

(19)日本国特許庁(JP)

(12)特許公報(B2)

(11)特許番号
特許第7215532号
(P7215532)

(45)発行日 令和5年1月31日(2023.1.31)

(24)登録日 令和5年1月23日(2023.1.23)

(51)国際特許分類

F I

A 6 3 F 7/02 (2006.01) A 6 3 F 7/02 3 2 6 Z

請求項の数 1 (全103頁)

(21)出願番号	特願2021-121807(P2021-121807)	(73)特許権者	000144522
(22)出願日	令和3年7月26日(2021.7.26)		株式会社三洋物産
(62)分割の表示	特願2020-86487(P2020-86487)の分割		愛知県名古屋市千種区今池3丁目9番21号
原出願日	平成27年8月31日(2015.8.31)	(74)代理人	110000534
(65)公開番号	特開2021-164892(P2021-164892 A)		弁理士法人真明センチュリー
(43)公開日	令和3年10月14日(2021.10.14)	(72)発明者	飯島 航
審査請求日	令和3年8月25日(2021.8.25)		名古屋市千種区今池3丁目9番21号
		(72)発明者	株式会社三洋物産内
		(72)発明者	本庄 良和
			名古屋市千種区今池3丁目9番21号
		(72)発明者	株式会社三洋物産内
			串田 拓也
			名古屋市千種区今池3丁目9番21号
			株式会社三洋物産内

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】

遊技者が操作可能であって、終端位置まで移動可能な操作手段を有する操作デバイスを備え、その操作デバイスは、第1状態と、その第1状態に比較して前記終端位置までの可動域が広い第2状態とを形成可能とされ、前記第2状態から前記第1状態へ前記操作手段を移動させる駆動力を発生させるための第1駆動手段と、前記第1状態から前記第2状態へ前記操作手段を移動させる付勢力を発生する付勢手段とを備える遊技機において、

遊技者に前記操作手段を操作させるための操作演出において、前記第1状態から前記第2状態へ向けて前記操作手段を移動させる駆動力を発生させるための第2駆動手段を備え、前記第1駆動手段による駆動力の前記操作手段への伝達を遊技者の操作に基づき解除可能に構成され、

前記操作演出において、前記第2駆動手段による駆動力が発生する場合と、発生しない場合とを構成可能であることを特徴とする遊技機。

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

【0001】

本発明は、パチンコ機などの遊技機に関するものである。

【背景技術】

【0002】

パチンコ機などの遊技機において、遊技者が手動操作することで第1位置と第2位置と

の間を移動する操作手段を備える遊技機がある（特許文献１）。

【先行技術文献】

【特許文献】

【０００３】

【文献】特開２０１４－０１４５７１号公報

【発明の概要】

【発明が解決しようとする課題】

【０００４】

しかしながら、上述した従来の遊技機では、操作手段の操作性に改良の余地があるという問題点があった。本発明は、上記例示した問題点などを解決するためになされたものであり、操作手段の操作性の良好な遊技機を提供することを目的とする。

【課題を解決するための手段】

【０００５】

この目的を達成するために請求項１記載の遊技機は、遊技者が操作可能であって、終端位置まで移動可能な操作手段を有する操作デバイスを備え、その操作デバイスは、第１状態と、その第１状態に比較して前記終端位置までの可動域が広い第２状態とを形成可能とされ、前記第２状態から前記第１状態へ前記操作手段を移動させる駆動力を発生させるための第１駆動手段と、前記第１状態から前記第２状態へ前記操作手段を移動させる付勢力を発生する付勢手段とを備える遊技機であって、遊技者に前記操作手段を操作させるための操作演出において、前記第１状態から前記第２状態へ向けて前記操作手段を移動させる駆動力を発生させるための第２駆動手段を備え、前記第１駆動手段による駆動力の前記操作手段への伝達を遊技者の操作に基づき解除可能に構成され、前記操作演出において、前記第２駆動手段による駆動力が発生する場合と、発生しない場合とを構成可能である。

【０００６】

【０００７】

【発明の効果】

【０００８】

請求項１記載の遊技機によれば、操作手段の操作性を良好にすることができる。

【０００９】

【００１０】

【図面の簡単な説明】

【００１１】

【図１】第１実施形態におけるパチンコ機の正面図である。

【図２】パチンコ機の遊技盤の正面図である。

【図３】パチンコ機の背面図である。

【図４】パチンコ機の電氣的構成を示すブロック図である。

【図５】操作デバイスの正面斜視図である。

【図６】（ａ）は、パチンコ機の部分正面図であり、（ｂ）は、図６（ａ）のⅤⅠｂ－ⅤⅠｂ線におけるパチンコ機の部分断面図である。

【図７】（ａ）は、パチンコ機の部分正面図であり、（ｂ）は、図７（ａ）のⅤⅠⅠｂ－ⅤⅠⅠｂ線におけるパチンコ機の部分断面図である。

【図８】図６の矢印ⅤⅠⅠⅠ方向視における操作デバイスの正面斜視図である。

【図９】図７の矢印ⅠⅩ方向視における操作デバイスの正面斜視図である。

【図１０】操作デバイスの正面斜視図である。

【図１１】操作デバイスの背面斜視図である。

【図１２】操作デバイスの正面分解斜視図である。

【図１３】操作デバイスの背面分解斜視図である。

【図１４】（ａ）は、傾倒装置の正面図であり、（ｂ）は、図１４（ａ）の矢印ⅩⅠⅤｂ方向視における傾倒装置の側面図であり、（ｃ）は、図１４（ａ）のⅩⅠⅤｃ－ⅩⅠⅤｃ線における傾倒装置の断面図である。

10

20

30

40

50

【図 1 5】傾倒装置の正面分解斜視図である。

【図 1 6】傾倒装置の蓋の背面分解斜視図である。

【図 1 7】(a)は、駆動装置の正面図であり、(b)は、図 1 7 (a) の矢印 X V I I b 方向視における駆動装置の側面図である。

【図 1 8】駆動装置の正面分解斜視図である。

【図 1 9】伝達軸棒の正面分解斜視図である。

【図 2 0】(a)は、図 1 8 の矢印 X X a 方向視における左円板カムの側面図であり、(b)は、図 1 8 の矢印 X X b 方向視における左円板カムの側面図である。

【図 2 1】(a)及び(b)は、解除部材及び回転爪部材の正面図である。

【図 2 2】図 6 (a) の X X I I - X X I I 線における操作デバイスの断面図である。

10

【図 2 3】図 6 (a) の X X I I - X X I I 線における操作デバイスの断面図である。

【図 2 4】図 6 (a) の X X I I - X X I I 線における操作デバイスの断面図である。

【図 2 5】図 6 (a) の X X I I - X X I I 線における操作デバイスの断面図である。

【図 2 6】図 6 (a) の X X I I - X X I I 線における操作デバイスの断面図である。

【図 2 7】図 6 (a) の X X I I - X X I I 線における操作デバイスの断面図である。

【図 2 8】図 6 (a) の X X I I - X X I I 線における操作デバイスの断面図である。

【図 2 9】図 6 (a) の X X I I - X X I I 線における操作デバイスの断面図である。

【図 3 0】図 6 (a) の X X I I - X X I I 線における操作デバイスの断面図である。

【図 3 1】図 6 (a) の X X I I - X X I I 線における操作デバイスの断面図である。

【図 3 2】図 6 (a) の X X I I - X X I I 線における操作デバイスの断面図である。

20

【図 3 3】図 6 (a) の X X I I - X X I I 線における操作デバイスの断面図である。

【図 3 4】図 6 (a) の X X I I - X X I I 線における操作デバイスの断面図である。

【図 3 5】図 6 (a) の X X I I - X X I I 線における操作デバイスの断面図である。

【図 3 6】図 6 (a) の X X I I - X X I I 線における操作デバイスの断面図である。

【図 3 7】図 6 (a) の X X I I - X X I I 線における操作デバイスの断面図である。

【図 3 8】図 6 (a) の X X I I - X X I I 線における操作デバイスの断面図である。

【図 3 9】図 3 8 の X X X I X - X X X I X 線における操作デバイスの部分断面図である。

【図 4 0】図 6 (a) の X X I I - X X I I 線における操作デバイスの断面図である。

【図 4 1】図 6 (a) の X X I I - X X I I 線における操作デバイスの断面図である。

【図 4 2】図 6 (a) の X X I I - X X I I 線における操作デバイスの断面図である。

30

【図 4 3】図 6 (a) の X X I I - X X I I 線における操作デバイスの断面図である。

【図 4 4】図 6 (a) の X X I I - X X I I 線における操作デバイスの断面図である。

【図 4 5】(a)は、第 2 実施形態におけるスライド爪部材の側面図であり、(b)は、回転板部材の側面図であり、(c)は、解除部材の側面図である。

【図 4 6】(a)及び(b)は、解除部材と回転板部材とスライド爪部材との側面図である。

【図 4 7】図 6 (a) の X X I I - X X I I 線に対応する線における操作デバイスの断面図である。

【図 4 8】図 6 (a) の X X I I - X X I I 線に対応する線における操作デバイスの断面図である。

40

【図 4 9】図 6 (a) の X X I I - X X I I 線に対応する線における操作デバイスの断面図である。

【図 5 0】第 3 実施形態における傾倒装置の側面図である。

【図 5 1】(a)及び(b)は、操作デバイスの側面図である。

【図 5 2】(a)及び(b)は、操作デバイスの側面図である。

【図 5 3】第 4 実施形態における傾倒装置の側面図である。

【図 5 4】(a)及び(b)は、操作デバイスの側面図である。

【図 5 5】(a)及び(b)は、操作デバイスの側面図である。

【図 5 6】第 5 実施形態における操作デバイスの分解正面斜視図である。

【図 5 7】操作デバイスの分解背面斜視図である。

50

【図 5 8】下枠部材及び振動装置の分解正面斜視図である。

【図 5 9】(a) は、下枠部材の側面図であり、(b) は、図 5 9 (a) の L I X b - L I X b 線における下枠部材の部分断面図であり、(c) は、図 5 9 (a) の矢印 L I X c 方向視における下枠部材の部分上面図である。

【図 6 0】(a) 及び (b) は、図 5 9 (a) の L X a - L X a 線における振動装置の断面図である。

【図 6 1】(a) 及び (b) は、図 5 9 (a) の L I X b - L I X b 線における伝達装置 5 4 1 0 及び收容部材 5 4 3 0 の断面図である。

【図 6 2】駆動装置の分解正面斜視図である。

【図 6 3】(a) は、右円板カムの正面斜視図であり、(b) は、右円板カムの背面斜視図である。

10

【図 6 4】伝達軸棒の正面分解斜視図である。

【図 6 5】(a) は、図 6 2 の矢印 L X V a 方向視における右円板カムの正面図であり、(b) は、図 6 5 (a) の L X V b - L X V b 線における右円板カムの断面図であり、(c) は、図 6 5 (a) の L X V c - L X V c 線における右円板カムの断面図である。

【図 6 6】(a) は、図 6 2 の矢印 L X V a 方向視における右円板カムの正面図であり、(b) は、図 6 6 (a) の L X V I b - L X V I b 線における右円板カムの断面図である。

【図 6 7】(a) は、図 6 (a) の X X I I - X X I I 線に対応した線における操作デバイスの断面図であり、(b) は、図 6 7 (a) の矢印 L X V I I b 方向視における操作デバイスの部分背面図である。

20

【図 6 8】(a) は、図 6 (a) の X X I I - X X I I 線に対応した線における操作デバイスの断面図であり、(b) は、図 6 8 (a) の矢印 L X V I I I b 方向視における操作デバイスの部分背面図である。

【図 6 9】第 6 実施形態における駆動装置の分解正面斜視図である。

【図 7 0】左円板カムの、円板部材、リング部材及び第 2 伝達部材の正面分解斜視図である。

【図 7 1】図 6 (a) の X X I I - X X I I 線に対応する線における操作デバイスの断面図である。

【図 7 2】図 6 (a) の X X I I - X X I I 線に対応する線における操作デバイスの断面図である。

30

【図 7 3】図 6 (a) の X X I I - X X I I 線に対応する線における操作デバイスの断面図である。

【図 7 4】(a) は、第 7 実施形態における右円板カムの正面図であり、(b) は、右円板カムの背面図である。

【図 7 5】(a) は、図 7 4 (a) の L X X V a - L X X V a 線における右円板カムの断面図であり、(b) は、図 7 4 (a) の矢印 L X X V b 方向視における右円板カムの部分側面図である。

【図 7 6】(a) は、リング部材の正面図であり、(b) は、リング部材の背面図であり、(c) は、図 7 6 (a) の矢印 L X X V I c 方向視におけるリング部材の側面図である。

【図 7 7】(a) は、係合部材の正面図であり、(b) は、図 7 7 (a) の矢印 L X X V I I b 方向視における係合部材の側面図である。

40

【図 7 8】(a) は、右円板カムの正面図であり、(b) は、図 7 8 (a) の矢印 L X X V I I I b 方向視における右円板カムの側面図であり、(c) は、右円板カムの正面図であり、(d) は、図 7 8 (c) の矢印 L X X V I I I d 方向視における右円板カムの側面図であり、(e) は、右円板カムの正面図であり、(f) は、図 7 8 (e) の矢印 L X X V I I I f 方向視における右円板カムの側面図である。

【図 7 9】(a) 及び (b) は、図 6 の X X I I - X X I I 線に対応する線における操作デバイスの部分断面図である。

【図 8 0】(a) 及び (b) は、図 6 の X X I I - X X I I 線に対応する線における操作デバイスの部分断面図である。

50

【図 8 1】図 6 の X X I I - X X I I 線に対応する線における操作デバイスの部分断面図である。

【図 8 2】(a) 及び (b) は、図 6 の X X I I - X X I I 線に対応する線における操作デバイスの部分断面図である。

【図 8 3】(a) 及び (b) は、図 6 の X X I I - X X I I 線に対応する線における操作デバイスの部分断面図である。

【図 8 4】図 6 の X X I I - X X I I 線に対応する線における操作デバイスの断面図である。

【図 8 5】図 6 の X X I I - X X I I 線に対応する線における操作デバイスの断面図である。

10

【発明を実施するための形態】

【0012】

以下、本発明の実施形態について、添付図面を参照して説明する。まず、図 1 から図 4 を参照し、第 1 実施形態として、本発明をパチンコ遊技機（以下、単に「パチンコ機」という）10 に適用した場合の一実施形態について説明する。図 1 は、第 1 実施形態におけるパチンコ機 10 の正面図であり、図 2 はパチンコ機 10 の遊技盤 13 の正面図であり、図 3 はパチンコ機 10 の背面図である。

【0013】

図 1 に示すように、パチンコ機 10 は、略矩形状に組み合わせた木枠により外殻が形成される外枠 11 と、その外枠 11 と略同一の外形形状に形成され外枠 11 に対して開閉可能に支持された内枠 12 とを備えている。外枠 11 には、内枠 12 を支持するために正面視（図 1 参照）左側の上下 2 カ所に金属製のヒンジ 18 が取り付けられ、そのヒンジ 18 が設けられた側を開閉の軸として内枠 12 が正面手前側へ開閉可能に支持されている。

20

【0014】

内枠 12 には、多数の釘や入賞口 63, 64 等を有する遊技盤 13（図 2 参照）が裏面側から着脱可能に装着される。この遊技盤 13 の正面を球（遊技球）が流下することにより弾球遊技が行われる。なお、内枠 12 には、球を遊技盤 13 の正面領域に発射する球発射ユニット 112a（図 4 参照）やその球発射ユニット 112a から発射された球を遊技盤 13 の正面領域まで誘導する発射レール（図示せず）等が取り付けられている。

【0015】

内枠 12 の正面側には、その正面上側を覆う正面枠 14 と、その下側を覆う下皿ユニット 15 とが設けられている。正面枠 14 及び下皿ユニット 15 を支持するために正面視（図 1 参照）左側の上下 2 カ所に金属製のヒンジ 19 が取り付けられ、そのヒンジ 19 が設けられた側を開閉の軸として正面枠 14 及び下皿ユニット 15 が正面手前側へ開閉可能に支持されている。なお、内枠 12 の施錠と正面枠 14 の施錠とは、シリンダ錠 20 の鍵穴 21 に専用の鍵を差し込んで所定の操作を行うことでそれぞれ解除される。

30

【0016】

正面枠 14 は、装飾用の樹脂部品や電気部品等を組み付けたものであり、その略中央部には略楕円形状に開口形成された窓部 14c が設けられている。正面枠 14 の裏面側には 2 枚の板ガラスを有するガラスユニット 16 が配設され、そのガラスユニット 16 を介して遊技盤 13 の正面がパチンコ機 10 の正面側に視認可能となっている。

40

【0017】

正面枠 14 には、球を貯留する上皿 17 が正面側へ張り出して上面を開放した略箱状に形成されており、この上皿 17 に賞球や貸出球などが排出される。上皿 17 の底面は正面視（図 1 参照）右側に下降傾斜して形成され、その傾斜により上皿 17 に投入された球が球発射ユニット 112a（図 4 参照）へと案内される。また、上皿 17 の上面には、枠ボタン 22 が設けられている。この枠ボタン 22 は、例えば、第 3 図柄表示装置 81（図 2 参照）で表示される演出のステージを変更したり、スーパーリーチの演出内容を変更したりする場合などに、遊技者により操作される。

【0018】

50

正面枠 14 には、その周囲（例えばコーナー部分）に各種ランプ等の発光手段が設けられている。これら発光手段は、大当たり時や所定のリーチ時等における遊技状態の変化に応じて、点灯又は点滅することにより発光態様を変更制御され、遊技中の演出効果を高める役割を果たす。窓部 14 c の周縁には、LED 等の発光手段を内蔵した電飾部 29～33 が設けられている。パチンコ機 10 においては、これら電飾部 29～33 が大当たりランプ等の演出ランプとして機能し、大当たり時やリーチ演出時等には内蔵する LED の点灯や点滅によって各電飾部 29～33 が点灯または点滅して、大当たり中である旨、或いは大当たり一歩手前のリーチ中である旨が報知される。また、正面枠 14 の正面視（図 1 参照）左上部には、LED 等の発光手段が内蔵され賞球の払い出し中とエラー発生時とを表示可能な表示ランプ 34 が設けられている。

10

【0019】

また、右側の電飾部 32 下側には、正面枠 14 の裏面側を視認できるように裏面側より透明樹脂を取り付けて小窓 35 が形成され、遊技盤 13 正面の貼着スペース K1（図 2 参照）に貼付される証紙等がパチンコ機 10 の正面から視認可能とされている。また、パチンコ機 10 においては、より煌びやかさを醸し出すために、電飾部 29～33 の周りの領域にクロムメッキを施した ABS 樹脂製のメッキ部材 36 が取り付けられている。

【0020】

窓部 14 c の下方には、貸球操作部 40 が配設されている。貸球操作部 40 には、度数表示部 41 と、球貸しボタン 42 と、返却ボタン 43 とが設けられている。パチンコ機 10 の側方に配置されるカードユニット（球貸しユニット）（図示せず）に紙幣やカード等を投入した状態で貸球操作部 40 が操作されると、その操作に応じて球の貸出が行われる。具体的には、度数表示部 41 はカード等の残額情報が表示される領域であり、内蔵された LED が点灯して残額情報として残額が数字で表示される。球貸しボタン 42 は、カード等（記録媒体）に記録された情報に基づいて貸出球を得るために操作されるものであり、カード等に残額が存在する限りにおいて貸出球が上皿 17 に供給される。返却ボタン 43 は、カードユニットに挿入されたカード等の返却を求める際に操作される。なお、カードユニットを介さずに球貸し装置等から上皿 17 に球が直接貸し出されるパチンコ機、いわゆる現金機では貸球操作部 40 が不要となるが、この場合には、貸球操作部 40 の設置部分に飾りシール等を付加して部品構成は共通のものとしても良い。カードユニットを用いたパチンコ機と現金機との共通化を図ることができる。

20

30

【0021】

上皿 17 の下側に位置する下皿ユニット 15 には、その左側部に上皿 17 に貯留しきれなかった球を貯留するための下皿 50 が上面を開放した略箱状に形成されている。下皿 50 の右側には、球を遊技盤 13 の正面へ打ち込むために遊技者によって操作される操作ハンドル 51 及び操作デバイス 300 が配設される。なお、操作デバイス 300 については後述する。

【0022】

操作ハンドル 51 の内部には、球発射ユニット 112 a の駆動を許可するためのタッチセンサ 51 a と、押下操作している期間中には球の発射を停止する発射停止スイッチ 51 b と、操作ハンドル 51 の回動操作量（回動位置）を電気抵抗の変化により検出する可変抵抗器（図示せず）などが内蔵されている。操作ハンドル 51 が遊技者によって右回りに回動操作されると、タッチセンサ 51 a がオンされると共に可変抵抗器の抵抗値が回動操作量に対応して変化し、その可変抵抗器の抵抗値に対応した強さ（発射強度）で球が発射され、これにより遊技者の操作に対応した飛び量で遊技盤 13 の正面へ球が打ち込まれる。また、操作ハンドル 51 が遊技者により操作されていない状態においては、タッチセンサ 51 a および発射停止スイッチ 51 b がオフとなっている。

40

【0023】

下皿 50 の正面下方部には、下皿 50 に貯留された球を下方へ排出する際に操作するための球抜きレバー 52 が設けられている。この球抜きレバー 52 は、常時、右方向に付勢されており、その付勢に抗して左方向へスライドさせることにより、下皿 50 の底面に形

50

成された底面口が開口して、その底面口から球が自然落下して排出される。この球抜きレバー５２の操作は、通常、下皿５０の下方に下皿５０から排出された球を受け取る箱（一般に「千両箱」と称される）を置いた状態で行われる。下皿５０の右方には、上述したように操作ハンドル５１が配設され、下皿５０の左方には灰皿（図示せず）が取り付けられている。

【００２４】

図２に示すように、遊技盤１３は、正面視略正形状に切削加工したベース板６０に、球案内用の多数の釘（図示せず）や風車（図示せず）の他、レール６１、６２、一般入賞口６３、第１入賞口６４、第２入賞口６４０、可変入賞装置３３０、スルーゲート６７、可変表示装置ユニット８０等を組み付けて構成され、その周縁部が内枠１２（図１参照）の裏面側に取り付けられる。ベース板６０は光透過性の樹脂材料からなり、その正面側からベース板６０の背面側に配設された各種構造体を遊技者に視認させることが可能に形成される。一般入賞口６３、第１入賞口６４、第２入賞口６４０、可変表示装置ユニット８０は、ルータ加工によってベース板６０に形成された貫通穴に配設され、遊技盤１３の正面側からタッピングネジ等により固定されている。

【００２５】

遊技盤１３の正面中央部分は、正面枠１４の窓部１４ｃ（図１参照）を通じて内枠１２の正面側から視認することができる。以下に、主に図２を参照して、遊技盤１３の構成について説明する。

【００２６】

遊技盤１３の正面には、帯状の金属板を略円弧状に屈曲加工して形成した外レール６２が植立され、その外レール６２の内側位置には外レール６２と同様に帯状の金属板で形成した円弧状の内レール６１が植立される。この内レール６１と外レール６２とにより遊技盤１３の正面外周が囲まれ、遊技盤１３とガラスユニット１６（図１参照）とにより前後が囲まれることにより、遊技盤１３の正面には、球の挙動により遊技が行われる遊技領域が形成される。遊技領域は、遊技盤１３の正面であって２本のレール６１、６２とレール間を繋ぐ樹脂製の外縁部材７３とにより区画して形成される領域（入賞口等が配設され、発射された球が流下する領域）である。

【００２７】

２本のレール６１、６２は、球発射ユニット１１２ａ（図４参照）から発射された球を遊技盤１３上部へ案内するために設けられたものである。内レール６１の先端部分（図２の左上部）には戻り球防止部材６８が取り付けられ、一旦、遊技盤１３の上部へ案内された球が再度球案内通路内に戻ってしまうといった事態が防止される。外レール６２の先端部（図２の右上部）には、球の最大飛翔部分に対応する位置に返しゴム６９が取り付けられ、所定以上の勢いで発射された球は、返しゴム６９に当たって、勢いが減衰されつつ中央部側へ跳ね返される。

【００２８】

遊技領域の正面視左側下部（図２の左側下部）には、発光手段である複数のＬＥＤ及び７セグメント表示器を備える第１図柄表示装置３７Ａ、３７Ｂが配設されている。第１図柄表示装置３７Ａ、３７Ｂは、主制御装置１１０（図４参照）で行われる各制御に応じた表示がなされるものであり、主にパチンコ機１０の遊技状態の表示が行われる。本実施形態では、第１図柄表示装置３７Ａ、３７Ｂは、球が、第１入賞口６４へ入賞したか、第２入賞口６４０へ入賞したかに応じて使い分けられるように構成されている。具体的には、球が、第１入賞口６４へ入賞した場合には、第１図柄表示装置３７Ａが作動し、一方で、球が、第２入賞口６４０へ入賞した場合には、第１図柄表示装置３７Ｂが作動するように構成されている。

【００２９】

また、第１図柄表示装置３７Ａ、３７Ｂは、ＬＥＤにより、パチンコ機１０が確変中か時短中か通常中であるかを点灯状態により示したり、変動中であるか否かを点灯状態により示したり、停止図柄が確変大当たりに対応した図柄か普通大当たりに対応した図柄か外

10

20

30

40

50

れ図柄であるかを点灯状態により示したり、保留球数を点灯状態により示すと共に、7セグメント表示装置により、大当たり中のラウンド数やエラー表示を行う。なお、複数のLEDは、それぞれのLEDの発光色（例えば、赤、緑、青）が異なるよう構成され、その発光色の組み合わせにより、少ないLEDでパチンコ機10の各種遊技状態を示唆することができる。

【0030】

尚、本パチンコ機10では、第1入賞口64及び第2入賞口640へ入賞があったことを契機として抽選が行われる。パチンコ機10は、その抽選において、大当たりか否かの当否判定（大当たり抽選）を行うと共に、大当たりと判定した場合はその大当たり種別の判定も行う。ここで判定される大当たり種別としては、15R確変大当たり、4R確変大当たり、15R通常大当たりが用意されている。第1図柄表示装置37A、37Bには、変動終了後の停止図柄として抽選の結果が大当たりであるか否かが示されるだけでなく、大当たりである場合はその大当たり種別に応じた図柄が示される。

【0031】

ここで、「15R確変大当たり」とは、最大ラウンド数が15ラウンドの大当たりの後に高確率状態へ移行する確変大当たりのことであり、「4R確変大当たり」とは、最大ラウンド数が4ラウンドの大当たりの後に高確率状態へ移行する確変大当たりのことである。また、「15R通常大当たり」は、最大ラウンド数が15ラウンドの大当たりの後に、低確率状態へ移行すると共に、所定の変動回数の間（例えば、100変動回数）は時短状態となる大当たりのことである。

【0032】

また、「高確率状態」とは、大当たり終了後に付加価値としてその後の大当たり確率がアップした状態、いわゆる確率変動中（確変中）の時をいい、換言すれば、特別遊技状態へ移行し易い遊技の状態のことである。本実施形態における高確率状態（確変中）は、後述する第2図柄の当たり確率がアップして第2入賞口640へ球が入賞し易い遊技の状態を含む。「低確率状態」とは、確変中でない時をいい、大当たり確率が通常の状態、即ち、確変の時より大当たり確率が低い状態をいう。また、「低確率状態」のうちの時短状態（時短中）とは、大当たり確率が通常の状態であると共に、大当たり確率がそのまま第2図柄の当たり確率のみがアップして第2入賞口640へ球が入賞し易い遊技の状態のことをいう。一方、パチンコ機10が通常中とは、確変中でも時短中でもない遊技の状態（大当たり確率も第2図柄の当たり確率もアップしていない状態）である。

【0033】

確変中や時短中は、第2図柄の当たり確率がアップするだけではなく、第2入賞口640に付随する電動役物640aが開放される時間も変更され、通常中と比して長い時間が設定される。電動役物640aが開放された状態（開放状態）にある場合は、その電動役物640aが閉鎖された状態（閉鎖状態）にある場合と比して、第2入賞口640へ球が入賞しやすい状態となる。よって、確変中や時短中は、第2入賞口640へ球が入賞し易い状態となり、大当たり抽選が行われる回数を増やすことができる。

【0034】

なお、確変中や時短中において、第2入賞口640に付随する電動役物640aの開放時間を変更するのではなく、または、その開放時間を変更することに加えて、1回の当たりで電動役物640aが開放する回数を通常中よりも増やす変更を行うものとしてもよい。また、確変中や時短中において、第2図柄の当たり確率は変更せず、第2入賞口640に付随する電動役物640aが開放される時間および1回の当たりで電動役物640aが開放する回数の少なくとも一方を変更するものとしてもよい。また、確変中や時短中において、第2入賞口640に付随する電動役物640aが開放される時間や、1回の当たりで電動役物640aを開放する回数はせず、第2図柄の当たり確率だけを、通常中と比してアップするよう変更するものであってもよい。

【0035】

遊技領域には、球が入賞することにより5個から15個の球が賞球として払い出される

複数の一般入賞口 6 3 が配設されている。また、遊技領域の中央部分には、可変表示装置ユニット 8 0 が配設されている。可変表示装置ユニット 8 0 には、第 1 入賞口 6 4 及び第 2 入賞口 6 4 0 への入賞（始動入賞）をトリガとして、第 1 図柄表示装置 3 7 A, 3 7 B における変動表示と同期させながら、第 3 図柄の変動表示を行う液晶ディスプレイ（以下単に「表示装置」と略す）で構成された第 3 図柄表示装置 8 1 と、スルーゲート 6 7 の球の通過をトリガとして第 2 図柄を変動表示する LED で構成される第 2 図柄表示装置（図示せず）とが設けられている。また、可変表示装置ユニット 8 0 には、第 3 図柄表示装置 8 1 の外周を囲むようにして、センターフレーム 8 6 が配設されている。

【0036】

第 3 図柄表示装置 8 1 は 9 インチサイズの大型の液晶ディスプレイで構成されるものであり、表示制御装置 1 1 4（図 4 参照）によって表示内容が制御されることにより、例えば上、中及び下の 3 つの図柄列が表示される。各図柄列は複数の図柄（第 3 図柄）によって構成され、これらの第 3 図柄が図柄列毎に横スクロールして第 3 図柄表示装置 8 1 の表示画面上にて第 3 図柄が可変表示されるようになっている。本実施形態の第 3 図柄表示装置 8 1 は、主制御装置 1 1 0（図 4 参照）の制御に伴った遊技状態の表示が第 1 図柄表示装置 3 7 A, 3 7 B で行われるのに対して、その第 1 図柄表示装置 3 7 A, 3 7 B の表示に応じた装飾的な表示を行うものである。なお、表示装置に代えて、例えばリール等を用いて第 3 図柄表示装置 8 1 を構成するようにしても良い。

【0037】

第 2 図柄表示装置は、球がスルーゲート 6 7 を通過する毎に表示図柄（第 2 図柄（図示せず））としての「○」の図柄と「×」の図柄とを所定時間交互に点灯させる変動表示を行うものである。パチンコ機 1 0 では、球がスルーゲート 6 7 を通過したことが検出されると、当たり抽選が行われる。その当たり抽選の結果、当たりであれば、第 2 図柄表示装置において、第 2 図柄の変動表示後に「○」の図柄が停止表示される。また、当たり抽選の結果、外れであれば、第 2 図柄表示装置において、第 3 図柄の変動表示後に「×」の図柄が停止表示される。

【0038】

パチンコ機 1 0 は、第 2 図柄表示装置における変動表示が所定図柄（本実施形態においては「○」の図柄）で停止した場合に、第 2 入賞口 6 4 0 に付随された電動役物 6 4 0 a が所定時間だけ作動状態となる（開放される）よう構成されている。

【0039】

第 2 図柄の変動表示にかかる時間は、遊技状態が通常中の場合よりも、確変中または時短中の方が短くなるように設定される。これにより、確変中および時短中は、第 2 図柄の変動表示が短い時間で行われるので、当たり抽選を通常中よりも多く行うことができる。よって、当たり抽選において当たりとなる機会が増えるので、第 2 入賞口 6 4 0 の電動役物 6 4 0 a が開放状態となる機会を遊技者に多く与えることができる。よって、確変中および時短中は、第 2 入賞口 6 4 0 へ球が入賞しやすい状態とすることができる。

【0040】

なお、確変中または時短中において、当たり確率を高める、1 回に当たりに対する電動役物 6 4 0 a の開放時間や開放回数を増やすなど、その他の方法によっても、確変中または時短中に第 2 入賞口 6 4 0 へ球が入賞しやすい状態としている場合は、第 2 図柄の変動表示にかかる時間を遊技状態にかかわらず一定としてもよい。一方、第 2 図柄の変動表示にかかる時間を、確変中または時短中において通常中よりも短く設定する場合は、当たり確率を遊技状態にかかわらず一定にしてもよいし、また、1 回の当たりに対する電動役物 6 4 0 a の開放時間や開放回数を遊技状態にかかわらず一定にしてもよい。

【0041】

スルーゲート 6 7 は、可変表示装置ユニット 8 0 の左右の領域において遊技盤 1 3 に組み付けられ、遊技盤 1 3 に発射された球の一部が通過可能に構成されている。スルーゲート 6 7 を球が通過すると、第 2 図柄の当たり抽選が行われる。当たり抽選の後、第 2 図柄表示装置にて変動表示を行い、当たり抽選の結果が当たりであれば、変動表示の停止図柄

10

20

30

40

50

として「○」の図柄を表示し、当たり抽選の結果が外れであれば、変動表示の停止図柄として「×」の図柄を表示する。

【0042】

球のスルーゲート67の通過回数は、合計で最大4回まで保留され、その保留球数が上述した第1図柄表示装置37A、37Bにより表示されると共に第2図柄保留ランプ（図示せず）においても点灯表示される。第2図柄保留ランプは、最大保留数分の4つ設けられ、第3図柄表示装置81の下方に左右対称に配設されている。

【0043】

なお、第2図柄の変動表示は、本実施形態のように、第2図柄表示装置において複数のランプの点灯と非点灯を切り換えることにより行うものの他、第1図柄表示装置37A、37B及び第3図柄表示装置81の一部を使用して行うようにしても良い。同様に、第2図柄保留ランプの点灯を第3図柄表示装置81の一部で行うようにしても良い。また、スルーゲート67の球の通過に対する最大保留球数は4回に限定されるものでなく、3回以下、又は、5回以上の回数（例えば、8回）に設定しても良い。また、スルーゲート67の組み付け数は2つに限定されるものではなく、例えば1つであっても良い。また、スルーゲート67の組み付け位置は可変表示装置ユニット80の左右に限定されるものではなく、例えば、可変表示装置ユニット80の下方でも良い。また、第1図柄表示装置37A、37Bにより保留球数が示されるので、第2図柄保留ランプにより点灯表示を行わないものとしてもよい。

【0044】

可変表示装置ユニット80の下方には、球が入賞し得る第1入賞口64が配設されている。この第1入賞口64へ球が入賞すると遊技盤13の裏面側に設けられる第1入賞口スイッチ（図示せず）がオンとなり、その第1入賞口スイッチのオンに起因して主制御装置110（図4参照）で大当たりの抽選がなされ、その抽選結果に応じた表示が第1図柄表示装置37Aで示される。

【0045】

一方、第1入賞口64の正面視下方には、球が入賞し得る第2入賞口640が配設されている。この第2入賞口640へ球が入賞すると遊技盤13の裏面側に設けられる第2入賞口スイッチ（図示せず）がオンとなり、その第2入賞口スイッチのオンに起因して主制御装置110（図4参照）で大当たりの抽選がなされ、その抽選結果に応じた表示が第1図柄表示装置37Bで示される。

【0046】

また、第1入賞口64および第2入賞口640は、それぞれ、球が入賞すると5個の球が賞球として払い出される入賞口の1つにもなっている。なお、本実施形態においては、第1入賞口64へ球が入賞した場合に払い出される賞球数と第2入賞口640へ球が入賞した場合に払い出される賞球数とを同じに構成したが、第1入賞口64へ球が入賞した場合に払い出される賞球数と第2入賞口640へ球が入賞した場合に払い出される賞球数とを異なる数、例えば、第1入賞口64へ球が入賞した場合に払い出される賞球数を3個とし、第2入賞口640へ球が入賞した場合に払い出される賞球数を5個として構成してもよい。

【0047】

第2入賞口640には電動役物640aが付随されている。この電動役物640aは開閉可能に構成されており、通常は電動役物640aが閉鎖状態（縮小状態）となって、球が第2入賞口640へ入賞しにくい状態となっている。一方、スルーゲート67への球の通過を契機として行われる第2図柄の変動表示の結果、「○」の図柄が第2図柄表示装置に表示された場合、電動役物640aが開放状態（拡大状態）となり、球が第2入賞口640へ入賞しやすい状態となる。

【0048】

上述した通り、確変中および時短中は、通常中と比して第2図柄の当たり確率が高く、また、第2図柄の変動表示にかかる時間も短いので、第2図柄の変動表示において「○」

10

20

30

40

50

の図柄が表示され易くなって、電動役物 6 4 0 a が開放状態（拡大状態）となる回数が増える。更に、確変中および時短中は、電動役物 6 4 0 a が開放される時間も、通常中より長くなる。よって、確変中および時短中は、通常時と比して、第 2 入賞口 6 4 0 へ球が入賞しやすい状態を作ることができる。

【0049】

ここで、第 1 入賞口 6 4 に球が入賞した場合と第 2 入賞口 6 4 0 へ球が入賞した場合とで、大当たりとなる確率は、低確率状態であっても高確率状態でも同一である。しかしながら、大当たりとなった場合に選定される大当たりの種別として 1 5 R 確変大当たりとなる確率は、第 2 入賞口 6 4 0 へ球が入賞した場合のほうが第 1 入賞口 6 4 へ球が入賞した場合よりも高く設定されている。一方、第 1 入賞口 6 4 は、第 2 入賞口 6 4 0 にあるような電動役物は有しておらず、球が常時入賞可能な状態となっている。

10

【0050】

よって、通常中においては、第 2 入賞口 6 4 0 に付随する電動役物が閉鎖状態にある場合が多く、第 2 入賞口 6 4 0 に入賞しづらいので、電動役物のない第 1 入賞口 6 4 へ向けて、可変表示装置ユニット 8 0 の左方を球が通過するように球を発射し（所謂「左打ち」）、第 1 入賞口 6 4 への入賞によって大当たり抽選の機会を多く得て、大当たりとなることを狙った方が、遊技者にとって有利となる。

【0051】

一方、確変中や時短中は、スルーゲート 6 7 に球を通過させることで、第 2 入賞口 6 4 0 に付随する電動役物 6 4 0 a が開放状態となりやすく、第 2 入賞口 6 4 0 に入賞しやすい状態であるので、第 2 入賞口 6 4 0 へ向けて、可変表示装置 8 0 の右方を球が通過するように球を発射し（所謂「右打ち」）、スルーゲート 6 7 を通過させて電動役物を開放状態にすると共に、第 2 入賞口 6 4 0 への入賞によって 1 5 R 確変大当たりとなることを狙った方が、遊技者にとって有利となる。

20

【0052】

なお、本実施形態におけるパチンコ機 1 0 は、遊技盤 1 3 の構成が左右対称とされるため、「右打ち」で第 1 入賞口 6 4 を狙うことも、「左打ち」で第 2 入賞口 6 4 0 を狙うこともできる。そのため、本実施形態のパチンコ機 1 0 は、パチンコ機 1 0 の遊技状態（確変中であるか、時短中であるか、通常中であるか）に応じて、遊技者に対し、球の発射の仕方を「左打ち」と「右打ち」とに変えさせることを不要にできる。よって、球の打ち方を変化させる煩わしさを解消することができる。

30

【0053】

第 1 入賞口 6 4 の下方には可変入賞装置 3 3 0（図 1 1 参照）が配設されており、その略中央部分に特定入賞口 6 5 a が設けられている。パチンコ機 1 0 においては、第 1 入賞口 6 4 又は第 2 入賞口 6 4 0 への入賞に起因して行われた大当たり抽選が大当たりとなると、所定時間（変動時間）が経過した後に、大当たりの停止図柄となるよう第 1 図柄表示装置 3 7 A 又は第 1 図柄表示装置 3 7 B を点灯させると共に、その大当たりに対応した停止図柄を第 3 図柄表示装置 8 1 に表示させて、大当たりの発生が示される。その後、球が入賞し易い特別遊技状態（大当たり）に遊技状態が遷移する。この特別遊技状態として、通常時には閉鎖されている特定入賞口 6 5 a が、所定時間（例えば、3 0 秒経過するまで、或いは、球が 1 0 個入賞するまで）開放される。

40

【0054】

この特定入賞口 6 5 a は、所定時間が経過すると閉鎖され、その閉鎖後、再度、その特定入賞口 6 5 a が所定時間開放される。この特定入賞口 6 5 a の開閉動作は、最高で例えば 1 5 回（1 5 ラウンド）繰り返し可能にされている。この開閉動作が行われている状態が、遊技者にとって有利な特別遊技状態の一形態であり、遊技者には、遊技上の価値（遊技価値）の付与として通常時より多量の賞球の払い出しが行われる。

【0055】

なお、上記した形態に特別遊技状態は限定されるものではない。特定入賞口 6 5 a とは別に開閉される大開放口を遊技領域に設け、第 1 図柄表示装置 3 7 A、3 7 B において大

50

当たりに対応したLEDが点灯した場合に、特定入賞口65aが所定時間開放され、その特定入賞口65aの開放中に、球が特定入賞口65a内へ入賞することを契機として特定入賞口65aとは別に設けられた大開放口が所定時間、所定回数開放される遊技状態を特別遊技状態として形成するようにしても良い。また、特定入賞口65aは1つに限るものではなく、1つ若しくは2以上の複数（例えば3つ）を配置しても良く、また配置位置も第1入賞口64の下方右側や、第1入賞口64の下方左側に限らず、例えば、可変表示装置ユニット80の左方でも良い。

【0056】

遊技盤13の下側における右隅部には、証紙や識別ラベル等を貼着するための貼着スペースK1が設けられ、貼着スペースK1に貼られた証紙等は、正面枠14の小窓35（図1参照）を通じて視認することができる。

10

【0057】

遊技盤13には、アウト口71が設けられている。遊技領域を流下する球であって、いずれの入賞口63、64、65a、640にも入賞しなかった球は、アウト口71を通して図示しない球排出路へと案内される。アウト口71は、特定入賞口65aの左右に一对で配設される。

【0058】

遊技盤13には、球の落下方向を適宜分散、調整等するために多数の釘が植設されているとともに、風車等の各種部材（役物）とが配設されている。

【0059】

20

図3に示すように、パチンコ機10の背面側には、制御基板ユニット90、91と、裏パックユニット94とが主に備えられている。制御基板ユニット90は、主基板（主制御装置110）と音声ランプ制御基板（音声ランプ制御装置113）と表示制御基板（表示制御装置114）とが搭載されてユニット化されている。制御基板ユニット91は、払出制御基板（払出制御装置111）と発射制御基板（発射制御装置112）と電源基板（電源装置115）とカードユニット接続基板116とが搭載されてユニット化されている。

【0060】

裏パックユニット94は、保護カバー部を形成する裏パック92と払出ユニット93とがユニット化されている。また、各制御基板には、各制御を司る1チップマイコンとしてのMPU、各種機器との連絡をとるポート、各種抽選の際に用いられる乱数発生器、時間計数や同期を図る場合などに使用されるクロックパルス発生回路等が、必要に応じて搭載されている。

30

【0061】

なお、主制御装置110、音声ランプ制御装置113及び表示制御装置114、払出制御装置111及び発射制御装置112、電源装置115、カードユニット接続基板116は、それぞれ基板ボックス100～104に収納されている。基板ボックス100～104は、ボックスベースと該ボックスベースの開口部を覆うボックスカバーとを備えており、そのボックスベースとボックスカバーとが互いに連結されて、各制御装置や各基板が収納される。

【0062】

40

また、基板ボックス100（主制御装置110）及び基板ボックス102（払出制御装置111及び発射制御装置112）は、ボックスベースとボックスカバーとを封印ユニット（図示せず）によって開封不能に連結（かしめ構造による連結）している。また、ボックスベースとボックスカバーとの連結部には、ボックスベースとボックスカバーとに亘って封印シール（図示せず）が貼着されている。この封印シールは、脆性な素材で構成されており、基板ボックス100、102を開封するために封印シールを剥がそうとしたり、基板ボックス100、102を無理に開封しようとする、ボックスベース側とボックスカバー側とに切断される。よって、封印ユニット又は封印シールを確認することで、基板ボックス100、102が開封されたかどうかを知ることができる。

【0063】

50

払出ユニット 9 3 は、裏パックユニット 9 4 の最上部に位置して上方に開口したタンク 1 3 0 と、タンク 1 3 0 の下方に連結され下流側に向けて緩やかに傾斜するタンクレール 1 3 1 と、タンクレール 1 3 1 の下流側に縦向きに連結されるケースレール 1 3 2 と、ケースレール 1 3 2 の最下流部に設けられ、払出モータ 2 1 6（図 4 参照）の所定の電氣的構成により球の払出を行う払出装置 1 3 3 とを備えている。タンク 1 3 0 には、遊技ホルの島設備から供給される球が逐次補給され、払出装置 1 3 3 により必要個数の球の払い出しが適宜行われる。タンクレール 1 3 1 には、当該タンクレール 1 3 1 に振動を付加するためのバイブレータ 1 3 4 が取り付けられている。

【 0 0 6 4 】

また、払出制御装置 1 1 1 には状態復帰スイッチ 1 2 0 が設けられ、発射制御装置 1 1 2 には可変抵抗器の操作つまみ 1 2 1 が設けられ、電源装置 1 1 5 には RAM 消去スイッチ 1 2 2 が設けられている。状態復帰スイッチ 1 2 0 は、例えば、払出モータ 2 1 6（図 4 参照）部の球詰まり等、払出エラーの発生時に球詰まりを解消（正常状態への復帰）するために操作される。操作つまみ 1 2 1 は、発射ソレノイドの発射力を調整するために操作される。RAM 消去スイッチ 1 2 2 は、パチンコ機 1 0 を初期状態に戻したい場合に電源投入時に操作される。

【 0 0 6 5 】

次に、図 4 を参照して、本パチンコ機 1 0 の電氣的構成について説明する。図 4 は、パチンコ機 1 0 の電氣的構成を示すブロック図である。

【 0 0 6 6 】

主制御装置 1 1 0 には、演算装置である 1 チップマイコンとしての MPU 2 0 1 が搭載されている。MPU 2 0 1 には、該 MPU 2 0 1 により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 2 0 2 と、その ROM 2 0 2 内に記憶される制御プログラムの実行に際して各種のデータ等を一時的に記憶するためのメモリである RAM 2 0 3 と、そのほか、割込回路やタイマ回路、データ送受信回路などの各種回路が内蔵されている。主制御装置 1 1 0 では、MPU 2 0 1 によって、大当たり抽選や第 1 図柄表示装置 3 7 A、3 7 B 及び第 3 図柄表示装置 8 1 における表示の設定、第 2 図柄表示装置における表示結果の抽選といったパチンコ機 1 0 の主要な処理を実行する。

【 0 0 6 7 】

なお、払出制御装置 1 1 1 や音声ランプ制御装置 1 1 3 などのサブ制御装置に対して動作を指示するために、主制御装置 1 1 0 から該サブ制御装置へ各種のコマンドがデータ送受信回路によって送信されるが、かかるコマンドは、主制御装置 1 1 0 からサブ制御装置へ一方方向にのみ送信される。

【 0 0 6 8 】

RAM 2 0 3 は、各種エリア、カウンタ、フラグのほか、MPU 2 0 1 の内部レジスタの内容や MPU 2 0 1 により実行される制御プログラムの戻り先番地などが記憶されるスタックエリアと、各種のフラグおよびカウンタ、I/O 等の値が記憶される作業エリア（作業領域）とを有している。なお、RAM 2 0 3 は、パチンコ機 1 0 の電源の遮断後においても電源装置 1 1 5 からバックアップ電圧が供給されてデータを保持（バックアップ）できる構成となっており、RAM 2 0 3 に記憶されるデータは、すべてバックアップされる。

【 0 0 6 9 】

停電などの発生により電源が遮断されると、その電源遮断時（停電発生時を含む。以下同様）のスタックポインタや、各レジスタの値が RAM 2 0 3 に記憶される。一方、電源投入時（停電解消による電源投入を含む。以下同様）には、RAM 2 0 3 に記憶される情報に基づいて、パチンコ機 1 0 の状態が電源遮断前の状態に復帰される。RAM 2 0 3 への書き込みはメイン処理（図示せず）によって電源遮断時に実行され、RAM 2 0 3 に書き込まれた各値の復帰は電源投入時の立ち上げ処理（図示せず）において実行される。なお、MPU 2 0 1 の NMI 端子（ノンマスカブル割込端子）には、停電等の発生による電源遮断時に、停電監視回路 2 5 2 からの停電信号 SG 1 が入力されるように構成されてお

10

20

30

40

50

り、その停電信号SG1がMPU201へ入力されると、停電時処理としてのNMI割込処理（図示せず）が即座に実行される。

【0070】

主制御装置110のMPU201には、アドレスバス及びデータバスで構成されるバスライン204を介して入出力ポート205が接続されている。入出力ポート205には、払出制御装置111、音声ランプ制御装置113、第1図柄表示装置37A、37B、第2図柄表示装置、第2図柄保留ランプ、特定入賞口65aの開閉板の下辺を軸として正面側に開閉駆動するための大開放口ソレノイドや電動役物を駆動するためのソレノイドなどからなるソレノイド209が接続され、MPU201は、入出力ポート205を介してこれらに対し各種コマンドや制御信号を送信する。

