

【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4年5月27日(2022.5.27)

【公開番号】特開2021-83913(P2021-83913A)

【公開日】令和3年6月3日(2021.6.3)

【年通号数】公開・登録公報2021-025

【出願番号】特願2019-216417(P2019-216417)

【国際特許分類】

A 63 F 7/02 (2006.01)

10

【F I】

A 63 F 7/02 315 A

A 63 F 7/02 320

【手続補正書】

【提出日】令和4年5月19日(2022.5.19)

【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

20

【補正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項1】

遊技の動作を制御するための演算処理を行う演算処理手段と、

前記演算処理手段による前記演算処理の実行に必要な情報が記憶される記憶手段と、
乱数を取得可能な乱数取得手段と、

前記乱数取得手段により取得された乱数に基づいて識別情報の変動表示の結果を判定する
判定手段と、

前記識別情報を変動表示する遊技状態を制御可能な遊技状態制御手段と、

画像を表示可能な演出実行手段と

30

前記演出実行手段を制御可能な演出制御手段と、
を備え、

前記記憶手段には、2つの作業領域が設けられ、

各作業領域を使用して処理が実施される情報には、使用する作業領域に対応付けられた特定情報が付加されており、

前記演算処理手段は、前記2つの作業領域うちの一方の作業領域を使用して情報の処理を行う場合には、処理対象となる情報に付加された前記特定情報に基づいて、使用する作業領域を選択し、

前記特定情報は、対応する作業領域のアドレスを構成する上位側のアドレスデータであり、

40

前記演算処理手段による作業領域の選択処理では、前記演算処理手段は、前記特定情報に基づいて、使用する作業領域のアドレスを指定し、

前記判定手段は、ハズレ結果と、前記ハズレ結果とは異なる特定結果と、前記ハズレ結果及び前記特定結果とは異なる特別結果と、を前記乱数に基づいて導出可能に判定し、
前記遊技状態制御手段は、

通常遊技状態と、

前記通常遊技状態とは遊技者にとっての有利度合いが異なる遊技状態であり、前記判定手段により前記特定結果が導出された場合に移行され得る時短遊技状態と、

遊技者に所定の遊技価値を付与可能であり、前記判定手段により前記特別結果が導出された場合に移行され得る特別遊技状態と、

50

を少なくとも含む何れかの遊技状態に制御可能であり、
前記判定手段は、少なくとも前記遊技状態制御手段により前記通常遊技状態に制御されているときに前記特定結果を導出可能であり、
前記特定結果は、前記第1の特定結果と、前記第1の特定結果よりも遊技者にとって有利な結果である第2の特定結果と、を少なくとも含み、
前記演出制御手段は、
前記第2の特定結果が導出された場合には遊技者による遊技動作として所定様式で遊技を促す促進画像を前記演出実行手段に表示可能である一方で、前記第1の特定結果が導出された場合には前記促進画像を表示しないように制御することが可能である、
ことを特徴とする遊技機。

10

【手続補正2】

【補正対象書類名】明細書
【補正対象項目名】0002
【補正方法】変更
【補正の内容】
【0002】

従来、複数の図柄表示装置（表示領域）を備え、複数の図柄表示装置において同時に識別情報を変動表示可能な機能が設けられたパチンコ遊技機が知られている（例えば、特許文献1参照）。

20

【手続補正3】

【補正対象書類名】明細書
【補正対象項目名】0003
【補正方法】削除
【補正の内容】
【手続補正4】
【補正対象書類名】明細書
【補正対象項目名】0004
【補正方法】変更
【補正の内容】
【0004】

30

【特許文献1】特開2015-150303号公報

【手続補正5】

【補正対象書類名】明細書
【補正対象項目名】0005
【補正方法】変更
【補正の内容】
【0005】

40

ところで、上述した遊技機は、通常、識別情報の判定等の主な遊技動作を制御する回路（主制御回路）が実装された主制御基板と、映像の表示等による演出動作を制御する回路（副制御回路）が実装された副制御基板とを備える。遊技動作は、主制御回路に搭載されたCPU(Central Processing Unit)により制御される。この際、CPUの制御により、主制御回路のROM(Read Only Memory)に記憶されたプログラム及び各種テーブルデータ等が主制御回路のRAM(Random Access Memory)に展開され、各種遊技動作に関する処理が実行される。そして、近年、このような遊技機では、主制御回路で行われる処理をより効率よく実行し、主制御回路の処理負荷を軽減できる技術の開発が求められている。

