

(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2013-59360

(P2013-59360A)

(43) 公開日 平成25年4月4日(2013.4.4)

(51) Int.Cl.	F 1	テーマコード (参考)
A 6 3 F 7/02 (2006.01)	A 6 3 F 7/02 3 0 4 D	2 C 0 8 8
	A 6 3 F 7/02 3 2 0	2 C 3 3 3

審査請求 未請求 請求項の数 1 O L (全 324 頁)

(21) 出願番号	特願2011-197791 (P2011-197791)	(71) 出願人	000148922
(22) 出願日	平成23年9月12日 (2011.9.12)		株式会社大一商会
			愛知県北名古屋市沖村西ノ川1番地
		(74) 代理人	100084227
			弁理士 今崎 一司
		(74) 代理人	100174182
			弁理士 古田 広人
		(72) 発明者	市原 高明
			愛知県北名古屋市沖村西ノ川1番地 株式
			会社大一商会内
		(72) 発明者	江口 健一
			愛知県北名古屋市沖村西ノ川1番地 株式
			会社大一商会内

最終頁に続く

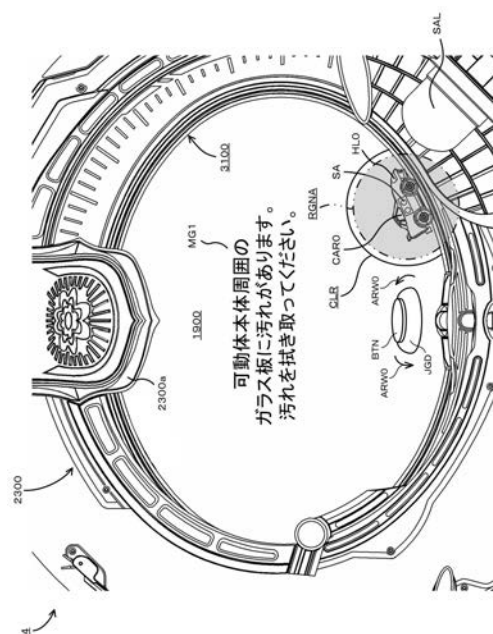
(54) 【発明の名称】 遊技機

(57) 【要約】

【課題】 ガラス板の汚れによる不快感を遊技者に与えない遊技機を提供する。

【解決手段】 ホールの店員等により操作ユニットのダイヤル操作部が操作されると、測距センサ S Aからの検出信号に基づいてガラスユニットのガラス板に汚れがあるときにはその旨を報知することができるようになっていたため、ホールの店員等は、ホールの開店前や閉店後のほかに、ホールの開店中においてパチンコ遊技機が客待ち状態であるときに実行するデモンストレーション中にガラスユニットのガラス板の汚れを拭き取ることができるになっている。これにより、ガラスユニットのガラス板に手のあとが残らないようになっているため、手のあとを不衛生に感じて魅力的な遊技機であっても、その遊技機をあきらめて他の遊技機に移動したりすることがなくなるし、不衛生に感じる遊技機を我慢して遊技を行ったりすることもなくなる。

【選択図】 図164



【特許請求の範囲】**【請求項 1】**

報知手段と、
島に設置される外枠と、
該外枠に開閉自在に軸支されるとともに遊技盤を装着することができる本体枠と、
該本体枠に開閉自在に軸支されるとともに前記遊技盤の遊技領域を視認することができる透明部材で閉鎖される遊技窓と該遊技窓の下方に配置されて遊技の結果によって払い出される遊技球を貯留する貯留皿と該貯留皿に配置される演出操作部とを有する扉枠と、
を備える遊技機であって、
前記遊技機は、さらに、
前記透明部材の汚れを検出することができる汚れ検出手段
を備え、

10

前記遊技機は、前記演出操作部が操作されると、前記汚れ検出手段からの検出信号に基づいて前記透明部材に汚れがあるときにはその旨を前記報知手段により報知す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、遊技機に関するものである。

【背景技術】

20

【0002】

従来より、遊技中に遊技者が故意に殴打することによって生ずる衝撃を衝撃検知センサにより検知して警報を発するようにした衝撃による不正防止装置を備える遊技機としてのパチンコ機が提案されている（例えば、特許文献1）。この特許文献1に記載されるパチンコ機においては、遊技者が故意に遊技機を殴打すると、装飾扉の中央開口部に装着された遊技領域を覆う透明部材に手のあとが残る。また、ホールの店員等も、球詰まりを解消したりするときに装飾扉を外枠から開放する際に、装飾扉の透明なガラスに触れて手のあとが残る場合もある。

【先行技術文献】**【特許文献】**

30

【0003】

【特許文献1】特開2010-240105号公報（段落[0023]、[0089]）

【発明の概要】**【発明が解決しようとする課題】****【0004】**

ところが、装飾扉の透明部材に手のあとが残っていると、特に、女性の遊技者にとっては、その手のあとを不衛生に感じて魅力的な遊技機であっても、その遊技機をあきらめて他の遊技機に移動したり、不衛生に感じる遊技機を我慢して遊技を行ったりするなど、透明部材の汚れによる不快感を遊技者に与えるという問題があった。

【0005】

40

本発明は、このような事情に鑑みてなされたものであり、その目的とするところは、透明部材の汚れによる不快感を遊技者に与えない遊技機を提供することにある。

【課題を解決するための手段】**【0006】**

上述の目的を達成するための有効な解決手段を以下に示す。なお、必要に応じてその作用等の説明を行う。また、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等についても適宜示すが、何ら限定されるものではない。

【0007】**（解決手段1）**

報知手段と、島に設置される外枠と、該外枠に開閉自在に軸支されるとともに遊技盤を

50

装着することができる本体枠と、該本体枠に開閉自在に軸支されるとともに前記遊技盤の遊技領域を視認することができる透明部材で閉鎖される遊技窓と該遊技窓の下方に配置されて遊技の結果によって払い出される遊技球を貯留する貯留皿と該貯留皿に配置される演出操作部とを有する扉枠と、を備える遊技機であって、前記遊技機は、さらに、前記透明部材の汚れを検出することができる汚れ検出手段を備え、前記遊技機は、前記演出操作部が操作されると、前記汚れ検出手段からの検出信号に基づいて前記透明部材に汚れがあるときにはその旨を前記報知手段により報知することを特徴とする遊技機。

【0008】

この遊技機では、報知手段、外枠、本体枠、扉枠を備えている。報知手段は、ランプ、スピーカ、及び表示装置等を用いて報知するものである。外枠は、島（島設備）に設置されるものである。本体枠は、外枠に開閉自在に軸支されるとともに遊技盤を装着することができるものである。扉枠は、本体枠に開閉自在に軸支されるとともに遊技盤の遊技領域を視認することができる透明部材で閉鎖される遊技窓と、この遊技窓の下方に配置されて遊技の結果によって払い出される遊技球を貯留する貯留皿と、この貯留皿に配置される演出操作部と、を有するものである。

【0009】

遊技機は、さらに、汚れ検出手段を備えている。この汚れ検出手段は、透明部材の汚れを検出することができるものである。遊技機は、演出操作部が操作されると、汚れ検出手段からの検出信号に基づいて透明部材に汚れがあるときにはその旨を報知手段により報知することができるようになっている。遊技機のメンテナンスは、ホールの開店前や閉店後のほかに、ホールの開店中において遊技機が客待ち状態であるときに実行するデモンストレーション中に行うこともができるため、ホールの店員等のメンテナンス者は、ホールの開店前や閉店後のほかに、ホールの開店中において遊技機が客待ち状態であるときに実行するデモンストレーション中に演出操作部を操作すると、遊技機が汚れ検出手段からの検出信号に基づいて透明部材に汚れがあるときにはその旨を報知手段により報知することにより、透明部材の汚れを拭き取ることができるようになっている。

【0010】

このように、本発明の遊技機においては、演出操作部が操作されると、汚れ検出手段からの検出信号に基づいて透明部材に汚れがあるときには、その旨を報知手段により報知することができるようになっているため、メンテナンス者は、ホールの開店前や閉店後のほかに、ホールの開店中において遊技機が客待ち状態であるときに実行するデモンストレーション中に透明部材の汚れを拭き取ることができるようになっている。これにより、透明部材に手のあとが残らないようになっているため、手のあとを不衛生に感じて魅力的な遊技機であっても、その遊技機をあきらめて他の遊技機に移動したりすることがなくなるし、不衛生に感じる遊技機を我慢して遊技を行ったりすることもなくなる。したがって、透明部材の汚れによる不快感を遊技者に与えることがない。

【0011】

本実施形態では、例えば、図95の液晶表示装置1900、図95の回転演出ランプSAL、本体枠3に設けた図78のスピーカ821、扉枠5に設けた図21のスピーカ130、扉枠5に設けた図29のスピーカ222、及び扉枠5に設けた図32のスピーカ262等が報知手段に相当し、図1の外枠2が外枠に相当し、図95の遊技盤4が遊技盤に相当し、図1の本体枠3が本体枠に相当し、図95の遊技領域1100が遊技領域に相当し、図22のガラスユニット590のガラス板594が透明部材に相当し、図22の遊技窓101が遊技窓に相当し、図22の上皿301が貯留皿に相当し、図22の操作ユニット400が演出操作部に相当し、図22の扉枠5が扉枠に相当し、図1のパチンコ遊技機1が遊技機に相当し、図95の測距センサSAが汚れ検出手段に相当し、「ダイヤル操作部401を左回転操作して可動体CAROがエンブレム2300aの後側から楕円開口部の円周に沿って走行開始して、可動体CAROに備える測距センサ基板DMAに実装された測距センサSAの検出領域RNA内においてガラスユニット590のガラス板594に付着したタバコのヤニ、ホコリや手のあと等の汚れがあると、その汚れを測距センサSA

10

20

30

40

50

が検出することとなる。その汚れを測距センサ S A が検出すると、図 1 6 4 に示すように、可動体 C A R O の走行が停止された状態となり、可動体 C A R O のヘッドライト H L O が点灯から点滅に切り替わるとともに、回転演出ランプ S A L が「青色の発光態様」から「赤色の発光態様」に切り替わって回転点灯するようになっている。液晶表示装置 1 9 0 0 の中央には、「汚れチェック中です。」というメッセージから「可動体本体周囲のガラス板に汚れがあります。汚れを拭き取ってください。」というメッセージ M G 1 に切り替わるとともに、測距センサ S A の円形状の検査領域 R G N A の直径より約 1 割程度直径が大きい円形状の汚れ拭き取り領域 C L R が可動体 C A R O が停止する位置における測距センサ S A を中心として表示されるようになっている。そして、可動体 C A R O の本体周囲の汚れ拭き取り領域 C L R 内と対応するガラス板 5 9 4 の汚れを拭き取る旨を伝えるために「可動体本体周囲のガラス板の汚れを拭き取ってください。」という音声は本体枠 3 に設けたスピーカ 8 2 1 及び扉枠 5 に設けたスピーカ 1 3 0 , 2 2 2 , 2 6 2 から流れるようになっている。」の部分が「前記遊技機は、前記演出操作部が操作されると、前記汚れ検出手段からの検出信号に基づいて前記透明部材に汚れがあるときにはその旨を前記報知手段により報知すること」に相当する。

10

【 0 0 1 2 】

(解決手段 2)

遊技演出装置と、島に設置される外枠と、該外枠に開閉自在に軸支されるとともに遊技盤を装着することができる本体枠と、該本体枠に開閉自在に軸支されるとともに前記遊技盤の遊技領域を視認することができる透明部材で閉鎖される遊技窓と該遊技窓の下方に配置されて遊技の結果によって払い出される遊技球を貯留する貯留皿と該貯留皿に配置される演出操作部とを有する扉枠と、を備える遊技機であって、前記遊技盤は、少なくとも、前記遊技機の対面に着座する遊技者の位置を検出することができる非接触光学検出手段を有する可動体と、該可動体を制御するとともに前記遊技演出装置を制御して演出を進行する演出制御手段と、を備え、前記演出制御手段は、メンテナンス者が前記遊技機のメンテナンスを行う場合において、メンテナンス者により前記演出操作部が操作されると、その操作に連動して前記可動体を可動開始するとともに、当該可動体の可動位置における前記非接触光学検出手段から発した光が反射物に反射せずに反射光が当該非接触光学検出手段で受けられないときには当該可動体の可動を継続する一方、当該可動体の可動位置における前記非接触光学検出手段から発した光が反射物に反射して反射光が当該非接触光学検出手段で受けられたときには当該可動体の可動を強制的に停止して当該可動体の可動位置と対応する前記透明部材の位置に汚れがある旨を前記遊技演出装置により報知することを特徴とする遊技機。

20

30

【 0 0 1 3 】

この遊技機では、遊技演出装置、外枠、本体枠、扉枠を備えている。遊技演出装置は、ランプ、スピーカ、及び表示装置等を用いて遊技演出を行うものである。外枠は、島（島設備）に設置されるものである。本体枠は、外枠に開閉自在に軸支されるとともに遊技盤を装着することができるものである。扉枠は、本体枠に開閉自在に軸支されるとともに遊技盤の遊技領域を視認することができる透明部材で閉鎖される遊技窓と、この遊技窓の下方に配置されて遊技の結果によって払い出される遊技球を貯留する貯留皿と、この貯留皿に配置される演出操作部と、を有するものである。

40

【 0 0 1 4 】

遊技盤は、少なくとも、可動体、演出制御手段を備えている。可動体は、遊技機の対面に着座する遊技者の位置を検出することができる非接触光学検出手段を有するものである。演出制御手段は、可動体を制御するとともに遊技演出装置を制御して演出を進行するものである。

【 0 0 1 5 】

演出制御手段は、メンテナンス者が遊技機のメンテナンスを行う場合において、メンテナンス者により演出操作部が操作されると、その操作に連動して可動体を可動開始するとともに、可動体の可動位置における非接触光学検出手段から発した光が反射物に反射せず

50

に反射光が非接触光学検出手段で受けられないときには可動体の可動を継続する一方、可動体の可動位置における非接触光学検出手段から発した光が反射物に反射して反射光が非接触光学検出手段で受けられたときには可動体の可動を強制的に停止して可動体の可動位置と対応する透明部材の位置に汚れがある旨を遊技演出装置により報知することができるようになっている。遊技機のメンテナンスは、ホールの開店前や閉店後のほかに、ホールの開店中において遊技機が客待ち状態であるときに実行するデモンストレーション中に行うこともできる。

【 0 0 1 6 】

このように、メンテナンス者により演出操作部が操作されると、その操作に連動して可動体を可動開始して可動体の可動位置における非接触光学検出手段から発した光が反射物に反射して反射光が非接触光学検出手段で受けられたときには可動体の可動を強制的に停止して可動体の可動位置と対応する透明部材の位置に汚れがある旨を遊技演出装置により報知することができるようになっているため、メンテナンス者は、ホールの開店前や閉店後のほかに、ホールの開店中において遊技機が客待ち状態であるときに実行するデモンストレーション中に透明部材の汚れを拭き取ることができるようになっている。これにより、透明部材に手のあとが残らないようになっているため、手のあとを不衛生に感じて魅力的な遊技機であっても、その遊技機をあきらめて他の遊技機に移動したりすることがなくなるし、不衛生に感じる遊技機を我慢して遊技を行ったりすることもなくなる。したがって、透明部材の汚れによる不快感を遊技者に与えることがない。また、可動体の可動位置と対応する透明部材の位置に汚れがある旨を遊技演出装置により報知することができるようになっているため、メンテナンス者は、透明部材が汚れているか否かを容易に確認することもできる。

【 0 0 1 7 】

本実施形態では、例えば、図 9 5 の液晶表示装置 1 9 0 0、図 9 5 の回転演出ランプ S A L、本体枠 3 に設けた図 7 8 のスピーカ 8 2 1、扉枠 5 に設けた図 2 1 のスピーカ 1 3 0、扉枠 5 に設けた図 2 9 のスピーカ 2 2 2、及び扉枠 5 に設けた図 3 2 のスピーカ 2 6 2 等が遊技演出装置に相当し、図 1 の外枠 2 が外枠に相当し、図 9 5 の遊技盤 4 が遊技盤に相当し、図 1 の本体枠 3 が本体枠に相当し、図 9 5 の遊技領域 1 1 0 0 が遊技領域に相当し、図 2 2 のガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 が透明部材に相当し、図 2 2 の遊技窓 1 0 1 が遊技窓に相当し、図 2 2 の上皿 3 0 1 が貯留皿に相当し、図 2 2 の操作ユニット 4 0 0 が演出操作部に相当し、図 2 2 の扉枠 5 が扉枠に相当し、図 1 のパチンコ遊技機 1 が遊技機に相当し、図 9 5 の測距センサ S A が非接触光学検出手段に相当し、図 9 5 の可動体 C A R 0 が可動体に相当し、図 1 0 0 の周辺制御基板 4 1 4 0 が演出制御手段に相当し、「ダイヤル操作部 4 0 1 を左回転操作して可動体 C A R 0 がエンブレム 2 3 0 0 a の後側から楕円開口部の円周に沿って走行開始して、可動体 C A R 0 に備える測距センサ基板 D M A に実装された測距センサ S A の検出領域 R G N A 内においてガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 に付着したタバコのヤニ、ホコリや手のあと等の汚れがあると、その汚れを測距センサ S A が検出することとなる。その汚れを測距センサ S A が検出すると、図 1 6 4 に示すように、可動体 C A R 0 の走行が停止された状態となり、可動体 C A R 0 のヘッドライト H L 0 が点灯から点滅に切り替わるとともに、回転演出ランプ S A L が「青色の発光態様」から「赤色の発光態様」に切り替わって回転点灯するようになっている。液晶表示装置 1 9 0 0 の中央には、「汚れチェック中です。」というメッセージから「可動体本体周囲のガラス板に汚れがあります。汚れを拭き取ってください。」というメッセージ M G 1 に切り替わるとともに、測距センサ S A の円形状の検査領域 R G N A の直径より約 1 割程度直径が大きい円形状の汚れ拭き取り領域 C L R が可動体 C A R 0 が停止する位置における測距センサ S A を中心として表示されるようになっている。そして、可動体 C A R 0 の本体周囲の汚れ拭き取り領域 C L R 内と対応するガラス板 5 9 4 の汚れを拭き取る旨を伝えるために「可動体本体周囲のガラス板の汚れを拭き取ってください。」という音声本体枠 3 に設けたスピーカ 8 2 1 及び扉枠 5 に設けたスピーカ 1 3 0、2 2 2、2 6 2 から流れるようになっている。」の部分が「前記演出制御手段は、メンテナン

10

20

30

40

50

ス者が前記遊技機のメンテナンスを行う場合において、メンテナンス者により前記演出操作部が操作されると、その操作に連動して前記可動体を可動開始するとともに、当該可動体の可動位置における前記非接触光学検出手段から発した光が反射物に反射せずに反射光が当該非接触光学検出手段で受けられないときには当該可動体の可動を継続する一方、当該可動体の可動位置における前記非接触光学検出手段から発した光が反射物に反射して反射光が当該非接触光学検出手段で受けられたときには当該可動体の可動を強制的に停止して当該可動体の可動位置と対応する前記透明部材の位置に汚れがある旨を前記遊技演出装置により報知すること」に相当する。

【発明の効果】

【0018】

10

本発明の遊技機においては、透明部材の汚れによる不快感を遊技者に与えない。

【図面の簡単な説明】

【0019】

【図1】実施形態に係るパチンコ遊技機の外枠に対して本体枠を開放し、本体枠に対して扉枠を開放した状態を示す斜視図である。

【図2】パチンコ遊技機の正面図である。

【図3】パチンコ遊技機の右側面図である。

【図4】パチンコ遊技機の平面図である。

【図5】パチンコ遊技機の背面図である。

【図6】パチンコ遊技機を構成する外枠、本体枠、遊技盤、扉枠の後方から見た分解斜視図である。

20

【図7】パチンコ遊技機を構成する外枠、本体枠、遊技盤、扉枠の前方から見た分解斜視図である。

【図8】外枠の正面斜視図である。

【図9】外枠の正面から見た分解斜視図である。

【図10】外枠の正面図である。

【図11】外枠の背面斜視図である。

【図12】外枠の右側面図である。

【図13】本体枠の上軸支金具と外枠の上支持金具との脱着構造を説明するための斜視図である。

30

【図14】(A)は外枠の上支持金具の裏面に設けられるロック部材の取付状態を示す分解斜視図であり、(B)は(A)の図を下方から見た斜視図である。

【図15】軸支ピンとロック部材との関係を説明するための上支持金具部分の裏面図である。

【図16】ロック部材の作用を説明するための上支持金具部分の裏面図である。

【図17】扉枠の正面図である。

【図18】扉枠の背面図である。

【図19】扉枠を右前方から見た斜視図である。

【図20】扉枠を左前方から見た斜視図である。

【図21】扉枠の右後方から見た斜視図である。

40

【図22】扉枠を正面から見た分解斜視図である。

【図23】扉枠を背面から見た分解斜視図である。

【図24】(A)は扉枠における扉枠ベースユニットの正面斜視図であり、(B)は扉枠における扉枠ベースユニットの背面斜視図である。

【図25】扉枠ベースユニットを分解して前から見た分解斜視図である。

【図26】扉枠ベースユニットを分解して後ろから見た分解斜視図である。

【図27】(A)は扉枠における右サイド装飾ユニットの正面斜視図であり、(B)は扉枠における右サイド装飾ユニットの背面斜視図である。

【図28】右サイド装飾ユニットを分解して前から見た分解斜視図である。

【図29】右サイド装飾ユニットを分解して後から見た分解斜視図である。

50

【図 3 0】(A) は扉枠における左サイド装飾ユニットの正面斜視図であり、(B) は扉枠における左サイド装飾ユニットの背面斜視図である。

【図 3 1】左サイド装飾ユニットを分解して前から見た分解斜視図である。

【図 3 2】左サイド装飾ユニットを分解して後から見た分解斜視図である。

【図 3 3】扉枠における上部装飾ユニットの正面斜視図である。

【図 3 4】扉枠における上部装飾ユニットの背面斜視図である。

【図 3 5】上部装飾ユニットを分解して前から見た分解斜視図である。

【図 3 6】上部装飾ユニットを分解して後から見た分解斜視図である。

【図 3 7】扉枠における皿ユニットの正面斜視図である。

【図 3 8】扉枠における皿ユニットの背面斜視図である。

10

【図 3 9】皿ユニットを分解して前から見た分解斜視図である。

【図 4 0】皿ユニットを分解して後から見た分解斜視図である。

【図 4 1】扉枠における操作ユニットの正面斜視図である。

【図 4 2】扉枠における操作ユニットの背面斜視図である。

【図 4 3】操作ユニットを分解して右前上方から見た分解斜視図である。

【図 4 4】操作ユニットを分解して右前下方から見た分解斜視図である。

【図 4 5】操作ユニットの断面図である。

【図 4 6】操作ユニットにおける押圧操作部押した状態で示す断面図である。

【図 4 7】扉枠におけるハンドル装置を分解して後から見た分解斜視図である。

【図 4 8】扉枠におけるファールカバーユニットを分解して前から見た分解斜視図である

20

。

【図 4 9】扉枠におけるファールカバーユニットを分解して後から見た分解斜視図である

。

【図 5 0】ファールカバーユニットの前カバーを外した状態で示す正面図である。

【図 5 1】(A) は扉枠における球送りユニットの正面斜視図であり、(B) は扉枠における球送りユニットの背面斜視図である。

【図 5 2】(A) は球送りユニットを分解して前から見た分解斜視図であり、(B) は球送りユニットの後ケースを外して後から見た分解斜視図である。

【図 5 3】扉枠における発光装飾用の L E D の配置を示す正面図である。

【図 5 4】扉枠における発光装飾用の L E D の系統を示す正面図である。

30

【図 5 5】本体枠の正面図である。

【図 5 6】本体枠の背面図である。

【図 5 7】本体枠の正面斜視図である。

【図 5 8】本体枠の背面斜視図である。

【図 5 9】本体枠を分解して前から見た分解斜視図である。

【図 6 0】本体枠を分解して後から見た斜視図である。

【図 6 1】本体枠における本体枠ベースの正面斜視図である。

【図 6 2】本体枠における本体枠ベースの背面斜視図である。

【図 6 3】本体枠における打球発射装置の正面斜視図である。

【図 6 4】本体枠における打球発射装置の背面斜視図である。

40

【図 6 5】本体枠における賞球ユニットの正面斜視図である。

【図 6 6】本体枠における賞球ユニットの背面斜視図である。

【図 6 7】賞球ユニットを分解して前から見た分解斜視図である。

【図 6 8】賞球ユニットを分解して後から見た分解斜視図である。

【図 6 9】賞球ユニットにおける賞球タンクとタンクレールユニットとの関係を分解して後方から示す分解斜視図である。

【図 7 0】賞球ユニットにおける賞球装置を分解して後から見た分解斜視図である。

【図 7 1】賞球装置における払出通路と払出モータと払出回転体との関係を示す背面図である。

【図 7 2】賞球ユニットにおける球の流通通路を示す断面図である。

50

- 【図 7 3】本体枠における球出口開閉ユニットの正面斜視図である。
- 【図 7 4】本体枠における球出口開閉ユニットの背面斜視図である。
- 【図 7 5】本体枠における球出口開閉ユニットと扉枠におけるファールカバーユニットとの関係を示す説明図である。
- 【図 7 6】本体枠における基板ユニットの正面斜視図である。
- 【図 7 7】本体枠における基板ユニットの背面斜視図である。
- 【図 7 8】基板ユニットを分解して前から見た分解斜視図である。
- 【図 7 9】基板ユニットを分解して後から見た分解斜視図である。
- 【図 8 0】(A) は発射電源基板ボックスの正面図であり、(B) は(A) に示す A - A 線の断面図である。
- 【図 8 1】(A) は本体枠における裏カバーの正面斜視図であり、(B) は本体枠における裏カバーの背面斜視図である。
- 【図 8 2】(A) は本体枠における錠装置の左側面図であり、(B) は本体枠における錠装置を前から見た斜視図である。
- 【図 8 3】(A) は錠装置の背面斜視図であり、(B) は錠装置のコ字状基体の内部に摺動自在に設けられるガラス扉用摺動杆と本体枠用摺動杆を示す背面斜視図であり、(C) は(B) の正面斜視図である。
- 【図 8 4】錠装置を分解して後から見た分解斜視図である。
- 【図 8 5】錠装置におけるガラス扉用摺動杆と本体枠用摺動杆の動作を示す説明図である。
- 【図 8 6】錠装置における不正防止部材の動作を示す説明図である。
- 【図 8 7】パチンコ遊技機の扉枠を外した状態で本体枠に取付けられた遊技盤を示す正面図である。
- 【図 8 8】遊技盤の正面図である。
- 【図 8 9】遊技盤を分解して前から見た分解斜視図である。
- 【図 9 0】遊技盤を分解して後から見た分解斜視図である。
- 【図 9 1】パチンコ遊技機に取付けた状態で遊技盤における機能表示ユニットを拡大して示す正面図である。
- 【図 9 2】図 8 9 等の例とは異なる実施形態の遊技パネルを用いた遊技盤を分解して前から見た分解斜視図である。
- 【図 9 3】図 9 2 を後から見た遊技盤の分解斜視図である。
- 【図 9 4】図 9 2 の遊技盤における遊技パネルを縦方向に切断した断面図である。
- 【図 9 5】遊技盤の詳細な正面図である。
- 【図 9 6】図 9 5 の遊技盤を分解して前から見た分解斜視図である。
- 【図 9 7】主制御基板、払出制御基板及び周辺制御基板のブロック図である。
- 【図 9 8】図 9 7 のつづきを示すブロック図である。
- 【図 9 9】主基板を構成する払出制御基板と C R ユニット及び度数表示板との電気的な接続を中継する遊技球等貸出装置接続端子板に入出力される各種検出信号の概略図である。
- 【図 1 0 0】図 9 7 のつづきを示すブロック図である。
- 【図 1 0 1】周辺制御 M P U の概略を示すブロック図である。
- 【図 1 0 2】パチンコ遊技機の電源システムを示すブロック図である。
- 【図 1 0 3】図 1 0 2 のつづきを示すブロック図である。
- 【図 1 0 4】主制御基板の回路を示す回路図である。
- 【図 1 0 5】主制御基板と周辺制御基板との基板間の通信用インターフェース回路を示す回路図である。
- 【図 1 0 6】停電監視回路を示す回路図である。
- 【図 1 0 7】払出制御部の回路等を示す回路図である。
- 【図 1 0 8】払出制御入力回路を示す回路図である。
- 【図 1 0 9】C R ユニット入出力回路を示す回路図である。
- 【図 1 1 0】発射制御入力回路を示す回路図である。

10

20

30

40

50

【図 1 1 1】主制御基板との各種入出力信号、及び外部端子板への各種出力信号を示す入出力図である。

【図 1 1 2】発射ソレノイドの駆動回路を示すブロック図である。

【図 1 1 3】シャントレギュレータ回路、増幅回路、及びオペアンプ回路群を示す回路図である。

【図 1 1 4】DC / DC コンバータの特性を示す図である。

【図 1 1 5】図 1 1 2 の発射ソレノイドの駆動回路における所定点のタイミングチャートである。

【図 1 1 6】ランプ駆動基板に備えるワンショットマルチバイブレータ回路及び測距センサ電源 ON / OFF 回路を示す回路図である。

10

【図 1 1 7】測距センサからの原波形 (a)、及びその伸張波形 (b)を示す波形図である。

【図 1 1 8】測距センサの概略構成図である。

【図 1 1 9】測距センサからの出力周期を示すタイミングチャートである。

【図 1 2 0】各測距センサの検出領域を示す図である。

【図 1 2 1】主制御基板から払出制御基板へ送信される各種コマンドの一例を示すテーブルである。

【図 1 2 2】主制御基板から周辺制御基板へ送信される各種コマンドの一例を示すテーブルである。

【図 1 2 3】図 1 2 2 の主制御基板から周辺制御基板へ送信される各種コマンドのつづきを示すテーブルである。

20

【図 1 2 4】主制御基板が受信する払出制御基板からの各種コマンドの一例を示すテーブルである。

【図 1 2 5】主制御側電源投入時処理の一例を示すフローチャートである。

【図 1 2 6】図 1 2 5 の主制御側電源投入時処理のつづきを示すフローチャートである。

【図 1 2 7】主制御側タイマ割り込み処理の一例を示すフローチャートである。

【図 1 2 8】払出制御部電源投入時処理の一例を示すフローチャートである。

【図 1 2 9】図 1 2 8 の払出制御部電源投入時処理のつづきを示すフローチャートである。

【図 1 3 0】図 1 2 9 に続いて払出制御部電源投入時処理のつづきを示すフローチャートである。

30

【図 1 3 1】払出制御部タイマ割り込み処理の一例を示すフローチャートである。

【図 1 3 2】球抜きスイッチ操作判定処理の一例を示すフローチャートである。

【図 1 3 3】回転角スイッチ履歴作成処理の一例を示すフローチャートである。

【図 1 3 4】スプロケット定位置判定スキップ処理の一例を示すフローチャートである。

【図 1 3 5】球がみ判定処理の一例を示すフローチャートである。

【図 1 3 6】賞球用賞球ストック数加算処理の一例を示すフローチャートである。

【図 1 3 7】貸球用賞球ストック数加算処理の一例を示すフローチャートである。

【図 1 3 8】ストック監視処理の一例を示すフローチャートである。

【図 1 3 9】払出球抜き判定設定処理の一例を示すフローチャートである。

40

【図 1 4 0】払出設定処理の一例を示すフローチャートである。

【図 1 4 1】球抜き設定処理の一例を示すフローチャートである。

【図 1 4 2】球がみ動作設定処理の一例を示すフローチャートである。

【図 1 4 3】リトライ動作監視処理の一例を示すフローチャートである。

【図 1 4 4】不整合カウンタリセット判定処理の一例を示すフローチャートである。

【図 1 4 5】エラー解除スイッチ操作判定処理の一例を示すフローチャートである。

【図 1 4 6】球貸しによる払出動作時の信号処理 (ア)、CR ユニットからの入力信号確認処理 (イ)を示すタイミングチャートである。

【図 1 4 7】周辺制御部電源投入時処理の一例を示すフローチャートである。

【図 1 4 8】周辺制御部 V ブランク割り込み処理の一例を示すフローチャートである。

50

【図 1 4 9】周辺制御部 1 m s タイマ割り込み処理の一例を示すフローチャートである。

【図 1 5 0】測距センサへの電源供給シーケンスの一例を示すタイミングチャートである。

【図 1 5 1】周辺制御部コマンド受信割り込み処理の一例を示すフローチャートである。

【図 1 5 2】周辺制御部停電予告信号割り込み処理の一例を示すフローチャートである。

【図 1 5 3】回転検出スイッチ履歴作成処理の一例を示すフローチャートである。

【図 1 5 4】回転操作ユニットにおけるダイヤル操作部の時計方向の回転に伴う従動ギアの回転検出片と一对の回転検出スイッチとの位置関係を示す説明図である。

【図 1 5 5】回転操作ユニットにおけるダイヤル操作部の反時計方向の回転に伴う従動ギアの回転検出片と一对の回転検出スイッチとの位置関係を示す説明図である。

10

【図 1 5 6】(A) は回転操作ユニットにおけるダイヤル操作部の時計方向の回転に伴う一对の回転検出スイッチの ON / OFF を示す一覧表図であり、(B) はダイヤル操作部の反時計方向の回転に伴う一对の回転検出スイッチの ON / OFF を示す一覧表図である。

【図 1 5 7】初期値更新型のカウンタの動きを示す説明図(最大値側に寄った範囲)である。

【図 1 5 8】初期値更新型のカウンタの動きを示す説明図(最小値側に寄った範囲)である。

【図 1 5 9】測距センサを用いた動作誘い演出の一例を示す図である。

【図 1 6 0】図 1 5 9 の測距センサを用いた動作誘い演出のつづきを示す図である。

20

【図 1 6 1】図 1 6 0 の測距センサを用いた動作誘い演出のつづきを示す図である。

【図 1 6 2】他の動作誘い演出の一例を示す図である。

【図 1 6 3】汚れチェックの実行画面の一例を示す図である。

【図 1 6 4】ガラス板の汚れ拭き取り領域の一例を示す図である。

【発明を実施するための形態】

【0020】

[1 . パチンコ遊技機の全体構造]

以下、図面を参照して本発明の好適な実施形態について、図面を参照して説明する。まず、図 1 乃至図 7 を参照して実施形態に係るパチンコ遊技機の全体について説明する。図 1 は、実施形態に係るパチンコ遊技機の外枠に対して本体枠を開放し、本体枠に対して扉枠を開放した状態を示す斜視図である。図 2 は、パチンコ遊技機の正面図であり、図 3 は、パチンコ遊技機の右側面図である。また、図 4 は、パチンコ遊技機の平面図であり、図 5 は、パチンコ遊技機の背面図である。更に、図 6 は、パチンコ遊技機を構成する外枠、本体枠、遊技盤、扉枠の後方から見た分解斜視図であり、図 7 は、パチンコ遊技機を構成する外枠、本体枠、遊技盤、扉枠の前方から見た分解斜視図である。

30

【0021】

図 1 乃至図 7 において、本実施形態に係るパチンコ遊技機 1 は、遊技ホールの島設備(図示しない)に設置される外枠 2 と、外枠 2 に開閉自在に軸支され前側が開放された箱状の本体枠 3 と、本体枠 3 に前側から装着固定され遊技媒体としての遊技球が打ち込まれる遊技領域 1 1 0 0 を有した遊技盤 4 と、本体枠 3 及び遊技盤 4 の前面を遊技者側から閉鎖するように本体枠 3 に対して開閉自在に軸支された扉枠 5 とを備えている。このパチンコ遊技機 1 の扉枠 5 には、遊技盤 4 の遊技領域 1 1 0 0 が遊技者側から視認可能となるように形成された遊技窓 1 0 1 と、遊技窓 1 0 1 の下方に配置され遊技球を貯留する皿状の上皿 3 0 1 及び下皿 3 0 2 と、上皿 3 0 1 に貯留された遊技球を遊技盤 4 の遊技領域 1 1 0 0 内へ打ち込むために遊技者が操作するハンドル装置 5 0 0 と、を備えている。

40

【0022】

パチンコ遊技機 1 は、図示するように、正面視において、外枠 2、本体枠 3、及び扉枠 5 がそれぞれ上下方向へ延びた縦長の矩形状に形成されており、それぞれの左右方向の横幅が略同じ寸法とされていると共に、上下方向の縦幅の寸法が、外枠 2 に対して本体枠 3 及び扉枠 5 の寸法が若干短く形成されている。そして、本体枠 3 及び扉枠 5 よりも下側の

50

位置において、外枠 2 の前面に装飾カバー 2 3 が取付けられており、扉枠 5 及び装飾カバー 2 3 によって外枠 2 の前面が完全に閉鎖されるようになっている。また、外枠 2、本体枠 3、及び扉枠 5 は、上端が略揃うようにそれぞれが配置されると共に、外枠 2 の左端側の位置で本体枠 3 及び扉枠 5 が回転可能に軸支されており、外枠 2 に対して本体枠 3 及び扉枠 5 の右端が前側へ移動することで開状態となるようになっている。

【0023】

このパチンコ遊技機 1 は、正面視において、略円形状の遊技窓 1 0 1 を介して遊技球が打ち込まれる遊技領域 1 1 0 0 が望むようになっており、その遊技窓 1 0 1 の下側に前方へ突出するように二つの上皿 3 0 1 及び下皿 3 0 2 が上下に配置されている。また、扉枠 5 の前面右下隅部には、遊技者が操作するためのハンドル装置 5 0 0 が配置されており、上皿 3 0 1 内に遊技球が貯留されている状態で遊技者がハンドル装置 5 0 0 を回転操作すると、その回転角度に応じた打球強さで上皿 3 0 1 内の遊技球が遊技盤 4 の遊技領域 1 1 0 0 内へ打ち込まれて、遊技をすることができるようになっている。

【0024】

なお、詳細は後述するが、扉枠 5 の遊技窓 1 0 1 は、透明なガラスユニット 5 9 0 によって閉鎖されており、遊技者から遊技領域 1 1 0 0 内を視認することができるものの、遊技者が遊技領域 1 1 0 0 内へ手等を挿入して遊技領域 1 1 0 0 内の遊技球や障害釘、各種入賞口や役物等に触ることができないようになっている。また、本体枠 3 の後側には、各種の制御基板が備えられていると共に、遊技盤 4 の後方を覆うように閉鎖するかバー 1 2 5 0 備えられている。

【0025】

[2 . 外枠]

外枠 2 について、主として図 8 乃至図 1 6 を参照して説明する。図 8 は外枠の正面斜視図であり、図 9 は外枠の正面から見た分解斜視図であり、図 1 0 は外枠の正面図である。また、図 1 1 は外枠の背面斜視図であり、図 1 2 は外枠の右側面図である。更に、図 1 3 は、本体枠の上軸支金具と外枠の上支持金具との脱着構造を説明するための斜視図である。また、図 1 4 (A) は外枠の上支持金具の裏面に設けられるロック部材の取付状態を示す分解斜視図であり、(B) は (A) の図を下方から見た斜視図である。図 1 5 は、軸支ピンとロック部材との関係を説明するための上支持金具部分の裏面図である。更に、図 1 6 は、ロック部材の作用を説明するための上支持金具部分の裏面図である。

【0026】

図 8 及び図 9 に示すように、本実施形態のパチンコ遊技機 1 における外枠 2 は、横方向へ延びる上下の上枠板 1 0 及び下枠板 1 1 と、縦（上下）方向へ延びる左右の側枠板 1 2、1 3 と、それぞれの枠板 1 0、1 1、1 2、1 3 の端部を連結する四つの連結部材 1 4 と、を備えており、連結部材 1 4 で各枠板 1 0、1 1、1 2、1 3 同士を連結することで縦長の矩形状（方形状）に組立てられている。外枠 2 における上枠板 1 0 及び下枠板 1 1 は、所定厚さの無垢材（例えば、木材、合板、等）により形成されており、左右両端の前後方向の略中央に、上下に貫通し左右方向中央側へ窪んだ係合切欠部 1 5 が備えられている。なお、上枠板 1 0 における左側端部の上面及び前面には、その他の一般面よりも窪んだ取付段部 1 0 a が形成されており、この取付段部 1 0 a に後述する上支持金具 2 0 が取付けられるようになっている。

【0027】

一方、側枠板 1 2、1 3 は、一定断面形状の軽量金属型材（例えば、アルミ合金）とされており、外側側面は略平坦面とされていると共に、内側側面は後端部に内側へ突出し上下方向（押出方向）に貫通する空洞を有した突出部 1 6 を備えており、強度剛性が高められている。なお、側枠板 1 2、1 3 の外側側面及び内側側面には、上下方向へ延びた複数の溝が形成されており、パチンコ遊技機 1 を遊技ホールのパチンコ島設備に設置する際に、作業者の指掛りとなってパチンコ遊技機 1 を保持し易くすることができるようになっており、外観の意匠性を高められるようになっている。なお、便宜上、側枠板 1 2、1 3 の側面に形成された複数の溝を省略して示した図面もある。

【 0 0 2 8 】

外枠 2 における連結部材 1 4 は、所定厚さの金属板をプレス成型等によって屈曲塑性変形させることで形成されたものであり、上枠板 1 0 又は下枠板 1 1 に固定され左右方向へ延びた板状の水平片 1 7 と、水平片 1 7 の外側端部から上下方向の一方側へ延び側枠板 1 2 , 1 3 に固定される板状の垂直片 1 8 と、垂直片 1 8 とは反対方向へ延び上枠板 1 0 又は下枠板 1 1 の係合切欠部 1 5 内に挿入係合可能な板状の係合片 1 9 と、を有している。なお、本実施形態では、上枠板 1 0 と左側の側枠板 1 2 とを連結する連結部材 1 4 と、上枠板 1 0 と右側の側枠板 1 3 とを連結する連結部材 1 4 とは、それぞれ左右非対称の形状に形成されていると共に、垂直片 1 8 が前後に分かれて形成されている。一方、下枠板 1 1 と左側の側枠板 1 2 とを連結する連結部材 1 4 と、下枠板 1 1 と右側の側枠板 1 3 とを連結する連結部材 1 4 とは、それぞれ左右対称の形状に形成されている。

10

【 0 0 2 9 】

この連結部材 1 4 は、水平片 1 7 の上面及び下面が上枠板 1 0 及び下枠板 1 1 の下面及び上面と当接すると共に、係合片 1 9 が上枠板 1 0 及び下枠板 1 1 の係合切欠部 1 5 内に挿入係合された状態で、水平片 1 7 及び係合片 1 9 を貫通して所定のビスが上枠板 1 0 及び下枠板 1 1 にねじ込まれることで、上枠板 1 0 及び下枠板 1 1 に固定されるようになっている。また、上枠板 1 0 に固定された連結部材 1 4 は、その垂直片 1 8 が側枠板 1 2 , 1 3 の上端内側側面に当接した状態で、側枠板 1 2 , 1 3 を貫通して所定のビスが垂直片 1 8 へねじ込まれることで、上枠板 1 0 と側枠板 1 2 , 1 3 とを連結することができるようになっている。なお、上枠板 1 0 に固定された連結部材 1 4 における後側の垂直片 1 8 は、側枠板 1 2 , 1 3 の突出部 1 6 内に挿入された状態で、側枠板 1 2 , 1 3 へ固定されるようになっている。更に、下枠板 1 1 に固定された連結部材 1 4 は、その垂直片 1 8 が側枠板 1 2 , 1 3 の下端内側側面に当接した状態で、側枠板 1 2 , 1 3 を貫通して所定のビスが垂直片 1 8 へねじ込まれることで、下枠板 1 1 と側枠板 1 2 , 1 3 とを連結することができるようになっており、四つの連結部材 1 4 により、上枠板 1 0 、下枠板 1 1 、及び側枠板 1 2 , 1 3 を枠状に組立てることができるようになっている。

20

【 0 0 3 0 】

外枠 2 は、上枠板 1 0 の左端上面に固定される上支持金具 2 0 と、上支持金具 2 0 と対向するように配置され左側の側枠板 1 2 における下部内側の所定位置に固定される下支持金具 2 1 と、下支持金具 2 1 の下面を支持するように配置され左右の側枠板 1 2 , 1 3 を連結するように固定される補強金具 2 2 と、補強金具 2 2 の前面に固定される装飾カバー 2 3 と、を備えている。この上支持金具 2 0 及び下支持金具 2 1 は、本体枠 3 及び扉枠 5 を開閉可能に軸支するためのものである。

