

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11) 特許出願公開番号

特開2005-296121

(P2005-296121A)

(43) 公開日 平成17年10月27日(2005.10.27)

(51) Int.Cl.⁷**A63F 5/04**

F 1

A 63 F 5/04 5 1 3 D
A 63 F 5/04 5 1 2 A
A 63 F 5/04 5 1 4 D

テーマコード (参考)

審査請求 未請求 請求項の数 1 O L (全 64 頁)

(21) 出願番号	特願2004-113308 (P2004-113308)	(71) 出願人	000144522 株式会社三洋物産 愛知県名古屋市千種区今池3丁目9番21号
(22) 出願日	平成16年4月7日 (2004.4.7)	(74) 代理人	100121821 弁理士 山田 強
		(72) 発明者	那須 隆 愛知県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

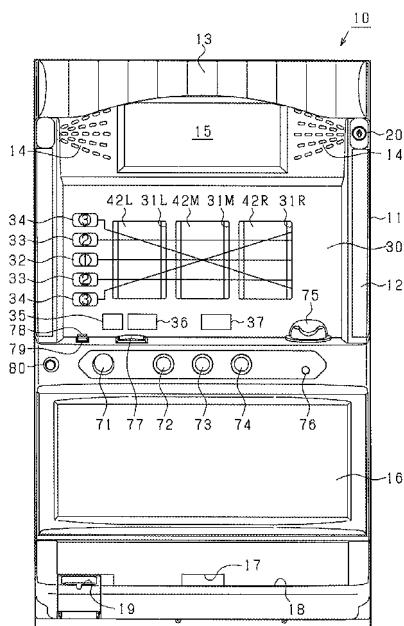
(54) 【発明の名称】遊技機

(57) 【要約】

【課題】遊技者が無端状ベルトを停止させる行為を妨げることなく且つ複雑な制御を伴わずに無端状ベルトを用いて演出を行うことができる遊技機を提供する。

【解決手段】スロットマシン10は、筐体11と、該筐体11の前部に設けられ筐体11の一側部にて開閉可能に支持された前面扉12とを備えている。前面扉12の略中央左部に設けられたスタートレバー71が操作されると、表示窓31L, 31M, 31Rを介して視認可能なリール42L, 42M, 42Rが回転を開始する。そして、ストップスイッチ72~74が操作されると、各スイッチ72~74に対応したリール42L, 42M, 42Rが停止するように構成されている。ここで、リール42L, 42M, 42Rが定速状態に至るまでの間ににおいて、リール42L, 42M, 42Rの絵柄を同一絵柄に揃える等の演出用の制御が行われる。

【選択図】 図1



【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無端状ベルトと、
前記各無端状ベルト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、
前記各無端状ベルトの回転を開始させるべく操作される始動操作手段と、
前記各無端状ベルト毎に設けられ、該各無端状ベルトを回転させる駆動手段と、
前記各無端状ベルト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無端状ベルトの回転を開始させ、前記停止操作手段の操作に基づいて前記各無端状ベルト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、前記各無端状ベルトが停止した際、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ことを条件として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、

前記各無端状ベルトの回転が停止した際ににおける前記複数種の絵柄の位置を把握する停止絵柄位置把握手段と、

前記停止絵柄位置把握手段による把握結果が正確か否かの整合判定を行う整合判定手段と

を備え、

前記駆動制御手段は、

前記各無端状ベルト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、

前記停止絵柄位置把握手段の把握結果に基づき、前記各無端状ベルトに付された前記特定絵柄の位置関係を把握する位置関係把握手段と、

前記位置関係把握手段の把握結果に基づき、前記各無端状ベルトが第2設定回転速度となつた際に前記同期絵柄を形成するよう、1の無端状ベルトが回転開始した後に他の無端状ベルト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、

前記始動操作手段の操作に基づき、前記無端状ベルトを個別に回転開始させて前記第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し、且つ1の無端状ベルトが回転開始してから前記算出手段により算出された待機時間分だけ遅らせて他の無端状ベルトを回転開始せるよう駆動制御する同期駆動制御手段と、

前記整合判定手段による整合判定が不整合であった場合に、前記同期駆動制御手段による駆動制御を中止させる同期駆動中止手段と

を備え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、スロットマシン等の遊技機に関するものである。

【背景技術】**【0002】**

複数のリールを回転させたあとに停止させる遊技機としては、例えばスロットマシンがある。スロットマシンでは、各リールの外周部に複数の図柄が付与されており、表示窓を通じて各リールに付与された図柄の一部が視認可能な構成となっている。そして遊技者がメダルを投入してスタートレバーを操作することで各リールが回転を開始し、各リールが

回転を開始した後にストップスイッチを操作したり所定時間が経過したりすることで各リールが順次停止する。また、スロットマシンの内部ではメダルの投入とスタートレバーの操作を条件として抽選を行っており、抽選の結果が当選であり且つ予め設定された有効ライン上に遊技者が当選となった図柄を停止させることを条件として所定枚数のメダルが払い出されたり、遊技者に有利な所定のゲーム（特別遊技状態）が発生するなどの特典が付与される。また近年では、遊技の興奮を高めるべく液晶ディスプレイ等の補助表示部を設け、この補助表示部にて種々の演出を行うスロットマシンも提案されている。

【0003】

しかしながら、スロットマシン本来の楽しみは図柄の変動を見て、そして所定の図柄を狙って停止させるという遊技に積極参加できることである。従って、演出をリールで行うことが遊技者をリールの回転に集中させる点からも好ましく、有効ライン上に停止させるべき図柄をリールで教示するという提案がなされている（例えば特許文献1参照）。これは、有効ライン上に停止させるべき図柄を、遊技者が停止操作する前に揃えた状態として回転させ、その結果かかる図柄を有効ライン上に停止させ易くするというものである。

【0004】

ところが、かかる構成にあっては、少なくとも図柄を揃えて回転させる制御を行う際に各リールを個別の加速度で回転させる必要があり、各リールを駆動制御する制御装置の処理負荷が高まるという問題がある。また、一般に遊技者は各リールが回転を開始するとリールを停止させる行為を行うため、折角用意した図柄を揃えて回転させる演出前にリールを停止されてしまう可能性もある。さらにいうと、遊技の初心者は所定の図柄が有効ライン上を通過するタイミングを図ってリールを停止させる行為を行うため、各リールが個別の加速度で回転することから混乱を招き、所定の図柄を有効ライン上に停止させる行為の妨げとなる恐れもある。これは、スロットマシン本来の楽しみを損ねてしまうことにつながる。

【0005】

そこで本願発明者は、少なくとも図柄を揃えて回転させる制御を行う際に各リールの回転開始時期をずらす制御を行えば、各リールを個別の加速度で回転させることなく図柄を揃えて回転させる制御を行うことが可能であると考えるに至った。しかしながら、従来のスロットマシンでは図柄位置の把握を遊技中すなわち各リールの回転中にのみ行っているのが一般的である。このため、例えば遊技場の管理者等がリールを手動で回転させることにより各リールの停止時に把握した図柄位置と次遊技回における図柄位置とが異なっている場合等において、各リールの回転開始時期をずらす制御を行ったにも関わらず図柄が揃わないという不具合が生じることとなる。

【0006】

なお、以上の問題はスロットマシンに限らず、複数の無端状ベルトを回転させ、その後遊技者の操作に基づいてリールその他の無端状ベルトの回転を停止させる他の遊技機にも該当する問題である。

【特許文献1】特開2003-180936号公報

【発明の開示】

【発明が解決しようとする課題】

【0007】

本発明は上記事情に鑑みてなされたものであり、遊技者が無端状ベルトを停止させる行為を妨げることなく且つ複雑な制御を伴わずに無端状ベルトを用いて演出を行うことができる遊技機を提供することを目的とするものである。

【課題を解決するための手段】

【0008】

以下、上記課題を解決するのに有効な手段等につき、必要に応じて効果等を示しつつ説明する。なお以下においては、理解の容易のため、発明の実施の形態において対応する構成を括弧書き等で適宜示すが、この括弧書き等で示した具体的構成に限定されるものではない。

10

20

30

40

50

【0009】

手段1. 複数種の絵柄が周方向に付された複数の無端状ベルト（リール42L, 42M, 42R）と、

前記各無端状ベルト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（表示窓31L, 31M, 31R）と、

前記各無端状ベルトの回転を開始させるべく操作される始動操作手段（スタートレバー71）と、

前記各無端状ベルト毎に設けられ、該各無端状ベルトを回転させる駆動手段（ステッピングモータ61）と、

前記各無端状ベルトの回転を停止させるべく操作される停止操作手段（ストップスイッチ72～74）と、 10

前記始動操作手段の操作に基づいて前記各無端状ベルトの回転を開始させ、前記停止操作手段の操作に基づいて前記各無端状ベルト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（主制御装置131）と

を備え、前記各無端状ベルトが停止した際、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ことを条件として遊技者に特典（ボーナスゲーム、メダル払出等）を付与するように構成された遊技機において、

前記各無端状ベルトの回転が停止した際ににおける前記複数種の絵柄の位置を把握する停止絵柄位置把握手段（主制御装置131のモータ制御処理機能）と、

前記停止絵柄位置把握手段による把握結果が正確か否かの整合判定を行う整合判定手段（主制御装置131の図柄位置整合処理機能）と 20

を備え、

前記駆動制御手段は、

前記各無端状ベルトの回転を開始させて第1設定回転速度（第1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（主制御装置131の加速期間における処理機能）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（主制御装置131の定速処理機能）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（主制御装置131の同期図柄形成処理機能及び同期変動処理機能）と 30

を備え、

前記同期絵柄形成手段は、

前記停止絵柄位置把握手段の把握結果に基づき、前記各無端状ベルトに付された前記特定絵柄の位置関係を把握する位置関係把握手段（主制御装置131の位置関係把握処理機能）と、

前記位置関係把握手段の把握結果に基づき、前記各無端状ベルトが第2設定回転速度（第2回転速度）となった際に前記同期絵柄を形成するよう、1の無端状ベルトが回転開始した後に他の無端状ベルトを回転開始させるまでの待機時間を算出する算出手段（主制御装置131の同期所要時間算出機能）と、 40

前記始動操作手段の操作に基づき、前記無端状ベルトを個別に回転開始させて前記第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し、且つ1の無端状ベルトが回転開始してから前記算出手段により算出された待機時間分だけ遅らせて他の無端状ベルトを回転開始するよう駆動制御する同期駆動制御手段（主制御装置131の同期図柄形成処理機能）と、

前記整合判定手段による整合判定が不整合であった場合に、前記同期駆動制御手段による駆動制御を中止させる同期駆動中止手段（主制御装置131の同期変動中止処理機能）と

を備えることを特徴とする遊技機。 50

【0010】

手段1によれば、無端状ベルトの動きによって同期絵柄が形成されることにより、補助画面のみに頼って遊技状況の示唆や報知を行っていた従来方式から一步踏み出した新たな示唆・報知形態を提供することができる。また、無端状ベルトは遊技の中心として遊技者に注目されているものであるため、無端状ベルトによる同期絵柄の形成状況がたとえ比較的短時間であっても遊技者が見逃す恐れがない。また、遊技者によって各無端状ベルトの停止操作が行われる定速駆動制御状態となる前の初期駆動制御状態中である、いわば準備段階において同期絵柄を形成するようによっているため、従前の遊技機における遊技者の停止操作様と比べて異なる操作様を強要するものとならず、違和感を与えない利点がある。また、かかる準備段階においては従来では遊技者は単に停止操作を行うべき時期がくるまで漫然と待つしかなかったが、そのような準備期間を利用して同期絵柄を遊技者に露見させるようにした結果、準備期間ですら遊技者を無端状ベルトの動きに注視させることができ。さらに、同期絵柄の形成に際しては、1の無端状ベルトが回転開始してから他の無端状ベルトが回転開始するまでの待機時間を各無端状ベルトの回転が停止した際ににおける絵柄の位置関係から算出した上でその待機時間分だけ遅れて当該他の無端状ベルトを回転開始するようにしていることから、無端状ベルトが第2設定回転速度に至るまでに複雑な加速制御をしなくても上記回転開始のタイミングをはかるだけでよい。また、同期絵柄形成段階においては各無端状ベルトを第2設定回転速度にて定速回転させるようにしたことから、上記待機時間の算出処理も比較的容易に行われる。加えて、待機時間の算出を各無端状ベルトの回転停止時、すなわち静的状態における各特定絵柄の位置関係から行う構成とすることにより、同期絵柄を容易に且つ確実に形成することが可能となる。回転中の無端状ベルトに付された特定絵柄から待機時間を算出する、すなわち動的状態における特定絵柄の位置等を検出して同期絵柄を形成する構成とした場合、検出された動的状態における特定絵柄の位置等に誤差が生じ得るからである。以上の結果、比較的簡単な演算及び制御によって同期絵柄を形成することができる。さらに、停止絵柄位置把握手段による把握結果が正確でなかった場合には、同期絵柄を形成するための駆動制御を中止することにより、待機時間分だけ遅れて他の無端状ベルトを回転開始させたにも関わらず同期絵柄が形成されないという不具合を回避することが可能となる。

【0011】

手段2. 複数種の絵柄が周方向に付された複数の無端状ベルト(リール42L, 42M, 42R)と、

前記各無端状ベルト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(表示窓31L, 31M, 31R)と、

前記各無端状ベルトの回転を開始させるべく操作される始動操作手段(スタートレバー71)と、

前記各無端状ベルト毎に設けられ、該各無端状ベルトを回転させる駆動手段(ステッピングモータ61)と、

前記各無端状ベルトの回転を停止させるべく操作される停止操作手段(ストップスイッチ72~74)と、

前記始動操作手段の操作に基づいて前記各無端状ベルトの回転を開始させ、前記停止操作手段の操作に基づいて前記各無端状ベルト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(主制御装置131)と

を備え、前記各無端状ベルトが停止した際、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ことを条件として遊技者に特典(ボーナスゲーム、メダル払出等)を付与するように構成された遊技機において、

前記各無端状ベルトの回転が停止した際ににおける前記複数種の絵柄の位置を把握する停止絵柄位置把握手段(主制御装置131のモータ制御処理機能)と、

前記停止絵柄位置把握手段による把握結果が正確か否かの整合判定を行う整合判定手段(主制御装置131の図柄位置整合処理機能)と

を備え、

10

20

30

40

50

前記駆動制御手段は、

前記各無端状ベルトの回転を開始させて第1設定回転速度（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（主制御装置131の加速期間における処理機能）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（主制御装置131の定速処理機能）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（主制御装置131の同期図柄形成処理機能及び同期変動処理機能）と
10
を備え、

前記同期絵柄形成手段は、

前記停止絵柄位置把握手段の把握結果に基づき、前記各無端状ベルトに付された前記特定絵柄の位置関係を把握する位置関係把握手段（主制御装置131の位置関係把握処理機能）と、

前記位置関係把握手段の把握結果に基づき、前記各無端状ベルトが前記第1設定回転速度と比して遅い第2設定回転速度（第2回転速度）となった際に前記同期絵柄を形成するよう、1の無端状ベルトが回転開始した後に他の無端状ベルトを回転開始させるまでの待機時間を算出する算出手段（主制御装置131の同期所要時間算出機能）と、

前記始動操作手段の操作に基づき、前記無端状ベルトを個別に回転開始させて前記第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し、且つ1の無端状ベルトが回転開始してから前記算出手段により算出された待機時間分だけ遅らせて他の無端状ベルトを回転開始させるよう駆動制御する同期駆動制御手段（主制御装置131の同期図柄形成処理機能）と、
20

前記整合判定手段による判定結果が不整合であった場合に、前記同期駆動制御手段による駆動制御を中止させる同期駆動中止手段（主制御装置131の同期変動中止処理機能）と

を備えることを特徴とする遊技機。

【0012】

手段2によれば、無端状ベルトの動きによって同期絵柄が形成されることにより、補助画面のみに頼って遊技状況の示唆や報知を行っていた従来方式から一歩踏み出した新たな示唆・報知形態を提供することができる。また、無端状ベルトは遊技の中心として遊技者に注目されているものであるため、無端状ベルトによる同期絵柄の形成状況がたとえ比較的短時間であっても遊技者が見逃す恐れがない。また、遊技者によって各無端状ベルトの停止操作が行われる定速駆動制御状態となる前の初期駆動制御状態中である、いわば準備段階において同期絵柄を形成するようになっているため、従前の遊技機における遊技者の停止操作態様と比べて異なる操作態様を強要するものとならず、違和感を与えない利点がある。また、かかる準備段階においては従来では遊技者は単に停止操作を行うべき時期がくるまで漫然と待つしかなかったが、そのような準備期間を利用して同期絵柄を遊技者に露見させるようにした結果、準備期間ですら遊技者を無端状ベルトの動きに注視させることができる。さらに、同期絵柄の形成に際しては、1の無端状ベルトが回転開始してから他の無端状ベルトが回転開始するまでの待機時間を各無端状ベルトの回転が停止した際ににおける絵柄の位置関係から算出した上でその待機時間分だけ遅れて当該他の無端状ベルトを回転開始するようにしており、無端状ベルトが第2設定回転速度に至るまでに複雑な加速制御をしなくても上記回転開始のタイミングをはかるだけでよい。また、同期絵柄形成段階においては各無端状ベルトを第2設定回転速度にて定速回転させるようにしたことから、上記待機時間の算出処理も比較的容易に行われる。加えて、待機時間の算出を各無端状ベルトの回転停止時、すなわち静的状態における各特定絵柄の位置関係から行う構成とすることにより、同期絵柄を容易に且つ確実に形成することが可能となる。回転中の無端状ベルトに付された特定絵柄から待機時間を算出する、すなわち動的状態における

10

20

30

40

50

る特定絵柄の位置等を検出して同期絵柄を形成する構成とした場合、検出された動的状態における特定絵柄の位置等に誤差が生じ得るからである。以上の結果、比較的簡単な演算及び制御によって同期絵柄を形成することができる。さらに、第2設定回転速度を第1設定回転速度より遅い回転速度とすることにより、各無端状ベルトが定速回転となった際の回転速度が遅いことを通じて遊技者に対し同期絵柄が形成されることを示唆することが可能となると共に、各無端状ベルト間の回転開始時期に明確な差異を設けることが可能となる。この結果、各無端状ベルトの回転開始時期の差異からも、遊技者に対して同期絵柄が形成されることを示唆することが可能となる。さらに、停止絵柄位置把握手段による把握結果が正確でなかった場合には、同期絵柄を形成するための駆動制御を中止させることにより、待機時間分だけ遅れて他の無端状ベルトを回転開始させたにも関わらず同期絵柄が形成されないという不具合を回避することが可能となる。

【0013】

手段3. 上記手段1又は手段2において、前記駆動制御手段は、前記同期駆動中止手段が前記同期駆動制御手段による駆動制御を中止させた際に、前記初期駆動制御手段により前記各駆動手段を初期駆動制御させることを特徴とする遊技機。

【0014】

手段3によれば、整合判定手段による整合判定が不整合であった場合には、同期絵柄を形成するための駆動制御を中止させると共に、第1設定回転速度に至らしめる初期駆動制御に復帰させる。かかる構成とすることにより、遊技者に違和感を抱かせることなく遊技者を遊技に没頭させることができるとなる。待機時間分だけ遅れて他の無端状ベルトを回転開始させたにも関わらず同期絵柄が形成されず、その後に第1設定回転速度に至らしめるべく初期駆動制御がなされた場合、遊技者は違和感を抱き、遊技を継続する興味を失ってしまう恐れがあるからである。

【0015】

手段4. 上記手段1乃至手段3のいずれかにおいて、前記整合判定手段は、前記1の無端状ベルトが回転を開始してから前記他の無端状ベルトが回転を開始する前までの間に、前記1の無端状ベルトに関する整合判定を行うことを特徴とする遊技機。

【0016】

手段4によれば、1の無端状ベルトが回転を開始してから他の無端状ベルトが回転を開始する前までの間に、1の無端状ベルトに関する整合判定が行われる。すなわち、他の無端状ベルトが待機時間分だけ待機している間に1の無端状ベルトに関する整合判定が行われる。かかる構成とすることにより、同期絵柄を形成することと整合判定を行うことと並行して行うことが可能となり、整合判定の結果が不一致であれば速やかに同期絵柄を形成する処理を中止することが可能となる。

【0017】

手段5. 上記手段1乃至手段4のいずれかにおいて、前記算出手段は、前記他の無端状ベルトの回転開始前に前記整合判定手段が前記1の無端状ベルトに関する整合判定を行うことができるよう前記待機時間を算出することを特徴とする遊技機。

【0018】

手段5によれば、回転を開始した1の無端状ベルトに関する整合判定が他の無端状ベルトの回転開始前に行われるよう待機時間が算出される。かかる構成とすることにより、同期絵柄を形成することと整合判定を行うことと並行して行うことが可能となり、整合判定の結果が不一致であれば速やかに同期絵柄を形成する処理を中止することが可能となる。

【0019】

手段6. 上記手段1乃至手段5のいずれかにおいて、前記停止絵柄位置把握手段は、前記駆動制御手段が前記駆動手段の駆動制御を終了した際に、前記複数種の絵柄の位置を把握することを特徴とする遊技機。

【0020】

手段6によれば、駆動制御手段による駆動手段の駆動制御が終了した際に、複数種の絵

柄の位置が把握される。かかる構成とすることにより、各無端状ベルトの回転が停止した際ににおける絵柄位置の把握を遊技が終了する場合にのみ行えばよいこととなり、停止絵柄位置把握手段の処理負荷を軽減させることが可能となる。なお、ここにいう「遊技」とは、始動操作手段の操作に基づいて各無端状ベルトが回転を開始してから回転を終了するまでのことをいう。また、遊技が行われずに無端状ベルトが回転する例としては、遊技場の管理者等が手動で無端状ベルトを回転させる場合が代表例として挙げられる。

【0021】

手段7. 上記手段1乃至手段6のいずれかにおいて、前記無端状ベルトに予め定めた基準部位(センサカットバン56)が起点位置を通過したことを前記無端状ベルト毎に検出する起点通過検出手段(リールインデックスセンサ55)を備え、前記停止絵柄位置把握手段は、前記起点通過検出手段の検出結果に基づいて、前記複数種の絵柄のうち前記基準部位と対応する位置に付された基準絵柄の前記起点位置に対する相対位置を把握することを特徴とする遊技機。10

【0022】

手段7によれば、各無端状ベルトの回転が停止した際ににおける複数種の絵柄位置の把握は、無端状ベルトに予め定めた基準部位と対応する位置に付された基準絵柄の起点位置に対する相対位置に基づいて把握される。基準絵柄の相対位置に基づいて他の絵柄位置を把握することにより、停止絵柄位置把握手段の処理負荷を軽減させることが可能となる。

【0023】

手段8. 上記手段7において、前記整合判定手段は、前記無端状ベルトが回転を開始してから前記基準部位が前記起点位置を最初に通過すると推定されるタイミングと、前記起点通過検出手段が前記基準部位の前記起点位置通過を最初に検出したタイミングとが一致するか否かを整合判定することを特徴とする遊技機。20

【0024】

手段8によれば、停止絵柄位置把握手段による把握結果が正確か否かの整合判定は、無端状ベルトが回転を開始してから基準部位が起点位置を最初に通過すると推定されるタイミングと、起点通過検出手段が基準部位の起点位置通過を最初に検出したタイミングとが一致するか否かによって判定される。かかる構成とすることにより、比較的簡単な制御により整合判定を行うことが可能となる。また、基準部位の起点位置通過を最初に検出したタイミングを以って整合判定を行うことにより、各無端状ベルトの整合判定を比較的速やかに行なうことが可能となる。30

【0025】

手段9. 上記手段8において、前記算出手段は、前記1の無端状ベルトの前記基準部位が前記起点位置を最初に通過するまでに要すると推定される時間より長い時間を、前記他の無端状ベルトの待機時間として算出することを特徴とする遊技機。

【0026】

手段9によれば、回転を開始した1の無端状ベルトに付された基準部位が起点位置を最初に通過するまでに要すると推定される時間より長い時間が、待機時間として算出される。かかる構成とすることにより、他の無端状ベルトが回転を開始する前に1の無端状ベルトに関する整合判定を行うことが可能となり、整合判定の結果が不一致であれば速やかに同期絵柄を形成する処理を中止することが可能となる。40

【0027】

手段10. 上記手段1乃至手段6のいずれかにおいて、前記複数種の絵柄のうち予め定めた1の基準絵柄(図柄番号20の図柄)が起点位置を通過したことを前記各無端状ベルト毎に検出する起点通過検出手段(リールインデックスセンサ55)を備え、前記停止絵柄位置把握手段は、前記起点通過検出手段の検出結果に基づいて前記基準絵柄の前記起点位置に対する相対位置を把握することを特徴とする遊技機。

【0028】

手段10によれば、各無端状ベルトの回転が停止した際ににおける複数種の絵柄位置の把握は、予め定めた1の基準絵柄の起点位置に対する相対位置に基づいて把握される。複数50

種の絵柄のうち 1 の基準絵柄の相対位置に基づいて他の絵柄位置を把握することにより、停止絵柄位置把握手段の処理負荷を軽減させることが可能となる。

【0029】

手段 11. 上記手段 10 において、前記整合判定手段は、前記停止絵柄位置把握手段の把握結果から推定される前記基準絵柄が前記起点位置を最初に通過するタイミングと、前記起点通過検出手段が前記基準絵柄の前記起点位置通過を最初に検出したタイミングとが一致するか否かを整合判定することを特徴とする遊技機。

【0030】

手段 11 によれば、停止絵柄位置把握手段による把握結果が正確か否かの整合判定は、停止絵柄位置把握手段の把握結果から推定される基準絵柄が起点位置を最初に通過するタイミングと、起点通過検出手段が基準絵柄の起点位置通過を最初に検出したタイミングとが一致するか否かによって判定される。かかる構成とすることにより、比較的簡単な制御により整合判定を行うことが可能となる。また、基準絵柄の起点位置通過を最初に検出したタイミングを以って整合判定を行うことにより、各無端状ベルトの整合判定を比較的速やかに行なうことが可能となる。

【0031】

手段 12. 上記手段 11 において、前記算出手段は、前記停止絵柄位置把握手段の把握結果から推定される、前記 1 の無端状ベルトに付された基準絵柄が前記起点位置を最初に通過するまでに要する時間より長い時間を、前記他の無端状ベルトの待機時間として算出することを特徴とする遊技機。

【0032】

手段 12 によれば、停止絵柄位置把握手段の把握結果から推定される、回転を開始した 1 の無端状ベルトに付された基準絵柄が起点位置を最初に通過するまでに要する時間より長い時間が、待機時間として算出される。かかる構成とすることにより、他の無端状ベルトが回転を開始する前に 1 の無端状ベルトに関する整合判定を行うことが可能となり、整合判定の結果が不一致であれば速やかに同期絵柄を形成する処理を中止することが可能となる。

【0033】

手段 13. 上記手段 1 乃至手段 12 のいずれかにおいて、前記同期駆動制御手段は、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、前記各無端状ベルト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（第 3 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（主制御装置 131 の同期変動処理機能）を備えることを特徴とする遊技機。

【0034】

手段 13 によれば、同期絵柄が表示窓を介して視認可能な状況下において、遊技者が同期絵柄を識別できるように無端状ベルトの回転速度すなわち絵柄の変動速度が第 2 設定回転速度より遅い第 3 設定回転速度に調整される。したがって、遊技者は同期絵柄が形成されたことと、同期絵柄を形成する絵柄が何であるかを容易に識別できることとなり、遊技の興奮を高めることができるようになる。一般に、ある速度で変動する物体を視認した後にこの速度より遅い速度で変動する物体を視認した場合、後者の物体は実際の速度差以上に遅く変動しているかのごとく視認される。したがって、同期絵柄が形成された絵柄をより容易に識別させることができるようになる。また、同期絵柄の変動を、無端状ベルトが定速状態に至る一過程で偶然生じたものではなく演出として行なっているということを明確に教示することも可能となる。

【0035】

手段 14. 上記手段 13 において、前記整合判定手段は、前記回転速度調整手段による前記各駆動手段の駆動制御の前までに、前記各無端状ベルトに関する整合判定を行うことを特徴とする遊技機。

【0036】

手段 14 によれば、各無端状ベルトの回転速度が第 3 設定回転速度となる駆動制御が行

10

20

30

40

50

われる前までに、各無端状ベルトに関する整合判定が行われる。この結果、整合判定結果が不整合すなわち同期絵柄が形成できていないにも関わらず各無端状ベルトの回転速度が第3設定回転速度となる不具合を回避することが可能となる。

【0037】

手段15. 上記手段1乃至手段14のいずれかにおいて、前記同期駆動制御手段は、前記無端状ベルトが回転を開始してから前記第2設定回転速度に至るまでの時間が同一となるよう前記各駆動手段を駆動制御することを特徴とする遊技機。

【0038】

手段15によれば、各無端状ベルトは、回転開始から第2設定回転速度に至るまでの時間が同一となるように駆動制御される。かかる構成とすることにより、算出手段の処理負荷を軽減することが可能となる。各無端状ベルトが第2設定回転速度となるまでに要する時間及び特定絵柄の変動距離が同一となるため、待機時間を、特定絵柄が第2設定回転速度にて特定絵柄間の変動距離を変動した場合の時間から一義的に算出することが可能となるからである。

【0039】

手段16. 上記手段1乃至手段15のいずれかにおいて、前記同期駆動制御手段は、前記無端状ベルトが回転を開始してから前記第2設定回転速度に至るまでを同一の加速パターンに基づいて前記各駆動手段を駆動制御することを特徴とする遊技機。

