

(19) 日本国特許庁 (JP)

(12) 特 許 公 報 (B2)

(11) 特許番号
特許第4968462号
(P4968462)

(45) 発行日 平成24年7月4日 (2012.7.4)

(24) 登録日 平成24年4月13日 (2012.4.13)

(51) Int.Cl.

A 6 3 F 5/04 (2006.01)

F I

A 6 3 F 5/04 5 1 2 V

A 6 3 F 5/04 5 1 2 J

A 6 3 F 5/04 5 1 2 T

A 6 3 F 5/04 5 1 2 Q

請求項の数 5 (全 97 頁)

(21) 出願番号	特願2007-115102 (P2007-115102)	(73) 特許権者	000144522
(22) 出願日	平成19年4月25日 (2007.4.25)		株式会社三洋物産
(65) 公開番号	特開2008-264417 (P2008-264417A)		愛知県名古屋市千種区今池3丁目9番21号
(43) 公開日	平成20年11月6日 (2008.11.6)	(74) 代理人	100126963
審査請求日	平成22年4月23日 (2010.4.23)		弁理士 来代 哲男
		(74) 代理人	100131864
			弁理士 田村 正憲
		(72) 発明者	三木 大輔
			愛知県名古屋市千種区今池3丁目9番21号 株式会社サンスリー内
		(72) 発明者	福留 剛
			愛知県名古屋市千種区今池3丁目9番21号 株式会社サンスリー内

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 遊技機

(57) 【特許請求の範囲】

【請求項1】

媒体通路における遊技媒体の自重による流下を流下許可状態と流下禁止状態との状態移行により規制する流下規制手段と、

前記流下規制手段の前記流下許可状態への移行により流下する遊技媒体を検出する一对の媒体検出部を含む媒体検出手段と、

流下指示に応じて遊技媒体の流下許可数を決定する流下許可数決定手段と、

前記媒体検出手段による遊技媒体の検出を許容する所定の流下許容期間内における前記一对の媒体検出部の検出状態の組合せの推移が所定の正規の推移と同一であることの検知に応じて、流下数を計測する流下数計測手段と、

前記流下規制手段を制御する流下制御手段と、
を含む遊技機であって、

前記流下許可数に応じた最後に投入される遊技媒体を最終流下媒体とし、前記媒体通路において前記流下規制手段により捕捉される遊技媒体を捕捉媒体として、

前記流下制御手段が、

前記流下許可数決定手段による前記流下許可数の決定に応じて前記流下規制手段を前記流下許可状態に移行させ、前記最終流下媒体に対する前記一对の媒体検出部の検出状態の組合せの変化が前記正規の推移における所定の組合せへの変化であることの検知に応じて前記流下規制手段を前記流下禁止状態に移行させる基本流下制御手段と、

前記流下許容期間の終了後における前記一对の媒体検出部の検出状態に基づいて、遊技

媒体の捕捉を検知する捕捉検知手段と、

前記捕捉検知手段による遊技媒体の捕捉の検知に基づいて前記流下規制手段を前記流下許可状態に移行させ、前記捕捉媒体に対する前記一对の媒体検出部の検出状態の組合せの変化が前記正規の推移において前記基本流下制御手段における前記所定の組合せより後順の組合せへの変化であることの検知に基づいて前記流下規制手段を前記流下禁止状態に移行させる変則流下制御手段と、
を含むことを特徴とする遊技機。

【請求項 2】

前記一对の媒体検出部のうち最上流側の媒体検出部が前記捕捉媒体を検出でき、
前記基本流下制御手段における前記所定の組合せが、前記捕捉媒体を検出している場合における前記一对の媒体検出部の検出状態の組合せと同一であり、
前記変則流下制御手段において前記流下規制手段を前記流下禁止状態に移行させる前記一对の媒体検出部の検出状態の組合せが、前記正規の推移における前記所定の組合せの次順の組合せへの変化である、
請求項 1 に記載の遊技機。

10

【請求項 3】

前記一对の媒体検出部が、遊技媒体の流下方向に沿って配設された上流媒体検出部及び下流媒体検出部を含み、
前記上流媒体検出部及び下流媒体検出部が遊技媒体を検出していない場合を第 1 の検出状態の組合せとし、前記上流媒体検出部が遊技球を検出しかつ下流媒体検出部が遊技媒体を検出していない場合を第 2 の検出状態の組合せとし、前記上流媒体検出部及び下流媒体検出部が遊技媒体を検出している場合を第 3 の検出状態の組合せとし、前記上流媒体検出部が遊技媒体を検出しておらずかつ下流媒体検出部が遊技媒体を検出している場合を第 4 の検出状態の組合せとして、
前記正規の推移が、前記第 1 の検出状態の組合せから順次に前記第 2 の検出状態の組合せ、前記第 3 の検出状態の組合せ、前記第 4 の検出状態の組合せへと変化して前記第 1 の検出状態の組合せに戻る推移であり、
前記基本流下制御手段における前記所定の組合せが、前記第 2 の検出状態の組合せであり、
前記変則流下制御手段において前記流下規制手段を前記流下禁止状態に移行させる前記一对の媒体検出部の検出状態の組合せが、前記第 3 の検出状態の組合せである、
請求項 2 に記載の遊技機。

20

30

【請求項 4】

前記流下許可期間外において、前記一对の媒体検出部の少なくとも 1 つにより遊技媒体が検出され、かつ捕捉検知手段により前記遊技媒体の捕捉と判定されていない場合に、流下時間異常と判定する流下時間異常検知手段と、
前記流下時間異常検知手段により流下時間異常であると判定された場合に、遊技進行を停止させる流下時間エラー制御手段と、
を含む、
請求項 1、2 又は 3 に記載の遊技機。

40

【請求項 5】

前記一对の媒体検出部の検出状態の組合せの推移が前記正規の推移と異なり、かつ捕捉検知手段により前記遊技媒体の捕捉と判定されない場合に、検出順序異常と判定する検出順序異常検知手段と、
前記検出順序異常検知手段により検出順序異常であると判定された場合に、遊技進行を停止させる検出順序エラー制御手段と、
を含む、
請求項 1 ~ 4 のいずれか一項に記載の遊技機。

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

50

【 0 0 0 1 】

本発明は、回胴式遊技機に代表される遊技機に関する。

【 背景技術 】

【 0 0 0 2 】

従来の回胴式遊技機は、遊技媒体を遊技機内部に取り込むか遊技媒体を遊技者に返却するかを制御するセレクトを備えている。セレクトは、遊技媒体が進入する進入口と、進入口と連通する取入口と、取入口と連通する返却口とを備えており、進入口から取入口に通じる媒体通路と進入口から返却口に通じる媒体通路との分岐部位には、進入口から取入口への遊技媒体の通過を規制する投入規制部材と、進入口から返却口への遊技媒体の通過を規制する返却規制部材とが設けられている。投入規制部材及び返却規制部材によって遊技媒体の通過が禁止されている場合には、遊技媒体は分岐部位において停留し、投入規制部材によって遊技媒体の通過が禁止されており、かつ返却規制部材によって遊技媒体の通過が許可されている場合には、遊技媒体は返却口を通して遊技者に返却され、投入規制部材によって遊技媒体の通過が許可されている場合には、遊技媒体は取入口を通して遊技機に取り込まれる。なお、遊技機に取り込まれた遊技媒体は、メダルを遊技媒体とする一般的な回胴式遊技機においては内部に設けられた内部貯留手段に貯留され、球体を遊技媒体とする一般的な回胴式遊技機においては外部の球体還流装置に排出される。投入規制部材は、遊技者によるベットボタンの押下等のベット指示の検知に応じて作動し、返却規制部材は、遊技者による返却レバーのスライド等の返却操作に連動して作動する。

10

【 0 0 0 3 】

セレクトには、投入規制部材よりも遊技媒体の通過方向の下流側において、取入口に向かう遊技媒体を検出する媒体検出装置が設けられており、媒体検出装置における遊技媒体の検出に基づいて取り込まれた遊技媒体の個数が計測される。ベット指示が入力されると、取入口への遊技媒体の通過が許可され、取り込まれた遊技媒体の個数が状況に応じた所定数に到達した場合に取入口への遊技媒体の通過が禁止される。

20

【 0 0 0 4 】

遊技媒体と投入規制部材との干渉によって、遊技媒体が投入規制部材によって進入口から取入口に通じる媒体通路内に捕捉される場合があった。遊技媒体が捕捉されると遊技媒体の投入が完了せず、捕捉された遊技媒体（以下「捕捉媒体」とも称す）が除去されるまで遊技進行が中断されてしまう。また、遊技媒体の捕捉はセレクト内部で発生するために遊技媒体が捕捉されたことを視認によって認識できず、遊技を続行できない原因を究明するまでに時間を要することとなる。

30

【 0 0 0 5 】

上記においては、セレクトの投入規制部材の場合について説明したが、遊技媒体の通過を規制する通過規制部材一般について成り立つ。このように通過規制部材による遊技媒体の捕捉に起因する遊技進行の中断を抑制するために、通過規制部材として回転体を用いて回転体の回転制御に応じて遊技媒体を1つずつ送り出すと共に、捕捉媒体を検出する捕捉媒体検出装置を設けて、捕捉媒体を検出した場合にその発生を報知したり、捕捉媒体を自動的に除去したりする遊技機が提案されている（例えば、下記特許文献1参照）。しかし、通過規制部材として回転体を用いた場合には、所定数の遊技媒体を通過させるために要する時間が長く、単位遊技の円滑な進行が阻害されてしまう。なお、通過規制部材として回転体を用いた場合には、回転体の回転中において遊技媒体の捕捉が発生し、捕捉遊技媒体によって回転体の回転が停止することとなる。

40

【 0 0 0 6 】

【特許文献1】特開平2006-217968号公報

【 発明の開示 】

【 発明が解決しようとする課題 】

【 0 0 0 7 】

円滑な遊技進行を実現するためには、通過規制部材の一部を媒体通路内に配置させたり、通過規制部材の全体を媒体通路外に配置させたりすること等の実質的な媒体通路の幅の

50

制御によって遊技媒体の通過を規制することが好ましい。しかし、通路幅の制御によって遊技媒体の通過を規制する場合には、通路幅を減少させる場合、つまり、媒体検出装置が所定数の遊技媒体を検知した後においてのみ遊技媒体の捕捉が発生するために、通過規制部材として回転体を用いた場合の自動的な捕捉媒体の除去方法が単純には適用できない。また、通過規制部材の規制制御において、通路幅の制御によって遊技媒体の通過を規制する場合には、遊技媒体の捕捉を極力発生させないと共に、遊技媒体の過剰な通過を防止するために、通過規制部材として回転体を用いた場合よりも厳密な時間制御が必要となる。

【0008】

そこで、本発明の遊技機では、円滑な遊技進行を実現する。

【課題を解決するための手段】

10

【0009】

上記の課題を解決するために、本発明に係る遊技機は、

媒体通路における遊技媒体の自重による流下を流下許可状態と流下禁止状態との間の移行により規制する流下規制手段と、

前記流下規制手段の前記流下許可状態への移行により流下する遊技媒体を検出する一対の媒体検出部を含む媒体検出手段と、

前記流下指示に応じて遊技媒体の流下許可数を決定する流下許可数決定手段と、

前記媒体検出手段による遊技媒体の検出を許容する所定の流下許容期間内における前記一対の媒体検出部の検出状態の組合せの推移が所定の正規の推移と同一であることの検知に応じて、流下数を計測する流下数計測手段と、

20

前記流下規制手段を制御する流下制御手段と、
を含む遊技機であって、

前記流下許可数に応じた最後に投入される遊技媒体を最終流下媒体とし、前記媒体通路において前記投入規制手段により捕捉される遊技媒体を捕捉媒体として、

前記流下制御手段が、

前記流下許可数決定手段による前記流下許可数の決定に応じて前記流下規制手段を前記流下許可状態に移行させ、前記最終流下媒体に対する前記一対の媒体検出部の検出状態の組合せの変化が前記正規の推移にける所定の組合せへの変化であることの検知に応じて前記流下規制手段を前記流下禁止状態に移行させる基本流下制御手段と、

前記流下許容期間の終了後における前記一対の媒体検出部の検出状態に基づいて、遊技媒体の捕捉を検知する捕捉検知手段と、

30

前記捕捉検知手段による遊技媒体の捕捉の検知に基づいて前記流下規制手段を前記流下許可状態に移行させ、前記捕捉媒体に対する前記一対の媒体検出部の検出状態の組合せの変化が前記正規の推移において前記基本流下制御手段における前記所定の組合せより後順の組合せへの変化であることの検知に基づいて前記流下規制手段を前記流下禁止状態に移行させる変則流下制御手段と、を含む、

ことを特徴としている。

【発明の効果】

【0010】

本発明の遊技機であれば、円滑な遊技進行を実現できる。

40

【発明を実施するための最良の形態】

【0011】

上記の課題を解決するために、本発明に係る遊技機は、以下の構成をとる。

手段1.

水平方向に対して傾斜する媒体通路（例えば、セレクトの貯留通路及び排出通路）における遊技媒体の自重による流下を実質的な媒体通路の幅が異なる通過許可状態と通過禁止状態との間の移行により規制する投入規制手段（例えば、投入フリッカ及び投入ソレノイド）と、

前記投入規制手段の前記通過許可状態への移行により流下する遊技媒体を検出する一対の媒体検出部（例えば、上側素子及び下側素子）を含む媒体検出手段（例えば、通過セン

50

サ)と、

ベット指示を入力するベット入力手段(例えば、マックスベットボタン及び1ベットボタン)と、

前記ベット指示の入力に応じて遊技媒体の投入許可数を決定する通過許可数決定手段(例えば、主制御基板の投入予定数決定処理)と、

前記媒体検出手段における遊技媒体の通過を許容する通過許可期間を管理する通過許可期間管理手段(例えば、主制御基板の通過許可期間設定処理、通過許可時間更新処理、及び通過許可期間解除処理)と、

前記一对の媒体検出部の検出状態の互いに異なる複数種類の組合せを複数種類の通過位相とし、前記複数種類の通過位相の所定の順序列を正規の通過位相推移として、前記通過許可期間内における前記一对の媒体検出部の検出状態に基づく通過位相推移が前記正規の通過位相推移と同一であることの検知に応じて、投入数を計測する投入数計測手段(例えば、主制御基板の総投入済数更新処理又は総投入予定残数更新処理)と、

前記投入規制手段を制御する投入制御手段(例えば、主制御基板の投入ソレノイド駆動制御処理及び通過規制情報変更処理)と、

を含む遊技機であって、

前記投入許可数に応じた最後に投入される遊技媒体を最終投入媒体とし、前記媒体通路において前記投入規制手段により捕捉される遊技媒体を捕捉媒体として、

前記一对の媒体検出部のうち遊技媒体の流下方向の最上流側に配置された媒体検出部(例えば、上流通過検出センサ)が、前記捕捉媒体を検出し、

前記投入制御手段が、

前記通過許可数決定手段による前記通過許可数の決定に応じて前記投入規制手段を前記通過許可状態に移行させ、かつ、前記最終投入媒体に対する前記一对の通過検出部の検出に基づく通過位相の変化が前記正規の通過位相推移にける所定の基本通過位相(例えば、第2通過位相)への変化であることの検知に応じて前記投入規制手段を前記通過禁止状態に移行させる基本通過制御手段(例えば、主制御基板における初投入動作時の通過規制情報変更処理)と、

前記通過許可期間の終了後における前記一对の通過検出部の検出状態に基づいて、遊技媒体の捕捉を検知する捕捉検知手段(例えば、主制御基板における吊球発生判定処理)と

、

前記捕捉検知手段による遊技媒体の捕捉の検知の後に前記投入規制手段を前記通過許可状態に移行させ、前記捕捉媒体に対する前記一对の通過検出部の検出に基づく通過位相の変化が前記正規の通過位相推移において前記所定の基本通過位相より後順の所定の変則通過位相(例えば、第3通過位相)への変化であることの検知に応じて前記投入規制手段を前記通過禁止状態に移行させる変則通過制御手段(主制御基板における再投入動作時の通過規制情報変更処理)と、

を含むことを特徴としている。

【0012】

「実質的な媒体通路の幅」とは、投入規制手段を構成する部材の一部の媒体通路への出し入れ等に応じて変化する媒体通路の流下方向に垂直な断面における最小幅を意味する。また、「通過許可状態」は遊技媒体が通過できる状態であり、一方、「通過禁止状態」は、遊技球が通過できない状態を意味する。例えば、通過許可状態としては、実質的な幅が遊技球の直径よりも大きい場合や実質的な幅が遊技メダルの厚さよりも大きい場合が挙げられ、一方、通過禁止状態としては、実質的な幅が遊技球の直径よりも小さい場合や遊技メダルの厚さよりも小さい場合が挙げられる。

「ベット」とは、単位遊技を行うために必要な遊技媒体を供託する(賭ける)ことを意味する。

「一对の媒体検出部」とは、同一の遊技媒体を同時に検出できる少なくとも2つの媒体検出部を意味する。一对の媒体検出部の各々としては、例えば、発光素子と受光素子とを含むフォトセンサ等の複合素子及び近接センサ、磁気センサ等の単一素子が挙げられる。

10

20

30

40

50

「一对の媒体検出部の検出状態」とは、一对の媒体検出部を構成する各媒体検出部において、遊技媒体の通過を検出している状態（通過検出状態；オン状態）又は遊技媒体の通過を検出していない状態（非通過検出状態；オフ状態）を意味する。

「複数種類の通過位相」とは、各媒体検出部のオン状態又はオフ状態の全ての組合せを意味し、その種類数（組合せ数）は、「2」を基数とし、媒体検出部数を指数とする個数となる。具体的には、例えば、一对の媒体検出部が上流側媒体検出部及び下流側媒体検出部から構成される場合には、それらの検出状態の組合せを〔上流側媒体検出部の検出状態，下流側媒体検出部の検出状態〕で表せば、複数種類の通過位相は、〔オフ状態，オフ状態〕、〔オン状態，オフ状態〕、〔オン状態，オン状態〕、〔オフ状態，オン状態〕の4（2の2乗）種類の通過位相で構成される。

10

「正規の通過位相推移」とは、1つの遊技媒体が正常に媒体検出手段を通過した場合に発現する通過位相の変化過程を表す。具体的には、例えば、一对の媒体検出部が上流側媒体検出部及び下流側媒体検出部から構成される場合には、正規の通過位相推移は、〔オフ状態，オフ状態〕〔オン状態，オフ状態〕〔オン状態，オン状態〕〔オフ状態，オン状態〕〔オフ状態，オフ状態〕の変化過程の全体である。

「通過位相の変化」とは、ある通過位相から他の通過位相への移行を意味する。

【0013】

上記の構成であれば、遊技媒体を自重によって媒体通路を流下させることができると共に、遊技媒体の流下を媒体通路の実質的な幅により規制することによって、所定数の遊技媒体を高速で取り込むことができる。これによって、円滑な単位遊技の進行が実現できる。更に、捕捉媒体を本来通過数の計測に用いる投入媒体検出手段で兼用して検出させるために、捕捉媒体を検出させるための別途の検出手段が不要となり、構造の複雑化を防止できると共に、媒体通路の実質的な幅が変化する部位の近くで遊技媒体を検出でき、遊技媒体が過剰に取り込まれることを防止できる。更に、変則通過制御手段において投入規制手段を所定の基本通過位相より後順の所定の変則通過位相への変化に応じて通過禁止状態へ移行させることによって、捕捉媒体を自動的にかつ確実に再投入させることができる。これによって、捕捉媒体に起因する遊技進行の中断を防止できる。また、変則通過制御手段において投入規制手段を通過位相の変化に応じて通過禁止状態へ移行させることによって、捕捉媒体を再投入させるための投入規制手段の作動を制御するために、別途の構成部材を設ける場合のような構造の複雑化が防止でき、また、その制御をするための期間を別途に管理する場合のような制御プログラムの複雑化や制御処理負担の増大を防止できる。

20

30

【0014】

手段2.

上記の手段1に記載の遊技機において、

前記投入許可数決定手段における前記投入許可数の決定に応じて、前記投入許可数を参照して複数の投入系統（例えば、複数の遊技球投入部）の各々に対する系統別投入許可数（例えば、投入残数）を決定する投入許可数振分手段（主制御基板の投入数振分処理）を更に含み、

前記媒体通路が、前記複数の投入系統に1つずつ対応する複数の系統別媒体通路（例えば、複数の遊技球投入部の各々における貯留通路及び排出通路）を含み、

40

前記投入規制手段が、投入系統別に、遊技媒体の流下を規制する複数の系統別投入規制手段（例えば、第1～第3条の投入フリッカ及び第1～第3条の投入ソレノイド）を含み、

前記媒体検出手段が、前記投入系統別に前記複数の系統別媒体通路を通過する遊技媒体を検出する複数の系統別媒体検出手段（例えば、第1条～第3条の上側素子及び下側素子）を含み、

前記複数の系統別媒体検出手段の各々が、前記一对の媒体検出部を含み、

前記複数の系統別媒体検出手段の各々における前記一对の媒体検出部のうち遊技媒体の流下方向の最上流側に配置された媒体検出部（例えば、第1条～第3条の上側素子）が、捕捉媒体を検出し、

50

前記通過許可期間管理手段が、投入系統別に前記複数の系統別媒体検出手段の各々における遊技媒体の通過を許容する系統別通過許可期間を管理する複数の系統別通過許可期間管理手段（例えば、主制御基板の第1条～第3条投入制御処理における通過許容時間設定処理及び通過許容時間更新処理）を含み、

前記投入数計測手段が、投入系統別に前記投入数を前記通過位相推移が前記正規の通過位相推移と同一であることの検知に応じて計測する複数の系統別投入数計測手段（例えば、主制御基板の第1条投入制御処理～第3条投入制御処理における投入残数減算処理）を更に含み、

前記捕捉検知手段が、投入系統別に前記複数の系統別媒体通路における遊技媒体の捕捉を検知する複数の系統別捕捉検知手段（例えば、主制御基板の第1条投入制御処理～第3条投入制御処理における吊球発生判定処理）を含み、

前記系統別投入制御手段が、

前記系統別投入許可数に応じた最後に通過する遊技媒体を系統別最終投入媒体とし、

前記投入許可数振分手段による前記系統別投入許可数の決定に応じて、前記投入系統別に前記系統別投入規制手段を前記投入許可状態に移行させ、かつ、前記投入系統別に前記系統別最終投入媒体に対する前記通過位相の変化が前記所定の基本通過位相への変化であることの検知に応じて前記系統別投入規制手段を前記通過禁止状態に移行させる複数の系統別基本通過制御手段（主制御基板の第1条投入制御処理～第3条投入制御処理における初投入動作時の通過規制情報変更処理）と、

前記投入系統別に、前記系統別通過許可期間の終了後における前記一对の媒体検出部による検出状態に基づいて遊技媒体の捕捉を検知する複数の系統別捕捉検知手段（例えば、主制御基板の第1条投入制御処理～第3条投入制御処理における吊球発生判定処理）と、

前記投入系統別に、前記系統別捕捉検知手段による遊技媒体の捕捉の検知の後に前記複数の系統別投入規制手段を通過許可状態に移行させ、かつ、前記投入系統別に、前記捕捉媒体に対する前記一对の媒体検出部の検出状態に基づく通過位相の変化が前記変則通過位相への変化であることの検知に応じて前記系統別投入規制手段を前記通過禁止状態に移行させる複数の系統別変則通過制御手段（主制御基板の第1条投入制御処理～第3条投入制御処理における再投入動作時の通過規制情報変更処理）と、
を含むことを特徴としている。

【0015】

上記の構成であれば、複数の投入系統に分割して同時に遊技媒体を投入できるために、所定数の遊技媒体を更に高速で取り込むことができる。また、投入系統別に遊技媒体の投入を実行できるために、遊技媒体の捕捉を検知した少なくとも1つの投入系統に対応する投入規制手段のみを作動させて、捕捉媒体のみの投入を完了できる。

なお、通過許可数振分手段は、投入系統の各々において投入すべき遊技球の個数を振り分ける手段であって、現物の遊技球の流入先を投入系統別に機構的に振り分ける手段ではない。

【0016】

手段3.

上記の手段2に記載の遊技機において、

前記系統別媒体検出手段の各々において前記一对の媒体検出部のうち前記最上流側の媒体検出部のみが前記捕捉媒体を検出し、

前記系統別基本通過制御手段の各々における前記所定の基本通過位相が、前記捕捉媒体を検出している場合と同一の通過位相（例えば、第2通過位相）であり、

前記系統別変則通過制御手段の各々における前記変則通過位相が、前記正規の通過位相推移において前記所定の基本通過位相の次の変則通過位相（例えば、第3通過位相）への変化である、

ことを特徴としている。

【0017】

上記の構成であれば、最上流側の媒体検出部のみが捕捉媒体を検出するために、遊技媒

10

20

30

40

50

体の捕捉を簡便に検知できる。系統別投入規制手段を通過禁止状態に移行させる基本通過位相が系統別最終投入媒体の通過が最も早く検出される検出状態に基づく通過位相と同一であるために、系統別最終投入媒体に後続する遊技媒体の投入を確実に遮断でき、系統別基本通過制御手段による過剰な遊技媒体の投入が確実に防止できる。また、系統別投入規制手段を通過禁止状態に移行させる変則通過位相が基本通過位相よりも正規の通過位相推移における後順の通過位相であるために、捕捉媒体を確実に投入することができる。また、系統別投入規制手段を通過禁止状態に移行させる変則通過位相が系統別最終投入媒体の通過が第2番目に早く検出される検出状態に基づく通過位相と同一であるために、捕捉媒体に後続する遊技媒体の投入を確実に遮断でき、系統別基本通過制御手段による過剰な遊技媒体の投入が確実に防止できる。なお、系統別変則通過制御手段によって投入される捕捉媒体が媒体検出手段を通過する速度は系統別基本通過規制制御によって投入される系統別最終投入媒体の速度よりも遅く、また、捕捉媒体に後続する遊技媒体が媒体検出手段に流入する速度は系統別最終投入媒体が系統別媒体検出手段に流入する速度よりも遅いため、系統別投入規制手段を通過禁止状態に移行させるタイミングが系統別最終投入媒体の場合と捕捉媒体の場合とで異なっても同等に過剰な遊技媒体の投入を防止できることとなる。また、系統別変則通過制御手段において系統別投入規制手段を通過位相の変化に応じて通過禁止状態へ移行させることによって、捕捉媒体の投入を完了させるための系統別投入規制手段の作動を制御するために別途の構成部材を設ける場合のような構造の複雑化が防止でき、また、その制御をするための期間を別途に管理する場合のような制御プログラムの複雑化や制御処理負担の増大を防止できる。

【0018】

手段4.

上記の手段3に記載の遊技機において、

前記系統別媒体検出手段の各々における前記一对の媒体検出部が、前記流下方向に沿って配設された上流媒体検出部及び下流媒体検出部のみを含み、

前記複数種類の通過位相において、前記上流媒体検出部が非通過検出状態でありかつ下流媒体検出部が非通過検出状態である検出状態を第1通過位相とし、前記上流媒体検出部が通過検出状態でありかつ下流媒体検出部が非通過検出状態である検出状態を第2通過位相とし、前記上流媒体検出部が通過検出状態でありかつ下流媒体検出部が通過検出状態である検出状態を第3通過位相とし、前記上流媒体検出部が非通過検出状態でありかつ下流媒体検出部が通過検出状態である検出状態を第4通過位相として、

前記正規の通過位相推移が、前記第1通過位相から順次に前記第2通過位相、前記第3通過位相、前記第4通過位相へ変化して前記第1通過位相に戻る推移であり、

前記系統別媒体検出手段の各々において前記一对の媒体検出部のうち前記上流媒体検出部のみが前記捕捉媒体を検出し、

前記系統別媒体検知手段の各々が、投入系統別に前記一对の媒体検出部の検出に基づく通過位相が前記複数種類の通過位相のうち前記第2通過位相である場合にのみ遊技媒体の捕捉を検知し、

前記系統別基本通過制御手段の各々における前記基本通過位相が、前記第2通過位相であり、

前記系統別変則通過制御手段の各々における前記変則通過位相が、前記第3通過位相である、

ことを特徴としている。

【0019】

上記の構成であれば、上記の手段3の場合と同様の理由によって、系統別基本通過制御手段及び系統別変則通過制御手段による過剰な遊技媒体の投入が更に確実に防止でき、また、構造の複雑化や制御処理プログラムの複雑化や制御処理負担の増大を防止できる。

【0020】

手段5.

上記の手段2～4に記載の遊技機において、

前記複数の系統別捕捉検知手段の各々が、前記複数の系統別通過制御手段による投入に応じた前記系統別通過許可期間の全ての満了後に、前記系統別捕捉検知手段による遊技媒体の捕捉を検知することを特徴としている。

【 0 0 2 1 】

上記の構成であれば、2以上の投入系統において遊技媒体が捕捉された場合において、それらの捕捉媒体を一括して検知することができ、また、2以上の系統別投入規制手段を一括して通過許可状態に移行することもできるために、それらを個別に制御する構成に比べて、複数の系統別捕捉検知手段及び複数の系統別変則通過制御手段に必要な制御プログラムを簡素化できるとともに制御処理負担を軽減できる。

【 0 0 2 2 】

手段 6 .

上記の手段 5 に記載の遊技機において、

前記投入制御手段が、前記複数の系統別基本通過制御手段の全ての前記通過禁止状態への移行から所定の時間経過までの捕捉判定待機期間を管理する捕捉判定待機期間管理手段（例えば、主制御基板の第 1 条投入制御処理～第 3 条投入制御処理における再投入開始待機処理）を更に含み、

前記複数の系統別捕捉媒体検知手段の各々が、前記複数の系統別通過制御手段により投入される遊技媒体の前記複数の系統別通過許可期間の全ての満了から前記捕捉判定待機期間管理手段による所定の捕捉媒体判定待機期間の終了の検知に応じて、前記系統別捕捉検知手段による遊技媒体の捕捉を判定することを特徴としている。

【 0 0 2 3 】

上記の構成であれば、捕捉媒体のみを確実に投入できる。これは、捕捉媒体が弱い応力で一旦捕捉されたがその後に投入が完了される場合があり、このような場合には捕捉媒体の発生に起因する再投入は不要となるからである。

【 0 0 2 4 】

手段 7 .

上記の手段 2 ～ 6 に記載の遊技機において、

前記複数の投入系統のいずれかにおいて、前記系統別通過許可期間外に前記系統別媒体検出手段により遊技媒体が検出され、かつ前記遊技媒体の捕捉が検知されていない場合に、遊技媒体の通過時間異常と判定する通過時間異常検知手段（主制御基板における当該条の通過センサカウンタの 0 判定処理、当該条の通過センサ通過中の判定処理）と、

前記通過時間異常検知手段による通過異常の検知に応じて遊技進行を停止させる通過時間エラー制御手段（通過時間エラー処理）と、
を更に含むことを特徴としている。

【 0 0 2 5 】

上記の構成であれば、遊技媒体の捕捉に起因する通過許可期間外の媒体検出手段による遊技媒体の検出によっては遊技進行を中断させることなく、不正投入装置を用いた不正行為を抑制できる。

【 0 0 2 6 】

手段 8 .

上記の手段 2 ～ 7 に記載の遊技機において、

前記複数の投入系統のいずれかにおいて、前記通過位相推移が前記正規の通過位相推移と異なり、かつ前記遊技媒体の捕捉が検知されていない場合に、遊技媒体の通過順序異常と判定する通過順序異常検知手段（主制御基板の正常な位相変化の判定処理）と、

前記通過順序異常検知手段による通過異常の検知に応じて遊技進行を停止させる通過順序エラー制御手段（通過順序エラー処理）と、
を更に含むことを特徴としている。

【 0 0 2 7 】

上記の構成であれば、媒体検出手段の検出状態に基づく通過位相推移と正規の通過位相推移との遊技媒体の捕捉に起因する相違によっては遊技進行を中断させることなく、不正

10

20

30

40

50

投入装置を用いた不正行為を抑制できる。

【 0 0 2 8 】

本発明に係る遊技機の最良の形態を、図面を参照しながら詳細に説明する。ここでは、遊技機が遊技球体を遊技媒体とする回胴式遊技機（以下、「球式回胴遊技機」と称す）である場合を挙げるが、遊技球体やコイン等を遊技媒体とする遊技機一般に適用できる。また、回胴式遊技機であっても、以下で説明する具体的な形態には限定されず、本発明の主旨から逸脱しない限りにおいて、その設計を適宜に変更してもよい。

【 0 0 2 9 】

本実施形態の球式回胴遊技機の構成について説明する。図 1 は球式回胴遊技機の一例を表す正面図であり、図 2 は球式回胴遊技機の内部構成をブロック単位で開放した状態で示す斜視図である。

10

【 0 0 3 0 】

図 1 又は図 2 に示すように、球式回胴遊技機 1 0 1 0 は、球式回胴遊技機 1 0 1 0 の外殻を形成する外枠 1 0 1 1 と、この外枠 1 0 1 1 の一側部に開閉可能に支持されたドアブロック 1 0 1 2 とを備えている。ドアブロック 1 0 1 2 は、外枠 1 0 1 1 に対してヒンジ 1 0 1 3 , 1 0 1 3 によって開閉可能に取り付けられており、その開閉軸線は球式回胴遊技機 1 0 1 0 の正面からみて左側で上下に延びるように設定されており、この開閉軸線を軸心にしてドアブロック 1 0 1 2 が前方側に十分に開放できる。ドアブロック 1 0 1 2 は、図 2 に示すように、球式回胴遊技機 1 0 1 0 の前面を構成する前面ブロック 1 0 2 0 と、前面ブロック 1 0 2 0 に対して後方側へ開閉可能に取着された払出ブロック 1 0 3 0 と、前面ブロック 1 0 2 0 に対して後方側へ開閉可能に取着され、前面ブロック 1 0 2 0 及び払出ブロック 1 0 3 0 にて被包される遊技ブロック 1 0 4 0 とからなる。

20

【 0 0 3 1 】

（前面ブロックの構成）

前面ブロック 1 0 2 0 は、図 2 に示されたように、前面パネル 1 1 0 0、前面ブロック枠 1 2 0 0、回胴表示パネル 1 0 2 2、表示パネル押え枠 1 0 2 4、上皿ユニット 1 3 0 0（図 1 参照）、及び、セレクト 1 4 0 0（遊技球投入装置）を備える。

【 0 0 3 2 】

前面パネル 1 1 0 0 は、図 1 に示されたように、遊技ブロック 1 0 4 0（図 2 参照）の前面に設けられた遊技領域を露出するための窓孔 1 1 0 2 を有し、窓孔 1 1 0 2 を囲むようにして上効果 L E D カバー部 1 1 0 4、上スピーカ部 1 1 0 6 , 1 1 0 6、右中効果 L E D カバー部 1 1 0 8、左中効果 L E D カバー部 1 1 1 0、中央パネル部 1 1 1 2、操作パネル部 1 1 2 2 等が配設されている。

30

【 0 0 3 3 】

前面パネル 1 1 0 0 の上効果 L E D カバー部 1 1 0 4、右中効果 L E D カバー部 1 1 0 8 及び左中効果 L E D カバー部 1 1 1 0 は、それぞれ前面パネル 1 1 0 0 の裏側から取り付けられた図示しない発光ダイオード（L E D）等の発光装置を覆っている。この発光装置は、遊技の進行に伴い点灯したり、点滅したりして遊技の視覚的演出を行う。上スピーカ部 1 1 0 6 , 1 1 0 6 は、遊技の進行に伴い種々の効果音を鳴らしたり、遊技者に遊技状態を報知したりして遊技の聴覚的演出を行う。

40

【 0 0 3 4 】

前面パネル 1 1 0 0 の中央パネル部 1 1 1 2 は、無色透明のガラスで構成され、所定の入賞条件及び当該入賞条件を満たした場合に払い出される遊技球の個数（賞球数）や遊技方法などが記載された図示しない情報掲載パネルを視認できる窓である。情報掲載パネルの表示内容を見やすくするために、中央パネル部 1 1 1 2 の奥側には蛍光灯 1 0 4 1 k（図 1 2 参照）が設置される。中央パネル部 1 1 1 2 の左側方には 1 ベットボタン 1 1 1 4 が配設されている。中央パネル部 1 1 1 2 の右側方には汎用ボタン 1 1 1 6 , 1 1 1 8 が配設されている。汎用ボタン 1 1 1 6 , 1 1 1 8 は例えば遊技モードの切替えや液晶画面における表示モードの切替えなど、遊技機の機種ごとにその用途を適宜設定可能なボタンである。中央パネル部 1 1 1 2 の汎用ボタン 1 1 1 6 等よりもさらに右側方には、前面ブ

50

ロック開閉用のドアキーシリンダ１２０２の前面（鍵穴）を露出させるキーシリンダ挿通孔１１２０を設けてある。また、中央パネル部１１１２の下方には、前方側へ突出した操作パネル部１１２２が配設されている。

【００３５】

前面パネル１１００の操作パネル部１１２２には、図１の左側から順に、後述する回胴Ｌ、Ｍ、Ｒ（図１３参照）の回転を開始させるための始動レバー１１２４と、左回胴Ｌの回転を停止させるための左回胴停止ボタン１１２６Ｌと、中回胴Ｍの回転を停止させるための中回胴停止ボタン１１２６Ｍと、右回胴Ｒの回転を停止させるための右回胴停止ボタン１１２６Ｒと、上皿１３０２から下皿１１２８へ遊技球を流す操作をするための上皿球抜きレバー１３８６を露出させるための小窓孔１１３０とを設けてある。始動レバー１１２４は、遊技者がゲームを開始するとき手で押下して操作するレバーであり、手が離れた後に元の位置に自動復帰する。所定数の遊技球がベットされているときに始動レバー１１２４が操作されると、各回胴Ｌ、Ｍ、Ｒが一斉に回転し始める。始動レバー１１２４の基端部上方には、各回胴Ｌ、Ｍ、Ｒの回転準備が整った状態、つまり所定数の遊技球がセレクト１４００（図２参照）にて取り込まれ、始動レバー１１２４の操作受付可能な状態を報知するための始動レバーＬＥＤ（図示せず）を埋設してある。また、各回胴停止ボタン１１２６Ｌ、１１２６Ｍ、１１２６Ｒの周囲には、それらの操作受付可能な状態を報知するための回胴停止ボタンＬＥＤ１３４Ｌ、１３４Ｍ、１３４Ｒを埋設してある。各回胴停止ボタンＬＥＤ１１３４Ｌ、１１３４Ｍ、１１３４Ｒは、それぞれ対応する回胴Ｌ、Ｍ、Ｒが等速回転しているときに点灯し、対応する回胴Ｌ、Ｍ、Ｒの回転が停止すると消灯する。操作パネル部１１２２の下方には、遊技球を貯留するための下皿１１２８が配設されている。

【００３６】

下皿１１２８の奥面には、前面ブロック枠１２００に設けた下スピーカ部１２０４（図２参照）を覆う下スピーカカバー部１１３６と、上皿１３０２から下皿１１２８へ流れてくる遊技球の出口となり、かつ、後述する払出装置１０３３（図９参照）から直接遊技球が払い出されてくることもある下皿払出口１１３８とを設けてある。また、下皿１１２８の前面下部には、下皿１１２８から下皿１１２８の下方に配置した図示しない遊技球収容ケース（いわゆるドル箱）に遊技球を落とす操作をするための下皿球抜きレバー１１４０を設けてある。下皿球抜きレバー１１４０にて閉塞板１１４４をスライド操作して開口部１１４２を開口させることによって、下皿１１２８から遊技球を落下させることができる。また、下皿１１２８の左側方には灰皿１１４６を設けてある。操作パネル部１１２２及び下皿１１２８の両側には、それぞれ左下効果ＬＥＤカバー部１１４８及び右下効果ＬＥＤカバー部１１５０を設けてある。左下効果ＬＥＤカバー部１１４８及び右下効果ＬＥＤカバー部１１５０は、それぞれ前面パネル１１００の裏側から取り付けられた図示しない発光ダイオード等の発光装置を覆っている。

【００３７】

前面ブロック枠１２００は、図２に示すように、前面パネル１１００よりも若干小さい矩形状の枠体で、前面パネル１１００の裏側にネジ止めされる。前面ブロック枠１２００の下部には聴覚的演出用の下スピーカ部１２０４を取り付けてある。上下にスピーカ部１１０６（図１参照）及びスピーカ部１２０４を設けることで臨場感あふれる聴覚的演出を行うことができる。また、前面ブロック枠１２００にはドア開閉機構１２０８を設けてある。ドア開閉機構１２０８を構成するドアキーシリンダ１２０２（図１参照）に図示しない鍵を挿入して右側へ回転させると、外枠１０１１に対して係止する係止爪１２１０、１２１０が下方方向に回動し、外枠１０１１に対する係止が解除される。逆に、ドアキーシリンダ１２０２に図示しない鍵を挿入して左側へ回転させると、払出ブロック１０３０に対して係止する係止爪１２１２、１２１２が下方方向に回動し、払出ブロック１０３０に対する係止が解除される。また、前面ブロック枠１２００には、下皿払出口１１３８に連なる誘導通路１２１４が設けられている。

【００３８】

10

20

30

40

50

回胴表示パネル 1 0 2 2 は、無色透明のガラス板で、前面パネル 1 1 0 0 の窓孔 1 1 0 2 の形状に対応した形状の略台形状とされる。表示パネル押え枠 1 0 2 4 は、前面パネル 1 1 0 0 との間に回胴表示パネル 1 0 2 2 を介在させて前面ブロック枠 1 2 0 0 にネジ止めされる。表示パネル押え枠 1 0 2 4 は、回胴表示パネル 1 0 2 2 の形状に対応した略台形状とされ、所定の奥行きをもって形成される。つまり、前面パネル 1 1 0 0 の窓孔 1 1 0 2 が中央パネル部 1 1 1 2 よりも前方に張り出しており、この張り出し長さに対応した奥行きをもって形成される。

【 0 0 3 9 】

上皿ユニット 1 3 0 0 は、図 1 に示されたように、遊技球を貯留する上皿 1 3 0 2 を有する部材で、中央パネル部 1 1 1 2 と操作パネル部 1 1 2 2 の間の開口を閉塞するように、操作パネル部 1 1 2 2 の裏側に取り付けられる。上皿ユニット 1 3 0 0 は、上皿ユニット本体 1 3 2 0 と、C R 操作部 1 3 5 0 と、上皿球止め部 1 3 6 0 (図 5 参照) と、上皿球抜き操作部 1 3 8 0 から構成される。

【 0 0 4 0 】

上皿ユニット本体 1 3 2 0 は、上記の如く上皿 1 3 0 2 を有する部材で、所望の深さでかつ図示上左側から右側へと下る傾斜をもって形成される。上皿 1 3 0 2 の下流側部分 (C R 操作部 3 5 0 の下方) には、複数 (例えば 3 つ) に分岐した遊技球案内路 1 3 2 2 (図 5 参照) を設けてある。遊技球案内路 1 3 2 2 は、遊技球を整列状態にしてセレクト 1 4 0 0 (図 5 参照) へ順次案内する。

【 0 0 4 1 】

C R 操作部 1 3 5 0 は、度数表示部 1 3 5 2、球貸出ボタン 1 3 0 6、球貸出ボタン L E D (図示せず)、球貸出スイッチ (図示せず)、カード返却ボタン 1 3 0 8 及びカード返却スイッチ (図示せず) を備える。度数表示部 1 3 5 2 は、球式回胴遊技機 1 0 1 0 に隣接して配置される図示しない C R ユニットにカードを挿入することで当該カードの残額に相当する度数を表示する。球貸出ボタン 1 3 0 6、遊技球の貸し出し操作を行うためのボタンである。球貸出スイッチ 1 3 5 6 は、球貸出ボタン 1 3 0 6 による貸し出し操作を検出するスイッチである。球貸出ボタン L E D 1 3 5 4 は、遊技球の貸し出しを行える状態であることを点灯により遊技者に報知し、また、遊技球の貸し出しを行っているときには、球貸出ボタン L E D 1 3 5 4 を点滅させて、遊技球の貸し出しを行っている最中であることを報知する。球貸出ボタン L E D 1 3 5 4 の点灯中に球貸出ボタン 1 3 0 6 が操作されると、所定数の遊技球が上皿 1 3 0 2 に貸し出されることとなる。なお、球貸出ボタン L E D 1 3 5 4 点滅状態のときには球貸出ボタン 1 3 0 6 の操作を受け付けない構成とされる。カード返却ボタン 1 3 0 8 は、C R ユニットに挿入されているカードの返却操作を行うためのボタンである。カード返却スイッチは、カード返却ボタン 1 3 0 8 による返却操作を検出するスイッチである。カード返却ボタン 1 3 0 8 が操作されると、C R ユニットからカードが返却される。