30

【 0 0 3 1 】

まず、上支持金具 2 0 は、上枠板 1 0 に固定される板状の固定片 2 0 a と、固定片 2 0 a の前端から上枠板 1 0 の前端よりも前方へ突出する支持突出片 2 0 b と、支持突出片 2 0 b における前端付近の右側端から先端中央部へ向かって屈曲するように切欠かれて形成された支持鉤穴 2 0 c と、固定片 2 0 a 及び支持突出片 2 0 b の左端から下方へ垂下し左側の側枠板 1 2 における外側側面と当接する板状の垂下固定片 2 0 d (図 1 4 (A) を参照) と、垂下固定片 2 0 d と連続し支持突出片 2 0 b の外側縁に沿って垂下する垂下壁 2 0 e (図 1 4 を参照) と、垂下壁 2 0 e と連続し支持鉤穴 2 0 c の入口端部で内側へ向って傾斜した停止垂下部 2 0 f (図 1 5 を参照) と、を備えている。この上支持金具 2 0 における支持鉤穴 2 0 c には、後述する本体枠 3 における上軸支金具 6 3 0 の軸支ピン 6 3 3 (図 5 7 を参照) が着脱自在に係合されるようになっている。また、上支持金具 2 0 は、固定片 2 0 a と垂下固定片 2 0 d とによって、上枠板 1 0 と左側の側枠板 1 2 とを連結することができるようになっている。

40

【 0 0 3 2 】

この上支持金具 2 0 は、支持突出片 2 0 b の外側縁から垂下する垂下壁 2 0 e によって、支持突出片 2 0 b の強度が高められていると共に、詳細は後述するが、正面から見た時に支持突出片 2 0 b の裏面に配置されるロック部材 2 7 が遊技者側から視認できないよう

50

に隠蔽することができ、外観の見栄えを良くすることができるようになっている。また、支持突出片 20b に形成された支持鉤穴 20c は、垂下壁 20e が形成されない反対側（右側）の側方から先端中央部に向かって傾斜状となるようにく字状に屈曲した形状とされていると共に、支持鉤穴 20c の傾斜状穴部の幅寸法は、軸支ピン 633 の直径よりもやや大きな寸法とされている。

【0033】

一方、下支持金具 21 は、補強金具 22 上に載置固定される水平固定片 21a と、水平固定片 21a の左端から上方へ立上がり左側の側枠板 12 の内側側面に固定される垂直固定片 21b と、水平固定片 21a の前端から上枠板 10 及び下枠板 11 よりも前方へ突出する板状の支持突出片 21c と、支持突出片 21c の前端付近から上向きに突設されたピン状の支持突起 21d と、を備えている。この下支持金具 21 における支持突起 21d には、後述する本体枠 3 の本体枠軸支金具 644（図 59 等を参照）に形成された本体枠軸支が挿入されるようになっており、下支持金具 21 の支持突起 21d を、本体枠 3 における本体枠軸支金具 644 の支持穴に挿入した後に、本体枠 3 の上軸支金具 630 の軸支ピン 633 を支持鉤穴 20c に係止することにより簡単に本体枠 3 を開閉自在に軸支することができるようになっている。

【0034】

また、外枠 2 は、図示するように、右側の側枠板 13 の内側に、上下方向に所定距離離反して配置される二つの閉鎖板 24, 25 が取付固定されている。これら閉鎖板 24, 25 は、平面視で略 L 字状に形成されており、下側に配置される閉鎖板 25 には、前後方向に貫通する矩形状の開口 25a を有している（図 9 を参照）。この閉鎖板 24, 25 は、外枠 2 に対して本体枠 3 を閉じる際に、本体枠 3 の開放側辺に沿って取付けられる錠装置 1000 のフック部 1054, 1065（図 82 を参照）と係合するものであり、詳細は後述するが、錠装置 1000 のシリンダ錠 1010 に鍵を差し込んで一方に回転することにより、フック部 1054, 1065 と閉鎖板 24, 25 との係合が外れて本体枠 3 を外枠 2 に対して開放することができるものである。

【0035】

更に、外枠 2 は、補強金具 22 の右端上面に固定される案内板 26 を更に備えている。この案内板 26 は、外枠 2 に対して本体枠 3 を閉止する際に、本体枠 3 をスムーズに案内するためのものであり、交換可能に装着固定されている。

【0036】

また、外枠 2 は、図 14 等に示すように、上支持金具 20 における支持突出片 20b の裏面に支持されたロック部材 27 を更に備えており、リベット 28 によって支持突出片 20b に対して回転可能に軸支されている。このロック部材 27 は、合成樹脂により形成されており、リベット 28 により軸支される位置から前方へ突出するストッパ部 27a と、リベット 28 により軸支される位置から右方向へストッパ部 27a よりも短く突出する操作部 27b と、操作部 27b に対してリベット 28 により軸支される位置とは反対側から突出する弾性片 27c と、ストッパ部 27a の先端に前方側へ膨出するように形成された円弧状の先端面 27d と、を備えている。このロック部材 27 は、図示するように、ストッパ部 27a と操作部 27b とで、略 L 字状に形成されている。また、ロック部材 27 の弾性片 27c は、ストッパ部 27a や操作部 27b よりも狭い幅に形成されていると共に、ストッパ部 27a から左方へ遠ざかるに従って前方へ延びだすように形成されている。

【0037】

このロック部材 27 は、図 14（B）や図 15 に示すように、上支持金具 20 の支持突出片 20b に支持した状態（通常の状態）では、弾性片 27c の先端当接部が垂下壁 20e の内側面と当接しており、ストッパ部 27a が支持鉤穴 20c の傾斜状穴部を閉塞するようになっていると共に、ストッパ部 27a の先端部分が、支持鉤穴 20c の傾斜状穴部の先端空間部分を閉塞した状態とはならず、支持鉤穴 20c の先端空間部分に本体枠 3 の上軸支金具 630 の軸支ピン 633 を挿入可能な空間が形成された状態となっている。

【0038】

上支持金具 2 0 とロック部材 2 7 とを用いた軸支ピン 6 3 3 の支持機構は、軸支ピン 6 3 3 が支持鉤穴 2 0 c の傾斜状穴部の先端空間部分に挿入されてストッパ部 2 7 a の先端側方が入口端部の停止垂下部 2 0 f に対向している状態（この状態ではストッパ部 2 7 a の先端側方と停止垂下部 2 0 f との間に僅かな隙間があり当接した状態となっていない）である通常の軸支状態においては、屈曲して形成される支持鉤穴 2 0 c の傾斜状穴部の先端空間部分に位置する軸支ピン 6 3 3 とストッパ部 2 7 a の先端面 2 7 d とのそれぞれの中心が斜め方向にずれて対向した状態となっている。そして、この通常の軸支状態においては、重量のある本体枠 3 を軸支している軸支ピン 6 3 3 が支持鉤穴 2 0 c の先端部分に当接した状態となっているので、軸支ピン 6 3 3 からストッパ部 2 7 a の先端面 2 7 d への負荷がほとんどかかっていないため、ロック部材 2 7 の弾性片 2 7 c に対し負荷がかかっていない状態となっている。なお、ストッパ部 2 7 a の先端に円弧状の先端面 2 7 d を備えているので、ロック部材 2 7 を回動させるために操作部 2 7 b を回動操作した時に、ロック部材 2 7 がスムーズに回動するようになっている。また、図示では、先端面 2 7 d の円弧中心が、リベット 2 8 の中心（ロック部材 2 7 の回転中心）とされている。

10

20

30

40

50

【0039】

したがって、軸支ピン 6 3 3 が支持鉤穴 2 0 c の傾斜状穴部の傾斜に沿って抜ける方向に作用力 F がかって円弧状の先端面 2 7 d に当接したとき、その作用力 F を、軸支ピン 6 3 3 と円弧状の先端面 2 7 d との当接部分に作用する分力 F 1（先端面 2 7 d の円弧の法線方向）と、軸支ピン 6 3 3 と支持鉤穴 2 0 c の傾斜状穴部の一側内面との当接部分に作用する分力 F 2 と、に分けたときに、分力 F 1 の方向がリベット 2 8 の中心（ロック部材 2 7 の回転中心）を向くため、ロック部材 2 7 のストッパ部 2 7 a の先端部が支持突出片 2 0 b から外れる方向（図示の時計方向）に回転させるモーメントが働かず、軸支ピン 6 3 3 がロック部材 2 7 のストッパ部 2 7 a の先端部と支持鉤穴 2 0 c の傾斜状穴部の一側内面との間に挟持された状態を保持する。このため、通常の軸支状態でもあるいは軸支ピン 6 3 3 の作用力がロック部材 2 7 にかかった状態でも、ロック部材 2 7 の弾性片 2 7 c に常時負荷がかからず、合成樹脂で一体形成される弾性片 2 7 c のクリープによる塑性変形を防止し、長期間に亘って軸支ピン 6 3 3 の支持鉤穴 2 0 c からの脱落を防止することができる。なお、仮に無理な力がかかってロック部材 2 7 のストッパ部 2 7 a の先端部が支持突出片 2 0 b から外れる方向（図示の時計方向）に回転させられても、ストッパ部 2 7 a の先端部の一側方が停止垂下部 2 0 f に当接してそれ以上外れる方向に回転しないので、ロック部材 2 7 が支持突出片 2 0 b の外側にはみ出ないようになっている。

【0040】

なお、ストッパ部 2 7 a の先端面 2 7 d の形状は円弧状でなくても、上記した分力 F 1 の作用により回転モーメントが生じない位置又はロック部材 2 7 をその先端部が支持突出片 2 0 b の外側に向って回転させる回転モーメントが生ずる位置にロック部材 2 7 の回転中心（リベット 2 8 により固定される軸）を位置させることにより、常時ロック部材 2 7 の弾性片 2 7 c に対しても負荷がかかることはないし、ロック部材 2 7 が回転してもストッパ部 2 7 a の先端一側方が停止垂下部 2 0 f に当接するだけであるため、ロック部材 2 7 が支持突出片 2 0 b の外側にはみ出ることもないという点を本出願人は確認している。

【0041】

ロック部材 2 7 の作用について図 1 6 を参照して具体的に説明する。外枠 2 に本体枠 3 を開閉自在に軸支する前提として、本体枠 3 の本体枠軸支金具 6 4 4（図 5 7 を参照）に形成される本体枠軸支穴（図示しない）に下支持金具 2 1 の支持突起 2 1 d が挿通されていることが必要である。そのような前提において、図 1 6（A）に示すように、本体枠 3 の上軸支金具 6 3 0 の軸支ピン 6 3 3 をロック部材 2 7 のストッパ部 2 7 a の側面に当接させて押し込むことにより、図 1 6（B）に示すように、ロック部材 2 7 が弾性片 2 7 c を変形させながら反時計方向に回動させるので、軸支ピン 6 3 3 を支持鉤穴 2 0 c に挿入することができる。そして、軸支ピン 6 3 3 が支持鉤穴 2 0 c の傾斜状穴部の先端空間部分に到達すると、図 1 6（C）に示すように、軸支ピン 6 3 3 とストッパ部 2 7 a の先端側面とが当接しなくなるためロック部材 2 7 が弾性片 2 7 c の弾性力に付勢されて時計方

向に回転し、ロック部材 27 のストッパ部 27a が再度通常の状態に戻って支持鉤穴 20c の入口部分を閉塞すると同時に、ストッパ部 27a の先端部分が軸支ピン 633 と対向して軸支ピン 633 が支持鉤穴 20c から抜け落ちないようにしている。

【0042】

そして、この状態は、図 16 (D) に示すように、本体枠 3 が完全に閉じられた状態でもあるいは本体枠 3 の通常の開閉動作中も保持される。次いで、軸支ピン 633 を支持鉤穴 20c から取外すためには、図 16 (E) に示すように、指を支持突出片 20b の裏面に差し入れてロック部材 27 の操作部 27b を反時計方向に回転することにより、ロック部材 27 が弾性片 27c の弾性力に抗して回転し、ストッパ部 27a の先端部分が支持鉤穴 20c から退避した状態となるため、軸支ピン 633 を支持鉤穴 20c から取り出すことができる。その後、本体枠 3 を持ち上げて、本体枠軸支金具 644 に形成される本体枠軸支穴と下支持金具 21 の支持突起 21d との係合を解除することにより、本体枠 3 を外枠 2 から取外すことができるようになっている。

【0043】

上述したように、外枠 2 は、外枠 2 の外郭を構成する上枠板 10 と下枠板 11 とを従来と同じく木製とすると共に、側枠板 12, 13 を軽量金属（例えば、アルミ合金）の押出型材としているので、パチンコ遊技機 1 を遊技場に列設されるパチンコ島設備に設置する場合に、島の垂直面に対し所定の角度をつけて固定する作業を行う必要があるが、そのような作業は上枠板 10 及び下枠板 11 と島とに釘を打ち付けて行われるため、釘を打ち易くすることができ、既存のパチンコ島設備にパチンコ遊技機 1 を問題なく設置することができるようになっている。また、側枠板 12, 13 を軽量金属（例えば、アルミ合金）の押出型材としているので、従来の木製の外枠と比較して強度を維持しつつ肉厚を薄く形成することが可能となり、側枠板 12, 13 の内側に隣接する本体枠 3 の周壁部 605（図 57 等を参照）の正面から見たときの左右幅を広くすることができ、左右方向の寸法の大きな遊技盤 4 を本体枠 3 に装着することができると同時に、遊技盤 4 の遊技領域 1100 を大きく形成することができるようになっている。

【0044】

また、外枠 2 の外郭を構成する上枠板 10、下枠板 11、及び側枠板 12, 13 を連結部材 14 で連結するようにしており、連結部材 14 が側枠板 12, 13 の内面に密着して止着されると共に連結部材 14 と上枠板 10 及び下枠板 11 が係合した状態で止着されるので、外枠 2 の組付け強度を高くすることができ、頑丈な方形状の枠組みとすることができるようになっている。また、連結部材 14 によって上枠板 10、下枠板 11、及び側枠板 12, 13 を連結した後、上支持金具 20 を所定の位置に取付けたときに、図 10 に示すように、各枠板 10, 11, 12, 13 の外側面（外周面）から外側に突出する部材が存在しないので、パチンコ遊技機 1 を図示しない遊技ホールのパチンコ島設備に設置する際に、隣接する装置（例えば、隣接する球貸機や CR ユニット）と密着して取付けることができるようになっている。

【0045】

[3. 扉枠の全体構成]

次に、上記した本体枠 3 の前面側に開閉自在に設けられる扉枠 5 について、図 17 乃至図 23 を参照して説明する。図 17 は扉枠の正面図であり、図 18 は扉枠の背面図であり、図 19 は扉枠を右前方から見た斜視図である。また、図 20 は扉枠を左前方から見た斜視図であり、図 21 は扉枠の右後方から見た斜視図である。更に、図 22 は扉枠を正面から見た分解斜視図であり、図 23 は扉枠を背面から見た分解斜視図である。

【0046】

本実施形態のパチンコ遊技機 1 における扉枠 5 は、図示するように、外形が縦長の矩形状に形成され内周形状がやや縦長の円形状（楕円形状）とされた遊技窓 101 を有する扉枠ベースユニット 100 と、扉枠ベースユニット 100 の前面で遊技窓 101 の右外周に取付けられる右サイド装飾ユニット 200 と、右サイド装飾ユニット 200 と対向し扉枠ベースユニット 100 の前面で遊技窓 101 の左外周に取付けられる左サイド装飾ユニッ

ト 2 4 0 と、扉枠ベースユニット 1 0 0 の前面で遊技窓 1 0 1 の上部外周に取付けられる上部装飾ユニット 2 8 0 と、右サイド装飾ユニット 2 0 0 及び左サイド装飾ユニット 2 4 0 の下端下側に配置され扉枠ベースユニット 1 0 0 の前面に取付けられる一対のサイドスピーカカバー 2 9 0 と、を備えている。

【 0 0 4 7 】

また、扉枠 5 は、扉枠ベースユニット 1 0 0 の前面で遊技窓 1 0 1 の下部に取付けられる皿ユニット 3 0 0 と、皿ユニット 3 0 0 の上部中央に取付けられる操作ユニット 4 0 0 と、皿ユニット 3 0 0 を貫通して扉枠ベースユニット 1 0 0 の右下隅部に取付けられ遊技球の打込操作をするためのハンドル装置 5 0 0 と、扉枠ベースユニット 1 0 0 を挟んで皿ユニット 3 0 0 の後側に配置され扉枠ベースユニット 1 0 0 の後面に取付けられるファールカバーユニット 5 4 0 と、ファールカバーユニット 5 4 0 の右側で扉枠ベースユニット 1 0 0 の後面に取付けられる球送ユニット 5 8 0 と、扉枠ベースユニット 1 0 0 の後側に遊技窓 1 0 1 を閉鎖するように取付けられるガラスユニット 5 9 0 と、を備えている。

10

【 0 0 4 8 】

[3 - 1 . 扉枠ベースユニット]

続いて、扉枠 5 における扉枠ベースユニット 1 0 0 について、主に図 2 4 乃至図 2 6 を参照して説明する。図 2 4 (A) は扉枠における扉枠ベースユニットの正面斜視図であり、(B) は扉枠における扉枠ベースユニットの背面斜視図である。また、図 2 5 は扉枠ベースユニットを分解して前から見た分解斜視図であり、図 2 6 は扉枠ベースユニットを分解して後ろから見た分解斜視図である。

20

【 0 0 4 9 】

扉枠ベースユニット 1 0 0 は、図示するように、外形が縦長の矩形状に形成されると共に、前後方向に貫通し内周が縦長の略楕円形状に形成された遊技窓 1 0 1 を有する扉枠ベース本体 1 1 0 と、扉枠ベース本体 1 1 0 の前面で遊技窓 1 0 1 の上部中央に取付けられ上部装飾ユニットを固定するための上部ブラケット 1 2 0 と、扉枠ベース本体 1 1 0 の前面で遊技窓 1 0 1 の下端左右両外側に取付けられる一対のサイドスピーカ 1 3 0 と、扉枠ベース本体 1 1 0 の前面で正面視右下隅部に取付けられハンドル装置 5 0 0 を支持するためのハンドルブラケット 1 4 0 と、を備えている。

【 0 0 5 0 】

また、扉枠ベースユニット 1 0 0 は、扉枠ベース本体 1 1 0 の後側に固定される金属製で枠状の補強ユニット 1 5 0 と、扉枠ベース本体 1 1 0 の後面で遊技窓 1 0 1 の下部を被覆するように取付けられる防犯カバー 1 8 0 と、扉枠ベース本体 1 1 0 の後面で遊技窓 1 0 1 の外周の所定位置に回動可能に取付けられるガラスユニット係止部材 1 9 0 と、背面視で左右方向の中央より左側（開放側）に配置され遊技窓 1 0 1 の下端に沿って扉枠ベース本体 1 1 0 の後面に取付けられる発射カバー 1 9 1 と、発射カバー 1 9 1 の下側で扉枠ベース本体 1 1 0 の後面に取付けられハンドル装置 5 0 0 のポテンショメータ 5 1 2 と主制御基板 4 1 0 0 との接続を中継するハンドル中継端子板 1 9 2 と、ハンドル中継端子板 1 9 2 の後側を被覆するハンドル中継端子板カバー 1 9 3 と、左右方向の中央を挟んで発射カバー 1 9 1 やハンドル中継端子板 1 9 2 等とは反対側（背面視で左右方向中央よりも右側（軸支側））に配置され扉枠ベース本体の後面に取付けられる枠装飾駆動アンプ基板 1 9 4 と、枠装飾駆動アンプ基板 1 9 4 の後側を被覆する枠装飾駆動アンプ基板カバー 1 9 5 と、を備えている。

30

40

【 0 0 5 1 】

扉枠ベースユニット 1 0 0 は、合成樹脂からなる矩形状の扉枠ベース本体 1 1 0 の後側に、金属板金をリベット等で組立てた補強ユニット 1 5 0 が固定されることで、全体の剛性が高められていると共に、各装飾ユニット 2 0 0 , 2 4 0 , 2 8 0 や皿ユニット 3 0 0 等を十分に支持することができる強度を有している。

【 0 0 5 2 】

この扉枠ベースユニット 1 0 0 における枠装飾駆動アンプ基板 1 9 4 は、サイドスピーカ 1 3 0 や左右のサイド装飾ユニット 2 0 0 , 2 4 0 の上部スピーカ 2 2 2 , 2 6 2 と接

50

続されると共に、後述する遊技盤 4 に備えられた周辺制御基板 4 1 4 0 と接続されており、周辺制御基板 4 1 4 0 から送られた音響信号を増幅して各スピーカ 1 3 0 へ出力する増幅回路を備えている。なお、具体的な図示は省略するが、本実施形態では、各装飾ユニット 2 0 0 , 2 4 0 , 2 8 0 及び皿ユニット 3 0 0 や操作ユニット 4 0 0 に備えられた各装飾基板 4 3 0 , 4 3 2、操作ユニット 4 0 0 に備えられたダイヤル駆動モータ 4 1 4 やスイッチ 4 3 2 a , 4 3 2 b , 4 3 2 c、ハンドル中継端子板 1 9 2、皿ユニット 3 0 0 の貸球ユニット 3 6 0 等と、払出制御基板 4 1 1 0 や周辺制御基板 4 1 4 0 等とを接続する配線が、枠装飾駆動アンプ基板 1 9 4 の背面視で右側（軸支側）の位置に集約して束ねられた上で後方へ延出して本体枠 3 の主扉中継端子板 8 8 0 や周辺扉中継端子板 8 8 2 に接続されるようになっている。

10

【0053】

扉枠ベースユニット 1 0 0 における扉枠ベース本体 1 1 0 は、図 2 5 及び図 2 6 等に示すように、合成樹脂によって縦長の額縁状に形成されており、前後方向に貫通し内形が縦長で略楕円形状の遊技窓 1 0 1 が全体的に上方へオフセットするような形態で形成されている。この遊技窓 1 0 1 は、図示するように、左右側及び上側の内周縁が連続した滑らかな曲線状に形成されているのに対して、下側の内周縁は左右へ延びた直線状に形成されている。また、扉枠ベース本体 1 1 0 における遊技窓 1 0 1 の下側の内周縁には、軸支側（正面視で左側）にファールカバーユニット 5 4 0 の第一球出口 5 4 4 a を挿通可能な方形の切欠部 1 0 1 a が形成されている。この扉枠ベース本体 1 1 0 は、遊技窓 1 0 1 によって形成される上辺、及び左右の側辺の幅が、後述する補強ユニット 1 5 0 の上側補強板金 1 5 1、軸支側補強板金 1 5 2、及び開放側補強板金 1 5 3 の幅と略同じ幅とされており、正面視における扉枠ベース本体の大きさに対して、遊技窓 1 0 1 が可及的に大きく形成されている。したがって、扉枠 5 の後側に配置される遊技盤 4 のより広い範囲を遊技者側から視認できるようになっており、従来のパチンコ遊技機よりも広い遊技領域 1 1 0 0 を容易に形成することができるようになっている。

20

【0054】

この扉枠ベース本体 1 1 0 は、遊技窓 1 0 1 の他に、遊技窓 1 0 1 の下辺の左右両外側に配置されサイドスピーカ 1 3 0 を取付固定するためのスピーカ取付部 1 1 1 と、球送ユニット 5 8 0 を取付固定するための球送ユニット取付凹部 1 1 2（図 2 6 を参照）と、球送ユニット取付凹部 1 1 2 の所定位置で前後方向に貫通し皿ユニット 3 0 0 の上皿 3 0 1 に貯留された遊技球を球送ユニット 5 8 0 へ供給するための球送開口 1 1 3 と、正面視で右下隅部に配置され前方へ膨出した前面の右側（開放側）端が後退するように斜めに傾斜しハンドルブラケット 1 4 0 を取付けるためのハンドル取付部 1 1 4 と、ハンドル取付部 1 1 4 の所定位置で前後方向へ貫通しハンドル装置 5 0 0 からの配線が通過可能な配線通過口 1 1 5 と、ハンドル取付部 1 1 4 の上側で前方へ向かって短く延びた筒状に形成され後述するシリンダ錠 1 0 1 0 が挿通可能な錠穴 1 1 6 と、を備えている。

30

【0055】

また、扉枠ベース本体 1 1 0 は、図 2 6 に示すように、球送ユニット取付凹部 1 1 2 に下側にハンドル中継端子板 1 9 2 を取付けるための中継基板取付部 1 1 7 と、背面視で扉枠ベース本体 1 1 0 の下部右側（軸支側）に配置され枠装飾駆動アンプ基板 1 9 4 を取付けるための基板取付部 1 1 8 と、遊技窓 1 0 1 の下端の背面視左側（開放側）でスピーカ取付部 1 1 1 よりも中央寄りの配置から後方へ突出し防犯カバー 1 8 0 の装着弾性片 1 8 5 を装着するための防犯カバー装着部 1 1 9 と、扉枠ベース本体 1 1 0 は、その後側に、遊技窓 1 0 1 の内周に略沿って前側へ凹みガラスユニット 5 9 0 の前面外周縁が当接可能なガラスユニット支持段部 1 1 0 a と、遊技窓 1 0 1 の外周の所定位置から後方へ突出しガラスユニット係止部材 1 9 0 を回動可能に支持するための四つの係止部材取付部 1 1 0 b と、を更に備えている。

40

【0056】

更に、扉枠ベース本体 1 1 0 の後側には、その下辺から後方へ所定量突出する扉枠突片 1 1 0 c を備えており、この扉枠突片 1 1 0 c は、後述する本体枠 3 の係合溝 6 0 3 内に

50

挿入されるようになっている。これにより、扉枠 5 が本体枠 3 に対して位置決め係止することができると共に、扉枠 5 と本体枠 3 との下辺の隙間からピアノ線等の不正な工具をパチンコ遊技機 1 内に挿入しようとしても、係合溝 6 0 3 と係合した扉枠突片 1 1 0 c によって工具の侵入を阻止することができ、パチンコ遊技機 1 の防犯機能が高められている。また、扉枠ベース本体 1 1 0 の後側には、背面視で錠穴 1 1 6 よりもやや右下の位置から後方へ突出し本体枠 3 の嵌合溝 6 1 2 と嵌合する位置決め突起 1 1 0 d を、備えており、この位置決め突起 1 1 0 d が嵌合溝 6 1 2 と嵌合することで、扉枠 5 と本体枠 3 とが正しい位置に位置決めされるようになっている

【0057】

また、扉枠ベース本体 1 1 0 は、図 2 5 に示すように、その前面に、装飾ユニット 2 0 0 , 2 4 0 , 2 8 0 や皿ユニット 3 0 0 等を固定するための前方へ突出した複数の取付ボス 1 1 0 e が備えられていると共に、上部ブラケット 1 2 0 、サイドスピーカ 1 3 0 、ハンドルブラケット 1 4 0 等を取付けるための取付穴が適宜位置に多数形成されている。

【0058】

また、扉枠ベース本体 1 1 0 には、球送ユニット取付凹部 1 1 2 と基板取付部 1 1 8 との間で、後述する皿ユニット 3 0 0 の皿ユニットベース 3 1 0 における下皿球供給口 3 1 0 g 及びファールカバーユニット 5 4 0 の第二球出口 5 4 4 b と対応する位置に、前後方向に貫通する矩形状の球通過口 1 1 0 f を備えている。

【0059】

次に、扉枠ベースユニット 1 0 0 における上部ブラケット 1 2 0 は、扉枠ベース本体 1 1 0 の前面上部中央に固定されるものであり、詳細な図示は省略するが、扉枠ベースユニット 1 0 0 に取付けられた左右のサイド装飾ユニット 2 0 0 , 2 4 0 の間に形成される上部の隙間を隠蔽すると共に、左右両端がそれぞれサイド装飾ユニット 2 0 0 , 2 4 0 によって支持されるようになっている。また、上部ブラケット 1 2 0 は、その先端の一部が上部装飾ユニット 2 8 0 内へ挿入されるようになっており、扉枠 5 が組立てられた状態では、上部装飾ユニット 2 8 0 を上側から支持することができるようになっている。

【0060】

また、扉枠ベースユニット 1 0 0 における一対のサイドスピーカ 1 3 0 は、詳細な図示は省略するが、その中心軸の交点が正面視で遊技領域 1 1 0 0 の中央から前方へ所定距離（例えば、0 . 2 m ~ 1 . 5 m）の位置となるように斜めに固定されており、パチンコ遊技機 1 の前に着座した遊技者に対して最も効率良く音が届くようになっている。また、このサイドスピーカ 1 3 0 は、主に中高音域の音を出力するようになっており、パチンコ遊技機 1 に対して、可及的に左右方向へ離反した位置に配置されており、左右のサイドスピーカ 1 3 0 から関連した異なる音を出力させることで、ステレオ感の高い音を出力することができるようになっている。

【0061】

更に、扉枠ベースユニット 1 0 0 におけるハンドルブラケット 1 4 0 は、図 2 5 及び図 2 6 等に示すように、前後方向へ延びた円筒状の筒部 1 4 1 と、筒部 1 4 1 の後端から筒部 1 4 1 の軸に対して直角方向外方へ延びた円環状のフランジ部 1 4 2 と、筒部 1 4 1 内に突出し筒部 1 4 1 の周方向に対して不等間隔に配置された複数（本実施形態では、3 つ）の突条 1 4 3 と、筒部 1 4 1 の外周面とフランジ部 1 4 2 の前面とを繋ぎ筒部 1 4 1 の周方向に対して複数配置された補強リブ 1 4 4 と、を備えている。このハンドルブラケット 1 4 0 は、フランジ部 1 4 2 の後面を、扉枠ベース本体 1 1 0 におけるハンドル取付部 1 1 4 の前面に当接させた状態で、所定のビスによってハンドル取付部 1 1 4 に取付けられるようになっており、図示は省略するが、ハンドル取付部 1 1 4 に取付けた状態で、筒部 1 4 1 の軸が配線通過口 1 1 5 と略一致するようになっている。

【0062】

このハンドルブラケット 1 4 0 は、筒部 1 4 1 内の上側に一つ、下側に二つの突条 1 4 3 が備えられており、これら突条 1 4 3 はハンドル装置 5 0 0 におけるハンドルベース 5 0 2 の円筒部の外周に形成された三つの溝部 5 0 2 a と対応する位置に配置形成されてい

10

20

30

40

50

る。そして、ハンドルブラケット 1 4 0 の三つの突条 1 4 3 と、ハンドル装置 5 0 0 の三つの溝部 5 0 2 a とが一致した状態でのみ、筒部 1 4 1 内にハンドル装置 5 0 0 の円筒部を挿入させることができるようになっている。したがって、ハンドルブラケット 1 4 0 に挿入支持されたハンドル装置 5 0 0 のハンドルベース 5 0 2 は、ハンドルブラケット 1 4 0 に対して相対回転不能の状態に支持されるようになっている。

【 0 0 6 3 】

なお、このハンドルブラケット 1 4 0 は、斜めに傾斜したハンドル取付部 1 1 4 に取付けることで、筒部 1 4 1 の軸が正面視で前方へ向かうに従って右側（開放側）へ向かうように延びるように取付けられ、この状態でハンドルブラケット 1 4 0 に支持されたハンドル装置 5 0 0 の軸も、同様に斜めに傾いた状態となるようになっている。

10

【 0 0 6 4 】

続いて、扉枠ベースユニット 1 0 0 における補強ユニット 1 5 0 は、主に図 2 5 及び図 2 6 に示すように、扉枠ベース本体 1 1 0 の上辺部裏面に沿って取付けられる上側補強板金 1 5 1 と、扉枠ベース本体 1 1 0 の軸支側辺部裏面に沿って取付けられる軸支側補強板金 1 5 2 と、扉枠ベース本体 1 1 0 の開放側辺部裏面に沿って取付けられる開放側補強板金 1 5 3 と、扉枠ベース本体 1 1 0 の遊技窓 1 0 1 の下辺裏面に沿って取付けられる下側補強板金 1 5 4 と、を備えており、それらが相互にビスやリベット等で締着されて方形状に形成されている。

【 0 0 6 5 】

この補強ユニット 1 5 0 は、図 2 5 に示すように、軸支側補強板金 1 5 2 の上下端部に、その上面に上下方向に摺動自在に設けられる軸ピン 1 5 5 を有する上軸支部 1 5 6 と、その下面に軸ピン 1 5 7（図 1 8 を参照）を有する下軸支部 1 5 8 と、を一体的に備えている。そして、上下の軸ピン 1 5 5、1 5 7 が本体枠 3 の軸支側上下に形成される上軸支金具 6 3 0 及び下軸支金具 6 4 0 に軸支されることにより、扉枠 5 が本体枠 3 に対して開閉自在に軸支されるようになっている。

20

【 0 0 6 6 】

また、補強ユニット 1 5 0 の下側補強板金 1 5 4 は、所定幅を有して扉枠ベース本体 1 1 0 の横幅寸法と略同じ長さ形成され、その長辺の両端縁のうち下方長辺端縁に前方へ向って折曲した下折曲突片 1 5 9 と（図 2 5 を参照）、上方長辺端縁の正面視右側（開放側）部に前方へ向って折曲した上折曲突片 1 6 0 と、上方長辺端縁の中央部分に後方へ折曲した上で垂直方向に延設された垂直折曲突片 1 6 1 と、を備えている。この下側補強板金 1 5 4 は、下折曲突片 1 5 9 や上折曲突片 1 6 0 等によって強度が高められている。また、この下側補強板金 1 5 4 の垂直折曲突片 1 6 1 は、後述するガラスユニット 5 9 0 のユニット枠 5 9 2 の下端に形成された係止片 5 9 2 b と係合係止するように形成されており、ガラスユニット 5 9 0 を扉枠 5 の裏面側に固定した時に、垂直折曲突片 1 6 1 がガラスユニット 5 9 0 におけるユニット枠 5 9 2 の係止片 5 9 2 b が係止されることで、ガラスユニット 5 9 0 の下端が左右方向及び後方へ移動するのを規制することができるようになっている。なお、下側補強板金 1 5 4 には、扉枠ベース本体 1 1 0 の切欠部 1 0 1 a と略対応した切欠部 1 6 2 が形成されている。

30

【 0 0 6 7 】

また、補強ユニット 1 5 0 の開放側補強板金 1 5 3 は、上側補強板金 1 5 1 と下側補強板金 1 5 4 との間の長辺の両側に、後方へ向かって屈曲された開放側外折曲突片 1 6 3 と、開放側内折曲突片 1 6 4 とを備えており、図示するように、開放側外折曲突片 1 6 3 よりも開放側内折曲突片 1 6 4 の方が後方へ長く延び出したように形成されている。また、開放側補強板金 1 5 3 の後側下部には、後述する錠装置 1 0 0 0 の扉枠用フック部 1 0 4 1 と当接するフックカバー 1 6 5 が備えられている。更に、軸支側補強板金 1 5 2 には、その長辺の外側端に後方へ延び出すと共に軸支側の外側に開口したコ字状の軸支側コ字状突片 1 6 6 を備えている。また、上側補強板金 1 5 1 は、その長辺の両側に後方へ向かって屈曲された屈曲突片 1 6 7 をそれぞれ備えている。

40

【 0 0 6 8 】

50

この補強ユニット 150 の軸支側補強板金 152 は、本体枠 3 に対して上軸支部 156 と下軸支部 158 の上下の二点でのみ取付支持されるようになっているので、軸支側の扉枠 5 と本体枠 3 との間にドライバーやパール等の不正な工具が差込まれると、軸支側補強板金 152 が変形して扉枠 5 と本体枠 3 との隙間が大きくなって不正行為を行い易くなる虞があるが、軸支側補強板金 152 では、軸支側コ字状突片 166 を備えているので、軸支側補強板金 152 の強度がより高められており、軸支側補強板金 152 が曲がり難くなっている。また、軸支側補強板金 152 の軸支側コ字状突片 166 は、そのコ字内に後述する本体枠 3 における側面防犯板 950 における前端片 952b が挿入されるようになっており、工具の挿入を阻止することができると共に、軸支側補強板金 152 のみが曲がるのを防止することができ、パチンコ遊技機 1 の防犯機能を高めることができるようになっている。

10

【0069】

次に、扉枠 5 における扉枠ベースユニット 100 の防犯カバー 180 について、主に図 25 及び図 26 を参照して説明する。この防犯カバー 180 は、上記したガラスユニット 590 の下部裏面を被覆して遊技盤 4 への不正具の侵入を防ぐ防犯機能が付与されたものであり、図示するように、透明な合成樹脂によって左右の補強板金 152, 153 の間に配されるガラスユニット 590 の下方部を覆うような平板状に形成され、その上辺部に遊技盤 4 の内レール 1112 の下方円弧面に略沿って円弧状に形成された当接凹部 181 と、当接凹部 181 の上端に沿って後方に向かって突出する防犯後突片 182 と、を備えている。また、防犯カバー 180 の左右両端には、その端部形状に沿って後方へ突出する防犯後端部突片 183 がそれぞれ備えられている。なお、背面視で右側（軸支側）の防犯後端部突片 183 は、反対側（開放側）の防犯後端部突片 183 よりも後方へ長く延びだした形態となっている。一方、防犯カバー 180 の前面には、防犯カバー 180 を取付けた状態でガラスユニット 590 におけるユニット枠 592 の下形状に沿って突設する防犯前突片 184 と、防犯前突片 184 の外側で左右の下部端に前方へ突出する U 字状の装着弾性片 185 と、を備えている。

20

【0070】

この防犯カバー 180 は、正面視で右側（開放側）の装着弾性片 185 を扉枠ベースユニット 100 の防犯カバー装着部 119 に装着すると共に、反対側（軸支側）の装着弾性片 185 を皿ユニット 300 の防犯カバー装着部 364 に装着することで、扉枠 5 の裏面側に着脱自在に取付けられるようになっている。この防犯カバー 180 を、扉枠 5 に取付けた状態では、詳細な図示は省略するが、防犯前突片 184 がガラスユニット 590 のユニット枠 592 の下部外周と嵌合するようになっていると共に、ユニット枠 592 の下端部後面が垂直折曲突片 161 と当接するようになっている。また、後方へ突出した防犯後突片 182 は、扉枠 5 を閉じた時に、軸支側の半分が遊技盤 4 に固定された内レール 1112 の下側面に挿入され、開放側の半分が前構成部材 1110 における内レール 1112 のレール防犯溝 1118 に挿入された状態となるようになっている。これにより、遊技盤 4 の遊技領域 1100 に不正な工具を侵入させようとしても、内レール 1112 の下側に挿入された防犯後突片 182 によりその侵入を阻止することができるようになっている。

30

【0071】

なお、防犯カバー 180 は、その裏面によって、扉枠 5 を閉じた状態で外レール 111 と内レール 1112 とで形成される打球の誘導通路の前面下方部分を覆うことができるようになっているので、誘導通路部分を飛送若しくは逆送する打球のガラス板 594 への衝突を防止することができるようになっている。

40

【0072】

続いて、扉枠ベースユニット 100 における四つのガラスユニット係止部材 190 は、扉枠ベース本体 110 から後方へ突出する係止部材取付部 110b に対して回動可能に嵌合する嵌合部 190a と、嵌合部 190a の軸方向に対して直角方向へ延出しガラスユニット 590 の係止突片 451f を係止する係止片 190b と、を備えている。このガラスユニット係止部材 190 は、嵌合部 190a に対して扉枠ベース本体 110 の係止部材取

50

付部 1 1 0 b が貫通した状態で、係止部材取付部 1 1 0 b の先端に抜止め用のビスを固定することで、係止部材取付部 1 1 0 b に対して回転可能に軸支されるようになっている。

【 0 0 7 3 】

このガラスユニット係止部材 1 9 0 の係止片 1 9 0 b は、詳細な図示は省略するが、後側に後方へ突出した突条を有しており、この突条がガラスユニット 5 9 0 の着脱時において、回転操作する際の指掛けとなっている。なお、四つのガラスユニット係止部材 1 9 0 のうち、背面視で右下に取付けられるガラスユニット係止部材 1 9 0 の係止片 1 9 0 b には、突条が形成されておらず、後面が平坦面となっている。また、背面視で右下に取付けられるガラスユニット係止部材 1 9 0 には、嵌合部 1 9 0 a の軸方向に対して直角方向で係止片 1 9 0 b とは異なる方向へ延出する操作片 1 9 0 c を備えている。この操作片 1 9 0 c は、図 1 8 に示すように、防犯カバー 1 8 0 によって後側が被覆されるようになっているので、防犯カバー 1 8 0 を取付けた状態では、この操作片 1 9 0 c を操作することができないようになっており、ガラスユニット係止部材 1 9 0 を回転操作して安易にガラスユニット 5 9 0 が取外されるのを抑制することができるようになっている。

10

【 0 0 7 4 】

また、扉枠ベースユニット 1 0 0 における発射カバー 1 9 1 は、補強ユニット 1 5 0 における下側補強板金 1 5 4 の後側に固定されるようになっている。また、ハンドル中継端子板カバー 1 9 3 及び枠装飾駆動アンプ基板カバー 1 9 5 は、それぞれ扉枠ベース本体 1 1 0 の後側の所定位置に固定されるようになっている。なお、扉枠ベースユニット 1 0 0 に対して発射カバー 1 9 1、ハンドル中継端子板カバー 1 9 3、及び球送ユニット 5 8 0 を取付けた状態では、それらの後面が略同一面状となるようになっており、それらによって本体枠 3 に取付けられる打球発射装置 6 5 0 の前面を被覆することができるようになっている。

20

【 0 0 7 5 】

[3 - 2 . 右サイド装飾ユニット]

続いて、扉枠 5 における右サイド装飾ユニット 2 0 0 について、主に図 2 7 乃至図 2 9 を参照して説明する。図 2 7 (A) は扉枠における右サイド装飾ユニットの正面斜視図であり、(B) は扉枠における右サイド装飾ユニットの背面斜視図である。また、図 2 8 は、右サイド装飾ユニットを分解して前から見た分解斜視図である。更に、図 2 9 は、右サイド装飾ユニットを分解して後から見た分解斜視図である。

30

【 0 0 7 6 】

本実施形態における扉枠 5 の右サイド装飾ユニット 2 0 0 は、図示するように、遊技窓 1 0 1 の前側外周のうち、正面視で下部を除く右側半分を装飾するものであり、内側が遊技窓 1 0 1 に沿って円弧状に形成されていると共に、外側が扉枠ベースユニット 1 0 0 の外周に沿って直線状に形成されている。この右サイド装飾ユニット 2 0 0 は、右サイド装飾ユニット 2 0 0 の骨格を形成するサイド装飾フレーム 2 0 2 と、サイド装飾フレーム 2 0 2 の上辺に沿って配置されるサイド上部装飾部材 2 0 4 と、サイド上部装飾部材 2 0 4 に対して後側から嵌合するサイド上部装飾レンズ 2 0 6 と、サイド装飾フレーム 2 0 2 及びサイド上部装飾部材 2 0 4 の上側を被覆すると共に、サイド上部装飾レンズ 2 0 6 を挟むようにサイド上部装飾部材 2 0 4 が前側に取付けられるサイド上部カバー 2 0 8 と、サイド上部カバー 2 0 8 の下部を支持すると共にサイド装飾フレーム 2 0 2 に対して後側から嵌合固定されるサイドレンズ 2 1 0 と、サイドレンズ 2 1 0 の裏側に嵌合されるサイドインナーレンズ 2 1 2 と、を備えている。

40

【 0 0 7 7 】

また、右サイド装飾ユニット 2 0 0 は、サイドインナーレンズ 2 1 2 の後側で上下方向の略中央から上側に配置され表面に複数の L E D 2 1 4 a (フルカラー L E D)、2 1 4 b (白色 L E D) が実装された右サイド上装飾基板 2 1 4 と、下側でサイドインナーレンズ 2 1 2 の上下方向の略中央から下側に配置され表面に複数の L E D 2 1 6 a (フルカラー L E D)、2 1 6 b (白色 L E D) が実装された右サイド下装飾基板 2 1 6 と、右サイド上装飾基板 2 1 4 の後側を覆い右サイド上装飾基板 2 1 4 を挟むようにサイドインナー

50

レンズ 2 1 2 に取付けられる右サイド上装飾基板カバー 2 1 8 と、右サイド下装飾基板 2 1 6 の後側を覆い右サイド下装飾基板 2 1 6 を挟むようにサイドレンズ 2 1 0 及びサイド装飾フレーム 2 0 2 に取付けられる右サイド下装飾基板カバー 2 2 0 と、を備えている。

【 0 0 7 8 】

更に、右サイド装飾ユニット 2 0 0 は、サイド装飾フレーム 2 0 2 の正面視で左上部に配置される右上部スピーカ 2 2 2 と、右上部スピーカ 2 2 2 を支持しサイド装飾フレーム 2 0 2 の後側上部に嵌合される上部スピーカブラケット 2 2 4 と、上部スピーカブラケット 2 2 4 とサイド装飾フレーム 2 0 2 との間に挟持される上部スピーカカバー 2 2 6 と、サイド上部カバー 2 0 8 における側面の所定位置に内側から取付けられるサイドサブレンズ 2 2 8 と、を備えている。サイドサブレンズ 2 2 8 の後側には、右サイド上装飾基板 2 1 4 の L E D 2 1 4 c が配置されており、L E D 2 1 4 c によって発光装飾されるようになっている。

