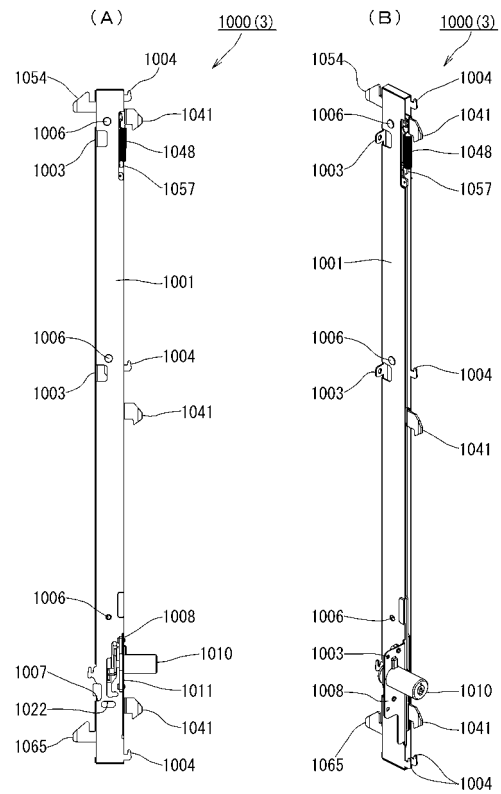
【図 80】



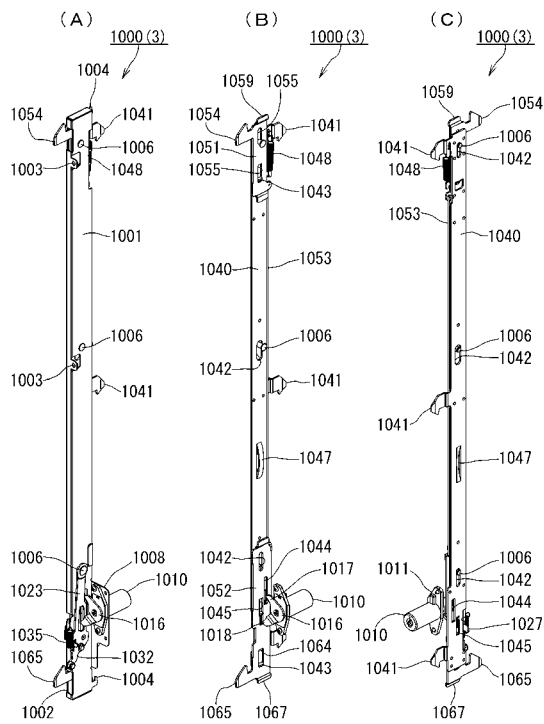
【図 8 1】



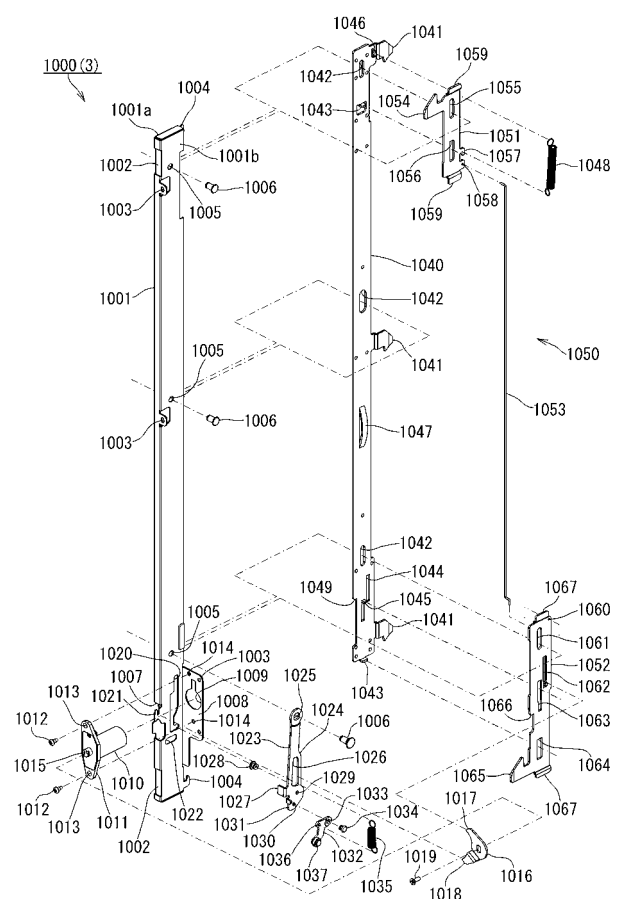
【図 8 2】



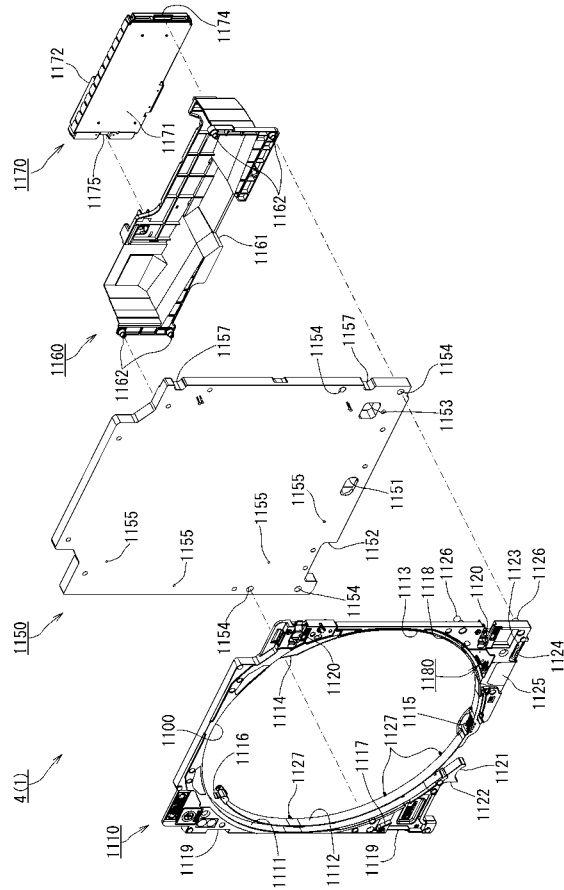
【図 8 3】



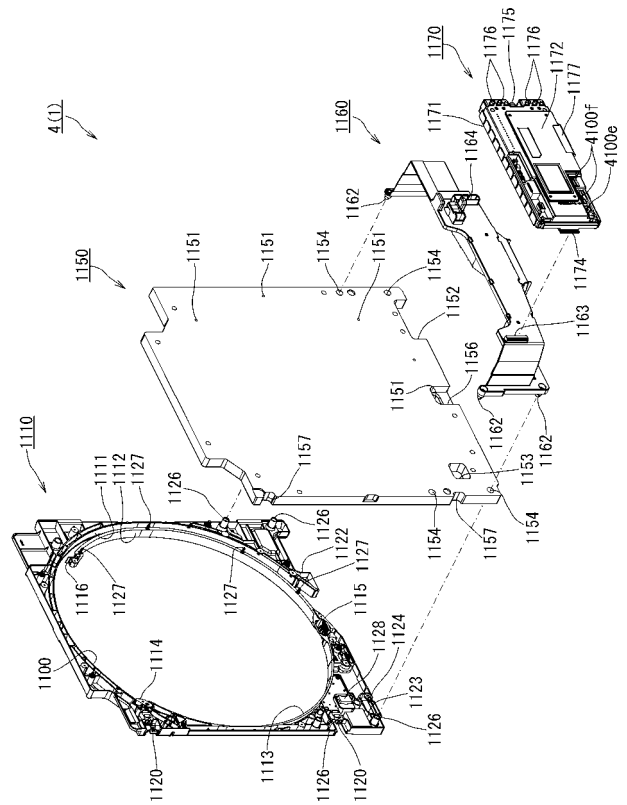
【図 8 4】



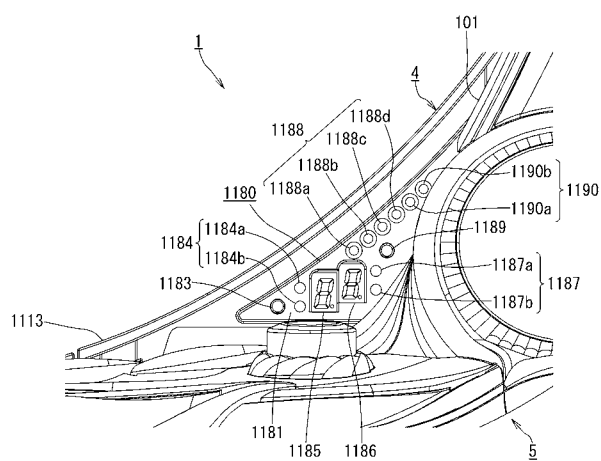
【图 8 9】



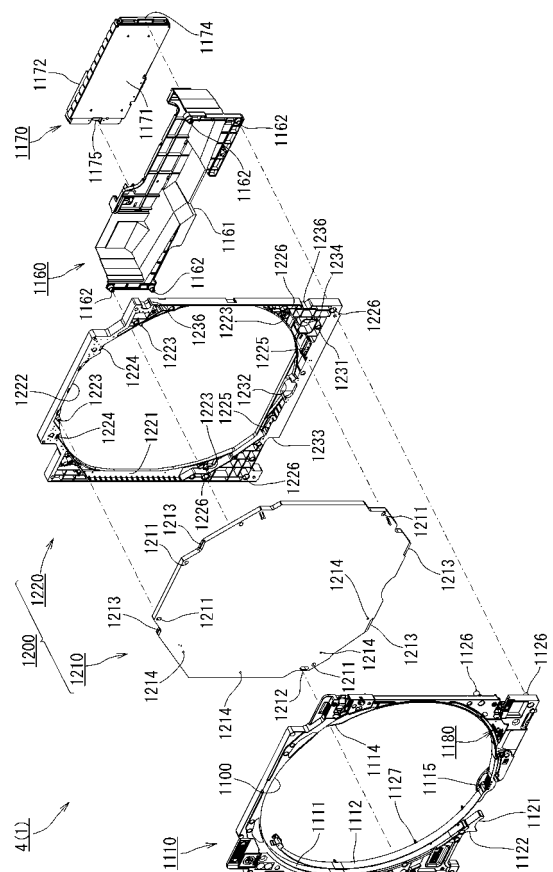
【 図 9 0 】



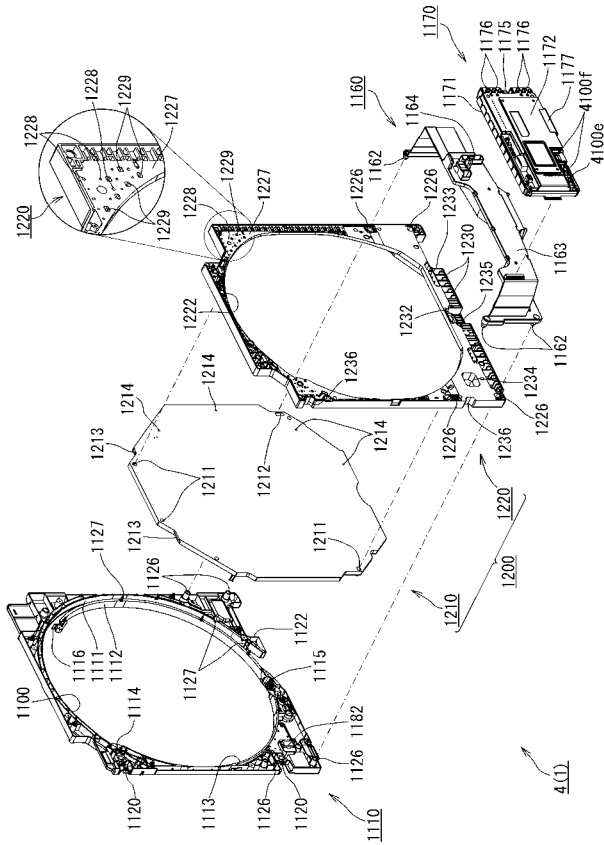
【图 9 1】