【 0 0 4 2 】

上皿球抜き操作部 1 3 8 0 は、球式回胴遊技機 1 0 1 0 の前面側に露出された球抜きレバー 1 3 8 6 (図 6 参照) と、球式回胴遊技機 1 0 1 0 の内部側に設けられたレバー操作伝達機構とを備える。球抜きレバー 1 3 8 6 の操作に応じて、レバー操作伝達機構がセレクト 1 4 0 0 の返却シャッタ 1 4 2 0 (図 6 参照) を移動させる。これにより、上皿 1 3 0 2 に貯留された遊技球が下皿 1 1 2 8 に払い戻されることとなる。

【 0 0 4 3 】

上皿球止め部 1 3 6 0 は、遊技球案内路 1 3 2 2 の下側に取り付けられ、遊技球案内路 1 3 2 2 からセレクト 1 4 0 0 への入口を開閉するものである。詳しくは、上皿球止め部 1 3 6 0 は、故障等によりセレクト 1 4 0 0 を取り替える必要が生じたときに、セレクト 1 4 0 0 を取り外しても、上皿 1 3 0 2 から遊技球が毀れ落ちないようにする。

【 0 0 4 4 】

セレクト 1 4 0 0 は、上皿 1 3 0 2 及びセレクト 1 4 0 0 の上面に貯留されている遊技球を、1 ベットボタン 1 1 1 4 (図 1 参照) 及びマックベットボタン 1 3 0 4 (図 1 参照

10

20

30

40

50

）の操作に応じて所定数だけ球式回胴遊技機 1 0 1 0 の内部に取り込んだり、上皿球抜き操作部 1 3 8 0 の操作に応じて下皿 1 1 2 8（図 1 参照）に払い戻したりする。図 3 は、セレクトタの一例を表す斜視図であり、図 4 は、セレクトタの一例を表す部分分解斜視図である。具体的には、セレクトタ 1 4 0 0 は、図 3 及び図 4 に示されたように、上皿 1 3 0 2 の複数の遊技球案内路 1 3 2 2（図 5 参照）に 1 つずつ対応した複数の遊技球投入部 1 4 1 0 a , 1 4 1 0 b , 1 4 1 0 c と、上皿 1 3 0 2 から下皿 1 1 2 8 への遊技球の流下を規制する返却シャッタ 1 4 2 0 と、返却シャッタ 1 4 2 0 の基準位置からの並進移動を検知する返却スイッチ 1 4 4 1 が設けられた返却スイッチ基板 1 4 4 0 と、中空突出部 1 4 0 8 を含み返却シャッタ 1 4 2 0 の一端及び返却スイッチ基板 1 4 4 0 を被覆する基板カバー 1 4 5 0 と、中空突出部 1 4 8 0 の内部に配置され返却シャッタ 1 4 2 0 を基準位置に
10
戻すコイルバネ（図示せず）と、主制御基板 1 0 4 5 a と複数の遊技球投入部 1 4 1 0 a , 1 4 1 0 b , 1 4 1 0 c との間の電気信号の伝達を中継するセレクトタ中継端子板 1 4 6 2 及びセレクトタ中継端子板 1 4 6 2 を被覆する中継端子板カバー 1 4 6 4 を含むセレクトタ中継装置 1 4 6 0 とを備えている。このセレクトタ 1 4 0 0 は、ベット操作に応じた所定数の遊技球を複数の遊技球投入部 1 4 1 0 a , 1 4 1 0 b , 1 4 1 0 c に分散させて同時に投入することによって、単一の遊技球投入部のみを備える場合に比べて投入動作（ベット動作）を迅速に行える。

【 0 0 4 5 】

ここで、上皿球抜き操作部 1 3 8 0、上皿球止め部 1 3 6 0 及びセレクトタ 1 4 0 0 について詳細に説明する。図 5 は、セレクトタ 1 4 0 0 及び上皿球止め部 1 3 6 0 の一例を後方側から見た縦断面図である。図 6 は、セレクトタ 1 4 0 0 及び上皿球抜き操作部 1 3 8 0 の一例の一部横断面図である。図 7 は、セレクトタ 1 4 0 0 及び上皿球止め部 1 3 6 0 の一例を後方側から見た縦断面図である。図 8 は、セレクトタ 1 4 0 0 及び上皿球抜き操作部 1 3 8 0 の一例の一部横断面図である。図 5 及び図 6 には、投入フリッカ及び返却シャッタが通過禁止状態である場合が示されており、図 7 及び図 8 には、投入フリッカが通過禁止状態であり及び返却シャッタが通過許可状態である場合が示されている。なお、以下において、遊技球投入部 1 4 1 0 b , 1 4 1 0 c は、遊技球投入部 4 1 0 a と略同一の構成であるため、その詳細な説明を省略する。
20

【 0 0 4 6 】

上皿球止め部 1 3 6 0 は、図 5 及び図 7 に示されたように、ケーシング 1 3 6 1 と、ケーシング 1 3 6 1 に 9 0 度の回転範囲内で回転自在に設けられた軸部材 1 3 6 2 と、軸部材 1 3 6 2 の端に設けられた図示しない操作ハンドルと、軸部材 1 3 6 2 の回転に応じて移動自在な開閉部材 1 3 6 3 とを備えている。軸部材 1 3 6 2 は、操作ハンドルと反対側の先端に、周方向に概ね 9 0 度の間隔を隔てて形成された押圧部 1 3 7 5 a , 1 3 7 5 b を備える。各押圧部 1 3 7 5 a , 1 3 7 5 b は舌片状に形成され、それぞれ軸部材 1 3 6 2 の半径方向に突出している。開閉部材 1 3 6 3 は、複数の貯留通路 1 4 0 2 の各々を閉じるための複数の閉塞部 1 3 7 6 と、開閉部材を移動させる応力を受ける被押圧部 1 3 7 8 a、1 3 7 8 b とを備える。
30

【 0 0 4 7 】

図 5 及び図 7 に示された状態は、押圧部 1 3 7 5 a が被押圧部 1 3 7 8 a を押圧して開閉部材 1 3 6 3 が右側に移動させられている状態であり、この状態において、複数の貯留通路 1 4 0 2 の各々への遊技球の流入が許可される。図 5 及び図 7 に示された状態から操作ハンドルの操作により軸部材 1 3 6 2 が図 5 及び図 7 の紙面上方から見て時計回りに回転させられると、押圧部 1 3 7 5 b が略水平方向を向いて開閉部材 1 3 6 3 の被押圧部 1 3 7 8 b を押圧する。これにより、開閉部材 1 3 6 3 が左側に移動して、閉塞部 1 3 7 6 が貯留通路 1 4 0 2 の入口の大きさが狭まる。この状態において、複数の貯留通路 1 4 0 2 の各々への遊技球の流入が禁止される。なお、この状態においては、上皿 1 3 0 2 及び遊技球案内路 1 3 2 2 に遊技球が貯留された状態でセレクトタ 1 4 0 0 を取り外してもそれらの遊技球は毀れ落ちない。逆に、この状態から操作ハンドルの操作により軸部材 1 3 6 2 が反時計回りに回転させられると、複数の貯留通路 1 4 0 2 の各々への遊技球の流入が
40
50

許可される。

【0048】

上皿球抜き部1380は、図6及び図8に示されたように、CR操作表示部1350（図1参照）を介して上皿ユニット本体1320（図1参照）の下側に取り付けられるベース部1381と、ベース部1381に立設した支軸1382，1383を中心に回転する回転片1384及び押圧片1385と、ベース部1381の前面に沿ってスライドする上皿球抜きレバー1386とを有する。回転片1384の基部1384aには上皿球抜きレバー1386に枢着される連結部1384bを設けてある。また、回転片1384の基部1384aは、コイルバネ1387を介してベース部1381に連結される。回転片1384の先端部には二又状の把持部1384cを設けてある。把持部1384cは、押圧片1385の基部1385aに設けた凸部1385bを摺動自在に把持する部位である。押圧片1385の先端部には、セレクト1400の返却シャッタ1420を押圧する押圧部1385cを設けてある。セレクト1400の中空突出部1408には、返却シャッタ1420を押圧片1385側へ押圧するコイルバネを格納してある。

10

【0049】

図6に示された状態は、上皿球抜きレバー1386が操作されていない状態である。つまり、コイルバネ1387にて回転片1384が反時計回りに引っ張られると共に、回転片1384にて押圧片1385が時計回りに引っ張られて、押圧部1385cが返却シャッタ1420の片端部から離れている状態である。この状態では、返却シャッタ1420は中空突出部1408の内部に配置されたコイルバネ1430の付勢力により基準位置にある。この状態から上皿球抜きレバー1386を摘んで図の下向き（実際には球式回胴遊技機1010の正面から見て右側から左側）に動かすと、図8に示されたように、上皿球抜きレバー1386に随伴して回転片1384が時計回りに回転すると共に、回転片1384にて押圧片1385が反時計回りに回転させられ、押圧部1385cが返却シャッタ1420を押圧する。これによって返却シャッタ1420が移動する。この状態で上皿球抜きレバー1386から手を離すと、中空突出部1408に配置されたコイルバネの付勢力によって返却シャッタ1420が前方側へ押圧され、図6に示された状態に戻る。

20

【0050】

セレクト1400は、上記で図3及び図4を参照して説明したように、複数の遊技球投入部1410a，1410b，1410cと、返却シャッタ1420と、返却スイッチ基板1440と、基板カバー1450と、返却シャッタ1420を基準位置に戻すコイルバネ（図示せず）と、セレクト中継装置1460とを備えている。

30

【0051】

セレクト1400の遊技球投入部1410aは、図3及び図4に示されたように、ケーシング1411とカバー1412からなる樹脂製の筐体を備える。ケーシング1411の外表面は、隣接する遊技球投入部1410bのカバー1412に対する取付面になっており、遊技球投入部1410aのカバー1412の外表面は、基板カバー1450に対する取付面になっている。ケーシング1411とカバー1412とを組み付けると、貯留通路1402を構成する樋状部1417が形成される。遊技球投入部1410aは、この筐体の内部に、図5及び図7に示されたように、投入フリッカ1413a（投入規制手段の一種）と、投入ソレノイド1414a（投入規制変更手段の一種）と、通過センサ1415aと、カウントセンサ1416aとを備える。また、遊技球投入部1410aの内部には、貯留通路1402の下流側には、斜め下方へ延びる案内通路1404と、ほぼ鉛直下向きに延びる排出通路1406とが形成されている。

40

【0052】

投入フリッカ1413aは、貯留通路1402から排出通路1406への遊技球の流入を規制する。投入フリッカ1413aは、基端側部分1413a1と先端側部分1413a2が支軸1411a3にて回転可能に連結されている。投入フリッカ1413aの基端側部分1413a1及び先端側部分1413a2は、それぞれケーシング1411aの支軸1411a1，1411a2にて回転可能に支持される。投入フリッカ1413aの基

50

端部には、投入ソレノイド 1 4 1 4 a の舌片 1 4 1 4 a 1 を把持する把持部 1 4 1 3 a 4 を設けてある。また、投入フリッカ 1 4 1 3 a の先端部には、排出通路 1 4 0 6 a を開閉するための開閉部 1 4 1 3 a 5 を設けてある。

【 0 0 5 3 】

投入ソレノイド 1 4 1 4 a は、ベットボタン 1 1 1 4 , 1 3 0 4 の操作により通電されて作動し、ピストン (プランジャ) 1 4 1 4 a 2 を上方へ縮ませるものである。ピストン 1 4 1 4 a 2 の先端には、つまみ部 1 4 1 4 a 3 を装着してある。つまみ部 1 4 1 4 a 3 はピストン 1 4 1 4 a 2 の半径方向に延びる上記舌片 1 4 1 4 a 1 を有する。また、ピストン 1 4 1 4 a 2 には、コイルバネ 1 4 1 4 a 4 を外装してある。コイルバネ 1 4 1 4 a 4 は、投入ソレノイド 1 4 1 4 a の本体部分 1 4 1 4 a 5 とつまみ部 1 4 1 4 a 3 とを離間させる方向に付勢している。つまり、投入ソレノイド 1 4 1 4 a への通電を切ったときに、コイルバネ 1 4 1 4 a 4 の付勢力により、ピストン 1 4 1 4 a 2 が下方へ伸びるようになっている。

【 0 0 5 4 】

ベットボタン 1 1 1 4 , 1 3 0 4 を押すと投入ソレノイド 1 4 1 4 a に通電され、ピストン 1 4 1 4 a 2 が縮まって投入フリッカ 1 4 1 3 a の基端側部分 1 4 1 3 a 1 を図示上反時計回りに回転させる。これと同時に投入フリッカ 1 4 1 3 a の先端側部分 1 4 1 3 a 2 は図示上時計回りに回転して排出通路 1 4 0 6 a を開き、貯留通路 1 4 0 2 a に待機している遊技球が自然落下可能な状態 (通過許可状態) となる。逆に、投入ソレノイド 1 4 1 4 a の通電を切ると、コイルバネ 1 4 1 4 a 4 の付勢力によりピストン 1 4 1 a 2 が伸びて投入フリッカ 1 4 1 3 a の基端側部分 1 4 1 3 a 1 を図示上時計回りに回転させる。これと同時に投入フリッカ 1 4 1 3 a の先端側部分 1 4 1 3 a 2 は図示上反時計回りに回転して開閉部 1 4 1 3 a 5 にて排出通路 1 4 0 6 a を閉じ、遊技球が自然落下不可能な状態 (通過禁止状態) となる。

【 0 0 5 5 】

通過センサ 1 4 1 5 a は、排出通路 1 4 0 6 a であって投入フリッカ 1 4 1 3 a の開閉部 1 4 1 3 a 5 のすぐ下流側に配置され、遊技球が正常に取り込まれたか否かを検知するためのものである。通過センサ 1 4 1 5 a は、投入フリッカ 1 4 1 3 a の先端側部分 1 4 1 3 a 2 を取り囲むように横断面略コ字形状とされ、投入フリッカ 1 4 1 3 a よりも前面側又は背面側のいずれか一方側に発光素子を設け、他方側に受光素子を設けた構成とされる。また、発光素子及び受光素子はそれぞれ上下一対でかつ遊技球 1 個分の径よりも短い間隔で設けてある。上側の素子 1 4 1 5 a 1 にて遊技球を検知したのち上側及び下側の素子 1 4 1 5 a 1 , 1 4 1 5 a 2 にて同時に遊技球を検知し、次いで下側の素子 1 4 1 5 a 2 のみ遊技球を検知することが所定時間内に行われたときは、遊技球が正規に取り込まれたと判定される。逆に、上側の素子 1 4 1 5 a 1 にて遊技球を検知したのち所定時間経過しても下側の素子 1 4 1 5 a 2 が遊技球を検知しないときや、下側の素子 1 4 1 5 a 2 にて遊技球を検知したのち上側及び下側の素子 1 4 1 5 a 1 , 1 4 1 5 a 2 にて同時に遊技球を検知し、次いで上側の素子 1 4 1 5 a 1 のみ遊技球を検知したときは、遊技球が不正な手段にて投入されたと判定し、球式回胴遊技機 1 0 1 0 にエラーが発生した旨を報知すると共に遊技が禁止されるようになっている。故に、例えば、不正具を用いてあたかも遊技球が取り込まれたようにするなどの不正行為が防止できるようになっている。通過センサ 1 4 1 5 a にて正常な通過を検知した遊技球の個数が遊技球投入部 1 4 1 0 a にて投入される投入予定数よりも 1 つ少ない状態 (例えば 4 個、9 個又は 1 4 個) で上側素子 1 4 1 5 a 1 が最終の遊技球を検知した場合に、投入ソレノイド 1 4 1 4 a の通電が切られ、投入フリッカ 1 4 1 3 a の開閉部 1 4 1 3 a 5 が排出通路 1 4 0 6 に突出し、貯留通路 1 4 0 2 から排出通路 1 4 0 6 への遊技球の構成になっている。

【 0 0 5 6 】

カウントセンサ 1 4 1 6 a は、遊技球投入部 1 4 1 0 a にて投入された遊技球を通過センサ 1 4 1 5 a とは別個に計数する。カウントセンサ 1 4 1 6 a は、通過センサ 1 4 1 5 a とは異なる作用によって遊技球の通過を検出する。カウントセンサ 1 4 1 6 a によって

計数された遊技球の個数が通過センサ 1 4 1 5 a によって正常な通過と判定された遊技球の個数未満である場合には、ベットエラーとされることとなる。これにより不正行為を更に防止できるようになっている。具体的には、通過センサ 1 4 1 5 a は光学センサであるが、カウントセンサ 1 4 1 6 a は磁気センサである。カウントセンサ 1 4 1 6 a として磁気センサを用いた場合、通過したものが鉄材料であるか否かを判定できる。これにより、正常な遊技球と異なる安価な樹脂製の遊技球等が投入することによって遊技を行う不正行為を更に良好に防止できる。

【 0 0 5 7 】

返却シャッタ 1 4 2 0 は、複数の遊技球案内路 1 3 2 2 の各々に 1 つずつ対応した複数の窓孔 1 4 2 2 を有し、各窓孔 1 4 2 2 の側方に各貯留通路 1 4 0 2 と案内通路 1 4 0 4 a , 1 4 0 4 b , 1 4 0 4 c を遮断する遮断壁 1 4 2 4 a , 1 4 2 4 b , 1 4 2 4 c を有する。また、各窓孔 1 4 2 2 a , 1 4 2 2 b , 1 4 2 2 c の下部には貯留通路 1 4 0 2 a , 1 4 0 2 b , 1 4 0 2 c 側へ延在する舌片 1 4 2 6 a , 1 4 2 6 b , 1 4 2 6 c を設けてある。各舌片 1 4 2 6 a , 1 4 2 6 b , 1 4 2 6 c は、貯留通路 1 4 0 2 a , 1 4 0 2 b , 1 4 0 2 c から各窓孔 1 4 2 2 a , 1 4 2 2 b , 1 4 2 2 c に遊技球を案内する部位である。上皿球抜きレバー 1 3 8 6 が操作されていない場合には、返却シャッタ 1 4 2 0 は基準位置にあり、返却シャッタ 1 4 2 0 の遮断壁 1 4 2 4 にて複数の貯留通路 1 4 0 2 の各々から複数の案内通路 1 4 0 4 への遊技球の流入が禁止されている。一方、上皿球抜きレバー 1 3 8 6 が操作されて返却シャッタ 1 4 2 0 の押圧部 1 3 8 5 c が押圧されると、返却シャッタ 1 4 2 0 が基準位置から移動し、返却シャッタ 1 4 2 0 の各窓孔 1 4 2 2 a , 1 4 2 2 b , 1 4 2 2 c を介しての貯留通路 1 4 0 2 から案内通路 1 4 0 4 への遊技球の流入が許可される。これによって、遊技球が上皿 1 3 0 2 から案内通路 1 4 0 4 a , 1 4 0 4 b , 1 4 0 4 c を経て下皿 1 1 2 8 へ流れる。このとき、返却シャッタ 1 4 2 0 の基準位置からの移動が返却スイッチ基板 1 4 4 0 の返却スイッチ 1 4 4 1 (図 4 参照) にて検知され、この検知結果に基づき、1 ベットボタン 1 1 1 4 及びマックスベットボタン 1 3 0 4 の操作受付を不能にする状態が発生する。

【 0 0 5 8 】

セレクト中継端子板 1 4 6 2 は、通過センサ 1 4 1 5 a やカウントセンサ 1 4 1 6 a の検出結果を後述する主制御装置 1 0 4 5 に送信するものである。

【 0 0 5 9 】

(払出ブロックの構成)

払出ブロック 1 0 3 0 は、図 2 に示されたように、前面ブロック 1 0 2 0 に対して開閉自在に取り付けられている。払出ブロック 1 0 3 0 の開閉軸線は球式回胴遊技機 1 0 1 0 の正面からみて左側で上下に延びるように設定されており、この開閉軸線を軸心にして払出ブロック 1 0 3 0 が後方側に十分に開放できるようになっている。払出ブロック 1 0 3 0 は、ドア開閉機構 1 2 0 8 にて前面ブロック 1 0 2 0 とロックされる。詳しくは、ドア開閉機構 1 2 0 8 の係止爪 1 2 1 2 , 1 2 1 2 が払出ブロック 1 0 3 0 の係合部 1 0 3 1 a , 1 0 3 1 a に係止しており、図示しないドアキーをドアキーシリンダ 1 2 0 2 に差し込んで左に回転させることで係止爪 1 2 1 2 , 1 2 1 2 の係止を解除する構成とされる。また、払出ブロック 1 0 3 0 は、ワンタッチ式の止め具 1 0 3 1 b を有し、この止め具 1 0 3 1 b によっても前面ブロック 1 0 2 0 と連結される。

【 0 0 6 0 】

図 9 は払出ブロック 1 0 3 0 の一例を表す部分分解斜視図である。払出ブロック 1 0 3 0 は、図 9 に示されたように、払出ブロック本体 1 0 3 1 に、貸出用及び賞球用としての遊技球を貯留する遊技球タンク 1 0 3 2 と、遊技球を払い出す払出装置 1 0 3 3 と、遊技球タンク 1 0 3 2 から払出装置 1 0 3 3 へと遊技球を案内するタンクレール 1 0 3 4 及びケースレール 1 0 3 5 と、払出中継端子板 1 0 3 6 と、遊技球の払出動作を制御する払出制御装置 1 0 3 7 と、遊技球の電源を制御する電源制御装置 1 0 3 8 と、球式回胴遊技機 1 0 1 0 を前記 C R ユニットに接続するための C R ユニット接続端子板 1 0 3 9 と、を取り付けた構成とされる。

【0061】

払出ブロック本体1031は、その中央に後方側へ張り出して遊技ブロック1040（図2参照）を被包する保護カバー部1031cと、この保護カバー部1031cを取り囲むように、遊技球タンク1032、タンクレール1034、ケースレール1035、払出装置1033、払出中継端子板1036、CRユニット接続端子板1039、払出制御装置1037及び電源制御装置1038が装着されている。払出ブロック本体1031には、払出装置1033から遊技球を上皿1302へ案内する上皿誘導通路1031dと、払出装置1033から遊技球を下皿1128へ案内する下皿誘導通路1031eと、払出装置1033から遊技球を球式回胴遊技機1010の外部へ排出する排出通路1031fが形成されている。下皿誘導通路1031eは、上皿誘導通路1031dが遊技球で溢れたときに、払出装置1033から遊技球が導入される。上皿誘導通路1031d及び下皿誘導通路1031eは、それぞれ、上皿払出口1312及び下皿払出口1138に連通している。

10

【0062】

払出ブロック本体1031には、回転軸部1031gは上下一対で設けてある。各回転軸部1031gは、払出ブロック本体1031からブラケット1031hが略水平方向に延び出しており、このブラケット1031hから下方に突出している。前面ブロック1020には、この回転軸部1031gを落とし込む環状の軸受部（図示せず）を設けてあり、前面ブロック1020と払出ブロック1030の着脱が容易な構成となっている。

20

【0063】

遊技球タンク1032は、上方に開口した横長の箱型容器で、遊技機設置島内の遊技球循環設備から供給される遊技球が逐次補給される。遊技球タンク1032の底部は緩やかに傾斜している。遊技球タンク1032の底部の下流側端部はタンクレール1034へ遊技球を送るために開口している。

【0064】

タンクレール1034は、遊技球タンク1032の下方に取り付けられ、横方向4列の樋状通路（図示せず）を有する。樋状通路は、下流側に向けて緩やかに傾斜している。タンクレール1034には、遊技球が積み重なって流れないように整流する4つの振り子1034a, 1034bが2行2列で取り付けられている。振り子1034a, 1034bの下流側には、タンクレール1034からケースレール1035へ遊技球が流れるのを阻止するための球止めレバー1034cを取り付けてある。

30

【0065】

ケースレール1035は、タンクレール1034の下流側に縦向きに配置されている。ケースレール1035は、遊技球が勢いよく流れないように波状のうねりをもって左右に湾曲した球通路1035aを有し、その上部には、球切れ検出装置1035bを組み付けてある。球切れ検出装置1035bは、ケースレール1035の内部に遊技球が十分にないこと、つまりケースレール1035よりも上流側で球詰りが発生してケースレール1035に遊技球が十分に補給されていないことを検出する。この球切れ検出装置1035bの検出結果に基づき、球詰りエラーが報知される。なお、ケースレール1035は、タンクレール1034の樋状通路の個数に対応して前後方向に複数（例えば4つ）連結させた状態で配設してある。

40

【0066】

払出装置1033は、所定の入賞条件を満たすことで、或いは図示しないCRユニットにカードを挿入した状態で球貸出ボタン1306を押すことで、所定数の遊技球を払い出すためのものである。この実施形態では、パチンコ機の最大の賞球数が15球であるのに対し、球式回胴遊技機1010の最大の賞球数は75球であり、パチンコ機に比べて球式回胴遊技機1010の最大の賞球数が多いという観点から、パチンコ機よりも払出装置1033を多く設け、賞球の払い出しを迅速に行えるようにしている。つまり、パチンコ機は2つの払出装置1033を備えていれば遊技を迅速に進行できたが、球式回胴遊技機1010の場合は賞球数が多くかつ賞球が全て払い出されなければ次のゲームを開始できないと

50

いう制約があるので、本実施形態では、4つの払出装置1033を前後方向に併設して賞球の払い出しの迅速化を図り、遊技を遅滞なく進行できるようにしてある。

【0067】

取付台1036a, 1036bは、2つ割りの構成とされ、上皿誘導通路1031d及び下皿誘導通路1031eに連なる球通路1036a1, 1036b1を有し、右側に排出通路1031fに連なる球通路1036a2, 1036b2を有する。一方の球通路1036a1, 1036b1の上部は、それぞれ上皿誘導通路1031d側にやや傾いて下皿誘導通路1031eよりも上皿誘導通路1031dに遊技球を導きやすくなっている。また、一方の球通路1036a1, 1036b1の下部は、上皿誘導通路1031d及び下皿誘導通路1031eを跨ぐように、テーパー状に末広がりとなっている。他方の球通路1036a2, 1036b2は、背面側の球通路1036a2が前面側の球通路1036b2に合流し、前面側で排出通路1031fに連なるよう構成されている。

10

【0068】

図10(A)~(C)は払出装置の構成の一例を示す縦断面図である。図10(A)が払出中でない場合、図10(B)が上皿へ遊技球を払出中である場合、図10(C)が遊技機の外部へ遊技球を排出中である場合を表している。

払出装置1033は、図10(A)に示されたように、ケーシング1033aと図示しないカバーからなる樹脂製の筐体を有し、この筐体の内部に、払出フリッカ1033bと、払出ソレノイド1033cと、切換片1033gとを備える。ケーシング1033aの内部には、球通路1033dと、球通路1033dの下流側でほぼ鉛直下向きに延びる払出通路1033eと、払出通路1033eの途中から分岐して斜め下方へ延びる排出通路1033fとが形成されている。切換片1033gは、払出通路1033eから排出通路1033fへの分岐部に配設されている。通常は切換片1033gはほぼ鉛直上向きに維持されているために、遊技球は排出通路1033fには流入しない。

20

【0069】

払出フリッカ1033bは、球通路1033dを開閉するための部材である。払出フリッカ1033bは、基端側部分1033b1と先端側部分1033b2が支軸1033b3にて回転可能に連結されている。払出フリッカ1033bの基端側部分1033b1及び先端側部分1033b2は、それぞれケーシング1033aの支軸1033a1, 1033a2にて回転可能に支持される。払出フリッカ1033bの基端部には、払出ソレノイド1033cの舌片1033c1を把持する把持部1033b4を設けてある。また、払出フリッカ1033bの先端部には、球通路1033dを開閉するための開閉部1033b5を設けてある。

30

【0070】

払出ソレノイド1033cは、所定の入賞条件を満たすことにより、或いは図示しないCRユニットにカードを挿入した状態で球貸出ボタン1306を押すことにより通電されて作動し、ピストン(プランジャ)1033c2を上方へ縮ませるものである。ピストン1033c2の先端には、つまみ部1033c3を装着してある。つまみ部1033c3はピストン1033c2の半径方向に延びる上記舌片1033c1を有する。また、ピストン1033c2には、コイルバネ1033c4を外装してある。コイルバネ1033c4は、払出ソレノイド1033cの本体部分1033c5とつまみ部1033c3とを離間させる方向に付勢している。つまり、払出ソレノイド1033cへの通電を切ったときには、ピストン1033c2は、コイルバネ1033c4の付勢力により下方へ移動する。

40

【0071】

図10(A)に示すように、球通路1033dが払出フリッカ1033bの開閉部1033b5にて閉鎖された状態で、所定の入賞条件が成立したり、或いは度数表示部1352に残度数がある状態で球貸出ボタン1306が押されたりすると、払出ソレノイド1033cに通電される。そうすると、図10(B)に示すように、ピストン1033c2が縮まって払出フリッカ1033bの基端側部分1033b1を図示上反時計回りに回転さ

50

せる。これと同時に払出フリッカ1033bの先端側部分1033b2は図示上時計回りに回転して球通路1033dを開き、遊技球が自然落下可能な状態となる。逆に、払出ソレノイド1033cの通電を切ると、コイルバネ1033c4の付勢力によりピストン1033c2が伸びて払出フリッカ1033bの基端側部分1033b1を図示上時計回りに回転させる。これと同時に払出フリッカ1033bの先端側部分1033b2は図示上反時計回りに回転して球通路1033dを閉じ、遊技球が自然落下不可能な状態、つまり図10(A)に示す状態に戻る。

【0072】

また、払出装置1033には、横断面略コ字形状のカウントセンサ1033hを装着してある。カウントセンサ1033hは、払出フリッカ1033bの開閉部1033b5のすぐ下流側に配置され、球通路1033dを落下する遊技球を計数するためのものである。カウントセンサ1033hにて検知した遊技球の個数が所定値（例えば35個、75個、125個又は250個）に達すると、払出ソレノイド1033cの通電が切られ、払出フリッカ1033bにて球通路33dを閉鎖する構成になっている。

【0073】

また、払出ソレノイド1033cの下方には、つまみ部1033c3を上下動させるための略L字形状の押圧片1033iを設けてある。押圧片1033iは、ケーシング1033aの支軸1033a3に回転自在に取り付けられており、先端部1033i1にてつまみ部1033c3を上方へ押圧するものである。

【0074】

ケーシング1033aの外部には、略扇形状の操作レバー1033j（図9参照）を配設してある。図10(A)～図10(C)において、操作レバー1033jは回転軸33a4を中心に回転可能である。操作レバー1033jには、切替片1033gの中間部に設けた突起部1033g1と、押圧片1033iの基端部に設けた突起部1033i2とを連結してある。つまり、操作レバー1033jを回転操作すると、切替片1033gと押圧片1033iが連動する構成になっている。操作レバー1033jを図示上反時計回りに操作すると、図10(C)に示すように、切替片1033gにて払出通路1033eが閉鎖されると共に球通路1033dと排出通路1033fが連通する。一方で、押圧片1033iにて払出ソレノイド1033cのつまみ部1033c3が押し上げられ、払出フリッカ1033bが球通路1033dを開く。タンクレール1034に設けた球止めレバー1034cにて遊技球が流れるのを阻止しつつ操作レバー1033jを上記の如く操作すると、球止めレバー1034cから下流側の遊技球が球式回胴遊技機1010の外部に排出される。払出装置1033やケースレール1035が故障した場合には、上記のように球止めレバー1034cから下流側の遊技球を球式回胴遊技機1010の外部に排出した状態で払出装置1033やケースレール1035（図9参照）を取り替えることができる。

【0075】

図11に示された払出制御装置1037、電源制御装置1038及びCRユニット接続端子板1039について説明する。図11は、遊技ブロックの一例を表す部分分解斜視図である。払出制御装置1037は、賞球や貸出球の払い出しを制御するもので、周知の通り制御の中枢をなすCPUや、その他ROM、RAM、各種ポート等を含む払出制御基板1037a（図15参照）を具備している。

【0076】

電源制御装置1038は、各種制御装置等で要する所定の電源電圧を生成し出力するものである。また、電源制御装置1038には、電源制御基板1038'と、電源スイッチ1038aと、RAM消去用のリセットスイッチ1038b、打止切替スイッチ1038c、及び、設定変更キーシリンダ（図示せず）が設けられている。電源スイッチ1038aは、オンされるとCPUを始めとする各部に電源を供給する。リセットスイッチ1038bはこれを押しながら同時に電源スイッチ1038aをオンするとRAMの内容がリセットされ、電源スイッチ1038aがオンされている状態で押されるとエラー状態がリセ

10

20

30

40

50

ットされる。打止切替スイッチ 1038c は、ビッグボーナスの終了時点で遊技を一時停止するか否かを切り替えるためのものである。設定変更キーシリンダ 1038d は、設定変更装置を構成するものである。前記設定変更装置は、球式回胴遊技機 1010 の出球率が予め複数段階（例えば 6 段階）に定められており、出球率をいずれかの段階に設定するものである。設定変更の手順は次の通りである。まず、電源スイッチ 1038a をオフにした状態で、設定変更キーシリンダに図示しない設定変更キーを挿入して時計回りに 90 度回転させる。この状態で、電源スイッチ 1038a をオンにすると、後述する遊技ブロック 1040 の前面の 7 セグメント LED 表示部 1041g（図 12 参照）に現在の出球率（設定）が数値「1」～「6」のいずれかで表示される。次いで、リセットスイッチ 1038b を押していくと、7 セグメント LED 表示部 1041g に表示される数字が変化して 1 ずつ増加していく（但し、「6」の場合には「1」に戻る。）。7 セグメント LED 表示部 1041g に「1」～「6」のいずれかの数字を表示させた状態で、始動レバー 1124（図 1 参照）を押下すると、出球率（設定）が確定される。

【0077】

CRユニット接続端子板 1039 は、球式回胴遊技機 1010 の前面の球貸出ボタン 1306（図 1 参照）及び図示しない CRユニットに電気的に接続され、遊技者による球貸し操作の指令を取り込んでそれを払出制御装置 1037 に出力するものである。なお、CRユニットを介さずに球貸し装置等から上皿 1302（図 1 参照）に遊技球が直接貸し出される現金機では、CRユニット接続端子板 39 は不要である。

【0078】

払出制御装置 1037 及び電源制御装置 1038 は、透明樹脂材料等よりなる基板ケースにそれぞれ制御基板を収容した構成とされる。

【0079】

（遊技ブロックの構成）

遊技ブロック 1040 は、図 2 に示されたように、前面ブロック 1020 に対して開閉自在に取り付けられている。遊技ブロック 1040 の開閉軸線は払出ブロック 1030 の開閉軸線と同じで、払出ブロック 1030 と同様に、落とし込み構造にて開閉自在及び着脱自在に取り付けてある。また、遊技ブロック 1040 は、ワンタッチ式の止め具 1040a を有し、この止め具 1040a によって払出ブロック 1030 と連結固定される。なお、払出ブロック 1030 側には、止め具 1040a を引っ掛けるための止め金具 1031i を固着してある。つまり、遊技ブロック 1040 は、払出ブロック 1030 と一体になって前面ブロック 1020 に対して開閉され、払出ブロック 1030 との連結を解除してから払出ブロック 1030 に対して前方側へ回動する構成とされる。遊技ブロック 1040 は、球式回胴遊技機 1010 の中核をなす主要なブロックで、このような遊技ブロック 1040 を上記の如く着脱容易な構成とすることで、遊技ブロック 1040 の取り替えが可能となる。遊技ブロック 1040 を取り替えることで、全く別の遊技性をもった遊技機に変えることができ、遊技機の新台入替えの低コスト化を図ることができる。

【0080】

図 11 は遊技ブロック 1040 の分解斜視図である。遊技ブロック 1040 は、図 11 に示されたように、前面パネル 1100 の窓孔 1102（図 1 参照）を介して視認される遊技パネル 1041 を有する。遊技パネル 1041 は、上下一対の窓孔 1041a、1041b を含む。上側の窓孔 1041a に対応して遊技パネル 1041 の裏側に液晶表示装置 1042 が取り付けられており、液晶表示装置 1042 の表示画面は上側の窓孔 1041a を介して視認できる。また、下側の窓孔 1041b に対応して遊技パネル 1041 の裏側に回胴ユニット 1043 が取り付けられており、回胴ユニット 1043 による図柄表示が下側の窓孔 1041b を介して視認できる。また、遊技パネル 1041 の裏側には、回胴ユニット 1043 の一側方に主取付台 1044 を介して主制御装置 1045 が取り付けられ、液晶表示装置 1042 の後方に副取付台 1046 を介して副制御装置 1047 が取り付けられている。主制御装置 1045 は、遊技パネル 1041 と直交するように縦長状に配置される。

【 0 0 8 1 】

図 1 2 は遊技ブロック 1 0 4 0 の正面図である。なお、図 1 2 では便宜上回胴ユニット 1 0 4 3 から複数（例えば 2 1 個）の図柄を一行に付した、帯状の図柄シール 1 0 4 3 L , 1 0 4 3 M , 1 0 4 3 R（図 1 3 参照）を取り外した状態を示している。

【 0 0 8 2 】

遊技パネル 1 0 4 1 の下側の窓孔 1 0 4 1 b からは、各回胴 L , M , R に貼り付けられる図柄シール 1 0 4 3 L , 1 0 4 3 M , 1 0 4 3 R の図柄のうちそれぞれ 3 つずつ下側の窓孔 1 0 4 1 b から露出される。なお、図 1 2 においては、左右一対の 9 組の L E D 1 0 4 3 L 1 , 1 0 4 3 M 1 , 1 0 4 3 R 1 が 3 行 3 列で露出している。

【 0 0 8 3 】

遊技パネル 1 0 4 1 の下側の窓孔 1 0 4 1 b の左側方には、有効ライン表示部 1 0 4 1 c を設けてある。有効ライン表示部 1 0 4 1 c は、1 ベット表示部 1 0 4 1 c 1 と、その上下に配置された 2 ベット表示部 1 0 4 1 c 2 , 1 0 4 1 c 2 と、最上段と最下段に配置された 3 ベット表示部 1 0 4 1 c 3 , 1 0 4 1 c 3 とを含む。遊技球のベット数に応じて、所定のベット表示部 1 0 4 1 c 1 ~ 1 0 4 1 c 3 が点灯する。

【 0 0 8 4 】

遊技パネル 1 0 4 1 の上側の窓孔 1 0 4 1 a の両側には、電動役物 1 0 4 1 d , 1 0 4 1 e が配設されている。また、下側の窓孔 1 0 4 1 b の右側方には、上から順に、電動役物 1 0 4 1 f 、7 セグメント L E D 表示部 1 0 4 1 g 、L E D 表示部 1 0 4 1 h が配設されている。これらの電動役物 1 0 4 1 d , 1 0 4 1 e , 1 0 4 1 f は、遊技上の演出やビッグボーナス又はレギュラーボーナスの確定報知などに使用される。7 セグメント L E D 表示部 1 0 4 1 g は、遊技球のベット数や払出数、エラーコード、ボーナス中の総払出数、設定変更時の 6 段階の設定などを表示する部位である。L E D 表示部 1 0 4 1 h には、4 つの L E D が配設されている。そのうち上 3 つの L E D はベット数表示部 1 0 4 1 h 1 を構成する。ベット数表示部 1 0 4 1 h 1 は、セレクト 1 4 0 0 に投入された遊技球数に対応する個数の L E D を点灯させてベット数を 1 ~ 3 の範囲内で表示するものである。残る 1 つの L E D は、再遊技表示部 1 0 4 1 h 2 である。再遊技表示部 1 0 4 1 h 2 は、図 1 4 に示す図柄シール 1 0 4 3 L , 1 0 4 3 M , 1 0 4 3 R の図柄のうちリプレイ図柄（略扇形の枠内に「再」と表示した図柄）が有効ライン上に揃ったときに点灯し、次の単位遊技を遊技球のベットなしで遊技できることを報知するものである。なお、リプレイ図柄が有効ライン上に揃ったのち所定時間経過後に始動レバー 1 1 2 4 を押下すると回胴 L , M , R の回転に伴って、再遊技表示部 1 0 4 1 h 2 は消灯する。

【 0 0 8 5 】

また、下側の窓孔 1 0 4 1 b の下方には、中央パネル部 1 1 1 2 から露出される情報掲載パネル（図示せず）が取り付けられる。この情報掲載パネルの片端には、証紙 1 0 4 1 i と型式名シール 1 0 4 1 j が貼付される。また、この情報掲載パネルの内側には、破線で示すように、前記情報掲載パネルを後方側から照らすための蛍光灯 1 0 4 1 k が配設される。

【 0 0 8 6 】

液晶表示装置 1 0 4 2 は、通常遊技中の小役当選の報知演出や遊技状態が通常遊技状態からボーナス状態に遷移することを示唆するための示唆演出、ビッグボーナス又はレギュラーボーナス中の演出、ボーナス中の小役ゲーム数や J A C ゲーム数の表示、特定の遊技状態（例えば、リプレイが当選しやすい R T 状態）であることを報知する演出、回胴停止ボタン 1 1 2 6 L , 1 1 2 6 M , 1 1 2 6 R の押下のタイミングや押下順を報知する演出などを行う。

【 0 0 8 7 】

図 1 3 は、回胴ユニット 1 0 4 3 の一例の部分斜視図である。回胴ユニット 1 0 4 3 は、図 1 3 に示されたように、3 つの回胴（いわゆるリール）L , M , R を有し、各回胴 L , M , R を回胴ユニット枠 1 0 4 3 a に収納したものである。各回胴 L , M , R は、実質的に同一の構成であるために、右回胴 R を例に挙げて説明する。

【0088】

右回胴Rは、円筒状のかごを形成する円筒骨格部材1043R2の外周面に21個の図柄（識別要素）が等間隔で描かれた図柄シール1043Rを巻き付けたものであり、円筒骨格部材1043R2を円盤状の補強板1043R3を介して右回胴用ステッピングモータ1043R4の回転軸1043R5に取り付けてある。

【0089】

右回胴用ステッピングモータ1043R4は、回胴ユニット枠1043aの内部に垂設されるモータプレート1043R6にネジ止めされており、このモータプレート1043R6には発光素子と受光素子とが一对となった回胴位置検出センサ1043R7が設置されている。回胴位置検出センサ1043R7を構成する一对のフォトセンサ素子（図示はしない）は、所定の間隔を保持してセンサ筐体内に配される。

10

【0090】

円筒骨格部材1043R2の5つの車輻1043R8のうちの1つには、軸方向に延び出したセンサカットバン1043R9を取り付けてある。このセンサカットバン1043R9は、回胴位置検出センサ1043R7の両素子の間隙を通過できるように位置合わせがなされている。そして、右回胴Rが1回転するごとにセンサカットバン1043R9の先端部の通過を回胴位置検出センサ1043R7が検出し、検出ごとに主制御装置1045に検出信号を出力する。主制御装置1045はこの検出信号に基づいて右回胴Rの角度位置を1回転ごとに確認し補正できる。

【0091】

20

ステッピングモータ1043R4は、504パルスの駆動信号（励磁信号あるいは励磁パルスとも言う。以下同じ）により右回胴Rが1周するように設定されており、この励磁パルスによって回転位置が制御される。すなわち、右回胴Rが1周すると21図柄が順々に遊技パネル1041の下側の窓孔1041bから露出するため、ある図柄から次の図柄へ切り替えるには24パルス（=504パルス÷21図柄）を要する。そして、回胴位置検出センサ1043R7の検出信号が出力された時点からのパルス数により、どの図柄が窓孔1041bから露出しているかを認識したり、任意の図柄を窓孔1041bから露出させたりする制御を行うことができる。ステッピングモータ1043R4として、この実施形態では、1-2相励磁方式を採用したハイブリッド（HB）型の2相ステッピングモータを使用している。ステッピングモータ1043R4はハイブリッド型や2相に限らず、3相のステッピングモータや5相のステッピングモータなど、種々のステッピングモータを使用することができる。ステッピングモータ1043R4に対する駆動信号（駆動信号用データ）は、励磁データとしてモータドライバ1070（図15参照）に与えられる。

