

【公報種別】特許法第 17 条の 2 の規定による補正の掲載
 【部門区分】第 1 部門第 2 区分
 【発行日】平成 19 年 4 月 19 日 (2007.4.19)

【公開番号】特開 2005-253773 (P2005-253773A)
 【公開日】平成 17 年 9 月 22 日 (2005.9.22)
 【年通号数】公開・登録公報 2005-037
 【出願番号】特願 2004-71134 (P2004-71134)
 【国際特許分類】

A 6 3 F 5/04 (2006.01)

【F I】

A 6 3 F 5/04 5 1 3 D
 A 6 3 F 5/04 5 1 2 D
 A 6 3 F 5/04 5 1 6 F

【手続補正書】
 【提出日】平成 19 年 3 月 5 日 (2007.3.5)
 【手続補正 1】
 【補正対象書類名】特許請求の範囲
 【補正対象項目名】全文
 【補正方法】変更
 【補正の内容】
 【特許請求の範囲】
 【請求項 1】

複数種の絵柄が周方向に付された複数の周回体と、
 前記各周回体について各絵柄のうち一部の絵柄を視認可能とする表示窓と、
 前記各周回体の回転を開始させるべく操作される始動操作手段と、
 前記各周回体毎に設けられ、該各周回体を回転させる駆動手段と、
 前記各周回体の回転を停止させるべく操作される停止操作手段と、
 前記始動操作手段の操作に基づいて前記各周回体の回転を開始させ、前記停止操作手段の操作に基づいて前記各周回体の回転を停止させるように、前記各駆動手段を駆動制御する駆動制御手段と

を備え、前記各周回体が停止した際、前記表示窓から視認できる有効位置に前記絵柄によって形成される特定絵柄の組合せが成立している場合に、遊技者に特典を付与するように構成された遊技機において、

前記駆動制御手段は、

前記各周回体の回転を開始させて第 1 設定回転速度に至らしめるべく前記各駆動手段を初期駆動制御する初期駆動制御手段と、

前記初期駆動制御手段による初期駆動制御の実行後、前記第 1 設定回転速度が維持されるよう前記各駆動手段を定速駆動制御する定速駆動制御手段と、

前記初期駆動制御手段による初期駆動制御の実行中に、前記特定絵柄の組合せに揃えた同期絵柄を形成するよう前記各駆動手段を駆動制御する同期絵柄形成手段とを備え、

前記同期絵柄形成手段は、

前記各周回体に付された絵柄のうち、同期絵柄の形成に用いる使用絵柄を把握する使用絵柄把握手段と、

前記各周回体の絵柄位置を検出する絵柄位置検出手段の検出結果に基づき、前記使用絵柄間の位置関係を把握する絵柄位置把握手段と、

前記始動操作手段の操作に基づき、前記周回体を個別に回転開始させて第 2 設定回転速度に至らしめると共に当該第 2 設定回転速度にて定速回転するよう対応する駆動手段を駆

動制御する同期駆動制御手段と、

前記絵柄位置把握手段の把握結果に基づき、前記各周回体が前記第2設定回転速度となった際に前記同期絵柄を形成するよう、1の周回体が回転開始した後に他の周回体を回転開始させるまでの待機時間を算出する算出手段とを備え、

該算出手段は、前記絵柄位置把握手段が把握した前記使用絵柄間の位置関係と、同期絵柄を形成した際の前記使用絵柄間の位置関係とが一致する場合に前記待機時間を0と算出し、

前記同期駆動制御手段は、前記待機時間の算出結果が0でない場合、1の周回体を回転開始させてから前記待機時間分だけ遅らせて他の周回体を回転開始させるよう駆動制御し、前記待機時間の算出結果が0の場合、対応する周回体を同時に回転開始させるよう駆動制御することを特徴とする遊技機。

【請求項2】

複数種の絵柄が周方向に付された複数の周回体と、

前記各周回体について各絵柄のうち一部の絵柄を視認可能とする表示窓と、

前記各周回体の回転を開始させるべく操作される始動操作手段と、

前記各周回体毎に設けられ、該各周回体を回転させる駆動手段と、

前記各周回体の回転を停止させるべく操作される停止操作手段と、

前記始動操作手段の操作に基づいて前記各周回体の回転を開始させ、前記停止操作手段の操作に基づいて前記各周回体の回転を停止させるように、前記各駆動手段を駆動制御する駆動制御手段と

を備え、前記各周回体が停止した際、前記表示窓から視認できる有効位置に前記絵柄によって形成される特定絵柄の組合せが成立している場合に、遊技者に特典を付与するように構成された遊技機において、

前記駆動制御手段は、

前記各周回体の回転を開始させて第1設定回転速度に至らしめるべく前記各駆動手段を初期駆動制御する初期駆動制御手段と、

前記初期駆動制御手段による初期駆動制御の実行後、前記第1設定回転速度が維持されるよう前記各駆動手段を定速駆動制御する定速駆動制御手段と、

前記初期駆動制御手段による初期駆動制御の実行中に、前記特定絵柄の組合せに揃えた同期絵柄を形成するよう前記各駆動手段を駆動制御する同期絵柄形成手段とを備え、

前記同期絵柄形成手段は、

前記各周回体に付された絵柄のうち、同期絵柄の形成に用いる使用絵柄を把握する使用絵柄把握手段と、

前記各周回体の絵柄位置を検出する絵柄位置検出手段の検出結果に基づき、前記使用絵柄間の位置関係を把握する絵柄位置把握手段と、

前記始動操作手段の操作に基づき、前記周回体を個別に回転開始させて前記第1設定回転速度と比して遅い第2設定回転速度に至らしめると共に当該第2設定回転速度にて定速回転するよう対応する駆動手段を駆動制御する同期駆動制御手段と、