10

【 0 0 7 9 】

この右サイド装飾ユニット 2 0 0 は、サイド装飾フレーム 2 0 2 、サイド上部装飾部材 2 0 4 、右サイド上装飾基板カバー 2 1 8 、及び右サイド下装飾基板カバー 2 2 0 が不透光性の部材によって形成されており、サイド装飾フレーム 2 0 2 及びサイド上部装飾部材 2 0 4 の表面には所定色のメッキ層が形成されている。また、右サイド装飾ユニット 2 0 0 のサイド上部装飾レンズ 2 0 6 、サイド上部カバー 2 0 8 、サイドレンズ 2 1 0 、サイドインナーレンズ 2 1 2 、上部スピーカカバー 2 2 6 、上部スピーカブラケット 2 2 4 、及びサイドサブレンズ 2 2 8 は、透光性の部材によって形成されており、サイド上部カバー 2 0 8 が略全体が乳白色に、サイド上部装飾レンズ 2 0 6 、サイドレンズ 2 1 0 、サイドインナーレンズ 2 1 2 、上部スピーカブラケット 2 2 4 、上部スピーカカバー 2 2 6 、及びサイドサブレンズ 2 2 8 が略透明とされている。

20

【 0 0 8 0 】

なお、詳細な図示は省略するが、略透明に形成されたサイドレンズ 2 1 0 及び上部スピーカカバー 2 2 6 の裏面側と、サイドインナーレンズ 2 1 2 及び上部スピーカブラケット 2 2 4 の表面側は、多面体状に形成されており、光を乱屈折させることができるようになっている。そのため、サイドレンズ 2 1 0 及びサイドインナーレンズ 2 1 2 の後側に配置された右サイド上装飾基板 2 1 4 や右サイド下装飾基板 2 1 6 の表面（前面）に実装された L E D 2 1 4 a , 2 1 4 b , 2 1 6 a , 2 1 6 b 等が、遊技者側から明確に視認することができないようになっている。また、右サイド上装飾基板 2 1 4 や右サイド下装飾基板 2 1 6 の前面は、白色とされており、実装された L E D 2 1 4 a , 2 1 4 b , 2 1 6 a , 2 1 6 b 等の光によって右サイド装飾ユニット 2 0 0 を効率良く発光装飾させることができるようになっていると共に、L E D 2 1 4 a , 2 1 4 b , 2 1 6 a , 2 1 6 b が非点灯時に各装飾基板 2 1 4 , 2 1 6 が目立たないようになっている。なお、右サイド上装飾基板 2 1 4 及び右サイド下装飾基板 2 1 6 は、それぞれ周辺制御基板 4 1 4 0 と接続されており、周辺制御基板 4 1 4 0 からの駆動信号（発光駆動信号）により各 L E D 2 1 4 a , 2 1 4 b , 2 1 4 c , 2 1 6 a , 2 1 6 b を適宜発光させて、右サイド装飾ユニット 2 0 0 を発光装飾させることができるようになっている。

30

【 0 0 8 1 】

右サイド装飾ユニット 2 0 0 におけるサイド装飾フレーム 2 0 2 は、図示するように、全体が遊技窓 1 0 1 に略沿った円弧状に形成されており、具体的には、遊技窓 1 0 1 の外周に沿った円弧状の内側枠 2 0 2 a と、内側枠 2 0 2 a に対して外側へ離反した位置に配置され下端から上部にかけて扉枠 5（扉枠ベースユニット 1 0 0）の側面外周に沿った直線状とされると共に続く上部が内側枠 2 0 2 a の上端縁へ向かって湾曲するように円弧状に形成された外側枠 2 0 2 b と、外側枠 2 0 2 b と内側枠 2 0 2 a の上端縁同士を連結する上端枠 2 0 2 c と、外側枠 2 0 2 b と内側枠 2 0 2 a の下端縁同士を連結する下端枠 2 0 2 d と、内側枠 2 0 2 a 及び外側枠 2 0 2 b の周方向に沿って複数箇所（本実施形態では、4 箇所）に配置され内側枠 2 0 2 a と外側枠 2 0 2 b とを連結すると共に所定幅のスリット 2 0 2 e を有した隔壁枠 2 0 2 f と、を備えている。

40

50

【0082】

このサイド装飾フレーム202の内側枠202aは、前後方向に対して略同じ位置で遊技窓101の周方向へ略同じ幅で延びている。一方、外側枠202bは、扉枠5の側面に沿って延びる直線状の部位における後端が内側枠202aの後端と略同じ位置で直線状に形成されているのに対して、前端は上下の両端が前方へ突出するような円弧状に形成されている。また、外側枠202bの直線状に上下に延びた部位よりも上側の湾曲した円弧状の部位は、上端縁側が前方へ突出するように前後方向にも湾曲した円弧状に形成されている。また、サイド装飾フレーム202の隔壁枠202fは、内側枠202aと外側枠202bとの間の部位が最も前方へ突出するように前後方向に湾曲した形状とされている。この隔壁枠202fは、扉枠5を組立てた状態で遊技窓101の中央下部付近から放射状に延びた放射線上に配置されている(図17等を参照)。

10

【0083】

このサイド装飾フレーム202は、図示するように、複数の隔壁枠202fによって内側枠202aと外側枠202bの間が周方向(長手方向)へ複数に分割された形態となっており、分割されたそれぞれの開口が発光装飾開口202gとされ、後述するサイドレンズ210の周レンズ部210aが後側から嵌め込まれるようになっている。また、隔壁枠202fのスリット202eには、後側からサイドレンズ210の放射レンズ部210bが嵌め込まれるようになっている。更に、隔壁枠202fによりスリット202eと発光装飾開口202gとを仕切ることができ、それぞれの発光態様を異ならせることができるようになっている。

20

【0084】

右サイド装飾ユニット200のサイド上部装飾部材204は、図示するように、サイド装飾フレーム202における外側枠202bの円弧状に延びた上部に略沿って一定高さで左右方向へ延びていると共に、後面が窪んだ状態に形成されており、前面には前後方向に貫通する複数の開口部204aが形成されている。このサイド上部装飾部材204は、列設された開口部204aに沿った上側に縄文状のレリーフが施されている。

【0085】

一方、サイド上部装飾レンズ206は、サイド上部装飾部材204の窪んだ後面内に嵌合可能な形状とされていると共に、サイド上部装飾部材204の後側から開口部204aを通してその前端付近まで突出することが可能な複数の導光部206aを備えている。この導光部206aは、先端が多面体状に形成されており、サイド上部装飾部材204の開口部204aに挿入嵌合させることで、開口部204aに恰も宝石が嵌め込まれているように見せることができるようになっている。また、サイド上部装飾レンズ206の導光部206aによって後側に配置された右サイド上装飾基板214からの光をサイド上部装飾部材204の開口部204aから前方(遊技者側)へ放射させることができると共に、導光部206aの先端を宝石として輝かせることができるようになっている。

30

【0086】

右サイド装飾ユニット200のサイド上部カバー208は、その上面及び右側面(正面視で)が扉枠5(扉枠ベースユニット100)の外周と略沿った形状とされていると共に、下面(下端)がサイド上部装飾部材204と略沿った形状とされている。このサイド上部カバー208は、前面下部に、サイド上部装飾部材204を収容可能となるように、下方が開放されると共に後方へ窪んだ取付段部208aが形成されており、取付段部208aの後端面にサイド上部装飾部材204等を取付けるための取付ボスや取付穴等が形成されている。また、サイド上部カバー208の右側面には、上下に配置された二つの切欠部208bが形成されており、この切欠部208bを介して内部に取付けられるサイドサブレンズ228が表面側へ望むようになっている。サイド上部カバー208の切欠部208bにサイドサブレンズ228が嵌め込まれることで、この部位のみ異なる態様で発光させることができるようになっている。

40

【0087】

右サイド装飾ユニット200のサイドレンズ210は、サイド装飾フレーム202と略

50

沿った形状とされると共に、後面が窪んだ形状とされており、サイド装飾フレーム 202 の発光装飾開口 202 g に後から挿入される周レンズ部 210 a と、サイド装飾フレーム 202 のスリット 202 e に後から挿入される放射レンズ部 210 b と、を備えている。なお、図示するように、このサイドレンズ 210 は、サイド装飾フレーム 202 の上端枠 202 c に接する発光装飾開口 202 g と対応する周レンズ部 210 a を備えておらず、該当する部位は、前方及び下方に開放された収容段部 210 c とされている。この収容段部 210 c 内には、後述する右上部スピーカ 222 や上部スピーカブラケット 224 等が収容されるようになっている。また、サイドレンズ 210 は、収容段部 210 c の上面を形成しサイド上部カバー 208 における取付段部 208 a の後側に固定される取付部 210 d を備えている。

10

【0088】

このサイドレンズ 210 は、周レンズ部 210 a 及び放射レンズ部 210 b の前面が、サイド装飾フレーム 202 の隔壁枠 202 f の前端と略沿うように、前側へ膨出した湾曲面形状とされている。また、詳細な図示は省略するが、周レンズ部 210 a の裏面（内面）側は、互いに異なる方向を向いた複数の面によって多面体状に形成されており、周レンズ部 210 a の板厚が不均一となることで、周レンズ部 210 a を透過する光が乱屈折するようになっている。また、この多面体状に形成された内面により、周レンズ部 210 a がキラキラした特徴的な外観を呈することができるようになっている。

【0089】

サイドインナーレンズ 212 は、サイドレンズ 210 の内部に後側から挿入嵌合されるものであり、図示するように、サイドレンズ 210 における周レンズ部 210 a 及び放射レンズ部 210 b が形成された部位と対応するように形成されており、後面が窪んだ本体部 212 a と、本体部 212 a の後端から連続し本体部 212 a よりも前方へ突出すると共に放射レンズ部 210 b（サイド装飾フレーム 202 のスリット 202 e）と対応した位置に配置される板状の導光部 212 b と、を備えている。このサイドインナーレンズ 212 の本体部 212 a は、その前面がサイドレンズ 210 の内面に対して所定距離控えた状態に形成されている。また、詳細な図示は省略するが、サイドインナーレンズ 212 における本体部 212 a の一方の面には、サイドレンズ 210 の周レンズ部 210 a と同様に、互いに異なる方向を向いた複数の面によって多面体状に形成されており、本体部 212 a の板厚が不均一となることで、本体部 212 a を透過する光が乱屈折するようになっている。

20

30

【0090】

このサイドインナーレンズ 212 は、サイドレンズ 210 と組み合わせることで、周レンズ部 210 a 及び本体部 212 a を透過する光を二重に乱屈折させることができ、反対側に配置された物の形状等をほとんど認識することができないようになっている。また、乱屈折と共に多面体状による乱反射により、サイドレンズ 210（周レンズ部 210 a）の外観をキラキラさせると共に遠近感が不明瞭な不思議な感じに見せることができるようになっている。

【0091】

右サイド装飾ユニット 200 の右サイド上装飾基板 214 及び右サイド下装飾基板 216 は、表面に高輝度のカラー LED が複数実装されており、サイド装飾フレーム 202 の発光装飾開口 202 g（サイドレンズ 210 の周レンズ部 210 a）と対応する位置に配置された LED 214 a，216 a は比較的照射角度の広いもの（例えば、60°～180°）が用いられており、サイド装飾フレーム 202 のスリット 202 e（サイドレンズ 210 の放射レンズ部 210 b）と対応する位置に配置された LED 214 b，216 b は比較的照射角度の狭いもの（例えば、15°～60°）が用いられている。なお、サイドサブレンズ 228 を発光装飾させる右サイド上装飾基板 214 の LED 214 c は、本実施形態では、赤色の LED とされている。

40

【0092】

右サイド装飾ユニット 200 の右上部スピーカ 222 は、サイドスピーカ 130 と同様

50

に、中高音域の音を出力するものであり、上部スピーカブラケット 2 2 4 により所定位置に所定方向へ向けて取付けられるようになっている。この右上部スピーカ 2 2 2 を支持する上部スピーカブラケット 2 2 4 は、正面視でパチンコ遊技機 1 の左右中央で斜め前下方に向かって突出する円筒状のホーン部 2 2 4 a を備えている。そして、上部スピーカブラケット 2 2 4 におけるホーン部 2 2 4 a の上端裏側に、右上部スピーカ 2 2 2 が固定されるようになっており、正面視では、ホーン部 2 2 4 a によって右上部スピーカ 2 2 2 が遊技者側から見えないようになっている。

【 0 0 9 3 】

右上部スピーカ 2 2 2 は、上部スピーカブラケット 2 2 4 のホーン部 2 2 4 a によって、パチンコ遊技機 1 の上部から下方の遊技者へ向かって発せられるようになっており、他のパチンコ遊技機に対して騒音に為り難いようになっている。なお、詳細な図示は省略するが、この上部スピーカブラケット 2 2 4 もまた、その前面が、サイドレンズ 2 1 0 の周レンズ部 2 1 0 a やサイドインナーレンズ 2 1 2 の本体部 2 1 2 a と同様に、互いに異なる方向を向いた複数の面によって多面体状に形成されており、その板厚が不均一となることで、上部スピーカブラケット 2 2 4 を透過する光が乱屈折するようになっている。

【 0 0 9 4 】

また、上部スピーカブラケット 2 2 4 の前面側を覆う上部スピーカカバー 2 2 6 は、サイド装飾フレーム 2 0 2 における上端枠 2 0 2 c に接する発光装飾開口 2 0 2 g を閉鎖するようにサイド装飾フレーム 2 0 2 の後側から嵌合されると共に、その表面が、サイドレンズ 2 1 0 の表面と連続するような湾曲面形状に形成されている。また、上部スピーカカバー 2 2 6 の表面には貫通孔 2 2 6 a が複数形成されており、右上部スピーカ 2 2 2 からの音を遊技者側へ十分に透過させることができるようになっている。

【 0 0 9 5 】

なお、詳細な図示は省略するが、この上部スピーカカバー 2 2 6 もまた、その内面側が、サイドレンズ 2 1 0 の周レンズ部 2 1 0 a やサイドインナーレンズ 2 1 2 の本体部 2 1 2 a と同様に、互いに異なる方向を向いた複数の面によって多面体状に形成されており、その板厚が不均一となることで、上部スピーカカバー 2 2 6 を透過する光が乱屈折するようになっている。したがって、上部スピーカカバー 2 2 6 及び上部スピーカブラケット 2 2 4 において、光が乱屈折することで、遊技者側から右上部スピーカ 2 2 2 や上部スピーカカバー 2 2 6 に形成された貫通孔 2 2 6 a を視認し難くすることができると共に、サイドレンズ 2 1 0 の周レンズ部 2 1 0 a と同様の見栄えの外観とすることができるようになっている。

【 0 0 9 6 】

[3 - 3 . 左サイド装飾ユニット]

続いて、扉枠 5 における左サイド装飾ユニット 2 4 0 について、主に図 3 0 乃至図 3 2 を参照して説明する。図 3 0 (A) は扉枠における左サイド装飾ユニットの正面斜視図であり、(B) は扉枠における左サイド装飾ユニットの背面斜視図である。また、図 3 1 は、左サイド装飾ユニットを分解して前から見た分解斜視図である。更に、図 3 2 は、左サイド装飾ユニットを分解して後から見た分解斜視図である。

【 0 0 9 7 】

本実施形態における扉枠 5 の左サイド装飾ユニット 2 4 0 は、図示するように、遊技窓 1 0 1 の前側外周のうち、正面視で下部を除く左側半分を装飾するものであり、内側が遊技窓 1 0 1 に沿って円弧状に形成されていると共に、外側が扉枠ベースユニット 1 0 0 の外周に沿って直線状に形成されており、右サイド装飾ユニット 2 0 0 と略対称に形成されている。この左サイド装飾ユニット 2 4 0 は、左サイド装飾ユニット 2 4 0 の骨格を形成するサイド装飾フレーム 2 4 2 と、サイド装飾フレーム 2 4 2 の上辺に沿って配置されるサイド上部装飾部材 2 4 4 と、サイド上部装飾部材 2 4 4 に対して後側から嵌合するサイド上部装飾レンズ 2 4 6 と、サイド装飾フレーム 2 4 2 及びサイド上部装飾部材 2 4 4 の上側を被覆すると共に、サイド上部装飾レンズ 2 4 6 を挟むようにサイド上部装飾部材 2 4 4 が前側に取付けられるサイド上部カバー 2 4 8 と、サイド上部カバー 2 4 8 の下部を

支持すると共にサイドフレーム装飾 2 4 2 に対して後側から嵌合固定されるサイドレンズ 2 5 0 と、サイドレンズ 2 5 0 の裏側に嵌合されるサイドインナーレンズ 2 5 2 と、を備えている。

【 0 0 9 8 】

また、左サイド装飾ユニット 2 4 0 は、サイドインナーレンズ 2 5 2 の後側で上下方向の略中央から上側に配置され表面に複数の L E D 2 5 4 a (フルカラー L E D) , 2 5 4 b (白色 L E D) が実装された左サイド上装飾基板 2 5 4 と、下側でサイドインナーレンズ 2 5 2 の上下方向の略中央から下側に配置され表面に複数の L E D 2 5 6 a (フルカラー L E D) , 2 5 6 b (白色 L E D) が実装された左サイド下装飾基板 2 5 6 と、左サイド上装飾基板 2 5 4 の後側を覆い左サイド上装飾基板 2 5 4 を挟むようにサイドインナーレンズ 2 5 2 に取付けられる左サイド上装飾基板カバー 2 5 8 と、左サイド下装飾基板 2 5 6 の後側を覆い左サイド下装飾基板 2 5 6 を挟むようにサイドレンズ 2 5 0 及びサイド装飾フレーム 2 4 2 に取付けられる左サイド下装飾基板カバー 2 6 0 と、を備えている。

10

【 0 0 9 9 】

更に、左サイド装飾ユニット 2 4 0 は、サイド装飾フレーム 2 4 2 の正面視で右上部に配置される左上部スピーカ 2 6 2 と、左上部スピーカ 2 6 2 を支持しサイド装飾フレーム 2 4 2 の後側上部に嵌合される上部スピーカブラケット 2 6 4 と、上部スピーカブラケット 2 6 4 とサイド装飾フレーム 2 4 2 との間に挟持される上部スピーカカバー 2 6 6 と、を備えている。

【 0 1 0 0 】

20

この左サイド装飾ユニット 2 4 0 は、サイド装飾フレーム 2 4 2 、サイド上部装飾部材 2 4 4 、左サイド上装飾基板カバー 2 5 8 、及び左サイド下装飾基板カバー 2 6 0 が不透光性の部材によって形成されており、サイド装飾フレーム 2 4 2 及びサイド上部装飾部材 2 4 4 の表面には所定色のメッキ層が形成されている。また、左サイド装飾ユニット 2 4 0 のサイド上部装飾レンズ 2 4 6 、サイド上部カバー 2 4 8 、サイドレンズ 2 5 0 、サイドインナーレンズ 2 5 2 、上部スピーカカバー 2 6 6 、及び上部スピーカブラケット 2 6 4 は、透光性の部材によって形成されており、サイド上部カバー 2 4 8 が略全体が乳白色に、サイド上部装飾レンズ 2 4 6 、サイドレンズ 2 5 0 、サイドインナーレンズ 2 5 2 、上部スピーカブラケット 2 6 4 、及び上部スピーカカバー 2 6 6 が略透明とされている。

【 0 1 0 1 】

30

なお、詳細な図示は省略するが、略透明に形成されたサイドレンズ 2 5 0 及び上部スピーカカバー 2 6 6 の裏面側と、サイドインナーレンズ 2 5 2 及び上部スピーカブラケット 2 6 4 の表面側は、多面体状に形成されており、光を乱屈折させることができるようになっている。そのため、サイドレンズ 2 5 0 及びサイドインナーレンズ 2 5 2 の後側に配置された左サイド上装飾基板 2 5 4 や左サイド下装飾基板 2 5 6 の表面 (前面) に実装された L E D 2 5 4 a , 2 5 4 b , 2 5 6 a , 2 5 6 b 等が、遊技者側から明確に視認することができないようになっている。また、左サイド上装飾基板 2 5 4 や左サイド下装飾基板 2 5 6 の前面は、白色とされており、実装された L E D 2 5 4 a , 2 5 4 b , 2 5 6 a , 2 5 6 b 等の光によって左サイド装飾ユニット 2 4 0 を効率良く発光装飾させることができるようになっていると共に、L E D 2 5 4 a , 2 5 4 b , 2 5 6 a , 2 5 6 b が非点灯時に各装飾基板 2 5 4 , 2 5 6 が目立たないようにしている。なお、左サイド上装飾基板 2 5 4 及び左サイド下装飾基板 2 5 6 は、それぞれ周辺制御基板 4 1 4 0 と接続されており、周辺制御基板 4 1 4 0 からの駆動信号 (発光駆動信号) により各 L E D 2 5 4 a , 2 5 4 b , 2 5 6 a , 2 5 6 b を適宜発光させて、左サイド装飾ユニット 2 4 0 を発光装飾させることができるようになっている。

40

【 0 1 0 2 】

左サイド装飾ユニット 2 4 0 におけるサイド装飾フレーム 2 4 2 は、図示するように、全体が遊技窓 1 0 1 に略沿った円弧状に形成されており、具体的には、遊技窓 1 0 1 の外周に沿った円弧状の内側枠 2 4 2 a と、内側枠 2 4 2 a に対して外側へ離反した位置に配置され下端から上部にかけて扉枠 5 (扉枠ベースユニット 1 0 0) の側面外周に沿った直

50

線状とされると共に続く上部が内側枠 242a の上端縁へ向かって湾曲するように円弧状に形成された外側枠 242b と、外側枠 242b と内側枠 242a の上端縁同士を連結する上端枠 242c と、外側枠 242b と内側枠 242a の下端縁同士を連結する下端枠 242d と、内側枠 242a 及び外側枠 242b の周方向に沿って複数箇所（本実施形態では、4 箇所）に配置され内側枠 242a と外側枠 242b とを連結すると共に所定幅のスリット 242e を有した隔壁枠 242f と、を備えている。

【0103】

このサイド装飾フレーム 242 の内側枠 242a は、前後方向に対して略同じ位置で遊技窓 101 の周方向へ略同じ幅で延びている。一方、外側枠 242b は、扉枠 5 の側面に沿って延びる直線状の部位における後端が内側枠 242a の後端と略同じ位置で直線状に形成されているのに対して、前端は上下の両端が前方へ突出するような円弧状に形成されている。また、外側枠 242b の直線状に上下へ延びた部位よりも上側の湾曲した円弧状の部位は、上端縁側が前方へ突出するように前後方向にも湾曲した円弧状に形成されている。また、サイド装飾フレーム 242 の隔壁枠 242f は、内側枠 242a と外側枠 242b との間の部位が最も前方へ突出するように前後方向に湾曲した形状とされている。この隔壁枠 242f は、扉枠 5 を組立てた状態で遊技窓 101 の中央下部付近から放射状に延びた放射線上に配置されている（図 17 等を参照）。

【0104】

このサイド装飾フレーム 242 は、図示するように、複数の隔壁枠 242f によって内側枠 242a と外側枠 242b の間が周方向（長手方向）へ複数に分割された形態となっており、分割されたそれぞれの開口が発光装飾開口 242g とされ、後述するサイドレンズ 250 の周レンズ部 250a が後側から嵌め込まれるようになっている。また、隔壁枠 242f のスリット 242e には、後側からサイドレンズ 250 の放射レンズ部 250b が嵌め込まれるようになっている。更に、隔壁枠 242f によりスリット 242e と発光装飾開口 242g とを仕切ることができ、それぞれの発光態様を異ならせることができるようになっている。

【0105】

左サイド装飾ユニット 240 のサイド上部装飾部材 244 は、図示するように、サイド装飾フレーム 242 における外側枠 242b の円弧状に延びた上部に略沿って一定高さで左右方向へ延びていると共に、後面が窪んだ状態に形成されており、前面には前後方向に貫通する複数の開口部 244a が形成されている。このサイド上部装飾部材 244 は、列設された開口部 244a に沿った上側に縄文状のレリーフが施されている。

【0106】

一方、サイド上部装飾レンズ 246 は、サイド上部装飾部材 244 の窪んだ後面内に嵌合可能な形状とされていると共に、サイド上部装飾部材 244 の後側から開口部 244a を通ってその前端付近まで突出することが可能な複数の導光部 246a を備えている。この導光部 246a は、先端が多面体状に形成されており、サイド上部装飾部材 244 の開口部 244a に挿入嵌合させることで、開口部 244a に恰も宝石が嵌め込まれているように見せることができるようになっている。また、サイド上部装飾レンズ 244 の導光部 246a によって後側に配置された左サイド上装飾基板 254 からの光をサイド上部装飾部材 244 の開口部 244a から前方（遊技者側）へ放射させることができると共に、導光部 246a の先端を宝石として輝かせることができるようになっている。

【0107】

左サイド装飾ユニット 240 のサイド上部カバー 248 は、その上面及び左側面（正面視で）が扉枠 5（扉枠ベースユニット 100）の外周と略沿った形状とされていると共に、下面（下端）がサイド上部装飾部材 244 と略沿った形状とされている。このサイド上部カバー 248 は、前面下部に、サイド上部装飾部材 244 を収容可能となるように、下方が開放されると共に後方へ窪んだ取付段部 248a が形成されており、取付段部 248a の後端面にサイド上部装飾部材 244 等を取付けるための取付ボスや取付穴等が形成されている。また、サイド上部カバー 248 は、その外側側面（正面視で左側側面）に、扉

10

20

30

40

50

枠ベースユニット 100 における補強ユニット 150 の上軸支部 156 を前側から被覆する被覆部 248 b を備えている。

【0108】

左サイド装飾ユニット 240 のサイドレンズ 250 は、サイド装飾フレーム 242 と略沿った形状とされると共に、後面が窪んだ形状とされており、サイド装飾フレーム 242 の発光装飾開口 242 g に後から挿入される周レンズ部 250 a と、サイド装飾フレーム 242 のスリット 242 e に後から挿入される放射レンズ部 250 b と、を備えている。なお、図示するように、このサイドレンズ 250 は、サイド装飾フレーム 242 の上端枠 242 c に接する発光装飾開口 242 g と対応する周レンズ部 250 a を備えておらず、該当する部位は、前方及び下方に開放された収容段部 250 c とされている。この収容段部 250 c 内には、後述する左上部スピーカ 262 や上部スピーカブラケット 264 等が収容されるようになっている。また、サイドレンズ 250 は、収容段部 250 c の上面を形成しサイド上部カバー 248 における取付段部 248 a の後側に固定される取付部 250 d を備えている。

10

【0109】

このサイドレンズ 250 は、周レンズ部 250 a 及び放射レンズ部 250 b の前面が、サイド装飾フレーム 242 の隔壁枠 242 f の前端と略沿うように、前側へ膨出した湾曲面形状とされている。また、詳細な図示は省略するが、周レンズ部 250 a の裏面（内面）側は、互いに異なる方向を向いた複数の面によって多面体状に形成されており、周レンズ部 250 a の板厚が不均一となることで、周レンズ部 250 a を透過する光が乱屈折するようになっている。また、この多面体状に形成された内面により、周レンズ部 250 a がキラキラした特徴的な外観を呈することができるようになっている。

20

【0110】

サイドインナーレンズ 252 は、サイドレンズ 250 の内部に後側から挿入嵌合されるものであり、図示するように、サイドレンズ 250 における周レンズ部 250 a 及び放射レンズ部 250 b が形成された部位と対応するように形成されており、後面が窪んだ本体部 252 a と、本体部 252 a の後端から連続し本体部 252 a よりも前方へ突出すると共に放射レンズ部 250 b（サイド装飾フレーム 242 のスリット 242 e）と対応した位置に配置される板状の導光部 252 b と、を備えている。このサイドインナーレンズ 252 の本体部 252 a は、その前面がサイドレンズ 250 の内面に対して所定距離控えた状態に形成されている。また、詳細な図示は省略するが、サイドインナーレンズ 252 における本体部 252 a の一方の面には、サイドレンズ 250 の周レンズ部 250 a と同様に、互いに異なる方向を向いた複数の面によって多面体状に形成されており、本体部 252 a の板厚が不均一となることで、本体部 252 a を透過する光が乱屈折するようになっている。

30

【0111】

このサイドインナーレンズ 252 は、サイドレンズ 250 と組み合わせることで、周レンズ部 250 a 及び本体部 252 a を透過する光を二重に乱屈折させることができ、反対側に配置された物の形状等をほとんど認識することができないようになっている。また、乱屈折と共に多面体状による乱反射により、サイドレンズ 250（周レンズ部 250 a）の外観をキラキラさせると共に遠近感が不明瞭な不思議な感じに見せることができるようになっている。

40

【0112】

左サイド装飾ユニット 240 の左サイド上装飾基板 254 及び左サイド下装飾基板 256 は、表面に高輝度のカラー LED が複数実装されており、サイド装飾フレーム 242 の発光装飾開口 242 g（サイドレンズ 250 の周レンズ部 250 a）と対応する位置に配置された LED 254 a，256 a は比較的照射角度の広いもの（例えば、 60° ～ 180° ）が用いられており、サイド装飾フレーム 242 のスリット 242 e（サイドレンズ 250 の放射レンズ部 250 b）と対応する位置に配置された LED 254 b，256 b は比較的照射角度の狭いもの（例えば、 15° ～ 60° ）が用いられている。

50

【0113】

左サイド装飾ユニット240の左上部スピーカ262は、サイドスピーカ130と同様に、中高音域の音を出力するものであり、上部スピーカブラケット264により所定位置に所定方向へ向けて取付けられるようになっている。この左上部スピーカ262を支持する上部スピーカブラケット264は、正面視でパチンコ遊技機1の左右中央で斜め前下方に向かって突出する円筒状のホーン部264aを備えている。そして、上部スピーカブラケット264におけるホーン部264aの上端裏側に、左上部スピーカ262が固定されるようになっており、正面視では、ホーン部264aによって左上部スピーカ262が遊技者側から見えないようになっている。

【0114】

左上部スピーカ262は、上部スピーカブラケット264のホーン部264aによって、パチンコ遊技機1の上部から下方の遊技者へ向かって発せられるようになっており、他のパチンコ遊技機に対して騒音に為り難いようになっている。なお、詳細な図示は省略するが、この上部スピーカブラケット264もまた、その前面が、サイドレンズ250の周レンズ部250aやサイドインナーレンズ252の本体部252aと同様に、互いに異なる方向を向いた複数の面によって多面体状に形成されており、その板厚が不均一となることで、上部スピーカブラケット264を透過する光が乱屈折するようになっている。

【0115】

また、上部スピーカブラケット264の前面側を覆う上部スピーカカバー266は、サイド装飾フレーム242における上端枠242cに接する発光装飾開口242gを閉鎖するようにサイド装飾フレーム242の後側から嵌合されると共に、その表面が、サイドレンズ250の表面と連続するような湾曲面形状に形成されている。また、上部スピーカカバー266の表面には貫通孔266aが複数形成されており、左上部スピーカ262からの音を遊技者側へ十分に透過させることができるようになっている。

【0116】

なお、詳細な図示は省略するが、この上部スピーカカバー266もまた、その内面側が、サイドレンズ250の周レンズ部250aやサイドインナーレンズ252の本体部252aと同様に、互いに異なる方向を向いた複数の面によって多面体状に形成されており、その板厚が不均一となることで、上部スピーカカバー266を透過する光が乱屈折するようになっている。したがって、上部スピーカカバー266及び上部スピーカブラケット264において、光が乱屈折することで、遊技者側から左上部スピーカ262や上部スピーカカバー266に形成された貫通孔266aを視認し難くできると共に、サイドレンズ250の周レンズ部250aと同様の見栄えの外観とすることができるようになっている。

【0117】

[3-4. 上部装飾ユニット]

続いて、扉枠5における上部装飾ユニット280について、主に図33乃至図36を参照して説明する。図33は、扉枠5における上部装飾ユニットの正面斜視図であり、図34は、扉枠5における上部装飾ユニットの背面斜視図である。また、図35は上部装飾ユニットを分解して前から見た分解斜視図であり、図36は上部装飾ユニットを分解して後から見た分解斜視図である。

【0118】

本実施形態の扉枠5における上部装飾ユニット280は、図17等に応示するように、扉枠5の前面中央上部で、右サイド装飾ユニット200及び左サイド装飾ユニット240における中央側の上端縁同士の間に取り付けられ、それらの間を装飾するものである。この上部装飾ユニット280は、図示するように、正面視で全体の外形形状が略逆二等辺三角形形状とされ、中央に大きく貫通する中央開口部281a、及び中央開口部281aの左右両側に貫通する一対の側開口部281bを有し中央開口部281aの上側に扉枠ベースユニット100における上部ブラケット120の先端が挿入される前面装飾部材281と、前面装飾部材281の中央開口部281a内に後側から嵌め込まれる中央レンズ282と、中

10

20

30

40

50

中央レンズ 282 の後端に配置されるインナーレンズ 283 と、前面装飾部材 281 の側開口部 281b に後側から嵌め込まれる一対の側レンズ 284 と、正面視の外形が前面装飾部材 281 と類似した形状とされ中央レンズ 282、インナーレンズ 283、及び一対の側レンズ 284 を前面装飾部材 281 とで挟持するように前面装飾部材 281 の後側に取り付けられる本体部材 285 と、本体部材 285 の後側に配置され前面に複数のカラー LED 286a、286b が実装された上部装飾基板 286 と、正面視の外形が本体部と略同じ形状とされ上部装飾基板 286 を後側から覆うように本体部材 285 の後面に取り付けられる基板カバー 287 と、を備えている。

【0119】

また、上部装飾ユニット 280 は、前面装飾部材 281 の下端から連続するように屈曲しながら後方へ延出し前端上部が前面装飾部材 281 に支持されると共に後端が扉枠ベースユニット 100 に取付けられ下方へ向かって貫通する一対の下開口部 288a を有した下面装飾部材 288 と、下面装飾部材 288 の下開口部 288a に上側から嵌め込まれ下面装飾部材 288 及び基板カバー 287 に固定される下レンズ 289 と、を備えている。なお、本実施形態では、前面装飾部材 281 及び下面装飾部材 288 の表面に金属的な光沢を有したメッキ層が形成されている。なお、上部装飾基板 286 の LED 286a は、中央レンズ 282 と対応した位置に配置されていると共に、LED 286b は、側レンズ 284 及び下レンズ 289 と対応した位置に配置されており、中央レンズ 282 と、側レンズ 284 及び下レンズ 289 とをそれぞれ別々に発光装飾させることができるようになっている。また、本実施形態では、LED 286a がフルカラー LED とされていると共に、LED 286b が高輝度の白色 LED とされている。

【0120】

上部装飾ユニット 280 における前面装飾部材 281 は、その中央開口部 281a の内周形状が、正面視で中央上端が左右へ延びた辺とされ中央下端が頂点とされ各辺が緩い円弧状に延びた変五角形状に形成されており、上辺両側の上側辺の略中央と下端頂点から中央開口部 281a 内へ延びだした三つの突出部を有している。また、前面装飾部材 281 は、中央開口部 281a の上側辺の外側に、斜め外側上方へ向かって延びる複数の筋彫りが形成されており、この筋彫りによって前面装飾部材 281 は中央開口部 281a から羽根が延びだしたような形状に形成されていると共に、筋彫りに沿うように側開口部 281b が形成されている。

【0121】

この前面装飾部材 281 の中央開口部 281a 内に嵌め込まれる中央レンズ 282 は、その外形が、中央開口部 281a と略同じ形状とされており、前方へ膨出した形状とされていると共に、その前面が互いに異なる方向を向いた複数の面によって多面体状に形成されている。中央レンズ 282 は、透明（無色透明、有色透明）な樹脂によって形成されている。この中央レンズ 282 を前面装飾部材 281 の中央開口部 281a に嵌め込むことで、中央レンズ 282 がトリリアントカットされたような宝石に見えると共に、前面装飾部材 281 が宝石の台座に見えるようになっている。

【0122】

また、中央レンズ 282 の後側に配置されるインナーレンズ 283 は、中央レンズ 282 の後側の開口を閉鎖するように透明な樹脂で形成されていると共に、表面に微細なレンズ（又はプリズム）が複数形成されており、上部装飾基板 286 からの光を中央レンズ 282 側へ広く拡散させることができるようになっている。一方、前面装飾部材 281 の側開口部 281b 内に嵌め込まれる側レンズ 284 は、側開口部 281b へ嵌め込んだ状態で、その前面が前面装飾部材 281 の前面と略連続するよう透明な樹脂によって形成されている。なお、側レンズ 284 の裏面側には、インナーレンズ 283 と同様に、微細なレンズ（又はプリズム）が複数形成されており、上部装飾基板 286 からの照射される光によって側レンズ 284 全体が略均一に発光することができるようになっている。

【0123】

なお、インナーレンズ 283 及び側レンズ 284 は、表面に形成された複数の微細なレ

ンズ等によって、白濁したような感じとなっており、インナーレンズ 283 及び側レンズ 284 を通して後側が明確に見えないようになっている。

【0124】

上部装飾ユニット 280 の本体部材 285 は、前面装飾部材 281 の中央開口部 281a の形状に略沿った外形で前後方向へ筒状に延び前端開口が斜め下方へ向かって傾斜すると共に閉鎖された後端が斜め上方へ向かって傾斜する中央部 285a と、中央部 285a の両側に配置され閉鎖された後端が中央部 285a の後端と略同じ位置とされると共に前端が中央部 285a よりも短く延びた凹陷状の側部 285b と、中央部 285a 及び側部 285b の後端面を貫通し上部装飾基板 286 に実装された LED 286a, 286b と対応する位置に形成された複数の開口部 285c と、を備えている。この本体部材 285 は、後側に上部装飾基板 286 を配置すると、上部装飾基板 286 の LED 286a が開口部 285c 内に挿入配置されるようになっており、LED 286a からの光が後側へ漏れないようになっている。また、本体部材 285 の中央部 285a 及び側部 285b は前側から後側へ窪んだ形状となっており、それぞれに対応した LED 285a, 286b からの光が側方へ影響しないようになっている。

10

【0125】

また、上部装飾ユニット 280 の下面装飾部材 288 は、後方へ向かうに従って細くなるように形成されており、その左右の側面形状が、右サイド装飾ユニット 200 及び左サイド装飾ユニット 240 における上部スピーカカバー 226, 266 の上端枠 202c, 242c 寄り側の端部形状と略一致した形状とされていると共に、上部スピーカカバー 226, 266 の上端枠 202c, 242c 寄り側の端部が載置固定されるようになっている。なお、下レンズ 289 は、下面装飾部材 288 と上部スピーカカバー 226, 266 との間に挟持されるようになっている。また、下レンズ 289 へは、右サイド装飾ユニット 200 及び左サイド装飾ユニット 240 の上部スピーカブラケット 224, 264 を介して、右サイド上装飾基板 214 及び左サイド上装飾基板 254 からの光が供給されて発光するようになっている。

20

【0126】

[3-5. サイドスピーカカバー]

次に、扉枠 5 における一对のサイドスピーカカバー 290 について、主に図 22 及び図 23 を参照して説明する。このサイドスピーカカバー 290 は、扉枠ベースユニット 100 に取付けられたサイドスピーカ 130 の前面を被覆して装飾するものであり、右サイド装飾ユニット 200 及び左サイド装飾ユニット 240 の下端と、皿ユニット 300 との間に配置されるものである。このサイドスピーカカバー 290 は、扉枠ベースユニット 100 に取付けられたサイドスピーカ 130 の前面を覆うように湾曲した円盤状で複数の孔を有したカバー体 291 と、カバー体 291 の外周を前側から支持する円環状の開口部を有し右サイド装飾ユニット 200 及び左サイド装飾ユニット 240 の下端と連続するように形成された本体部材 292 と、本体部材 292 の下側に配置され皿ユニット 300 の下皿カバー 328 における左右後端と連続するように形成された下部部材 293 と、を備えている。

30

【0127】

このサイドスピーカカバー 290 は、本体部材 292 の表面に金属的な光沢を有したメッキ層が形成されている。また、下部部材 293 は、後述する皿ユニット 300 における下皿カバー 328 と同様の乳白色をした透光性の部材により形成されている。このサイドスピーカカバー 290 は、扉枠ベースユニット 100 の前面に取付けられるようになっている。

40

【0128】

[3-6. 皿ユニット]

続いて、扉枠 5 における皿ユニット 300 について、主に図 37 乃至図 40 を参照して説明する。図 37 は、扉枠における皿ユニットの正面斜視図であり、図 38 は、扉枠における皿ユニットの背面斜視図である。また、図 39 は、皿ユニットを分解して前から見た

50

分解斜視図であり、図４０は、皿ユニットを分解して後から見た分解斜視図である。

【０１２９】

本実施形態の扉枠５における皿ユニット３００は、後述する賞球装置７４０から払出された遊技球を貯留するための上皿３０１及び下皿３０２を備えていると共に、上皿３０１に貯留した遊技球を球送ユニット５８０を介して後述する打球発射装置６５０へ供給することができるものである。皿ユニット３００は、図３９及び図４０等に示すように、扉枠ベースユニット１００の下部前面に固定される左右方向延びた略板状の皿ユニットベース３１０と、皿ユニットベース３１０の前面略中央に固定され上方及び後方が開放され正面視左側（軸支側）が大きく前方へ膨出した皿状の上皿本体３１２と、上皿本体３１２の上部外周を覆うと共に前端が正面視で左右方向中央が前方へ突出するように湾曲状に形成された上皿上部パネル３１４と、上皿上部パネル３１４の上側前端縁に取付けられ上下方向に貫通した複数の開口部３１６ａを有する上皿前部装飾部材３１６と、上皿前部装飾部材３１６と上皿上部パネル３１４との間に配置され上皿前部装飾部材３１６の開口部３１６ａ内に嵌め込まれる複数の導光部３１８ａを有した左右一対の上皿上部レンズ３１８と、上皿上部レンズ３１８とは上皿上部パネル３１４を挟んで反対側に配置されると共に上皿上部パネル３１４の下面に取付けられ上面に複数のカラーＬＥＤ３２０ａ、３２２ａが実装された上皿右装飾基板３２０及び上皿左装飾基板３２２と、上皿上部レンズ３１８と上皿上部パネル３１４との間に配置され上皿右装飾基板３２０及び上皿左装飾基板３２２からの光を上皿上部レンズ３１８側へ拡散させる複数の微細プリズムを有した上皿上部インナーレンズ３１９と、を備えている。

10

20

【０１３０】

また、皿ユニット３００には、上皿本体３１２の下側で皿ユニットベース３１０の前面に固定され上方及び後方が開放されると共に正面視で左右方向中央が前方へ膨出し前端が左右方向中央へ向かうに従って低くなるように形成された皿状の下皿本体３２４と、下皿本体３２４の上部に固定され正面視で左右方向中央が下皿本体３２４と略同様に前方へ膨出し前端が左右方向中央へ向かうに従って高くなるように湾曲した板状の下皿天板３２６と、下皿天板３２６及び下皿本体３２４の前端に沿った開口部３２８ａを有すると共に開口部３２８ａの外周を覆う下皿カバー３２８と、下皿カバー３２８の左右両側に配置され前後方向に貫通した開口部３３０ａを有する皿サイド中カバー３３０と、皿サイド中カバー３３０の開口部３３０ａに後側から嵌め込まれる皿サイド中カバーレンズ３３２と、皿サイド中カバー３３０の左右両外側に配置され扉枠ベースユニット１００の左右両端と対応する位置まで左右方向へ延びた皿サイド外カバー３３４と、を備えている。なお、正面視で右側に配置される皿サイド中カバー３３０には、その右端部に後述する錠装置１００のシリンダ錠１０１０が臨む錠孔３３０ｂが形成されている。また、正面視で右側の皿サイド外カバー３３４には、前方からハンドル装置５００が挿入されるハンドル挿通孔３３４ａが形成されている。

30

【０１３１】

更に、皿ユニット３００には、皿ユニットベース３１０及び上皿本体３１２に取付けられ上皿３０１に貯留された遊技球を下皿３０２へ抜くための上皿球抜き機構３４０と、下皿本体３２４の下面に取付けられ下皿３０２に貯留された遊技球を下方へ抜くための下皿球抜き機構３５０と、皿ユニットベース３１０の正面視で左側上部に取付けられパチンコ遊技機１に隣接して設置された図示しないＣＲユニットを作動させる貸球ユニット３６０と、を備えている。

40

【０１３２】

皿ユニット３００は、皿ユニットベース３１０の一部、上皿本体３１２、及び上皿上部パネル３１４等によって遊技球を貯留可能な上皿３０１を構成している。また、皿ユニット３００は、皿ユニットベース３１０の一部、下皿本体３２４、下皿天板３２６、及び下皿カバー３２８等によって遊技球を貯留可能な下皿３０２を構成している。

【０１３３】

この皿ユニット３００における皿ユニットベース３１０は、図３９に示すように、左右

50

方向へ延びた略板状に形成されており、左右へ延びた上端縁には所定形状の形成された装飾部 310a が備えられている。この装飾部 310a の左端に前後方向へ貫通し貸球ユニット 360 を取付けるための貸球ユニット取付部 310b が形成されている。この皿ユニットベース 310 は、貸球ユニット取付部 310b の下側（正面視で左上隅部近傍）に配置され横長の矩形状で前後方向に貫通する上皿球供給口 310c と、上皿球供給口 310c よりも下側（皿ユニットベース 310 の高さ方向の略中間）で装飾部 310a の右端近傍の下側に前後方向へ貫通し上下方向へ延びた上皿球排出口 310d と、上皿球排出口 310d 及び上皿球供給口 310c の直下に配置され前方へ突出すると共に上面が同じ高さとなされた一対の下皿支持部 310e と、を備えている。なお、上皿球排出口 310d は、直下に配置された下皿支持部 310e の上面の前後方向中間位置まで連続して形成されている。