【0040】

手段16によれば、各駆動手段は無端状ベルトの回転開始から第2設定回転速度に至るまで同一の加速パターンに基づいて駆動制御される。かかる構成とすることにより、算出手段の算出結果に基づいて他の無端状ベルトと対応する駆動手段を駆動制御すればよく、同期絵柄形成手段の処理負荷を軽減させることが可能となる。

【0041】

手段17. 上記手段1乃至手段16のいずれかにおいて、前記同期駆動制御手段は、前記無端状ベルトの回転開始から第2設定回転速度に至る加速期間のうち、前記無端状ベルトの回転開始から途中期間までを、前記初期駆動制御手段が前記途中期間までに駆動制御する加速パターンと同一の加速パターンに基づいて前記各駆動手段を駆動制御することを特徴とする遊技機。

【0042】

手段17によれば、各駆動手段は、無端状ベルトの回転開始から途中期間まで、同期駆動制御手段及び初期駆動制御手段の種別に関係なく同一の加速パターンに基づいて駆動制御される。一般に、無端状ベルトの回転開始時は脱調や回転の不安定性を惹起する恐れがあり、初期駆動制御手段の加速パターンはかかる不具合が生じないように設定されている。したがって、同期駆動制御手段が各駆動手段を駆動制御する際にもかかる加速パターンに基づいて駆動制御することにより、同期絵柄を形成するにあたっても前記不具合を回避することが可能となる。

【0043】

手段18. 上記手段1乃至手段17のいずれかにおいて、前記同期駆動制御手段は、前記各無端状ベルトを回転開始から前記特定絵柄が略1絵柄分変動するまでに前記第2設定回転速度となるよう前記各駆動手段を駆動制御することを特徴とする遊技機。

【0044】

手段18によれば、無端状ベルトは、回転を開始してから特定絵柄が略1絵柄分変動するまでに第2設定回転速度にて定速回転となる。仮に無端状ベルトを停止状態から第2設定回転速度まで急速に加速させた場合、無端状ベルトの脱調や回転の不安定性を惹起する恐れがある。一方、小さな加速で第2設定回転速度まで加速させる構成とした場合、同期絵柄を形成するにあたり比較的長い時間がかかることとなり、遊技の興味を損ねてしまう恐れがある。したがって、以上の調和を図りつつ無端状ベルトの回転に不具合が生じない駆動制御を行うことが可能となる。

【0045】

10

20

30

40

50

手段 19 . 上記手段 1 乃至手段 18 のいずれかにおいて、前記同期駆動制御手段は、前記同期絵柄を形成した後、前記表示窓を介して視認可能な位置を前記同期絵柄が少なくとも 1 度は通過するよう前記各駆動手段を駆動制御することを特徴とする遊技機。

【 0046 】

手段 19 によれば、形成された同期絵柄は、表示窓を介して視認可能な位置を少なくとも 1 度は通過する。かかる構成とすることにより、遊技者に対してより積極的に同期絵柄が形成されたことを教示することが可能となる。表示窓を介して視認可能な位置を同期絵柄が通過しない、すなわち視認可能でない位置でのみ同期絵柄を形成する構成とした場合、遊技者が各無端状ベルトに付された絵柄の順序を把握していない限り同期絵柄が形成されたことに気付かないからである。

10

【 0047 】

手段 20 . 上記手段 1 乃至手段 19 のいずれかにおいて、前記同期絵柄を形成するか否かを決定する同期絵柄判定手段（主制御装置 131）を備えたことを特徴とする遊技機。

【 0048 】

手段 20 によれば、同期絵柄判定手段の判定結果によって同期絵柄が形成されたりされなかつたりする。この結果、例えば内部抽選により当選となった場合やそのうちの所定確率で同期絵柄を形成するように構成すれば、同期絵柄が形成された際の当選への期待感を高めることが可能となる。

【 0049 】

手段 21 . 上記手段 20 において、前記始動操作手段の操作に基づき前記特定絵柄の組合せを前記有効位置に停止させることが可能か否かの抽選を行う抽選手段（主制御装置 131 の抽選処理）を備え、前記同期絵柄判定手段は、前記抽選手段で当選したことを条件として前記同期絵柄を形成するか否かを決定することを特徴とする遊技機。

20

【 0050 】

手段 21 によれば、抽選の結果が当選となった場合に限り同期絵柄が形成される可能性がある。抽選手段による抽選結果と同期絵柄の形成とを関連付けることにより、少なくとも同期絵柄が形成された際には抽選手段による抽選に当選していることを遊技者に教示することが可能となる。

【 0051 】

手段 22 . 上記手段 1 乃至手段 21 のいずれかにおいて、前記 1 の無端状ベルトが回転を開始してから少なくとも前記第 1 設定回転速度にて定速回転となるまでの間は、前記停止操作手段の操作又は操作結果を無効とする無効化手段（主制御装置 131）を備えたことを特徴とする遊技機。

30

【 0052 】

手段 22 によれば、遊技者による停止操作手段の操作又は操作結果は、無端状ベルトのうち 1 つが回転を開始してから同期絵柄が表示窓を介して視認可能な位置を通過し、第 1 設定回転速度にて定速回転となるまでの間は少なくとも無効とされる。この結果、折角用意した同期絵柄を用いた演出が遊技者にキャンセルされることを防止することが可能となる。なお、無端状ベルトのうち 1 つが回転を開始してから第 1 設定回転速度となり、所定時間が経過するまでの間になされた停止操作手段の操作又は操作結果を無効とする構成とし、手段 20 又は手段 21 にかかる構成を適用すれば、同期絵柄が形成される場合とされない場合とで遊技者が各無端状ベルトを停止できないことに対して違和感を抱く不具合を回避することが可能となる。

40

【 0053 】

手段 23 . 上記手段 1 乃至手段 22 のいずれかにおいて、前記複数種の絵柄の中でどの絵柄を用いて同期絵柄を形成するかを決定する絵柄決定手段（主制御装置 131）を備えたことを特徴とする遊技機。

【 0054 】

手段 23 によれば、同期絵柄を形成する絵柄は絵柄決定手段によって決定される。かかる構成とすることにより、無端状ベルトに備えられた複数種の絵柄を用いて種々の同期絵柄

50

を形成することが可能となり、無端状ベルトを用いた演出の幅を広げることが可能となる。

【0055】

手段24. 上記手段21において、前記複数種の絵柄の中でどの絵柄を用いて同期絵柄を形成するかを決定する絵柄決定手段（主制御装置131）を備え、該絵柄決定手段は、前記抽選手段が当選と判定した際に、前記同期絵柄を形成するための絵柄として前記抽選手段により当選と判定された当選絵柄を選択することを特徴とする遊技機。

【0056】

手段24によれば、抽選の結果が当選であり同期絵柄が形成される場合には、この当選絵柄を所定の組合せに揃えて同期絵柄が形成される。同期絵柄と当選絵柄とを対応させることにより、遊技者に対して当選絵柄を教示することが可能となる。したがって、遊技者は遊技者に有利な状況若しくは場面が発生する組合せでこの当選絵柄が停止するように停止操作手段を操作すればよく、遊技の興奮を高めることができる。

【0057】

手段25. 上記手段1乃至手段24のいずれかにおいて、前記同期絵柄形成手段は、前記特定絵柄が前記表示窓を介してほぼ同時に視認可能となるよう前記同期絵柄を形成することを特徴とする遊技機。

【0058】

手段25によれば、同期絵柄は、同期絵柄を形成する特定絵柄が表示窓を介してほぼ同時に視認可能となるように形成される。かかる構成とすることにより、無端状ベルトが回転している場合にあっても、遊技者は同期絵柄が形成されていることを容易に認識することが可能となる。

【0059】

手段26. 上記手段1乃至手段25のいずれかにおいて、前記駆動手段は、前記表示窓を介して前記絵柄が上方から下方に変動するかのごとく視認されるよう前記無端状ベルトを回転させるものであるとともに、前記各無端状ベルトは横並びに配置され、前記同期絵柄形成手段は、前記特定絵柄を水平又は略水平方向に揃えて前記同期絵柄を形成するものであることを特徴とする遊技機。

【0060】

手段26によれば、絵柄は表示窓を介して上方から下方に変動するかのごとく視認され、同期絵柄は水平又は略水平方向に揃った状態で上方から下方に変動する。かかる構成とすることにより、同期絵柄を例えれば斜め方向等の非水平方向に揃えた場合と比較して、同期絵柄を表示窓から長時間視認可能な状態とすることが可能となり、同期絵柄の視認性を向上させることができる。

【0061】

手段27. 上記手段1乃至手段26のいずれかにおいて、前記表示窓が、1の無端状ベルトにつき前記絵柄を複数視認可能な大きさに形成されていることを特徴とする遊技機。

【0062】

手段27によれば、1つの無端状ベルトで複数の絵柄を視認することが可能なため、絵柄を識別しやすくなる。また、同期絵柄の視認性を高める意味でも好適である。

【0063】

なお、以上の各手段を適用し得る遊技機として、「複数の絵柄からなる絵柄列（具体的には図柄が付されたリール）を変動表示（具体的にはリールの回動）した後に絵柄列を確定停止表示する可変表示手段（具体的にはリールユニット）を備え、始動用操作手段（具体的にはスタートレバー）の操作に起因して絵柄の変動が開始され、停止用操作手段（具体的にはストップボタン）の操作に起因して又は所定時間経過することにより絵柄の変動が停止され、その停止時の確定絵柄が特定絵柄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（ボーナスゲーム等）の発生等の特典を付与するようにし、さらに、球受皿（上皿等）を設けてその球受皿から遊技球を取り込む投入処理を行う投入装置と、前記球受皿に遊技球の払出を行う払出装置とを備え、投入装置により遊技球が投入されること

10

20

30

40

50

により前記始動用操作手段の操作が有効となるように構成した遊技機。」といったスロットマシンとパチンコ機とが融合したタイプの遊技機なども挙げられる。

【発明を実施するための最良の形態】

【0064】

以下、遊技機の一種である回胴式遊技機、具体的にはスロットマシンに適用した場合の一実施の形態を、図面に基づいて詳細に説明する。図1はスロットマシン10の正面図、図2はスロットマシン10の前面扉12を閉じた状態の斜視図、図3はスロットマシン10の前面扉12を開いた状態の斜視図、図4は前面扉12の背面図、図5は筐体11の正面図である。

【0065】

図1～図5に示すように、スロットマシン10は、その外殻を形成する筐体11を備えている。筐体11は、木製板状に形成された天板11a、底板11b、背板11c、左側板11d及び右側板11eからなり、隣接する各板11a～11eが接着等の固定手段によって固定されることにより、全体として前面を開放した箱状に形成されている。なお、各板11a～11eは木製のパネルによって構成する以外に、合成樹脂製パネル又は金属製パネルによって構成してもよいし、合成樹脂材料又は金属材料によって一体の箱状に形成することによって構成してもよい。以上のように構成された筐体11は、遊技ホールへの設置の際にいわゆる島設備に対し釘を打ち付ける等して取り付けられる。

【0066】

筐体11の前面側には、前面開閉扉としての前面扉12が開閉可能に取り付けられている。すなわち、筐体11の左側板11dには、上下一対の支軸25a, 25bが設けられている。支軸25a, 25bは上方に向けて突出された先細り形状の軸部を備えている。一方、前面扉12には、各支軸25a, 25bに対応して当該支軸25a, 25bの軸部が挿入される挿入孔を備えた支持金具26a, 26bが設けられている。そして、各支軸25a, 25bの上方に支持金具26a, 26bを配置させた上で前面扉12を降下させることにより、支持金具26a, 26bの挿入孔に支軸25a, 25bの軸部が挿入された状態とされる。これにより、前面扉12は筐体11に対して両支軸25a, 25bを結ぶ上下方向へ延びる開閉軸線を中心として回動可能に支持され、その回動によって筐体11の前面開放側を開放したり閉鎖することができるよう構成されている。

【0067】

前面扉12は、その裏面に設けられた施錠装置によって開放不能な施錠状態とされる。また、前面扉12の右端側上部には解錠操作部たるキーシリンダ20が設けられている。キーシリンダ20は施錠装置と一体化されており、キーシリンダ20に対する所定のキー操作によって前記施錠状態が解除されるように構成されている。そこで、施錠装置を含むロック機構について概略を説明する。

【0068】

前面扉12の右端側、すなわち前面扉12の開閉軸の反対側には、その裏面に施錠装置が設けられている。施錠装置は、上下方向に延び前面扉12に固定された基枠と、基枠の上部から前面扉12の前方に延びるように設けられたキーシリンダ20と、基枠に対して上下方向に移動可能に組み付けられた長尺状の連動杆21とを備えている。そして、施錠装置のうちキーシリンダ20だけが前面扉12の前方に突出した状態で設けられている。キーシリンダ20が設けられる位置は前面扉12の中でも肉厚の薄い上部位置とされており、その結果、全長の短い汎用性のあるキーシリンダ20を採用することができる。なお、本実施の形態では、キーシリンダ20として、不正解錠防止機能の高いオムロック（商標名）が用いられている。連動杆21は、キーシリンダ20に差し込んだキーを時計回りに操作することで下方へ移動される。連動杆21には、鉤形状をなす上下一対の鉤金具22が設けられており、筐体11に対して前面扉12を閉鎖した際には、鉤金具22が筐体11側の支持金具23に係止されて施錠状態となる。なお、鉤金具22には施錠状態を維持する側へ付勢するコイルバネ等の付勢部材が設けられている。キーシリンダ20に対してキーが時計回りに操作されると、連動杆21が下方に移動し、前記付勢部材の付勢力に

10

20

30

40

50

抗して鉤金具 22 が移動されることにより当該鉤金具 22 と支持金具 23 との係止状態が解除され、筐体 11 に対する前面扉 12 の施錠状態が解除される。

【0069】

前面扉 12 の中央部上寄りには、遊技者に遊技状態を報知する遊技パネル 30 が設けられている。遊技パネル 30 には、縦長の 3 つの表示窓 31L, 31M, 31R が横並びとなるように形成されている。表示窓 31L, 31M, 31R は透明又は半透明な材質により構成されており、各表示窓 31L, 31M, 31R を通じてスロットマシン 10 の内部が視認可能な状態となっている。なお、各表示窓 31L, 31M, 31R を 1 つにまとめて共通の表示窓としてもよい。

【0070】

図 3 に示すように、筐体 11 は仕切り板 40 によりその内部が上下 2 分割されており、仕切り板 40 の上部には、可変表示手段を構成するリールユニット 41 が取り付けられている。リールユニット 41 は、円筒状（円環状）にそれぞれ形成された左リール 42L, 中リール 42M, 右リール 42R を備えている。なお、各リール 42L, 42M, 42R は少なくとも無端状ベルトとして構成されればよく、円筒状（円環状）に限定されるものではない。各リール 42L, 42M, 42R は、その中心軸線が当該リールの回転軸線となるように回転可能に支持されている。各リール 42L, 42M, 42R の回転軸線は略水平方向に延びる同一軸線上に配設され、それぞれのリール 42L, 42M, 42R が各表示窓 31L, 31M, 31R と 1 対 1 で対応している。従って、各リール 42L, 42M, 42R の表面の一部はそれぞれ対応する表示窓 31L, 31M, 31R を通じて視認可能な状態となっている。また、リール 42L, 42M, 42R が正回転すると、各表示窓 31L, 31M, 31R を通じてリール 42L, 42M, 42R の表面は上から下へ向かって移動しているかのように映し出される。

【0071】

これら各リール 42L, 42M, 42R は、それぞれがステッピングモータ 61L, 61M, 61R に連結されており、各ステッピングモータ 61L, 61M, 61R の駆動により各リール 42L, 42M, 42R が個別に、即ちそれぞれ独立して回転駆動し得る構成となっている。これら各リール 42L, 42M, 42R は同様の構成をしているため、ここでは左リール 42L を例に挙げて図 6 に基づいて説明する。なお、図 6 は左リール 42L の組立斜視図である。

【0072】

左リール 42L は、円筒状のかごを形成する円筒骨格部材 50 と、その外周面において無端状に巻かれた帯状のベルトとを備えている。そして、その巻かれた状態を維持するように、ベルトの長辺両側に沿って形成された一対のシール部を介して円筒骨格部材 50 に貼付されている。前記ベルトの外周面には、識別情報としての図柄が等間隔ごとに多数印刷されている。なお、円筒骨格部材 50 とベルトとを一体形成し、このベルトの外周面に図柄を個別に貼付する構成としてもよい。かかる場合には、この一体形成の外周面が無端状ベルトに相当する。円筒骨格部材 50 の中心部にはボス部 51 が形成されており、円盤状のボス補強板 52 を介して左リール用ステッピングモータ 61L の駆動軸に取り付けられている。従って、左リール用ステッピングモータ 61L の駆動軸が回転することによりその駆動軸を中心として円筒骨格部材 50 が自転するように回転され、左リール 42L が円環状のリール面に沿って周回するようになっている。

【0073】

左リール用ステッピングモータ 61L は、リールユニット 41（図 3）内において起立状態に配置されたモータプレート 53 の側面にねじ 54 で固定されている。モータプレート 53 には、発光素子 55a と受光素子 55b とが所定間隔をおいて保持されたリールインデックスセンサ（回転位置検出センサ）55 が設置されている。一方、左リール 42L と一体化されたボス補強板 52 には、半径方向に延びるセンサカットバン 56 の基端部 56b がねじ 57 で固定されている。このセンサカットバン 56 の先端部 56a は、略直角に屈曲されてリールインデックスセンサ 55 の両素子 55a, 55b の間を通過できるよ

10

20

30

40

50

うに位置合わせがなされている。そして、左リール 4 2 L が 1 回転するごとにセンサカットバン 5 6 の先端部 5 6 a の通過をリールインデックスセンサ 5 5 が検出し、その検出の都度、後述する主制御装置 1 3 1 に検出信号が出力される。従って、主制御装置 1 3 1 はこの検出信号に基づいて左リール 4 2 L の角度位置を 1 回転ごとに確認し補正できる。

【 0 0 7 4 】

ステッピングモータ 6 1 L は例えば 5 0 4 パルスの駆動信号（励磁信号あるいは励磁パルスとも言う。以下同じ）を与えることにより 1 回転されるように設定されており、この励磁パルスによってステッピングモータ 6 1 L の回転位置、すなわち左リール 4 2 L の回転位置が制御される。

【 0 0 7 5 】

各リール 4 2 L, 4 2 M, 4 2 R の各ベルト上には、その長辺方向（周回方向）に複数個、具体的には 2 1 個の図柄が描かれている。従って、所定の位置においてある図柄から次の図柄へ切り替えるには 2 4 パルス（= 5 0 4 パルス ÷ 2 1 図柄）を要する。そして、リールインデックスセンサ 5 5 の検出信号が出力された時点からのパルス数により、どの図柄が表示窓 3 1 L から視認可能な状態となっているかを認識したり、任意の図柄を露出窓 3 1 L から視認可能な状態としたりする制御を行うことができる。

【 0 0 7 6 】

各リール 4 2 L, 4 2 M, 4 2 R に付された図柄のうち、表示窓 3 1 L, 3 1 M, 3 1 R を介して全体を視認可能な図柄数は、主として表示窓 3 1 L, 3 1 M, 3 1 R の上下方向の長さによって決定される所定数に限られている。本実施形態では各リール 3 個ずつとされている。このため、各リール 4 2 L, 4 2 M, 4 2 R がすべて停止している状態では、 $3 \times 3 = 9$ 個の図柄が遊技者に視認可能な状態となる。

【 0 0 7 7 】

ここで、各リール 4 2 L, 4 2 M, 4 2 R に付される図柄について説明する。図 7 には、左リール 4 2 L, 中リール 4 2 M, 右リール 4 2 R のそれぞれに巻かれるベルトに描かれた図柄配列が示されている。同図に示すように、各リール 4 2 L, 4 2 M, 4 2 R にはそれぞれ 2 1 個の図柄が一列に設けられている。各リール 4 2 L, 4 2 M, 4 2 R に対応して番号が 1 ~ 2 1 まで付されているが、これは説明の便宜上付したものであり、リール 4 2 L, 4 2 M, 4 2 R に実際に付されているわけではない。但し、以下の説明では当該番号を使用して説明する。

【 0 0 7 8 】

図柄としては、ビッグボーナスゲームに移行するための第 1 特別図柄としての「7」図柄（例えば、左ベルト第 2 0 番目）と「青年」図柄（例えば、左ベルト 1 9 番目）とがある。また、レギュラーボーナスゲームに移行するための第 2 特別図柄としての「BAR」図柄（例えば、左ベルト第 1 4 番目）がある。また、リプレイゲームに移行するための第 3 特別図柄としての「リプレイ」図柄（例えば、左ベルト第 1 1 番目）がある。また、小役の払出が行われる小役図柄としての「スイカ」図柄（例えば、左ベルト第 9 番目）、「ベル」図柄（例えば、左ベルト第 8 番目）、「チェリー」図柄（例えば、左ベルト第 4 番目）がある。そして、図 7 に示すように、各リール 4 2 L, 4 2 M, 4 2 R に巻かれるベルトにおいて、各種図柄の数や配置順序は全く異なっている。

【 0 0 7 9 】

なお、リールユニット 4 1 の各リール 4 2 L, 4 2 M, 4 2 R は識別情報を可変表示する可変表示手段の一例であり、主表示部を構成する。但し、可変表示手段はこれ以外の構成であってもよい。例えば、ベルトを自転させるのではなく周回させるタイプ等の他の機械的なリール構成としてもよく、また、機械的なリール構成に代えて、或いはこれに加えて、液晶表示器、ドットマトリックス表示器等の電気的表示により識別情報を可変表示させるものを設けてもよく、この場合は表示形態に豊富なバリエーションをもたせることが可能となる。

【 0 0 8 0 】

遊技パネル 3 0 には、各表示窓 3 1 L, 3 1 M, 3 1 R を結ぶようにして、横方向へ平

10

20

30

40

50

行に3本、斜め方向へたすき掛けに2本、計5本の組合せラインが付されている。勿論、最大組合せライン数を6以上としてもよく、5未満としてもよく、所定条件に応じて最大組合せライン数を変更するようにしてもよい。これら各組合せラインに対応して、表示窓31L, 31M, 31R群の正面から見て左側には有効ライン表示部32, 33, 34が設けられている。第1有効ライン表示部32は組合せラインのうち中央の横ライン(中央ライン)が有効化された場合に点灯等によって表示報知される。第2有効ライン表示部33は組合せラインのうち上下の横ライン(上ライン及び下ライン)が有効化された場合に点灯等によって表示報知される。第3有効ライン表示部34は組合せラインのうち一対の斜めライン(右下がりライン及び右上がりライン)が有効化された場合に点灯等によって表示報知される。そして、有効化された組合せライン、すなわち有効ライン上に図柄が所定の組合せで停止した場合に入賞となり、予め定められたメダル払出処理や特定遊技への移行処理などが実行される。

10

20

30

【0081】

ここで、入賞となった場合の各図柄に関する払出枚数について説明する。小役図柄に関し、「スイカ」図柄が有効ライン上に左・中・右と揃った場合には15枚のメダル払出、「ベル」図柄が有効ライン上に左・中・右と揃った場合には8枚のメダル払出、左リール42Lの「チェリー」図柄が有効ライン上に停止した場合には2枚のメダル払出が行われる。即ち、中リール42M及び右リール42Rの「チェリー」図柄はメダル払出と無関係である。また、「チェリー」図柄に限っては、他の図柄との組合せとは無関係にメダル払出が行われるため、左リール42Lの複数の有効ラインが重なる位置(具体的には上段又は下段)に「チェリー」図柄が停止した場合には、その重なった有効ラインの数を乗算した分だけのメダル払出が行われることとなり、結果として本実施の形態では4枚のメダル払出が行われる。

20

【0082】

また、その他の図柄に関しては、第1特別図柄(ビッグボーナス図柄)の組合せである「7」図柄又は「青年」図柄が同一図柄にて有効ライン上に左・中・右と揃った場合には15枚のメダル払出、第2特別図柄(レギュラーボーナス図柄)の組合せである「BAR」図柄が有効ライン上に左・中・右と揃った場合にも15枚のメダル払出が行われる。なお、本実施形態においては、例えば「7」図柄と「チェリー」図柄とが同時に成立する場合が生じ得るが、かかる場合におけるメダル払出は15枚である。これは、1回のメダル払出における上限枚数が15枚に設定されているためである。

30

【0083】

更に、第3特別図柄の組合せである「リプレイ」図柄が有効ライン上に左・中・右と揃った場合にはメダル払出は行われない。他の場合、即ち有効ライン上に左リール42Lの「チェリー」図柄が停止せず、また有効ライン上に左・中・右と同一図柄が揃わない場合には、一切メダル払出は行われない。

40

【0084】

遊技パネル30の下方左側には、各リール42L, 42M, 42Rを一斉(同時である必要はない)に回転開始させるために操作されるスタートレバー71が設けられている。スタートレバー71はリール42L, 42M, 42Rを回転開始、すなわち可変表示を開始させるべく操作される開始操作手段又は始動操作手段を構成する。スタートレバー71は、遊技者がゲームを開始するときに手で押し操作するレバーであり、手が離れたあと元の位置に自動復帰する。メダルが投入されているときにこのスタートレバー52が操作されると、各リール42L, 42M, 42Rが一斉に回転を始める。

【0085】

スタートレバー71の右側には、回転している各リール42L, 42M, 42Rを個別に停止させるために操作されるボタン状のストップスイッチ72, 73, 74が設けられている。各ストップスイッチ72, 73, 74は停止対象となるリール42L, 42M, 42Rに対応する表示窓31L, 31M, 31Rの直下にそれぞれ配置されている。ストップスイッチ72, 73, 74はリール42L, 42M, 42Rの回転に基づく可変表示

50

を停止させるべく操作される停止操作手段を構成する。各ストップスイッチ 72, 73, 74 は、左リール 42L が回転を開始してから所定時間が経過すると停止させることができ可能な状態となり、かかる状態中には図示しないランプが点灯表示されることによって停止操作が可能であることが報知され、回転が停止すると消灯されるようになっている。

【0086】

表示窓 31L, 31M, 31R の下方右側には、投資価値としてのメダルを投入するためのメダル投入口 75 が設けられている。メダル投入口 75 は投資価値を入力する入力手段を構成する。また、メダル投入口 75 が遊技者によりメダルを直接投入するという動作を伴う点に着目すれば、投資価値を直接入力する直接入力手段を構成するものともいえる。

10

【0087】

メダル投入口 75 から投入されたメダルは、前面扉 12 の背面に設けられた通路切替手段としてのセレクタ 84 によって貯留用通路 81 か排出用通路 82 のいずれかへ導かれる。すなわち、セレクタ 84 にはメダル通路切替ソレノイド 83 が設けられ、そのメダル通路切替ソレノイド 83 の非励磁時には排出用通路 82 側とされ、励磁時には貯留用通路 81 側に切り替えられるようになっている。貯留用通路 81 に導かれたメダルは、筐体 11 の内部に収納されたホッパ装置 91 へと導かれる。一方、排出用通路 82 に導かれたメダルは、前面扉 12 の前面下部に設けられたメダル排出口 17 からメダル受け皿 18 へと導かれ、遊技者に返還される。

【0088】

メダルを遊技者に付与する払出手段としてのホッパ装置 91 は、メダルを貯留する貯留タンク 92 と、メダルを遊技者に払い出す払出装置 93 により構成されている。払出装置 93 は、図示しないメダル払出用回転板を回転させることにより、排出用通路 82 の中央右部に設けられた開口 94 へメダルを排出し、排出用通路 82 を介してメダル受け皿 18 へメダルを払い出すようになっている。また、ホッパ装置 91 の右方には、貯留タンク 92 内に所定量以上のメダルが貯留されることを回避するための予備タンク 95 が設けられている。ホッパ装置 91 の貯留タンク 92 内部には、この貯留タンク 92 から予備タンク 95 へとメダルを排出する誘導プレート 96 が設けられている。したがって、誘導プレート 96 が設けられた高さ以上にメダルが貯留された場合、かかるメダルが予備タンク 95 に貯留されることとなる。

30

【0089】

メダル投入口 75 の下方には、ボタン状の返却スイッチ 76 が設けられている。返却スイッチ 76 は、メダル投入口 75 に投入されたメダルがセレクタ 84 内に詰まった際に押されるスイッチであり、このスイッチが押されることによりセレクタ 84 が機械的に連動して動作され、当該セレクタ 84 内に詰まったメダルがメダル排出口 17 より返却されるようになっている。

【0090】

表示窓 31L, 31M, 31R の下方左側には、投資価値としてのクレジットされた仮想メダルを一度に3枚投入するためのボタン状の第1クレジット投入スイッチ 77 が設けられている。また、第1クレジット投入スイッチ 77 の左方には当該スイッチ 77 よりも小さなボタン状のスイッチとして、第2クレジット投入スイッチ 78 及び第3クレジット投入スイッチ 79 が設けられている。第2クレジット投入スイッチ 78 はクレジットされた仮想メダルを一度に2枚投入するためのものであり、第3クレジット投入スイッチ 79 は仮想メダルを1枚投入するためのものである。各クレジット投入スイッチ 77 ~ 79 は前記メダル投入口 75 とともに投資価値を入力する入力手段を構成する。また、メダル投入口 75 が遊技者によりメダルを直接投入するという動作を伴うのに対し各クレジット投入スイッチ 77 ~ 79 は貯留記憶に基づく仮想メダルの投入という動作を伴うに過ぎない点に着目すれば、投資価値を間接入力する間接入力手段を構成するものともいえる。

