

【公報種別】特許法第17条の2の規定による補正の掲載  
 【部門区分】第1部門第2区分  
 【発行日】令和3年5月20日(2021.5.20)

【公開番号】特開2019-107187(P2019-107187A)  
 【公開日】令和1年7月4日(2019.7.4)  
 【年通号数】公開・登録公報2019-026  
 【出願番号】特願2017-241400(P2017-241400)  
 【国際特許分類】

A 6 3 F 7/02 (2006.01)

【F I】

A 6 3 F 7/02 3 0 4 D

【手続補正書】

【提出日】令和3年4月9日(2021.4.9)

【手続補正1】

【補正対象書類名】特許請求の範囲

【補正対象項目名】全文

【補正方法】変更

【補正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項1】

遊技が可能な遊技機であって、  
 動作可能に設けられた可動体と、  
 前記可動体を動作させるための駆動力を発生するステッピングモータと、  
 前記ステッピングモータの駆動制御を少なくともマイクロステップ励磁方式にて実行可能な駆動制御手段と、  
 前記駆動制御手段による前記ステッピングモータの駆動制御を制御することにより前記可動体の動作を制御可能な制御手段と、  
前記可動体が所定の停止位置に位置しているか否かを特定可能な検出情報を前記制御手段に出力可能な検出手段と、

を備え、

前記駆動制御手段は、前記ステッピングモータが有する複数の励磁相のうち、隣接する励磁相に同一の相電流が印加されていることを特定可能な特定情報を前記制御手段に出力可能であって、

前記制御手段は、

前記検出手段の検出結果に基づいて前記可動体を原点位置に位置させるための第1動作制御と、前記可動体が正常に動作可能であることを確認するための第2動作制御と、前記可動体による演出を行うための第3動作制御とを行うことが可能であり、

前記第3動作制御においては、第1速度と該第1速度よりも速い第2速度との範囲内で前記可動体が動作するように制御し、

前記第1動作制御においては、前記第3動作制御における前記第1速度以下の速度で前記可動体が動作するように制御し、

前記可動体の停止制御を、前記特定情報が前記駆動制御手段から出力されているときに実行する

ことを特徴とする遊技機。

【手続補正2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0006

【補正方法】変更

## 【補正の内容】

## 【0006】

前記課題を解決するために、本発明の手段1に記載の遊技機は、遊技が可能な遊技機（例えば、パチンコ遊技機1）であって、動作可能に設けられた可動体（例えば、リール301L、301C、301R）と、前記可動体を動作させるための駆動力を発生するステッピングモータ（例えば、第1リールステッピングモータ307L、第2リールステッピングモータ307C、第3リールステッピングモータ307R）と、

前記ステッピングモータの駆動制御を少なくともマイクロステップ励磁方式（例えば、W1-2相励磁設定や2W1-2相励磁設定等）にて実行可能な駆動制御手段（例えば、モータ駆動回路85、86、87）と、

前記駆動制御手段による前記ステッピングモータの駆動制御を制御することにより前記可動体の動作を制御可能な制御手段（例えば、演出制御基板80やモータ駆動回路85、86、87）と、

前記可動体が所定の停止位置に位置しているか否かを特定可能な検出情報を前記制御手段に出力可能な検出手段と、

を備え、

前記駆動制御手段は、前記ステッピングモータが有する複数の励磁相（例えば、A相とB相）のうち、隣接する励磁相に同一の相電流が印加されていることを特定可能な特定情報（例えば、電気角信号）を前記制御手段に出力可能であって、

前記制御手段は、

前記検出手段の検出結果に基づいて前記可動体を原点位置に位置させるための第1動作制御と、前記可動体が正常に動作可能であることを確認するための第2動作制御と、前記可動体による演出を行うための第3動作制御とを行うことが可能であり、

前記第3動作制御においては、第1速度と該第1速度よりも速い第2速度との範囲内で前記可動体が動作するように制御し、

前記第1動作制御においては、前記第3動作制御における前記第1速度以下の速度で前記可動体が動作するように制御し、

前記可動体の停止制御を、前記特定情報が前記駆動制御手段から出力されているときに実行する（例えば、図26～図28に示すように、演出制御基板80（演出制御用CPU）が、演出図柄変動中処理のS312、S317a、S323、S328a、S334、S339aの処理において電気角信号がLowであると判定した場合に、S315b、S319、S326b、S330、S337b、S341の処理を実行して各リール301L、301C、301Rの回転を停止する部分）ことを特徴としている。

この特徴によれば、可動体が停止状態から動作を開始するときに、不適切な動作が発生してしまうことを防ぐことができる。