10

【0134】

また、皿ユニット 300 は、一対の下皿支持部 310e の間に配置され下皿本体 324 及び下皿天板 326 の後端と嵌合し正面視で横長の矩形環状に形成された下皿支持溝 310f と、下皿支持溝 310f によって囲まれた部位の中央右寄りの下部に配置され前後方向に貫通する矩形状の下皿球供給口 310g と、を備えている。更に、皿ユニットベース 310 は、図 40 に示すように、下皿球供給口 310g と連続するように後方へ筒状に延びた下皿球供給樋 310h と、下皿球供給樋 310h の開放側側面に形成され遊技球が通過可能な大きさの切欠部 310i と、を備えている。

20

【0135】

この皿ユニットベース 310 の上皿球供給口 310c は、扉枠ベースユニット 100 における扉枠ベース本体 110 及び補強ユニット 150 の切欠部 101a, 162 を介して扉枠ベースユニットの後側に取付けられるファールカバーユニット 540 の第一球出口 544a と連通するようになっている。この上皿球供給口 310c の前端には、正面視右方向へ長く延び後方へ窪んだ誘導凹部 310j を備えている。この誘導凹部 310j は、左右方向に対しては正面視右端側が若干低くなるように傾斜していると共に、前後方向に対しては前端側が低くなるように傾斜している。これにより、誘導凹部 310j の前端と上皿本体 312 の底面との高低差は、誘導凹部 310j 右端へ向かうほど高くなるようになり、誘導凹部 310j の右端では、上皿本体 312 の底面との高低差が遊技球の外径よりも若干高くなるようになっている。

30

【0136】

したがって、本実施形態では、上皿 301 内に貯留された遊技球によって上皿球供給口 310c の前側が閉鎖された場合、ファールカバーユニット 540 を介して賞球装置 740 から払出された遊技球が、上皿球供給口 310c から直線的に前方の上皿 301 内に出口ができなくなるので、払出された遊技球は上皿球供給口 310c の前側を閉鎖した遊技球に当接してその転動方向が変化し、誘導凹部 310j 内を正面視右方向へと転動するように誘導され、誘導凹部 310j の右端付近から上皿 301 内に貯留された遊技球の上側へと放出されることとなる。これにより、上皿 301 内において遊技球を自動的に上下二段に貯留させることができるので、上皿球供給口 310c の前を遊技球が塞いだ時に遊技者が手で遊技球を寄せなくても払出された遊技球を上皿 301 内に供給（放出）し続けることが可能となり、上皿 301 への遊技球の貯留に対して遊技者が煩わしく感じてしまうのを抑制することができ、遊技者を遊技球の打込操作や打ち込まれた遊技球による遊技に専念させて遊技に対する興趣が低下するのを抑制することができると共に、上皿 301 における遊技球の貯留量を多くすることができるようになっている。

40

【0137】

皿ユニットベース 310 の上皿球排出口 310d は、上皿球抜き機構 340 における上皿球抜きベース 344 の開口部 344a、及び扉枠ベースユニット 100 における扉枠ベース本体 110 の球送開口 113、を介して扉枠ベースユニット 100 の後側に取付けられる球送ユニット 580 の進入口 581a と連通するようになっている。更に、下皿球供給口 310g は、その後側から後方へ延びた下皿球供給樋 310h が、扉枠ベースユニッ

50

ト 1 0 0 における扉枠ベース本体 1 1 0 の球通過口 1 1 0 f を貫通して後方へ延出した上で、扉枠ベースユニット 1 0 0 の後側に取付けられるファールカバーユニット 5 4 0 の第二球出口 5 4 4 b に接続されていると共に、下皿球供給樋 3 1 0 h の切欠部 3 1 0 i が、上皿球抜き機構 3 4 0 における上皿球抜きベース 3 4 4 の球抜き流路 3 4 4 c と接続されている。

【 0 1 3 8 】

なお、本実施形態では、図示するように、下皿球供給口 3 1 0 g の前端には、正面視で左方向へ広がった拡口部 3 1 0 k を備えており、この拡口部 3 1 0 k によって下皿球供給口 3 1 0 g の前端が左右方向へ広がった状態となっている。これにより、下皿球供給口 3 1 0 g の前側に溜まった下皿 3 0 2 内の遊技球により下皿球供給口 3 1 0 g において早期に球詰りが発生してしまうのを抑制することができ、より多くの遊技球を下皿 3 0 2 内へ供給することができるようになっている。

10

【 0 1 3 9 】

皿ユニット 3 0 0 の上皿本体 3 1 2 は、正面視で中央よりも左側（軸支側）が前方へ膨出し、底面が全体的に左端側（開放側）及び後端側が低くなるように形成されている。この上皿本体 3 1 2 の底面は、軸支側の後端が皿ユニットベース 3 1 0 における上皿球供給口 3 1 0 c の底辺付近に、開放側の後端が皿ユニットベース 3 1 0 における上皿球排出口 3 1 0 d の上下方向中間位置付近に、それぞれ位置するように形成されており、上皿球供給口 3 1 0 c から上皿本体 3 1 2 （上皿 3 0 1 ）に供給された遊技球が、上皿球排出口 3 1 0 d へ誘導されるようになっている。

20

【 0 1 4 0 】

なお、上皿本体 3 1 2 は、底面の後端で左右方向中央から開放側に遊技球と接触可能な金属製の皿上皿レール 3 1 2 a が取付けられている。この皿上皿レール 3 1 2 a は、図示は省略するが、電気的に接地（アース）されており、遊技球に帯電した静電気を除去することができるようになっている。

【 0 1 4 1 】

皿ユニット 3 0 0 の上皿上部パネル 3 1 4 は、上皿本体 3 1 2 の上端から扉枠 5 の左右方向中央が前方へ突出するように湾曲状に延びだしており、上皿本体 3 1 2 の開放側よりも外側に上下方向へ貫通し後述する上皿球抜き機構 3 4 0 の上皿球抜きボタン 3 4 1 が取付けられる取付孔 3 1 4 a が形成されている。この上皿上部パネル 3 1 4 は、前端に上皿本体 3 1 2 の上部前端よりも一段下がった段状に形成され上皿前部装飾部材 3 1 6 を取付けるための装飾取付部 3 1 4 b と、左右方向の中央で上皿本体 3 1 2 よりも前側の位置で装飾取付部 3 1 4 b よりも更に下がった段状に形成され後述する操作ユニット 4 0 0 を取付けるための操作ユニット取付部 3 1 4 c と、を備えている。

30

【 0 1 4 2 】

なお、詳細な説明省略するが、上皿上部パネル 3 1 4 の装飾取付段部 3 1 4 b には、下面に取付けられる上皿右装飾基板 3 2 0 及び上皿左装飾基板 3 2 2 の LED 3 2 0 a , 3 2 2 a と対応した位置に上下方向に貫通する開口部や切欠部が形成されていると共に、操作ユニット取付部 3 1 4 c には、操作ユニット 4 0 0 と周辺制御基板 4 1 4 0 とを接続する配線ケーブルが通過可能な開口部等が形成されている。

40

【 0 1 4 3 】

上皿前部装飾部材 3 1 6 は、上皿上部パネル 3 1 4 の前端に沿って左右方向へ湾曲状に延びた形状とされ、その複数の開口部 3 1 6 a に下側から上皿上部レンズ 3 1 8 の導光部 3 1 8 a が嵌め込まれるようになっていると共に、上皿上部パネル 3 1 4 の装飾取付部 3 1 4 b に取付けることで上皿上部レンズ 3 1 8 を上皿上部パネル 3 1 4 とで挟持することができるようになっている。また、上皿上部レンズ 3 1 8 の下側には、表面に微細なレンズ（プリズム）を複数有した上皿上部インナーレンズ 3 1 9 が配置されており、上皿右装飾基板 3 2 0 や上皿左装飾基板 3 2 2 からの光を十分に拡散させて、上皿上部レンズ 3 1 8 全体を略均一に発光装飾させることができるようになっている。なお、図示するように、上皿前部装飾部材 3 1 6 における開口部 3 1 6 a の内周形状が洋梨状に形成されており

50

、開口部 3 1 6 a に嵌め込まれる上皿上部レンズ 3 1 8 の導光部 3 1 8 a も同様の形状とされ、この導光部 3 1 8 a を嵌め込むことで、上皿前部装飾部材 3 1 6 の開口部 3 1 6 a に、ペアシェイプカットされたような宝石が嵌め込まれたような外観を呈するようになっている。

【 0 1 4 4 】

皿ユニット 3 0 0 の下皿本体 3 2 4 は、平面視で前方へ扇状に広がり後端が左右方向へ直線状に形成され上面の略中央が最も低くなるように形成された底板 3 2 4 a と、底板 3 2 4 a の中央に上下方向へ貫通するように形成された下皿球抜き孔 3 2 4 b と、底板 3 2 4 a の後端を除く前端及び側端から上方へ立上がる側板 3 2 4 c と、を備えている。この下皿本体 3 2 4 の側板 3 2 4 c は、底板 3 2 4 a の側端から上方へ立上がった上端が、前側が最も低く後側へ向かうに従って高くなるように曲線状に形成されていると共に、底板 3 2 4 a の側端から上方へ立上がった上端が直線状に形成されており、上端の直線状の部分に下皿天板 3 2 6 の左右両端が載置接続されるようになっている。

10

【 0 1 4 5 】

この下皿本体 3 2 4 は、底板 3 2 4 a 及び側板 3 2 4 c の後端が、皿ユニットベース 3 1 0 の前面に形成された下皿支持溝 3 1 0 f 内に挿入支持されるようになっている。また、下皿本体 3 2 4 の下皿球抜き孔 3 2 4 b は、底板 3 2 4 a の裏面側に配置される下皿球抜き機構 3 5 0 の開閉シャッター 3 5 2 によって閉鎖されるようになっている。

【 0 1 4 6 】

下皿カバー 3 2 8 は、正面視の外形が下側へ膨出し各辺が円弧の逆三角形状に形成されており、中央に前後方向へ貫通する開口部 3 2 8 a を備えている。この開口部 3 2 8 a の内形は、下皿本体 3 2 4 及び下皿天板 3 2 6 の前端により形成される形状と一致した形状とされており、下皿 3 0 2 の開口を形成するものである。また、下皿カバー 3 2 8 は、透光性を有した乳白色の樹脂によって形成されていると共に、図示は省略するが、裏側にカラー LED が所定間隔で配置されており、下皿カバー 3 2 8 全体を発光装飾させることができるようになっている。

20

【 0 1 4 7 】

皿サイド中カバー 3 3 0 は、正面視で下皿カバー 3 2 8 の左右両外側に配置され、正面視で左右方向の略中央から扉枠 5 の側面まで下皿カバー 3 2 8 の下側側辺に沿って所定幅で延びており、扉枠 5 の側面まで延びた上部後端が扉枠ベースユニット 1 0 0 における扉枠ベース本体 1 1 0 の前面に取付けられるようになっている。この皿サイド中カバー 3 3 0 は、前後方向に貫通する開口部 3 3 0 a を備えており、開口部 3 3 0 a 内に後側から皿サイド中カバーレンズ 3 3 2 が嵌め込まれるようになっている。更に、正面視で右側（開放側）の皿サイド中カバー 3 3 0 には、その外側端部（右側端部）付近で錠装置 1 0 0 0 のシリンダ錠 1 0 1 0 と対応した位置に前後方向に貫通する錠孔 3 3 0 b が形成されており、本体枠 3 に対して扉枠 5 を閉じた状態とすると、この錠孔 3 3 0 b からシリンダ錠 1 0 1 0 の錠穴が臨むようになっている。

30

【 0 1 4 8 】

この皿サイド中カバー 3 3 0 は、その前端下部から後方へ延出する底板部 3 3 0 c を更に備えており、この底板部 3 3 0 c の後端が扉枠ベースユニット 1 0 0 における扉枠ベース本体 1 1 0 の前面に取付けられるようになっている。また、皿サイド中カバー 3 3 0 の底板部 3 3 0 c によって下皿本体 3 2 4 の下側の一部が被覆されるようになっている。

40

【 0 1 4 9 】

皿サイド外カバー 3 3 4 は、正面視で皿サイド中カバー 3 3 0 の左右両外側に配置され、正面視が扉枠 5 の側辺及び底辺に沿った略三角形状とされており、後方及び上方に開放された箱状に形成されている。本実施形態では、右側（開放側）の皿サイド外カバー 3 3 4 に、扉枠ベースユニット 1 0 0 におけるハンドルブラケット 1 4 0 と対応した位置に前後方向へ貫通するハンドル挿通孔 3 3 4 a が形成されている。この皿サイド外カバー 3 3 4 は、扉枠ベースユニット 1 0 0 における扉枠ベース本体 1 1 0 の前面に取付けられるようになっていると共に、一部が皿ユニットベース 3 1 0 に取付けられるようになっている

50

。また、皿サイド外カバー 3 3 4 及び皿サイド中カバー 3 3 0 によって下皿本体 3 2 4 の中央部を除く下側が被覆されるようになっている。

【 0 1 5 0 】

皿ユニット 3 0 0 における上皿球抜き機構 3 4 0 は、上皿上部パネル 3 1 4 の取付孔 3 1 4 a に対して上下方向へ進退可能に取付けられる上皿球抜きボタン 3 4 1 と、上皿球抜きボタン 3 4 1 の操作に対して上皿球抜きボタン 3 4 1 の上下動よりも大きく上下動し皿ユニットベース 3 1 0 の前面側に支持される作動片 3 4 2 と、作動片 3 4 2 の上下動によって上下方向へスライドし後述する球送ユニット 5 8 0 における球抜き部材 5 8 3 の作動棹 5 8 3 c と当接する当接片 3 4 3 a を備え皿ユニットベース 3 1 0 の後側に配置される上皿球抜きスライダ 3 4 3 と、上皿球抜きスライダ 3 4 3 を上下方向へスライド可能に支持し皿ユニットベース 3 1 0 の後側に取付けられる上皿球抜きベース 3 4 4 と、を備えている。

10

【 0 1 5 1 】

この上皿球抜き機構 3 4 0 は、詳細な図示は省略するが、上皿球抜きボタン 3 4 1 が上側の移動端に位置するように、上皿球抜きボタン 3 4 1 と共に上下動する作動片 3 4 2 がコイルバネによって上方側へ付勢されている。また、上皿球抜きスライダ 3 4 3 は、上皿球抜きベース 3 4 4 との間に備えられたコイルバネによって上方側へ付勢された状態となっている。

【 0 1 5 2 】

上皿球抜き機構 3 4 0 の上皿球抜きベース 3 4 4 は、皿ユニットベース 3 1 0 の上皿球排出口 3 1 0 d を閉鎖すると同時に上皿球排出口 3 1 0 d と連絡し前方へ向かって開口する開口部 3 4 4 a (図 3 9 を参照) と、上皿球抜きベース 3 4 4 の裏面側で開口部 3 4 4 a と連通し開口部 3 4 4 a を通過した遊技球を下方へ誘導した後に後方へ誘導する球誘導流路 3 4 4 b (図 3 8 及び図 4 0 を参照) と、球誘導流路 3 4 4 b の下側から下方へ延出した後に上皿球抜きベース 3 4 4 の下辺に略沿って背面視で右側 (軸支側) の端部へ向かって延出し遊技球が流通可能とされた球抜き流路 3 4 4 c と、を備えている。

20

【 0 1 5 3 】

上皿球抜きベース 3 4 4 は、開口部 3 4 4 a が上皿球排出口 3 1 0 d と連通すると共に、開口部 3 4 4 a と連通する球誘導流路 3 4 4 b の下端が扉枠ベースユニット 1 0 0 における扉枠ベース本体 1 1 0 の球送開口 1 1 3 を介して扉枠ベース本体 1 1 0 の後側に取付けられる球送ユニット 5 8 0 の進入口 5 8 1 a と連通するようになっており、上皿 3 0 1 内に貯留された遊技球を、球送ユニット 5 8 0 へ供給することができるようになっている。

30

【 0 1 5 4 】

また、上皿球抜きベース 3 4 4 の球抜き流路 3 4 4 c は、球誘導流路 3 4 4 b と隣接した上端が扉枠ベース本体 1 1 0 の球送開口 1 1 3 を介して球送ユニット 5 8 0 の球抜口 5 8 1 b と連通していると共に、軸支側へ延びた下端が皿ユニットベース 3 1 0 における下皿球供給樋 3 1 0 h の切欠部 3 1 0 i と連通しており、球送ユニット 5 8 0 の球抜口 5 8 1 b から排出された遊技球を下皿 3 0 2 へ誘導することができるようになっている。なお、球抜き流路 3 4 4 c の後端下部は上皿球抜き流路カバー 3 4 5 によって閉鎖されている。

40

【 0 1 5 5 】

この上皿球抜き機構 3 4 0 は、コイルバネの付勢力に抗して上皿球抜きボタン 3 4 1 を下方へ押圧すると、上皿球抜きスライダ 3 4 3 が下方へスライドすると共に後方へ突出した当接片 3 4 3 a も下方へ移動する。そして、当接片 3 4 3 a の上面と当接する球送ユニット 5 8 0 における球抜き部材 5 8 3 の作動棹 5 8 3 c は、当接片 3 4 3 a が下方へ移動することで球抜き部材 5 8 3 の仕切部 5 8 3 a が所定方向へ回動し、仕切部 5 8 3 a によって仕切られた進入口 5 8 1 a と球抜口 5 8 1 b との仕切りが解除されて進入口 5 8 1 a と球抜口 5 8 1 b とが連通した状態となる。これにより、上皿 3 0 1 に貯留された遊技球は、上皿球排出口 3 1 0 d から上皿球抜きベース 3 4 4 の開口部 3 4 4 a 及び球誘導流路

50

3 4 4 bを介して、球送ユニット 5 8 0 の進入口 5 8 1 aへ進入した上で球抜口 5 8 1 b から上皿球抜きベース 3 4 4 の球抜き流路 3 4 4 cへと排出され、皿ユニットベース 3 1 0 の下皿球供給樋 3 1 0 hを介して下皿球供給口 3 1 0 g から下皿 3 0 2へ排出することができるようになっている。

【 0 1 5 6 】

なお、球送ユニット 5 8 0 の球抜き部材 5 8 3 は、その作動棒 5 8 3 c がコイルバネによって上方へ付勢された上皿球抜きスライダ 3 4 3 における当接片 3 4 3 a の上面と当接しているので、球抜き部材 5 8 3 の仕切部 5 8 3 a 上に遊技球が勢い良く供給されても、その衝撃を、作動棒 5 8 3 c を介して上皿球抜きスライダ 3 4 3 を付勢するコイルバネによって吸収させることができ、球抜き部材 5 8 3 等が破損するのを防止することができる

10

【 0 1 5 7 】

皿ユニット 3 0 0 における下皿球抜き機構 3 5 0 は、下皿本体 3 2 4 の下側で正面視左右に配置された皿サイド中カバー 3 3 0 の底板部 3 3 0 c 同士の間配置される下皿球抜きベース 3 5 1 と、下皿球抜きベース 3 5 1 の上面に回動可能に軸支され下皿本体 3 2 4 の下皿球抜き孔 3 2 4 b を開閉可能な板状の開閉シャッター 3 5 2 と、開閉シャッター 3 5 2 を回動させると共に下皿球抜きベース 3 5 1 の上面に前後方向へスライド可能に支持された下皿球抜きスライダ 3 5 3 と、下皿球抜きスライダ 3 5 3 の前端に取付けられる下皿球抜きボタン 3 5 4 と、を備えている。

20

【 0 1 5 8 】

この下皿球抜きベース 3 5 1 は、下皿本体 3 2 4 の下皿球抜き孔 3 2 4 b と対向する位置に上下方向に貫通したベース球抜き孔 3 5 1 a を備えている。また、開閉シャッター 3 5 2 は、下皿球抜き孔 3 2 4 b を閉鎖可能な閉鎖部 3 5 2 a と、閉鎖部 3 5 2 a の前側に配置され下皿球抜き孔 3 2 4 b と略一致可能な上下方向に貫通したシャッター球抜き孔 3 5 2 b と、を備えており、下皿球抜きベース 3 5 1 との間でコイルバネによって閉鎖部 3 5 2 a が下皿球抜き孔 3 2 4 b 及びベース球抜き孔 3 5 1 a を閉鎖する位置となるように付勢されている。

【 0 1 5 9 】

なお、詳細な図示は省略するが、開閉シャッター 3 5 2 は、下皿球抜きスライダ 3 5 3 と当接可能な当接ピンを備えており、この当接ピンが下皿球抜きスライダ 3 5 3 と当接することで、下皿球抜きスライダ 3 5 3 によって閉鎖部 3 5 2 a 及びシャッター球抜き孔 3 5 2 b が後方へ移動するように回動させられたり、コイルバネの付勢力により下皿球抜きスライダ 3 5 3 を前方側へスライドさせたりすることができるようになっている。

30

【 0 1 6 0 】

また、下皿球抜きボタン 3 5 4 は、図示するように、皿ユニット 3 0 0 における下皿カバー 3 2 8 の左右方向中央下側で、左右の皿サイド中カバー 3 3 0 に挟まれた位置に配置されるようになっており、その表面形状が下皿カバー 3 2 8 や皿サイド中カバー 3 3 0 の表面形状に対して滑らかに連続するような形状とされている。

【 0 1 6 1 】

また、下皿球抜き機構 3 5 0 は、開閉シャッター 3 5 2 のシャッター球抜き孔 3 5 2 b が、下皿本体 3 2 4 の下皿球抜き孔 3 2 4 b 及び下皿球抜きベース 3 5 1 のベース球抜き孔 3 5 1 a と略一致した回動位置に保持するために、下皿球抜きスライダ 3 5 3 を所定位置に保持する保持機構 3 5 5 を、更に備えている。

40

【 0 1 6 2 】

この下皿球抜き機構 3 5 0 は、下皿球抜きボタン 3 5 4 の表面形状が下皿カバー 3 2 8 等の表面形状と連続したような状態では、下皿球抜きボタン 3 5 4 が前方端へ移動した閉状態であり、開閉シャッター 3 5 2 の閉鎖部 3 5 2 a によって下皿本体 3 2 4 の下皿球抜き孔 3 2 4 b が閉鎖された状態となっている。この状態で、下皿本体 3 2 4 (下皿 3 0 2) 内に遊技球を貯留することができるようになっている。閉状態の下皿球抜きボタン 3 5

50

4を、後方へ押圧すると、下皿球抜きボタン354と下皿球抜きスライダ353とが後方へスライドすると共に、下皿球抜きスライダ353の後方へのスライドによって開閉シャッター352がコイルバネの付勢力に抗してその閉鎖部352a及びシャッター球抜き孔352bが後方へ移動するように回動することとなる。

【0163】

そして、開閉シャッター352が後方へ回動することでシャッター球抜き孔352bが下皿球抜き孔324b及びベース球抜き孔351aと重なるようになり、やがて、シャッター球抜き孔352bと下皿球抜き孔324bとが一致し、下皿302に貯留された遊技球を下皿球抜き孔324bを介して皿ユニット300の下方へ排出することができる。なお、シャッター球抜き孔352bと下皿球抜き孔324bとが略一致する位置へ下皿球抜きスライダ353が後方へ移動すると、下皿球抜きスライダ353が保持機構355によってスライドが保持されるようになっており、下皿球抜きスライダ353のスライドがロック（保持）されることで下皿球抜きボタン354が後方へ後退した開状態のままとなると共に、シャッター球抜き孔352bが下皿球抜き孔3324bと一致した状態で保持され、下皿球抜きボタン354を押し続けていなくても、下皿302に貯留された遊技球を下方へ排出することができるようになっている。

【0164】

一方、下皿球抜き孔324bを閉鎖する場合、後退した開状態の下皿球抜きボタン354を更に後方へ押圧すると、保持機構355による下皿球抜きスライダ353の保持が解除されて、下皿球抜きスライダ353がスライドすることができるようになり、コイルバネによって閉鎖部352aが下皿球抜き孔324bを閉鎖する方向へ付勢された開閉シャッター352が、その付勢力によって閉鎖部352aが下皿球抜き孔324bの方向（前方）へ移動する方向へ回動することとなる。そして、開閉シャッター352の前方への回動に伴って下皿球抜きスライダ353が前方へスライドし、閉鎖部352aによって下皿球抜き孔324bが閉鎖されると共に、下皿球抜きボタン354が下皿カバー328等の前面と略一致した閉状態の位置に復帰し、下皿302内に遊技球を貯留することができるようになる。

【0165】

なお、下皿球抜き機構350の保持機構355は、上記の機能を有した公知の技術を用いており、その詳細な機構については、説明を省略する。

【0166】

皿ユニット300における貸球ユニット360は、後方へ押圧可能な貸球ボタン361及び返却ボタン362を備えていると共に、貸球ボタン361と返却ボタン362の間に貸出残表示部363を備えている。貸球ボタン361が操作されると、球貸スイッチ365aにより検出され、返却ボタン362が操作されると、返却スイッチ365bにより検出されるようになっている。残度数表示器365cの表示内容は貸出残表示部363を介して視認することができるようになっている。球貸スイッチ365a、返却スイッチ365b、及び残度数表示器365cは、度数表示板365に実装されており、この度数表示板365は、貸球ユニット360の内部に取り付けられている。この貸球ユニット360は、パチンコ遊技機1に隣接して設けられた球貸機に対して現金やプリペイドカードを投入した上で、貸球ボタン361を押すと、所定数の遊技球を皿ユニット300の上皿301内へ貸出す（払出す）ことができると共に、返却ボタン362を押すと貸出された分の残りを引いた上で投入した現金の残金やプリペイドカードが返却されるようになっている。また、貸出残表示部363には、球貸機に投入した現金やプリペイドカードの残数が表示されるようになっている。

【0167】

この貸球ユニット360は、皿ユニットベース310における上端の装飾部310aに形成された貸球ユニット取付部310bに対して、後側から取付けられるようになっている。また、貸球ユニット360には、後面から後方へ突出し防犯カバー180における軸支側（正面視で左側）の装着弾性片185を装着係止する防犯カバー装着部364を備え

10

20

30

40

50

ている。

【 0 1 6 8 】

[3 - 7 . 操作ユニット]

次に、扉枠 5 における操作ユニット 4 0 0 について、主に図 4 1 乃至図 4 6 を参照して説明する。図 4 1 は、扉枠における操作ユニットの正面斜視図であり、図 4 2 は、扉枠における操作ユニットの背面斜視図である。また、図 4 3 は、操作ユニットを分解して右前上方から見た分解斜視図であり、図 4 4 は、操作ユニットを分解して右前下方から見た分解斜視図である。更に、図 4 5 は、操作ユニットの断面図であり、図 4 6 は、操作ユニットにおける押圧操作部押した状態で示す断面図である。

【 0 1 6 9 】

本実施形態の扉枠 5 における操作ユニット 4 0 0 は、正面視左右方向の略中央で上皿 3 0 1 の前面に配置され、遊技者が回転操作可能なダイヤル操作部 4 0 1 と、遊技者が押圧可能な押圧操作部 4 0 5 と、を備えており、遊技状態に応じて遊技者の操作を受けたり、ダイヤル操作部 4 0 1 が可動したりすることができ、遊技者に対して遊技球の打込操作だけでなく、遊技中の演出にも参加することができるようにするものである。

【 0 1 7 0 】

この操作ユニット 4 0 0 は、円環状のダイヤル操作部 4 0 1 と、ダイヤル操作部 4 0 1 の円環内に挿入される円柱状の押圧操作部 4 0 5 と、ダイヤル操作部 4 0 1 の下端と連結される円環状の従動ギア 4 1 0 と、従動ギア 4 1 0 と噛合する円盤状の駆動ギア 4 1 2 と、駆動ギア 4 1 2 が回転軸に固定されるダイヤル駆動モータ 4 1 4 と、従動ギア 4 1 0 を回転可能に支持する円環状のギアレール 4 1 6 a、及び押圧操作部 4 0 5 を上下方向へ摺動可能に支持する円筒状のボタン支持筒 4 1 6 b を有した操作部保持部材 4 1 6 と、操作部保持部材 4 1 6 のボタン支持筒 4 1 6 b 内に配置され押圧操作部 4 0 5 を上方へ付勢するバネ 4 1 8 と、操作部保持部材 4 1 6 のギアレール 4 1 6 a 及びボタン支持筒 4 1 6 b が通過可能な開口 4 2 0 a を有し操作部保持部材 4 1 6 とダイヤル駆動モータ 4 1 4 とが下面に固定されるベース部材 4 2 0 と、ベース部材 4 2 0 の上面を覆いダイヤル操作部 4 0 1 の内筒部 4 0 1 a が通過可能な開口 4 2 2 a を有した上カバー 4 2 2 と、上カバー 4 2 2 の下側にベース部材 4 2 0 を挟むように取付けられベース部材 4 2 0 及びダイヤル駆動モータ 4 1 4 の下面を覆う下カバー 4 2 4 と、を主に備えている。

【 0 1 7 1 】

本実施形態では、従動ギア 4 1 0 の歯数が駆動ギア 4 1 2 の歯数の 2 倍、つまり減速比が値 2 に選定されているため、ダイヤル駆動モータ 4 1 4 の回転軸に固定された駆動ギア 4 1 2 が 2 回転すると、この駆動ギア 4 1 2 と噛合する従動ギア 4 1 0 が 1 回転するようになっている。なお、ダイヤル駆動モータ 4 1 4 は、ステッピングモータであり、その出力軸が 1 ステップで 15° 回転し、24 ステップで 360° 回転するものである。このため、ダイヤル駆動モータ 4 1 4 の出力軸が 1 ステップで 15° 回転すると、この出力軸に固定された駆動ギア 4 1 2 も 15° 回転し、この回転が従動ギア 4 1 0 に伝わって、減速比が値 2 により、従動ギア 4 1 0 と連結されたダイヤル操作部 4 0 1 も従動ギア 4 1 0 とともに 30° 回転することとなる。

【 0 1 7 2 】

また、操作ユニット 4 0 0 は、上カバー 4 2 2 の上側を覆うようにベース部材 4 2 0 に固定されダイヤル操作部 4 0 1 の内筒部 4 0 1 a が通過可能な開口 4 2 6 a、及び開口 4 2 6 a の左右両側から外方へ延出し皿ユニット 3 0 0 における操作ユニット取付部 3 1 4 c へ固定するための固定部 4 2 6 b を有したカバー本体 4 2 6 と、カバー本体 4 2 6 の上面を覆う表面カバー 4 2 8 と、ベース部材 4 2 0 の上面に取付けられ操作部保持部材 4 1 6 のボタン支持筒 4 1 6 b 及びダイヤル操作部 4 0 1 の内筒部 4 0 1 a が通過可能な開口 4 3 0 a を有し上面におけるダイヤル操作部 4 0 1 の円環と対応した位置に複数のカラー LED 4 3 0 b が実装されたダイヤル装飾基板 4 3 0 と、ベース部材 4 2 0 の下側に固定され、ダイヤル操作部 4 0 1 の回転を検出する一対の回転検出スイッチ 4 3 2 a、4 3 2 b、押圧操作部 4 0 5 の操作を検出する押圧検出スイッチ 4 3 2 c、及び押圧操作部 4 0

10

20

30

40

50

5の直下の上面に実装されたカラーLED432dを有したボタン装飾基板432と、を備えている。

【0173】

操作ユニット400におけるダイヤル操作部401は、透光性を有した素材により形成されており、上下方向へ延びた筒状の内筒部401aと、内筒部401aの上端から外方へ延出し表面に所定の装飾（具体的には、滑らかな凹凸を有する意匠が施されている。）が施された円環状の天板部401bと、天板部401bの外周端から下方へ筒状に延出し内筒部401aよりも短い外筒部401cと、外筒部401cの下端から外側へ環状に延出する鍔部401dと、を主に備えている。このダイヤル操作部401における鍔部401dの外径は、上カバー422における開口422aの内径よりも大径とされている。また、ダイヤル操作部401は、内筒部401aの下端に連結係止部（図44を参照）を備えており、従動ギア410の連結係止爪410bが係止されることで、ダイヤル操作部401と従動ギア410とを連結することができるようになっている。更に、ダイヤル操作部401は、上端から所定距離下がった位置に内筒部401aの内壁から中心方向へ突出した突出部401fを更に備えている。ダイヤル操作部401の突出部401fは、内筒部401aの内周に沿って環状に形成されている。この突出部401fは、詳細は後述するが、押圧操作部405におけるボタンキャップ407の段部407aと当接することができるようになっており、ボタンキャップ407の段部407aがダイヤル操作部401の突出部401fと当接することで、ボタンキャップ407（押圧操作部405）が、これ以上、内筒部401a内へ没入するのを防止することができるようになっている（図46を参照）。

10

20

【0174】

なお、図示するように、ダイヤル操作部401の突出部401fと、押圧操作部405におけるボタンキャップ407の段部407aは、互いの当接面が、ダイヤル操作部401の中心へ向かうに従って低くなるような傾斜面とされており、互いが当接した時の接触面積が大きくなるようになっている。これにより、押圧操作部405からの荷重をダイヤル操作部401側へより多く分散させる（逃がす）ことができると共に、ダイヤル操作部401からの振動を押圧操作部405側へ伝え易くすることができるようになっている。

【0175】

また、操作ユニット400における押圧操作部405は、上端が閉鎖された円筒状に形成されており、有底筒状のボタン本体406と、ボタン本体406の上端を閉鎖するボタンキャップ407と、ボタンキャップ407の内側に配置されボタン本体406の上端とボタンキャップ407の間に挟持されるキャップインナ408と、を備えている。この押圧操作部405のボタン本体406は、底部下面が下方へ向かうに従って窄まる円錐台形状とされており、この円錐台形状の下面にコイル状のバネ418の上端が挿入されるようになっていると共に、円錐台形状の下端面中央に上下方向に貫通する貫通孔406aを備えており、この貫通孔406aを通してボタン装飾基板432のLED432dからの光がボタンキャップ407及びキャップインナ408へ照射されるようになっている。

30

【0176】

また、ボタン本体406は、外周下部から下方へ向かって延出し下端が軸直角方向外方へ突出した一对の係止爪406bを有しており、この係止爪406bが操作部保持部材416のボタン支持筒416b内に形成された係止凸部416g（図45及び図46を参照）と係止することで、ボタン本体406がボタン支持筒416bから抜けないように、上方への移動端を規制することができるようになっている。また、詳細な図示は省略するが、操作部保持部材416におけるボタン支持筒416b内には、ボタン本体406の係止爪406bが周方向へ移動するのを阻止する当接部を備えており、ボタン本体406（押圧操作部405）が、ボタン支持筒416b内で回転しないようになっている。なお、ボタン本体406の係止爪406bと、ボタン支持筒416b内の当接部との間には、周方向へ所定量の隙間が形成されており、その隙間によって、ボタン本体406が所定角度範囲内で回転することができるようになっている。

40

50

【0177】

また、ボタン本体406は、係止爪406bとは外周下部の異なる位置から下方へ延出しボタン装飾基板432の押圧検出スイッチ432cによって検出可能な押圧検出片406cを備えている。この押圧検出片406cは、パネ418の付勢力に抗してボタン本体406（押圧操作部405）が下方へ移動すると、押圧検出スイッチ432cによって検出されるようになっている。

【0178】

更に、押圧操作部405のボタンキャップ407は、図示するように、上下方向の略中央よりも下側の外径が上側よりも小径とされており、上側と下側との間に段部407aが形成されている。このボタンキャップ407（押圧操作部405）は、段部407aよりも下側が、ダイヤル操作部401における突出部401fの内径よりも小径とされていると共に、段部407aよりも上側が、ダイヤル操作部401の内筒部401aの内径よりも小径で突出部401fの内径よりも大径とされている。これにより、ボタンキャップ407（押圧操作部405）を、ダイヤル操作部401の上側から内筒部401a内へ挿入すると、ボタンキャップ407の段部407aがダイヤル操作部401の突出部401fに当接して、ボタンキャップ407（押圧操作部405）が、これ以上、内筒部401a内へ没入することができないようになっている（図46を参照）。

【0179】

更に、押圧操作部405のボタンキャップ407及びキャップインナ408は、透光性環有した素材によって形成されている。キャップインナ408の上面には「Push」の文字が表示されており、その文字がボタンキャップ407を通して外側から視認することができるようになっている。

【0180】

操作ユニット400における従動ギア410は、円環状の外周に駆動ギア412と噛合する複数のギア歯を備えている。この従動ギア410は、その内径が操作部保持部材416におけるボタン支持筒416bの外径よりも若干大径とされていると共に、下面に操作部保持部材416のギアレール416aと当接する円環状の摺動面410aを備えている。この従動ギア410をボタン支持筒416bへ挿入すると共に、摺動面410aをギアレール416a上に当接させることで、従動ギア410がボタン支持筒416bと略同心状に摺動回転することができるようになっている。

【0181】

また、従動ギア410は、上端の対向する位置から上方へ延出した上で内側へ向かって突出する一对の連結係止爪410bを備えており、この連結係止爪410bがダイヤル操作部401における内筒部401aの連結係止部401eと係止することで、従動ギア410とダイヤル操作部401とが一体回転可能に連結されるようになっている。

【0182】

また、従動ギア410は、下端から下方へ突出し周方向に一定間隔で列設された複数の回転検出片410cを備えている。これら回転検出片410cは、ボタン装飾基板432に取付けられた一对の回転検出スイッチ432a、432bによって検出されるようになっており、詳細は後述するが、回転検出片410cと回転検出片410c同士の間形成されたスリット410dとにより、回転検出片410cに対する各回転検出スイッチ432a、432bの検出パターンによって従動ギア410、つまりダイヤル操作部401の回転方向を検出することができるようになっている。なお、本実施形態では、回転検出片410cとスリット410dにおける周方向の長さが、略同じ長さとしてされている。

【0183】

また、操作ユニット400における駆動ギア412は、図示するように、従動ギア410と噛合する平歯車とされており、ダイヤル駆動モータ414の回転軸と一体回転可能に固定されている。また、ダイヤル駆動モータ414は、回転方向、回転速度、及び回転角度を任意に制御可能な公知のステッピングモータとされており、ダイヤル駆動モータ414によって回転軸を介して駆動ギア412を回転駆動させることで、従動ギア410を介

10

20

30

40

50

してダイヤル操作部 4 0 1 を回転させることができるようになっている。また、ダイヤル駆動モータ 4 1 4 によって駆動ギア 4 1 2 (回転軸) を正転させる回転と逆転させる回転とを交互に小刻みに繰返させることで、ダイヤル操作部 4 0 1 を時計方向への回転と反時計方向への回転とを交互に小刻みに繰返させるようにすることができるため、ダイヤル操作部 4 0 1 を振動させることができる。また、回転検出スイッチ 4 3 2 a, 4 3 2 b からの検出信号等に基づいて所定回転角度毎にダイヤル駆動モータ 4 1 4 の回転を短時間停止させるようにすることで、ダイヤル操作部 4 0 1 の回転操作に対して、クリック感を付与することができるようになっている。

【0184】

更に、操作ユニット 4 0 0 における操作部保持部材 4 1 6 は、従動ギア 4 1 0 を回転可能に支持する円環状のギアレール 4 1 6 a と、ギアレール 4 1 6 a の内側から上方へ筒状に突出し内部に押圧操作部 4 0 5 のボタン本体 4 0 6 を上下方向へ摺動可能に支持するボタン支持筒 4 1 6 b と、ボタン支持筒 4 1 6 b 内の底部近傍の内周面に形成されボタン本体 4 0 6 の係止爪 4 0 6 b と係止可能な係止凸部 4 1 6 g (図 4 5 及び図 4 6 を参照) と、ボタン支持筒 4 1 6 b 内の底部中央を貫通しボタン装飾基板 4 3 2 に実装された LED 4 3 2 d からの光をボタン支持筒 4 1 6 b 内 (押圧操作部 4 0 5) へ送る貫通孔 4 1 6 c と、ボタン支持筒 4 1 6 b よりも外側の底部を上下方向に貫通しボタン装飾基板 4 3 2 に取付けられた回転検出スイッチ 4 3 2 a, 4 3 2 b が通過可能な開口部 4 1 6 d と、ボタン支持筒 4 1 6 b 内の底部を上下方向に貫通しボタン装飾基板 4 3 2 に取付けられた押圧検出スイッチ 4 3 2 c が上側から臨む開口部 4 1 6 e と、下面から下方へ延出しボタン装飾基板 4 3 2 を係止保持するための一对の基板保持爪 4 1 6 f と、を備えている。

【0185】

また、操作部保持部材 4 1 6 は、詳細な図示は省略するが、ボタン支持筒 4 1 6 b 内に配置され、ボタン本体 4 0 6 の係止爪 4 0 6 b に対して周方向へ所定量の隙間を形成すると共に係止爪 4 0 6 b と当接可能とされた複数の当接部を更に備えている。この当接部によって、ボタン本体 4 0 6 (押圧操作部 4 0 5) が、所定角度範囲内で回転することができると共に、ボタン支持筒 4 1 6 b 内でグルグルと回転しないようになっている。更に、操作部保持部材 4 1 6 は、詳細な説明は省略するが、ベース部材 4 2 0 へ固定するためのビス孔や、ベース部材 4 2 0 やボタン装飾基板 4 3 2 との位置決めをするための位置決めボス等が適宜位置に備えられている。

【0186】

この操作部保持部材 4 1 6 は、ボタン支持筒 4 1 6 b の外周に従動ギア 4 1 0 を挿通させてギアレール 4 1 6 a 上に載置することで、従動ギア 4 1 0 (ダイヤル操作部 4 0 1) を所定の回転軸を中心として摺動回転可能に支持することができるようになっている。また、ボタン支持筒 4 1 6 b 内に押圧操作部 4 0 5 のボタン本体 4 0 6 を挿入することで、ボタン本体 4 0 6 を介して押圧操作部 4 0 5 を上下方向へ摺動可能に支持することができるようになっている。なお、ボタン支持筒 4 1 6 b 内の底部とボタン本体 4 0 6 の円錐台状の下面と間に、コイル状のバネ 4 1 8 が配置されるようになっており、このバネ 4 1 8 によって、ボタン本体 4 0 6 (押圧操作部 4 0 5) が上方へ向かって付勢された状態となっている。

【0187】

操作ユニット 4 0 0 におけるベース部材 4 2 0 は、アルミ合金等の金属により形成されており、ダイヤル操作部 4 0 1 や押圧操作部 4 0 5 を強く叩いても操作ユニット 4 0 0 が破損し難いようになっている。このベース部材 4 2 0 は、操作部保持部材 4 1 6 の外周が嵌合可能とされ上方へ向かって窪んだ下部凹部 4 2 0 b と、下部凹部 4 2 0 b の底部 (天井部) を上下方向に貫通し操作部保持部材 4 1 6 のギアレール 4 1 6 a が通過可能な内形とされた開口 4 2 0 a と、開口 4 2 0 a を挟んで下部凹部 4 2 0 b とは反対側に配置され少なくとも従動ギア 4 1 0 を収容可能な下方へ向かって窪んだ上部凹部 4 2 0 c と、を備えている。また、ベース部材 4 2 0 は、図 4 4 に示すように、下部凹部 4 2 0 b の外側に下方へ向かって開放されダイヤル駆動モータ 4 1 4 を取付けるためのモータ取付部 4 2 0

dと、下部凹部420bの外側から下方へ向かって所定量突出する複数（本実施形態では四つ）の脚部420eと、各脚部420eの下端に下方へ向かって開口する位置決め孔420fと、を備えている。

【0188】

また、ベース部材420は、上部凹部420cの外側に上方に配置されるカバー本体426を固定するための複数のカバー固定部420gと、カバー固定部420gとは上部凹部420cの外側の異なる位置から上方へ突出しダイヤル装飾基板430を取付けるための複数の基板取付ボス420hと、を備えている。更に、ベース部材420は、詳細な説明は省略するが、その上面及び下面の適宜位置に、各部材の位置決めをするための位置決めボスや、取付孔等が形成されている。

10

【0189】

このベース部材420は、中央の開口420aに対して、下側からボタン支持筒416b及びギアレール416aが通過するように下部凹部420b内に操作部保持部材416を嵌合挿入した上で、所定のビスを上側から下部凹部420bの天井部を通して操作部保持部材416にねじ込むことで、操作部保持部材416を支持することができるようになっている。ベース部材420は、詳細な図示は省略するが、操作部保持部材416を支持した状態では、ギアレール416aの上端が下部凹部420bの天井部の上面、つまり、上部凹部420cの底面よりも僅かに上方へ突出した状態となるようになっており、ギアレール416a上に載置される従動ギア410が、上部凹部420c内で問題なく摺動回転することができるようになっている。

20

【0190】

また、ベース部材420の脚部420eは、その下端に形成された位置決め孔420fが、後述する下カバー424における底部の上面に形成された位置決め突起424aと嵌合するようになっており、ベース部材420と下カバー424とが互いに決められた位置に位置決めすることができるようになっている。また、ベース部材420の基板取付ボス420hは、上部凹部420c内に収容配置された従動ギア410よりも上方の位置まで突出しており、基板取付ボス420h上に取付けられたダイヤル装飾基板430が、従動ギア410と接触しないようになっている。