30

【0092】

主制御装置1045は、球式回胴遊技機1010の主たる制御を司るもので、具体的には、始動レバー1124からの信号を受信して成立役（ビッグボーナス、レギュラーボーナス、小役、リプレイ）の抽選を行い、当該抽選結果に基づき副制御装置1047及び払出制御装置1037に指令信号を発する。主制御装置1045の構成は、図15に示すように、主たる制御を司るCPU1045a1、遊技プログラムを記憶したROM1045a2、遊技の進行に応じた必要なデータを記憶するRAM1045a3、各種機器との連絡をとる入出力ポート1045a4、各種抽選の際に用いられる乱数発生回路1045a5、時間計数や同期を図る場合などに使用されるクロック回路1045a6等を含む主制御基板1045aと、この主制御基板1045aを収容する透明樹脂材料等よりなる基板ケース1045b（1045b1, 1045b2）（図11参照）とからなる。

40

【0093】

副制御装置1047は、主制御装置1045から発せられる指令信号（コマンド）に基づき、LEDカバー部1104（図1参照）等の各種LEDカバー部にて被覆される図示しない遊技演出用の発光装置（LED）の点灯・点滅や上下スピーカ1106, 1204（図1参照）から発せられる効果音、液晶表示装置1042にて表示される表示態様など

50

の制御を行う。副制御装置 1047 の構成は、主制御装置 1045 と同様、上記の各種 LED、上下スピーカ 1106、1204 及び液晶表示装置 1042 の制御を司る CPU や、その他 ROM、RAM、入出力ポート等を含む副制御基板 1047a と、この副制御基板 1047a を収容する透明樹脂材料等よりなる基板ケース 1047b (1047b1, 1047b2) とからなる。

【0094】

(球式回胴遊技機の制御系)

球式回胴遊技機 1010 の制御系について説明する。図 15 は球式回胴遊技機の電氣的な構成の一例を示すブロック図である。

【0095】

主制御基板 1045a は、図 15 に示すように、演算処理手段である CPU 1045a1 を中心とするマイクロコンピュータとして構成された制御手段として機能し、処理プログラムを記憶する ROM (あるいはフラッシュメモリ) 1045a2、一時的にデータを記憶する作業用 (ワーキング用) の RAM 1045a3、入出力ポート 1045a4 などが内部バスを介してこの CPU 1045a1 に接続されている。

【0096】

主制御基板 1045a の入出力ポート 1045a4 には、リセットスイッチ 1038b からのリセット信号、設定キースイッチ 1038d1 からの設定信号、ベットボタン 1114 からの 1ベット信号、マックスベットボタン 1304 からの最大ベット信号、セクタ 1400 に取り込まれた遊技球を検出するカウントセンサ 1416a1, 1416b1, 1416c1 からの補助通過検出信号、セクタ 1400 に取り込まれた遊技球を検出する通過センサ 1415a, 1415b, 1415c における上側の素子 1415a1, 1415b1, 1415c1 からの上流通過検出信号及び通過センサ 1415a, 1415b, 1415c における下側の素子通過センサ 1415a2, 1415b2, 1415c2 からの下流通過検出信号、始動レバー 1124 からの変動開始信号、各回胴停止ボタン 1126L, 1126M, 1126R からの停止信号、回胴位置検出センサ 1043L7, 1043M7, 1043R7 からの検出信号、払出装 1033 から払い出される遊技球を検出するカウントセンサ 1033h からのカウントスイッチ信号に基づくカウント信号、ケースルール 1035 内の遊技球を検出する球切れ検出装置 1035b からの遊技球検出信号、払出期間中を表す払出中信号などが入力される。

【0097】

また、主制御基板 1045a の入出力ポート 1045a4 からは、ベットボタン 1114, 1304 からのベット信号に基づく投入ソレノイド 1414a, 1414b, 1414c の駆動信号、通過センサ 1415a, 1415b, 1415c の計数値に基づく投入ソレノイド 1414a, 1414b, 1414c の駆動停止信号、始動レバー 1124 からの変動開始信号及び回胴停止ボタン 1126L, 1126M, 1126R からの停止指令信号に基づく回胴用ステッピングモータ 1043L4, 1043M4, 1043R4 の駆動信号などが出力される。また、液晶表示装置 1042 にて表示される演出内容やスピーカ 1106, 1204 から発せられる効果音、上 LED カバー部 1104 等で被覆された各種発光装置 (LED) の点灯・点滅などを制御する制御信号が副制御基板 1047a に出力される。

【0098】

上述した CPU 1045a1 は、この CPU 1045a1 によって実行される各種の制御プログラムや固定値データを記憶した ROM 1045a2 と、この ROM 1045a2 内に記憶されている制御プログラムを実行するに当たって各種のデータを一時的に記憶する作業エリアを確保するためのワーキング用の RAM 1045a3 の他に、図示はしないが周知のように割り込み回路を始めとしてタイマ回路、データ送受信回路など球式回胴遊技機 1010 において必要な各種の処理回路が内蔵されている。

【0099】

ROM 1045a2 と RAM 1045a3 とによってメインメモリが構成され、各種の

10

20

30

40

50

処理を実行するための処理プログラム（出力制御情報生成用処理プログラムを含む）は、処理プログラムの一部として上述したROM 1045a2に記憶されている。RAM 1045a3内は、機能的には複数の作業エリアが確保されている。周知のようにCPU 1045a1内に設けられたプログラムカウンタの値を保存するためのスタックメモリ（スタックメモリ用のエリア）の他に、この例では停電フラグを記憶する停電フラグメモリ、スタックポインタを保存するスタックポインタ保存用メモリ、RAM 1045a3に保存されているデータのチェックサムに関連した補正值を保存するチェックサム補正值用メモリ、さらには復電時に使用される復電コマンドバッファや復電コマンドカウンタなどのメモリエリアが確保されている。

【0100】

入出力ポート1045a4には、副制御基板1047aなどのI/O装置の他に、ホール管理者用のコンピュータ等の遊技機管理装置（図示せず）や外部情報表示装置などに情報を送信できる外部集中端子板や、電源制御基板1038'に設けられた停電監視回路1038f、さらには投入ソレノイド1414a, 1414b, 1414cや払出制御基板1037aなどが電氣的に接続されている。

【0101】

電源制御基板1038'には、主制御基板1045aを始めとして球式回胴遊技機1010の各電子機器に駆動電力を供給する電源部1038eや、上述した停電監視回路1038fなどが搭載されている。停電監視回路1038fは電源の切断状態を監視し、停電時はもとより、電源スイッチ1038aによる電源切断時に停電信号を生成する。そのため停電監視回路1038fは、電源部1038eから出力される直流24ボルトの安定化駆動電圧を監視し、この駆動電圧が例えば22ボルト未満まで低下したときに電源が切断されたものと判断して停電信号が出力されるように構成されている。停電信号はCPU 1045a1と入出力ポート1045a4のそれぞれに供給され、CPU 1045a1ではこの停電信号を認識することで、停電時処理が実行される。電源部1038eからは出力電圧が22ボルト未満まで低下した場合でも、主制御基板1045aなどの制御系における駆動電圧として使用される5ボルトの安定化電圧が出力されるように構成されており、この安定化電圧が出力されている時間として、主制御基板1045aによる停電時処理を実行するのに十分な時間が確保されている。

【0102】

また、主制御基板1045aは、電源部1038eから安定化駆動電圧が供給されると同時にリセットスイッチ1038bからリセット信号が送信されると、RAM 1045a3に書き込まれた情報を消去し、電源部1038eから安定化駆動電圧が供給されている状態でリセットスイッチ1038bからリセット信号が送信されると、エラー状態をリセットする。

【0103】

さらに、電源オフ時に設定キースイッチ1038d1をオンにしてから電源オンにした状態、つまり電源オフ時に設定変更キーシリンダ1038dに設定キーを差し込んで回転させてから電源オンにした状態にすると、球式回胴遊技機10の出球率を変更可能な状態が発生する。この状態で、リセットスイッチ1038bからリセット信号が送信されると、球式回胴遊技機1010のボーナス確率や小役確率を変更し、当該変更結果を設定値「1」～「6」の数字で7セグLED表示部1041g（図12参照）に出力する。そして、7セグメントLED表示部1041gに「1」～「6」のいずれかの数字を表示させた状態で、始動レバー1124から設定確定信号を受信すると、球式回胴遊技機1010の出球率（設定）を確定する。

【0104】

払出制御基板1037aは、概ね主制御基板1045aと同様の構成であり、CPUを備え、処理プログラムを記憶するROM（あるいはフラッシュメモリ）、一時的にデータを記憶する作業用（ワーキング用）のRAM、入出力ポートなどが内部バスを介してこのCPUに接続されている。

10

20

30

40

50

【 0 1 0 5 】

主制御基板 1 0 4 5 a において実行される制御処理について説明する。主制御基板 1 0 4 5 a の制御処理は、外部電力の供給再開や電源スイッチ 1 0 3 8 a のオン操作等による復電に伴って起動されるメイン処理と、メイン処理に対して割り込みをかける割り込み処理とに大別される。説明の便宜上、割り込み処理について説明した後に、メイン処理について説明する。なお、割り込み処理としては、N M I 端子における停電信号の受信に応じて割り込みをかける停電割り込み処理と、タイマによる時間計測によって定期的に割り込みをかけるタイマ割り込み処理とがある。

【 0 1 0 6 】

まず、停電割り込み処理について説明する。停電状態が発生した場合、電源制御基板 1 0 3 8 ' の停電監視回路 1 0 3 8 f で停電信号が生成され、主制御基板 1 0 4 5 a に対して出力される。主制御基板 1 0 4 5 a においては、C P U 1 0 4 5 a 1 の N M I 端子が停電信号を受信し、停電信号の受信に応じて停電フラグを設定する図示しない割り込み処理（以下、「停電割り込み処理」と称する）が実行される。停電割り込み処理においては、まず、現在使用しているレジスタのデータを R A M 1 0 4 5 a 3 内のバックアップ領域に退避させる（「レジスタ退避処理」）。レジスタ退避処理の後に、停電フラグが設定される（「停電フラグ設定処理」）。停電フラグは、R A M 1 0 4 5 a 3 内の特定の領域に保持される停電状態の発生を表す情報である。停電フラグ設定処理の後に、自身の割り込みにおける処理の終了が C P U 1 0 4 5 a 1 に知らせられる（「割り込み終了宣言処理」）。割り込み終了宣言処理の後に、レジスタ退避処理において R A M 1 0 4 5 a 3 のバックアップ領域に退避させたレジスタのデータを C P U 1 0 4 5 a 1 のレジスタに復帰させる（「レジスタ復帰処理」）。レジスタ復帰処理の後に、新たな割り込みが許可される（「割り込み許可処理」）。割り込み許可処理の完了によって停電割り込み処理が終了する。なお、使用中のレジスタのデータを破壊せずに停電フラグ設定処理が行える場合には、レジスタ退避処理及びレジスタ復帰処理を省くことができる。

【 0 1 0 7 】

次に、タイマ割り込み処理について説明する。図 1 6 は、主制御基板 1 0 4 5 a におけるタイマ割り込み処理の一例を表すフローチャートである。主制御基板 1 0 4 5 a においては、定期的にタイマ割り込み処理が行われる。本形態においては、タイマ割り込み処理は、実質的に 1 . 4 9 m s [ミリ秒] の周期で行われる。

【 0 1 0 8 】

タイマ割り込み処理において、まず、後述するメイン処理における通常処理で使用している全てのレジスタの情報が、R A M 1 0 4 5 a 3 のバックアップ領域に格納される（「割り込み開始処理」 S 1 1 0 1 ）。割り込み開始処理 S 1 1 0 1 の後に、停電フラグが設定されているか否かが確認される（ S 1 1 0 2 ）。停電フラグが設定されている場合には、バックアップ処理 S 1 1 0 3 が実行される。

【 0 1 0 9 】

バックアップ処理 S 1 1 0 3 では、まず、リングバッファに蓄積されている各種のコマンドの送信が終了しているか否かが判定される。それらのコマンドの送信が終了していない場合には、バックアップ処理 S 1 1 0 3 が一旦終了されて、制御がタイマ割り込み処理に復帰する。なお、これは、バックアップ処理 S 1 1 0 3 の開始前に、コマンドの送信を完了させるための制御である。一方、それらのコマンドの送信が完了している場合には、C P U 1 0 4 5 a 1 のスタックポインタの値が、R A M 1 0 4 5 a 3 内のバックアップ領域に保存される（「スタックポインタ保存処理」）。スタックポインタ保存処理の後に、後述する R A M 判定値がクリアされると共に、入出力ポート 1 0 4 5 a 4 における出力ポートの出力状態がクリアされて図示しない全てのアクチュエータがオフ状態になる（「停止処理」）。停止処理の後に、R A M 判定値が新たに算出されてバックアップ領域に保存される（「R A M 判定値保存処理」）。R A M 判定値は、R A M 1 0 4 5 a 3 のワーク領域におけるチェックサム値の 2 の補数である。ここで、チェックサム値の 2 の補数とは、2 進数表現においてチェックサム値の各桁（ビット）を反転した場合に生成される値である。

この場合、RAM 1045a3のチェックサム値とRAM判定値との排他的論理和(「FFFF」)に1加算した値は「0」である。本形態では、RAM判定値としてチェックサム値の補数を用いたが、本発明においては、RAM判定値としてチェックサム値そのものを用いてもよい。RAM判定値保存処理の後に、RAM 1045a3へのアクセスが禁止される(「RAMアクセス禁止処理」)。その後は、内部電力の完全な遮断によって処理が実行できなくなるのに備えて、無限ループに入る。なお、例えばノイズ等に起因して停電フラグが誤って設定される場合等を考慮して、図示しないが、無限ループに入る前には停電信号がまだ入力されているか否かが確認される。停電信号が出力されていなければ、内部電源が復旧していることになるために、RAM 1045a3の書き込みが許可されると共に停電フラグが解除され、タイマ割込み処理に復帰する。一方、停電信号が継続して入力されていれば、そのまま無限ループに入る(図示せず)。

10

【0110】

上記のように、バックアップ処理S1103の初期段階でコマンドの送信が完了しているか否かが判断され、それらの送信が未完であるときには送信処理を優先させている。コマンドの送信処理終了後にバックアップ処理S1103を実行する構成とすることにより、コマンドの送信途中でバックアップ処理が実行されることをも考慮した停電時処理プログラムを構築する必要がなくなる。その結果、停電時の処理に関するプログラムを簡略化してROM 1045a2の小容量化を図ることができる。電源制御基板1038'の電源部1038eは、停電状態が発生した後においても、停電割込み処理及びバックアップ処理を完了するために十分な時間にわたって、制御系の駆動電力として使用されるバックアップ電力を出力する。このバックアップ電力によって、停電割込み処理及びタイマ割込み処理のバックアップ処理が行われる。本形態では、停電発生後の30ms[ミリ秒]の間、バックアップ電力が出力され続けるようになっている。

20

【0111】

判定処理S1102において停電フラグが設定されていないと判定された場合には、誤動作の発生を監視するためのウォッチドッグタイマが初期化され、CPU 1045a1自身に対して割込み許可が出される(「割込み終了宣言処理」S1104)。

【0112】

割込み終了宣言処理S1104の後に、左回胴Lを回転させるための左ステッピングモータ1043L4、中回胴Mを回転させるための中ステッピングモータ1043M4及び右回胴Rを回転させるための右ステッピングモータ1043R4の駆動が制御される(「左回胴モータ制御処理」S1105、「中回胴モータ制御処理」S1106、「右回胴モータ制御処理」S1107)。

30

【0113】

各種の回胴モータ制御処理S1105～S1107の後に、入出力ポート1045a4に接続された各種のスイッチやセンサにおける状態が監視される(「スイッチ読込処理」S1108)。RAM 1045a3には、今回のタイマ割込みによって検知されたオン・オフ状態の情報と共に、前回のタイマ割込みによって検知されたオン・オフ状態の情報や、前々回のタイマ割込みによって検知されたオン・オフ状態の情報や、前回と今回のタイマ割込みによって検知されたオン・オフ状態に基づく状態変化(立上りや立下り)の情報や、今回と前回と前々回のタイマ割込みによって検知されたオン・オフ状態に基づく状態変化の情報等も保持されており、スイッチ読込処理S1108ではタイマ割込みごとにそれらの情報が更新される。

40

【0114】

スイッチ読込処理S1108の後に入出力ポート1045a4に接続された各種の装置におけるセンサの状態が監視される(「センサ監視処理」S1109)。センサ監視処理S1109では、カウントセンサを通過する遊技球の個数の計測が行われる。また、センサ監視処理S1109では、各種のセンサの状態や他の関連する情報に応じてエラーの発生の検知が行われる。なお、具体的なエラー制御及びエラー報知制御は、後述する通常遊技処理の変動待機処理中(例えば、投入エラー処理、払出エラー処理)において行われる

50

。なお、センサ監視処理 S 1 1 0 9 において、主制御基板 1 0 4 5 a に接続されたセンサが監視されるばかりでなく、払出制御基板 1 0 3 7 a を介して接続された一部のセンサの基づく情報（例えば、払出カウントセンサに基づく払出カウント信号や払出期間を表す払出中信号）も実質的に監視される。

【 0 1 1 5 】

ここで、センサ監視処理 S 1 1 0 9 について説明する。図 1 7 は、センサ監視処理の一例を表すフローチャートである。センサ監視処理 S 1 1 0 9 では、図 1 7 に示されたように、まず、払出動作中であるか否かが判定され（S 8 0 1）、また、払出制御基板 1 0 3 7 a からの払出カウント信号の受信が検知されているか否かが判定される（S 8 0 2）。払出動作中であるか否かは、具体的には、払出制御基板 1 0 3 7 a からの払出中信号の受信が検知されている場合には払出動作中と判定し、検知されていない場合には払出動作中でないと判定する。払出動作中でないにも関わらず払出カウント信号が受信されている場合には、正常な払出による遊技球の通過ではないと判定して、期間外払出エラーフラグが設定される（「期間外払出エラーフラグ設定処理」 S 8 0 3）。なお、期間外払出エラーフラグが設定されると、後述する払出エラー処理において、エラー処理が実行されると共にエラー発生が報知されることとなる。

【 0 1 1 6 】

その後、投入動作中であるか否かが判定され（S 8 0 4）、また、通過センサ信号が検知されているかが判定される（S 8 0 5）。投入動作中であるか否かは、具体的には、投入動作期間フラグが設定されている場合には投入動作中と判定し、投入動作期間フラグが設定されていない場合には投入動作中でないと判定する。投入動作中でないにも関わらず通過センサ 1 4 1 5 a ~ 1 4 1 5 c からの上流通過検出信号又は下流通過検出信号が受信されている場合には、正常な投入による遊技球の通過ではないと判定して、期間外投入エラーフラグが設定される（「期間外投入エラーフラグ設定処理」 S 8 0 8）。なお、期間外投入エラーフラグが設定されると、後述する投入エラー処理（図 2 1 の S 1 4 0 3 参照）において、エラー処理が実行されると共に個数エラー発生が報知される。次に、各種のセンサからの信号状態が変化している場合には、センサ検知情報を更新する（「センサ検知情報更新処理」 S 8 0 9）。

【 0 1 1 7 】

センサ検知情報更新処理 S 8 0 9 の後に、カウントセンサ 1 4 1 6 a ~ 1 4 1 6 c を正常に通過する遊技球の個数（補助投入済数）が計数される（「補助投入数計数処理」 S 8 1 0）。ここで、補助投入数計数処理 S 8 1 0 について詳細に説明する。図 1 8 は、補助投入数計数処理の一例を表すフローチャートである。補助投入済数計数処理 S 8 1 0 では、まず、いずれかの条からの補助通過検出信号の立下りが検知されていれば、補助投入済数の値が立下りを検知した条の数だけ加算された値に更新される（「補助投入済数加算処理」 S 9 0 1）。補助投入済数加算処理 S 9 0 1 の後に、投入済数の値と補助投入済数の値とを比較するタイミングを決定するための個数比較タイマが設定されているか否かが判定される（S 9 0 2）。具体的には、個数比較タイマの値が、「0」を超えて大きい場合に個数比較タイマが設定されていると判定され、「0」である場合には個数比較タイマが解除されていると判定される。なお、個数比較タイマは、遊技者による始動レバー 1 1 2 4 の操作に応じて所定の値（本形態では、約 3 0 0 m s に相当する「2 0 3」）に設定されるソフトウェアタイマである。個数比較タイマが設定されていない場合には、補助投入済数計数処理 S 8 1 0 が終了する。一方、個数比較タイマが設定されていない場合には、個数比較タイマの値が現在値から「1」だけ減算した値に更新される（「個数比較タイマ更新処理」 S 9 0 3）。個数比較タイマ更新処理 S 9 0 3 の後に、個数比較タイマが解除されたか否かが判定される（S 9 0 4）。個数比較タイマが解除された場合には、補助投入済数計数処理 S 8 1 0 が終了する。一方、個数比較タイマが解除されていない場合には、再遊技状態であるか否かが判定されて（S 9 0 5）、再遊技状態である場合には補助投入済数計数処理 S 8 1 0 が終了する。判定処理 S 9 0 5 において再遊技状態でないと判定された場合には補助投入済数が投入済数以上であるか否かが判定される（S 9 0 6）。補

助投入済数が投入済数以上である場合には補助投入済計数処理 S 8 1 0 が終了し、投入済数未満である場合には個数エラーフラグが設定され（「個数エラーフラグ設定処理」 S 9 0 7）、その後に補助投入済数計数処理 S 8 1 0 が終了する。上述のように、補助投入済数計数処理 S 8 1 0 は、補助投入済数加算処理 S 9 0 1 ~ 個数エラーフラグ設定処理 S 9 0 7 で構成されている。

【 0 1 1 8 】

補助投入数計数処理 S 8 1 0 の後に、図 1 7 に示されたように、報知すべき状態が発生したり、変更されたりしたかが判定され（ S 8 1 1 ）、報知すべき状態に変化がなければ、センサ監視処理 S 1 1 0 9 が終了する。一方、肯定判定の場合には、報知すべき状態に応じたセンサ検知コマンドが設定され（「センサ検知コマンド設定処理」 S 8 1 2）、センサ監視処理 S 1 1 0 9 が終了する。なお、設定されたセンサ検知コマンドは、後述するコマンド出力処理（図 1 6 の S 1 1 1 2）において、副制御基板 1 0 4 7 a に出力される。上述のように、センサ監視処理 S 1 1 0 9 は、判定処理 S 8 0 1 ~ センサ検知コマンド設定処理 S 8 1 2 で構成されている。

【 0 1 1 9 】

センサ監視処理 S 1 1 0 9 の後に、各種のカウンタの値や各種のタイマの値が減算される（「タイマ減算処理」 S 1 1 1 0）。タイマ減算処理 S 1 1 1 0 の後に、差球数（ベットの総数と獲得総数との差分）を集計するためにベット数や獲得球数が、外部集中端子板（図示せず）へ出力される（「差球カウント処理」 S 1 1 1 1）。差球カウント処理 S 1 1 1 1 の後に、リングバッファに蓄積された各種のコマンドが、副制御基板 1 0 4 7 a に送信される（「コマンド出力処理」 S 1 1 1 2）。コマンド出力処理 S 1 1 1 2 の後に、7 セグメント L E D 表示部 1 0 4 1 g 等に表示されるセグメントデータが設定される（「セグメントデータ設定処理」 S 1 1 1 3）。セグメントデータ設定処理 S 1 1 1 3 で設定されたセグメントデータが 7 セグメント L E D 表示部 1 0 4 1 g 等のうち所定のセグメントデータ表示装置に送信される（「セグメントデータ表示処理」 S 1 1 1 4）。これにより、7 セグメント L E D 表示部 1 0 4 1 g 等は、受信したセグメントデータに対応する数字、文字、記号などを表示する。入出力ポート 1 0 4 5 a 4 から I / O 装置へのデータが出力される（「ポート出力処理」 S 1 1 1 5）。ポート出力処理 S 1 1 1 5 の後に、割込み開始処理 S 1 1 0 1 においてバックアップ領域に退避させた各レジスタのデータがそれぞれ C P U 1 0 4 5 a 1 内の所定のレジスタに復帰され、次のタイマ割込みが許可される（「割込み終了処理」 S 1 1 1 6）。以上の処理を経て一連のタイマ割込み処理が終了する。

【 0 1 2 0 】

主制御基板 1 0 4 5 a におけるメイン処理について説明する。図 1 9 は、主制御基板 1 0 4 5 a のメイン処理を表すフローチャートである。主制御基板 1 0 4 5 a のメイン処理は、停電状態から復帰した場合に実行される。

【 0 1 2 1 】

主制御基板 1 0 4 5 a のメイン処理では、まず、スタックポインタの初期値が設定され、割込み処理を許可する割込みモードが設定され、C P U 1 0 4 5 a 1 内のレジスタ群や I / O 装置等に対する各種の設定等が行われる（「立上げ処理」 S 1 2 0 1）。立上げ処理 S 1 2 0 1 の後に、設定キーが設定キースイッチ 1 0 3 8 d 1 に挿入され、所定の操作（右回転操作等）がなされているか否か（オン状態かオフ状態か）が判定される（ S 1 2 0 2）。設定キースイッチ 1 0 3 8 d 1 の操作がされていると判定された場合には、所定の複数種類の確率設定（本形態では「設定 1」 ~ 「設定 6」の 6 段階設定）のうちから選択される 1 つの確率設定の設定値を保持する所定の領域を除く R A M 1 0 4 5 a 3 の全領域のデータが、強制的にクリアされる（「強制的 R A M クリア処理」 S 1 2 0 3）。強制的 R A M クリア処理 S 1 2 0 3 の後に、現在の設定値の再設定（設定の打ち直し）を行うことができる（「確率設定選択処理」 S 1 2 0 4）。なお、設定値の変更においては、リセットスイッチ 1 0 3 8 b の操作及び始動レバー 1 1 2 4 の操作が援用される。確率設定選択処理 S 1 2 0 4 の後に、通常遊技処理へ移行する。

【 0 1 2 2 】

判定処理 S 1 2 0 2 において設定キースイッチ 1 0 3 8 d 1 が操作されていないと判定された場合には、選択されている確率設定の設定値が所定の範囲（「 1 」～「 6 」）内の値であるか否かが判定される（ S 1 2 0 5 ）。なお、停電状態の発生時から停電状態からの復帰時までの間に、 R A M 1 0 4 5 a 3 が機械的又は電氣的に破壊される等の異常事態が発生しない限り、設定値は所定の範囲内の値しかとらない。設定値が所定の範囲内の値である場合には、停電フラグが設定されているか否かが判定される（ S 1 2 0 6 ）。停電フラグが設定されている場合には、 R A M 1 0 4 5 a 3 のワーク領域のチェックサム値が新たに算出され、新たなチェックサム値が正常であるか否かが判定される（ S 1 2 0 7 ）。新たなチェックサム値が正常とは、新たなチェックサム値と停電状態の発生前のチェックサム値が同一であること、つまり、新たなチェックサム値と R A M 1 0 4 5 a 3 のバックアップ領域に保持されている R A M 判定値との排他的論理和に 1 加算した値が「 0 」であることを意味する。この値は、新たなチェックサム値と停電状態の発生前のチェックサム値とが同一である場合には「 0 」となり、異なる場合には「 0 」以外となる。停電状態の発生時から停電状態からの復帰時までの間に、 R A M 1 0 4 5 a 3 が機械的又は電氣的に破壊される等の異常事態が発生しない限り、この値は「 0 」以外にはならない。判定処理 S 1 2 0 5 において確率設定の設定値が所定の範囲内の値でないと判定された場合、判定処理 S 1 2 0 6 において停電フラグが設定されていないと判定された場合、又は、判定処理 S 1 2 0 7 において新たなチェックサム値と R A M 判定値との排他的論理和に 1 加算した値が「 0 」以外であると判定された場合には、割込みが禁止され、入出力ポート 1 0 4 5 a 4 の全ての出力ポートがクリアされて、入出力ポート 1 0 4 5 a 4 に接続された全てのアクチュエータがオフ状態にされると共に、エラー処理及びエラーの発生を報知させるためのエラー報知処理が行われる（「復電エラー処理」 S 1 2 0 8 ）。なお、このエラー状態及びエラー報知状態は、リセットスイッチ 1 0 3 8 b が操作されるまで継続する。

【 0 1 2 3 】

判定処理 S 1 2 0 7 において新たなチェックサム値が正常であると判定された場合には、バックアップ領域に保存されたスタックポイントの値が C P U 1 0 4 5 a 1 のスタックポイントに書き込まれ、スタックポイントの値が停電状態の発生前の値に復帰する（「プログラム復帰処理」 S 1 2 0 9 ）。これによって、停電状態からの復帰後において、停電状態の発生により中断された処理から再開できるようになる。プログラム復帰処理 S 1 2 0 8 の後に、停電状態からの復帰を表す復電コマンドが設定される（「復電コマンド設定処理」 S 1 2 1 0 ）。これにより、復電コマンドが払出制御基板 1 0 3 7 a 及び副制御基板 1 0 4 7 a に送信されることとなる。復電コマンド設定処理 S 1 2 1 0 の後に、打止切換スイッチ 1 0 3 8 c の状態が、 R A M 1 0 4 5 a 3 の所定の領域に格納される（「遊技形態設定処理」 S 1 2 1 1 ）。遊技形態設定処理 S 1 2 1 2 の後に、各種の装置のセンサの状態が初期化される（「センサ初期化処理」 S 1 2 1 2 ）。センサ初期化処理 S 1 2 1 2 の後に、停電フラグが解除される（「停電フラグ解除処理」 S 1 2 1 3 ）。停電フラグ解除処理 S 1 2 1 3 の後に、払出中に停電が発生した場合のように払い出すべき遊技球が残っている場合には、途中で終了した払出を再開させるために払出コマンドが設定される（「中途払出完遂処理」 S 1 2 1 4 ）。中途払出完遂処理 S 1 2 1 4 の後に、スタックポイントの示す停電状態の発生前の番地における処理から再開される。具体的には、先に説明したタイマ割込み処理におけるバックアップ処理 S 1 1 0 3 （図 1 6 参照）後の割込み終了宣言処理 S 1 1 0 4 （図 1 6 参照）が実行される。

【 0 1 2 4 】

通常時の遊技に関わる主要な制御を行う通常処理について説明する。図 2 0 は、主制御基板 1 0 4 5 a で実行される通常遊技処理の一例を表すフローチャートである。主制御基板 1 0 4 5 a の通常遊技処理は、メイン処理における確率設定処理 S 1 2 0 4 （図 1 9 参照）の終了後に実行される。また、中途払出完遂処理 S 1 2 1 4 （図 1 9 参照）の終了後に、通常遊技処理の途中から実行される

【 0 1 2 5 】

10

20

30

40

50

通常遊技処理では、図20に示されたように、まず、割込み許可を設定する（「割込み許可設定処理」S1301）。割込み許可設定処理S1301の後に、遊技形態を決定する打止切換スイッチ1038cの状態がRAM1045a3の所定の領域に格納される（「遊技形態設定処理」S1302）。なお、遊技形態設定処理S1302は、メイン処理における遊技形態設定処理S1211（図19参照）と同一の処理である。遊技形態設定処理S1302の後には、下述のループ処理に移行する。なお、以下においては、連続遊技中である場合について説明する。

【0126】

ループ処理においては、まず、RAM1045a3において一回の遊技ごとに変化する情報を保持する領域のデータをクリアする（「遊技情報クリア処理」S1303）。具体的には、前回の遊技に関連する情報をクリアする。クリアされる情報としては、例えば、乱数に関連する情報、回胴L、M、Rの制御に関連する情報、入賞に関連する情報及びエラーに関連する情報が挙げられる。入賞に関連する情報には、入賞図柄、入賞ライン及び獲得遊技球数等の情報が含まれる。

【0127】

遊技情報クリア処理S1303の後に、変動開始信号が入力されるまで、所定の処理を行いながら待機する（「変動待機処理」S1304）。ここで、変動待機処理S1304について詳細に説明する。図21は、変動待機処理の一例を表すフローチャートである。

【0128】

変動待機処理S1304では、まず、遊技監視タイマが設定される（「遊技監視タイマ設定処理」S1401）。ここで、遊技監視タイマが設定されるとは、そのタイマの値がリセットされ、かつそのタイマによる新たな時間計測がスタートすることを意味する。遊技監視タイマは、遊技間隔を測定するソフトウェアタイマ（タイマ割込み間隔で更新）であって、遊技者によって遊技されていない時間が所定の時間を経過した場合に、液晶表示装置1042の画像を所定の画像（デモンストレーション画像）に移行させるために用いられる。

【0129】

遊技監視タイマ設定処理S1401の後に、前回の単位遊技で再遊技役が入賞したか否かが判定され、再遊技役に入賞していた場合には、自動的に、前回の単位遊技のベット数と同数のベット数に変更される（「自動ベット処理」S1402）。

【0130】

自動ベット処理S1402の後に、セクタ1400においてエラーが発生しているか否かが確認され、エラーが発生している場合には、エラー処理が実行されると共に、スピーカ1106、1204、発光装置1132、1134L1、各種のLEDカバー部で被覆されるLED、液晶表示装置1042等にエラーを報知させるための投入エラーコマンドがリングバッファに格納される（「投入エラー処理」S1403）。例えば、遊技球の投入期間外において通過センサ1415a、1415b、1415cから上流通過検出信号や下流通過検出信号を受信した場合が挙げられる。なお、具体的には、それらの検知はタイマ割込み処理におけるセンサ監視処理S1109（図16参照）において行われ、その検知に基づいて各種の処理が実行される。リングバッファに格納された投入エラーコマンドは、その格納後に実行されるタイマ割込み処理のコマンド出力処理S1112において副制御基板1047aに出力される。また、以下において、リングバッファに格納される各種のコマンドは、投入エラーコマンドの場合と同様に、それらの格納後に実行されるタイマ割込み処理のコマンド出力処理S1112において払出制御基板1037aや副制御基板1047aに出力される。

【0131】

投入エラー処理S1403の後に、払出装置1033でエラーが発生しているか否かが判定され、払出装置1033でエラーが発生している場合には、エラー処理が実行されると共に、スピーカ1106、1204、発光装置1132、1134L1等、液晶表示装置1042等にエラーを報知させるための払出エラーコマンドがリングバッファに格納さ

10

20

30

40

50

れる（「払出エラー処理」Ｓ１４０４）。例えば、払出基板１０３７aからの払出中信号がオン状態であるか否か、及び、オン状態であるか否かが判定される。払出中信号がオン状態（払出期間中）でないにも関わらず、各種のカウントセンサ１０３３hからのカウントスイッチ信号に基づく払出基板１０３７aからのカウント信号がオン状態である場合が挙げられる。なお、同様の払出エラー処理は、他の処理中においても遊技者からの何らかの入力を待っている状態、例えば、回胴回転中における回胴停止待ち状態においても実行される。

【０１３２】

払出エラー処理Ｓ１４０４の後に、上皿球抜きレバー１３８６の操作が行われているか否かが判定されて、返却中であれば他のボタン等の操作による入力が禁止され、既に投入済みの遊技球がある場合には、上皿球抜きレバー１３８６の操作の終了を待って投入済みの遊技球と同数（投入済数）の遊技球が返却される（「返却処理」Ｓ１４０５）。

10

【０１３３】

返却処理Ｓ１４０５の後に、１ベットボタン１１１４又はマックスベットボタン１３０４の操作に応じて遊技球をベットする処理及びベットに付随する処理が実行される（「遊技球ベット処理」Ｓ１４０６）。

【０１３４】

ここで、遊技球ベット処理Ｓ１４０６について詳細に説明する。図２２は、遊技球ベット処理の一例を表すフローチャートである。遊技球ベット処理Ｓ１４０６では、まず、マックスベットボタン１３０４の操作可否を報知する発光装置（図示せず）や始動レバー１１２４の操作可否を報知する発光装置１１３２の発光を制御する（「スイッチＬＥＤ発光制御処理」Ｓ２０１）。具体的には、スイッチ点灯フラグの設定に応じて発光を制御する。

20

【０１３５】

スイッチＬＥＤ発光制御処理Ｓ２０１の後に、投入操作許可状態であるか否かが判定される（Ｓ２０２）。具体的には、マックスベットボタン１３０４の操作可否を表す発光装置の点灯フラグが設定されているか否かが判定される。なお、点灯フラグが設定されている期間は、投入禁止タイマによって決定されている。投入操作許可状態でない場合（投入操作禁止状態）には、本遊技球ベット処理Ｓ１４０６が終了する。一方、投入操作許可状態である場合には、投入開始か否かが判定される（Ｓ２０３）。具体的には、１ベットボタン１１１４又はマックスベットボタン１３０４の操作に応じた１ベット信号又は最大ベット信号が立上り状態（オフ状態からオン状態への移行）であるか否かが判定される。なお、実際の１ベット信号又は最大ベット信号のオン・オフ状態は、タイマ割込み処理のスイッチ読込処理Ｓ１１０８（図１６参照）で監視されており、判定処理Ｓ２０３では、スイッチ読込処理Ｓ１１０８で取得された情報を参照している。１ベット信号又は最大ベット信号が立上り状態でない場合には、本遊技球ベット処理Ｓ１４０６が終了する。

30

【０１３６】

１ベット信号又は最大ベット信号が立上り状態である場合には、ベットが完了しているか否かが判定される。具体的には、特別遊技状態におけるＪＡＣゲーム状態である場合には１ベット（５球の投入）が完了しているか否かが判定され、その他の遊技状態である場合には３ベット（１５球の投入）が完了しているか否かが判定される（Ｓ２０４）。ベットが完了していない場合には、投入すべき遊技球の個数（投入予定数）が決定される（Ｓ２０５）。具体的には、既に投入が完了している遊技球の個数（投入済数）と、ベット信号の種類と、遊技状態の種類（ＪＡＣゲーム状態か否か）とを参照して、投入予定数が決定される。例えば、投入済数が「０」であり、最大ベット信号の立上りが検知されている場合には、ＪＡＣゲーム状態においては投入予定数が「５」に設定され、ＪＡＣゲーム状態以外においては投入予定数が「１５」に設定される。また、１ベットボタン１１１４が操作されて５球が投入されたときやマックスベットボタン１３０４が操作されたにも関わらず球切れ等によって前回の投入動作で５球しか投入できなかったときに、最大ベット信号の立上りが検知された場合には、「１５」から投入済数「５」を減じた「１０」が投入

40

50

予定数に設定される。投入予定数決定処理 S 2 0 5 の後に、遊技球の投入を実質的に管理する処理が実行される（「投入監視処理」 S 2 0 6 ）。

【 0 1 3 7 】

ここで、投入監視処理 S 2 0 6 について詳細に説明する。図 2 3 は、投入監視処理の一例を表すフローチャートである。投入監視処理 S 2 0 6 では、まず、投入予定数を投入残数として設定し（「投入残数決定処理」 S 3 0 1 ）、第 1 条の遊技球投入部 1 4 1 0 a（以下、「第 1 条」と略記する）、第 2 条の遊技球投入部 1 4 1 0 b（以下、「第 2 条」と略記する）及び第 3 条の遊技球投入部 1 4 1 0 c（以下、「第 3 条」と略記する）の全てにおける投入動作の許可設定が行われる（「全条投入許可設定処理」 S 3 0 2 ）。投入動作の許可設定においては、具体的には各条の投入動作許可フラグが設定される。各条の投入動作許可フラグが「 1 」の場合は投入が許可された投入許可状態を表し、「 0 」の場合は投入禁止状態を表している。全条投入許可設定処理 S 3 0 2 の後に、投入監視情報が初期化される（「投入監視情報初期化处理」 S 3 0 3 ）。具体的には、条別の投入予定数（〔系統別投入許可数〕）の各々が「 0 」に設定され、条別の通過規制フラグ（投入規制情報）の各々が解除され、条別の通過許可期間情報（〔系統別通過許可期間〕）の各々の残り時間に相当する条別の通過許容残時間の全ての値が「 0 」に設定され、条別の参照通過位相の各々として第 1 通過位相が選択される。

10

【 0 1 3 8 】

参照通過位相は、ROM 1 0 4 5 a 2 に記憶された正規の通過位相パターン（〔正規の通過位相推移〕）から選択される通過位相である。ここで、正規の通過位相パターンについて説明する。図 2 4 は、正規の通過位相パターンの一例を説明するための説明図である。正規の通過位相パターンは、図 2 4 に示されたように、第 1 通過位相、第 2 通過位相、第 3 通過位相及び第 4 通過位相のこの順序での順序列である。なお、各通過位相は、同一条における上流通過検出信号の検出状態（オン状態又はオフ状態）と下流通過検出信号の検出状態（オン状態又はオフ状態）との組合せであり、各通過位相を〔上流通過検出信号の検出状態，下流通過検出信号の検出状態〕で表せば、第 1 通過位相が〔オフ状態，オフ状態〕であり、第 2 通過位相が〔オン状態，オフ状態〕であり、第 3 通過位相が〔オン状態，オン状態〕であり、第 4 通過位相が〔オフ状態，オン状態〕である。なお、全条に対して同一の正規の通過位相パターンが参照されるが、各条の参照通過位相は個別に変化する。

20

30

【 0 1 3 9 】

投入監視情報初期化处理 S 3 0 3 の後に、初回の投入動作である初投入動作時に実行されると共に、必要に応じて初投入動作に引き続き行われる再投入動作時に実行されるループ処理（ S 3 0 4 ~ S 3 2 0 ）に移行する。

【 0 1 4 0 】

ループ処理において、まず、投入動作（初投入動作又は再投入動作）を終了するか否かを、投入予定数の遊技球の投入が完了しているか否かの判定（ S 3 0 4 ）と、前回の初投入動作又は再投入動作によって条別に割り当てられた個数（振分投入予定数）の遊技球の投入が正常に終了して更なる再投入が許可されている条があるか否かの判定（ S 3 0 5 ）とによって判断する。投入予定数の遊技球の投入が完了しておらず、かつ、投入が許可されている条がある場合には、次の処理に移行する。一方、それ以外の場合、つまり、投入予定個数が投入されていれば再投入動作を行う必要がないために、また、投入が許可されている条がない場合には投入動作自体が続行できないために、本投入監視処理 S 2 0 6 が終了する。

40

【 0 1 4 1 】

判定処理 S 3 0 5 の後に、初投入であるか否かが判定される（ S 3 0 6 ）。初投入動作である場合には、投入予定数振分処理 S 3 0 9 に移行する。一方、初投入動作でない場合（再投入動作である場合）には、所定の待機時間（本形態では、約 8 0 m s に相当するタイマ割込みの回数「 5 4 」）だけ待機する（「再投入開始待機処理」 S 3 0 7 ）。再投入開始待機処理 S 3 0 7 の後に、吊球（〔捕捉媒体〕）が発生しているか否かが判定され、

50

吊球が発生していない場合には、投入予定数振分処理 S 3 0 9 に移行する。

【 0 1 4 2 】

投入予定数振分処理 S 3 0 9 では、投入予定数を投入許可条の各々で個数が 2 以上異ならないように実質的に均等に振り分けて、各投入許可条で投入すべき遊技球の個数（振分投入予定数）が決定されると共に、他の投入監視情報の各々が所定の投入開始時用の初期情報に設定される。振分投入予定数の決定においては、上皿 1 3 0 2 に流入した遊技球は、構造的に、第 3 条の遊技球投入部 1 4 1 0 a に最も流入し易く、第 1 条の遊技球投入部 1 4 1 0 a に最も流入し難くなっているために、第 3 条に振り分けられる遊技球の個数が第 1 条及び第 2 条に振り分けられる遊技球の個数以上であり、かつ、第 2 条に振り分けられる遊技球の個数が第 1 条に振り分けられる遊技球の個数以上となるように優先順位を付けて振り分けている。また、振分投入予定数が「1」以上であるすべての条に対して、通過規制フラグが設定され、通過許可残時間情報に「2 0 3」が設定され、参照通過位相が第 1 通過位相に設定される。通過許可残時間情報は 1 . 4 9 m s 間隔のタイマ割込みごとに「1」だけ減算されることとなるために、通過許可残時間として約 3 0 0 m s を設定したことになる。本実施形態では、各条において、投入フリッカ 1 4 1 3 a ~ 1 4 1 3 c の開放によって貯留通路 1 4 0 2 a ~ 1 4 0 2 c から排出通路 1 4 0 6 a ~ 1 4 0 6 c への通路が開放され、排出通路 1 4 0 6 a ~ 1 4 0 6 c へ流下する最初の遊技球が正常に通過センサ（〔一対の媒体検出部〕）1 4 1 5 a ~ 1 4 1 5 c の上側の素子（〔上流側媒体検出部〕）1 4 1 5 a 1 , 1 4 1 5 b 1 , 1 4 1 5 c 1 に到達するまでの平均的な時間が約 1 0 m s であり、上側の素子 1 4 1 5 a 1 , 1 4 1 5 b 1 , 1 4 1 5 c 1 の通過を開始してから下側の素子（〔下流側媒体検出部〕）1 4 1 5 a 2 , 1 4 1 5 b 2 , 1 4 1 5 c 2 の通過を完了するまでの平均的な時間が約 4 0 m s であるために、より十分余裕をもった時間として約 3 0 0 m s が通過許容時間として設定される。