10

【0071】

また、入出力ポート205には、図示しないスイッチ群およびスライド位置検出センサSや回転位置検出センサRを含むセンサ群などからなる各種スイッチ208、電源装置115に設けられた後述のRAM消去スイッチ回路253が接続され、MPU201は各種スイッチ208から出力される信号や、RAM消去スイッチ回路253より出力されるRAM消去信号SG2に基づいて各種処理を実行する。

【0072】

払出制御装置111は、払出モータ216を駆動させて賞球や貸出球の払出制御を行うものである。演算装置であるMPU211は、そのMPU211により実行される制御プログラムや固定値データ等を記憶したROM212と、ワークメモリ等として使用されるRAM213とを有している。

20

【0073】

払出制御装置111のRAM213は、主制御装置110のRAM203と同様に、MPU211の内部レジスタの内容やMPU211により実行される制御プログラムの戻り先番地などが記憶されるスタックエリアと、各種のフラグおよびカウンタ、I/O等の値が記憶される作業エリア（作業領域）とを有している。RAM213は、パチンコ機10の電源の遮断後においても電源装置115からバックアップ電圧が供給されてデータを保持（バックアップ）できる構成となっており、RAM213に記憶されるデータは、すべてバックアップされる。なお、主制御装置110のMPU201と同様、MPU211のNMI端子にも、停電等の発生による電源遮断時に停電監視回路252から停電信号SG1が入力されるように構成されており、その停電信号SG1がMPU211へ入力されると、停電時処理としてのNMI割込処理（図示せず）が即座に実行される。

30

【0074】

払出制御装置111のMPU211には、アドレスバス及びデータバスで構成されるバスライン214を介して入出力ポート215が接続されている。入出力ポート215には、主制御装置110や払出モータ216、発射制御装置112などがそれぞれ接続されている。また、図示はしないが、払出制御装置111には、払い出された賞球を検出するための賞球検出スイッチが接続されている。なお、該賞球検出スイッチは、払出制御装置111に接続されるが、主制御装置110には接続されていない。

【0075】

発射制御装置112は、主制御装置110により球の発射の指示がなされた場合に、操作ハンドル51の回動操作量に応じた球の打ち出し強さとなるよう球発射ユニット112aを制御するものである。球発射ユニット112aは、図示しない発射ソレノイドおよび電磁石を備えており、その発射ソレノイドおよび電磁石は、所定条件が整っている場合に駆動が許可される。具体的には、遊技者が操作ハンドル51に触れていることをタッチセンサ51aにより検出し、球の発射を停止させるための発射停止スイッチ51bがオフ（操作されていないこと）を条件に、操作ハンドル51の回動操作量（回動位置）に対応して発射ソレノイドが励磁され、操作ハンドル51の操作量に応じた強さで球が発射される。

40

【0076】

音声ランプ制御装置113は、音声出力装置（図示しないスピーカなど）226におけ

50

る音声の出力、ランプ表示装置（電飾部 2 9 ～ 3 3、表示ランプ 3 4 など） 2 2 7 における点灯および消灯の出力、変動演出（変動表示）や予告演出といった表示制御装置 1 1 4 で行われる第 3 図柄表示装置 8 1 の表示態様の設定などを制御するものである。演算装置である M P U 2 2 1 は、その M P U 2 2 1 により実行される制御プログラムや固定値データ等を記憶した R O M 2 2 2 と、ワークメモリ等として使用される R A M 2 2 3 とを有している。

【 0 0 7 7 】

音声ランプ制御装置 1 1 3 の M P U 2 2 1 には、アドレスバス及びデータバスで構成されるバスライン 2 2 4 を介して入出力ポート 2 2 5 が接続されている。入出力ポート 2 2 5 には、主制御装置 1 1 0、表示制御装置 1 1 4、音声出力装置 2 2 6、ランプ表示装置 2 2 7、その他装置 2 2 8、枠ボタン 2 2 などがそれぞれ接続されている。その他装置 2 2 8 には駆動モータ 3 4 2 や、ボイスコイルモータ 3 5 2 が含まれる。

【 0 0 7 8 】

音声ランプ制御装置 1 1 3 は、主制御装置 1 1 0 から受信した各種のコマンド（変動パターンコマンド、停止種別コマンド等）に基づいて、第 3 図柄表示装置 8 1 の表示態様を決定し、決定した表示態様をコマンド（表示用変動パターンコマンド、表示用停止種別コマンド等）によって表示制御装置 1 1 4 へ通知する。また、音声ランプ制御装置 1 1 3 は、枠ボタン 2 2 からの入力を監視し、遊技者によって枠ボタン 2 2 が操作された場合は、第 3 図柄表示装置 8 1 で表示されるステージを変更したり、スーパーリーチ時の演出内容を変更したりするように、表示制御装置 1 1 4 へ指示する。ステージが変更される場合は、変更後のステージに応じた背面画像を第 3 図柄表示装置 8 1 に表示させるべく、変更後のステージに関する情報を含めた背面画像変更コマンドを表示制御装置 1 1 4 へ送信する。ここで、背面画像とは、第 3 図柄表示装置 8 1 に表示させる主要な画像である第 3 図柄の背面側に表示される画像のことである。表示制御装置 1 1 4 は、この音声ランプ制御装置 1 1 3 から送信されるコマンドに従って、第 3 図柄表示装置 8 1 に各種の画像を表示する。

【 0 0 7 9 】

また、音声ランプ制御装置 1 1 3 は、表示制御装置 1 1 4 から第 3 図柄表示装置 8 1 の表示内容を表すコマンド（表示コマンド）を受信する。音声ランプ制御装置 1 1 3 では、表示制御装置 1 1 4 から受信した表示コマンドに基づき、第 3 図柄表示装置 8 1 の表示内容に合わせて、その表示内容に対応する音声を音声出力装置 2 2 6 から出力し、また、その表示内容に対応させてランプ表示装置 2 2 7 の点灯および消灯を制御する。

【 0 0 8 0 】

表示制御装置 1 1 4 は、音声ランプ制御装置 1 1 3 及び第 3 図柄表示装置 8 1 が接続され、音声ランプ制御装置 1 1 3 より受信したコマンドに基づいて、第 3 図柄表示装置 8 1 における第 3 図柄の変動演出などの表示を制御するものである。また、表示制御装置 1 1 4 は、第 3 図柄表示装置 8 1 の表示内容を通知する表示コマンドを適宜音声ランプ制御装置 1 1 3 へ送信する。音声ランプ制御装置 1 1 3 は、この表示コマンドによって示される表示内容にあわせて音声出力装置 2 2 6 から音声を出力することで、第 3 図柄表示装置 8 1 の表示と音声出力装置 2 2 6 からの音声出力とをあわせることができる。

【 0 0 8 1 】

電源装置 1 1 5 は、パチンコ機 1 0 の各部に電源を供給するための電源部 2 5 1 と、停電等による電源遮断を監視する停電監視回路 2 5 2 と、R A M 消去スイッチ 1 2 2（図 3 参照）が設けられた R A M 消去スイッチ回路 2 5 3 とを有している。電源部 2 5 1 は、図示しない電源経路を通じて、各制御装置 1 1 0 ～ 1 1 4 等に対して各々に必要な動作電圧を供給する装置である。その概要としては、電源部 2 5 1 は、外部より供給される交流 2 4 ボルトの電圧を取り込み、各種スイッチ 2 0 8 などの各種スイッチや、ソレノイド 2 0 9 などのソレノイド、モータ等を駆動するための 1 2 ボルトの電圧、ロジック用の 5 ボルトの電圧、R A M バックアップ用のバックアップ電圧などを生成し、これら 1 2 ボルトの電圧、5 ボルトの電圧及びバックアップ電圧を各制御装置 1 1 0 ～ 1 1 4 等に対して必要

な電圧を供給する。

【0082】

停電監視回路252は、停電等の発生による電源遮断時に、主制御装置110のMPU201及び払出制御装置111のMPU211の各NMI端子へ停電信号SG1を出力するための回路である。停電監視回路252は、電源部251から出力される最大電圧である直流安定24ボルトの電圧を監視し、この電圧が22ボルト未満になった場合に停電（電源断、電源遮断）の発生と判断して、停電信号SG1を主制御装置110及び払出制御装置111へ出力する。停電信号SG1の出力によって、主制御装置110及び払出制御装置111は、停電の発生を認識し、NMI割込処理を実行する。なお、電源部251は、直流安定24ボルトの電圧が22ボルト未満になった後においても、NMI割込処理の実行に十分な時間の間、制御系の駆動電圧である5ボルトの電圧の出力を正常値に維持するように構成されている。よって、主制御装置110及び払出制御装置111は、NMI割込処理（図示せず）を正常に実行し完了することができる。

10

【0083】

RAM消去スイッチ回路253は、RAM消去スイッチ122（図3参照）が押下された場合に、主制御装置110へ、バックアップデータをクリアさせるためのRAM消去信号SG2を出力するための回路である。主制御装置110は、パチンコ機10の電源投入時に、RAM消去信号SG2を入力した場合に、バックアップデータをクリアすると共に、払出制御装置111においてバックアップデータをクリアさせるための払出初期化コマンドを払出制御装置111に対して送信する。

20

【0084】

図5は、操作デバイス300の正面斜視図である。図5に示すように、操作デバイス300は、正面視における内枠12の左右方向中央部（即ち、パチンコ機10の左右方向中央部）に配置される。

【0085】

操作デバイス300は、遊技者に押し込まれることにより傾倒動作可能に構成される傾倒装置310を備え、上皿17の外枠に沿って前後方向に凹設される収容凹部17aによって構成される領域に配設される。遊技者が傾倒装置310を傾倒（回転）操作することにより、パチンコ機10（図1参照）に信号が入力される。

【0086】

傾倒装置310と収容凹部17aとの間には、少なくとも手の指が無理なく入る程度の隙間が空けられる。これにより、遊技者は、傾倒装置310の上面奥側に指先を配置する態様で傾倒装置310を操作する準備を行うことができる（図7参照）。

30

【0087】

なお、遊技者は右手で操作ハンドル51を握るため、傾倒装置310の操作は左手で行われることが多くなる。そのため、以下の説明では、遊技者が傾倒装置310を左手で操作するという前提で、説明を行う。

【0088】

図6（a）は、パチンコ機10の部分正面図であり、図6（b）は、図6（a）のV I b - V I b線におけるパチンコ機10の部分断面図であり、図7（a）は、パチンコ機10の部分正面図であり、図7（b）は、図7（a）のV I I b - V I I b線におけるパチンコ機10の部分断面図である。

40

【0089】

図6及び図7では、パチンコ機10の、操作デバイス300付近が部分的に図示される。なお、図6では、傾倒装置310が操作面312a1が上下方向を向く第1状態（本実施形態における初期状態）に配置された状態が図示され、図7では、傾倒装置310が第1状態から軸部314を中心に起き上がることで操作面312a1が上後方を向く第2状態に配置された状態が図示される。なお、図7では、傾倒装置310を操作する遊技者の手の一例が想像線で図示される。

【0090】

50

傾倒装置 310 は、第 1 状態と第 2 状態との間を駆動装置 340 の駆動力によって自動動作可能に構成される。なお、駆動装置 340 の詳細については後述する。

【0091】

傾倒装置 310 の操作の一例について説明する。傾倒装置 310 の操作は、例えば、第 3 図柄表示装置 81（図 2 参照）に特定の表示（例えば、「ボタンを押せ」という表示）が現れた時に遊技者が行うものである。

【0092】

ここで、例えば、上下に進退動作するボタンを押し込む場合のように、手を下方に勢いよく落とす方法で傾倒装置 310 の押し込み操作を行うと、傾倒の度合いによって操作面 312a1 の位置が手前側へ向けてずれ、手の平と操作面 312a1 とが擦れ易い態様となっている。そのため、遊技者に違和感を与えることができ、遊技者が手を下方に勢いよく落とす方法で押し込み操作をすることを抑制することができる。

【0093】

本実施形態では、図 7 に示すように、指先を傾倒装置 310 の軸部 314 付近に置いて、指先を支点として手の平を下方へ下ろすことにより、手の平を操作面 312a1 と一体化させたまま、快適に傾倒装置 310 を押し込み操作することができる。

【0094】

従って、手を下方に勢いよく落とす方法をさせないように、指先を支点として手の平を下方へ下ろす方法で操作を行うように遊技者を誘導することができる。これにより、遊技者の操作により傾倒装置 310 に加えられる衝撃の度合いを低減し、傾倒装置 310 が損傷する可能性を低減することができる。

【0095】

図 8 及び図 9 を参照して、遊技者視点における傾倒装置 310 の見え方の違いについて説明する。図 8 は、図 6 の矢印 V I I I 方向視における操作デバイス 300 の正面斜視図であり、図 9 は、図 7 の矢印 I X 方向視における操作デバイス 300 の正面斜視図である。なお、図 8 及び図 9 では、パチンコ機 10 の形状が想像線で部分的に図示される。また、図 9 では、傾倒装置 310 を押し込み操作する遊技者の手の一例が想像線で図示される。

【0096】

図 8 及び図 9 に示すように、傾倒装置 310 の操作面 312a1 は、遊技者視点において、第 1 状態では視認可能とされる一方、第 2 状態では、視認不能となる程度まで面積が縮小される（操作面 312a1 が、遊技者視点の外側へ向けられる）。これにより、第 1 状態と第 2 状態とで傾倒装置 310 の見え方を大きく変えることができる。

【0097】

本実施形態では、第 1 状態から第 2 状態へ変化する過程において、保護レンズ部材 311i の面積が次第に大きくなる態様で構成され、それに伴って操作デバイス 300 の内側に配置される LED 装置 341f（図 12 参照）の光量が次第に大きく視認されるので、第 1 状態と第 2 状態とで遊技者が視認可能な光の光量の違い（明暗の度合い）が大きくなり、第 1 状態と第 2 状態とで傾倒装置 310 の見え方を大きく変えることができる。

【0098】

傾倒装置 310 の操作の一例について説明する。本実施形態では、図 9 に示すように、小指の外側の側面を傾倒装置 310 の軸部 314（図 7 参照）付近に置いて、小指の外側の側面部分を支点として手の平を下方へ下ろすことにより（手首を軸に回転させることにより）、手の平を操作面 312a1 と一体化させたまま、快適に傾倒装置 310 を押し込み操作することができる。

【0099】

従って、手を下方に勢いよく落とす方法をさせないように、小指の外側の側面部分を支点として手の平を下方へ下ろす方法で操作を行うように遊技者を誘導することができる。これにより、遊技者の操作により傾倒装置 310 に加えられる衝撃の度合いを低減し、傾倒装置 310 が損傷する可能性を低減することができる。

【0100】

次いで、図 10 及び図 11 を参照して、操作デバイス 300 について説明する。図 10 は操作デバイス 300 の正面斜視図であり、図 11 は操作デバイス 300 の背面斜視図である。図 10 に示すように、操作デバイス 300 は、傾倒装置 310 が後側端部に配置される軸部 314 を中心に回転可能に軸支される。

【0101】

また、図 11 に示すように、傾倒装置 310 に対して直道方向の衝撃を与えるボイスコイルモータ 352 と、第 1 状態からの押し込み操作を検出する検出センサ 324L、324R と、が傾倒装置 310 を下側から囲う下枠部材 320 の外側に配置される。

【0102】

このように、傾倒装置 310 の位置を検出するセンサや、駆動力を与えるボイスコイルモータ等を下枠部材 320 の外側に配置することにより、下枠部材 320 の内側の領域を大きく使って、傾倒装置 310 を下枠部材 320 に収容することができる。これにより、傾倒装置 310 の移動可能量を大きく確保することができる。

【0103】

図 12 は、操作デバイス 300 の正面分解斜視図であり、図 13 は、操作デバイス 300 の背面分解斜視図である。図 12 及び図 13 に示すように、操作デバイス 300 は、背面側端部（図 12 紙面奥側端部）で左右端部にそれぞれ配設されるリング部材 BR1 を備える傾倒装置 310 と、その傾倒装置 310 のリング部材 BR1 を下側から支持する下側軸受け部 323 を有すると共に傾倒装置 310 の押し込み終端を定める下枠部材 320 と、傾倒装置 310 のリング部材 BR1 を上側から支持し下枠部材 320 と向かい合わせで配置される凹設部を有し中央部に大きな開口を有する部材であって、下枠部材 320 との間に傾倒部材 310 を配置する態様で下枠部材 320 に締結固定されると共に傾倒装置 310 の第 2 状態における配置を定める上枠部材 330 と、下枠部材 320 の下側に締結固定されると共に傾倒装置 310 とリンク機構を構成するアーム部材 345 を介して傾倒装置 310 に駆動力を伝達する駆動装置 340 と、その駆動装置 340 に締結固定されると共に駆動装置 340 を左右方向と後方との三方から覆うことで保護する保護カバー装置 350 と、を主に備える。

【0104】

下枠部材 320 は、底面のうち左右部分が手前側へ向かうほど下降傾斜する態様で構成されるカップ形状の部材であって、手前側へ向かうほど下降傾斜する底板部 321 と、その底板部 321 の奥側上端部において水平に配置される板状部材から構成される水平部 322 と、その水平部 322 の後端部付近において上方に開放された半円形状の受け部であり傾倒装置 310 の軸部 314 を下側から受ける下側軸受け部 323 と、底板部 321 の下側において左右一対で配置される左側検出センサ 324L と、右側検出センサ 324R と、底板部 321 の左右方向中心位置において水平部 322 の下側に配置される部分が削られることで空けられる開口である開口部 325 と、を主に備える。

【0105】

底板部 321 は、傾倒装置 310 と当接することにより傾倒装置 310 の移動終端を定めると共に、複数の開口部を有し、その開口部を通して傾倒装置 310 の部分が底板部 321 を通過可能に構成される。

【0106】

底板部 321 は、手前側中央部において穿設される伝達用孔 321a と、左右の検出センサ 324L、324R の検出溝に沿って穿設される検出用孔 321b と、開口部 325 の左右において左右対称に穿設される挿通用孔 321c と、を主に備える。

【0107】

伝達用孔 321a は、保護カバー装置 350 のボイスコイルモータ 352 の正面位置に配置されると共に、傾倒装置 310 の張出凸設部 311j が通過可能な大きさで形成される。傾倒装置 310 の張出凸設部 311j が底板部 321 の下側に張り出した状態においてボイスコイルモータ 352 を駆動させることにより、傾倒装置 310 に直動方向の駆動力を与えることができる。

10

20

30

40

50

【0108】

検出用孔321bは、傾倒装置310の下面から凸設される検出片311gL, 311gRが挿通可能に構成される貫通孔である。検出用孔321bから張り出した検出片311gL, 311gRが検出センサ324L, 324Rの検出溝に配置されることで、傾倒装置310の姿勢を検出可能に構成される。

【0109】

挿通用孔321cは、傾倒装置310のフランジに配設される軸部311cや駆動装置340のアーム部材345を挿通可能な大きさを構成されると共に、駆動装置340を動作させた際にアーム部材345との干渉を避けることができる位置まで貫通孔が形成される。

10

【0110】

水平部322は、下枠部材320と駆動装置340とを締結固定する平面を構成すると共に、その上面から上方へ延設されると共に断面が手前側に開放部を有するコ字形状から構成される係止部322aを備える。

【0111】

係止部322aは、傾倒装置310のねじりバネ315の一端を後方へ移動しないように係止する部分である。係止部322aがねじりバネ315を係止することにより、ねじりバネ322aの付勢力が傾倒装置310を第2状態へ移動させる方向に作用する。

【0112】

検出センサ324L, 324Rは、傾倒装置310の位置を検出するフォトカプラ形式のセンサである。なお、検出センサ324L, 324Rは、下枠部材320の底板部321からの離間距離（検出溝の位置）が左右で同等となる位置に配置される。

20

【0113】

また、フォトカプラ形式のセンサとは、光を投光する投光部と、この投光部からの光を受光する受光部とを備え、検出する部分を挿入可能な隙間（スリット、検出溝）を備えて略コ字状に配置されるセンサを意味する。

【0114】

開口部325は、駆動装置340のLED装置341fや回転爪部材347等を下枠部材320の内方に侵入可能とするための貫通孔である。そのため、その左右幅は一對の回転爪部材347の左右幅よりも大きくされる。

30

【0115】

一方で、上下幅に関しては、駆動装置340がLED装置341fを上前側に張り出して配置する構成（図17（b）参照）とされるため、LED装置341fが開口部325を通過した後に駆動装置340を上方に押し上げるようにすることで、LED装置341fを開口部325の上方に配置することができ、LED装置341fから回転爪部材347までを含んだ上下幅に比較して、開口部325の上下幅を短くすることができる。

【0116】

上枠部材330は、傾倒装置310の下端面から正面側へ延設される延設部311hが引っかかる大きさの開口である開口部331と、下枠部材320の下側受け部323と対向配置されると共に下側が開放された半円形状から構成され傾倒装置310のリング部材BR1を支持する上側軸受け部332と、を主に備える。

40

【0117】

保護カバー装置350は、上下方向に分割可能に構成され手前側を除く3方向が覆われる態様で構成されると共に駆動装置340の下端部に締結固定される本体カバー351と、その本体カバー351の底板に支持されると共に正面側に配置され斜め前上方向に振動面が向けられるボイスコイルモータ352と、本体カバー351の底板の上側に検出溝を有する検出センサである左側検出センサ353Lと、右側検出センサ353Rと、を主に備える。

【0118】

なお、図12では、左右中央に対して左側検出センサ353Lの反対側に配置される右

50

側検出センサ 353R を視認可能とするために本体カバー 351 が部分的に破られた状態が図示される。

【0119】

ボイスコイルモータ 352 は、組立状態（図 10 参照）において、振動面が下枠部材 320 の底板部 321 と略平行となる姿勢で配設される。これにより、傾倒装置 310 が伝達用孔 321a を通して張出凸設部 311j を下方に張り出した際にボイスコイルモータ 352 を駆動させることで、傾倒装置 310 に駆動力を効率良く伝達することができる。

【0120】

検出センサ 353L, 353R は、駆動装置 340 の円板カム 344L, 344R の位相を検出するフォトカプラ形式のセンサである。駆動装置 340 の円板カム 344L, 344R が検出センサ 353L, 353R の検出溝の内側に配置される態様で配置される。円板カム 344L, 344R の検出孔 344eL, 344eR が検出センサ 353L, 353R の検出溝に配置されたか否かを検出し、円板カム 344L, 344R が特定の位相に配置されたことを検出することができる。

10

【0121】

なお、本実施形態では、駆動装置 340 の左右の円板カム 344L, 344R が、検出孔 344eL, 344eR を異なった位相で備えているので、検出センサ 353L, 353R によって検出可能な特定の位相は 2 種類となる。

【0122】

次いで、図 14 から図 16 を参照して、傾倒装置 310 について説明する。図 14 (a) は、傾倒装置 310 の正面図であり、図 14 (b) は、図 14 (a) の矢印 XIVb 方向視における傾倒装置 310 の側面図であり、図 14 (c) は、図 14 (a) の XIVc - XIVc 線における傾倒装置 310 の断面図である。図 15 は、傾倒装置 310 の正面分解斜視図であり、図 16 は、傾倒装置 310 の蓋 312 の背面分解斜視図である。

20

【0123】

図 14 から図 16 に示すように、傾倒装置 310 は、側面扇型で上下に開口を有する箱状体から構成されるケース本体 311 と、そのケース本体 311 の上側の開口に蓋をする態様でケース本体 311 に締結固定される蓋 312 と、その蓋 312 の手前側端部に締結固定され下方に垂れ下げられる球状レンズ部材 313 と、ケース本体 311 と蓋 312 との後端部において挟まれる態様で配設される軸部 314 と、その軸部 314 に巻き付けられるねじりバネ 315 と、ケース本体 311 と蓋 312 との後端部においてケース本体 311 と蓋 312 とを分割不能に固定するリング形状のリング部材 BR1 と、を主に備える。

30

【0124】

ケース本体 311 は、第 1 状態において奥側から手前側へ向けて下降傾斜する姿勢とされる底板部 311a と、その底板部 311a の中央に開口された開口部 311b と、その開口部 311b の左右の縁に沿って下方に張り出されるフランジから左右方向中央側へ延設される円柱形状の軸部 311c と、後方端部において軸部 314 を支える断面半円形状の凹みである凹設部 311d と、ねじりバネ 315 の両腕部 315a が挿通可能な位置に配置される溝である挿通溝 311e と、鉤形状に形成されると共にねじりバネ 315 の中央部 315b を係止する鉤状部 311f と、底板部 311a の下方に左右一対で延設される左側検出片 311gL と、右側検出片 311gR（図 15 参照）と、底板部 311a の手前側端部から所定量手前側に延設される延設部 311h と、底板部 311a の手前側端部の上側に配置され軸部 314 を中心とした円弧に沿った形状とされると共に光透過性材料から形成される保護レンズ部材 311i と、底板部 311a の手前側端部における左右方向中央部から下方へ凸設される張出凸設部 311j と、を主に備える。

40

【0125】

底板部 311a は、傾倒装置 310 が遊技者から下方へ押し込まれた際に、下枠部材 320 の底板部 321 と面で当接する部分である。

【0126】

開口部 311b は、駆動装置 340 の LED 装置 341f 及び駆動装置 340 のアーム

50

部材 3 4 5 を挿通可能な開口として構成される。

【0127】

軸部 3 1 1 c は、駆動装置 3 4 0 のアーム部材 3 4 5（図 1 7（b）参照）の案内孔 3 4 5 b に挿通される円柱部材であって、駆動装置 3 4 0 との間で駆動力を伝達する部分としての役割を備える。

【0128】

左側検出片 3 1 1 g L 及び右側検出片 3 1 1 g R は、それぞれ、下枠部材 3 2 0 の左側検出センサ 3 2 4 L 及び右側検出センサ 3 2 4 R（図 1 5 参照）の検出溝に挿通される部分であって、左側検出片 3 1 1 g L の方が右側検出片 3 1 1 g R に比較して張出長さが長くされる。

【0129】

なお、本実施形態では、右側検出片 3 1 1 g R の先端から、左側検出片 3 1 1 g L の先端までの、軸部 3 1 4 を中心とした角度がおよそ 3° （第 1 状態（図 2 2 参照）から押し込み終端（図 2 3 参照）まで傾倒装置 3 1 0 が回転する回転角度）となるように、左側検出片 3 1 1 g L が右側検出片 3 1 1 g R に比較して張り出される。

【0130】

延設部 3 1 1 h は、保護レンズ部材 3 1 1 i の下端部分から正面側に張り出す部分であって、組立状態（図 1 0 参照）において、上枠部材 3 3 0 の開口部 3 3 1 に係止される位置まで張り出す態様で構成される。

【0131】

保護レンズ部材 3 1 1 i は、上面視において湾曲した形状で構成される（図 1 4（a）参照）と共に、左右方向視において湾曲した形状で構成される（図 1 4（c）参照）ので、遊技者が傾倒装置 3 1 0 を押す際の負荷を逃がしやすい（流しやすい）構成とされる。これにより、傾倒装置 3 1 0 の耐久性を向上させることができる。

【0132】

張出凸設部 3 1 1 j は、底板部 3 1 1 a の下面から直角に凸設されると共に、下枠部材 3 2 0 の伝達用孔 3 2 1 a よりも小さな断面形状から構成され、遊技者が傾倒装置 3 1 0 を押し込み操作した状態（図 2 9 参照）において、伝達用孔 3 2 1 a に挿通され、先端が下枠部材 3 2 0 の下方へ張り出される。

【0133】

図 1 6 に示すように、蓋 3 1 2 は、操作面 3 1 2 a 1 を有する天板部材 3 1 2 a と、その天板部材 3 1 2 a の下面に締結固定される中間板部材 3 1 2 b と、その中間板部材 3 1 2 b を天板部材 3 1 2 a に固定すると共に第 1 状態（図 6 参照）において LED 装置 3 4 1 f を囲う大きさの円筒形状から構成される円筒部材 3 1 2 c と、を主に備える。

【0134】

円筒部材 3 1 2 c は、軸方向の剛性により蓋 3 1 2 の強度を向上させながら、第 1 状態（図 6 参照）において、その位置関係から、LED 装置 3 4 1 f から傾倒装置 3 1 0 へ向けて照射される光を円筒部材 3 1 2 c の内側に留める一方で、第 2 状態（図 7 参照）において、そのような限定を解除し広範囲に LED 装置 3 4 1 f からの光を照射可能とする態様で配設される。

【0135】

レンズ部材 3 1 3 は、光透過性の材料から形成され、上下端部がフランジ状に前方へ延設されると共にその延設端部が保護レンズ部材 3 1 1 i の湾曲形状に合致した形状から構成されると共に、中央部に球殻形状から形成される球殻部 3 1 3 a を備える。

【0136】

ねじりバネ 3 1 5 は、軸部 3 1 4 に左右一対のねじり部分で巻き付けられ、そのねじり部分の左右外側端部から後方へ延設される両腕部 3 1 5 a と、一対のねじり部分を連結する中央部 3 1 5 b と、を備える。

【0137】

次いで、図 1 7 及び図 1 8 を参照して、駆動装置 3 4 0 について説明する。図 1 7（a）

10

20

30

40

50

は、駆動装置 340 の正面図であり、図 17 (b) は、図 17 (a) の矢印 X V I I b 方向視における駆動装置 340 の側面図であり、図 18 は、駆動装置 340 の正面分解斜視図である。

【0138】

図 17 及び図 18 に示すように、駆動装置 340 は、板状の板金部材を折り曲げることにより骨組みを構成する本体部材 341 と、その本体部材 341 に締結固定されると共に駆動力を発生する駆動モータ 342 と、その駆動モータ 342 の駆動力を伝達する伝達軸棒 343 と、その伝達軸棒 343 の両端に回転不能に固定される一対の円板カム 344 (左円板カム 344 L、右円板カム 344 R) と、その円板カム 344 の連結ピン 344 d に軸支されるアーム部材 345 と、本体部材 341 の軸部 341 c に軸支されると共に円板カム 344 の第 1 張出部 344 c 1 や第 2 張出部 344 c 3 と回転方向で当接する解除部材 346 と、その解除部材 346 と同軸で軸支され解除部材 346 の回転に伴って相対動作する回転爪部材 347 と、その回転爪部材 347 を下倒れさせる方向へ向けた付勢力を発生するコイルスプリング状のバネ部材である第 1 スプリング S P 1 と、解除部材 346 と回転爪部材 347 との間で互いに離反させる方向の付勢力を発生するねじりバネ状のバネ部材である第 2 スプリング S P 2 と、を主に備える。

10

【0139】

本体部材 341 は、左右で後方へ折曲され上面視コ字形状に形成されるモータ収容部 341 a と、そのモータ収容部 341 a の対向配置される板部分の同じ位置に穿設されると共に円板カム 344 を軸支する軸支孔 341 b と、その軸支孔 341 b の軸と平行な軸を有する態様で軸支孔 341 b から正面側にずれた位置において左右方向に凸設される軸部 341 c と、その軸部 341 c の下方においてモータ収容部 341 a から延設される延設部 341 d と、モータ収容部 341 a から前上方向へ向けて延設される照明支持部 341 e と、その照明支持部 341 e の上端部に配置されると共に内部に L E D 光源が配設される L E D 装置 341 f と、を主に備える。

20

【0140】

L E D 装置 341 f は、その上面部に三角形状の部材であって、光を屈折させる部分 (光を屈折させる部分) を備える。これにより、L E D 装置 341 f の光を上方にも前方にも満遍なく照射可能となる。

【0141】

駆動モータ 342 は、モータ収容部 341 a のコ字状の内側においてモータ収容部 341 a に締結固定される固定部材 342 a を備える。

30

【0142】

固定部材 342 a は、駆動モータ 342 の回転ギアを軸支すると共に、その回転ギアに伝達ギア 343 b が歯合する態様で伝達軸棒 343 を支持する。

【0143】

アーム部材 345 は、一方の端部に真円形状で穿設されると共に円板カム 344 の連結ピン 344 d に軸支される軸支孔 345 a と、他方の端部に長方形形状で穿設されると共に傾倒装置 310 の軸部 311 c (図 15 参照) が挿通される案内孔 345 b と、を主に備える。

40

【0144】

案内孔 345 b は、軸支孔 345 a の反対側の端部が傾倒装置 310 の第 1 状態において軸部 311 c と当接する位置に形成され、その反対側の端部は円板カム 344 が一回転以上回転可能となるのに十分な位置に形成される。

【0145】

図 19 を参照して、伝達軸棒 343 について説明する。図 19 は、伝達軸棒 343 の正面分解斜視図である。伝達軸棒 343 は、両端部に円板カム 344 (図 18 参照) が固定される円柱部材 343 a と、その円柱部材 343 a に軸支されると共に駆動モータ 342 の回転ギアと歯合する伝達ギア 343 b と、その伝達ギア 343 b と円柱部材 343 a との間で駆動力を伝達するか否かを軸方向の移動により切替可能な可動クラッチ 343 c と

50

、その可動クラッチ 3 4 3 c を伝達ギア 3 4 3 b に押し付けるコイルバネ 3 4 3 d と、を主に備える。

【0146】

円柱部材 3 4 3 a は、その両端部に円板カム 3 4 4 を固定する断面 D 字形状の固定部 3 4 3 a 1、3 4 3 a 2 を備え、右側の固定部 3 4 3 a 2の方が左側の固定部 3 4 3 a 1よりも中央側へ長く形成される。ここで、固定部 3 4 3 a 2は、詳細には、可動クラッチ 3 4 3 c がコイルバネ 3 4 3 d の付勢力に抗して移動した場合に伝達ギア 3 4 3 b と干渉しない位置まで移動できる長さで形成される。

【0147】

伝達ギア 3 4 3 b は、円柱部材 3 4 3 a が挿通される真円形状の挿通孔 3 4 3 b 1 と、可動クラッチ 3 4 3 c と対向配置される面から軸中心の円周位置において軸心方向に沿った凹凸が形成されるクラッチ部 3 4 3 b 2 と、を備える。

【0148】

挿通孔 3 4 3 b 1 が真円形状なので、円柱部材 3 4 3 a が固定された場合にでも、伝達ギア 3 4 3 b は円柱部材 3 4 3 a に対して回転（空回り）することができる。

【0149】

可動クラッチ 3 4 3 c は、円柱部材 3 4 3 a が挿通される断面 D 字形状の角度固定孔 3 4 3 c 1 と、伝達ギア 3 4 3 b と対向配置される面から軸中心の円周位置において軸心方向に沿った凹凸が形成されると共にクラッチ部 3 4 3 b 2 と係合可能に構成されるクラッチ部 3 4 3 c 2 と、を備える。

【0150】

なお、本実施形態では、クラッチ部 3 4 3 b 2、3 4 3 c 2 は、頂部の角度が約 100° の山型の凸部および凹部から構成される。

【0151】

角度固定孔 3 4 3 c 1 が断面 D 字形状とされることで、可動クラッチ 3 4 3 c の円柱部材 3 4 3 a に対する相対回転が不能となるので、伝達ギア 3 4 3 b のクラッチ部 3 4 3 b 2 と可動クラッチ 3 4 3 c のクラッチ部 3 4 3 c 2 との係合により、駆動モータ 3 4 2 から伝達ギア 3 4 3 b に伝達される駆動力が、可動クラッチ 3 4 3 c を介して円柱部材 3 4 3 a に伝達される。これにより、駆動モータ 3 4 2 を回転させることにより、円板カム 3 4 4（図 18 参照）を回転させることが可能になる。

【0152】

なお、可動クラッチ 3 4 3 c は、通常はコイルバネ 3 4 3 d の付勢力により伝達ギア 3 4 3 b に近接する位置に配置され、クラッチ部 3 4 3 b 2、3 4 3 c 2 の係合関係が保たれる。一方で、可動クラッチ 3 4 3 c に軸方向の負荷がかけられることにより、固定部 3 4 3 a 2 に沿って伝達ギア 3 4 3 b から離反する態様で移動可能に構成される。

【0153】

図 20 を参照して、円板カム 3 4 4 について説明する。なお、円板カム 3 4 4 は、左円板カム 3 4 4 L と右円板カム 3 4 4 R とが概略鏡写しの形状とされ、異なるのは検出孔 3 4 4 e L、3 4 4 e R の位置のみであるので、左円板カム 3 4 4 L のみ説明し、右円板カム 3 4 4 R の説明は省略する。

【0154】

図 20（a）は、図 18 の矢印 X X a 方向視における左円板カム 3 4 4 L の側面図であり、図 20（b）は、図 18 の矢印 X X b 方向視における左円板カム 3 4 4 L の側面図である。なお、図 20（a）及び図 20（b）では、図 18 に示すように駆動装置 3 4 0 が第 1 初期状態とされた状態が図示される。

【0155】

図 20（a）及び図 20（b）に示すように、左円板カム 3 4 4 L は、真円形状の円板の両面から凸設される部分を有する部材であって、円板の中心位置において内側方向へ円筒形状に凸設される中心軸部 3 4 4 a と、その中心軸部 3 4 4 a を中心としたリング形状のリブとして内側方向へ凸設される円形リブ 3 4 4 b と、その円形リブ 3 4 4 b の外側に

10

20

30

40

50

においてその円形リブ 3 4 4 b よりも高さの低いリブとして内側方向へ凸設されると共に 2 箇所において径方向外側に張り出す部分を有する係合リブ 3 4 4 c と、円形リブ 3 4 4 b と係合リブ 3 4 4 c との間において外側方向へ円柱形状で凸設されると共にアーム部材 3 4 5 (図 1 8 参照) に連結される連結ピン 3 4 4 d と、外周付近において穿設される検出孔 3 4 4 e L と、を主に備える。

【0156】

右円板カム 3 4 4 R は、検出孔 3 4 4 e R が、検出孔 3 4 4 e L と 60° の角度を成す位置に配置されることのみが異なり、その他は左円板カム 3 4 4 L の形状を鏡写した形状から構成される。

【0157】

中心軸部 3 4 4 a は、内周が円柱部材 3 4 3 a (図 1 9 参照) の両端と係合する断面 D 字形状から構成され、外周が軸支孔 3 4 1 b (図 1 8 参照) に内嵌される形状で構成される。即ち、円板カム 3 4 4 は、軸支孔 3 4 1 b に回転可能に軸支される。

【0158】

円径リブ 3 4 4 b は、円板カム 3 4 4 が軸支孔 3 4 1 b に軸支された状態において、モータ収容部 3 4 1 a (図 1 8 参照) の左右壁面に当接可能な位置まで凸設される。これにより、円板カム 3 4 4 の芯ずれを抑制することができる。

【0159】

係合リブ 3 4 4 c は、第 1 初期状態において、検出孔 3 4 4 e L が配設される位置から後転方向 (図 2 0 (a) 時計回り) に 80° ずれた位置において径方向外側へ張り出される第 1 張出部 3 4 4 c 1 と、その第 1 張出部 3 4 4 c 1 から角度 $\theta 1$ (本実施形態では角度 $\theta 1 = 50^\circ$) ずれた位置において径方向内側へ引っ込む第 1 引込部 3 4 4 c 2 と、第 1 張出部 3 4 4 c 1 から角度 $\theta 2$ (本実施形態では角度 $\theta 2 = 150^\circ$) ずれた位置において、再度径方向外側へ張り出される第 2 張出部 3 4 4 c 3 と、その第 2 張出部 3 4 4 c 3 から角度 $\theta 3$ (本実施形態では角度 $\theta 3 = 20^\circ$) ずれた位置において径方向内側へ引っ込む第 2 引込部 3 4 4 c 4 と、を主に備える。

【0160】

連結ピン 3 4 4 d は、駆動装置 3 4 0 の第 1 初期状態において、第 1 状態における傾倒装置 3 1 0 の軸部 3 1 1 e と最も離間距離の長い位置に配置される (図 2 2 参照)。即ち、中心軸部 3 4 4 a に対して第 1 状態における傾倒装置 3 1 0 の軸部 3 1 1 e の反対側に連結ピン 3 4 4 d が配設される。

【0161】

図 2 1 を参照して、解除部材 3 4 6 と回転爪部材 3 4 7 について説明する。なお、解除部材 3 4 6 と回転爪部材 3 4 7 とは左右一対で配設され、それらの構成は左右で同一なので、一方のみを説明する。

【0162】

図 2 1 (a) 及び図 2 1 (b) は、解除部材 3 4 6 及び回転爪部材 3 4 7 の正面図である。なお、図 2 1 (a) では、解除部材 3 4 6 に対して回転爪部材 3 4 7 が第 2 スプリング S P 2 の付勢方向終端位置まで回転した角度大状態が図示され、図 2 1 (b) では、解除部材 3 4 6 に対して回転爪部材 3 4 7 が第 2 スプリング S P 2 の付勢力に抗して終端位置まで回転した角度小状態が図示される。

【0163】

なお、円板カム 3 4 4 に当接されることにより解除部材 3 4 6 が回転する状態は、角度大状態と角度小状態との間の状態 (凸設ピン 3 4 6 b が案内長孔 3 4 7 b の中間位置に配置された状態) となる (図 3 5 参照)。

【0164】

図 2 1 (a) 及び図 2 1 (b) に示すように、解除部材 3 4 6 は、概略矩形状の板部材から形成され、軸部 3 4 1 c (図 1 8 参照) に軸支される軸支孔 3 4 6 a と、その軸支孔 3 4 6 a の中心軸を中心とする円弧形状で板厚方向に凸設される凸設ピン 3 4 6 b と、第 2 スプリング S P 2 の端部が挿通される挿通孔 3 4 6 c と、軸支孔 3 4 6 a から最大径で

10

20

30

40

50

張り出す部分として構成される係合部 3 4 6 d と、を主に備える。

【0165】

係合部 3 4 6 d は、組立状態（図 10 参照）において、円板カム 3 4 4 の係合リブ 3 4 4 c（図 20 参照）と当接可能に構成される部分である。本実施形態では、係合部 3 4 6 d の外周が湾曲して形成されることにより、係合リブ 3 4 4 との当接を滑らかに行うことができる。

【0166】

回転爪部材 3 4 7 は、概略長方形の板部材から形成され、軸部 3 4 1 c（図 18 参照）に軸支される軸支孔 3 4 7 a と、その軸支孔 3 4 7 a の中心軸を中心とする円弧形状に沿って解除部材 3 4 6 の凸設ピン 3 4 6 b を案内可能に穿設される（凸設ピン 3 4 6 b の移動軌跡を内側に含む大きさで穿設される）案内長孔 3 4 7 b と、第 2 スプリング S P 2 の端部が挿通される挿通孔 3 4 7 c と、軸支孔 3 4 7 a の反対側の端部において下方に鉤状に凸設される鉤状部 3 4 7 d と、第 1 スプリング（図 18 参照）の端部を挿通可能に穿設される引下用孔 3 4 7 e と、を主に備える。

【0167】

本実施形態では、図 21（a）に示す角度大状態において、解除部材 3 4 6 が回転爪部材 3 4 7 に対して後転方向（図 21（a）時計回り方向）の終端位置に配置される。そのため、角度大状態において、係合部 3 4 6 d に押し下げ方向の負荷がかけられると、解除部材 3 4 6 及び回転爪部材 3 4 7 が一体となって後転方向に回転する一方、角度大状態において、係合部 3 4 6 d に押し上げ方向の負荷がかけられると、図 21（b）に示す角度小状態に至るまでは解除部材 3 4 6 のみを回転させ回転爪部材 3 4 7 の姿勢を維持することができる。

【0168】

次いで、操作デバイスの動作例について説明する。まず、図 22 から図 24 を参照して、傾倒装置 3 1 0 が第 1 状態に配置された状態において、遊技者が押し込み操作する場合の動作例について説明する。なお、以下の動作例の説明において、理解を容易にするために蓋 3 1 2 の図示が簡略化される。

【0169】

図 22 から図 24 は、図 6（a）の X X I I - X X I I 線における操作デバイス 3 0 0 の断面図である。なお、図 22 では、傾倒装置 3 1 0 が第 1 状態とされた状態が図示され、図 23 では、図 22 に示す状態から遊技者が傾倒装置 3 1 0 を終端位置まで押し込んだ状態が図示され、図 24 では、図 23 の状態から第 1 状態に至るまで傾倒装置 3 1 0 が復帰動作した後の状態が図示される。また、図 22 から図 24 において、傾倒装置 3 1 0 を連打操作する遊技者の手の一例が図示される。

【0170】

図 22 に示すように、傾倒装置 3 1 0 は、ねじりバネ 3 1 5 により後転方向（図 22 時計回り）の付勢力を受けると共に、底板部 3 1 1 a が回転爪部材 3 4 7 の鉤状部 3 4 7 d に引っ掛けられる。これにより、第 1 状態で傾倒装置 3 1 0 が姿勢維持される。即ち、第 1 状態において、傾倒装置 3 1 0 には後転方向（図 22 時計回り）の付勢力が常時作用している。

【0171】

図 22 に示す状態において、左側検出片 3 1 1 g L は左側検出センサ 3 2 4 L の検出溝に挿通されており（ON 状態）、その一方、右側検出片 3 1 1 g R は右側検出センサ 3 2 4 R の検出溝の手前に配置される（OFF 状態、図 11 参照）。

【0172】

図 23 に示すように、遊技者が傾倒装置 3 1 0 を押しこむ動作を行うと、傾倒装置 3 1 0 が前転方向（図 23 反時計回り）に約 3° 回転する。この状態において、左側検出片 3 1 1 g L は左側検出センサ 3 2 4 L の検出溝に挿通されており（ON 状態）、同様に、右側検出片 3 1 1 g R は右側検出センサ 3 2 4 R の検出溝に挿通される（ON 状態）。

【0173】

従って、左側検出センサ 3 2 4 L 及び右側検出センサ 3 2 4 R の検出状態の変化を判定することにより、傾倒装置 3 1 0 が第 1 状態から遊技者に押し込み操作されたことを判定することができる。

【0174】

ここで、傾倒装置 3 1 0 を連打操作する場合、図 2 2 に示す状態と図 2 3 に示す状態とを交互に繰り返すことになるが、遊技者が連打する時間間隔によっては、ねじりバネ 3 1 5 による傾倒装置 3 1 0 の復帰が間に合わず、中途半端な位置で押し込み操作をすることになり、遊技者が違和感を覚える恐れがある。

【0175】

従来は、ねじりバネ 3 1 5 のバネ定数を上げることで対処することができたが、本実施形態では、ねじりバネ 3 1 5 のバネ定数を上げると、ねじりバネ 3 1 5 の付勢力に抗して傾倒装置 3 1 0 を押し下げる駆動モータ 3 4 2 (図 1 8 参照) の駆動力を上昇させることが必要となり、駆動モータ 3 4 2 の大型化を図る必要性がある。そのため、製品コストが上昇したり、省スペース化ができなくなったりする問題点があった。

【0176】

これに対し、本実施形態では、傾倒装置 3 1 0 が押し込み操作された状態において、傾倒装置 3 1 0 の張出凸設部 3 1 1 j と対面する位置に振動動作により演出が可能なボイスコイルモータ 3 5 2 が配設される。

【0177】

図 2 4 に示すように、このボイスコイルモータ 3 5 2 を、図 2 3 に示す状態から伸張方向に駆動することにより、ねじりバネ 3 1 5 のバネ定数を上げることなく、傾倒装置 3 1 0 の復帰動作を素早く行うことができる。

【0178】

ここで、傾倒装置 3 1 0 が押し込み操作されると常にボイスコイルモータ 3 5 2 が駆動する場合、例えば、遊技者が傾倒装置 3 1 0 を長押し操作する場合にボイスコイルモータ 3 5 2 が駆動してしまい、遊技者に不要な負荷を与えることとなるので、遊技者が違和感を覚える恐れがある。

【0179】

これに対し、本実施形態では、左側検出センサ 3 2 4 L が ON 状態の時に、所定期間に右側検出センサ 3 2 4 R が ON 状態と OFF 状態とで切り替わる回数を算出し、その回数が閾値以上の場合にボイスコイルモータ 3 5 2 を駆動させることで、遊技者が連打操作する場合にだけ傾倒装置 3 1 0 を復帰させる負荷を向上させることができる。これにより、遊技者が傾倒装置 3 1 0 を快適に操作することができる。

【0180】

次いで、図 2 5 から図 3 0 を参照して、傾倒装置 3 1 0 が第 1 状態から上下に往復する動作(煽り動作)を開始する場合(第 1 の動作態様)について説明する。図 2 5 から図 3 0 は、図 6 (a) の X X I I - X X I I 線における操作デバイス 3 0 0 の断面図である。

【0181】

なお、図 2 5 では、傾倒装置 3 1 0 が第 1 状態とされた状態が図示され、図 2 6 では、図 2 5 に示す状態から円板カム 3 4 4 が所定量だけ前転方向に回転し回転爪部材 3 4 7 が姿勢変化した状態が図示され、図 2 7 では、図 2 6 に示す状態から円板カム 3 4 4 が所定量だけ前転方向に回転し回転爪部材 3 4 7 の姿勢が戻った状態が図示され、図 2 8 では、傾倒装置 3 1 0 が往復回転動作する様子が図示され、図 2 9 では、図 2 8 の状態から遊技者が傾倒装置 3 1 0 を終端位置まで押し込んだ状態が図示され、図 3 0 では、図 2 9 に示す状態から円板カム 3 4 4 が、所定量だけ前転方向に回転することにより、係合リブ 3 4 4 c の第 2 張出部 3 4 4 c 3 が解除部材 3 4 6 の係合部 3 4 6 d に当接される第 2 初期状態に到達した状態が図示される。また、図 2 8 において図 2 7 の状態における傾倒装置 3 1 0 の位置が想像線で図示され、図 2 9 において、傾倒装置 3 1 0 を押し込み操作する遊技者の手の一例が想像線で図示される。