【0191】

更に、ベース部材420は、モータ取付部420dにダイヤル駆動モータ414を取付けることで、ダイヤル駆動モータ414の上面と面で接触するようになっており、ダイヤル駆動モータ414からの熱をベース部材420側へ充分に伝達させることができ、ダイヤル駆動モータ414の熱を、ベース部材420によって放熱させることができるようになっている。これにより、ダイヤル駆動モータ414の過熱を抑制させることができ、過熱によりダイヤル駆動モータ414等に不具合が発生するのを防止することができるようになっている。

30

【0192】

操作ユニット400の上カバー422は、下方が開放された箱状で、その天板にダイヤル操作部401の外筒部401cが通過可能で鏝部401dが通過不能とされた内径の開口422aを備えている。この上カバー422は、平面視で、押圧操作部405（従動ギア410）の軸心と、ダイヤル駆動モータ414（駆動ギア412）の軸心とを結ぶ方向（パチンコ遊技機1における左右方向）が長く伸びたように形成されており、その長軸方向両端に下方へ突出した係合爪422bを備えており、この係合爪422bを下カバー424の係合部424bに係合させることで、上カバー422と下カバー424とを組立てることができるようになっている。

40

【0193】

また、上カバー422は、短軸方向（パチンコ遊技機1における前後方向）の一方（パチンコ遊技機1における前側）の外周から下方へ延出した上で下端が外側へ突出した爪状の係止片422cを備えている。この係止片422cは、皿ユニット300における上皿前部装飾部材316に係止することができるようになっており、係止片422cを上皿前

50

部装飾部材 3 1 6 に係止させることで、操作ユニット 4 0 0 が操作ユニット取付部 3 1 4 c から上方へ抜けるのを阻止することができるようになっている。

【0194】

この上カバー 4 2 2 は、ベース部材 4 2 0 に、操作部保持部材 4 1 6、従動ギア 4 1 0、ダイヤル装飾基板 4 3 0、及びダイヤル操作部 4 0 1 等を取付けた状態で、開口 4 2 2 a に対して下側からダイヤル操作部 4 0 1 が通るようにベース部材 4 2 0 の上方を覆うことで、開口 4 2 2 a によってダイヤル操作部 4 0 1 が上方へ抜けるのを防止することができるようになっている。

【0195】

一方、操作ユニット 4 0 0 の下カバー 4 2 4 は、上方が開放された箱状で、外周形状が上カバー 4 2 2 の外周と略一致した形状とされており、底部上面の所定位置にベース部材 4 2 0 における脚部 4 2 0 e 下端の位置決め孔 4 2 0 f と嵌合可能な位置決め突起 4 2 4 a を備えている。この下カバー 4 2 4 は、長軸方向（パチンコ遊技機 1 における左右方向）両端の上部に、上カバー 4 2 2 の係合爪 4 2 2 b と係合可能な係合部 4 2 4 b を備えており、この係合部 4 2 4 b に係合爪 4 2 2 b を係合させることで、下カバー 4 2 4 に上カバー 4 2 2 を取付けることができるようになっている。

【0196】

操作ユニット 4 0 0 におけるカバー本体 4 2 6 は、図示するように、中央に上下方向に貫通しダイヤル操作部 4 0 1（鍔部 4 0 1 d を除く）が通過可能な開口 4 2 6 a と、開口 4 2 6 a の左右両側から外方へ延出し皿ユニット 3 0 0 の操作ユニット取付部 3 1 4 c に固定される固定部 4 2 6 b と、開口 4 2 6 a の外周下面から下方へ延出しベース部材 4 2 0 のカバー固定部 4 2 0 g に固定される固定ボス 4 2 6 c と、を備えている。

【0197】

操作ユニット 4 0 0 は、カバー本体 4 2 6 の固定部 4 2 6 b を介して皿ユニット 3 0 0 に取付けられるようになっており、詳細な図示は省略するが、皿ユニット 3 0 0 の操作ユニット取付部 3 1 4 c に取付けた状態では、操作ユニット 4 0 0（下カバー 4 2 4）の下面が操作ユニット取付部 3 1 4 c の上面よりも若干浮いた状態（例えば、0.5 mm ~ 2.0 mm）で取付けられるようになっており、操作ユニット 4 0 0 を押圧操作した場合や叩いた場合に、カバー本体 4 2 6 が弾性変形して衝撃を緩和させることができるようになっている。

【0198】

なお、この操作ユニット 4 0 0 は、表面カバー 4 2 8 を外した状態で、皿ユニット 3 0 0 の操作ユニット取付部 3 1 4 c に対して、カバー本体 4 2 6 の固定部 4 2 6 b を所定のビスで取付け、その後、カバー本体 4 2 6 の上面に表面カバー 4 2 8 を取付けるような構造となっている。

【0199】

本実施形態の操作ユニット 4 0 0 は、ダイヤル操作部 4 0 1 と共に回転する従動ギア 4 1 0 の回転検出片 4 1 0 c が、隣接する回転検出片 4 1 0 c 同士の間のスリットにおける周方向の長さ、回転検出片 4 1 0 c の周方向の長さが同じ長さとされている。また、ボタン装飾基板 4 3 2 に取付けられた一対の回転検出スイッチ 4 3 2 a、4 3 2 b は、ダイヤル操作部 4 0 1 に対応した周方向の間隔が、回転検出片 4 1 0 c の周方向における長さの 2.5 倍の間隔とされている。これにより、詳細は後述するが、遊技者がダイヤル操作部 4 0 1 を回転操作することで、一対の回転検出スイッチ 4 3 2 a、4 3 2 b による回転検出片 4 1 0 c の検出と非検出とにタイムラグが発生し、各回転検出スイッチ 4 3 2 a、4 3 2 b による回転検出片 4 1 0 c の検出パターンから、ダイヤル操作部 4 0 1 が何れの方向に回転しているのかを検出することができるようになっている。

【0200】

また、本実施形態の操作ユニット 4 0 0 は、詳細は後述するが、ダイヤル駆動モータ 4 1 4 の駆動力によって、ダイヤル操作部 4 0 1 を時計回りや、反時計回りの方向へ回転させることができるようになっている。また、操作ユニット 4 0 0 は、ステッピングモータ

10

20

30

40

50

を用いたダイヤル駆動モータ４１４の駆動力によって、ダイヤル操作部４０１を、カクカクと段階的に回転させたり、遊技者がダイヤル操作部４０１を回転操作した時に、その回転を補助したり、わざと回らないようにしたり、回転にクリック感を付与したりすることができるようにしている。更に、操作ユニット４００は、ダイヤル駆動モータ４１４を小刻みに正転させる回転と逆転させる回転とを交互に繰返させることで、ダイヤル操作部４０１を振動させるようにすることができるようにしている。

【０２０１】

また、本実施形態の操作ユニット４００は、図４６に示すように、押圧操作部４０５を下方へ押圧すると、ボタンキャップ４０７の段部４０７ａがダイヤル操作部４０１の突出部４０１ｆへ当接して、ボタンキャップ４０７（押圧操作部４０５）が、これ以上、内筒部４０１ａ内へ没入することができないようになっていて、押圧操作部４０５へ加えられた荷重を、段部４０７ａ及び突出部４０１ｆを介してダイヤル操作部４０１側へ分散させることができ、押圧操作部４０５（操作ユニット４００）が壊れ難いようになっている。

【０２０２】

更に、本実施形態の操作ユニット４００は、押圧操作部４０５を押圧してボタンキャップ４０７の段部４０７ａとダイヤル操作部４０１の突出部４０１ｆとが当接した状態で、ダイヤル駆動モータ４１４を小刻みに正転させる回転と逆転させる回転とを交互に繰返させることで、ダイヤル操作部４０１と共に押圧操作部４０５も振動させるようにすることができ、押圧操作部４０５の振動によって遊技者を驚かせて遊技や演出を楽しませることができるようになっている。

【０２０３】

次に、ダイヤル駆動モータ４１４を小刻みに正転させる回転と逆転させる回転とを交互に繰返させることで、ダイヤル操作部４０１を振動させるようにすることができるダイヤル加振制御について説明する。ダイヤル駆動モータ４１４は、上述したように、ステッピングモータであり、その出力軸が１ステップで１５°回転し、２４ステップで３６０°回転するものである。このため、ダイヤル駆動モータ４１４の出力軸が１ステップで１５°回転すると、この出力軸に固定された駆動ギア４１２も１５°回転し、この回転が従動ギア４１０に伝わって、減速比が値２により、従動ギア４１０と連結されたダイヤル操作部４０１も従動ギア４１０とともに３０°回転することとなる。

【０２０４】

ダイヤル駆動モータ４１４の出力軸を１ステップだけ正転させたのち、１ステップだけ逆転させる、このような１ステップの正転させる回転と逆転させる回転とを交互に繰り返すことにより、ダイヤル操作部４０１を小刻みに時計回りと反時計回りのいずれにも交互に回転させてダイヤル操作部４０１がまるで振動しているかの状態を作り出すことができる。ダイヤル操作部４０１の天板部４０１ｂの表面には、滑らかな凹凸を有する意匠が施されているため、ダイヤル操作部４０１が小刻みに時計回りと反時計回りのいずれにも交互に回転させられると、ダイヤル操作部４０１の天板部４０１ｂに遊技者の指や手のひらが触れることにより、天板部４０１ｂの表面に施された滑らかな凹凸によって指や手のひらが動かされて振動が加わるように遊技者に感じさせることもできるようになっている。

【０２０５】

このようなダイヤル駆動モータ４１４の出力軸を１ステップだけ正転させる回転と逆転させる回転とを交互に繰り返すダイヤル加振制御は、具体的には、周辺制御基板４１４０の周辺制御部４１５０（図１００を参照）により行われる。この周辺制御部４１５０の周辺制御ＭＰＵ４１５０ａ（図１００を参照）は、主制御基板４１００（図１００を参照）からのコマンド（例えば、特図１同調演出関連に区分される特図１同調演出開始コマンド、特図２同調演出関連に区分される特図２同調演出開始コマンド等（図１２２を参照））を受信すると、この受信したコマンドに基づいて、後述する周辺制御部電源投入時処理の周辺制御部定常処理において（図１４７のステップＳ１００９～ステップＳ１０３８

10

20

30

40

50

を参照)、ダイヤル駆動モータ414の出力軸を1ステップだけ正転させる回転と逆転させる回転とを交互に繰り返し行うためのスケジュールデータに従ってダイヤル加振制御を行う。このダイヤル加振制御のスケジュールデータは、ダイヤル加振制御の開始時期、終了時期が規定されているものであり、周辺制御部4150の周辺制御ROM4150b(図100を参照)に予め複数記憶されている。周辺制御MPU4150aは、後述する周辺制御部1msタイマ割り込み処理におけるモータ及びソレノイド駆動処理において(図149のステップS1104を参照)、スケジュールデータに従ってダイヤル加振制御を行う。

【0206】

次に、ダイヤル操作部401を時計回りや、反時計回りの方向へ回転させることができる回転方向転換制御について説明する。ダイヤル操作部401は、上述したように、従動ギア410に連結されており、この従動ギア410に一定間隔で列設された複数の回転検出片410cが一对の回転検出スイッチ432a, 432bによって検出された検出パターンに基づいて回転方向が検出されるようになっている。

【0207】

回転方向転換制御は、ダイヤル操作部401を時計方向に回転させている際に、遊技者の指や手のひらがダイヤル操作部401に触れてダイヤル操作部401の回転が停止したときには、回転方向を転換してダイヤル操作部401を反時計方向に回転開始させたり、ダイヤル操作部401を反時計方向に回転させている際に、遊技者の指や手のひらがダイヤル操作部401に触れてダイヤル操作部401の回転が停止したときには、回転方向を転換してダイヤル操作部401を時計方向に回転開始させたりする。ダイヤル操作部401の回転が停止している状態では、ダイヤル操作部401と連結された従動ギア410の回転も停止するため、この従動ギア410と噛合する駆動ギア412に固定されたダイヤル駆動モータ414の出力軸の回転も停止され、ステッピングモータであるダイヤル駆動モータ414が脱調した状態となる。このように、本実施形態では、ステッピングモータであるダイヤル駆動モータ414を遊技者の意志によって脱調させることができるようになっているため、遊技者は、指や手のひらをダイヤル操作部401に触ってダイヤル操作部401の回転を強制的に停止させたり、回転方向を転換させたりすることができる。

【0208】

具体的には、周辺制御基板4140の周辺制御部4150(図100を参照)により行われる。この周辺制御部4150の周辺制御MPU4150a(図100を参照)は、主制御基板4100(図100を参照)からのコマンド(例えば、特図1同調演出関連に区分される特図1同調演出開始コマンド、特図2同調演出関連に区分される特図2同調演出開始コマンド等(図122を参照))を受信すると、この受信したコマンドに基づいて、後述する周辺制御部電源投入時処理の周辺制御部定常処理において(図147のステップS1009~ステップS1038を参照)、ダイヤル駆動モータ414の出力軸を正転させる回転と逆転させる回転とを行うためのスケジュールデータに従って回転方向転換制御を行う。この回転方向転換制御のスケジュールデータは、ダイヤル駆動モータ414の出力軸を回転開始時期、回転終了時期が規定されているものであり、周辺制御部4150の周辺制御ROM4150b(図100を参照)に予め複数記憶されている。周辺制御MPU4150aは、後述する周辺制御部1msタイマ割り込み処理における操作ユニット情報取得処理において(図149のステップS1108を参照)の一処理として実行される回転検出スイッチ履歴作成処理(図153を参照)で作成された回転検出スイッチ検出履歴情報DSW0-HIST, DSW1-HISTから、ダイヤル操作部401が停止している状態であるか(換言すると、ダイヤル駆動モータ414が脱調している状態であるか)、時計方向に回転している状態であるか、反時計方向に回転している状態であるか、を把握し、周辺制御部1msタイマ割り込み処理におけるモータ及びソレノイド駆動処理において(図149のステップS1104を参照)、スケジュールデータに従って回転方向転換制御を行う。

【0209】

10

20

30

40

50

例えば、周辺制御MPU4150aは、現在、ダイヤル操作部401を時計方向に回転させている場合に、回転検出スイッチ検出履歴情報DSW0-HIST, DSW1-HISTから、ダイヤル操作部401が時計方向に回転している状態であることを把握すると、継続してダイヤル操作部401を時計方向に回転させるスケジュールデータに従って回転方向転換制御を行うのに対して、ダイヤル操作部401が停止している状態（換言すると、ダイヤル駆動モータ414が脱調している状態）、又は反時計方向に回転している状態であることを把握すると、ダイヤル操作部401を反時計方向に回転させるスケジュールデータに従って回転方向転換制御を行う。

【0210】

また、周辺制御MPU4150aは、現在、ダイヤル操作部401を反時計方向に回転させている場合に、回転検出スイッチ検出履歴情報DSW0-HIST, DSW1-HISTから、ダイヤル操作部401が反時計方向に回転している状態であることを把握すると、継続してダイヤル操作部401を反時計方向に回転させるスケジュールデータに従って回転方向転換制御を行うのに対して、ダイヤル操作部401が停止している状態（換言すると、ダイヤル駆動モータ414が脱調している状態）、又は時計方向に回転している状態であることを把握すると、ダイヤル操作部401を時計方向に回転させるスケジュールデータに従って回転方向転換制御を行う。

【0211】

このように、上述した、ダイヤル加振制御、及び回転方向転換制御は、どちらもダイヤル駆動モータ414の出力軸を正転又は逆転させているものの、後者の回転方向転換制御は、ダイヤル操作部401の回転方向が実際に周辺制御MPU4150aが意図する方向と逆回転している場合や停止している場合等の外的要因が発生した場合に実行されるのに対して、前者のダイヤル加振制御は、外的要因の発生に関係なく、ダイヤル駆動モータ414の出力軸を正転又は逆転させる期間が予め設定されて実行される点でまったく相違する。

【0212】

また、回転方向転換制御では、ダイヤル駆動モータ414が脱調している状態であることを把握すると、ダイヤル操作部401の回転方向を逆回転方向に急転換させるのに対して、ダイヤル加振制御では、ダイヤル操作部401を振動させる点でまったく相違するため、回転方向転換制御では、ダイヤル加振制御によって創出されるダイヤル操作部401を用いた演出の感覚とまったく異なった感覚の演出を、同一のダイヤル操作部401を用いて創出することができる。

【0213】

次に、ダイヤル操作部401の回転操作に対してクリック感を付与することができるクリック発生制御について説明する。ダイヤル駆動モータ414は、上述したように、ステッピングモータであるため、ステッピングモータの特定の相への通電状態（励磁状態）を維持することでダイヤル駆動モータ414の出力軸に静止トルクを発生させることができる。そこで、本実施形態では、特定の1相に対して励磁状態を維持して静止トルクを発生させる第1の静止トルク発生状態と、特定の2相に対して励磁状態を維持して静止トルクを発生させる第2の静止トルク発生状態と、を作り出す仕組みを採用している。

【0214】

第1の静止トルク発生状態では、この状態における静止トルクを超えてダイヤル操作部401を回転させる場合には、このダイヤル操作部401を回転が従動ギア410、そして駆動ギア412が固定されたダイヤル駆動モータ414の出力軸に伝わると、この出力軸が脱調して1ステップずつ回転、つまり15°ずつカクカクと回転し、この脱調してカクカク回転する動作がダイヤル操作部401のクリック感として伝わる。第2の静止トルク発生状態でも、この状態における静止トルクを超えてダイヤル操作部401を回転させる場合には、このダイヤル操作部401を回転が従動ギア410、そして駆動ギア412が固定されたダイヤル駆動モータ414の出力軸に伝わると、この出力軸が脱調して1ステップずつ回転、つまり15°ずつカクカクと回転し、この脱調してカクカク回転する動

作がダイヤル操作部 4 0 1 のクリック感として伝わる。

【 0 2 1 5 】

第 2 の静止トルク発生状態では、特定の 2 相に対して励磁状態を維持しているため、特定の 1 相に対して励磁状態を維持している第 1 の静止トルク発生状態に対して 2 倍の静止トルクを得ることができる。換言すると、第 2 の静止トルク発生状態におけるダイヤル操作部 4 0 1 のクリック感は、第 1 の静止トルク発生状態におけるダイヤル操作部 4 0 1 のクリック感の 2 倍となって伝わることとなる。

【 0 2 1 6 】

ステッピングモータは、通常、制御不能とならないように脱調を防止するように制御されるものであるが、本実施形態では、ステッピングモータを積極的に脱調させる制御を行うことにより、ダイヤル操作部 4 0 1 の回転操作にクリック感を得ることができるとともに、そのクリック感を 2 段階に発生させることにより、第 1 の静止トルク発生状態におけるダイヤル操作部 4 0 1 のクリック感を軽く感じさせることができるのに対して、第 2 の静止トルク発生状態におけるダイヤル操作部 4 0 1 のクリック感を重く感じさせることができる。

【 0 2 1 7 】

このようなダイヤル操作部 4 0 1 の回転操作に対してクリック感を付与することができるクリック発生制御は、具体的には、周辺制御基板 4 1 4 0 の周辺制御部 4 1 5 0 (図 1 0 0 を参照) により行われる。この周辺制御部 4 1 5 0 の周辺制御 M P U 4 1 5 0 a (図 1 0 0 を参照) は、主制御基板 4 1 0 0 (図 1 0 0 を参照) からのコマンド (例えば、特図 1 同調演出関連に区分される特図 1 同調演出開始コマンド、特図 2 同調演出関連に区分される特図 2 同調演出開始コマンド等 (図 1 2 2 を参照)) を受信すると、この受信したコマンドに基づいて、後述する周辺制御部電源投入時処理の周辺制御部定常処理において (図 1 4 7 のステップ S 1 0 0 9 ~ ステップ S 1 0 3 8 を参照) 、ダイヤル駆動モータ 4 1 4 の出力軸に静止トルクを発生させるためのスケジュールデータに従ってクリック発生制御を行う。このクリック発生制御のスケジュールデータは、ダイヤル駆動モータ 4 1 4 の出力軸に静止トルクを発生させる時期、停止する時期が規定されているものであり、周辺制御部 4 1 5 0 の周辺制御 R O M 4 1 5 0 b (図 1 0 0 を参照) に予め複数記憶されている。周辺制御 M P U 4 1 5 0 a は、周辺制御部 1 m s タイマ割り込み処理におけるモータ及びソレノイド駆動処理において (図 1 4 9 のステップ S 1 1 0 4 を参照) 、スケジュールデータに従ってクリック発生制御を行う。

【 0 2 1 8 】

このように、クリック発生制御では、ダイヤル操作部 4 0 1 が停止した状態であるときに実行させるものであるのに対して、回転方向転換制御では、ダイヤル操作部 4 0 1 が回転しているときに実行されるものである点でまったく相違する。また、クリック発生制御では、ダイヤル操作部 4 0 1 を回転させるとクリック感があるのに対して、回転方向転換制御では、ダイヤル操作部 4 0 1 の回転を妨げたり (阻止したり) することで回転方向が逆回転方向に急転換する点でまったく相違するため、クリック発生制御では、回転方向転換制御によって創出されるダイヤル操作部 4 0 1 を用いた演出の感覚とまったく異なった感覚の演出を、同一のダイヤル操作部 4 0 1 を用いて創出することができる。

【 0 2 1 9 】

ここで、ダイヤル駆動モータ 4 1 4 の出力軸に静止トルクをまったく付与しないトルクフリー制御について説明する。このトルクフリー制御では、ダイヤル駆動モータ 4 1 4 の各相がすべて無通電状態 (無励磁状態) となり、ダイヤル駆動モータ 4 1 4 の出力軸がトルクフリーとなる。つまり、ダイヤル操作部 4 0 1 を時計回りや、反時計回りの方向へ回転させても、その操作を妨げる負荷やクリック感等がまったく発生しない状態となる。

【 0 2 2 0 】

トルクフリー制御を利用する演出について簡単に説明すると、例えば、ダイヤル操作部 4 0 1 を操作してダイヤル操作部 4 0 1 の回転にともなって選択される演出画面を液晶表示装置 1 9 0 0 (図 9 5 を参照) に表示するとともに、上述した、クリック発生制御によ

10

20

30

40

50

って、ダイヤル操作部 4 0 1 にクリック感を付与し、遊技者がダイヤル操作部 4 0 1 を操作して、時計方向、又は反時計方向へ回転させているときに、突然、クリック発生制御を止めてトルクフリーとなる状態、つまりトルクフリー制御に移行し、遊技者が意図しない演出画面を選択させる（足をすくう）演出に利用することができる。換言すると、クリック発生制御では、ダイヤル駆動モータ 4 1 4 の出力軸に静止トルクが発生させるのに対して、トルクフリー制御では、その発生させた静止トルクを強制的に解除することで遊技者の指や手のひらに付与されるダイヤル操作部 4 0 1 からの負荷である静止トルクを突然取り除くことができるため、その静止トルクの強制的な解除がダイヤル操作部 4 0 1 の回転操作にスリッパ感として遊技者の指や手のひらに付与されることとなる。

【0221】

このように、本実施形態では、ステッピングモータを利用して可動体を駆動するという、これまでの発想に加えて、ステッピングモータをマンマシンインターフェイスとしても用いるという、まったく新しい発想に基づくものである。

【0222】

なお、本実施形態では、図示しないが、周辺制御基板 4 1 4 0 の周辺制御 M P U 4 1 5 0 a（図 1 0 0 を参照）は、後述する周辺制御部 1 m s タイマ割り込み処理における操作ユニット情報取得処理において（図 1 4 9 のステップ S 1 1 0 8 を参照）の一処理として実行される回転検出スイッチ履歴作成処理（図 1 5 3 を参照）で作成された回転検出スイッチ検出履歴情報 D S W 0 - H I S T , D S W 1 - H I S T から、ダイヤル操作部 4 0 1 が停止している状態であるか、時計方向に回転している状態であるか、反時計方向に回転している状態であるか、を把握しているため、遊技者が演出の進行と無関係に（例えば、演出とリンクしてダイヤル操作部 4 0 1 を操作させる（操作を促す演出等）以外の演出）ダイヤル操作部 4 0 1 の有無を監視することができるようになっている。これにより、周辺制御 M P U 4 1 5 0 a は、ダイヤル操作部 4 0 1 が遊技者の指や手のひらにより操作されている状態であると把握したときにはダイヤル駆動モータ 4 1 4 の出力軸を回転させてダイヤル操作部 4 0 1 を時計回り、又は反時計回りに回転させるという挙動を付与して遊技者によるダイヤル操作部 4 0 1 の回転方向に対抗して回転するようになっている。

【0223】

周辺制御 M P U 4 1 5 0 a は、演出の進行とまったく無関係にダイヤル操作部 4 0 1 が遊技者の指や手のひらにより操作されている状態であると把握したときにはダイヤル駆動モータ 4 1 4 の出力軸を回転させてダイヤル操作部 4 0 1 を時計回り、又は反時計回りに回転させるスケジュールデータに従って回転挙動付与制御を行う。この回転挙動付与制御のスケジュールデータは、ダイヤル駆動モータ 4 1 4 の出力軸を回転させる回転方向や回転速度等が規定されているものであり、周辺制御部 4 1 5 0 の周辺制御 R O M 4 1 5 0 b（図 1 0 0 を参照）に予め複数記憶されている。周辺制御 M P U 4 1 5 0 a は、周辺制御部 1 m s タイマ割り込み処理におけるモータ及びソレノイド駆動処理において（図 1 4 9 のステップ S 1 1 0 4 を参照）、スケジュールデータに従って回転挙動付与制御を行う。

【0224】

このように、周辺制御基板 4 1 4 0 の周辺制御部 4 1 5 0 は、演出の進行とまったく無関係にダイヤル操作部 4 0 1 が遊技者の指や手のひらにより操作されている状態であると把握したときにはダイヤル駆動モータ 4 1 4 の出力軸が回転することによってダイヤル操作部 4 0 1 に挙動が付与されるようになっているため、突発的にダイヤル操作部 4 0 1 が動き出すこととなる。換言すると、遊技者が演出とまったく関係ない無意味な操作をダイヤル操作部 4 0 1 に対して行くと、これにパチンコ遊技機 1 が応えてダイヤル操作部 4 0 1 に挙動が付与されるようになっており、遊技者がダイヤル操作部 4 0 1 に対して無意味な操作を行わないように注意を促すような振る舞いをする。このようなダイヤル操作部 4 0 1 による挙動により、まるでパチンコ遊技機 1 が意志を持っているかのような印象を遊技者に与えることができる。したがって、操作部材による斬新な遊技性を創出することができる。

【0225】

10

20

30

40

50

[3 - 8 . ハンドル装置]

次に、扉枠 5 におけるハンドル装置 5 0 0 について、主に図 4 7 を参照して説明する。図 4 7 は、扉枠 5 におけるハンドル装置を分解して後から見た分解斜視図である。本実施形態のハンドル装置 5 0 0 は、図示するように、皿ユニット 3 0 0 における皿サイド外カバー 3 3 4 のハンドル挿通孔 3 3 4 a を通して扉枠ベースユニット 1 0 0 における扉枠ベース本体 1 1 0 の前面に取付けられたハンドルブラケット 1 4 0 に固定され円筒状で前端が軸直角方向へ丸く膨出したハンドルベース 5 0 2 と、ハンドルベース 5 0 2 に対して相対回転可能にハンドルベース 5 0 2 の前側に配置される環状の回転ハンドル本体後 5 0 4 と、回転ハンドル本体後 5 0 4 の前面に固定され回転ハンドル本体後 5 0 4 と一体回転可能とされた回転ハンドル本体前 5 0 6 と、回転ハンドル本体前 5 0 6 の前面に配置されると共にハンドルベース 5 0 2 に固定され、ハンドルベース 5 0 2 と協働して回転ハンドル本体前 5 0 6 及び回転ハンドル本体後 5 0 4 を回転可能に支持する前端カバー 5 0 8 と、を備えている。

10

【 0 2 2 6 】

また、ハンドル装置 5 0 0 は、回転ハンドル本体前の回転中心に前側から後側へ突出するように取付固定され後端に非円形の軸受部 5 1 0 a を有した軸部材 5 1 0 と、軸部材 5 1 0 の軸受部 5 1 0 a と嵌合し回転可能とされた検出軸部 5 1 2 a を有しハンドルベース 5 0 2 の前面に回転不能に嵌合されるポテンショメータ 5 1 2 と、ポテンショメータ 5 1 2 をハンドルベース 5 0 2 とで挟むようにハンドルベース 5 0 2 の前面に固定されポテンショメータ 5 1 2 の検出軸部 5 1 2 a が通過可能な貫通孔 5 1 4 a を有したスイッチ支持部材 5 1 4 と、スイッチ支持部材 5 1 4 の後面に取付けられるタッチスイッチ 5 1 6 と、タッチスイッチ 5 1 6 とはスイッチ支持部材 5 1 4 の後面の異なる位置に取付けられる発射停止スイッチ 5 1 8 と、スイッチ支持部材 5 1 4 に対して回転可能に軸支され発射停止スイッチ 5 1 8 を作動させる単発ボタン 5 2 0 と、軸部材 5 1 0 の外周を覆うように配置され回転ハンドル本体前 5 0 6 及び回転ハンドル本体後 5 0 4 を原回転位置（正面視で反時計周りの方向への回転端）へ復帰するように付勢するハンドル復帰バネ 5 2 2 と、を備えている。なお、ポテンショメータ 5 1 2 は、回転ハンドル本体前 5 0 6 の回転位置に応じて遊技球を遊技領域 1 1 0 0 に向かって打ち出す強度を電氣的に調節するためのものである。また、回転ハンドル本体前 5 0 6 及び回転ハンドル本体後 5 0 4 は、原回転位置から正面視で時計周りの方向へ最大回転位置となる限界回転位置（正面視で時計周りの方向への回転端）まで回転する。

20

30

【 0 2 2 7 】

ハンドル装置 5 0 0 のハンドルベース 5 0 2 は、図示するように、前端側は前側へ広がった半球状に丸く膨出した形状とされていると共に、後端側は後端が開放された円筒状に形成されており、後端側の円筒状の外周に、軸方向へ延びた三つの溝部 5 0 2 a が形成されている。ハンドルベース 5 0 2 の三つの溝部 5 0 2 a は、ハンドルブラケット 1 4 0 における筒部 1 4 1 内の三つの突条 1 4 3 と対応するように、上側に一つ、下側に二つ、周方向に対して不等間隔に配置されている。このハンドルベース 5 0 2 は、溝部 5 0 2 a が突条 1 4 3 と嵌合するように、ハンドルブラケット 1 4 0 の筒部 1 4 1 内に挿入することで、回転不能な状態で支持されるようになっている。

40

【 0 2 2 8 】

ハンドル装置 5 0 0 は、回転ハンドル本体前 5 0 6 に、その回転軸と同心円状に配置された円弧状のスリット 5 0 6 a が形成されていると共に、前端カバー 5 0 8 に、後方へ突出する三つの取付ボス 5 0 8 a が形成されており、これら取付ボス 5 0 8 a が回転ハンドル本体前 5 0 6 のスリット 5 0 6 a を通してハンドルベース 5 0 2 の前面に固定されるようになっている。これにより、回転ハンドル本体前 5 0 6 におけるスリット 5 0 6 a の周方向端部が、前端カバー 5 0 8 の取付ボス 5 0 8 a に当接することで、回転ハンドル本体 5 0 4 , 5 0 6 の回転範囲が規制されるようになっている。

【 0 2 2 9 】

また、ハンドル装置 5 0 0 は、回転ハンドル本体前 5 0 6 に、後方へ突出する係止突部

50

506bが形成されており、この係止突部506bにコイル状のハンドル復帰バネ522の一端側（前端側）が係止されるようになっており、ハンドル復帰バネ522の他端側（後端側）がスイッチ支持部材514に係止されるようになっており、ハンドル復帰バネ522によって回転ハンドル本体504, 506が正面視で反時計周りの方向へ回転するように付勢されている。

【0230】

ハンドル装置500は、扉枠ベース本体110のハンドル取付部114に対して、ハンドルブラケット140を介して取付けられるようになっている。この扉枠ベース本体110のハンドル取付部114は、上方から見た平面視において、その取付面が、外側（開放側）を向くように傾斜しているため、ハンドルブラケット140を介して取付けられるハンドル装置500も平面視で外側に傾斜（換言すると、パチンコ遊技機1の前面垂直面に直交する線に対してその先端部がパチンコ遊技機1の外側に向かうように傾斜している。）して扉枠5に取付固定されるようになっている。これにより、遊技者がハンドル装置500を握り易く、回転動作に違和感がなく回転操作が行い易いようになっている。

10

【0231】

また、ハンドル装置500は、ポテンシオメータ512が可変抵抗器とされており、回転ハンドル本体504, 506（ハンドル装置500）を回転させると、軸部材510を介してポテンシオメータ512の検出軸部512aが回転することとなる。そして、検出軸部512aの回転位置（回転角度）に応じてポテンシオメータ512の内部抵抗が変化し、ポテンシオメータ512の内部抵抗に応じて後述する打球発射装置650における発射ソレノイド654の駆動力が変化して、回転ハンドル本体504, 506の回転角度、つまり回転ハンドル本体504, 506の回転位置に応じた発射強度で遊技球が遊技領域1100内へ打ち込まれるようになっている。

20

【0232】

なお、回転ハンドル本体504, 506や前端カバー508の外周表面は、導電性のメッキが施されており、遊技者が回転ハンドル本体504, 506等に接触することでタッチスイッチ516が接触を検出するようになっている。そして、タッチスイッチ516が遊技者の接触を検出している時に、回転ハンドル本体504, 506が回転すると、その回転に応じた強さで発射ソレノイド654の回転駆動が制御されて、遊技球を打ち込むことができるようになっている。つまり、遊技者がハンドル装置500を触らずに、何らかの方法でハンドル装置500を回転させて遊技球の打ち込みを行おうとしても、発射ソレノイド654は駆動されず、遊技球を打ち込むことができず、遊技者が本来とは異なる遊技をすることを防止してパチンコ遊技機1を設置する遊技ホールに係る負荷（負担）を軽減させることができるようになっている。

30

【0233】

また、遊技者がハンドル装置500を回転操作中に、単発ボタン520を押圧すると、発射停止スイッチ518が単発ボタン520の操作を検出し、発射制御部4120によって発射ソレノイド654の回転駆動が停止させられるようになっている。これにより、ハンドル装置500の回転操作を戻さなくても、遊技球の発射を一時的に停止させることができると共に、単発ボタン520の押圧操作を解除することで、単発ボタン520を操作する前の打込強さで遊技球を発射することができるようになっている。

40

【0234】

ハンドル装置500は、回転ハンドル本体504, 506の回転操作をポテンシオメータ512によって電氣的に検出した上で、そのポテンシオメータ512からの回転位置の検出に基づいて、発射制御部4120で発射ソレノイド654の回転駆動強さを制御するようにしているので、従来のパチンコ遊技機のように、扉枠5に備えられるハンドル装置500と、本体枠3に備えられる打球発射装置650とを、扉枠5の閉鎖時には互いに連係し、扉枠5の開放時には連係が解除されるように機械的（例えば、ジョイントユニット）な機構を備える必要が無く、パチンコ遊技機1に係る構成を簡略化することができると共に、ジョイントユニットでの不具合の発生をなくすことができ、遊技球の打込不具合に

50

よって遊技者の興味が低下するのを抑制することができるようになっている。

【0235】

[3-9. ファールカバーユニット]

次に、扉枠5におけるファールカバーユニット540について、主に図48乃至図50を参照して説明する。図48は、扉枠5におけるファールカバーユニットを分解して前から見た分解斜視図であり、図49は、扉枠5におけるファールカバーユニットを分解して後から見た分解斜視図である。また、図50は、ファールカバーユニットの前カバーを外した状態で示す正面図である。

【0236】

扉枠5におけるファールカバーユニット540は、扉枠ベースユニット100における遊技窓101よりも下側の後面に取付けられ、後述する賞球ユニット700から払出された遊技球や、打球発射装置650により発射されにも関わらず遊技領域1100内へ到達しなかった遊技球(ファール球)を、皿ユニット300の上皿301や下皿302へ誘導するものである。ファールカバーユニット540は、前側が開放され複数の遊技球の流路を内部に有したカバーベース542と、カバーベース542の前端を閉鎖する前カバー544と、を備えている。

【0237】

このファールカバーユニット540のカバーベース542は、図49に示すように、背面視で右上隅に配置され前後方向に貫通する第一球入口542aと、第一球入口と連通しカバーベース542の前端に向かうに従って正面視右側へ広がる第一球通路542bと、第一球入口542aの外側(背面視で右側)に配置され第一球入口542aよりも大口の第二球入口542cと、第二球通路542dと連通しカバーベース542の内部で、下方へ延びた上で正面視右下隅へ向かって低くなるように傾斜した第二球入口542cと、を備えている。この第一球入口542a及び第二球入口542cは、扉枠5を本体枠3に対して閉じた状態で、賞球ユニット700における満タン分岐ユニット770の通常球出口774及び満タン球出口776とそれぞれ対向する位置に形成されている。なお、カバーベース542における第二球通路542dは、図示するように、下端に沿って左右方向へ延びた部分の高さが、遊技球の外径に対して約3倍の高さとされており、所定量の遊技球を収容可能な収容空間546が形成されている。

【0238】

また、カバーベース542は、左右方向の略中央上部に配置され上方に開口したファール球入口542eと、ファール球入口542eと連通し第二球通路542dの下流付近の上部へ遊技球を誘導可能なファール球通路542fと、を備えている。また、カバーベース542は、第二球入口542cの下側の後面に球出口開閉ユニット790の開閉シャッター792を作動させるための開閉作動片542gを、備えている。この開閉作動片542gは、扉枠5を本体枠3に対して閉じた時に、球出口開閉ユニット790における開閉クランク793の球状の当接部793dと当接することで、開閉クランク793を回転させて開閉シャッター792を開状態とすることができるものである。

【0239】

ファールカバーユニット540の前カバー544は、カバーベース542の前面を閉鎖する略板状に形成されており、正面視左上隅に配置されカバーベース542の第一球通路542bと連通し前後方向に貫通した第一球出口544aと、正面視右下隅に配置されカバーベース542の第二球通路542dの下流端と連通し前後方向に貫通した第二球出口544bと、を備えている。前カバー544の第一球出口544aは、扉枠ベースユニット100の切欠部101aを通して皿ユニット300の上皿球供給口310cと接続されるようになっている。また、第二球出口544bは、扉枠ベース本体110の球通過口110fを通して皿ユニット300における下皿球供給樋310hの後端が接続されるようになっている。

【0240】

ファールカバーユニット540は、賞球ユニット700における満タン分岐ユニット7

7 0 の通常球出口 7 7 4 から第一球入口 5 4 2 a へ供給された遊技球を、第一球通路 5 4 2 b を通って第一球出口 5 4 4 a から皿ユニット 3 0 0 の上皿球供給口 3 1 0 c を介して上皿 3 0 1 へ供給することができるようになっている。また、ファールカバーユニット 5 4 0 は、賞球ユニット 7 0 0 における満タン分岐ユニット 7 7 0 の満タン球出口 7 7 6 から第二球入口 5 4 2 c へ供給された遊技球を、第二球通路 5 4 2 d を通って第二球出口 5 4 4 b から皿ユニット 3 0 0 の下皿球供給樋 3 1 0 h 及び下皿球供給口 3 1 0 g を介して下皿 3 0 2 へ供給することができるようになっている。

【 0 2 4 1 】

更に、ファールカバーユニット 5 4 0 は、詳細は後述するが、扉枠 5 を本体枠 3 に対して閉じた状態とすると、ファール球入口 5 4 2 e が本体枠 3 のファール空間 6 2 6 の下部に位置するようになっており、打球発射装置 6 5 0 により発射された遊技球が遊技領域 1 1 0 0 内へ到達せずにファール球となってファール空間 6 2 6 を落下すると、ファール球入口 5 4 2 e によって受けられるようになっている。そして、ファールカバーユニット 5 4 0 は、ファール球入口 5 4 2 e に受けられた遊技球を、ファール球通路 5 4 2 f 及び第二球通路 5 4 2 d を通って第二球出口 5 4 4 b から皿ユニット 3 0 0 の下皿 3 0 2 へ排出（供給）することができるようになっている。

【 0 2 4 2 】

また、ファールカバーユニット 5 4 0 は、第二球通路 5 4 2 d における収容空間 5 4 6 の上流側（正面視左側）側面を形成し収容空間 5 4 6 内に貯留された遊技球によって揺動可能にカバーベース 5 4 2 に軸支された揺動部材 5 4 8 と、揺動部材 5 4 8 の揺動を検出する満タンスイッチ 5 5 0 と、揺動部材 5 4 8 が満タンスイッチ 5 5 0 によって非検出状態となる方向へ付勢するバネ 5 5 2 と、を備えている。この揺動部材 5 4 8 は、図 5 0 に示すように、カバーベース 5 4 2 に対して下端が回動可能に軸支されていると共に、上端が正面視左側へ回動するようになっており、略垂直な状態で収容空間 5 4 6 の左側側壁を形成するようになっている。また、揺動部材 5 4 8 は、バネ 5 5 2 によって略垂直状態となる位置へ付勢されている。また、揺動部材 5 4 8 は、収容空間 5 4 6 側とは反対側の側面に外側へ突出する検出片 5 4 8 a が形成されており、この検出片 5 4 8 a が満タンスイッチ 5 5 0 によって検出されるようになっている。つまり、満タンスイッチ 5 5 0 からの検出信号に基づいて、収容空間 5 4 6 が貯留された遊技球で満タンであるか否かを判断することができるようになっている。

【 0 2 4 3 】

更に、ファールカバーユニット 5 4 0 は、第二球通路 5 4 2 d における収容空間 5 4 6 の底部に配置されるアースレール 5 5 4 と、カバーベース 5 4 2 の背面視で右端と、左端をそれぞれ被覆する板状のアース金具 5 5 6 と、を備えており、遊技球の流通による転動抵抗によって発生する静電気を除去することができるようになっている。

【 0 2 4 4 】

本実施形態では、賞球ユニット 7 0 0 から払出された遊技球が満タン分岐ユニット 7 7 0 の通常球出口 7 7 4 からファールカバーユニット 5 4 0 を介して皿ユニット 3 0 0 の上皿 3 0 1 へ供給されるようになっており、上皿 3 0 1 内が満杯となっても更に遊技球が賞球ユニット 7 0 0 から払出されると、ファールカバーユニット 5 4 0 の第一球通路 5 4 2 b 内で滞り、更に満タン分岐ユニット 7 7 0 における通常球出口 7 7 4 の上流の通常通路 7 7 3 内も一杯になると、満タン分岐ユニット 7 7 0 の分岐空間 7 7 2 を介して満タン通路 7 7 5 側へ遊技球が流通するようになり（図 7 2 を参照）、満タン分岐ユニット 7 7 0 の満タン球出口 7 7 6 からファールカバーユニット 5 4 0 の第二球入口 5 4 2 c、第二球通路 5 4 2 d、及び第二球出口 5 4 4 b を介して皿ユニット 3 0 0 の下皿 3 0 2 へ供給されるようになる。

【 0 2 4 5 】

そして、皿ユニット 3 0 0 の下皿 3 0 2 内が遊技球で一杯になると、ファールカバーユニット 5 4 0 の第二球出口 5 4 4 b から遊技球が出られなくなり、第二球通路 5 4 2 d 内の収容空間 5 4 6 内に滞った遊技球が貯留されることとなる。更に、賞球ユニット 7 0 0

から遊技球が払出されて収容空間 5 4 6 内に遊技球が多く貯留されるにつれて、遊技球の貯留圧が揺動部材 5 4 8 に作用し、バネ 5 5 2 の付勢力に抗して揺動部材 5 4 8 の上端が左方へと移動することとなる。そして、揺動部材 5 4 8 の検出片 5 4 8 a が、満タンスイッチ 5 5 0 によって検出されると、つまり収容空間 5 4 6 が貯留された遊技球で満タンとなると、払出制御基板 4 1 1 0 において賞球ユニット 7 0 0 から遊技球の払い出しが停止されると共に、遊技者に対して皿ユニット 3 0 0 内の遊技球を外部へ排出するのを促す通知を行うようになっている。

【 0 2 4 6 】

なお、収容空間 5 4 6 (下皿 3 0 2) 内の遊技球が排出されて、揺動部材 5 4 8 がバネ 5 5 2 の付勢力によって略垂直な状態に復帰すると、満タンスイッチ 5 5 0 による検出片 5 4 8 a の検出が非検出となり、賞球ユニット 7 0 0 からの遊技球の払い出しが再開されるようになっている。

【 0 2 4 7 】

[3 - 1 0 . 球送ユニット]

