

【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5年4月13日(2023.4.13)

【公開番号】特開2021-126202(P2021-126202A)
【公開日】令和3年9月2日(2021.9.2)
【年通号数】公開・登録公報2021-041
【出願番号】特願2020-21177(P2020-21177)
【国際特許分類】

A 6 3 F 5/04(2006.01)

【F I】

A 6 3 F 5/04 6 9 7

A 6 3 F 5/04 6 1 1 B

A 6 3 F 5/04 6 1 4 B

10

【手続補正書】
【提出日】令和5年4月5日(2023.4.5)
【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】

20

各々が識別可能な複数種類の識別情報を変動表示可能な可変表示部を複数備え、
前記可変表示部に対する変動表示を停止することで表示結果を導出し、複数の可変表示部の表示結果の組合せである表示結果組合せに応じて入賞が発生可能なスロットマシンにおいて、

遊技の制御を行う遊技制御手段が搭載された遊技制御基板と、
遊技者が表示結果を導出させるために操作する導出操作手段と、
前記導出操作手段の操作態様を報知可能な報知手段と、
を備え、

30

前記遊技制御基板には、試験装置から前記遊技制御手段への試験用信号の入力及び前記遊技制御手段から前記試験装置への試験信号の出力が可能な配線パターンが形成され、当該配線パターンから出力された試験信号及び当該配線パターンに入力された試験用信号の入力に関連して自動的に遊技を行うことが可能であり、

前記遊技制御手段は、
表示結果が導出される前に、導出が許容される表示結果組合せを決定する事前決定手段と、

40

前記表示結果を導出する制御を行う導出制御手段と、
前記事前決定手段の決定結果が複数種類の特定結果のうちいずれかの種類の特定結果となったときに、当該特定結果の種類に対応する有利な操作態様を前記報知手段にて報知させる制御を行うことが可能な報知制御手段と、

前記複数の可変表示部それぞれの前記導出操作手段を操作する位置である操作実行位置を特定可能な操作態様信号を前記試験信号として前記試験装置に出力するための処理を行う操作態様信号出力処理手段と、

を含み、

前記導出制御手段は、前記試験用信号のうち前記表示結果の導出を指示する導出指示信号に基づいて前記表示結果を導出可能であり、

前記複数の可変表示部は、ステッピングモータの駆動により識別情報が配置された表示

50

帯を回転させることで変動表示可能であり、識別情報毎に割り当てられた識別情報番号及び初期位置からのステップ数のいずれからもそれぞれの可変表示部における操作実行位置を特定可能であり、

前記操作態様信号出力処理手段は、前記複数の可変表示部それぞれの前記操作実行位置に対応する識別情報番号を特定する操作実行位置特定処理と、前記操作実行位置特定処理により特定された識別情報番号を、前記初期位置から前記操作実行位置までのステップ数である操作実行ステップ数に変換する操作実行位置変換処理と、を実行し、前記複数の可変表示部それぞれの前記操作実行ステップ数を特定可能な前記操作態様信号を作成可能であり、

前記遊技制御手段は、識別情報番号に対応する識別情報別ステップ数が記憶された識別情報別ステップ数テーブルを含み、

前記操作態様信号において前記操作実行ステップ数を特定可能なデータは2バイトのデータであり、

識別情報別ステップ数は1バイトのデータであり、

前記操作実行位置変換処理では、前記初期位置から前記操作実行位置特定処理により特定された識別情報番号までの識別情報別ステップ数を前記識別情報別ステップ数テーブルから取得し、取得した全ての識別情報別ステップ数を加算した値を前記操作実行ステップ数として特定し、

前記初期位置を検出する初期位置検出手段をさらに備え、

前記操作態様信号出力処理手段は、前記操作実行ステップ数として前記ステッピングモータが1周するステップ数のうち前記初期位置検出手段により前記初期位置が検出される範囲外のステップ数を特定可能な前記操作態様信号を作成する、スロットマシン。

