

【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1年12月5日(2019.12.5)

【公開番号】特開2018-61593(P2018-61593A)

【公開日】平成30年4月19日(2018.4.19)

【年通号数】公開・登録公報2018-015

【出願番号】特願2016-200228(P2016-200228)

【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1年10月10日(2019.10.10)

【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】

互いに協働して遊技の演出を行う第1と第2の駆動源を有する遊技機において、

前記第1駆動源の可動範囲の途中の途中基準位置で作動する第1センサと、

前記第2駆動源の可動範囲の途中の途中基準位置で作動する第2センサと、

前記第1及び第2の駆動源が、それぞれの前記途中基準位置に到達するか通過した後、

前記途中基準位置以外の次の目的位置に向かうように設定された制御プログラムに基づいて前記第1及び第2の駆動源を制御し、前記第1及び第2のセンサのうち一方のセンサが

先に作動した場合に、その一方のセンサに対応する駆動源を少なくとも他方のセンサが作動するまでは励磁状態で動作停止させて両前記駆動源の間の動作遅れを解消してから、前記次の目的位置に向かわせる協働制御手段とを備え、

前記制御プログラムは、前記第1及び第2の駆動源が前記途中基準位置に向かって移動する移動方向と、前記途中基準位置から前記次の目的位置に向かって移動する移動方向と

が同一方向に設定され、

前記協働制御手段は、前記第1及び第2のセンサの作動タイミングがズレずれていない

ときには、前記第1と第2の各センサが作動しても前記第1と第2の各駆動源を動作停止

させずに前記次の目的位置に向かわせる遊技機。

【手続補正2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 0 6

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 0 6】

上記目的を達成するためになされた請求項1の発明は、互いに協働して遊技の演出を行う

第1と第2の駆動源を有する遊技機において、前記第1駆動源の可動範囲の途中の途中基

準位置で作動する第1センサと、前記第2駆動源の可動範囲の途中の途中基準位置で作動

する第2センサと、前記第1及び第2の駆動源が、それぞれの前記途中基準位置に到達す

るか通過した後、前記途中基準位置以外の次の目的位置に向かうように設定された制御

プログラムに基づいて前記第1及び第2の駆動源を制御し、前記第1及び第2のセンサのう

ち一方のセンサが先に作動した場合に、その一方のセンサに対応する駆動源を少なくとも

他方のセンサが作動するまでは励磁状態で動作停止させて両前記駆動源の間の動作遅れを解消してから、前記次の目的位置に向かわせる協働制御手段とを備え、前記制御プログラムは、前記第1及び第2の駆動源が前記途中基準位置に向かって移動する移動方向と、前記途中基準位置から前記次の目的位置に向かって移動する移動方向とが同一方向に設定され、前記協働制御手段は、前記第1及び第2のセンサの作動タイミングがズレずれていなければ、前記第1と第2の各センサが作動しても前記第1と第2の各駆動源を動作停止させずに前記次の目的位置に向かわせる遊技機である。