

【公報種別】特許法第 17 条の 2 の規定による補正の掲載
【部門区分】第 1 部門第 2 区分
【発行日】令和 6 年 6 月 3 日(2024.6.3)

【公開番号】特開 2024-29117(P2024-29117A)
【公開日】令和 6 年 3 月 5 日(2024.3.5)
【年通号数】公開公報(特許)2024-041
【出願番号】特願 2023-219097(P2023-219097)
【国際特許分類】

A 6 3 F 13/426(2014.01)
A 6 3 F 13/2145(2014.01)
A 6 3 F 13/537(2014.01)

10

【F I】
A 6 3 F 13/426
A 6 3 F 13/2145
A 6 3 F 13/537

【手続補正書】
【提出日】令和 6 年 5 月 24 日(2024.5.24)
【手続補正 1】

20

【補正対象書類名】特許請求の範囲
【補正対象項目名】全文
【補正方法】変更
【補正の内容】

【特許請求の範囲】
【請求項 1】

電子機器により実行される、仮想オブジェクトの制御方法であって、前記方法は、
操作インタフェースに表示された第 1 スキルコントロールに対する第 1 操作に応答し、第
1 スキルを解放するように第 1 仮想オブジェクトを制御するステップであって、前記第 1
スキルは前記第 1 仮想オブジェクトを第 1 位置から第 2 位置に到達させることに用いられ
る、ステップと、

30

前記第 1 仮想オブジェクトが前記第 1 スキルを解放する期間に、前記操作インタフェース
に表示された第 2 スキルコントロールに対する第 2 操作を取得するステップと、
前記第 2 操作に応答し、前記第 2 位置に基づき第 2 スキルのスキル解放インジケータを表
示するステップであって、前記スキル解放インジケータは前記第 2 スキルを解放するとき
の作用範囲を指示することに用いられる、ステップと、
前記第 1 仮想オブジェクトが前記第 1 スキルの解放を完了した後に、前記第 2 位置で前記
作用範囲に応じて前記第 2 スキルを解放するように前記第 1 仮想オブジェクトを制御する
ステップと、を含む、仮想オブジェクトの制御方法。

【請求項 2】

40

前記第 2 スキルの前記スキル解放インジケータが指示する作用方向および/または前記作
用範囲は前記第 2 位置を参照ポイントとして決定される、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 3】

前記第 2 スキルは前記作用方向が所定方向である方向型スキルを含み、
前記第 2 操作に応答し、前記第 2 位置に基づき前記第 2 スキルのスキル解放インジケータ
を表示する前記ステップは、
前記第 2 操作に応答し、前記第 2 位置に基づき前記方向型スキルのスキル解放インジケータ
を表示するステップであって、前記方向型スキルのスキル解放インジケータが指示する
作用範囲は、前記第 2 位置を起点として決定する照準方向がカバーする範囲である、ステ
ップを含む、請求項 2 に記載の方法。

50

【請求項 4】

前記第 2 スキルは前記作用範囲が扇型である扇形スキルを含み、
前記第 2 操作に応答し、前記第 2 位置に基づき前記第 2 スキルのスキル解放インジケータを表示する前記ステップは、
前記第 2 操作に応答し、前記第 2 位置に基づき前記扇形スキルのスキル解放インジケータを表示するステップであって、前記扇形スキルのスキル解放インジケータが指示する作用範囲は前記第 2 位置を円中心とし、第 1 距離を半径として決定する扇形領域である、ステップを含む、請求項 2 に記載の方法。