前記絵柄位置把握手段の把握結果に基づき、前記各周回体が前記第2設定回転速度となった際に前記同期絵柄を形成するよう、1の周回体が回転開始した後に他の周回体を回転開始させるまでの待機時間を算出する算出手段と

を備え、

該算出手段は、前記絵柄位置把握手段が把握した前記使用絵柄間の位置関係と、同期絵柄を形成した際の前記使用絵柄間の位置関係とが一致する場合に前記待機時間を0と算出し、

前記同期駆動制御手段は、前記待機時間の算出結果が0でない場合、1の周回体を回転開始させてから前記待機時間分だけ遅らせて他の周回体を回転開始させるよう駆動制御し、前記待機時間の算出結果が0の場合、対応する周回体を同時に回転開始させるよう駆動

制御することを特徴とする遊技機。

【請求項 3】

複数種の絵柄が周方向に付された複数の周回体と、
前記各周回体について各絵柄のうち一部の絵柄を視認可能とする表示窓と、
前記各周回体の回転を開始させるべく操作される始動操作手段と、
前記各周回体毎に設けられ、該各周回体を回転させる駆動手段と、
前記各周回体の回転を停止させるべく操作される停止操作手段と、
前記始動操作手段の操作に基づいて前記各周回体の回転を開始させ、前記停止操作手段の操作に基づいて前記各周回体の回転を停止させるように、前記各駆動手段を駆動制御する駆動制御手段と

を備え、前記各周回体が停止した際、前記表示窓から視認できる有効位置に前記絵柄によって形成される特定絵柄の組合せが成立している場合に、遊技者に特典を付与するように構成された遊技機において、

前記駆動制御手段は、

前記各周回体の回転を開始させて第 1 設定回転速度に至らしめるべく前記各駆動手段を初期駆動制御する初期駆動制御手段と、

前記初期駆動制御手段による初期駆動制御の実行後、前記第 1 設定回転速度が維持されるよう前記各駆動手段を定速駆動制御する定速駆動制御手段と、

前記初期駆動制御手段による初期駆動制御の実行中に、前記特定絵柄の組合せに揃えた同期絵柄を形成するよう前記各駆動手段を駆動制御する同期絵柄形成手段と

を備え、

前記同期絵柄形成手段は、

前記各周回体に付された絵柄のうち、同期絵柄の形成に用いる使用絵柄を把握する使用絵柄把握手段と、

前記各周回体の絵柄位置を検出する絵柄位置検出手段の検出結果に基づき、前記使用絵柄間の位置関係を把握する絵柄位置把握手段と、

前記始動操作手段の操作に基づき、前記周回体を個別に回転開始させて第 2 設定回転速度に至らしめると共に当該第 2 設定回転速度にて定速回転するよう対応する駆動手段を駆動制御する同期駆動制御手段と、

前記絵柄位置把握手段の把握結果に基づき、前記各周回体が前記第 2 設定回転速度となった際に前記同期絵柄を形成するよう、1 の周回体が回転開始した後に他の周回体を回転開始させるまでの待機時間を算出する算出手段と

を備え、

該算出手段は、前記絵柄位置把握手段が把握した前記使用絵柄間の位置関係と、同期絵柄を形成した際の前記使用絵柄間の位置関係とが一致する場合に前記待機時間を 0 と算出し、

前記同期駆動制御手段は、前記待機時間の算出結果が 0 でない場合、1 の周回体を回転開始させてから前記待機時間分だけ遅らせて他の周回体を回転開始させるよう駆動制御し、前記待機時間の算出結果が 0 の場合、対応する周回体を同時に回転開始させるよう駆動制御すると共に、前記同期絵柄が前記表示窓を介して視認可能な位置を通過する状況下で、前記各周回体の回転速度を前記第 2 設定回転速度と比して遅い第 3 設定回転速度とするよう前記各駆動手段を駆動制御する回転速度調整手段を備えたことを特徴とする遊技機。

【請求項 4】

前記絵柄位置把握手段は、前記 1 の周回体が回転を開始する前に前記使用絵柄間の位置関係を把握することを特徴とする請求項 1 乃至 3 のいずれかに記載の遊技機。

【請求項 5】

前記絵柄位置把握手段は、前記各周回体の回転方向に対する使用絵柄間の距離を把握することを特徴とする請求項 1 乃至 4 のいずれかに記載の遊技機。

【請求項 6】

前記算出手段は、回転開始した 1 の周回体に付された使用絵柄が、回転開始前の他の周

回体に付された使用絵柄の絵柄位置にて同期絵柄が形成されていると仮定した際の、前記 1 の周回体に付された使用絵柄の絵柄位置を最初に通過するまでに要する時間より短い時間を前記待機時間として算出することを特徴とする請求項 1 乃至 5 のいずれかに記載の遊技機。

【請求項 7】

前記算出手段は、1 の周回体が回転を開始してから 1 回転するまでに要する時間より短い時間を前記待機時間として算出することを特徴とする請求項 1 乃至 6 のいずれかに記載の遊技機。