【 0 1 4 3 】

判定処理 S 3 0 8 において吊球が発生していると判定された場合には、吊球発生フラグ（吊球検知情報）が設定される（「吊球検知情報設定処理」S 3 1 0）。吊球検知情報設定処理 S 3 1 0 の後に、投入監視情報の各々が吊球の投入開始時用の初期情報に設定される（「投入監視情報設定処理」S 3 1 1）。具体的には、吊球が発生している条に対する通過規制フラグが設定される。なお、吊球に関連する制御は本発明の主たる特徴であるために、別途に詳細に説明する。

【 0 1 4 4 】

投入予定数振分処理 S 3 0 9 及び投入監視情報設定処理 S 3 1 1 の後に、タイマ割込みが実行されるまで待機して（「タイマ割込み待機処理」S 3 1 2）、タイマ割込みの完了に応じて、返却操作が開始されたか否かが判定される（S 3 1 3）。返却操作の開始と判定された場合には、投入を中止する処理が実行される（「投入中止処理」S 3 1 4）。

【 0 1 4 5 】

判定処理 S 3 1 1 において返却操作の開始ではないと判定された場合には、いずれかの条が通過許可期間中であることを表す投入動作中フラグ（投入中情報）が解除される（「投入中情報初期化処理」S 3 1 3）。なお、投入動作中フラグは、後述する第 1 条投入制御処理 S 3 1 6、第 2 条投入制御処理 S 3 1 7、第 3 条投入制御処理 S 3 1 8 において各条の通過許可期間が終了していない場合に設定される。投入動作中情報初期化処理 S 3 1 3 の後に、第 1 条に対する投入制御処理、第 2 条に対する投入制御処理及び第 3 条に対する投入制御処理が実行される（「第 1 条投入制御処理」S 3 1 6, 「第 2 条投入制御処理」S 3 1 7, 「第 3 条投入制御処理」S 3 1 8）。投入中情報初期化処理 S 3 1 3 及び第 1 条から第 3 条の投入制御処理 S 3 1 6 ~ S 3 1 8 は、タイマ割込み間隔内で 1 度ずつ実行される。なお、第 1 条投入制御処理 S 3 1 6、第 2 条投入制御処理 S 3 1 7 及び第 3 条投入制御処理 S 3 1 8 の詳細については、本投入監視処理 S 2 0 6 の全体的な説明の後に記載する。

【 0 1 4 6 】

第 3 条投入制御処理 S 3 1 8 の後に、各条の通過規制フラグを参照して、全条の投入ソ

レノイドの駆動を制御する（「全条投入ソレノイド駆動処理」Ｓ３１９）。具体的には、通過規制フラグが新たに設定された条の投入ソレノイド１４１４ａ～１４１４ｃはオン状態（通過許可状態）に変更され、通過規制フラグが既に設定されている投入ソレノイド１４１４ａ～１４１４ｃはオン状態を維持し、通過規制フラグが新たに解除された条の投入ソレノイド１４１４ａ～１４１４ｃがオフ状態（通過禁止状態）に変更され、通過規制フラグが既に解除されていた条の投入ソレノイド１４１４ａ～１４１４ｃはオフ状態を維持する。各条の通過規制フラグは、投入予定数振分処理Ｓ３０９において解除から設定に変更される場合があり、第１条投入制御処理Ｓ３１６、第２条投入制御処理Ｓ３１７、第３条投入制御処理Ｓ３１８において設定から解除に変更される場合がある。

【０１４７】

10

全条投入ソレノイド駆動処理Ｓ３１７の後に、全条の投入動作が終了したか否かが判定される（Ｓ３１８）。具体的には、投入動作中フラグが設定されていない場合に全条の投入動作が終了したと判定される。実質的に全ての条の通過許可期間が終了していることと同義である。

【０１４８】

ここで、第１条投入制御処理Ｓ３１６、第２条投入制御処理Ｓ３１７、第３条投入制御処理Ｓ３１８について詳細に説明する。なお、第２条投入制御処理Ｓ３１７、第３条投入制御処理Ｓ３１８は、第１条投入制御処理Ｓ３１６と実質的に同一であるために、第１条投入制御処理Ｓ３１６の説明における「第１条」なる文言を第２条投入制御処理Ｓ３１７では「第２条」と、第３条投入制御処理Ｓ３１８では「第３条」と読み替えることとして、その詳細な説明を省略する。図２５は、第１条投入制御処理の一例を表すフローチャートである。

20

【０１４９】

第１条投入制御処理Ｓ３１６では、まず、第１条の通過許可期間中であるか否かが判定される。具体的には第１条の通過許可残時間情報が「０」であるか否かが判定される（Ｓ４０１）。第１条の通過許可残時間情報が「０」である場合は第１条の通過許可期間外を意味し、第１条の通過許可残時間が「０」を超えて大きい場合は第１条の通過許可期間内を意味する。判定処理Ｓ４０１の後に、第１条の通過位相が変化したかが判定される（Ｓ４０２）。具体的には、直前のタイマ割込み処理のスイッチ読込処理Ｓ１１０８で読み込まれた第１条の通過位相が正規の通過位相パターンのうちの現在選択されている第１条の通過位相（以下、第１条の参照通過位相と称す）と同一であるか否かが判定される。

30

【０１５０】

判定処理Ｓ４０２において第１条の通過位相に変化がないと判定された場合には、第１条の通過許可期間が今回の第１条投入制御処理Ｓ３１６において満了するか否かが判定される（Ｓ４０３）。具体的には、第１条の通過許可残時間情報の現在値から「１」だけ減算した値が「０」であるかによって判定される。なお、ここでは、第１条の通過許可残時間情報は更新されない。第１条の通過許可期間が終了すると判定された場合には、第１条の通過許可残時間情報が「１」だけ減算された値に更新される（「通過許可時間更新処理」Ｓ４０４）。一方、第１条の通過許可期間が終了しないと判定された場合には、第１条の投入フリッカ１４１３ａが通過禁止状態であるか否かが判定される（Ｓ４０５）。具体的には、第１条の通過規制フラグが設定されているか否かが判定される。

40

【０１５１】

なお、第１条の通過規制フラグが設定されている場合は、第１条の投入フリッカ１４１３ａが既に遊技球の流下を禁止しているか、禁止するために移動中であることを意味し、第１条の通過規制フラグが設定されていない場合は、第１条の投入フリッカ１４１３ａが遊技球の流下を許可しているか、許可するために移動中であることを意味している。判定処理Ｓ４０３において肯定判定される場合としては、例えば、（１）第１番目に投入されるべき遊技球が投入予定数振分処理Ｓ３０９で設定された第１条の通過許可期間内に第１条の通過センサ１４１５ａの通過を開始しない場合（球切れの場合）や、（２）第１番目に投入されるべき遊技球が投入予定数振分処理Ｓ３０９で設定された第１条の通過許可期間内

50

に第1条の通過を開始しない場合（球詰まりの場合）や、先行投入された遊技球（以下、先行球とも称す）の第1条の通過センサ1415aの通過開始時に延長された第1条の通過許可期間（後述する通過許可期間延長処理S420）内に先行球に引き続き投入されるべき遊技球（以下、後続球とも称す）が第1条の通過センサ1415aの通過を開始しない場合（球切れの場合）や、（4）先行球の通過開始時に延長された第1条の通過許可期間（後述する通過許可期間延長処理S420）内に後続球が第1条の通過センサ1415aの通過を完了しない場合（球詰まりの場合）が挙げられる。

【0152】

判定処理S405において第1条が通過禁止状態でないと判定された場合には、第1条による再投入を禁止するために第1条の投入動作許可フラグ（投入動作許可情報）が解除される（「再投入禁止設定処理」S406）。なお、第1条の通過許可期間が満了予定であるにも関わらず通過許可状態である場合、第1条において投入されるべきであった少なくとも最後の遊技球の通過が開始されていないために全体としての再投入動作は実行されることとなるが、第1条による再投入動作は行われなないこととなる。

【0153】

再投入禁止設定処理S406の後に、遊技球が第1条の通過センサ1415aを通過中であるか否かが判定される（S407）。遊技球が第1条の通過センサ1415aを通過中である場合は、球詰まりや不正投入装置（図示せず）を用いた不正行為等によって遊技球が第1条の通過許可期間内に第1条の通過センサ1415aの通過を完了していない場合であるので、球式回胴遊技機1010の遊技進行を停止させると共にエラー（通過時間エラー）の発生を報知するために通過時間エラーコマンドがリングバッファに格納される（「通過時間エラー処理」S408）。通過時間エラー処理S408は無限ループとなっており、リセットスイッチ1038bの操作に応じて球式回胴遊技機1010がリセットされるまで継続する。一方、遊技球が通過中でない場合は、第1条における球切れによる第1条の通過許可期間満了予定であるためにエラーとはせずに、第1条の通過規制フラグを解除し（「通過規制情報変更処理」S409）、第1条の通過許可残時間情報に「140」を設定することによって実質的に約200msに相当する時間だけ第1条の通過許可期間を延長する（「通過許可期間延長処理」S410）。

【0154】

第1条の通過許可時間更新処理S404及び通過許可期間延長処理S410の後に、第1条の通過許可期間が終了しているか否かが判定される（S411）。具体的には、第1条の通過許可残時間情報が「0」である場合には第1条の通過許可期間が終了している（通過許可期間外）と判定し、それが「0」でない場合には第1条の通過許可期間が終了していない（通過許可期間内）と判定する。第1条の通過許可期間が終了している場合には、本第1条投入制御処理S312が終了し、第1条の通過許可期間が終了していない場合には、投入動作中フラグが設定されて（「投入動作中情報設定処理」S412）、その後、本第1条投入制御処理S312が終了する。

【0155】

判定処理S402で第1条の通過位相に変化があると判定された場合には、正常な位相変化であるか否かが判定される（S413）。具体的には、直前のタイマ割込み処理のスイッチ読込処理S1108で検知された第1条の通過位相が、正規の通過位相パターンにおいて第1条の参照通過位相の次に順序付けられた通過位相と同一である場合に正常な位相変化であると判定され、それらが異なる場合に正常な位相変化でないと判定する。判定処理S413において第1条の通過位相変化が正常でないと判定された場合には、球式回胴遊技機1010の遊技進行を停止させると共に、エラー（通過順序エラー）の発生を報知するために通過順序エラーコマンド（エラーコマンドの一種）がリングバッファに格納される（「通過順序エラー処理」S414）。通過順序エラー処理S414は無限ループとなっており、リセットスイッチ1038bの操作に応じて球式回胴遊技機1010がリセットされるまで継続する。これにより、何らかの不正行為によって一旦エラーが発生すれば不正行為を継続できないようにできる。一方、第1条の位相変化が正常であると判定

された場合には、第1条の参照通過位相が、正規の通過位相パターンにおける順序に従って現在選択されている通過位相から次の通過位相に循環的に更新される（「参照通過位相更新処理」S 4 1 5）。例えば、第1条の参照通過位相は、現在選択されている通過位相が第1通過位相である場合には第2通過位相に更新され、現在選択されている通過位相が第4通過位相である場合には第1通過位相に更新される。

【0156】

参照通過位相更新処理S 4 1 5の後に、遊技球の通過完了であるか否かと遊技球の通過開始であるか否かが判定される（S 4 1 6, S 4 1 7）。具体的には、判定処理S 4 1 5において、第1条の通過位相が第1通過位相である場合に通過完了であると判定され、第1条の通過位相が第1通過位相である場合に通過完了でないと判定される。また、判定処理S 4 1 6において、第1条の通過位相が第2通過位相である場合に通過開始であると判定され、第1条の通過位相が第2通過位相でない場合に通過開始であると判定される。

10

【0157】

判定処理S 4 1 7において遊技球の通過開始であると判定された場合には、第1条の通過センサS 1 4 1 5 aの通過を開始した遊技球が第1条の最終球（〔系統別最終捕捉媒体〕）であるか否かが判定される（S 4 1 8）。具体的には、第1条の投入残数を「1」だけ減じた値が「0」である場合には通過を開始した遊技球は第1条の最終球であると判定され、その値が「0」でない場合には通過を開始した遊技球は第1条の最終球でないと判定される。なお、この時点では第1条の投入残数の値は更新されない。第1条の最終球の通過開始である場合には、第1条のフリッカ1 4 1 3 aによる流入を禁止させるために第1条の通過規制フラグを解除して（「通過規制情報変更処理」S 4 1 9）、第1条の通過許可残時間情報に「203」が設定されて第1条の通過許可期間が延長される（「通過許可期間延長処理」S 4 2 0）。なお、第1条のフリッカ1 4 1 3 aの流入許可状態から流入禁止状態への状態移行の駆動は、第1条の通過規制フラグの解除後に実行される全条投入ソレノイド駆動処理S 3 1 6（図24参照）において行われる。一方、第1条の最終球の通過開始でない場合には、通過規制情報変更処理S 4 1 9がスキップされて、通過許可期間延長処理S 4 2 0が実行される。その後、判定処理S 4 1 1に移行する。

20

【0158】

判定処理S 4 1 7において遊技球の第1条の通過開始でないと判定された場合には、吊球発生フラグが設定されているか否かと、通過位相が第3通過位相であるか否かが判定される（S 4 2 7, S 4 2 8）。吊球発生フラグが設定されており、かつ第1条の通過位相が第3通過位相である場合には、第1条の通過規制フラグが解除される（「通過規制情報変更処理」S 4 2 9）、その他の場合には、通過規制情報変更処理S 4 2 9がスキップされる。その後、判定処理S 4 0 2において第1条の通過位相に変化がないと判定された場合と同様に、通過判定処理S 4 0 3～投入動作中情報設定処理S 4 1 2が実行される。

30

【0159】

判定処理S 4 1 6において遊技球の第1条の通過完了であると判定された場合には、全投入残数が現在値から「1」だけ減算した値に更新され（「全投入残数更新処理」S 4 2 1）、全投入済数が現在値に「1」だけ加算した値に更新され（「全投入済数更新処理」S 4 2 2）、投入数やベット数等のベット情報の表示を必要に応じて更新し（「ベット情報更新処理」S 4 2 3）、第1条の投入残数を現在値から「1」だけ減算した値に更新する（「条別投入数更新処理」S 4 2 4）。条別投入数更新処理S 4 2 4の後に、第1条の通過センサS 1 4 1 5 aの通過を完了した遊技球が第1条の最終球であるか否かが判定される（S 4 2 5）。具体的には、第1条の投入残数が「0」である場合に通過を完了した遊技球は第1条の最終球であると判定され、第1条の投入残数が「0」でない場合に通過を完了した遊技球は第1条の最終球でないと判定される。判定処理S 4 2 5において第1条の最終球の通過完了であると判定された場合には、第1条の通過許可残時間情報に「0」が設定される。これによって、第1条の通過許可期間が終了する。一方、第1条の最終球の通過完了でない場合には、判定処理S 4 0 2において第1条の通過位相に変化がないと

40

50

判定された場合や判定処理 S 4 1 7 において遊技球の第 1 条の通過開始でないと判定された場合と同様に、通過判定処理 S 4 0 3 ~ 投入動作中情報設定処理 S 4 1 2 が実行される。

【 0 1 6 0 】

第 1 条の通過許可期間に関する処理（通過許可時間更新処理 S 4 0 4、通過許可期間延長処理 S 4 1 2、S 4 2 0 及び通過許可期間終了処理 S 4 2 6）の後に、第 1 条の通過許可期間が終了しているか否かが判定される。具体的には、第 1 条の通過許可残時間情報が「0」である場合には第 1 条の通過許可期間が終了している（通過許可期間外）と判定し、それが「0」でない場合には第 1 条の通過許可期間が終了していない（通過許可期間内）と判定する。第 1 条の通過許可期間が終了している場合には、本第 1 条投入制御処理 S 3 1 2 が終了し、第 1 条の通過許可期間が終了していない場合には、投入動作中フラグが設定されて（「投入動作中情報設定処理」 S 4 2 8）、その後、本第 1 条投入制御処理 S 3 1 2 が終了する。上記のように、第 1 条投入制御処理 S 3 1 4 は、判定処理 S 4 0 1 ~ 通過規制情報変更処理 S 4 2 9 を含んでいる。

10

【 0 1 6 1 】

投入監視処理 S 2 0 6 の後に、図 2 2 に示されたように、上記の投入監視処理 S 2 0 8 内での制御に応じてベットボタン L E D や始動レバー L E D の設定を変更する必要がある場合には、これらの表示を変更させるために各種の L E D の設定を更新する（「スイッチ点灯フラグ更新処理」 S 2 0 7）。スイッチ点灯フラグ更新処理 S 2 0 7 の後に、投入中返却状態であるか否かが判定される（S 2 0 8）。具体的には、遊技者による上皿球返却レバー 1 3 8 6 の操作に基づく返却スイッチ 1 4 4 1 からの返却スイッチ信号がオン状態である場合に投入中返却状態と判定されて、返却スイッチ信号がオン状態である場合に単なる投入中返却状態でないとは判定される。投入中返却状態である場合には、返却スイッチ信号がオフ状態に移行するまで待機すると共に、オフ状態への移行後に所定の時間だけ更に経過するまで待機する（「上皿貯留球返却完了待機処理」 S 2 0 9）。待機が完了すると、既に遊技球の投入が行われている場合には、具体的には、投入済数が「0」でない場合には、投入された個数と同数の遊技球を払い出させるために、投入球払出コマンドが設定される（「投入球返却処理」 S 2 1 0）。なお、投入球返却処理 S 2 1 0 は実質的に返却処理 S 1 4 0 5 と同一の処理である。投入球払出コマンドは払出制御基板 1 0 3 7 a に送信されることとなり、払出制御基板 1 0 3 7 a では投入球払出コマンドの受信に応じて払出装置 1 0 3 3 から投入済数と同数の遊技球を払い出させる。

20

30

【 0 1 6 2 】

その後、各種のベットボタン 1 1 1 4、1 3 0 4 が操作されたとしてもその操作に応じた処理を実行させない期間を決定する投入禁止タイマが設定される（「投入禁止タイマ設定処理」 S 2 1 1）。これによって、所定の時間が経過するまでは各種のベットボタンの操作が無効化される。投入禁止タイマ設定処理 S 2 1 1 の後に、補助通過許可期間が設定される。具体的には、補助通過許可残時間情報に「203」（約 300 m s に相当）が設定される。なお、補助通過許可残時間情報は、タイマ割込み処理におけるセンサ監視処理において、補助通過許可時間情報が「0」を越えて大きい場合に、タイマ割込み処理の実行ごとに「1」だけ減算された値に更新される。補助通過許可期間は遊技球の通過を正常な通過として許容し、その通過個数（補助投入数）が計数される期間である。なお、投入動作中においては、遊技球の通過を正常な通過として許容し、その通過個数が計数される。補助通過許可期間設定処理 S 2 1 2 の後に、投入中又は投入期間返却中である場合にはそれぞれ、投入中フラグ、投入期間中返却中フラグが解除されて、投入期間が完全に終了する（「球処理状態更新処理」 S 2 1 3）。上記のように、遊技球ベット処理 S 1 4 0 6 は、スイッチ L E D 発光制御処理 S 2 0 1 ~ 球処理状態更新処理 S 2 1 3 を含んでいる。

40

【 0 1 6 3 】

遊技球ベット処理 S 1 4 0 6 の終了後に、図 2 1 に示されたように、ベット数が最小規定数未満であるか否かが判定される（S 1 4 0 7）。ベット数が最小規定数未満である場合には、投入エラー処理 S 1 4 0 3 から判定処理 S 1 4 0 7 までは繰り返される。一方、

50

ベット数が最小規定数未満でない場合には、始動レバー 1 1 2 4 の操作に応じた変動開始信号が受信されているか否かが判定される (S 1 4 0 8)。変動開始信号が受信されていない場合には、投入エラー処理 S 1 4 0 3 から判定処理 S 1 4 0 8 までが繰り返される。一方、変動開始信号が受信されている場合には、本変動待機処理 S 1 3 0 4。以上で説明したように処理過程 (S 1 4 0 1 ~ S 1 4 0 8) を経て、変動待機処理 S 1 3 0 4 が完了する。

【 0 1 6 4 】

ここで、上記の遊技球ベット処理 S 1 4 0 6 のフローチャートに従った投入動作について、概ね時系列に沿って参照して説明する。再投入動作を行うことなく投入動作が完了する場合及び球切れの発生に起因する再投入動作が行われる場合について説明する。なお、吊球状態の発生により再投入動作を行う場合については本発明の特徴部分であるために別途に詳細に説明する。図 2 6 は、再投入動作が行われずに投入が完了する投入動作の一例を表すタイミングチャートである。図 2 7 は、球切れによる再投入が実行される投入動作の一例を表すタイミングチャートである。

【 0 1 6 5 】

投入操作許可状態 (S 2 0 3 : Y) にける遊技者によるマックスベットボタン 1 3 0 4 の操作に基づくマックスベット操作信号 (「ベット指示」の一種) の立上りの検知 (t a) に応じて (S 2 0 3 : Y)、まず、通常遊技状態の場合には「 1 5 」から投入済数を減じた値が、一方、特別遊技状態における J A C ゲームの場合には「 5 」から投入済数を減じた値が、投入予定数として設定される (S 2 0 5)。なお、前回の投入制御で投入予定数の投入が完了している場合には、マックスベット操作信号を検知しても実質的な処理を行わない。投入予定数を第 1 条、第 2 条及び第 3 条のうち投入可能な条 (以下、「投入許可条」と称す) に振り分けて条別の投入残数の値が決定される。

【 0 1 6 6 】

投入予定数の振分の完了後に、第 1 条の通過許可残時間情報の更新を実質的に開始させる (t b)。具体的には、第 1 条の通過許可残時間情報の値に所定の許可時間に対応する値 (本形態では、本形態では、約 3 0 0 m s に相当する「 2 0 3 」) が設定される。なお、通過許可残時間情報の値は、「 0 」以上の値である場合にタイマ割込みごとに、つまり、実質的に 1 . 4 9 m s ごとに「 1 」だけ減算される (S 4 0 4)。また、第 1 条の通過規制フラグの設定に応じて、第 1 条の投入ソレノイド 1 4 1 4 a への通電が開始されて第 1 条の投入フリッカ 1 4 1 3 a が作動することとなり (S 3 1 6)、貯留通路 1 4 0 2 a における遊技球の通過が許可されて第 1 条における遊技球の投入が実際的に開始される。なお、第 1 条の通過規制フラグが解除されるまで、第 1 条の投入ソレノイド 1 4 1 3 a への通電を維持する。同様に、第 2 条及び第 3 条における遊技球の投入が実際的に開始される (S 4 1 6)。以下においては、図 2 6 に示されたように、第 1 条、第 2 条及び第 3 条の投入残数の各々の値が「 5 」である場合について説明する。

【 0 1 6 7 】

遊技球の通過が許可されると、貯留通路 1 4 0 2 a から排出通路 1 4 0 6 a への遊技球の流下を開始される。なお、第 1 条の上流通過検出信号及び下流通過検出信号の出力状態は、定期的に監視されており (S 1 1 0 8)、タイマ割込みごとに、前々回の第 1 条の検出位相及び前回の第 1 条の検出位相を前回の第 1 条の検出位相及び今回の第 1 条の検出位相が更新される。

【 0 1 6 8 】

遊技球の流下を開始されると、第 1 条の検出位相が変化するまで (S 4 0 2 : Y)、タイマ割込み間隔ごとに第 1 条投入制御処理 (S 3 1 6) が実行されて、その度に通過許可残時間情報の値が「 1 」だけ減算される (S 4 0 4)。また、第 1 条の通過許可残時間情報の値は「 0 」ではない (S 4 2 7) ために、投入動作中フラグ (投入動作中情報) が設定される。投入動作中フラグは、第 1 条に固有の情報ではなく、第 2 条及び第 3 条に共通の情報であり、投入動作中フラグが判定時 (S 3 1 8) に「 0 」であれば、全条における通過許可残時間情報の値が「 0 」であることを意味する。また、投入動作中フラグは、全

条に対する投入制御処理 S 3 1 6 ~ S 3 1 8 の一巡に応じて「0」に初期化される。なお、実施の形態 1 ~ 3 においてはこのフラグは使用されていない。投入作動中フラグが設定された後に、今回の第 1 条投入制御処理 (S 3 1 6) において通過規制フラグが解除されていないために第 1 条の投入ソレノイド 1 4 1 3 a の状態は変化しない (S 3 1 7)。また、投入動作中フラグが設定されているために、全条における通過許可期間が終了したとは判定されず (S 3 1 8 : N)、タイマ割込み処理の実行を待って次の第 1 条投入制御処理 (S 3 1 6) が実行される。

【0169】

なお、図 2 6 とは異なり、第 1 条の検出位相が変化しないまま (S 4 0 2 : N)、第 1 条の通過許可期間が終了する場合 (通過許可残時間情報の値が「1」である場合) (S 4 0 3) には、第 1 条の投入フリッカ 1 4 1 3 a が通過禁止状態でないために、投入されるべき遊技球が第 1 条の貯留通路 1 4 0 2 a に無いと判断して、後述する球切れ時の処理が実行される。なお、球切れ時の処理の詳細については後述する。また、第 1 条の通過許可残時間情報の値が「0」である場合 (S 4 1 1 : Y) には、投入動作中フラグは設定されない (S 4 1 2 のスキップ)。また、第 1 条の通過規制フラグが解除された場合 (S 4 0 9) には第 1 条の投入ソレノイド 1 4 1 3 a が通過禁止状態に移行する (S 3 1 6)。また、投入動作中フラグが設定されていない場合には、全条における通過許可期間が終了したと判定して (S 3 1 8 : Y)、初投入動作期間が終了する。なお、所定の条件を満たす (S 3 0 4 : Y, S 3 0 5 : N) 場合に再投入動作に移行し、所定の条件を満たさない場合には投入動作が終了する。

【0170】

第 1 条の通過許可期間内 (S 4 0 1 : Y) に第 1 条の上流通過検出信号がオフ状態からオン状態に移行し (t 1 1)、この位相変化は正常な位相変化であるので (S 4 1 3 : Y)、第 1 条の参照通過位相が第 1 通過位相から第 2 通過位相 (基本通過位相) に更新される (S 4 1 5)。また、最終球でない (S 4 1 8 : N) 第 1 球の通過開始 (S 4 1 7 : Y) であるので、第 1 条の通過許可残時間情報の値が所定の時間 T a (約 3 0 0 m s) に対応する値に再設定される (S 4 2 0)。第 1 球の通過開始後において通過許可残時間情報の値が「0」となるまでの期間が第 1 条の通過許可期間 (系統別通過許可期間) である。なお、この期間は、第 1 条における第 1 球の通過開始の時点から第 1 条の第 2 球の通過センサ 1 4 1 5 a の通過開始の時点までの最大許容期間を兼ねている。第 1 条の通過許可残時間情報の値は「0」ではない (S 4 1 1 : N) ために、投入動作中フラグが設定される (S 4 1 2)。

【0171】

なお、図 2 6 とは異なり、検出位相に位相変化があったにも関わらず、正常な位相変化と判定されない場合 (S 4 1 1 : N) には通過順序エラー処理が実行される (S 4 1 3)。

【0172】

その後、第 1 条の通過許可期間内 (S 4 0 1 : Y) に第 1 条の下流通過検出信号がオフ状態からオン状態に移行し (t 1 2)、この位相変化は正常な位相変化であるので (S 4 1 3 : Y)、第 1 条の参照通過位相が第 2 通過位相から第 3 通過位相に更新される (S 4 1 4)。また、通過センサ 1 4 1 5 a の通過開始でも通過完了でもなく (S 4 1 6 : N, S 4 1 7 : N)、通過許可期間の終了でもない (S 4 0 3 : N) ために、第 1 条の通過許可残時間情報の値が「1」だけ減算される (S 4 0 4)。また、減算後の第 1 条の通過許可残時間情報の値は「0」ではない (S 4 1 1) ために、投入動作中フラグが設定される (S 4 1 2)。

【0173】

その後、第 1 条の通過許可期間内 (S 4 0 1 : Y) に第 1 条の上流通過検出信号がオン状態からオフ状態に移行し (t 1 3)、この位相変化は正常な位相変化であるので (S 4 1 1 : Y)、第 1 条の参照通過位相が第 3 通過位相から第 4 通過位相に更新される (S 4 1 4)。また、通過センサ 1 4 1 5 a の通過開始でも通過完了でもなく (S 4 1 6 : N,

S 4 1 7 : N)、通過許可期間の終了でもない (S 4 0 3 : N) ために、第 1 条の通過許可残時間情報の値が「 1 」だけ減算される (S 4 0 4)。また、減算後の第 1 条の通過許可残時間情報の値は「 0 」ではない (S 4 2 9) ために、投入動作中フラグが設定される (S 4 3 0)。

【 0 1 7 4 】

なお、図 2 6 とは異なり、正常な位相変化でないと判定された場合 (S 4 1 3 : N) には、通過順序エラー処理が実行される (S 4 1 4)。また、通過許可期間の終了であると判定された場合 (S 4 0 3 : Y) には、第 1 条を投入許可条としないために投入動作許可フラグが解除され (S 4 0 9)、第 1 条の通過センサ 1 4 1 5 a の通過中である (S 4 0 7 : Y) ために通過時間エラー処理が実行される (S 4 0 8)。

10

【 0 1 7 5 】

その後、第 1 条の通過許可期間内 (S 4 0 1 : Y) に第 1 条の下流通過検出信号がオン状態からオフ状態に移行する (t 1 4)、この位相変化は正常な位相変化であるので (S 4 1 1 : Y)、第 1 条の参照通過位相が第 4 通過位相から第 1 通過位相に更新される (S 4 1 4)。このとき、第 2 球は、まだ、第 1 条の上側素子 1 4 1 5 a 1 には到達しておらず、第 1 条の上流通過検出信号はオフ状態を維持している。また、第 1 球の通過センサ 1 4 1 5 a の通過完了が検知された (S 4 1 6 : Y) ために、全条共通の投入残数が「 1 」だけ減算され (S 4 2 1)、全条共通の投入済数が「 1 」だけ加算され (S 4 2 2)、かつ、第 1 条の投入残数の値が「 1 」だけ減算される (S 4 2 4)。また、ベット数やベット数表示が必要に応じて更新される (S 4 2 3)。その後、第 1 球は最終球でなく (S 4 2 5 : N)、また、第 1 条の通過許可期間の終了でもない (S 4 0 3 : N) ために、第 1 条の通過許可残時間情報の値が「 1 」だけ減算される (S 4 0 4)。また、減算後の第 1 条の通過許可残時間情報の値は「 0 」ではない (S 4 1 1) ために、投入動作中フラグが設定される (S 4 1 1)。

20

【 0 1 7 6 】

なお、図 2 6 とは異なり、第 1 条の通過許可期間の終了であると判定された場合 (S 4 0 3 : Y) であっても、第 1 条の投入フリッカ 1 4 1 3 a が既に通過禁止状態であるために、通過時間エラー処理 (S 4 0 8) が実行されることなく、第 1 条の通過許可残時間情報の値が「 1 」だけ減算される。また、第 1 条において第 1 球が最終球である場合 (S 4 2 5 : Y) には、第 1 条の通過許可残時間情報の値が強制的に「 0 」に設定されて、第 1 条の投入許可期間が終了する (S 4 2 6)。これによって、第 1 条における初投入動作 (投入動作) が完了することとなる。

30

【 0 1 7 7 】

第 1 条の通過センサ 1 4 1 5 a の通過を完了した第 1 球は、排出通路 1 4 0 6 a を更に流下して、第 1 条のカウントセンサ 1 4 1 6 a に向かう。第 1 条のカウントセンサ 1 4 1 6 a の通過が開始されるとカウントセンサ信号がオフ状態からオン状態に移行する (t 1 5)。カウントセンサ信号がオン状態からオフ状態への移行 (t 1 6) によって第 1 条のカウントセンサ 1 4 1 6 a の通過完了が検知されると、補助投入済数が「 1 」だけ加算される (S 9 0 1)。なお、本形態では、条別にカウントセンサ (1 4 1 6 a ~ 1 4 1 6 c) を通過する遊技球の個数は計測しておらず、カウントセンサ 1 4 1 6 a ~ 1 4 1 6 c を通過する遊技球の総数のみを計測している。

40

【 0 1 7 8 】

第 2 条及び第 3 条についても第 1 条の場合と実質的に同一の過程を経て、第 2 条及び第 3 条に対する第 1 球の投入が完了する (t 1 4 ' , t 1 4 ")。また、第 1 条、第 2 条及び第 3 条に対する第 2 球 ~ 第 4 球も第 1 条の第 1 球と同様の過程を経ることによってそれらの投入が完了する (t 2 4 ~ t 4 4 , t 1 4 ' ~ t 4 4 ' , t 1 4 " ~ t 4 4 ")。以下においては、最終球である第 5 球の投入について、最終球でない場合と相違する処理についてのみ詳細に説明する。

【 0 1 7 9 】

第 1 条の通過許可期間内 (S 4 0 1 : Y) に第 1 条の上流通過検出信号がオフ状態から

50

オン状態に移行し (t 5 1)、この位相変化は正常な位相変化であるので (S 4 1 3 : Y)、第 1 条の参照通過位相が第 1 通過位相から第 2 通過位相に更新される (S 4 1 5)。また、最終球である (S 4 1 8 : Y) 第 1 球の通過開始 (S 4 1 7 : Y) であるので、第 1 条の通過規制フラグが解除された後に (S 4 1 9)、第 1 条の通過許可残時間情報の値が所定の時間 T a に対応する値に再設定され (S 4 2 0)、投入動作中フラグが設定される (S 4 1 2)。

【 0 1 8 0 】

その後、第 1 球の場合と同様に、第 1 条の通過許可期間内 (S 4 0 1 : Y) に第 1 条の下流通過検出信号がオフ状態からオン状態に移行し (t 5 2)、その後、第 1 条の通過許可期間内 (S 4 0 1 : Y) に第 1 条の上流通過検出信号がオン状態からオフ状態に移行し (t 5 3)、更にその後、第 1 条の通過許可期間内 (S 4 0 1 : Y) に第 1 条の下流通過検出信号がオン状態からオフ状態に移行する (t 5 4)。第 1 球の場合と同様に、第 5 球の通過センサ 1 4 1 5 a の通過完了の検知 (S 4 1 6 : Y) に応じて、全条共通の投入残数の更新 (S 4 2 1)、全条共通の投入済数の更新 (S 4 2 2)、必要に応じたベット数やベット数表示の更新 (S 4 2 3) 及び第 1 条の投入残数の更新 (S 4 2 4) が行われる。更に、第 5 球は最終球である (S 4 2 5 : Y) ために、第 1 条の通過許可残時間情報の値が強制的に「 0 」に設定され (S 4 2 6)、投入動作中フラグが解除された状態を維持することとなる (S 4 1 2)。

【 0 1 8 1 】

第 1 条における初投入動作が完了した時点において、図 2 6 に示されたように、既に第 2 条及び第 3 条における初投入動作は完了しているために、今回の第 2 条投入制御処理 S 3 1 7 及び第 3 条投入制御処理 S 3 1 8 においても投入動作中フラグが設定されないために、全条の通過許可期間が終了したと判定される (S 3 1 8 : Y)。これによって、初投入動作期間が終了し、実質的に同時に投入動作期間フラグが解除されて投入動作期間が終了する (t c ; S 2 1 5)。なお、投入動作期間の終了に先立ち、マックスベットボタン 1 3 0 4 の操作に応じた処理を実行しない投入操作禁止期間を設け (S 2 1 1)、また、第 1 条のカウントセンサ 1 4 1 6 a を通過する遊技球の個数を計数する期間を所定の時間 T b だけ延長させるために、補助通過許可期間が設定される (S 2 1 2)。なお、第 1 条の第 5 球は投入動作期間が終了した後に、第 1 条のカウントセンサ 1 4 1 6 a を通過完了する (t 5 6) が、補助通過許可期間内であるために (S 8 0 6 : Y)、期間外投入エラーフラグが設定されることはない (S 8 0 8 のスキップ)。

【 0 1 8 2 】

所定数の投入予定数の遊技球の投入が完了した後の始動レバー 1 1 2 4 の操作 (t e) に応じて個数比較タイマが設定され、始動レバー 1 1 2 4 の操作 (t e) から所定の時間 T c が経過した際 (t f) に、投入済数と補助投入済数とが所定の条件 (投入済数 補助投入済数) を満たすかを判定し (S 9 0 6)、所定の条件を満たさない場合には、個数エラーと判断して個数エラーフラグが設定される (S 9 0 7)。個数エラーフラグが設定されると今回の単位遊技の終了後に、遊技進行が強制的に停止されると共に個数エラーの報知が行われる (S 1 4 0 3)。

【 0 1 8 3 】

ここで、再投入動作が行われない場合と球切れの発生によって再投入動作が行われる場合の相違について説明する。図 2 7 は、球無し状態の発生によって再投入動作を行う場合の投入動作の一例を表すタイミングチャートである。図 2 7 においては、第 2 条において、第 2 球の投入で球切れが発生した場合が表されている。

【 0 1 8 4 】

図 2 7 に示されたように、第 2 条の通過許可期間内 (S 4 0 1 : Y に相当) において、第 3 球が第 2 条の通過センサ 1 4 1 5 a の通過を開始せずに第 2 球の第 2 条の通過センサ 1 4 1 5 a の通過開始からの時間が所定の時間 T a に到達する場合 (t 2 7 ' ; S 4 0 3 : Y に相当)、第 2 条を投入許可条としないために第 2 条の投入動作許可フラグが解除される (S 4 0 6)。第 2 条の投入動作許可フラグの解除後に、第 2 条において第 3 球が通

10

20

30

40

50

過センサ 1 4 1 5 b を通過中でないために (S 4 0 7 : N に相当)、第 2 条の投入フリッカ 1 4 1 3 b を通過禁止状態に戻すために第 2 条の通過規制フラグが解除される。第 2 条の通過規制フラグの解除後に、第 2 条の通過許可残時間情報が所定の球切れ待機時間 T d (本形態では、約 2 0 0 m s) に対応する値 (「 7 5 」) に再設定される。これによって、第 1 条における通過許可期間が球切れ待機時間だけ延長される。所定の球切れ待機時間 T d の後に第 2 条における通過許可期間が終了し (S 4 0 3 : Y に相当)、また、既に第 2 条の通過規制フラグは解除されている (S 4 0 5 : Y) ために、第 2 条に割り当てられた 5 球のうち 2 球の投入しか完了しておらず、かつ、第 1 条及び第 3 条は投入許可条であるために、投入動作の完了でないと判定される (S 3 0 4 : N , S 3 0 5 : Y)。また、吊球発生フラグは設定されておらず (S 3 0 7 : N)、第 2 条は投入許可条でないために (S 3 0 7 : Y)、所定の時間 T e だけ待機した (S 5 5 0 8) 後、再投入動作を開始することとなる (t h)。

10

【 0 1 8 5 】

初投入動作期間において第 2 条で投入すべきであったが投入されなかった遊技球の個数 (図 2 7 においては 「 3 」) を投入許可条である第 1 条及び第 3 条のみに振り分ける (S 5 5 0 9)。具体的には、振分における条別の優先度を考慮して、第 3 条に 2 球の投入が割り当てられ、第 1 条に 1 球の投入が割り当てられる。この場合の再投入動作においては、第 3 条における第 2 球及び第 1 条における第 1 球が最終球である。再投入動作が開始されると (t h)、初投入動作の場合と同様にして第 3 条において 2 球及び第 1 条において 1 球の遊技球が投入される。再投入動作において、第 1 条の通過許可期間が終了し (t 6 4)、かつ、第 3 条の通過許可期間が終了する (t 7 4 ") と、再投入動作期間が終了し、この場合には投入予定数の遊技球の投入が完了しているので (S 5 5 0 4 : Y)、実質的に同時に投入動作期間フラグが解除されて投入動作が終了する (t c ; S 2 1 3)。

20

【 0 1 8 6 】

変動待機処理 S 1 3 0 4 の後に、図 2 0 に示されたように、始動レバー 1 1 2 4 が操作された際にハードウェア的にラッチされた乱数カウンタの値が読み出されて R A M 1 0 4 5 a 3 に格納される (「 乱数作成処理 」 S 1 3 0 5)。始動レバー 1 1 2 4 が操作された際に乱数カウンタをハードウェア的にラッチすることによって、始動レバー 1 1 2 4 の操作と乱数値の取得とを時間的に同期させている。なお、ソフトウェアで乱数カウンタの値を読み出すこともできるが、この場合には、始動レバー 1 1 2 4 の操作から乱数値の取得までの時間が、ハードウェア的にラッチする場合よりも不均一になる。

30

【 0 1 8 7 】

乱数作成処理 S 1 3 0 5 の後に、確率設定、ベット数及び遊技状態に応じた乱数テーブルを参照して、乱数作成処理 S 1 3 0 5 で取得した乱数値に応じた当選役が決定され、当選役の種別に応じた当選フラグ (例えば、ビッグボーナス当選フラグ、レギュラーボーナス当選フラグ、チェリー当選フラグ、ベル当選フラグ、スイカ当選フラグ、再遊技当選フラグ) が設定され、当選役の種別を表す当選役コマンドと確率設定の設定値を表す設定値コマンドとが設定される (「 内部抽選処理 」 S 1 3 0 6)。当選役として、例えば、ビッグボーナス役 (以下、 「 B B 」 と称す)、レギュラーボーナス役 (以下、 「 R B 」 と称す)、各種の小役 (本形態では、チェリー役、ベル役、スイカ役)、再遊技役及びハズレ役が挙げられる。なお、単位遊技において複数種類の当選役が選択されてもよい。

40

【 0 1 8 8 】

内部抽選処理 S 1 3 0 6 の後に、当選役、ベット数及び遊技状態に基づいて、R O M 1 0 4 5 a 2 に保持された手動停止制御テーブル群から各回胴 L , M , R の制御に用いる 1 つの手動停止制御テーブルが参照制御テーブルとして選択され、参照制御テーブルのテーブル番号が R A M 1 0 4 5 a 3 の所定の領域に格納される (「 回転初期化処理 」 S 1 3 0 7)。当選役がハズレ以外ときには、この参照制御テーブルに従って、当選役を可能な限り入賞させるために所定の範囲 (5 図柄) 内で余分に回胴を回転させるスベリ制御が行われる。当選役がハズレの場合にも、他の当選役を入賞させないために、同様のスベリ制御が行われる。この参照制御テーブルは、必要に応じて手動停止制御テーブル群から再選