【請求項 5】

前記第 2 スキルは前記作用範囲が円形である円形スキルを含み、
前記第 2 操作に応答し、前記第 2 位置に基づき前記第 2 スキルのスキル解放インジケータを表示する前記ステップは、
前記第 2 操作に応答し、前記第 2 位置に基づき前記円形スキルの照準ターゲットを決定するステップであって、前記照準ターゲットは第 2 仮想オブジェクト及びターゲット位置のうちのいずれか一種である、ステップと、
前記第 2 位置に基づき前記円形スキルのスキル解放インジケータを表示するステップであって、前記円形スキルのスキル解放インジケータが指示する作用範囲は前記照準ターゲットの所在位置を円中心とし、第 2 距離を半径として決定する円形領域である、ステップと、を含む、請求項 2 に記載の方法。

【請求項 6】

前記第 1 スキルは移動型スキルを含み、前記第 1 スキルコントロールは移動型スキルコントロールを含み、前記移動型スキルコントロールは前記移動型スキルの解放を制御することに用いられ、
第 1 スキルコントロールに対する第 1 操作に応答し、第 1 スキルを解放するように第 1 仮想オブジェクトを制御する前記ステップは、
前記移動型スキルコントロールに対する第 1 操作に応答し、前記移動型スキルを解放するように前記第 1 仮想オブジェクトを制御するステップであって、前記第 2 位置は前記移動型スキルのタイプに基づき決定される、ステップを含む、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 7】

前記移動型スキルは指向型スキル、ターゲットポイントスキル及びフォロー型スキルのうちのいずれか一種を含み、
前記移動型スキルコントロールに対する第 1 操作に応答し、前記移動型スキルを解放するように前記第 1 仮想オブジェクトを制御する前記ステップは、
前記移動型スキルのタイプが前記指向型スキルであることに応答し、前記指向型スキルを解放するように前記第 1 仮想オブジェクトを制御するステップであって、前記第 2 位置は前記第 1 位置、前記指向型スキルに対応する移動距離及び移動方向に基づき決定される、ステップと、
前記移動型スキルのタイプが前記ターゲットポイントスキルであることに応答し、前記ターゲットポイントスキルを解放するように前記第 1 仮想オブジェクトを制御するステップであって、前記第 2 位置は前記ターゲットポイントスキルに対応する第 1 ターゲットポイントに基づき決定され、前記ターゲットポイントスキルは、第 1 時間帯内に前記第 1 仮想オブジェクトを前記第 1 位置から前記第 2 位置に移動させることを指示し、且つ前記第 1 仮想オブジェクトの移動軌跡を表示することに用いられる、ステップと、
前記移動型スキルのタイプが前記フォロー型スキルであることに応答し、前記フォロー型スキルを解放するように前記第 1 仮想オブジェクトを制御するステップであって、前記第 2 位置は前記第 1 仮想オブジェクトがフォローする第 3 仮想オブジェクトに基づき決定される、ステップと、を含む、請求項 6 に記載の方法。

【請求項 8】

前記第 1 スキルはテレポート型スキルを含み、前記第 1 スキルコントロールはテレポート型スキルコントロールを含み、前記テレポート型スキルコントロールは前記テレポート型

10

20

30

40

50

スキルの解放を制御することに用いられ、

第 1 スキルコントロールに対する第 1 操作に应答し、第 1 スキルを解放するように第 1 仮想オブジェクトを制御する前記ステップは、

前記テレポート型スキルコントロールに対する第 1 操作に应答し、前記テレポート型スキルを解放するように前記第 1 仮想オブジェクトを制御するステップであって、前記第 2 位置は前記テレポート型スキルに対応する第 2 ターゲットポイントに基づき決定され、前記テレポート型スキルは、第 2 時間帯内に前記第 1 仮想オブジェクトを前記第 1 位置から前記第 2 位置に移動させることを指示し、且つ前記第 1 仮想オブジェクトの移動軌跡を隠すことに用いられる、ステップを含む、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 9】

前記方法はさらに、

前記移動型スキルのタイプが前記指向型スキル又は前記ターゲットポイントスキルであることに应答し、前記指向型スキル又は前記ターゲットポイントスキルを解放するように前記第 1 仮想オブジェクトを制御するステップであって、前記第 2 位置は前記第 1 仮想オブジェクトが移動過程において阻止されるときの位置に基づき決定される、ステップ、又は、