【0182】

図 2 5 に示すように、傾倒装置 3 1 0 が第 1 状態である場合、蓋 3 1 2 の円筒部材 3 1 2 c の内側に L E D 装置 3 4 1 f の上端部（プリズム部分）が収容される。そのため、円筒部材 3 1 2 c の径方向に照射される光の光量が円筒部材 3 1 2 c の厚みにより抑えられる一方で、軸方向へ照射される光の光量は大きく確保することができる。これにより、円筒部材 3 1 2 c が、蓋 3 1 2 のリブとして強度を向上させる効果と、傾倒装置 3 1 0 の第 1 状態において L E D 装置 3 4 1 f の光の照射強度を調節する効果とを奏することができる。

【 0 1 8 3 】

図 2 6 に示すように、傾倒装置 3 1 0 が第 1 状態とされ、且つ駆動装置 3 4 0 が第 1 初期状態とされる図 2 5 に示す状態から、円板カム 3 4 4 を前転方向（図 2 6 反時計回り方向）に回転させると、円板カム 3 4 4 の第 1 張出部 3 4 4 c 1 が解除部材 3 4 6 の係合部 3 4 6 d を押し下げることで解除部材 3 4 6 が後転方向（図 2 6 時計回り方向）に回転し、それに伴い回転爪部材 3 4 7 が傾倒装置 3 1 0 の底板部 3 1 1 a との係合が外れる位置まで後転方向に回転する。

【 0 1 8 4 】

解除部材 3 4 6 の姿勢変化は、係合リブ 3 4 4 c の第 1 引込部 3 4 4 c 2 と係合部 3 4 6 d とが対面する状態まで円板カム 3 4 4 が回転されるまで持続されるので、その間に傾倒装置 3 1 0 がねじりバネ 3 1 5 の付勢力で上昇する（図 2 6 時計回りに回転する）。

【 0 1 8 5 】

このとき、図 2 5 及び図 2 6 の状態において、傾倒装置 3 1 0 の軸部 3 1 1 c がアーム部材 3 4 5 の案内孔 3 4 5 b の一方の終端位置（円板カム 3 4 4 の回転軸から遠い側の終端位置）に配置され、傾倒装置 3 1 0 の上昇方向の動作はアーム部材 3 4 5 により規制されるので、傾倒装置 3 1 0 の上昇動作が、円板カム 3 4 4 の回転角度に対応した動作態様となる。

【 0 1 8 6 】

図 2 7 に示すように、円板カム 3 4 4 が前転方向（図 2 7 反時計回り方向）に回転し、円板カム 3 4 4 の第 1 引込部 3 4 4 c 2 が解除部材 3 4 6 の係合部 3 4 6 d を通過すると、第 1 スプリング S P 1 の付勢力により、解除部材 3 4 6 と回転爪部材 3 4 7 とが前転方向（図 2 7 反時計回り方向）に回転し、回転爪部材 3 4 7 が傾倒装置 3 1 0 と係合可能な状態（図 2 5 に示す状態）に戻る。このとき、解除部材 3 4 6 と回転爪部材 3 4 7 との間の角度（図 2 7 における上側の角度）を大きくする方向へ向けて第 2 スプリング S P 2 の付勢力が作用するので、解除部材 3 4 6 と回転爪部材 3 4 7 とは、図 2 6 に示す状態（角度大状態）を維持したまま回転する。

【 0 1 8 7 】

この状態において、蓋 3 1 2 が L E D 装置 3 4 1 f の上方に退避すると共に、保護レンズ部材 3 1 1 i を遊技者視点で視認可能な面積が、第 1 状態とされる場合の傾倒装置 3 1 0 に比較して増加するので、L E D 装置 3 4 1 f の光を正面方向（遊技者へ向けた方向）へも照射可能となる。従って、傾倒装置 3 1 0 の姿勢が変化する事により、L E D 装置 3 4 1 f から照射される光の進行方向を変化させることができ、光の演出効果を向上させることができる。

【 0 1 8 8 】

この状態において、保護カバー装置 3 5 0 の右側検出センサ 3 5 3 R が O N 状態となり、上下往復動作の開始点を検出することができる。

【 0 1 8 9 】

図 2 8 に示すように、図 2 7 に示す状態から円板カム 3 4 4 を所定量だけ前転方向（図 2 8 反時計回り）に回転させ、それに続いて円板カム 3 4 4 を同じ量だけ後転方向（図 2 8 時計回り）に回転させるという動作を繰り返し行うことにより、図 2 8 に示す角度 D 1 の範囲で傾倒装置 3 1 0 を上下に繰り返し動作させることができる。これにより、遊技者に対する傾倒装置 3 1 0 の見え方を変化させることができ、操作デバイス 3 0 0 に対する遊技者の注目度を向上させることができる。

10

20

30

40

50

【0190】

また、角度D1の範囲で傾倒装置310が上下に繰り返し動作するその動作に対応して、保護レンズ部材313の上枠部材331の上方に張り出す部分の面積が変化する。そのため、LED装置341fから照射される光の内、保護レンズ部材313を通して視認できる光の光量を傾倒装置310の動作に対応して変化させることができる。そのため、傾倒装置310の明るさを変化させることができ、操作デバイス300に対する遊技者の注目度を向上させることができる。

【0191】

なお、図28に示す状態において、レンズ部材313の球殻部313aがLED装置341fの正面側（図28左側）に配置されるので、LED装置341fから照射される光の照射範囲を、前後方向や上下方向だけでなく、左右方向（図28紙面垂直方向）にも広げることができる。

10

【0192】

本実施形態によれば、上述したように、傾倒装置310が第1状態に配置される場合には、LED装置341fの光が上方へ向けて進行し、その照射範囲は円筒部材312cによって絞られていた（図25参照）。これに対し、傾倒装置310が第1状態から上昇動作すると、LED装置341fの光は遊技者へ向けた方向（正面方向）へも照射され、その照射範囲はレンズ部材313により広げられる。

【0193】

即ち、本実施形態によれば、傾倒装置310の姿勢の変化に伴って、光の照射方向を変化させるだけでなく、その光の照射範囲をも同時に変化させることができる。これにより、傾倒装置310の注目度を向上させることができる。

20

【0194】

図29に示すように、図28で傾倒装置310が上下動作している状態において、遊技者は傾倒装置310を押し込み操作することができる。図28の状態において、傾倒装置310に対してアーム部材345から与えられる負荷は、傾倒装置310を下降させる方向の負荷のみである（アーム部材345が上昇する方向に移動しても、軸部311cがアーム部材345の案内孔345bを移動するのみであり、負荷が生じない）。

【0195】

そのため、図28の状態で遊技者が傾倒装置310を押し込み操作した場合に、遊技者に駆動モータ342（図18参照）の駆動力による負荷が与えられることを防止することができる。このとき、遊技者には、ねじりバネ315の付勢力による負荷のみが与えられる。これにより、遊技者が傾倒装置310を押し込み操作する際に、遊技者に対して大きな負荷が生じることが抑制されるので、遊技者が操作デバイス300を快適に操作することができる。

30

【0196】

図29に示すように、図28に示す状態から、傾倒装置310の押し込み終端まで至る過程において、傾倒装置310の底板部311aが回転爪部材347の鉤状部347dを押し進めることにより回転爪部材347が後転方向（図29時計回り方向）に回転し、それに続けて傾倒装置310を押し込み操作することにより底板部311aが鉤状部347dを通過すると、回転爪部材347は傾倒装置310と係合可能な位置に戻る（前転方向に回転する）。従って、傾倒装置310が回転爪部材347に上昇方向の移動を規制される。

40

【0197】

従って、図28に示す傾倒装置310を上下動作させる状態から遊技者が傾倒装置310を押し下げた後において、遊技者が手を離れた場合に、傾倒装置310を第1状態に維持することができる。

【0198】

図29に示す状態において、ボイスコイルモータ352が振動動作（伸張方向への移動と、縮小方向への移動とを繰り返す動作）を行う。これにより、傾倒装置310を押し込み終端まで押し込み操作した後、傾倒装置310に手を乗せ続けている遊技者に対して振

50

動を伝える演出を行うことができる。

【0199】

即ち、ボイスコイルモータ352を、傾倒装置310の上昇を補助する駆動力を発生させる目的（図24参照）と、押し込み終端位置に配置された傾倒装置310を振動させることにより振動演出を行う目的とに利用することができる。

【0200】

なお、図30に示すように、遊技者が傾倒装置310から手を離して傾倒装置310が第1状態まで復帰した場合には、傾倒装置310の張出凸設部311jが下枠部材320の下面に埋没し、ボイスコイルモータ352との当接が解除される。そのため、振動演出は、遊技者が傾倒装置310を押し込み終端に押し込んでいる状態でのみ有効となる。

10

【0201】

そのため、操作ボタンが単に振動する遊技機に比較して、傾倒装置310を押し込み操作する場合に押し込み終端でボイスコイルモータ352による振動が発生するか否かを、傾倒装置310を押し込み操作した遊技者のみに把握させることができる。

【0202】

ここで、抽選が大当たりか否かは、傾倒装置310の押し込み操作に左右されるものではない。そのため、遊技者によっては、傾倒装置310を全く操作しない恐れがあり、その場合、傾倒装置310の操作手段としての価値は低くなってしまう。

【0203】

これに対し、本実施形態では、傾倒装置310を押し込み操作することで初めてボイスコイルモータ352の振動を遊技者が感じることができる態様で構成される。

20

【0204】

ここで、例えば、大当たりが確定した場合にボイスコイルモータ352が振動演出するように制御することで、遊技者が傾倒装置310を押し込み操作する時の期待感を向上させることができ、傾倒装置310の先読み手段としての価値を向上させることができる。これにより、遊技者が傾倒装置310を操作し易くすることができ、傾倒装置310の操作手段としての価値を高めることができる。

【0205】

図30に示すように、図29に示す状態から、円板カム344を第2張出部344c1が解除部材346の係合部346dに当接するまで円板カム344を前転方向（図29反時計回り方向）に所定量回転させることにより、駆動装置340を第2初期状態とすることができる。

30

【0206】

第2初期状態は、第1初期状態と同様に係合リブ344cと解除部材346とが回転方向で当接する状態である。第1初期状態では第1張出部344c1が係合リブ344cと当接する一方で、第2初期状態では第2張出部344c3と係合リブ344cとが当接する。

【0207】

なお、図29の状態から、円板カム344を後転方向（図29時計回り方向）に回転させて係合リブ344cの第1張出部344c1が係合部346dを通過した後、逆回転させる方法で、駆動装置340を図29に示す状態から図25に示す第1初期状態に戻すことができる。この場合、解除部材346を押し上げる方向の負荷が解除部材346にかけられ、回転爪部材347の姿勢を維持した状態で解除部材346のみを前転方向（図29反時計回り方向）に回転させることができる。

40

【0208】

次いで、図31から図34を参照して、傾倒装置310が第1状態とされ、且つ駆動装置340が第2初期状態とされた状態から、傾倒装置310を上下動作（煽り動作）させる場合（第2の動作態様）について説明する。この場合、傾倒装置310は、第2状態を経て上下に往復する動作（煽り動作）を開始する。

【0209】

50

図 3 1 から図 3 4 は、図 6 (a) の X X I I - X X I I 線における操作デバイス 3 0 0 の断面図である。図 3 1 では、図 3 0 に示す状態から円板カム 3 4 4 を前転方向 (図 3 1 反時計回り) に回転させ解除部材 3 4 6 と回転爪部材 3 4 7 とを後転方向 (図 3 1 時計回り) に回転させた状態が図示され、図 3 2 では、図 3 1 に示す状態から、円板カム 3 4 4 が所定量回転し傾倒装置 3 1 0 が第 2 状態へ到達した状態が図示され、図 3 3 では、図 3 2 に示す状態から円板カム 3 4 4 が往復回転動作する様子が図示され、図 3 4 では、図 3 3 に示す状態から遊技者が傾倒装置 3 1 0 を終端位置まで押し込んだ状態が図示される。また、図 3 3 において図 3 2 の状態における傾倒装置 3 1 0 の位置が想像線で図示され、図 3 4 において、傾倒装置 3 1 0 を押し込み操作する遊技者の手の一例が想像線で図示される。

10

【 0 2 1 0 】

図 3 1 に示すように、図 3 0 に示す状態から円板カム 3 4 4 を前転方向 (図 3 1 反時計回り) に回転させると、回転爪部材 3 4 7 と傾倒装置 3 1 0 との係合が解除され、傾倒装置 3 1 0 が上昇方向に動作する。

【 0 2 1 1 】

このとき、傾倒装置 3 1 0 の軸部 3 1 1 c が移動する方向にアーム部材 3 4 5 の案内孔 3 4 5 b が延びている (空間を有している) ため、傾倒装置 3 1 0 がアーム部材 3 4 5 を介して円板カム 3 4 4 に引っ張られることはなく、傾倒装置 3 1 0 を低抵抗で上昇動作させることができ、傾倒装置 3 1 0 を第 1 状態から第 2 状態へ短時間で状態変化させることができる。

20

【 0 2 1 2 】

図 3 2 に示すように、図 3 1 に示す状態 (傾倒装置 3 1 0 と回転爪部材 3 4 7 との係合を解除した状態) から約 1 0 度だけ回転させることにより、円板カム 3 4 4 の姿勢を、傾倒装置 3 1 0 を第 2 状態に配置可能な姿勢 (第 1 初期状態から円板カム 3 4 4 を 1 8 0 ° 回転させた姿勢) にすることができる。そのため、傾倒装置 3 1 0 の上昇する速度が大きく、傾倒装置 3 1 0 が図 3 0 の状態から短期間で第 2 状態へ到達しようとする場合に、その状態変化を円板カム 3 4 4 が邪魔をする (円板カム 3 4 4 が所定角度回転するのが遅くて傾倒装置 3 1 0 が第 2 状態となるまでの期間が長くなる) ことを予防することができる。

【 0 2 1 3 】

図 3 3 に示すように、図 3 2 に示す状態から円板カム 3 4 4 を所定量だけ前転方向 (図 3 2 反時計回り) に回転させ、それに続いて円板カム 3 4 4 を同じ量だけ後転方向 (図 3 2 時計回り) に回転させるという動作を繰り返し行うことにより、図 3 3 に示す角度 D 2 の範囲で傾倒装置 3 1 0 を上下に繰り返し動作させることができる。これにより、遊技者に対する傾倒装置 3 1 0 の見え方を変化させることができ、操作デバイス 3 0 0 に対する遊技者の注目度を向上させることができる。

30

【 0 2 1 4 】

また、角度 D 2 の範囲で傾倒装置 3 1 0 が上下に繰り返し動作するその動作に対応して、保護レンズ部材 3 1 3 の上枠部材 3 3 1 の上方に張り出す部分の面積が変化する。そのため、LED 装置 3 4 1 f から照射される光の内、保護レンズ部材 3 1 3 を通して視認できる光の光量を傾倒装置 3 1 0 の動作に対応して変化させることができる。そのため、傾倒装置 3 1 0 の明るさを変化させることができ、操作デバイス 3 0 0 に対する遊技者の注目度を向上させることができる。

40

【 0 2 1 5 】

なお、図 3 3 に示す状態において、レンズ部材 3 1 3 の球殻部 3 1 3 a が LED 装置 3 4 1 f の正面側 (図 3 3 左側) に配置されるので、LED 装置 3 4 1 f から照射される光の照射範囲を、前後方向や上下方向だけでなく、左右方向 (図 3 3 紙面垂直方向) にも広げることができる。

【 0 2 1 6 】

即ち、本実施形態によれば、傾倒装置 3 1 0 の姿勢の変化に伴って、光の照射方向を変

50

化させるだけでなく、その光の照射範囲をも同時に変化させることができる。これにより、傾倒装置 310 の注目度を向上させることができる。

【0217】

図 33 に示す角度 D2 の範囲は、図 28 に示す角度 D1 の範囲とは異なっている。即ち、本実施形態では、傾倒装置 310 の上下動作の態様として、図 28 に示す上下動作と、図 33 に示す上下動作との 2 種類の上下動作（煽り動作）を、回転爪部材 347 による傾倒装置 310 の上昇方向への移動の規制の解除後、即座に行うことができる。従って、第 1 状態の傾倒装置 310 を駆動モータ 342 の駆動力により動作させる態様を 2 種類作ることができる。

【0218】

これにより、操作部材 310 が毎回同じ動作をする場合に比較して、その動作態様に異なった意味（例えば、大当たりの期待感の違い）を持たせることができ、傾倒装置 310 に対する遊技者の注目度を向上させることができる。

【0219】

図 33 に示すように、図 32 で傾倒装置 310 が上下動作している状態において、遊技者は傾倒装置 310 を押し込み操作することができる。図 33 の状態において、傾倒装置 310 に対してアーム部材 345 から与えられる負荷は、傾倒装置 310 を下方へ引き下げる方向の負荷のみである（アーム部材 345 が上昇する方向に移動しても、軸部 311c がアーム部材 345 の案内孔 345b を移動するのみであり、アーム部材 345 から軸部 311c を持ち上げる負荷は生じない）。

【0220】

そのため、図 33 の状態で遊技者が傾倒装置 310 を押し込み操作した場合に、遊技者に駆動モータ 342（図 18 参照）の駆動力による負荷が与えられることを防止することができる。このとき、遊技者には、ねじりバネ 315 の付勢力による負荷のみが与えられる。これにより、遊技者が傾倒装置 310 を押し込み操作する際に、遊技者に対して大きな負荷が生じることが抑制されるので、遊技者が操作デバイス 300 を快適に操作することができる。

【0221】

図 34 に示すように、傾倒装置 310 を押し込み操作した状態に至る過程において、傾倒装置 310 の底板部 311a が回転爪部材 347 の鉤状部 347d を押進することにより回転爪部材 347 が後転方向（図 34 時計回り方向）に回転し、それに続けて傾倒装置 310 を押し込み操作することにより底板部 311a が鉤状部 347d を通過すると。回転爪部材 347 は傾倒装置 310 と係合可能な位置に戻る（前転方向に回転する）。従って、傾倒装置 310 が回転爪部材 347 に上昇方向の移動を規制される。

【0222】

従って、図 33 に示す傾倒装置 310 を上下動作させる状態から遊技者が傾倒装置 310 を押し下げた後（図 34 参照）において、遊技者が手を離れた場合に、傾倒装置 310 を第 1 状態に維持することができる。

【0223】

次いで、図 35 から図 37 を参照して、遊技者が押し込み操作した後に、回転爪部材 347 による傾倒装置 310 の規制を解除することなく、円板カム 344 を第 2 初期状態とする動作について説明する。この方法により、傾倒装置 310 の 2 種類の上下動作（煽り動作）を、交互に行ったり、片方を連続で行ったりすることが可能となる。

【0224】

図 35 から図 37 は、図 6（a）の XXII-XXII 線における操作デバイス 300 の断面図である。図 35 では、図 34 に示す状態から円板カム 344 を後転方向（図 35 時計回り）に回転させ解除部材 346 を前転方向（図 35 反時計回り）に回転させた状態が図示され、図 36 では、図 35 に示す状態以上に回転カム 344 が後転方向（図 35 時計回り）に回転してから円板カム 344 が解除部材 346 の係合部 346d に当接する位置まで前転方向（図 35 反時計回り）に回転した状態が図示され、図 37 では、図 36 に

10

20

30

40

50

示す状態から円板カム 3 4 4 が前転方向（図 3 6 反時計回り）に回転し保護カバー装置 3 5 0 の左側検出センサ 3 5 3 L が ON 状態となった状態が図示される。なお、図 3 5 から図 3 7 において、傾倒装置 3 1 0 に上から振れる遊技者の手の一例が想像線で図示される。

【0 2 2 5】

図 3 5 に示すように、図 3 4 に示す状態から円板カム 3 4 4 を後転方向（図 3 4 時計回り）に回転させると、係合リブ 3 4 4 c の第 2 引込部 3 4 4 c 4 が解除部材 3 4 6 の係合部 3 4 6 d と当接する。この場合、係合リブ 3 4 4 c が解除部材 3 4 6 を押し上げることで解除部材 3 4 6 の姿勢は変化するが、解除部材 3 4 6 の凸設ピン 3 4 6 b が回転爪部材 3 4 7 の案内長孔 3 4 7 b の空間部分を移動するに留まり、回転爪部材 3 4 7 は図 3 5 に示す姿勢で維持される。

10

【0 2 2 6】

即ち、図 3 5 に示す状態から更に円板カム 3 4 4 を後転方向（図 3 5 時計回り）に回転させ、係合リブ 3 4 4 c と解除部材 3 4 6 との係合を解除する過程において、回転爪部材 3 4 7 による傾倒装置 3 1 0 の上昇の規制を維持することができる。

【0 2 2 7】

図 3 5 に示す状態から、更に円板カム 3 4 4 を後転方向（図 3 5 時計回り）に回転させ、続けて回転カム 3 4 4 を前転方向（図 3 5 反時計回り）に回転させることで、図 3 6 に示すように、駆動装置 3 4 0 を第 2 初期状態とすることができる。

【0 2 2 8】

なお、本実施形態では、第 2 初期状態を検出するセンサが無いので、図 3 6 に示す状態で円板カム 3 4 4 を正確に停止させることは難しいが、図 3 6 に示す第 2 初期状態を経由することは可能である。従って、図 3 6 に示す状態から円板カム 3 4 4 を動作させることにより、上述したように、角度 D 2 の範囲における、第 2 初期状態からの上下動作（煽り動作）を行うことが可能となる。

20

【0 2 2 9】

ここで、傾倒装置 3 1 0 を押し込み操作する遊技者は、「長押し」等の特段の表示がされていないなくとも、押し込み操作したあとで手を傾倒装置 3 1 0 に置いたままにする動作を行うことがある。

【0 2 3 0】

これは、例えば、演出に集中する余り傾倒装置 3 1 0 を押し込み操作した手を離すのを忘れることにより起きる動作であるが、この場合、回転爪部材 3 4 7 による規制が解除されても傾倒装置 3 1 0 が上昇しないので、円板カム 3 4 4 が傾倒装置 3 1 0 を角度 D 2 の範囲で上下動作（煽り動作）させるための往復動作（正逆切替動作）を行なったとしても、傾倒装置 3 1 0 の姿勢を変化させることができない。この場合、駆動モータ 3 4 2 の回転は無駄となり、その回転を省略することができれば、駆動モータ 3 4 2 の寿命を延ばすことができる。

30

【0 2 3 1】

そこで、本実施形態では、図 3 6 に示す状態から円板カム 3 4 4 を前転方向（図 3 6 反時計回り）に回転させる状態において、下枠部材 3 2 0 の左側検出センサ 3 2 4 L（図 1 5 参照）が ON 状態を維持する間（傾倒装置 3 1 0 が第 1 状態以下に傾倒する間）は、円板カム 3 4 4 を逆回転させることはせず、図 3 7 に示すように、保護カバー装置 3 5 0 の左側検出センサ 3 5 3 L（図 1 4 参照）が ON 状態とされる駆動装置 3 4 0 の第 1 初期状態において円板カム 3 4 4 の回転を停止する（駆動モータ 3 4 2 の駆動を停止する）態様で制御される。

40

【0 2 3 2】

図 3 6 及び図 3 7 に示す状態において、遊技者の手が傾倒装置 3 1 0 の上側におかれることにより傾倒装置 3 1 0 が上昇動作しないので、この場合、図 3 6 に示す状態から図 3 7 に示す状態までの変化が駆動モータ 3 4 2 を一方向に回転させることで生じる。

【0 2 3 3】

そのため、図 3 5 から図 3 7 に示すように、遊技者の手が傾倒装置 3 1 0 の上側に置か

50

れ続け、傾倒装置 310 を上下動作させることができないときにまで駆動モータ 342 を往復動作（正逆切替動作）させることを避けることができ、駆動モータ 342 にかかる負担を低減し、モータ寿命を延ばすことができる。

【0234】

なお、図 36 に示す状態から、円板カム 344 を所定量（図 31 に示す状態まで）回転させた際に、左側検出センサ 324L（図 15 参照）が ON 状態を維持する場合に、そのまま円板カム 344 を回転させるのでは無く、即座に逆回転させて図 36 に示す状態に戻すように制御しても良い。これにより、駆動装置 340 を早期に第 2 初期状態に戻すことができ、駆動装置 340 に無駄な負荷をかけずに済むので、駆動モータ 342（図 18 参照）のモータ寿命を延ばすことができる。

10

【0235】

図 38 及び図 39 を参照して、駆動装置 340 の破壊防止の工夫について説明する。図 38 は、図 6（a）の XXXII-XXXII 線における操作デバイス 300 の断面図であり、図 39 は、図 38 の XXXIX-XXXIX 線における操作デバイス 300 の部分断面図である。なお、図 38 では、傾倒装置 310 が第 2 状態とされた状態で傾倒装置 310 を掴んで固定する遊技者の手が想像線で図示され、図 39 では、本体カバー 351 の上側部材の図示が省略される。

【0236】

図 38 に示すように、遊技者が傾倒装置 310 を掴んで固定する場合、アーム部材 345 の移動が規制されるので、円板カム 344 を図 38 の状態から回転させることができない。そのため、駆動モータ 342（図 39 参照）が回転を開始すると、駆動モータ 342 と伝達ギア 343b との間で高負荷が生じ、放っておくと、駆動モータ 342（図 18 参照）が故障する恐れがある。

20

【0237】

これに対し、本実施形態では、伝達ギア 343b が円板カム 344 を固定する伝達軸棒 343a に対して空回り可能に構成されるので、駆動モータ 342 が故障することを防止することができる。

【0238】

即ち、図 39 に示すように、円板カム 344 が固定された状態で駆動モータ 342 が駆動を開始し、伝達ギア 343b が回転方向に付勢されることにより、クラッチ部 343b2, 343c2 を介して動力が伝達され、可動クラッチ 343c が伝達ギア 343b から離反する方向へ移動する。これにより、伝達ギア 343b と可動クラッチ 343c との係合を解除し、伝達ギア 343b を空回りさせることができる。これにより、駆動モータ 342 が故障することを防止することができる。

30

【0239】

なお、遊技者が傾倒装置 310 を掴んでいない場合、操作デバイス 300 の構成上、円板カム 344 を一回転させれば傾倒装置 310 は第 1 状態を経由する。そのため、本実施形態では、駆動モータ 342 を所定角度（例えば、360°）回転させる間に下枠部材 320 の左側検出センサ 324L が ON 状態とならない場合（傾倒装置 310 が第 1 状態とならない場合）に、遊技者が、傾倒装置 310 を把持固定するという不要な操作を故意に行っていると判断して、その把持動作を止めるように、例えば、第 3 図柄表示装置 81 に表示することにより報知しつつ、駆動モータ 342 の回転を停止する。

40

【0240】

これにより、遊技者が故意に誤操作を行っている場合を選択して、その時にのみ、誤操作を止めるよう報知することが可能となると共に、早期に駆動モータ 342 を停止して、故障を防止することができる。

【0241】

なお、伝達ギア 343b と可動クラッチ 343c とが離反して位相ずれが生じる場合、駆動モータの初期位相と、可動クラッチ 343c と位相を同じくする円板カム 344 の初期位相とがずれる。そのため、位相ずれが生じる以前の状態から継続して（ステップ数な

50

どで) 駆動モータ 342 を制御すると、円板カム 344 を正確に動作させることができない(位相ずれを修正できない)。

【0242】

これに対し、本実施形態では、保護カバー部材 350 の左側検出センサ 353 L が ON 状態となったことを検出することにより、駆動装置 340 が第 1 初期状態となったことを特定することができるので、その状態を初期位置として駆動モータ 352 の制御を再開する(駆動モータ 342 の初期位相を再設定する)ことにより、伝達ギア 343 b と可動クラッチ 343 c との間で位相ずれが生じた後においても、駆動モータ 342 の位相と円板カム 344 の位相とを再度合わせた状態で制御を行うことができる。

【0243】

これにより、傾倒装置 310 を動作させることで演出を行う場合に、駆動モータ 342 の回転制御により傾倒装置 310 に行わせようとする動作と、実際に傾倒装置 310 が行う動作との間にずれが生じることが防止される。従って、伝達ギア 343 b と可動クラッチ 343 c との間で位相ずれが生じた後においても、傾倒装置 310 を適正に動作させて演出を行うことができる。

【0244】

ここで、図 39 に示すように、可動クラッチ 343 c は、伝達ギア 343 b の回転方向に関わらず、伝達ギア 343 b に対して空回りする形状から構成される。その必要性について、以下において説明する。

【0245】

図 40、図 41、図 42 及び図 43 は、図 6 (a) の XXII-XXII 線における操作デバイス 300 の断面図である。なお、図 40 では、図 38 に示す状態から円板カム 344 が前転方向(矢印 CCW 方向)に 180 度回転した状態が図示され、図 41 では、図 40 に示す状態から、更に円板カム 344 が矢印 CCW 方向に回転した状態が図示される。また、図 42 では、図 38 に示す状態から円板カム 344 が後転方向(矢印 CW 方向)に 180 度回転した状態が図示され、図 43 では、図 42 に示す状態から、更に円板カム 344 が矢印 CW 方向に回転した状態が図示される。

【0246】

図 41 に示すように、円板カム 344 が矢印 CCW 方向に回転する場合、傾倒装置 310 は、図 40 に示す第 1 状態を経由して、第 2 状態へ向けて起立動作する。一方で、図 43 に示すように、円板カム 344 が矢印 CW 方向に回転する場合、傾倒装置 310 は、図 42 に示す第 1 状態のまま、その状態を維持する態様で構成される。

【0247】

これは、図 42 に示す状態から図 43 に示す状態へ向かうにつれて係合リブ 344 c が解除部材 346 から離反する態様で動作すること、のみに原因ではなく、円板カム 344 が矢印 CW 方向に回転する場合、係合リブ 344 c が解除部材 346 に当接しても、回転爪部材 347 による固定が解除されないことが原因である。即ち、円板カム 344 が矢印 CW 方向に回転する場合、係合リブ 344 c が解除部材 346 に下方から当接するが、この場合、解除部材 346 が係合リブ 344 c に持ち上げられることになり、回転爪部材 347 を押し上げる方向の負荷が生じない。そのため、回転爪部材 347 による固定が解除されることは無い。

【0248】

ここで、傾倒装置 310 の動作を遊技者視点で見える場合、図 38 から図 40 及び図 42 に示す第 1 状態までは、どちらも同様の動作に見え、第 1 状態となってから以降の動きが図 41 又は図 43 のどちらか異なる動作となる。

【0249】

例えば、第 1 状態に傾倒装置 310 が到達してからの動作の違いを、駆動モータ 342 (図 39 参照)の制御により発生させても良いが、駆動モータ 342 の回転数の変化による駆動音の変化の違いで、行っている制御の態様に遊技者が気付き、これから実行される演出が遊技者に把握されてしまい、遊技者の興味を削ぐおそれがある。また、傾倒装置 3

10

20

30

40

50

10を急停止させる動作を駆動モータ342の急停止で行う場合、駆動モータ342にかかる負担が大きくなり、駆動モータ342の耐久性が低下するおそれがある。

【0250】

これに対し、本実施形態によれば、図38に示す状態から、傾倒装置310が第1状態へ向けて移動し、その後の傾倒装置310の動作を異ならせる場合に、駆動モータ342の回転は、その方向が異なるのみなので、その駆動態様（振動や、音など）で、その回転方向を遊技者が把握することを困難にすることができる。そのため、例えば、第1状態から傾倒装置310が起き上がるか、第1状態に傾倒装置310が維持されるかにより、演出の期待度が変化する場合に、傾倒装置310が第1状態へ向かう動作中に、その期待度の変化を、遊技者が把握してしまうことを防止することができる。これにより、傾倒装置310の動作への注目を向上させることができる。

10

【0251】

一方で、傾倒装置310が第1状態に到達して、更に駆動モータ342が回転することにより、傾倒装置310が起き上がるか、第1状態を維持するかを確認することにより、遊技者は演出の期待度の変化を把握することができるので、遊技者に、傾倒装置310が第2状態（図38参照）となり、駆動モータ342により第1状態へ向けて移動する際の、傾倒装置310の動きを見守るように仕向けることができる。

【0252】

即ち、傾倒装置310が第2状態である場合に、遊技者が傾倒装置310を把持することを抑制することができるので、駆動モータ342の駆動時に遊技者が誤操作することにより傾倒装置310及び駆動装置340に過負荷が与えられることを防止することができる。

20

【0253】

また、傾倒装置310を急停止させる演出を行うために、駆動モータ342（図39参照）を急停止させる必要がないので、駆動モータ342を急停止する場合に駆動モータ342に与えられる負担を無くすことができ、駆動モータ342の耐久性を向上させることができる。

【0254】

次いで、図44を参照して、遊技者が傾倒装置310を押し下げる動作をした場合にも、傾倒装置310が回転爪部材347で規制されずに上下動作をおこなう場合（第3の動作態様）について説明する。

30

【0255】

図44は、図6(a)のXXII-XXII線における操作デバイス300の断面図である。なお、図44では、駆動装置340の第1初期状態（図25参照）から円板カム344が所定量前転方向（図44反時計回り）に回転された状態が図示されると共に、第1張出部344c1が解除部材346の係合部346dを通過しない角度で円板カム344を後転方向（図44時計回り）に回転させた後における傾倒装置310の外形が想像線で図示される。

【0256】

図44に示すように、円板カム344の第1張出部344c1により解除部材346が押し下げられた状態において、第1張出部344c1と第1引込部344c2とが解除部材346の係合部346dを通過しない位置関係を保ちながら円板カム344を往復回転させることにより、解除部材346の姿勢を維持したまま、傾倒装置310を上下に往復動作させることができる。

40

【0257】

この場合、回転爪部材347の姿勢が、解除部材346の姿勢変化に伴って後転方向（図44時計回り）に回転された状態で維持されるので、図44に示す態様で傾倒装置310が上下動作する場合に、遊技者が傾倒装置310を押し込み操作したとしても、傾倒装置310と回転爪部材347とが係合せず、遊技者が手を離すことにより傾倒装置310が第1状態（回転爪部材347が傾倒装置310と係合する場合に傾倒装置310が上昇

50

を規制される位置)よりも上方へ移動すると共に上下動作を継続する動作態様を実施することができる。

【0258】

そのため、例えば、傾倒装置310の動作態様として、上述した第1の動作態様や、第2の動作態様と、図44に示す第3の動作態様とで、演出上の違いを設けることで、操作デバイス300の操作に従来とは違った意味を持たせることができる。即ち、本実施形態によれば、遊技者が傾倒装置310を押し込み操作して、その後、傾倒装置310を離すことで初めて、傾倒装置310が第1の動作態様または第2の動作態様で上下動作していたのか、第3の動作態様で上下動作していたのかを知ることができる。

【0259】

演出上の違いとして、第1の動作態様や、第2の動作態様で傾倒装置310が上下動作する場合(傾倒装置310を押し込み操作した後で手を離すと傾倒装置310が第1状態で維持される場合)の方が、第3の動作態様で傾倒装置310が上下動作する場合(傾倒装置310を押し込み操作した後で手を離しても傾倒装置310が上下動作を継続する場合)に比較して大当たりの期待度が高いという違いを設けたとすると、遊技者が傾倒装置310を押し込む時だけでなく、傾倒装置310から手を離すときにも、大当たりするかどうかの期待度を認識する機会を得ることができるので、操作デバイス300を遊技者が注目するタイミングを多く設けることができる。これにより、操作デバイス300の注目度を向上させることができる。

【0260】

次いで、図45から図49を参照して第2実施形態について説明する。第1実施形態では、解除部材346が押し上げられた場合に回転爪部材347の状態が維持される場合を説明したが、第2実施形態における操作デバイス2300は、駆動装置2340がスライド爪部材2348を備え、解除部材2346が押し上げられた場合にスライド爪部材2348がスライド動作する態様で構成される。なお、上述した各実施形態と同一の部分には同一の符号を付して、その説明は省略する。まず、図45及び図46を参照して、第1実施形態との差異について説明する。

【0261】

図45(a)は、第2実施形態におけるスライド爪部材2348の側面図であり、図45(b)は、回転板部材2347の側面図であり、図45(c)は、解除部材2346の側面図である。

【0262】

図46(a)及び図46(b)は、解除部材2346と回転板部材2347とスライド爪部材2348との連動を示す解除部材2346と回転板部材2347とスライド爪部材2348との側面図である。

【0263】

図46(a)では、解除部材2346に対して回転板部材2347が第2スプリングSP2の付勢方向終端位置まで回転した角度大状態が図示され、図46(b)では、解除部材2346に対して回転板部材2347が第2スプリングSP2の付勢力に抗して終端位置まで回転した角度小状態が図示される。なお、円板カム344に当接されることにより解除部材2346が回転する状態は、角度大状態と角度小状態との間の状態(凸設ピン346bが案内長孔347bの中間位置に配置された状態)となる(図48参照)。

【0264】

図45及び図46に示すように、駆動装置2340(図47参照)は、軸部341c(図47参照)に軸支される機能部材として、解除部材2346と、回転板部材2347と、その回転板部材2347を挟んで解除部材2346の反対側に配設されると共に傾倒装置2310(図47参照)の回転軸を中心とする円弧軌道にそってスライド移動可能に構成されるスライド爪部材2348と、を主に備える。なお、解除部材2346と回転板部材2347とスライド爪部材2348とにおいて、第1実施形態と同様の機能を有する構成については、同一の符号を付し、その説明は省略する。

【0265】

図45(a)に示すように、スライド爪部材2348は、レール部2347fにスライド可能に内嵌される態様で湾曲した形状から形成される湾曲部2348aと、その湾曲部2348aの上端部において前方(図45左方)へ鉤状に凸設される鉤状部2348bと、それら湾曲部2348a及び鉤状部2348bの厚み方向(図47(a)紙面垂直方向)に重ねて配設されると共に湾曲部2348aよりも幅広の湾曲した板形状から形成される補強部2348cと、その補強部2348cの下端部において解除部材2346へ向けて円柱状に凸設される凸設ピン2348dと、を主に備える。

【0266】

湾曲部2348aは、その幅の長さが、レール部2347fの離間幅よりも若干短い長さに設定される。そのため、スライド爪部材2348の湾曲部2348aが、レール部2347fに内嵌される状態において、回転板部材2347に対してスライド移動可能に構成される。

【0267】

鉤状部2348bは、形状が第1実施形態の鉤状部347dと同様であり、その下側面に磁性材料が配設される。この磁性材料は、後述する傾倒装置2310の底板部2311aと吸着する磁力を発生させるための磁性材料である。

【0268】

補強部2348cは、組立状態(図46参照)において回転板部材2347のスライド爪部材2348と対面する面の反対側の面と対面する部分であり、湾曲部2348aよりも幅広に形成されることにより、スライド爪部材2348を補強する部分である。

【0269】

凸設ピン2348dは、解除部材2346の機能長孔2346eに挿通される円柱部材であり、本体板部2348eに挿通固定される金属棒により構成される。解除部材2346が回転板部材2347に対して相対回転することで凸設ピン2348dが機能長孔2346eの側面に押され、スライド爪部材2348がスライド移動する。

【0270】

回転板部材2347は、軸支孔347aと、案内長孔347bと、挿通孔347cと、引下用孔347eと、に加えて、スライド爪部材2348のスライド動作を案内するレール部2347fと、スライド爪部材2348の凸設ピン2348dが挿通される支持長孔2347gと、を備える。

【0271】

レール部2347fは、回転板部材2347の上端部から延設される一対の板状部から形成され、それら一対の板状部の対向配置される側面は、回転板部材2347が前転方向(図46反時計回り)の終端位置に配置された状態において、軸部314(図47参照)を中心とする円弧に沿った湾曲形状から形成される。

【0272】

支持長孔2347gは、レール部2347fと同様に、軸部314(図47参照)を中心とする円弧に沿った湾曲形状から形成される。支持長孔2347gに凸設ピン2348dが挿通された状態でスライド爪部材2348をスライド移動させる場合、スライド爪部材2348をレール部2347fと支持長孔2347gとで支持することができ、スライド爪部材2348がぐらつくことを抑制することができる。

【0273】

解除部材2346は、軸支孔346aと、凸設ピン346bと、挿通孔346cと、係合部346dと、に加えて、厚さ方向に穿設される長孔である機能長孔2346eを備える。

【0274】

機能長孔2346eは、スライド爪部材2348の凸設ピン2348dの直径よりも若干幅の広い長孔として構成され、軸支孔346aを中心とした円弧に沿った湾曲形状から構成される第1長孔部2346e1と、その第1長孔部2346e1の一方の端部から軸支

10

20

30

40

50

孔 3 4 6 a の反対方向へ向かって傾斜する方向に延設される第 2 長孔部 2 3 4 6 e 2 と、を主に備える。

【0 2 7 5】

図 4 6 に示すように、解除部材 2 3 4 6 が回転板部材 2 3 4 7 に対して回転し、角度大状態と角度小状態との間で状態が変化すると、スライド爪部材 2 3 4 8 がレール部 2 3 4 7 f の湾曲形状に沿ってスライド移動する。

【0 2 7 6】

機能長孔 2 3 4 6 e が凸設ピン 2 3 4 8 d の直径よりも若干幅の広い長孔として構成されるので、解除部材 2 3 4 6 の移動に対する時間遅れ無しに、解除部材 2 3 4 6 の移動速度がそのまま凸設ピン 2 3 4 8 d の移動速度に反映される。

【0 2 7 7】

即ち、解除部材 2 3 4 6 を素早く回転させれば、スライド爪部材 2 3 4 8 が素早くスライド動作する一方で、解除部材 2 3 4 6 を回転させる速度を遅くすれば、スライド爪部材 2 3 4 8 の動作速度も遅くなる。

【0 2 7 8】

図 4 6 (a) に示すように、角度大状態では、スライド爪部材 2 3 4 8 がスライド方向に引っ張られたとしても、第 1 円弧部 2 3 4 6 e 1 が軸支孔 3 4 6 a を中心とする円弧に沿った形状とされるので、凸設ピン 2 3 4 8 d から機能長孔 2 3 4 6 e 1 にかかる負荷が軸支孔 3 4 6 a を通る直線方向に向けられる。そのため、解除部材 2 3 4 6 を回転させる力が発生せず、スライド爪部材 2 3 4 8 がスライド移動することを防止することができる。

【0 2 7 9】

即ち、本実施形態では、解除部材 2 3 4 6 が回転動作することによりスライド爪部材 2 3 4 7 がスライド移動することはあっても、角度大状態の時にスライド爪部材 2 3 4 7 が引っ張られることによりスライド爪部材 2 3 4 7 がスライド移動することは無い。従って、第 1 実施形態と同様に、傾倒装置 2 3 1 0 を第 1 状態に配置した場合においてスライド爪部材 2 3 4 8 を傾倒装置 2 3 1 0 に係合させることにより、傾倒装置 2 3 1 0 の上昇を規制することができる。

【0 2 8 0】

図 4 7 から図 4 9 は、傾倒装置 2 3 1 0 の姿勢の変化を時系列で図示する図面であって、図 6 (a) の X X I I - X X I I 線に対応する線における操作デバイス 2 3 0 0 の断面図である。なお、図 4 7 では、円板カム 3 4 4 の第 2 引込部 3 4 4 c 4 が解除部材 2 3 4 6 の係合部 3 4 6 d の下方に配置された状態が図示され、図 4 8 では、図 4 7 に示す状態から円板カム 3 4 4 が後転方向（図 4 7 時計回り）に回転され解除部材 2 3 4 6 の係合部 3 4 6 d が押し上げられた状態が図示され、図 4 9 では、図 4 8 に示す状態から円板カム 3 4 4 が後転方向（図 4 8 時計回り）に回転され解除部材 2 3 4 6 が第 2 スプリング S P 2 の付勢力により復帰された状態が図示される。

【0 2 8 1】

本実施形態では、傾倒装置 2 3 1 0 の底板部 2 3 1 1 a が、開口部 3 1 1 b の下側縁部付近において上側側面に固定されると共に磁性材料から構成される磁石部 2 3 1 1 a 1 を備える。

【0 2 8 2】

図 4 7 に示す状態において、磁石部 2 3 1 1 a 1 と鉤状部 2 3 4 8 b とが磁力により吸着する。この状態から傾倒装置 2 3 1 0 を遊技者が押し込み操作する場合、傾倒装置 2 3 1 0 の姿勢変化により磁石部 2 3 1 1 a 1 と鉤状部 2 3 4 8 b との吸着が外れるので、傾倒装置 2 3 1 0 からスライド爪部材 2 3 4 8 に大きな負荷が与えられることは無い。

【0 2 8 3】

図 4 8 に示すように、解除部材 2 3 4 6 が押し上げられると、その動作に連動してスライド爪部材 2 3 4 8 が上昇方向にスライド動作する。このとき、磁石部 2 3 1 1 a 1 と鉤状部 2 3 4 8 b とは磁力により吸着しているので、解除部材 2 3 4 6 が素早く動作すると

10

20

30

40

50

、傾倒装置 2310 の動作も素早くなる。

【0284】

従って、ねじりバネ 315 の付勢力により傾倒装置 2310 が上昇方向に回転する速度とは異なった速度でスライド爪部材 2348 をスライド動作させることにより、スライド爪部材 2348 を後転方向（図 48 時計回り）に回転させ傾倒装置 2310 の上昇移動の規制を解除する場合の上昇移動とは異なった速度で傾倒装置 2310 を上昇移動させることができる（第 4 の動作態様）。即ち、傾倒装置 2310 が上昇方向に移動する速度を変化させることができる。

【0285】

図 49 に示すように、円板カム 344 と解除部材 2346 との係合が解除されると、解除部材 2346 は第 2 スプリング SP2 の付勢力により後転方向（図 48 時計回り）に回転する。これによりスライド爪部材 2348 は第 1 状態へ復帰される。

【0286】

図 47 から図 49 に示す動作態様を可能とすることにより、第 1 実施形態で説明した第 1 から第 3 の動作態様と合わせて、4 個の動作態様で傾倒装置 2310 を動作させることができる。動作態様が増えるほど、動作態様と、大当たりの期待度との対応付けをしておくことにより、遊技者が操作デバイス 2300 を先読み的手段として利用しやすくなるので、遊技者にとっての操作デバイス 2300 の注目度を向上させることができる。

【0287】

また、本実施形態によれば、図 48 に示すように、スライド爪部材 2348 が上昇することにより傾倒装置 2310 を上昇させる場合、スライド爪部材 2348 の鉤状部 2348b と傾倒装置 2310 の磁石部 2311a1 との間の磁力吸着により傾倒装置 2310 が上昇することになるので、磁力を大きく確保することにより、ねじりバネ 315 の付勢力で傾倒装置 2310 を上昇させる場合に比較して、傾倒装置 2310 にかかる負荷を上昇させることができる。

【0288】

即ち、通常では、遊技者が傾倒装置 2310 の上部に手を置いている場合に、スライド爪部材 2348 による規制を解除した際に、手の重みにより傾倒装置 2310 が上昇することが防止されるとしても（ねじりバネ 315 による付勢力が手の重みを持ち上げるほどに大きくは無いとしても）、磁力が手の重みを持ち上げ可能な程度に大きければ、図 48 に示す状態において、遊技者の手を持ち上げる態様で傾倒装置 2310 を上昇させることができる。

【0289】

これにより、傾倒装置 2310 を上昇させる際に、その上昇方向への負荷（下方への負荷に対して傾倒装置 2310 の姿勢を維持しようとする力）に違いを設けることができる。そのため、傾倒装置 2310 を押し込み操作する前に傾倒装置 2310 の上部に手を置く方法で遊技を行う遊技者が、その負荷の違いを感じることができる。

【0290】

例えば、その負荷の違いと大当たりの期待度との対応付けをしておくことにより、遊技者が操作デバイス 2300 を先読み的手段として利用しやすくなるので、遊技者にとっての操作デバイス 2300 の注目度を向上させることができる。

【0291】

次いで、図 50 から図 52 を参照して、第 3 実施形態について説明する。第 1 実施形態では、傾倒装置 310 が第 1 状態であるか遊技者に押し込まれた状態であるかを検出センサ 324L, 324R で検出可能な場合を説明したが、第 3 実施形態における操作デバイス 3300 は、傾倒装置 3310 が第 1 状態と遊技者に押し込まれた状態との途中の状態にあるか遊技者に押し込まれた状態であるかを検出センサ 324L, 324R で検出可能とする態様で構成される。なお、上述した各実施形態と同一の部分には同一の符号を付して、その説明は省略する。

【0292】

10

20

30

40

50

図50は、第3実施形態における傾倒装置3310の側面図である。図50に示すように、傾倒装置3310は、ケース本体3311の底板部311aから下方に延設される右側検出片311gRと、第1実施形態における左側検出片311gLと同じ位置（傾倒装置3310の回転軸に垂直な面であって回転軸方向の中心位置に配置される面に対して右側検出片311gRの反対側の位置）において延設される左側検出片3311gLと、を備える。左側検出片3311gLは、右側検出片311gRよりも延設長さが長くされ、第1実施形態における左側検出片311gLに比較して、その延設長さが短くされる。