50

扱われることとなる。なお、詳細については後述する回転制御処理 S 1 3 0 9 において説明する。

【 0 1 8 9 】

回転初期化処理 S 1 3 0 7 の後に、図柄変動待機処理 S 1 3 0 8 が実行される。図柄変動待機処理 S 1 3 0 8 では、まず、図柄変動監視タイマによる測定時間が所定の規定時間（例えば、4 . 1 秒）以上であるか否かが判定される。ここで、「図柄変動監視タイマ」は、前回の図柄表示の変動開始時点からの経過時間を測定するタイマである。図柄変動監視タイマの測定時間が所定の規定時間未満である場合には、規定時間の経過を待つ状態（以下、「図柄変動待機状態」と称する）であることを表す図柄変動待機コマンド（内部状態コマンドの一種）がリングバッファに格納される。なお、図柄変動待機状態であることが変動待機状態表示装置（図示せず）によって遊技者に報知される。その後、図柄変動監視タイマの測定時間が所定の規定時間以上となるまで、図柄変動待機状態の報知が行われたまま、図柄変動監視タイマによる測定時間が所定の規定時間以上であるか否かの判定が繰り返される。一方、図柄変動監視タイマの測定時間が所定の規定時間以上である場合には、図柄変動監視タイマがリセットスタートされ、規定時間待機状態の報知を停止し、所定の規定時間が経過した状態であることを表す規定時間経過コマンド（内部状態コマンドの一種）と、外部集中端子板に出力するためのベット数コマンドとがリングバッファに格納される。その後、R A M 1 0 4 5 a 3 の所定の領域における回胴ユニット 1 0 4 3 の各ステッピングモータ 1 0 4 3 L 4 , 1 0 4 3 M 4 , 1 0 4 3 R 4 の駆動制御に関連する情報が回転開始用に初期設定される。例えば、ウェイトタイマの値が「 0 」に設定され、加速カウンタの値が「 2 6 」に設定される。なお、各ステッピングモータ 1 0 4 3 L 4 , 1 0 4 3 M 4 , 1 0 4 3 R 4 の実際の駆動は、タイマ割込み処理の各種の回胴モータ制御処理 S 1 1 0 5 ~ S 1 1 0 7（図 1 6 参照）で制御される。

【 0 1 9 0 】

図柄変動待機処理 S 1 3 0 8 の後に、回胴ユニット 1 0 4 3 における各回胴 L , M , R の回転を制御する回転制御処理 S 1 3 0 9 が実行される。ここで、回転制御処理 S 1 3 0 9 について詳細に説明する。図 2 8 は、回転制御処理の一例を表すフローチャートである。

【 0 1 9 1 】

回転制御処理 S 1 3 0 9 において、R A M 1 0 4 5 a 3 の所定の領域における各回胴 L , M , R の回転に関する情報が初期化され、全ての回胴 L , M , R が回転中であることを表す全回胴回転コマンド（回胴回転情報コマンドの一種）と回胴ユニット 1 0 4 3 において図柄表示変動状態であることを表す図柄変動状態コマンド（内部状態コマンドの一種）とがリングバッファに格納される（「回転開始処理」 S 1 6 0 1）。回転開始処理 S 1 6 0 1 の後に、所定の停止待機時間が経過するまで待機する（「図柄停止待機処理」 S 1 6 0 2）。図柄停止待機処理 S 1 6 0 2 における「所定の停止待機時間」は、各回胴 L , M , R の回転開始から一定速度の定常回転に至るまでに要する平均時間と概ね同一の時間である。図柄停止待機処理 S 1 6 0 2 の後に、全ての回胴 L , M , R の回転が定常回転である否かが判定される（ S 1 6 0 3）。具体的には、それらの回転が定常回転であるか否かは、最後に回転を開始した回胴に対応する回胴位置検出センサ 1 0 4 3 R 7 からの検出信号が受信されているか否かで判定されており、その検出信号が受信されている場合にはそれらの回転は定常回転であると判断し、その検出信号が受信されていないいずれかの回胴の回転は定常回転でないと判断している。それらの回転が定常回転でない場合には、判定処理 S 1 6 0 3 が繰り返し実行される。なお、本形態では全ての回胴 L , M , R は同時に回転を開始する。

【 0 1 9 2 】

判定処理 S 1 6 0 3 において全ての回胴の回転が定常回転であると判定された場合には、自動停止までの図柄表示の変動時間を測定する自動停止タイマを設定する（「自動停止タイマ設定処理」 S 1 6 0 4）。自動停止タイマ設定処理 S 1 6 0 4 の後に、自動停止タイマによる計測時間が規定回転時間を超えているか否かが判定される（ S 1 6 0 5）。自

動停止タイマによる計測時間が規定回転時間を越えていなければ、以下の手動により図柄表示の変動を停止させる処理が実行される。

【 0 1 9 3 】

左回胴停止ボタン 1 1 2 6 L の操作に応じた左停止信号が受信されているか否かが判定される (S 1 6 0 6) 。左停止信号が受信されていない場合には、中回胴停止ボタン 1 1 2 6 M の操作に応じた中停止信号が受信されているか否かが判定される (S 1 6 0 7) 。中停止信号が受信されていない場合には、右回胴停止ボタンの操作に応じた右停止信号が受信されているか否かが判定される (S 1 6 0 8) 。右停止信号が受信されていない場合、つまり、左停止信号、右停止信号及び右停止信号のいずれもが受信されていない場合には、判定処理 S 1 6 0 6 が実行される。

10

【 0 1 9 4 】

判定処理 S 1 6 0 6 において左停止信号が受信されていると判定された場合には、左停止フラグが設定されているか否かが判定される (S 1 6 0 9) 。「左停止フラグ」は、左回胴 L が回転しているか停止しているかを識別するフラグであり、回転初期化処理 S 2 3 0 7 において解除されている。左停止フラグが設定されている場合は、左回胴 L が既に停止していることを表し、左停止フラグが解除されている場合は、左回胴 L が回転していることを表す。左停止フラグが設定されている場合には、判定処理 S 1 6 0 6 が実行され、一方、左停止フラグが解除されている場合には、左回胴停止処理 S 1 6 1 0 が実行される。左回胴停止処理 S 1 6 1 0 において、まず、参照制御テーブルを参照して、左回胴 L を回転させる左ステッピングモータ 1 0 4 3 L 4 が停止される。左ステッピングモータ 1 0 4 3 L 4 の停止後に、左停止フラグが設定され、停止回胴数がインクリメントされ、左回胴 L が停止していることを表す左回胴停止コマンド (回胴回転情報コマンドの一種) 及び左回胴 L の停止図柄を表す左回胴図柄コマンド (停止図柄コマンドの一種) がリングバッファに格納される。「停止回胴数」は、停止している回胴の個数を表し、回転開始処理 S 1 6 0 1 において「 0 」にリセットされる。

20

【 0 1 9 5 】

ここで、左回胴停止処理 S 1 6 1 0 について詳細に説明する。左回胴停止処理 S 1 6 1 0 では、まず、 R A M に 1 0 4 5 a 3 に保持された現在の図柄番号を参照して、停止基準図柄番号が現在の図柄番号に 1 だけ加算した値に設定される。停止基準図柄番号が設定された後に、左回胴 L が 2 番目に停止された回胴である場合には、必要に応じて、現在選択されている参照制御テーブルを他の制御テーブルに変更する。なお、左回胴 L が 2 番目に停止された回胴でない場合には、制御テーブルの変更は行われない。その後、参照制御テーブルを参照して、停止基準図柄番号に応じたスベリ量が抽出され、停止図柄番号にスベリ量を加算した値が停止図柄番号として設定される。なお、停止図柄番号が 2 0 (最大図柄番号) を超える場合には、停止図柄番号が現在の値から 2 1 だけ減算した値に変更される。停止図柄番号が設定された後に、停止間隔タイマが設定される。停止間隔タイマは、次の回胴に対する停止指示を受け付けない期間を計測するタイマである。なお、停止間隔タイマの値は、スベリ量に対応する回転及びその後の回胴の停止までに要する時間を考慮して、それらの最大時間を越える所定の時間に設定される。その後、停止間隔タイマの計測時間が所定の時間を越えた場合に、左停止フラグが設定されて、左回胴停止処理 S 1 6 1 0 が終了する。

30

40

【 0 1 9 6 】

左回胴停止処理 S 1 6 1 0 の後に、停止回胴数が 3 であるか否かが判定される (S 1 6 1 1) 。停止回胴数が 3 でない場合、つまり、少なくとも 1 つの回胴が回転中である場合には、参照制御テーブルの変更が必要であるか否かが判定される (S 1 6 1 2) 。未停止の回胴の停止において参照制御テーブルの変更が必要な場合には、参照制御テーブルが手動停止制御テーブル群から選択された他の手動停止制御テーブルに変更される (「制御テーブル変更処理」 S 1 6 1 3) 。制御テーブル変更処理 S 1 6 1 3 においては、左回胴 L の停止位置と共に中回胴 M 及び右回胴 R のうちの既に停止している回胴の停止位置が参照される。参照制御テーブルの変更が必要な場合としては、例えば、当選役以外の役が入賞

50

する場合が挙げられる。

【 0 1 9 7 】

判定処理 S 1 6 0 7 において中停止信号が受信されていると判定された場合には、中停止フラグが設定されているか否かが判定される (S 1 6 1 4)。「中停止フラグ」は、左停止フラグの場合と同様に、中回胴 M が回転しているか停止しているかを識別するフラグであり、回転開始処理 S 1 6 0 1 において解除されている。中停止フラグが設定されている場合には、判定処理 S 1 6 0 6 が実行される。一方、中停止フラグが解除されている場合には、停止回胴数が 0 であるか否かが判定される (S 1 6 1 5)。停止回胴数が 0 でない場合には、中回胴停止処理 S 1 6 1 7 が実行される。一方、停止回胴数が 0 である場合には、手動停止制御テーブル群のうち所定の手動停止制御テーブルが参照制御テーブルとして再設定され (「制御テーブル再設定処理」 S 1 6 1 6)、制御テーブル再設定処理 S 1 6 1 6 の後に、中回胴停止処理 S 1 6 1 7 が実行される。なお、中回胴停止処理 S 1 6 1 7 は、左回胴停止処理 S 1 6 1 0 の場合と同様の処理である。中回胴停止処理 S 1 6 1 7 において、まず、参照制御テーブルを参照して、中回胴 M を回転させる中ステッピングモータ 1 0 4 3 M 4 が停止される。中ステッピングモータを停止させる際の制御は、左ステッピングモータ 4 3 L 4 を停止させる際の制御と実質的に同一である。中ステッピングモータ 1 0 4 3 M 4 の停止後に、中停止フラグが設定され、停止回胴数がインクリメントされ、かつ、中回胴 M が停止していることを表す中回胴停止コマンド (回胴回転情報コマンドの一種) 及び中回胴 M の停止図柄を表す中回胴図柄コマンド (停止図柄コマンドの一種) がリングバッファに格納される。

【 0 1 9 8 】

中回胴停止処理 S 1 6 1 7 の後に、停止回胴数が 3 であるか否かが判定される (S 1 6 1 8)。停止回胴数が 3 でない場合には、未停止の回胴の停止において参照制御テーブルの変更が必要であるか否かが判定される (S 1 6 1 9)。参照制御テーブルの変更が必要な場合には、参照制御テーブルが手動停止制御テーブル群から選択された他の手動停止制御テーブルに変更される (「制御テーブル変更処理」 S 1 6 2 0)。制御テーブル変更処理 S 1 6 2 0 においては、中回胴 M の停止位置と共に左回胴 L 及び右回胴 R のうちの既に停止している全ての回胴の停止図柄番号が参照される。

【 0 1 9 9 】

判定処理 S 1 6 0 8 において右停止信号が受信されていると判定された場合には、右停止フラグが設定されているか否かが判定される (S 1 6 2 1)。「右停止フラグ」は、左停止フラグ及び中停止フラグの場合と同様に、右回胴 R が回転しているか停止しているかを識別するフラグであり、回転開始処理 S 1 6 0 1 において解除されている。右停止フラグが設定されている場合には、判定処理 S 1 6 0 6 が実行される。一方、右停止フラグが解除されている場合には、停止回胴数が 0 であるか否かが判定される (S 1 6 2 2)。停止回胴数が 0 でない場合には、右回胴停止処理 S 1 6 2 4 が実行される。一方、停止回胴数が 0 である場合には、手動停止制御テーブル群のうち所定の手動停止制御テーブルが参照制御テーブルとして再設定され (「制御テーブル再設定処理」 S 1 6 2 3)、制御テーブル再設定処理 S 1 6 2 3 の後に、右回胴停止処理 S 1 6 2 4 が実行される。なお、右回胴停止処理 S 1 6 1 7 は、左回胴停止処理 S 1 6 1 0 と同様の処理である。右回胴停止処理 S 1 6 1 7 において、まず、参照停止制御テーブルを参照して、右回胴 R を回転させる右ステッピングモータ 1 0 4 3 R 4 が停止される。右ステッピングモータを停止させる際の制御は、左ステッピングモータ 1 0 4 3 L 4 を停止させる際の制御と概ね同一である。右ステッピングモータ 1 0 4 3 R 4 の停止後に、右停止フラグが設定され、停止回胴数がインクリメントされ、かつ、右回胴 R が停止していることを表す右回胴停止コマンド (回胴回転情報コマンドの一種) 及び右回胴の停止図柄を表す右回胴図柄コマンド (停止図柄コマンドの一種) がリングバッファに格納される。

【 0 2 0 0 】

右回胴停止処理 S 1 6 2 4 の後に、停止回胴数が 3 であるか否かが判定される (S 1 6 2 5)。停止回胴数が 3 でない場合には、未停止の回胴の停止において参照制御テーブル

の変更が必要であるか否かが判定される（S 1 6 2 6）。参照制御テーブルの変更が必要な場合には、参照制御テーブルが手動停止制御テーブル群から選択された他の手動停止制御テーブルに変更される（「制御テーブル変更処理」S 1 6 2 7）。制御テーブル変更処理 S 1 6 2 7 においては、右回胴 R の停止位置と共に左回胴 L 及び中回胴 M のうちの既に停止している全ての回胴の停止図柄番号が参照される。

【 0 2 0 1 】

判定処理 S 1 6 0 5 において、自動停止タイマによる計測時間が規定回転時間を越えている場合には、現在回転中の全回胴 L, M, R の回転を停止させる（「自動停止処理」S 1 6 2 8）。自動停止処理 S 1 6 2 8 の後、並びに、判定処理 S 1 6 1 1、判定処理 S 1 6 1 8 及び判定処理 S 1 6 2 5 において停止回胴数が「3」であると判定された場合に、自動停止タイマを解除する。

10

【 0 2 0 2 】

ここで、自動停止処理 S 1 6 2 8 について詳細に説明する。自動停止処理 S 1 6 2 8 では、まず、既に停止している回胴の停止図柄番号（停止位置）を参照して、ROM 1 0 4 5 a 2 に保持された自動停止制御テーブル群から 1 つのテーブルが参照制御テーブルとして設定される。その後に、左停止フラグが設定されているか否かが判定され、左停止フラグが設定されていない場合には、左回胴 L の回転が停止される。次に、中停止フラグが設定されているか否かが判定され、中停止フラグが設定されていない場合には、中回胴 M の回転が停止される。その後に、右停止フラグが設定されているか否かが判定されて、中停止フラグが設定されていない場合には、中回胴 R の回転が停止される。

20

【 0 2 0 3 】

回転制御処理 S 1 3 0 9 の後に、図 2 0 に示されたように、入賞確認処理 S 1 3 1 0 が実行される。入賞確認処理 S 1 3 1 0 において、まず、有効ラインごとの図柄パターンを確認して、当選役以外の役が 1 つでも入賞している場合には、入賞エラーの発生を報知させるためのエラー処理が実行される。一方、当選役のみが入賞している場合には、入賞した全ての当選役に対応する入賞フラグ（例えば、ビッグボーナス入賞フラグ、レギュラーボーナス入賞フラグ、チェリー入賞フラグ、ベル入賞フラグ、スイカ入賞フラグ、再遊技入賞フラグ）が設定される。また、入賞した各当選役に対応する獲得遊技球数が最大獲得遊技球数を超えない範囲内において加算されることによって、最終的に獲得遊技球数が決定される。更に、入賞確認処理 S 1 3 1 0 においては、入賞役の種類を含む入賞役コマンド、入賞ラインの種類を含む入賞ラインコマンド及び入賞エラーの情報を含む入賞役エラーコマンドがリングバッファに格納される。

30

【 0 2 0 4 】

入賞確認処理 S 1 3 1 0 の後に、獲得遊技球数の情報を含む払出コマンドが設定される（「獲得球払出処理」S 1 3 1 1）。獲得遊技球払出処理 S 1 3 1 1 の後に、再遊技処理 S 1 3 1 2 が行われる。再遊技処理 S 1 3 1 2 では、入賞確認処理 S 1 3 1 0 において再遊技入賞フラグが設定されている場合に、内部状態を再遊技に設定する等の各種の処理が行われる。また、次の遊技が再遊技であることを表す再遊技コマンド（内部状態コマンドの一種）がリングバッファに格納される。

【 0 2 0 5 】

40

再遊技処理 S 1 3 1 2 の後に、役物作動中処理 S 1 3 1 3 が行われる。役物作動中処理 S 1 3 1 3 では、ビッグボーナス（BB）役及びレギュラーボーナス（RB）役等の役物作動中の処理が行われる。内部状態がビッグボーナス遊技状態である場合には、小役ゲーム中の制御、小役ゲームから JAC ゲームへの移行制御、JAC ゲーム中の制御、JAC ゲームから小役ゲームへの移行制御及びビッグボーナス遊技状態の終了制御等が行われる。ビッグボーナス遊技状態の終了判定は、その状態中に獲得した遊技球の獲得総数が所定数以上であるか否かによって決定される。獲得総数が獲得規定数以上である場合には、ビッグボーナスの終了処理が行われる。一方、獲得総数が獲得規定数未満である場合には、ビッグボーナスの終了処理がスキップされる。一方、内部状態がレギュラーボーナスである場合には、JAC ゲーム中の制御及びレギュラーボーナス遊技状態の終了制御等が行わ

50

れる。レギュラーボーナスの終了条件も、獲得総数が獲得規定数以上であるか否かによって決定される。

【0206】

役物作動中処理 S 1 3 1 3 の後に、役物作動判定処理 S 1 3 1 4 が行われる。役物作動判定処理 S 1 3 1 4 では、ビッグボーナス役に当選したことを表すビッグボーナス役の当選フラグが設定されており、かつ、ビッグボーナス役が入賞したことを表すビッグボーナス役の入賞フラグが設定されている場合には、ビッグボーナスを開始するための処理を実行する（「B B 開始処理」）。また、レギュラーボーナス役に当選したことを表すレギュラーボーナス役の当選フラグが設定されており、かつレギュラーボーナス役が入賞したことを表すレギュラーボーナスの入賞フラグが設定されている場合には、レギュラーボーナス役を開始するための処理を実行する（「R B 開始処理」）。 10

【0207】

役物作動判定処理 S 1 3 1 4 の後に、遊技進行表示処理 S 1 3 1 5 が実行される。遊技進行表示処理 S 1 3 1 5 では、内部状態がビッグボーナス遊技状態やレギュラーボーナス遊技状態である場合には、J A C ゲームの残りゲーム数や1回のビッグボーナスにおける獲得遊技球の総数等を表示するためのデータが設定される。また、ビッグボーナスやレギュラーボーナス等の終了後に、再遊技の当選確率が通常遊技状態よりも高いリプレイタイム（「R T」）等の特定遊技状態に移行させる場合には、内部状態を特定遊技状態に設定し、特定遊技状態であることを表す特定遊技状態コマンド（内部状態コマンドの一種）をリングバッファに格納する。 20

【0208】

払出制御基板 1 0 3 7 a により実行される制御処理について説明する。払出制御基板 1 0 3 7 a の制御処理は、外部電力の供給再開や電源スイッチ 1 0 3 8 a のオン操作等による復電に伴って起動されるメイン処理と、メイン処理に対して割り込みをかける割り込み処理とに大別される。説明の便宜上、割り込み処理について説明した後に、メイン処理について説明する。なお、割り込み処理としては、主制御基板 1 0 4 5 a からの各種のコマンドの受信に応じて割り込みをかけるコマンド割り込み処理と、定期的（本形態では 2 m s ）に繰返し実行されるタイマ割り込み処理がある。説明の便宜上、まず、割り込み処理について説明した後にメイン処理について説明する。 30

【0209】

まず、コマンド割り込み処理について説明する。コマンド割り込み処理は、払出制御基板 1 0 3 7 a が主制御基板 1 0 4 5 a からのコマンドを受信した場合に実行される。コマンド割り込み処理が実行されると、まず、受信したコマンドが受信用のデータバッファに格納される（「受信コマンド格納処理」）。コマンド受信処理の後に、コマンド受信フラグが設定される（「コマンド受信フラグ設定処理」）。コマンド受信フラグ設定処理の終了により外部割り込み処理は終了する。 30

【0210】

次に、タイマ割り込み処理について説明する。図 2 9 は、払出制御基板 1 0 3 7 a のタイマ割り込み処理の一例を表すフローチャートである。タイマ割り込み処理において、図 2 9 に示されたように、まず、コマンド受信フラグが設定されているか否かが判定される（S 3 1 0 1）。コマンド受信フラグが設定されている場合、受信用のデータバッファに格納されているコマンドを読み出す（「コマンド読出処理」 S 3 1 0 2）。コマンド読出処理 S 3 1 0 2 の後に、コマンド受信フラグが解除される（「コマンド受信フラグ解除処理」 S 3 1 0 3）。コマンド受信フラグ解除処理 S 3 1 0 3 の後に、読み出されたコマンドが払出コマンドであるか否かが判定される（S 3 1 0 4）。払出コマンドである場合には、払出コマンドの種類に応じた賞球個数（払出個数）を賞球個数カウンタに設定する（「賞球個数カウンタ設定処理」 S 3 1 0 5）。一方、読み出されたコマンドが払出コマンドでない場合には、賞球個数カウンタ設定処理 S 3 1 0 5 がスキップされる。判定処理 S 3 1 0 1 においてコマンド受信フラグが設定されていないと判定された場合には、コマンド読出処理 S 3 1 0 2 ~ 賞球個数カウンタ設定処理 S 3 1 0 5 がスキップされる。 40 50

【0211】

次に、オーバーフロー検出スイッチ（図示せず）からの検出信号の状態が確認され、その受信状態に基づいて下皿満タン状態の設定制御がなされる（「下皿満タン状態設定処理」S3106）。具体的には、オーバーフロー検出スイッチが約200msの間に渡り継続して検出されている「下皿満タン中」の場合には、下皿満タン状態が設定され、その他の場合においては下皿満タン状態が解除される。

【0212】

下皿満タン状態設定処理S3106の後に、各球切れ検出装置1035bからの遊技球検出信号の受信状態が確認され、その受信状態に基づいて球有り状態の設定制御がなされる（「球有り状態設定処理」S3107）。具体的には、以下のようにして球有り状態の設定制御がなされる。まず、全ての遊技球検出信号がオン状態であるか否かが判定され、つまり、球通路1033d、1035a内の全てに所定数以上の遊技球が貯留されているか否かが判定される。全ての遊技球検出信号がオン状態である場合には、その状態が2000ms継続しているか否かが確認される。遊技球検出信号のオン状態が約2000ms経過している場合には、全ての球通路1035a内に所定数（本形態では20個）以上の遊技球があることになるので、球有りフラグが設定されて球有り状態設定処理S4007が終了し、遊技球検出信号のオン状態が約2000ms経過していない場合には、そのまま球有り状態設定処理S3106が終了する。一方、遊技球検出信号のうち少なくとも1つがオフ状態である場合には、その状態が約200ms継続しているか否かが判定され、その状態が約200ms経過している場合には、球有りフラグが解除されて球有り状態設定処理S3107が終了し、その状態が約200ms継続していない場合には、そのまま球有り状態設定処理S3107が終了する。

【0213】

球有り状態設定処理S3107の後に、下皿満タン状態設定処理S3106又は球有り状態設定処理S3107における状態が報知すべき状態である場合に、その状態が報知される（「状態報知処理」S3108）。具体的には、「下皿球満タン中」の場合に、スピーカ1106、1204からの音声によりその旨を遊技者に知らせたり、液晶表示装置1042により画像によりその旨を遊技者に知らせたりする。また、遊技球タンク1032内に遊技球が貯留されてない場合（球有りフラグが解除されている場合）にも同様にその旨を遊技者に知らせたりする。

【0214】

状態報知処理S3108の後に、賞球払出不可状態か否かが判定される（S3109）。なお、賞球払出不可状態とは、貸球の払い出しが現在実行中の場合である。賞球払出不可状態でない場合には、賞球個数カウンタの値が「0」であるか否かが判定される（S3110）。賞球個数カウンタの値が「0」である場合には、払出コマンドに基づいて払い出す遊技球がないので、S3112の処理へ移行し、賞球個数カウンタの値が「0」でなければ、払出コマンドに基づいて払い出す遊技球があるので、払出状態カウンタに「1」を設定する（「払出状態カウンタ設定処理」S3111）。判定処理S3109において賞球払出不可状態であると判定された場合や判定処理S3110において賞球個数カウンタの値が「0」である場合には、次の処理S3112に移行する。

【0215】

次に、貸球払出不可状態であるか否かが判定される（S3112）。なお、貸球払出不可状態とは、賞球の払い出しが現在実行中の場合である。貸球払出不可状態でない場合、カードユニットから貸球払出要求信号を受信しているか否かが判定される（S3113）。貸球払出要求信号を受信している場合には、賞球の払い出しを行うために払出状態カウンタに「2」を設定する（「払出状態カウンタ設定処理」S3114）。一方、貸球払出要求信号を受信していない場合には、払出状態カウンタ設定処理S3114がスキップされる。また、S3112において貸球払出不可状態であると判定された場合、判定処理S3113及び払出状態カウンタ設定処理S3114がスキップされる。その後に、払出タイマ割込実行フラグを設定する（「払出タイマ割込実行フラグ設定処理」S3115）。

【0216】

払出制御基板1037aにおけるメイン処理について説明する。図30は、払出制御基板のメイン処理の一例を表すフローチャートである。メイン処理では、まず、図30に示されたように、CPU周辺のレジスタ群やI/O装置等に対する各種の設定が行われる(「初期設定処理」S3201)。初期設定処理S3201の後に、RAM1037a3へのアクセスが許可され(「RAMアクセス許可処理」S3202)、外部割込みベクタが設定される(「外部割込みベクタ設定処理」S3203)。外部割込みベクタ設定処理S3203の後に、RAM1037a3の全ての領域を「0」にクリアした(S3204)後に、RAM1037a3に初期値が設定され(「RAM初期設定処理」S4105)、CPU37a1の他の周辺デバイスの初期設定が行われる(「CPU周辺デバイス初期設定処理」S3206)。CPU周辺デバイス初期設定処理S3206の後に、割込み許可が設定され(S3207)、遊技球払出処理S3208が繰り返し実行される。通常ゲーム時には主制御基板1045aからの払出コマンドの受信に応じて払出コマンドの種類に基づいた賞球数の遊技球を払い出すと共に、貸球払出要求がされた場合に25個の遊技球を払い出す処理である。

10

【0217】

ここで、遊技球払出処理S3208について詳細に説明する。図31は、遊技球払出処理の一例を表すフローチャートである。遊技球払出処理S3208では、図31に示されたように、まず、払出状態カウンタの値が「0」であるか否かが判定される(S3301)。払出状態カウンタが「0」である場合、つまり、払出コマンドが受信されていない場合、カウントセンサ33hからのカウントスイッチ信号の受信が検知されているか否かが判定される(S3302)。カウントスイッチ信号の受信が検知されている場合には、主制御基板1045aにカウント信号の出力するための処理を行う(「カウント信号出力処理」S3303)。一方、カウントスイッチ信号の受信が検知されていない場合には、カウント信号出力処理S3303がスキップされる。また、判定処理S3301において払出状態カウンタの値が「0」以外であると判定された場合には、判定処理S3302及びカウント信号出力処理S3303がスキップされる。

20

【0218】

次に、球有りフラグが設定されているか否かが判定される(S3304)。球有りフラグが設定されていない場合、ケースレール1035の球通路1035a内に所定数以上の遊技球が貯留されていない状態であるために遊技球の払い出しを行えないので、遊技球払出処理S3208が終了する。一方、球有りフラグが設定されている場合、遊技球の払い出しを行うためにS3305以降の処理へ移行する。

30

【0219】

判定処理S3304において球有りフラグが設定されていると判定された場合には、払出状態カウンタの値が確認され(S3305, S3307)、その値が「1」でもなく「2」でもない場合には、遊技球を払い出す状況でないので、遊技球払出処理S3208が終了する。払出状態カウンタの値が「1」である場合には、払出コマンドに基づいた遊技球の払い出しを行う状態であるので、賞球個数カウンタの値を総払出個数カウンタに設定する(「総払出個数カウンタ設定処理」S3306)。一方、払出状態カウンタの値が「2」である場合には、総払出個数カウンタの値に「25」を設定する(「総払出個数カウンタ設定処理」S3308)。総払出個数カウンタの値として「25」を設定するのは、本実施形態では、貸球払出要求信号を1回受信する毎に、遊技球を25個ずつ払い出すからである。

40

【0220】

総払出個数カウンタ設定処理S3306, S3308において、総払出個数カウンタの値が設定されると、第1条～第4条払出リトライフラグをそれぞれ設定して(「全条のリトライフラグ設定処理」S3309)、4つの球通路1033dのすべてについて、払出処理が行われるように初期設定する。全条の払出リトライフラグ設定処理S3309の後に、主制御基板1045aへの払出中信号の出力が開始される(「払出中信号出力開始処

50

理」S 3 3 1 0)。

【0 2 2 1】

払出中信号出力開始処理S 3 3 1 0の後に、いずれかの払出リトライフラグが設定されているか否かを判定し(S 3 3 1 1)、全ての払出リトライフラグが設定されていなければ、エラー処理を実行して、遊技球の未払出がある状態で払出が不能となったことを報知する(「エラー処理」S 3 3 1 2)。エラー処理S 3 3 1 2は無限ループとなっており、該エラーは、球式回胴遊技機10をリセットすることによって解消できる。一方、いずれかの払出リトライフラグが設定されていれば、総払出個数カウンタの値が「0」であるか否かが判定され(S 3 3 1 3)、総払出個数カウンタの値が「0」であれば、払出状態カウンタの値が「2」であるか否かが判定される(S 3 3 1 4)。払出状態カウンタの値が「2」であれば、貸出終了信号をC Rユニットに出力し(「貸出終了信号出力処理」S 3 3 1 5)、一方、払出状態カウンタの値が「2」でなければ、貸球払出要求信号に基づく払い出しでないので、貸出終了信号出力処理S 3 3 1 5がスキップされる。次に、払出状態カウンタの値に「0」が設定され(「払出状態カウンタ初期化处理」S 3 3 1 6)、払出中信号の出力を停止させて(「払出中信号出力停止処理」S 3 3 2 8)、遊技球払出処理S 3 3 0 8が終了する。なお、払出状態カウンタの値に「0」が設定されると、賞球払出が禁止状態となると共に貸球払出が禁止状態となる。

10

【0 2 2 2】

なお、判定処理S 3 3 1 3の前に、いずれかの条の払出リトライフラグが解除されているか否かを確認し、1つの条でも払出リトライフラグが設定されていなければ、球詰まりなどの異常が発生している可能性があるので、エラー処理を行うよう構成しても良い。即ち、払出装置1033の球通路1033dのうち1つでも詰まっていれば、ケースレール1035の球通路1035aに80個以上の遊技球が貯留されていたとしても、遊技球の払い出しが確実に行えない場合があるが、エラー処理を実行して異常を解除するよう促すことで、遊技球の払い出しを確実に行うことができる。

20

【0 2 2 3】

判定処理S 3 3 1 3において総払出個数カウンタの値が「0」でなければ、全条の払出リトライフラグが設定されているか否かを判定する(S 3 3 1 7)。判定処理S 3 3 1 7において、いずれかの払出リトライフラグが解除されていれば、後述するようにいずれかの条において遊技球の払い出しが滞ったこととなるので、遊技球を再振り分けする前に所定時間待機し(「ウェイト処理」S 3 3 1 8)、その後に、払出個数振分処理S 3 3 1 9へ移行する。なお、本形態では、ウェイト処理S 4 2 1 8におけるウェイト時間は、80msである。このウェイト処理S 4 2 1 8は、払出フリッカ1033bによって遊技球の球通路1033dが閉鎖された場合における払出通路1033eよりも上流側にある遊技球のばたつきを抑制するために設けられている。また、払出フリッカ1033bを作動させる払出ソレノイド1033cの駆動における電圧の過渡応答を正確に判定するために設けられる。一方、全条の払出リトライフラグが設定されている場合には、ウェイト処理S 3 3 1 8を行わずに払出個数振分処理S 3 3 1 9へ移行する。

30

【0 2 2 4】

遊技球の払出が行われる4つの球通路1033dで均等に遊技球の払い出しを行うために、各球通路がそれぞれ何個ずつ払い出すかの払出予定個数を振り分ける(「払出個数振分処理」S 3 3 1 9)。払出個数振分処理S 3 3 1 9の後に、払出タイマ割込実行フラグが設定されているか否かが判定される(S 3 3 2 0)。払出タイマ割込実行フラグが設定されていれば、払出条ポインタへ最大値「4」を設定する(「払出条ポインタ最大値設定処理」S 3 3 2 1)。払出条ポインタ最大値設定処理S 3 3 2 1の後に、払出個数振分処理S 3 3 1 9によって各球通路に対して振り分けられ、各球通路33dにおいて払い出しが開始された際の遊技球の個数をカウントすると共に、その払い出しの終了を管理する処理を実行する(「払出実行処理」S 3 3 2 2)。払出実行処理S 3 3 2 2の後に、払出条ポインタが最小値「1」であるか否かが判定される(S 3 3 2 3)。払出条ポインタが「1」でなければ、払出条ポインタの値を「1」だけ減少させて(「払出条ポインタ減算処

40

50

理」S 3 3 2 4)、払出実行処理S 4 2 2 2に戻る。一方、払出条ポインタが「1」であれば、各払出ソレノイド作動フラグに基づいて各払出ソレノイド1 0 3 3 cが駆動される(「全条の払出ソレノイド作動制御処理」S 3 3 2 5)。具体的には、各条において、払出ソレノイド作動フラグが新たに設定された場合には払出ソレノイド1 0 3 3 cがオン状態に変更され、払出ソレノイド作動フラグが既に設定されていた場合には払出ソレノイド1 0 3 3 cのオン状態が維持され、払出ソレノイド作動フラグが新たに解除された場合には払出ソレノイド1 0 3 3 cがオフ状態に変更され、払出ソレノイド作動フラグが既に解除されていた場合には払出ソレノイド1 0 3 3 cのオフ状態が維持される。

【0 2 2 5】

全条の払出ソレノイド作動制御処理S 3 3 2 5の後に、払出し全条の払出遊技球カウンタの値が「0」であるか否かが判定される(S 3 3 2 6)。全ての払出遊技球カウンタの値が「0」である場合には、判定処理S 3 3 1 1に戻る。一方、いずれかの払出遊技球カウンタの値が「0」でなければ、払出タイマ割込み実行フラグを解除して(「払出タイマ割込み実行フラグ解除処理」S 3 3 2 8)、判定処理S 3 3 2 0に戻る。以上のように、遊技球払出処理S 3 2 0 8は、判定処理S 3 3 0 1～払出中信号送信停止処理S 3 3 2 8によって実現される。

【0 2 2 6】

副制御基板1 0 4 7 aにより実行される制御処理について説明する。副制御基板1 0 4 7 aの制御処理は、外部電力の停電からの復帰や電源のオン等による電源復帰に伴い起動されるメイン処理と、メイン処理に対して割り込みをかける割込み処理とに大別される。説明の便宜上、割り込み処理について説明した後に、メイン処理について説明する。割込み処理としては、定期的に割り込みをかける内部割込み処理であるタイマ割込み処理と、主制御基板1 0 4 5 aからのコマンド送信に基づく外部割込み処理であるコマンド割込み処理とがある。

【0 2 2 7】

タイマ割込み処理は、概ね1 m sの周期で実行される。タイマ割込み処理では、まず、割込みフラグが読み込まれ、各種の割込みのうちのタイマ割込みである場合には、タイマ割込みタイマカウンタの値が現在値に「1」だけ加算した値に更新される(「割込みタイマカウンタ更新処理」)。

【0 2 2 8】

また、コマンド割込み処理は、主制御基板1 0 4 5 aからのコマンド送信に関するストローブ信号の受信に応じて実行される。主制御基板1 0 4 5 aにおけるコマンド送信は概ね1 . 4 9 m sの周期で行われるために、本処理は、概ね1 . 4 9 m sの周期で実行される。コマンド割込み処理では、ストローブ信号の引き続いて送信されてる各種のコマンドを受信する(「コマンド受信処理」)。

【0 2 2 9】

副制御基板1 0 4 7 aで実行されるメイン処理について詳細に説明する。図3 2は、副制御基板のメイン処理の一例を表すフローチャートである。

【0 2 3 0】

メイン処理では、まず、電源制御基板1 0 3 8 'からの内部電力の供給に応じて、副制御基板1 0 4 7 a自身の初期化及び副制御基板1 0 4 7 aに接続された液晶表示装置1 0 4 2等の周辺装置の初期化が行われる(「初期化処理」S 4 1 0 1)。初期化処理S 4 2 0 1の後に、システム状態が電圧低下状態であるか否かが判定される(S 4 1 0 2)。ここで、システム状態は、供給電圧が所定の電圧以下であることを表す電圧低下状態と、副制御基板1 0 4 7 a及び副制御基板1 0 4 7 aに接続された周辺装置が初期化中であることを表す初期化状態と、供給電圧が所定の電圧であって通常遊技を行えることを表す通常状態とを含意する。なお、初期化状態は、初期化処理S 4 1 0 1の実行中に選択される。

【0 2 3 1】

システム状態が電圧低下状態でない場合には、割込みタイマカウンタの値に変更があるか否かが判定される(S 4 1 0 3)。割込みタイマカウンタの値に変更がある場合には、

10

20

30

40

50

割込みタイマカウンタの値が現在値に「1」だけ減算した値に更新される（「割込みタイマカウンタ更新処理」S 4 1 0 4）。割込みタイマカウンタ更新処理 S 4 1 0 4 の後に、後述する周期タイマ処理 S 4 1 0 5 が行われる。周期タイマ処理 S 4 1 0 5 の後に、システム状態が電圧低下状態であるか否かが判定され（S 4 1 0 6）、システム状態が電圧低下状態でない場合には、コマンド割込み処理において主制御基板 1 0 4 5 a からの何らかのコマンドが受信されているか否かが判定される（S 4 1 0 7）。コマンドが受信されている場合には後述する受信コマンド確認処理 S 4 1 0 8 が行われた後に演出の詳細を決定する乱数のベース値が更新され（「乱数ベース値更新処理」S 4 1 0 9）、一方、コマンドが受信されていない場合には受信コマンド確認処理 S 4 1 0 8 がスキップされて乱数ベース値更新処理 S 4 1 0 9 が実行される。乱数ベース値更新処理 S 4 1 0 9 の後に、判定処理 S 4 1 0 2 に戻る。

10

【0 2 3 2】

判定処理 S 4 1 0 2 及び判定処理 S 4 1 0 6 においてシステム状態が電圧低下状態であると判定された場合には、レジスタデータやスタックデータが外部 R A M に保存される（「バックアップ処理」S 4 1 1 0）。バックアップ処理 S 4 1 1 0 の後に、システム状態が電圧低下状態であるか否かが判定される（S 4 1 1 1）。システム状態が電圧低下状態である場合には、判定処理 S 4 1 1 1 が繰り返し実行される。一方、電圧低下状態でない場合には、電圧低下状態の解消がノイズ等による誤作動でないことを確認するために所定の時間（本形態においては 3 0 m s）待機する（「ウェイト処理」S 4 1 1 2）。ウェイト処理 S 4 1 1 2 の後に、再度、システム状態が電圧低下状態であるか否かを再度判定する（S 4 1 1 3）。システム状態が電圧低下状態である場合には、判定処理 S 4 1 1 1 に戻る。一方、システム状態が電圧低下状態でない場合には、内部電力の供給が正常に再開したと判断して、メイン処理を起動するための処理を行う（「起動処理」S 4 1 1 4）。起動処理 S 4 1 1 4 の後に、初期化処理 S 4 1 0 1 に戻り、メイン処理が再開される。

20

【0 2 3 3】

ここで、受信コマンド確認処理 S 4 1 0 8 について詳細に説明する。図 3 3 は、受信コマンド確認処理の一例を表すフローチャートである。受信コマンド確認処理 S 4 1 0 8 では、まず、受信されているコマンドの種類が判別される（S 4 2 0 1）。具体的には、受信バッファに格納されているコマンドからその上位バイト（8 ビット）に含まれるコマンド識別情報を抽出して、抽出されたコマンド識別情報に応じた処理に移行させる。受信バッファに複数のコマンドが格納されている場合には、受信順序に従って順次処理する。以下において、各コマンド識別情報に応じた処理について説明する。

30

【0 2 3 4】

判定処理 S 4 2 0 1 において受信コマンドが停止図柄コマンドであると判定された場合には、において、停止図柄コマンドの下位バイトの情報を抽出して、その情報に基づいて各リールの停止図柄を判別し、全ての停止図柄による組合せパターンに基づいて副制御基板 1 0 4 7 a に接続された各種の周辺装置による演出の種類が選択される（「停止図柄コマンド処理」S 4 2 0 2）。例えば、左回胴 L、中回胴 M 及び右回胴 R のうち 2 つの回胴が停止しており、少なくとも 1 つの有効ラインに所定の図柄パターンが停止している場合に、各種の音響演出から所定の音響演出及び各種の発光演出から所定の発光演出の選択が行われる。所定の図柄パターンとしては、例えば、「7」図柄及び「青年」図柄の同一種類の 2 つ揃い、「B A R」図柄の 2 つ揃いが挙げられる。

40

【0 2 3 5】

判定処理 S 4 2 0 1 において受信コマンドが払出エラーコマンドや投入エラーコマンド等のエラーコマンドであると判定された場合には、エラーコマンドの下位バイトの情報が抽出され、その情報に基づいて各種の周辺装置によるエラー報知の種類が決定される（「エラーコマンド処理」S 4 2 0 3）。

【0 2 3 6】

判定処理 S 4 2 0 1 において受信コマンドが復電コマンド及びリセットコマンド等の初期化コマンドであると判定された場合には、初期化コマンドの下位バイトの情報が抽出さ

50

れ、抽出された下位バイトの値に基づいて副制御基板 1 0 4 7 a 自体及び副制御基板 1 0 4 7 a に接続された各種の周辺装置が初期化される（「初期化コマンド処理」 S 4 2 0 4 ）。

【 0 2 3 7 】

判定処理 S 4 2 0 1 において受信コマンドが再遊技コマンド、ビッグボーナスコマンド、レギュラーボーナスコマンド等の内部状態コマンドであると判定された場合には、内部状態コマンドの下位バイトの情報（内部状態の種類）が抽出され、その情報に基づいて各種の周辺装置による演出の種類が決定される（「内部状態コマンド処理」 S 4 2 0 5 ）。

【 0 2 3 8 】

判定処理 S 4 2 0 1 において受信コマンドがビッグボーナス役当選コマンド、レギュラーボーナス役当選コマンド、再遊技役当選コマンド、各種の小役の当選コマンド等の抽選結果コマンドであると判定された場合には、抽選結果コマンドの下位バイトの情報（当選役の種類）が抽出され、その情報や乱数による抽選結果に基づいて各種の周辺装置による演出の種類が決定される（「抽選結果コマンド処理」 S 4 2 0 6 ）。

10

【 0 2 3 9 】

判定処理 S 4 2 0 1 において受信コマンドが再遊技入賞コマンド、ビッグボーナス入賞コマンド、レギュラーボーナス入賞コマンド、各種の小役の入賞コマンド等の入賞図柄コマンドであると判定された場合には、入賞図柄コマンドの下位バイトの情報（入賞図柄の種類）が抽出され、その情報に基づいて各種の周辺装置による演出の種類が決定される（「入賞図柄コマンド処理」 S 4 2 0 7 ）。

20

【 0 2 4 0 】

判定処理 S 4 2 0 1 において設定変更コマンドであると判定された場合には、各種の周辺装置による報知の種類が決定される（「確率設定値処理」 S 4 2 0 8 ）。

【 0 2 4 1 】

判定処理 S 4 2 0 1 において受信コマンドが入賞図柄パターンの表示された有効ラインに応じた入賞ラインコマンドであると判定された場合には、入賞ラインコマンドの下位バイトの情報（入賞ラインの種類）が抽出され、その情報に基づいて各種の周辺装置による演出の種類が決定される（「入賞ラインコマンド処理」 S 4 2 0 9 ）。