続いて、扉枠 5 における球送ユニット 5 8 0 について、主に図 5 1 及び図 5 2 を参照して説明する。図 5 1 (A) は扉枠における球送ユニットの正面斜視図であり、(B) は扉枠における球送ユニットの背面斜視図である。また、図 5 2 (A) は球送ユニットを分解して前から見た分解斜視図であり、(B) は、球送ユニットの後ケースを外して後から見た分解斜視図である。扉枠 5 における球送ユニット 5 8 0 は、皿ユニット 3 0 0 における上皿 3 0 1 から供給される遊技球を一つずつ打球発射装置 6 5 0 へ供給することができると共に、上皿 3 0 1 内に貯留された遊技球を、上皿球抜き機構 3 4 0 の上皿球抜きボタン 3 4 1 の操作によって下皿 3 0 2 へ抜くことができるものである。

【 0 2 4 8 】

この球送ユニット 5 8 0 は、皿ユニット 3 0 0 の上皿 3 0 1 に貯留された遊技球が、皿ユニットベース 3 1 0 の上皿球排出口 3 1 0 d、扉枠ベース本体 1 1 0 の球送開口 1 1 3 を通して供給され前後方向に貫通した進入口 5 8 1 a、及び進入口 5 8 1 a の下側に開口する球抜口 5 8 1 b を有し後方が開放された箱状の前カバー 5 8 1 と、前カバー 5 8 1 の後端を閉鎖すると共に前方が開放された箱状で、前後方向に貫通し前カバー 5 8 1 の進入口 5 8 1 a から進入した遊技球を打球発射装置 6 5 0 へ供給するための打球供給口 5 8 2 a を有した後カバー 5 8 2 と、後カバー 5 8 2 及び前カバー 5 8 1 の間で前後方向へ延びた軸周りに回動可能に軸支され前カバー 5 8 1 の後側で進入口 5 8 1 a と球抜口 5 8 1 b との間を仕切る仕切部 5 8 3 a を有した球抜き部材 5 8 3 と、球抜き部材 5 8 3 の仕切部 5 8 3 a 上の遊技球を一つずつ後カバーの打球供給口 5 8 2 a へ送り前カバー 5 8 1 と後カバー 5 8 2 との間で上下方向へ延びた軸周りに回動可能に支持された球送部材 5 8 4 と、球送部材 5 8 4 を回動させる球送ソレノイド 5 8 5 と、を備えている。本実施形態では、図示するように、正面視で、球送部材 5 8 4 が進入口 5 8 1 a の右側に配置されており、この球送部材 5 8 4 の左側に球抜き部材 5 8 3 が右側に球送ソレノイド 5 8 5 がそれぞれ配置されている。

【 0 2 4 9 】

この球送ユニット 5 8 0 の前カバー 5 8 1 は、正面視で球抜口 5 8 1 b の左側に、球抜き部材 5 8 3 の回転中心に対して同心円状に形成された円弧状のスリット 5 8 1 c を備えており、このスリット 5 8 1 c から後述する球抜き部材 5 8 3 の作動棒 5 8 3 c が前方へ延びだすようになっている。また、前カバー 5 8 1 は、進入口 5 8 1 a の上縁から上側が上方へ延びだしており、扉枠ベースユニット 1 0 0 へ組立てた際に、上皿球抜きベース 3 4 4 における球誘導流路 3 4 4 b の後端開口を閉鎖するように形成されている。

【 0 2 5 0 】

また、球抜き部材 5 8 3 は、進入口 5 8 1 a よりも下側で進入口 5 8 1 a と球抜口 5 8 1 b と間を仕切り上面が球送部材 5 8 4 の方向へ向かって低くなる仕切部 5 8 3 a と、仕切部 5 8 3 a の球送部材 5 8 4 とは反対側の端部から下方へ延出すると共に上下方向の中間付近から球抜口 5 8 1 b の下側中央へ向かってく字状に屈曲し下端が前後方向へ延びた

10

20

30

40

50

軸周りに回動可能に支持される回動棹部 5 8 3 b と、回動棹部 5 8 3 b の上端から前方へ向かって突出する棒状の作動棹 5 8 3 c と、作動棹 5 8 3 c よりも下側で回動棹部 5 8 3 b の側面から仕切部 5 8 3 a とは反対側へ突出した錘部 5 8 3 d と、を備えている。この球抜き部材 5 8 3 の作動棹 5 8 3 c は、前カバー 5 8 1 に形成された円弧状のスリット 5 8 1 c を通して前方へ突出するように形成されており（図 5 1 を参照）、扉枠ベース本体 1 1 0 の球送開口 1 1 3 を介して皿ユニット 3 0 0 の上皿球抜き機構 3 4 0 における上皿球抜きスライダ 3 4 3 の当接片 3 4 3 a の上端と当接するようになっている。

【0251】

更に、球送部材 5 8 4 は、進入口 5 8 1 a 及び球抜き部材 5 8 3 の仕切部 5 8 3 a の方向を向き上下方向へ延びた回転軸芯を中心とした平面視が扇状の遮断部 5 8 4 a と、遮断部 5 8 4 a の後端から回転軸芯側へ円弧状に窪んだ球保持部 5 8 4 b と、球保持部 5 8 4 b の後端から下方へ延出する棒状の棹部 5 8 4 c と、を備えている。この球送部材 5 8 4 における遮断部 5 8 4 a と球保持部 5 8 4 b は、それぞれ回転軸芯を中心とした約 90° の角度範囲内にそれぞれ形成されている。また、球送部材 5 8 4 の球保持部 5 8 4 b は、一つの遊技球を保持可能な大きさとされている。この球送部材 5 8 4 は、球送ソレノイド 5 8 5 の駆動によって回転軸芯と偏芯した位置に配置された棹部 5 8 4 c が左右方向へ移動させられることで、回転軸芯周りに回動するようになっている。

【0252】

球送部材 5 8 4 は、遮断部 5 8 4 a が仕切部 5 8 3 a の方向を向くと同時に球保持部 5 8 4 b が打球供給口 5 8 2 a と連通した方向を供給位置と、球保持部 5 8 4 b が仕切部 5 8 3 a の方向へ向いた保持位置との間で回動するようになっている。この球送部材 5 8 4 が供給位置の時には、球保持部 5 8 4 b に保持された遊技球が、打球供給口 5 8 2 a から打球発射装置 6 5 0 へ供給されると共に、進入口 5 8 1 a から仕切部 5 8 3 a 上に進入した遊技球が、遮断部 5 8 4 a によって球保持部 5 8 4 b （打球供給口 5 8 2 a ）側への移動が遮断されて仕切部 5 8 3 a 上に留まった状態となる。一方、球送部材 5 8 4 が保持位置へ回動すると、球保持部 5 8 4 b が仕切部 5 8 3 a の方向を向くと共に、球保持部 5 8 4 b の棹部 5 8 4 c 側の端部が打球供給口 5 8 2 a を閉鎖した状態となり、仕切部 5 8 3 a 上の遊技球が一つだけ球保持部 5 8 4 b 内に保持されるようになっている。

【0253】

また、球送ユニット 5 8 0 は、球送ソレノイド 5 8 5 の駆動（通電）によって先端が上下方向へ揺動する球送作動桿 5 8 6 と、球送作動桿 5 8 6 における上下方向へ揺動する先端の動きによって前後方向へ延びた軸周りに回動すると共に、球送部材 5 8 4 を上下方向へ延びた軸周りに回動させる球送クランク 5 8 7 と、を備えている。この球送クランク 5 8 7 は、球送作動桿 5 8 6 の上下動する先端と係合可能とされ左右方向へ延びた係合部 5 8 7 a と、係合部 5 8 7 a の球送作動桿 5 8 6 と係合する側とは反対側に配置され前カバー 5 8 1 と後カバー 5 8 2 との間で前後方向へ延びた軸周りに回動可能に軸支される軸部 5 8 7 b と、軸部 5 8 7 b から上方へ延出し球送部材 5 8 4 における回動中心に対して偏芯した位置から下方へ突出する棒状の棹部 5 8 4 c （図 5 2 を参照）と係合する伝達部 5 8 7 c と、を備えている。なお、本実施形態では、球送ソレノイド 5 8 5 と球送作動桿 5 8 6 とが一体的に形成されたフラッパーソレノイドを用いている。

【0254】

球送ユニット 5 8 0 は、球送作動桿 5 8 6 及び球送クランク 5 8 7 によって、上下方向へ進退する球送ソレノイド 5 8 5 の駆動により揺動する球送作動桿 5 8 6 の動きを伝達させて球送部材 5 8 4 を回動させることができるようになっている。なお、球送ソレノイド 5 8 5 の非駆動時（通常時）では、球送作動桿 5 8 6 が球送ソレノイド 5 8 5 の下端から離れて揺動する先端が下方へ位置した状態となるようになっており、この状態では球送部材 5 8 4 が供給位置に位置した状態となる。また、球送ソレノイド 5 8 5 の駆動時では、球送作動桿 5 8 6 が球送ソレノイド 5 8 5 の下端に吸引され揺動する先端が上方へ位置した状態となり、球送部材 5 8 4 が保持位置へ回動するようになっている。つまり、球送ソレノイド 5 8 5 が駆動される（ON の状態）と球送部材 5 8 4 が遊技球を一つ受入れ、球

送ソレノイド 5 8 5 の駆動が解除される（OFF の状態）と球送部材 5 8 4 が受入れた遊技球を打球発射装置 6 5 0 側へ送る（供給する）ようになっている。この球送ユニット 5 8 0 における球送ソレノイド 5 8 5 の駆動は、発射制御部 4 1 2 0 により発射ソレノイド 6 5 4 の駆動制御と同期して制御されるようになっている。

【0255】

また、球送ユニット 5 8 0 における回動可能に軸支された球抜き部材 5 8 3 は、錘部 5 8 3 d によって正面視反時計周りの方向へ回転するようなモーメントがかかるようになっているが、前方へ突出した作動棒 5 8 3 c が皿ユニット 3 0 0 の上皿球抜き機構 3 4 0 における上皿球抜きスライダ 3 4 3 の当接片 3 4 3 a の上端と当接することで、その回動が規制されるようになっており、通常時では、球抜き部材 5 8 3 の仕切部 5 8 3 a が進入口 5 8 1 a と球抜口 5 8 1 b との間を仕切って、球抜口 5 8 1 b 側へ遊技球が侵入しないようになっている。そして、遊技者が、皿ユニット 3 0 0 における上皿球抜き機構 3 4 0 の上皿球抜きボタン 3 4 1 を下方へ押圧操作すると、上皿球抜きスライダ 3 4 3 が当接片 3 4 3 a と共に下方へスライドして、当接片 3 4 3 a の下方への移動に伴って作動棒 5 8 3 c も相対的に下方へ移動することとなる。

【0256】

このように、上皿球抜き機構 3 4 0 の当接片 3 4 3 a と共に作動棒 5 8 3 c が下方へ移動することで、球抜き部材 5 8 3 が正面視反時計周りの方向へ回動して仕切部 5 8 3 a による進入口 3 8 1 a と球抜口 3 8 1 b との間の仕切りが解除され、進入口 3 8 1 a から進入した遊技球が、球抜口 3 8 1 b から皿ユニット 3 0 0 の上皿球抜きベース 3 4 4 の球抜き流路 3 4 4 c へと排出され、下皿 3 0 2 へ排出（供給）されるようになっている。

【0257】

なお、球抜き部材 5 8 3 の作動棒 5 8 3 c が当接する上皿球抜きスライダ 3 4 3 の当接片 3 4 3 a は、コイルバネによって上方へ付勢されているので、仕切部 5 8 3 a 上に遊技球が勢い良く供給されても、その衝撃を、作動棒 5 8 3 c を介して上皿球抜きスライダ 3 4 3 を付勢するコイルバネによって吸収させることができ、球抜き部材 5 8 3 等が破損するのを防止することができると共に、遊技球が仕切部 5 8 3 a で跳ね返るのを防止することができるようになっている。

【0258】

[3 - 1 1 . ガラスユニット]

次に、扉枠 5 におけるガラスユニット 5 9 0 について、主に図 2 2 及び図 2 3 を参照して説明する。このガラスユニット 5 9 0 は、遊技窓 1 0 1 と略同じ大きさの開口を有し合成樹脂で成型した環状で縦長八角形状のユニット枠 5 9 2 と、ユニット枠 5 9 2 の開口の前後端をそれぞれ閉鎖する二枚の透明なガラス板 5 9 4 と、を備えている。このガラスユニット 5 9 0 のユニット枠 5 9 2 は、左右両端に上下方向へ離反して配置され外方へ板状に延出した四つの片 5 9 2 a と、下端に沿って左右方向へ延び下方へ延出した板状の係止片 5 9 2 b と、を備えている。

【0259】

このガラスユニット 5 9 0 は、下端の係止片 5 9 2 b を、扉枠ベースユニット 1 0 0 の補強ユニット 1 5 0 における下側補強板金 1 5 4 の垂直折曲突片 1 6 1 に対して後上方から係合するように係止させた上で、ユニット枠 5 9 2 の外周縁を扉枠ベース本体 1 1 0 のガラスユニット支持段部 1 1 0 a 内に嵌め込み、ガラスユニット係止部材 1 9 0 によってユニット枠 5 9 2 の止め片 5 9 2 a を係止させることで、扉枠ベースユニット 1 0 0 に対して脱着可能に取付けられるようになっている（図 2 3、図 2 6 等を参照）。

【0260】

このように、本実施形態のパチンコ遊技機 1 における扉枠 5 は、縦長楕円形状の遊技窓 1 0 1 の下側に、遊技球を貯留するための上皿 3 0 1 と下皿 3 0 2 とが上下に並ぶと共に、下皿 3 0 2 の正面視右側に、上皿 3 0 1 に貯留された遊技球を、遊技窓 1 0 1 を閉鎖する透明なガラスユニット 5 9 0 の後側に配置された遊技盤 4 の遊技領域 1 1 0 0 内へ打ち込むためのハンドル装置 5 0 0 が配置されている。また、扉枠 5 は、遊技窓 1 0 1 の左右

及び上側を囲むように右サイド装飾ユニット 2 0 0、左サイド装飾ユニット 2 2 0 0、及び上部装飾ユニット 2 8 0 が配置されていると共に、遊技窓 1 0 1 の下側を囲むように皿ユニット 3 0 0 がサイドスピーカカバー 2 9 0 を挟んで右サイド装飾ユニット 2 0 0 と左サイド装飾ユニット 2 2 0 の下端と連続するように配置されており、各ユニット 2 0 0、2 2 0、2 8 0、3 0 0 の外観が丸みを帯びた連続した一体化の有る外観となっている。

【 0 2 6 1 】

また、扉枠 5 は、各ユニット 2 0 0、2 2 0、2 8 0、3 0 0 に備えられた装飾基板 2 1 4、2 1 6、2 5 4、2 5 6、2 8 6、3 2 0、3 2 2 等を実装された L E D を発光させることで、遊技窓 1 0 1 及び下皿カバー 3 2 8 の開口部 3 2 8 a を囲むように任意の発光色で発光装飾させることができるようになっている。また、右サイド装飾ユニット 2 0 0 及び左サイド装飾ユニット 2 2 0 に備えられた装飾基板 2 1 4、2 1 6、2 5 4、2 5 6 に実装された L E D のうち、サイドレンズ 2 1 0、2 5 0 の放射レンズ部 2 1 0 b、2 5 0 b の後側に配置された L E D 2 1 4 b、2 1 6 b、2 5 4 b、2 5 6 を点灯したり消灯したりすることで、遊技窓 1 0 1 を囲んだ発光装飾の態様を変化させることができるようになっている。

10

【 0 2 6 2 】

具体的には、サイドレンズ 2 1 0、2 5 0 における周レンズ部 2 1 0 a、2 5 0 a と対応した L E D 2 1 4 a、2 1 6 a、2 5 4 a、2 5 6 a の発光態様と、放射レンズ部 2 1 0 b、2 5 0 b と対応した L E D 2 1 4 b、2 1 6 b、2 5 4 b、2 5 6 b の発光態様とを、同一の発光態様（発光色と発光パターンとが同じ）とすると全体が略均一の発光装飾とすることができ、周レンズ部 2 1 0 a、2 5 0 a を強調するようにそれらの発光態様を異なせると周方向に途切れができたような発光装飾とすることができ、放射レンズ部 2 1 0 b、2 5 0 b を強調するようにそれらの発光態様を異なせると遊技窓 1 0 1 の中央を中心とした放射状に輝く発光装飾とすることができ、遊技者の関心を強く引付けることができるようになっている。

20

【 0 2 6 3 】

また、扉枠 5 は、操作ユニット 4 0 0 におけるダイヤル操作部 4 0 1 や押圧操作部 4 0 5 を支持するベース部材 4 2 0 を、ダイキャストによるアルミ合金製としていると共に、カバー本体 4 2 6 によってベース部材 4 2 0 を皿ユニット 3 0 0 の操作ユニット取付部 3 1 4 c に対して吊持させるようにしているので、ダイヤル操作部 4 0 1 や押圧操作部 4 0 5 を叩いた場合、カバー本体 4 2 6 が撓るように弾性変形した上で、ベース部材 4 2 0 が下カバー 4 2 4 を介して操作ユニット取付部 3 1 4 c の上面に当接することとなり、ダイヤル操作部 4 0 1 や押圧操作部 4 0 5 等にかかる衝撃を緩和させることができ、操作ユニット 4 0 0 が破損するのを防止することができるようになっている。

30

【 0 2 6 4 】

更に、扉枠 5 における操作ユニット 4 0 0 は、押圧操作部 4 0 5 を円環状のダイヤル操作部 4 0 1 に挿入した状態としており、遊技者等が押圧操作部 4 0 5 を強く叩こうとしてもダイヤル操作部 4 0 1 も一緒に叩いてしまうこととなるので、ダイヤル操作部 4 0 1 によって叩いた衝撃を分散させることができ、衝撃が集中するのを防止して破損し難くすることができるようになっている。また、ダイヤル操作部 4 0 1 を回転可能に支持する操作部保持部材 4 1 6 のギアレール 4 1 6 a を、金属製のベース部材 4 2 0 における開口 4 2 0 a に対して下方から上面より僅かに突出するように取付けており、ダイヤル操作部 4 0 1 を叩いた衝撃が従動ギア 4 1 0 を介して操作部保持部材 4 1 6（ギアレール 4 1 6 a）へ伝わって、操作部保持部材 4 1 6 が下方へ撓むと、従動ギア 4 1 0 の下面が金属製の開口 4 2 0 a の外周上面と当接し、その衝撃をベース部材 4 2 0 に受けさせることができるので、操作部保持部材 4 1 6 に係る負荷を軽減させることができると共に、ギアレール 4 1 6 a が衝撃によって潰れてしまうのを防止することができ、操作ユニット 4 0 0 の耐久性を高めることができるようになっている。

40

【 0 2 6 5 】

また、扉枠 5 における操作ユニット 4 0 0 は、皿ユニット 3 0 0 に対して上側から取付

50

けられるようにしているのも、万が一、操作ユニット４００が破損しても、操作ユニット４００を簡単に取替えることができ、操作ユニット４００の取替えによりパチンコ遊技機１の稼働率が低下するのを抑制することができるようになっている。

【０２６６】

[３－１２．扉枠における発光装飾]

続いて、扉枠５における発光装飾について、主に図５３及び図５４を参照して説明する。図５３は、扉枠における発光装飾用のＬＥＤの配置を示す正面図である。また、図５４は、扉枠における発光装飾用のＬＥＤの系統を示す正面図である。本実施形態の扉枠５は、右サイド装飾ユニット２００、左サイド装飾ユニット２４０、上部装飾ユニット２８０、及び皿ユニット３００によって遊技盤４の遊技領域１１００と略対応した遊技窓１０１の外周を略環状に囲うように形成されている。これら各ユニット２００，２４０，２８０，３００には、ＬＥＤが実装された装飾基板２１４，２１６，２５４，２５６，２８６，３２０，３２２を備えており、各ＬＥＤを適宜発光させることで、遊技窓１０１の外周を発光装飾させることができるようになっている。

10

【０２６７】

扉枠５の右サイド装飾ユニット２００及び左サイド装飾ユニット２４０は、上述したように、遊技窓１０１の下辺を除く外周の殆どを囲うように形成されており、サイドレンズ２１０，２５０における複数の周レンズ部２１０ａ，２５０ａが遊技窓１０１の外周に沿うように配置されていると共に、放射レンズ部２１０ｂ，２５０ｂが遊技窓１０１の左右方向中央の下部付近を中心とした放射状の軸線に沿って延びるように隣接した周レンズ部２１０ａ，２５０ａ同士の間配置されている。これらサイドレンズ２１０，２５０の周レンズ部２１０ａ，２５０ａと放射レンズ部２１０ｂ，２５０ｂは、不透光性（本実施形態では、表面にメッキ層を有している）のサイド装飾フレーム２０２，２４２によって外周が囲まれた状態となっている。

20

【０２６８】

これらサイドレンズ２１０，２５０の後側には、サイドインナーレンズ２１２，２５２が配置されており、サイドインナーレンズ２１２，２５２は、その本体部２１２ａ，２５２ａが周レンズ部２１０ａ，２５０ａの後面に対して所定距離離間した位置となるように形成されていると共に、板状の導光部２１２ｂ，２５２ｂが放射レンズ部２１０ｂ，２５０ｂの後面に対して可及的に接近した位置まで延出するように形成されている。このサイドインナーレンズ２１２，２５２の本体部２１２ａ，２５２ａには、詳細な図示は省略するが、その表面に微細なプリズムが複数形成されており、後側に配置された装飾基板２１４，２１６，２５４，２５６からの光を拡散させることができるようになっている。

30

【０２６９】

サイドインナーレンズ２１２，２５２の後側に配置される右サイド上装飾基板２１４、右サイド下装飾基板２１６、左サイド上装飾基板２５４、左サイド下装飾基板２５６には、周レンズ部２１０ａ，２５０ａと対応する位置に配置されたＬＥＤ２１４ａ，２１６ａ，２５４ａ，２５６ａと、放射レンズ部２１０ｂ，２５０ｂと対応する位置に配置されたＬＥＤ２１４ｂ，２１６ｂ，２５４ｂ，２５６ｂとを備えている。本実施形態では、周レンズ部２１０ａ，２５０ａと対応したＬＥＤ２１４ａ，２１６ａ，２５４ａ，２５６ａがフルカラーＬＥＤとされており、放射レンズ部２１０ｂ，２５０ｂと対応したＬＥＤ２１４ｂ，２１６ｂ，２５４ｂ，２５６ｂが白色ＬＥＤ（上部装飾ユニット２８０における上部装飾基板２８６のＬＥＤ２８６ｂよりも低い通常の輝度）とされている。また、右サイド上装飾基板２１４におけるサイドサブレンズ２２８と対応し上下に配置された二つのＬＥＤ２１４ｃは、赤色ＬＥＤとされている。

40

【０２７０】

なお、本実施形態では、右サイド上装飾基板２１４、右サイド下装飾基板２１６、左サイド上装飾基板２５４、及び左サイド下装飾基板２５６の表面が、白色のフォトレジスト、白色印刷（例えば、シルク印刷）、白色塗装、等によって白色とされている。これにより、装飾基板２１４，２１６，２５４，２５６での反射率を高めることができるので、各

50

LED 210a, 210b等が非点灯時に遊技者側からの光を装飾基板214, 216, 254, 256によって反射させることで、サイドレンズ210, 250が暗くなりすぎで見栄えが悪くなるのを防止することができると共に、発光する各LED 210a, 210b等からの光を基板によって遊技者側へ反射させることで、サイドレンズ210, 250をより明るく発光装飾させることができるようになっている。

【0271】

次に、扉枠5の上部装飾ユニット280は、上述したように、右サイド装飾ユニット200及び左サイド装飾ユニット240の上部における扉枠5の左右方向中央側を向いた端部同士の間を接続するように形成されており、遊技窓101の上部中央を装飾するものである。この上部装飾ユニット280は、中央に宝石状に形成された大型の中央レンズ282と、中央レンズ282の斜め上左右両側に羽根状に形成された側レンズ284と、中央レンズ282の下左右両側に配置された下レンズ289とを備えている。上部装飾ユニット280の中央レンズ282は、青味を帯びた透明な部材により形成されており、側レンズ284及び下レンズ289は、透光性を有した白色（乳白色）の部材により形成されている。これにより、中央レンズ282の後側に配置されたインナーレンズ283が、遊技者側から視認することができるようになっている。

10

【0272】

この上部装飾ユニット280のインナーレンズ283は、表面に複数の微細なレンズ（プリズムを含む）が形成されており、光を乱反射させたり乱屈折させたりすることができるので、透明な中央レンズ282を通してインナーレンズ283を見ると、中央レンズ282に深味があるように見えると共に、あたかも中央レンズ282自体がキラキラ輝いているように見えるようになっている。また、遊技者側からは、インナーレンズ283の後側に配置された上部装飾基板286が見えないようになっている。

20

【0273】

上部装飾ユニット280における上部装飾基板286には、中央レンズ282と対応しインナーレンズ283の後側に配置された複数（本実施形態では、六つ）のLED 286aと、側レンズ284及び下レンズ289の後側に配置された複数（本実施形態では、側レンズ284用に二つ、下レンズ289用に一つずつ、左右それぞれに配置されている）のLED 286bとを備えている。なお、本実施形態では、中央レンズ282と対応したLED 286aは、フルカラーLEDとされており、側レンズ284及び下レンズ289と対応したLED 286bは、高輝度の白色LEDとされている。また、上部装飾基板286の前面もまた、白色とされており、上記と同様の作用効果を奏することができるようになっている。

30

【0274】

続いて、皿ユニット300では、左右のサイド装飾ユニット200, 240の下端同士を結ぶように、上皿301の前端に沿って上皿上部レンズ318における宝石状の複数の導光部318aが上皿前部装飾部材316の開口部316aを通して露出した状態で列設されており、正面から見ると、図示するように、上皿前部装飾部材316及び上皿上部レンズ318によって遊技窓101の下辺外側（下側）が装飾させるようになっている。この上皿上部レンズ318の下側には、各導光部318aと対応する突出部を有した上皿上部インナーレンズ319が配置されている。皿ユニット300の上皿上部レンズ318は、青味を帯びた透明な部材で形成されており、上皿上部インナーレンズ319は、透明な部材で形成されている。

40

【0275】

皿ユニット300の上皿上部インナーレンズ319は、上皿上部レンズ318の導光部318aと対応する表面（上面）に、複数の微細なプリズムが形成されており、光を乱反射させたり乱屈折させたりすることができるようになっているので、上部装飾ユニット280の中央レンズ282と同様に、上皿上部レンズ318の導光部318aに、深味を付与すると共にキラキラした輝きを付与して、導光部318aがあたかも宝石のように見えるようになっている。また、上皿上部インナーレンズ319によって遊技者側から導光部

50

318aを通して、下側に配置された上皿右装飾基板320や上皿左装飾基板322が見えないようになっている。

【0276】

この皿ユニット300における上皿右装飾基板320及び上皿左装飾基板322の上面には、上皿上部レンズ318の導光部318aと対応するように、複数（本実施形態では、それぞれ六つ）のLED320a, 322aが備えられている。本実施形態では、上皿右装飾基板320及び上皿左装飾基板322のLED320a, 322aは、フルカラーLEDとされている。また、上皿右装飾基板320及び上皿左装飾基板322の表面（上面）も、白色とされており、上記と同様の作用効果を奏することができるようになっている。

10

【0277】

次に、皿ユニット300に取付けられる操作ユニット400は、透光性を有した環状のダイヤル操作部401と、ダイヤル操作部401の内側に配置された透光性を有した円柱状の押圧操作部405とを備えており、ダイヤル操作部401及び押圧操作部405の下側にはダイヤル装飾基板430及びボタン装飾基板432がそれぞれ配置されている。ダイヤル装飾基板430には、ダイヤル操作部401と対応するように周方向へ複数（本実施形態では、四つ）配置されたLED430bが備えられている。また、ボタン装飾基板432には、押圧操作部405と対応するように一つのLED432dが備えられている。本実施形態では、ダイヤル装飾基板430のLED430bが高輝度の白色LEDとされており、ボタン装飾基板432のLED432dがフルカラーLEDとされている。また、ダイヤル装飾基板430及びボタン装飾基板432の表面（上面）もまた、白色とされており、上記と同様の作用効果を奏することができるようになっている。

20

【0278】

ところで、扉枠5では、遊技窓101の下辺よりも上側の外周を覆う右サイド装飾ユニット200及び左サイド装飾ユニット240におけるサイドレンズ210, 250の各周レンズ部210a, 250aと対応したLED214a, 216a, 254a, 256aが、遊技窓101に近い第一環状グループ102（図53及び図54においてハッチの範囲内）と、第一環状グループ102よりも外側に配置された第二環状グループ103（図53及び図54においてクロスハッチの範囲内）とに分けられており、第一環状グループ102と第二環状グループ103のLEDを適宜発光させることで、遊技窓101を囲むように略同心円状に複数（本実施形態では二つ）発光装飾させることができるようになっている。つまり、第一環状グループ102のLED214a, 216a, 254a, 256aを全て発光させると、遊技窓101に近いハッチの範囲が環状に発光装飾され、第二環状グループ103のLED214a, 216a, 254a, 256aを全て発光させると、遊技窓101から遠ざかったクロスハッチの範囲が環状に発光装飾されるようになっている。

30

【0279】

また、扉枠5では、右サイド装飾ユニット200及び左サイド装飾ユニット240におけるサイドレンズ210, 250の放射レンズ部210b, 250bと対応したLED214b, 216b, 254b, 256bが、第一環状グループ102及び第二環状グループ103を周方向へ分割するように遊技窓101（遊技領域1100）の左右方向中央下部を中心として放射状に延びた放射状グループ104（図53及び図54において網掛けの範囲内）とされている。この放射状グループ104のLED214b, 216b, 254b, 256bを適宜発光させることで、遊技窓101の外側を放射状に発光装飾させることができる他に、第一環状グループ102や第二環状グループ103による環状の発光装飾を周方向へ分割するように発光装飾させることができるようになっている。また、右サイド装飾ユニット200における上部右側面のサイドサブレンズ228と対応したLED214cは、上部右サイドグループ105とされており、このLED214cを適宜発光させることで、扉枠5の上部右側面の一部（サイドサブレンズ228）を発光装飾させることができるようになっている。

40

50

【0280】

また、扉枠5では、遊技窓101の上側中央を装飾する上部装飾ユニット280における中央レンズ282と対応したLED286aが、第一環状グループ102及び第二環状グループ103の上部中央を発光装飾する上部中央グループ106とされている。この上部中央グループ106のLED286aを適宜発光させることで、遊技窓101の上部中央を発光装飾させることができる他に、第一環状グループ102や第二環状グループ103による環状の発光装飾の基準点となるような発光装飾をさせることができるようになっている。また、上部装飾ユニット280における側レンズ284及び下レンズ289と対応したLED286bは、上部中央グループ106の左右両側を発光装飾させる上部中央サイドグループ107とされている。この上部中央サイドグループ107のLED286bを適宜発光させることで、第一環状グループ102及び第二環状グループ103と上部中央グループ106との境界を発光装飾させたり、遊技窓101の上側（上部も含む）でV字状に発光装飾させたりすることができるようになっている。

10

【0281】

更に、扉枠5では、遊技窓101の下辺を装飾する皿ユニット300における上皿前部装飾部材316の複数の開口部316aに嵌め込まれた上皿上部レンズ318の導光部318aと対応したLED320a, 322aが、第一環状グループ102及び第二環状グループ103の左右の下端同士を連結するように遊技窓101の下辺外周を発光装飾する下部グループ108とされている。この下部グループ108のLED320a, 322aを適宜発光させることで、遊技窓101の下辺や上皿301の前縁を発光装飾させることができる他に、第一環状グループ102や第二環状グループ103のLED214a, 216a, 254a, 256aと連動させることで、遊技窓101の外周全体を環状に発光装飾させることができるようになっている。

20

【0282】

また、扉枠5では、遊技窓101の下側中央で皿ユニット300の上部中央に配置された操作ユニット400のダイヤル操作部401及び押圧操作部405と対応したLED430b, 432dが、操作ユニット400を発光装飾させる操作部グループ109とされている。この操作部グループ109のLED430b, 432dを適宜発光させることで、ダイヤル操作部401や押圧操作部405を発光装飾させることができ、ダイヤル操作部401や押圧操作部405の操作タイミングや操作方向等を遊技者に知らせることができるようになっている。

30

【0283】

本実施形態における扉枠5における発光装飾について、更に、詳述すると、本実施形態では、扉枠5に備えられた各LED214a, 214b, 214c, 216a, 216b, 254a, 254b, 256a, 256b, 286a, 286b, 320a, 322a, 430b, 432dが、それぞれが属するグループ102, 103, 104, 106, 107, 108, 109内で制御系統に対応して更に細分化されている。具体的には、図54に示すように、第一環状グループ102に属する20個のLED214a, 216a, 254a, 256aは、サイドレンズ210, 250の各周レンズ部210a, 250a毎に102a~102jの10系統に分けられており、第二環状グループ103に属する26個のLED214a, 216a, 254a, 256aは、サイドレンズ210, 250の各周レンズ部210a, 250a毎に103a~103jの10系統に分けられている。

40

【0284】

また、放射状グループ104に属する20個のLED214b, 216b, 254b, 256bは、サイドレンズ210, 250の放射レンズ部210b, 250b毎に104a~104hの8系統に分けられている。また、上部右サイドグループ105に属する2個のLED214cは、上側105aと下側105bの2系統に分けられている。更に、上部中央グループ106に属する6個のLED286aは、下部106a、右上部106b、左上部106cの3系統に分けられている。また、上部中央サイドグループ107に

50

属する6個のLED 286bは、右側107aと左側107bの2系統に分けられている。

【0285】

更に、下部グループ108に属する12個のLED 320a, 322aは、正面視右側から三つずつに108a~108dの4系統に分けられている。また、操作部グループ109に属する5個のLED 430b, 432dは、ダイヤル操作部401と対応した4個のLED 430bが押圧操作部405を挟んで対角線状に配置されたLED 430bを一組として左右109aと前後109bの2系統、押圧操作部405と対応した1個のLED 432cが1系統、の3系統に分けられている。このように、扉枠5では、各LED 214a, 214b, 214c, 216a, 216b, 254a, 254b, 256a, 256b, 286a, 286b, 320a, 322a, 430b, 432dが、42の系統に分けられている。

【0286】

ところで、扉枠5では、上述したように、LED 214a, 216a, 254a, 256a, 286a, 320a, 322a, 432dがフルカラーLEDとされており、それらLED 214a, 216a, 254a, 256a, 286a, 320a, 322a, 432dの属する28の系統102a~102j, 103a~103j, 106a~106c, 108a~108d, 109cでは、フルカラーで発光させるためにRGBの独立した3つの系統を更に備えており、実際の発光制御では3倍の84系統となっている。また、LED 286b, 430bは高輝度の白色LEDとされており、それらLED 286b, 430bが属する4つの系統107a, 107b, 109a, 109bでは、高輝度で発光させるために多くの電流を必要とするので、それぞれ2つの系統が接続されており、実際の発光制御では2倍の8系統となっている。

【0287】

なお、LED 214b, 216b, 254b, 256bは通常の輝度の白色LEDとされており、8つの系統104a~108hに属している。また、LED 214cは赤色LEDとされており、2つの系統105a, 105bに属している。これらLED 214b, 216b, 254b, 256b, 214cによる10の系統104a~108h, 105a, 105bは、各系統で十分に制御することができるので、実際の発光制御でも同数の10系統となっている。

【0288】

したがって、扉枠5における発光制御での実際の系統数は、102系統となっており、各LED 214a, 214b, 214c, 216a, 216b, 254a, 254b, 256a, 256b, 286a, 286b, 320a, 322a, 430b, 432dが属した系統毎に、点灯・点滅等がダイナミック点灯により制御されていると共に、階調（色や明るさ）がPWM制御（パルス幅変調制御）により制御されるようになっている。これにより、表情豊かな発光演出をすることができるようになっている。

【0289】

扉枠5における発光演出としては、例えば、第一環状グループ102から第二環状グループ103へ順に発光（同色、或いは、類似色で順次発光）させることで遊技窓101を中心として外側へ広がるような発光演出や、逆に、第二環状グループ103から第一環状グループ102へ順に発光（同色、或いは、類似色で順次発光）させることで遊技窓101へ向かって外側から収束するような発光演出、或いは、第一環状グループ102と第二環状グループ103とを同時に発光させることで遊技窓101の外周全体を広く発光させるような発光演出等を行うことができるようになっている。

【0290】

また、遊技盤4の前面や表ユニット2000等に備えられたLED（詳細な図示は省略する）と協調することで、遊技盤4のLEDと、遊技窓101に近い第一環状グループ102のLEDと、第一環状グループ102よりも外側に配置された第二環状グループ103のLEDとによって、更に表情豊かな発光演出を行うことが可能となり、遊技者の関心

10

20

30

40

50

を強く引付けることができると共に、遊技者を楽しませて興味が低下するのを抑制することができる。

【0291】

また、第一環状グループ102、第二環状グループ103や、下部グループ108において、各系統102a~102j, 103a~103j, 108a~108dを適宜発光させることで、遊技窓101の外周を光が周回するような発光演出をしたり、遊技窓101の外周に沿って上部装飾ユニット280の中央レンズ282へ向かって光が移動するような、或いは、中央レンズ282から光が遊技窓101の外周に沿って移動するような発光演出をしたりすることができる。なお、本実施形態では、第一環状グループ102や第二環状グループ103を周方向へ10系統102a~102j, 103a~103jに分割(10分割)したものを示したが、これに限定するものではなく、8系統程に分割(8分割程)されていれば遊技窓101の外周を光が周回するような発光演出を良好に行うことができる。

【0292】

更に、放射状グループ104のみを発光させることで遊技窓101を中心に放射状に発光する発光演出をしたり、放射状グループ104と同時に第一環状グループ102、第二環状グループ103、及び下部グループ108を発光させることで遊技窓101の外周全体を略均一に発光させる発光演出をしたり、第一環状グループ102や第二環状グループ103の発光中に放射状グループ104を発光(点灯・点滅)させることで環状の発光装飾に対してアクセントを付与する発光演出をしたりすることができる。また、放射状グループ104の各系統104a~104hをそれぞれ個々に発光させることで、放射レンズ部210b, 250bが周回するような発光演出もすることができる。

【0293】

また、上部中央グループ106の各系統106a~106cを同時に発光させることで中央レンズ282全体が発光する発光演出や、各系統106a~106cを順次発光させることで中央レンズ282内において光が回転するような発光演出を行うことができる。また、上部中央サイドグループ107を発光させることで、側レンズ284や下レンズ289を高輝度に発光装飾させて遊技者に対してチャンスの到来や特定の遊技状態(例えば、大当り遊技状態、確変遊技状態、時短遊技状態、確変時短遊技状態、等)を示唆する発光演出を行うことができる。なお、下レンズ289は、遊技者の頭上から遊技者へ向かって光を照射するように配置されており、高輝度なLED286bの発光を遊技者に気付かせ易くすることができるようになっている。

【0294】

更に、下部グループ108の各系統108a~108dを適宜発光させることで、上皿301の前縁を発光装飾させる発光演出をしたり、操作部グループ109と関連させて発光させることで、ダイヤル操作部401や押圧操作部405の操作を促す発光演出をしたりすることができる。また、操作部グループ109におけるダイヤル操作部401と対応した系統109a, 109bを適宜発光させることで、ダイヤル操作部401の操作を促したり、ダイヤル操作部401の回転操作方向を案内したりする発光演出をすることができる。更に、操作部グループ109における押圧操作部405と対応した系統109cを発光させることで、押圧操作部405の操作を促す発光演出をすることができる。

【0295】

なお、第一環状グループ102、第二環状グループ103、上部中央グループ106、下部グループ108、及び操作部グループ109の系統109cは、フルカラーLEDとされているので、各グループ102, 103, 106, 108, 109毎や、各系統102a~102j, 103a~103j, 106a~106c, 108a~108d, 109c毎に、発光色や明るさ等の階調を異ならせた発光演出を行うことができ、多彩で表情豊かな発光演出を行うことができる。

【0296】

このように、扉枠5では、右サイド装飾ユニット200及び左サイド装飾ユニット24

10

20

30

40

50

0では、周レンズ部210a, 250aと対応したLED214a, 216a, 254a, 256aを、遊技窓101に近い第一環状グループ102と、第一環状グループ102の外側で遊技窓101から遠い第二環状グループ103とに分けて発光させることができるようにしているので、遊技窓101(遊技領域1100)の外側を複数の略同心円状に発光装飾させることができ、遊技窓101の外周を光が囲うことでこれまでのパチンコ遊技機には無い発光演出を行うことができ、遊技者の関心を強く引付けられるパチンコ遊技機1とすることができるようになっている。

【0297】

また、一つの周レンズ部210a, 250aにおいて、略同心円状配置された二系統のLEDを備えるようにしており、外観状は一つに見えても、二系統の各LEDをそれぞれ発光させることで、略同心円状に発光装飾させることができるので、発光装飾の態様を外観からは想像し難くすることが可能となり、発光装飾による周レンズ部210a, 250a(右サイド装飾ユニット200及び左サイド装飾ユニット240)の変化を大きくすることができ、発光装飾によるインパクトを高くして遊技者の関心を強く引付けられるパチンコ遊技機1とすることができるようになっている。

【0298】

[4. 本体枠の全体構成]

次に、パチンコ遊技機1における本体枠3について、図55乃至図60を参照して説明する。図55は、本体枠の正面図であり、図56は、本体枠の背面図である。また、図57は、本体枠の正面斜視図であり、図58は、本体枠の背面斜視図である。更に、図59は、本体枠を分解して前から見た分解斜視図であり、図60は、本体枠を分解して後から見た斜視図である。本実施形態の本体枠3は、外枠2に対して正面視左辺が軸支されており、扉枠5の後側で外枠2の前面を開閉するように扉状に支持されていると共に、前側が扉枠5によって開閉させられるようになっている。また、本体枠3は、扉枠5の遊技窓101と対応した位置に前側から遊技盤4を着脱自在に保持することができるようになっている。

【0299】

本体枠3は、本体枠3の骨格を形成すると共に前後方向に貫通し遊技盤4を保持するための矩形状の遊技盤保持口601を有した本体枠ベース600と、本体枠ベース600の正面視左側端部の上端及び下端にそれぞれ取付けられ外枠2に軸支されると共に扉枠5を軸支するための上軸支金具630及び下軸支金具640と、本体枠ベース600の下部前面に取付けられ遊技盤4の遊技領域1100内へ遊技球を打ち込むための打球発射装置650と、本体枠ベース600の後側に取付けられ皿ユニット300の上皿301へ遊技球を払出するための賞球ユニット700と、本体枠ベース600の前面に取付けられ本体枠3に対して扉枠5が開いた時に賞球ユニット700から扉枠5の皿ユニット300への遊技球の流れを遮断する球出口開閉ユニット790と、を備えている。

【0300】

また、本体枠3は、本体枠ベース600の下部後面に取付けられ遊技盤4を除く扉枠5や本体枠3に備えられた電氣的部品を制御するための各種の制御基板や電源基板851等を一纏めにしてユニット化した基板ユニット800と、本体枠ベース600における遊技盤保持口601の後側開口を覆う裏カバー900と、本体枠ベース600の正面視左側端部を被覆する側面防犯板950と、本体枠ベースの正面視右側端部に取付けられ外枠2に対する本体枠3の開閉施錠、及び本体枠3に対する扉枠5の開閉施錠をする錠装置1000と、を主に備えている。

【0301】

[4-1. 本体枠ベース]

次に、本体枠3における本体枠ベース600について、主に図61及び図62を参照して説明する。図61は、本体枠における本体枠ベースの正面斜視図である。また、図62は、本体枠における本体枠ベースの背面斜視図である。本実施形態の本体枠3における本体枠ベース600は、合成樹脂によって一体成形されており、正面視の外形が扉枠5の外

形と沿った縦長の矩形状とされていると共に、前後方向に所定量の奥行きを有するように形成されている。この本体枠ベース 600 は、図示するように、上部から下部へ向かって全体の約 3 / 4 の範囲内が前後方向へ矩形状に貫通し遊技盤 4 の外周を嵌合保持可能な遊技盤保持口 601 と、本体枠ベース 600 の正面視左辺を除く前端外周を形成するコ字状の前端枠部 602 と、前端枠部 602 の前面から後方へ向かって窪み、扉枠 5 における扉枠ベース本体 110 の下端から後方へ突出した扉枠突片 110 c、扉枠 5 の補強ユニット 150 における上側補強板金 151 の後方へ突出した上側の屈曲突片 167 及び開放側補強板金 153 の後方へ突出した開放側外折曲突片 163 が挿入係合される係合溝 603 と、を備えている。

【0302】

また、本体枠ベース 600 は、遊技盤保持口 601 の下側から本体枠ベース 600 下端まで延出し前端枠部 602 の前端から所定量後側へ窪み左右方向へ板状に広がった下部後壁部 604 と、前端枠部 602 よりも内側で後方へ突出し遊技盤保持口 601 の内周壁を形成する周壁部 605 と、を備えている。この周壁部 605 によって、コ字状の前端枠部 602 の自由端部（正面視で上下の左側端部）同士が連結されるようになっており、本体枠ベース 600 の外形が枠状となるようになっている。