【0293】

図51(a)及び図51(b)は、操作デバイス3300の側面図である。なお、図51(a)では、傾倒装置3310が第1状態とされ、図51(b)では、傾倒装置3310が押し込み操作される途中の状態が図示される。また、図51(a)及び図51(b)において、理解を容易にするために、下枠部材320、上枠部材330及び保護カバー装置350の外形が想像線で図示される一方で、各検出センサ324L、324R及びボイスコイルモータ352が実線で図示されると共に、各検出センサ324L、324Rと各検出片3311gL、311gRとが重なる部分は模式的に図示される。

【0294】

図51(a)に示すように、傾倒装置3310が第1状態とされる場合、左側検出片3311gLは左側検出センサ324Lに挿通されていないと共に右側検出片311gRは右側検出センサ324Rに挿通されていない（左側検出センサ324LがOFF状態かつ右側検出センサ324RがOFF状態）。

【0295】

図51(b)に示すように、傾倒装置3310が第1状態から押し込み終端まで押し込み操作される途中の状態である場合、左側検出片3311gLは左側検出センサ324Lに挿通されている一方で、右側検出片311gRは右側検出センサ324Rに挿通されていない（左側検出センサ324LがON状態かつ右側検出センサ324RがOFF状態）。

【0296】

これら各検出センサ324L、324Rの状態の変化を検出することにより、傾倒装置3310が第1状態と押し込み終端まで押された状態との途中の状態とされた場合に、それが押し込み途中の状態なのか、戻る途中の状態なのかを検出することができる。

【0297】

即ち、左側検出センサ324LがON状態かつ右側検出センサ324RがOFF状態であれば、傾倒装置3310は第1状態と押し込み終端まで押された状態との途中の状態となっているが、それが、左側検出センサ324LがOFF状態かつ右側検出センサ324RがOFF状態から変化した状態であることを検出することで、傾倒装置3310が押し込み操作の途中の状態であると判定することができる。

【0298】

図52(a)及び図52(b)は、操作デバイス3300の側面図である。なお、図52(a)では、傾倒装置3310が押し込み終端まで押し込まれた状態が図示され、図52(b)では、傾倒装置3310が押し込み終端から第1状態へ向かう途中の状態が図示される。また、図51(a)及び図51(b)において、理解を容易にするために、下枠部材320、上枠部材330及び保護カバー装置350の外形が想像線で図示される一方で、各検出センサ324L、324R及びボイスコイルモータ352が実線で図示されると共に、各検出センサ324L、324Rと各検出片3311gL、311gRとが重なる部分は模式的に図示される。

【0299】

図52(a)に示すように、傾倒装置3310が押し込み終端まで押し込まれた状態では、左側検出片3311gLは左側検出センサ324Lに挿通されると共に右側検出片311gRは右側検出センサ324Rに挿通される（左側検出センサ324LがON状態かつ右側検出センサ324RがON状態）。

【0300】

図52(b)に示すように、傾倒装置3310が第1状態と押し込み終端に配置される状態との間の状態である場合、左側検出片3311g Lは左側検出センサ324 Lに挿通されている一方で、右側検出片311g Rは右側検出センサ324 Rに挿通されていない(左側検出センサ324 LがON状態かつ右側検出センサ324 RがOFF状態)。

【0301】

左側検出センサ324 LがON状態かつ右側検出センサ324 RがOFF状態であれば、傾倒装置3310は第1状態と押し込み終端まで押された状態との途中の状態となっているが、それが、左側検出センサ324 LがON状態かつ右側検出センサ324 RがON状態から変化した状態であることを検出することで、傾倒装置3310が第1状態へ戻る途中の状態であると判定することができる。

10

【0302】

ここで、ボイスコイルモータ352の駆動力を傾倒装置3310に伝達して傾倒装置3310を上昇させる補助的な負荷を与える場合、傾倒装置3310が下降動作する間にボイスコイルモータ352を傾倒装置3310に衝突させるよりも、傾倒装置3310が上昇動作する間にボイスコイルモータ352を傾倒装置3310に衝突させる方が、効果的に傾倒装置3310を上昇させる負荷を与えることができる。

【0303】

そのため、図52(b)に示すように、各検出センサ324 L, 324 Rの検出履歴から傾倒装置3310の動作方向を判定し、傾倒装置3310が上昇途中であって、かつ第1状態までは到達していない時にボイスコイルモータ352を駆動させることにより、ボイスコイルモータ352の駆動力を傾倒装置3310に効果的に伝達することができ、傾倒装置3310の上昇速度を向上させることができる。

20

【0304】

ここで、駆動モータ342(図18参照)の駆動力を抑えるためにねじりバネ315の付勢力を抑えた場合、第1状態から傾倒装置3310を押し込み操作した後の傾倒装置3310の上昇速度が遅くなる。この場合、遊技者が傾倒装置3310を連打操作したとしても、傾倒装置3310の上昇動作が遊技者の手の動きに追従せず、連打操作を快適に行うことができない。

【0305】

これに対し、本実施形態によれば、ボイスコイルモータ352の駆動力を効果的に用いることで、ねじりバネ315の付勢力のみで傾倒装置3310が上昇動作する場合に比較して傾倒装置3310が上昇する速度を向上させることができるので、傾倒装置3310の連打操作を快適に行わせることができる。

30

【0306】

次いで、図53から図55を参照して、第4実施形態について説明する。第1実施形態では、傾倒装置310が第1状態であるか遊技者に押し込まれた状態であるかを検出センサ324 L, 324 Rで検出可能な場合を説明したが、第4実施形態における操作デバイス4300は、傾倒装置4310が第2状態から第1状態へ変化する途中の動作速度を検出しその検出結果によってボイスコイルモータ352の駆動方法を変化させる態様とされる。なお、上述した各実施形態と同一の部分には同一の符号を付して、その説明は省略する。

40

【0307】

図53は、第4実施形態における傾倒装置4310の側面図である。図53に示すように、傾倒装置4310は、ケース本体4311の張出凸設部311jの正面側から板状に凸設される正面検出片4311kを備える。

【0308】

正面検出片4311kは、下枠部材4320の底板部4321に配設される上側検出センサ4321dと下側検出センサ4321eと(図54参照)の検出溝(スリット)を通過可能に構成され、各検出センサ4321d, 4321eの検出タイミングにより傾倒装置4310の動作速度を判定するための部分である。

50

【0309】

図54(a)及び図54(b)は、操作デバイス4300の押し下げ操作を時系列で図示する操作デバイス4300の側面図である。なお、図54(a)では、傾倒装置4310が第2状態とされ、図54(b)では、図54(a)に示す状態から傾倒装置4310が押し込み操作され正面検出片4311kが下側検出センサ4321eを下方へ向けて通過した状態が図示される。また、図54(a)及び図54(b)において、理解を容易にするために、下枠部材4320、上枠部材330及び保護カバー装置350の外形が想像線で図示される一方で、各検出センサ324L、324R、4321d、4321e及びボイスコイルモータ352が実線で図示される。

【0310】

図54(a)及び図54(b)に示すように、下枠部材4320は、底板部4321の正面側の部分に、上側検出センサ4321d及び下側検出センサ4321eを備える。上側検出センサ4321d及び下側検出センサ4321eはフォトカプラ形式のセンサであって、検出溝を正面検出片4311kが通過可能な向きに向けた姿勢で配設される。なお、本実施形態では上側検出センサ4321d及び下側検出センサ4321eが、傾倒装置4310の回転軸を中心とした円弧軌道上に20°間隔で配置される。

【0311】

図54(a)に示す状態から、遊技者が傾倒装置4310を押し込み操作することにより、図54(b)に示す状態へ変化した場合、正面検出片4311kが上側検出センサ4321dと下側検出センサ4321eとを順番に通過する。その通過のタイミングの間隔を検出することにより、傾倒装置4310の動作速度の大きさを判定することができ、その判定によりボイスコイルモータ352を駆動するか否かを選択する。

【0312】

ここで、第2位置から傾倒装置4310を押し込み操作する場合、その押し込み長さが長くなることから（加速度をかけられる期間が長いので）、押し込み長さが短い操作ボタンに比較して、傾倒装置4310の動作速度の上限が高くなる。従って、減速の手段を何ら持たない場合、遊技者が全力で押し込み操作する時のための安全対策として、傾倒装置4310を丈夫に作っておく必要があり、傾倒装置4310が重くなりがちであるという課題が生じる。

【0313】

また、傾倒装置4310が押し込み終端付近に配置された時にのみ傾倒装置4310に付勢力をかける弾性バネを内蔵し、その弾性バネの付勢力により傾倒装置4310を減速させることもできる。しかし、この場合、力の弱い遊技者や、そっと押し込み操作をする決めている遊技者にとっては、押し込み位置付近で常に反力が大きくなるのが押し込み操作の負担となり、疲労感を感じやすくなることから、傾倒装置4310の押し込み操作を快適に行うことができなくなる恐れがある。

【0314】

これに対し、本実施形態では、上側検出センサ4321dと下側検出センサ4321eとが、それぞれON状態とOFF状態とで切り替わるタイミングの間隔により、ボイスコイルモータ352を駆動するか否かを決定することにより、必要の無いときにまで傾倒装置4310に強い反力がかけられることを防止することができる。

【0315】

即ち、例えば、上側検出センサ4321dと下側検出センサ4321eとが、それぞれON状態とOFF状態とで切り替わるタイミングの間隔が、所定期間（例えば1秒）よりも長い場合には、ボイスコイルモータ352を駆動しない一方、上述したタイミングの間隔が、所定期間よりも短い場合にはボイスコイルモータ352を駆動する態様で制御する。

【0316】

これにより、傾倒装置4310の押し込み操作の操作速度が遅い場合には、遊技者が傾倒装置4310から感じる反力は、ねじりバネ315が生じる付勢力のみであり、弱い力でも傾倒装置4310を容易に押し込み操作することができる。

10

20

30

40

50

【0317】

更に、傾倒装置4310の押し込み操作の操作速度が速い場合には、傾倒装置4310に対する反力として、ねじりバネ315により生じる付勢力だけでなく、押し込み終端において、ボイスコイルモータ352が発生させる駆動力を加えることができる。そのため、傾倒装置4310の操作速度を抑制することができる。

【0318】

なお、本実施形態では、図54(b)に示すように、傾倒装置4310の張出凸設部311jが下枠部材4320の下方に張り出すよりも前に、ボイスコイルモータ352を駆動しておき、ボイスコイルモータ352の可動部材を傾倒装置4310に近接する側に予め押し出しておく態様で制御される。

【0319】

これにより、ボイスコイルモータ352の可動部材の押し出し途中に傾倒装置4310とボイスコイルモータ352とが衝突する場合に比較して、傾倒装置4310に加えられる衝撃を抑制することができる。

【0320】

図55(a)及び図55(b)は、操作デバイス4300の側面図である。なお、図55(a)では、傾倒装置4310が第1状態から押し込み終端まで押し込まれる途中の状態が図示され、図55(b)では、傾倒装置4310が押し込み終端へ到達した状態が図示される。

【0321】

また、図55(a)及び図55(b)において、理解を容易にするために、下枠部材4320、上枠部材330及び保護カバー装置350の外形が想像線で図示される一方で、各検出センサ324L、324R、4321d、4321e及びボイスコイルモータ352が実線で図示される。

【0322】

図55(a)に示すように、傾倒装置4310を第2状態から高速で押し込み操作した場合、傾倒装置4310が第1状態から押し込み終端へ到達する途中の状態において、傾倒装置4310の張出凸設部311jとボイスコイルモータ352とが当接される。

【0323】

傾倒装置4310を押し込み操作することにより、張出凸設部311jがボイスコイルモータ352を移動させる方向が、ボイスコイルモータ352の伸張方向D41に沿った方向となるので、ボイスコイルモータ352を縮小方向に移動させることに押し込み操作の力を消費することができる。従って、傾倒装置4310の移動は継続しながら、ボイスコイルモータ352の駆動力で傾倒装置4310を押し上げる方向の負荷を加えることができ、傾倒装置4310を減速させることができる。

【0324】

このとき、ボイスコイルモータ352は、ディスクブレーキのように摩擦で負荷を加える構造ではなく、電磁力で負荷を加える構造であるため、部材の損傷が抑えられ、耐久性を確保することができる。

【0325】

図55(a)に示す状態においては、傾倒装置4310の張出凸設部311jと、ボイスコイルモータ352とが既に当接しているので、図55(a)に示す状態（左側検出センサ324LはON状態）からボイスコイルモータ352に流す電流を徐々に増加させることにより、傾倒装置4310にボイスコイルモータ352から加えられる反力を徐々に増加させることができる。

【0326】

従って、傾倒装置4310の張出凸設部311jと、ボイスコイルモータ352とが当接するタイミングで遊技者が感じる反力は抑制しながら、傾倒装置4310が第1状態から押し込み終端へ向かう途中における減速効果を向上させることができる。

【0327】

図 5 5 (b) に示すように、傾倒装置 4 3 1 0 が押し込み終端位置に配置されると、右側検出センサ 3 2 4 R が ON 状態となる。この状態において、傾倒装置 4 3 1 0 は下枠部材 4 3 2 0 に回転方向で当接し下降が停止する。そのため、ボイスコイルモータ 3 5 2 により傾倒装置 4 3 1 0 を減速させることが不要となる。

【 0 3 2 8 】

本実施形態では、図 5 5 (b) に示す状態において、ボイスコイルモータ 3 5 2 が振動動作（伸張方向への移動と、縮小方向への移動とを繰り返す動作）を行う。これにより、傾倒装置 4 3 1 0 を押し込み終端まで押し込み操作した後、傾倒装置 4 3 1 0 に手を乗せ続けている遊技者に対して振動を伝える演出を行うことができる。

【 0 3 2 9 】

即ち、ボイスコイルモータ 3 5 2 を、傾倒装置 4 3 1 0 の押し込み操作の速度を減少させる目的と、押し込み終端位置に配置された傾倒装置 4 3 1 0 を振動させることにより振動演出を行う目的とに利用することができる。

【 0 3 3 0 】

次いで、図 5 6 から図 6 8 を参照して、第 5 実施形態における操作デバイス 5 3 0 0 について説明する。

【 0 3 3 1 】

第 1 実施形態では、ボイスコイルモータ 3 5 2 を振動させることにより、傾倒装置 3 1 0 を押し込み操作する遊技者へ振動を伝える場合を説明したが、第 5 実施形態における操作デバイス 5 3 0 0 は、下枠部材 5 3 2 0 に、重心が偏心した位置に配置される錘部材 5 4 1 2 を回転させる駆動モータ 5 4 1 1 を備え、その駆動モータ 5 4 1 1 の回転に基づいて、下枠部材 5 3 2 0 に触れる遊技者へ振動を伝える態様で構成される。なお、上述した各実施形態と同一の部分には同一の符号を付して、その説明は省略する。まず、図 5 6 及び図 5 7 を参照して、第 1 実施形態との構成の差異について説明する。

【 0 3 3 2 】

図 5 6 は、第 5 実施形態における操作デバイス 5 3 0 0 の分解正面斜視図であり、図 5 7 は、操作デバイス 5 3 0 0 の分解背面斜視図である。

【 0 3 3 3 】

図 5 6 及び図 5 7 に示すように、操作デバイス 5 3 0 0 は、第 1 実施形態における操作デバイス 3 0 0 と比較して、下枠部材 3 2 0 が下枠部材 5 3 2 0 とされ、駆動装置 3 4 0 が駆動装置 5 3 4 0 とされると共に、保護カバー部材 3 5 0 からボイスコイルモータ 3 5 2 が省略される。傾倒装置 3 1 0 及び上枠部材 3 3 0 は、第 1 実施形態と同様の構成とされる。

【 0 3 3 4 】

下枠部材 5 3 2 0 には、駆動モータ 5 4 1 1 を備える振動装置 5 4 0 0 が配設され、駆動装置 5 3 4 0 には、伝達軸棒 5 3 4 3 にワンタッチで固定される円板カム 5 3 4 4 が配設される。まず、図 5 8 から図 6 1 を参照して振動装置 5 4 0 0 について説明し、その後、円板カム 5 3 4 4 について説明する。

【 0 3 3 5 】

図 5 8 は、下枠部材 5 3 2 0 及び振動装置 5 4 0 0 の分解正面斜視図である。図 5 8 に示すように、振動装置 5 4 0 0 は、扇形状の錘部材 5 4 1 2 を回転駆動させる伝達装置 5 4 1 0 と、伝達装置 5 4 1 0 と、その伝達装置 5 4 1 0 の駆動モータ 5 4 1 1 を収容すると共に柔軟な材料から構成される柔軟部材 5 4 2 0 と、上面が開放される有底皿状に形成され、錘部材 5 4 1 2 と柔軟部材 5 4 2 0 とを区画を分けて収容すると共に下枠部材 5 3 2 0 の底板部 5 3 2 1 に締結固定される収容部材 5 4 3 0 と、を主に備える。

【 0 3 3 6 】

伝達装置 5 4 1 0 は、回転駆動の電気モータから形成される駆動モータ 5 4 1 1 と、外形が扇形状とされると共に駆動モータ 5 4 1 1 の回転軸に、扇の要に該当する部分が軸支される錘部材 5 4 1 2 と、を主に備える。

【 0 3 3 7 】

駆動モータ５４１１は、軸が張り出す側の側面に、左右一対で配設されると共に金属材料からフランジ状に形成される固定部５４１１ａを備える。

【０３３８】

錘部材５４１２は、その半径が半径Ｒａとされ、駆動モータ５４１１の回転軸と偏心して軸支される。そのため、駆動モータ５４１１が回転駆動することで、錘部材５４１２の重心位置が変動し、駆動モータ５４１１ごと振動し得る態様で構成される。

【０３３９】

柔軟部材５４２０は、駆動モータ５４１１が軸方向に沿って挿入されると共に、その挿入される側の反対側に底を有する円筒容器形状から構成される本体部５４２１と、組立状態において、本体部５４２１の径方向左右および下方に、それぞれ一対のリブ状に凸設されるリブ状脚部５４２２と、本体部５４２１の開放部側において左右に凸設されるリブ状脚部５４２２の間を連結すると共に固定部５４１１ａが埋め込まれる姿勢維持部５４２３と、本体部５４２１の上面から上方へ向けて一対の柱状に凸設される凸設脚部５４２４と、を主に備える。

【０３４０】

本体部５４２１は、駆動モータ５４１１の軸方向長さと同じ深さで容器形状の深さが構成される。そのため、駆動モータ５４１１を本体部５４２１に挿入しきった状態において、駆動モータ５４１１の軸側の端面と、本体部５４２１の開口側の端面とが同一面上に形成される。また、この状態において、固定部５４１１ａが姿勢維持部５４２３に埋め込まれる。

【０３４１】

リブ状脚部５４２２は、本体部５４２１の左右側と下側とに形成されるが、左右側には姿勢維持部５４２３が配設される分だけ、左右側のリブ状脚部５４２２の方が下側のリブ状脚部５４２２に比較して変形抵抗が大きくなる。

【０３４２】

凸設脚部５４２４は、柱状に凸設されるので、後述する傾倒装置３１０との当接において、荷重を一点に集中させやすくすることができる。従って、柔軟部材５４２０を傾倒装置３１０の傾倒により変形させる際の、傾倒装置３１０の傾倒角度に対する柔軟部材５４２０の変形度合いの分解能を細かくすることができる。

【０３４３】

収容部材５４３０は、組立状態において、駆動モータ５４１１及び柔軟部材５４２０が収容される第１収容部５４３１と、その第１収容部５４３１に隣設されると共に錘部材５４１２が収容される第２収容部５４３２と、それら第１収容部５４３１及び第２収容部５４３２の接続面において上面から下方へ向けて凹設される凹溝５４３３と、を主に備える。

【０３４４】

第１収容部５４３１の深さは、下側のリブ状脚部５４２２が底に付くまで柔軟部材５４２０を挿入し、挿入する際にかけた負荷を解除した場合（組立負荷解除状態）に、上面から凸設脚部５４２４が張り出す深さとされる。

【０３４５】

第２収容部５４３２の深さは、組立負荷解除状態において錘部材５４１２の回転軌跡よりも外方まで凹設される深さである一方、凸設脚部５４２４に遊技者が負荷をかけ柔軟部材５４２０が変形した場合（組立負荷状態）において錘部材５４１２の回転軌跡に干渉する深さとされる。

【０３４６】

凹溝５４３３は、幅寸法が、駆動モータ５４１１の回転軸の直径よりも若干広い寸法とされ、深さ寸法が、組立負荷状態における駆動モータ５４１１の回転軸よりも若干下方に延びた寸法とされる。

【０３４７】

図５９（ａ）は、下枠部材５３２０の側面図であり、図５９（ｂ）は、図５９（ａ）のＬＩＸｂ－ＬＩＸｂ線における下枠部材５３２０の部分断面図であり、図５９（ｃ）は、

10

20

30

40

50

図59(a)の矢印LIXc方向視における下枠部材5320の部分上面図である。なお、図59(a)では、振動装置5400に対応する部分が部分的に断面視される。また、図59(a)では、傾倒装置310が第1状態とされた場合に傾倒装置310が占有する領域である第1領域S51と、第1状態から遊技者に3度分だけ押し込まれ、押し込みの終端位置に配置された場合に傾倒装置310が占有する領域である終端領域S52と、が想像線で図示される。

【0348】

図59(a)に示すように、下側軸受け部323の円弧の中心軸を回転軸として形成される円軌道に沿った方向に、凸設脚部5424が凸設される。そのため、傾倒装置310(図56参照)の角度変化に対する凸設脚部5424の変形量を最大限に確保することができる。

10

【0349】

図59(b)に示すように、凸設脚部5424に負荷がかけられていない、組立負荷解除状態において、錘部材5412が第2収容部5432から離間される。

【0350】

図59(c)に示すように、凸設脚部5424は、その延設方向視において、下枠部材5320の左右中心線を基準として左右対称に配置される。そのため、傾倒装置310の底面で凸設脚部5424を左右均等に押し込むことができるので、押し込み時に柔軟部材5420が左右に傾く(図59(b)紙面において左右に傾く)ことを防止することができる。

20

【0351】

図59(c)に示すように、下枠部材5320の底板部5321は、凸設脚部5424を挿入可能に穿設される一対の貫通孔5321dを備える。貫通孔5321dは、左右方向の幅寸法が、凸設脚部5424の直径寸法よりも若干大きい寸法とされることから、傾倒装置310が遊技者により押し込まれ、傾倒装置310の下側面が凸設脚部5424に押し付けられる場合に、凸設脚部5424の左右方向への変形を抑制することができる。従って、凸設脚部5424の形状の変形を抑制し、凸設脚部5424ごと本体部5421を、下方(図59(b)下方)へ平行移動させやすくすることができる。

【0352】

図60(a)及び図60(b)は、図59(a)のLXa-LXa線における振動装置5400の断面図である。なお、図60(a)では、組立負荷解除状態が図示され、図60(b)では、傾倒装置310が終端領域S52(図59(a)参照)を占有する状態において凸設脚部5424が第1収容部5431の内方へ押し込まれた後における組立負荷状態が図示される。なお、第2収容部5432及び錘部材5412の外形が想像線で図示される。

30

【0353】

図60(a)及び図60(b)に示すように、組立負荷解除状態から、振動装置5400に負荷が与えられ、組立負荷状態となると、凸設脚部5424及び下側のリブ状脚部5422が変形すると共に、駆動モータ5411及び錘部材5412が下方へ変位する。

【0354】

40

組立負荷状態では、図60(b)に示すように、傾倒装置310(図57参照)に押されることにより柔軟部材5420が弾性的に変形する。この変形の弾性回復力は、傾倒装置310を押し返す力として働き、その力は傾倒装置310が柔軟部材5420に近接するほど大きくなるので、傾倒装置310が終端位置に押し込み操作された場合に傾倒装置310が下枠部材5320(図57参照)と衝突する際の衝撃を緩和することができる。また、弾性回復力による負荷なので、傾倒装置310が高速で移動する場合でも、時間遅れなく負荷を発生させることができる。

【0355】

ここで、駆動モータ342(図57参照)の駆動力を抑えるためにねじりバネ315の付勢力を抑えた場合、第1状態(傾倒装置310が上昇端に配置された状態、図38参照

50

）から傾倒装置 3 1 0 を押し込み操作した後の傾倒装置 3 1 0 の上昇速度が遅くなる。この場合、遊技者が傾倒装置 3 1 0 を連打操作したとしても、傾倒装置 3 1 0 の上昇動作が遊技者の手の動きに追従せず、連打操作を快適に行うことができない。

【0356】

これに対し、本実施形態によれば、柔軟部材 5 4 2 0 の弾性回復力を効果的に用いることで、ねじりバネ 3 1 5 の付勢力のみで傾倒装置 3 1 0 が上昇動作する場合に比較して傾倒装置 3 1 0 が上昇する速度を向上させることができるので、傾倒装置 3 1 0 の連打操作を快適に行わせることができる。

【0357】

図 6 0 (a) に示すように、組立負荷解除状態において、錘部材 5 4 1 2 は、その姿勢によらず、第 2 収容部 5 4 3 2 の内壁と当接しない。そのため、組立負荷解除状態で、駆動モータ 5 4 1 1 を駆動開始しても、錘部材 5 4 1 2 と第 2 収容部 5 4 3 2 とが当接することによる振動は、生じない。

【0358】

また、駆動モータ 5 4 1 1 自体の振動や、錘部材 5 4 1 2 の重心移動により駆動モータ 5 4 1 1 に生じる微振動は、柔軟部材 5 4 2 0 の柔軟性により吸収され、収容部材 5 4 3 0 への伝達が防止される。これにより、遊技者が、駆動モータ 5 4 1 1 の駆動開始タイミングを把握し難くすることができる。

【0359】

図 6 0 (b) に示すように、組立負荷状態において、柔軟部材 5 4 2 0 の本体部 5 4 2 1 は、上部の凸設脚部 5 4 2 4 や、下方のリブ状脚部 5 4 2 2 が変形することで、上下に変位が許容される態様で構成される。

【0360】

柔軟部材 5 4 2 0 が下方へ移動すると、本体部 5 4 2 1 の下側に配置されるリブ状脚部 5 4 2 2 の状態が、より上下に圧縮される状態へと変化し、リブ状脚部 5 4 2 2 が若干硬化する。そのため、リブ状脚部 5 4 2 2 による振動の減衰効果を弱めることができ、振動装置 5 4 0 0 により生じる振動を、遊技者に伝えやすくすることができる。

【0361】

また、柔軟部材 5 4 2 0 の本体部 5 4 2 1 が円筒状に形成され、下側のリブ状脚部 5 4 2 2 が本体部 5 4 2 1 の円筒の軸方向に沿って延設されると共に中心軸から左右に均一な間隔で左右一対に配置されるので、柔軟部材 5 4 2 0 が下方へ移動することにより、リブ状脚部 5 4 2 2 の径方向外側の端部が左右外方（本体部 5 4 2 1 とリブ状脚部 5 4 2 2 との接続位置において抵抗が小さい方）に移動する態様で変形する（図 6 0 (b) 参照）。この場合、本体部 5 4 2 1 の下側に配置されるリブ状脚部 5 4 2 2 の凸設方向が左右方向成分を持つことになるので、リブ状脚部 5 4 2 2 の弾性力を左右方向に作用させることができる。従って、組立負荷状態において、錘部材 5 4 1 2 と第 2 収容部 5 4 3 2 とが衝突する際に生じる可能性の有る左右方向の負荷を、本体部 5 4 2 1 の下側のリブ状脚部 5 4 2 2 の弾性力により部分的に吸収することができる。これにより、駆動モータ 5 4 1 1 の左右方向への位置ずれを抑制することができる。

【0362】

図 6 1 (a) 及び図 6 1 (b) は、図 5 9 (a) の L I X b - L I X b 線における伝達装置 5 4 1 0 及び収容部材 5 4 3 0 の断面図である。

【0363】

図 6 1 (a) 及び図 6 1 (b) では、組立負荷状態が図示され、図 6 1 (a) では、錘部材 5 4 1 2 の重心位置が回転軸の上側に配置される状態が図示され、図 6 1 (b) では、錘部材 5 4 1 2 の重心位置が回転軸の下側に配置される状態が図示される。なお、図 6 1 (a) 及び図 6 1 (b) では、傾倒装置 3 1 0 が遊技者に押し込まれ、終端領域 S 5 2 を占有する状態における振動装置 5 4 0 0 の様子が図示される。

【0364】

錘部材 5 4 1 2 の回転に基づく伝達装置 5 4 1 0 の動作について説明する。まず、本実

10

20

30

40

50

施形態では、組立負荷状態で、錘部材 5 4 1 2 の重心位置が上側に配置される時、第 2 收容部 5 4 3 2 の下底部からの距離が距離 Q 1 となる位置に、駆動モータ 5 4 1 1 の回転軸が配置される。なお、本実施形態において、距離 Q 1 は、錘部材 5 4 1 2 の半径 R a と等しい距離とされる ($Q 1 = R a$)。

【0365】

即ち、組立負荷状態で錘部材 5 4 1 2 が回転すると、その外周側面が第 2 收容部 5 4 3 2 と当接する（擦れる）。そのため、組立負荷解除状態に比較して、錘部材 5 4 1 2 の回転により生じる振動が変化し、遊技者に異なった種類の振動を伝えることができる。

【0366】

錘部材 5 4 1 2 と第 2 收容部 5 4 3 2 との当接により、反発力として、錘部材 5 4 1 2 を上向き（図 6 1（b）上向き）に移動させる力が発生する。ここで、錘部材 5 4 1 2 と第 2 收容部 5 4 3 2 が傾倒装置 3 1 0（図 5 7 参照）の移動方向に沿って近接離反するので、反発力の方向を、傾倒装置 3 1 0 の移動方向に沿った方向（上向き）に向け易くできる。この反発力により、錘部材 5 4 1 2 を支持する駆動モータ 5 4 1 1 と共に柔軟部材 5 4 2 0 が上向きに移動することになり、柔軟部材 5 4 2 0 が傾倒装置 3 1 0（図 5 7 参照）を上向き（傾倒装置 3 1 0 の移動方向に沿った方向）に押し返す力を補強することができる。

【0367】

このように、傾倒装置 3 1 0（図 5 7 参照）を上向きに押し返す力を、柔軟部材 5 4 2 0 の弾性回復力として生じる力と、錘部材 5 4 1 2 と第 2 收容部 5 4 3 2 との当接により生じる力という別々に発生する力の組み合わせで構成することにより、傾倒装置 3 1 0 を押し返す力の調整を行うことができる。

【0368】

即ち、傾倒装置 3 1 0 が凸設脚部 5 4 2 4 に当接開始してから終端領域 S 5 2（図 5 9（a）参照）へ向かうまでの間は、柔軟部材 5 4 2 0 の弾性回復力が傾倒装置 3 1 0 を押し返す力として生じ、傾倒装置 3 1 0 が終端領域 S 5 2 に到達した後は、錘部材 5 4 1 2 と第 2 收容部 5 4 3 2 との反発力が、傾倒装置 3 1 0 を押し返す力に加えられる。これにより、終端領域 S 5 2 付近において、傾倒装置 3 1 0 を押し返す力を特に増加させることができるので、傾倒装置 3 1 0 の操作の軽さと、押し込み操作時の衝撃の緩和とを、良好に図ることができる。この調整は、駆動モータ 5 4 1 1 の回転を維持した状態で行うことができる。そのため、複雑な制御を行うことを不要とできる。

【0369】

本実施形態では、第 1 実施形態と同様に、左側検出片 3 1 1 g L の長さと、右側検出片 3 1 1 g R の長さとが異なっており（図 5 7 参照）、検出タイミングの違いにより傾倒装置 3 1 0（図 5 7 参照）の動作速度が特定の速度（例えば時速 40 km）よりも大きいか否かを判定しており、この判定された動作速度により、錘部材 5 4 1 2 の配置を変化させている。

【0370】

例えば、傾倒装置 3 1 0 の動作速度が特定の速度よりも大きいと判定された場合、傾倒装置 3 1 0 が下枠部材 5 3 2 0 に衝突する際の衝撃を緩和するために、柔軟部材 5 4 2 0 が傾倒装置 3 1 0 に与える負荷を増大させることが望まれる。そのため、本実施形態では、傾倒装置 3 1 0 の動作速度が特定の速度よりも大きいと判定された場合、予め、錘部材 5 4 1 2 を下向き（図 6 1（b）参照）の姿勢となるように動作させる。

【0371】

これにより、駆動モータ 5 4 1 1 の下降動作の終端を、その回転軸が第 2 收容部 5 4 3 2 の内壁下端から上方に半径 R a だけ上がった位置まで上げることができる。これにより、錘部材 5 4 3 2 が上向き（図 6 1（a）参照）に配置される場合（図 6 1（a）に示す状態から、下方に下降可能な場合）に比較して、駆動モータ 5 4 1 1 の上側における柔軟部材 5 4 2 0 の移動可能領域を、上下方向に狭めることができる。

【0372】

即ち、凸設脚部 5 4 2 4 を傾倒装置 3 1 0 で同じだけ押し下げた場合における、柔軟部材 5 4 2 0 の部分であって駆動モータ 5 4 1 1 の上側部分の圧縮寸法を、増加させることができる。従って、柔軟部材 5 4 2 0 から傾倒装置 3 1 0 へ与えられる反発力を大きくすることができ、傾倒装置 3 1 0 を制動させる負荷を大きくすることができる。

【0373】

なお、本実施形態では説明を省略したが、駆動モータ 5 4 1 1 を上向きに停止したまま（図 6 1（a）参照）とすることで、傾倒装置 3 1 0 を押し返す力を柔軟部材 5 4 2 0 の弾性回復力により生じさせ、錘部材 5 4 1 2 と第 2 収容部 5 4 3 2 との当接による力が生じないようにすることもできる。

【0374】

ここで、部材の当接は、伝達装置 5 4 1 0 と下枠部材 5 3 2 0 に締結固定される収容部材 5 4 3 0 との間で生じるものであり、傾倒装置 3 1 0 との間で生じるものではない。そのため、傾倒装置 3 1 0 を押し込む遊技者の手に伝わる振動を変化させると共に、振動の伝達範囲を広げることができる。即ち、傾倒装置 3 1 0 に触れる部分以外の、例えば、パチンコ機 1 0 の筐体に触れている部分にも振動を伝えることができる。

【0375】

即ち、遊技者が傾倒装置 3 1 0 を押し込み操作した時に、下枠部材 5 3 2 0 に振動を伝えることができるので、その下枠部材 5 3 2 0 に押し込みの支点として置いている手の平や、手の側面の一部を介して、遊技者に振動を伝えることができる。これにより、遊技者に振動が伝達されない事態を回避することができる。

【0376】

図 6 1（a）及び図 6 1（b）に示すように、遊技者が傾倒装置 3 1 0（図 5 6 参照）を押し込み操作して、振動装置 5 4 0 0 が組立負荷状態を形成する場合にのみ、錘部材 5 4 1 2 と収容部材 5 4 3 0 とが当接して、振動が発生する。

【0377】

そのため、予め駆動モータ 5 4 1 1 を回転状態としていたとしても、遊技者に振動が伝達されるタイミングを、傾倒装置 3 1 0 を押し込み操作したタイミングに限定することができるので、遊技者の押し込み操作を検出してから振動を発生させる場合に比較して、振動を遊技者に伝達し易くすることができる。

【0378】

即ち、遊技者が傾倒装置 3 1 0 を押し込み操作した直後に手を離す態様（パルス的に押し込む態様）で押し込み操作する場合、傾倒装置 3 1 0 が押し込まれたことを検出してから振動を発生させていたのでは、遊技者が手を離すまでに振動を発生させることができない（振動開始が間に合わない）可能性があり、遊技者が振動による演出を体感できない恐れがある。これに対し、本実施形態では、傾倒装置 3 1 0 を押し込む前から、予め駆動モータ 5 4 1 1 が回転し、振動発生準備が整っているため、傾倒装置 3 1 0 の押し込みと同時に振動を伝達することができる。これにより、遊技者が、振動による演出を体感することができる。

【0379】

また、柔軟部材 5 4 2 0 の柔軟性により、駆動モータ 5 4 1 1 の本体の振動が第 1 収容部 5 4 3 1 に伝達することを防止することができる。そのため、予め駆動モータ 5 4 1 1 を駆動させたとしても、傾倒装置 3 1 0 を押し込み操作する前から、遊技者に振動が伝達されることを防止することができる。

【0380】

従って、傾倒装置 3 1 0 の押し込みにより振動が伝達する状態にすることを、駆動モータ 5 4 1 1 を傾倒装置 3 1 0 の押し込み前から予め駆動させることにより、実現することができる。

【0381】

次いで、駆動装置 5 3 4 0 について説明する。駆動装置 5 3 4 0 の、第 1 実施形態における駆動装置 3 4 0 との差異点は、円板カム 5 3 4 4 と、伝達軸棒 5 3 4 3 である。その

10

20

30

40

50

他は、第1実施形態の駆動装置340と同一なので、同様の符号を付し、説明を省略する。

【0382】

図62は、駆動装置5340の分解正面斜視図である。図62に示すように、左円板カム5344Lと右円板カム5344Rとから構成される一対の円板カム5344の中心部分に、長孔凹部C1が形成される。

【0383】

図63(a)は、右円板カム5344Rの正面斜視図であり、図63(b)は、右円板カム5344Rの背面斜視図である。なお、右円板カム5344Rと、左円板カム5344Lとは、対称形状から構成されるので、右円板カム5344Rについてのみ説明し、左円板カム5344Lの説明を省略する。

【0384】

右円板カム5344Rの、第1実施形態における右円板カム344Rとの差異点は、伝達軸棒5343との連結部分に、伝達軸棒5343を挟み込む一対の挟持腕部A1が配置されることである。

【0385】

即ち、右円板カム5344Rは、その中心位置において、円板部分から円形リブ344bが配設される側へ筒状に延設される支持筒部P1と、その支持筒部P1の軸方向に沿って、延設距離の約半分の位置まで、軸対称の長孔形状で円板部分から凹設される長孔凹部C1と、その長孔凹部C1により凹設された支持筒部P1の軸方向の端部から、軸方向に沿って円板部分側へ向けて延設される一対の挟持腕部A1と、を主に備える。

【0386】

支持筒部P1は、その内径が伝達軸棒5343の円柱部材5343aの直径と同等とされることにより、円柱部材5343aを支持する部分である。支持筒部P1は、長孔凹部C1に凹設された領域と軸方向の配置が同一とされる部分であって、長孔凹部C1に凹設されずに残存する変形部P1aを備える。

【0387】

変形部P1aは、長孔凹部C1を挟んで配置される一対の連結棒部分であって、右円板カム5344Rが伝達軸棒5343(図62参照)に対して軸倒れ変形する際に弾性変形する部分として構成される。

【0388】

長孔凹部C1は、凹設断面の形状が、挟持腕部A1の幅寸法よりも若干長い幅寸法で形成される。そのため、挟持腕部A1は、長孔凹部C1の凹設断面の幅方向と垂直な方向(長手方向)に変位可能に構成される。

【0389】

また、長孔凹部C1の対向する面が、円柱部材5343aの固定部5343a1のD字形状と係合する形状から構成される。即ち、一方の側面が平面から形成され、他方の側面が円柱部材5343aの外形に沿った円弧形状から形成される。これにより、円柱部材5343aが、円板カム5344に対して相対回転することを防止することができる。

【0390】

挟持腕部A1は、一対で形成される腕部分同士の、相手側の腕と対向する側の面から、相手側の腕部に近接する方向へ向けて凸設する係合凸部A1aを備える。係合凸部A1aは、伝達軸棒5343との連結時において、円柱部材5343aの先端部と係合し、円柱部材5343aが円板カム5344から抜けることを防止する。

【0391】

係合凸部A1aの先端形状は、円柱部材5343a(図64参照)の係合溝5343a4の円弧形状に合致する形状から構成される。これにより、その先端形状が平らだったり、中心が凸の曲面だったりする場合に比較して、係合凸部A1aが係合溝5343a4に係合した状態における径方向の重なり長さ(図65(b)左右方向長さ)を長く確保することができる。

【0392】

係合凸部 A 1 a は、軸方向において、連結ピン 3 4 4 d に近接する側の側面が円板カム 5 3 4 4 R の側面であって軸付近において軸に沿って凹設される凹設面部 C 2（長孔凹部 C 1 の開口側の側面）と面位置となる位置に配置される。

【0393】

これにより、円柱部材 5 3 4 3 a と係合凸部 A 1 a との係合を、凹設面部 C 2 よりも支持筒部 P 1 側（図 6 3（b）下側）で完結することができる（図 6 5（b）参照）。そのため、凹設面部 C 2 の外側（図 6 3（b）上側）において、円柱部材 5 3 4 3 a に e リングを嵌め込む場合に比較して、円柱部材 5 3 4 3 a が凹設面部 C 2 から張り出す長さを、e リングの厚み分短くすることができる（図 6 5（b）参照）。

【0394】

また、e リングを嵌め込むためのスペース（e リングを面に当てて、スライドさせるために必要なスペース）を円板カム 5 3 4 4 R の延設方向（面に平行な方向）に確保する必要がないので、凹設面部 C 2 の凹設広さ（径方向の広さ）を小さくすることができる。これにより、円板カム 5 3 4 4 R の形状の設計自由度を向上させることができる。

【0395】

図 6 4 を参照して、伝達軸棒 5 3 4 3 について説明する。図 6 4 は、伝達軸棒 5 3 4 3 の正面分解斜視図である。伝達軸棒 5 3 4 3 と、第 1 実施形態における伝達軸棒 3 5 3 との差異点は、円柱部材 5 3 4 3 a である。

【0396】

円柱部材 5 3 4 3 a は、その両端部形成される円板カム 5 3 4 4 を固定する断面 D 字形状の固定部 5 3 4 3 a 1 と、正面視左側の固定部 5 3 4 3 a 1 から、嵌込溝 5 3 4 3 a 3 を挟んで固定部 5 3 4 3 a 1 と同一の断面形状から形成される断面 D 字形状のクラッチ動作部 5 3 4 3 a 2 と、e リングを嵌め込む溝であると共に e リングにより円板カム 5 3 4 4 の軸方向の位置決めをする嵌込溝 5 3 4 3 a 3 と、その嵌込溝 5 3 4 3 a 3 に嵌めこまれた e リングに到達するまで円板カム 5 3 4 4 が嵌め入れられた場合に、挟持腕部 A 1 の係合凸部 A 1 a が係合する溝である係合溝 5 3 4 3 a 4 と、を主に備える。なお、嵌込溝 5 3 4 3 a 3 は、組立状態において、軸支孔 3 4 1 b が穿設される一対の板の左右方向外側に配置される。

【0397】

クラッチ動作部 5 3 4 3 a 2 は、可動クラッチ 3 4 3 c の角度固定孔 3 4 3 c 1 に挿通される部分であって、組立状態において、コイルバネ 3 4 3 d の付勢力により、可動クラッチ 3 4 3 c がスライド動作する部分である。

【0398】

嵌込溝 5 3 4 3 a 3 に e リングを後から嵌め込むことで円柱部材 5 3 4 3 a に直径が部分的に大きくなる部分を e リングで形成する仕組みを採用していることから、e リングを嵌め込む前において、円柱部材 5 3 4 3 a の直径を均一とできる。

【0399】

この直径が均一な状態で、軸支孔 3 4 1 b（図 6 2 参照）に円柱部材 5 3 4 3 a を所定量差し込み、その後で e リングを嵌め込むことにより、e リングで軸支孔 3 4 1 b に対する円柱部材 5 3 4 3 a の軸方向に沿った位置ずれを防止すると共に、更に、e リングで円板カム 5 3 4 4 の軸方向の位置ずれを防止することができる。

【0400】

円板カム 5 3 4 4 と、伝達軸棒 5 3 4 3 との、上述した構成により、円板カム 5 3 4 4 をワンタッチで伝達軸棒 5 3 4 3 に組み付けることができる。即ち、円板カム 5 3 4 4 を伝達軸棒 5 3 4 3 に組み付ける場合には、円柱部材 5 3 4 3 a を、円板カム 5 3 4 4 の支持筒部 P 1 の端部の内、係合凸部 A 1 a が配設される側とは反対側の端部から、係合溝 5 3 4 3 a 4 に係合凸部 A 1 a が嵌り込む位置まで差し込む。この際、係合溝 5 3 4 3 a 4 に係合凸部 A 1 a が嵌り込む位置まで差し込む前は、円柱部材 5 3 4 3 a の先端部が係合凸部 A 1 a の間に入り込むことで、一対の係合凸部 A 1 a が、互いの距離を押し広げられる態様で挟持腕部 A 1 が弾性変形する。その後、円柱部材 5 3 4 3 a の先端部が係合凸部

10

20

30

40

50

A 1 aを通り過ぎると、係合凸部 A 1 aと係合溝 5 3 4 3 a 4 とが対向配置され、係合凸部 A 1 aが係合溝 5 3 4 3 a 4 に嵌り込むことに伴って、挟持腕部 A 1 が弾性回復し、円板カム 5 3 4 4 と伝達軸棒 5 3 4 3 とが組み付けられる（図 6 5（b）参照）。

【0401】

一方で、円板カム 5 3 4 4 と、伝達軸棒 5 3 4 3 との構成は、ワンタッチ組立だけではなく、本実施形態において、破壊防止の構造としても機能する。これについて、図 6 5 及び図 6 6 を参照して説明する。

【0402】

図 6 5（a）は、図 6 2 の矢印 L X V a 方向視における右円板カム 5 3 4 4 R の正面図であり、図 6 5（b）は、図 6 5（a）の L X V b－L X V b 線における右円板カム 5 3 4 4 R の断面図であり、図 6 5（c）は、図 6 5（a）の L X V c－L X V c 線における右円板カム 5 3 4 4 R の断面図である。また、図 6 6（a）は、図 6 2 の矢印 L X V a 方向視における右円板カム 5 3 4 4 R の正面図であり、図 6 6（b）は、図 6 6（a）の L X V I b－L X V I b 線における右円板カム 5 3 4 4 R の断面図である。

【0403】

なお、図 6 6 では、図 6 5 に図示する無負荷状態の右円板カム 5 3 4 4 R に対して、遊技者が過負荷を与えた場合における変形後の右円板カム 5 3 4 4 R が図示される。

【0404】

図 6 5 及び図 6 6 に示すように、本実施形態において、円柱部材 5 3 4 3 a は、右円板カム 5 3 4 4 R の円板部分から離間した位置で支持筒部 P 1 の延設先端側部分で支持され、円板部分付近では、係合凸部 A 1 a が係合溝 5 3 4 3 a 4 に係合するのみとなる。そのため、円柱部材 5 3 4 3 a 又は右円板カム 5 3 4 4 R に過負荷が与えられた場合、円柱部材 5 3 4 3 a が、支持筒部 P 1 の延設先端部分を軸として、軸倒れ可能な態様とされる。

【0405】

図 6 5（b）に示すように、一对の挟持腕部 A 1 が対向する方向には、長孔凹部 C 1 の空間が配置されるので、円柱部材 5 3 4 3 a の軸倒れ変位の抵抗は小さくなる。一方で、図 6 5（c）に示すように、支持筒部 P 1 と連結ピン 3 4 4 d とが連結される方向には、右円板カム 5 3 4 4 R の軸方向に亘って円柱部材 5 3 4 3 a と右円板カム 5 3 4 4 R とが当接するので、円柱部材 5 3 4 3 a の軸倒れ変位の抵抗は大きくなる。

【0406】

従って、遊技者が傾倒装置 3 1 0 を無理に押さえ込む（引っ張り上げる）などして、過負荷が右円板カム 5 3 4 4 R に与えられた場合（アーム部材 3 4 5（図 6 2 参照）を介して連結ピン 3 4 4 d の変位を規制する負荷が与えられた場合）、円柱部材 5 3 4 3 a に対する右円板カム 5 3 4 4 R が変形する向きを、制限することができる。

【0407】

即ち、右円板カム 5 3 4 4 R は、抵抗の小さい方向へ変形することになるので、図 6 6（a）及び図 6 6（b）に示すように、右円板カム 5 3 4 4 R に過負荷がかけられると、円板部分の面に平行な面上において連結ピン 3 4 4 d と支持筒部 P 1 の中心とを結ぶ支持軸 r 1 を中心として、円板部分が軸倒れ変形する。これにより、連結ピン 3 4 4 d の先端位置が、図 6 5（a）に示す位置に比較して、右円板カム 5 3 4 4 R の周方向に沿って、変位する。

【0408】

図 6 7（a）は、図 6（a）の X X I I－X X I I 線に対応した線における操作デバイス 5 3 0 0 の断面図であり、図 6 7（b）は、図 6 7（a）の矢印 L X V I I b 方向視における操作デバイス 5 3 0 0 の部分背面図である。なお、図 6 7（b）では、保護カバー装置 3 5 0 の図示が省略されると共に、円板カム 5 3 4 4、アーム部材 3 4 5 及び解除部材 3 4 6 のみが図示される。また、図 6 7（a）では、理解を容易とするために、右円板カム 5 3 4 4 R の伝達軸棒 5 3 4 3 に垂直に挿通固定された状態の外形が実線で図示され、過負荷が与えられ軸倒れした状態の外形が想像線で図示される。

【0409】

図 6 7 (a) では、傾倒装置 3 1 0 の第 2 状態が図示されると共に、傾倒装置 3 1 0 を把持する遊技者の手が図示されると共に、連結ピン 3 4 4 d の付近の状態が拡大して図示される。

【 0 4 1 0 】

図 6 7 (a) に示す状態において、駆動モータ 3 4 2 (図 6 2 参照) が動作開始すると、左円板カム 5 3 4 4 L が回転開始しそうになるが、遊技者に傾倒装置 3 1 0 の変位を規制されることになるので、その場に留まろうとするアーム部材 3 4 5 と、回転しようとする左円板カム 5 3 4 4 L の連結ピン 3 4 4 d との間で、負荷が生じる。この負荷発生時に、右円板カム 5 3 4 4 R が、上述した軸倒れ変形をすることが可能なので、その負荷を緩和することができる。