【 0 2 4 2 】

判定処理 S 4 2 0 1 において受信コマンドが各種の回胴 L , M , R の停止コマンド等の回胴回転情報コマンドであると判定された場合には、回胴回転情報コマンドの下位バイトの情報（停止回胴の種類）が抽出され、その情報に基づいて各種の周辺装置による演出の種類が決定される（「回胴回転情報コマンド処理」 S 4 2 1 0 ）。

30

【 0 2 4 3 】

判定処理 S 4 2 0 1 において受信コマンドが獲得球数コマンドであると判定された場合には、獲得球数コマンドの下位バイトの情報（獲得球数）が抽出し、その情報に基づいて各種の周辺装置による演出の種類が決定される（「獲得球数コマンド処理」 S 4 2 1 1 ）。

【 0 2 4 4 】

判定処理 S 4 2 0 1 において受信コマンドが最大ベットコマンド等のベットコマンドであると判定された場合には、ベットコマンドの下位バイトの情報（ベット数）が抽出され、その情報に基づいて各種の周辺装置による演出の種類が決定される（「ベットコマンド処理」 S 4 2 1 2 ）。

40

【 0 2 4 5 】

判定処理 S 4 2 0 1 において受信コマンドが J A C 最大ゲーム数コマンドであると判定された場合には、J A C 最大ゲーム数コマンドの下位バイトの情報（J A C 最大ゲーム数）が抽出され、その情報に基づいて各種の周辺装置による演出の種類が決定される（「J A C 最大ゲーム数コマンド処理」 S 4 2 1 3 ）。

【 0 2 4 6 】

判定処理 S 4 2 0 1 において受信コマンドが J A C ラウンド数コマンドであると判定さ

50

れた場合には、ＪＡＣラウンド数コマンドの下位バイトの情報（ＪＡＣラウンド数）が抽出され、その情報に基づいて各種の周辺装置による報知の種類が決定される（「ＪＡＣラウンド数コマンド処理」Ｓ４２１４）。

【０２４７】

判定処理Ｓ４２０１において受信コマンドが設定値コマンドであると判定された場合には、設定値コマンドの下位バイトの情報（確立設定値）が抽出され、その情報に基づいて各種の周辺装置による報知の種類が決定される（「確率設定値情報処理」Ｓ４２１５）。

【０２４８】

判定処理Ｓ４２０１において受信コマンドが賞球の払出し開始時に設定される獲得球払出開始コマンド、賞球の獲得球払出終了コマンド等の球放出コマンドであると判定された場合には、球放出コマンドの下位バイトの情報（開始又は終了を表す数値）が抽出され、その情報に基づいて各種の周辺装置による報知の種類や報知の期間が決定される（「球放出コマンド処理」Ｓ４２１６）。

10

【０２４９】

判定処理Ｓ４２０１において受信コマンドが主制御基板１０４５ａで決定された演出に関連する演出情報コマンドであると判定された場合には、演出情報コマンドの下位バイトの情報（演出情報の種類）が抽出され、その情報や乱数を用いた抽選結果に基づいて各種の周辺装置による演出の種類が決定される（「演出情報コマンド処理」Ｓ４２１７）。

【０２５０】

判定処理Ｓ４２０１において受信コマンドがベット数コマンド等の球情報コマンドであると判定された場合には、球情報コマンドの下位バイトの情報（最終ベット数）が抽出され、その情報に基づいて各種の周辺装置による演出の種類が決定される（「球情報コマンド処理」Ｓ４２１８）。

20

【０２５１】

ここで、副制御基板１０４７ａのメイン処理における周期タイマ処理Ｓ４１０５について詳細に説明する。図３４は、周期タイマ処理の一例を表すフローチャートである。タイマ割込み処理が実質的に１ｍｓごとに実行されることによって、周期タイマ処理Ｓ４１０５も実質的に１ｍｓごとに実行される。

【０２５２】

周期タイマ処理４１０５では、まず、起動処理Ｓ４１１４（図３２参照）の実行後の２秒以内に主制御基板１０４５ａから何らかのコマンドが受信されているか否かが確認され、主制御基板１０４５ａから何らかのコマンドも受信していない場合には、主制御基板１０４５ａの起動が正常に行われなかったと判断してエラー発生を報知する処理が行われる（「起動時コマンド確認処理」Ｓ４３０１）。

30

【０２５３】

起動時コマンド確認処理Ｓ４３０１の後に、受信コマンド確認処理Ｓ４１０８（図３３参照）において受信が確認された各種のコマンドに応じて、液晶表示装置１０４２、スピーカ１１０６、１２０４、各種の効果ＬＥＤカバー部１１０４、１１０８、１１１０で被覆された発光装置（図示せず）、各種の発光装置１１３２、１１３４Ｌ１等の実際の駆動制御が行われる（「デバイス制御処理」Ｓ４３０２）。

40

【０２５４】

デバイス制御処理Ｓ４３０２の後に、システム状態に変化があるか否かが判定され、判定結果に応じて、初期化状態を表す初期化中フラグが設定又は解除される（「システム状態変更処理」Ｓ４３０３）。なお、電圧低下フラグ及び初期化中フラグが解除されている場合には、システム状態は通常状態であるとみなされる。システム状態変更処理Ｓ４３０３の後に、電源基板１０３８'から供給される内部電力の電圧が所定の電圧以下であるか否かが判定され、内部電圧が所定の電圧以下の場合には、電圧低下フラグが解除されていれば電圧低下フラグが設定され、一方、内部電圧が所定の電圧以下でない場合には、電圧低下フラグが設定されていれば電圧低下フラグが解除される（「電圧監視処理」Ｓ４３０４）。電圧監視処理Ｓ４３０４の後に、長周期タイマカウンタが現在値に周期タイマカウ

50

ンタの値を加算した値に更新される（「長周期タイマカウンタ更新処理」Ｓ４３０５）。

【０２５５】

長周期タイマカウンタ更新処理Ｓ４３０５の後に、長周期タイマカウンタの値が「１０」以上であるか否かが判定される（Ｓ４３０６）。判定処理Ｓ４３０５によって、概ね周期タイマカウンタの所定の回数（本形態では１０回）の更新ごとに、以下の処理（Ｓ４３０７～Ｓ４３１２）が実行されることになる。本形態では、周期タイマカウンタの更新が概ね１ｍｓごとに行われるために、以下の処理（Ｓ４３０７～Ｓ４３１２）は、概ね１０ｍｓごとに行われることになる。

【０２５６】

判定処理２４０２において長周期タイマカウンタの値が規定間引き数（本形態では、「１０」）未満であると判定された場合には、本処理は終了する。一方、長周期タイマカウンタの値が「１０」以上である場合には、長周期タイマカウンタの値が現在値から規定間引き数「１０」だけ減算された値に更新される（「長周期タイマカウンタの規定間引き数減算処理」Ｓ４３０７）。規定間引き数減算処理Ｓ４３０７の後に、発光演出中又は発光報知中において、選択されている所定の発光演出パターン又は発光報知パターンを構成する発光単位データが選択され、選択された発光単位データが出力用のデータバッファに格納される（「発光データ更新処理」Ｓ４３０８）。ここで、各発光演出パターンは、複数の発光単位データで構成されている。各発光演出パターンを構成する発光単位データは、副制御基板１０４７ａのＲＯＭに記憶されており、受信コマンド確認処理Ｓ４１０８において選択される。なお、格納された発光単位データはデバイス制御処理４３０２において所望の発光装置に出力される。発光報知変更処理が繰り返し実行されることによって発光単位データが順次に変更され、所定の発光パターンの発光演出又は発光報知が行われることとなる。

【０２５７】

発光データ更新処理Ｓ４３０８の後に、表示演出と発光演出と音響演出とを同期させるための処理が行われる（「報知同期処理」Ｓ４３０９）。

【０２５８】

発光・音響同期処理Ｓ４３０９の後に、音声演出が行われている状況下において、遊技者によって何らかの入力が行われることなく所定の時間（例えば、本形態では３０秒）以上にわたって放置されている場合には、音響演出や各種の特別遊技状態におけるＢＧＭの音量が小音量に変更される（「音響フェードアウト処理」Ｓ４３１０）。

【０２５９】

音響フェードアウト処理Ｓ４３１０の後に、デモストレーション報知（客待ち演出）に移行させるか否かを、遊技者によってベット操作、スタート操作、ストップ操作等の何らかの入力操作が行われることなく所定の時間（本形態では５０秒）以上経過しているかによって判定して、所定の時間が経過している場合にデモストレーション報知を実質的に開始させる（「デモストレーション報知移行処理」Ｓ４３１１）。具体的には、デモストレーション報知移行処理Ｓ４３１１では、デモストレーション報知を行うための表示報知パターンが選択され、かつ、デモストレーションフラグが設定される。ここで、デモストレーション報知パターンは、発光演出パターンと同様に、複数の発光報知単位データで構成されている。液晶表示装置１０４２等の所定の周辺装置においてデモストレーション演出が開始される。

【０２６０】

デモストレーション報知移行処理Ｓ４３１１の後に、音量変更操作装置（図示せず）における音量調節スイッチ（図示せず）の音量設定が確認され、スピーカ１０６，２０４に対する基準音量が更新される（「基準音量設定処理」Ｓ４３１２）。

【０２６１】

基準音量設定処理Ｓ４３１２を終了した後、及び、判定処理Ｓ４３０６において長周期タイマカウンタの値が規定間引き数未満であると判定された場合には、液晶表示装置１０４２、スピーカ１０６，２０４を制御するための表示報知単位データや表示演出単位デー

10

20

30

40

50

タ等が更新される（「音響・表示報知変更処理」Ｓ４３１３）。

【０２６２】

〔本発明に関連する主たる構成〕

本発明の球式回胴遊技機１０１０の主たる特徴部分の構成について説明する。球式回胴遊技機１０１０は、投入予定数の遊技球を３つの投入系統で協同して実質的に同時に投入する。球式回胴遊技機１０１０は、図３に示されたように、３つの投入系統の各々に１つずつ対応する３つの遊技球投入部１４１０ａ～１４１０ｃと返却シャッタ１４２０とを備えている。ここで、遊技球投入部１４１０ａ～１４１０ｃについて説明する。なお、３つの投入系統は、「第１条」、「第２条」及び「第３条」との表記によって識別している。また、３つの遊技球投入部１４１０ａ～１４１０ｃは実質的に同一の構成であるために、以下においては、第１条の投入球投入部１４１０ａについてのみ詳細に説明する。第１条の投入球投入部１４１０ａは、図４及び図６に示されたように、第１条の投入フリッカ１４１３ａ及び第１条の投入ソレノイド１４１４ａ（〔系統別投入規制手段〕；〔投入規制手段〕の一部）と、遊技球の流下方向に配設された第１条の上側素子１４１５ａ１（〔上流媒体検出部〕）及び下側素子（〔下流媒体検出部〕）１４１５ａ２からなる一对の第１条の通過センサ１４１５ａ（〔系統別媒体検出手段〕；〔媒体検出手段〕の一部）とを含んでいる。第１条における貯留通路（〔媒体通路〕の一部）１４０２ａから排出通路（〔媒体通路〕の一部）１４０６ａへの遊技媒体の流入は、第１条の投入フリッカ１４１３ａの先端部１４１３ａ５が媒体通路内に配置された通過禁止状態と通路外に配置された通過許可状態とを移行させることによる実質的な通路幅の変化に応じて規制される。通過禁止状態において、第１条の投入フリッカ１４１３ａの先端部１４１３ａ５は、第１条の通過センサ１４１５ａの上側素子１４１５ａ１の上流側に配置される。第１条の貯留通路１４０２ａ及び第１条の排出通路１４０６ａは水平方向（鉛直方向と垂直な方向）に対して傾斜している。なお、第１条の排出通路１４０６ａは、実質的に鉛直方向と同一であり、水平方向に対して実質的に９０度傾斜している。第１条における貯留通路１４０２ａから案内通路１４０４ａへの遊技媒体の流入の規制は、返却シャッタ１４２０が並進移動により図６に示された通過禁止状態から図８に示された通過許可状態に移行することによって行われる。なお、返却シャッタ１４２０は、遊技者による上皿球返却レバー１３８６の操作に応じて機構的に連動して並進移動する。

【０２６３】

第１条の投入フリッカ１４１３ａが通過許可状態から通過禁止状態に移行するとき、図３５に示されたように、第１条の貯留通路１４０２ａと第１条の排出通路１４０６ａとの境界部位において、第１条の投入フリッカ１４１３ａと返却シャッタ１４２０とに捕捉（挟持）される場合がある。以下においては、捕捉された遊技球を「吊球」と称する。第１条の通過センサ１４１５ａの上側素子１４１５ａ１は吊球を検出できる位置に配置されており、下側素子１４１５ａ２は吊球を検出できない位置に配置されている。

【０２６４】

吊球が発生した際の遊技球の投入制御について概ね時系統に沿って説明する。図３６は、吊球による再投入が実行される投入動作の一例を表すタイミングチャートである。図３６には、第１条のみで吊球が発生した場合を示している。なお、図２６に示された投入動作の初期条件と同一条件である場合において、図２６に示された投入動作と異なる動作についてのみ詳細に説明する。

【０２６５】

投入操作許可状態（Ｓ２０３：Ｙ）にける遊技者によるマックスベットボタン（〔ベット入力手段〕）１３０４の操作に基づくマックスベット信号（「ベット指示」の一種）の立上りの検知（ｔａ）に応じて（Ｓ２０３：Ｙ）、投入予定数（〔投入許可数〕）が決定される（Ｓ２０７）。投入予定数が決定された後に、第１条、第２条及び第３条のうちの投入動作許可フラグが設定されている投入許可条に投入予定数を振り分けることによって、条別の投入残数（〔系統別投入許可数〕）が決定される。また、条別の投入残数が「１」以上である場合に、第１条の通過規制フラグ（投入規制情報）を設定し、第１条にお

る遊技球の投入を実質的に開始させる。

【0266】

投入予定数の振分の完了後に、第1条の投入許可残期間を開始させる (t b)。具体的には、第1条の投入許可残時間情報に所定の時間 (本形態では、約300ms) に対応する値 (本形態では、「203」) が設定される。また、第1条の通過規制フラグの設定に応じて、第1条の投入ソレノイド1414aへの通電が開始されて第1条の投入フリッカ1413aが作動することとなり (S317)、貯留通路1402aにおける遊技球の通過が許可されて第1条における遊技球の投入が実際に開始される。なお、第1条の通過規制フラグが解除されるまで、第1条の投入ソレノイド1413aへの通電を維持する。同様に、第2条及び第3条における遊技球の投入が実際に開始される (S317)。

10

【0267】

第1条において第1球～第4球は、図26に示された場合と同様にして投入が完了する。図36に示されたように、第1条における第5球 (最終球) が第1条の上側素子1415a1の通過を開始すると、第1条の上流通過検出信号がオフ状態からオン状態に移行する (t51)。このとき、第1条の下流通過検出信号はオフ状態を維持している。

【0268】

第1条において第5球の通過センサ1415aの通過開始が検知されると (S416: N, S417: Y)、通過を開始した第5球が最終球である (S418: N) ために、第1条の通過規制フラグが解除され、第1条の通過許可残時間情報が所定の時間Ta (約300ms) に対応する値 («203») に再設定される (t51; S420)。第1条の通過許可期間が延長されると第1条の通過許可残時間情報は「0」ではない (S411: N) ために、投入動作中フラグが設定される (S412)。投入動作中フラグの設定後に、今回の第1条投入制御処理 (S314) で通過規制フラグが解除されたために、第1条の投入フリッカ1413aの通過許可状態から通過禁止状態への実際的な移行が行われる (S319)。その後、第1球の上側素子1415a1の通過開始を待つ場合と同様にして、第1条の上流通過検出信号又は下流通過検出信号の出力が変化するのを待つ。しかし、この第1条の投入フリッカ1413aの移動途中において、第1条における第5球が吊球となり、第5球の流下が停止される。

20

【0269】

第5球が吊球となると、検出通過位相が変化せず (S402: N)、第1条の通過許可期間が満了予定となり (S403: Y)、既に第1条の通過規制フラグが解除されており (S405: Y)、かつ、第1条の上流通過検出信号がオン状態である (S406: Y) ために、最終的に第1条の通過許可期間が終了する (S404)。これによって、第1条における初投入動作が終了する。第1条の通過許可期間が終了している (S411: Y) ので、投入動作中フラグは設定されない (S412)。なお、図36に示されたように、第2条及び第3条の投入予定数の遊技球の投入は完了しているために、全条の通過許可期間が終了したと判定される (S318: Y)。これによって、初投入期間が終了する (tg)。

30

【0270】

初投入期間後において、第1条の吊球は投入済として計数されないために全条の投入予定数の投入は完了しておらず (S304: N)、第1条から第3条は投入許可条であり (S305: Y)、かつ初投入動作は完了している (S306: N) ので、投入動作は終了せず、再投入動作に移行する。再投入動作において、まず、所定の時間Te (約80ms) だけ待機する (S307)。その後、上流通過検出信号がオン状態であり、かつ下流通過検出信号がオフ状態である (S308: Y) ために、吊球の発生が検知されて、吊球発生フラグが設定される (th; S310)。また、第1条の通過規制フラグが再設定され、通過許可残時間情報が所定の時間Taに対応する値に設定されることによって第1条の通過許可期間が設定される (S311)。なお、球切れ等による再投入動作の場合と異なり、参照通過位相は変更されない。

40

【0271】

50

第1条の通過規制フラグのみが設定されているために、第1条のみによって再投入動作が実行される。第1条の投入ソレノイド1414aの駆動により投入フリッカ1413aが作動し、貯留通路1402aから排出通路1406aへの吊球の流下が再開される。(S319)。なお、投入の再開時において、第1条の上流通過検出信号はオン状態であり、第1条の下流通過検出信号はオフ状態である。

【0272】

その後、第1条の通過許可期間内(S401:Y)に第1条の下流通過検出信号がオフ状態からオン状態に移行する(t52;S402:Y)。この位相変化は、初投入動作から再投入動作に移行する際に参照通過位相を初期化しなかったために正常な位相変化となる。位相変化が正常であるために(S413:Y)、第1条の参照通過位相が第2通過位相から第3通過位相(変則通過位相)に更新される(S414)。また、通過センサ1415aの通過開始でも通過完了でもない(S416:N, S417:N)が、吊球発生フラグが設定されており(S427:Y)、通過位相が第3通過位相である(S428:Y)ために、第1条の通過規制フラグが解除される(S429)。その後は、初投入動作の場合と同様に投入動作が進行し、最終的に再投入動作が終了する。

【0273】

上記の構成であれば、遊技媒体を自重によって媒体通路を流下させることができると共に、遊技媒体の流下を媒体通路の実質的な幅によって規制することによって、所定数の遊技媒体を高速で取り込むことができる。また、複数条で同時に投入させることによって更に高速で所定数の遊技球を取り込むことができる。これらによって、円滑な単位遊技の進行が実現できる。更に、捕捉媒体を本来投入数の計測に用いる通過センサ1415a~1415cの上流側素子1415a1~1415c1で兼用して検出させるために、捕捉媒体を検出させるための専用の検出手段が不要となり、構成の複雑化を防止できると共に、媒体通路の実質的な幅が変化する部位の近くで遊技媒体を検出でき、遊技媒体が過剰に取り込まれることを防止できる。更に、変則通過制御手段において投入規制手段を所定の基本通過位相より後順の所定の変則通過位相への変化に応じて通過禁止状態へ移行させることによって、捕捉媒体を自動的にかつ確実に再投入させることができる。

【0274】

また、上記の構成であれば、上流側素子1415a1~1415c1のみが吊球を検出するために、吊球の発生を簡便に検知できる。

【0275】

また、上記の構成であれば、初投入動作において、第1条~第3条の投入フリッカ1413a1~1413c1を通過禁止状態に移行させる第2通過位相(基本通過位相)が最終球の通過を最も早く検出される検出状態に基づく通過位相と同一であるために、最終球に後続する遊技球の投入を確実に遮断でき、過剰な遊技球の投入が確実に防止できる。また、吊球に起因する再投入動作において第1条~第3条の投入フリッカ1413a1~1413c1を通過位相の変化に応じて通過禁止状態へ移行させることによって、吊球を投入させるための第1条~第3条の投入フリッカ1413a1~1413c1の作動を制御するために別途の構成を設けるような構造の複雑化が防止でき、また、その制御をするための期間を別途に管理する場合のような制御プログラムの複雑化や制御処理負担の増大を防止できる。

【0276】

また、吊球の発生による再投入動作において、第1条~第3条の投入フリッカ1413a1~1413c1を通過禁止状態に移行させる第3通過位相(変則通過位相)が最終球の通過が第2番目に早く検出される検出状態に基づく通過位相と同一であるために、捕捉媒体に後続する遊技球の投入を確実に遮断でき、過剰な遊技球の投入が確実に防止できる。なお、吊球が第1条~第3条の通過センサ1415a~1415cを通過する速度は初投入動作における最終球の速度よりも遅く、また、吊球に後続する遊技媒体が第1条~第3条の通過センサ1415a~1415cに流入する速度は初投入動作における最終球が系統別媒体検出手段に流入する速度よりも遅いために、第1条~第3条の投入フリッカ1

10

20

30

40

50

4 1 3 a 1 ~ 1 4 1 3 c 1 を通過禁止状態に移行させるタイミングが初投入動作の場合と吊球に起因する再投入動作の場合とで異なっても同等に過剰な遊技媒体の投入を防止できることとなる。

【 0 2 7 7 】

また、全条の初投入動作の満了から所定の時間後に吊球の発生を判定することによって、捕捉媒体が弱い応力で一旦捕捉されたがその後に投入が完了される場合であれば捕捉媒体の発生に起因する再投入を行わないことができる。したがって、捕捉媒体の発生に起因する再投入においては捕捉媒体のみを確実に投入できる。

【 0 2 7 8 】

遊技媒体の捕捉に起因する通過許可期間外の媒体検出手段による遊技媒体の検出によっては遊技進行を中断させることなく、不正投入装置を用いた不正行為を抑制できる。

【 0 2 7 9 】

上記においては、複数条（ 3 条 ）で協同して遊技球の投入動作を行う構成について説明したが、本発明においては、単一条で遊技球の投入動作を行う構成とすることもできる。

【産業上の利用可能性】

【 0 2 8 0 】

本発明は、回胴式遊技機等の遊技機に適している。

【図面の簡単な説明】

【 0 2 8 1 】

【図 1】球式回胴遊技機の一例を表す正面側斜視図。

【図 2】球式回胴遊技機の一例をブロック単位で開放した状態で表す斜視図。

【図 3】セレクトの一例を表す斜視図。

【図 4】セレクトの一例を表す部分分解斜視図。

【図 5】セレクト及び上皿球止め部の一例を投入フリッカ及び返却シャッタの通過禁止状態で表す要部拡大縦断面図。

【図 6】セレクト及び上皿球抜き操作部の一例を投入フリッカ及び返却シャッタの通過禁止状態で表す一部横断面図。

【図 7】セレクト及び上皿球止め部の一例を投入フリッカの通過禁止状態及び返却シャッタの通過許可状態で表す要部拡大縦断面図。

【図 8】セレクト及び上皿球抜き操作部の一例を投入フリッカの通過禁止状態及び返却シャッタの通過許可状態で表す一部横断面図。

【図 9】払出ブロックの一例を表す部分分解斜視図。

【図 10】払出装置の一例を表す縦断面図であって、（ A ）図が払出動作をしていない状態を表し、（ B ）図が払出動作をしている状態を表し、（ C ）図が球抜き操作をしている状態を表す図。

【図 11】遊技ブロックの一例を表す部分分解斜視図。

【図 12】遊技パネルの一例を表す正面図。

【図 13】回胴ユニットの一例を表す部分分解斜視図。

【図 14】図柄シールの一例を表す展開図であって、（ A ）図が左図柄シールを表し、（ B ）図が中図柄シールを表し、（ C ）図が右図柄シールを表す図。

【図 15】球式回胴遊技機の電氣的な構成の一例を表すブロック図。

【図 16】主制御基板におけるタイマ割込み処理の一例を表すフローチャート。

【図 17】主制御基板のタイマ割込み処理におけるセンサ監視処理の一例を表すフローチャート。

【図 18】主制御基板のセンサ監視処理における補助投入数計数処理の一例を表すフローチャート。

【図 19】主制御基板のメイン処理の一例を表すフローチャート。

【図 20】主制御基板の通常遊技処理の一例を表すフローチャート。

【図 21】主制御基板の通常遊技処理における変動待機処理の一例を表すフローチャート。

【図 2 2】主制御基板の変動待機処理における遊技球ベット処理の一例を表すフローチャート。

【図 2 3】主制御基板の遊技球ベット処理における投入監視処理の一例を表すフローチャート。

【図 2 4】投入制御における通過センサの位相を説明するための説明図。

【図 2 5】主制御基板の遊技球ベット処理における第 1 条投入制御処理の一例を表すフローチャート。

【図 2 6】再投入が実行されない投入動作の一例を表すタイミングチャート。

【図 2 7】球切れによる再投入が実行される投入動作の一例を表すタイミングチャート。

【図 2 8】主制御基板における通常遊技処理における回転制御処理の一例を表すフローチャート。 10

【図 2 9】払出制御基板におけるタイマ割込み処理の一例を表すフローチャート。

【図 3 0】払出制御基板におけるメイン処理の一例を表すフローチャート。

【図 3 1】払出制御基板のメイン処理における遊技球払出処理の一例を表すフローチャート。

【図 3 2】副制御基板におけるメイン処理の一例を表すフローチャート。

【図 3 3】副制御基板のメイン処理における受信コマンド確認処理の一例を表すフローチャート。

【図 3 4】副制御基板のメイン処理における周期タイマ処理の一例を表すフローチャート。 20

【図 3 5】吊球状態の一例を説明するためのセクタの一部横断面図。

【図 3 6】吊球による再投入が実行される投入動作の一例を表すタイミングチャート。

【符号の説明】

【 0 2 8 2 】

1 0 4 5 a : 主制御基板

1 0 4 5 a 2 : R O M

1 0 4 5 a 3 : R A M

1 1 1 4 : 1 ベットボタン (ベット入力手段の一部)

1 3 0 4 : マックスベットボタン (ベット入力手段の一部)

1 4 0 2 : 貯留通路 (媒体通路の一部) 30

1 4 0 6 : 排出通路 (媒体通路の一部)

1 4 1 0 a , 1 4 1 0 b , 1 4 1 0 c : 遊技球投入部

1 4 1 3 a , 1 4 1 3 b , 1 4 1 3 c : 投入フリッカ (投入規制手段の一部)

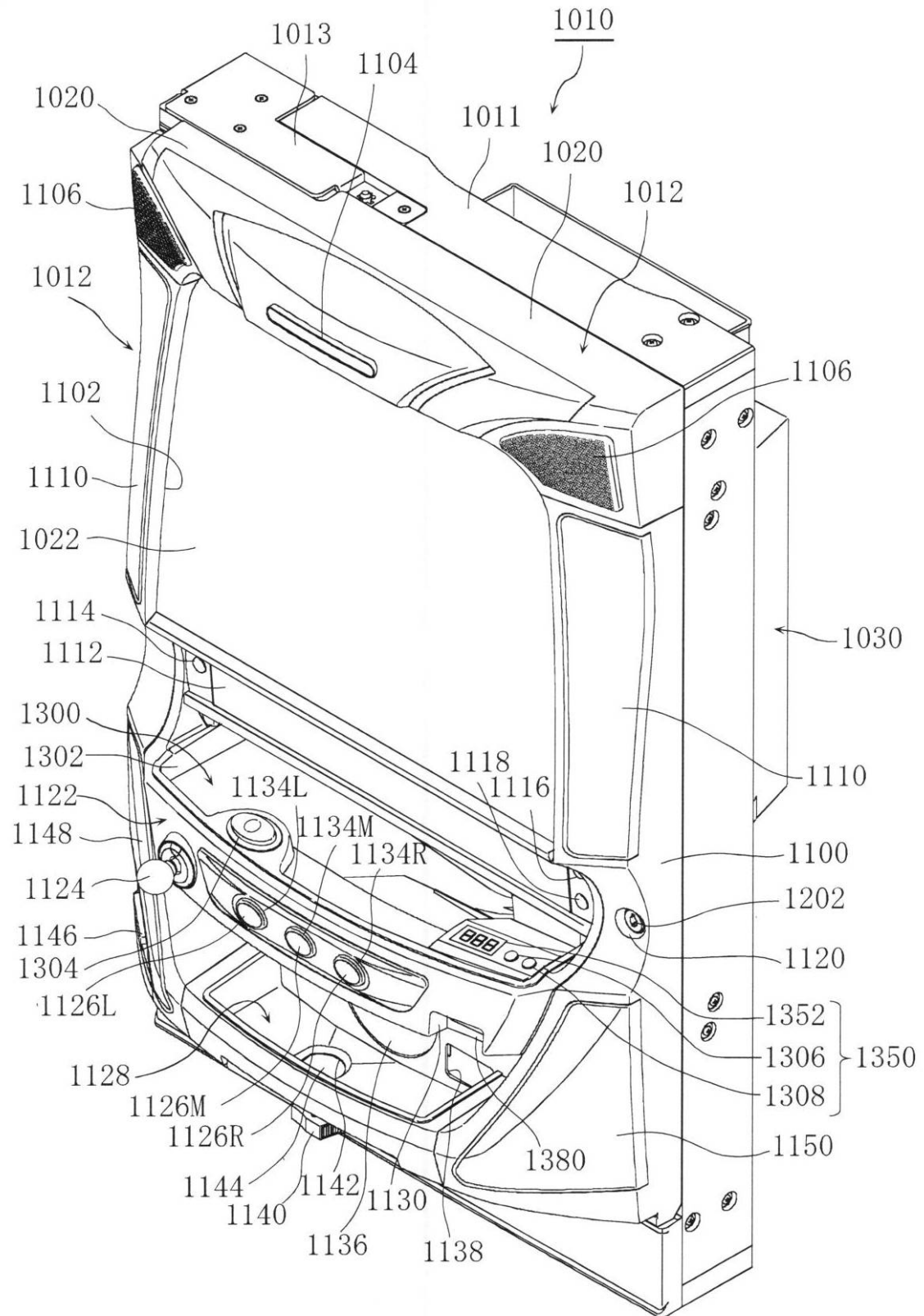
1 4 1 4 a , 1 4 1 4 b , 1 4 1 4 c : 投入ソレノイド (投入規制手段の一部)

1 4 1 5 a , 1 4 1 5 b , 1 4 1 5 c : 通過センサ (投入媒体検出手段)

1 4 1 5 a 1 , 1 4 1 5 b 1 , 1 4 1 5 c 1 : 上側素子 (上流媒体検出部)

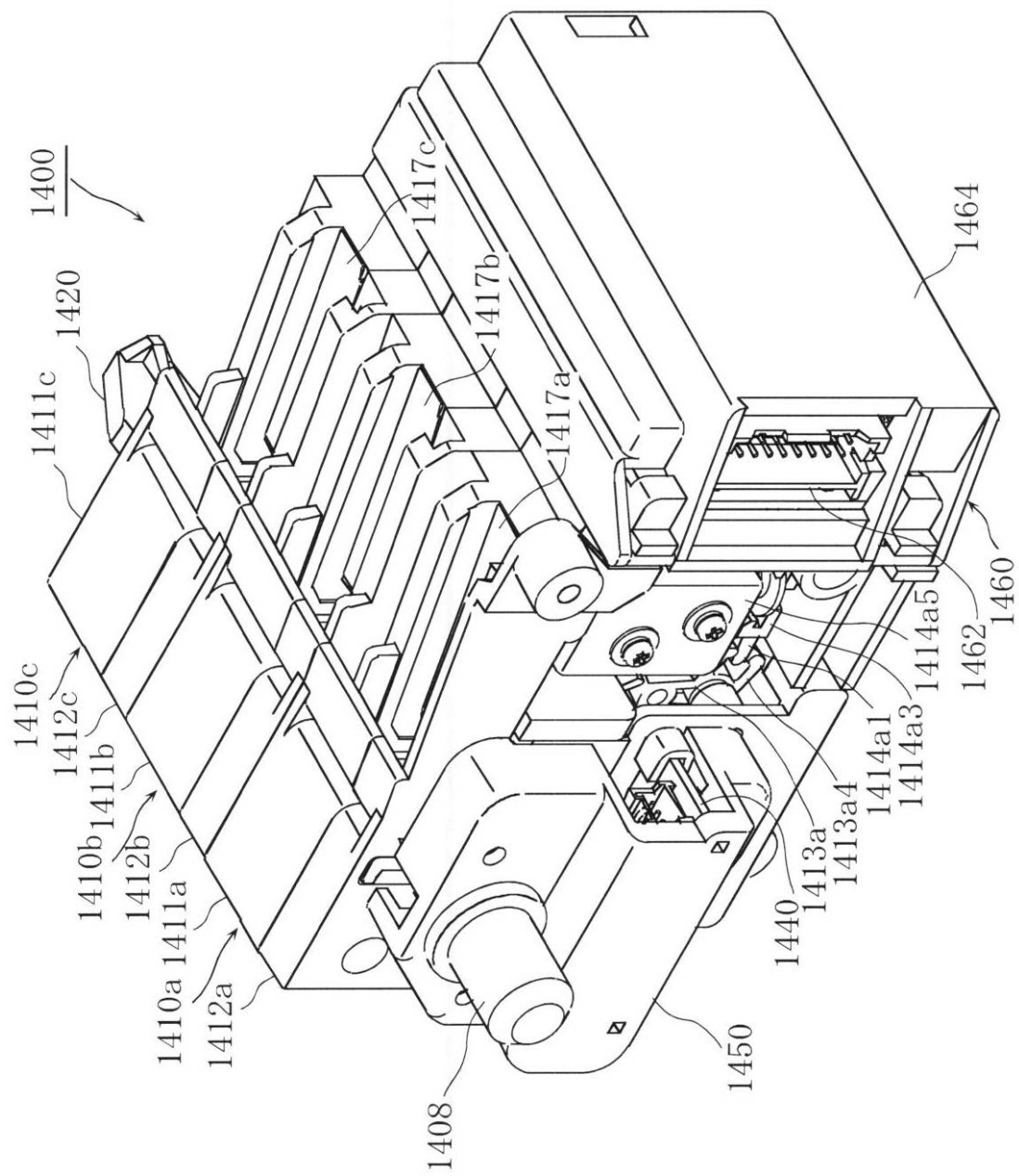
1 4 1 5 a 2 , 1 4 1 5 b 3 , 1 4 1 5 c 2 : 下側素子 (下流媒体検出部)

【図1】

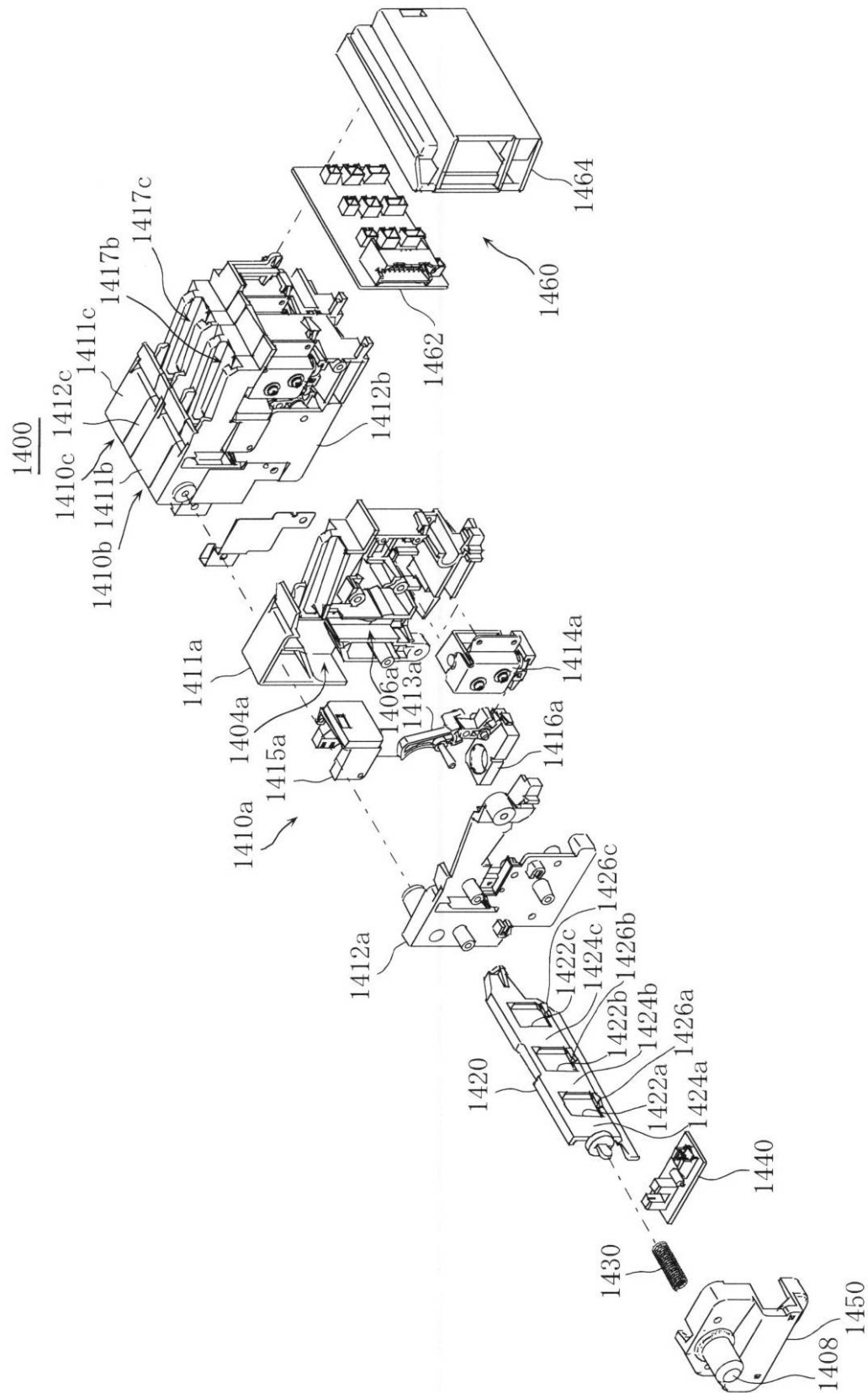


This exploded perspective view illustrates the assembly of the vehicle seat. The main components shown are the seat backrest (1010), the seat cushion (1020), and the seat base (1030). The seat backrest (1010) is shown in a partially reclined position, revealing its internal structure, including the backrest frame (1011), backrest padding (1012), and backrest cover (1013). The seat cushion (1020) is shown below the backrest, with its own padding (1021) and cover (1022). The seat base (1030) is shown at the bottom, with its frame (1031) and base cover (1032). Various adjustment mechanisms are visible, including the reclining mechanism (1040) and the seat height adjustment mechanism (1050). The diagram uses various reference numerals to identify specific parts and sub-assemblies.