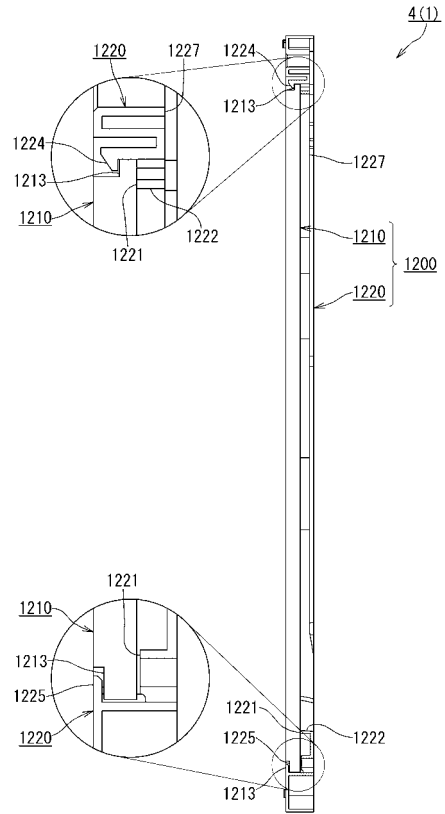
【図 9 2】



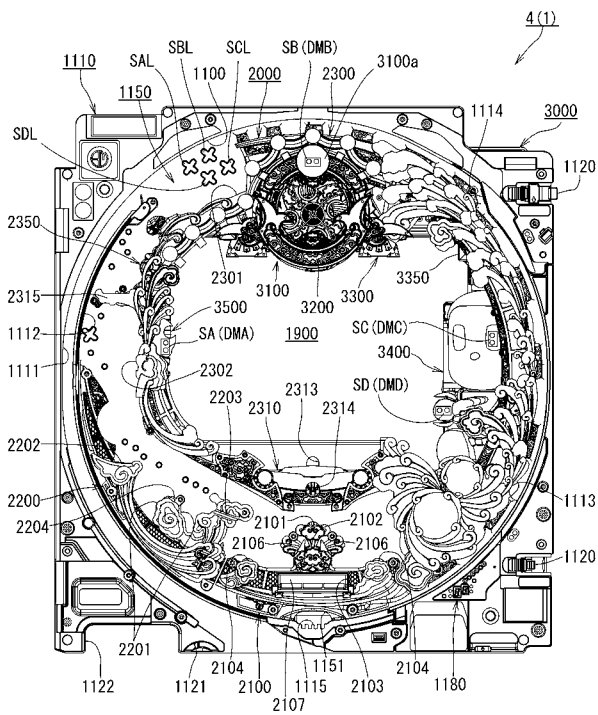
【図 9 3】



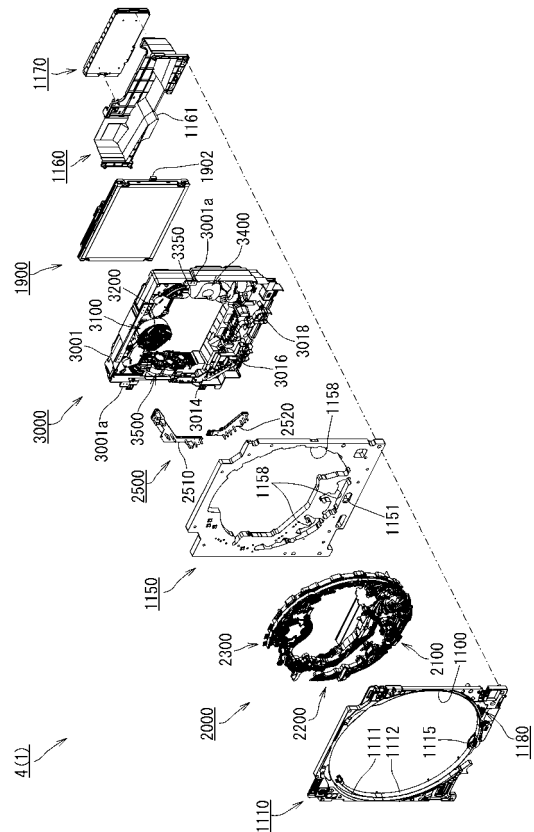
【図 9 4】



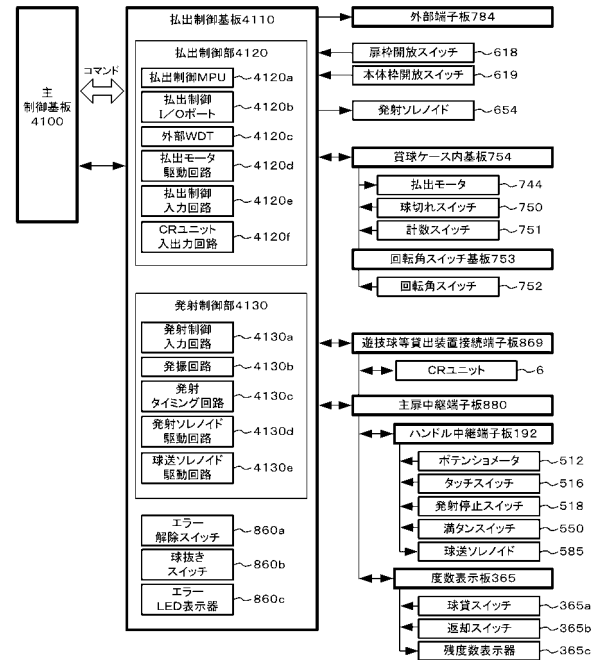
【図 9 5】



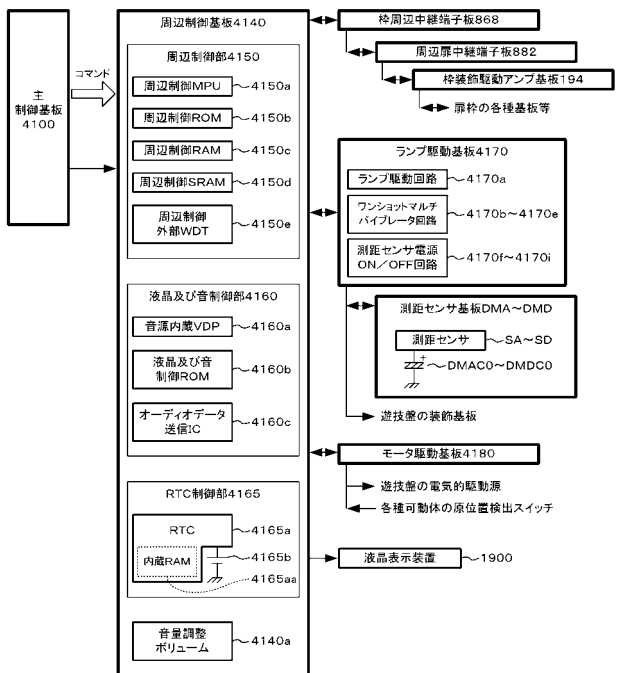
【図 9 6】



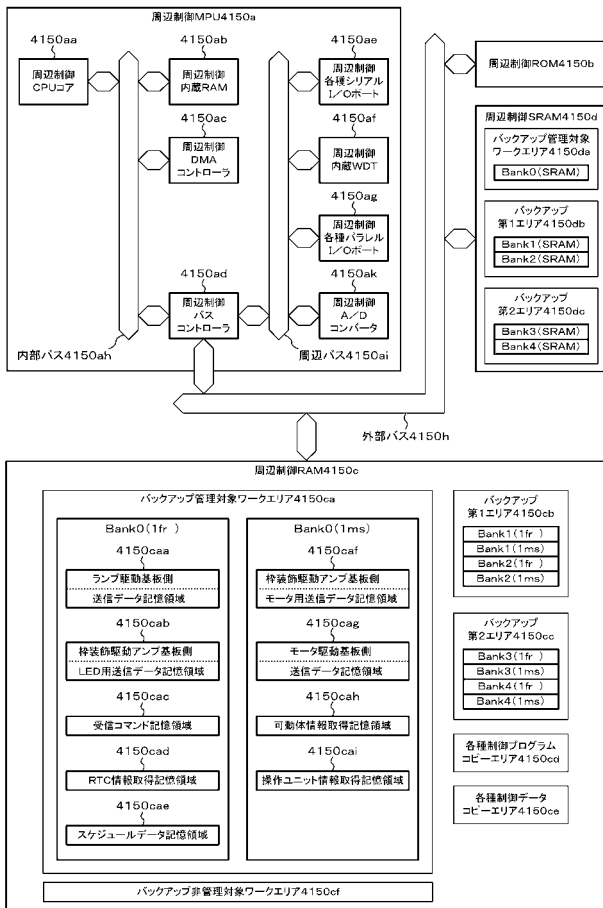
【 図 9 8 】



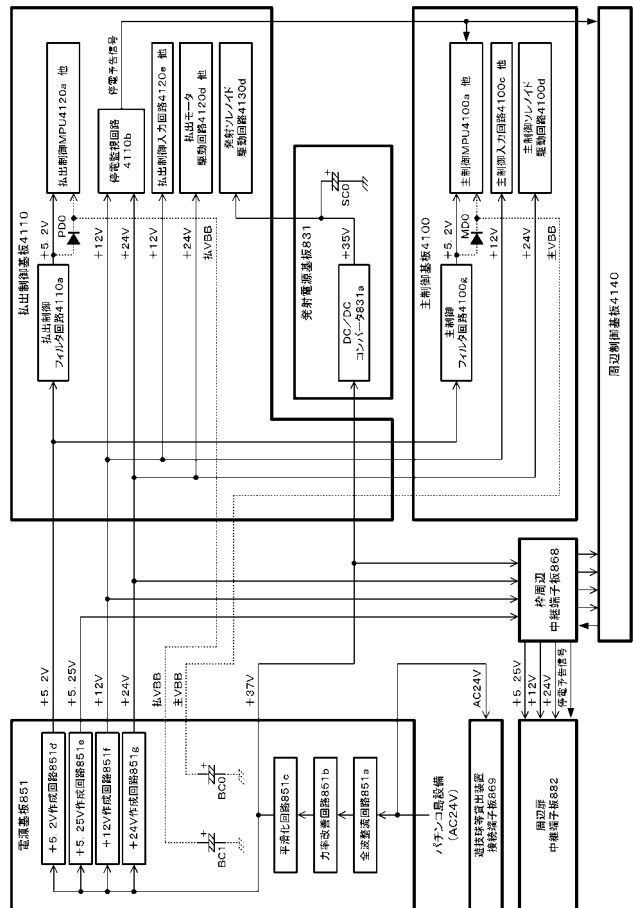
【図 1 0 0】



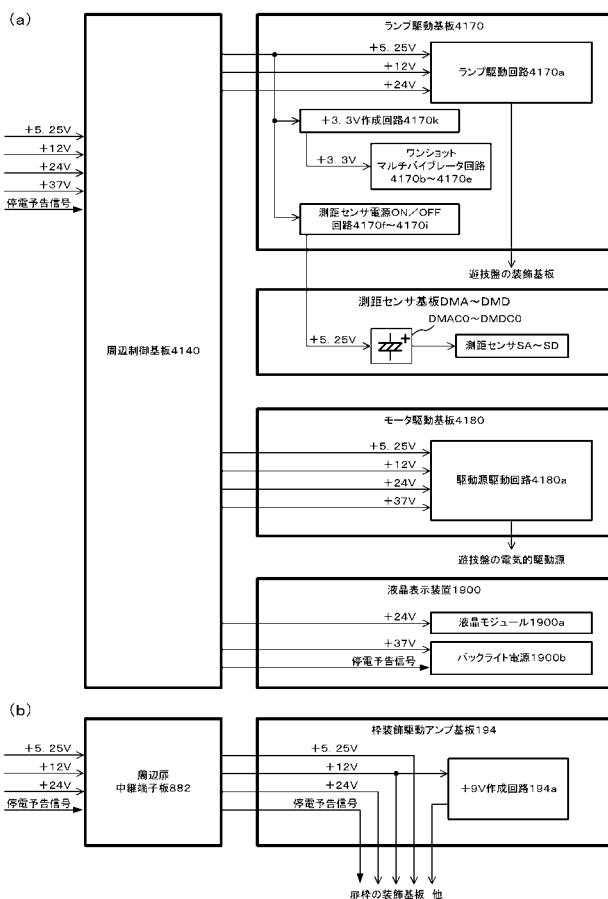