10

【 0 4 1 1 】

図 6 7 (a) では、その軸倒れ変形後の右円板カム 5 3 4 4 R の外形が想像線で図示される。軸倒れ変形によるアーム部材 3 4 5 との連結態様の変化について、拡大図を参照して説明する。

【 0 4 1 2 】

図 6 7 (a) において、駆動モータ 3 4 2 (図 6 2 参照) が動作開始することにより右円板カム 5 3 4 4 R の外周が時計回りに寸法 R d だけ回転した場合、この寸法 R d だけ、アーム部材 3 4 5 の軸支孔 3 4 5 a と、連結ピン 3 4 4 d とが位置ずれすることになり、これを吸収するために、右円板カム 5 3 4 4 R が軸倒れ変形にすることになる。

【 0 4 1 3 】

軸倒れ変形により、図 6 7 (a) の紙面垂直方向に対して連結ピン 3 4 4 d が倒れることになるので、連結ピン 3 4 4 d の根本側の中心 P b と、凸設先端側の中心 P t とが、右円板カム 5 3 4 4 R の周方向に沿って位置ずれする。この位置ずれが、右円板カム 5 3 4 4 R の寸法 R d の回転による連結ピン 3 4 4 d とアーム部材 3 4 5 との位置ずれを部分的に吸収することができるので、傾倒装置 3 1 0 が把持されている間に駆動モータ 3 4 2 (図 6 2 参照) を駆動させた場合に、駆動モータ 3 4 2 に与えられる負荷を緩和することができる。

20

【 0 4 1 4 】

図 6 7 (b) に示すように、円板カム 5 3 4 4 が軸倒れ変形することにより、円板カム 5 3 4 4 と解除部材 3 4 6 とが面当たりで当接する。これにより、解除部材 3 4 6 と円板カム 5 3 4 4 との間で生じる摩擦力により駆動モータ 3 4 2 の駆動力が消耗されることから、遊技者が傾倒装置 3 1 0 を把持固定した状態で駆動モータ 3 4 2 を駆動させた場合において、円板カム 5 3 4 4 と傾倒装置 3 1 0 とを連結するアーム部材 3 4 5 に加えられる負荷を低減することができる。

30

【 0 4 1 5 】

図 6 7 (a) に示すように、円板カム 5 3 4 4 が後転方向 (矢印 C W 方向) に回転する場合、解除部材 3 4 6 は摩擦力で上向きに押し上げられるが、それに反発する向きで、第 2 スプリング S P 2 の弾性力が解除部材 3 4 6 を介して円板カム 5 3 4 4 に作用する。この場合、回転爪部材 3 4 7 は底板部 5 3 2 1 に移動をせき止められ、停止することから、第 1 スプリング S P 1 の状態は変化しない (弾性力は変化しない) 。

40

【 0 4 1 6 】

一方で、円板カム 5 3 4 4 が前転方向 (矢印 C C W 方向、図 6 8 参照) に回転する場合、解除部材 3 4 6 は摩擦力で下向きに押し下げられるが、それに反発する向きで第 1 スプリング S P 1 の弾性力が解除部材 3 4 6 と回転爪部材 3 4 7 とを介して円板カム 5 3 4 4 に作用する。この場合、回転爪部材 3 4 7 と解除部材 3 4 6 との相対的な位置関係が変化しないことから、第 2 スプリング S P 2 の状態は変化しない (弾性力は変化しない) 。

【 0 4 1 7 】

従って、解除部材 3 4 6 と円板カム 5 3 4 4 とが当接し、円板カム 5 3 4 4 の動作方向に沿って解除部材 3 4 6 が動作する場合に、円板カム 5 3 4 4 の回転方向によらず、第 1 スプリング S P 1 又は第 2 スプリング S P 2 のいずれかの弾性力の内、円板カム 5 3 4 4

50

の回転方向の反対方向に円板カム 5 3 4 4 に作用する弾性力を増加させることができる。これにより、解除部材 3 4 6 が円板カム 5 3 4 4 に与える負荷を大きくすることができ、駆動モータ 3 4 2 の駆動力の消費量を大きくすることができることから、アーム部材 3 4 5 に加えられる負荷を円板カム 5 3 4 4 の回転方向を問わず低減することができる。

【0 4 1 8】

なお、本実施形態では、右円板カム 5 3 4 4 R が連結ピン 3 4 4 d と中心点とを通る直線に対して線対称な形状から形成されるので（連結ピン 3 4 4 d と中心点とを通る直線に垂直な方向に長孔凹部 C 1 が延設されるので）、右円板カム 5 3 4 4 R の回転方向に関わらず（連結ピン 3 4 4 d のアーム部材 3 4 5 に対する位置ずれ方向に関わらず）、右円板カム 5 3 4 4 R を同様の変形抵抗で軸倒れ変形させることができる。

10

【0 4 1 9】

図 6 8 (a) は、図 6 (a) の X X I I - X X I I 線に対応した線における操作デバイス 5 3 0 0 の断面図であり、図 6 8 (b) は、図 6 8 (a) の矢印 L X V I I I b 方向視における操作デバイス 5 3 0 0 の部分背面図である。なお、図 6 8 (b) では、保護カバー装置 3 5 0 の図示が省略される。また、図 6 8 (a) では、理解を容易とするために、右円板カム 5 3 4 4 R の伝達軸棒 5 3 4 3 に垂直に挿通固定された状態の外形が実線で図示され、過負荷が与えられ軸倒れした状態の外形が想像線で図示される。

【0 4 2 0】

図 6 8 (a) では、傾倒装置 3 1 0 が第 2 状態から駆動モータ 3 4 2（図 6 2 参照）により駆動され角度 D 2 だけ下倒れした状態が図示されると共に、駆動モータ 3 4 2 の動作の途中で傾倒装置 3 1 0 を把持する遊技者の手が図示される。

20

【0 4 2 1】

図 6 8 (a) に示すように、傾倒装置 3 1 0 の動作途中に、遊技者が傾倒装置 3 1 0 を把持する場合、傾倒装置 3 1 0 が第 2 状態であるか否かに関わらず、右円板カム 5 3 4 4 R の軸倒れにより連結ピン 3 4 4 d の先端を右円板カム 5 3 4 4 R の周方向に位置ずれさせることができ、これにより、アーム部材 3 4 5 と、右円板カム 5 3 4 4 R との間で生じる負荷を低減することができるので、駆動モータ 3 4 2 にかかる負荷を低減することができる。

【0 4 2 2】

なお、右円板カム 5 3 4 4 R として説明した事項は、左円板カム 5 3 4 4 L にも同様に当てはまる事項である。

30

【0 4 2 3】

図 6 7 (b) 及び図 6 8 (b) に示すように、本実施形態によれば、傾倒装置 3 1 0 を遊技者が把持した状態で駆動モータ 3 4 2（図 6 2 参照）が動作し、過負荷が生じると、右円板カム 5 3 4 4 R が、軸方向に対して傾倒動作することになる。

【0 4 2 4】

従って、この軸方向に対する傾倒動作の度合いを検出することにより、過負荷の発生に早期に気付く事ができる。即ち、例えば、第 1 実施形態の構成によれば、駆動モータ 3 4 2 を右円板カム 3 4 4 R が一回転する期間駆動させれば、右円板カム 3 4 4 R の検出孔 3 4 4 e R が右側検出センサ 3 5 3 R を通過するものの、遊技者が傾倒装置 3 1 0 を把持している場合には駆動モータ 3 4 2 を回転させても右円板カム 3 4 4 R が回転しないので、検出孔 3 4 4 e R が右側検出センサ 3 5 3 R を通過せず、右側検出センサ 3 5 3 R への入力に変化しないことから、過負荷が生じていることが検出される。

40

【0 4 2 5】

この場合、過負荷の発生を検出するまでに、過負荷が生じていない状態で右円板カム 3 4 4 R を所定角度回転させるだけの期間を必要とするので、過負荷の検出が遅れるという問題点があった。

【0 4 2 6】

これに対し、本実施形態によれば、右円板カム 5 3 4 4 R に過負荷が生じ、右円板カム 5 3 4 4 R が軸方向に対して傾倒動作した時点で（図 6 6 (b) 参照）、過負荷の発生を

50

検出することができる。そのため、過負荷の発生を早期に検出することができる。検出の方法としては、例えば、支持筒部 P 1 と係合リブ 3 4 4 c との間において、係合リブ 3 4 4 c に固定される報知装置 E 1 による方法が例示される（図 6 6（a）に想像線で図示）。
【0427】

報知装置 E 1 は、対象物が入力部に接触することにより信号が出力される検出装置であって、一对の挟持腕部 A 1 を結ぶ直線と係合リブ 3 4 4 c とが交差する位置に一对で配置されると共に入力部が支持筒部 P 1 側に突出する態様で配置される。無負荷状態において、報知装置 E 1 と支持筒部 P 1 とは離間され（図 6 5（b）参照）、過負荷状態において、報知装置 E 1 と支持筒部 P 1 とが当接する関係で形成される（図 6 6（b）参照）。これにより、報知装置 E 1 からの出力を判定することで、円板カム 5 3 4 4 に過負荷が生じているか否かを、早期に判断することができる。

10

【0428】

次いで、図 6 9 から図 7 3 を参照して、第 6 実施形態における操作デバイス 6 3 0 0 について説明する。

【0429】

第 1 実施形態では、円板カム 3 4 4、連結ピン 3 4 4 d 及び係合リブ 3 4 4 c が一体で形成される場合を説明したが、第 6 実施形態における操作デバイス 6 3 0 0 は、円板カム 3 4 4 と、係合リブ 3 4 4 c とが別部材から構成され、互いに相対回転可能に構成される。なお、上述した各実施形態と同一の部分には同一の符号を付して、その説明は省略する。まず、図 6 9 及び図 7 0 を参照して、第 1 実施形態との構成の差異について説明する。

20

【0430】

図 6 9 は、第 6 実施形態における駆動装置 6 3 4 0 の分解正面斜視図であり、図 7 0 は、左円板カム 6 3 4 4 L の、円板部材 6 3 4 4 L 1、リング部材 6 3 4 4 L 2 及び第 2 伝達部材 6 3 4 8 の正面分解斜視図である。なお、右円板カム 6 3 4 4 R も第 1 実施形態の構成と異なるが、右円板カム 6 3 4 4 R は、左円板カム 6 3 4 4 L に対して鏡写しの形状から構成されるので、左円板カム 6 3 4 4 L の説明のみを行い、右円板カム 6 3 4 4 R の説明は省略する。

【0431】

図 6 9 に示すように、本実施形態は、第 1 実施形態に対して、左円板カム 6 3 4 4 L の構成と、固定部材 6 3 4 2 a の形状とが異なり、第 2 伝達装置 6 3 4 8 が追加されている。

30

【0432】

左円板カム 6 3 4 4 L は、第 1 実施形態と同様に円形リブ 3 4 4 b 連結ピン 3 4 4 d、及び検出孔 3 4 4 e L が配設され、円柱部材 3 4 3 a に軸支される円板部材 6 3 4 4 L 1 と、その円板部材 6 3 4 4 L 1 と同軸で軸支され円板部材 6 3 4 4 L 1 と相対回転するリング部材 6 3 4 4 L 2 と、を備える。

【0433】

円板部材 6 3 4 4 L 1 は、第 1 実施形態の中心軸部 3 4 4 a が円板部分の中心位置に配置され、円形リブ 3 4 4 b の外周部分から径方向外方に離間した位置に、円環形状で軸方向に沿って凸設される円環リブ 6 3 4 4 f を備える。

【0434】

リング部材 6 3 4 4 L 2 は、第 1 実施形態における係合リブ 3 4 4 c と外周径が同一であって内周径が円形リブ 3 4 4 b の外周径よりも若干大きいリング形状から構成される円環本体 6 3 4 4 g と、その円環本体 6 3 4 4 g の軸方向端部に配設されると共に円環本体 6 3 4 4 g のリング形状の開口に蓋をする蓋板部 6 3 4 4 h と、その蓋板部 6 3 4 4 h から円環本体 6 3 4 4 g の反対側へ厚みが増して形成され、その増厚部分において径方向外側に配設される受けギア歯 6 3 4 4 i と、を備える。

40

【0435】

円環本体 6 3 4 4 g は、その内周径が、円形リブ 3 4 4 b の外周径よりも大きく形成されるので、組立状態において、円環本体 6 3 4 4 g が円形リブ 3 4 4 b に外嵌されることにより、中心軸部 3 4 4 a を中心として相対回転可能にリング部材 6 3 4 4 L 2 が支持さ

50

れる。

【0436】

なお、円環本体6344gの軸方向の円板部材6344L1側の端面が、円環リブ6344fに当接する。これにより、円環リブ6344fが形成されず、面で円板部材6344L1と当接する場合に比較して、接触面積を低減することができ、摩擦抵抗を低減できる。従って、円板部材6344L1とリング部材6344L2との相対回転を滑らかにに行わせることができる。

【0437】

受けギア歯6344iは、第2伝達装置6348の減速伝達ギア6348cと歯合される。従って、第2伝達装置6348の回転に基づいて、リング部材6344L2が回転する。なお、本実施形態では、リング部材6344L2の回転数が、円板部材6344L1の回転数の3倍で構成される（リング部材6344L2が3回転する間に、円板部材6344L1が1回転する態様で、第2伝達ギア6348b、減速伝達ギア6348c及び受けギア歯6344iの歯数が設定される）。

10

【0438】

第2伝達装置6348は、固定部材6342aに伝達軸棒343と並んで回転可能に軸支される装置であって、円柱部材343aと平行な姿勢で配置される補助柱部材6348aと、その補助柱部材6348aに固定されると共に伝達ギア343bに歯合される第2伝達ギア6348bと、補助柱部材6348の両端部に固定されると共にリング部材6344L2の受けギア歯6344iに歯合される減速伝達ギア6348cと、を主に備える。

20

【0439】

図71から図73を参照して、傾倒装置310の第1状態から、回転爪部材347による固定を外した後の、傾倒装置310の上昇動作が複数種類で構成されることについて説明する。

【0440】

図71、図72、及び図73は、図6(a)のXXII-XXII線に対応する線における操作デバイス6300の断面図である。なお、図71では、図36に示す状態と同様の状態が図示され、図72では、図71に示す状態から、リング部材6344R2が後転方向（矢印CW方向）に1回転した姿勢（正しくは、1回転を越えて回転した後で、その越えた分だけ逆回転した姿勢）とされると共に、円板部材6344R1が後転方向（矢印CW方向）に1/3回転した姿勢とされる状態が図示される。また、図73では、図72に示す状態から、リング部材6344L2が前転方向（矢印CCW方向）に所定角度だけ回転し、傾倒装置310が上昇動作した状態が図示される。

30

【0441】

ここで、図71に示す状態から、リング部材6344R2を前転方向（矢印CCW方向）に回転させて、回転爪部材347による固定を解除する場合、傾倒装置310が、ねじりバネ315の付勢力により瞬時に上昇し、第2状態（図34参照）まで到達する。

【0442】

第1実施形態における操作デバイス300では、回転爪部材347による固定を解除し、瞬時（円板カム344の回転を待たず）に傾倒装置310が上昇動作する場合の到達位置は、第2状態で配置される位置（図34参照）に限定されていた。

40

【0443】

これに対し、本実施形態では、円板部材6344R1と、リング部材6344R2とが相対回転するので、傾倒装置310に連結されるアーム部材345の支持部分である連結ピン344dと、係合リブ344cとの相対関係を変化させることができ、傾倒装置310の到達位置の種類を増やすことができる。

【0444】

即ち、図72に示す状態から回転爪部材347による固定を解除する場合、傾倒装置310が、ねじりバネ315の付勢力により瞬時に上昇し、第2状態よりも、角度D6だけ下方へ傾倒した状態まで到達する（図73参照）。このように、図71に示す状態から回

50

転爪部材 3 4 7 による固定を解除する場合と、図 7 2 に示す状態から回転爪部材 3 4 7 による固定を解除する場合とで、傾倒装置 3 1 0 が瞬時（円板カム 3 4 4 の回転を待たず）に上昇し、到達する位置を、変化させることができる。

【0 4 4 5】

これにより、例えば、傾倒装置 3 1 0 が、第 1 状態から瞬時に上昇し到達する高さの違いにより、演出の期待度を変化させる態様で遊技機を構成する場合に、傾倒装置 3 1 0 の注目を向上させることができる。この場合において、傾倒装置 3 1 0 が高く上昇する方の期待度を高くするか、傾倒装置 3 1 0 の上昇到達位置が低い方の期待度を高くするかは、限定されるものではない。

【0 4 4 6】

しかし、通常の傾倒装置 3 1 0 の上昇到達位置を低く抑えておき（図 7 3 参照）、期待度が最大となった場合に第 2 状態（図 3 4 参照）まで到達するようにすることで、期待度の大小と、遊技者が傾倒装置 3 1 0 を押し込み操作する変位量の大小とを、関連付けることができ、遊技者に、傾倒装置 3 1 0 の変位による期待度の違いを、分かり易くすることができる。

【0 4 4 7】

この場合、遊技者に、傾倒装置 3 1 0 がどの位置まで上昇してくるのかを確認したいという意欲を沸かせることができるので、傾倒装置 3 1 0 の操作タイミングまで、傾倒装置 3 1 0 の動きを遊技者に見守らせるように仕向けることができる。そのため、傾倒装置 3 1 0 の演出態様に構わず、無秩序に傾倒装置 3 1 0 を操作する遊技の方法を、抑止することができる。

【0 4 4 8】

次いで、図 7 4 から図 8 5 を参照して、第 7 実施形態における操作デバイス 7 3 0 0 について説明する。

【0 4 4 9】

第 1 実施形態では、円板カム 3 4 4、連結ピン 3 4 4 d 及び係合リブ 3 4 4 c が一体で形成される場合を説明したが、第 7 実施形態における操作デバイス 7 3 0 0 は、円板カム 7 3 4 4 が、円板部材 7 3 4 4 R 1 と連結ピン 3 4 4 d とを別部材に配設する態様とされ、それら別部材が、互いに固定される固定状態と、相対回転可能とされる滑り状態とを形成可能に構成される。なお、上述した各実施形態と同一の部分には同一の符号を付して、その説明は省略する。まず、図 7 4 及び図 7 5 を参照して、第 1 実施形態における円板カム 3 4 4 の代替品として用いられる円板カム 7 3 4 4 の特徴について説明する。

【0 4 5 0】

図 7 4 (a) は、第 7 実施形態における右円板カム 7 3 4 4 R の正面図であり、図 7 4 (b) は、右円板カム 7 3 4 4 R の背面図であり、図 7 5 (a) は、図 7 4 (a) の L X X V a - L X X V a 線における右円板カム 7 3 4 4 R の断面図であり、図 7 5 (b) は、図 7 4 (a) の矢印 L X X V b 方向視における右円板カム 7 3 4 4 R の部分側面図である。なお、右円板カム 7 3 4 4 L は右円板カム 7 3 4 4 R の鏡写しの対称形状から構成されるので、説明を省略する。

【0 4 5 1】

図 7 4 及び図 7 5 に示すように、右円板カム 7 3 4 4 R は、組立状態において円柱部材 3 4 3 a（図 6 2 参照）が挿通固定される中心軸部 3 4 4 a を有する円板部材 7 3 4 4 R 1 と、その円板部材 7 3 4 4 R 1 の開口側から軸方向に沿って挿入されるリング部材 7 3 4 4 R 2 と、組立状態において円板部材 7 3 4 4 R 1 の径方向に移動不能とされると共にリング部材 7 3 4 4 R 2 の等分凹設部 7 5 2 2 に嵌る係合部 7 6 3 0 を有する係合部材 7 3 4 4 R 3 と、を主に備える。

【0 4 5 2】

円板部材 7 3 4 4 R 1 は、中心に中心軸部 3 4 4 a を有するカップ形状から形成され、そのカップの縁から径方向外側へ向けてフランジ状に延設される部分に検出孔 3 4 4 e R を備えると共に、係合リブ 3 4 4 c が部分的に省略される（第 1 張出部 3 4 4 c 1 と第 1

10

20

30

40

50

引込部 3 4 4 c 2 との間が省略される) 形状から構成される部材である。

【0 4 5 3】

円板部材 7 3 4 4 R は、組立状態でリング部材 7 3 4 4 R 2 のリング状板部 7 5 1 0 を面で支持すると共に中心軸部 3 4 4 a を中心とする円形の凹設部である第 1 円形凹設部 7 4 1 0 と、その第 1 円形凹設部 7 4 1 0 よりも直径が小さく軸方向に深い円形の凹設部である第 2 円形凹設部 7 4 2 0 と、第 1 張出部 3 4 4 c 1 と第 1 引込部 3 4 4 c 2 との間に径方向へ穿設される L 字形状の挿入孔 7 4 3 0 と、その挿入孔 7 4 3 0 の付近において第 2 円形凹設部 7 4 2 0 の裏側の側面 (円板部材 7 3 4 4 R 1 の外周側) から径方向外側に凸設される固定突起 7 4 4 0 と、を主に備える。

【0 4 5 4】

挿入孔 7 4 3 0 は、第 1 張出部 3 4 4 c 1 と第 1 引込部 3 4 4 c 2 との中間位置から、ずれた位置において円板部材 7 3 4 4 R 1 の軸方向に沿って長形の矩形の長孔部分である第 1 長孔 7 4 3 1 と、その第 1 長孔 7 4 3 1 の円板部材 7 3 4 4 R 1 の底側の端部から円板部材 7 3 4 4 R 1 の周方向に沿って延設される矩形の長孔部分である第 2 長孔 7 4 3 2 と、その第 2 長孔 7 4 3 2 の下端部の第 1 長孔 7 4 3 1 側を支点として第 2 長孔 7 4 3 2 側に張り出して構成される返し部 7 4 3 3 と、を主に備える。

【0 4 5 5】

第 2 長孔 7 4 3 2 の幅方向 (短手方向) の寸法は、第 1 長孔 7 4 3 1 の幅方向 (短手方向) の寸法よりも小さくされ、かつ、係合部材 7 3 4 4 R 3 の係合部 7 6 3 0 の幅方向 (短手方向) の寸法よりも小さくされる。

【0 4 5 6】

返し部 7 4 3 3 は、第 2 長孔 7 4 3 2 の下端部 (図 7 5 (b) 下側端部) を支点として、弾性変形可能に構成される。この弾性変形により、返し部 7 4 3 3 は、第 2 長孔 7 4 3 2 の外方へ移動可能に形成される。

【0 4 5 7】

固定突起 7 4 4 0 は、係合部材 7 3 4 4 R 3 のコイルスプリング C S 1 に挿入され、コイルスプリング S C 1 の位置を固定するのに十分な凸設高さで構成される。

【0 4 5 8】

次いで、図 7 6 を参照して、リング部材 7 3 4 4 R 2 について説明する。図 7 6 (a) は、リング部材 7 3 4 4 R 2 の正面図であり、図 7 6 (b) は、リング部材 7 3 4 4 R 2 の背面図であり、図 7 6 (c) は、図 7 6 (a) の矢印 L X X V I c 方向視におけるリング部材 7 3 4 4 R 2 の側面図である。

【0 4 5 9】

図 7 6 (a) から図 7 6 (c) に示すように、リング部材 7 3 4 4 R 2 は、連結ピン 3 4 4 d が凸設されるリング板形状のリング状板部 7 5 1 0 と、そのリング状板部 7 5 1 0 の内周面に沿ってリング状板部 7 5 1 0 の厚み方向に延設されると共に中心部に星形状の貫通孔が形成される厚肉部 7 5 2 0 と、を主に備える。

【0 4 6 0】

リング状板部 7 5 1 0 は、板厚寸法が、第 1 円形凹設部 7 4 1 0 の凹設深さと同等の長さとなされ、外径寸法が、第 1 円形凹設部 7 4 1 0 の内径寸法よりも若干小さくされる。これにより、組立状態において、リング部材 7 3 4 4 R 2 と円板部材 7 3 4 4 R 1 との軸を一致させながら、相対回転の抵抗が過大となることを防止することができる。

【0 4 6 1】

厚肉部 7 5 2 0 は、リング状板部 7 5 1 0 の側面からの延設長さが、組立状態において第 2 長孔 7 4 3 2 に差し掛かる (干渉しない) 長さとなされ (図 7 5 (a) 参照)、外周径が、第 2 円形凹設部 7 4 2 0 の内周径よりも若干小さくされる。これにより、組立状態において、係合部材 7 3 4 4 R 3 を径方向 (図 7 5 (a) 上下方向) に動作可能としながら、リング部材 7 3 4 4 R 2 と円板部材 7 3 4 4 R 1 との相対回転の抵抗が過大となることを防止することができる。

【0 4 6 2】

10

20

30

40

50

厚肉部 7520 は、軸方向に沿って穿設される異形貫通孔 7521 と、その異形貫通孔 7521 に径方向外方へ向けて周方向等間隔（本実施形態では、5 等分）に凹設される等分凹設部 7522 と、を主に備える。

【0463】

異形貫通孔 7521 は、その内周形状が、後述する係合部材 7344R3 を、円板部材 7344R1 の径方向内方へ押し込んだ場合に、係合部 7630 よりも径方向外側に配置される形状から構成される。

【0464】

図 77 (a) は、係合部材 7344R3 の正面図であり、図 77 (b) は、図 77 (a) の矢印 LXXVII b 方向視における係合部材 7344R3 の側面図である。

10

【0465】

図 77 (a) 及び図 77 (b) に示すように、係合部材 7344R3 は、組立状態（図 74 (b) 参照）において、第 1 張出部 344c1 及び第 1 引込部 344c2 の径方向外方に配置される円弧状板部 7610 と、その円弧状板部 7610 の背面側端部（図 77 (b) 右側端部）から厚み方向へ延設される延設部 7620 と、その延設部 7620 の延設先端から前後方向（図 77 (b) 左右方向）に沿って延設される係合部 7630 と、円弧状板部 7610 の係合部 7630 と対向する側に配設されるコイルスプリングから形成されるコイルスプリング CS1 と、を主に備える。

【0466】

円弧状板部 7610 は、内周側の側面の係合部 7630 の先端部と対向する位置に、コイルスプリング CS1 を嵌め込む突起であるバネ固定突起 7611 を備える。

20

【0467】

延設部 7620 は、組立状態において、第 2 長孔 7432 に挿通される部分であって、コイルスプリング CS1 の弾性力に対向して径方向内方へ押し込んだ場合に、その延設先端が、リング部材 7344R2 の内周面よりも内方へ張り出す延設長さで構成される。

【0468】

係合部 7630 は、幅方向の寸法が第 1 長孔 7431 の幅方向の寸法よりも若干短い寸法とされ、組立状態において、厚肉部 7520 の異形貫通孔 7521 を通過する長さで延設される（図 75 (a) 参照）。

【0469】

係合部材 7344R3 は、後述するように、解除部材 346 から負荷を受けて変位する部材としての機能と、円板部材 7344R1 に対するリング部材 7344R2 の位置決めを行う機能とを兼用する。そのため、部材個数を削減することができる。

30

【0470】

図 78 を参照して、右円板カム 7344R の組立方法について説明する。図 78 (a) は、右円板カム 7344R の正面図であり、図 78 (b) は、図 78 (a) の矢印 LXXVII b 方向視における右円板カム 7344R の側面図であり、図 78 (c) は、右円板カム 7344R の正面図であり、図 78 (d) は、図 78 (c) の矢印 LXXVII d 方向視における右円板カム 7344R の側面図であり、図 78 (e) は、右円板カム 7344R の正面図であり、図 78 (f) は、図 78 (e) の矢印 LXXVII f 方向視における右円板カム 7344R の側面図である。

40

【0471】

なお、図 78 (a)、図 78 (b)、図 78 (c) 及び図 78 (d) では、円板部材 7344R1 に係合部材 7344R3 のみが挿入された状態が図示され、図 78 (e) 及び図 78 (f) では、円板部材 7344R1 にリング部材 7344R2 と係合部材 7344R3 とが挿入された状態が図示される。また、理解を容易とするために、図 78 (b)、図 78 (d) 及び図 78 (f) では、円弧状板部 7610 及びコイル素プリン部 CS1 の図示が省略される。

【0472】

右円板カム 7344R の組立方法としては、まず、第 1 長孔 7431 に係合部材 734

50

4 R 3の係合部 7 6 3 0を挿入する（図 7 8（a）及び図 7 8（b）参照）。上述したように、第 2 長孔 7 4 3 2の幅方向の寸法が、係合部 7 6 3 0の幅方向の寸法よりも短くされるので、係合部 7 6 3 0が誤って第 2 長孔 7 4 3 2に挿入されることを防止することができる。従って、組立間違いを防ぐことができる。

【0 4 7 3】

次に、第 2 長孔 7 4 3 2の延設方向に沿って、図 7 8（d）の奥行き方向で、係合部 7 6 3 0と、固定突起 7 4 4 0との位置が一致する位置まで、係合部材 7 3 4 4 R 3をスライド移動する。

【0 4 7 4】

この移動後の位置において、コイルスプリング C S 1に固定突起 7 4 4 0が差し込まれ、係合部材 7 3 4 4 R 3が円板部材 7 3 4 4 R 1の周方向（図 7 8（d）左右方向）の位置ずれが抑制されると共に、係合部材 7 3 4 4 R 3を、円板部材 7 3 4 4 R 1の径方向に移動不能に保持することができる。

【0 4 7 5】

また、係合部材 7 3 4 4 R 3は、返し部 7 4 3 3により周方向の移動が制限される。これについて説明する。まず、第 1 長孔 7 4 3 1に係合部 7 6 3 0を挿入した状態において、返し部 7 4 3 3は第 2 長孔 7 4 3 2の外方に追いやられる（図 7 8（b）参照）。次いで、係合部材 7 3 4 4 R 3を第 2 長孔 7 4 3 2の延設方向へスライドさせると、係合部材 7 3 4 4 R 3と返し部 7 4 3 3との上下方向の当接が解除され、返し部 7 4 3 3が弾性回復力により第 2 長孔 7 4 3 2の内方へ入り込む（図 7 8（d）参照）。

【0 4 7 6】

第 2 長孔 7 4 3 2の内方へ入り込んだ状態において、返し部 7 4 3 3の先端が係合部材 7 3 4 4 R 3の延設部 7 6 2 0に当接するが、その当接方向が返し部 7 4 3 3の長手方向（変形抵抗が大となる方向）に沿う態様で構成されるので（図 7 8（d）参照）、延設部 7 6 2 0の移動（図 7 8（f）右方への移動）が抑制される。これにより、係合部材 7 3 4 4 R 3の周方向の移動を制限することができるので、動作中に係合部材 7 3 4 4 R 3の位置がずれることを防止することができる。

【0 4 7 7】

係合部材 7 3 4 4 R 3を円板部材 7 3 4 4 R 1に保持したら、その後、係合部材 7 3 4 4 R 3を円板部材 7 3 4 4 R 1の径方向内方へ向けて押し込んだ状態で、円板部材 7 3 4 4 R 1の開口側からリング部材 7 3 4 4 R 2を挿入する。係合部材 7 3 4 4 R 3から負荷を解除することで、コイルスプリング C S 1の弾性力によって、係合部 7 6 3 0が径方向外方へ向いた方向 D 7に沿って移動する。この移動により、係合部 7 6 3 0がリング部材 7 3 4 4 R 2の等分凹設部 7 5 2 2に収容され、これにより、リング部材 7 3 4 4 R 2が円板部材 7 3 4 4 R 1に対して固定される。

【0 4 7 8】

上述した工程により、右円板カム 7 3 4 4 Rを容易に組み立てることができる。なお、右円板カム 7 3 4 4 Lは、右円板カム 7 3 4 4 Rの鏡写しの対称形状から構成されるものであり、右円板カム 7 3 4 4 Rと同様の工程で組み立てることができる。

【0 4 7 9】

次いで、図 7 9から図 8 1を参照して、円板カム 7 3 4 4 が後転方向に回転動作する場合の、係合部材 7 3 4 4 R 3の動作について説明する。図 7 9（a）、図 7 9（b）、図 8 0（a）、図 8 0（b）及び図 8 1は、図 6の X X I I - X X I I 線に対応する線における操作デバイス 7 3 0 0の部分断面図である。なお、図 7 9（a）、図 7 9（b）、図 8 0（a）、図 8 0（b）及び図 8 1において、解除部材 7 3 4 6、回転爪部材 7 3 4 7 及び円板カム 7 3 4 4 が中心として図示され、その他不要な部分の図示が省略される。

【0 4 8 0】

本実施形態における回転爪部材 7 3 4 7は、案内長孔 7 3 4 7 bの長さが第 1 実施形態と異なる。即ち、図 8 0（a）に示すように、係合リブ 3 4 4 cが下方から当接し通過する際の上昇位置において、凸設ピン 3 4 6 bが移動終端となる態様で構成される。

【0481】

解除部材7346は、係合リブ344cとの干渉を最小限にするために、本体部分の後方上部（図80（a）右上部）が斜めに削られることが、第1実施形態と異なる。

【0482】

図79（a）、図79（b）、図80（a）、図80（b）及び図81では、円板カム7344が後転方向（図79（a）時計回り方向）に回転する様子が時系列で図示される。

【0483】

図79（a）では、解除部材7346に右円板カム7344Rの係合部材7344R3が当接し解除部材7346が回転動作をし始めた状態が図示され、図79（b）では、図79（a）に示す状態から右円板カム7344Rが更に回転した状態が図示され、図80（a）では、係合部材7344R3が円板部材7344R1に押し込み終端まで押し込まれた状態が図示され、M6-2（b）では、図80（a）に示す状態から、円板部材7344R1が更に後転方向に回転した状態が図示され、図81では、図80（b）に示す状態から、右円板カム7344Rが後転方向に回転し、係合部材7344R3が解除部材7346から離間した後の状態が図示される。なお、図79（a）、図79（b）、図80（a）及び図80（b）では、解除部材7346が回転爪部材7347に対して相対回転可能な範囲の終端に到達した状態（角度小状態）が図示される。

【0484】

図79（a）に示すように、係合部材7344R3と解除部材7346とが当接開始した直後の状態では、コイルスプリングCS1の弾性力が第2スプリングSP2の弾性力よりも大きく設定されることから、係合部材7344R3が内方へ押し込まれる事はなく、外方へ張り出した状態が維持される。

【0485】

図79（b）に示すように、係合部材7344R3の最外径の側面に、解除部材7346の係合部346dが当接する状態において、解除部材7346と回転爪部材7347とが角度小状態とされる。

【0486】

本実施形態では、解除部材7346が前転方向に回転し、回転爪部材7347が下枠部材320の挿通用孔321cの側面に押し付けられて形成される角度小状態において、円弧状板部7610の内周面と係合リブ344cの第1張出部344c1及び第1引込部344c2とが当接した状態で係合部材7344R3の外周面が解除部材346に擦れる位置関係で、円板カム7344が配置される（図80（a）参照）。

【0487】

即ち、図80（a）に示すように、円板カム7344の回転により解除部材7346が角度小状態へ向けて回転し、それ以上回転不可能となる状態（角度小状態）になると、解除部材7346から、係合部材7344R3に対して、その係合部材7344R3を円板カム7344の径方向内方へ押し込む負荷がかけられる。

【0488】

そして、図79（b）に示すように、係合部材7344R3が径方向外方へ張り出した状態では、後転方向の回転を継続することができないことから、円板カム7344の回転に基づいて、係合部材7344R3が径方向内方へ向けて押し込まれる（図80（a）参照）。この押し込まれた状態において、係合部7630は、異形貫通孔7521の最小径部分よりも径方向内方に配置される。

【0489】

そのため、係合部7630を介してリング部材7344R2に周方向の負荷が伝達されなくなるので、図80（b）に示すように、図80（a）に示す状態から円板部材7344R1を回転させても、リング部材7344R2は回転に追従せず、姿勢を維持する。

【0490】

この回転量のずれにより、係合部7630は、元々配置されていた一の等分凹設部7522から、異なる他の等分凹設部7522へ移動するので、円板部材7344R1とリン

10

20

30

40

50

グ部材 7344R2 との位相が一つの凹設部の分 (72 度) だけ相対回転する。

【0491】

その後、図 81 に示すように、右円板カム 7344R が更に回転すると、係合部材 7344R3 と、解除部材 7346 との当接は解除されるので、係合部材 7344R3 が径方向外方へ張り出され、係合部 7630 が、再度、等分凹設部 7522 に収容される。この過程において、係合部 7630 が収容される等分凹設部 7522 が、一つ、ずれる。

【0492】

即ち、図 79 (a) から図 81 に示す過程を経過することで、係合リブ 344c の配置と、リング部材 7344R2 に配設されている連結ピン 344d の配置とを、等分凹設部 7522 の凹設部の配設間隔分 (72 度) だけ、相対的にずらすことができる。

【0493】

図 82 を参照して、円板カム 7344 が前転方向に回転動作する場合の、係合部材 7344R3 の動作について説明する。図 82 (a)、図 82 (b)、図 83 (a) 及び図 83 (b) は、図 6 の XXII-XXII 線に対応する線における操作デバイス 7300 の部分断面図である。なお、図 82 において、解除部材 7346、回転爪部材 7347 及び円板カム 7344 が中心として図示され、その他不要な部分の図示が省略される。

【0494】

図 82 (a) から図 83 (b) では、円板カム 7344 が前転方向 (図 82 (a) 反時計回り方向) に回転する様子が時系列で図示される。図 82 (a) では、解除部材 7346 と、右円板カム 7344R の係合部材 7344R3 とが当接する直前の状態が図示され、図 82 (b) では、係合部材 7344R3 が解除部材 7346 に上方から当接されることにより下降開始した状態が図示され、図 83 (a) では、図 82 (b) に示す状態から更に円板カム 7344 が前転方向に回転した状態が図示され、図 83 (b) では、解除部材 7346 と係合部材 7344R とが離間した後の状態が図示される。

【0495】

図 82 (a) から図 83 (b) に示すように、円板カム 7344 が前転方向へ回転することにより、解除部材 7346 と回転爪部材 7347 とが後転方向 (図 82 (a) 時計回り方向) へ回転する場合、解除部材 7346 と回転爪部材 7347 との移動を規制する部材は無く、第 1 スプリング SP1 の弾性力により解除部材 7346 及び回転爪部材 7347 が前転方向に負荷を与えられるのみとなる。

【0496】

そのため、係合部材 7344R3 を径方向内方へ押し込む程の負荷は生じず、係合部材 7344R3 が解除部材 7346 と当接してから、離間するまでの間、係合部材 7344R3 は、径方向外方へ張り出した状態を維持する。従って、円板カム 7344 を前転方向に回転させる場合には、円板部材 7344R1 とリング部材 7344R2 とが相対回転することを防止することができる。

【0497】

これらの構成から、円板カム 7344 の回転方向を切り替えることにより、円板部材 7344R1 とリング部材 7344R2 とが相対回転するか否かを切り替えることができる。そのため、相対回転が生じない回転方向 (図 82 及び図 83 参照) では、第 1 実施形態と同様に、傾倒装置 310 を同様の傾倒幅で傾倒させる演出を繰り返し行うことが可能である一方で、相対回転を生じさせる回転方向 (図 79、図 80 及び図 81 参照) では、第 1 実施形態と異なり、傾倒装置 310 の傾倒幅を変更することができる。

【0498】

また、本実施形態では、円板部材 744R1 とリング部材 7344R2 とを相対回転させる円板部材 7344R1 の回転方向が、回転爪部材 7347 による固定を解除する方向の逆方向 (固定を解除しない方向) と一致するので、傾倒装置 310 が第 1 状態 (図 84 参照) で維持された (姿勢が一定に維持された) 状態で、円板部材 7344R1 とリング部材 7344R2 とを相対回転させることができる。

【0499】

10

20

30

40

50

これにより、遊技者にとって注目されない状態（傾倒装置 310 が停止する状態）を、遊技者から見えないところで円板部材 7344R1 とリング部材 7344R2 との相対的な姿勢を変化させるための状態として、利用することができる。

【0500】

図 84 及び図 85 を参照して、本実施形態によれば、傾倒装置 310 を第 1 状態から上昇動作させる態様を複数種類形成することができることについて、説明する。図 84 及び図 85 は、図 6 の XXII-XXII 線に対応する線における操作デバイス 7300 の断面図である。なお、図 84 では、回転爪部材 347 による固定を解除することにより、第 1 状態から、図 7 (b) に示す第 2 状態まで傾倒装置 310 を即座に（円板カム 7344 を回転させることなく）変位させることが可能な位相関係でリング部材 7344R2 が円板部材 7344R1 に固定された状態が図示され、図 85 では、図 84 に示す状態から、図 79 で説明した過程を経てリング部材 7344R2 が、円板部材 7344R1 に対して等分凹設部 7522 の一つ分だけ相対回転した状態が図示され、図 84 及び図 85 では、どちらも、第 2 張出部 344c3 が係合部 346d に当接した状態が図示される。

10

【0501】

図 84 及び図 85 に示すように、本実施形態によれば、第 1 状態から回転爪部材 347 による固定を解除することにより、傾倒装置 310 が即座に（円板カム 7344R2 を回転させることなく）移動する移動範囲を変化させることができる。

【0502】

即ち、図 84 に示す状態から、回転爪部材 347 を回転させることで固定を解除すると、傾倒装置 310 は第 2 状態（傾倒装置 310 が移動範囲の最上端まで移動した状態）まで移動する。

20

【0503】

一方で、図 85 に示す状態から、回転爪部材 347 を回転させることで固定を解除すると、連結ピン 344d の位置が図 84 に示す位置よりも後方下側に位置ずれていることから、第 2 状態よりも下方に沈んだ状態まで、移動する。

【0504】

従って、回転爪部材 347 による固定を解除することにより、第 1 状態から傾倒装置 310 が上昇動作により即座に（円板カム 7344 の回転無しに）到達する位置を、変化させることができる。これにより、傾倒装置 310 の動作による演出の種類を増やすことができ、操作デバイス 7300 の演出装置としての注目力を向上させることができる。

30

【0505】

以上、上記実施形態に基づき本発明を説明したが、本発明は上記形態に何ら限定されるものではなく、本発明の趣旨を逸脱しない範囲内で種々の変形改良が可能であることは容易に推察できるものである。

【0506】

上記各実施形態において、一の実施形態における構成の一部または全部を、他の実施形態における構成の一部または全部の構成と組み合わせたり置換えて、別の実施形態としても良い。

【0507】

上記第 1 実施形態では、傾倒装置 310 が下方に押し下げ操作される場合を説明したが、必ずしもこれに限られるものではない。例えば、傾倒装置 310 が下方へ垂れ下がった状態が初期位置とされ、傾倒装置 310 を押し上げ操作する態様でも良い。この場合、傾倒装置 310 を初期位置へ戻す力を重力によりまかなうことができるので、ねじりバネ 315 を不要とすることができる。

40

【0508】

上記第 1 実施形態では、傾倒装置 310 が押し込み終端まで移動した後でボイスコイルモータ 352 を駆動させる場合を説明したが、必ずしもこれに限られるものではない。例えば、傾倒装置 310 が第 1 状態とされる場合に予めボイスコイルモータ 352 を駆動させておいても良い。この場合、第 1 状態から傾倒装置 310 を押し込むのに必要な負荷を

50

大きくすることができ、その負荷の変化を演出に利用することができる（例えば、「押し込めないボタン」の演出を行うことができる）。

【0509】

なお、この場合、ボイスコイルモータ352が動作終端（張り出し動作の終端）まで移動したとしても、ボイスコイルモータ352と下枠部材320との間に若干の隙間が生じる寸法関係で、ボイスコイルモータ352と下枠部材320とを配置することが好ましい。これにより、ボイスコイルモータ352の動作時に下枠部材320との衝突の衝撃音が生じることを抑制することができる。従って、ボイスコイルモータ352が予め張り出していることに遊技者が気付いてしまうことを防止でき、傾倒装置310を押し込み操作して初めて「押し込めないボタン」の状態になっていることに気付かせることができる。

10

【0510】

上記第1実施形態では、円板カム344の係合リブ344cと連結ピン344dとが相対的に固定される場合を説明したが、必ずしもこれに限られるものではない。例えば、係合リブ344cが別部材から構成され、円板カム344に対して相対回転する態様で構成しても良い。この場合、例えば、第1張出部344c1と係合部346dとが当接する状態における連結ピン344dの位置を変化させることができるので、その状態から係合リブ344cを前転方向に回転させて回転爪部材347の姿勢を変化させた直後に傾倒装置310が上昇する度合いを変化させることができる。従って、傾倒装置310の煽り動作の動作状態を、第1実施形態よりも多く形成することができる。

【0511】

20

また、円板カム344を前転方向に回転させ続ける駆動態様により、傾倒装置310の動作状態を順次切り替えることができる（上昇終端を順次切り替えることができる）。これにより、駆動モータ342を一方向動作させることで駆動モータ342の劣化を抑えながら、傾倒装置310の上昇位置が順次切り替わる複雑な動作態様で演出を行うことができる。

【0512】

上記第3実施形態では、傾倒装置310に駆動力を付与するボイスコイルモータ352の動作タイミングを、傾倒装置310の動作速度や、動作の向きによって制御する場合を説明したが、必ずしもこれに限られるものではない。例えば、錘部材5412を回転駆動する駆動モータ5411の駆動態様を、傾倒装置310の動作速度や、動作の向きによって制御するようにしても良い。例えば、傾倒装置310が押し込み終端に到達するまで（下降動作している間）は錘部材5412の重心位置が回転軸の上方に配置される姿勢で駆動モータ5411を固定し、傾倒装置310が押し込み終端に到達してから上向きに移動し始める直前に、駆動モータ5411の回転動作を開始するようにしても良い。この場合、傾倒装置310を連打する際の押し込み中は、傾倒装置310を押し返す反発力を小さくする一方で、傾倒装置310の上向き動作開始時において傾倒装置310を押し返す反発力を大きくすることができる。

30

【0513】

上記第5実施形態では、底板部5321に収容部材5430が固定される場合を説明したが、必ずしもこれに限られるものではない。例えば、傾倒装置310に収容部材5430を固定し、その内部で振動装置5400を動作させるようにしても良い。傾倒装置310に収容部材5430を固定する場合には、例えば、凸設脚部5424を底板部5321に対向する側に配置し、傾倒装置310を下方の押し込み終端に移動させた場合に凸設脚部5424が底板部5321に押し付けられる態様とすることで、振動装置5400内における柔軟部材5420の形状を変化させ、錘部材5412が収容部材5430に当接可能か否かを切り替えるように構成すれば良い。

40

【0514】

この場合、収容部材5430の内部に配置される柔軟部材5420が傾倒装置310の傾倒動作と連動して移動し、この際に、柔軟部材5420の形状の変化が生じる。柔軟部材5420の形状の変化の度合いは、傾倒装置310を操作する際の傾倒速度の大小と連

50

動して変化することになるので、傾倒装置 3 1 0 を所定速度以上で動作させることにより、柔軟部材 5 4 2 0 の変形量を大きくして、錘部材 5 4 1 2 が収容部材 5 4 3 0 に当接する状態を形成することができる。即ち、傾倒装置 3 1 0 を押し込み終端まで押し込む場合だけでなく、傾倒装置 3 1 0 を高速で動作させる場合にも遊技者に振動を感じさせることができるので、遊技者に傾倒装置 3 1 0 の操作を行わせるための演出のバリエーションを増加させることができる。

【0515】

例えば、傾倒装置 3 1 0 の操作を遊技者に行わせる場合、第 3 図柄表示装置 8 1 に「ボタンを押せ。」などの表示を行うが、そこに「ボタンを押せ。高速で押し込め、振動を感じたら大チャンス。」のように表示を行うことで、遊技者にボタン（傾倒装置 3 1 0）の押し方を指定する演出を行うことができる。この場合に、指定の押し方で遊技者がボタン（傾倒装置 3 1 0）を押したかどうかを、遊技者に振動が伝達される条件とすることで、指定の押し方でボタン（傾倒装置 3 1 0）を操作することに対する遊技者の意欲を高めることができると共に、ボタン（傾倒装置 3 1 0）の操作が単調となることを防止することができる。

10

【0516】

なお、柔軟部材 5 4 2 0 の形状の変化の度合いについては、傾倒装置 3 1 0 の押し込み速度の度合いと、大小関係が反転しても良い。即ち、傾倒装置 3 1 0 の傾倒速度が遅い場合に、柔軟部材 5 4 2 0 の変形量が大きくなり、錘部材 5 4 1 2 と収容部材 5 4 3 0 とが当接可能となる態様で形成されても良い。この場合、傾倒装置 3 1 0 の押し込み速度が小さいことを、振動装置 5 4 0 0 から生じる振動が遊技者に伝達される条件とすることができ、遊技者に、傾倒装置 3 1 0 の押し込み速度を遅くするように推奨することができる。これにより、遊技者が傾倒装置 3 1 0 を力任せに押し込み操作することを抑制することができ、傾倒装置 3 1 0 を力任せに押し込むことにより発生する故障を防止することができる。