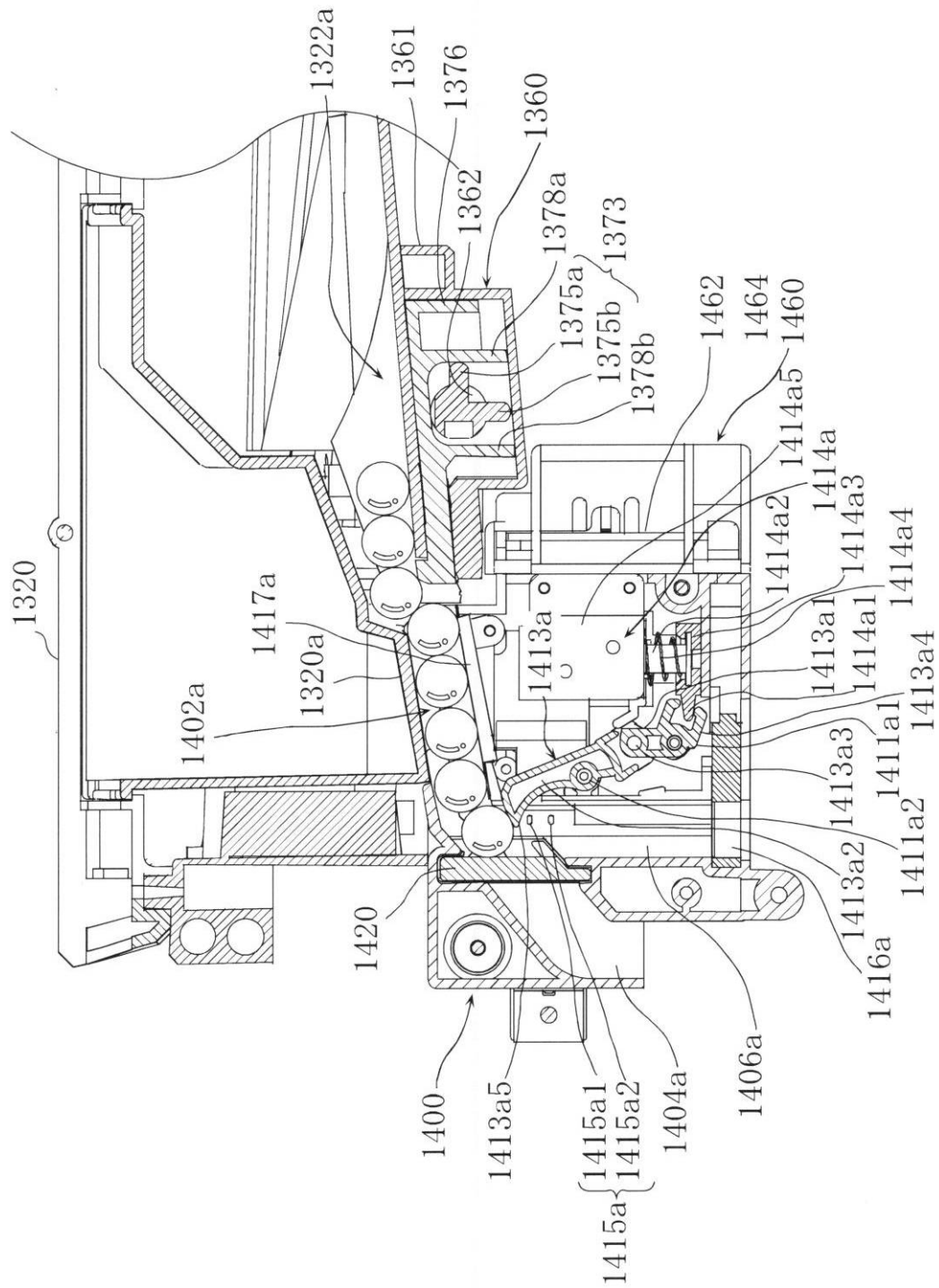
【図 3】



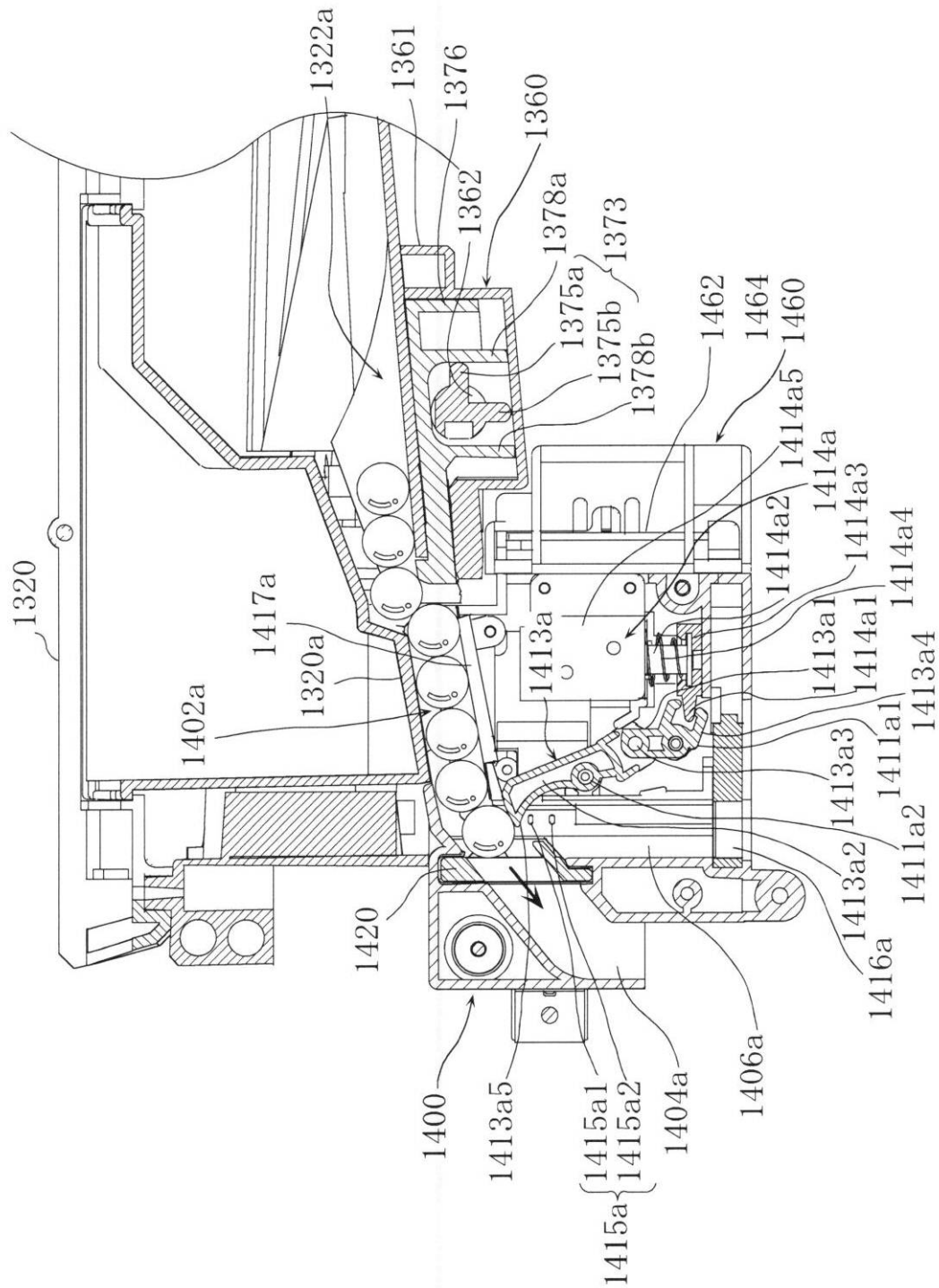
【図4】



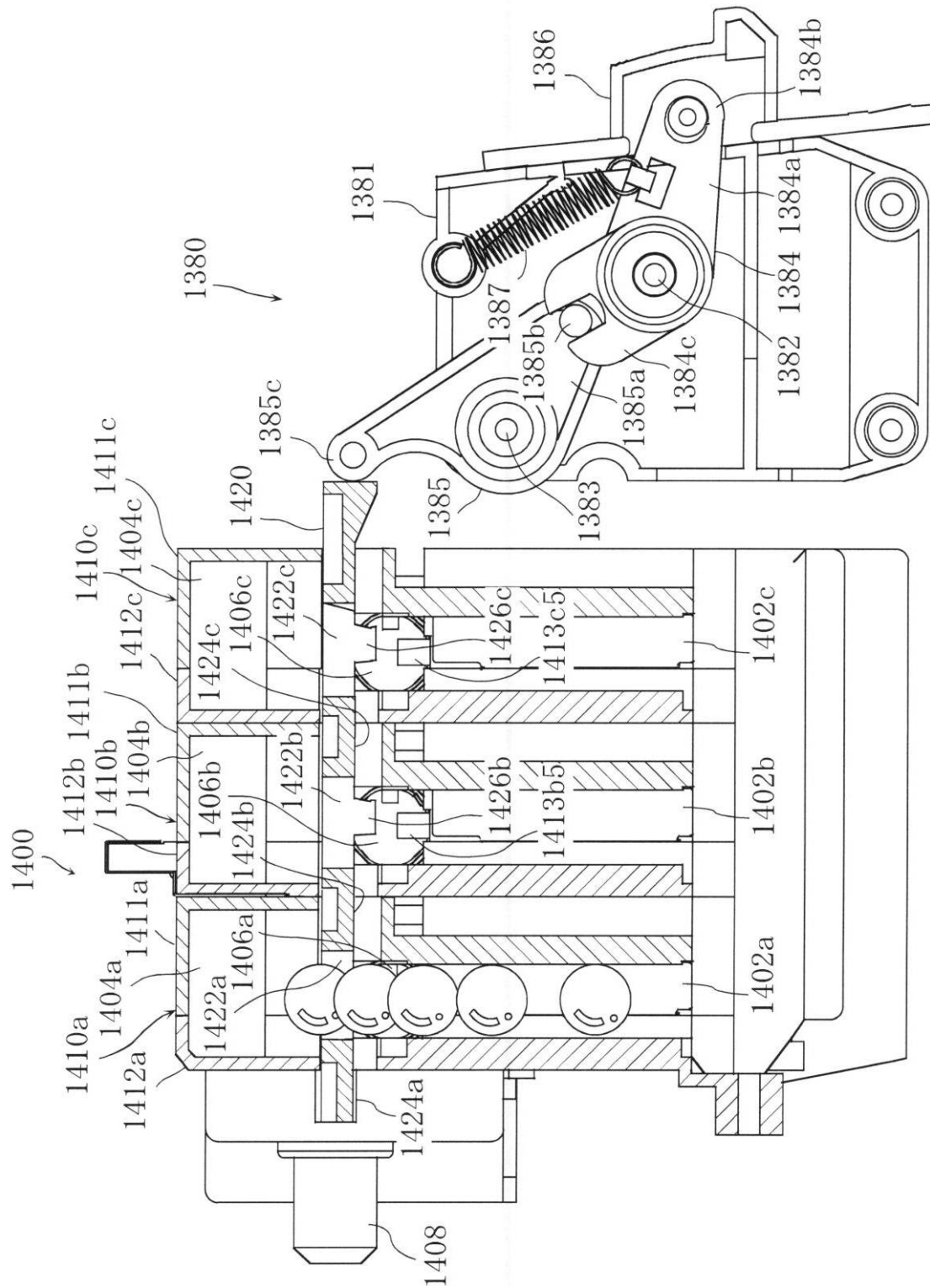
【図5】



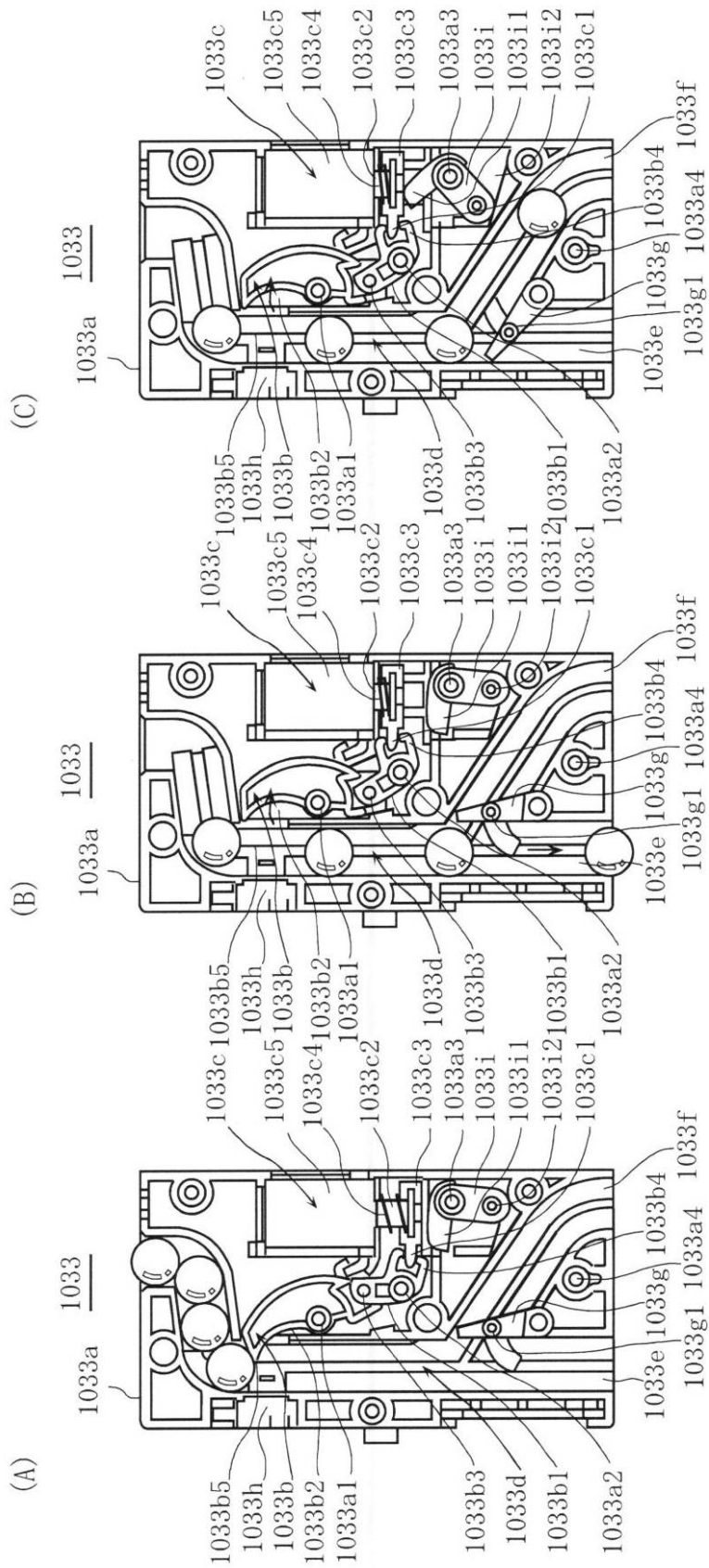
【図7】



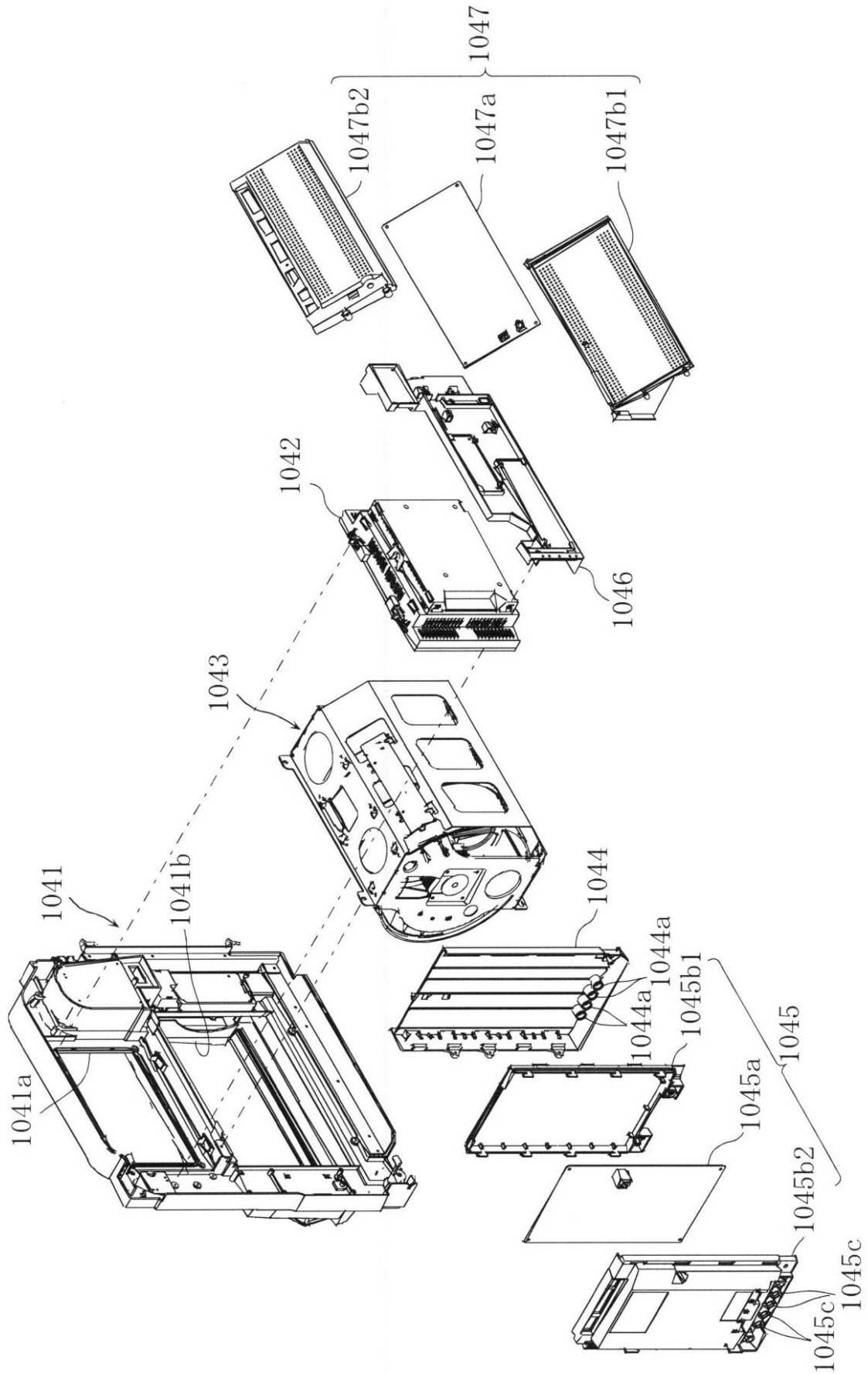
【図 8】



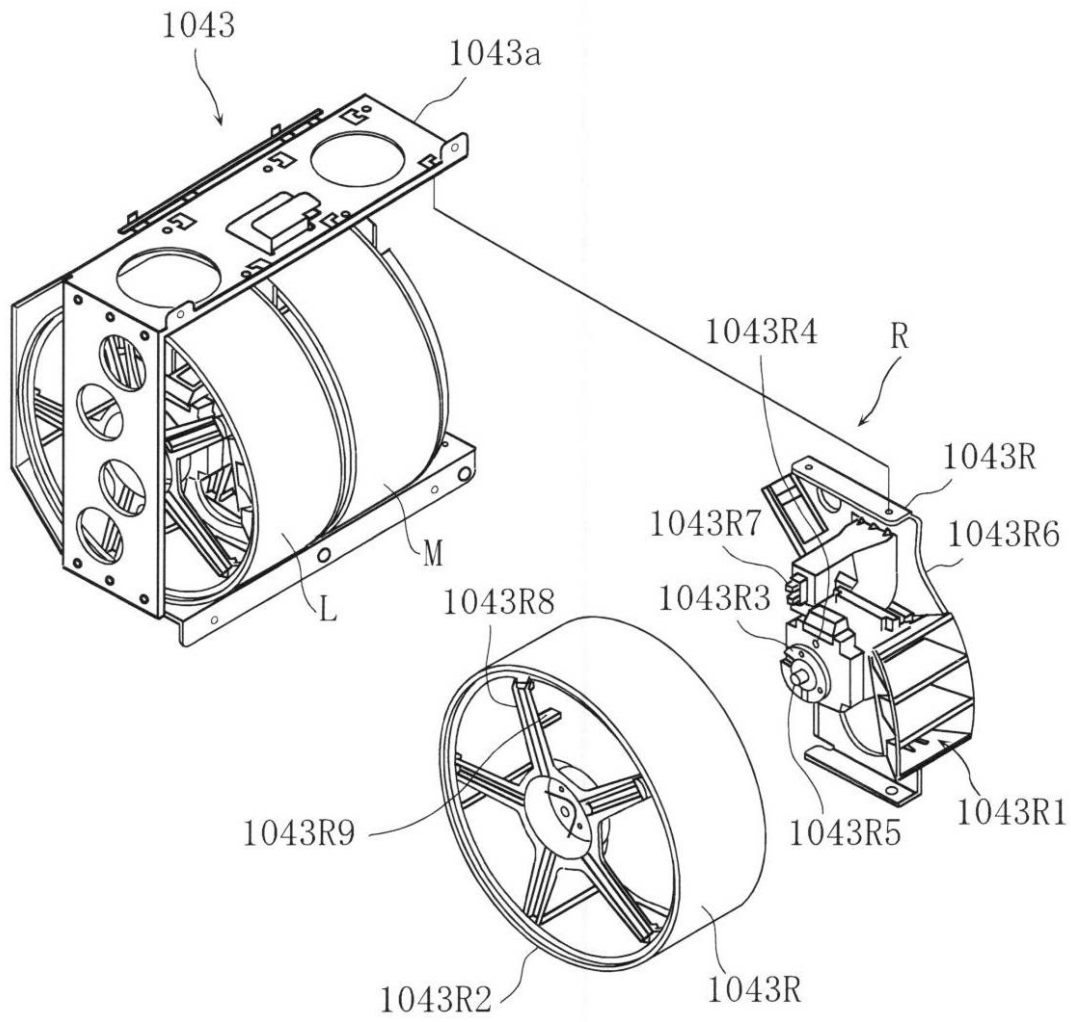
【図10】



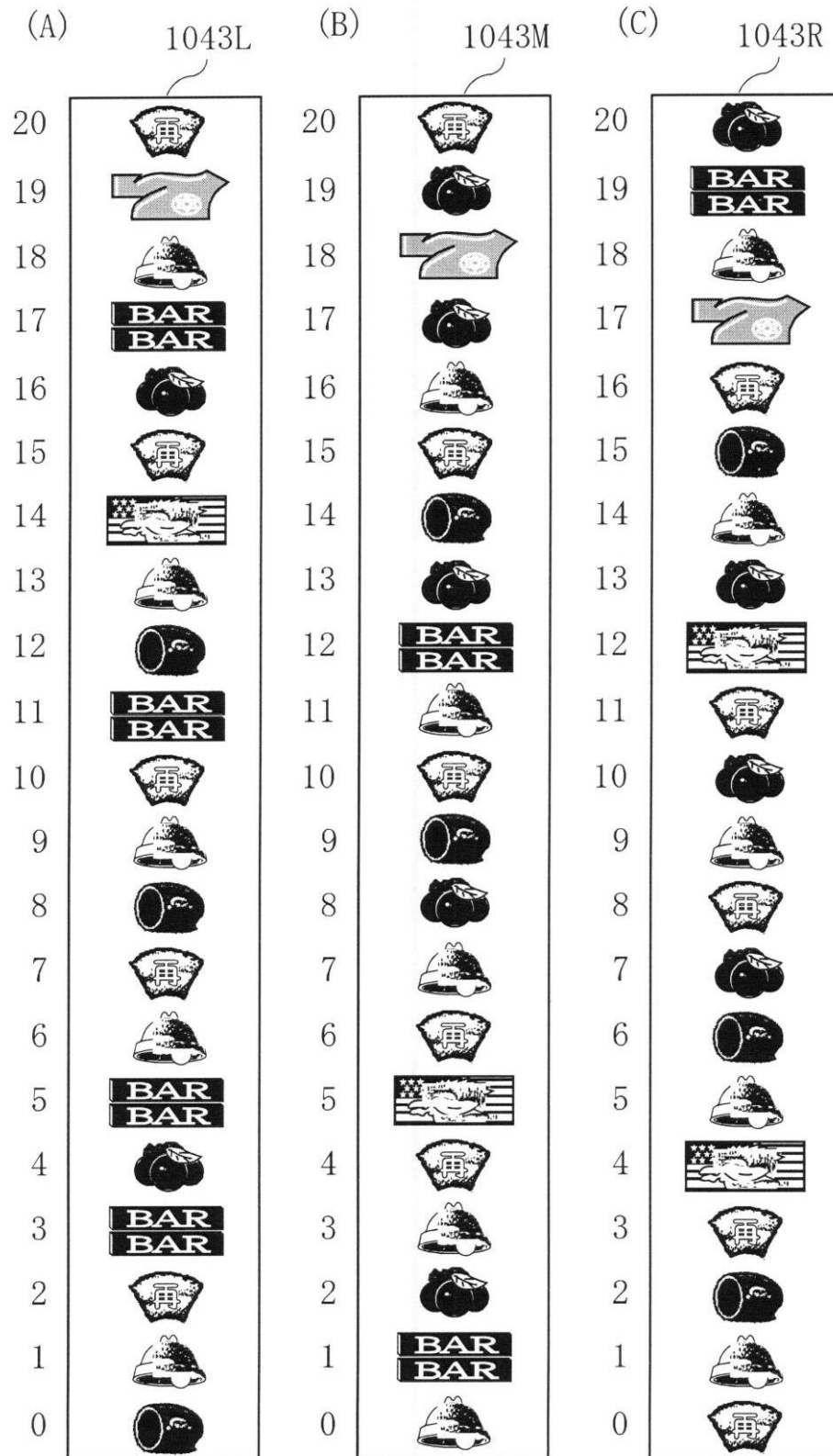
【図 11】



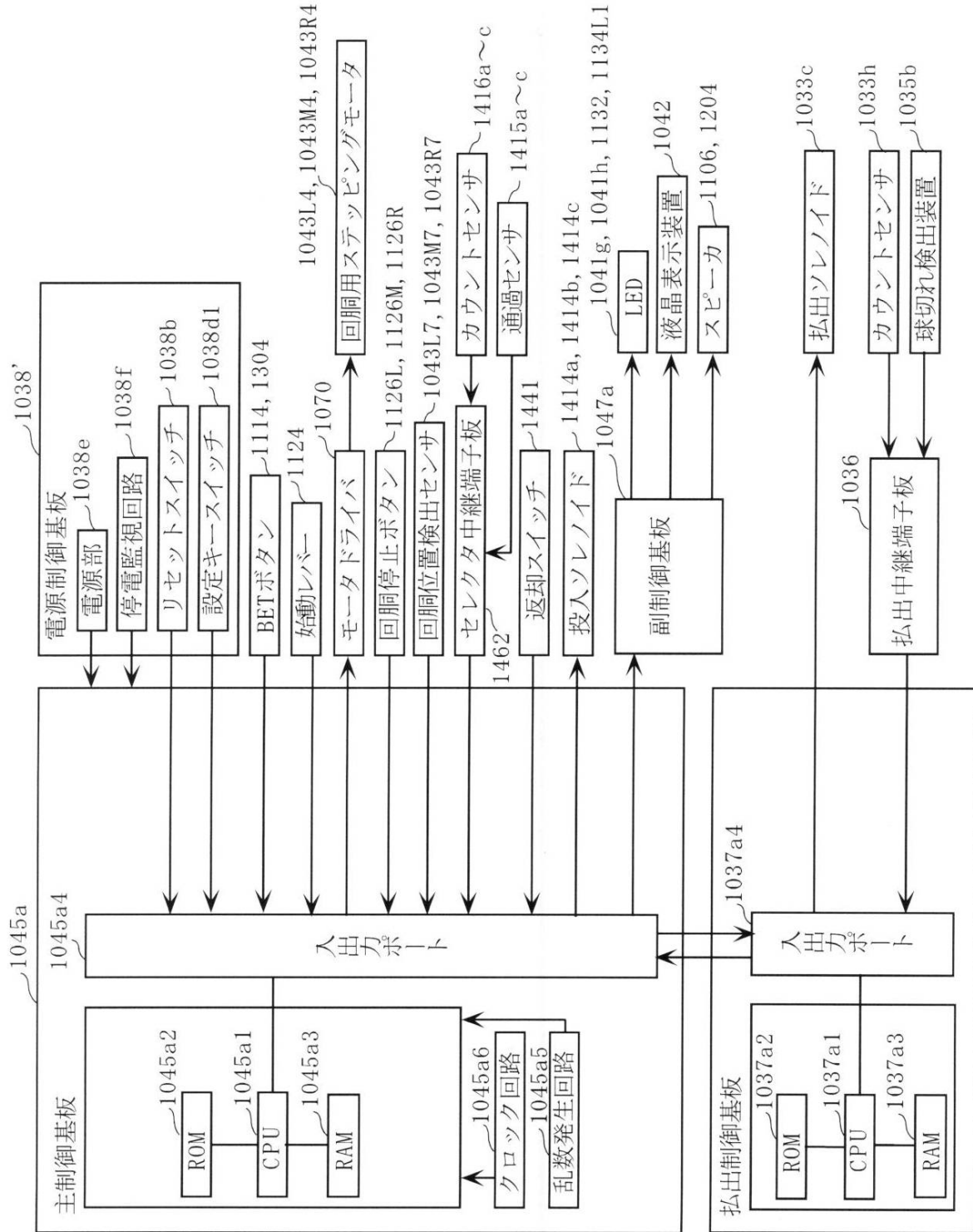
【図 13】



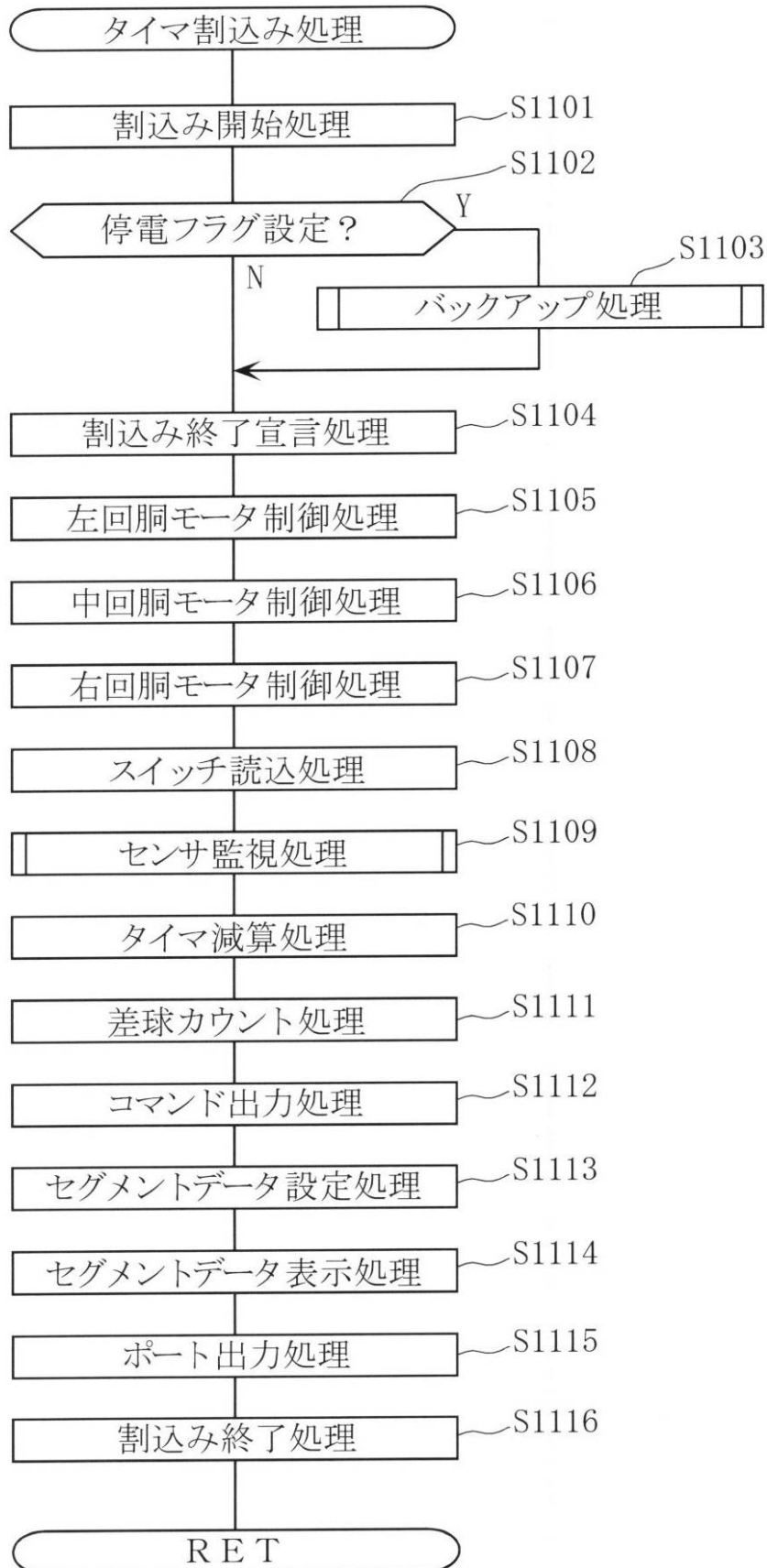
【図 14】



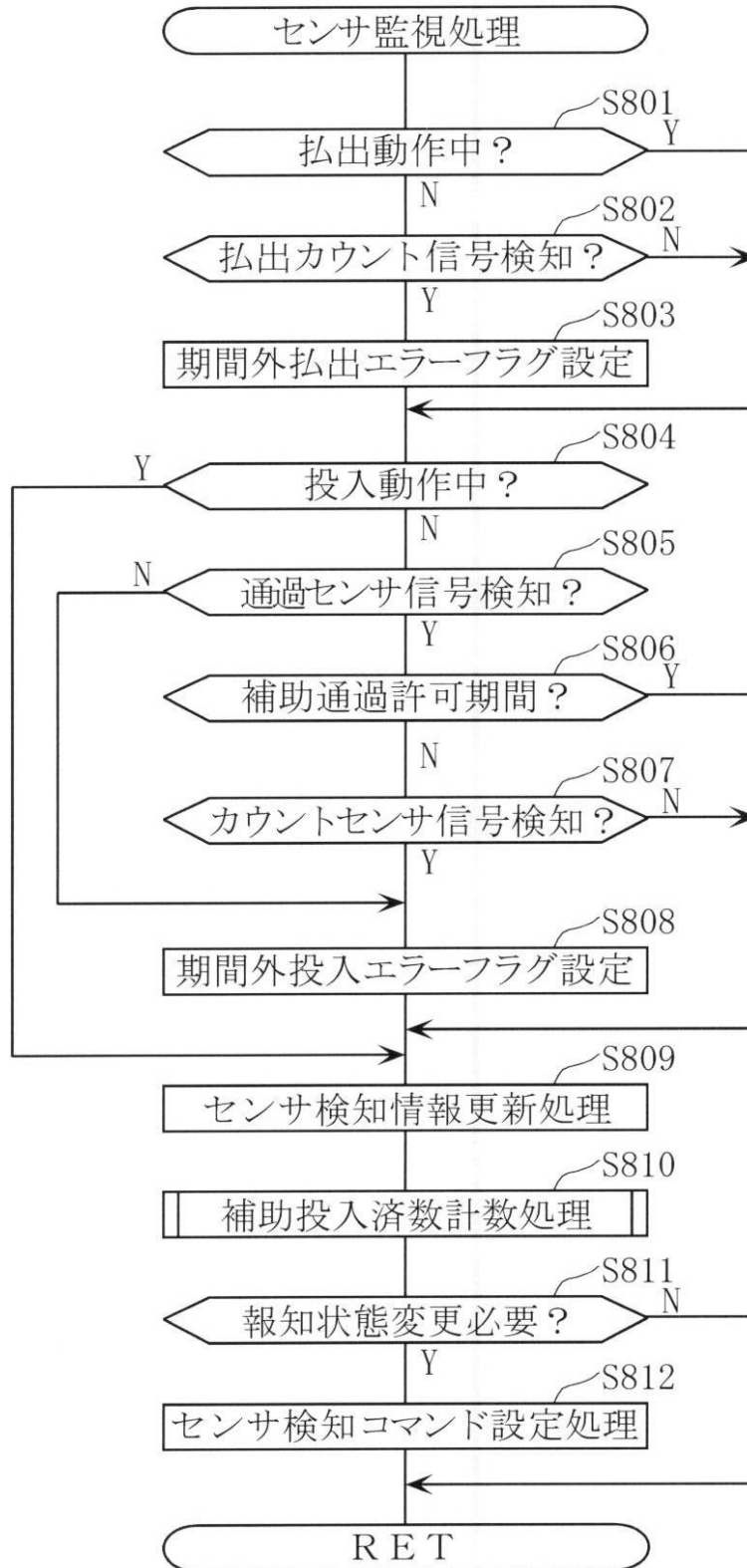
【図15】



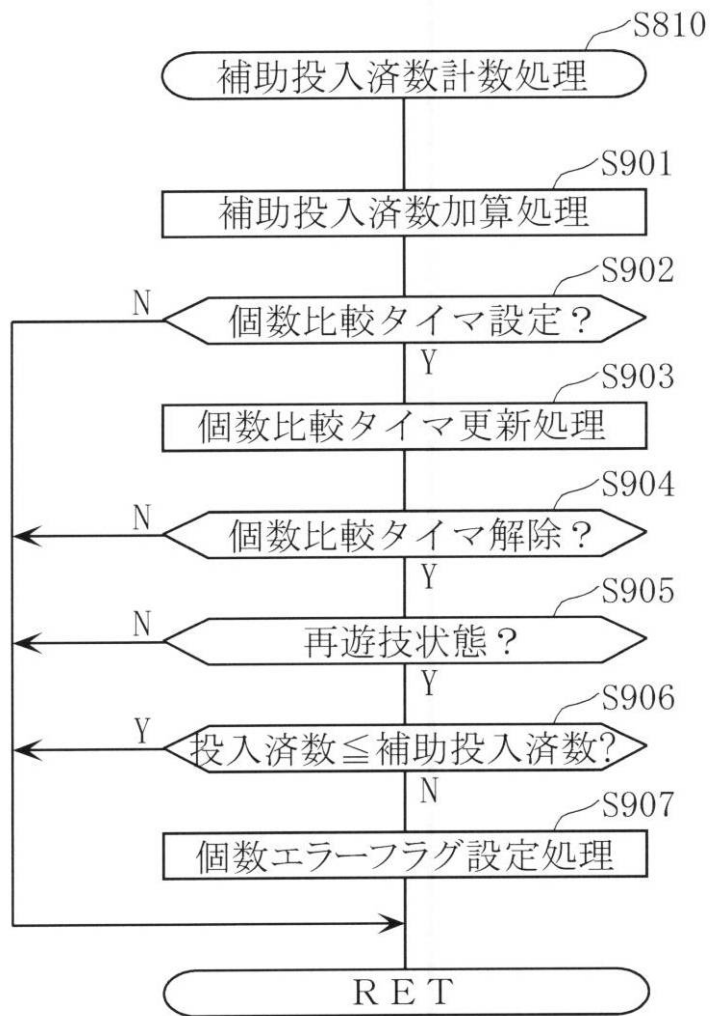
【図 16】



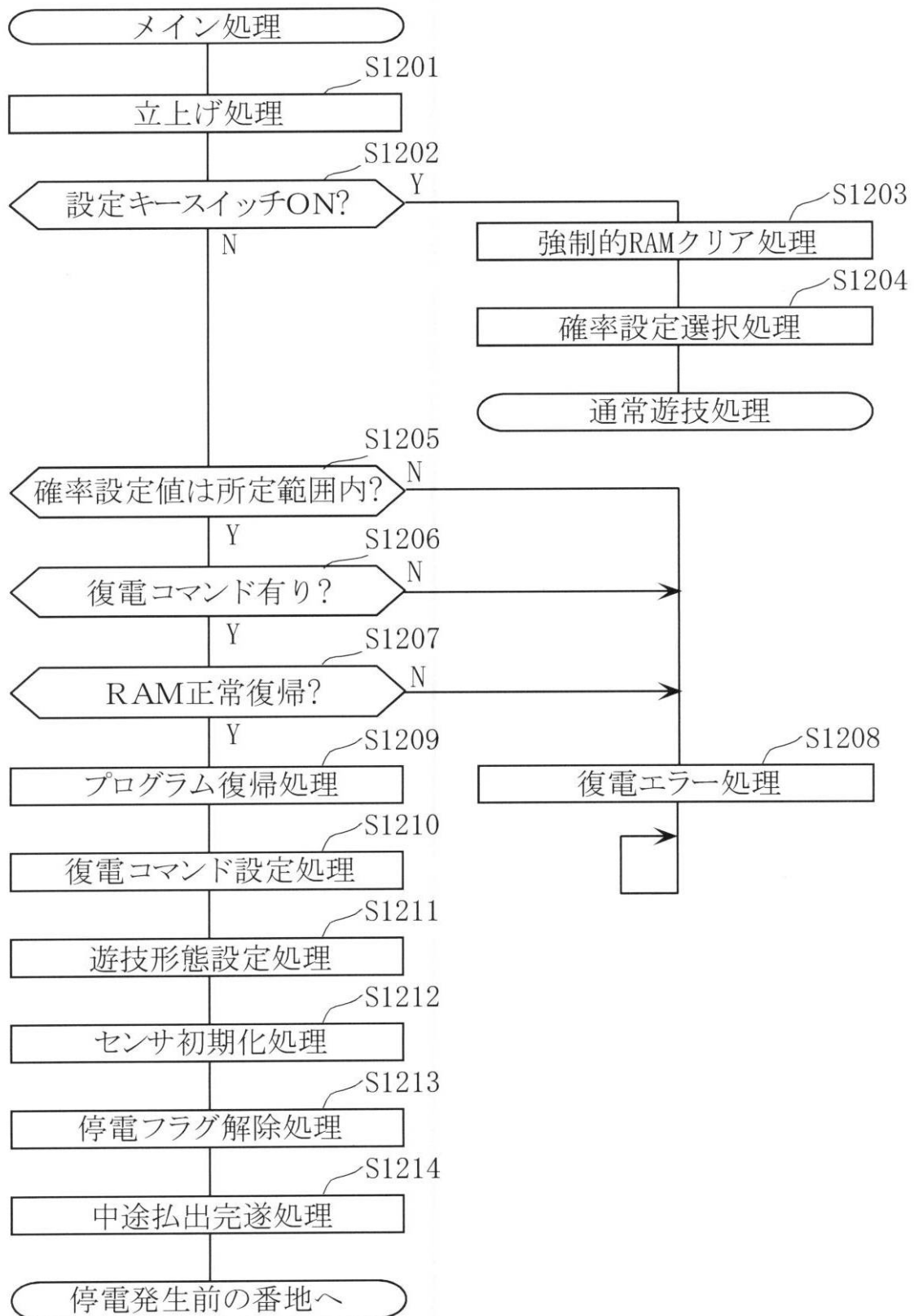
【図 17】



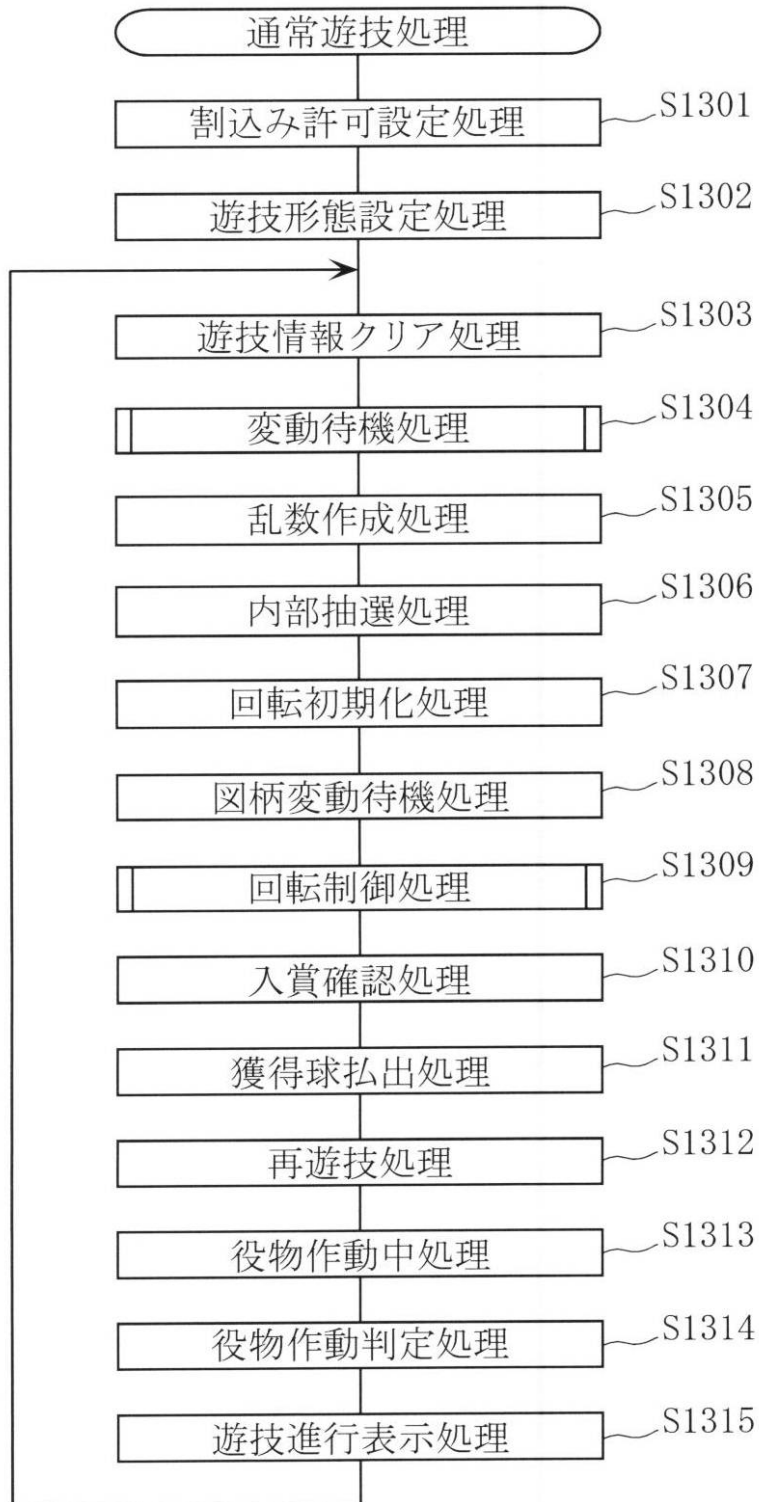
【図 18】



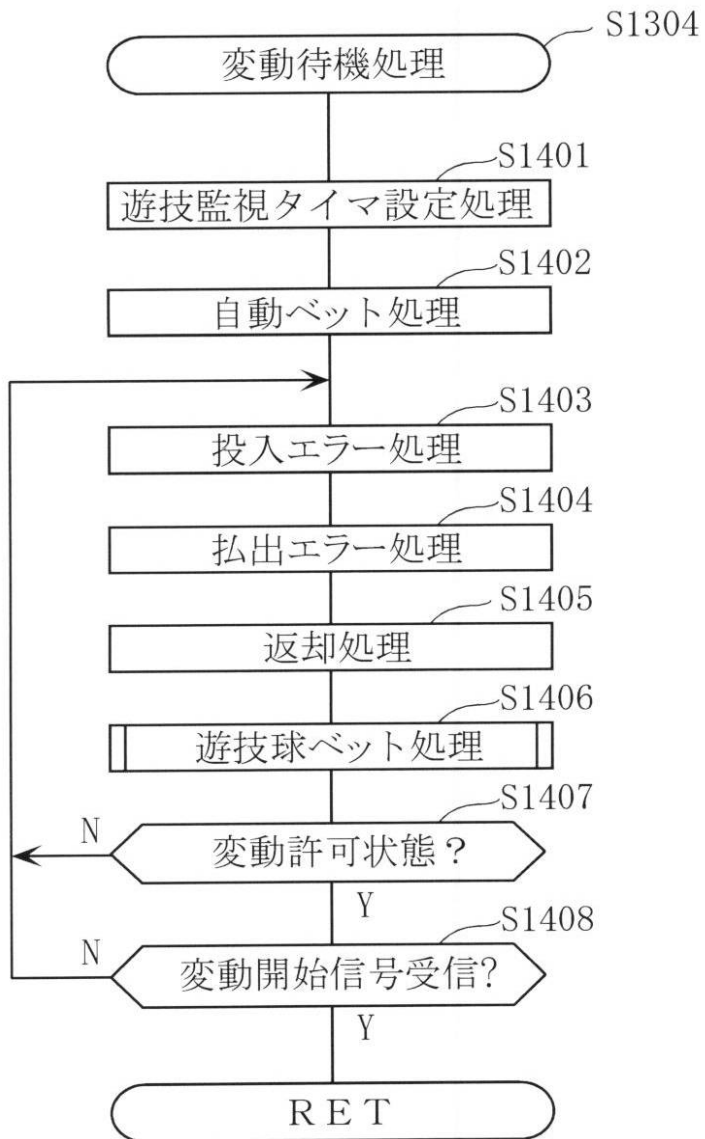
【 図 1 9 】



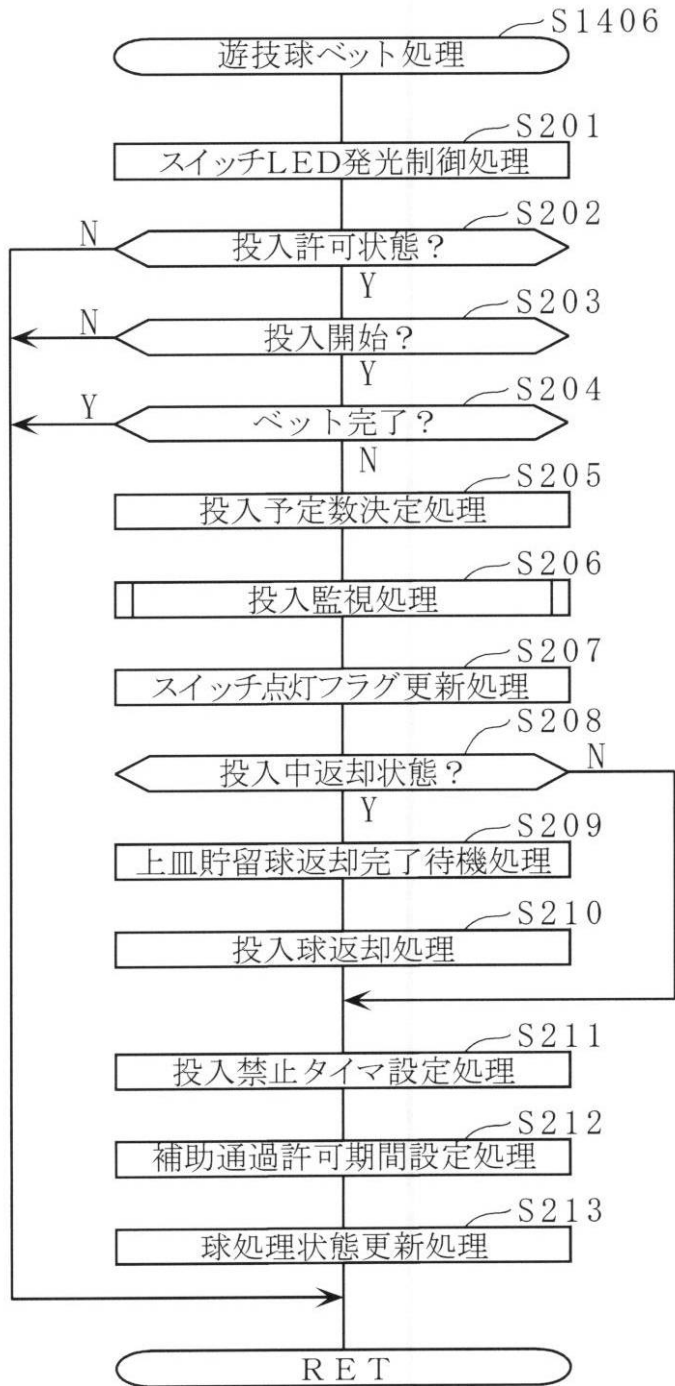
【図 20】