40

【0091】

なお、第1クレジット投入スイッチ 77 は、1ゲームにつき投入できるメダル最大数 (

50

3枚)に達していないことを促すため、図示しない発光部材としてのランプが内蔵されている。当該ランプは、第1クレジット投入スイッチ77のスイッチ操作が有効である状況時において点灯されて当該スイッチ77の操作を促すが、クレジットされた仮想メダルが存在しない場合や既に3枚のメダル投入がなされている状況下では消灯される。ここで、上記点灯に代えて、点滅させてメダル投入の促しを遊技者に一層分かり易くしてもよい。

【0092】

スタートレバー71の左側には、ボタン状の切換スイッチ80が設けられている。切換スイッチ80は、1度押されるとオン状態になり、もう1度押されるとオフ状態になり、その後押下操作が行われるごとにオンオフが切り替わるトグル式に構成されている。切換スイッチ80は、メダル投入口75に必要量より多く投入された投入メダルや、所定の遊技の結果遊技者に返還される獲得メダルの取扱形式を変更するために操作される。

【0093】

切換スイッチ80がオン状態のときには、所定の最大値(例えばメダル50枚分)となるまでの余剰の投入メダルや入賞時の獲得メダルがクレジットメダルとして貯留記憶されるように設定された「クレジットモード」となる。切換スイッチ80がオフ状態のときには、余剰の投入メダルや入賞時の獲得メダルを現実のメダルとして払い出すように設定された「ダイレクトモード」となる。なお、クレジットモードからダイレクトモードに切り換えた際にクレジットメダルがある場合には、その分のクレジットメダルが現実のメダルとして払い出される。このように、遊技者はクレジットモードとダイレクトモードとを切り換えることにより自身の好みに応じた形式で遊技を実行することができる。かかる切換スイッチ80は投入価値及び遊技価値の取扱形式を切り換える切換操作手段を構成する。また、クレジットされた仮想メダルを現実のメダルとして払い出すという機能に着目すれば、切換スイッチ80は貯留記憶された遊技価値を実際に払い出すための精算操作手段を構成するものともいえる。なお、切換スイッチ80の操作により「クレジットモード」と「ダイレクトモード」とを切り換えるように構成する他、常に「クレジットモード」としておき切換スイッチ80が操作されると貯留記憶された仮想メダルを払い出すだけの精算スイッチとして機能させてもよい。

【0094】

遊技パネル30の表示窓31L, 31M, 31R下方には、クレジットモード時に有効化されて貯留記憶されたメダル数を表示する残数表示部35と、ビッグボーナスやレギュラーボーナス等の特別遊技状態の際に例えば残りのゲーム数等を表示するゲーム数表示部36と、獲得メダルの枚数を表示する獲得枚数表示部37とがそれぞれ設けられている。これら表示部35~37は7セグメント表示器によって構成されているが、液晶表示器等によって代替することは当然可能である。

【0095】

ここで、メダルがベットされる手順について説明する。ダイレクトモード、クレジットモードのいずれのモードにおいても、遊技の開始時にメダル投入口75からメダルが投入されるとベットとなる。

【0096】

すなわち、1枚目のメダルがメダル投入口75に投入されると、第1有効ライン表示部32が点灯し、そしてこれに対応する中央ラインが有効ラインとなり、2枚目のメダルがメダル投入口75に投入されると、更に第2有効ライン表示部33が点灯すると共に、これに対応する上ライン及び下ラインを含む合計3本の組合せラインがそれぞれ有効ラインとなり、3枚目のメダルがメダル投入口75に投入されると、更に第3有効ライン表示部34が点灯し、そしてこれに対応する一対の斜めラインを含む合計5本の組合せライン全てが有効ラインとなる。

【0097】

また、4枚以上のメダルがメダル投入口75に投入されると、3枚を超える余剰メダルは、そのときのモードがダイレクトモードであればセレクタ84により排出用通路82への切替がなされてメダル排出口17からメダル受け皿18へ返却される。一方、クレジッ

10

20

30

40

50

トモードであればスロットマシン内部に貯蓄されると共に残数表示部 35 に貯蓄枚数が表示される。この貯留枚数には上限枚数が決められており（例えば 50 枚）、それを越える枚数のメダルが投入されたときにはメダル排出口 17 からメダル受け皿 18 へ返却される。

【 0 0 9 8 】

また、クレジットモードにて遊技が行われ且つ残数表示部 35 に貯留枚数が表示されている場合には、第 1 ~ 第 3 クレジット投入スイッチ 77 ~ 79 のいずれかが押された際にも仮想メダルが投入されたこととなりベットとなる。

【 0 0 9 9 】

第 3 クレジット投入スイッチ 79 が押された際には、仮想メダルが 1 枚投入されたこととして残数表示部 35 に表示されている数値が 1 ディクリメントされ、第 1 有効ライン表示部 32 が点灯して中央ラインが有効ラインとなる。第 2 クレジット投入スイッチ 78 が押された際には、仮想メダルが 2 枚投入されたこととして残数表示部 35 に表示されている数値が 2 ディクリメントされ、第 1 有効ライン表示部 32 および第 2 有効ライン表示部 33 が点灯して合計 3 本の組合せラインが有効ラインとなる。第 1 クレジット投入スイッチ 77 が押された際には、仮想メダルが 3 枚投入されたこととして残数表示部 35 に表示されている数値が 3 ディクリメントされ、全ての有効ライン表示部 32 ~ 34 が点灯して合計 5 本の組合せラインが有効ラインとなる。

【 0 1 0 0 】

なお、第 1 ~ 第 3 クレジット投入スイッチ 77 ~ 79 のいずれかが押された際に投入されるべき仮想メダルが貯留されていない場合、例えば残数表示部 35 の表示が 2 のときに第 1 クレジット投入スイッチ 77 が押された場合等には、残数表示部 35 の数値が全てディクリメントされて 0 となり、投入可能な仮想メダル分だけベットされる。

【 0 1 0 1 】

前面扉 12 の上部には、遊技の進行に伴い点灯したり点滅したりする上部ランプ 13 と、遊技の進行に伴い種々の効果音を鳴らしたり、遊技者に遊技状態を報知したりする左右一対のスピーカ 14 と、遊技者に各種情報を与える補助表示部 15 とが設けられている。補助表示部 15 は、本実施形態では表示内容の多様化及び表示演出の重厚化を意図して液晶表示器によって構成されているが、ドットマトリックス表示器等の他の表示器を使用してもよい。補助表示部 15 は、遊技の進行に伴って各種表示演出を実行するためのものであり、各リール 42L, 42M, 42R による遊技を主表示部によるものと考えることができることから、本実施形態では補助表示部 15 と称している。補助表示部 15 の背面には上部ランプ 13 やスピーカ 14 、補助表示部 15 を駆動させるための表示制御装置 111 が設けられている。なお、上部ランプ 13 及びスピーカ 14 の位置や数は特に以上説明したものに限られない。

【 0 1 0 2 】

メダル受け皿 18 の上方には、機種名や遊技に関わるキャラクタなどが表示された下段プレート 16 が装着されている。また、メダル受け皿 18 の左方には、手前側下方に反転可能な灰皿 19 が設けられている。

【 0 1 0 3 】

筐体 11 の内部においてホッパ装置 91 の左方には、電源ボックス 121 が設けられている。電源ボックス 121 は、電源スイッチ 122 やリセットスイッチ 123 や設定キー挿入孔 124 などを備えている。電源スイッチ 122 は、主制御装置 131 を始めとする各部に電源を供給するための起動スイッチである。

【 0 1 0 4 】

リセットスイッチ 123 は、スロットマシン 10 の各種状態をリセットするためのスイッチである。本スロットマシン 10 は各種データのバックアップ機能を有しており、万一停電が発生した際でも停電時の状態を保持し、停電からの復帰（復電）の際には停電時の状態に復帰できるようになっている。従って、例えば遊技ホールの営業が終了する場合のように通常手順で電源を遮断すると遮断前の状態が記憶保持されるが、リセットスイッチ

10

20

30

40

50

123を押しながら電源スイッチ122をオンすると、バックアップデータがリセットされるようになっている。また、電源スイッチ122がオンされている状態でリセットスイッチ123を押した場合には、エラー状態がリセットされる。

【0105】

設定キー挿入孔124は、ホール管理者などがメダルの出玉調整を行うためのものである。すなわち、ホール管理者等が設定キーを設定キー挿入孔124へ挿入して操作することにより、スロットマシン10の設定状態（当選確率設定処理）を「設定1」から「設定6」まで変更できるようになっている。

【0106】

リールユニット41の上方には、主制御装置131が筐体11の背板11cに取り付けられている。主制御装置131は、主たる制御を司るCPU、遊技プログラムを記憶したROM、遊技の進行に応じた必要なデータを一時的に記憶するRAM、各種機器との連絡をとるポート、時間計数や同期を図る場合などに使用されるクロック回路等を含む主基板を具備しており、主基板が透明樹脂材料等よりなる被包手段としての基板ボックスに収容されて構成されている。基板ボックスは、略直方体形状の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いる。これらボックスベースとボックスカバーとは封印手段としての封印ユニットによって開封不能に連結され、これにより基板ボックスが封印されている。なお、ボックスベースとボックスカバーとを鍵部材を用いて開封不能に連結する構成としてもよい。

【0107】

次に、本スロットマシン10の電気的構成について、図8のブロック図に基づいて説明する。

【0108】

主制御装置131には、演算処理手段であるCPU151を中心とするマイクロコンピュータが搭載されている。CPU151には、電源ボックス121の内部に設けられた電源装置161の他に、所定周波数の矩形波を出力するクロック回路154や、入出力ポート155などが内部バスを介して接続されている。かかる主制御装置131は、スロットマシン10に内蔵されるメイン基盤としての機能を果たすものである。

【0109】

主制御装置131の入力側には、スタートレバー71の操作を検出するスタート検出センサ71a、各ストップスイッチ72, 73, 74の操作を個別に検出するストップ検出センサ72a, 73a, 74a、メダル投入口75から投入されたメダルを検出する投入メダル検出センサ75a、各クレジット投入スイッチ77, 78, 79の操作を個別に検出するクレジット投入検出センサ77a, 78a, 79a、切換スイッチ80の操作を検出する切換検出センサ80a、各リール42の回転位置（原点位置）を個別に検出するリールインデックスセンサ55、ホッパ装置91から払い出されるメダルを検出する払出検出センサ91a、リセットスイッチ123の操作を検出するリセット検出センサ123a、設定キー挿入孔124に設定キーが挿入されたことを検出する設定キー検出センサ124a等の各種センサが接続されており、これら各種センサからの信号は入出力ポート155を介してCPU151へ出力されるようになっている。

【0110】

なお、投入メダル検出センサ75aは実際には複数個のセンサより構成されている。即ち、メダル投入口75からホッパ装置91に至る貯留用通路81は、メダルが1列で通行可能なように構成されている。そして、貯留用通路81には第1センサが設けられるとともに、それよりメダルの幅以上離れた下流側に第2センサ及び第3センサが近接（少なくとも一時期において同一メダルを同時に検出する状態が生じる程度の近接）して設けられており、これら第1乃至第3の各センサによって投入メダル検出センサ75aが構成されている。主制御装置131は、第1センサから第2センサに至る時間を監視し、その経過時間が所定時間を越えた場合にはメダル詰まり又は不正があったものとみなしてエラーとする。エラーになると、エラー報知が行われるとともにエラー解除されるまでの遊技者に

10

20

30

40

50

よる操作が無効化される。また、主制御装置 131 は第 2 センサと第 3 センサとがオンオフされる順序をも監視し、第 2 , 第 3 センサが共にオフ、第 2 センサのみオン、第 2 , 第 3 センサが共にオン、第 3 センサのみオン、第 2 , 第 3 センサが共にオフという順序通りになった場合で、かつ各オンオフ切換に移行する時間が所定時間内である場合にのみメダルが正常に取り込まれたと判断し、それ以外の場合はエラーとする。このようにするのは、貯留用通路 81 でのメダル詰まりの他、メダルを投入メダル検出センサ 75a 付近で往復動させてメダル投入と誤認させる不正を防止するためである。

【 0 1 1 1 】

また、主制御装置 131 の入力側には、入出力ポート 155 を介して電源装置 161 に設けられた停電監視回路 161b が接続されている。電源装置 161 には、主制御装置 131 を始めとしてスロットマシン 10 の各電子機器に駆動電力を供給する電源部 161a や、上述した停電監視回路 161b などが搭載されている。

【 0 1 1 2 】

停電監視回路 161b は電源の遮断状態を監視し、停電時はもとより、電源スイッチ 122 による電源遮断時に停電信号を生成するためのものである。そのため停電監視回路 161b は、電源部 161a から出力されるこの例では直流 12 ボルトの安定化駆動電圧を監視し、この駆動電圧が例えば 10 ボルト未満まで低下したとき電源が遮断されたものと判断して停電信号が出力されるように構成されている。停電信号は CPU 151 と入出力ポート 155 のそれぞれに供給され、CPU 151 ではこの停電信号を認識することにより後述する停電時処理が実行される。

【 0 1 1 3 】

電源部 161a からは出力電圧が 10 ボルト未満まで低下した場合でも、主制御装置 131 などの制御系における駆動電圧として使用される 5 ボルトの安定化電圧が出力されるように構成されており、この安定化電圧が出力されている時間としては、主制御装置 131 による停電時処理を実行するに十分な時間が確保されている。

【 0 1 1 4 】

主制御装置 131 の出力側には、各有効ライン表示部 32, 33, 34、残数表示部 35、ゲーム数表示部 36、獲得枚数表示部 37、各リール 42L, 42M, 42R を回転させるための各ステッピングモータ 61 (61L, 61M, 61R)、セレクタ 84 に設けられたメダル通路切替ソレノイド 83、ホッパ装置 91、表示制御装置 111、図示しないホール管理装置などに情報を送信できる外部集中端子板 171 等が入出力ポート 155 を介して接続されている。

【 0 1 1 5 】

表示制御装置 111 は、上部ランプ 13 やスピーカ 14、補助表示部 15 を駆動させるための制御装置であり、これらを駆動させるための CPU、ROM、RAM 等が一体化された基板を備えている。そして、主制御装置 131 からの信号を受け取った上で、表示制御装置 111 が独自に上部ランプ 13、スピーカ 14 及び補助表示部 15 を駆動制御する。従って、表示制御装置 111 は、遊技を統括管理するメイン基盤たる主制御装置 131 との関係では補助的な制御を実行するサブ基盤となっている。即ち、間接的な遊技に関する音声やランプ、表示についてはサブ基盤を設けることにより、メイン基盤の負担軽減を図っている。なお、各種表示部 32 ~ 37 を表示制御装置 111 が制御する構成としてもよい。

【 0 1 1 6 】

上述した CPU 151 には、この CPU 151 によって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 152 と、この ROM 152 内に記憶されている制御プログラムを実行するに当たって各種のデータを一時的に記憶する作業エリアを確保するための RAM 153 のほかに、図示はしないが周知のように割込み回路を始めとしてタイマ回路、データ送受信回路などスロットマシン 10 において必要な各種の処理回路や、クレジット枚数をカウントするクレジットカウンタなどの各種カウンタが内蔵されている。ROM 152 と RAM 153 によって記憶手段としてのメインメモリが構成され、図 9 以

10

20

30

40

50

後に示される各種のフローチャートに示される処理を実行するためのプログラムは、制御プログラムの一部として上述した R O M 1 5 2 に記憶されている。

【 0 1 1 7 】

R A M 1 5 3 は、スロットマシン 1 0 の電源が遮断された後においても電源ポックス 1 2 1 内に設けられた電源装置 1 6 1 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、R A M 1 5 3 には、各種のデータ等を一時的に記憶するためのメモリやエリアの他に、バックアップエリアが設けられている。

【 0 1 1 8 】

バックアップエリアは、停電などの発生により電源が遮断された場合において、電源遮断時（電源スイッチ 1 2 2 の操作による電源遮断をも含む。以下同様）のスタックポイントや、各レジスタ、I / O 等の値を記憶しておくためのエリアであり、停電解消時（電源スイッチ 1 2 2 の操作による電源投入をも含む。以下同様）には、バックアップエリアの情報に基づいてスロットマシン 1 0 の状態が電源遮断前の状態に復帰できるようになっている。バックアップエリアへの書き込みは停電時処理（図 1 1 参照）によって電源遮断時に実行され、バックアップエリアに書き込まれた各値の復帰は電源投入時のメイン処理（図 1 2 参照）において実行される。なお、C P U 1 5 1 のN M I 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 1 6 1 b からの停電信号が入力されるように構成されており、停電等の発生に伴う停電フラグ生成処理としてのN M I 割込み処理が即座に実行される。

【 0 1 1 9 】

続いて、主制御装置 1 3 1 内のC P U 1 5 1 により実行される各制御処理を図 9 ~ 図 1 8 のフローチャートを参照しながら説明する。かかるC P U 1 5 1 の処理としては大別して、電源投入に伴い起動されるメイン処理と、定期的に（本実施の形態では 1 . 4 9 m s e c 周期で）起動されるタイマ割込み処理と、N M I 端子（ノンマスカブル端子）への停電信号の入力により起動されるN M I 割込み処理とがあり、説明の便宜上、はじめにN M I 割込み処理とタイマ割込み処理とを説明し、その後メイン処理を説明する。

【 0 1 2 0 】

図 9 はN M I 割込み処理の一例を示すフローチャートである。停電の発生などによって電源が遮断されると、電源装置 1 6 1 の停電監視回路 1 6 1 b では停電信号が生成され、主制御装置 1 3 1 に対して出力される。N M I 端子を介して停電信号を受信した主制御装置 1 3 1 では、N M I 割込み処理が実行される。

【 0 1 2 1 】

N M I 割込み処理では、まずステップ S 1 0 1 において、C P U 1 5 1 内に設けられた使用レジスタのデータをR A M 1 5 3 内に設けられたバックアップエリアに退避させる。続いて、ステップ S 1 0 2 では、停電フラグをR A M 1 5 3 内に設けられた停電フラグ格納エリアにセットする。その後、ステップ S 1 0 3 にてR A M 1 5 3 のバックアップエリアに退避させたデータを再びC P U 1 5 1 の使用レジスタに復帰させる。この復帰処理でN M I 割込み処理が終了する。なお、C P U 1 5 1 の使用レジスタのデータを破壊せずに停電フラグのセット処理が可能な場合には、バックアップエリアへの退避および復帰処理を省くことができる。

【 0 1 2 2 】

図 1 0 は、主制御装置 1 3 1 で定期的に実行されるタイマ割込み処理のフローチャートであり、主制御装置 1 3 1 のC P U 1 5 1 により例えば 1 . 4 9 m s e c ごとにタイマ割込みが発生する。

【 0 1 2 3 】

先ず、ステップ S 2 0 1 に示すレジスタ退避処理では、後述する通常処理で使用しているC P U 1 5 1 内の全レジスタの値をR A M 1 5 3 のバックアップエリアに退避させる。ステップ S 2 0 2 では停電フラグがセットされているか否かを確認し、停電フラグがセットされているときにはステップ S 2 0 3 に進み、停電時処理を実行する。

【 0 1 2 4 】

10

20

30

40

50

ここで、停電時処理について図11を用いて説明する。この停電時処理は、タイマ割込み処理のうち特にレジスタ退避処理の直後に行われるため、その他の割込み処理を中断することなく実行できる。従って、例えば各種コマンドの送信処理中、スイッチの状態（オンオフ）の読み込み処理中などのように、それぞれの処理に割り込んでこの停電時処理が実行されることはなく、かかるタイミングで実行されることを考慮した停電時処理のプログラムを作成する必要がなくなる。これにより停電時処理用の処理プログラムを簡略化してプログラム容量を削減できる。なお、このことは後述する復電時処理用の処理プログラムについても同様である。

【0125】

ステップS301では、コマンド送信が終了しているか否かを判定する。送信が終了していない場合には本処理を終了してタイマ割込み処理に復帰し、コマンド送信を終了させる。このように停電時処理の初期段階でコマンドの送信が完了しているか否かを判断し、送信が未完であるときには送信処理を優先し、単位コマンドの送信処理終了後に停電時処理を実行する構成とすることにより、コマンドの送信途中で停電時処理が実行されることを考慮した停電時処理プログラムを構築する必要がなくなる。その結果停電時処理プログラムを簡略化してROM152の小容量化を図ることができる実益を有する。

【0126】

ステップS301がYES、すなわちコマンドの送信が完了している場合には、ステップS302に進み、CPU151のスタックポインタの値をRAM153内のバックアップエリアに保存する。その後ステップS303では、停止処理として後述するRAM判定値をクリアすると共に入出力ポート155における出力ポートの出力状態をクリアし、図示しない全てのアクチュエータをオフ状態にする。ステップS304では、RAM判定値を算出し、バックアップエリアに保存する。RAM判定値とは、具体的にはRAM153の作業領域アドレスにおけるチェックサムの2の補数である。RAM判定値をバックアップエリアに保存することにより、RAM153のチェックサムは0となる。RAM153のチェックサムを0とすることにより、ステップS305においてそれ以後のRAMアクセスを禁止する。その後は、電源が完全に遮断して処理が実行できなくなるのに備え、無限ループに入る。なお、例えばノイズ等に起因して停電フラグが誤ってセットされる場合を考慮し、無限ループに入るまでは停電信号が出力されているか否かを確認する。停電信号が出力されていなければ停電状態から復旧したこととなるため、RAM153への書き込みを許可すると共に停電フラグをリセットし、タイマ割込み処理に復帰する。停電信号の出力が継続してなされていれば、そのまま無限ループに入る。

【0127】

なお、電源装置161の電源部161aは、上述したNMI割込み処理及び停電時処理を実行するのに十分な時間、制御系の駆動電圧として使用される安定化電圧（5ボルト）の出力が保持されるように構成されている。本実施形態では、30 msecの間、駆動電圧が出力され続けるようになっている。

【0128】

タイマ割込み処理の説明に戻り、ステップS202にて停電フラグがセットされていない場合には、ステップS204以降の各種処理を行う。

【0129】

すなわち、ステップS204では、誤動作の発生を監視するためのウォッチドッグタイマの値を初期化するウォッチドッグタイマのクリア処理を行う。ステップS205では、CPU151自身に対して割込み許可を出す割込み終了宣言処理を行う。ステップS206では、各リール42L, 42M, 42Rを回転させるために、それぞれの回転駆動モータであるステッピングモータ61L~61Rを駆動させるステッピングモータ制御処理を行う。ステップS207では、入出力ポート155に接続された各種センサ（図8参照）の状態を監視するセンサ監視処理を行う。ステップS208では、各カウンタやタイマの値を減算するタイマ演算処理を行う。ステップS209では、メダルのベット数や、払い出し枚数をカウントした結果を外部集中端子板171へ出力するカウンタ処理を行う。

10

20

30

40

50

【0130】

ステップS210では、表示制御装置111へコマンドなどを送信するコマンド出力処理を行う。ステップS211では、残数表示部35、ゲーム数表示部36および獲得枚数表示部37にそれぞれ表示されるセグメントデータを設定するセグメントデータ設定処理を行う。ステップS212では、セグメントデータ設定処理で設定されたセグメントデータを各表示部35～37に供給して該当する数字、記号などを表示するセグメントデータ表示処理を行う。ステップS213では、入出力ポート155からI/O装置に対応するデータを出力するポート出力処理を行う。ステップS214では、先のステップS201にてバックアップエリアに退避させた各レジスタの値をそれぞれCPU151内の対応するレジスタに復帰させる。その後ステップS215にて次回のタイマ割込みを許可する割込み許可処理を行い、この一連のタイマ割込み処理を終了する。

10

【0131】

図12は電源投入後に実行される主制御装置131でのメイン処理を示すフローチャートである。メイン処理は、停電からの復旧や電源スイッチ122のオン操作によって電源が投入された際に実行される。

【0132】

先ずステップS401では、初期化処理として、スタックポインタの値をCPU151内に設定すると共に、割込み処理を許可する割込みモードを設定し、その後CPU151内のレジスタ群や、I/O装置等に対する各種の設定などを行う。

20

【0133】

これらの初期化処理が終了すると、次にステップS402ではリセットスイッチ123がオン操作されているか否かを判定する。リセットスイッチ123がオン操作されている場合にはステップS403に進み、RAMクリア処理としてRAM153に記憶されたデータを全てクリアする。

30

【0134】

ステップS402にてリセットスイッチが操作されていないことを確認した後、またはステップS403にてRAMクリア処理を行った後、ステップS404では設定キーが設定キー挿入孔124に挿入されているか否かを判定する。設定キーが挿入されている場合にはステップS405に進み設定変更処理を行う。設定変更処理として、先ずRAM153に記憶されたデータを全てクリアする。そして、予め設定された6段階の設定状態（「設定1」～「設定6」）のうちどの設定状態が選択されたかを判定した上で、選択された設定状態に応じた内部処理を実行する。

30

【0135】

ステップS406では停電フラグがセットされているか否かを確認する。停電フラグがセットされていない、すなわち先のステップS403又はステップS405にてRAM153のデータがクリアされている場合には、後述するステップS407の通常処理に進み、本処理を終了する。

40

【0136】

ステップS406において停電フラグがセットされた状態にあるときには、ステップS408以降に示す復電処理に移行する。停電フラグがセットされた状態にあるということは、ステップS403のRAMクリア処理、ステップS405の設定変更処理等のサブルーチン処理が全く実行されていないことを意味する。従って、RAM153のデータは全く書き替えられていないこととなり、復電処理ではRAM153のデータなどが正常であるかどうかなどの確認処理が必要となる。

【0137】

そのためには、ステップS408ではRAM判定値が正常であるか否かを確認する。具体的には、RAM153のチェックサムの値を調べ、その値が正常、つまりRAM判定値を加味したチェックサムの値が0か否かを確認する。RAM判定値を加味したチェックサムの値が0である場合、RAM153のデータは正常であると判定する。

【0138】

50

ステップ S 4 0 8 において R A M 判定値が異常である、つまりチェックサムの値が 0 でなかったときには、R A M 1 5 3 のデータが破壊された可能性が高い。そのため、このような場合にはステップ S 4 0 9 にてエラー表示処理を行う。エラー表示処理として、先ず割込み処理を禁止し、入出力ポート 1 5 5 内の全ての出力ポートをクリアすることにより、入出力ポート 1 5 5 に接続された全てのアクチュエータをオフ状態に制御する。その後、ホール管理者などにエラーの発生を報知するエラー表示を行うと共に、リセットスイッチ 1 2 3 が O N 操作されるまでかかる状態を維持する。

【 0 1 3 9 】

ステップ S 4 0 8 において R A M 判定値が正常であると判定した場合にはステップ S 4 1 0 に進み、バックアップエリアに保存されたスタックポインタの値を C P U 1 5 1 のスタックポインタに書き込み、スタックの状態を電源が遮断される前の状態に復帰させる。次に、ステップ S 4 1 1 において、復電処理の実行を伝える復電コマンドを表示制御装置 1 1 1 に送信する。その後、ステップ S 4 1 2 にて遊技状態として打ち止めおよび自動精算設定保存処理を行い、ステップ S 4 1 3 にてスタート検出センサ 7 1 a 等の各種センサの初期化を行う。以上の処理が終了した後、ステップ S 4 1 4 にて停電フラグをリセットし、電源遮断前の番地に戻る。具体的には、先に説明したタイマ割込み処理に復帰し、ウォッチドッグタイマクリア処理（ステップ S 2 0 4 ）が実行されることとなる。

【 0 1 4 0 】

次に、遊技に関わる主要な制御を行う通常処理について図 1 3 のフローチャートに基づき説明する。

【 0 1 4 1 】

先ずステップ S 5 0 1 では、メダルがベットされているか否かを判定する。メダルがベットされているときには、続いてステップ S 5 0 2 にてスタートレバー 7 1 が操作されたか否かを判定する。ステップ S 5 0 1 , ステップ S 5 0 2 が共に Y E S の場合には、ステップ S 5 0 3 の抽選処理、ステップ S 5 0 4 のリール制御処理、ステップ S 5 0 5 のメダル払出処理、ステップ S 5 0 6 の特別遊技状態処理を順に実行し、ステップ S 5 0 1 に戻る。一方、ステップ S 5 0 1 にてメダルがベットされていない、またはステップ S 5 0 2 にてスタートレバー 7 1 が操作されていない場合には、ステップ S 5 0 1 に戻る。

【 0 1 4 2 】

次に、ステップ S 5 0 3 の抽選処理について、図 1 4 のフローチャートに基づき説明する。

【 0 1 4 3 】

ステップ S 6 0 1 では、スロットマシン 1 0 の現在の設定状態やベットされたメダルの枚数、小役確率の高低等に基づき、当否決定用の乱数テーブルを選択する。ここで、スロットマシン 1 0 の設定状態は図示しない設定キーを用いてセットされた「設定 1 」～「設定 6 」のいずれかであり、「設定 1 」のときに役の当選確率が最も低い乱数テーブルが選択され、「設定 6 」のときに役の当選確率が最も高い乱数テーブルが選択される。また、ベットされたメダルの枚数は 1 ～ 3 枚のいずれかであり、ベット枚数が多いほど役の当選確率が高くなるような乱数テーブルが選択される。例えば 3 枚ベットされたときの役の当選確率は、1 枚ベットされたときの役の当選確率と比して 3 倍よりも高い確率となっている。さらに、小役確率については高低 2 種類存在し、現在の出玉率が所定の期待値を下回っているときには小役当選確率が高い乱数テーブルが選択され、所定の期待値を上回っているときには小役当選確率が低い乱数テーブルが選択される。