20

【0517】

上記第 5 実施形態では、傾倒装置 3 1 0 を押し込むことにより、振動装置 5 4 0 0 から発生する振動を遊技者が感じることができるようになる場合を説明したが、必ずしもこれに限られるものではない。例えば、傾倒装置 3 1 0 が押し込まれていない状態において振動装置 5 4 0 0 の錘部材 5 4 1 2 が収容部材 5 4 3 0 に当接可能な配置とされる一方で、傾倒装置 3 1 0 が移動終端まで押し込まれることを条件として錘部材 5 4 1 2 が収容部材 5 4 3 0 に当接不能な配置となり得る態様で形成されても良い。この場合、傾倒装置 3 1 0 が操作されていない状態において振動を遊技者に伝達し演出を賑やかにできる一方で、押し込み時に振動を止めるという周囲に気づかれにくい方法で遊技者に演出態様の变化（期待度の違い）を認識させることができるので、周囲の遊技者を除いて、本機を遊技しているその遊技者だけが演出態様の变化を感じ取ることができるという、プレミア感を演出することができる。

30

【0518】

なお、演出のバリエーションとして、傾倒装置 3 1 0 を遊技者が押し込み操作することにより、錘部材 5 4 1 2 と収容部材 5 4 3 0 とが当接不能な配置となる場合と、錘部材 5 4 1 2 と収容部材 5 4 3 0 とが継続して当接可能な配置となる場合との両方を生じさせることが望まれるが、これは、錘部材 5 4 1 2 の動作態様を変化させることで実現することができる。例えば、錘部材 5 4 1 2 の回転方向の違いにより、異なる 2 つの場合を生じさせることができる。

40

【0519】

上記第 5 実施形態では、円板カム 5 3 4 4 が軸倒れ変形することにより、円板カム 5 3 4 4 と解除部材 3 4 6 とが当接することで摩擦力が生じる場合を説明したが、必ずしもこれに限られるものではない。例えば、本体部材 3 4 1 の軸支孔 3 4 1 b が穿設される板部分が、部分的に円板カム 5 3 4 4 に近接する方向に張り出し、円板カム 5 3 4 4 が軸倒れ変形した場合に当接する態様で構成されても良い。この場合、本体部材 3 4 1 は動作する

50

部分では無いので、円板カム５３４４と動作可能な解除部材３４６とが当接する場合と比較して、円板カム５３４４との間で生じる摩擦力を大きく確保することができる。従って、円板カム５３４４と傾倒装置３１０とを連結するアーム部材３４５に加えられる負荷を十分に低減することができる。

【０５２０】

本発明を上記各実施形態とは異なるタイプのパチンコ機等にも実施してもよい。例えば、一度大当たりすると、それを含めて複数回（例えば２回、３回）大当たり状態が発生するまで、大当たり期待値が高められるようなパチンコ機（通称、２回権利物、３回権利物と称される）として実施してもよい。また、大当たり図柄が表示された後に、所定の領域に球を入賞させることを必要条件として遊技者に所定の遊技価値を付与する特別遊技を発生させるパチンコ機として実施してもよい。また、Ｖゾーン等の特別領域を有する入賞装置を有し、その特別領域に球を入賞させることを必要条件として特別遊技状態となるパチンコ機に実施してもよい。更に、パチンコ機以外にも、アレパチ、雀球、スロットマシン、いわゆるパチンコ機とスロットマシンとが融合した遊技機などの各種遊技機として実施するようにしても良い。

【０５２１】

なお、スロットマシンは、例えばコインを投入して図柄有効ラインを決定させた状態で操作レバーを操作することにより図柄が変動され、ストップボタンを操作することにより図柄が停止されて確定される周知のものである。従って、スロットマシンの基本概念としては、「複数の識別情報からなる識別情報列を変動表示した後に識別情報を確定表示する表示装置を備え、始動用操作手段（例えば操作レバー）の操作に起因して識別情報の変動表示が開始され、停止用操作手段（例えばストップボタン）の操作に起因して、或いは、所定時間経過することにより、識別情報の変動表示が停止して確定表示され、その停止時の識別情報の組合せが特定のものであることを必要条件として、遊技者に所定の遊技価値を付与する特別遊技を発生させるスロットマシン」となり、この場合、遊技媒体はコイン、メダル等が代表例として挙げられる。

【０５２２】

また、パチンコ機とスロットマシンとが融合した遊技機の実例としては、複数の図柄からなる図柄列を変動表示した後に図柄を確定表示する表示装置を備えており、球打出用のハンドルを備えていないものが挙げられる。この場合、所定の操作（ボタン操作）に基づく所定量の球の投入の後、例えば操作レバーの操作に起因して図柄の変動が開始され、例えばストップボタンの操作に起因して、或いは、所定時間経過することにより、図柄の変動が停止され、その停止時の確定図柄がいわゆる大当たり図柄であることを必要条件として遊技者に所定の遊技価値を付与する特別遊技が発生させられ、遊技者には、下部の受皿に多量の球が払い出されるものである。かかる遊技機をスロットマシンに代えて使用すれば、遊技ホールでは球のみを遊技価値として取り扱うことができるため、パチンコ機とスロットマシンとが混在している現在の遊技ホールにおいてみられる、遊技価値たるメダルと球との別個の取扱による設備上の負担や遊技機設置個所の制約といった問題を解消し得る。

【０５２３】

以下に、本発明の遊技機に加えて上述した実施形態に含まれる各種発明の概念を示す。

【０５２４】

<遊技者の押し込み方向を、奥から手前方向とするポイント>

遊技者が押し込み操作する操作手段を有する操作デバイスにおいて、その操作デバイスは、通常時の第１状態と、その第１状態よりも前記操作手段が遊技者に対して張り出した位置に配置される第２状態とを構成可能とされ、前記操作手段を第１状態から第２状態へ向けて付勢する付勢手段を備え、前記第２状態における操作手段の押し込み方向が遊技者にとって奥側から手前側へ向けた方向とされることを特徴とする遊技機Ａ１。

【０５２５】

パチンコ機等の遊技機において、遊技者が操作可能な操作手段が第１位置と第２位置と

の間を進退移動する態様で構成される遊技機がある（例えば、特開 2014-144218 号公報を参照）。しかし、上述した従来の遊技機では、進出位置において遊技者に対して大当たりの期待感を高める態様で演出を行うことから、遊技者は進出位置にある操作手段を大きな加速度で操作し易くなるため、操作手段の強度を高く設計しておく必要があった。この場合、操作手段が全体として重くなり、操作手段を駆動させる駆動手段が大型化するという問題点があった。

【0526】

これに対し、遊技機 A 1 によれば、第 2 状態で押し込み操作する場合に、操作手段の押し込み方向が遊技者にとって奥側から手前側へ向けた方向とされるので、素直な上下の直動では操作仕切れない分を、遊技者の手と操作手段との間の滑りとして生じさせることにより、押し込みの勢いを逃がすことができる。

10

【0527】

また、遊技者の遊技姿勢からして、肩や肘を中心に操作手段を押し込み操作する場合、手前方向へは力をかけづらくなるので、遊技者が操作手段にかかる力を自然と弱めさせることができる。

【0528】

遊技機 A 1 において、前記操作デバイスは、遊技者にとって奥側に配置される軸棒を中心に回転可能とされ、その軸棒を中心に上下に傾倒動作可能に構成されると共に前記操作手段を有する傾倒手段を備え、その傾倒手段は、前記第 2 状態において前記操作手段を遊技者の反対方向へ向けて配置することを特徴とする遊技機 A 2。

20

【0529】

遊技機 A 2 によれば、操作手段を有する傾倒手段を回転動作する態様で構成し、第 2 状態において操作手段を遊技者の反対方向へ向けて配置することにより、第 2 状態のときに、遊技者が操作手段を叩きつける操作を行うことを抑制することができる。

【0530】

また、軸棒付近に手を置き、その位置を支点として手を傾倒動作させることにより、操作手段を押し込み操作し易い構成となるので、押し込みの加速度の付きにくい新たな押し込み操作の方法を提供でき、遊技者の押し込み操作により操作デバイスが破損することを防止することができる。

【0531】

30

新たな押し込み操作の方法とは、例えば、左手小指の外側の側面を軸棒付近に置き、手の平が上下方向に起つ姿勢で手を操作手段付近に配置した状態から親指側を操作手段へ向けて倒す態様で操作する方法や、中指の先端を軸棒付近に置き、手の平が操作手段と対向配置する姿勢で配置した状態から、手の平を操作手段へ向けて落とす態様で操作する方法等が例示される。

【0532】

遊技機 A 1 又は A 2 において、前記第 1 状態において、操作手段の押し込み操作の方向が、上下方向とされることを特徴とする遊技機 A 3。

【0533】

遊技機 A 3 によれば、遊技機 A 1 又は A 2 の奏する効果に加え、第 1 状態における操作手段の押し込み操作の方向が上下方向とされるので、第 1 状態における操作性を確保しながら、第 2 状態での押し込み操作による破壊防止を図ることができる。

40

【0534】

遊技機 A 3 において、前記操作デバイスは、前記操作手段が自動動作可能に構成されると共に、その自動動作の駆動力を発生する駆動手段を備え、その駆動装置の駆動力は、遊技者が押し込み操作する方向へ作用し、その逆方向へは作用しない態様とされることを特徴とする遊技機 A 4。

【0535】

遊技機 A 4 によれば、遊技機 A 3 の奏する効果に加え、操作デバイスを自動動作させる駆動手段の駆動力が、押し込み操作方向にのみ作用するので、遊技者の操作方向と対向す

50

る方向へ駆動力が作用することを防止することができる。従って、駆動手段が遊技者の操作により損傷することを防止することができる。

【0536】

例えば、ボタンを押し込み操作のみが可能な構成とすることで、ボタンを退避させる動作をおこなうときに逆方向に遊技者から引っ張られて、駆動手段が高負荷を受けることを防止することができる。

【0537】

遊技機A4において、前記操作デバイスを第1状態または第2状態で維持する維持状態を形成可能とすると共に、前記駆動手段で動作する維持手段を備え、前記駆動手段は、偏心部分を介して前記操作手段に駆動力を伝達する回転手段を有し、前記維持手段を維持状態としたまま、前記回転手段が第1位相と、その第1位相と異なる第2位相とで位相変化可能とされ、それら第1位相と第2位相とでは、前記維持状態が解除された場合に前記操作手段が移動可能な範囲が変化され、それら第1位相と第2位相とのいずれにおいても、同一の回転により前記維持状態を解除可能に構成される遊技機A5。

【0538】

遊技機A5によれば、遊技機A4の奏する効果に加え、維持手段を維持状態としたまま、駆動手段の位相を変化可能とされ、その変化後の位相において、維持状態を解除する動きを回転手段にさせることにより、付勢手段により操作デバイスが移動する移動幅を変化させることができる。従って、付勢手段による動作態様を複数通り構成することができる。

【0539】

遊技機A5において、前記維持手段は、前記維持状態において前記付勢手段の付勢方向に移動可能とされ、その維持手段の移動速度が前記回転手段の回転速度に対応して増減する態様とされ、前記維持手段の移動に追従して前記操作手段が移動する態様で構成される遊技機A6。

【0540】

遊技機A6によれば、遊技機A5の奏する効果に加え、付勢手段の付勢力の方向への移動は、その付勢力によってのみ生じていたために、移動の態様が一通りに限定されていた操作手段に対して、維持手段に追従して移動するという移動態様を追加することができるので、操作手段の移動態様の種類を増加させることができる。これにより、操作デバイスの注目度を向上させることができる。

【0541】

遊技機A1からA6のいずれかにおいて、前記操作デバイスの内部に配設されると共に遊技者へ向けて光を照射する発光手段を備え、前記第1状態に比較して、前記第2状態の方が、遊技者視点において、前記操作手段の面積が減少すると共に、前記発光手段により照射される光の照射範囲が拡大されることを特徴とする遊技機A7。

【0542】

遊技機A7によれば、遊技機A1からA6のいずれかの奏する効果に加え、発光手段を備え、第1状態に比較して、第2状態の方が、遊技者視点において、発光手段により照射される光の照射範囲が拡大されると共に操作手段の面積が減少するので、遊技者に光に注目させることができ演出効果を向上させることができると共に、狙わなければ操作手段を押すことが困難である態様とすることで操作時の遊技者の力を軽減させることができる。

【0543】

遊技機A7において、操作手段が非透過性の材料から構成され、操作手段が表示手段との間において表示手段と近接離反する移動を行うことにより前記発光手段の露光部分の面積が変化することを特徴とする遊技機A8。

【0544】

遊技機A8によれば、遊技機A7の奏する効果に加え、操作手段が非透過性の材料から構成され、操作手段が表示手段との間において表示手段と近接離反する移動を行うことにより発光手段の露光部分の面積が変化するので、発光した光が表示手段に写り込み、表示手段の映像が見づらくなることを防止することができる。

【0545】

＜連打への対応を可能としながら、通常時の反発力は小とするポイント＞

遊技者が終端位置までの操作を行うことが可能とされる操作手段を有する操作デバイスにおいて、第1状態と、その第1状態に比較して終端位置までの操作の可動域が広い第2状態とを形成可能とされ、第2状態から第1状態へ移動させる駆動力を発生する第1駆動手段を備え、第1状態から第2状態へ移動させる付勢力を発生する付勢手段を備える遊技機において、遊技者の操作に応じて、第1状態から第2状態へ向けて操作手段を移動させる駆動力を発生させる第2駆動手段を備えることを特徴とする遊技機B1。

【0546】

パチンコ機等の遊技機において、遊技者が操作可能な操作手段が第1位置と第2位置との間を進退移動する態様で構成される遊技機がある（例えば、特開2014-144218号公報を参照）。しかし、上述した従来の遊技機では、操作手段を初期位置に復帰する力はバネにより発生され、操作手段を自動動作させるのは駆動モータで行うところ、バネの弾性定数を低くした方が駆動モータの駆動力を低く抑えられるが、その場合、操作手段の復帰が遅くなり、遊技者の操作が速い場合に操作手段が遊技者の操作に追いつかないので、遊技者が連打操作をしづらくなるという問題点があった。

【0547】

遊技機B1によれば、付勢力を弱く設定する事で、第1駆動手段で操作手段を移動させる際にはモータの駆動力を低減できる一方で、操作手段の復帰を速くしたい場合には第2駆動手段で操作手段を押し戻すことで復帰を速くできるので、遊技者に連打操作を楽しむことができる。

【0548】

遊技機B1において、所定時間内のストロークの操作手段のセンサ検出値により連打操作を行っているか否かの判別を行う連打判別手段を備え、その連打判別手段の検出値により、第2駆動手段を駆動させるか否かを決定することを特徴とする遊技機B2。

【0549】

遊技機B2によれば、連打判別手段の検出値により、第2駆動手段を駆動させるか否かを決定するので、遊技者が連打操作を行っていない（例えば、単発の押し込み操作や、長押し操作などを行っている）場合にまで第2駆動手段が動作し、遊技者が手を押し戻される負荷を感じることを防止することができる。

【0550】

遊技機B2において、操作手段の位置を検出すると共に操作手段が終端位置に配置されたか否かを検出する終端検出手段と、操作手段が終端位置から所定量変化した位置に配置されたか否かを検出する位置差検出手段と、それら終端検出手段の検出値と位置差検出手段の検出値との時間関係から操作手段の移動の向きを判断する移動向き判断手段と、を備え、移動向き判断手段によって判断される移動の向きが押し込み終端から第1状態へ戻る向きである場合に、前記第2駆動手段が駆動されることを特徴とする遊技機B3。

【0551】

遊技機B3によれば、遊技機B2の奏する効果に加え、移動向き判断手段によって判断される移動の向きが押し込み終端から第1状態へ戻る向きである場合、即ち、遊技者の手がボタンから離反する方向に移動するタイミングで、前記第2駆動手段が駆動されるので、遊技者の動きにシンクロする形で操作手段を押し返す負荷を発生させることができる。

【0552】

従って、遊技者の手の移動向きと対向する向きに第2駆動装置が動作して、遊技者の手に高負荷がかけられることを抑制することができる。

【0553】

遊技機B1からB3のいずれかにおいて、第2駆動手段が、前記操作手段の前記第1状態と前記第2状態とを結ぶ方向に沿って振動変位するボイスコイルモータにより構成されることを特徴とする遊技機B4。

【0554】

遊技機 B 4 によれば、遊技機 B 1 から B 3 のいずれかの奏する効果に加え、ボイスコイルモータの振動変位を効果的に利用して、操作手段を移動させる駆動力を発生させることができる。

【0555】

遊技機 B 1 から B 3 のいずれかにおいて、前記操作手段を支持する支持枠を備え、前記第 2 駆動手段は、偏心錘を回転させる駆動モータと、その駆動モータを前記支持枠に弾性的に支持する支持手段と、を備え、その支持手段は、前記操作手段が前記終端位置に近づくほどその操作手段を前記第 1 状態の位置から前記第 2 状態の位置へ向けて移動させる駆動力が大きくなる態様とされ、前記偏心錘は、前記操作手段が前記終端位置に配置された状態において前記支持枠に当接し、駆動力を発生させることを特徴とする遊技機 B 5。

10

【0556】

遊技機 B 5 によれば、遊技機 B 1 から B 3 のいずれかの奏する効果に加え、第 2 駆動手段による駆動力を、支持手段により発生する駆動力と、偏心錘と支持枠との当接により生じる駆動力とで別々に発生させることにより、駆動モータの回転を維持したままで、操作手段に与えられる駆動力の調節を行うことができる。このとき、駆動モータの回転を、開始または停止させる制御を行うことは不要であり、駆動モータの回転を維持したままで行うことができる。

【0557】

遊技機 B 5 において、前記偏心錘は、前記操作手段が前記終端位置に配置されることに基づいて、前記操作手段の移動方向で前記支持枠に対して近接動作し、前記支持枠と当接することを特徴とする遊技機 B 6。

20

【0558】

遊技機 B 6 によれば、遊技機 B 5 の奏する効果に加え、偏心錘が操作手段の移動方向で支持枠に対して近接動作し、支持枠と当接するので、その当接により生じる反発力を利用して駆動モータを操作手段の移動方向で支持枠から離反する方向に移動させることができる。これにより、駆動モータを支持する支持手段ごと支持枠から離反する方向（操作手段に近接する方向）に移動するので、操作手段を押し戻す駆動力をより上昇させることができる。

【0559】

< V C M を制動装置、兼、振動演出装置として用いるポイント >

30

操作手段の終端位置付近の位置を検出する検出センサを備え、その検出センサは、複数のセンサから構成され、前記検出センサの検出間隔から操作手段の速度を測定する測定手段と、その測定手段により測定された測定値が所定の閾値以上か否かを判断する閾値判定手段と、操作手段の押し込み方向の反対方向へ向けた駆動力を発生する反発手段と、を備え、前記閾値判定手段により測定される閾値が所定の閾値以上である場合の方が、前記閾値判定手段により測定される閾値が所定の閾値以下の場合に比較して、前記反発手段が発生する駆動力が増加することを特徴とする遊技機 C 1。

【0560】

パチンコ機等の遊技機において、遊技者が操作可能な操作手段が第 1 位置と第 2 位置との間を進退移動する態様で構成される遊技機がある（例えば、特開 2014-144218 号公報を参照）。しかし、上述した従来の遊技機では、遊技者が軽く操作できることを重視すると操作抵抗が低くなり遊技者の操作により操作手段が破損する恐れがある一方で、固めに支持すると操作手段の動き自体を低速にでき操作手段が破損する可能性を低減させることができるが、遊技者の操作に必要な力が増加し、非力な遊技者にとっては操作手段の操作が負担となるという問題点があった。

40

【0561】

これに対し、遊技機 C 1 によれば、閾値判定手段により、操作手段の速度が閾値以上かを判定し、閾値以上である場合には、反発手段が発生する駆動力を増加させる態様で構成されるので、操作手段の速度が閾値以下の時の操作抵抗は軽くしつつ、必要時にのみ操作手段の減速を行うことができる。従って、反発手段により操作性の向上と、破壊防止とを

50

図ることができる。

【0562】

遊技機C1において、前記反発手段は、前記操作手段の押し込み方向の反対方向へ向けた駆動力を発生するボイスコイルモータを備え、閾値判定手段により測定される閾値が所定の閾値以上である場合に、前記ボイスコイルモータを伸張位置に押し出す制御が実行され、前記操作手段が前記ボイスコイルモータと当接可能な位置に配置されるよりも前に、前記ボイスコイルモータを予め駆動することを特徴とする遊技機C2。

【0563】

遊技機C2によれば、遊技機C1の奏する効果に加え、ボイスコイルモータを駆動制御し、操作手段の減速を行うことができると共に、操作手段がボイスコイルモータと当接可能な位置に配置される前にボイスコイルモータを駆動させておくことにより、操作手段とボイスコイルモータとの間で生じる衝撃を抑制することができる。

10

【0564】

遊技機C1又はC2において、前記操作手段と前記ボイスコイルモータとが当接した後で、そのボイスコイルモータに流す電流を増強させる制御を行うことを特徴とする遊技機C3。

【0565】

遊技機C3によれば、遊技機C1又はC2の奏する効果に加え、操作手段とボイスコイルモータとが当接した後で、そのボイスコイルモータに流す電流を増強させる制御を行うことにより、操作手段とボイスコイルモータとの当接の瞬間に大きな負荷が生じることを抑制しながら、操作手段を制動させる度合いを徐々に向上させることができ、操作時に遊技者が感じる違和感を低減することができる。

20

【0566】

遊技機C1において、前記反発手段は、前記操作手段と当接可能に配置され、前記操作手段の移動により変形する変形量に対応した駆動力をバネ弾性により発生させることを特徴とする遊技機C4。

【0567】

遊技機C4によれば、遊技機C1の奏する効果に加え、反発手段が変形量に対応した駆動力をバネ弾性により発生させるので、操作手段の移動速度が高速な場合でも、時間遅れなく駆動力を発生させることができる。

30

【0568】

遊技機C4において、前記反発手段は、前記閾値判定手段により測定される値が所定の閾値以上である場合の方が、前記閾値判定手段により測定される値が所定の閾値以下の場合に比較して、前記反発手段の端部であって前記操作手段と当接する側の反対側の端部の移動可能領域が、狭められることを特徴とする遊技機C5。

【0569】

遊技機C5によれば、遊技機C4の奏する効果に加え、反発手段の端部であって操作手段と当接する側の反対側の端部の移動可能領域が狭められることにより、操作手段の操作速度が速い場合の方が、反発手段が生じる弾性力を増加させることができる。

【0570】

<クラッチで駆動力の伝達を遮断することにより、駆動手段の破損を防止>

40

遊技者が操作する操作手段を有する操作デバイスにおいて、その操作デバイスは、前記操作手段を動作させる駆動力を発生する駆動手段と、その駆動手段の駆動力を前記操作手段に伝達する伝達手段と、駆動力の伝達を解除する解除手段と、を備え、その解除手段は、前記伝達手段を介して前記駆動手段と前記操作手段との間に生じる負荷が所定量以上となった場合に駆動力の伝達を解除することを特徴とする遊技機D1。

【0571】

パチンコ機等の遊技機において、遊技者が操作可能な操作手段が第1位置と第2位置との間を進退移動する態様で構成される遊技機がある（例えば、特開2014-144218号公報を参照）。しかし、上述した従来の遊技機では、演出のために操作手段を自動で

50

動作させる場合の、その自動動作中に、操作手段が操作された場合に、駆動系に大きな負荷が生じる恐れがあるという問題点があった。

【0572】

これに対し、遊技機D1によれば、解除手段が、伝達手段を介して駆動手段と操作手段との間に生じる負荷が所定量以上となった場合に駆動力の伝達を解除する態様で構成されるので、操作手段が自動動作している場合に遊技者が操作手段を操作したとしても、駆動系への負荷の伝達が解除（不通と）され、駆動系にかけられる負荷を抑制することができる。

【0573】

遊技機D1において、前記駆動手段は、第1方向への駆動と、その第1方向とは逆方向である第2方向への駆動とを可能とされ、前記第1方向への駆動中か、前記第2方向への駆動中かによらず、前記解除手段による解除が機能することを特徴とする遊技機D2。

【0574】

ここで、駆動手段の動作方向によって駆動力の伝達を解除可能か否かが分かれる場合、駆動力の伝達を解除不能な動作方向で駆動手段を駆動する際に操作手段が遊技者に操作されると、駆動手段に大きな負荷が生じる恐れがある。そのため、操作手段を動作させて演出する際の演出自由度が低減される。

【0575】

ボタンを第1位置と第2位置との間で駆動する場合に、駆動手段が正回転するか、逆回転するかにより、ボタンをロックするロック部材を解除方向へ移動させるか、その解除方向の逆方向へ移動させるかを切り替える。この場合、ボタンの動作を2態様つくりことができる（解除パターンと、解除しないパターンとの2通り）が、その両方において、駆動力の不通は行われる必要がある。

【0576】

これに対し、遊技機D2によれば、遊技機D1の奏する効果に加え、駆動手段の駆動方向によらず、駆動方向の両方向において、駆動力の伝達を解除（不通と）することができるので、操作手段を自動動作させる演出の、動作の自由度を向上させることができる。

【0577】

なお、伝達の解除の方法としては、駆動手段の動作方向と交差する方向にクラッチが移動することが例示される。交差する方向とは、例えば、駆動手段が回転動作する場合の周方向を除く趣旨であって、クラッチが回転軸方向に移動しても良いし、径方向に移動しても良い。

【0578】

遊技機D1又はD2において、前記駆動手段と前記伝達手段とを駆動力伝達が可能な状態へ付勢する付勢手段を備え、前記解除手段が、前記駆動手段と前記伝達手段との当接部にそれぞれ形成される凸設部分であると共に、それらが噛み合う状態において駆動力を伝達させる係合歯を備え、その係合歯は、前記駆動手段の動作方向と対向する両面が前記当接面から遠ざかるほど先細りする態様で前記当接面に対して傾斜する形状から構成されることを特徴とする遊技機D3。

【0579】

遊技機D3によれば、遊技機D1又はD2の奏する効果に加え、付勢手段が駆動手段と伝達手段とを押し付け、その押し付けられる当接面において、解除手段が、噛み合った状態で駆動力を伝達する一方で、駆動手段の動作方向と対向する両面が当接面から遠ざかる程に先細りする態様で傾斜する係合歯を備えるので、係合歯同士の係合により、伝達手段を駆動手段から離反させることができ、これにより、駆動力の伝達を解除することができる。

【0580】

また、駆動手段と伝達手段との間において、付勢手段による付勢力が常時かけられており、伝達手段が駆動手段から離反する際において係合歯を介して駆動手段の動作方向に付勢力による負荷がかけられる。そのため、駆動力が伝達される状態と、伝達が解除された

10

20

30

40

50

状態との間で駆動手段にかけられる負荷が急変することを抑制することができる。

【0581】

なお、係合歯の係合部分の大きさは、伝達手段が駆動手段から遠ざかる程、伝達手段の周方向において小さくなる。そのため、伝達手段と駆動手段との位相差が大きくなった際に、伝達手段の周方向に生じる負荷が、過大となることを防止することができる。

【0582】

加えて、解除状態において、離れて完全に抵抗がなくなるのではなく、周期的に抵抗が復活する。これにより、遊技者が手を離すと、短時間の内にボタンを動作させ始めることができる。

【0583】

即ち、「演出として」、ボタンが駆動する場合に、遊技者がボタンを把持していると、ボタンの動作の1フェーズを経過してしまう。そして、途中で遊技者が手を離れた場合に、その1フェーズの終わりから動くのでは、ボタンが停止している期間が長くなるし、「遊技者の負荷が解けたから動き出した」感が削がれる。

【0584】

これに対し、遊技機D3によれば、遊技者が手を離し、負荷が解除された後、短時間の内に操作手段を始動させることができる。これにより、遊技者の負荷が解けたから動き出した感を演出できる。

【0585】

遊技機D1からD3のいずれかにおいて、前記伝達手段と前記解除手段との係合面は、互いに係合しあう鋸歯形状から形成されることを特徴とする遊技機D4。

【0586】

遊技機D4によれば、遊技機D1からD3のいずれかの奏する効果に加え、遊技者からの負荷が解除された場合に解除手段を伝達手段との係合位置に早期に復帰し易くできる。即ち、係合面の先端部に、伝達手段と解除手段とが近接離反する方向に対して平行な平面が有る場合、伝達手段と解除手段とが、その平面で突き当たって、解除手段の、伝達手段に対して近接離反する方向に沿っての移動が停止されることを抑制することができる。そのため、遊技者からの負荷が解除された後に、操作手段を早期に動作開始させることができる。

【0587】

遊技機D1からD4のいずれかにおいて、前記駆動手段を正方向に継続して動作させる場合と、前記駆動手段を逆方向に継続して動作させる場合とで、前記操作手段の動作態様が異なることを特徴とする遊技機D5。

【0588】

遊技機D5によれば、遊技機D1からD4のいずれかの奏する効果に加え、操作手段の動作態様を複数用意しながら、いずれかの動作態様に限定されることなく、駆動力伝達の解除を行うことができる。

【0589】

遊技機D5において、前記操作手段の動作態様は、前記駆動手段が正方向に動作するか逆方向に動作するかの違いがある場合に、前記駆動手段の動作開始時から所定期間の動作態様は同様で、その所定期間経過後の動作が異なることを特徴とする遊技機D6。

【0590】

遊技機D6によれば、遊技機D5の奏する効果に加え、操作手段の動作態様で、駆動手段の動作方向の違いがある場合に、駆動手段の動作開始時から所定期間の動作態様は同様で、その所定期間経過後の動作が異なるので、操作手段に対する遊技者の注目力を向上させることができる。

【0591】

ここで、操作手段の動作態様の違いを、大当たり期待度などの、遊技者にとって利益となる情報と絡めることにより、操作手段の動作態様が変化するまでの所定期間、遊技者に操作手段の動作を見守らせることができる。

10

20

30

40

50

【0592】

また、この動作態様の違いは駆動手段の動作方向の違いにより生じるので、駆動手段の動作方向を予め確認できれば、遊技者は操作手段の動作を見守ることなく大当たり期待度などの違いを把握することができる。しかし、通常、駆動手段は遊技者から隠されるものであり、また、動作方向の違いは振動音などからは認識不可能なため、駆動手段の動作方向を予め確認することはできず、遊技者に操作手段の動作を見守らせることができる。

【0593】

＜カムの突起の位置を、カムの回転に基づいて変化させる＞

遊技者が操作する操作手段を有する操作デバイスにおいて、その操作デバイスは、前記操作手段を動作させる駆動力を発生する駆動手段と、その駆動手段の駆動力を前記操作手段に伝達する伝達手段と、前記操作手段を第1位置と、その第1位置とは異なる第2位置との間で動作する態様で構成され前記操作手段の位置が前記第1位置から変化することを抑制する第1手段と、前記操作手段を前記第1位置から前記第2位置へ向けた方向へ付勢する付勢手段と、その付勢手段の付勢力により前記第1位置から第2位置へ向けて移動する操作手段の移動末端を変化可能に形成する末端手段と、を備える遊技機において、前記第1手段は、前記操作手段と係合することで前記操作手段の位置変化を抑制するものであって、前記第1手段の、前記操作手段との係合を解除する負荷を前記第1手段に与える解除負荷手段を備え、その解除負荷手段による係合の解除と、前記末端手段における前記操作手段の移動末端の変化とが、単一の駆動手段により行われることを特徴とする遊技機E1。

【0594】

パチンコ機等の遊技機において、カムにより動作され、移動可能な操作手段を第1位置で固定し、その固定を解除負荷手段により解除することにより、付勢手段の付勢力で張出動作させると共に、その張出動作の変位量を末端手段により変化可能な遊技機がある（例えば、特開2014-144218号公報を参照）。しかし、上述した従来の遊技機では、固定解除時のカムの位相により操作手段の張出動作の変位量を変えることから、固定解除時のカムの位相を様々に変化させることになるので、操作手段を移動させるカムと、固定を解除する解除負荷手段とが別々の駆動力で動作していた。従って、駆動手段が複数個必要であり、駆動手段の配置スペースが大きくなるという問題点があった。

【0595】

これに対し、遊技機E1では、操作手段の固定を解除する解除負荷手段が、操作手段を駆動させる駆動手段により駆動される。これにより、末端手段により操作手段の末端位置を変化させる駆動手段と、解除負荷手段を動かす駆動手段と、を兼用できるので、駆動手段の個数を減少させることができる。

【0596】

遊技機E1において、前記解除負荷手段の位置の変化が、前記伝達手段の動作に基づいて行われることを特徴とする遊技機E2。

【0597】

遊技機E2によれば、遊技機E1の奏する効果に加え、解除負荷手段の位置の変化を伝達手段の動作に基づいて生じさせることができるので、伝達手段の動作量を検出することにより、解除負荷手段の状態を判定することができる。これにより、解除負荷手段の状態を検出する位置センサ等の検出手段の配設個数を削減することができ、部品個数を低減することができる。

【0598】

なお、解除負荷手段の状態の切替方法としては、伝達手段をカムから構成し、解除負荷手段をそのカムと同軸で回転する突起から構成する場合において、カムと突起との回転周期をずらす方法や、カムが所定の位相に配置された場合においてカムの回転と突起の回転との同期を外し、その他の位相ではカムの回転と突起の回転とを同期させる方法などが、例示される。

【0599】

遊技機 E 2 において、前記解除負荷手段は、前記第 1 手段から与えられる負荷により、前記伝達手段に対して動作可能に配設され、その解除負荷手段の動作により、前記解除負荷手段と前記伝達手段とが同期動作するか否かが切り替えられることを特徴とする遊技機 E 3。

【0600】

遊技機 E 3 によれば、遊技機 E 2 の奏する効果に加え、解除負荷手段が第 1 手段からの負荷により伝達手段に対して動作可能に配設され、その解除負荷手段の動作により、解除負荷手段と伝達手段とが同期動作するか否かが切り替わるので、部材を追加することなく解除負荷手段と伝達手段との同期状態を変化させることができる。

【0601】

遊技機 E 2 において、前記伝達手段は、回転する第 1 回転部材を備え、その第 1 回転部材の回転軸に対して偏心して前記操作手段が支持され、前記解除負荷手段は、回転する第 2 回転部材を備え、前記第 1 回転部材と、前記第 2 回転部材との回転周期が異なることを特徴とする遊技機 E 4。

【0602】

遊技機 E 4 によれば、遊技機 E 2 の奏する効果に加え、第 1 回転部材と第 2 回転部材とは単一の駆動手段により動作するが、回転周期が異なるので、第 2 回転手段が所定の位相で第 1 手段と当接することにより第 1 手段が解除される場合の、第 1 回転部材の位相を複数種類用意することができる。

【0603】

本構成によれば、操作手段が第 1 位置で維持された状態から、第 1 手段の作用が解除され、第 2 位置へ向けて移動する場合の、終端位置を複数種類用意することができるので、演出の幅を広げることができる。例えば、終端位置を第 1 位置から徐々に離す演出や、第 1 位置へ徐々に近づける演出を、同様の構成で実現することができる。

【0604】

<ソフトケースに支持される振動装置>

遊技者が操作する操作手段を有する操作デバイスにおいて、その操作デバイスは、前記操作手段が第 1 位置と、その第 1 位置から遊技者が操作を行うことにより前記操作手段が到達する第 2 位置との間を移動可能に構成され、振動する振動部を有する振動手段と、前記振動部と当接可能に配置される受け手段と、を備える遊技機において、前記操作手段が前記第 1 位置に配置されると、前記振動部が前記受け手段に当接不能な離間状態となる一方で、前記操作手段が前記第 2 位置に配置されると、前記振動部が前記受け手段に当接可能な当接状態となることを特徴とする遊技機 F 1。

【0605】

パチンコ機等の遊技機において、遊技者が操作可能な操作手段と、その操作手段または遊技機の框体を介して遊技者に振動を伝える振動手段とを備える遊技機がある（例えば、特開 2014-144218 号公報を参照）。しかし、上述した従来の遊技機では、操作手段を操作しているか否かに関わらず、振動手段が振動すると、その振動が操作手段または遊技機の框体に伝達されることから、その操作手段または遊技機の框体に触れる遊技者に伝達されるので、操作手段を操作した直後に振動を伝達させるという演出を行う場合、操作手段の操作を検出してから振動手段を動作させる必要がある。そのため、遊技者が操作手段を操作した後、操作手段から手を離す前に振動手段を動作させる必要があり、遊技者の操作の態様（例えば、操作手段を押し込んだ瞬間に離すというような操作の態様）によっては、振動の開始が手を離す前に間に合わないことがあり、振動に遊技者が気付かない恐れがあるという問題点があった。

【0606】

これに対し、遊技機 F 1 によれば、操作手段が第 1 位置に配置されるか、遊技者に操作され第 2 位置に配置されるかによって、振動部が受け手段に当接するか否かが変化するので、振動部を継続的に振動させる場合においても、遊技者が操作手段を操作することにより初めて振動を遊技者に感じさせることができる。また、振動部の振動は遊技者が押し込

10

20

30

40

50

み操作する前から生じているので、遊技者の操作の態様に関わらず、遊技者が手を離す前から振動部を振動させておくことができ、遊技者に振動を伝達させることができる。

【0607】

遊技機 F 1 において、前記振動手段は、前記離間状態において、前記操作手段が前記第 2 位置に配置された場合に占める占有領域に張り出して配置され、前記操作手段が前記第 2 位置へ移動することにより、前記振動手段が前記占有領域から出されることにより、前記当接状態へ変化することを特徴とする遊技機 F 2。

【0608】

遊技機 F 2 によれば、遊技機 F 1 の奏する効果に加え、操作手段の移動に基づいて振動手段が移動することにより、離間状態から当接状態へ変化するので、操作手段の移動の程度によって、操作手段または受け手段と、振動部との当接強度を変化させることができ、伝わる振動の強度も変化させることができる。従って、遊技者の操作強度に対して、伝わる振動の強度を変化させる演出を、特段の駆動態様の変化無く、振動手段を同様に振動させることで行うことができる。

10

【0609】

遊技機 F 1 又は F 2 において、前記振動手段が、バネ弾性を有する支持手段を介して前記受け手段に支持されることを特徴とする遊技機 F 3。

【0610】

遊技機 F 3 によれば、遊技機 F 1 又は F 2 の奏する効果に加え、支持手段によって、振動手段の振動が受け手段に伝達されることを抑制しながら、受け手段に対する位置決めを行うことができる。これにより、受け手段と振動手段とを離間させ、振動の伝達を防止することができると共に、振動時に振動手段に生じる変位を抑制することができる。

20

【0611】

遊技機 F 3 において、前記当接状態において、前記振動部の振動に基づいて、前記支持手段が伸縮することを特徴とする遊技機 F 4。

【0612】

遊技機 F 4 によれば、遊技機 F 3 の奏する効果に加え、支持手段の弾性を利用して、振動部と受け手段との当接時に生じる負荷を増加させることができる。即ち、支持手段の伸縮により、振動部が受け手段に近接する方向に移動する際に、勢いを付けることができる。

【0613】

遊技機 F 3 において、前記支持手段は、前記操作手段の動作方向に沿った変形抵抗が、前記操作手段の動作方向と垂直な方向の変形抵抗に比較して低くされることを特徴とする遊技機 F 5。

30

【0614】

遊技機 F 5 によれば、遊技機 F 3 の奏する効果に加え、支持手段の変形抵抗の違いによって、操作手段が操作され支持手段と干渉した場合に、支持手段が変形する方向を細かく設定することができる。

【0615】

これにより、操作手段の移動量の違いが僅かであっても、支持手段の伸縮量に違いを持たせることができ、振動部と受け手段との間で生じる負荷に違いを持たせることができる。

40

【0616】

なお、変形抵抗を異ならせる方法としては、支持手段が振動手段を囲うゴム部材から構成される場合において操作手段の動作方向に沿ってゴム脚を延設する方法や、支持手段が振動手段を囲うゴム部材から構成される場合においてゴム部材を二色成型で製造し方向ごとの変形抵抗を変化させる方法や、支持手段を、操作手段を動作方向に沿った方向に動作するようにガイドするレールと、操作手段の動作方向に沿って振動手段を付勢するコイルスプリングと、から構成する方法などが例示される。

【0617】

遊技機 F 3 において、前記振動部が当接する部分が、前記受け手段であって、前記受け手段が前記操作手段とは別手段として構成されることを特徴とする遊技機 F 6。

50

【0618】

遊技機 F 6 によれば、遊技機 F 3 の奏する効果に加え、操作手段を介して遊技者に振動が伝わるのではなく、操作手段とは別手段である受け手段を介して遊技者に振動が伝わるので、振動手段の振動が操作手段と伝達手段とを介して駆動手段に伝わることを抑制することができるので、駆動手段に負荷がかかる状態となることを抑制することができる。これにより、駆動手段の耐久性を向上させることができる。

【0619】

また、操作手段を操作する遊技者の手に振動が伝わることを抑制できるので、操作時に、振動に驚いた遊技者が操作を止めてしまうことを防止することができる。

【0620】

なお、受け手段としては、例えば、遊技機の框体の部分の内、遊技球が供給される上皿付近の部分や、ガラス枠の縁部分など、遊技中に遊技者が、意識せずに手を触れる可能性がある部分や、操作手段を部分的に囲う収容部分等が例示される。

【0621】

＜カムと軸とのワンタッチ取り付け。取り付け部分で形状変形（弾性変形）可能＞

遊技者が操作する操作手段を有する操作デバイスにおいて、その操作デバイスは、前記操作手段が第 1 位置と、その第 1 位置と異なる第 2 位置との間を移動可能に構成され、前記操作手段を駆動させる駆動力を発生させる駆動手段と、その駆動手段の駆動力を前記操作手段に伝達する伝達手段と、を備え、前記伝達手段は、過負荷により弾性変形する変形部を備えることを特徴とする遊技機 G 1。

【0622】

パチンコ機等の遊技機において、遊技者が操作可能な操作手段と、その操作手段を駆動する駆動力を発生させる駆動手段と、その駆動手段から操作手段へ駆動力を伝達させる伝達手段と、を備える遊技機がある（例えば、特開 2 0 1 4 - 1 4 4 2 1 8 号公報を参照）。しかし、上述した従来の遊技機では、操作手段を遊技者が把持固定した場合に、駆動手段が操作手段を駆動させる駆動力を発生させると、伝達手段と操作手段との連結部分や、伝達手段と駆動手段との連結部分に負荷が蓄積され、これらの連結部分が破損する恐れがあるという問題点があった。

【0623】

これに対し、遊技機 G 1 によれば、操作デバイスに過負荷がかけられた場合、伝達手段の変形部が弾性変形することにより、操作手段と伝達手段との連結部分や、駆動手段と伝達手段との連結部分に与えられる負荷を緩和することができる。

【0624】

遊技機 G 1 において、前記伝達手段が、回転可能に支持されるカム部材を備え、前記変形部が、前記カム部材の回転軸との連結部分を構成し、前記変形部の弾性により、回転軸への固定力が生じることを特徴とする遊技機 G 2。

【0625】

遊技機 G 2 によれば、変形部が、伝達手段の回転軸に対するカム部材の弾性変形を担う部分としての役割と、回転軸に対するカム部材の支持力を発生する部分としての役割と、を備える。そのため、機能の兼用により、伝達部材の構成を簡素化することができる。例えば、e リングなどの個別の固定部材を省略できる。

【0626】

遊技機 G 2 において、前記カム部材は、回転軸と平行に凸設される凸設部を備え、その凸設部と前記操作手段とが連結され、前記変形部の弾性変形は、前記カム部材に対して前記回転軸が傾倒する態様とされることを特徴とする遊技機 G 3。

【0627】

ここで、伝達手段の弾性変形は、例えば、凸設部をカム部材の周方向に沿って変位させることによって行うことができる。しかし、この場合、カム部材と凸設部とを 1 部材で構成することが困難となり、部材個数が増加する恐れがある。

【0628】

これに対し、遊技機 G 3 によれば、遊技機 G 2 の奏する効果に加え、変形部の弾性変形は、カム部材に対して回転軸が傾倒する態様とされるので、凸設部をカム部材に対してスライド移動させる場合に比較して、カム部材を単一部材から容易に構成でき、部材の簡素化をすることができる。

【0629】

遊技機 G 3 において、前記変形部の弾性変形の抵抗が、前記カム部材を、前記回転軸と前記凸設部とを結ぶ直線を軸に回転させる第 1 回転方向に比較して、前記回転軸と前記凸設部とを結ぶ直線と前記回転軸の延設方向との両方に対して直角な直線を軸に回転させる第 2 回転方向の方が、変形抵抗が大きくなることを特徴とする遊技機 G 4。

【0630】

遊技機 G 4 によれば、遊技機 G 3 の奏する効果に加え、変形部の変形抵抗を、方向ごとに異ならせることによって、回転軸方向視において、変形部が弾性変形した後の状態の方が、弾性変形する前の状態に比較して、凸設部の凸設先端をカム部材の周方向に沿った方向へ変位させることができる。これにより、カム部材の凸設部が移動しようとする方向に沿って凸設部を変位させることができるので、変形部の弾性変形により、凸設部と操作手段との間に生じる負荷を緩和することができる。

【0631】

遊技機 G 3 又は G 4 において、前記カム部材の回転軸と平行な方向に沿って所定距離だけ離間配置される摩擦部材を備え、前記変形部が弾性変形することにより、前記カム部材が姿勢変化し、前記カム部材と前記摩擦部材とが当接することを特徴とする遊技機 G 5。

【0632】

遊技機 G 5 によれば、遊技機 G 3 又は G 4 の奏する効果に加え、操作手段に過負荷が与えられると、変形部が弾性変形することにより、カム部材が姿勢変化され、カム部材と摩擦部材とが当接するので、カム部材自体の動作抵抗を増加させることができ、これにより、カム部材と操作手段との連結部分にかけられる負荷を低減することができる。

【0633】

遊技機 G 3 から G 5 のいずれかにおいて、前記カム部材の少なくとも一部が軸に対して傾斜変位することを検出する検出手段を備えることを特徴とする遊技機 G 6。

【0634】

ここで、操作デバイスに過負荷が与えられ、駆動手段が動作しているのに操作手段が動作していない状況において、例えば、駆動手段の駆動により予想される変位と、操作手段の実際の変位とのずれを根拠として過負荷が生じていることを検出する場合、過負荷の発生を検出するまでに、駆動手段を所定期間駆動させる必要がある。この期間は、変位のずれを検出する検出手段の配置間隔が小さい程、短くできるが、検出手段の配置間隔を小さくする程、検出手段の構成が複雑になり、高価になってしまう。そのため、安価に、尚かつ、過負荷の発生を早期に検出する構成とすることが困難であるという問題点があった。

【0635】

これに対し、遊技機 G 6 によれば、遊技機 G 3 から G 5 のいずれかの奏する効果に加え、検出手段が、カム部材の少なくとも一部が軸に対して傾斜変位したか否かを検出することで、検出手段の追加個数を抑えながら、駆動手段を所定期間駆動させる必要なく、検出手段がカム部材の少なくとも一部を検出すると同時に過負荷が生じていると判定することができる。これにより、過負荷の発生時に、駆動手段にかけられる負荷を低減することができる。

【0636】

遊技機 A 1 から A 8 , B 1 から B 3 , C 1 から C 3 , D 1 から D 6 , E 1 から E 4 , F 1 から F 6 , G 1 から G 6 のいずれかにおいて、前記遊技機はスロットマシンであることを特徴とする遊技機 Z 1。中でも、スロットマシンの基本構成としては、「複数の識別情報からなる識別情報列を動的表示した後に識別情報を確定表示する可変表示手段を備え、始動用操作手段（例えば操作レバー）の操作に起因して識別情報の動的表示が開始され、停止用操作手段（ストップボタン）の操作に起因して、或いは、所定時間経過することに

10

20

30

40

50

より、識別情報の動的表示が停止され、その停止時の確定識別情報が特定識別情報であることを必要条件として、遊技者に有利な特別遊技状態を発生させる特別遊技状態発生手段とを備えた遊技機」となる。この場合、遊技媒体はコイン、メダル等が代表例として挙げられる。

【0637】

遊技機A1からA8，B1からB3，C1からC3，D1からD6，E1からE4，F1からF6，G1からG6のいずれかにおいて、前記遊技機はパチンコ遊技機であることを特徴とする遊技機Z2。中でも、パチンコ遊技機の基本構成としては操作ハンドルを備え、その操作ハンドルの操作に応じて球を所定の遊技領域へ発射し、球が遊技領域内の所定の位置に配設された作動口に入賞（又は作動口を通過）することを必要条件として、表示手段において動的表示されている識別情報が所定時間後に確定停止されるものが挙げられる。また、特別遊技状態の発生時には、遊技領域内の所定の位置に配設された可変入賞装置（特定入賞口）が所定の態様で開放されて球を入賞可能とし、その入賞個数に応じた有価価値（景品球のみならず、磁気カードへ書き込まれるデータ等も含む）が付与されるものが挙げられる。

【0638】

遊技機A1からA8，B1からB3，C1からC3，D1からD6，E1からE4，F1からF6，G1からG6のいずれかにおいて、前記遊技機はパチンコ遊技機とスロットマシンとを融合させたものであることを特徴とする遊技機Z3。中でも、融合させた遊技機の基本構成としては、「複数の識別情報からなる識別情報列を動的表示した後に識別情報を確定表示する可変表示手段を備え、始動用操作手段（例えば操作レバー）の操作に起因して識別情報の変動が開始され、停止用操作手段（例えばストップボタン）の操作に起因して、或いは、所定時間経過することにより、識別情報の動的表示が停止され、その停止時の確定識別情報が特定識別情報であることを必要条件として、遊技者に有利な特別遊技状態を発生させる特別遊技状態発生手段とを備え、遊技媒体として球を使用すると共に、前記識別情報の動的表示の開始に際しては所定数の球を必要とし、特別遊技状態の発生に際しては多くの球が払い出されるように構成されている遊技機」となる。