【手続補正2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0006

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0006】

請求項1のスロットマシンは、

各々が識別可能な複数種類の識別情報を変動表示可能な可変表示部を複数備え、

前記可変表示部に対する変動表示を停止することで表示結果を導出し、複数の可変表示部の表示結果の組合せである表示結果組合せに応じて入賞が発生可能なスロットマシンにおいて、

遊技の制御を行う遊技制御手段が搭載された遊技制御基板と、

遊技者が表示結果を導出させるために操作する導出操作手段と、

前記導出操作手段の操作態様を報知可能な報知手段と、

を備え、

前記遊技制御基板には、試験装置から前記遊技制御手段への試験用信号の入力及び前記遊技制御手段から前記試験装置への試験信号の出力が可能な配線パターンが形成され、当該配線パターンから出力された試験信号及び当該配線パターンに入力された試験用信号の入力に関連して自動的に遊技を行うことが可能であり、

前記遊技制御手段は、

表示結果が導出される前に、導出が許容される表示結果組合せを決定する事前決定手段と、

前記表示結果を導出する制御を行う導出制御手段と、

前記事前決定手段の決定結果が複数種類の特定結果のうちいずれかの種類の特定結果となったときに、当該特定結果の種類に対応する有利な操作態様を前記報知手段にて報知させる制御を行うことが可能な報知制御手段と、

前記複数の可変表示部それぞれの前記導出操作手段を操作する位置である操作実行位置を特定可能な操作態様信号を前記試験信号として前記試験装置に出力するための処理を行

10

20

30

40

50

う操作態様信号出力処理手段と、
を含み、

前記導出制御手段は、前記試験用信号のうち前記表示結果の導出を指示する導出指示信号に基づいて前記表示結果を導出可能であり、

前記複数の可変表示部は、ステッピングモータの駆動により識別情報が配置された表示帯を回転させることで変動表示可能であり、識別情報毎に割り当てられた識別情報番号及び初期位置からのステップ数のいずれからそれぞれの可変表示部における操作実行位置を特定可能であり、

前記操作態様信号出力処理手段は、前記複数の可変表示部それぞれの前記操作実行位置に対応する識別情報番号を特定する操作実行位置特定処理と、前記操作実行位置特定処理により特定された識別情報番号を、前記初期位置から前記操作実行位置までのステップ数である操作実行ステップ数に変換する操作実行位置変換処理と、を実行し、前記複数の可変表示部それぞれの前記操作実行ステップ数を特定可能な前記操作態様信号を作成可能であり、

前記遊技制御手段は、識別情報番号に対応する識別情報別ステップ数が記憶された識別情報別ステップ数テーブルを含み、

前記操作態様信号において前記操作実行ステップ数を特定可能なデータは2バイトのデータであり、

識別情報別ステップ数は1バイトのデータであり、

前記操作実行位置変換処理では、前記初期位置から前記操作実行位置特定処理により特定された識別情報番号までの識別情報別ステップ数を前記識別情報別ステップ数テーブルから取得し、取得した全ての識別情報別ステップ数を加算した値を前記操作実行ステップ数として特定し、

前記初期位置を検出する初期位置検出手段をさらに備え、

前記操作態様信号出力処理手段は、前記操作実行ステップ数として前記ステッピングモータが1周するステップ数のうち前記初期位置検出手段により前記初期位置が検出される範囲外のステップ数を特定可能な前記操作態様信号を作成することを特徴としている。

この特徴によれば、複数の可変表示部それぞれの初期位置から操作実行位置までのステップ数である操作実行ステップ数を特定可能な操作態様信号が出力されるため、試験装置側で、配置された識別情報の数が異なる機種の場合でも共通のプログラムで操作実行位置を特定することが可能となる。

また、操作態様信号から特定される操作実行ステップ数が、ステッピングモータが1周するステップ数のうち初期位置検出手段により初期位置が検出される範囲外のステップ数であるため、初期位置の検出ズレが生じる可能性の高い範囲を避けて導出指示信号を入力させることができる。

10

20

30

40

50