【 0 1 4 4 】

ステップ S 6 0 2 では、このようにして選択された乱数テーブルに、スタートレバー 7 1 が操作されたときに乱数カウンタよりラッチした乱数を照らして役の抽選を行う。そしてステップ S 6 0 3 にていずれかの役に当選したか否かを判定し、いずれの役にも当選していない場合にはそのまま本処理を終了する。いずれかの役に当選した場合にはステップ S 6 0 4 に進み、その役に応じた当選フラグをセットすると共に図柄を揃えるべき有効ラインを決定する。また、当選した役が「 7 」図柄等のビッグボーナスである場合には、後

10

20

30

40

50

述する同期変動を行うか否かの抽選を行い、同期変動を行う場合にはRAM153の同期変動フラグ格納エリアに1をセットする。続いてステップS605ではリール停止制御用のスペリテーブルを決定し、これをRAM153のスペリテーブル格納エリアに格納する。ここで、スペリテーブルとは、ストップスイッチ72～74が押されたタイミングにおける所定の有効ライン上の図柄と、その有効ライン上に停止させるべき図柄とが異なる場合に、その停止させるべき図柄を所定の有効ライン上で止まるようにリールをどれだけ滑らせるかを定めたテーブルである。

【0145】

次に、ステップS504のリール制御処理について、図15のフローチャートに基づき説明する。

10

【0146】

リール制御処理では、先ずステップS701においてウエイト処理を行う。このウエイト処理は、前回のゲームにおいてリールの回転を開始した時点から所定時間（例えば4.1秒）が経過するまで今回のゲームにおいてリールの回転を開始せずに待機する処理である。このため、遊技者がメダルをベットしてスタートレバー71を操作したとしても、直ちに各リール42L, 42M, 42Rが回転しないことがある。ウエイト処理に続いてステップS702のリール回転処理を行い、各リール42L, 42M, 42Rを回転させる。その後、ステップS703に進み、左リール42Lが回転を開始してから所定時間（例えば10秒）が経過したか否かを判定し、経過していない場合には所定時間が経過するまで待機する。所定時間が経過した場合にはステップS704に進み、ストップスイッチ72～74のいずれかが押下操作されてリールの停止指令が発生したか否か、より具体的にはストップ検出センサ72a～74aからのON信号を受信しているか否かを判定する。すなわち、本実施形態では、左リール42Lが回転を開始してから所定時間が経過するまでの期間を無効期間として設定しており、この無効期間内にストップスイッチ72～74が押下操作されても、ストップ検出センサ72a～74aからのON信号を無効化する。これは、後述する同期変動を好適に行うための工夫である。停止指令が発生していない場合にはステップS705に進み、予め定められた各リール42L, 42M, 42Rの最大回転時間（例えば40秒）を経過したか否かを判定する。最大回転時間を経過していない場合にはステップS704に戻り、最大回転時間を経過した場合にはステップS706に進んで回転中の全てのリールを強制的に順次停止させる強制停止処理を行う。

20

30

【0147】

一方、ステップS704にてストップスイッチ72～74のいずれかが押下操作されて停止指令が発生した場合には、ステップS707に進み、リール停止処理を行う。このリール停止処理では、押下操作されたストップスイッチに対応するリールを停止させるが、役の抽選において役に当選し、当選フラグがセットされている場合にはRAM153のスペリテーブル格納エリアに格納されたスペリテーブルを参照して、可能な限り当選した役が所定の有効ライン上に並ぶように制御する。例えば、下ライン上に「スイカ」図柄が並ぶという役に当選し、「スイカ」図柄が上ラインに停止するタイミングでストップスイッチが押下操作された場合には、下ラインに停止するように図柄2つ分だけリールを滑らせる。但し、滑らせることのできる範囲は予め決められている（例えば最大で図柄4つ分）ため、ストップスイッチを押したタイミングによっては下ライン上に「スイカ」図柄が停止しないこともある。なお、ステップS706の強制停止処理においても、当選フラグがセットされている場合にはこれと同様の処理を行う。

40

【0148】

続いて、ステップS708では今回の停止指令が第1停止指令か否か、すなわち3つのリール全てが回転しているときにストップスイッチが押下操作されたか否かを判定する。第1停止指令の場合には、ステップS709に進み、スペリテーブル変更処理を行う。このスペリテーブル変更処理では、例えば当選した有効ライン上で役を揃えようとしたときに役の複合が発生するか否かを判定し、役の複合が発生しないときにはそのまま次のステップに移行し、役の複合が発生するときには当選した有効ラインを別の有効ラインに変更

50

すると共に変更後の有効ラインに合ったスペリテーブルに変更した後に次のステップに移行する。ここで、役の複合とは、例えば上ライン上で「スイカ」図柄を揃えようとしたときに左リールにて「チェリー」図柄が下ライン上に現れる場合のように複数の役が同時に発生する場合をいう。なお、スペリテーブル変更処理は役の複合を回避するとき以外にも行われることがある。

【0149】

一方、ステップS708で今回の停止指令が第1停止指令でないときには、ステップS710に進み、第2停止指令か否か、つまり3つのリールのうち1つのリールが停止し2つのリールが回転しているときにトップスイッチが押下操作されたか否かを判定する。第2停止指令のときにはステップS711に進み、停止目判定処理を行う。この停止目判定処理では、2つのリールが停止したときにその2つが「7」図柄等のボーナス図柄で揃っているか否かを判定し、揃っていないときにはそのまま次のステップに移行し、揃っているときにはスピーカ14から効果音等を発生させた後に次のステップに移行する。なお、停止目判定処理ではボーナス図柄が2つ揃う以外の別の条件が成立したか否かを判定してもよいし、効果音以外に補助表示部15を用いた演出を行ってもよい。

10

【0150】

そして、ステップS706の強制停止処理の後、ステップS709のスペリテーブル変更処理の後、ステップS710にて今回の停止指令が第2停止指令でなかったとき、又はステップS711の停止目判定処理を行った後には、ステップS712にて左、中、右リール42L, 42M, 42Rのすべての回転が停止したか否かを判定する。ステップS712がNOの場合にはステップS704に戻り、YESの場合には続くステップS713にて払出判定処理を行った後、本処理を終了する。払出判定処理では、役が有効ライン上に並んでいるか否かを判定し、役が有効ライン上に並んでいないときにはRAM153の払出予定数格納エリアに0をセットし、役が有効ライン上に並んでいるときにはその役が当選した役と一致しているか否かを判定し、一致していないときには上部ランプ13等によりエラー表示を行うと共に払出予定数格納エリアに0をセットする。一致しているときには払出予定数格納エリアに並んだ役と対応する払出数をセットする。

20

【0151】

次に、ステップS505のメダル払出処理について、図16のフローチャートに基づき説明する。

30

【0152】

メダル払出処理では、先ずステップS801にて払出数カウンタがカウントした払出数と、払出予定数格納エリアに格納された払出予定数とが一致しているか否かを判定する。払出数と払出予定数とが一致していないときには、ステップS802にて遊技がクレジットモードにて行われているか否かを判定する。クレジットモードであるときには、ステップS803においてクレジットカウンタのカウント値が上限（貯留されているメダル数が50枚）に達しているか否かを判定する。上限に達していないときには、ステップS804にてクレジットカウンタのカウント値及び払出数をそれぞれ1インクリメントする。これにより残数表示部35及び獲得枚数表示部37の枚数がそれぞれ1インクリメントされる。

40

【0153】

一方、遊技がダイレクトモードにて行われているとき、またはクレジットカウンタのカウント値が上限に達しているときには、ステップS805にてメダル払出用回転板を駆動してメダルをホッパ装置91からメダル排出口17を介してメダル受け皿18へ払い出す。このとき、ステップS806ではホッパ装置91に取り付けられた払出検出センサ91aのメダル検出信号に応じて払出数を1インクリメントする。これにより獲得枚数表示部37の枚数が1インクリメントされる。そして、ステップS804またはステップS806で払出数を1インクリメントしたあと、再びステップS801に戻る。ステップS801で払出数と払出予定数とが一致したときには、ステップS807にてホッパ装置91のメダル払出用回転板を停止させ、本処理を終了する。なお、払出数や獲得枚数表示部37

50

は、次回スタートレバー 7 1 が操作されたときにリセットされる。

【 0 1 5 4 】

次に、ステップ S 5 0 6 の特別遊技状態処理について、図 1 7 のフローチャートに基づき説明する。

【 0 1 5 5 】

特別遊技状態処理の説明に先立ち、ボーナスゲームについて説明する。レギュラーボーナス（以下「 R B 」という）ゲームは、12回の J A C ゲームで構成されている。 J A C ゲームは、1枚ベットのみ許されるゲームであり、 J A C 図柄（ここではリプレイ図柄で代用）が有効ライン上に揃う確率つまり J A C 図柄成立の確率が非常に高いゲームである。 J A C ゲームで J A C 図柄が成立すると最大枚数（ここでは15枚）のメダルが払い出される。そして、 J A C 図柄が8回成立すると、 J A C ゲームが12回に達する前であっても R B ゲームが終了する。一方、ビッグボーナス（以下「 B B 」という）ゲームは、30回の小役ゲームと3回の J A C インとから構成されている。小役ゲームとは高確率で小役が当選する（有効ライン上に「ベル」図柄などが揃う）ゲームであり、 J A C インとは12回の J A C ゲームに突入することを意味し、小役ゲーム中に J A C 図柄が有効ライン上に揃うと J A C インが成立する。 J A C ゲームは R B ゲームの場合と同様である。また、3回目の J A C インによる J A C ゲームが終了すると小役ゲームが30回に達する前であっても B B ゲームは終了し、30回の小役ゲームが終了すると J A C インが3回に達する前であっても B B ゲームは終了する。

10

【 0 1 5 6 】

さて、特別遊技状態処理では、先ずステップ S 9 0 1 にて遊技状態がボーナスゲーム中か否かを判定する。ボーナスゲーム中でないときにはステップ S 9 0 2 に進み、ボーナス図柄判定処理を行う。

20

【 0 1 5 7 】

このボーナス図柄判定処理では、図 1 8 に示すように、まずステップ S 1 0 0 1 にて R B 当選フラグがセットされているか否かを判定し、セットされているときにはステップ S 1 0 0 2 に進み、今回有効ライン上に R B 図柄（例えば「 B A R 」図柄）が揃ったか否かを判定し、 R B 図柄が揃っていないときにはそのまま本処理を終了する。一方、今回有効ライン上に R B 図柄が揃ったときには、ステップ S 1 0 0 3 において R B 当選フラグをリセットし R B 設定フラグをセットしてボーナスゲームの1種である R B ゲームとし、図 1 9 に示す R B ゲーム初期設定処理を実行して本処理を終了する。ステップ S 1 0 0 1 で R B 当選フラグがセットされていないときには、ステップ S 1 0 0 4 にて B B 当選フラグがセットされたか否かを判定し、セットされていないときにはそのまま本処理を終了する。 B B 当選フラグがセットされているときにはステップ S 1 0 0 5 に進み、今回有効ライン上に B B 図柄（例えば図柄「 7 」）が揃ったか否かを判定し、 B B 図柄が揃っていないときにはそのまま本処理を終了する。一方、今回有効ライン上に B B 図柄が揃ったときには、ステップ S 1 0 0 6 において B B 当選フラグをリセットし B B 設定フラグをセットしてボーナスゲームの1種である B B ゲームとし、図 2 0 示す B B ゲーム初期設定処理を実行して本処理を終了する。

30

【 0 1 5 8 】

なお、図 1 9 、図 2 0 において、残小役ゲームカウンタは小役ゲームの残りゲーム数（残小役ゲーム数ともいう）を表し、残 J A C インカウンタは J A C イン可能な残り回数（残 J A C イン回数ともいう）を表し、残 J A C 成立カウンタは J A C 図柄が成立可能な残り回数（残 J A C 成立数ともいう）を表し、残 J A C ゲームカウンタは J A C ゲームの残りゲーム数（残 J A C ゲーム数ともいう）を表す。残小役ゲーム数や、残 J A C イン回数や、残 J A C 成立数、残 J A C ゲーム数は、適宜、ゲーム数表示部 3 6 に表示される。ちなみに、役の抽選で小役またはリプレイに当選して小役当選フラグまたはリプレイ当選フラグがセットされたときには、そのゲームで小役図柄またはリプレイ図柄を有効ライン上に揃えられないこれらの当選フラグはリセットされるが、役の抽選で R B または B B に当選して R B 当選フラグまたは B B 当選フラグがセットされたときには、そのゲームで R

40

50

B 図柄またはB B 図柄を有効ライン上に揃えられなかったとしてもこれらの当選フラグは次回に持ち越される。なお、B B 又はR B 当選フラグを持ち越した次ゲームにおける抽選処理では、小役又はリプレイの当選可否に関する抽選は行われるが、B B 又はR B に関する抽選は行われない。また、B B 又はR B 当選フラグを持ち越した状態で小役又はリプレイに当選した場合には、小役又はリプレイが優先して揃えられるようにスペリテーブルが格納される。

【0159】

さて、図17に戻り、ステップS901で遊技状態がボーナスゲーム中のときには、ステップS903にてそのボーナスゲームがJACゲームか否かを判定する。JACゲームでないときにはB Bゲームの小役ゲーム中であることを意味するため、ステップS904に進み、JAC図柄が有効ライン上に揃ったか否かを判定する。JAC図柄が有効ライン上に揃ったときには、ステップS905にてJACゲームを開始すると共に図20(b)のB Bゲーム中JACゲーム初期設定処理を行い、本処理を終了する。一方、ステップS904でJAC図柄が有効ライン上に揃わなかったときには、小役ゲームが1ゲーム消化されたことになるため、ステップS906にて残小役ゲーム数を1ディクリメントし、ステップS907にてその残小役ゲーム数が0になったか否かを判定する。残小役ゲーム数が0でないときには本処理を終了し、0のときにはステップS908に進み、各種設定フラグやB B設定フラグや各種カウンタなどを適宜リセットしたりエンディング処理を行ったりする特別遊技状態終了処理を行い、本処理を終了する。

【0160】

ステップS903で遊技状態がJACゲームであるときには、ステップS909に進みJAC図柄が有効ライン上に揃ったか否かを判定し、JAC図柄が有効ライン上に揃ったときにはステップS910にて残JAC成立数を1ディクリメントする。その後、或いはステップS909でJAC図柄が有効ライン上に揃わなかったときには、JACゲームを1つ消化したことになるため、ステップS911にて残JACゲーム数を1ディクリメントする。続いて、ステップS912では残JAC成立数か残JACゲーム数のいずれかが0になったか否かを判定し、いずれも0になつてないとき、つまりJAC図柄がまだ8回成立しておらずJACゲームも12回消化されていないときには、そのまま本処理を終了する。一方、いずれかが0になつていたとき、つまりJAC図柄が8回成立したかJACゲームが12回消化されたときには、JACインが1回消化されたことになるためステップS913にて残JACイン回数を1ディクリメントし、続くステップS914にてその残JACイン回数が0か否かを判定する。0のときには先に述べたステップS908の特別遊技状態終了処理を行い、本処理を終了する。ちなみに、当該ボーナスゲームがR Bボーナスである場合には、当初の残JACイン回数が1(図19参照)であるからステップS913で0になり、ステップS914で必ず肯定判定され、ステップS908の特別遊技状態終了処理にてR B設定フラグがリセットされる。

【0161】

一方、ステップS914で残JACイン回数がゼロでないとき、つまりB BゲームでJACインが3回消化されていないときには、ステップS915においてJACゲーム設定フラグをリセットするJACゲーム終了処理を行ったあと、今回JACインしたときに小役ゲームを1ゲーム消化しているためステップS906にて残小役ゲーム数を1ディクリメントし、続いてステップS907にてその残小役ゲーム数が0になったか否かを判定し、残小役ゲーム数が0のときには先に述べたステップS908の特別遊技状態終了処理を行い、本処理を終了する。一方、残小役ゲーム数が0でないときにはB Bボーナスにおける小役ゲームが30回に達しておらず且つJACインも3回に達していないため、本処理を終了する。

【0162】

次に、各リール42を回転させるためのステッピングモータ61についてより詳細に説明する。

【0163】

10

20

30

40

50

図21はステッピングモータ61の動作原理を示す接続図である。ステッピングモータ61として本実施形態では、1-2相励磁方式を採用したハイブリッド(HB)型の2相ステッピングモータを使用している。なお、ステッピングモータはハイブリッド型や2相に限らず、4相あるいは5相のステッピングモータなど、種々のステッピングモータを使用することができる。

【0164】

ハイブリッド型のステッピングモータ61は、中央に配置されたロータ(回転子)62と、ロータ62の周囲に配された第1～第4ポール63～66により構成されている。

【0165】

ロータ62は、N極に着磁された手前側ロータ62aと、S極に着磁された奥側ロータ62bとで構成され、手前側ロータ62aの周囲に設けられた歯(小歯)と歯の間に、奥側ロータ62bの周囲に設けられた歯が位置するように1/2ピッチだけ相対的にずらされた状態で回転軸に取り付けられている。そして、手前側ロータ62aと奥側ロータ62bとの間には図示しない筒状磁石が取着されている。

【0166】

第1ポール63と第3ポール65には、図22に示すように励磁コイルL0と励磁コイルL2がバイファイラ巻きされ、励磁コイルL0の巻き終わり端と励磁コイルL2の巻き始め端とが結線され、ここに所定の直流電源+B(例えば+24ボルト)が印加される。同じく、第2ポール64と第4ポール66にも励磁コイルL1と励磁コイルL3がバイファイラ巻きされ、励磁コイルL1の巻き終わり端と励磁コイルL3の巻き始め端とが結線され、ここに上述した直流電源+Bが印加される。

【0167】

ここで、第1ポール63の励磁コイルL0に励磁信号を印加し、第1ポール63をS極に励磁すると共に第3ポール65をN極に励磁する相をA相とし、これとは逆に第3ポール65の励磁コイルL2に励磁信号を印加し、第1ポール63をN極に励磁すると共に第3ポール65をS極に励磁する相を逆A相と称する。同様に、第2ポール64の励磁コイルL1に励磁信号を印加し、第2ポール64をS極に励磁すると共に第4ポール66をN極に励磁する相をB相とし、これとは逆に第4ポール66の励磁コイルL3に励磁信号を印加し、第2ポール64をN極に励磁すると共に第4ポール66をS極に励磁する相を逆B相と称する。

【0168】

ステッピングモータ61が1相励磁駆動方式の場合には、A相、B相、逆A相および逆B相に対して順次励磁信号を印加することにより、ロータ62を時計方向又は反時計方向に回転駆動させることができる。

【0169】

つまり、例えばまずA相に通電すると、S極になった第1ポール63の突起と手前側ロータ62aの歯、N極になった第3ポール65の突起と奥側ロータ62bの歯とがそれぞれ吸引力により向き合い、次にB相に通電すると、S極になった第2ポール64の突起と手前側ロータ62aの歯、N極になった第4ポール66の突起と奥側ロータ62bの歯とがそれぞれ吸引力により向き合い、次に逆A相に通電すると、N極になった第1ポール63の突起と奥側ロータ62bの歯、S極になった第3ポール65の突起と手前側ロータ62aの歯とがそれぞれ吸引力により向き合い、次に逆B相に通電すると、N極になった第2ポール64の突起と奥側ロータ62bの歯、S極になった第4ポール66の突起と手前側ロータ62aの歯とがそれぞれ吸引力により向き合う。この順序で励磁することにより、ロータ62は図21において時計方向に回転する。

【0170】

これに対して、本実施形態では、1相励磁と2相励磁とを交互に行う1-2相励磁駆動が採用されている。1-2相励磁駆動では以下の(1)～(8)の励磁シーケンス(励磁順序)に従って励磁が行われる。

【0171】

10

20

30

40

50

すなわち、1組のみの励磁が1相励磁であり、2相を同時に励磁するのが2相励磁であるから、図24に示すように1-2相励磁駆動は、(1)A相に通電し(1相励磁)、(2)A相とB相の両方に通電し(2相励磁)、以下同様、(3)B相に通電し、(4)B相と逆A相の両方に通電し、(5)逆A相に通電し、(6)逆A相と逆B相の両方に通電し、(7)逆B相に通電し、(8)逆B相とA相の両方に通電し、その後(1)に戻るような駆動方式である。本実施形態では504パルスの駆動信号によりリールが1周する構成であるため、1パルスの駆動信号に基づく角度変化、すなわち1ステップあたりの角度変化は約0.714°となる。

【0172】

ステッピングモータ61に対する駆動信号(駆動信号用データ)は、図24に示す励磁データとしてモータドライバ67に与えられる。この励磁データは主制御装置131のRAM153に格納されており、タイマ割込み処理によって入出力ポート155に適切な励磁データが出力される。この励磁データによってステッピングモータ61に対する励磁相が定まり、その励磁相に対して励磁信号(電流)が通電される。

【0173】

回転開始時つまり初期励磁時に上述の励磁順が狂ったり、励磁間隔が短かったり、励磁間隔が極端に不揃いであったりすると、場合によっては脱調したり、回転が不安定になったりする。ここに、励磁間隔とは入出力ポート155における出力ポートへのデータの書き込み間隔であって、これは入出力ポート155における出力ポートからの励磁データの出力間隔を意味する。

【0174】

さて、スロットマシン10の回転駆動モータとしてステッピングモータ61(61L、61M、61R)を使用する場合にあっては、図23に示すような駆動特性が要求される。

【0175】

この駆動特性は、スタートレバー71が操作されてからステッピングモータ61が回転を始め一定の定速回転に至るまでの加速期間Taと定速回転期間(定速期間)とに大別でき、定速回転期間はストップスイッチ72~74が押下操作されるまで回転速度を維持しつづける維持期間Tbと、ストップスイッチ72~74の押下操作に基づいて所定のスベリを伴いながら停止する停止期間Tcとに分けられる。

【0176】

加速期間Taの長さに関する規制は設けられていない一方、ストップスイッチ72~74が操作されない場合の加速期間Taと維持期間Tbとを加えた時間は30秒以上でなければならないという規制が設けられている。停止期間Tcについても、ストップスイッチ72~74を操作してから最大約190ms以内に回転駆動モータ(ステッピングモータ61)の励磁相を固定することが要求されている。

【0177】

ここで、ステッピングモータ61は加速状態からできるだけ早く定速回転状態に移行させることが望ましい。そのためにはステッピングモータ61に対する励磁相への割込み(励磁相である1相励磁から2相励磁への切り替えおよび2相励磁から1相励磁への切り替えを言う)を早めればよいが、そうすると先述したように脱調や回転の不安定性をもたらす恐れがある。従って、かかる懸念を伴わない範囲で最適な割込み処理を行う必要がある。

【0178】

割込み処理によって励磁信号を励磁コイルに印加する本実施形態においては、励磁相への適切な割込みタイミングを設定する必要がある。このため、まずモータ加速時におけるロータ62の回転揺れが抑えられるまでの間は、同一励磁相により励磁状態を固定する。

【0179】

基本的には、初期励磁(初速ゼロのときの励磁)の状態をある程度維持しないと脱調や回転の不安定性が解消しにくいことを考慮する。これは、初期励磁の際にロータ62の歯

10

20

30

40

50

がポール 6 3 ~ 6 6 の突起に吸引されるときに発生するロータ 6 2 の回転揺れ（往復動を伴った微小振動）の収束程度に係ってくる。リール 4 2 L, 4 2 M, 4 2 R のイナ - シャーなどによっても相違するが、実験によれば 3 0 m s e c で 1 往復（サイクル）する揺れが 5 ~ 6 往復位繰り返してからロータ 6 2 が停止した。従って、回転揺れをなくしながら加速処理を行うには、同一励磁相で固定する時間として少なくとも初期励磁をしてから 1 5 0 ~ 1 8 0 m s e c の時間が必要となることが判明した。従って、初期励磁相を固定する初期励磁保持期間としてこの時間を超えた時間を設定すればよい。本実施形態ではタイマ割込みが 1 . 4 9 m s e c に設定されているため、初期励磁保持期間を 1 9 3 . 7 m s e c (= 1 . 4 9 m s e c × 1 3 0 割込み) に設定した。なお、1 8 0 m s e c を超えていればよいため、1 8 0 . 2 9 m s e c (= 1 . 4 9 m s e c × 1 2 1 割込み) を初期励磁保持期間としてもよい。初期励磁保持期間は、図 2 4 に示す励磁信号用の励磁データ（例えば励磁順 2 に示す励磁データ 0 9 H）（H はヘキサデジタル表示）が入出力ポート 1 5 5 から連続してモータドライバ 6 7 に出力される。

10

【 0 1 8 0 】

加速期間 T a のうちで、初期励磁を行う加速期間を第 1 の加速期間とし、定速回転に至るまでの加速期間を第 2 の加速期間とすれば、例えば図 2 5 に示すように、第 2 の加速期間では定速回転に至るべく励磁信号の励磁相への割込み処理が頻繁に行われる。

【 0 1 8 1 】

ここで、初期励磁の励磁相を 1 相励磁とするか、2 相励磁とするかが問題となる。初期励磁は高トルクでロータ 6 2 を回転させる必要があり、初期励磁の励磁相は 1 相励磁よりもさらに高トルクが得られる 2 相励磁が好ましい。これは以下に示すような理由による。

20

【 0 1 8 2 】

まずステッピングモータとして 1 - 2 相励磁方式を採用したハイブリッド（H B）型の 2 相ステッピングモータでは、加速時の初期励磁相としては、1 相励磁の他に 2 相励磁が考えられる。1 相励磁は特定の励磁相のみを駆動するもので、この 1 相励磁によって初速時の回転トルクを得る。これに対して 2 相励磁は特定の 2 つの励磁相を同時に駆動するもので、2 相励磁によって初速時の回転トルクを得る。リールの大きさやイナ - シャーなどによっても相違するが、通常のスロットマシンであれば 1 相励磁でもリールを初速ゼロから加速させることが可能である。しかしながら、1 相励磁の場合には 2 相励磁と比較して発生する回転トルクが小さいため、十分な初速が得られない可能性がある。十分な初速が得られなければ脱調する可能性が高くなるため、初期励磁は 2 相励磁が好ましい。また、ストップスイッチ 7 2 ~ 7 4 の押下操作に基づいてリール 4 2 L, 4 2 M, 4 2 R にブレーキ（制動）をかけてから実際に停止するまでには、所定のステップ角分だけ滑って停止する。滑って停止した際には、この角度のずれ分を吸収しつつ次回の加速処理を行う必要があり、できる限り初期励磁での電磁的吸引力は大きい方が好ましい。2 相励磁の場合には 1 相励磁よりも電磁的吸引力が大きいので、この角度のずれに伴う回転揺れを素早く吸収することができる。以上のことを総合的に勘案すると、初期励磁は 1 相励磁より 2 相励磁の方が好ましいことになる。

30

【 0 1 8 3 】

初期励磁を 2 相励磁に設定した場合で、しかも第 2 の加速期間内で所定の回転速度まで短時間に到達させるための割込みタイミングとしては、図 2 5 に示すようなタイミング例が好適である。また、初期励磁としての 2 相励磁は、図 2 4 に示した励磁順のうち最も早い励磁順 2 を選択することができる。勿論、回転停止時の励磁相によっては、異なる励磁順（励磁順 4、励磁順 6 または励磁順 8）となる場合もある。1 . 4 9 m s e c ごとの割込みタイミングに同期して励磁信号を印加してからは 1 3 0 割込み（1 9 3 . 7 m s e c）の間、この励磁状態を保持する。

40

【 0 1 8 4 】

第 2 の加速期間では、1 - 2 相励磁を交互に繰り返すが、励磁相への割込みタイミング、換言すれば相励磁の保持期間として、図 2 5 のように 1 相励磁の励磁保持期間と 2 相励磁の励磁保持期間とが細かく制御される。この例では、第 2 の加速期間に入ると、2 相励

50

磁に続く 1 相励磁が 8 割込み分行われ、その次の 2 相励磁は 7 割込み分だけ行われるというように、割込みが漸次短くなるように設定して励磁時間を漸次短縮すると共に、最後には最小の割込み間隔で励磁相が順次切り替わる通常の 1 - 2 相励磁となるように設定されている。したがって図 25 に示すように、第 2 の加速期間における最後の励磁相が 2 相励磁であってこれが 1 割込みであるときには、次の定速回転期間における最初の励磁相は 1 相励磁であって割込み間隔は 1 割込みとなる。このように第 2 の加速期間での割込み処理タイミングを、定速回転に近づくにつれ順次短くすることで、高速な加速処理を短時間で実現することができると共に、定速回転へのスムーズな移行が可能になる。なお、図 25 に示す第 2 の加速期間は全体の加速期間 T_a が 317.370 msec に設定されているときの例であり、全体の加速期間 T_a がこれとは異なる時間に設定されているときには、その時間に応じて第 2 の加速期間が選定されると共に図 25 とは異なる割込み処理が行われることは言うまでもない。

10

【0185】

本実施形態では、加速期間において、表示窓から視認可能な範囲を「7」図柄が通過する際に、各リール 42L, 42M, 42R の「7」図柄が水平方向に揃った状態で且つそれまでの速度より遅い速度で変動する同期変動が行われる。この同期変動を行うため、加速期間 T_a として図 25 と異なる第 2 の加速期間を備えたテーブルを他に種類備えており、かかる構成を図 26, 27 に示す。