<その他>

パチンコ機などの遊技機において、遊技者が手動操作することで第1位置と第2位置との間を移動する操作部材を備える遊技機がある（例えば、特許文献1：特開2014-014571号公報）。

しかしながら、上述した従来の遊技機では、操作部材の動作に改良の余地があるという問題点があった。本技術的思想は、上記例示した問題点などを解決するためになされたものであり、操作部材の耐久性の良好な遊技機を提供することを目的とする。

<手段>

この目的を達成するために技術的思想1の遊技機は、遊技者が操作する操作手段を有する操作デバイスであって、その操作デバイスは、前記操作手段が第1位置と、その第1位置から遊技者が操作を行うことにより前記操作手段が到達する第2位置との間を移動可能に構成され、振動する振動部を有する振動手段と、前記振動部と当接可能に配置される受け手段と、を備える遊技機において、前記操作手段が前記第1位置に配置されると、前記振動部が前記受け手段に当接不能な離間状態となる一方で、前記操作手段が前記第2位置に配置されると、前記振動部が前記受け手段に当接可能な当接状態となる。

技術的思想2の遊技機は、技術的思想1記載の遊技機において、前記振動手段は、前記離間状態において、前記操作手段が前記第2位置に配置された場合に占める占有領域に張り出して配置され、前記操作手段が前記第2位置へ移動することにより、前記振動手段が前記占有領域から出されることにより、前記当接状態へ変化する。

技術的思想3の遊技機は、技術的思想1又は2に記載の遊技機において、前記振動手段が、バネ弾性を有する支持手段を介して前記受け手段に支持される。

<効果>

技術的思想1記載の遊技機によれば、操作デバイスの動作を良好にすることができる。

技術的思想 2 記載の遊技機によれば、技術的思想 1 記載の遊技機の奏する効果に加え、操作手段と振動手段との関係によって操作デバイスの動作を良好にすることができる。
技術的思想 3 記載の遊技機によれば、技術的思想 1 又は 2 に記載の遊技機の奏する効果に加え、振動手段の支持方法を工夫することによって操作デバイスの動作を良好にすることができる。

【符号の説明】

【0639】

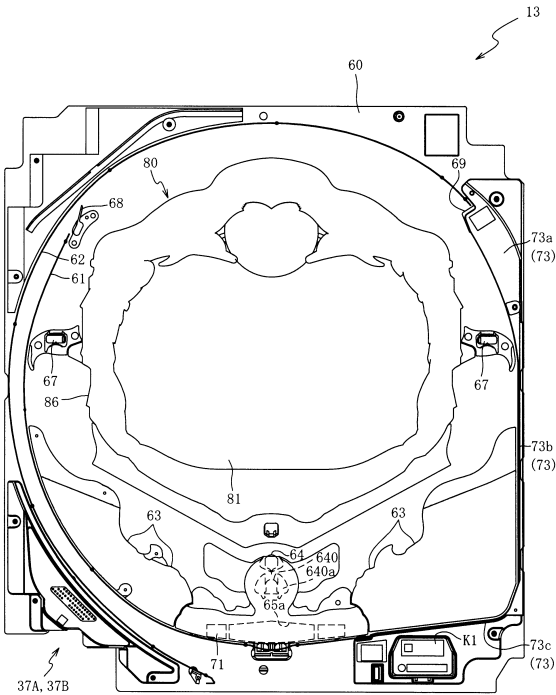
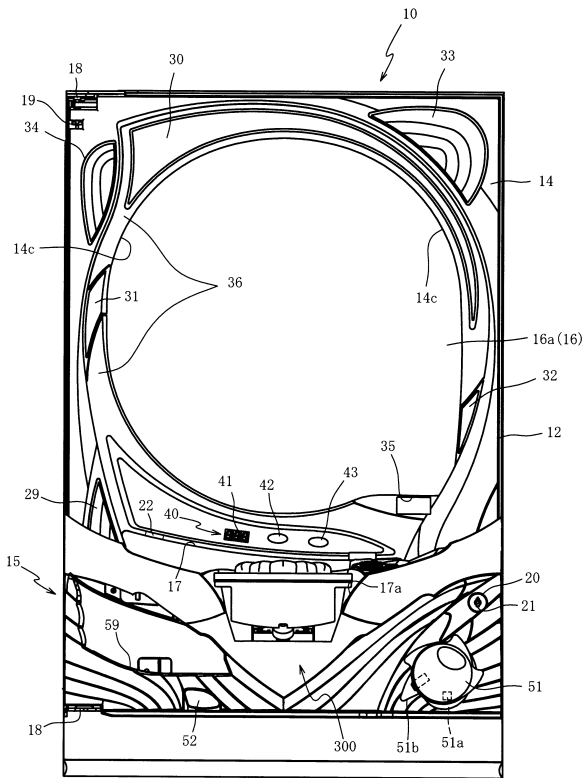
10	パチンコ機（遊技機）	
81	第 3 図柄表示装置（表示手段）	
300、2300、3300、4300、5300、6300、7300	操作デバイス	10
310、2310、3310、4310	傾倒装置（傾倒手段、操作手段）	
311gL、3311gL	左側検出片（連打判別手段の一部、位置差検出手段の一部、移動向き判断手段の一部）	
311gR	右側検出片（連打判別手段の一部、終端検出手段の一部、位置差検出手段の一部、移動向き判断手段の一部）	
312a1	操作面（操作手段の一部）	
314	軸部（軸棒）	
315	ねじりバネ（付勢手段）	
324L	左側検出センサ（連打判別手段の一部、位置差検出手段の一部、移動向き判断手段の一部）	20
324R	右側検出センサ（連打判別手段の一部、終端検出手段の一部、位置差検出手段の一部、移動向き判断手段の一部）	
340、5340、6340	駆動装置（駆動手段、第 1 駆動手段）	
341	本体部材（摩擦部材の一部）	
341f	LED 装置（発光手段）	
343	伝達軸棒（伝達手段の一部）	
343a	円柱部材（伝達手段の一部）	
343b	伝達ギア（駆動手段の一部、解除手段の一部）	
343b2	クラッチ部（係合歯）	30
343c	可動クラッチ（伝達手段の一部、解除手段の一部）	
343c2	クラッチ部（係合歯）	
343d	コイルバネ（付勢手段）	
344、6344、7344	円板カム（伝達手段の一部、終端手段の一部、解除負荷手段の一部）	
344c	係合リブ（解除負荷手段の一部）	
344d	連結ピン（凸設部）	
345	アーム部材（伝達手段の一部、終端手段の一部）	
346、2346、7346	解除部材（維持手段の一部、第 1 手段の一部）	40
347、7347	回転爪部材（維持手段の一部、第 1 手段の一部）	
352	ボイスコイルモータ（第 2 駆動手段、反発手段）	
2347	回転板部材（維持手段の一部）	
2348	スライド爪部材（維持手段の一部）	
4321d	上側検出センサ（検出センサ）	
4321e	下側検出センサ（検出センサ）	
5320	下枠部材（支持枠の一部）	
5344	円板カム（伝達手段の一部、終端手段の一部、解除負荷手段の一部、カム部材）	
5400	振動装置（振動手段、反発手段）	50

5 4 1 1	駆動モータ
5 4 1 2	錘部材（振動部、反発手段の一部）
5 4 2 0	柔軟部材（支持手段、反発手段の一部）
5 4 3 0	収容部材（受け手段、反発手段の一部、支持枠の一部）
6 3 4 4 L 1、6 3 4 4 R 1	円板部材（第 1 回転部材）
6 3 4 4 L 2、6 3 4 4 R 2	リング部材（第 2 回転部材）
7 3 4 4 L 1、7 3 4 4 R 1	円板部材（伝達手段の一部、終端手段の一部）
7 3 4 4 L 3、7 3 4 4 R 3	係合部材（解除負荷手段）
E 1	報知装置（検出手段）
S 5 2	終端領域（占有領域）
P 1 a	変形部（変形部）

