

【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 2 年 7 月 27 日 (2020.7.27)

【公開番号】特開 2018-139874 (P2018-139874A)  
 【公開日】平成 30 年 9 月 13 日 (2018.9.13)  
 【年通号数】公開・登録公報 2018-035  
 【出願番号】特願 2017-35955 (P2017-35955)  
 【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 2 年 5 月 28 日 (2020.5.28)

【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、

原点位置と該原点位置から離れた位置との間で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手段と、

前記駆動手段による前記可動体の動作を制御する制御手段と、

を備え、

前記制御手段は、

前記原点位置に前記可動体を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、異常が発生した場合に異常を示す第 4 動作制御と、を実行可能であり、

前記第 2 動作制御において、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、前記第 2 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、本発明の請求項 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、

原点位置と該原点位置から離れた位置との間で動作可能に設けられた可動体（例えば、第 1 可動役物 300 は、第 1 可動部 302 が横向きに傾倒する第 1 退避位置（図 15（A）参照）と、第 1 退避から離れた位置において第 1 可動部 302 が縦向きに起立する第 1 演出位置（図 15（B）参照）との間で回動可能に設けられた第 1 可動役物 300 や、演出表示装置 5 の側方に退避する第 2 退避位置（原点位置、初期位置、図 16（A）参照）と演出表示装置 5 の前方における上下方向の略中央位置に配置され第 2 退避位置から離れ

た第2演出位置(図16(B)参照)との間で往復移動可能に設けられた第2可動役物400など)と、

前記可動体を動作させるための駆動手段(例えば、第1可動役物駆動モータ303、第2可動役物駆動モータ411、421)と、

前記駆動手段による前記可動体の動作を制御する制御手段(例えば、演出制御用CPU120)と、

を備え、

前記制御手段は、

前記原点位置に前記可動体を位置させるための第1動作制御(例えば、演出制御用CPU120が、第1動作制御として第2初期化処理のステップS105～ステップS114の非検出時動作制御やステップS120～ステップS128の検出時動作制御を実行する部分など)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(例えば、演出制御用CPU120が、第2動作制御として第2初期化処理のステップS201～ステップS213の実動作確認用動作制御を実行する部分など)と、前記可動体による演出を行うための第3動作制御(例えば、演出制御用CPU120が、第3動作制御として図柄の変動表示を実行している期間や大当り遊技状態において可動体演出を実行する制御など)と、異常が発生した場合に異常を示す第4動作制御と、を実行可能であり、を行うことが可能であり、

前記第2動作制御において、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(例えば、演出制御用CPU120は、実動作確認用動作制御を実行する場合、第1速度である最低速度(低速)と該最低速度よりも速い第2速度としての最高速度(高速)との範囲内の速度で可動役物が動作するように制御する。)

前記第1動作制御において、前記第2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する(例えば、演出制御用CPU120が、第1動作制御としての非検出時動作制御や検出時動作制御を実行する場合、第2動作制御としての実動作確認用動作制御における最低速度以下の速度(本実施例では、実動作確認用動作制御における最低速度と同じ速度)で可動役物が動作するように制御する部分)、

ことを特徴としている。

この特徴によれば、第1動作制御において、可動体はいかなるタイミングでも停止可能な速度で動作するため、安全に原点位置に位置させることができる。