

【公報種別】特許法第 17 条の 2 の規定による補正の掲載
【部門区分】第 1 部門第 2 区分
【発行日】令和 7 年 3 月 24 日(2025.3.24)

【公開番号】特開 2024-109768(P2024-109768A)
【公開日】令和 6 年 8 月 14 日(2024.8.14)
【年通号数】公開公報(特許)2024-151
【出願番号】特願 2024-83040(P2024-83040)
【国際特許分類】

A 6 3 F 13/537(2014.01)

10

A 6 3 F 13/58(2014.01)

【F I】

A 6 3 F 13/537

A 6 3 F 13/58

【手続補正書】

【提出日】令和 7 年 3 月 13 日(2025.3.13)

【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

20

【補正方法】変更

【補正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項 1】

端末が実行する、仮想オブジェクトの制御方法であって、
前記仮想オブジェクトに対応する少なくとも 2 つの体力表示アセンブリを表示するステップであって、前記少なくとも 2 つの体力表示アセンブリの各々は、前記仮想オブジェクトの対応する身体部位の体力消費状況を表示するために使用され、異なる体力表示アセンブリは、前記仮想オブジェクトの異なる身体部位に対応し、前記少なくとも 2 つの体力表示アセンブリは、上肢体力表示アセンブリ及び下肢体力表示アセンブリを含む、ステップと

30

、
前記仮想オブジェクトに対する目標制御操作に応じて、前記仮想オブジェクトが前記目標制御操作により示される目標動作を実行するように制御するステップであって、目標体力表示アセンブリに対応する身体部位は、前記目標制御操作により示される前記目標動作に対応する身体部位と一致する、ステップと、

前記目標体力表示アセンブリにより表示される残り体力値を更新するステップと、を含む、方法。

【請求項 2】

前記仮想オブジェクトが前記目標動作を実行するように制御するステップは、
前記残り体力値が第 1 の体力閾値よりも大きい場合、前記仮想オブジェクトが第 1 のパラメータを使用して前記目標動作を実行するように制御するステップと、
前記残り体力値が前記第 1 の体力閾値よりも小さい場合、前記仮想オブジェクトが第 2 のパラメータを使用して前記目標動作を実行するように制御するステップと、を含み、
前記第 2 のパラメータを使用した前記目標動作の実行効果は、前記第 1 のパラメータを使用した前記目標動作の実行効果よりも低い、
請求項 1 に記載の方法。

40

【請求項 3】

前記残り体力値が前記第 1 の体力閾値よりも小さい場合、前記仮想オブジェクトが第 2 のパラメータを使用して前記目標動作を実行するように制御するステップは、
前記残り体力値が前記第 1 の体力閾値よりも小さく、且つ前記目標動作が第 1 の種類の

50

動作である場合、前記仮想オブジェクトが前記第 2 のパラメータを使用して前記目標動作を実行するように制御するステップ、を含み、

前記第 1 の種類の動作は、照準、投擲、及び姿勢の切り替えのうちの少なくとも 1 つを含み、

当該方法は、

前記残り体力値が前記第 1 の体力閾値よりも小さく、且つ前記目標動作が第 2 の種類の動作である場合、前記目標制御操作への応答をキャンセルするステップ、をさらに含み、

前記第 2 の種類の動作は、走り、跳び、登り、及び近距離攻撃のうちの少なくとも 1 つを含む、

請求項 2 に記載の方法。

10

【請求項 4】

前記目標動作が照準である場合、前記第 1 のパラメータは第 1 の照準パラメータであり、前記第 2 のパラメータは第 2 の照準パラメータであり、前記第 2 の照準パラメータでの照準安定性は前記第 1 の照準パラメータでの照準安定性よりも低く、

前記目標動作が投擲である場合、前記第 1 のパラメータは第 1 の投擲パラメータであり、前記第 2 のパラメータは第 2 の投擲パラメータであり、前記第 2 の投擲パラメータでの投擲速度及び / 又は投擲距離は前記第 1 の投擲パラメータでの投擲速度及び / 又は投擲距離よりも低く、

前記目標動作が姿勢の切り替えである場合、前記第 1 のパラメータは第 1 の切り替えパラメータであり、前記第 2 のパラメータは第 2 の切り替えパラメータであり、前記第 2 の切り替えパラメータでの姿勢の切り替え速度は前記第 1 の切り替えパラメータでの姿勢の切り替え速度よりも低い、