【図面】

【図 1】

【図 2】



10

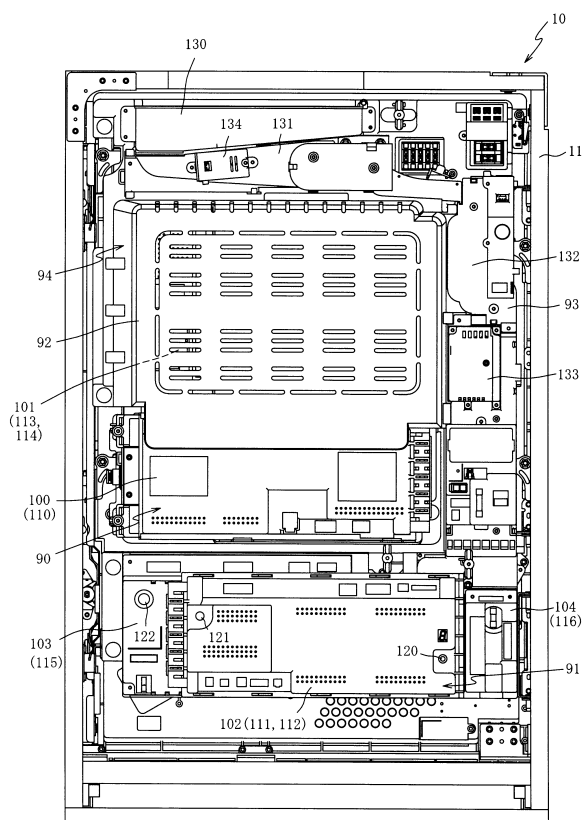
20

30

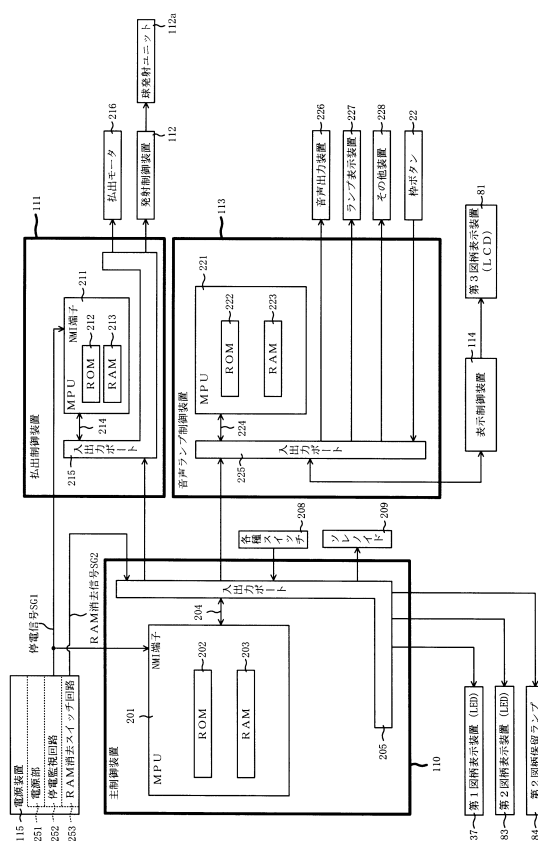
40

50

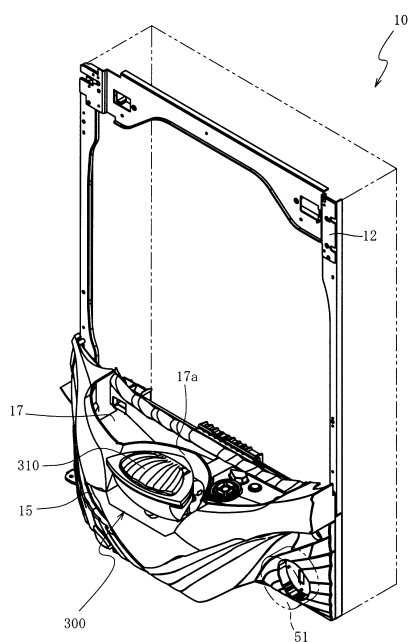
【圖 3】



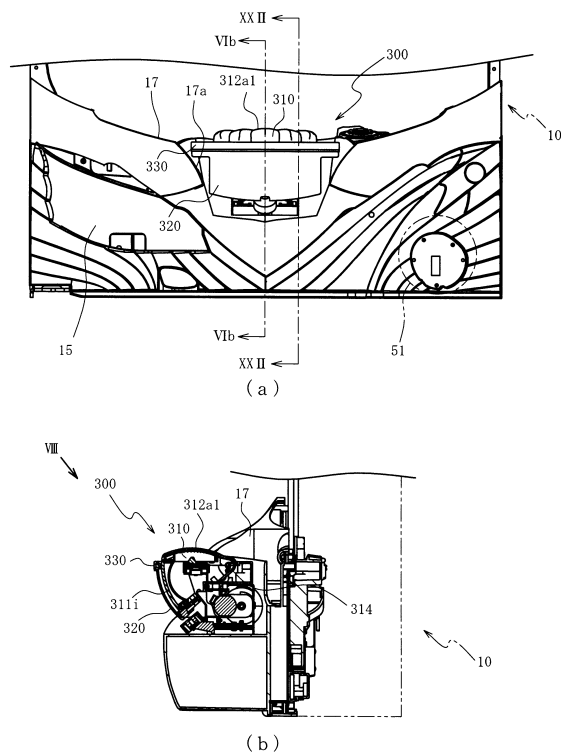
【図 4】



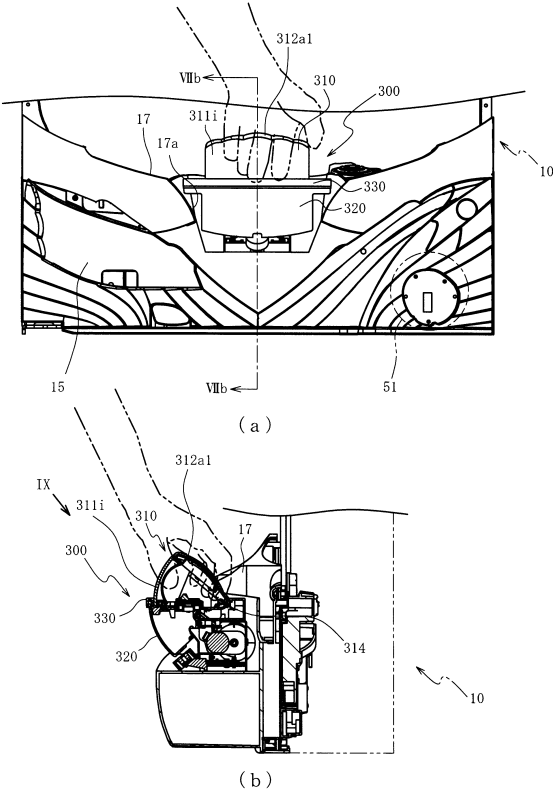
【図 5】



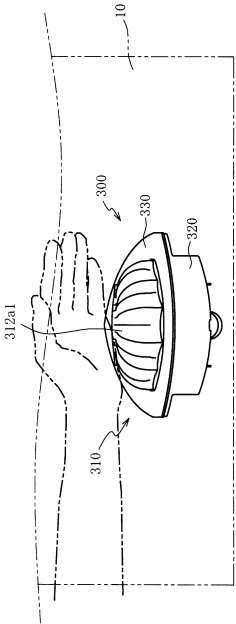
【図 6】



【図 7】



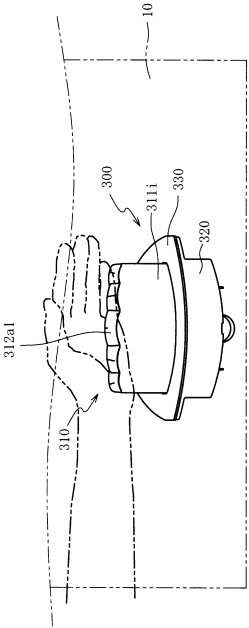
【図 8】



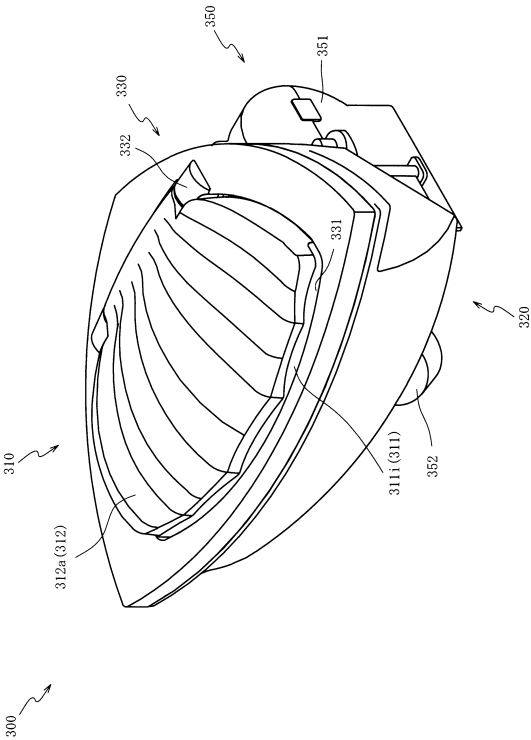
10

20

【図 9】



【図 10】

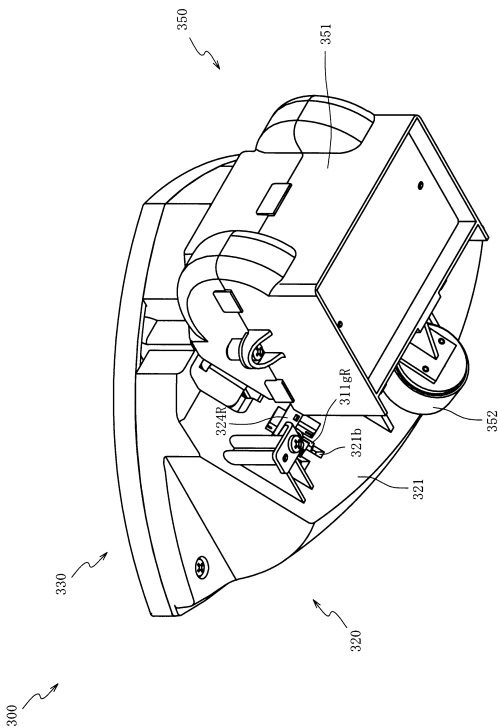


30

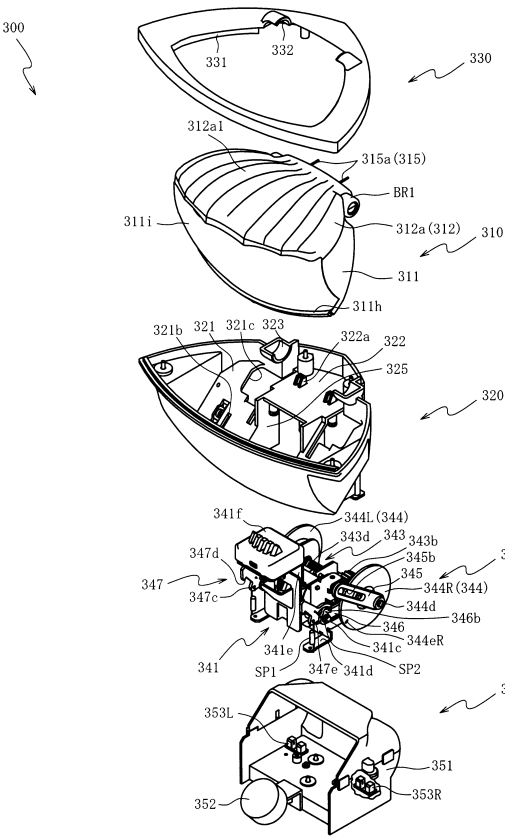
40

50

【図 1 1】



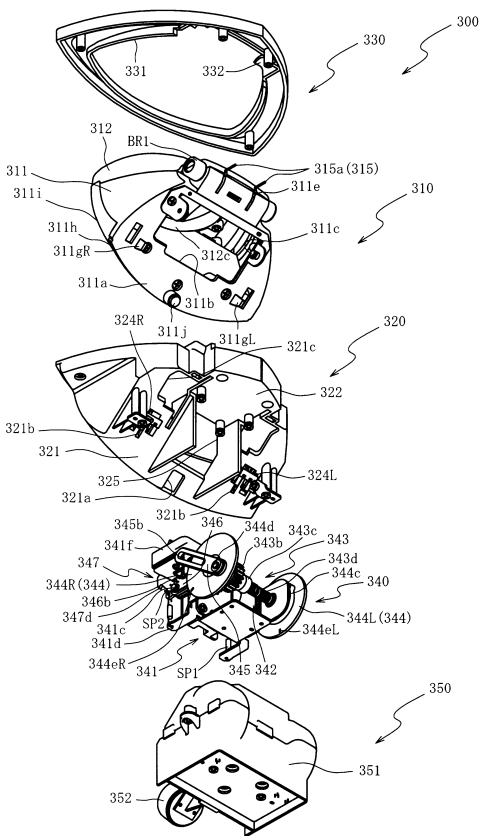
【図 1 2】



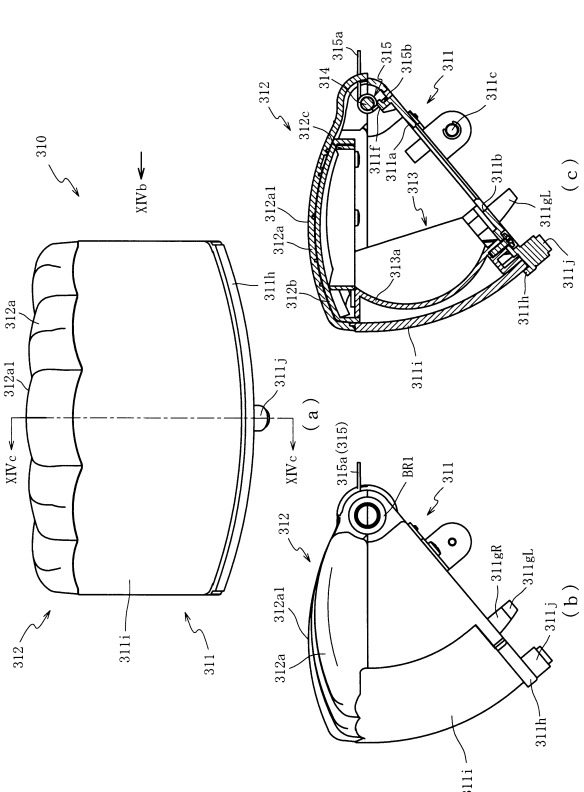
10

20

【図 1 3】



【図 1 4】

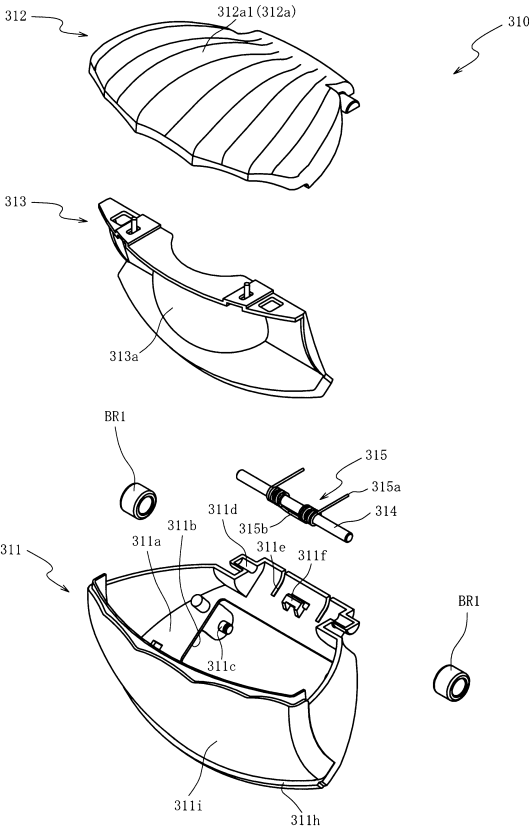


30

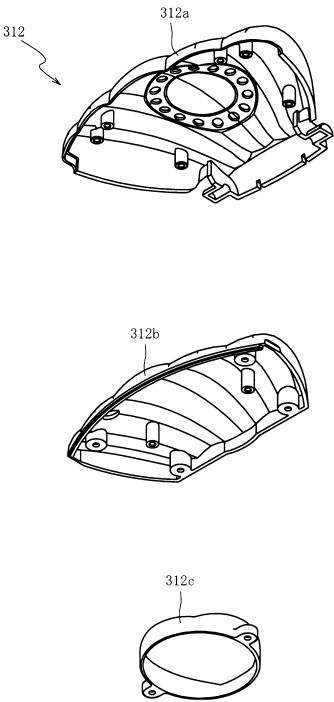
40

50

【図 15】



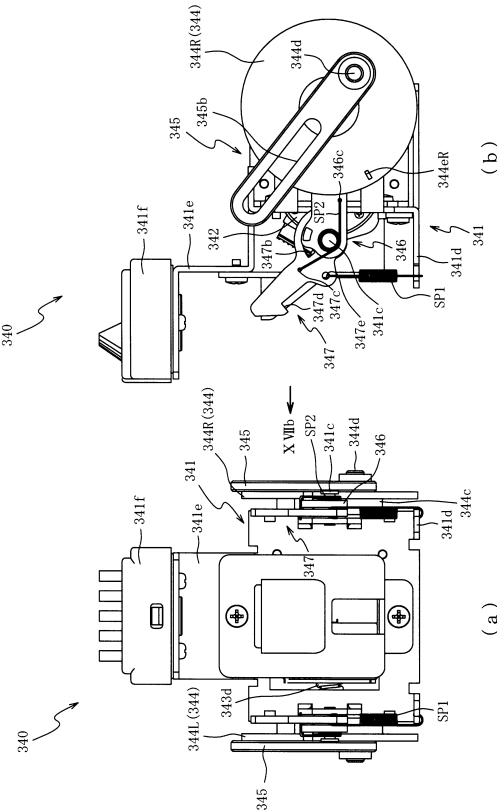
【図 16】



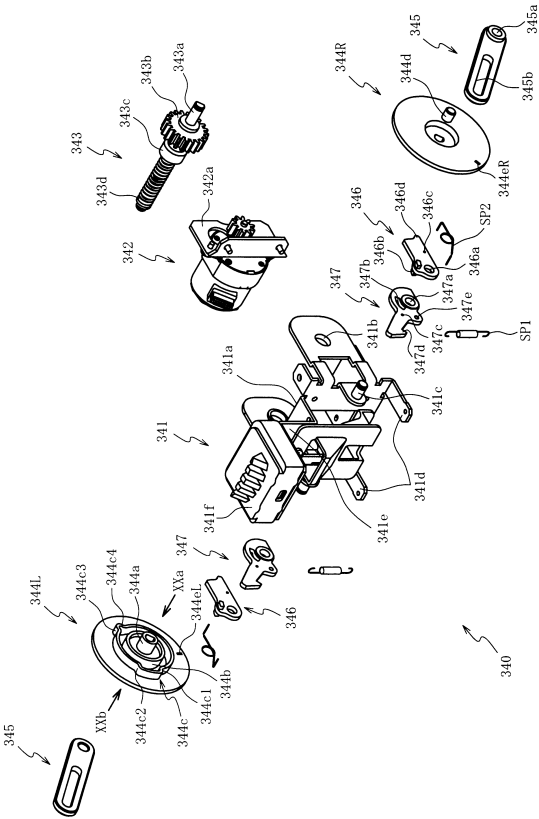
10

20

【図 17】



【図 18】

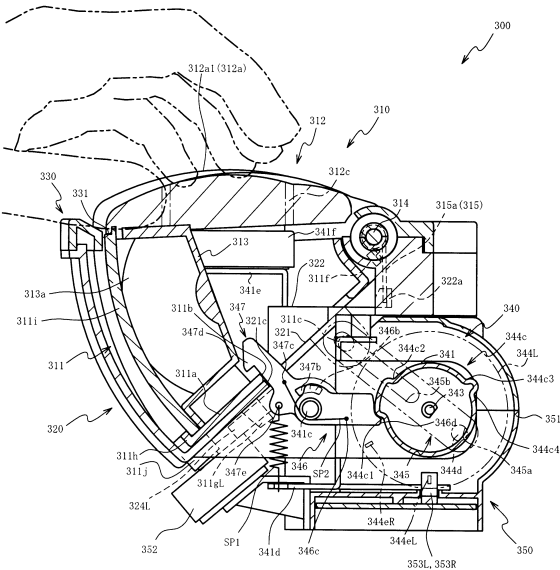


30

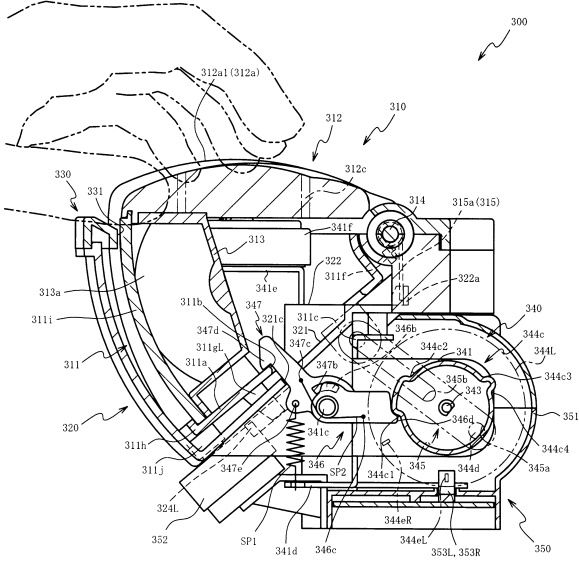
40

50

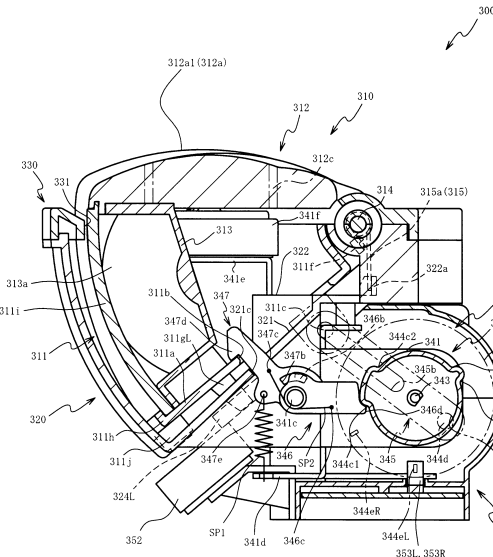
【図 2 3】



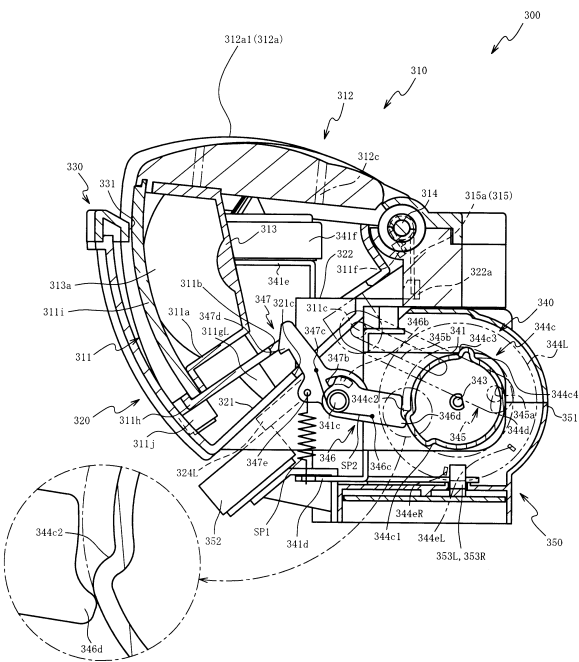
【図 2 4】



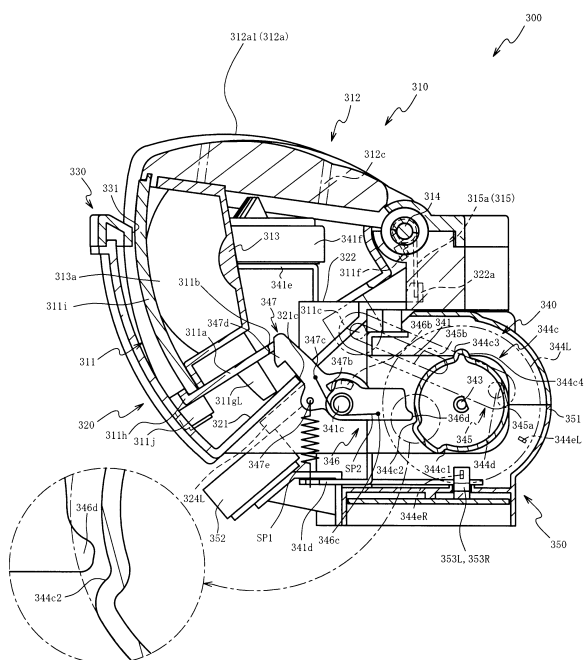
【図 2 5】



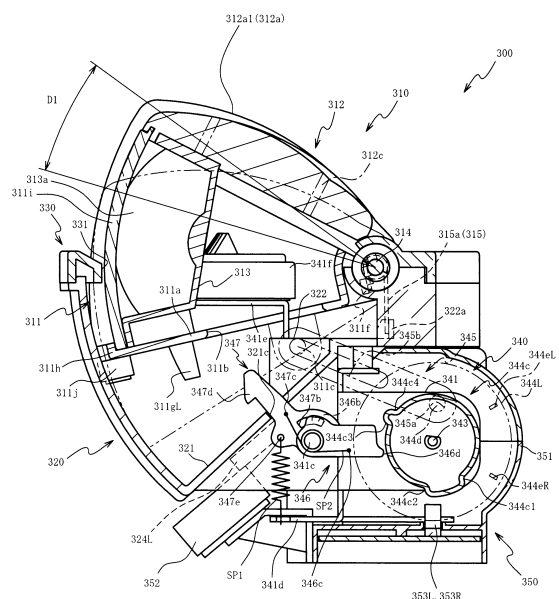
【図 2 6】



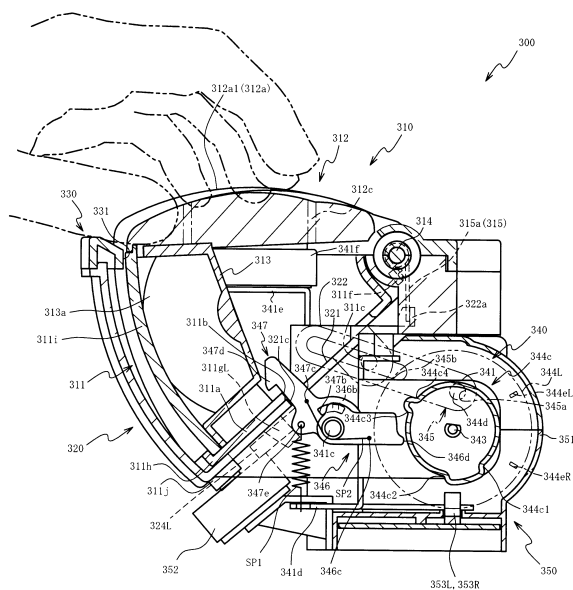
【圖 27】



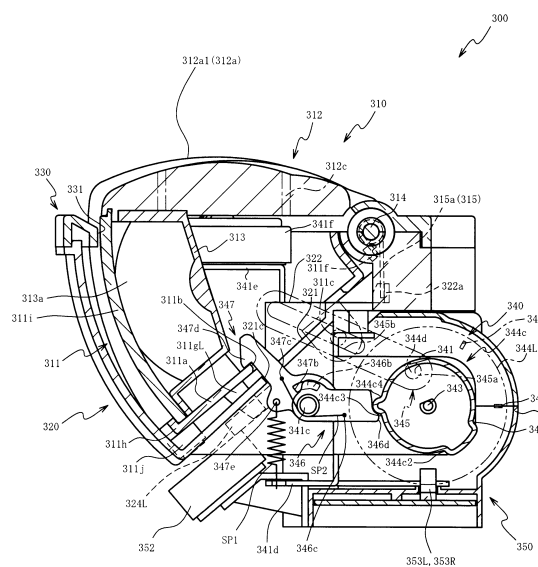
【図 28】



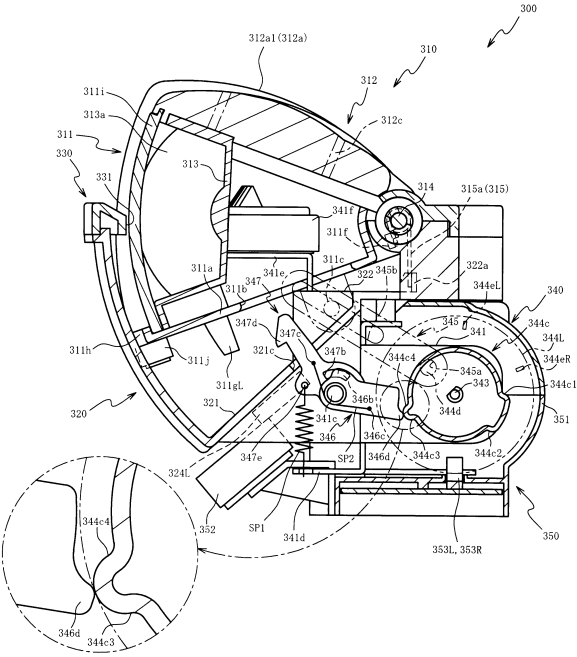
【図 29】



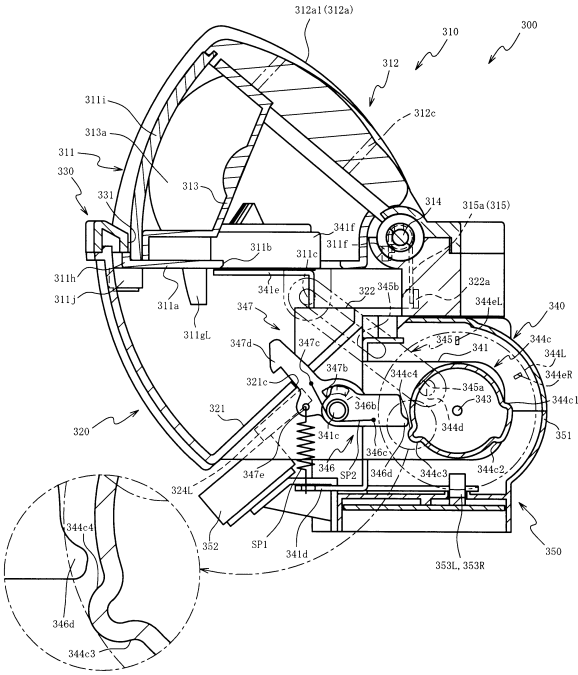
【図 30】



【図 3 1】



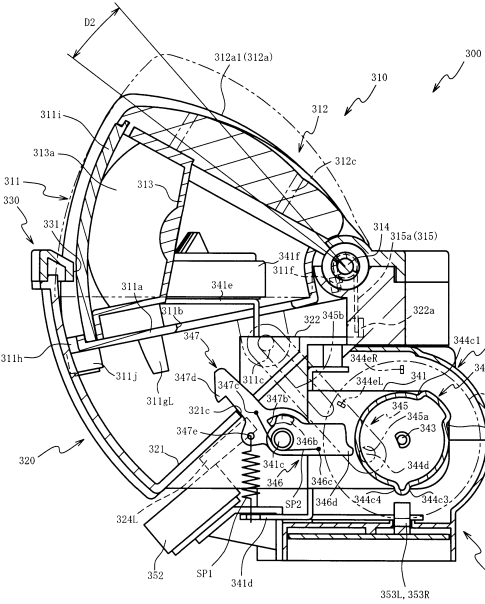
【図 3 2】



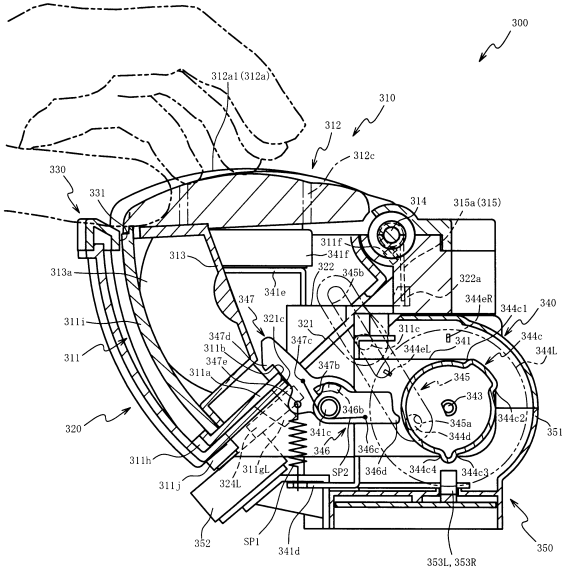
10

20

【図 3 3】



【図 3 4】

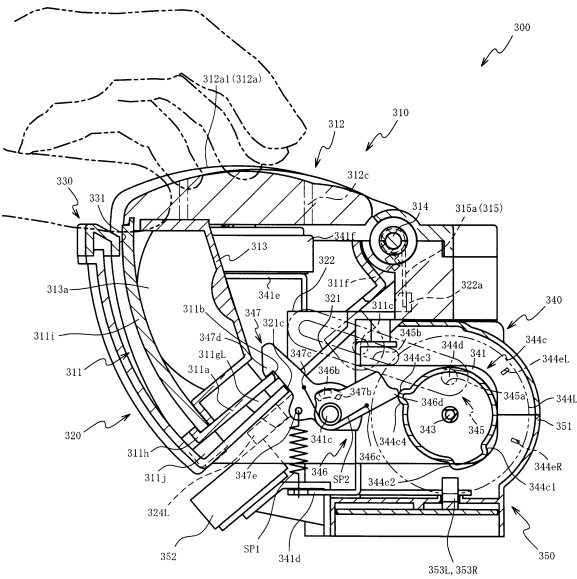


30

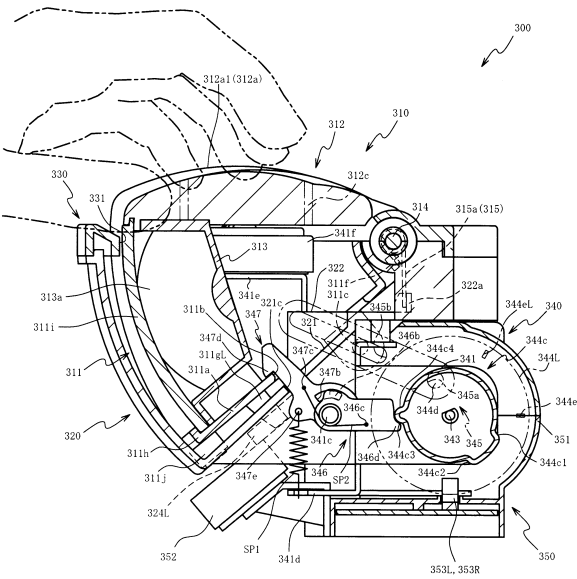
40

50

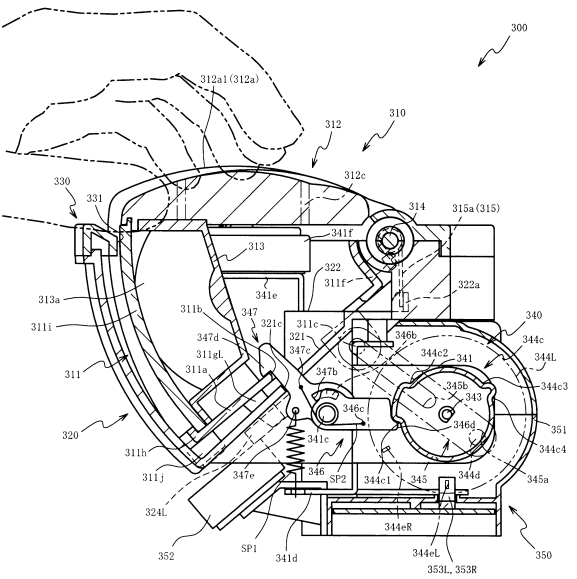
【図 3 5】



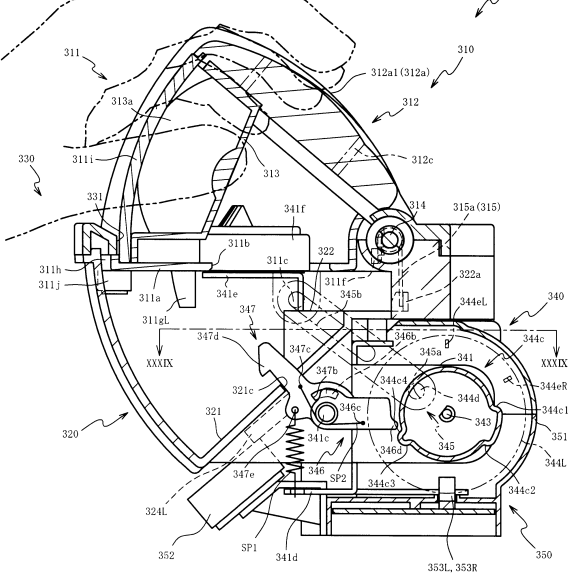
【図 3 6】



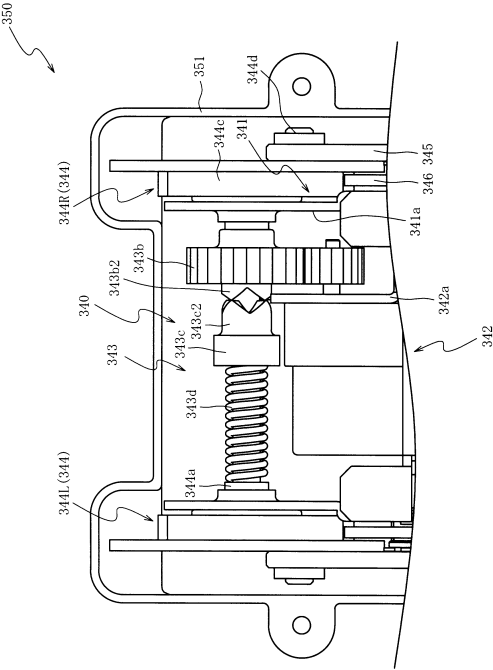
【図 3 7】



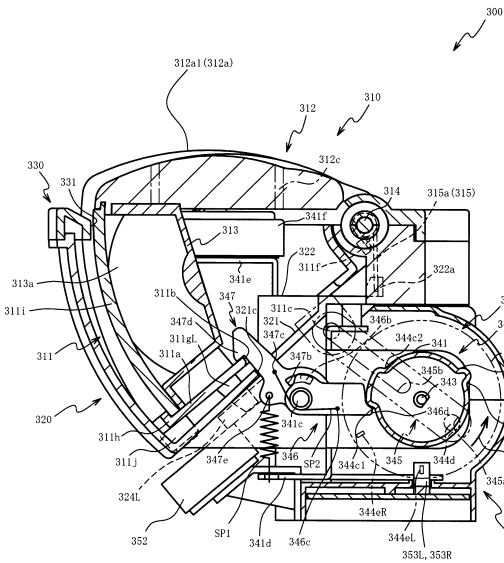
【図 3 8】



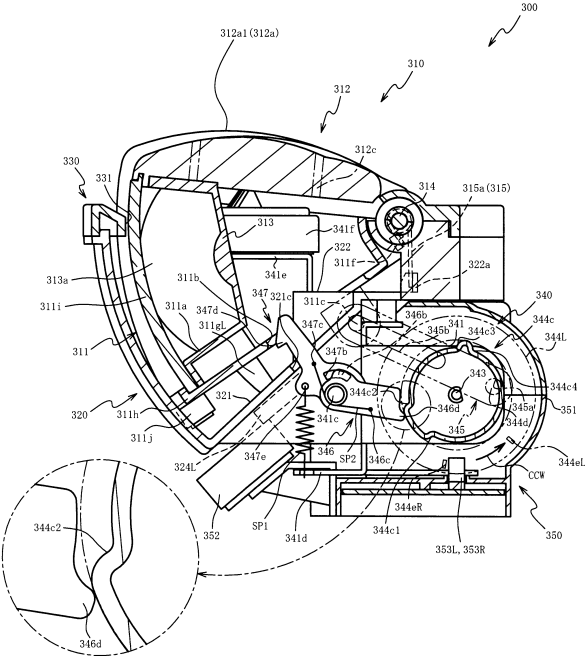
【図 3 9】



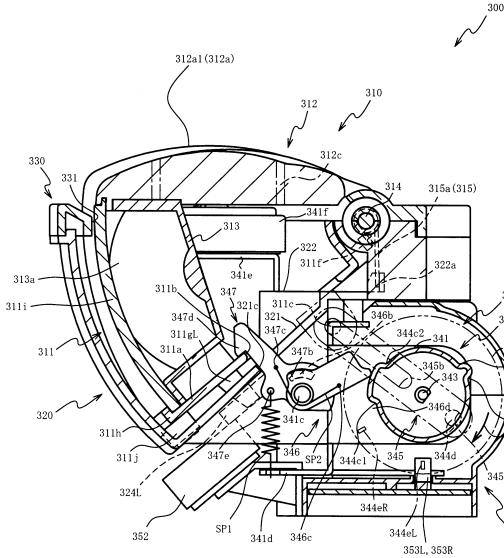
【図 4 0】



【図 4 1】



【図 4 2】



10

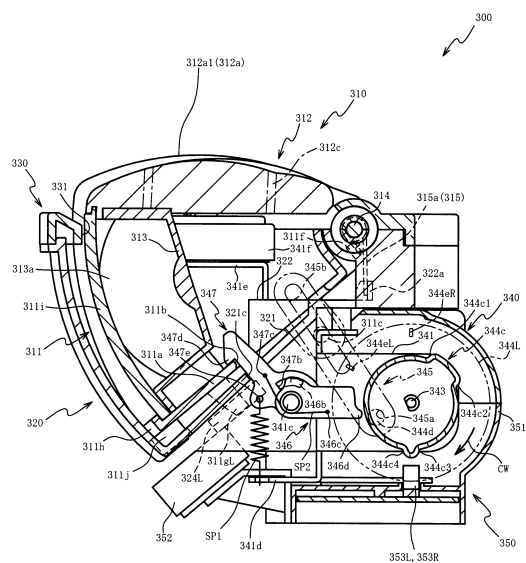
20

30

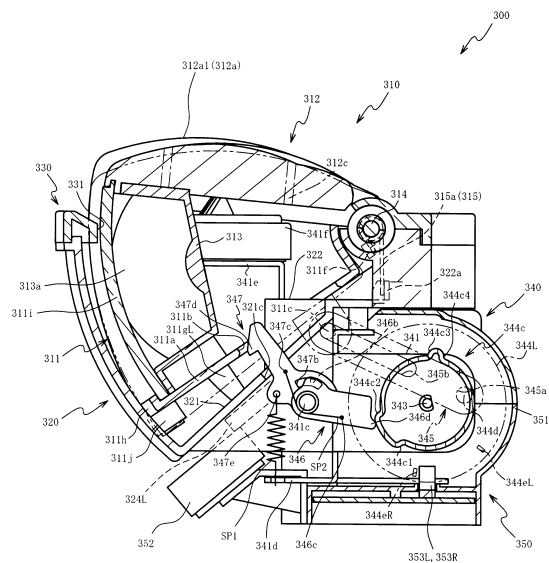
40

50

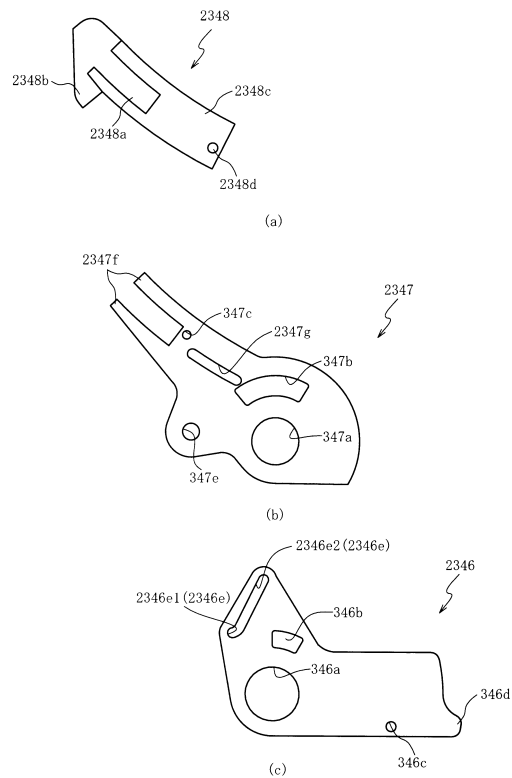
【図 4 3】



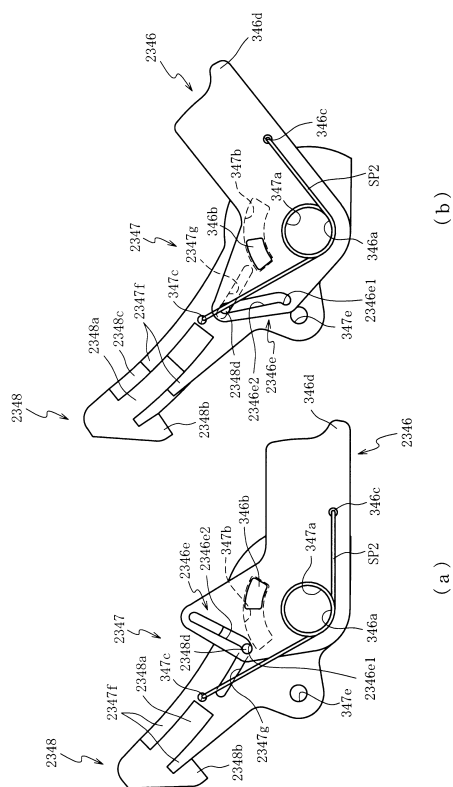
【圖 4 4】



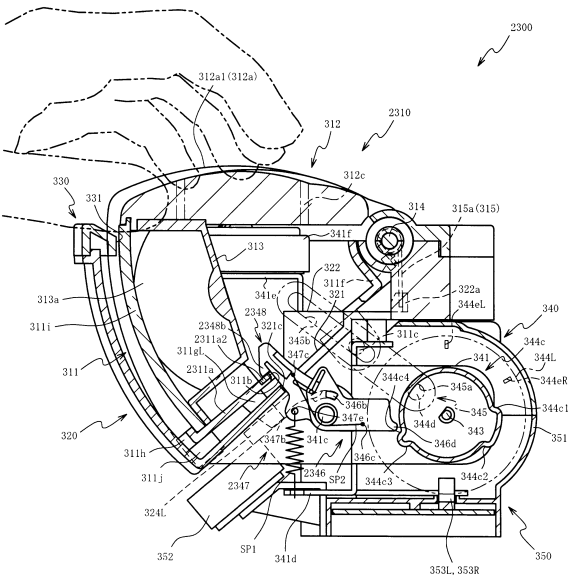
【図 4 5】



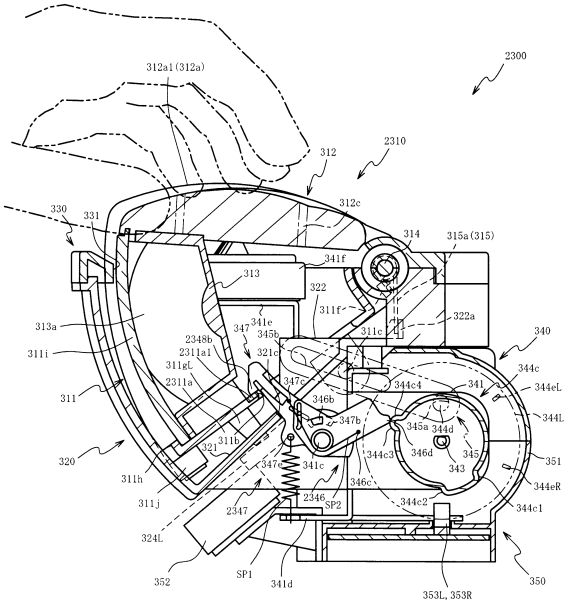
【図 4 6】



【図 4 7】



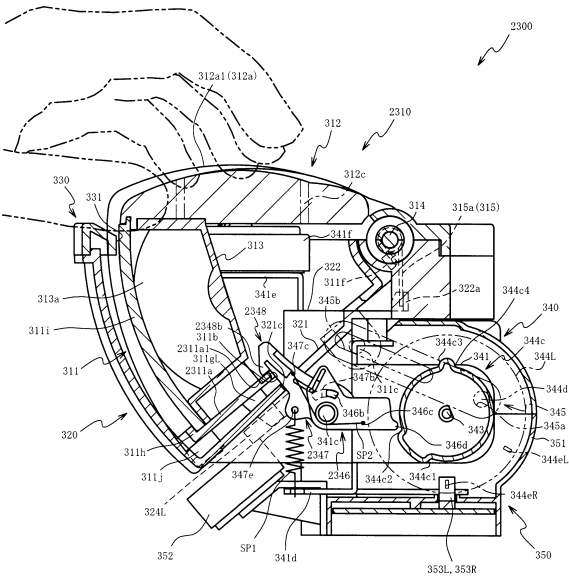
【図 4 8】



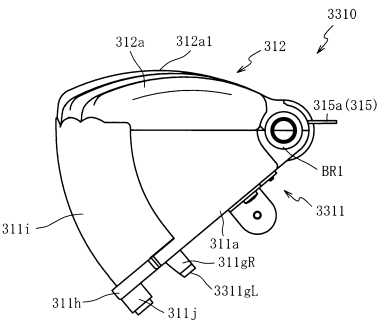
10

20

【図 4 9】



【図 5 0】

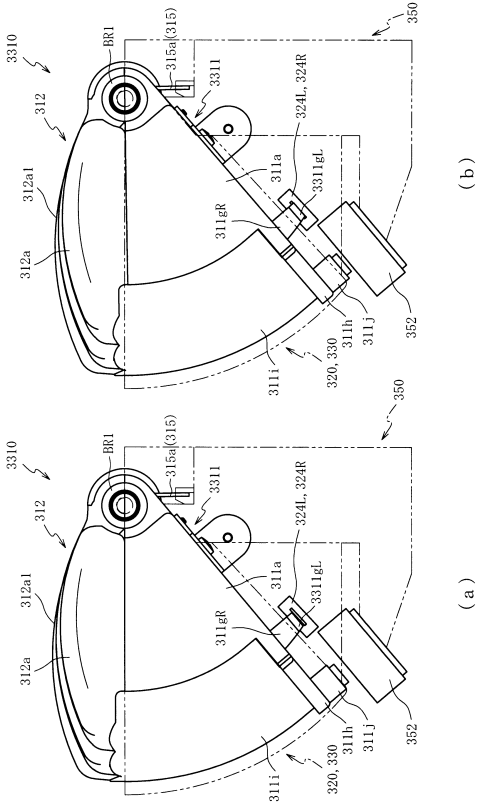


30

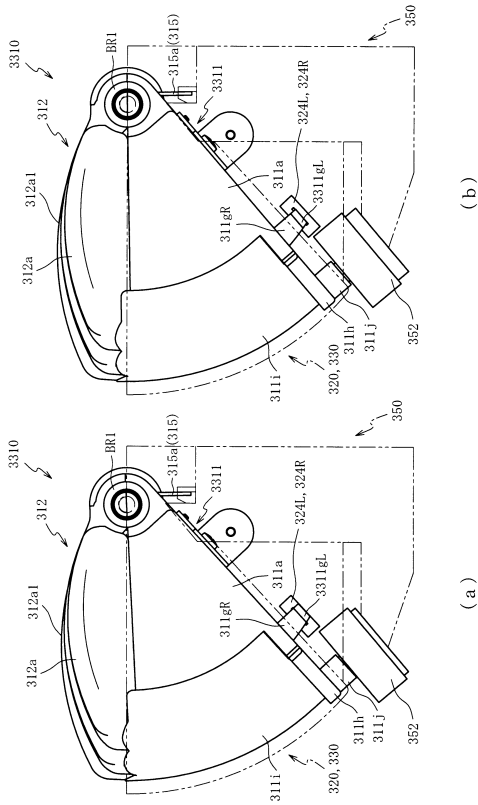
40

50

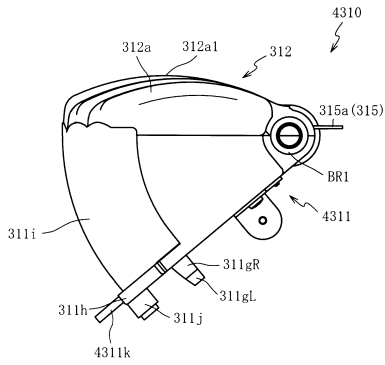
【図 5 1】



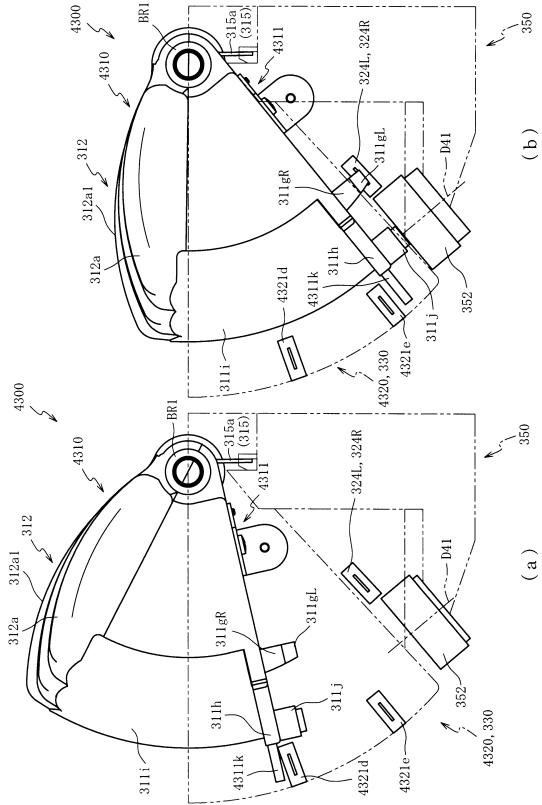
【図 5 2】



【図 5 3】



【図 5 4】



10

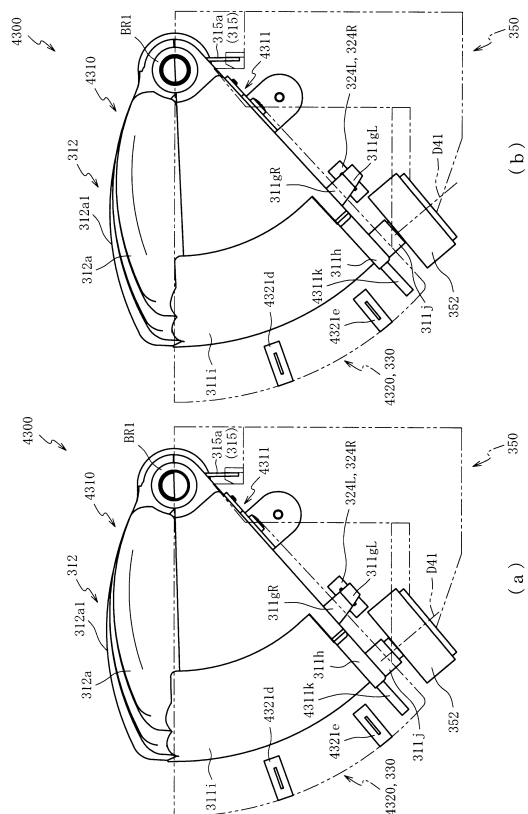
20

30

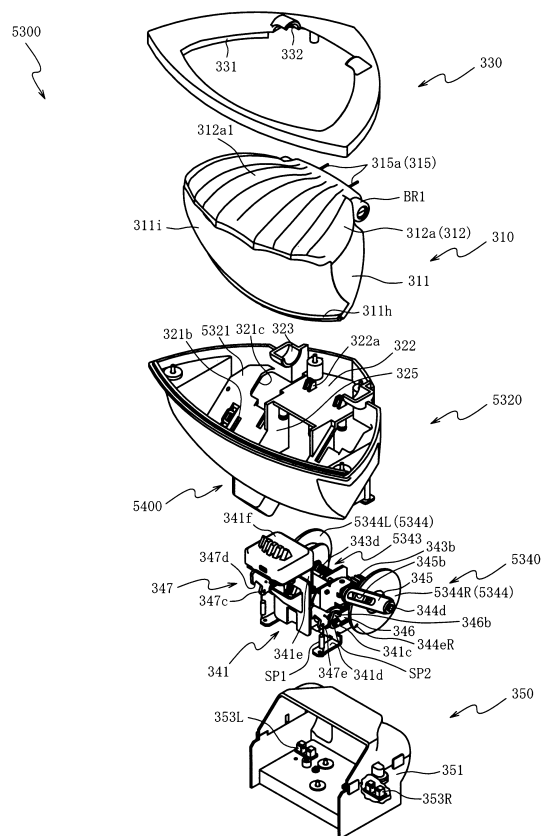
40

50

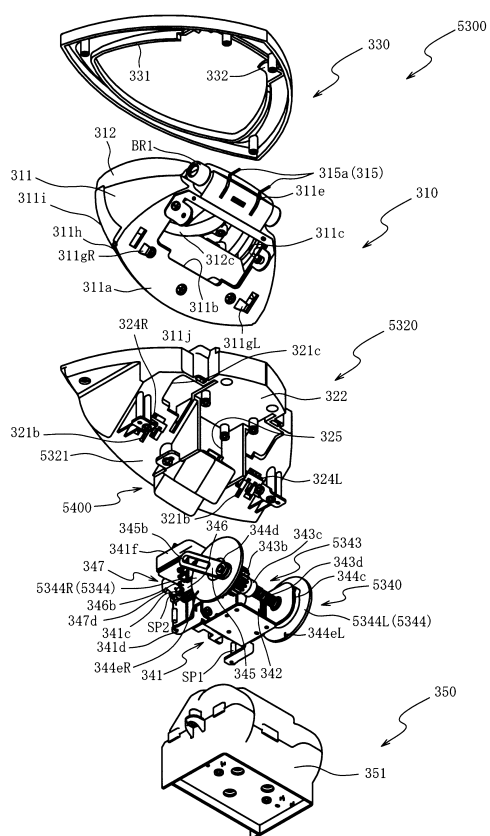
【図 5 5】



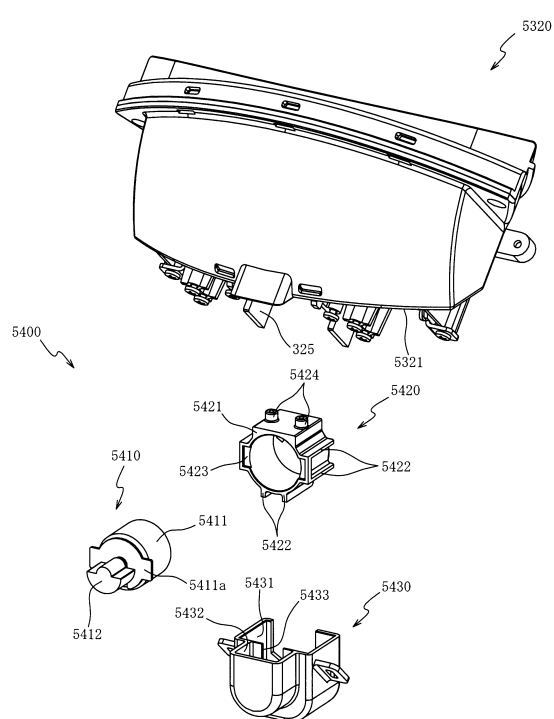
【圖 5 6】



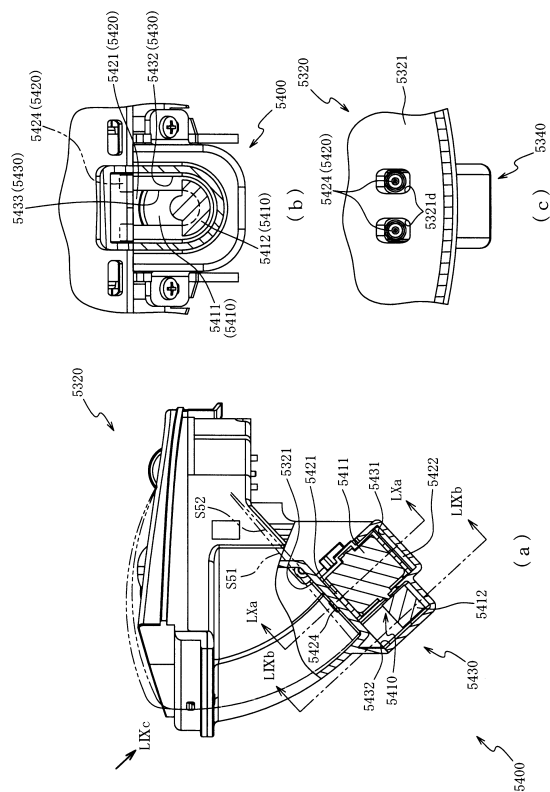
【図 5 7】



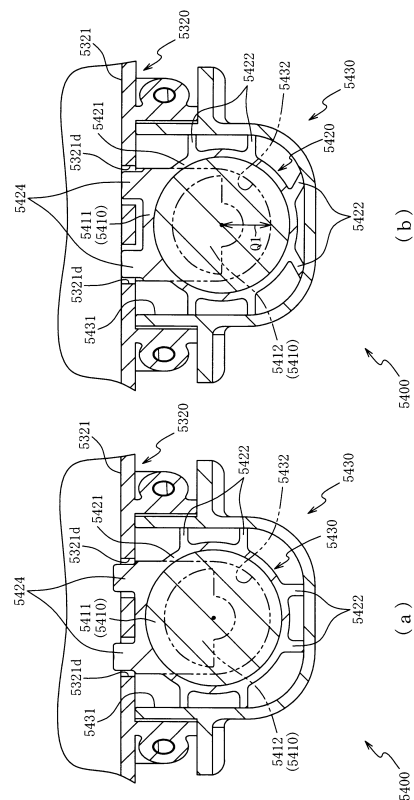
【図 5 8】



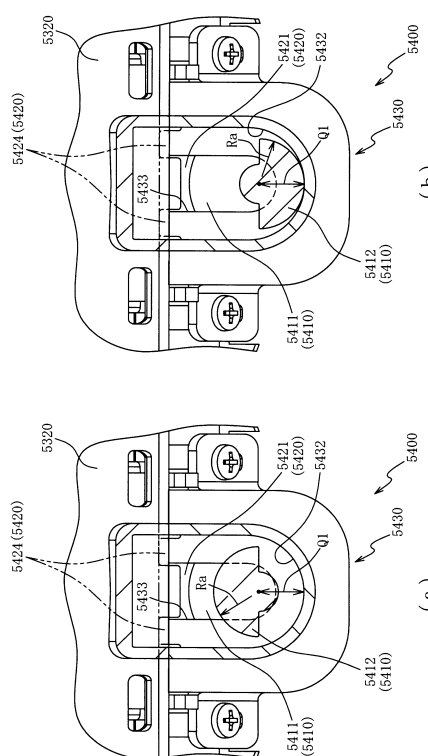
【図 5 9】



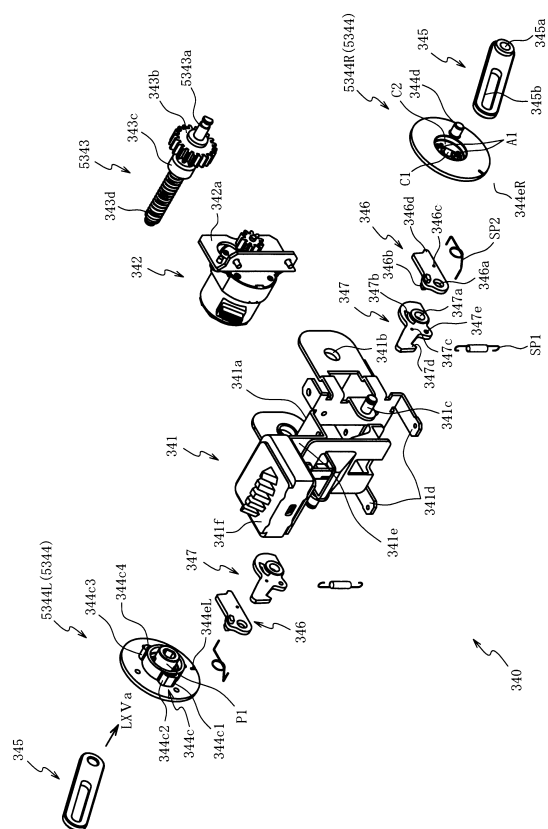
【図 60】



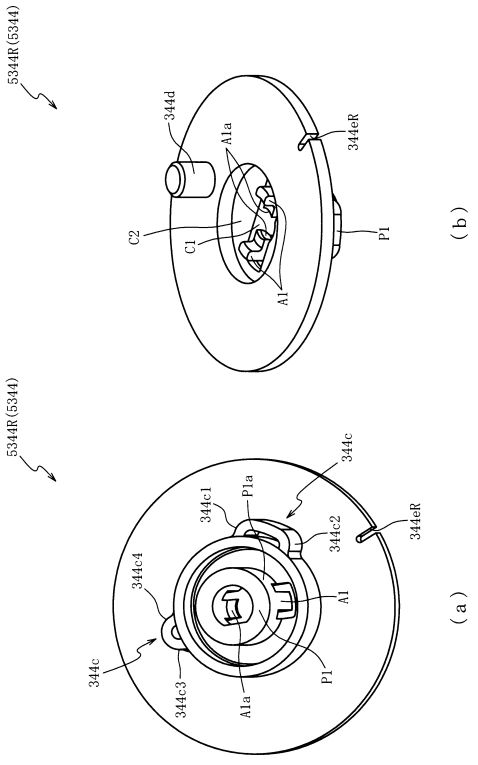
【図 6 1】



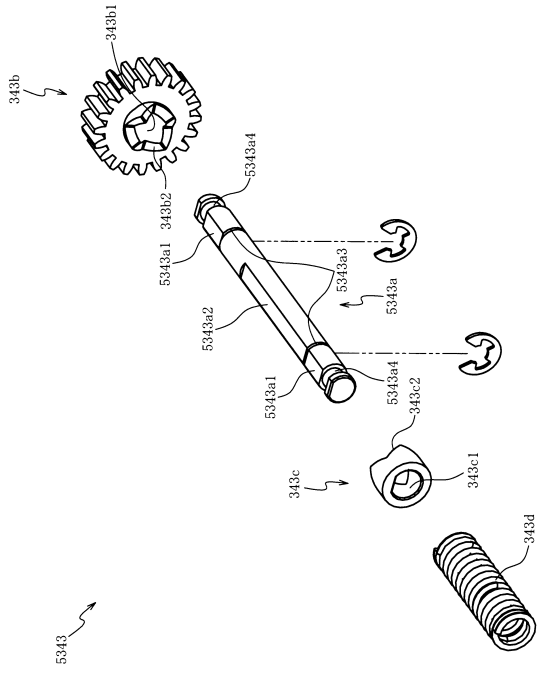
【図 6 2】



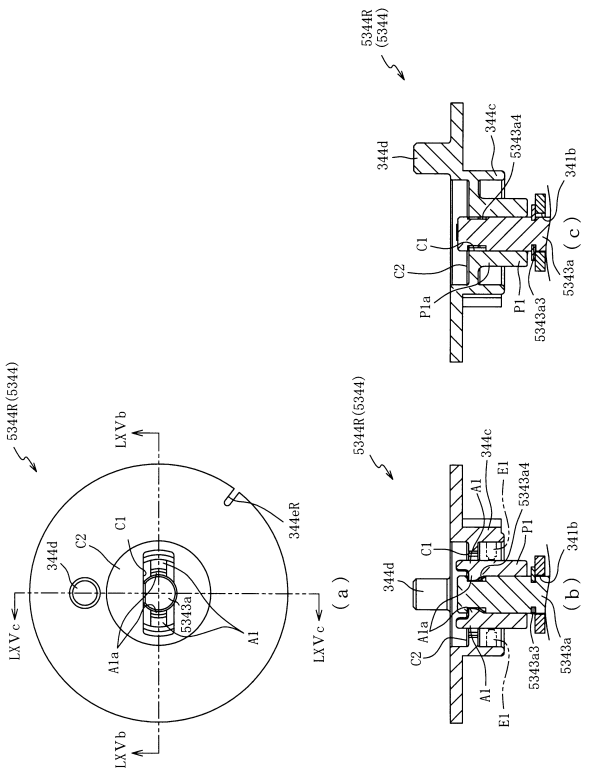
【図 6 3】



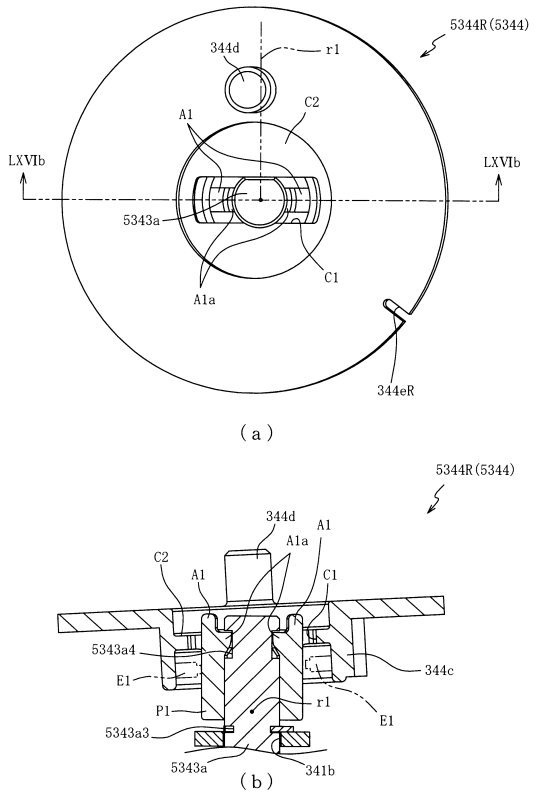
【図 6 4】



【図 6 5】



【図 6 6】



10

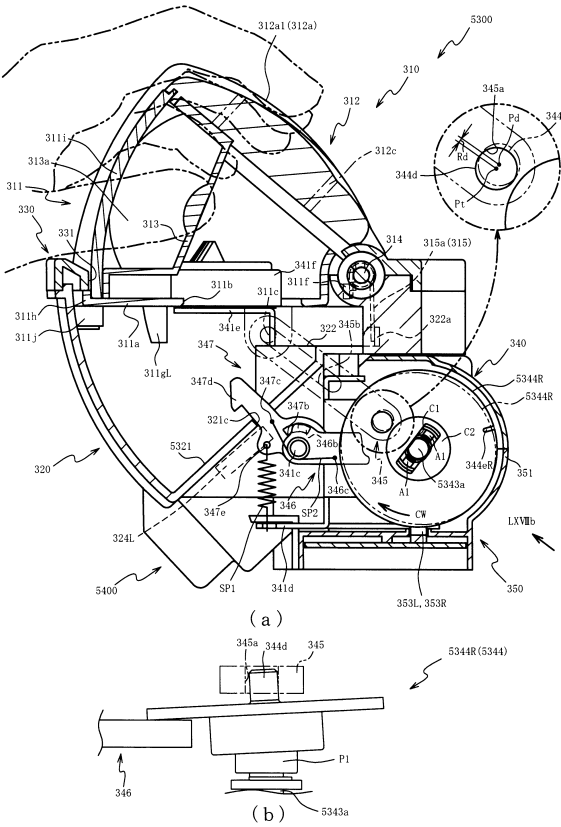
20

30

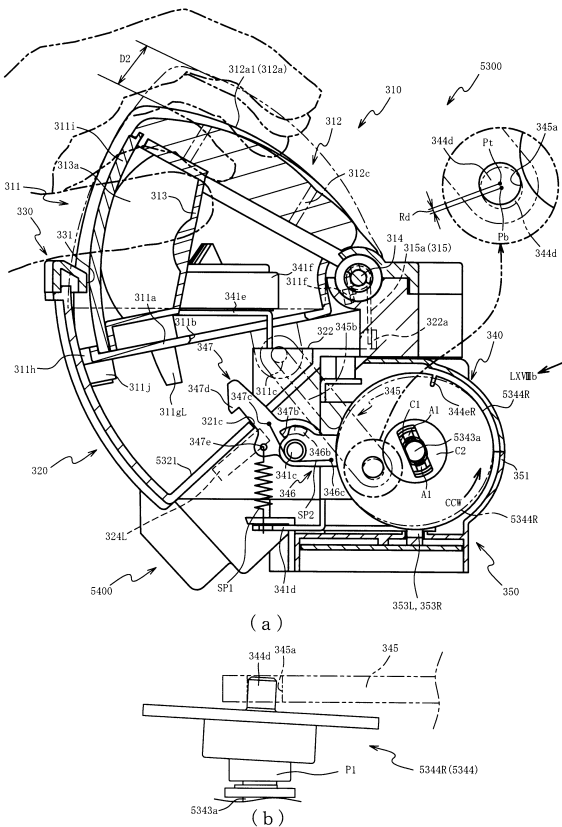
40

50

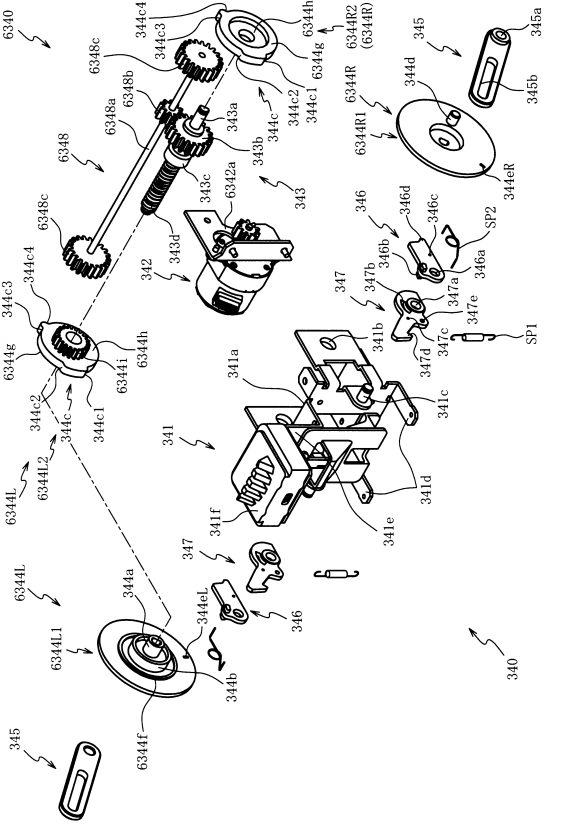
【図 6 7】



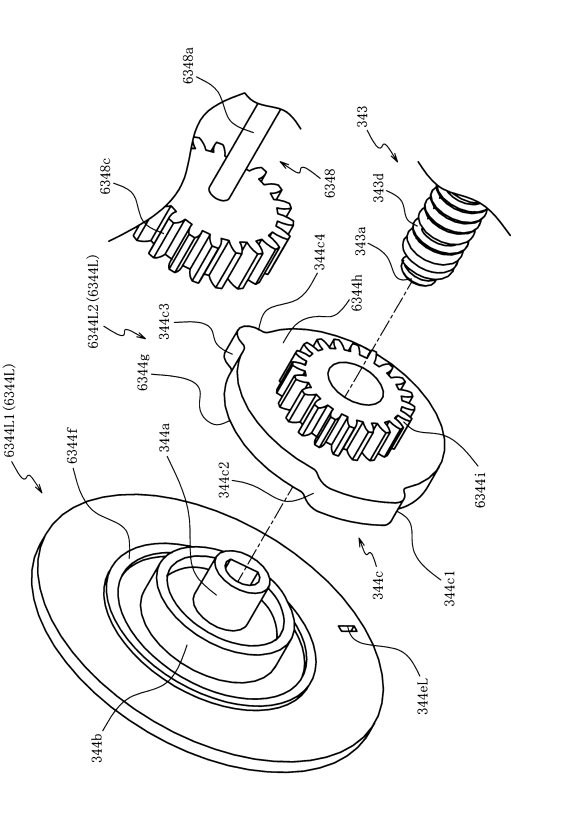
【図 6 8】



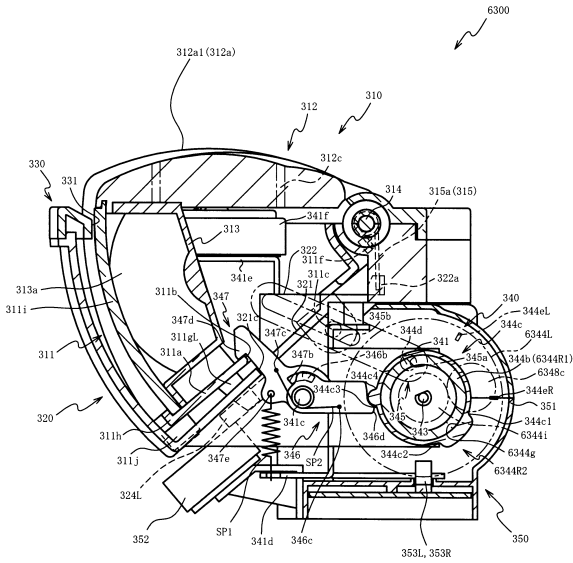
【図 6 9】



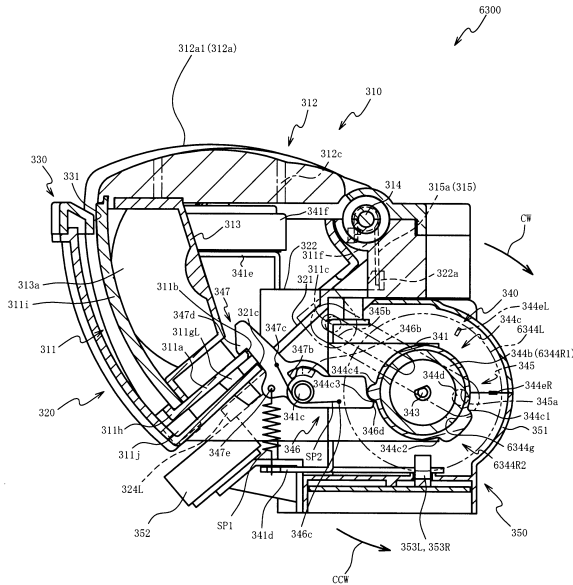
【図 7 0】



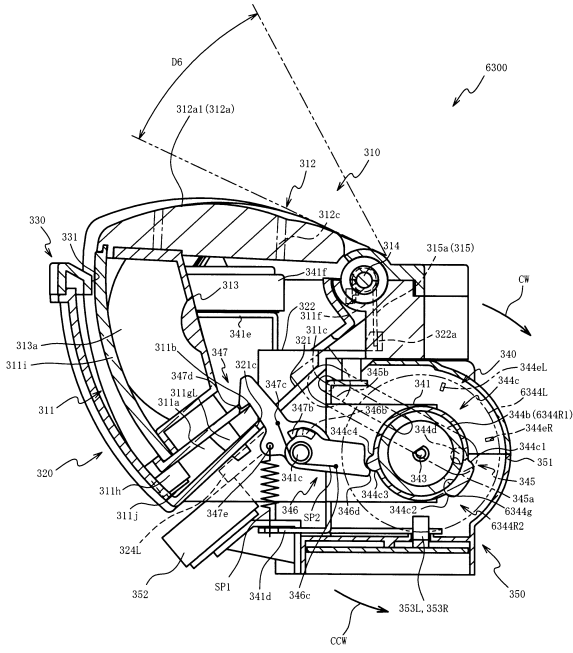
【図 7 1】



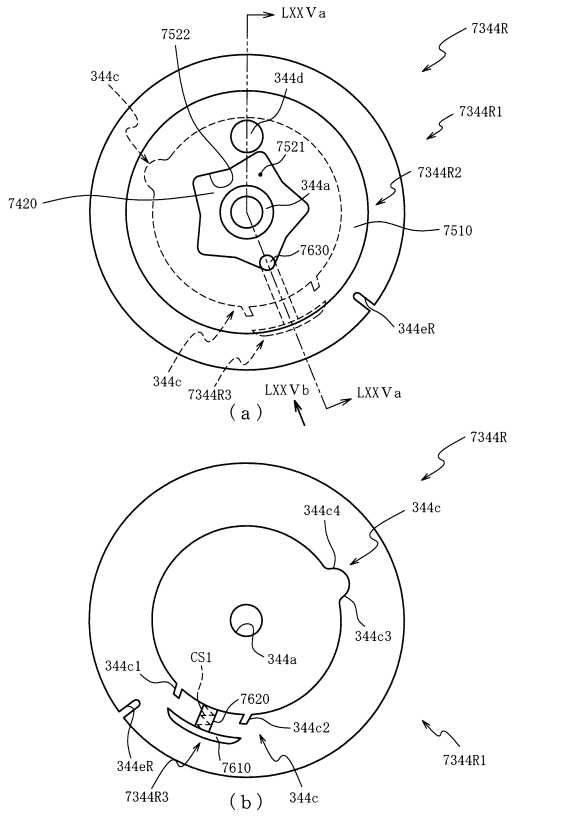
【図 7 2】



【図 7 3】



【図 7 4】



10

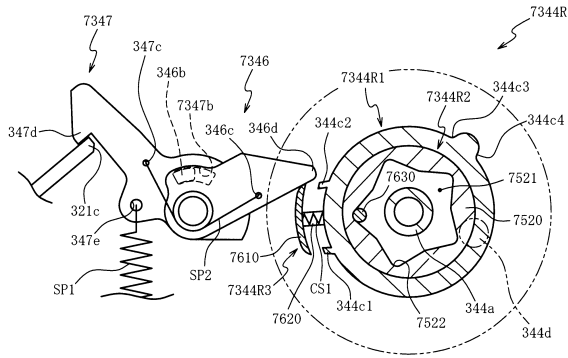
20

30

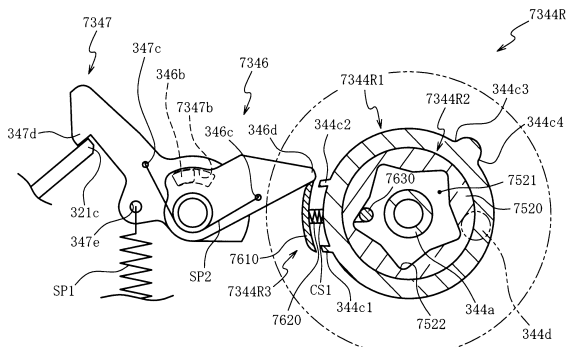
40

50

【図 79】

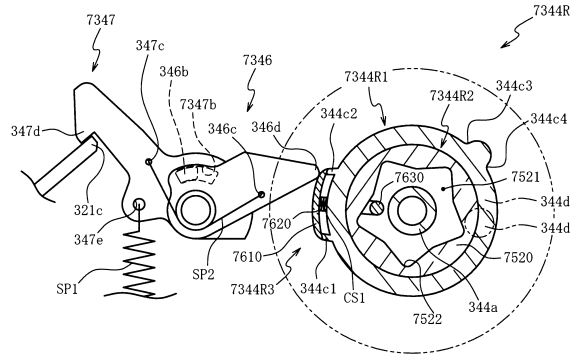


(a)

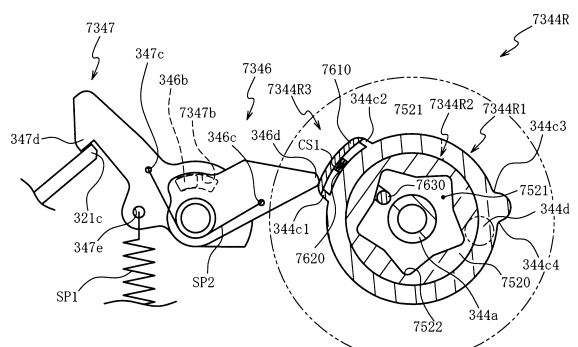


(b)

【図 80】

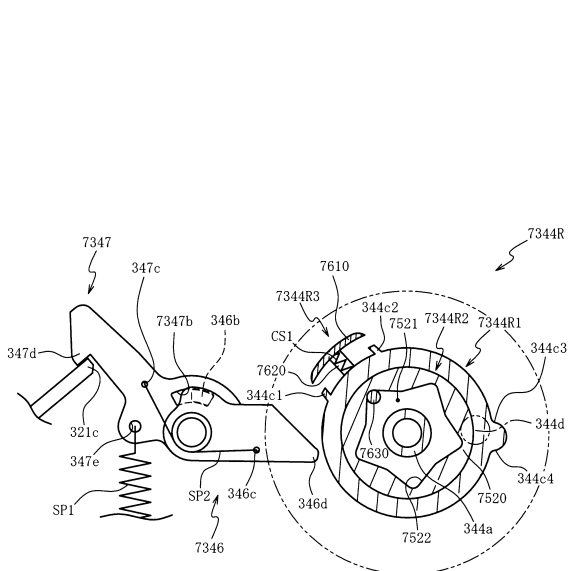


(a)

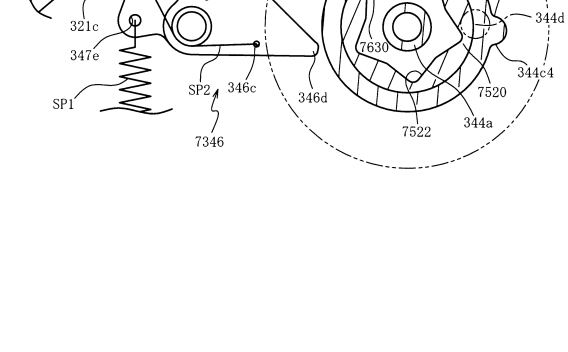


(b)

【図 81】

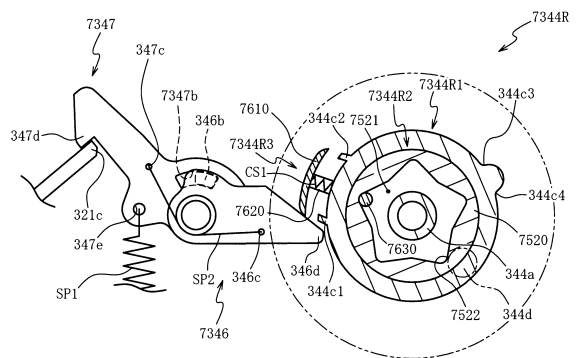


(a)

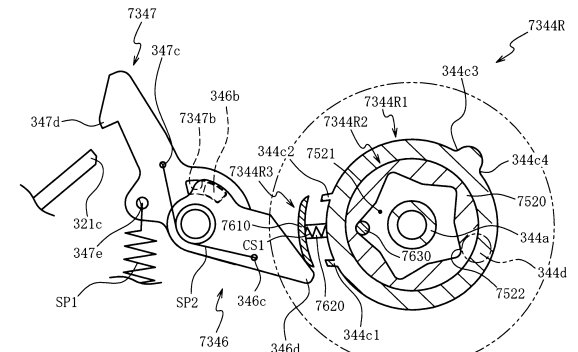


(b)

【図 82】



(a)



(b)

10

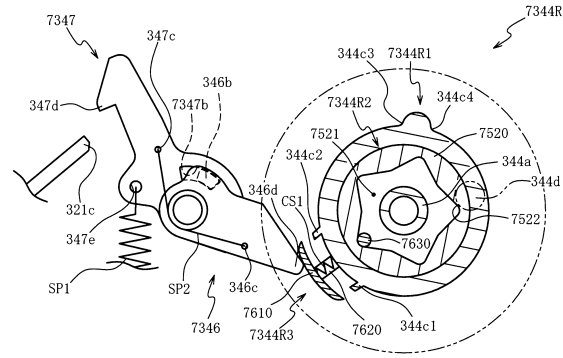
20

30

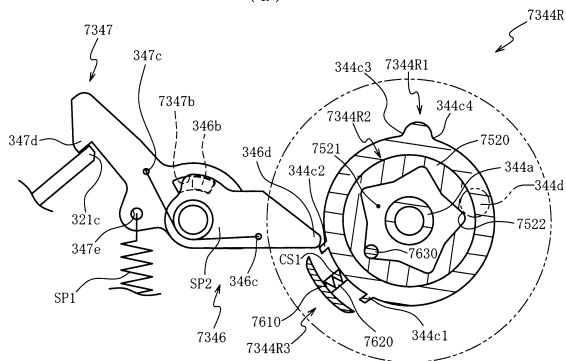
40

50

【図 8 3】

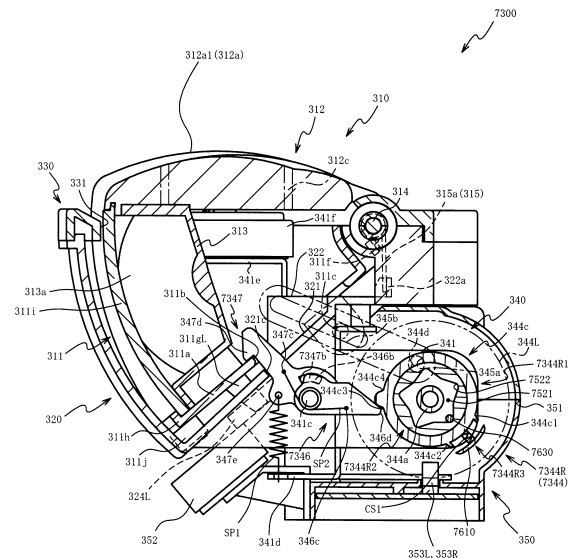


(a)



(b)

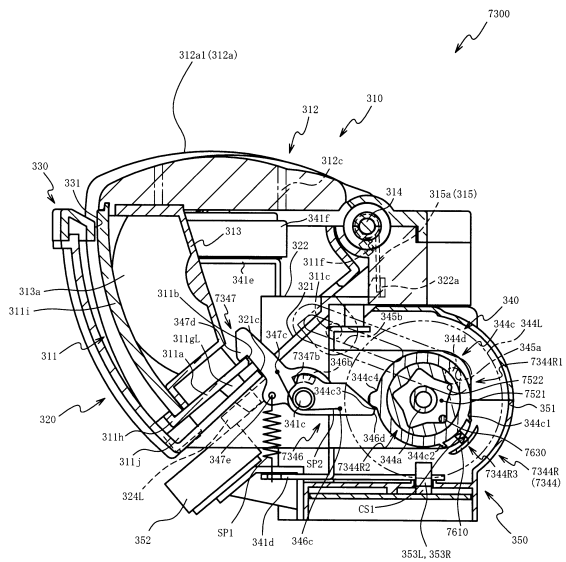
【図 8 4】



10

20

【図 8 5】



30

40

50

フロントページの続き

(72)発明者 村瀬 勇人
名古屋市千種区今池3丁目9番21号 株式会社三洋物産内

審査官 永田 美佐

(56)参考文献 特許第6631101(JP, B2)
特開2012-125344(JP, A)
特開2012-029818(JP, A)
特開2011-212048(JP, A)
特開2011-229575(JP, A)
特開2011-115202(JP, A)
特開2009-005885(JP, A)

(58)調査した分野 (Int.Cl., DB名)
A63F 7/02