

【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 63 F 13/426 (2014.01)

10

A 63 F 13/2145 (2014.01)

A 63 F 13/537 (2014.01)

【F I】

A 63 F 13/426

A 63 F 13/2145

A 63 F 13/537

【手続補正書】

【提出日】令和6年5月24日(2024.5.24)

20

【手続補正1】

【補正対象書類名】特許請求の範囲

【補正対象項目名】全文

【補正方法】変更

【補正の内容】

【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、操作インター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、

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、前記操作インター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】

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の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。

40

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、

前記第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、

前記テレポート型スキルコントロールに対する第1操作に応答し、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応答し、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応答し、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前記ステップは、

前記第2操作に応答し、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操作に応答し、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、操作インター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、前記操作インター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