20

請求項 3 に記載の方法。

【請求項 5】

当該方法は、前記仮想オブジェクトに対する目標制御操作に応じて、前記目標制御操作に対応する目標体力表示アセンブリを決定した後に、

前記目標動作の予想体力消費値を決定するステップと、

前記目標体力表示アセンブリにより前記予想体力消費値を表示するステップであって、前記予想体力消費値の表示方式は、消費済み体力値及び現在の残り体力値の表示方式とは異なる、ステップと、をさらに含む、請求項 1 乃至 4 の何れかに記載の方法。

30

【請求項 6】

前記目標体力表示アセンブリにより表示される残り体力値を更新するステップは、

前記残り体力値及び前記予想体力消費値に基づいて、前記残り体力値よりも小さい他の残り体力値を決定するステップと、

前記他の残り体力値に基づいて前記目標体力表示アセンブリを更新するステップと、を含む、

請求項 5 に記載の方法。

【請求項 7】

前記目標動作の予想体力消費値を決定するステップは、

前記仮想オブジェクトの姿勢を取得するステップであって、前記仮想オブジェクトの姿勢は、立ち姿勢、しゃがみ姿勢、及び伏せ姿勢のうちの少なくとも 1 つを含む、ステップと、

40

前記姿勢に基づいて前記目標動作の前記予想体力消費値を決定するステップであって、異なる姿勢で同一の動作を実行する場合の予想体力消費値は異なる、ステップと、を含む、

請求項 5 に記載の方法。

【請求項 8】

当該方法は、前記仮想オブジェクトが前記目標動作を実行するように制御した後に、

前記目標動作の実行が完了した場合、前記仮想オブジェクトの姿勢を取得するステップと、

50

前記姿勢に基づいて前記少なくとも2つの体力表示アセンブリのそれぞれに対応する体力回復速度を決定するステップであって、異なる姿勢で同一の体力表示アセンブリに対応する前記体力回復速度は異なり、同一の姿勢で異なる体力表示アセンブリに対応する前記体力値の回復速度は異なる、ステップと、をさらに含む、

請求項7に記載の方法。

【請求項9】

前記仮想オブジェクトに対する前記目標制御操作に応じて、前記少なくとも2つの体力表示アセンブリのうち、前記目標制御操作に対応する前記目標体力表示アセンブリを決定するステップを更に含む、

前記目標体力表示アセンブリを決定するステップは、

前記目標制御操作により示される前記目標動作が照準、投擲、又は近距離攻撃のうちの少なくとも1つである場合、前記上肢体力表示アセンブリを前記目標体力表示アセンブリとして決定するステップと、

前記目標制御操作により示される前記目標動作が走る又は跳ぶのうちの少なくとも1つである場合、前記下肢体力表示アセンブリを前記目標体力表示アセンブリとして決定するステップと、

前記目標制御操作により示される前記目標動作が姿勢の切り替え又は登るのうちの少なくとも1つである場合、前記上肢体力表示アセンブリ及び前記下肢体力表示アセンブリを前記目標体力表示アセンブリとして決定するステップと、を含む、

請求項1乃至4の何れかに記載の方法。

【請求項10】

前記仮想オブジェクトに対応する少なくとも2つの体力表示アセンブリを表示するステップは、

前記少なくとも2つの体力表示アセンブリにより示される残り体力値が第2の体力閾値よりも小さい場合、前記少なくとも2つの体力表示アセンブリを表示するステップ、を含み、

当該方法は、

前記少なくとも2つの体力表示アセンブリにより示される前記残り体力値が前記第2の体力閾値に回復した場合、前記少なくとも2つの体力表示アセンブリをハイライト表示し、その後、前記少なくとも2つの体力表示アセンブリの表示を停止するステップ、をさらに含む、

請求項1乃至4の何れかに記載の方法。

【請求項11】

当該方法は、

仮想補給アイテムに対する使用操作に応じて、前記仮想補給アイテムに対応する補給身体部位を決定するステップであって、前記仮想補給アイテムは、前記補給身体部位の残り体力値を増加させるために使用される、ステップと、

前記補給身体部位に対応する体力表示アセンブリにより体力値の補給効果を表示するステップと、をさらに含む、

請求項1乃至4の何れかに記載の方法。

【請求項12】

仮想オブジェクトの制御装置であって、

請求項1乃至11の何れか一項に記載の方法を実行するように構成されるプロセッサを備える、装置。

【請求項13】

コンピュータ読取可能記憶媒体であって、

プロセッサによって実行されると、該プロセッサに、請求項1乃至11の何れか一項に記載の方法を実行させる、コンピュータ実行可能命令を記憶する、コンピュータ読取可能記憶媒体。

10

20

30

40

50