

【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 12 月 26 日(2024.12.26)

【公開番号】特開 2023-169298(P2023-169298A)  
【公開日】令和 5 年 11 月 29 日(2023.11.29)  
【年通号数】公開公報(特許)2023-224  
【出願番号】特願 2023-150727(P2023-150727)  
【国際特許分類】

A 63 F 13/56(2014.01)

10

A 63 F 13/533(2014.01)

【FI】

A 63 F 13/56

A 63 F 13/533

【手続補正書】

【提出日】令和 6 年 12 月 18 日(2024.12.18)

【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

20

【補正方法】変更

【補正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項 1】

端末が実行する、仮想オブジェクトを制御する方法であって、

仮想シーンインタフェースを表示するステップであって、前記仮想シーンインタフェースには、第 1 の仮想オブジェクト、少なくとも二つの第 2 の仮想オブジェクト及び少なくとも二つのスキルコントロールを含み、前記第 1 の仮想オブジェクト及び前記第 2 の仮想オブジェクトは仮想シーンに位置し、前記スキルコントロールは、前記第 1 の仮想オブジェクトがスキルを解放するように制御するために用いられる、ステップと、

30

第 1 のスキルコントロールに対する第 1 のトリガ操作に応じて、前記少なくとも二つの第 2 の仮想オブジェクトから目標仮想オブジェクトを決定し、前記第 1 の仮想オブジェクトが前記目標仮想オブジェクトに第 1 のスキルを解放するように制御するステップと、

前記第 1 のスキルのスキル解放過程においてトリガされる、第 2 のスキルコントロールに対する第 2 のトリガ操作に応じて、前記第 1 のスキルが解放される前記目標仮想オブジェクトを第 2 のスキルに対応するスキル解放目標として決定するステップであって、前記第 2 のトリガ操作は、前記第 2 のスキルコントロールに対するクリック操作である、ステップと、

前記第 1 の仮想オブジェクトが前記目標仮想オブジェクトに前記第 2 のスキルを解放するように制御するステップと、を含む方法。

40

【請求項 2】

前記方法は、

前記第 1 のトリガ操作に応じて、前記第 1 のスキルに対応するスキルフローに基づいて、前記目標仮想オブジェクトに対応する目標継承期間を決定するステップであって、前記スキルフローは前記第 1 のスキルの解放フローを制御するために用いられ、前記目標継承期間は前記第 2 のスキルが前記目標仮想オブジェクトを継承する有効期間である、ステップをさらに含み、

前記第 1 のスキルのスキル解放過程においてトリガされる、第 2 のスキルコントロールに対する第 2 のトリガ操作に応じて、前記第 1 のスキルが解放される前記目標仮想オブジェクトを第 2 のスキルに対応するスキル解放目標として決定するステップは、

50

前記第 2 のスキルコントロールに対するトリガ操作による信号を受信するステップと、  
前記第 2 のスキルコントロールに対するトリガ操作が前記第 2 のトリガ操作であり、かつ前記第 2 のトリガ操作のトリガ時刻が前記目標継承期間にあることに応じて、前記目標仮想オブジェクトを前記第 2 のスキルに対応するスキル解放目標として決定するステップと、を含む、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 3】

前記スキルフローが制御する解放フローは、スキル解放準備段階、スキル解放段階及びスキル解放最終段階を含み、

前記第 1 のスキルに対応するスキルフローに基づいて、前記目標仮想オブジェクトに対応する目標継承期間を決定するステップは、

前記スキル解放準備段階の第 1 の時間長及び前記スキル解放段階の第 2 の時間長に基づいて、前記目標継承期間の持続時間長を決定するステップと、

前記スキルフローの開始実行時刻及び前記持続時間長に基づいて、前記目標継承期間を決定するステップと、を含む、請求項 2 に記載の方法。

【請求項 4】

前記第 2 のスキルコントロールは第 1 の制御領域及び第 2 の制御領域を含み、前記第 1 の制御領域は端末がスキル解放目標、方向又は範囲を決定するようにトリガするために用いられ、前記第 2 の制御領域はユーザーがスキル解放目標、方向又は範囲を選択するようにトリガするために用いられ、