20

【0186】

図 26 は全体の加速期間 T_a が 329.29 msec (221 割込み) に設定されているときの例である。この例では、第 2 の加速期間に入ると、2 相励磁に続く 1 相励磁が 8 割込み分行われ、その次の 2 相励磁は 7 割込み分だけ行われるというように、割込みが漸次短くなるように設定して励磁時間を漸次短縮する点では図 25 に示したデータと同様であるが、加速順序 18 ~ 24 までの励磁を 3 割込み分行うことと、加速順序 25 つまり最後の励磁を 2 割込み分行うこととが異なる。同様に、図 27 は全体の加速期間 T_a が 412.73 msec (277 割込み) に設定されているときの例であり、第 2 の加速期間における加速順序 5 ~ 25 の励磁を 6 割込み分行することが異なる。したがって、図 25 に基づく加速処理が最も加速度が大きく、図 27 に基づく加速処理が最も加速度が小さい。

【0187】

さて、ステッピングモータ 61 の駆動特性に関する説明に戻ると、リール 42L, 42M, 42R を停止させる際には、上述したようにスペリ処理 (1 ~ 4 図柄分の回転処理) 及びブレーキ処理を所定時間 t_s ($= 190 \text{ msec}$) 以内に行う必要がある。ブレーキ処理を行う際には、2 相励磁を行った直後に 4 相励磁を行う。2 相励磁のみにてブレーキ処理を行った場合、強い制動力によって回転速度が急激に低下して回転が乱調する可能性がある。しかし、2 相励磁直後に 4 相励磁を行うことにより、回転を乱調させることなく滑らかにリール 42L, 42M, 42R を停止させることができる。また、1 相励磁よりも 2 相励磁のときの方が回転位置を特定し易いため、2 相励磁の直後に 4 相励磁を行うことで停止位置精度を高めることもできる。

30

【0188】

上述したステッピングモータ 61 を駆動するための駆動信号の生成処理は、CPU 151 に対して定期的に発行されるタイマ割込み処理内で行われる。駆動信号としては RAM 153 内にストアされた励磁順に則った励磁データ (図 24 参照) が利用され、この励磁順にしたがってモータドライバ 67 に対応する励磁データが供給される。このため、RAM 153 にストアされた励磁データはタイマ割込みが発生する都度 RAM 153 から読み出され、入出力ポート 155 の出力ポートに書き込まれる。この入出力ポート 155 に書き込まれた励磁データは即座にモータドライバ 67 に供給され、これによって対応する励磁コイル L0 ~ L3 へ通電処理がなされる。

40

【0189】

ここで、主制御装置 131 にて行われるリールの回転に関わる制御、具体的には通常処理のリール制御処理にて行われるリール回転処理 (図 15 のステップ S702) 及びタイ

50

マ割込み処理にて行われるステッピングモータ制御処理（図10のステップS206）について説明する。なお、説明の便宜上、ステッピングモータ制御処理を先に説明し、その後リール回転処理について説明する。

【0190】

図28は、ステッピングモータ制御処理に関するフローチャートである。

【0191】

ステップS1101においてステッピングモータ61の制御に関わる初期化処理が終了すると、ステップS1102に進み、モータ制御処理として主に駆動モータであるステッピングモータ61に対する回転制御のための駆動信号（具体的には後述する励磁データであるので、以下は励磁データという）の生成処理が行われ、生成された励磁データは一時的にRAM153に保存される。モータ制御処理では励磁データの生成処理の他に、図柄のオフセット処理や、図柄番号の更新処理等が行われる。

10

【0192】

回転制御のための励磁データ生成処理（RAM153からの励磁データ取得処理）などはそれぞれのリール42L、42M、42Rに対して順次実行される。1つのリール、例えば左リール42Lに対する励磁データ生成処理などはRAM153の作業用エリアに設けられた左リール42L用の回転制御データ（後述する）を使用して行われ、その生成処理などが終了すると、次のリール例えば中リール42Mに対しての励磁データ生成処理などに遷移する。従って、ステップS1103ではソフト的に次の作業用エリアへの遷移処理（アドレス変更処理）を行い、続くステップS1104では全てのリールに対する励磁データの生成処理などが終了したか否かを確認する。全てのリールに対する励磁データの生成処理などが終了していない場合には、ステップS1102に戻り、残りのリールに対する励磁データの生成処理などが行われる。

20

【0193】

3つのリール42L、42M、42Rの全てに対する回転制御処理、つまり励磁データ生成処理などが終了した場合には、ステップS1105に進み、RAM153に保存されているデータのうち各リール42L、42M、42Rに対する励磁データが入出力ポート155に出力される。

30

【0194】

入出力ポート155への出力は、入出力ポート155の対応する出力ポートへのデータ書き込み処理であるから、モータドライバ67には励磁データの入出力ポート155への書き込みと同時に励磁データが供給されることになる。その結果、ステッピングモータ61は即座に励磁データによって指定された励磁相への通電処理を行い、ロータ62に対する励磁処理がなされることとなる。

40

【0195】

図29は上述したモータ制御処理S1102の具体的な処理例である。このモータ制御処理では、少なくともウエイトタイマ、加速カウンタおよび励磁順ポインタ（何れもRAM153を利用したソフトウェア処理）が使用される。

【0196】

ここに、1つのタイマ割込み期間を単位励磁時間Tとしたとき、ウエイトタイマには同一励磁モードでのタイマ割込み数（励磁時間）が設定される。図25～27にその例を示した。第1の加速期間では2相励磁モード（加速順序1）が130単位、つまり130割込み分だけ連続して実行される。したがって、ウエイトタイマには130と設定される。同様に、例えば第2の加速期間にあって、加速順序2では1相励磁モードが8単位（=8割込み=8励磁時間）に亘って連続して実行されるため、ウエイトタイマには8と設定される。

【0197】

加速カウンタは、図25～27において加速順序を指定するためのものである。加速処理は25ステップの励磁パターン（加速順序1～25）で構成されている。特定の加速位置を指定するには、「0」から「24」までのカウンタ値を指定すればよいので、加速力

50

ウンタの初期値は本来「24」あるいは「0」であるが、本実施形態において加速カウンタに設定される初期値は「25」である。詳細は後述する。

【0198】

図25～27の各データはテーブル化されてROM153に保存されているので、これらを励磁時間および加速カウンタテーブルと呼称する場合もある。以下の説明では、図25に示したデータを「高速用テーブル」、図26に示したデータを「中速用テーブル」、図27に示したデータを「低速用テーブル」と称する。

【0199】

励磁順ポインタは図24に示すステッピングモータ61に対する励磁相を決めるときに使用されるポインタである。1-2相励磁のステッピングモータ61を使用した場合、1相励磁と2相励磁とを交互に行うが、そのときの相励磁パターンは図24のように8パターンとなる。どの相励磁のときにどの励磁データを出力励磁データとして取得し、これをRAM153に一時的に保存するかが、この励磁順ポインタの値(0～7)によって指定される。

【0200】

回転開始時の励磁順ポインタの値は、詳細は後述するが、直前にステッピングモータ61を停止させたときに使用した励磁相がどのパターンに属する励磁相を使用したかによって相違する。回転中は順次励磁順ポインタの値を更新しながら使用する。

【0201】

続いて、スタートレバー71およびストップスイッチ72～74の操作に関連させてモータ制御処理を図29のフローチャートに基づいて説明する。以下の説明はあくまでも1つのリールを制御するためのステッピングモータ61に対する処理例である。

【0202】

まずスタートレバー71が操作されていない状態における処理を説明する。

【0203】

スタートレバー71が操作される前のウエイトタイマの値は0であり、加速カウンタの値も0である。そのため、ステップS1201におけるウエイトタイマが0か否かの判定処理では肯定判定し、ステップS1211に進む。ステップS1211では加速カウンタの値が0でないか否かを判定するが、この判定は否定判定してステップS1212に進む。ステップS1212では出力励磁データを「0」と設定して本処理を終了する。従って、スタートレバー71が操作されるまでの間、ステッピングモータ61は停止状態を維持する。

【0204】

次にスタートレバー71の操作に伴う処理について説明する。

【0205】

スタートレバー71の操作は通常処理(図13のステップS502)にて検出される。スタートレバー71の操作が検出されると、後述するリール回転処理において加速カウンタの値が「25」と設定される。

【0206】

スタートレバー71が操作されてもウエイトタイマの値は0のため、この場合にもステップS1201を経てステップS1211に進み、加速カウンタの値を判別する。加速カウンタの値は「25」とセットされているため、この場合にはステップS1221にて加速カウンタの値を1ディクリメントする処理を行う。ステップS1222では再度加速カウンタの値が0でないか否かを判定する。このときの加速カウンタの値は「24」であるからステップS1231に進み、後述する同期速度フラグと対応した加速カウンタテーブルから加速カウンタの値「24」における励磁時間の内容を参照し、かかる励磁時間をウエイトタイマに設定する。本実施形態では、高速用テーブル、中速用テーブル、低速用テーブルのいずれの場合においても第1の加速期間に相当する。従って、励磁時間として「130」を設定する。

【0207】

10

20

30

40

50

ウェイトタイマへのセット処理が終了すると、ステップ S 1 2 3 2 では励磁順ポインタを 1 インクリメントする更新処理を実行する。そして、ステップ S 1 2 3 3 では、更新処理された励磁順ポインタの値（この例では「 5 」）に対応した励磁データを図 2 4 に示すテーブルより取得し、その励磁データ（ 0 6 H ）を左リール 4 2 L 用の出力励磁データとして R A M 1 5 3 に保存する。保存された励磁データは他のリール用のステッピングモータに対する励磁データを取得した後、図 2 8 に示すように出入力ポート 1 5 5 へ同時に出力される。

【 0 2 0 8 】

その後、ステップ S 1 2 3 4 にて図柄オフセットの値を更新すると共に、ステップ S 1 2 3 5 以下に示すリールインデックスセンサ 5 5 によるリールの 1 回転検出処理などを行う。このうち、ステップ S 1 2 4 4 はリール異常処理であって、励磁データを印加したにも拘わらずリールが正常に回転しないようなときの処理であり、またステップ S 1 2 5 1 ~ S 1 2 5 4 まではステッピングモータ 6 1 に対する回転停止処理（ブレーキ処理）である。

【 0 2 0 9 】

これらの処理は後述するとして、モータ加速処理が正常であれば上述のステップ S 1 2 4 4 からステップ 1 2 5 4 までがスキップされて図 1 0 に示すタイマ割込み処理にリターンする。

【 0 2 1 0 】

以上のように、スタートレバー 7 1 が操作されると、加速カウンタにカウンタ値「 2 5 」がセットされ、3 つのリール 4 2 L , 4 2 M , 4 2 R のそれぞれに対応するステッピングモータ 6 1 L , 6 1 M , 6 1 R に対してモータ始動用の励磁データがそれぞれ供給されることでそれぞれのロータ 6 2 が始動する。次のタイマ割込み時間になると、再びモータ制御処理がコールされる。このときの処理を次に説明する。

【 0 2 1 1 】

この場合にはウェイトタイマの値は「 1 3 0 」であるからステップ S 1 2 0 2 に進み、ウェイトタイマの値を 1 ディクリメントする減算処理を実行してタイマ割込みにリターンする。この結果、加速カウンタや励磁順ポインタの値は前のタイマ割込み時と同じ値を保持する。つまり、同じ励磁相（この例では 2 相励磁）によるモータ加速処理が継続される。この同じ励磁相を使用したモータ加速処理はトータル 1 3 0 割込み分連続して行われ、ウェイトタイマはタイマ割込みの都度減算処理される。この結果、1 3 0 割込みが行われたときウェイトタイマの値はゼロとなる。

【 0 2 1 2 】

一方、加速カウンタの値はこの第 1 の加速期間中全く変化しない。1 3 0 割込みが終了してウェイトタイマの値が 0 となることで、ステップ S 1 2 1 1 を介してステップ S 1 2 2 1 に進み、加速カウンタを減算処理する。その後ステップ S 1 2 2 2 及び S 1 2 3 1 において、1 ディクリメントされた加速カウンタの値「 2 3 」に対応した励磁時間を図 2 5 ~ 図 2 7 のテーブルより取得（8 割込み）し、取得したこの励磁時間の値（= 8 ）をウェイトタイマに設定する。ステップ S 1 2 3 2 ~ S 1 2 3 4 では、励磁順ポインタの値を 1 インクリメントして「 6 」とし、この励磁順ポインタの値「 6 」に対応した零時データ「 0 2 H 」（1 相励磁）を出力励磁データとして R A M 1 5 3 に格納する。その後、他のリール 4 2 M , 4 2 R についても同様な出力励磁データの取得処理を行い、全てのリール 4 2 L , 4 2 M , 4 2 R に対して出力励磁データの取得処理が終了した段階でこれら出力励磁データを出入力ポート 1 5 5 にそれぞれ出力し、第 2 の加速期間に関する処理を開始する。したがって、第 2 の加速期間の最初は 1 相励磁が 8 割込み分だけ連続して行われる。

【 0 2 1 3 】

第 2 の加速期間の最初は加速順序 2 に相当する処理である（図 2 5 ~ 2 7 参照）。この加速順序 2 における加速処理でタイマ割込みが 8 割込み分終了する（ステップ S 1 2 0 1 が Y E S ）と、ステップ S 1 2 2 1 において加速カウンタの値を更にディクリメントする。すると励磁順ポインタの値が「 7 」となる励磁データ「 0 3 H 」が図 2 4 のテーブルよ

10

20

30

40

50

り読み出されることとなり、今度は7割込み分の連続加速処理が2相励磁によって行われる。

【0214】

このように加速カウンタを順次減算処理しながら第2の加速期間中における加速処理を実行するため、やがて加速カウンタの値は「0」となる。ステップS1221にて減算処理したことにより加速カウンタの値が「0」となった場合には、ステップS1222において否定判別を行ってステップS1223に進む。ステップS1223では加速カウンタの値を「1」とする処理を実行する。その後、ステップS1231に進み、ステップS1221で減算したときの加速カウンタの値「0」に対応した励磁時間に相当する値をウエイトタイマに設定する。その後ステップS1232, S1233では、励磁順ポインタを更新してこの例では「0」のポインタに該当する励磁データ「01H」を図24のテーブルより読み出し、これを出力励磁データとしてセットする。したがって、ステップS1221での加速カウンタの値が「0」になると、高速用テーブルを参照した場合には1回のタイマ割込み分だけ励磁を行い、中速用テーブルを参照した場合には2回のタイマ割込み分だけ励磁を行い、低速用テーブルを参照した場合には6回のタイマ割込み分だけ励磁を行う。

【0215】

ステップS1221で加速カウンタの値が「0」となっても、ステップS1223の処理で加速カウンタの値は「1」となる。そのため、次のタイマ割込み処理において、励磁順である加速順序25(図25～図27)の次の処理ステップでは、ステップS1211を経由してステップS1221に進み再度加速カウンタの減算処理を行う。これによって加速カウンタの値は再び「0」となるから、ステップS1231では図25～図27の加速順序25に相当する励磁時間を再度ウエイトタイマに設定することになる。また、励磁順ポインタはステップS1232の処理で「1」に更新される結果、励磁相は2相励磁に切り替わる。

【0216】

つまり、加速順序25の次のタイマ割込み処理からは、ステップS1221, S1223において加速カウンタの「0」、「1」の加減算処理を交互に繰り返すこととなる一方、ステップS1231では常に加速カウンタ「0」の励磁時間をウエイトタイマに設定する。また、ステップS1232, S1233において励磁データは毎回更新されるため、ステッピングモータ61は1相励磁と2相励磁とを交互に繰り返す回転モードとなる。これは定速処理に他ならず、換言すれば、加速順序25まで励磁処理が進むと、それ以降は定速回転モードに遷移することになる。したがって、参照した加速テーブルにより定速回転モードでの回転速度は異なることとなり、高速用テーブルを参照していれば最も速い回転速度となり、逆に低速用テーブルを参照していれば最も遅い回転速度となる。

【0217】

次に、ストップスイッチ72～74の操作に伴う処理について説明する。

【0218】

さて、この定速回転モード中に遊技者が任意のストップスイッチ72～74を操作してリール42L, 42M, 42Rを止める操作を行うと、以下に示す処理によってリール42L, 42M, 42Rの回転が停止する。

【0219】

回転停止処理の前に、図柄オフセットと図柄番号の説明を行う。ステップS1233において励磁データを取得すると、ステップS1234, S1235にて図柄オフセットの値を更新すると共に、リールインデックスセンサ55(図6参照)によるリールの回転検出処理を行う。ステップS1235では、リールインデックスセンサ55がセンサカットバン56の通過を検出したか否かを確認する。センサカットバン56の通過を検出した場合にはリールが1回転したことを意味するため、ステップS1236に進み、この時の図柄番号カウンタの値を確認用図柄番号カウンタにセットすると共に、図柄オフセットカウンタ及び図柄番号カウンタの値を0にリセットする。

【0220】

図柄番号は図柄の番号を連番で示すものであり、トータル21個の図柄が用意されているので、図柄番号は「0」～「20」の値をとる。図7にて説明の便宜上付与した番号は「1」が図柄番号「0」に対応し、「21」が図柄番号「20」に対応している。図柄オフセットは1つの図柄をリールの回転方向に24等分した値であり、「0」～「23」の値をとる。図柄オフセットの値が「24」になると、ステップS1241にてチェックされてステップS1242に進み、図柄番号を更新すると共に図柄オフセットの値を0にリセットする。これらの処理を行うことにより、図柄番号の値を基準としてどの図柄が表示窓31を介して視認可能となっているかが判り、図柄オフセットの値によって表示窓31から図柄のどの範囲が視認可能となっているかが判る。例えば図柄番号「0」、図柄オフセット「0」のときには、表示窓から図柄番号「0」～「2」の図柄が視認可能となっている。また、確認用図柄番号の値によって、リールインデックスセンサ55がセンサカットバン56の通過を検出した際に、表示窓31から実際に視認可能となっている図柄と、図柄番号により把握できる表示窓31から視認可能となっている図柄との整合を取ることができる。すなわち、リールが正常に回転を行っていれば、図柄番号「20」、図柄オフセット「24」にてセンサカットバン56がリールインデックスセンサ55を通過することとなるため、確認用図柄番号カウンタには「20」の値がセットされることとなる。しかしながら、例えば本スロットマシン10を設置する遊技場の管理者等が表示窓31から視認できる図柄を変化させた場合等において、その後のリール始動時における1回転目の確認用図柄番号カウンタには「20」以外の値がセットされることとなる。詳細は後述するが、この確認用図柄番号カウンタは、同期変動を行う際ににおける図柄の位置確認のために必要とされるものである。10 20

【0221】

さて、ブレーキをかけたとしても、ロータ62にはすべりがあるので3～4ステップ分滑って停止する。また上述したように、モータ始動時の励磁相としては2相励磁であるのが好ましく、ブレーキは2相励磁直後、つまり1相励磁のタイミングで開始されるよう、ストップボタン72～74の操作タイミングに拘わらずモータ停止時期（リール停止時期）を把握しておく必要がある。30

【0222】

そこで、ステップS1242において図柄番号の更新処理や図柄オフセットをリセットした後の処理として、ステップS1251のようなリール停止時期を判別する処理ステップを置いている。このステップS1251では、現在出力中の励磁相が2相励磁であり、図柄オフセット値が所定オフセット値を超えない範囲となっているかをそれぞれ判別する。ここで、現在の励磁相が2相励磁であるかどうかは、励磁順ポインタの値を参照すればよく、所定オフセット値を超えたかどうかは図柄オフセット値を参照すればよい。図柄オフセット値を考慮するのは、図柄オフセット値が大きくなればなるほど停止時における隣接するリールとの図柄位置の相対的ずれが大きくなるからである。人間の識別力では4オフセット以上になると図柄のずれがはっきり認識できるようになるため、図柄オフセット値が4以下のときに回転停止処理を実行する必要がある。30

【0223】

したがってこの条件を満足しないとき（ステップS1251がNO）にはそのまま本処理を終了し、タイマ割込み処理に戻る。リール停止条件を満足している（ステップS1251がYES）ときで且ストップスイッチ72～74の何れかが押されたときには、ステップS1252にて現在の図柄番号とセットされた停止図柄の図柄番号との比較を行う。両者の図柄番号が一致していないときにはそのまま本処理を終了してタイマ割込み処理に戻るが、両者の図柄番号が一致したときにはステップS1253に進み、ブレーキ設定処理を行う。なお、ここに言う停止図柄とは、スタートレバー71が操作された際に抽選された役と対応する図柄のことを言う。40

【0224】

このブレーキ設定処理ではブレーキ用励磁データの設定処理を行う。本実施形態では450

相が同時励磁されるように設定を行う。また、ウエイトタイマにブレーク時間を設定する。本実施形態では 159 割込み分 ($= 236.91 \text{ msec}$) がブレーク時間として設定されており、ウエイトタイマには「159」がセットされる。これに加えて加速カウンタをリセット ($= 0$) する。ウエイトタイマを上述した値 ($= 159$) にセットするとステップ S1201, S1202 の処理が 159 割込み分行われるため、その間はブレーク用励磁データが連続して出力されることによりロータ 62 が完全に停止する。

【0225】

ブレーク設定処理が終了すると、ステップ S1254 では次回回転時に使用する励磁順ポインタに対する調整処理が行われる。励磁順ポインタの調整処理はロータ 62 のすべりを考慮する。上述したように、ブレーク処理がなされる際にロータ 62 は 3 ~ 4 ステップ分程度滑ってから停止するのが殆どであるため、例えば図 24 に示す励磁順ポインタ「0」でブレークをかけると、励磁順ポインタ「4」の位置でロータ 62 が停止しているものと推定される。そこで、励磁相の調整分として「4つの励磁相」分だけ進める。この結果ステップ S1232 における更新後の励磁順ポインタの値は「5」となる。

【0226】

モータ制御処理の最後に、リールの回転に異常が発生した際の処理を説明する。

【0227】

すでに説明したように、加速期間では加速カウンタの加減算に応じて図柄オフセットの値を更新し、定速回転期間ではタイマ割込みを行ったびに図柄オフセットの値を更新する。そして、図柄オフセットの値が「24」になると、図柄番号を更新すると共に図柄オフセットの値をリセットする。また、リールが 1 回転したことを検出する（センサカットバン 56 がリールインデックスセンサ 55 を通過する）と、図柄番号及び図柄オフセットの値をそれぞれリセットする。これらの処理を行うことにより、図柄番号の値を基準としてどの図柄が表示窓 31 を介して視認可能となっているかが判り、図柄オフセットの値によって表示窓 31 から図柄のどの範囲が視認可能となっているかが判る。

【0228】

スタートスイッチ 71 の操作によりステッピングモータ 61 が正常に加速して定速回転に至る正常回転の場合には上述したような状況が再現される。しかし、正常に加速しなかった場合や、故意にリールを押さえて回転を止めたりすると、以下のような異常回転処理となる。

【0229】

まず、上述したようにリールは 504 パルスの励磁信号によって 1 回転する。したがって、正常回転を行っていれば、センサカットバン 56 の通過を検出してから 504 パルスの励磁信号を出力するとセンサカットバン 56 の通過を再度検出する。しかし、加速が正常に行われずにリールが回転を開始しなかった場合や、故意にリールを押さえて回転を止めていた場合には、504 パルスの励磁信号を出力してもセンサカットバン 56 の通過を検出しない。この結果、ステップ S1236 における図柄番号のリセット処理が行われないため、ステップ S1242 において図柄番号は最大値「20」を超えて「21」に更新される。図柄番号の値が「21」となっても、次回の処理ではカウンタ加減算処理が行われるため、図柄オフセットの値は今まで通り更新処理される。

【0230】

この場合にはステップ S1241 を経て、ステップ S1243 において図柄番号の値がチェックされる。図柄番号は「0」から「20」までであるので、その値が「21」となったときには異常回転状態とみなすことができる。このため、図柄番号が「21」となったときにはステップ S1244 にて異常処理を行う。異常処理では加速カウンタにその初期値である「25」をセットし、次のタイマ割込み期間から再び加速処理を行う。

【0231】

なお、このステップ S1244 における異常処理の回数が規定回数（例えば 3 回）を超えたときには、この異常状態を報知する処理（ホール内に設けられた異常ランプに対する点滅処理、ホール管理者へのブザー報知処理など）を講じることもできる。

10

20

30

40

50

【0232】

次に、通常処理のリール制御処理にて行われるリール回転処理について図30のフローチャートに基づいて説明する。

【0233】

ステップS1301ではまずタイマ割込み処理を禁止し、続くステップS1302では同期変動フラグが0でないか否かを確認する。同期変動フラグが0である場合にはステップS1303に進み、同期速度フラグに0をセットする。同期速度フラグに0がセットされた場合には、先に述べたモータ制御処理中のウエイトタイマ設定処理(S1231)において「高速用テーブル」が参照される。その後ステップS1304～S1306にて各リール42L, 42M, 42Rの加速カウンタに「25」をセットすると共にステップS1307にてタイマ割込み処理を許可し、本処理を終了する。この結果、各リール42L, 42M, 42Rがタイマ割込み処理に基づいて回転を開始する。

10

【0234】

同期変動フラグが1、すなわち同期変動を実施する場合には、ステップS1308～ステップS1315に示す同期図柄形成処理を行う。かかる処理は、所定図柄が水平方向に揃った状態で各リール42L, 42M, 42Rを回転させるための処理である。先ずステップS1308では同期速度フラグに1をセットする。同期速度フラグに1がセットされた場合には、先に述べたモータ制御処理中のウエイトタイマ設定処理(S1231)において「中速用テーブル」が参照される。

20

【0235】

ステップS1309では、左リール42Lと中リール42M及び中リール42Mと右リール42Rにおける所定図柄の位置関係を把握する位置関係把握処理を行う。具体的には、「(中(右)リール42M(R)の図柄番号)-(左(中)リール42L(M)の図柄番号)+42」の計算を行う。本実施形態では「7」図柄が水平に揃った状態で同期変動を行うが、各リールには20番目に「7」図柄が付与されている(図7参照)ため、図柄番号を用いて計算するだけで「7」図柄の位置関係を把握することが可能なものとなっている。また、42を加算するのは計算結果がマイナスとなることを防ぐためであり、主制御装置131の処理負荷を軽減させるための工夫である。

30

【0236】

その後、ステップS1310では左リール42Lの加速カウンタに「25」をセットし、ステップS1311ではタイマ割込み処理を許可する。この結果、左リール42Lが回転を開始する。一方、中リール42M及び右リール42Rの加速カウンタは「0」のままであるため、停止状態を維持する。

30

【0237】

ステップS1312では、中リール42Mの回転開始時期を決定するための中リール回転準備処理を行う。この中リール回転準備処理について、図31のフローチャートに基づき説明する。

【0238】

先ず、ステップS1401では、左リール42Lと中リール42Mの所定図柄が水平に揃った状態で回転するために必要とする同期所要時間を算出する。具体的には、「(24オフセット)×(2割込み)×(ステップS1309の計算結果)」の計算を行う。かかる計算の意味を簡単に説明すると、「24オフセット」は1図柄の大きさに相当し、「2割込み」は中速用テーブルにおける定速状態での励磁時間に相当し、「ステップS1309の計算結果」は何図柄分離れているかに相当する。つまり、「(24オフセット)×(2割込み)」が定速状態時にある図柄が次の図柄の位置まで回転する際に必要とする割込み処理数(時間)に相当する。この値にステップS1309の計算結果を乗算することで、所定図柄が水平に揃った状態で回転するために必要とする中リール42Mの待機すべき時間が求められる。かかる計算を行った後、同期所要時間が経過するまで待機しつつ、左リール42Lの図柄位置整合処理を行う(ステップS1402～ステップS1404)。図柄位置整合処理として、ステップS1403では左リール42Lのセンサカットバン5

40

50

6がリールインデックスセンサ55を通過したか否かを確認する。上述した位置関係把握処理において、中リール42Mの図柄番号から左リール42Lの図柄番号を減算した後に42を加算しているため（ステップS1309）、同期所要時間が経過するまでの待機期間中に少なくとも1度は左リール42Lのセンサカットバン56がリールインデックスセンサ55を通過する。そこで、左リール42Lのセンサカットバン56がリールインデックスセンサ55を通過した際にはステップS1404に進み、確認用図柄番号の値が20か否かを判定する。確認用図柄番号の値が20でない場合、表示窓31から実際に視認可能となっている図柄と、図柄番号により把握できる表示窓31から視認可能となっている図柄とが一致していないことを意味する。このことは、同期所要時間が経過するまで中リール42Mを待機させても所定図柄を水平方向に揃えられないことを意味するため、ステップS1405～ステップS1409に示す同期変動中止処理を行う。ステップS1405ではまずタイマ割込み処理を禁止し、続くステップS1406では同期速度フラグに「0」をセットする。かかる処理により、先に述べたモータ制御処理中のウエイトタイマ設定処理（S1231）において「高速用テーブル」が参照される。その後ステップS1407、S1408にて中リール42M及び右リール42Rの加速カウンタに「25」をセットすると共にステップS1409にてタイマ割込み処理を許可し、リール制御処理に復帰する。この結果、同期変動を行うことなく左リール42Lに加えて中リール42M及び右リール42Rもタイマ割込み処理に基づいて回転を開始する。一方、確認用図柄番号の値が20の場合（ステップS1404がYES）には、表示窓31から実際に視認可能となっている図柄と、図柄番号により把握できる表示窓31から視認可能となっている図柄とが一致していることを意味するため、同期所要時間の経過を待ってリール回転処理に復帰し、同期図柄形成処理を継続する。

10

20

30

【0239】

図30のリール回転処理の説明に戻り、同期所要時間が経過するとステップS1313に進み、中リール42Mの加速カウンタに「25」をセットする。この結果、左リール42Lに加えて中リール42Mも回転を開始する。但し、右リール42Rはまだ停止状態のままである。続くステップS1314では、右リール42Rの回転開始時期を決定するための右リール回転準備処理を行う。この右リール回転準備処理について、図32のフローチャートに基づき説明する。