【 図 1 0 1 】



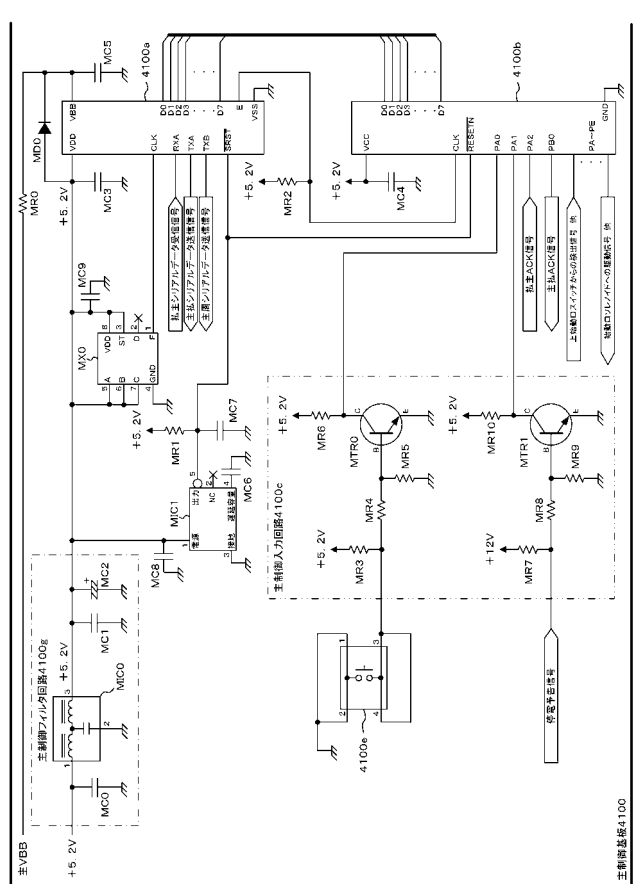
【図 1 0 2】



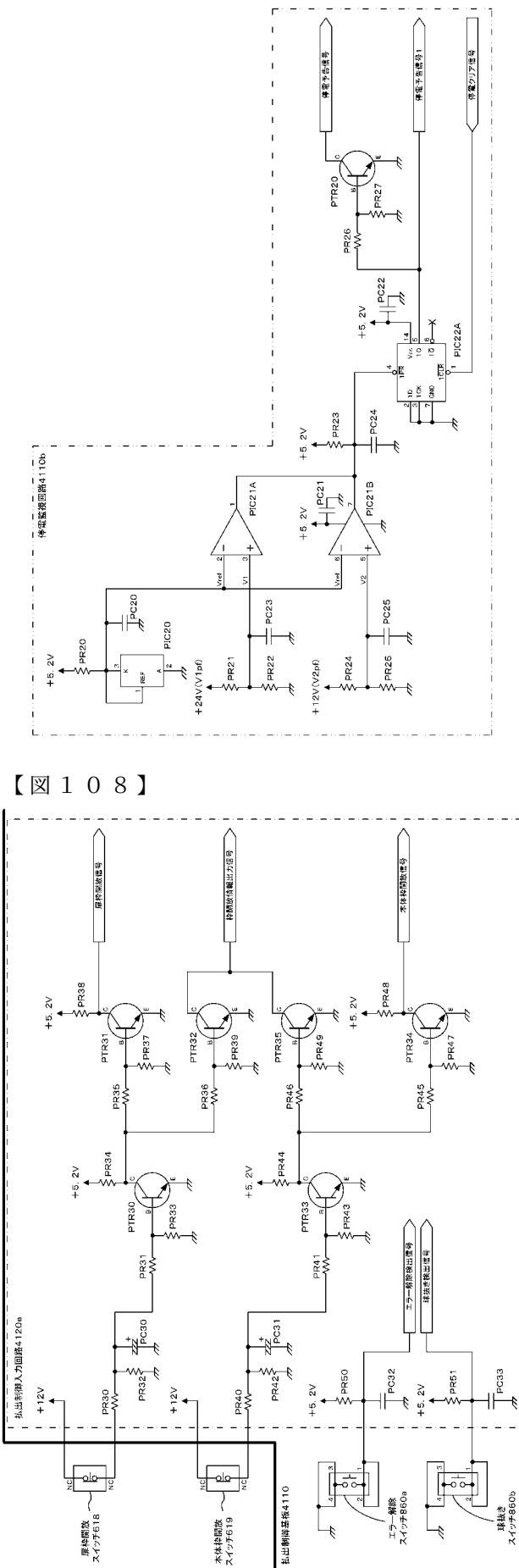
【図 103】



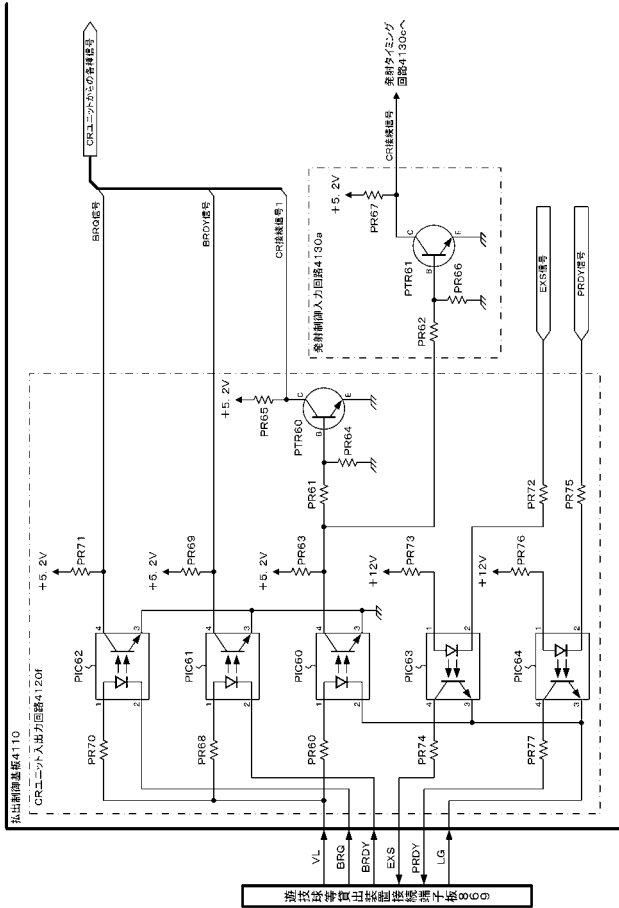
【図 104】



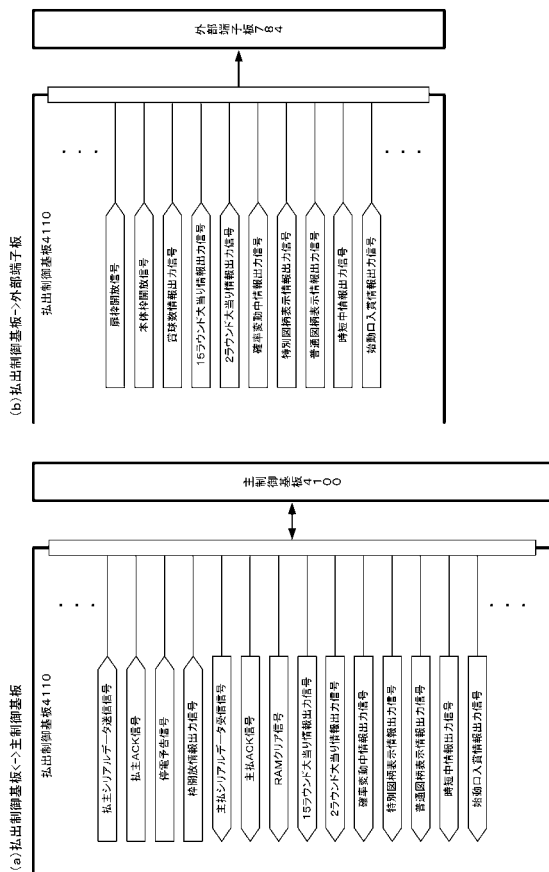
【図 106】



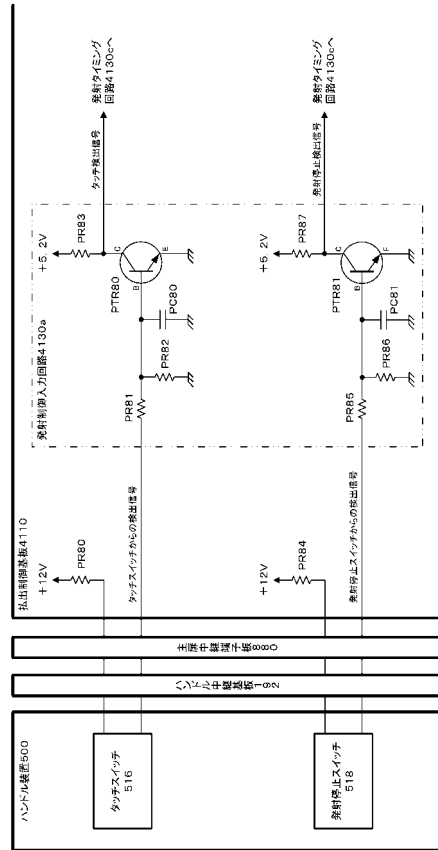
【図109】



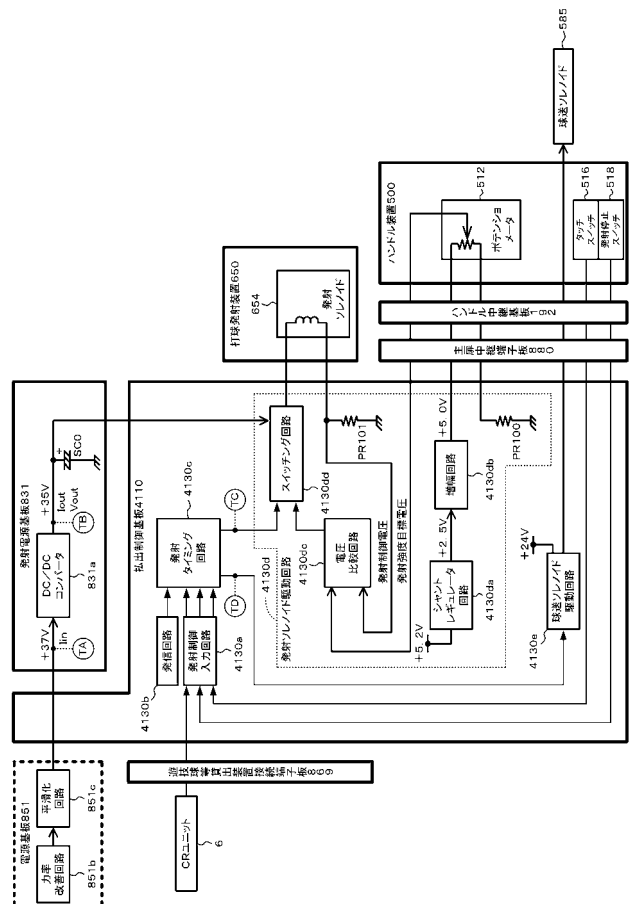
【図111】



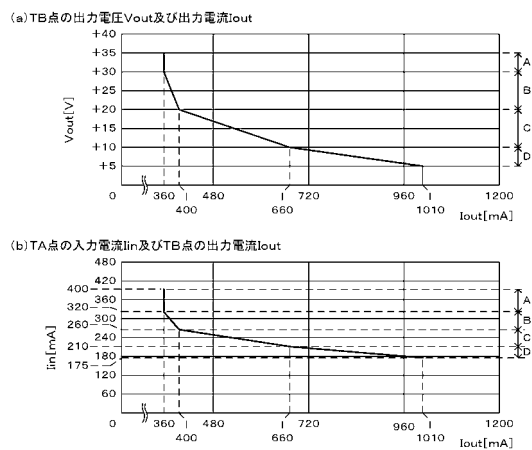
【図110】



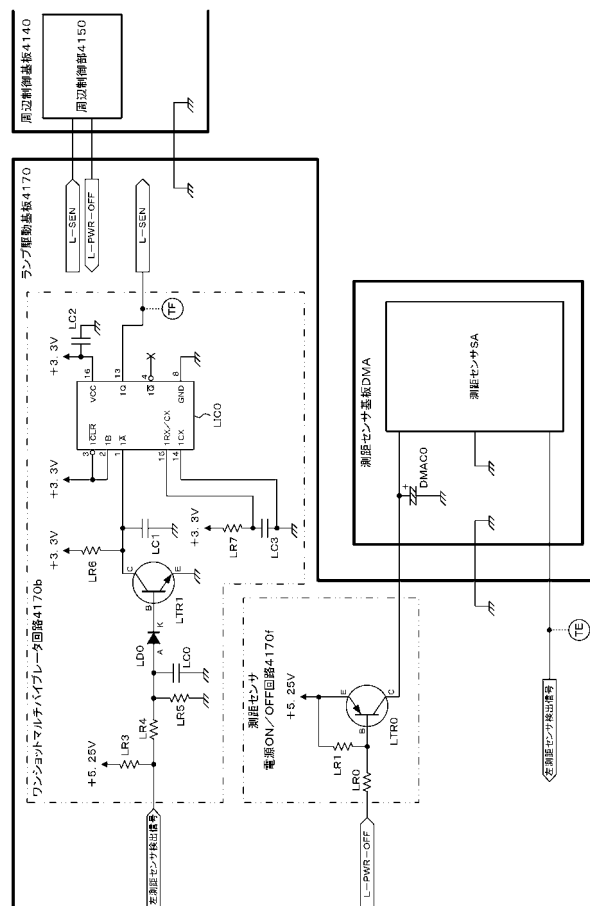