前記移動型スキルのタイプが前記指向型スキル又は前記ターゲットポイントスキルであることに应答し、前記指向型スキル又は前記ターゲットポイントスキルを解放するように前記第 1 仮想オブジェクトを制御するステップであって、前記第 2 位置は前記第 1 仮想オブジェクトがドラッグされる目的ポイントの位置に基づき決定される、ステップを含む、請求項 7 に記載の方法。

【請求項 10】

前記第 2 操作に应答し、前記第 2 位置に基づき第 2 スキルのスキル解放インジケータを表示する前記ステップは、

前記第 2 操作に应答し、且つ前記第 2 スキルの解放タイミングが前記第 1 仮想オブジェクトが前記第 1 スキルの解放を完了した後に、前記第 2 位置を決定するステップと、前記第 2 位置に基づき前記第 2 スキルのスキル解放インジケータを表示するステップと、を含む、請求項 1 ~ 9 のいずれか一項に記載の方法。

【請求項 11】

前記方法はさらに、

ターゲット形状で前記第 2 位置を表示するステップであって、前記ターゲット形状は、前記第 2 位置が、前記第 1 仮想オブジェクトが前記第 1 スキルの解放を完了した後の所在位置であることを指示することに用いられる、ステップを含む、請求項 1 ~ 9 のいずれか一項に記載の方法。

【請求項 12】

前記方法はさらに、

前記第 2 操作に应答し、且つ前記第 2 スキルの解放タイミングが、前記第 1 仮想オブジェクトが前記第 1 スキルの解放を完了した後にではなく、第 3 位置に基づき前記第 2 スキルのスキル解放インジケータを表示するステップであって、前記第 3 位置は前記第 1 仮想オブジェクトの現在の所在位置である、ステップを含む、請求項 1 ~ 9 のいずれか一項に記載の方法。

【請求項 13】

仮想オブジェクトの制御装置であって、前記装置は、制御ユニットと、取得ユニットと、表示ユニットと、を含み、

前記制御ユニットは、操作インタフェースに表示された第 1 スキルコントロールに対する第 1 操作に应答し、第 1 スキルを解放するように第 1 仮想オブジェクトを制御することに用いられ、前記第 1 スキルは前記第 1 仮想オブジェクトを第 1 位置から第 2 位置に到達させることに用いられ、

前記取得ユニットは、前記第 1 仮想オブジェクトが前記第 1 スキルを解放する期間に、前記操作インタフェースに表示された第 2 スキルコントロールに対する第 2 操作を取得する

10

20

30

40

50

ことに用いられ、

前記表示ユニットは、前記第 2 操作に応答し、前記第 2 位置に基づき第 2 スキルのスキル解放インジケータを表示することに用いられ、前記スキル解放インジケータは前記第 2 スキルを解放するときの作用範囲を指示することに用いられ、

前記制御ユニットはさらに、前記第 1 仮想オブジェクトが前記第 1 スキルの解放を完了した後に、前記第 2 位置で前記作用範囲に応じて前記第 2 スキルを解放するように前記第 1 仮想オブジェクトを制御することに用いられる、仮想オブジェクトの制御装置。

【請求項 14】

電子機器であって、前記電子機器はプロセッサとメモリとを含み、前記メモリに少なくとも 1 つのプログラムコードが記憶されており、前記少なくとも 1 つのプログラムコードは前記プロセッサによりロードされ且つ実行されて、前記電子機器に請求項 1 ~ 12 のいずれか一項に記載の仮想オブジェクトの制御方法を実現させる、電子機器。

10

【請求項 15】

コンピュータに請求項 1 ~ 12 のいずれか一項に記載の仮想オブジェクトの制御方法を実現させる、コンピュータプログラム。

20

30

40

50