40

50

【0240】

先ず、ステップS1501では、中リール42Mと右リール42Rの所定図柄が水平に揃った状態で回転するために必要とする同期所要時間を算出する。この算出処理は、中リール回転準備処理における同期所要時間の算出処理と同様の処理を行う。つまり、「（24オフセット）×（2割込み）×（ステップS1309の計算結果）」の計算を行う。かかる計算を行った後、同期所要時間が経過するまで待機しつつ、中リール42Mの図柄位置整合処理を行う（ステップS1502～ステップS1504）。図柄位置整合処理として、ステップS1503では中リール42Mのセンサカットバン56がリールインデックスセンサ55を通過したか否かを確認する。上述した位置関係把握処理において、右リール42Rの図柄番号から中リール42Mの図柄番号を減算した後に42を加算しているため（ステップS1309）、同期所要時間が経過するまでの待機期間中に少なくとも1度は中リール42Mのセンサカットバン56がリールインデックスセンサ55を通過する。そこで、中リール42Mのセンサカットバン56がリールインデックスセンサ55を通過した際にはステップS1504に進み、確認用図柄番号の値が20か否かを判定する。確認用図柄番号の値が20でない場合、表示窓31から実際に視認可能となっている図柄と、図柄番号により把握できる表示窓31から視認可能となっている図柄とが一致していないことを意味する。このことは、同期所要時間が経過するまで右リール42Rを待機させても所定図柄を水平方向に揃えられないことを意味するため、ステップS1505～ステップS1508に示す同期変動中止処理を行う。ステップS1505ではまずタイマ割込み処理を禁止し、続くステップS1506では同期速度フラグに「0」をセットする。かかる処理により、先に述べたモータ制御処理中のウエイトタイマ設定処理（S1231）

50

において「高速用テーブル」が参照される。その後ステップ S 1 5 0 7 にて右リール 4 2 R の加速カウンタに「25」をセットすると共にステップ S 1 5 0 8 にてタイマ割込み処理を許可し、リール制御処理に復帰する。この結果、同期変動を行うことなく全てのリール 4 2 L, 4 2 M, 4 2 R がタイマ割込み処理に基づいて回転を開始する。一方、確認用図柄番号の値が 20 の場合（ステップ S 1 5 0 4 が YES）には、表示窓 3 1 から実際に視認可能となっている図柄と、図柄番号により把握できる表示窓 3 1 から視認可能となっている図柄とが一致していることを意味するため、同期所要時間の経過を待ってリール回転処理に復帰し、同期変動を行うための処理を継続する。

【0241】

図 3 0 のリール回転処理の説明に戻り、同期所要時間が経過するとステップ S 1 3 1 5 に進み、右リール 4 2 R の加速カウンタに「25」をセットする。以上の処理により、全リール 4 2 L, 4 2 M, 4 2 R が回転を開始することとなり、少なくとも左リール 4 2 L と中リール 4 2 M とは所定図柄（20 番目の「7」図柄）が水平に揃った状態で回転を行うこととなる。

【0242】

ステップ S 1 3 1 6 では同期変動処理を行う。そこで、同期変動処理について図 3 3 のフローチャートに基づき説明する。

【0243】

先に説明した中リール回転準備処理及び右リール回転準備処理にて左リール 4 2 L 及び中リール 4 2 M の図柄位置については整合が取られているものの、右リール 4 2 R の図柄位置については未整合であるため、同期変動の開始に先立って右リール 4 2 R の図柄位置整合処理を行う。先ずステップ S 1 6 0 1 では、右リール 4 2 R のセンサカットバン 5 6 がリールインデックスセンサ 5 5 を通過したか否かを確認し、通過するまで待機する。右リール 4 2 R のセンサカットバン 5 6 がリールインデックスセンサ 5 5 を通過した際にはステップ S 1 6 0 2 に進み、確認用図柄番号の値が 20 か否かを判定する。確認用図柄番号の値が 20 でない場合、右リール 4 2 R の所定図柄が他のリール 4 2 L, 4 2 M の所定図柄と水平方向に揃っていないことを意味する。そこで、ステップ S 1 6 0 3 ~ ステップ S 1 6 0 5 に示す同期変動中止処理を行う。ステップ S 1 6 0 3 ではまずタイマ割込み処理を禁止し、続くステップ S 1 6 0 4 では同期速度フラグに「0」をセットする。かかる処理により、先に述べたモータ制御処理中のウエイトタイマ設定処理（S 1 2 3 1）において「高速用テーブル」が参照される。その後ステップ S 1 6 0 5 にてタイマ割込み処理を許可し、リール制御処理に復帰する。この結果、同期変動を行うことなく全てのリール 4 2 L, 4 2 M, 4 2 R がタイマ割込み処理に基づいて回転を開始する。一方、確認用図柄番号の値が 20 の場合（ステップ S 1 6 0 2 が YES）には、全リール 4 2 L, 4 2 M, 4 2 R の所定図柄が水平方向に揃った状態で変動していることを意味するため、同期変動を行うためのステップ S 1 6 0 6 以降の処理を行う。ステップ S 1 6 0 6 では、図柄番号が「14」か否かを判定し、図柄番号が「14」となるまで待機する。本実施形態ではこのとき全リール 4 2 L, 4 2 M, 4 2 R の図柄番号が同じ番号で回転しているため、いずれかのリールの図柄番号を確認すればよい。この結果、プログラム構成を簡略化することができる。

【0244】

図柄番号が「14」となった場合にはステップ S 1 6 0 7 に進み、同期速度フラグに 2 をセットする。同期速度フラグに 2 がセットされた場合には、先に述べたモータ制御処理中のウエイトタイマ設定処理（S 1 2 3 1）において「低速用テーブル」が参照される。

【0245】

ステップ S 1 6 0 8, ステップ S 1 6 0 9 では、同期変動が開始される。具体的には、「(24 オフセット) × (6 割込み) × 7」、すなわち「1008」を同期変動時間として設定し、かかる値分の割込み処理が実施されるまで待機する。「6 割込み」は低速用テーブルにおける定速状態での励磁時間であり、「7」は 20 番目の「7」図柄を少なくとも上ラインから下ラインまで低速で変動させる際に必要とする値である。より正確には、

10

20

30

40

50

下ラインを 15 番目の図柄から 1 番目の図柄が通過するまで同期変動を行う値である。同期変動時間を経過した際にはリール回転処理に復帰する。

【 0 2 4 6 】

ステップ S 1 3 1 7 では割込み処理を禁止し、ステップ S 1 3 1 8 では同期速度フラグに「0」を設定する。この結果、ステップ S 1 3 1 8 以降に行われるモータ制御処理中のウェイトタイマ設定処理 (S 1 2 3 1) では「高速用テーブル」が参照されることとなる。ステップ S 1 3 1 9 ~ S 1 3 2 1 では、各リール 4 2 L, 4 2 M, 4 2 R の加速カウンタに「21」を設定すると共に割込み処理を許可して本処理を終了する。同期変動時の処理 (ステップ S 1 6 0 9) では 6 割込みにて図柄が 1 オフセットされていたため、加速カウンタに「21」をセットすることにより高速用テーブルの加速順序 4、すなわち 6 割込み以降のデータを用いて加速処理を実施することが可能となり、滑らかに加速処理を再開させることができる。

10

【 0 2 4 7 】

ここで、表示窓 3 1 から視認できる同期変動の一例を、図 7 及び図 3 4 (a) ~ (h) の一連の変動様に基づいて説明する。なお、図 3 4 では理解を容易なものとするために 20 番目の「7」図柄が表示窓を介して視認可能な状態で停止している場合について説明するが、かかる場合に限定されるものではない。

【 0 2 4 8 】

図 3 4 (a) は、スタートレバー 7 1 が操作される前の各リール 4 2 L, 4 2 M, 4 2 R が停止している状態の図である。左リール 4 2 L には上から 1 番目の「ベル」図柄、2 1 番目の「スイカ」図柄、2 0 番目の「7」図柄が停止している。中リール 4 2 M には上から 2 1 番目の「ベル」図柄、2 0 番目の「7」図柄、1 9 番目の「BAR」図柄が停止している。右リール 4 2 R には上から 1 番目の「ベル」図柄、2 1 番目の「BAR」図柄、2 0 番目の「7」図柄が停止している。すなわち、主制御装置 1 3 1 の C P U 1 5 1 は、2 0 番目の「7」図柄が左リール 4 2 L と中リール 4 2 M では 4 1 図柄分、中リール 4 2 M と右リール 4 2 R では 4 3 図柄分離れていると認識する (図 3 0 のステップ S 1 3 0 9) 。

20

【 0 2 4 9 】

図 3 4 (b) に示すように、スタートレバー 7 1 の操作に伴い先ず左リール 4 2 L が加速処理を開始する。中リール 4 2 M 及び右リール 4 2 R は停止したままである。その後、図 3 4 (c) に示すように、中リール 4 2 M の同期所要時間が経過すると、中リール 4 2 M も加速処理を開始する。右リール 4 2 R はまだ停止したままである。中リール 4 2 M の同期所要時間は 1 9 6 8 励磁時間である (図 3 1 のステップ S 1 4 0 1) 。すなわち、左リール 4 2 L の 2 0 番目の「7」図柄が約 3 7 . 5 図柄分変動した後、換言すれば中リール 4 2 M の 2 0 番目の「7」図柄に対して約 3 . 5 図柄分上流側に離れた位置を左リール 4 2 L の 2 0 番目の「7」図柄が通過した際に、中リール 4 2 M が加速処理を開始する。先に説明した通り、リールは 2 5 回目以降の励磁データにて定速回転に移行する。従って、図 3 4 (d) に示すように、左リール 4 2 L と中リール 4 2 M の 2 0 番目の「7」図柄は、下ライン上から 1 励磁データ分ずれた位置 (図柄オフセットの値が 1 の位置) にて水平方向に揃うこととなり、それ以降はこの揃った状態にて変動を継続する。右リール 4 2 R の同期所要時間が経過すると、図 3 4 (e) に示すように右リール 4 2 R も加速処理を開始する。右リール 4 2 R の同期所要時間は 2 0 6 4 励磁時間である (図 3 2 のステップ S 1 5 0 1) 。すなわち、中リール 4 2 M の 2 0 番目の「7」図柄が約 3 9 . 5 図柄分変動した後、換言すれば右リール 4 2 R の 2 0 番目の「7」図柄に対して約 3 . 5 図柄分上流側に離れた位置を中リール 4 2 M の 2 0 番目の「7」図柄が通過した際に、右リール 4 2 R が加速処理を開始する。中リール 4 2 M と右リール 4 2 R の 2 0 番目の「7」図柄は、各表示窓 3 1 L, 3 1 M, 3 1 R を介して視認できない位置、より詳しくは下ラインから 1 図柄と 1 図柄オフセット分変動した位置にて水平方向に揃うこととなる。この結果、全リール 4 2 L, 4 2 M, 4 2 R の 2 0 番目の「7」図柄が水平方向に揃った状態で変動を行うこととなる。このとき、各リール 4 2 L, 4 2 M, 4 2 R は中速用テーブルに基づ

30

40

50

いて変動を行っているため、図柄は2割込みあたり1オフセットされる速度となる。一方、同期変動を行わない通常時の場合、各リール42L, 42M, 42Rは高速用テーブルに基づいて変動を行っているため、図柄は1割込みあたり1オフセットされる速度となる。したがって、かかる処理が行われる際には、通常時と比して約2分の1の速度で図柄が変動することとなり、遊技者は同期変動が行われることを予測することが可能となる。

【0250】

各リール42L, 42M, 42Rの20番目の「7」図柄が表示窓31L, 31M, 31Rに近づくと、各リール42L, 42M, 42Rの回転速度が急激に低下する。そして、図34(f)~(g)に示すように、「7」図柄が表示窓の上方から下方に向けてゆっくりと移動する。このとき、各リール42L, 42M, 42Rは低速用テーブルに基づいて変動を行っているため、図柄は6割込みあたり1オフセットされる速度となる。つまり、同期変動時の図柄が変動する速度は、通常時と比して約6分の1、「7」図柄が揃えられる処理時の速度と比して約3分の1となる。したがって、遊技者はリールの回転速度(図柄の変動速度)で目を動かさなくとも「7」図柄をはっきりと識別することができる。さらにいうと、遊技者に対して初めに速い回転速度で回転する図柄を見せ、その後に遅い回転速度で回転する図柄を見せるため、遊技者を実際に低下させた速度以上に回転速度が低下したと錯覚させることができ、「7」図柄の識別がより容易なものとなる。

【0251】

「7」図柄が表示窓の下方に移動する、より詳しくは各リール42L, 42M, 42Rに付された1番目の図柄が下ラインを通過すると、各リール42L, 42M, 42Rは高速用テーブルに基づいて加速処理を再開する。やがて各リール42L, 42M, 42Rが高速用テーブルに基づいた定速回転に移行すると、ストップスイッチ72~74のランプが点灯し、遊技者に対して各リール42L, 42M, 42Rが停止可能となったことが報知される。ちなみに本実施形態では、左リール42Lが回転を開始してから同期変動を行い、各リール42L, 42M, 42Rが停止可能な状態となるまでを約10秒と比較的短時間で行っている。これは、ストップスイッチ72~74がなかなか有効とならないことから遊技者がいらいらして遊技への興味を失ってしまう虞を回避するためである。

【0252】

ここで、各リール42L, 42M, 42Rにおける回転速度の時間的变化について、図35を用いながら説明する。図35は、同期変動を行う場合と行わない場合における各リール42L, 42M, 42Rの回転速度の相違を示す図である。なお、図中に示す2点鎖線は、同期変動を行わない通常回転時における回転速度の時間的变化を示したものであり、図中に示す実線は、同期変動時における回転速度の時間的变化を示したものである。また、実際は図25~27を用いて説明したように漸次加速度が変化しながら定速回転に至るが、ここでは理解を容易なものとするため、各加速テーブルにおける定速状態時の回転速度に至るまで一様に加速されるものとして説明する。

【0253】

通常回転の場合、スタートレバー71の操作に伴い全リール42L, 42M, 42Rが一斉に回転を開始すると共に高速用テーブルに基づいて回転速度を上昇させ、設定回転速度たる第1回転速度v1にて定速状態となる。左リール42Lが回転を開始してから所定時間teが経過するとストップスイッチ72~74のランプが点灯し、遊技者に対して各リール42L, 42M, 42Rが停止可能となったことが報知される。すなわち、左リール42Lが回転を開始してから所定時間teが経過するまでをストップスイッチ72~74の無効期間として設定している。また、所定時間teは、全リール42L, 42M, 42Rが第1回転速度v1にて定速状態となるまでに要する時間より長く設定している。

【0254】

同期変動を行う場合、スタートレバー71の操作に伴い先ず左リール42Lが回転を開始する。このとき、左リール42Lは中速用テーブルに基づいて回転速度を上昇させ、第2回転速度v2にて定速状態となる。中リール42Mは、左リール42Lが回転を開始してから同期所要時間が経過した時点(図中のta)で回転を開始する。このとき、中リー

10

20

30

40

50

ル 4 2 M は中速用テーブルに基づいて回転速度を上昇させ、第 2 回転速度 v_2 にて定速状態となる。右リール 4 2 R は、中リール 4 2 M が回転を開始してから同期所要時間が経過した時点（図中の t_b ）で回転を開始する。このとき、右リール 4 2 R は中速用テーブルに基づいて回転速度を上昇させ、第 2 回転速度 v_2 にて定速状態となる。このようにして各リール 4 2 L, 4 2 M, 4 2 R に付された 20 番目の「7」図柄が水平方向に並んだ状態となると、下ラインを各リール 4 2 L, 4 2 M, 4 2 R に付された 15 番目の図柄が通過する時点（図中の t_c ）まで第 2 回転速度 v_2 を維持する。その後、全リール 4 2 L, 4 2 M, 4 2 R は低速用テーブルに基づいて第 3 回転速度 v_3 まで低下させ、各リール 4 2 L, 4 2 M, 4 2 R に付された 15 番目の図柄から 1 番目の図柄が下ラインを通過する時点（図中の t_d ）まで第 3 回転速度 v_3 を維持する。この結果、図中に示した t_c から t_d の期間内において、水平方向に揃った「7」図柄が表示窓を介して遊技者に視認されることとなる。その後、全リール 4 2 L, 4 2 M, 4 2 R は高速用テーブルに基づいて回転速度を設定回転速度たる第 1 回転速度 v_1 まで上昇させ、この第 1 回転速度 v_1 にて定速状態となる。左リール 4 2 L が回転を開始してから所定時間 t_e が経過するとストップスイッチ 7 2 ~ 7 4 のランプが点灯し、遊技者に対して各リール 4 2 L, 4 2 M, 4 2 R が停止可能となったことが報知される。すなわち、同期変動を行う場合、左リール 4 2 L が回転を開始してから所定時間 t_e が経過するまでをストップスイッチ 7 2 ~ 7 4 の無効期間として設定している。所定時間 t_e は、同期変動を行った際に全リール 4 2 L, 4 2 M, 4 2 R が第 1 回転速度 v_1 にて定速状態となるまでに要する時間よりも長く設定している。10

【0255】

なお、本実施形態では、左リール 4 2 L が回転を開始してからストップスイッチ 7 2 ~ 7 4 が有効となるまでの所定時間 t_e を、通常回転時及び同期変動時とも同一時間に設定している。これは、通常回転時に速やかに第 1 回転速度 v_1 に至っても、無効期間内に同期変動が行われるかもしれないと遊技者に期待させる余地を残す工夫である。20

【0256】

以上詳述した本実施の形態によれば、以下の優れた効果を奏する。

【0257】

各リール 4 2 L, 4 2 M, 4 2 R を用いて同期図柄を形成することにより、補助画面のみに頼って遊技状況の示唆や報知を行っていた従来方式から一步踏み出した新たな示唆・報知形態を提供することができる。30

【0258】

同期変動を行う際には、各リール 4 2 L, 4 2 M, 4 2 R の 20 番目の「7」図柄が水平に並んだ状態で回転するよう各リール 4 2 L, 4 2 M, 4 2 R の回転開始時期をずらす構成とすることにより、通常回転時と各リール 4 2 L, 4 2 M, 4 2 R の回転開始時期が異なる違和感から、遊技者に対して「7」図柄を揃えられるのではないかとの期待感を加速期間中に与えることが可能となる。また、表示窓 3 1 L, 3 1 M, 3 1 R を通過する際に同期変動を行う構成とすることにより、かかる効果が顕著となる。さらに、同期変動の後にストップスイッチ 7 2 ~ 7 4 が有効となるため、ストップスイッチ 7 2 ~ 7 4 を操作するにあたり、同期変動が行われた図柄を遊技者が忘れてしまう恐れを低減させることができとなる。40

【0259】

加速期間はストップスイッチ 7 2 ~ 7 4 の操作が無効化されているため、「7」図柄を水平方向に揃えることと、同期変動を行うことを加速期間に行うことにより、遊技者がストップスイッチ 7 2 ~ 7 4 を操作して狙った図柄を止める行為を妨げることなくリールによる演出を好適に行うことが可能となる。仮に定速期間中のストップスイッチ 7 2 ~ 7 4 が有効状態となっているときに同期変動等の演出を行った場合、第 1 回転速度 v_1 で定速回転していることをを利用して狙った図柄を止める遊技者にとって、図柄が表示窓内に現れるタイミングがずれてしまい、狙った図柄を止められない可能性がある。これはスロットマシン本来の楽しみ、すなわち狙った図柄を止めるという楽しみを損ねることとなり50

かねない。さらにいうと、加速期間もストップスイッチ 7 2 ~ 7 4 の操作が有効な構成や、定速期間中に同期変動を行う構成とすると、同期変動が行われる前に遊技者がリールを停止させてしまい、折角用意した同期変動演出が無駄となる可能性もある。そこで、かかる可能性を排除すべく、同期変動を行った後に遊技者の行為に関わらず全リール 4 2 L, 4 2 M, 4 2 R を停止させることも可能であるが、この場合には遊技者が狙った図柄を止めるという楽しみが完全に失われてしまう。したがって、ストップスイッチ 7 2 ~ 7 4 の操作が無効化された加速期間中に同期変動を行うことが最良の効果を生み出すと言える。また、加速期間中に同期変動を行う構成とすることにより、遊技者はリールの回転開始時からリールに注視することとなり、遊技の興奮を高めることができる。

【0260】

10

役の抽選でビッグボーナスに当選したことを同期変動実施条件の一つとすることにより、同期変動を行うことで遊技者に対してビッグボーナスに当選したことを教示することが可能となる。また、「7」図柄を用いて同期変動を行うことにより、遊技者は混乱することなく遊技に没頭することができる。仮に、ビッグボーナスに当選した際に「リプレイ」図柄を用いて同期変動を行った場合、遊技者は「リプレイ」図柄を狙う可能性があり、「リプレイ」図柄が揃わないことに対して不信感を抱く恐れがあるからである。さらに、同期変動抽選に当選したことも同期変動実施条件の一つとすることにより、同期変動が行われない場合でもビッグボーナス当選の期待感を抱くことが可能となり、遊技の興奮を高めることができる。

【0261】

20

「7」図柄を水平方向に並べて同期変動を行う際に、各リール 4 2 L, 4 2 M, 4 2 R を加速させる加速テーブルに同一の加速テーブル（中速用テーブル）を使用する構成とすることにより、「7」図柄を並べる制御が容易となる。リールが回転を開始してから第2回転速度 v_2 に至るまでの時間が同一となるため、左リール 4 2 L が回転を開始する前の「7」図柄の位置関係を把握しておけば、中リール 4 2 M 及び右リール 4 2 R の回転開始時期をどのタイミングとすればよいのか同期所要時間から容易に判断することができるからである。また、「7」図柄を水平方向に並べて同期変動を行うことにより、斜め方向に並べて同期変動を行う場合と比較して、同期変動を長く遊技者に見せることができると。この結果、遊技者は同期変動が「7」図柄で行われていることを容易に認識することができる。さらに、各リール 4 2 L, 4 2 M, 4 2 R が回転を開始する前に 20 番目の「7」図柄の位置関係を把握し、この結果に基づいて同期所要時間を算出する構成とすることにより、同期絵柄を容易に且つ確実に形成することができる。仮にリールが回転しているときの「7」図柄の位置を検出して同期所要時間を算出する構成とした場合や、例えば左リール 4 2 L の「7」図柄が中リール 4 2 M の「7」図柄と並んだ状態となるタイミングで中リール 4 2 M が回転を開始する構成とした場合、左リール 4 2 L の「7」図柄の位置を検出した結果等に誤差が含まれる可能性があり、「7」図柄が水平方向にうまく並ばない恐れがあるからである。

30

【0262】

40

同期変動を行う際にリールの回転速度を遅くする構成とすることにより、同期変動される「7」図柄をより鮮明に遊技者に印象付けることが可能となる。遊技者に対して初めに速い回転速度で回転する図柄を見せ、その後に遅い回転速度で回転する図柄を見せて、遊技者を実際に低下させた速度以上に回転速度が低下したと錯覚させることができるからである。また、加速期間中に偶然「7」図柄が揃ったと誤解されることも防げる。

【0263】

加速テーブルとして高速用テーブル、中速用テーブル、低速用テーブルを用意し、同期変動を行わない、又は同期変動が終了した場合には高速用テーブルを使用し、「7」図柄を揃える場合には中速用テーブルを使用し、同期変動を行う場合には低速用テーブルを使用する構成とすることにより、加速テーブルを差し替えるだけでこれらの演出を行うことが可能となり、主制御装置 131 の処理負荷増加を抑制することができる。

【0264】

50

図柄の位置関係を把握する際（リール回転処理のステップS1309）に、中（右）リール42M（R）の図柄番号から左（中）リール42L（M）の図柄番号を減じて42を加算することにより、例えば左リール42Lと中リール42Mの20番目に付された「7」図柄が水平方向に並んで停止している場合に、左リール42Lと中リール42Mとが同時に回転開始となることを回避することができ、各リール42L, 42M, 42Rの回転開始時期に明確な差異を設けることが可能となる。この結果、同期変動が行われることを各リール42L, 42M, 42Rの回転開始時期から教示することが可能となる。このとき、高速用テーブルではなく中速用テーブルを用いる構成とすることにより、同期変動が行われることを遊技者に対してより積極的に教示することが可能となる。高速用テーブルを用いて「7」図柄を並べる構成とした場合、定速状態での励磁時間が1割込みのため、同期所要時間は中速用テーブルを用いた場合と比して2分の1となる。したがって、遊技者が各リール42L, 42M, 42Rの回転開始時期のいずれに気付かない可能性が生じるからである。また、第1回転速度v1よりも遅い第2回転速度v2で定速状態となることからも遊技者に対して同期変動が行われることを教示することが可能となる。

【0265】

各リール42L, 42M, 42Rの回転開始時に図柄位置整合処理を行うことにより、例えば遊技場の管理者等がスロットマシン10の美観を高めるべく各リール42L, 42M, 42Rを手動操作して「7」図柄を並べた場合や、エラー表示を解除すべくリセットスイッチ123のON操作を行う際に偶然いすれかのリールに触れてしまった場合等に、その後のリール回転時における同期図柄形成処理又は同期変動処理を中止することが可能となる。ステッピングモータ61の駆動制御時に図柄位置（図柄番号）を把握する本構成においては、手動操作に伴う図柄位置の変化を、少なくともセンサカットバン56がリールインデックスセンサ55を通過するまで把握することができない。この結果、各リール42L, 42M, 42Rの20番目の「7」図柄を揃えるべく同期図柄形成処理を行ったにも関わらず20番目の「7」図柄が水平方向に揃っていないという場合が生じ得るからである。一方、各リール42L, 42M, 42Rの図柄位置整合処理の結果が不整合であった場合に、各リール42L, 42M, 42Rを個別の加速度で調整すれば20番目の「7」図柄を揃えることが可能となるが、これは主制御装置131の処理負荷が高まるという問題がある。さらにいうと、遊技の初心者は所定の図柄が有効ライン上を通過するタイミングを図ってリールを停止させる行為を行うため、各リールが個別の加速度で回転することから混乱を招き、所定の図柄を有効ライン上に停止させる行為の妨げとなる恐れもある。これは、スロットマシン本来の楽しみを損ねてしまうことにつながる。

【0266】

図柄の位置関係を把握する際（リール回転処理のステップS1309）に、中（右）リール42M（R）の図柄番号から左（中）リール42L（M）の図柄番号を減じて42を加算することにより、次に回転を開始するリールの同期所要時間が経過するまでに、少なくとも1度は先に回転を開始したリールのセンサカットバン56がリールインデックスセンサ55を通過することとなる。従って、先に回転を開始したリールの図柄位置整合処理を次のリールが回転を開始するまでに行うことが可能となり、主制御装置131の処理負荷が増加することを抑制させることができとなる。例えば全てのリール42L, 42M, 42Rが回転している状況下で図柄位置整合処理を行う構成とした場合、全てのリール42L, 42M, 42Rを回転させる制御（モータ制御処理）に加えて、同時に複数のリールの図柄位置整合処理を行う機会が生じ得るからである。

【0267】

図柄位置整合処理において、表示窓31から実際に視認可能となっている図柄と、図柄番号により把握できる表示窓31から視認可能となっている図柄とが一致していない場合に、同期図柄形成処理又は同期変動処理を中止して各リール42L, 42M, 42Rを高速用テーブルに基づいて回転させる構成とすることにより、遊技者に違和感を抱かせることなく遊技者を遊技に没頭させることができとなる。中リール42M及び右リール42Rが同期所要時間の経過を待って回転を開始したにも関わらず同期図柄が形成されなか

10

20

30

40

50

った場合、遊技者は違和感を抱き、遊技を継続する興味を失ってしまう恐れがあるからである。さらにいうと、同期図柄が形成されていないにも関わらず回転速度を第3回転速度まで低下させた場合、遊技者が混乱する恐れも懸念されるため、かかる不具合をも好適に回避することができる。

【0268】

各リール42L, 42M, 42Rが第1回転速度v1になったことを条件としてストップスイッチ72~74を有効とするのではなく、第1回転速度v1となって所定時間が経過することを条件としてストップスイッチ72~74を有効とする構成とすることにより、遊技の興味を高めることができるとなる。同期変動を行わない通常回転時において各リール42L, 42M, 42Rが第1回転速度となつても、遊技者はストップスイッチ72~74が有効となるまで同期変動演出が行われるのではないかと期待しながらストップスイッチ72~74が有効となるのを待つことになるからである。

【0269】

なお、上述した実施の形態の記載内容に限定されず、例えば次のように実施してもよい。

【0270】

(a) 上記実施の形態では、各リール42L, 42M, 42Rの20番目の「7」図柄が水平に並んだ状態でゆっくりと表示窓31L, 31M, 31Rの上方から下方に変動する構成としたが、20番目の「7」図柄に限定されるものではなく、左リール42Lの5番目の「7」図柄と、中リール42M及び右リール42Rの20番目の「7」図柄とが並んだ状態で変動する構成としてもよいし、「7」図柄以外の例えば「ベル」図柄が並んで変動する構成であつてもよい。また、水平に並ぶのではなく斜めに並んだ状態としてもよい。すなわち、同一図柄が組合せラインの並びで変動する構成であればよい。