【図112】



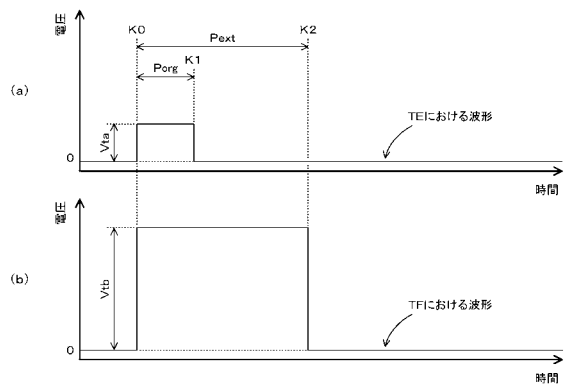
【 図 1 1 4 】



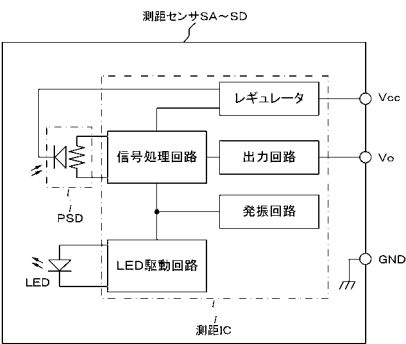
【图 1 1 6】



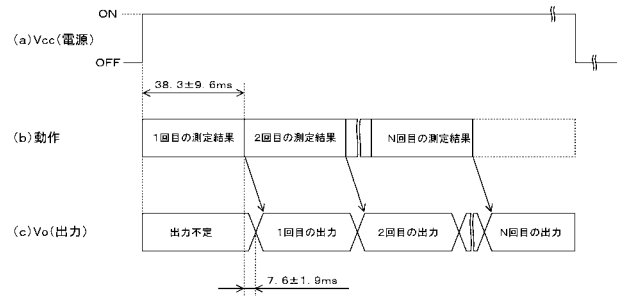
【図 1 1 7】



【図 1 1 8】



【図 1 1 9】



【図 1 2 1】

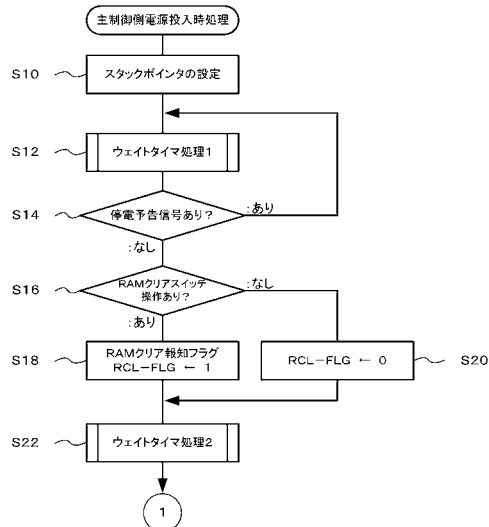
(a) 位置判定テーブル

位置判定		測距センサSA~SD			
		左(SA)	上(SB)	右(SC)	下(SD)
記号	内容				
L	左	●			
U	上		●		
R	右			●	
D	下				●
LU	左上	●	●		
LD	左下	●			●
RU	右上		●	●	
RD	右下			●	●
C	中央	●	●	●	●

