

【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2年10月8日(2020.10.8)

【公開番号】特開2019-570(P2019-570A)

【公開日】平成31年1月10日(2019.1.10)

【年通号数】公開・登録公報2019-001

【出願番号】特願2017-120088(P2017-120088)

【国際特許分類】

A 6 3 F 7/02 (2006.01)

【F I】

A 6 3 F 7/02 3 0 4 D

【手続補正書】

【提出日】令和2年8月20日(2020.8.20)

【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】

識別情報の可変表示を行い、遊技者にとって有利な有利状態に制御可能な遊技機であつて、

表示手段と、

モータと、

前記モータの駆動により回動するアーム部材と、

前記モータの近傍に設けられて、前記アーム部材の回動支点側に設けられた被検出部を検出するセンサと、

前記アーム部材の回動に伴って移動する可動部材と、

前記モータを制御する制御手段と、

を備え、

1の可変表示におけるリーチ演出開始後であつて前記有利状態に制御される期待度の高い特別演出の実行前に、前記表示手段の前面側に前記可動部材が移動することにより演出の発展を示唆する発展報知演出が実行され、

前記センサは、前記可動部材の移動経路における特定位置と、該特定位置から特定距離離れた所定位置と、の間ににおいて前記被検出部を検出可能であり、

前記制御手段は、

前記特定位置に位置していない前記可動部材を前記特定位置まで移動させるにあたり、前記センサにより前記被検出部が検出されていない場合に、前記センサにより前記被検出部が検出されるまで前記可動部材を前記特定位置側へ向けて移動させた後に、前記センサにより前記被検出部が検出されてから更に前記特定距離又は前記特定距離より長い距離のうち、少なくともいずれか一方の距離を移動させるように前記モータを制御し、

電源投入後に前記可動部材が前記特定位置に位置しているか否かにかかわらず、前記センサにより前記被検出部が検出されているか否かに応じて該可動部材の初期動作を異なるように前記モータを制御する

ことを特徴とする遊技機。

【手続補正2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 0 7

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0007】

(A) 上記目的を達成するため、本発明に係る遊技機は、識別情報の可変表示を行い、遊技者にとって有利な有利状態に制御可能な遊技機であって、表示手段と、モータと、前記モータの駆動により回動するアーム部材と、前記モータの近傍に設けられて、前記アーム部材の回動支点側に設けられた被検出部を検出するセンサと、前記アーム部材の回動に伴って移動する可動部材と、前記モータを制御する制御手段と、を備え、1の可変表示におけるリーチ演出開始後であって前記有利状態に制御される期待度の高い特別演出の実行前に、前記表示手段の前面側に前記可動部材が移動することにより演出の発展を示唆する発展報知演出が実行され、前記センサは、前記可動部材の移動経路における特定位置と、該特定位置から特定距離離れた所定位置と、の間において前記被検出部を検出可能であり、前記制御手段は、前記特定位置に位置していない前記可動部材を前記特定位置まで移動させるにあたり、前記センサにより前記被検出部が検出されていない場合に、前記センサにより前記被検出部が検出されるまで前記可動部材を前記特定位置側へ向けて移動させた後に、前記センサにより前記被検出部が検出されてから更に前記特定距離又は前記特定距離より長い距離のうち、少なくともいずれか一方の距離を移動させるように前記モータを制御し、電源投入後に前記可動部材が前記特定位置に位置しているか否かにかかわらず、前記センサにより前記被検出部が検出されているか否かに応じて該可動部材の初期動作を異なるように前記モータを制御することを特徴とする。

(1) 上記目的を達成するため、他の態様に係る遊技機は、遊技を行う遊技機（例えばパチンコ遊技機1等）であって、モータ（例えば第1演出用モータ311L、311R等）と、前記モータの駆動により回動されるアーム部材（例えば回動部材313L、313R等）と、前記モータの近傍に設けられて、前記アーム部材の回動支点（例えば回動軸324等）側に設けられた被検出部（例えば検出片328等）を検出するセンサ（例えば第1位置センサ329等）と、前記アーム部材の回動に伴って移動する可動部材（例えば可動体302L、302R等）と、前記モータの駆動を制御する制御手段（例えば演出制御用CPU120等）とを備え、前記センサは、前記可動部材の移動経路における特定位置に前記可動部材が位置している場合、及び前記特定位置から所定量移動するまでの間において前記被検出部を検出可能であり（例えば可動体302Lが第1待機位置にあるときと、可動体302Lが第1待機位置から第1進出位置側へ向けて所定量移動するまでの間において第1位置センサ329により検出片328が検出されること等）、前記制御手段は、前記特定位置に位置していない前記可動部材を前記特定位置まで移動させるにあたり、前記センサにより前記被検出部が検出されていない場合には、前記センサにより前記被検出部が検出されるまで前記可動部材を前記特定位置側へ向けて移動させた後に、前記センサにより前記被検出部が検出されてから更に特定量移動させるように前記モータの駆動を制御する（例えば演出制御用CPU120は、発展報知演出において、第1待機位置に位置していない可動体302L、302Rを、第1待機位置まで移動させるにあたり、第1位置センサ329により検出片328が検出されていない場合には、第1位置センサ329により検出片328が検出されるまで可動体302L、302Rを第1待機位置側へ向けて移動させた後に、第1位置センサ329により検出片328が検出されてから更に特定量移動させるように第1演出用モータ311L、311Rの駆動を制御すること等）。