【0271】

(b) 上記実施の形態では、ビッグボーナスに当選し且つ同期変動抽選に当選した際に同期変動を行う構成としたが、ビッグボーナスに当選していないときであつても同期変動抽選に当選した際には同期変動を行う構成としてもよい。かかる場合、同期変動によって対応役の当選を遊技者に教示ではなく示唆することが可能となり、演出に幅を持たせることができ可能となる。或いは、役の抽選で当選した図柄と異なる図柄を用いて同期変動を行う構成としてもよい。一例として、例えばビッグボーナスに当選したゲームにおいて「リプレイ」図柄で同期変動を行う構成とする。この場合、遊技者はリールを停止させた際に「リプレイ」図柄が揃わぬことでビッグボーナスに当選したとの期待感を高めることとなる。

【0272】

(c) 上記実施の形態では、同期変動を行う際に、まず左リール42Lが回転を開始し、20番目の「7」図柄が水平方向に並んだ状態で回転するよう順次各リール42M, 42Rが回転を開始する構成としたが、中リール42M 右リール42R 左リール42Lの順番でもよく、回転を開始する順番は任意である。「7」図柄以外に複数種の図柄で同期変動を行う構成とした場合には、同期変動を行う図柄に応じて回転を開始する順序が異なる構成としてもよい。

【0273】

(d) 上記実施の形態では、全リール42L, 42M, 42Rを用いて同期変動を行う構成としたが、左リールと中リール、中リールと右リール、或いは左リールと右リールを用いて同期変動を行う構成としてもよい。

【0274】

(e) 上記実施の形態では、図柄の位置関係を把握する際に、中(右)リール42M(R)の図柄番号から左(中)リール42L(M)の図柄番号を減じて一義的に42を加算する構成としたが、図柄の位置関係を把握する際の算出結果がマイナスとなった場合にのみ42を加算する構成としてもよい。かかる構成においては、「7」図柄が水平方向に並んだ状態となるまでに要する時間の短縮化を図ることが可能となる。

10

20

30

40

50

【0275】

(f) 上記実施の形態では、センサカットバン56がリールインデックスセンサ55を通過した際に、図柄番号カウンタの値を確認用図柄番号カウンタにセットすると共に図柄番号及び図柄オフセットの値を0にリセットする構成としたが、かかる構成に限定されるものではない。例えば、各リール42L, 42M, 42Rに21個の位置検出センサを設け、これらの位置検出センサと図柄番号とを対応付ける構成とする。かかる構成とすれば、位置検出センサの増加に伴いスロットマシン10のコストアップが懸念されるが、主制御装置131はリールが回転を開始した比較的初期の段階でいずれかの位置検出センサの検出信号を受信することとなるため、速やかに図柄位置整合処理を行うことができる。また、ロータリーエンコーダを各ステッピングモータ61L, 61M, 61Rに設けることにより各ステッピングモータ61L, 61M, 61Rの回転位置を把握する構成としても、スロットマシン10のコストアップは懸念されるが速やかに図柄位置整合処理を行うことができる。

【0276】

(g) 上記実施の形態では、1のリールが回転を開始する毎に図柄位置整合処理を行う構成としたが、全てのリールが回転を開始した後に図柄位置整合処理を行う構成としてもよい。すなわち、中リール回転準備処理及び右リール回転準備処理では図柄位置整合処理を行わずに、同期変動処理にて各リール42L, 42M, 42Rの図柄位置整合処理を行う構成とする。かかる構成としても、表示窓31から実際に視認可能となっている図柄と、図柄番号により把握できる表示窓31から視認可能となっている図柄とが一致していなければ同期変動を中止することが可能なため、20番目の「7」図柄が水平方向に揃っていないにも関わらず同期変動を行う不具合を回避することが可能となる。

【0277】

(h) 上記実施の形態では、同期変動処理前に左リール42L及び中リール42Mの図柄位置整合処理を行い、同期変動処理時に右リール42Rの図柄位置整合処理を行う構成としたが、かかる構成を変更する。すなわち、同期変動処理前に左リール42L及び中リール42Mの図柄位置整合処理を行い、同期変動処理時に右リール42Rの図柄位置整合処理に加えて再度左リール42Lと中リール42Mの図柄位置整合処理を行う構成とする。同期変動処理時に再度左リール42Lと中リール42Mの図柄位置整合処理を行うことにより、例えば回転開始後のこれらリール42L, 42Mが故意に押さえられて回転を止められていた場合等に同期変動を中止することが可能なため、20番目の「7」図柄が水平方向に揃っていないにも関わらず同期変動を行う不具合を回避することが可能となる。

【0278】

(i) 上記実施の形態では、確認用図柄番号カウンタの値を確認することで図柄位置整合処理を行う構成としたが、センサカットバン56がリールインデックスセンサ55を通過した際の図柄番号の値と図柄オフセットの値とを共に記憶する構成とし、これらの値を確認することで図柄位置整合処理を行う構成としてもよい。かかる構成とすれば、例えばリールの回転ばらつき等の原因により、表示窓31から実際に視認可能となっている図柄と、図柄番号により把握できる表示窓31から視認可能となっている図柄との間に微小の誤差が生じていた場合であっても好適に同期変動を行うことが可能となる。

【0279】

(j) 上記実施の形態では、同期変動を行う際に、各リール42L, 42M, 42Rに付された20番目の「7」図柄が下ラインを通過した後（より正確には1番目の図柄が通過する時点）に各リール42L, 42M, 42Rを高速用テーブルに基づいて第1回転速度まで加速させる構成としたが、各リール42L, 42M, 42Rを異なる加速テーブルに基づいて第1回転速度まで加速させる構成としてもよい。かかる場合、各リール42L, 42M, 42Rに付された20番目の「7」図柄を、水平方向に揃った状態から揃っていない状態へと変化させることができる。この結果、各リール42L, 42M, 42Rに付された「7」図柄を狙って停止させる必要が生じ、「7」図柄が有効ライン上に揃って停止した際の達成感を高めることができる。つまり、スロットマシン本来の楽しみを

高めることが可能となる。

【0280】

(k) 上記実施の形態では、「7」図柄が水平方向に揃って変動していることを明確に教示すべく同期変動を行う構成としたが、所定の図柄を加速期間中に揃えて変動させるが低速での変動を行わない構成としてもよい。かかる構成とすると、変動中の図柄をある程度識別できる技量を有した遊技者のみがかかる構成に気付くこととなり、図柄識別技量を備えた遊技者にとっての興奮を高めることが可能となる。なお、この場合には「7」図柄や「青年」図柄といった他の図柄と比して識別しやすい図柄を用いて演出を行うことが好み。図柄識別技量の低い遊技者でも気付ける構成が望ましいからである。

【0281】

(l) 図柄を揃えて変動をさせる演出と、ランプや補助表示部等による演出とを併せて行ってもよい。以下にその例を示す。

【0282】

第1の例として、「7」図柄を揃えて変動させる際に、補助表示部でも「7」図柄が揃って変動する、いわゆる全回転演出を行う。

【0283】

第2の例として、通常時は各リール42L, 42M, 42Rの表示窓31L, 31M, 31Rから視認できる部位を照明部材で照らす構成とする一方、「7」図柄を揃えて変動させる際には、スタートレバー71の操作と共に照明部材を消灯させ、揃った「7」図柄が表示窓31L, 31M, 31Rを通過するときにのみ照明部材を点灯させる。或いは、揃った「7」図柄のみを照明部材にて照らす構成とする。この場合、揃えた図柄と対応する色、例えば「7」図柄なら赤、「ベル」図柄なら黄色の光で照らす構成とし、光の色からも揃った図柄を教示する構成としてもよい。

【0284】

なお、以上の構成を組み合わせて用いてもよいことは言うまでもない。

【0285】

(m) 上記実施の形態では、同一図柄の組合せ(但し「チェリー」図柄は除く)が有効ライン上に揃った際に入賞となるスロットマシン10について具体化した例を示したが、異なる図柄の組合せが有効ライン上に揃った際に入賞となるスロットマシン10において、かかる図柄の組合せにより同期変動を行う構成としてもよい。例えば、「7・7・BAR」と左・中・右で有効ライン上に揃った際には入賞後にレギュラーボーナスゲームに移行し、「BAR・BAR・BAR」と左・中・右で有効ライン上に揃った際には入賞後にビッグボーナスゲームに移行するスロットマシンにおいては、この「7・7・BAR」を水平方向に揃えて同期変動を行う構成とすれば、遊技者に対して狙うべき図柄を好適に教示することが可能となる。仮に、補助表示部15で「レギュラーボーナス成立」と表示することにより遊技者に教示する構成とした場合、入賞となる図柄の組合せを十分に理解していない遊技者は、「BAR・BAR・BAR」と揃うように各リールを狙って停止させる可能性があるからである。

【0286】

(n) 上記実施の形態では、左リール42Lが回転を開始してから所定時間 t_e が経過するまでを無効期間として設定したが、同期変動を行う場合と通常回転の場合とで個別に無効期間を設定してもよい。通常回転の場合は同期変動を行う場合と比して速やかに第1回転速度 v_1 での定速状態へと至るため、通常回転の場合の無効期間を同期変動を行う場合の無効期間より短く設定する。かかる構成とすれば、遊技者は無効期間の相違から同期変動の実施有無を識別することが可能となる。

【0287】

(o) 上記実施の形態では、無効期間内にストップスイッチ72~74が押下操作された場合、主制御装置131のCPU151がストップ検出センサ72a~74aのON信号を無効化する構成としたが、無効期間内であればストップ検出センサ72a~74aがON信号を主制御装置131に対して出力しない、すなわちストップ検出センサ72a~

10

20

30

40

50

74aを無効化する構成としてもよい。かかる構成を実現する手段として、ストップ検出センサ72a～74aと主制御装置131との間にAND回路を設ける例が挙げられる。ストップ検出センサ72a～74aは主制御装置131からの信号と、ストップスイッチ72～74からの信号とを共に受信した場合に主制御装置131へON信号を出力する構成とし、主制御装置131は有効期間中にストップ検出センサ72a～74aへ信号を出力する構成とする。かかる構成とすれば、主制御装置131のCPU151は、信号をON状態とすることと、ストップ検出センサ72a～74aからのON信号を受信したか確認することを行えばよいため、処理負荷を軽減することが可能となる。或いは、無効期間内はストップスイッチ72～74の押下操作を無効化する構成としてもよい。かかる構成を実現する手段として、無効期間内はストップスイッチ72～74を押下できないように押下操作規制部材を設ける例が挙げられる。具体的には、スロットマシン10正面から見てストップスイッチ72～74の背面に一部切欠きを設けておき、通常時はこの切欠きにソレノイドが係合するよう構成する。このソレノイドは電気配線により主制御装置131と接続されており、有効期間となった際には、主制御装置131からの電気信号によりソレノイドと前記切欠きとの係合が解除され、ストップスイッチ72～74が押下可能となる。かかる構成とすれば、ストップスイッチ72～74を押下操作できないことから、遊技者に対してストップスイッチ72～74が無効化されていることを教示することが可能となる。

【0288】

(p) 上記実施の形態では、同期変動を行う際に各リール42L, 42M, 42Rの回転速度を第2回転速度v2から第3回転速度v3に低下させる構成としたが、同期変動を行う際の回転速度を図36のように変化させる構成としてもよい。ここでは、図36を用いながら上記実施の形態(図35参照)との相違点についてのみ説明する。

【0289】

図36(a)に示す構成では、各リール42L, 42M, 42Rに付された20番目の「7」図柄が水平方向に並んだ状態となると、下ラインを各リール42L, 42M, 42Rに付された1番目の図柄が下ラインを通過するまで第2回転速度v2を維持する。各リール42L, 42M, 42Rに付された1番目の図柄が下ラインを通過した時点(図中のtd)で、全リール42L, 42M, 42Rの回転速度を第1回転速度v1まで上昇させる。この場合、左リール42Lが回転を開始してから時間tdが経過するまでの期間において、通常回転時の回転速度と比して同期変動時の回転速度が遅いことから、遊技者は容易に「7」図柄が揃って変動していることを識別することが可能となる。なお、各リール42L, 42M, 42Rに付された15番目の図柄が下ラインを通過してから1番目の図柄が下ラインを通過するまで緩やか(例えば加速度0.1等)に加速する構成としてもよい。

【0290】

図36(b)に示す構成では、各リール42L, 42M, 42Rに付された20番目の「7」図柄が水平方向に並んだ状態となると、下ラインを各リール42L, 42M, 42Rに付された15番目の図柄が通過する時点(図中のtc)まで第2回転速度v2を維持する。その後、全リール42L, 42M, 42Rの回転速度を通常回転時の加速度よりも小さな加速度で第1回転速度v1まで上昇させる。この場合、通常回転時と同期変動時における加速度の相違から、遊技者は容易に「7」図柄が揃って変動していることを識別することが可能となる。

【0291】

図36(c)に示す構成では、通常回転時の加速テーブルに基づいて20番目の「7」図柄が水平方向に並ぶように各リール42L, 42M, 42Rの回転開始時期が制御される。各リール42L, 42M, 42Rは下ラインをそれぞれに付された15番目の図柄が通過する時点(図中のtc)まで第1回転速度v1を維持し、その後回転速度を第2回転速度v2まで低下させ、それぞれに付された1番目の図柄が下ラインを通過した時点(図中のtd)で、全リール42L, 42M, 42Rの回転速度を第1回転速度v1まで上昇

10

20

30

40

50

させる。そして、全リール 42L, 42M, 42R が回転を開始してから所定時間 t_e 経過後にストップスイッチ 72 ~ 74 のランプが点灯し、遊技者に対して各リール 42L, 42M, 42R が停止可能となったことが報知される。この場合、各リール 42L, 42M, 42R に付された 20 番目の「7」図柄が並んで有効ライン上を通過する際に回転速度が低下するため、遊技者は容易に「7」図柄が揃って変動していることを識別することが可能となる。なお、例えば中ライン等の所定ラインを各リール 42L, 42M, 42R に付された 20 番目の「7」図柄が通過するときに第 2 回転速度 v_2 となるよう回転速度を低下させる構成としてもよく、「7」図柄が揃って変動していることが遊技者に識別できるよう回転速度を低下させる構成であればよい。また、各リール 42L, 42M, 42R の回転速度が第 1 回転速度 v_1 となつたことではなく所定時間 t_e 経過後にストップスイッチ 72 ~ 74 が有効となる構成とすることにより、遊技者は各リール 42L, 42M, 42R が第 1 回転速度 v_1 となつても同期変動が行われるのではないかと期待しながらストップスイッチ 72 ~ 74 が有効となるまでの期間を待つこととなり、遊技の興奮を高めることができる。

10

【0292】

以上のように、通常回転時と異なる回転速度や加速度でリールを制御する構成とすれば、遊技者はその違いから同期変動が行われていることを容易に識別することが可能となる。なお、遊技者に対して積極的に同期変動を教示するためには、第 1 回転速度 v_1 と第 2 回転速度 v_2 とに明確な速度差を設定することが望ましい。

20

【0293】

なお、以上の構成を組み合わせて用いてもよいことは言うまでもない。例えば、図 36 (a) ~ (c) の同期変動パターンを全て備え、遊技の状況に応じて使い分ける構成とすれば、リールを用いて行う演出に幅を持たせることができる。

【0294】

これらの同期変動パターンを備えた構成にあっても、図柄位置整合処理において、表示窓 31 から実際に視認可能となっている図柄と、図柄番号により把握できる表示窓 31 から視認可能となっている図柄とが一致していなかった場合に、同期図柄形成処理又は同期変動処理を中止して各リール 42L, 42M, 42R を高速用テーブルに基づいて回転させる構成とすることにより、遊技者に違和感を抱かせることなく遊技者を遊技に没頭させることができる。

30

【0295】

特に、図 36 (a), (b) の同期変動パターンを備えた構成にあっては、上記実施の形態と同様に、1 のリールが回転を開始してから次のリールが回転を開始する前までに図柄位置整合処理を行い、表示窓 31 から実際に視認可能となっている図柄と、図柄番号により把握できる表示窓 31 から視認可能となっている図柄とが一致していなければ、速やかに同期図柄形成処理を中止して第 1 回転速度 v_1 まで回転速度を上昇させることができない。20 番目の「7」図柄が並んで有効ライン上を通過する際に回転速度を低下させないこれら構成にあっては、図柄が並んで変動しなかつたことに対して遊技者が違和感を抱く可能性が高まるからである。

【0296】

(q) 上記実施の形態では、補助表示部 15 を備えたスロットマシン 10 において同期変動を行う構成を説明したが、補助表示部 15 を備えていないスロットマシン 10 において同期変動を行う構成としてもよい。スロットマシンにおいてリールは必須の部材であると共に、同期変動は主制御装置 131 によるリール制御で行うことが可能である。従って、部品点数を増加させることなく演出を行うことができるため、スロットマシンのコスト低減に貢献し得る。

40

【0297】

(r) 上記実施の形態では、駆動モータとして 1 - 2 相励磁方式を採用した 2 相ステッピングモータモータを使用したが、3 - 4 相励磁方式を採用した 4 相ステッピングモータや 4 - 5 相励磁方式を採用した 5 相ステッピングモータ等を使用してもよい。

50

【0298】

(s) 上記実施の形態では、各リール42L, 42M, 42Rがすべて停止している状態において、 $3 \times 3 = 9$ 個の図柄が表示窓31L, 31M, 31Rを介して遊技者に視認可能な状態となるよう構成したが、かかる構成に限定されるものではなく、各表示窓31L, 31M, 31Rの大きさを12個の図柄が視認可能な状態となる大きさとしてもよく、各表示窓31L, 31M, 31Rの大きさは任意である。但し、同期変動の視認性を高めることを考慮すると、上記実施の形態よりも多くの図柄が視認できる構成であることが望ましい。

【0299】

(t) 上記実施の形態では、リールを3つ並列して備え、有効ラインとして5ラインを有するスロットマシンについて説明したが、かかる構成に限定されるものではなく、例えばリールを5つ並列して備えたスロットマシンや、有効ラインを7ライン有するスロットマシンであってもよい。また、いわゆるAタイプのスロットマシンに限らず、Bタイプ、Cタイプ、AタイプとCタイプの複合タイプ、BタイプとCタイプの複合タイプなど、どのようなスロットマシンにこの発明を適用してもよく、何れの場合であっても上述した実施の形態と同様の作用効果を奏することは明らかである。

【0300】

(u) 各リール42L, 42M, 42Rの図柄としては、絵、数字、文字等に限らず、幾何学的な線や図形等であってもよい。また、光や色等によって図柄を構成することも可能であるし、立体的形状等によっても図柄を構成し得るし、これらを複合したものであっても図柄を構成し得る。即ち、図柄は識別性を有した情報（識別情報）としての機能を有するものであればよい。

【0301】

(v) 上記実施の形態では、スロットマシン10について具体化した例を示したが、スロットマシンとパチンコ機とを融合した形式の遊技機に適用してもよい。即ち、スロットマシンのうち、メダル投入及びメダル払出機能に代えて、パチンコ機のような球投入及び球払出機能をもたせた遊技機としてもよい。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。

【図面の簡単な説明】

【0302】

【図1】一実施の形態におけるスロットマシンの正面図。

【図2】前面扉を閉じた状態を示すスロットマシンの斜視図。

【図3】前面扉を開いた状態を示すスロットマシンの斜視図。

【図4】前面扉の背面図。

【図5】筐体の正面図。

【図6】左リールの組立斜視図。

【図7】各リールを構成する帯状ベルトの展開図。

【図8】スロットマシンのブロック回路図。

【図9】NMI割込み処理を示すフローチャート。

【図10】タイマ割込み処理を示すフローチャート。

【図11】停電時処理を示すフローチャート。

【図12】メイン処理を示すフローチャート。

【図13】通常処理を示すフローチャート。

【図14】抽選処理を示すフローチャート。

【図15】リール制御処理を示すフローチャート。

【図16】メダル払出処理を示すフローチャート。

【図17】特別遊技状態処理を示すフローチャート。

10

20

30

40

50

- 【図18】ボーナス図柄判定処理を示すフローチャート。
- 【図19】R B ゲーム初期設定処理時のカウンタ設定を示す説明図。
- 【図20】(a) は B B ゲーム初期設定処理時のカウンタ設定を示す説明図、(b) は B B ゲーム中 J A C ゲーム初期設定処理時のカウンタ設定を示す説明図。
- 【図21】ステッピングモータの動作原理を示す接続図。
- 【図22】ステッピングモータの駆動系を示す接続図。
- 【図23】ステッピングモータの駆動特性を示す図。
- 【図24】励磁信号(励磁データ)と励磁順ポインタとの関係を示す説明図。
- 【図25】加速処理時の励磁時間テーブルの内容と加速カウンタの関係を示す図。
- 【図26】加速処理時の励磁時間テーブルの内容と加速カウンタの関係を示す図。
- 【図27】加速処理時の励磁時間テーブルの内容と加速カウンタの関係を示す図。
- 【図28】ステッピングモータ制御処理を示すフローチャート。
- 【図29】モータ制御処理を示すフローチャート。
- 【図30】リール回転処理を示すフローチャート。
- 【図31】中リール回転準備処理を示すフローチャート。
- 【図32】右リール回転準備処理を示すフローチャート。
- 【図33】同期変動処理を示すフローチャート。
- 【図34】同期変動の一実施態様を示す説明図。
- 【図35】同期変動を行う際の回転速度変化を示す説明図。
- 【図36】同期変動の別構成を示す説明図。

10

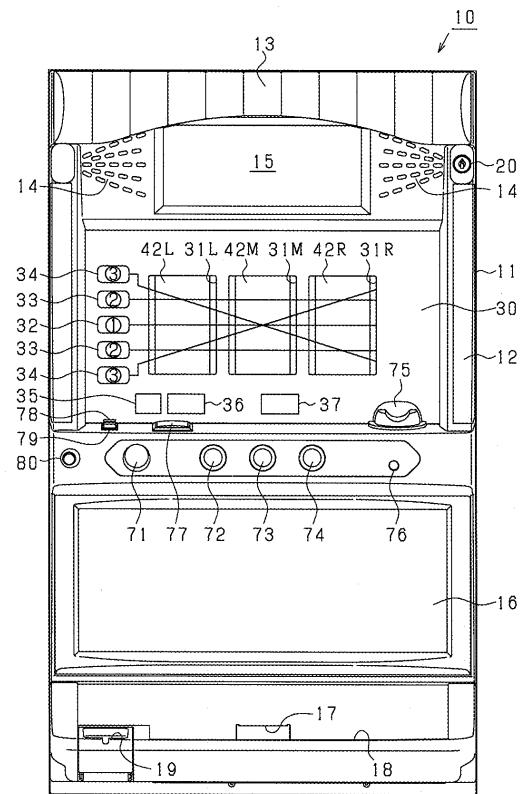
20

【符号の説明】

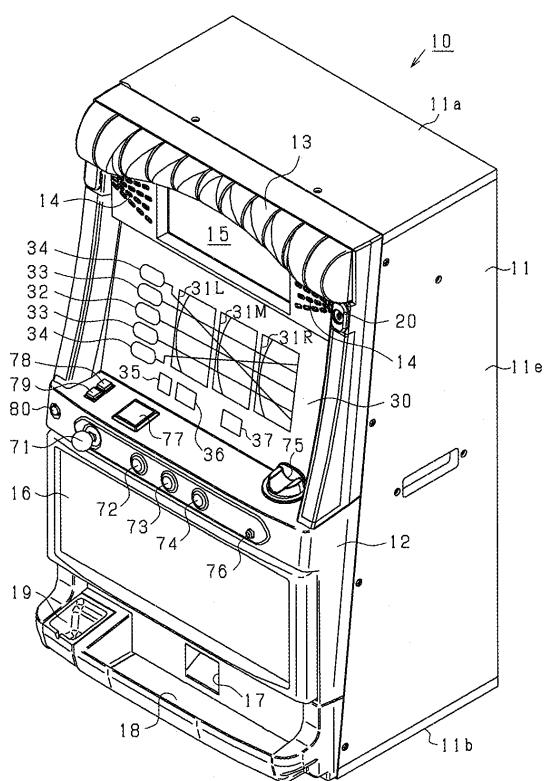
【0303】

1 0 ... 遊技機としてのスロットマシン、1 1 ... 遊技機本体の一部を構成する筐体、1 2 ... 遊技機本体の一部又は遊技機本体の開閉部材を構成する前面扉、1 5 ... 補助表示部、4 2 ... 回胴又は無端状ベルトを構成するリール、6 1 ... 駆動手段としてのステッピングモータ、7 1 ... 始動操作手段としてのスタートレバー、7 2 ~ 7 4 ... 停止操作手段としてのストップスイッチ、1 1 1 ... サブ制御手段としての表示制御装置、1 3 1 ... メイン制御手段等の各種制御手段を構成する主制御装置、1 5 1 ... メイン制御手段等の各種制御手段を構成する C P U 、1 5 2 , 1 5 3 ... 記憶手段としての R O M , R A M 、1 6 1 ... 電源装置。