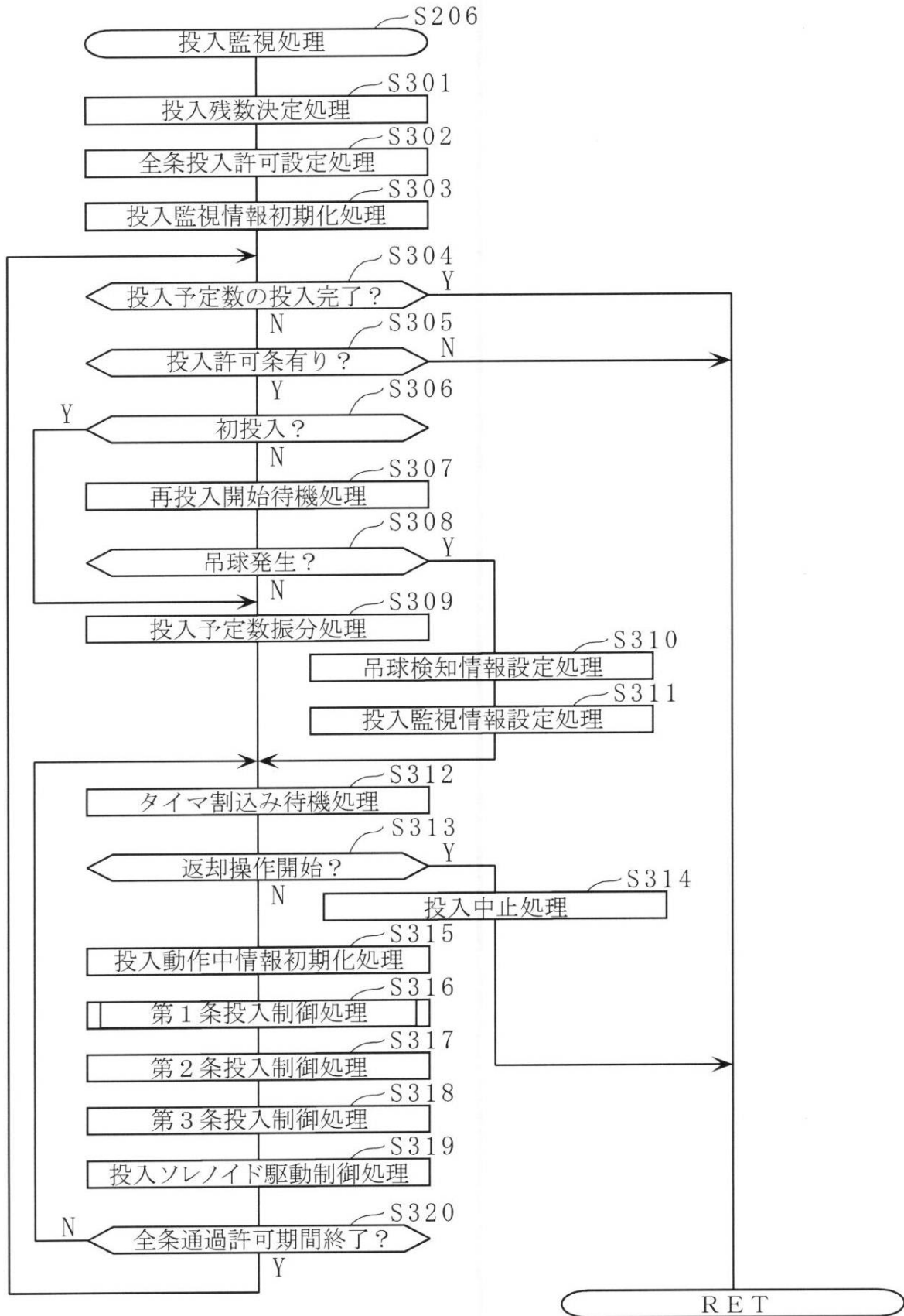
【図 2 1】



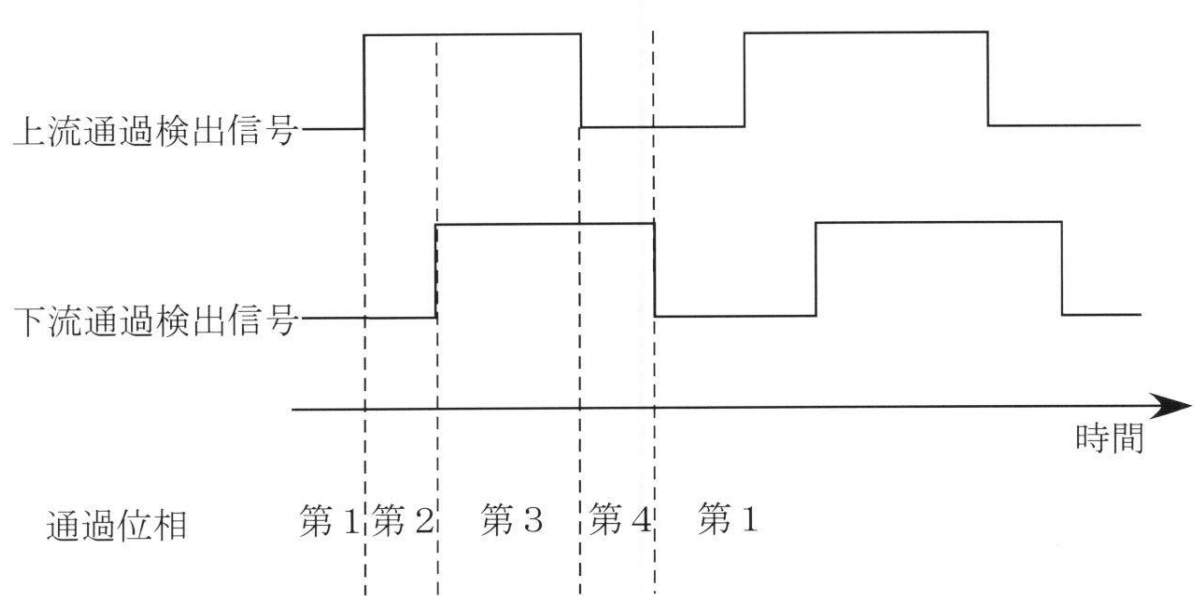
【図 22】



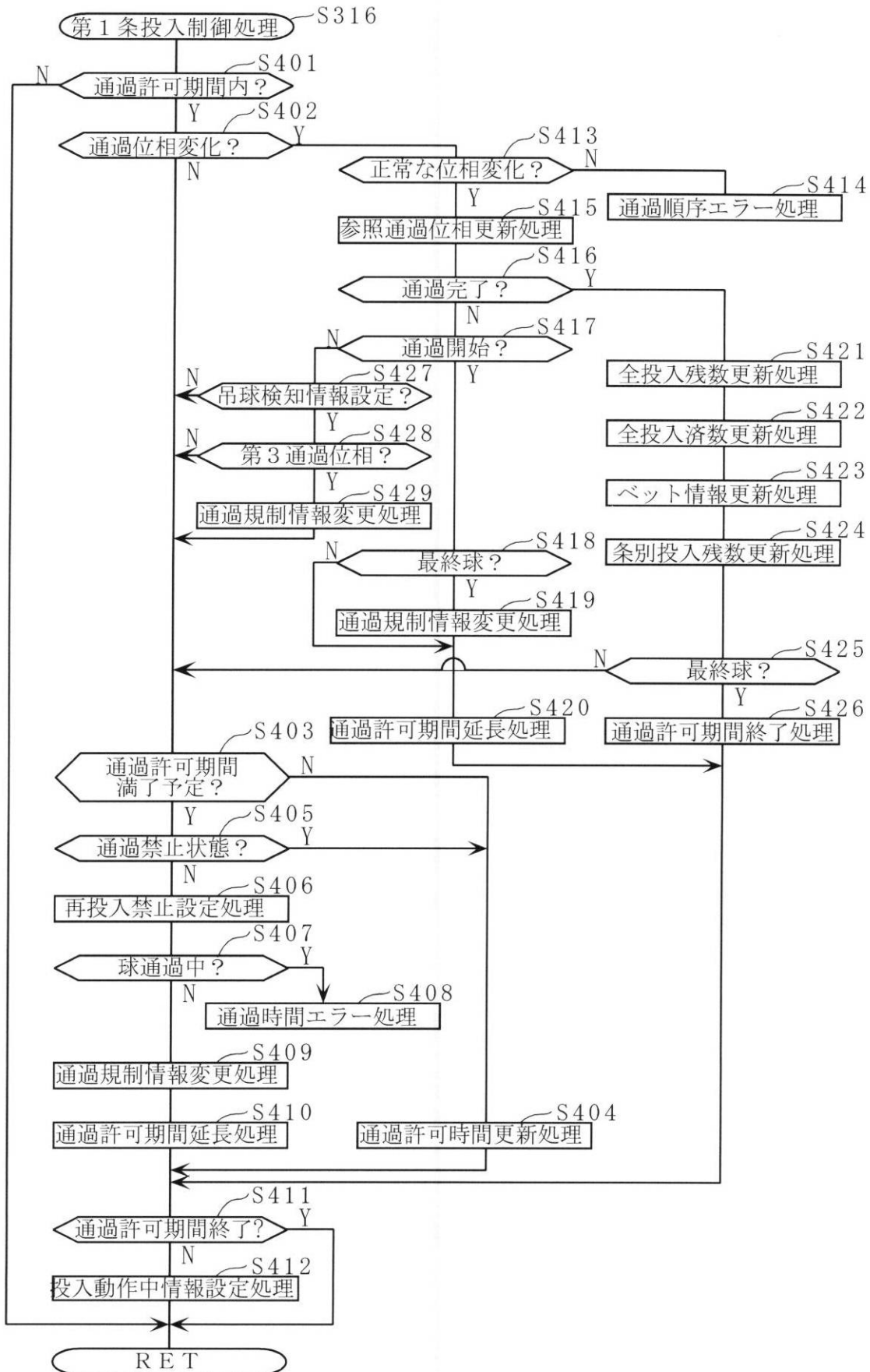
【図 23】



【図 2 4】

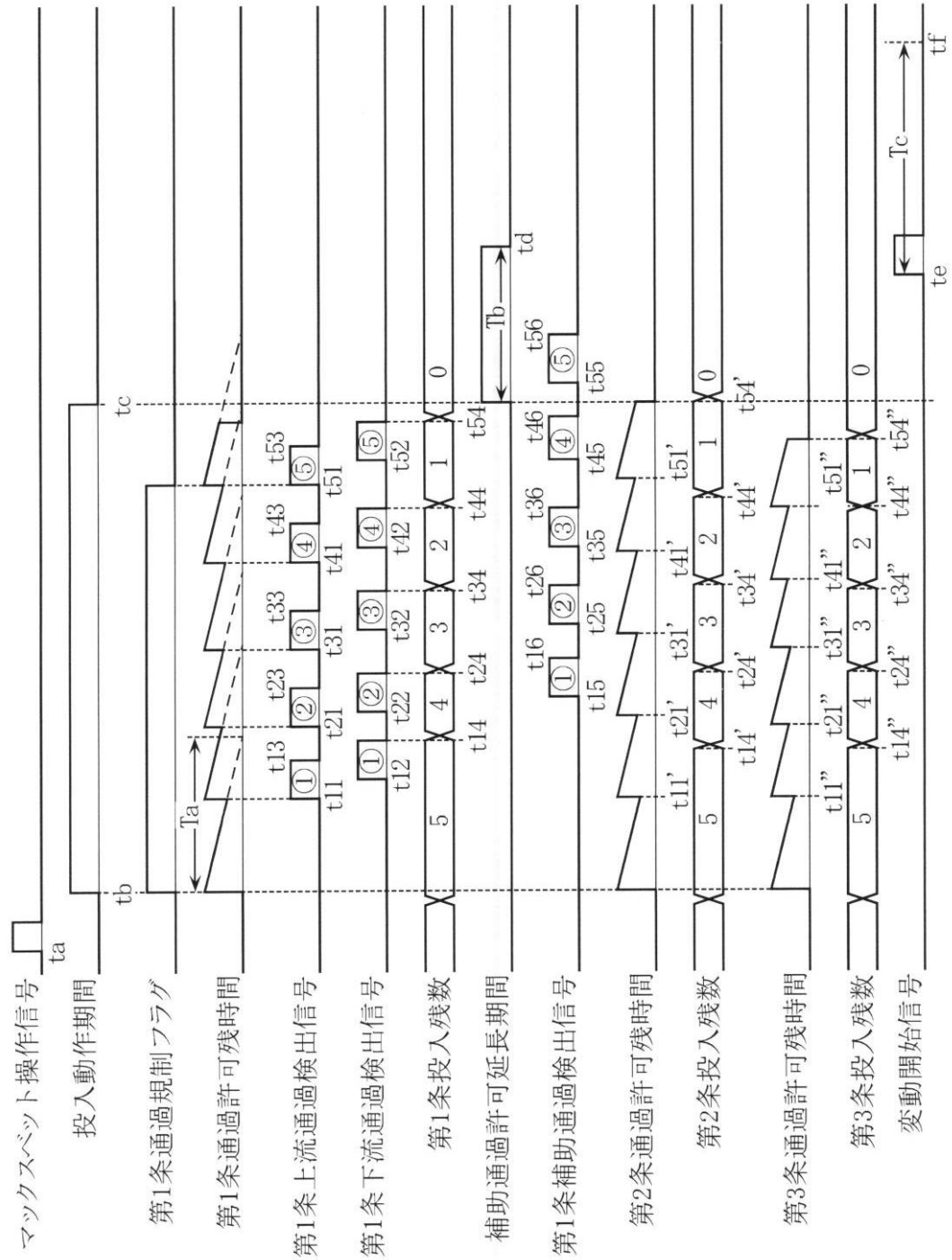


【図 25】



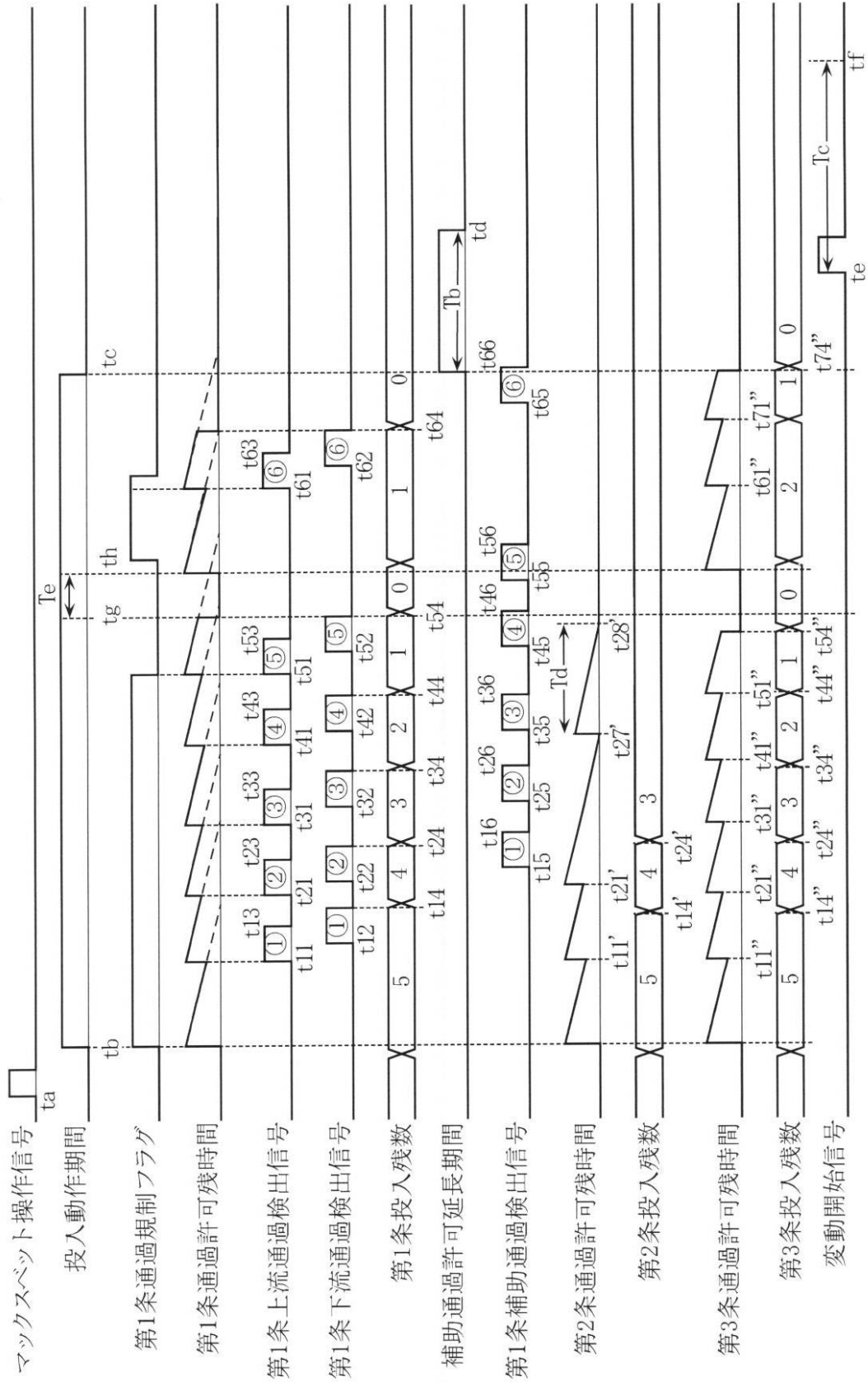
【図26】

リトライなし時の投入動作

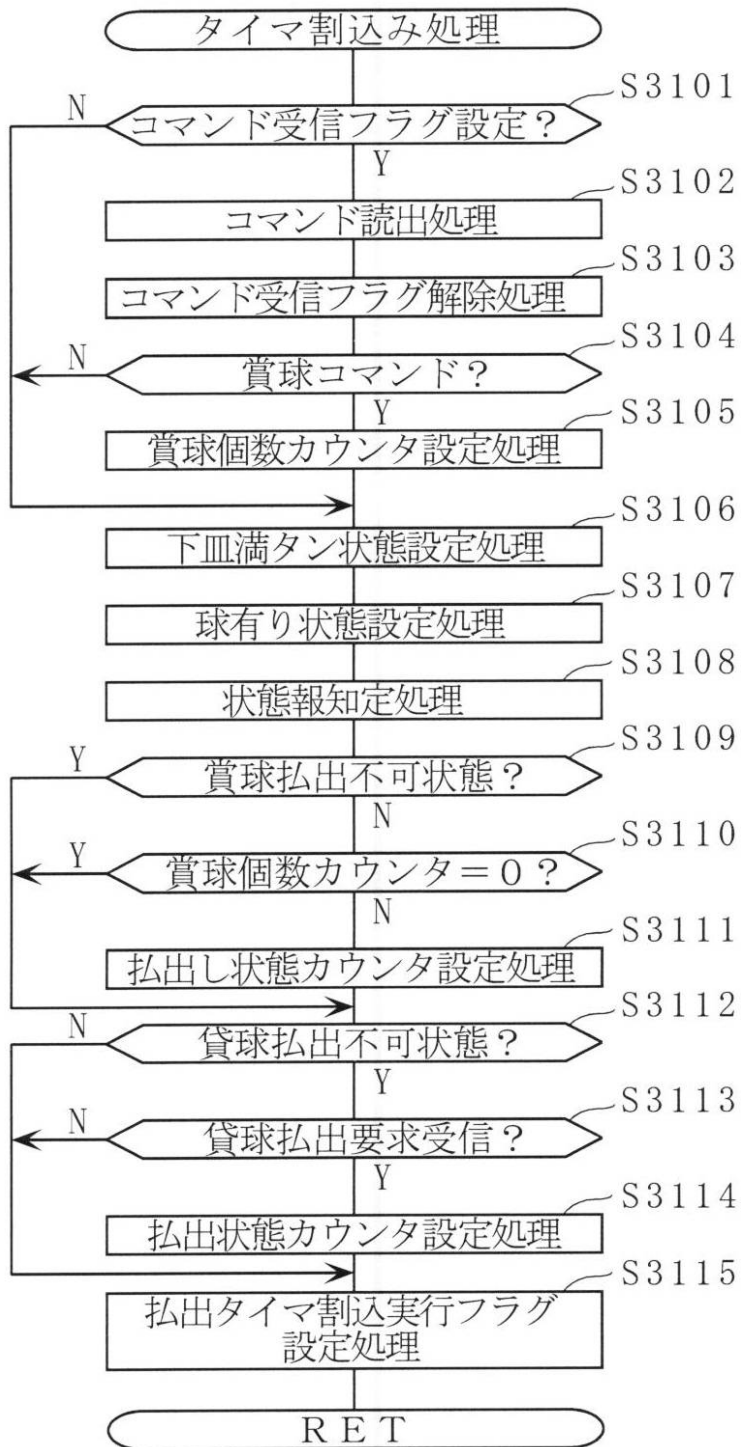


【図 27】

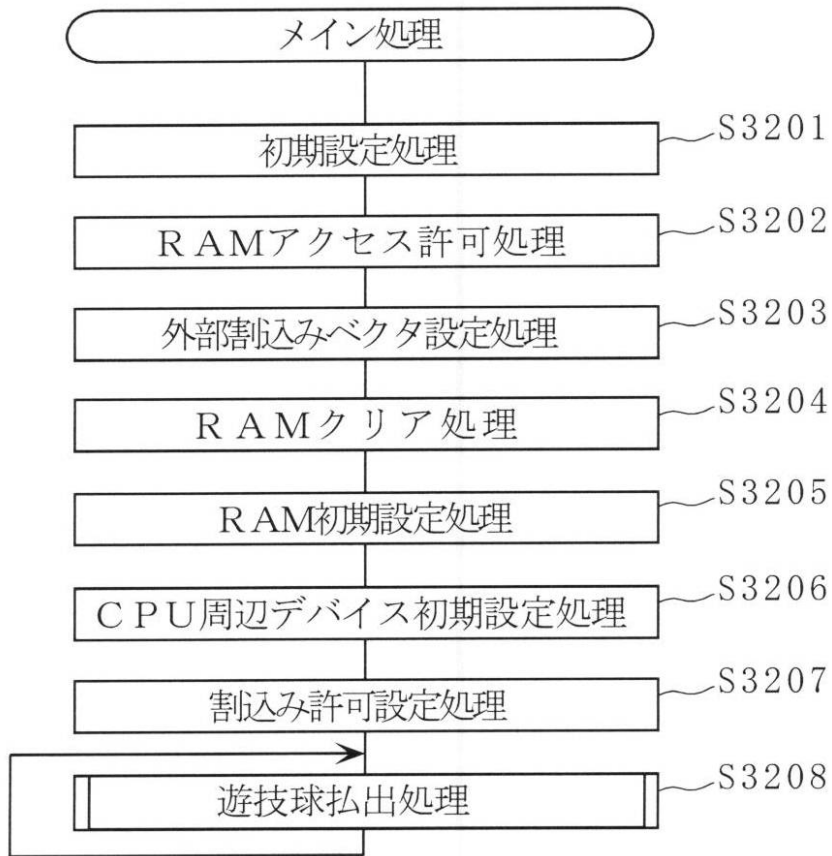
球無しリトライ時の投入動作



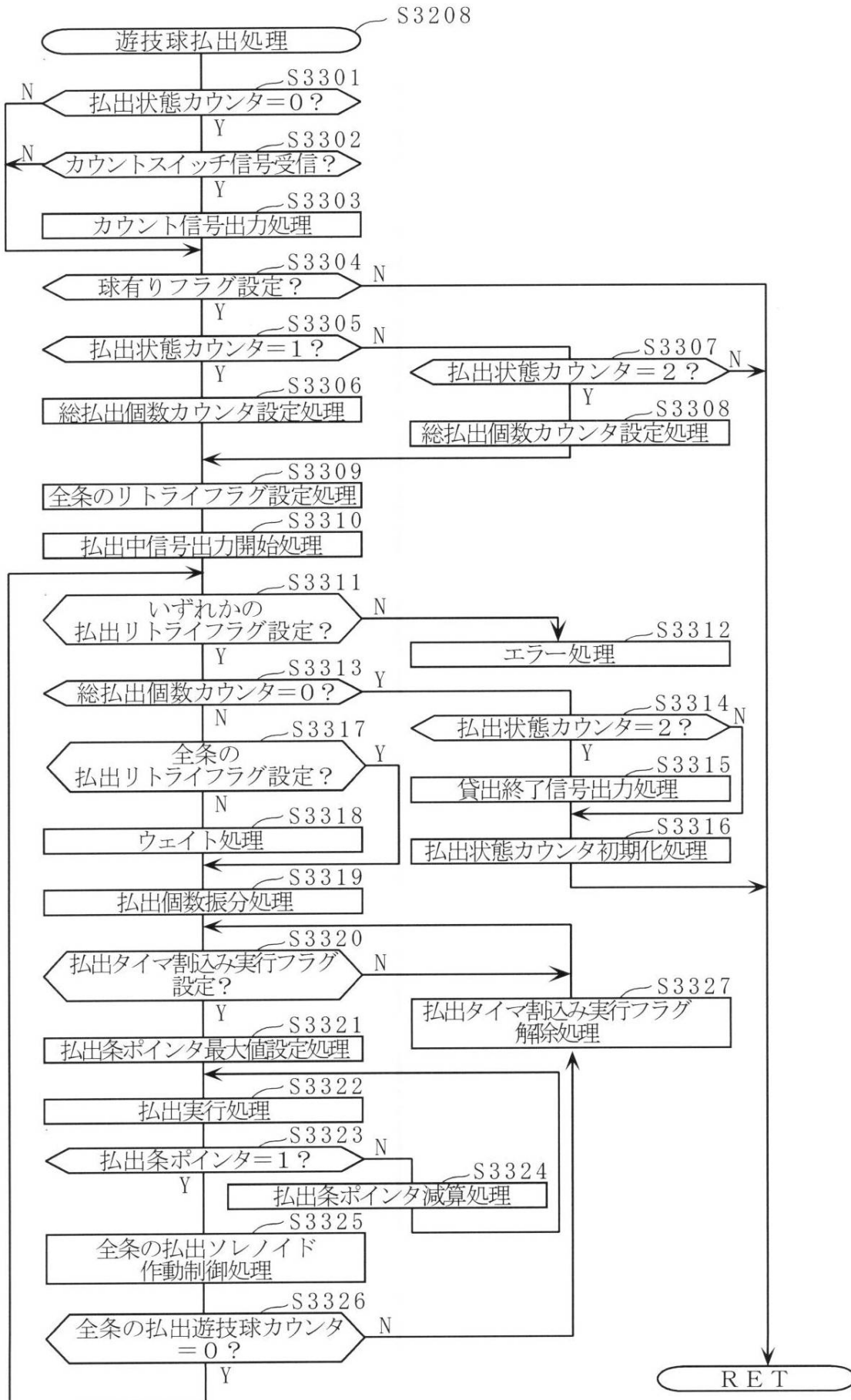
【図 29】



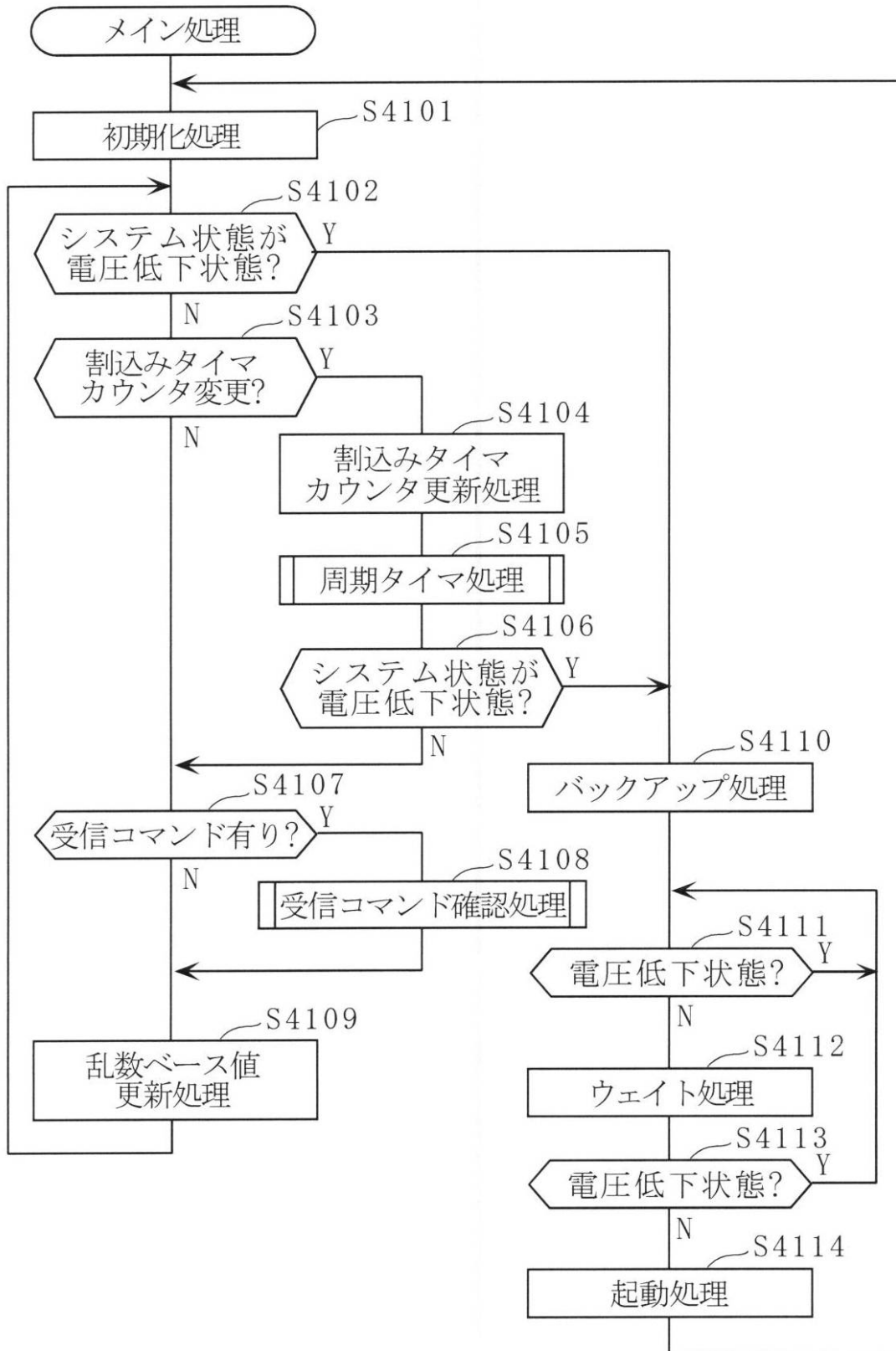
【図 30】



【図 31】



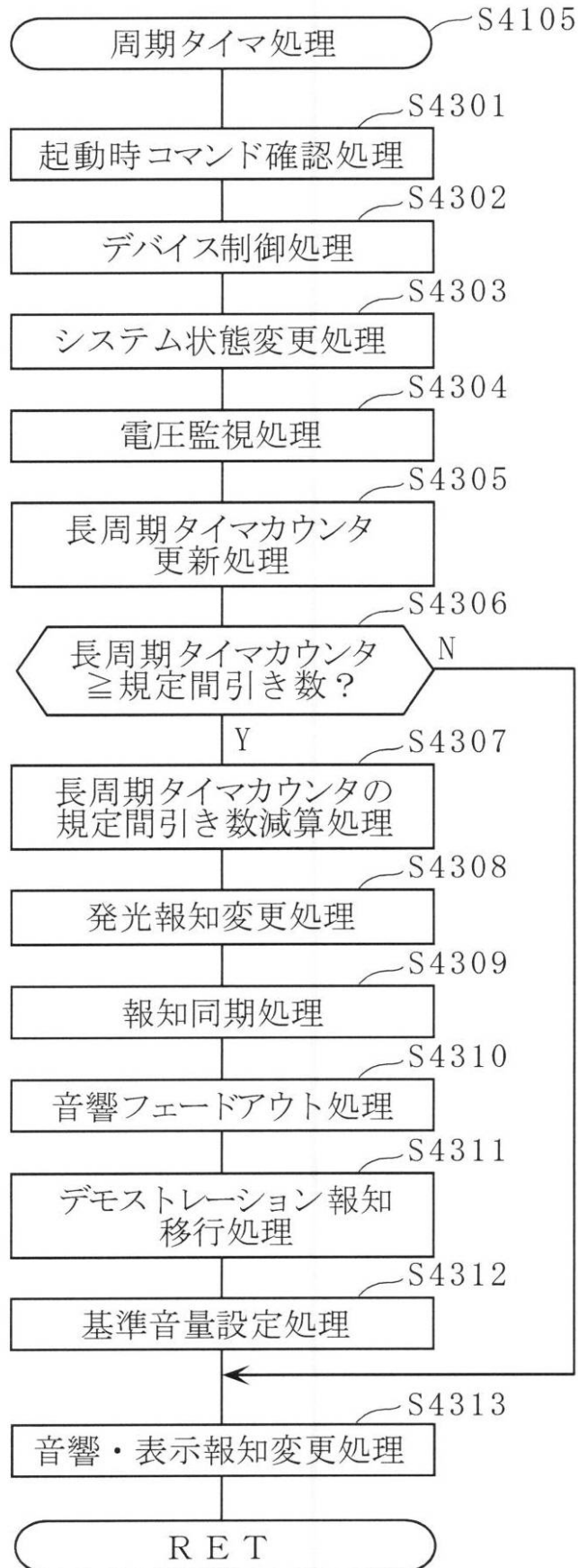
【図 3 2】



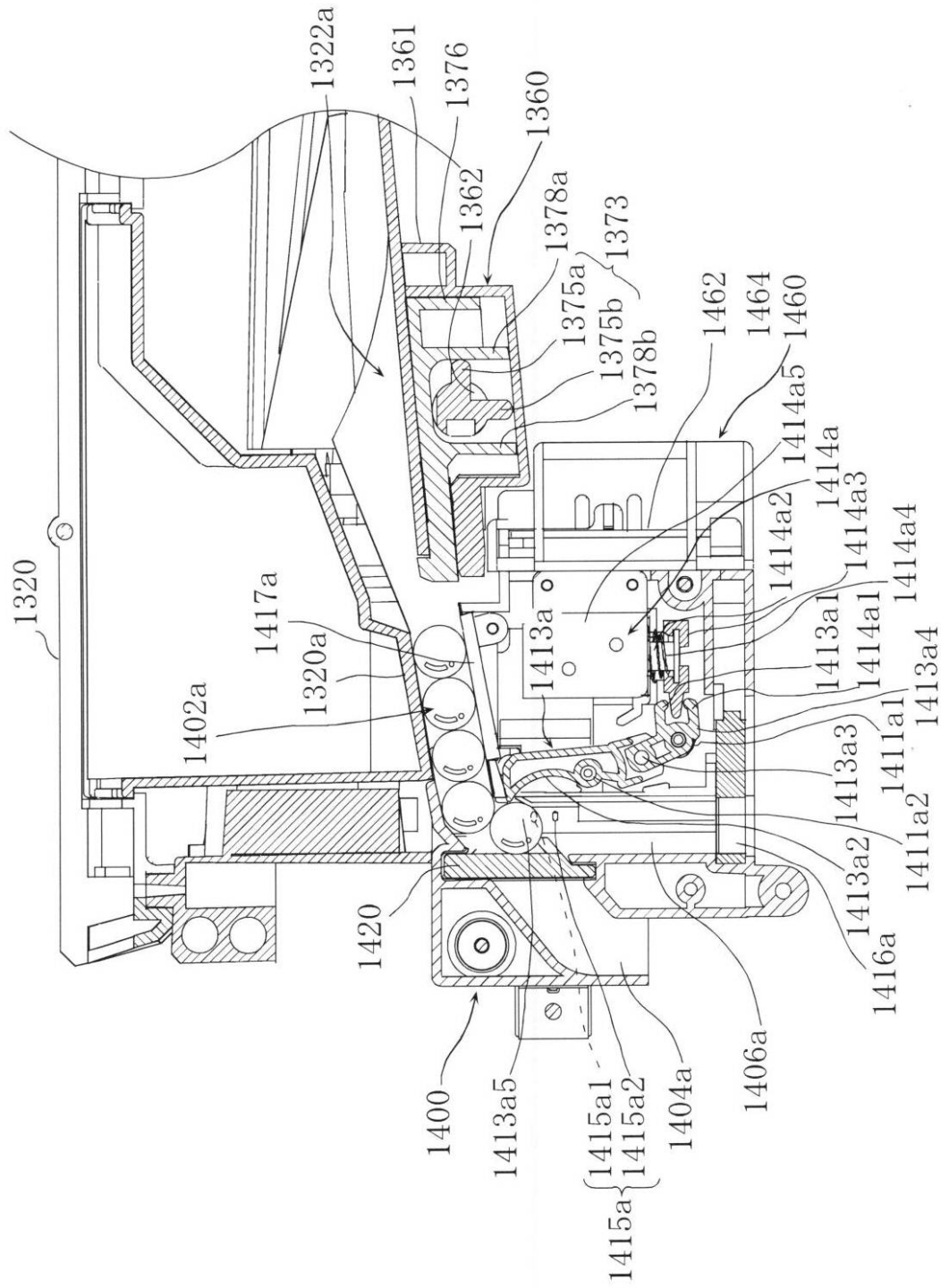
【図 3 3】



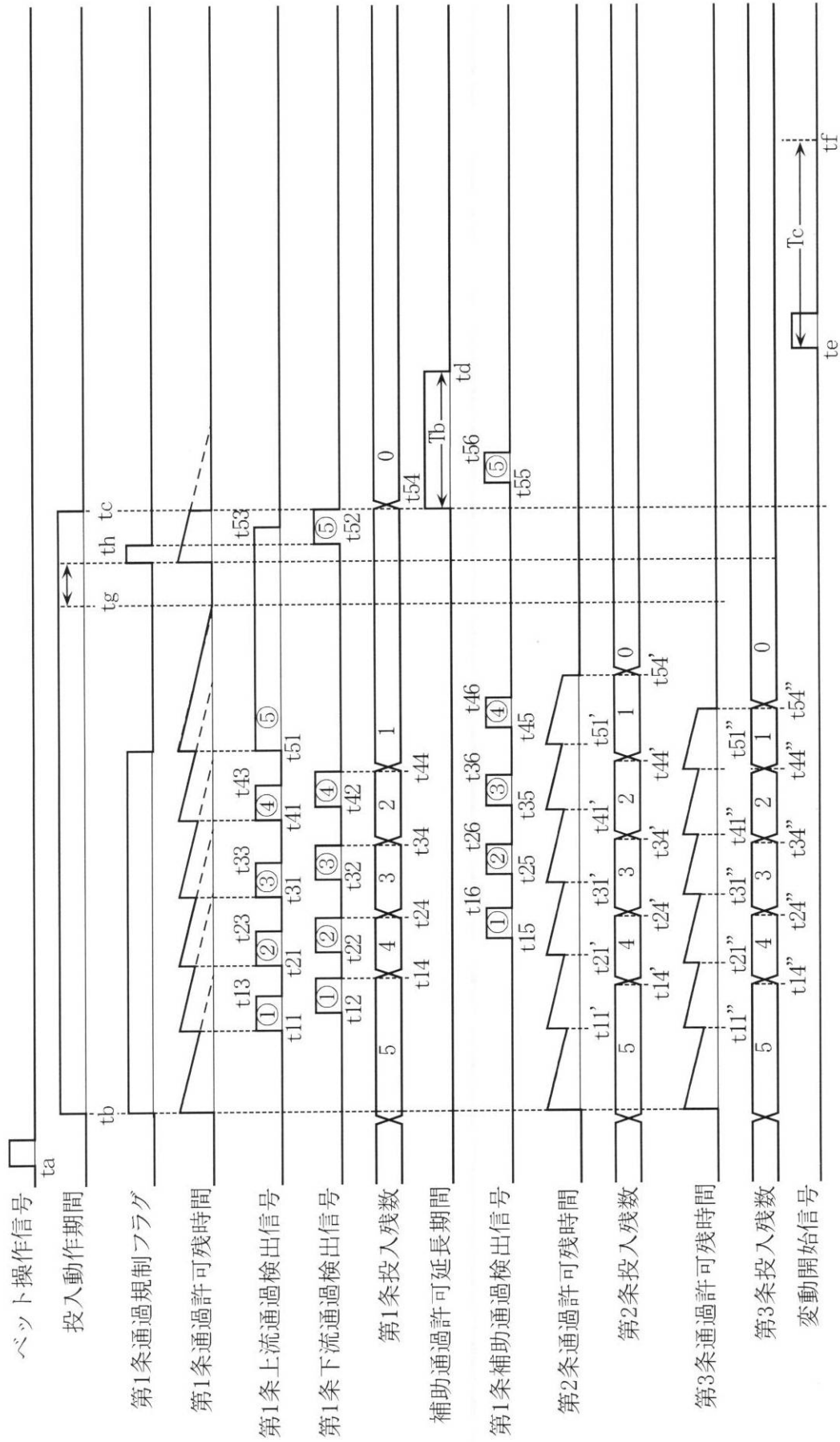
【図 3 4】



【図 35】



【図 36】



フロントページの続き

審査官 高木 亨

(56)参考文献 特開 2 0 0 7 - 7 3 4 0 (J P , A)

(58)調査した分野(Int.Cl. , D B 名)

A 6 3 F 5 / 0 4

A 6 3 F 7 / 0 2