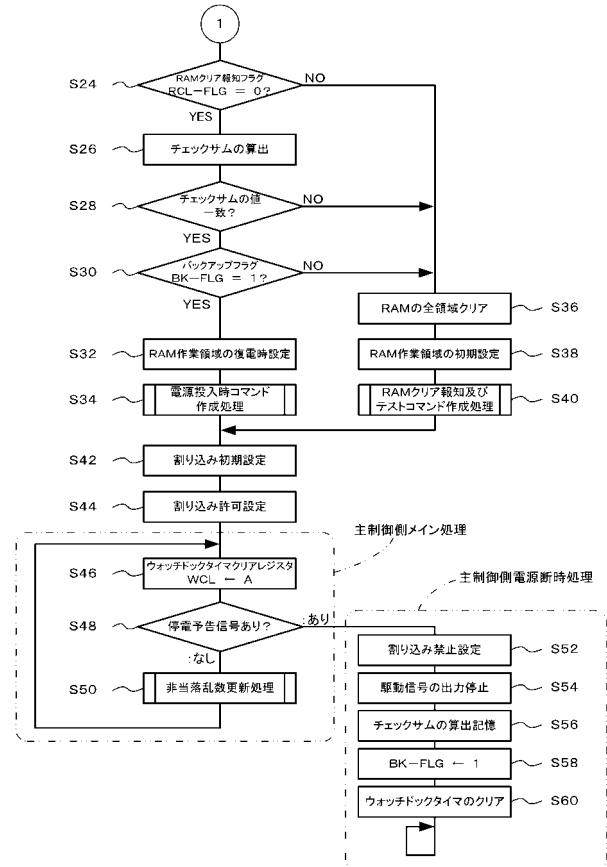
(b) 動作判定テーブル

動作判定		測距センサSA~SD							
		16フレーム前				現在			
記号	内容	左(SA)	上(SB)	右(SC)	下(SD)	左(SA)	上(SB)	右(SC)	下(SD)
LU~RD	左上~右下	●	●			●	●	●	●
LD~RU	左下~右上	●			●		●	●	
RU~LD	右上~左下		●	●			●		●
RD~LU	右下~左上				●	●		●	
L~R	左~右	●				●			
R~L	右~左		●				●		
U~D	上~下		●				●		
D~U	下~上				●			●	