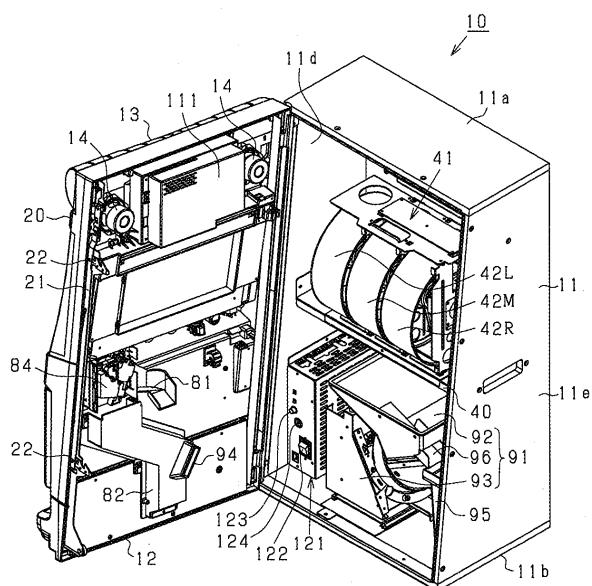
【図1】



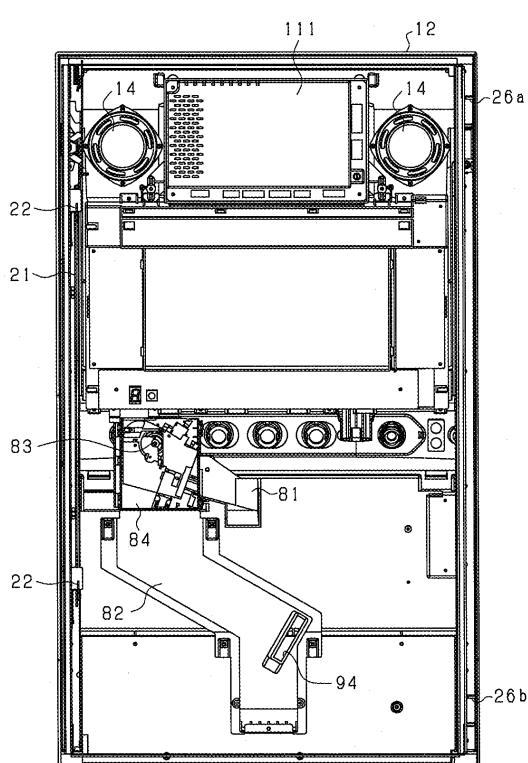
【図2】



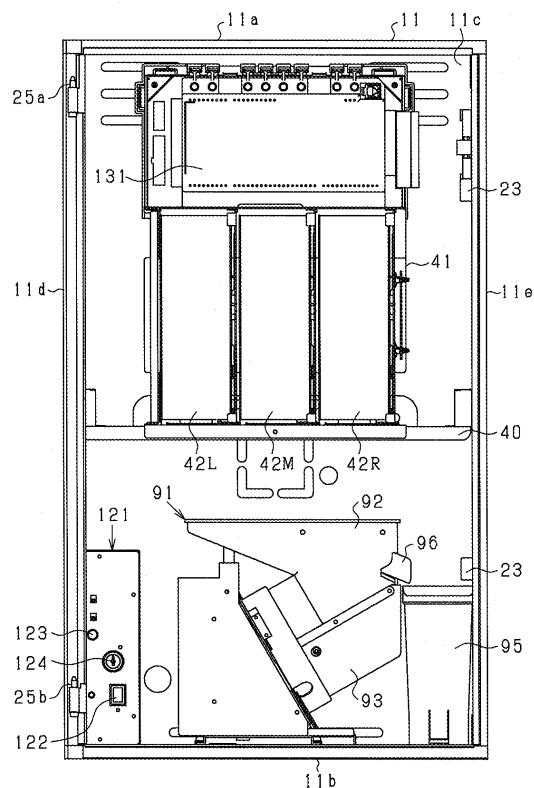
【図3】



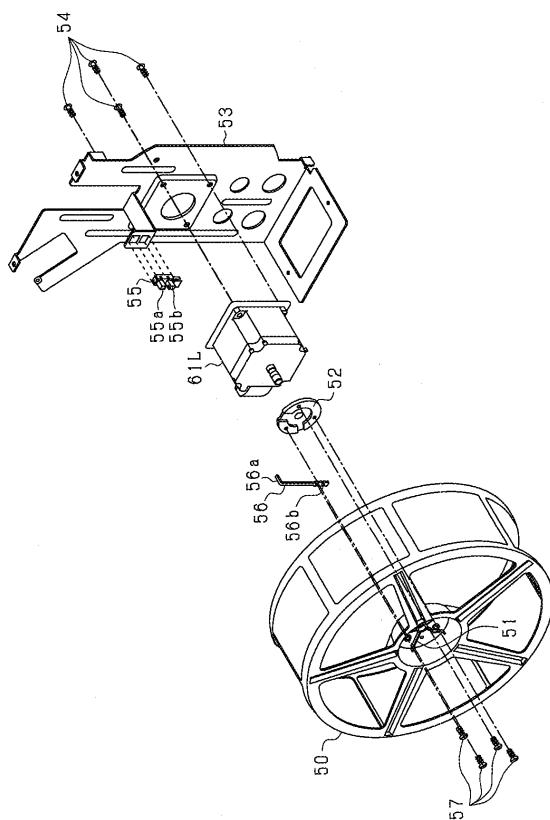
【図4】



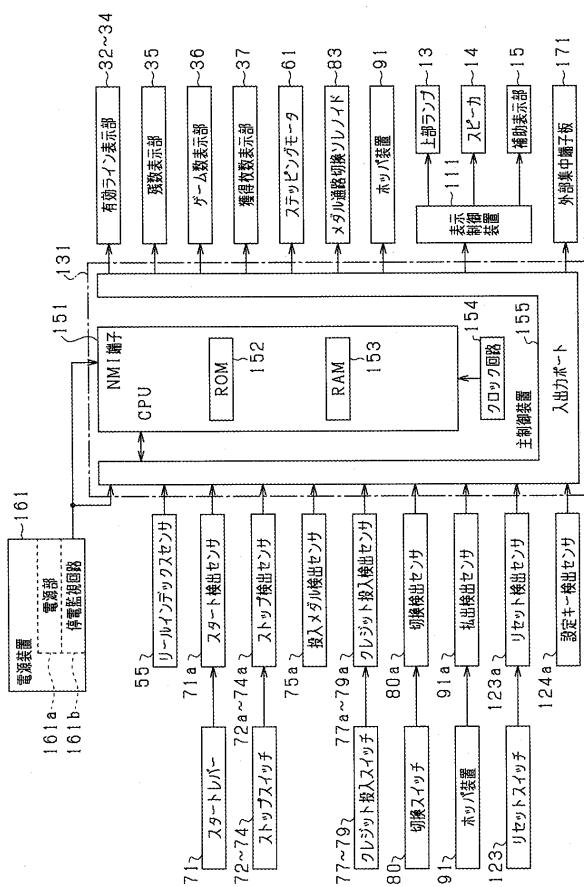
【図5】



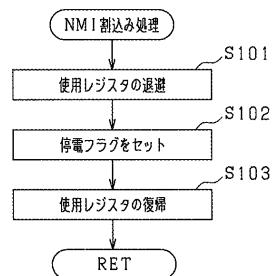
【 四 6 】



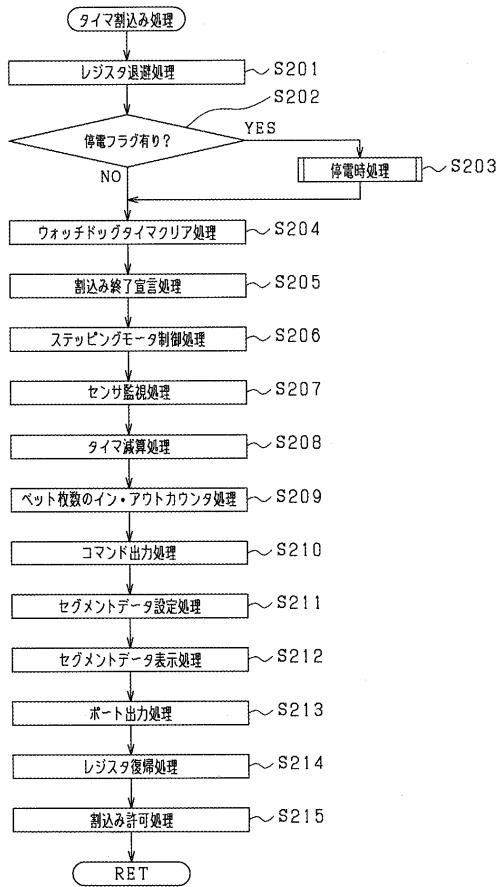
【図8】



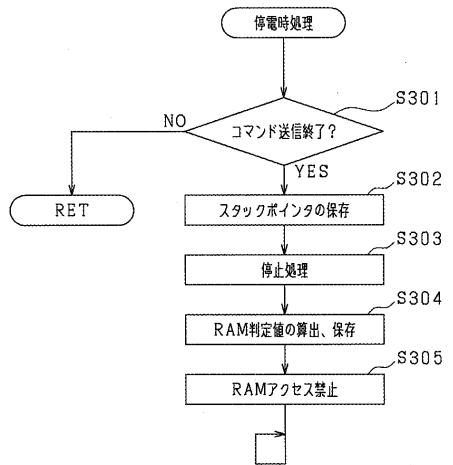
【 9 】



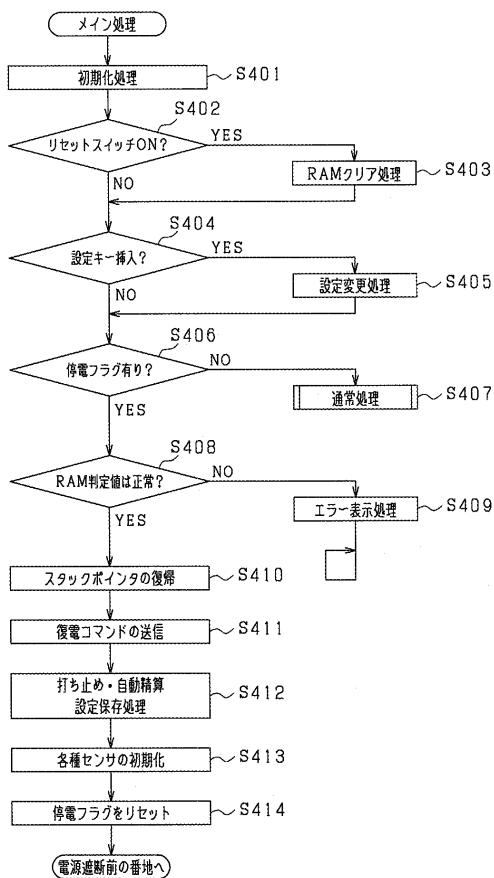
【図10】



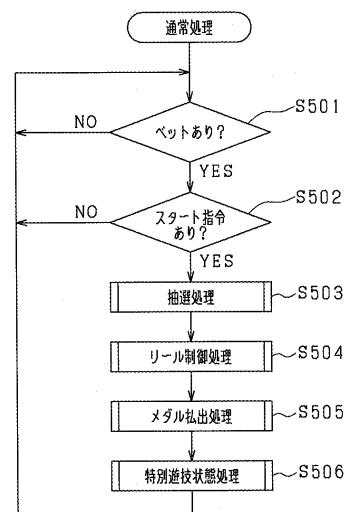
【図11】



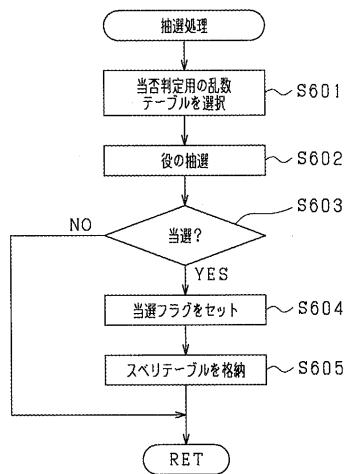
【図12】



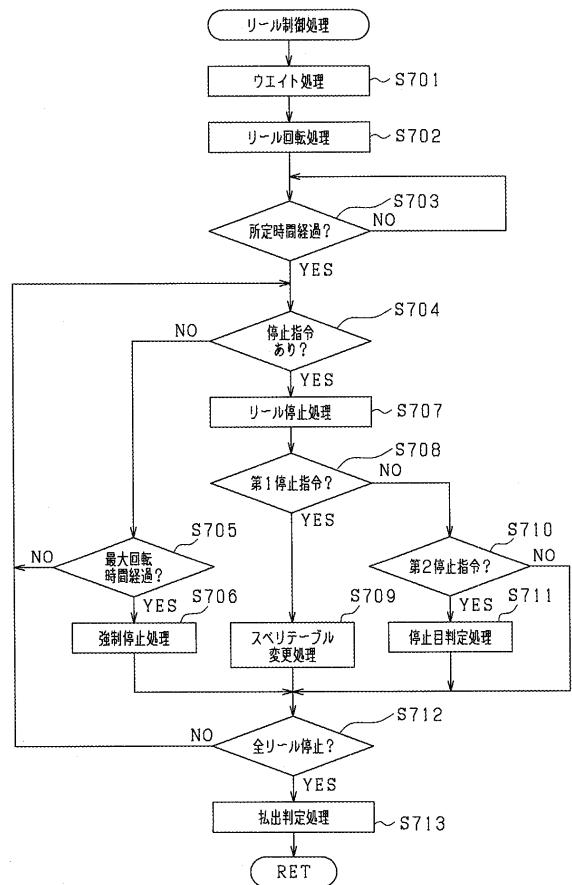
【図13】



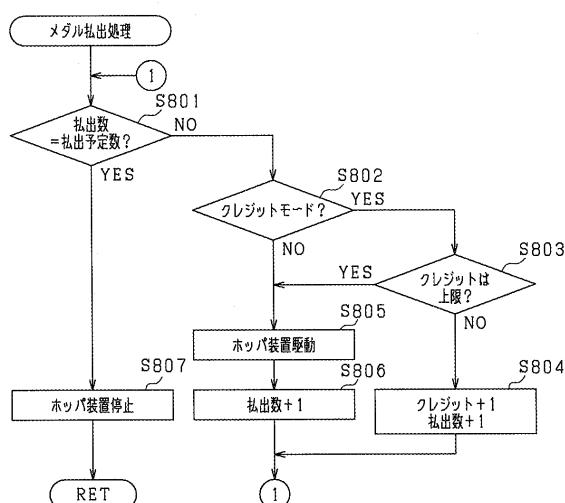
【図14】



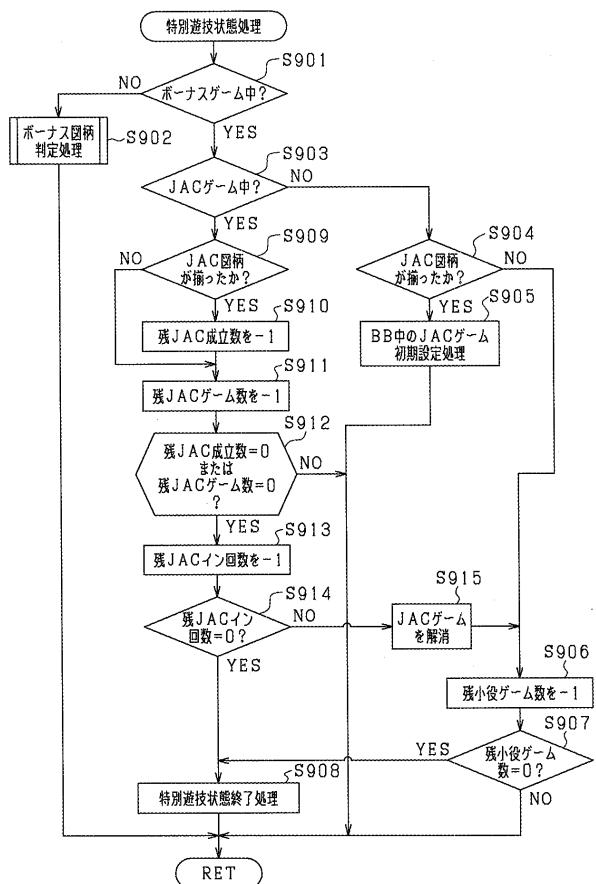
【図15】



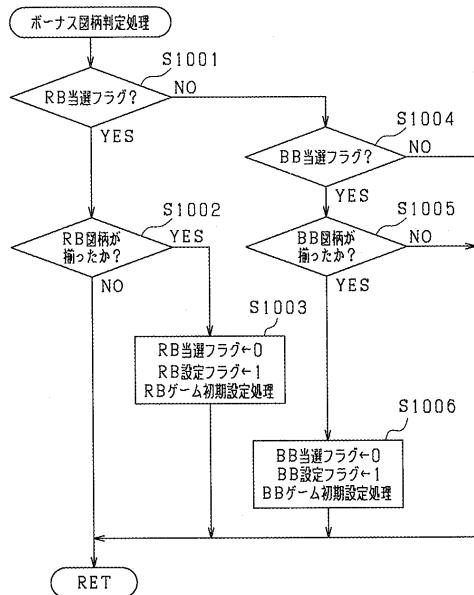
【図16】



【図17】



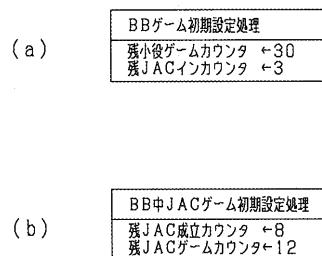
【図18】



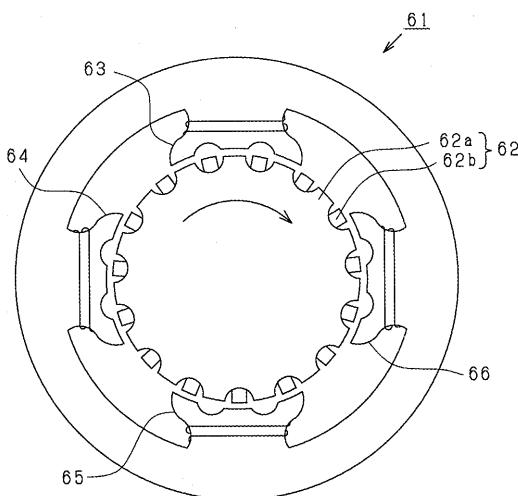
【図19】

RBゲーム初期設定処理	
残小役ゲームカウンタ	←0
残JACインカウンタ	←1
残JAC成立カウンタ	←8
残JACゲームカウンタ	←12

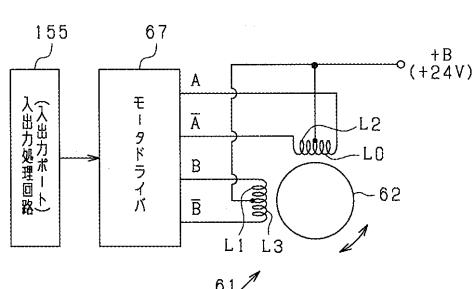
【図20】



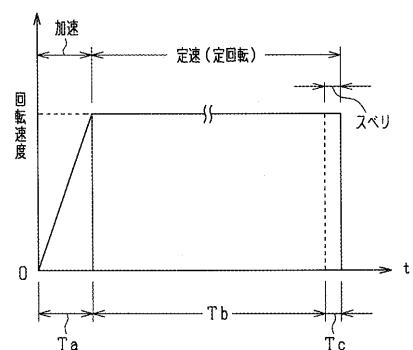
【図21】



【図22】



【図23】



【図24】

相	励磁順	励磁信号用データ			励磁時間 ボイント	モード 制御用
		A	B	励磁時間 相		
1	オン			01H	1相励磁	0
2	オン	オン		09H	2相励磁	1
3	オン	オン		08H	1相励磁	2
4	オン	オン		0CH	2相励磁	3
5	オン	オン		04H	1相励磁	4
6	オン	オン	オン	06H	2相励磁	5
7	オン	オン	オン	02H	1相励磁	6
8	オン	オン	オン	03H	2相励磁	7

【図25】

加速期間	加速順序	励磁時間 テーブルの内容	1-2相励磁	加速 カウンタ
第1の加速期間	1	130割込み	2相励磁	24
	2	8割込み	1相励磁	23
	3	7割込み	2相励磁	22
	4	6割込み	1相励磁	21
	5	5割込み	2相励磁	20
	6	4割込み	1相励磁	19
	7	4割込み	2相励磁	18
	8	4割込み	1相励磁	17
	9	4割込み	2相励磁	16
	10	4割込み	1相励磁	15
	11	4割込み	2相励磁	14
	12	3割込み	1相励磁	13
	13	3割込み	2相励磁	12
	14	3割込み	1相励磁	11
	15	3割込み	2相励磁	10
	16	3割込み	1相励磁	9
	17	3割込み	2相励磁	8
	18	2割込み	1相励磁	7
	19	2割込み	2相励磁	6
	20	2割込み	1相励磁	5
	21	2割込み	2相励磁	4
	22	2割込み	1相励磁	3
	23	2割込み	2相励磁	2
	24	2割込み	1相励磁	1
	25	1割込み	2相励磁	0
合計時間		213割込み (317.370ms)		

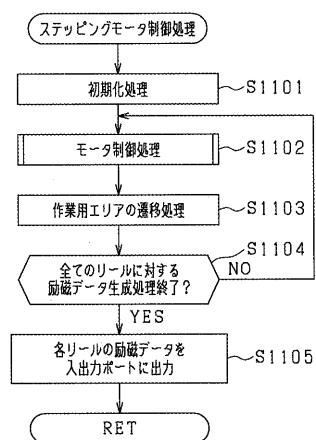
【図26】

加速期間	加速順序	励磁時間 テーブルの内容	1-2相励磁	加速 カウンタ
第1の加速期間	1	130割込み	2相励磁	24
	2	8割込み	1相励磁	23
	3	7割込み	2相励磁	22
	4	6割込み	1相励磁	21
	5	5割込み	2相励磁	20
	6	4割込み	1相励磁	19
	7	4割込み	2相励磁	18
	8	4割込み	1相励磁	17
	9	4割込み	2相励磁	16
	10	4割込み	1相励磁	15
	11	4割込み	2相励磁	14
	12	3割込み	1相励磁	13
	13	3割込み	2相励磁	12
	14	3割込み	1相励磁	11
	15	3割込み	2相励磁	10
	16	3割込み	1相励磁	9
	17	3割込み	2相励磁	8
	18	3割込み	1相励磁	7
	19	3割込み	2相励磁	6
	20	3割込み	1相励磁	5
	21	3割込み	2相励磁	4
	22	3割込み	1相励磁	3
	23	3割込み	2相励磁	2
	24	3割込み	1相励磁	1
	25	2割込み	2相励磁	0
合計時間		221割込み (329.29ms)		

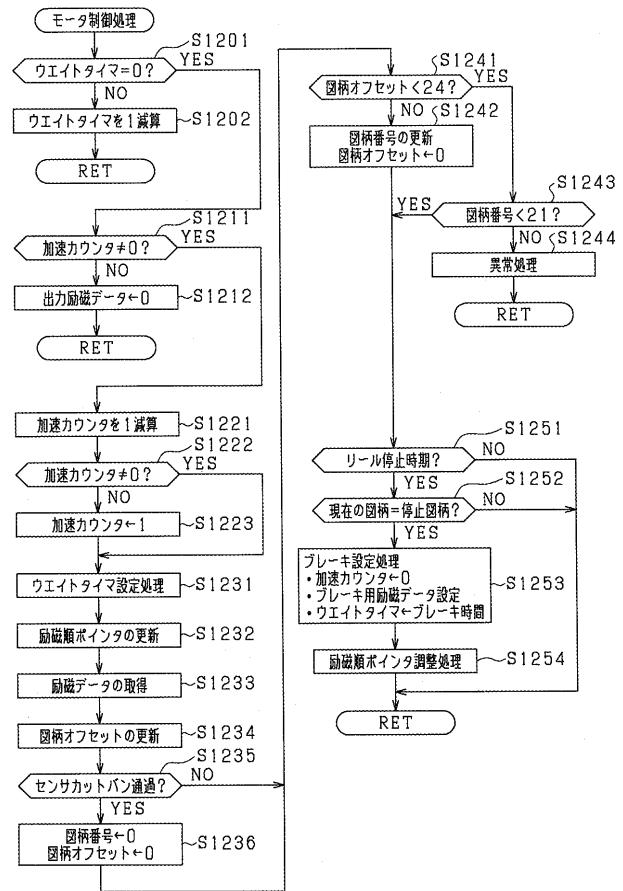
【図27】

加速期間	加速順序	励磁時間 テーブルの内容	1-2相励磁	加速 カウンタ
第1の加速期間	1	130割込み	2相励磁	24
	2	8割込み	1相励磁	23
	3	7割込み	2相励磁	22
	4	6割込み	1相励磁	21
	5	6割込み	2相励磁	20
	6	6割込み	1相励磁	19
	7	6割込み	2相励磁	18
	8	6割込み	1相励磁	17
	9	6割込み	2相励磁	16
	10	6割込み	1相励磁	15
	11	6割込み	2相励磁	14
	12	6割込み	1相励磁	13
	13	6割込み	2相励磁	12
	14	6割込み	1相励磁	11
	15	6割込み	2相励磁	10
	16	6割込み	1相励磁	9
	17	6割込み	2相励磁	8
	18	6割込み	1相励磁	7
	19	6割込み	2相励磁	6
	20	6割込み	1相励磁	5
	21	6割込み	2相励磁	4
	22	6割込み	1相励磁	3
	23	6割込み	2相励磁	2
	24	6割込み	1相励磁	1
	25	6割込み	2相励磁	0
合計時間		277割込み (412.73ms)		

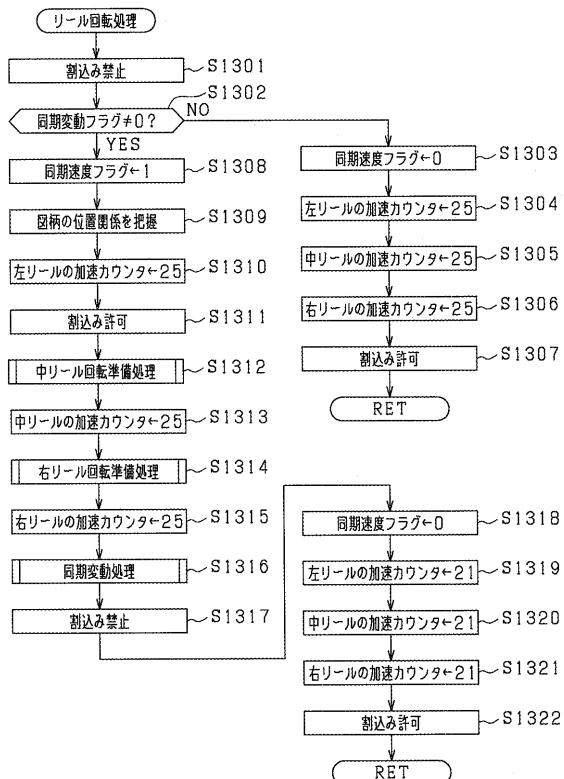
【図28】



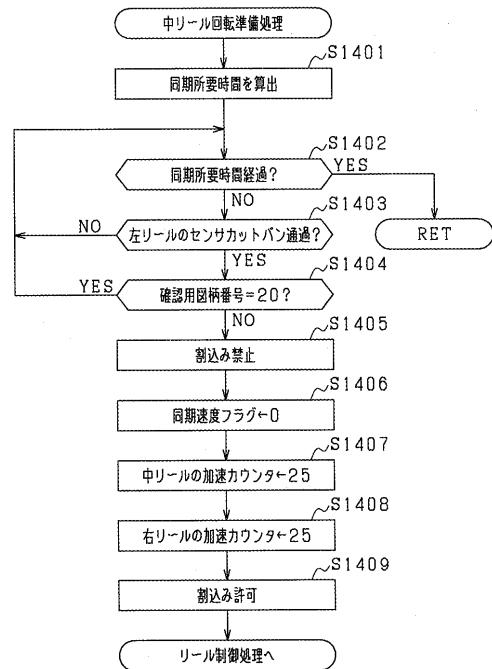
【図29】



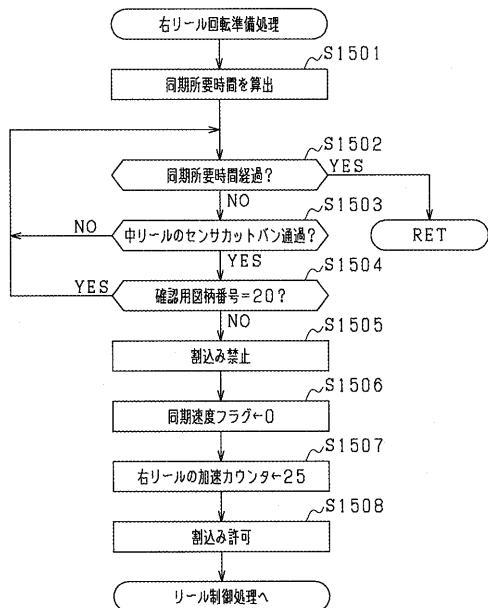
【図30】



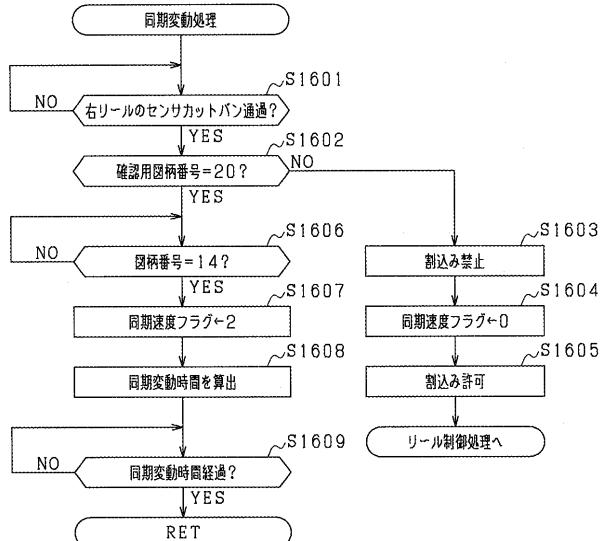
【図31】



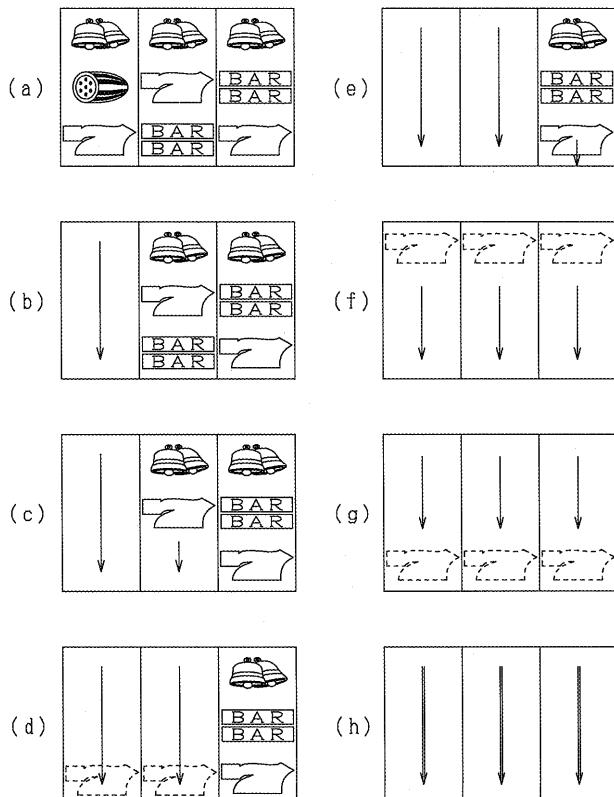
【図32】



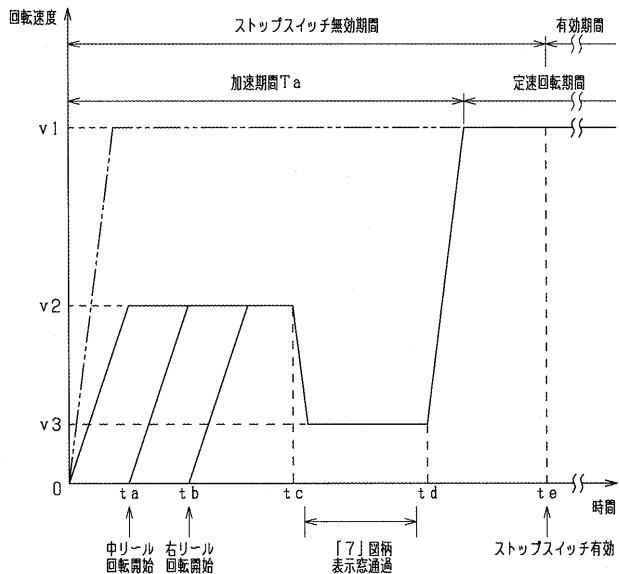
【図33】



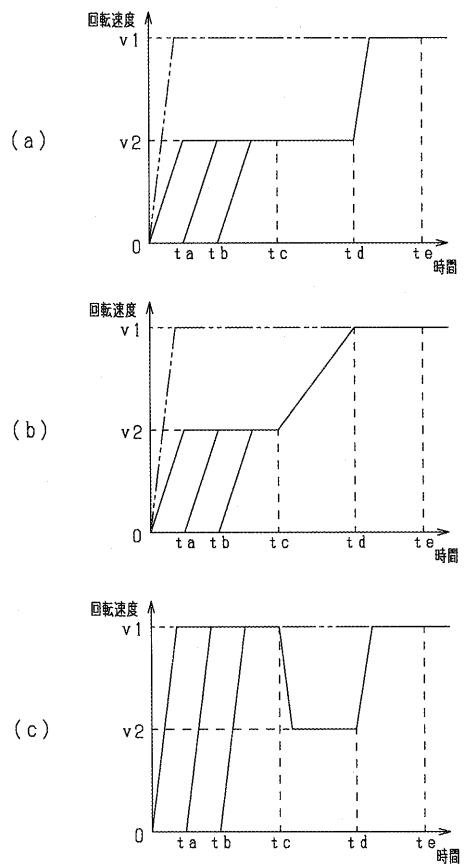
【図34】



【図35】



【図36】



【 四 7 】