【0303】

また、本体枠ベース 600 は、下部後壁部 604 の上端に遊技盤保持口 601 の下辺を形成すると共に遊技盤 4 が載置される遊技盤載置部 606 と、遊技盤載置部 606 の左右方向略中央から上方へ突出し遊技盤 4 における遊技パネル 1150 のアウト球排出溝 1156 と係合する位置決め突起 607 と、周壁部 605 における正面視右側内壁の所定位置に形成され遊技盤 4 の遊技盤止め具 1120 が止め付けられる遊技盤係止部 608（図 5 を参照）と、周壁部 605 の上側内壁から下方へ垂下し下端が遊技盤 4 の上端と当接可能な板状で左右方向に複数配置された上端規制リブ 609 と、を備えている。本体枠ベース 600 の位置決め突起 607 は、遊技盤 4 のアウト球排出溝 1156 と嵌合することで、遊技盤 4 の下端が左右方向及び後方向へ移動するのを規制することができるようになっている。また、遊技盤係止部 608 は、遊技盤 4 の遊技盤止め具 1120 が係止されることで遊技盤 4 の正面視右辺が前後方向へ移動するのを規制することができるようになっている。なお、遊技盤 4 の正面視左辺は、詳細は後述するが、側面防犯板 950 の位置決め部材 956 によって前後方向への移動が規制されるようになっている。

【0304】

更に、本体枠ベース 600 は、コ字状の前端枠部 602 の自由端部（正面視で上下の左側端部）の後面に上軸支金具 630 及び下軸支金具 640 を取付けるための金具取付部 610 を備えている（図 62 を参照）。この金具取付部 610 は、図 61 等示すように、その前側が上下及び左右に延びた複数のリブによって補強されており、十分な強度で上軸支金具 630 及び下軸支金具 640 を取付けることができるようになっている。また、本体枠ベース 600 は、正面視で下部後壁部 604 の右端上部に前後方向に貫通した略円形のシリンダ錠貫通穴 611 と、シリンダ錠貫通穴 611 の正面視左下に形成され扉枠 5 における扉枠ベース本体 110 から後方へ突出する位置決め突起 110 d と嵌合する U 字状の嵌合溝 612 と、嵌合溝 612 の正面視左下に形成され打球発射装置 650 の発射ソレノイド 654 を収容するソレノイド収容凹部 613 と、を備えている。

【0305】

本体枠ベース 600 は、上述したように、下部後壁部 604 が前端枠部 602 の前面よりも後側へ一段窪んだ位置に形成されており、下部後壁部 604 の正面視右側前面に、打球発射装置 650 の発射ソレノイド 654 がソレノイド収容凹部 613 内に収容されるように前側から打球発射装置 650 が取付けられるようになっている。この下部後壁部 604 の前面に打球発射装置 650 を取付けた状態では、図 57 や図 87 等に示すように、打球発射装置 650 における発射レール 660 の上端よりも正面視左側に、左方向及び下方へ広がったファール空間 626 が形成されるようになっている。本実施形態では、本体枠 3 に対して扉枠 5 を閉じた状態とすると、ファール空間 626 の下部にファールカバーユ

10

20

30

40

50

ニット540におけるファール球入口542eが位置するようになっており、ファール空間626を下降した遊技球が、ファールカバーユニット540のファール球入口542eに受けられて、皿ユニット300における下皿302へ排出されるようになっている。

【0306】

また、本体枠ベース600は、正面視で下部後壁部604の左右中央よりも左側に前後方向へ矩形状に貫通する開口部614と、開口部614の上側及び正面視左右両側に複数形成され前後方向に貫通した透孔615と、を備えている。この本体枠ベース600の開口部614は、前側から中継端子板カバー692（図59等を参照）によって閉鎖されるようになっており、中継端子板カバー692の開口692aを通して、下部後壁部604の後面に取付けられた基板ユニット800の主扉中継端子板880と周辺扉中継端子板882とが前側へ臨むようになっている。また、複数の透孔615は、基板ユニット800のスピーカボックス820からの音を、本体枠ベース600の前側へ伝達させるためのものである。なお、開口部614の左右両側に配置された透孔615は、前側に衝壁を有したベンチレーション型の孔とされている。

10

【0307】

また、本体枠ベース600は、開口部614の上側で下部後壁部604の前面上端付近に遊技盤4を脱着可能に固定するための遊技盤固定具690を回転可能に支持する固定具支持部616と、固定具支持部616の正面視右下から前方へ突出し遊技盤固定具690の回転位置を規制するストッパ617と、を備えている。

20

【0308】

ここで、遊技盤固定具690は、図55等に応示するように、本体枠ベース600の固定具支持部616に軸支される軸心を中心に扇状に広がる固定片690aと、固定片690aにおける周方向一端側（正面視で時計回りの方向へ回転させた時に後端となる側）から外方へ延出する操作片690bと、を備えている。この遊技盤固定具690は、本体枠ベース600の固定具支持部616に軸支させた上で、操作片690bを操作して遊技盤固定具690を正面視で時計回りの方向へ回動させると、固定片690aが遊技盤載置部606よりも上方へ突出し、遊技盤載置部606に載置された遊技盤4の固定凹部1121内に挿入されるようになっており、遊技盤4が前側へ移動するのを阻止することができるようになっている。また、遊技盤固定具690は、操作片690bがストッパ617と当接するようになっており、ストッパ617と当接することで、正面視反時計周りの方向への回動端が規制されるようになっている。

30

【0309】

更に、本体枠ベース600は、シリンダ錠貫通穴611の下側前面に、本体枠3に対する扉枠5の開放を検出するための扉枠開放スイッチ618が取付けられており、本体枠3に対して扉枠5が開かれる（開放される）と、その押圧が解除されて扉枠5の開放を検出することができるようになっている。また、本体枠ベース600は、扉枠開放スイッチ618が取付けられた位置よりも下側後面に、外枠2に対する本体枠3の開放を検出するための本体枠開放スイッチ619が取付けられており（図62を参照）、外枠2に対して本体枠3が開かれる（開放される）と、その押圧が解除されて本体枠3の開放を検出することができるようになっている。

40

【0310】

また、本体枠ベース600は、コ字状の前端枠部602における正面視で右側（開放側）辺の係合溝603よりも内側（軸支側）に、前後方向へ縦長に貫通する三つの扉用フック穴620と、下端の扉用フック穴620の下側に前後方向へ貫通し左右方向に二つ並んだ錠係止穴621と、を備えている。これら三つの扉用フック穴620は、上下方向の上下両端付近と、上下方向の略中央にそれぞれ形成されている。この上側と中央の扉用フック穴620と錠係止穴621には、錠装置1000の上下両端に備えられた係止突起1004が係合係止されるようになっており、前端枠部602における正面視右辺の後側で周壁部605の外壁に沿って錠装置1000が本体枠ベース600に取付けられるようになっている。そして、本体枠ベース600に錠装置1000を取付けた状態では、錠装置1

50

000の三つの扉枠用フック部1041が、三つの扉用フック穴620から前方へ突出すると共に、錠装置1000のシリンダ錠1010がシリンダ錠貫通穴611から前方へ突出した状態となるようになっている(図57を参照)。

【0311】

更に、本体枠ベース600は、下部後壁部604の後面に、背面視で、右側上端から左右方向略中央へ向かって緩く斜めに下降した上で、左右方向の略中央で下部後壁部604における上下方向の中間からやや上寄りの位置まで垂下し遊技球が流通可能とされた本体枠ベース球抜通路622を備えている。この本体枠ベース球抜通路622は、基板ユニット800における基板ユニットベース810によって後側が閉鎖されようになっており、詳細は後述するが、賞球装置740における球抜通路741dを流通した遊技球が流通するようになっている。

10

【0312】

また、本体枠ベース600は、周壁部605における背面視左辺の後端に、上下方向へ所定間隔で複数配置され裏カバー900の軸支ピン906を回動可能に軸支する裏カバー軸支部623と、下部後壁部604の前面で開口部614の正面視斜め左上に球出口開閉ユニット790を取付けるための取付部624と、周壁部605の正面視右側(開放側)側面に錠装置1000を取付固定するための錠取付部625と、を備えている。

【0313】

なお、詳細な説明は省略するが、本体枠ベース600には、上記の他に、打球発射装置650、賞球ユニット700、及び基板ユニット800等を取付けるための取付ボスや取付孔等が適宜位置に形成されている。

20

【0314】

[4-2. 上軸支金具及び下軸支金具]

次に、本体枠3における上軸支金具630及び下軸支金具640について、主に図59及び図60を参照して説明する。本体枠3における上軸支金具630及び下軸支金具640は、本体枠ベース600の正面視左端上下後面の金具取付部610に、所定のビスを用いてそれぞれ取付けることで、本体枠3に対して扉枠5を開閉可能に軸支することができると共に、外枠2に対して本体枠3を開閉可能に軸支させることができるものである。

【0315】

まず、上軸支金具630は、本体枠ベース600の上側の金具取付部610に取付けられ上下左右方向へ広がる板状の取付部631と、取付部631の上端から前方へ延出する板状の前方延出部632と、前方延出部632の前端付近から上方へ延びだすように突設された軸支ピン633と、軸支ピン633の正面視左側に配置され扉枠5の軸ピン155が挿入される上下方向に貫通した扉枠軸支穴634(図57等を参照)と、前方延出部632の正面視左側端部から下方へ垂下し扉枠5の開放側への回動端を規制するストッパ(図示は省略する)と、を備えている。この上軸支金具630は、取付部631、前方延出部632、及びストッパが、一枚の金属板を屈曲成形することで一体的に形成されている。

30

【0316】

一方、下軸支金具640は、扉枠5を軸支するための扉枠軸支金具642と、扉枠軸支金具642の下側に配置され外枠2に対して本体枠3を軸支するための本体枠軸支金具644と、を備えている。下軸支金具640における扉枠軸支金具642は、本体枠ベース600の下側の金具取付部610に取付けられ上下左右方向へ広がる板状の取付部642aと、取付部642aの下端から前方へ延出する板状の前方延出部642bと、前方延出部642bの前端付近に上下方向へ貫通し扉枠5の軸ピン157が挿入される扉枠軸支穴642cと、前方延出部642bの正面視左側端部から上方へ立設され扉枠5の開放側への回動端を規制するストッパ642dと、を備えている。この扉枠軸支金具642は、取付部642a、前方延出部642b、及びストッパ642dが、一枚の金属板を屈曲成形することで一体的に形成されている。

40

【0317】

50

また、下軸支金具 6 4 0 における本体枠軸支金具 6 4 4 は、本体枠ベース 6 0 0 の下側の金具取付部 6 1 0 に取付けられ上下左右方向へ広がる板状の取付部 6 4 4 a と、取付部 6 4 4 a の下端から前方へ延出する前方延出部 6 4 4 b と、前方延出部 6 4 4 b 前端付近に上下方向へ貫通した本体枠軸支穴（図示は省略する）と、を備えている。この本体枠軸支金具 6 4 4 もまた、取付部 6 4 4 a、及び前方延出部 6 4 4 b が、一枚の金属板を屈曲成形することで一体的に形成されている。

【0318】

下軸支金具 6 4 0 は、扉枠軸支金具 6 4 2 の取付部 6 4 2 a と本体枠軸支金具 6 4 4 の取付部 6 4 4 a とが前後方向に重なった（接した）状態とされると共に、扉枠軸支金具 6 4 2 の前方延出部 6 4 2 b と本体枠軸支金具 6 4 4 の前方延出部 6 4 4 b とが上下方向に所定距離離間した状態で、本体枠ベース 6 0 0 における下側の金具取付部 6 1 0 に取付けられるようになっている。

10

【0319】

この上軸支金具 6 3 0 及び下軸支金具 6 4 0 は、本体枠ベース 6 0 0 に取付けた状態で、上軸支金具 6 3 0 の軸支ピン 6 3 3 と、下軸支金具 6 4 0 の図示しない本体枠軸支穴とが同軸上に位置するようになり、下軸支金具 6 4 0 における本体枠軸支金具 6 4 4 の本体枠軸支穴が、外枠 2 における下支持金具 2 1 の支持突起 2 1 d に嵌合挿入されるように、本体枠軸支金具 6 4 4 の前方延出部 6 4 4 b を、下支持金具 2 1 の支持突出片 2 1 c 上に載置した上で、上軸支金具 6 3 0 の軸支ピン 6 3 3 を、外枠 2 における上支持金具 2 0 の支持鉤穴 2 0 c 内に挿入することで、本体枠 3 を外枠 2 に対して開閉可能に軸支させることができるようになっている。

20

【0320】

また、この上軸支金具 6 3 0 及び下軸支金具 6 4 0 は、本体枠ベース 6 0 0 に取付けた状態で、上軸支金具 6 3 0 の扉枠軸支穴 6 3 4 と、下軸支金具 6 4 0 の扉枠軸支穴 6 4 2 c とが同軸上に位置するようになり、下軸支金具 6 4 0 における扉枠軸支金具 6 4 2 の扉枠軸支穴 6 4 2 c に、扉枠 5 の軸ピン 1 5 7 が挿入されるように扉枠 5 の下軸支部 1 5 8 を扉枠軸支金具 6 4 2 の前方延出部 6 4 2 b 上に載置した上で、扉枠 5 の軸ピン 1 5 5 を、上軸支金具 6 3 0 の扉枠軸支穴 6 3 4 に挿入することで、本体枠 3 に対して扉枠 5 を開閉可能に軸支することができるようになっている。なお、本実施形態では、扉枠 5 の上側の軸ピン 1 5 5 は、上下方向へ摺動可能とされており、上軸支金具 6 3 0 の扉枠軸支穴 6 3 4 へ挿入させる際に、軸ピン 1 5 5 を一旦、下方へスライドさせて、扉枠 5 の上軸支部 1 5 6 と上軸支金具 6 3 0 の前方延出部 6 3 2 とが上下に重なるようにした上で、軸ピン 1 5 5 を上方へスライドさせることで扉枠軸支穴 6 3 4 へ挿入することができるようになっている。

30

【0321】

[4 - 3 . 打球発射装置]

次に、本体枠 3 における打球発射装置 6 5 0 について、主に図 6 3 及び図 6 4 を参照して説明する。図 6 3 は、本体枠における打球発射装置の正面斜視図である。また、図 6 4 は、本体枠における打球発射装置の背面斜視図である。この打球発射装置 6 5 0 は、扉枠 5 の球送ユニット 5 8 0 から供給された遊技球を、ハンドル装置 5 0 0 の回転操作に応じた強さで遊技盤 4 の遊技領域 1 1 0 0 内へ打ち込むことができるものである。

40

【0322】

本実施形態の打球発射装置 6 5 0 は、本体枠ベース 6 0 0 における下部後壁部 6 0 4 の前面所定位置に取付けられる金属板の発射ベース 6 5 2 と、発射ベース 6 5 2 の下部後面に前側へ回転駆動軸 6 5 4 a が突出するように取付けられる発射ソレノイド 6 5 4 と、発射ソレノイド 6 5 4 の回転駆動軸 6 5 4 a に一体回転可能に固定される打球槌 6 5 6 と、打球槌 6 5 6 の先端に固定される槌先 6 5 8 と、槌先 6 5 8 の移動軌跡上における所定位置を基端として正面視斜め左上へ延出し発射ベース 6 5 2 の前面に取付けられる発射レール 6 6 0 と、発射レール 6 6 0 の基端上部に発射レール 6 6 0 との間で打球槌 6 5 6 先端の槌先 6 5 8 が通過可能とされると同時に遊技球が通過不能な隙間を形成し発射レール 6

50

60の基端に遊技球を保持する球止め片662と、球止め片662によって発射レール660の基端に保持された遊技球を打球可能な打球位置よりも打球槌656(槌先658)が発射レール660側へ回動するのを規制するストッパ664と、を備えている。

【0323】

この打球発射装置650における発射ソレノイド654は、詳細な図示は省略するが、回転駆動軸654aがハンドル装置500の回転操作角度に応じた強さ(速さ)で往復回動するようになっている。また、打球発射装置650の打球槌656は、発射ソレノイド654の回転駆動軸654aに固定される固定部656aと、固定部656aから緩やかな円弧状に延出し先端が回転駆動軸654aの軸心に対して法線方向を向き先端に槌先658が固定される棹部656bと、棹部656bに対して固定部656aを挟んで反対側へ延出しストッパ664と当接可能なストッパ部656cと、を備えている。打球槌656のストッパ部656cがストッパ664と当接することで、先端の槌先658が打球位置(正面視で反時計周りの方向の回動端)よりも発射レール660側へ回動するのが規制されるようになっている。

【0324】

また、打球発射装置650の発射レール660は、遊技盤4の外レール1111の下端延長線上と略沿うように下方が窪んだ緩い円弧状とされている(図87を参照)と共に、前後方向に対して中央がV字状に窪んだ形状とされており、打球槌656によって打球された遊技球を発射レール660に沿って滑らかに遊技盤4側へ誘導させることができるようになっている。この発射レール660は、金属板を屈曲成形することで形成されている。

【0325】

また、打球発射装置650は、打球槌656における打球位置側への回動端を規制可能なストッパ664の前面を被覆するストッパカバー666と、打球槌656における打球位置とは離れた位置の回動端(正面視で時計回りの方向の回動端)を規制するストッパ668と、を備えている。打球発射装置650は、ストッパ664、668の表面がゴムで覆われており、打球槌656が当接した時の衝撃を吸収することができると共に、当接による騒音の発生を抑制することができるようになっている。

【0326】

打球発射装置650は、図57や図87等に応示するように、本体枠ベース600の下部後壁部604に取付けた状態とすると、発射レール660の上端が左右方向の略中央で下部後壁部604の上端、つまり、遊技盤載置部606(遊技盤保持口601の下辺)よりも下方に位置するようになっている。遊技盤保持口601に保持された遊技盤4における外レール1111の下端との間で、左右方向に所定幅で下方へ広がったファール空間626が形成されるようになっている。そして、打球発射装置650は、発射レール660よりも正面視左側のファール空間626を飛び越えるようにして遊技球を発射することで、遊技盤4の遊技領域1100内へ遊技球を打ち込むことができるようになっている。なお、上述したように、本体枠3に対して扉枠5を閉じた状態とすると、ファール空間626の下部にファールカバーユニット540のファール球入口542eが位置するようになっている。遊技領域1100内へ打ち込まれずにファール球となった遊技球が、ファール空間626を落下してファール球入口542eへ受入れられて、下皿302へ排出されるようになっている。

【0327】

また、打球発射装置650は、発射ソレノイド654が、発射制御部4130によりハンドル装置500の回転操作に応じた駆動強さで駆動させられるようになっていると共に、球送ユニット580の球送ソレノイド585の駆動と同期するように駆動させられるようになっている。具体的には、打球発射装置650へ遊技球を供給する球送ユニット580では、球送ソレノイド585が駆動(ON)すると球送部材584が遊技球を受入れ、その状態から球送ソレノイド585の駆動が解除(OFF)されると球送部材584が受入れた遊技球を打球発射装置650側へ送るようになっているので、この球送ユニット5

10

20

30

40

50

80の球送ソレノイド585と同時に発射ソレノイド654を駆動(ON)することで、球送ユニット580から発射レール660の後端へ遊技球を円滑に供給することができ、打球槌656の回動により遊技球を確実に発射することができるようになっている。

【0328】

[4-4. 賞球ユニット]

次に、本体枠3における賞球ユニット700について、主に図65乃至図72を参照して説明する。図65は、本体枠における賞球ユニットの正面斜視図であり、図66は、本体枠における賞球ユニットの背面斜視図である。また、図67は、賞球ユニットを分解して前から見た分解斜視図であり、図68は、賞球ユニットを分解して後から見た分解斜視図である。更に、図69は、賞球ユニットにおける賞球タンクとタンクレールユニットとの関係を分解して後方から示す分解斜視図である。図70は、賞球ユニットにおける賞球装置を分解して後から見た分解斜視図である。図71は、賞球装置における払出通路と払出モータと払出回転体との関係を示す背面図である。また、図72は、賞球ユニットにおける球の流通通路を示す断面図である。

10

【0329】

本実施形態の本体枠3における賞球ユニット700は、パチンコ遊技機1を設置する遊技ホールにおけるパチンコ島設備において、パチンコ島設備側からパチンコ遊技機1へ供給された遊技球を貯留した上で、所定の払出指示に基づいてパチンコ遊技機1の上皿301へ払出すものである。この賞球ユニット700は、本体枠ベース600の後面に取付けられる賞球ベース710と、賞球ベース710の後面上部に取付けられパチンコ島設備側から供給される遊技球を受けると共に貯留する賞球タンク720と、賞球タンク720の下側に配置され賞球タンク720に貯留された遊技球を整列させて下流側へ送るタンクレールユニット730と、タンクレールユニット730によって整列された遊技球を所定の払出指示に基づいて払出す賞球装置740と、賞球装置740によって払出された遊技球を皿ユニットの上皿301へ誘導することができると共に上皿301が遊技球で満タンになると払出された遊技球を下皿302側へ分岐誘導することができる満タン分岐ユニット770と、を主に備えている。

20

【0330】

また、賞球ユニット700は、賞球ベース710に形成された賞球通路715の後側開口を閉鎖する賞球通路蓋780と、タンクレールユニット730や賞球装置740を接地するためのアース金具782と、賞球ベース710の後面に取付けられる外部端子板784と、外部端子板784の後側を覆う外部端子板カバー786と、を備えている。賞球ユニット700における賞球通路蓋780は、その後面に裏カバー900を固定するための裏カバー係合溝780aが形成されている(図68を参照)。

30

【0331】

この賞球ユニット700は、賞球ベース710が、正面視で本体枠ベース600の上辺と左辺に沿うような逆L字状に形成されており、上辺に賞球タンク720及びタンクレールユニット730が配置されていると共に、左辺に縦長の賞球装置740が配置されており、賞球装置740の下側に満タン分岐ユニット770が配置されている。また、賞球装置740の直上でタンクレールユニット730よりも上側に賞球タンク720と隣接するように外部端子板784及び外部端子板カバー786が配置されている。

40

【0332】

次に、賞球ユニット700における賞球ベース710は、図示するように、本体枠ベース600の上辺と正面視で遊技盤保持口601の左辺と略対応するような正面視逆L字状に形成されており、合成樹脂によって一体的に成形されている。この賞球ベース710は、逆L字状の外側外周に略沿って後方へ延出した周壁部710aと、周壁部710aの後端から内側へ所定幅で延出し略同一面状に配置された後壁部710bと、を備えている。本実施形態では、図68に示すように、周壁部710aの上辺側が、賞球ベース710の上端よりも一段下がった位置から後方へ延出するように形成されている。この賞球ベース710は、後壁部710bが前端よりも奥まった位置に位置しており、本体枠ベース60

50

0 に取付けた時に、遊技盤 4 を収容可能な空間を形成することができるようになっている。

【0333】

また、賞球ベース 710 は、周壁部 710 a の上辺上側に賞球タンク 720 を取付ける賞球タンク取付部 711 と、賞球タンク取付部 711 の横（背面視で右側）に配置され外部端子板 784 及び外部端子板カバー 786 を取付けるための外部端子板取付部 712 と、後壁部 710 b の上辺下端後側にタンクレールユニット 730 を取付けるための複数の取付係止部 713 と、後壁部 710 b の垂直辺後側に賞球装置 740 を取付けるための賞球装置取付部 714 と、賞球装置取付部 714 に隣接して賞球装置 740 から払出された遊技球を下方へ誘導する賞球通路 715 と、後壁部 710 b の下端に満タン分岐ユニット 770 を取付けるための取付係止部 716 と、を備えている。

10

【0334】

更に、賞球ベース 710 は、後壁部 710 b の賞球装置取付部 714 の位置に前後方向へ貫通し賞球装置 740 から前方へ突出した払出モータ 744 等を逃がすための逃し穴 717 と、裏カバー 900 を固定するための裏カバー係合溝 718 と、を備えている。また、賞球ベース 710 には、詳細な説明は省略するが、賞球タンク 720 や賞球装置 740 等を取付けたり、本体枠ベース 600 に取付けたりするための取付孔や取付ボス等が適宜位置に形成されている。

【0335】

続いて、賞球ユニット 700 における賞球タンク 720 は、図 69 にも示すように、上方が開放された横長箱状に形成されており、平面視が横長の略矩形状とされた底壁部 721 と、底壁部 721 の外周から上方へ立上ると共に平面視で右側後部（開放側の後部）のみが矩形状に底壁部 721 よりも後方へ突出した外周壁部 722 と、外周壁部 722 における右側後部の底壁部 721 よりも後方へ突出した部位によって形成され下方へ開口した排出口 723 と、排出口 723 の平面視左側（軸支側）から賞球タンク 720 の左端まで板状に延びた底部 724 と、底部 724 の平面視左端下側から後方へ延出する棒状の軸部 725 と、軸部 725 の基端付近及び外周壁部 722 の前側両端に形成され賞球タンク 720 を賞球ベース 710 における賞球タンク取付部 711 へ取付けるための取付部 726 と、を備えている。

20

【0336】

この賞球タンク 720 は、底壁部 721 の外周が外周壁部 722 で囲まれており、底壁部 721 上に所定量の遊技球を貯留することができるようになっている。また、賞球タンク 720 は、底壁部 721 の上面が、排出口 723 へ向かって低くなるように傾斜しており、底壁部 721 上の遊技球が排出口 723 へ向かって転動するようになっている。

30

【0337】

また、賞球タンク 720 は、軸部 725 に回動自在に軸支される二つの球ならし部材 727 を備えている。この球ならし部材 727 は、図示するように、一端側が軸部 725 に軸支されるようになっていると共に内部に錘を保持しており、自重によって他端側が垂下するようになっている。この球ならし部材 727 は、後述するタンクレールユニット 730 内に垂下するようになっていると、タンクレールユニット 730 内を流通する遊技球をならして整列させることができるものである。また、賞球タンク 720 の底部 724 は、タンクレールユニット 730 の上側の略半分を覆うように形成されており、タンクレールユニット 730 内から遊技球が溢れるのを防止することができると共に、タンクレールユニット 730 内に埃等が侵入するのを防止することができるようになっている。

40

【0338】

なお、詳細な図示は省略するが、賞球タンク 720 の底壁部 721 の上面は、平面視で左側（排出口 723 から遠い側）が右側へ向かって低くなるように傾斜していると共に、平面視で右側（排出口 723 に近い側）が後側の排出口 723 へ向かって傾斜するように形成されている。これにより、遊技球の流れをスムーズにすることができ、賞球タンク 720 内で球詰まりが発生するのを抑制することができるようになっていると共に、排出口

50

723からタンクレールユニット730側へ遊技球をスムーズに排出することができるようになっている。

【0339】

次に、賞球ユニット700におけるタンクレールユニット730は、図69にも示すように、賞球タンク720の下側に配置され左右方向へ長く延びたタンクレール731を備えている。このタンクレール731は、上方が開放された所定深さの樋状で前後方向に遊技球が二列で整列することが可能な幅（奥行）とされ、正面視左側（軸支側）端部が低くなるように底部が傾斜している。このタンクレール731は、左側（軸支側）端部に下方へ開口する排出口731a（図72を参照）と、前後方向の略中央で底部から上方へ延出した仕切壁731bと、前端下面より下方へ突出し賞球ベース710の取付係止部713に上側から係止される複数の係止突片731c（図67を参照）と、を備えている。このタンクレール731は、正面視右側（開放側）端部が賞球タンク720における排出口723の直下に位置するようになっており、賞球タンク720の排出口723から排出された遊技球を受取った後に左方向へ転動させて排出口731aから賞球装置740側へ受け渡すことができるようになっている。また、タンクレール731の係止突片731cを賞球ベース710の取付係止部713に係止させることで、タンクレール731つまりタンクレールユニット730を賞球ベース710に取付けることができるようになっている。

【0340】

また、タンクレールユニット730は、タンクレール731の排出口731a上部に回転可能に支持される整列歯車732と、整列歯車732の上部を覆う歯車カバー733と、歯車カバー733の正面視右端と連続しタンクレール731の上部を閉鎖する球押え板734と、タンクレール731内に進退可能とされタンクレール731内の遊技球が排出口731a側へ転動するのを停止させることが可能な球止片735と、タンクレール731内に配置されタンクレール731内の遊技球と接触可能とされたアース板736と、を備えている。整列歯車732は、図示するように、タンクレール731の仕切壁731bによって二列に仕切られた遊技球の二つの流路と対応するように、前後方向に並んで二つ備えられている。また、球押え板734は、上部に球止片735が取付けられる取付部734aと、上下方向に貫通し球止片735の突片735aが挿通可能な二つのスリット734bと、を備えている。

【0341】

このタンクレールユニット730内には、賞球タンク720に軸支された二つの球ならし部材727が上方から球押え板734の上流側（開放側）に挿入されるようになっており、この球ならし部材727によって賞球タンク720の排出口723からタンクレール731内に排出された遊技球が、一段となるようにならずと共に、仕切壁731bに沿って二列に整列させるようにすることができるようになっている。また、球押え板734は、球ならし部材727によって一段とならなかった遊技球を強制的に一段とするためのものであり、排出口731a側へ向かうに従ってタンクレール731の底部との隙間が狭くなるようにタンクレール731に取付けられている。

【0342】

タンクレールユニット730の整列歯車732は、図示するように、外周に複数の歯が形成されており、一对の整列歯車732における歯のピッチが半ピッチずつ、ずれるように軸支されている。これにより、タンクレール731を流下してきた遊技球の上部が整列歯車732の歯と噛み合いながら下流側の排出口731aへ流下する時に、二列に整列された遊技球が交互に一つずつ賞球装置740へ送られるようになっている。

【0343】

なお、タンクレール731の底部には、上下に貫通する細溝が形成されており、タンクレール731内を遊技球と一緒に転動する埃等の異物がその細溝から下方に落下するようになっている。また、タンクレール731の内壁に配置されたアース板736は、詳細な図示は省略するが、アース金具782を介して電源基板851のアース用コネクタを経由して外部に接地されるようになっており、タンクレール731内で遊技球がアース板73

6と接触することで、帯電した静電気を除去することができるようになっている。

【0344】

また、タンクレールユニット730は、球押え板734の取付部734aに回動可能に取付けられた球止片735を回動させて、球止片735の突片735aをスリット734bを通してタンクレール731内へ挿入することで、突片735aによってタンクレール731内の二列の流路を閉止することができ、賞球装置740側へ遊技球が供給されるのを停止させることができるようになっている。

【0345】

続いて、賞球ユニット700における賞球装置740は、タンクレールユニット730の排出口731aから排出供給された遊技球を、所定の払出指示に基づいて皿ユニット300の上皿301へ払出するためのものである。この賞球装置740は、図70乃至図72等に示すように、賞球ベース710における賞球装置取付部714に取付けられる上下方向へ延びたユニットベース741を備えている。賞球装置740におけるユニットベース741は、図示するように、後面側に、上端に開口し遊技球の外形よりも若干広い幅で上下方向の中央よりもやや下側の位置まで延出する供給通路741aと、供給通路741aの下端と連通し所定広さの空間を有した振分空間741bと、振分空間741bの背面視左側（開放側）下端と連通し略く字状に曲がって背面視左側面に開口する賞球通路741cと、振分空間741bの背面視右側（軸支側）下端と連通し下方へ延出して下端に開口する球抜通路741dと、を備えている。このユニットベース741の供給通路741a、振分空間741b、賞球通路741c、及び球抜通路741dは、後方へ開放された状態で形成されている。

【0346】

賞球装置740は、ユニットベース741の後側に取付けられユニットベース741よりも上下方向の長さが短い裏蓋742と、裏蓋742の下側に配置される板状のモータ支持板743と、モータ支持板743の前側に配置され回転軸744aがモータ支持板743よりも後方へ突出するようにユニットベース741に固定される払出モータ744と、払出モータ744の回転軸744aに一体回転可能に固定されモータ支持板743の後側に配置される第1ギア745と、第1ギア745と噛合しユニットベース741に軸支される第2ギア746と、第2ギア746と噛合しユニットベース741に軸支される第3ギア747と、第3ギア747と共に一体回転しユニットベース741の振分空間741b内に配置される払出回転体748と、払出回転体748とは第3ギア747を挟んで反対側に一体回転可能に固定され周方向に等間隔で複数（本実施形態では、3つ）の検出スリット749aが形成された回転検出盤749と、を備えている。

【0347】

また、賞球装置740は、ユニットベース741に取付けられ供給通路741a内の遊技球の有無を検出するための球切れスイッチ750と、ユニットベース741に取付けられ賞球通路741c内を流下する遊技球を検出するための計数スイッチ751と、払出回転体748と一体回転する回転検出盤749に形成された検出スリット749aを検出するための回転角スイッチ752と、回転角スイッチ752を保持し裏蓋742の後面に取付けられる回転角スイッチ基板753と、払出モータ744、球切れスイッチ750、計数スイッチ751、及び回転角スイッチ752と払出制御基板4110との接続を中継し裏蓋742の後面に取付けられる賞球ケース内基板754と、を備えている。

【0348】

更に、賞球装置740は、賞球ケース内基板754を後側から覆い裏蓋742の後面に取付けられる基板カバー755と、第1ギア745、第2ギア746、第3ギア747（回転検出盤749）、及び回転角スイッチ基板753を後側から覆い裏蓋742を挟んでユニットベース741の後面に取付けられるギアカバー756と、ユニットベース741の供給通路741a内を流通する遊技球と接触可能な供給通路アース金具757と、モータ支持板743を挟んで払出モータ744をユニットベース741へ固定すると共に払出モータ744をアース接続するためのビス758と、裏蓋742をユニットベース741

に対して着脱可能に支持する着脱ボタン759と、を備えている。

【0349】

賞球装置740は、ユニットベース741の後側に裏蓋742が取付けられることで、供給通路741a、振分空間741b、賞球通路741c、及び球抜通路741dの開放された後端が閉鎖されるようになっている。また、ユニットベース741は、供給通路741aにおける上端よりも下の位置が、一旦、後方へ膨出した形状とされており、タンクレールユニット730から排出落下してきた遊技球の勢いを緩和させることができるようになっている。また、ユニットベース741は、供給通路741aにおける後方へ膨出した位置よりも下側の一方（背面視左側）の側面が部分的に切欠かれていると共に供給通路741aの切欠かれた位置の外側に球切れスイッチ750を取付けるためのスイッチ取付部741eと、賞球通路741cの途中に計数スイッチ751を取付けるためのスイッチ取付部741fと、賞球通路741cよりも下側で前後方向へ貫通するように形成され払出モータ744を挿通可能なモータ挿通孔741gと、を備えている。

10

【0350】

このユニットベース741のスイッチ取付部741eに球切れスイッチ750を取付けることで、球切れスイッチ750の作動片が供給通路741aの側壁の一部を形成するようになり、供給通路741a内に存在する遊技球によって作動片が押圧されることで球切れスイッチ750によって供給通路741a内の遊技球の有無を検出することができるようになっている。この球切れスイッチ750により供給通路741a内の遊技球が検出されていない状態（球切れの状態）では、払出モータ744が回転しないようになっていると共に、球切れであることが遊技者やホール側に報知されるようになっている。

20

【0351】

また、ユニットベース741は、第2ギア746、及び第3ギア747（払出回転体748）を軸支するための軸受部741hと、供給通路741aにおけるスイッチ取付部741eと振分空間741bとの間に配置され供給通路アース金具757を取付けるためのアース金具取付部741iと、ユニットベース741の上部に配置され裏蓋742を着脱支持するための着脱ボタン759が支持されるボタン支持孔741jと、を備えている。このユニットベース741は、アース金具取付部741iに供給通路アース金具757を取付けることで、供給通路アース金具757の後面が供給通路741a内の遊技球と接触することができるようになっていると共に、供給通路アース金具757の前面がコ字状のアース金具782の下端後面と接触するようになり、供給通路アース金具757を介して供給通路741a内を流通する遊技球の静電気を除去することができるようになっている。

30

【0352】

賞球装置740の裏蓋742は、全体が縦長の板状とされ上端が後方へ膨出した形態とされている。裏蓋742の上部には、着脱ボタン759を挿通させるボタン挿通穴742aと、上下方向の略中央後面に賞球ケース内基板754及び基板カバー755を取付けるための中継基板取付部742bと、中継基板取付部742bの下側に配置され回転角スイッチ基板753を取付けるための回転角スイッチ基板取付部742cと、払出回転体748が通過可能な貫通孔742dと、を備えている。裏蓋742の中継基板取付部742bは、ユニットベース741のアース金具取付部741iの後側に位置するように形成されている。

40

【0353】

また、賞球装置740のモータ支持板743は、本実施形態では、アルミ板とされており、払出モータ744の金属製のモータハウジングと接触するようになり、払出モータ744で発生する熱を放熱し易くすることができるようになっている。

【0354】

また、賞球装置740の払出回転体748は、図71に示すように、周方向に等間隔でそれぞれ一つの遊技球を収容可能な大きさの三つの凹部748aを備えており、払出回転体748が回転することで、供給通路741aから供給された遊技球が一つずつ凹部74

50

8 a に收容されて、賞球通路 7 4 1 c 又は球抜通路 7 4 1 d 側へ払出すことができるようになっている。また、払出回転体 7 4 8 と一体回転する回転検出盤 7 4 9 に形成された 3 つの検出スリット 7 4 9 a は、回転検出盤 7 4 9 の外周に等分 (1 2 0 度ごと) に形成されるとともに、払出回転体 7 4 8 の凹部 7 4 8 a 間と対応する位置にそれぞれ設けられており、検出スリット 7 4 9 a を回転角スイッチ 7 5 2 によって検出することで、払出回転体 7 4 8 の回転位置を検出することができるようになっている。なお、本実施形態では、回転検出盤 7 4 9 (払出回転体 7 4 8) の各検出スリット 7 4 9 a 間 (1 2 0 度) の回転は、払出モータ 7 4 4 の 1 8 ステップの回転に相当するように設計されている。

【 0 3 5 5 】

賞球装置 7 4 0 は、払出制御基板 4 1 1 0 に、主制御基板 4 1 0 0 からの払出コマンドや C R ユニットからの貸出コマンド等が入力されたり、球抜スイッチ 8 6 0 b が操作されたりすることで払出モータ 7 4 4 が回転して、所定数の遊技球を遊技者側 (上皿 3 0 1) へ払出したり、遊技ホール側 (パチンコ遊技機 1 の後側) へ排出したりすることができるようになっている。この払出モータ 7 4 4 の回転軸 7 4 4 a を回転駆動させると、回転軸 7 4 4 a に固定された第 1 ギア 7 4 5 を回転すると同時に、第 1 ギア 7 4 5 と噛合する第 2 ギア 7 4 6 が回転し、更に第 2 ギア 7 4 6 と噛合する第 3 ギア 7 4 7 が回転するようになっている。この第 3 ギア 7 4 7 には、前側に払出回転体 7 4 8 が、後側に回転検出盤 7 4 9 が、それぞれ一体回転可能に固定されており、第 3 ギア 7 4 7 と共に払出回転体 7 4 8 及び回転検出盤 7 4 9 が回転するようになっている。なお、第 1 ギア 7 4 5、第 2 ギア 7 4 6、第 3 ギア 7 4 7 には遊び (バックラッシュ) があるため、払出回転体 7 4 8 が時計方向又は反時計方向に回転することとなるものの、このバックラッシュによる払出回転体 7 4 8 の回転は、払出モータ 7 4 4 の約 2 ステップの回転に相当する程度となるように設計されている。

【 0 3 5 6 】

この賞球装置 7 4 0 は、図 7 1 に示すように、振分空間 7 4 1 b の略中央に払出回転体 7 4 8 が回転可能に軸支されている。そして、払出モータ 7 4 4 によって払出回転体 7 4 8 が背面視反時計周りの方向へ回転させられると、供給通路 7 4 1 a 内の遊技球が、賞球通路 7 4 1 c 側へ払出されるようになっており、払出回転体 7 4 8 の回転によって賞球通路 7 4 1 c 側へ払出された遊技球は、計数スイッチ 7 5 1 によって一つずつ数えられた上で賞球ベース 7 1 0 の賞球通路 7 1 5 へ受け渡されるようになっている。一方、払出モータ 7 4 4 によって払出回転体 7 4 8 が背面視時計回りの方向へ回転させられると、供給通路 7 4 1 a 内の遊技球が球抜通路 7 4 1 d 側へ払出されるようになっており、払出回転体 7 4 8 によって球抜通路 7 4 1 d 側へ払出された遊技球は、球抜通路 7 4 1 d の下端から後述する満タン分岐ユニット 7 7 0 の球抜通路 7 7 8、本体枠ベース 6 0 0 の本体枠ベース球抜通路 6 2 2、基板ユニット 8 0 0 における基板ユニットベース 8 1 0 の開口部 8 1 2、及び電源基板ボックスホルダ 8 4 0 の排出通路 8 4 2 を介してパチンコ遊技機 1 の後側外部へと排出することができるようになっている。

【 0 3 5 7 】

次に、賞球ユニット 7 0 0 における満タン分岐ユニット 7 7 0 について、主に図 6 7、図 6 8 及び図 7 2 を参照して説明する。賞球ユニット 7 0 0 における満タン分岐ユニット 7 7 0 は、賞球ベース 7 1 0 の下端に取付けられるものであり、賞球装置 7 4 0 の賞球通路 7 4 1 c 側へ払出された遊技球を、皿ユニット 3 0 0 へ誘導することができると共に、皿ユニット 3 0 0 の上皿 3 0 1 において遊技球が満タンになると、皿ユニット 3 0 0 の下皿 3 0 2 に対して遊技球を払出すように振分けることができるものである。

【 0 3 5 8 】

この満タン分岐ユニット 7 7 0 は、前後方向の略中央上部に賞球ベース 7 1 0 の取付係止部 7 1 6 に係止される係止部 7 7 0 a と、後端上部に賞球ベース 7 1 0 の下端裏面に固定される固定部 7 7 0 b と、を備えている。満タン分岐ユニット 7 7 0 は、係止部 7 7 0 a を賞球ベース 7 1 0 の取付係止部 7 1 6 に、後側から係止させることで取付係止部 7 1 6 に対して吊持ちされた状態となり、賞球ベース 7 1 0 に対して固定部 7 7 0 b を所定の

ビスで固定することで、満タン分岐ユニット 770 を賞球ベース 710 の下端に取付固定することができるようになっている。

【0359】

また、満タン分岐ユニット 770 は、図示するように、全体が後端から前端へ向かうに従って低くなるような箱状に形成されており、後端上部における左右方向の略中央に上方へ向かって開口し賞球ベース 710 の賞球通路 715 を流下してきた遊技球を受ける賞球受口 771 と、賞球受口 771 の下側に配置され左右方向へ広がった分岐空間 772 (図 72 を参照) と、分岐空間 772 における賞球受口 771 の直下から前側へ向かって遊技球を誘導する通常通路 773 (図 72 を参照) と、通常通路 773 を流通した遊技球を前方へ放出し前端の正面視右端に開口した通常球出口 774 と、分岐空間 772 における賞球受口 771 の直下よりも背面視右側へ離れた位置から前側へ向かって遊技球を誘導する満タン通路 775 (図 72 を参照) と、満タン通路 775 を流通した遊技球を前方へ放出し通常球出口 774 の正面視左側に開口した満タン球出口 776 と、を備えている。

10

【0360】

更に、満タン分岐ユニット 770 は、後端上部の正面視左側端部に上方へ向かって開口し賞球装置 740 の球抜通路 741 d を流下してきた遊技球を受ける球抜受口 777 と、球抜受口 777 に受けられた遊技球を前側へ誘導する球抜通路 778 (図 72 を参照) と、球抜通路 778 を流通した遊技球を前方へ放出し正面視左端で通常球出口 774 及び満タン球出口 776 よりも後方の位置で開口した球抜出口 779 と、を備えている。

20

【0361】

満タン分岐ユニット 770 は、本体枠 3 に対して扉枠 5 を閉じた状態とすると、通常球出口 774 及び満タン球出口 776 が、それぞれ扉枠 5 におけるファールカバーユニット 540 の第一球入口 542 a 及び第二球入口 542 c と対向して連通するようになっており、通常球出口 774 から放出された遊技球は、ファールカバーユニット 540 の第一球入口 542 a を通って皿ユニット 300 の上皿 301 へ供給され、満タン球出口 776 から放出された遊技球は、ファールカバーユニット 540 の第二球入口 542 c を通って皿ユニット 300 の下皿 302 へ供給されるようになっている。また、球抜出口 779 は、本体枠ベース 600 における本体枠ベース球抜通路 622 の背面視右側上端と連通するように形成されており、球抜出口 779 から放出された遊技球が本体枠ベース 600 の本体枠ベース球抜通路 622 へ受け渡されるようになっている。

30

【0362】

この満タン分岐ユニット 770 は、賞球装置 740 の賞球通路 741 c 側へ払出された遊技球が、賞球ベース 710 の賞球通路 715 を介して賞球受口 771 で受取られるようになっており、賞球受口 771 へ進入した遊技球は、通常の状態では、分岐空間 772 を垂下して賞球受口 771 の直下に配置された通常通路 773 内へと流下する。そして、通常通路 773 内へ流下した遊技球は、通常球出口 774 からファールカバーユニット 540 の第一球入口 542 a に進入し、第一球通路 542 b を通って第一球出口 544 a から皿ユニット 300 の上皿 301 へ供給されることとなる。

