

【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 27 年 7 月 30 日 (2015.7.30)

【公開番号】特開 2014-257 (P2014-257A)
 【公開日】平成 26 年 1 月 9 日 (2014.1.9)
 【年通号数】公開・登録公報 2014-001
 【出願番号】特願 2012-137837 (P2012-137837)
 【国際特許分類】

A 6 3 F 5/04 (2006.01)

【F I】

A 6 3 F 5/04 5 1 4 H

A 6 3 F 5/04 5 1 4 E

A 6 3 F 5/04 5 1 2 A

【手続補正書】
 【提出日】平成 27 年 6 月 5 日 (2015.6.5)
 【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】

遊技者の遊技操作に対応して遊技動作を進行させるメイン処理と、所定時間毎にメイン処理を中断させて実行される割込み処理と、を有し、前記遊技操作として、複数の回転体を停止させる停止操作が許容される遊技機であって、

プログラム処理によって書換え可能な管理情報を、メイン処理と割込み処理が適宜に設定又は参照することで、停止操作を受けた回転体が所定の抽選処理の抽選結果に基づく態様で停止可能に構成され、

前記メイン処理は、

遊技者による遊技開始の遊技操作を認識した後、正方向の起動回転から定常回転に至る回転体の正常回転を開始させるべく、前記管理情報を第 1 値に設定する第 1 手段と、

定常回転中の回転体に対する有効な停止操作を認識した後、前記抽選結果に基づいて停止位置を決定し、適宜なタイミングで、前記管理情報を第 3 値に設定する第 2 手段と、を有して構成され、

前記割込み処理は、

前記制御情報が第 1 値に設定されたことに基づいて、回転体の回転速度を漸次加速させる起動回転の後、回転体を定常回転させる第 3 手段と、

第 3 手段の後、前記制御情報が第 3 値に設定されたことに基づいて、所定位置で回転体を停止させ、その後の所定時間、同一の励磁状態を維持する第 4 手段と、を有して構成されていることを特徴とする遊技機。

【請求項 2】

前記第 2 手段は、回転中の回転体の慣性力に基づいて、前記停止位置に余裕のあるタイミングで前記管理情報を第 3 値に設定する請求項 1 に記載の遊技機。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書
 【補正対象項目名】0 0 0 5
 【補正方法】変更
 【補正の内容】

【 0 0 0 5 】

このような動作を実現する制御動作のうち、特に問題になるのは、制御時間に余裕がなく、且つ、誤動作が許されない停止制御である。すなわち、ストップボタンのＯＮ操作から所定の回転角度の範囲内で、内部抽選処理の当選結果に対応する図柄を停止させる必要があるので、迅速な処理が要求される一方、ストップボタン操作を誤認して不自然な停止制御を実行したのでは遊技者に大きな不信感を与えてしまう。

【 手続補正 3 】

【 補正対象書類名 】 明細書

【 補正対象項目名 】 0 0 0 6

【 補正方法 】 削除

【 補正の内容 】

【 手続補正 4 】

【 補正対象書類名 】 明細書

【 補正対象項目名 】 0 0 0 8

【 補正方法 】 変更

【 補正の内容 】

【 0 0 0 8 】

上記の目的を達成するため、本発明は、遊技者の遊技操作に対応して遊技動作を進行させるメイン処理と、所定時間毎にメイン処理を中断させて実行される割込み処理と、を有し、前記遊技操作として、複数の回転体を停止させる停止操作が許容される遊技機であって、プログラム処理によって書換え可能な管理情報を、メイン処理と割込み処理が適宜に設定又は参照することで、停止操作を受けた回転体が所定の抽選処理の抽選結果に基づく態様で停止可能に構成され、前記メイン処理は、遊技者による遊技開始の遊技操作を認識した後、正方向の起動回転から定常回転に至る回転体の正常回転を開始させるべく、前記管理情報を第１値に設定する第１手段と、定常回転中の回転体に対する有効な停止操作を認識した後、前記抽選結果に基づいて停止位置を決定し、適宜なタイミングで、前記管理情報を第３値に設定する第２手段と、を有して構成され、前記割込み処理は、前記制御情報が第１値に設定されたことに基づいて、回転体の回転速度を漸次加速させる起動回転の後、回転体を定常回転させる第３手段と、第３手段の後、前記制御情報が第３値に設定されたことに基づいて、所定位置で回転体を停止させ、その後の所定時間、同一の励磁状態を維持する第４手段と、を有して構成されている。

【 手続補正 5 】

【 補正対象書類名 】 明細書

【 補正対象項目名 】 0 0 0 9

【 補正方法 】 削除

【 補正の内容 】

【 手続補正 6 】

【 補正対象書類名 】 明細書

【 補正対象項目名 】 0 0 1 0

【 補正方法 】 削除

【 補正の内容 】

【 手続補正 7 】

【 補正対象書類名 】 明細書

【 補正対象項目名 】 0 0 1 1

【 補正方法 】 削除

【 補正の内容 】

【 手続補正 8 】

【 補正対象書類名 】 明細書

【 補正対象項目名 】 0 0 1 2

【 補正方法 】 削除

【補正の内容】

【手続補正 9】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0013

【補正方法】削除

【補正の内容】

【手続補正 10】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0014

【補正方法】削除

【補正の内容】

【手続補正 11】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0015

【補正方法】削除

【補正の内容】

【手続補正 12】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0016

【補正方法】削除

【補正の内容】

【手続補正 13】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0017

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0017】

上記した本発明に係る遊技機によれば、停止制御動作を適切に実現することができる。

【手続補正 14】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0145

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0145】

そして、制御中フラグ $F0 = 1$ であって、回胴制御フラグ $FG1 \sim FG3$ が $FGj = 0$ 1 H の状態では（つまり、リール演出中でなく $F1$ が $F1 = 0$ 、制御中フラグ $F0$ が $F0 = 1$ ）、ステップ $SP34$ 以下の処理が実行され、リール変数 j で規定される 1 バイト長の回胴制御フラグ FGj について、回胴停止中フラグ $F7$ と、回胴起動中フラグ $F6$ と、回胴起動済みフラグ $F5$ と、停止ボタン検出フラグ $F4$ と、停止命令フラグ $F3$ の値が、この順番に判定される（ $SP34 \sim SP38$ ）。

【手続補正 15】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0169

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0169】

そのため、その後のタイマ割込み処理では、毎回、ステップ $SP34$ $SP35$ $SP36$ $SP37$ $SP38$ の経路で判定処理が進む。そして、停止命令フラグ $F3$ の値が判定される。ストップボタン 18 の ON 操作後は、内部抽選状態の当り図柄を有効ラインに停止させる制御、或いは、外れ図柄を停止させる制御が、メイン処理の回胴停止処理（

S T 9) における図柄停止制御処理 (図 1 2 の S T 4 4) において実行される。そして、停止させるべき図柄が有効ラインに達した段階で、停止命令フラグ F 3 が $F 3 = 1$ にセットされるよう構成されている。なお、高速回転である定常回転中の回転リールの慣性力を考慮して、回転停止までに余裕のあるタイミングで停止命令フラグ $F 3 = 1$ となる。