前記第 2 のスキルコントロールに対するトリガ操作による信号を受信するステップの後に、前記方法は、

前記第 2 のスキルコントロールに対するトリガ操作に対応するタッチ終了位置が前記第 1 の制御領域に位置することに応じて、前記第 2 のスキルコントロールに対するトリガ操作が前記第 2 のトリガ操作であることを決定するステップをさらに含む、請求項 2 に記載の方法。

【請求項 5】

前記目標仮想オブジェクトを前記第 2 のスキルに対応するスキル解放目標として決定するステップは、

前記第 2 のスキルのスキル解放範囲及びスキル解放ルールを取得するステップと、

前記目標仮想オブジェクトが前記スキル解放範囲内に位置し、かつ前記目標仮想オブジェクトが前記スキル解放ルールを満たすことに応じて、前記目標仮想オブジェクトを前記第 2 のスキルに対応するスキル解放目標として決定するステップと、を含む、請求項 2 ~ 4 のいずれか一項に記載の方法。

【請求項 6】

前記目標仮想オブジェクトが前記スキル解放範囲内に位置し、かつ前記目標仮想オブジェクトが前記スキル解放ルールを満たすことに応じて、前記目標仮想オブジェクトを前記第 2 のスキルに対応するスキル解放目標として決定するステップは、

前記目標仮想オブジェクトが前記スキル解放範囲内に位置し、かつ前記目標仮想オブジェクトが前記スキル解放ルールを満たし、かつ前記第 1 のスキルと前記第 2 のスキルで構成されたスキル解放組み合わせが前記第 1 の仮想オブジェクトのスキル組み合わせリストに属することに応じて、前記目標仮想オブジェクトを前記第 2 のスキルに対応するスキル解放目標として決定するステップであって、前記スキル組み合わせリストに前記第 1 の仮想オブジェクトに対応する少なくとも一種のスキル解放組み合わせが含まれ、前記スキル解放組み合わせに少なくとも二つのスキル及びスキルの間の解放順序が含まれる、ステップを含む、請求項 5 に記載の方法。

【請求項 7】

前記第 2 のスキルコントロールに対するトリガ操作が前記第 2 のトリガ操作でないことに応じて、前記第 2 のトリガ操作及び前記第 2 のスキルのスキル解放ルール及びスキル解放範囲に基づいて、前記少なくとも二つの第 2 の仮想オブジェクトから前記第 2 のスキルのスキル解放目標を決定するステップをさらに含む、請求項 2 ~ 4 のいずれか一項に記載

10

20

30

40

50

の方法。

【請求項 8】

前記第 2 のトリガ操作のトリガ時刻が前記目標継承期間以外にあることに応じて、前記第 2 のトリガ操作及び前記第 2 のスキルのスキル解放ルール及びスキル解放範囲に基づいて、前記少なくとも二つの第 2 の仮想オブジェクトから前記第 2 のスキルのスキル解放目標を決定するステップをさらに含む、請求項 2 ～ 4 のいずれか一項に記載の方法。

【請求項 9】

前記第 1 の仮想オブジェクトが前記目標仮想オブジェクトに前記第 2 のスキルを解放するように制御するステップは、

前記第 2 のスキルが指向型スキルであることに応じて、前記第 1 の仮想オブジェクトが前記目標仮想オブジェクトに前記第 2 のスキルを指向的に解放するように制御するステップであって、前記指向型スキルはスキル解放目標を指定するスキルである、ステップを含む、請求項 1 ～ 4 のいずれか一項に記載の方法。

10

【請求項 10】

前記第 1 の仮想オブジェクトが前記目標仮想オブジェクトに前記第 2 のスキルを解放するように制御するステップは、

前記第 2 のスキルが非指向型スキルであることに応じて、前記目標仮想オブジェクトの前記第 1 の仮想オブジェクトに対する相対方向を決定し、前記第 1 の仮想オブジェクトが前記相対方向に応じて前記第 2 のスキルを解放するように制御するステップを含む、請求項 1 ～ 4 のいずれか一項に記載の方法。