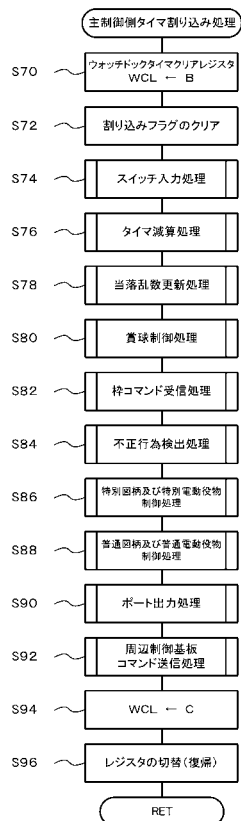
【図 1 2 6】



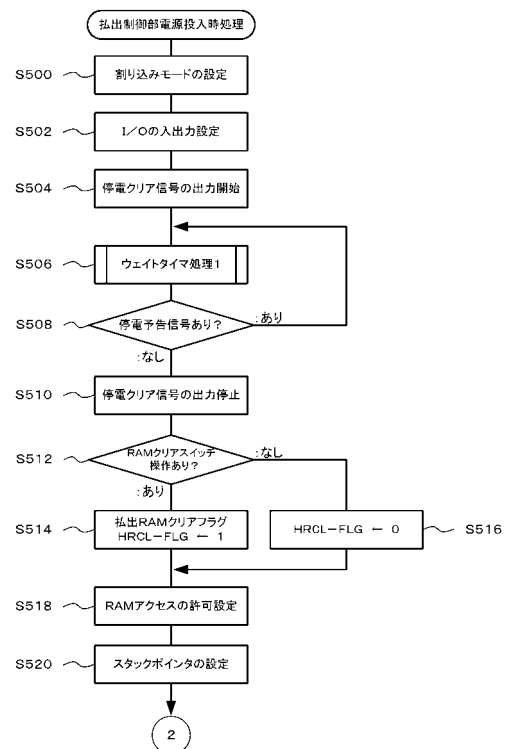
【図 1 2 7】



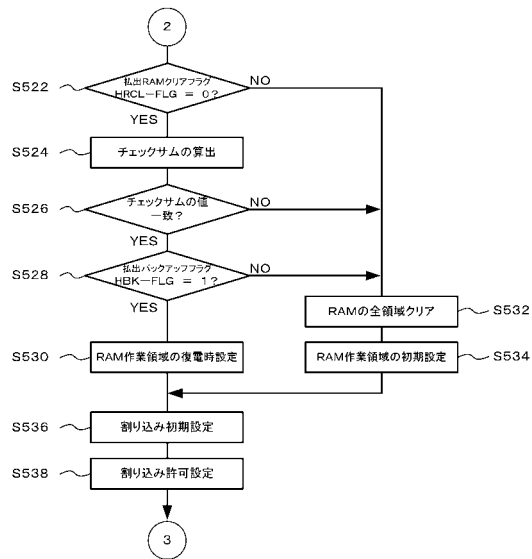
【図 1 2 8】



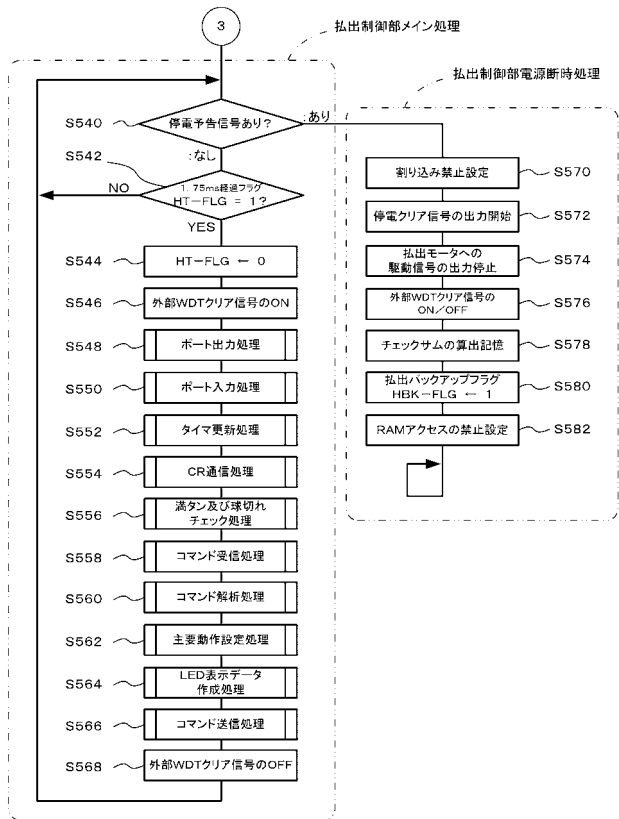
【図 1 2 9】



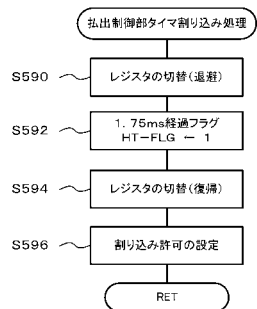
【図 130】



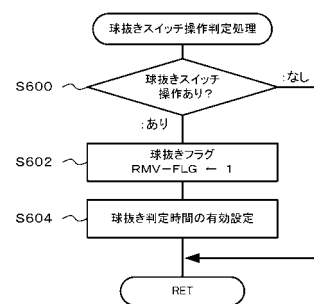
【図 131】



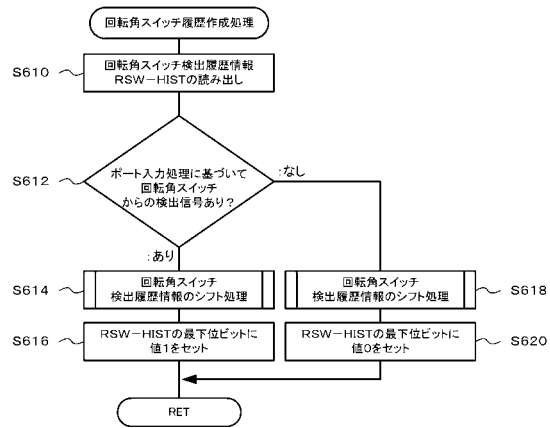
【図 132】



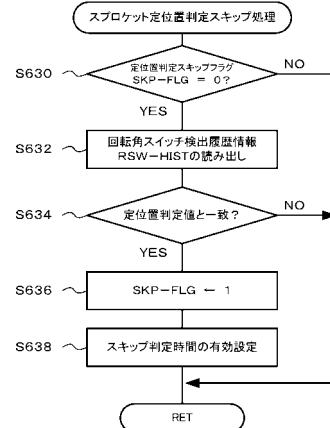
【図 133】



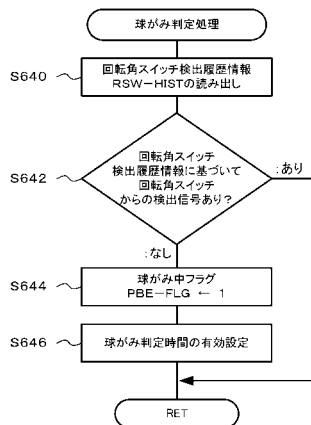
【図 1 3 4】



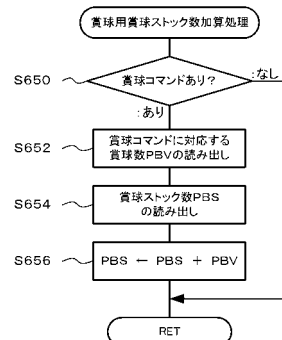
【図 1 3 5】



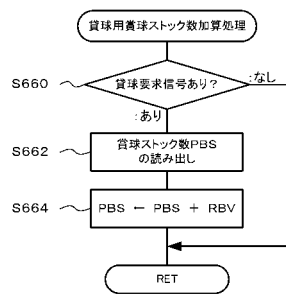
【図 1 3 6】



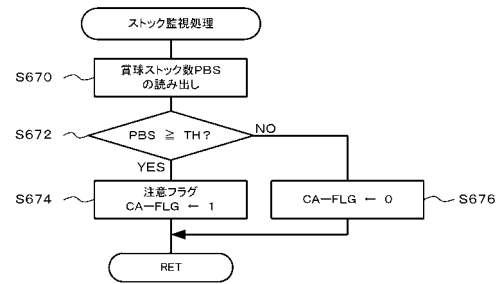
【図 1 3 7】



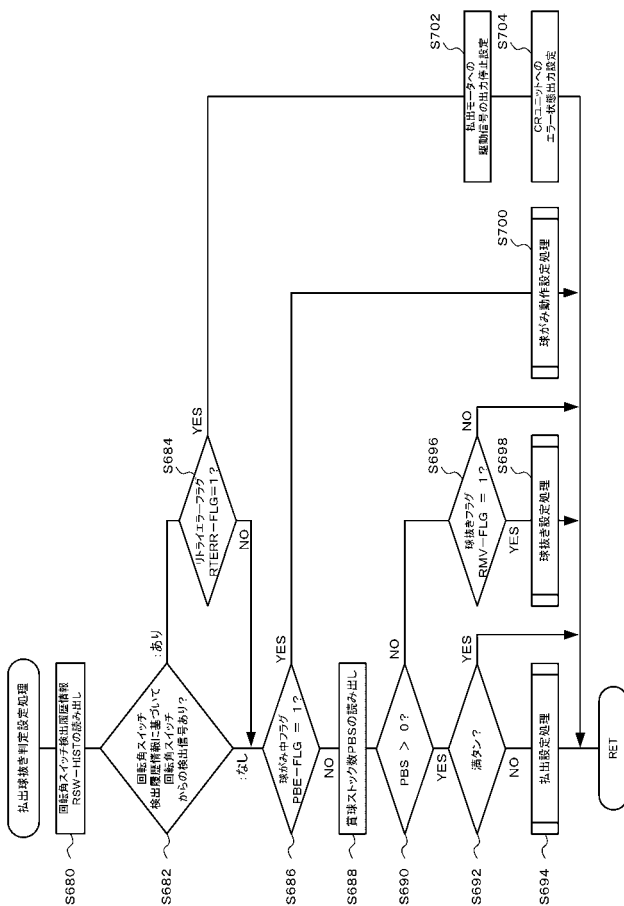
【図 138】



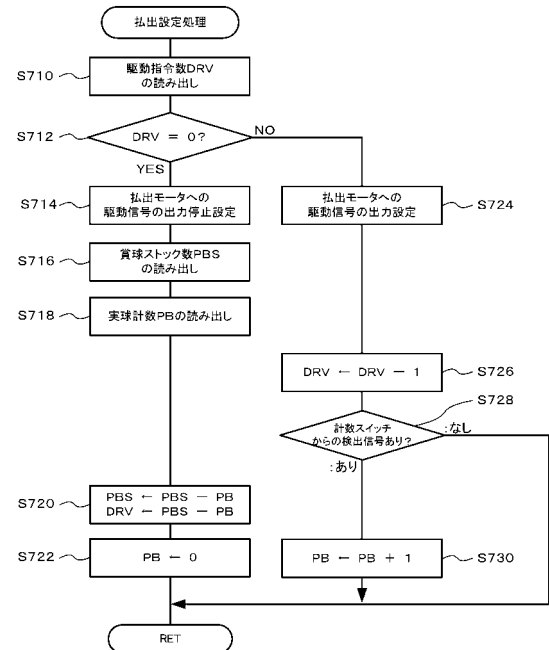
【図 139】



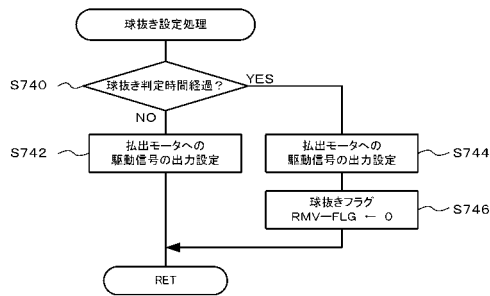
【図 140】



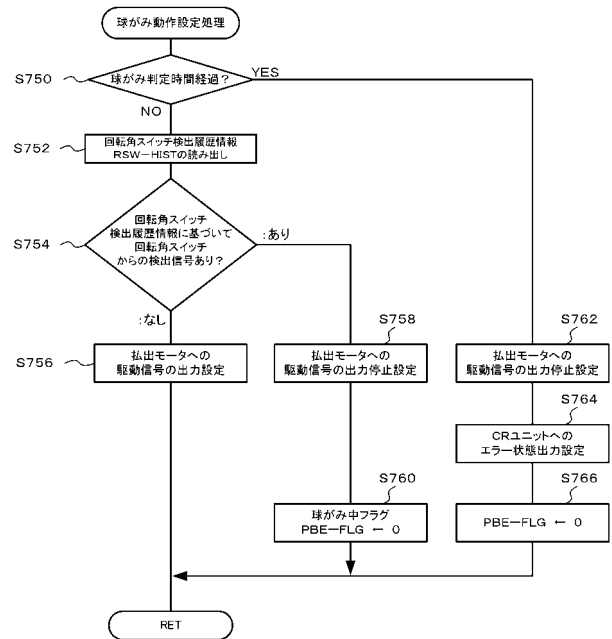
【図 141】



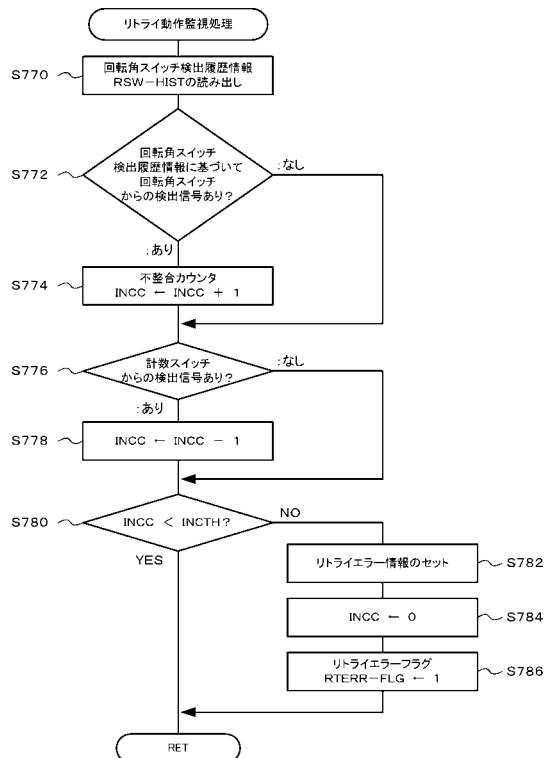
【図 1 4 2】



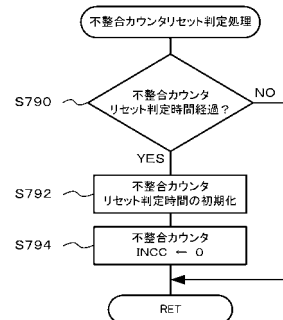
【図 1 4 3】