【手続補正6】

【補正対象書類名】明細書
【補正対象項目名】0006
【補正方法】変更

50

【補正の内容】**【0006】**

本発明は、そのような点に鑑みてなされたものであり、その目的は、主制御回路で行われる処理をより効率よく実行し、主制御回路の処理負荷を軽減することが可能な遊技機を提供することにある。

【手続補正7】**【補正対象書類名】明細書****【補正対象項目名】0007****【補正方法】変更****【補正の内容】**

10

【0007】

本発明に係る遊技機は、

遊技の動作を制御するための演算処理を行う演算処理手段（例えば、メインCPU6101）と、

前記演算処理手段による前記演算処理の実行に必要な情報が記憶される記憶手段（例えば、メインRAM6103）と、

識別情報の変動表示の結果を判定する判定手段（例えば、メインCPU6101）と、

乱数を取得可能な乱数取得手段（例えば、メインRAM6103）と、

前記乱数取得手段により取得された乱数に基づいて前記識別情報の変動表示の結果を判定する判定手段（例えば、メインRAM6103）と、

20

前記識別情報を変動表示する遊技状態を制御可能な遊技状態制御手段（例えば、メインCPU6101）と、

画像を表示可能な演出実行手段（例えば、ホスト制御回路6210）と、

前記演出実行手段を制御可能な演出制御手段（例えば、ホスト制御回路6210）と、
を備え、

前記記憶手段には、2つの作業領域が設けられ、

各作業領域を使用して処理が実施される情報には、使用する作業領域に対応付けられた特定情報（例えば、識別子）が付加されており、

前記演算処理手段は、前記2つの作業領域うちの一方の作業領域を使用して情報の処理を行う場合には、処理対象となる情報に付加された前記特定情報に基づいて、使用する作業領域を選択し、

30

前記特定情報は、対応する作業領域のアドレスを構成する上位側のアドレスデータであり、

前記演算処理手段による作業領域の選択処理では、前記演算処理手段は、前記特定情報に基づいて、使用する作業領域のアドレスを指定し、

前記判定手段は、ハズレ結果（例えば、通常ハズレ）と、前記ハズレ結果とは異なる特定結果（例えば、特定ハズレ）と、前記ハズレ結果及び前記特定結果とは異なる特別結果（例えば、大当たり）と、を前記乱数に基づいて導出可能に判定し、

前記判定手段は、ハズレ結果（例えば、通常ハズレ）と、前記ハズレ結果とは異なる特定結果（例えば、特定ハズレ）と、を導出可能に判定し、

前記遊技状態制御手段は、

通常遊技状態と、

前記通常遊技状態とは遊技者にとっての有利度合いが異なる遊技状態であり、前記判定手段により前記特定結果が導出された場合に移行され得る時短遊技状態と、

遊技者に所定の遊技価値を付与可能であり、前記判定手段により前記特別結果が導出された場合に移行され得る特別遊技状態（例えば、大当たり遊技状態）と、

を少なくとも含む何れかの遊技状態に制御可能であり、

前記判定手段は、少なくとも前記遊技状態制御手段により前記通常遊技状態に制御されているときに前記特定結果を導出可能であり、

前記特定結果は、前記第1の特定結果と、前記第1の特定結果よりも遊技者にとって有利

40

50

な結果である第2の特定結果と、を少なくとも含み、
前記演出制御手段は、

前記第2の特定結果が導出された場合には遊技者による遊技動作として所定態様で遊技を
促す促進画像を前記演出実行手段に表示可能である一方で、前記第1の特定結果が導出さ
れた場合には前記促進画像を表示しないように制御することが可能である、
ことを特徴とする遊技機。

【手続補正8】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0008

【補正方法】削除

10

【補正の内容】

【手続補正9】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0009

【補正方法】削除

20

【補正の内容】

【手続補正10】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0010

【補正方法】削除

20

【補正の内容】

【手続補正11】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0011

【補正方法】削除

【補正の内容】

【手続補正12】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0012

【補正方法】削除

30

【補正の内容】

【手続補正13】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0013

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0013】

本発明によれば、主制御回路で行われる処理をより効率よく実行し、主制御回路の処理負
荷を軽減することができる。

40

50