20

【請求項 11】

前記第 1 のスキルコントロールは第 1 の制御領域及び第 2 の制御領域を含み、前記第 1 の制御領域は端末がスキル解放目標、方向又は範囲を決定するようにトリガするために用いられ、前記第 2 の制御領域はユーザーがスキル解放目標、方向又は範囲を選択するようにトリガするために用いられ、

前記第 1 の仮想オブジェクトが前記目標仮想オブジェクトに第 1 のスキルを解放するように制御するステップは、

前記第 1 のスキルが指向型スキル又は非指向型スキルであり、かつ前記第 1 のトリガ操作のタッチ終了位置が前記第 1 の制御領域に位置することに応じて、前記第 1 のスキルに対応する目標自動検索ルールに基づいて、前記目標仮想オブジェクトを決定し、前記第 1 のスキルを解放するステップを含む、請求項 1 ～ 4 のいずれか一項に記載の方法。

30

【請求項 12】

前記第 1 のスキルコントロールは第 1 の制御領域及び第 2 の制御領域を含み、前記第 1 の制御領域は端末がスキル解放目標、方向又は範囲を決定するようにトリガするために用いられ、前記第 2 の制御領域はユーザーがスキル解放目標、方向又は範囲を選択するようにトリガするために用いられ、

前記第 1 の仮想オブジェクトが前記目標仮想オブジェクトに第 1 のスキルを解放するように制御するステップは、

前記第 1 のスキルが指向型スキルであり、かつ前記第 1 のトリガ操作のタッチ終了位置が前記第 2 の制御領域に位置することに応じて、前記タッチ終了位置に対応する前記第 2 の仮想オブジェクトを前記目標仮想オブジェクトに決定し、前記第 1 のスキルを解放するステップを含む、請求項 1 ～ 4 のいずれか一項に記載の方法。

40

【請求項 13】

仮想シーンインタフェースを表示するための表示モジュールであって、前記仮想シーンインタフェースには、第 1 の仮想オブジェクト、少なくとも二つの第 2 の仮想オブジェクト及び少なくとも二つのスキルコントロールを含み、前記第 1 の仮想オブジェクト及び前記第 2 の仮想オブジェクトは仮想シーンに位置し、前記スキルコントロールは、前記第 1 の仮想オブジェクトがスキルを解放するように制御するために用いられる、表示モジュールと、

第 1 のスキルコントロールに対する第 1 のトリガ操作に応じて、前記少なくとも二つの

50

第 2 の仮想オブジェクトから目標仮想オブジェクトを決定し、前記第 1 の仮想オブジェクトが目標仮想オブジェクトに第 1 のスキルを解放するように制御するための第 1 の制御モジュールと、

前記第 1 のスキルのスキル解放過程においてトリガされる、第 2 のスキルコントロールに対する第 2 のトリガ操作に応じて、前記第 1 のスキルが解放される前記目標仮想オブジェクトを第 2 のスキルに対応するスキル解放目標として決定するための第 1 の決定モジュールであって、前記第 2 のトリガ操作は、前記第 2 のスキルコントロールに対するクリック操作である、第 1 の決定モジュールと、

前記第 1 の仮想オブジェクトが前記目標仮想オブジェクトに前記第 2 のスキルを解放するように制御するための第 2 の制御モジュールと、を含む、仮想オブジェクト制御装置。

10

【請求項 1 4】

プロセッサ及びメモリを含む端末であって、

前記メモリに少なくとも一つの指令、少なくとも一つのプログラム、コードセット又は指令セットが記憶され、前記少なくとも一つの指令、前記少なくとも一つのプログラム、前記コードセット又は指令セットは、前記プロセッサによりロードされ、実行されることにより、請求項 1 ～ 1 2 のいずれか一項に記載の方法を実現する、端末。

【請求項 1 5】

コンピュータに、請求項 1 ～ 1 2 のいずれか一項に記載の方法を実行させるためのプログラム。

20

30

40

50