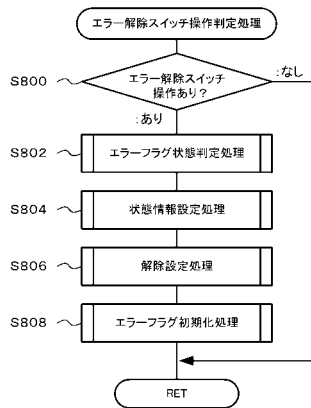
【図 1 4 4】



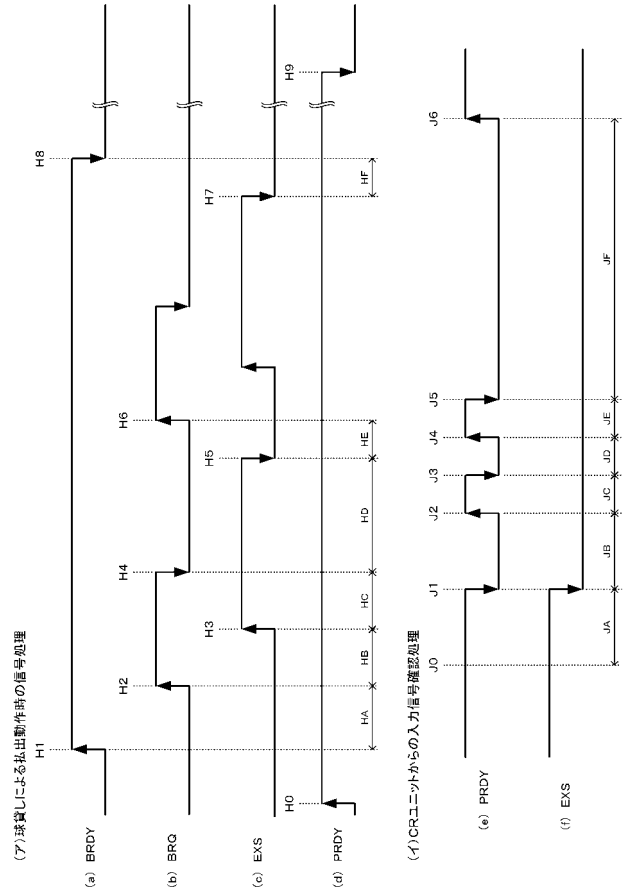
【図 1 4 5】



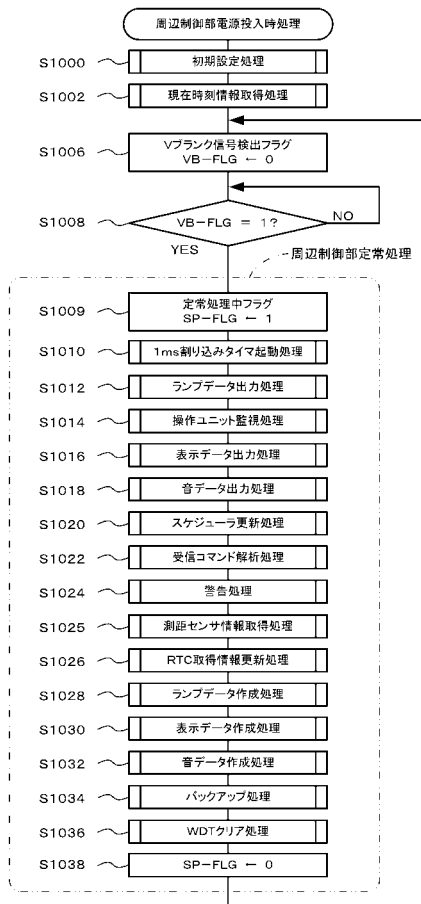
【図 1 4 6】



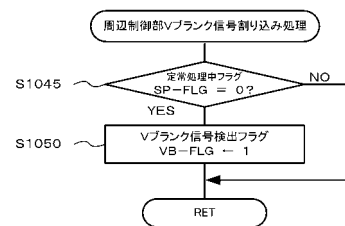
【図 1 4 7】



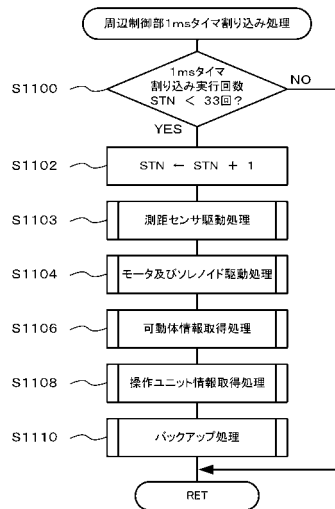
【図 1 4 8】



【図 1 4 9】

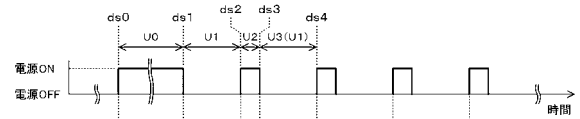


【図 150】

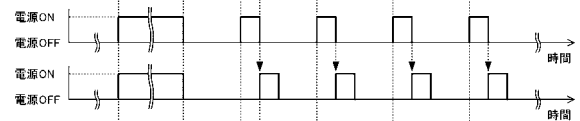


【図 151】

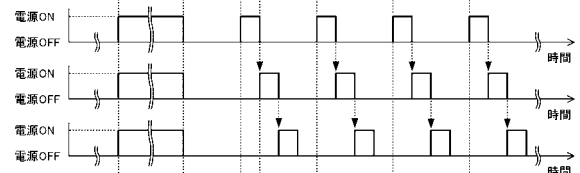
(a) 1つの測距センサを使用する場合 (間欠的に電力供給)



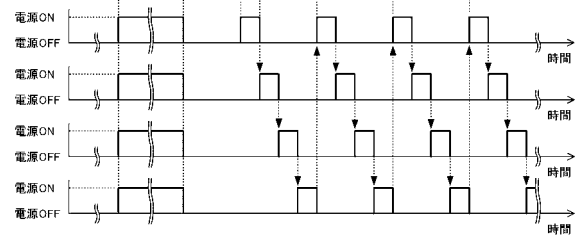
(b) 2つの測距センサを使用する場合



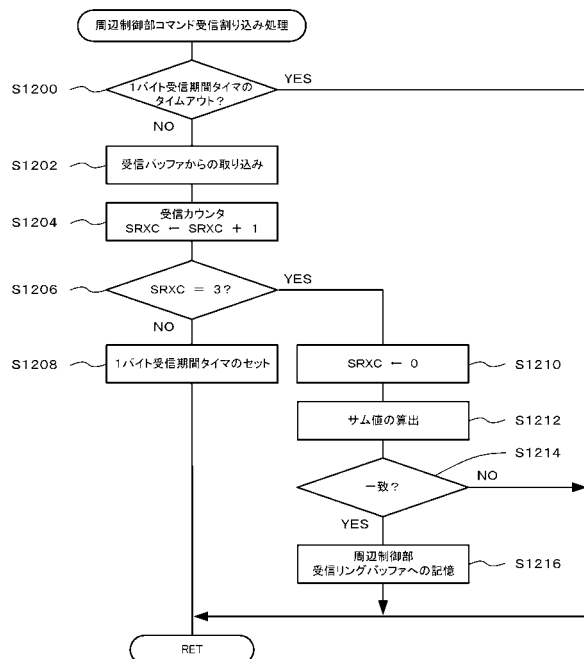
(c) 3つの測距センサを使用する場合



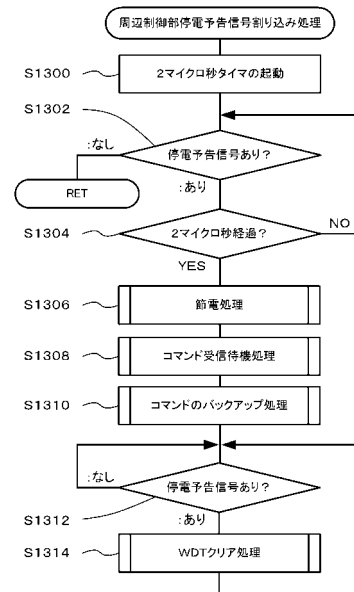
(d) 4つすべての測距センサを使用する場合



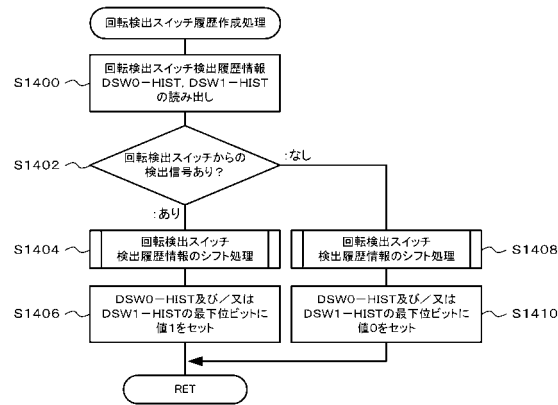
【図 152】



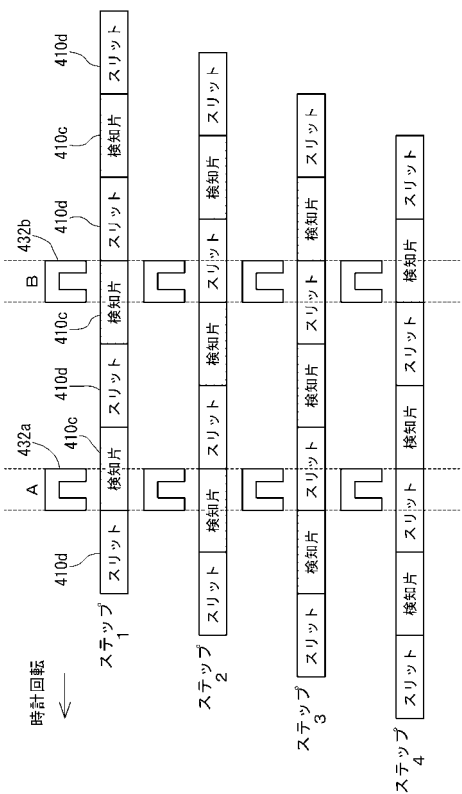
【図 153】



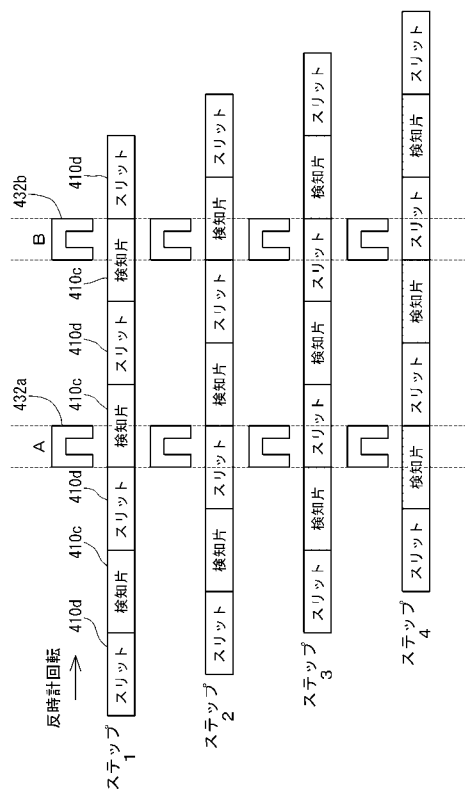
【図 1 5 4】



【図 1 5 5】



【図 1 5 6】



【図 1 5 7】

(A)

時計回転

	ステップ ₁	ステップ ₂	ステップ ₃	ステップ ₄	ステップ ₁
A	1	1	0	0	1
B	1	0	0	1	1

※ ON…「1」 OFF…「0」

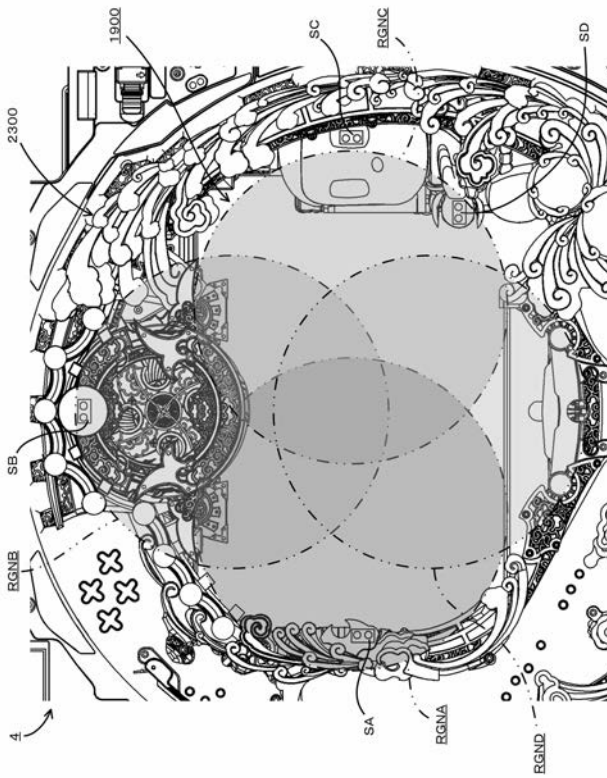
(B)

反時計回転

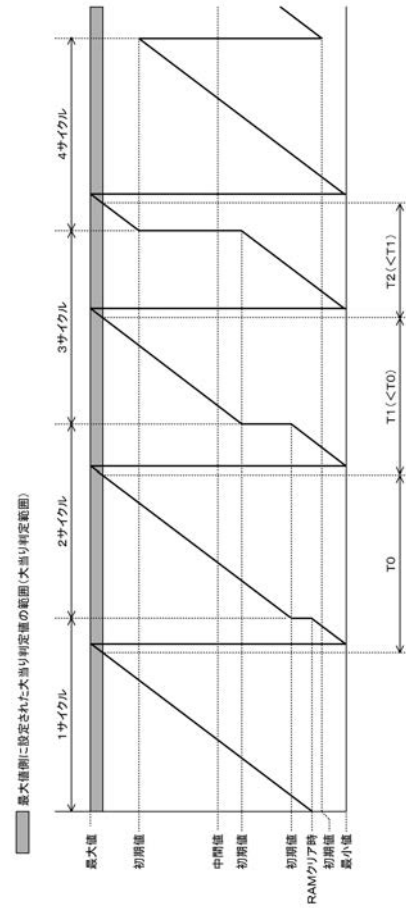
	ステップ ₁	ステップ ₂	ステップ ₃	ステップ ₄	ステップ ₁
A	1	0	0	1	1
B	1	1	0	0	1

※ ON…「1」 OFF…「0」

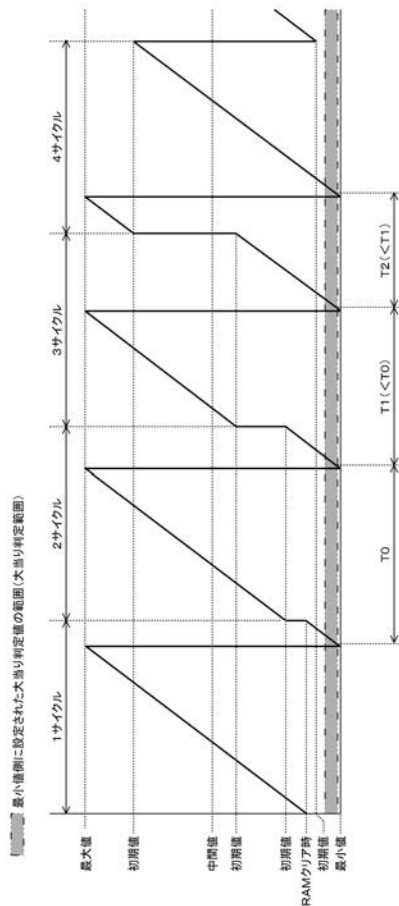
【図 120】



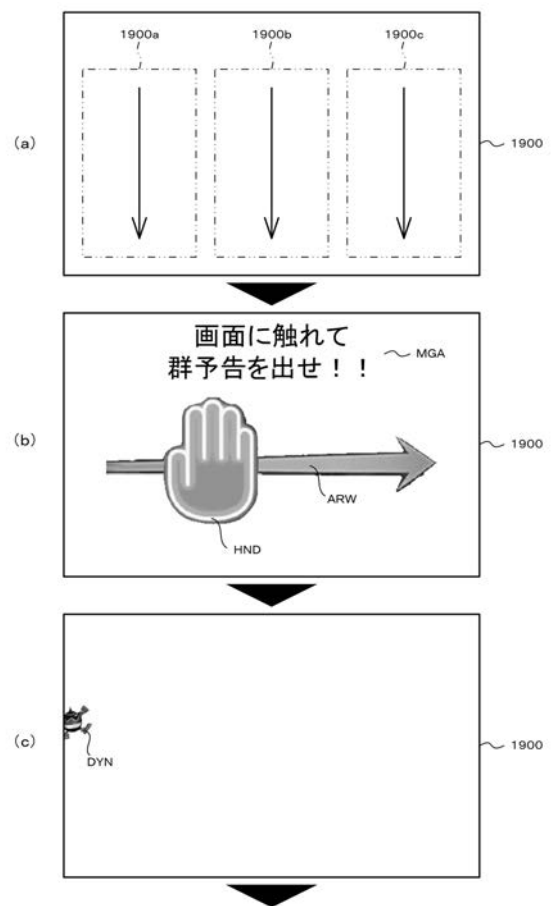
【図 158】



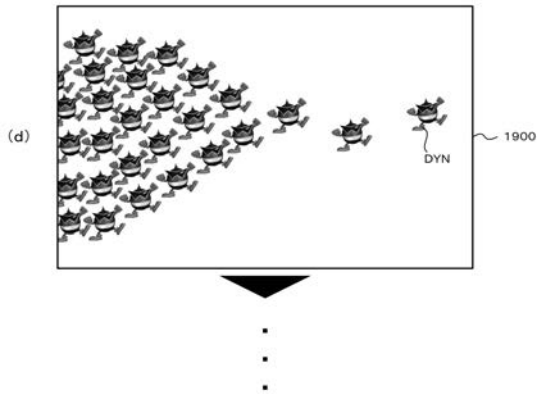
【図 159】



【図 160】



【 図 1 6 1 】



【 図 1 6 2 】

動作誘い演出			演出使用可能な測距センサ			
種類	グループ	演出パターン	左(SA)	上(SB)	右(SC)	下(SD)
群予告演出 (PTNA1～PTNA45)	GRPA1	PTNA1～PTNA5	●			
	GRPA2	PTNA6～PTNA10		●		
	GRPA3	PTNA11～PTNA15			●	
	GRPA4	PTNA16～PTNA20				●
	GRPA5	PTNA21～PTNA25	●	●		
	GRPA6	PTNA26～PTNA30	●			●
	GRPA7	PTNA31～PTNA35		●	●	
	GRPA8	PTNA36～PTNA40			●	●
	GRPA9	PTNA41～PTNA45	●	●	●	●
一刀両断演出 (PTNB1～PTNB45)	GRPB1	PTNB1～PTNB5	●			
	GRPB2	PTNB6～PTNB10		●		
	GRPB3	PTNB11～PTNB15			●	
	GRPB4	PTNB16～PTNB20				●
	GRPB5	PTNB21～PTNB25	●	●		
	GRPB6	PTNB26～PTNB30	●			●
	GRPB7	PTNB31～PTNB35		●	●	
	GRPB8	PTNB36～PTNB40			●	●
	GRPB9	PTNB41～PTNB45	●	●	●	●
キャラクタ 移動演出 (PTNC1～PTNC45)	GRPC1	PTNC1～PTNC5	●			
	GRPC2	PTNC6～PTNC10		●		
	GRPC3	PTNC11～PTNC15			●	
	GRPC4	PTNC16～PTNC20				●
	GRPC5	PTNC21～PTNC25	●	●		
	GRPC6	PTNC26～PTNC30	●			●
	GRPC7	PTNC31～PTNC35		●	●	
	GRPC8	PTNC36～PTNC40			●	●
	GRPC9	PTNC41～PTNC45	●	●	●	●
宝箱演出 (PTND1～PTND45)	GRPD1	PTND1～PTND5	●			
	GRPD2	PTND6～PTND10		●		
	GRPD3	PTND11～PTND15			●	
	GRPD4	PTND16～PTND20				●
	GRPD5	PTND21～PTND25	●	●		
	GRPD6	PTND26～PTND30	●			●
	GRPD7	PTND31～PTND35		●	●	
	GRPD8	PTND36～PTND40			●	●
	GRPD9	PTND41～PTND45	●	●	●	●
物資獲得演出 (PTNE1～PTNE45)	GRPE1	PTNE1～PTNE5	●			
	GRPE2	PTNE6～PTNE10		●		
	GRPE3	PTNE11～PTNE15			●	
	GRPE4	PTNE16～PTNE20				●
	GRPE5	PTNE21～PTNE25	●	●		
	GRPE6	PTNE26～PTNE30	●			●
	GRPE7	PTNE31～PTNE35		●	●	
	GRPE8	PTNE36～PTNE40			●	●
	GRPE9	PTNE41～PTNE45	●	●	●	●

【図 1 6 3】

素匠せ・サが監督する領域の活れ判定結果		使用回路演出グループ(演出パターン)		代替演出グループ(演出パターン)	
左 (SA)	右 (SB)	左 (SC)	右 (SD)		
NG	NG			GRPn1, GRPn5, GRPn6, GRPn9	GRPn2, GRPn3, GRPn4, GRPn7, GRPn8
	NG			GRPn2, GRPn5, GRPn7, GRPn9	GRPn1, GRPn3, GRPn4, GRPn6, GRPn8
		NG		GRPn3, GRPn7, GRPn8, GRPn9	GRPn1, GRPn2, GRPn4, GRPn6, GRPn8
NG	NG		NG	GRPn4, GRPn6, GRPn8, GRPn9	GRPn1, GRPn2, GRPn3, GRPn5, GRPn7
NG			NG	GRPn1, GRPn2, GRPn5, GRPn6, GRPn8, GRPn9	GRPn3, GRPn4, GRPn7
	NG		NG	GRPn2, GRPn3, GRPn5, GRPn7, GRPn8, GRPn9	GRPn1, GRPn4, GRPn6
NG		NG	NG	GRPn3, GRPn4, GRPn6, GRPn7, GRPn8, GRPn9	GRPn1, GRPn2, GRPn5
		NG	NG	GRPn1 ~ GRPn9(すべての演出グループ)	動作既い、演出を行わず。

NG:汚れあり、空白:汚れなし
GRPn1~8:「n」にはA~Eのうしろが入る。

【图 1 6 4】