【0363】

ところで、皿ユニット 300 の上皿 301 が遊技球で満タンとなった状態で、更に賞球ユニット 700 (賞球装置 740) から遊技球が払出されると、ファールカバーユニット 540 の第一球出口 544 a から上皿 301 側へ出られなくなった遊技球が、ファールカバーユニット 540 の第一球通路 542 b 内で滞り、やがて、満タン分岐ユニット 770 における通常球出口 774 を通して上流の通常通路 773 内も一杯になる。この状態で、賞球受口 771 から分岐空間 772 内へ進入した遊技球は、通常通路 773 内へ進入することができず、分岐空間 772 内で横方向へ移動し始め、横方向へ移動した遊技球が満タン通路 775 内へ進入して、満タン球出口 776 からファールカバーユニット 540 の第二球入口 542 c、第二球通路 542 d、及び第二球出口 544 b を介して皿ユニット 300 の下皿 302 へ供給されるようになっている。

40

【0364】

50

このように、満タン分岐ユニット 770 は、上皿 301 内で遊技球が満タンとなると、その満タンが解消されるまでは、賞球装置 740 から払出された遊技球を、自動的に下皿 302 へ供給させることができるので、従来のパチンコ遊技機のように上皿が満タンとなって上皿の球抜ボタンを操作することで遊技球が打球発射装置に供給されなくなって遊技球の打込が中断してしまうのを回避させることができ、遊技中の煩わしさを解消させて遊技に対する興味が低下するのを抑制することができるようになっている。

【0365】

満タン分岐ユニット 770 は、上述したように、上皿 301 が満タンとなると、賞球装置 740 の直下、つまり、パチンコ遊技機 1 の後部で払出される遊技球の通路を分岐させるようにしており、満タン分岐ユニット 770 の通常通路 773 内で滞留した遊技球は上皿 301 へ払出されるので、上皿 301 内の遊技球と通常通路 773 内の遊技球が打球発射装置 650 によって直接打ち込むことができる遊技球となり、上皿 301 における遊技球の貯留量は、実質的には、上皿 301 の容量と通常通路 773 の容量とを合わせた量となる。つまり、上皿 301 の容量を、従来のパチンコ遊技機における上皿の容量よりも小さくしても、通常通路 773 の容量が加えられるので、従来と同等量の遊技球を上皿 301 で貯留することができる。したがって、上皿 301 を小さくすることで相対的に扉枠 5 における遊技窓 101 を大きく（広く）することが可能となり、より広い遊技領域 110 を備えたパチンコ遊技機 1 とすることができ、遊技する遊技者に対して訴求力の高いパチンコ遊技機 1 とすることができると共に、広い遊技領域 110 により遊技者を楽しませることができるようになっている。

【0366】

[4 - 5 . 球出口開閉ユニット]

次に、本体枠 3 における球出口開閉ユニット 790 について、主に図 73 乃至図 75 を参照して説明する。図 73 は、本体枠における球出口開閉ユニットの正面斜視図である。また、図 74 は、本体枠における球出口開閉ユニットの背面斜視図である。更に、図 75 は、本体枠における球出口開閉ユニットと扉枠におけるファールカバーユニットとの関係を示す説明図である。本実施形態の本体枠 3 における球出口開閉ユニット 790 は、本体枠ベース 600 の下部後壁部 604 における正面視左上端付近に形成された取付部 624 に取付けられるものであり、本体枠 3 に対して扉枠 5 が開いた時に、賞球ユニット 700 における満タン分岐ユニット 770 前端的通常球出口 774 と満タン球出口 776 とを閉鎖して、賞球ユニット 700 から扉枠 5 の皿ユニット 300 への遊技球の流れを遮断することができるものである。

【0367】

この球出口開閉ユニット 790 は、本体枠ベース 600 の下部後壁部 604 における正面視左上端付近に形成された取付部 624 に下部後壁部 604 の上端よりも突出しないように取付けられるシャッターベース 791 と、シャッターベース 791 に上下方向へスライド可能に保持される板状の開閉シャッター 792 と、開閉シャッター 792 を上下方向へスライドさせる開閉クランク 793 と、開閉クランク 793 を介して開閉シャッター 792 が上昇するように付勢する開閉バネ 794 と、を備えている。

【0368】

球出口開閉ユニット 790 のシャッターベース 791 は、開閉シャッター 792 がシャッターベース 791 の上端よりも上方へ突出するように上下方向へスライド可能に保持するための上下方向へ延びた一对のスライド溝 791a と、一对のスライド溝 791a の間で前後方向に貫通した矩形状の開口部 791b と、正面視で左側端部前面に配置され開閉クランク 793 を前後方向へ延びた軸周りに回動可能に支持するクランク支持部 791c と、開閉バネ 794 の一端（上端）に係止するバネ係止部 791d と、を備えている。シャッターベース 791 のクランク支持部 791c は、開口部 791b の正面視左側に配置されていると共に、バネ係止部 791d は、正面視で左右方向中央から左寄りの上部付近に配置されている。

【0369】

また、球出口開閉ユニット 790 の開閉シャッター 792 は、平板状のシャッター本体 792 a と、シャッター本体 792 a の前面から突出しシャッターベース 791 のスライド溝 791 a 内を摺動する一対の摺動突部（図示は省略）と、一対の摺動突部の間でシャッターベース 791 の開口部 791 b から臨む位置に配置され前後方向へ貫通した横長矩形状の駆動孔 792 b と、を備えている。

【0370】

更に、球出口開閉ユニット 790 の開閉クランク 793 は、シャッターベース 791 のクランク支持部 791 c により前後方向へ延びた軸周りに回動可能に支持される軸部 793 a と、軸部 793 a の正面視右側外周から右外方へ延出し先端が開口部 791 b の左右方向中央付近まで延出した駆動棒 793 b と、駆動棒 793 b の先端から後方へ突出し開閉シャッター 792 の駆動孔 792 b 内に摺動可能に挿入される駆動ピン 793 c と、軸部 793 a の正面視下側外周から下方へ延出し先端が球形状とされた当接部 793 d と、駆動棒 793 b の途中上面に形成され開閉バネ 794 の他端（下端）を係止するバネ係止部 793 e と、を備えている。

【0371】

球出口開閉ユニット 790 は、開閉クランク 793 が前後方向へ延びた軸回りに回動することで、開閉クランク 793 の駆動ピン 793 c が円弧状に上下方向へ回動すると同時に、駆動ピン 793 c が挿入された駆動孔 792 b を介して開閉シャッター 792 が上下方向へスライドするようになっている。この球出口開閉ユニット 790 は、本体枠 3 に対して扉枠 5 を閉じた状態では、開閉クランク 793 の当接部 793 d が扉枠 5 におけるファールカバーユニット 540 の開閉作動片 542 g と当接して、当接部 793 d が正面視で時計回りの方向へ開閉バネ 794 の付勢力に抗して回動させられるようになり、当接部 793 d と共に駆動ピン 793 c が正面視時計回りの方向へ回動することで、開閉シャッター 792 が下降して満タン分岐ユニット 770 前端的通常球出口 774 と満タン球出口 776 とを開放させることができるようになっている。

【0372】

この状態から本体枠 3 に対して扉枠 5 を開くと、開閉クランク 793 の当接部 793 d と、扉枠 5 におけるファールカバーユニット 540 の開閉作動片 542 g との当接が解除され、開閉クランク 793 が開閉バネ 794 の付勢力によって正面視反時計周りの方向へ回動すると同時に、開閉シャッター 792 が上昇して、満タン分岐ユニット 770 前端的通常球出口 774 と満タン球出口 776 とを閉鎖することができるようになっている。

【0373】

このように、本体枠 3 に対する扉枠 5 の開閉に応じて、球出口開閉ユニット 790 により賞球ユニット 700 における満タン分岐ユニット 770 前端的通常球出口 774 と満タン球出口 776 とを自動的に開閉させることができるので、満タン分岐ユニット 770 内に遊技球が残っている状態で扉枠 5 を開いても、通常球出口 774 や満タン球出口 776 から遊技球がこぼれてしまうのを防止することができるようになっている。

【0374】

[4 - 6 . 基板ユニット]

次に、本体枠 3 における基板ユニット 800 について、主に図 76 乃至図 80 を参照して説明する。図 76 は、本体枠における基板ユニットの正面斜視図であり、図 77 は、本体枠における基板ユニットの背面斜視図である。また、図 78 は、基板ユニットを分解して前から見た分解斜視図である。更に、図 79 は、基板ユニットを分解して後から見た分解斜視図である。図 80 (A) は発射電源基板ボックスの正面図であり、(B) は (A) に示す A - A 線の断面図である。

【0375】

本体枠 3 における基板ユニット 800 は、本体枠ベース 600 の下部後壁部 604 の後面に取付けられる基板ユニットベース 810 と、基板ユニットベース 810 の正面視左側後面に取付けられるスピーカボックス 820 と、基板ユニットベース 810 の正面視右側後面に取付けられる発射電源基板ボックス 830 と、発射電源基板ボックス 830 を後側

10

20

30

40

50

から囲うように基板ユニットベース 810 の後面に取付けられる電源基板ボックスホルダ 840 と、電源基板ボックスホルダ 840 の後面に取付けられ後端がスピーカボックス 820 の後端と略同一面状となる大きさに形成された電源基板ボックス 850 と、電源基板ボックス 850 及びスピーカボックス 820 の後面に取付けられる払出制御基板ボックス 860 と、払出制御基板ボックス 860 の正面視左側端部を覆うようにスピーカボックス 820 の後面に取付けられる端子基板ボックス 870 と、基板ユニットベース 810 の前面に取付けられる主扉中継端子板 880 及び周辺扉中継端子板 882 と、を備えている。

【0376】

基板ユニット 800 における基板ユニットベース 810 は、図示するように、左右方向へ長く延びた形態とされ、左右方向の略中央部が下方へ一段下がり左右両端へ向かうに従って緩やかに上側へ傾斜し前面から前方へ突出した壁状の遮蔽壁部 811 と、遮蔽壁部 811 における左右方向中央の一段下がった位置の上側に配置され前後方向へ貫通した開口部 812 と、遮蔽壁部 811 の下側で正面視左端近傍の前面に形成され主扉中継端子板 880 及び周辺扉中継端子板 882 を取付けるための基板取付部 813 と、基板取付部 813 の正面視左側で前後方向へ横長の矩形状に貫通した筒状のダクト部 814 と、後面に固定されるスピーカボックス 820 の下部スピーカ 821 と対応する位置で前後方向に貫通する縦長スリット状の複数の透孔 815 と、背面視左側（正面視右側）上部の後面に後方及び上方へ開放され発射電源基板ボックス 830 の前側を収容可能なボックス収容部 816 と、を備えている。

【0377】

この基板ユニットベース 810 は、遮蔽壁部 811 が、本体枠ベース 600 における下部後壁部 604 の後面に形成された本体枠ベース球抜通路 622 の下側に沿うように形成されており、本体枠ベース球抜通路 622 から遊技球が下方へ脱落するのを防止することができると共に、基板ユニットベース 810 の強度を高めることができるようになっている。また、基板ユニットベース 810 は、前後方向に貫通した開口部 812 を通して、本体枠ベース球抜通路 622 を流下してきた遊技球を基板ユニットベース 810 の後側に配置された電源基板ボックスホルダ 840 へ送ることができるようになっている。

【0378】

また、基板ユニットベース 810 は、主扉中継端子板 880 及び周辺扉中継端子板 882 を取付ける基板取付部 813 が、本体枠ベース 600 における矩形状に開口した開口部 614 と対応した位置に配置されており、基板取付部 813 に主扉中継端子板 880 と周辺扉中継端子板 882 を取付けた状態では、本体枠ベース 600 の開口部 614 から主扉中継端子板 880 と周辺扉中継端子板 882 が前側へ臨むようになっている。また、基板ユニットベース 810 は、ダクト部 814 及び複数の透孔 815 によってスピーカボックス 820 の下部スピーカ 821 からの音を前側へ良好に伝達させることができるようになっている。

【0379】

基板ユニット 800 におけるスピーカボックス 820 は、文字通り、前側を向いて取付けられた下部スピーカ 821 を備えている。このスピーカボックス 820 は、下部スピーカ 821 の後側を密閉状に覆うと同時に、正面視で下部スピーカ 821 の左側に横長矩形状の開放口 822 が形成されている。この開放口 822 は、詳細な図示は省略するが、所定の迷路状の通路を介して下部スピーカ 821 の後側の空間と連通することで、下部スピーカ 821 の後側の音の位相を反転させて前方へ放射するようにしており、下部スピーカ 821 の口径に対してより重低音を発することが可能なバスレフ型のスピーカボックスとされている。なお、基板ユニットベース 810 におけるダクト部 814 は、スピーカボックス 820 の開放口 822 と対応する位置に形成されており、開放口 822 から放射される音を前方へ良好に伝達させることができるようになっている。

【0380】

基板ユニット 800 における発射電源基板ボックス 830 は、後方が開放された箱状に形成されており、その後端開口を閉鎖するように取付けられた発射電源基板 831 を備え

ている。この発射電源基板 831 には、DC/DC コンバータ 831a と、DC/DC コンバータ 831a からの電力を充電及び放電する電解コンデンサ SC0 と、を備えており、DC/DC コンバータ 831a からの電流と電解コンデンサ SC0 からの放電による電流とを併合した併合電流を打球発射装置 650 の発射ソレノイド 654 に電流を流して駆動している。この発射電源基板ボックス 830 は、発射電源基板 831 に実装される DC/DC コンバータ 831a 及び電解コンデンサ SC0 が発する熱を外部へ放出するために、その上面及び下面に放熱孔としてのスリット 830a が形成されている。電解コンデンサ SC0 は DC/DC コンバータ 831a と比べて熱によって破損しやすい電子部品であるため、電解コンデンサ SC0 が配置される発射電源基板ボックス 830 の側面には放熱孔としてのスリット 830a が形成されている。また発射電源基板ボックス 830 には、その内部空間を、DC/DC コンバータ 831a を収容するための空間と、電解コンデンサ SC0 を収容するための空間と、の 2 つの空間に仕切る仕切壁 830b が上面内壁と下面内壁とを接続するように底面から端開口縁まで一体に形成されている。これにより、発射電源基板ボックス 830 の端開口に発射電源基板 831 を取り付け発射電源基板ボックス 830 の内部空間を閉鎖すると、発射電源基板ボックス 830 の内部空間が仕切壁 830b によって、電解コンデンサ SC0 を収容するための収容空間 830c と、DC/DC コンバータ 831a を収容するための収容空間 830d と、の 2 つ空間が形成されるため、仕切壁 830b は、電解コンデンサ SC0 を収容するための収容空間 830c と、DC/DC コンバータ 831a を収容するための収容空間 830d と、の熱の出入りを遮断する断熱壁として機能している。電解コンデンサ SC0 が収容された収容空間 830c 内の熱は、つまり電解コンデンサ SC0 が発する熱は、収容空間 830c と外気とを連通する、上面、側面、及び下面にそれぞれ形成された放熱孔としてのスリット 830a を介して、外部へ放出されることにより、この放出される熱を DC/DC コンバータ 831a が収容される収容空間 830d へ入り込ませないようにすることができる。したがって、電解コンデンサ SC0 が発する熱を DC/DC コンバータ 831a へ伝えないようにすることができる。また、DC/DC コンバータ 831a が収容された収容空間 830d 内の熱は、つまり DC/DC コンバータ 831a が発する熱は、収容空間 830d と外気とを連通する上面及び下面にそれぞれ形成された放熱孔としてのスリット 830a を介して、外部へ放出されることにより、この放出される熱を電解コンデンサ SC0 が収容される収容空間 830c へ入り込ませないようにすることができる。したがって、DC/DC コンバータ 831a が発する熱を電解コンデンサ SC0 へ伝えないようにすることができる。

【0381】

本実施形態では、打球発射装置 650 の発射ソレノイド 654 に流す併合電流を作成するための DC/DC コンバータ 831a 及び電解コンデンサ SC0 が電源基板 851 に設けられるのではなく、電源基板 851 と別体の発射電源基板 831 に設けられることにより発射電源基板 831 のサイズを電源基板 851 のサイズと比べて小さくすることができる。発射電源基板 831 の小型化により取り扱え易くなって発射電源基板 831 の交換作業が容易となりその交換作業に費やす時間の短縮化に寄与することができる。この交換作業では、発射電源基板ボックス 830 の端開口に発射電源基板 831 が取り付けたまの状態で、つまり発射電源基板ボックス 830 ごと、交換することもできる。またパチンコ遊技機 1 が稼働されて電解コンデンサ SC0 がその寿命を迎え、発射ソレノイド 654 による駆動発射が突然発射不能となって遊技を中断せざるを得なくなっても、発射電源基板 831 の交換作業が容易に行えることにより遊技の中断を早い段階で解消することができる。したがって、電解コンデンサ SC0 の寿命による発射不能を極めて簡単に解消できるとともに、その発射不能による遊技の中断を早い段階で解消して遊技を再開することができる。

【0382】

発射電源基板 831 の電解コンデンサ SC0 は、発射ソレノイド 654 による駆動発射が行われるごとに、例えば、1 分当たり 100 回という頻度において、充放電が繰り返し行われることにより劣化して寿命を迎えるのに対して、電源基板 851 は、パチンコ島

10

20

30

40

50

設備の交流電源から直流電源を作成するものの、発射電源基板 831 の電解コンデンサ SC0 と同様の頻度で充放電が繰り返し行われるものではないため、発射電源基板 831 と比べると、その寿命は極めて長い。換言すると、発射電源基板 831 は、電解コンデンサ SC0 の充放電にともなう劣化によって寿命を迎えるのに対して、電源基板 851 は、経年変化によって寿命を迎える。発射ソレノイド 654 に流す併合電流を作成するための DC / DC コンバータ 831a 及び電解コンデンサ SC0 が電源基板 851 に設けられるのではなく、電源基板 851 と別体の発射電源基板 831 に設けられることにより、寿命の長い経年変化にともなう電子部品を電源基板 851 に集中させることができる。これにより、寿命の長い経年変化にともなう電子部品が寿命の短い電解コンデンサ SC0 と一緒に交換されることを防止することができる。

10

【0383】

また、基板ユニット 800 における電源基板ボックスホルダ 840 は、正面視で左右中央よりも左側前面に、上方へ開放され遊技盤 4 のアウト球排出部 1161 から排出された下方へ排出された遊技球を受ける排出球受部 841 と、排出球受部 841 で受けられた遊技球を下方へ誘導して排出する排出通路 842 と、排出通路 842 及び排出球受部 841 の横（正面視で右側）の前面に前方及び上方へ開放され発射電源基板ボックス 830 の後側を収容可能な前ボックス収容部 843 と、電源基板ボックスホルダ 840 の後面全体が前側へ窪んだように形成され電源基板ボックス 850 の前端を収容可能な後ボックス収容部 844 と、を備えている。

20

【0384】

この電源基板ボックスホルダ 840 は、排出通路 842 の開放された前端側が基板ユニットベース 810 の後面によって閉鎖されるようになっておりと共に、基板ユニットベース 810 の開口部 812 が排出通路 842 へ望む位置に形成されており、本体枠ベース 600 における下部後壁部 604 の後面に形成された本体枠ベース球抜通路 622 を流通して基板ユニットベース 810 の開口部 812 を通って基板ユニットベース 810 の後側へ流下した遊技球と、詳細は後述するが遊技盤 4 のアウト球排出部 1161 から排出されて排出球受部 841 で受けられた遊技球とを、排出通路 842 を通してパチンコ遊技機 1 の後側下方へ排出することができるようになっている。

【0385】

更に、基板ユニット 800 における電源基板ボックス 850 は、前方が開放された横長の箱状に形成されており、その前端開口を閉鎖するように取付けられた電源基板 851 を備えている。この電源基板ボックス 850 は、電源基板 851 に取付けられた各種電子部品が収容されるようになっており、上面及び下面に形成された複数のスリット 850a を介して、電子部品等からの熱を外部へ放出することができるようになっている。なお、図 79 に示すように、電源基板ボックス 850 の後面には、電源基板 851 に取付けられた電源スイッチ 852 が臨むようになっている。

30

【0386】

この電源基板ボックス 850 及び電源基板ボックスホルダ 840 は、互いに組付けた状態における前後方向の寸法が、スピーカボックス 820 の前後方向の寸法と略同じとなるように形成されており、基板ユニットベース 810 に取付けると、電源基板ボックス 850 の後面と、スピーカボックス 820 の後面とが略同一面状となるようになっている。

40

【0387】

また、基板ユニット 800 における払出制御基板ボックス 860 は、横長で後方が開放された薄箱状のボックスベース 861 と、ボックスベース 861 内へ後側から嵌合し前方が開放された薄箱状のカバー 862 と、ボックスベース 861 の後面に取付けられカバー 862 によって後面が覆われる払出制御基板 4110（図 97 を参照）と、を備えている。また、払出制御基板ボックス 860 は、背面視左端から外方へ突出しボックスベース 861 及びカバー 862 の双方に形成された複数の分離切断部 863 を備えており、複数の分離切断部 863 の一箇所ボックスベース 861 とカバー 862 とがカシメ固定されている。これによってボックスベース 861 とカバー 862 とを分離するためには、分離切

50

断部 8 6 3 を切断しないと分離できないようになっており、払出制御基板ボックス 8 6 0 を開くと、その痕跡が残るようになっている。したがって、払出制御基板ボックス 8 6 0 が不正に開閉させられたか否かが判るようになっている。なお、本実施形態では、検査等のために払出制御基板ボックス 8 6 0 を一回だけ開閉することができるようになっている。

【 0 3 8 8 】

この払出制御基板ボックス 8 6 0 は、払出制御基板 4 1 1 0 に取付けられたエラー解除スイッチ 8 6 0 a、球抜スイッチ 8 6 0 b、検査用出力端子 8 6 0 c、等がカバー 8 6 2 を通して後方へ臨むようになっている（図 5 6 を参照）。また、払出制御基板ボックス 8 6 0 は、主制御基板 4 1 0 0 等と接続するための各種接続用の端子が、カバー 8 6 2 を通して後方へ臨むようになっている。

10

【 0 3 8 9 】

更に、基板ユニット 8 0 0 における端子基板ボックス 8 7 0 は、スピーカボックス 8 2 0 の後面に取付けられる基板ベース 8 7 1 と、基板ベース 8 7 1 の後面に取付けられ後方へ向かって周辺パネル中継端子 8 7 2 が固定された枠周辺中継端子板 8 6 8 と、基板ベース 8 7 1 の後面に取付けられ後方へ向かって C R ユニット中継端子 8 7 3 が固定された遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 と、周辺パネル中継端子 8 7 2 と C R ユニット中継端子 8 7 3 とが後側へ臨むように基板ベース 8 7 1 の後側を覆う基板カバー 8 7 4 と、を備えている。周辺パネル中継端子 8 7 2 は、パチンコ遊技機 1 を設置するパチンコ島設備側に備えられたパチンコ遊技機 1 の稼動状態等を表示するための度数表示器と接続するための

20

【 0 3 9 0 】

また、基板ユニット 8 0 0 における主扉中継端子板 8 8 0 及び周辺扉中継端子板 8 8 2 は、本体枠 3 に取付けられる遊技盤 4 に備えられた周辺制御基板 4 1 4 0 や基板ユニット 8 0 0 の払出制御基板 4 1 1 0 等と、扉枠 5 に備えられたハンドル装置 5 0 0、各装飾基板や操作ユニット 4 0 0 等との接続を中継するためのものである。これら主扉中継端子板 8 8 0 及び周辺扉中継端子板 8 8 2 は、基板ユニットベース 8 1 0 の前面に形成された基板取付部 8 1 3 に取付けることで、本体枠ベース 6 0 0 の前面から前側へ臨むようになっており、扉枠 5 から延びだした配線を接続することができるようになっている。

30

【 0 3 9 1 】

なお、主扉中継端子板 8 8 0 及び周辺扉中継端子板 8 8 2 は、本体枠ベース 6 0 0 の前面に取付けられる中継端子板カバー 6 9 2 によってその前側が覆われるようになっていると共に、中継端子板カバー 6 9 2 の開口 6 9 2 a を通して、接続端子のみが前側へ臨むようになっており、本体枠 3 の前面がすっきりした外観となるようになっている（図 5 5 等を参照）。

【 0 3 9 2 】

また、主扉中継端子板 8 8 0 は、扉枠 5 側に配置される皿ユニット 3 0 0 における貸球ユニット 3 6 0 の貸球ボタン 3 6 1、返却ボタン 3 6 2、貸出残表示部 3 6 3、ハンドル装置 5 0 0 のポテンショメータ 5 1 2、タッチスイッチ 5 1 6、発射停止スイッチ 5 1 8、及びファールカバーユニット 5 4 0 の満タンスイッチ 5 5 0 と、本体枠 3 側に配置される払出制御基板 4 1 1 0 との接続を中継するためのものである。また、周辺扉中継端子板 8 8 2 は、扉枠 5 側に配置される各装飾ユニット 2 0 0、2 4 0、2 8 0 及び皿ユニット 3 0 0 や操作ユニット 4 0 0 に備えられた各装飾基板 4 3 0、4 3 2、及び操作ユニット 4 0 0 に備えられたダイヤル駆動モータ 4 1 4 やスイッチ 4 3 2 a、4 3 2 b、4 3 2 c と、本体枠 3 側に配置される遊技盤 4 の周辺制御基板 4 1 4 0 との接続を中継するための

40

【 0 3 9 3 】

[4 - 7 . 裏カバー]

続いて、本体枠 3 における裏カバー 9 0 0 について、図 8 1 を参照して説明する。図 8

50

1 (A) は本体枠における裏カバーの正面斜視図であり、(B) は本体枠における裏カバーの背面斜視図である。本体枠 3 における裏カバー 9 0 0 は、本体枠 3 における遊技盤 4 を保持するための遊技盤保持口 6 0 1 (本体枠 3 に取付けられた遊技盤 4) の後側を開閉可能に被覆するものである。この裏カバー 9 0 0 は、遊技盤保持口 6 0 1 の後側開口を開鎖する板状の本体部 9 0 2 と、本体部 9 0 2 の正面視右辺から前方へ延出する側部 9 0 4 と、側部 9 0 4 の前端に上下方向へ並んで複数配置され下方へ向かって突出し本体枠ベース 6 0 0 の裏カバー軸支部 6 2 3 に軸支される軸支ピン 9 0 6 と、本体部 9 0 2 の正面視左辺上部と下部にそれぞれ形成され賞球ベース 7 1 0 の裏カバー係合溝 7 1 8 と賞球通路蓋 7 8 0 の裏カバー係合溝 7 8 0 a とにそれぞれ係合する係合片 9 0 8 と、を備えている。

10

【 0 3 9 4 】

また、裏カバー 9 0 0 は、本体部 9 0 2 の正面視右側下端に上方へ矩形状に切欠かれた接続用切欠部 9 1 0 と、接続用切欠部 9 1 0 の正面視左側で下辺に沿って横長矩形状に貫通した確認用開口部 9 1 2 と、本体部 9 0 2 の正面視左下隅部に矩形状に切欠かれた確認用切欠部 9 1 4 と、を備えている。

【 0 3 9 5 】

裏カバー 9 0 0 は、軸支ピン 9 0 6 を本体枠ベース 6 0 0 の裏カバー軸支部 6 2 3 に軸支させることで、本体枠 3 における遊技盤保持口 6 0 1 の後側開口を開閉することができ、係合片 9 0 8 を本体枠ベース 6 0 0 及び賞球通路蓋 7 8 0 の裏カバー係合溝 7 1 8 , 7 8 0 a に係合させることで、閉じた状態とすることができるようになっている。なお、詳細な図示は省略するが、裏カバー 9 0 0 の正面視左辺は、係合片 9 0 8 と裏カバー係合溝 7 1 8 , 7 8 0 a との係合の他に、所定のビスによって賞球ユニット 7 0 0 の後面に固定されるようになっている。

20

【 0 3 9 6 】

また、裏カバー 9 0 0 は、本体枠 3 に対して閉じた状態で、接続用切欠部 9 1 0 を通して遊技盤 4 における主制御基板ボックス 1 1 7 0 の R A M クリアスイッチ 4 1 0 0 e や試験用端子 4 1 0 0 f 等が後側へ臨むようになっている。また、裏カバー 9 0 0 は、確認用開口部 9 1 2 を通して、主制御基板ボックス 1 1 7 0 の密封シール (図示は省略) が後側へ臨むようになっていると共に、確認用切欠部 9 1 4 を通して主制御基板ボックス 1 1 7 0 の封止部 1 1 7 6 が臨むようになっている。これにより、裏カバー 9 0 0 を本体枠 3 に対して開かなくても、主制御基板ボックス 1 1 7 0 及び主制御基板 4 1 0 0 の作動確認や外觀確認を行うことができるようになっている。

30

【 0 3 9 7 】

また、裏カバー 9 0 0 は、本体部 9 0 2 及び側部 9 0 4 に細長く貫通した複数のスリット 9 1 6 が形成されており、これらスリット 9 1 6 を通して遊技盤 4 等で発生した熱を本体枠 3 (パチンコ遊技機 1) の後側外部へ排出することができるようになっている。

【 0 3 9 8 】

[4 - 8 . 側面防犯板]

次に、本体枠 3 における側面防犯板 9 5 0 について、主に図 5 9 及び図 6 0 を参照して説明する。本体枠 3 における側面防犯板 9 5 0 は、図示するように、正面視における本体枠 3 の左側面を形成するものであり、本体枠ベース 6 0 0 に取付けられるようになっている。この側面防犯板 9 5 0 は、平面視で浅いコ字状に押出し成形された金属製の本体 9 5 2 と、本体 9 5 2 の内側前端付近の上下に固定され本体枠ベース 6 0 0 の前面に取付けられる取付金具 9 5 4 と、本体 9 5 2 の内側に固定され遊技盤 4 の位置決め凹部 1 1 1 9 と係合する位置決め部材 9 5 6 と、を備えている。

40

【 0 3 9 9 】

この側面防犯板 9 5 0 の本体 9 5 2 は、本体枠ベース 6 0 0 の高さと同様長さで上下方向へ延びると共に前後方向が略一定奥行きとされた側板片 9 5 2 a と、側板片 9 5 2 a の前端から正面視右方向へ延出した前端片 9 5 2 b と、前端片 9 5 2 b の後側に所定量の隙間を形成するように配置され前端片 9 5 2 b よりも突出量の少ない中片 9 5 2 c と、側

50

板片 9 5 2 a の後端から正面視右方向へ前端片 9 5 2 b よりも長く延出した後端片 9 5 2 d と、を備えている。この本体 9 5 2 は、側板片 9 5 2 a、前端片 9 5 2 b、及び後端片 9 5 2 d によって浅いコ字状に形成されている。

【 0 4 0 0 】

側面防犯板 9 5 0 は、取付金具 9 5 4 が本体枠ベース 6 0 0 の前面に取付けられると共に、本体 9 5 2 の後端片 9 5 2 d が本体枠ベース 6 0 0 の後面に取付けられるようになっている。この側面防犯板 9 5 0 は、本体枠 3 に対して扉枠 5 を閉じた状態とすると、本体 9 5 2 の前端片 9 5 2 b が、扉枠 5 の補強ユニット 1 5 0 における軸支側補強板金 1 5 2 の軸支側コ字状突片 1 6 6 のコ字内に挿入されるようになっており、正面視左側において本体枠 3 と扉枠 5 との間に不正行為を行うための工具が挿入されるのを防止することができるようになっている。また、側面防犯板 9 5 0 の本体 9 5 2 は、金属（例えば、アルミ合金）の押出型材とされていると共に、側板片 9 5 2 a の面に対して直角方向へ配置された前端片 9 5 2 b、中片 9 5 2 c、及び後端片 9 5 2 d を備えているので、側面防犯板 9 5 0 の強度・剛性が高められており、本体枠 3 全体の強度を高めて遊技盤 4 や扉枠 5 等を良好に支持することができるようになっている。

【 0 4 0 1 】

[4 - 9 . 錠装置]

続いて、本体枠 3 における錠装置 1 0 0 0 について、主に図 8 2 乃至図 8 6 を参照して説明する。図 8 2 (A) は本体枠における錠装置の左側面図であり、(B) は本体枠における錠装置を前から見た斜視図である。また、図 8 3 (A) は錠装置の背面斜視図であり、(B) は錠装置のコ字状基体の内部に摺動自在に設けられるガラス扉枠用摺動杆と本体枠用摺動杆を示す背面斜視図であり、(C) は(B)の正面斜視図である。更に、図 8 4 は、錠装置を分解して後から見た分解斜視図であり、図 8 5 は、錠装置におけるガラス扉枠用摺動杆と本体枠用摺動杆の動作を示す説明図であり、図 8 6 は、錠装置における不正防止部材の動作を示す説明図である。

【 0 4 0 2 】

本体枠 3 における錠装置 1 0 0 0 は、本体枠 3 の本体枠ベース 6 0 0 における周壁部 6 0 5 の開放側の外側側面に沿って本体枠 3 の略上端から下端にかけて取付けられるものであり、図 6 1 に示すように、本体枠ベース 6 0 0 における前端枠部 6 0 2 の正面視右側（開放側）辺の上部に形成された扉用フック穴 6 2 0 及び下部に形成された錠係止穴 6 2 1 と、本体枠ベース 6 0 0 における周壁部 6 0 5 の正面視右側側面に複数形成された錠取付部 6 2 5 と、に取付けられるようになっている。

【 0 4 0 3 】

図 8 2 乃至図 8 4 に示すように、錠装置 1 0 0 0 は、断面コ字状に形成される錠基体としてのコ字状基体 1 0 0 1 と、コ字状基体 1 0 0 1 内に摺動自在に設けられる扉枠用摺動杆 1 0 4 0 と、コ字状基体 1 0 0 1 内に摺動自在に設けられる本体枠用摺動杆 1 0 5 0 と、本体枠用摺動杆 1 0 5 0 の摺動を不正に行うことができないようにコ字状基体 1 0 0 1 の下部に取付けられる不正防止部材 1 0 2 3、1 0 3 2 と、を備えている。

【 0 4 0 4 】

錠装置 1 0 0 0 におけるコ字状基体 1 0 0 1 は、所定の金属板を断面コ字状となるように折曲成形したものであり、その内部に扉枠用摺動杆 1 0 4 0 と本体枠用摺動杆 1 0 5 0 とが摺動可能に配置されるようになっている。なお、コ字状基体 1 0 0 1 は、その横幅寸法が従来の断面 L 字状に成形された基体に集約された錠装置に比べて極めて薄いものとなっている。これにより、錠装置 1 0 0 0 の左右方向の寸法を可及的に薄くすることが可能となり、相対的に本体枠 3 における遊技盤保持口 6 0 1 の左右方向の寸法を大きくすることができ、より遊技領域 1 1 0 0 の広い遊技盤 4 を備えることができるようになっている。

【 0 4 0 5 】

このコ字状基体 1 0 0 1 は、断面コ字状の開放側が本体枠ベース 6 0 0 の裏面と対面した状態で取付けられるようになっており、錠装置 1 0 0 0 を本体枠 3 に取付けた状態では

、コ字状基体 1 0 0 1 の開放側が本体枠ベース 6 0 0 に閉鎖されるようになっている。これにより、コ字状基体 1 0 0 1 の内部に配置された扉枠用摺動杆 1 0 4 0 と本体枠用摺動杆 1 0 5 0 とが、それぞれのフック部 1 0 4 1、1 0 5 4、1 0 6 5 を除いてコ字状基体 1 0 0 1 に完全に被覆された状態となり、外部から錠装置 1 0 0 0 に対して不正行為を行い難い不正防止構造となっている。

【0406】

また、錠装置 1 0 0 0 におけるコ字状基体 1 0 0 1 は、その開放側（後側）と反対の閉塞側（前側）上下に本体枠用摺動杆 1 0 5 0 のフック部 1 0 5 4、1 0 6 5 が貫通可能な長形状のフック貫通開口 1 0 0 2 と、前側における本体枠ベース 6 0 0 の周壁部 6 0 5 と接する側面 1 0 0 1 b（図 8 4 を参照）の上部と中程に外方へ向かって突設されたビス止め部 1 0 0 3 と、ビス止め部 1 0 0 3 が突設された側面 1 0 0 1 b とは反対側の側面 1 0 0 1 a（図 8 4 を参照）の開放側（前側）の上端部と中間部、及び開放側の両側面 1 0 0 1 a、1 0 0 1 b の下端部から前方へ突出した係止突起 1 0 0 4 と、を備えている。

【0407】

コ字状基体 1 0 0 1 のビス止め部 1 0 0 3 と係止突起 1 0 0 4 は、錠装置 1 0 0 0 を本体枠ベース 6 0 0 の裏面に取付けるためのものであり、係止突起 1 0 0 4 を本体枠ベース 6 0 0 の扉用フック穴 6 2 0 及び錠係止穴 6 2 1 に後側から挿入した上で、上方へ移動させると、ビス止め部 1 0 0 3 と本体枠ベース 6 0 0 の錠取付部 6 2 5 とが一致するようになり、ビス止め部 1 0 0 3 を介して図示しないビスを錠取付部 6 2 5 へ螺着することで、錠装置 1 0 0 0 を本体枠ベース 6 0 0（本体枠 3）に強固に固定することができるようになっている。

【0408】

なお、錠装置 1 0 0 0 のビスによる取付けは、上部と中程のビス止め部 1 0 0 3 だけではなく、後述する錠取付片 1 0 0 8 に形成されたビス止め部 1 0 0 3 と、シリンダ錠貫通穴 6 1 1 の上方近傍に形成された錠取付部 6 2 5 と、においても図示しないビスで本体枠ベース 6 0 0 に止着されるようになり、錠装置 1 0 0 0 の下方も取付けられるようになっている。

【0409】

また、錠装置 1 0 0 0 の取付けに際し、コ字状基体 1 0 0 1 の開放側（前側）の上中下の 3 箇所形成された係止突起 1 0 0 4 を、上中の扉用フック穴 6 2 0 と錠係止穴 6 2 1 とに挿入して位置決め係止すると共に、コ字状基体 1 0 0 1 のビス止め部 1 0 0 3 を錠取付部 6 2 5 にビスで固定する構造としているので、極めて簡単な構造で錠装置 1 0 0 0 を本体枠ベース 6 0 0（本体枠 3）に強固に固定することができるようになっている。

【0410】

換言すると、錠装置 1 0 0 0 を極めて横幅寸法の薄いコ字状基体 1 0 0 1 に集約して構成した場合でも、錠装置 1 0 0 0 の前側及び後側の係止及び固定により、錠装置 1 0 0 0 を本体枠 3 に強固に固定することができるものである。特に、本実施形態の場合には、前側の係止構造（固定構造でもよい）を構成する係止突起 1 0 0 4 がコ字状基体 1 0 0 1 の周壁部 6 0 5 と接しない側面 1 0 0 1 a に突設した上で、後側の固定構造を構成するビス止め部 1 0 0 3 がコ字状基体 1 0 0 1 の周壁部 6 0 5 と密する側面 1 0 0 1 b から周壁部 6 0 5 側へ突設した構造としているので、前側の係止構造が周壁部 6 0 5 と密する側面 1 0 0 1 b に形成した場合と比較して、ガタ付きが生じないように錠装置 1 0 0 0 を本体枠 3 に固定することができるようになっている。

【0411】

また、コ字状基体 1 0 0 1 は、その両側面 1 0 0 1 a、1 0 0 1 b の上部、中程、下部に左右方向へ貫通した挿通穴 1 0 0 5 を備えており、コ字状基体 1 0 0 1 に扉枠用摺動杆 1 0 4 0 及び本体枠用摺動杆 1 0 5 0 を収納した状態で挿通穴 1 0 0 5 にリベット 1 0 0 6 を差込んでかしめることで、コ字状基体 1 0 0 1 の内部に扉枠用摺動杆 1 0 4 0 及び本体枠用摺動杆 1 0 5 0 を上下方向へ摺動自在に取付けることができるようになっている。

【0412】

10

20

30

40

50

つまり、図 8 3 (C) に示すように、扉枠用摺動杆 1 0 4 0 の上中下の 3 箇所に形成されたリベット用長穴 1 0 4 2 の上端部にリベット 1 0 0 6 が貫通していると共に、図 8 3 (B) に示すように、本体枠用摺動杆 1 0 5 0 の上フック部材 1 0 5 1 及び下フック部材 1 0 5 2 にそれぞれ一つずつ形成されたリベット用長穴 1 0 5 5 , 1 0 6 1 の下端部にリベット 1 0 0 6 が貫通しており、扉枠用摺動杆 1 0 4 0 を上方に、本体枠用摺動杆 1 0 5 0 を下方に移動させることができるようになっている。

【 0 4 1 3 】

更に、コ字状基体 1 0 0 1 は、その下部の閉塞側面に形成された不正防止切欠部 1 0 0 7 と、開放側の本体枠ベース 6 0 0 における周壁部 6 0 5 と接する側面 1 0 0 1 b の前端から側方へ向かって突設されシリンダ錠 1 0 1 0 を取付けるための錠取付片 1 0 0 8 と、周壁部 6 0 5 と接する側面 1 0 0 1 b に挿入縦開口 1 0 2 0 、バネ係止片 1 0 2 1 、及び逃げ横穴 1 0 2 2 と、がそれぞれ形成されている。コ字状基体 1 0 0 1 の不正防止切欠部 1 0 0 7 は、詳細は後述するが、第一不正防止部材 1 0 2 3 のストッパ片部 1 0 2 7 が進退するようになっている。また、コ字状基体 1 0 0 1 の錠取付片 1 0 0 8 は、錠装置 1 0 0 0 を本体枠ベース 6 0 0 の裏面に取付けた状態で、遊技盤保持口 6 0 1 の下端辺よりも下方の位置となるように側面 1 0 0 1 b の前端部から側方へ向かって突設されており、シリンダ錠 1 0 1 0 が貫通する錠挿通穴 1 0 0 9 と、シリンダ錠 1 0 1 0 の錠取付基板 1 0 1 1 に形成された取付穴 1 0 1 3 をビス 1 0 1 2 で取付けるため上下 2 箇所に穿設された取付穴 1 0 1 4 と、錠装置 1 0 0 0 の下部を本体枠 3 の裏面に取付けるために穿設されたビス止め部 1 0 0 3 と、が形成されている。

10

20

【 0 4 1 4 】

また、コ字状基体 1 0 0 1 は、シリンダ錠 1 0 1 0 に固定される係合カム 1 0 1 6 の第一係合突片 1 0 1 7 及び第二係合突片 1 0 1 8 がシリンダ錠 1 0 1 0 の回転時に侵入する挿入縦開口 1 0 2 0 と、第二不正防止部材 1 0 3 2 を上方へ付勢するバネ 1 0 3 5 を係止するためのバネ係止片 1 0 2 1 と、連結ピン 1 0 3 4 の移動の邪魔をしないように逃げ穴を形成する逃げ横穴 1 0 2 2 と、を備えている。

【 0 4 1 5 】

錠装置 1 0 0 0 におけるシリンダ錠 1 0 1 0 は、コ字状基体 1 0 0 1 における錠取付片 1 0 0 8 に取付けられるものである。このシリンダ錠 1 0 1 0 は、円筒状のシリンダ錠本体の後端に錠取付片 1 0 0 8 へ取付けるための錠取付基板 1 0 1 1 が固定されており、錠取付基板 1 0 1 1 の後面からシリンダ錠本体の錠軸 1 0 1 5 が延びだしていると共に、錠軸 1 0 1 5 の後端にビス 1 0 1 9 によって係合カム 1 0 1 6 が固定されている。この係合カム 1 0 1 6 は、ブーメラン形状に形成され、一端辺が回転時に本体枠用摺動杆 1 0 5 0 の下降係合穴 1 0 6 2 に係合する第一係合突片 1 0 1 7 とされていると共に、他端辺が回転時に扉枠用摺動杆 1 0 4 0 の上昇係合穴 1 0 4 5 に係合する第二係合突片 1 0 1 8 とされている。

30

【 0 4 1 6 】

このシリンダ錠 1 0 1 0 は、円筒状のシリンダ錠本体部分を錠取付片 1 0 0 8 に形成された錠挿通穴 1 0 0 9 に後側から挿通した上で、錠取付基板 1 0 1 1 の上下 2 箇所に形成された取付穴 1 0 1 3 を通して錠取付片 1 0 0 8 の取付穴 1 0 1 4 へビス 1 0 1 2 を螺着することで、シリンダ錠 1 0 1 0 をコ字状基体 1 0 0 1 に固定することができるようになっている。

40

【 0 4 1 7 】

錠装置 1 0 0 0 のコ字状基体 1 0 0 1 に取付けられる不正防止部材 1 0 2 3 , 1 0 3 2 は、シリンダ錠 1 0 1 0 を正式な鍵で回転させずに、例えばピアノ線や針金等で不正に本体枠用摺動杆 1 0 5 0 を下降させることを防止するためのものである。この不正防止部材 1 0 2 3 , 1 0 3 2 は、図 8 4 に示すように、第一不正防止部材 1 0 2 3 と第二不正防止部材 1 0 3 2 とを連結ピン 1 0 3 4 で連結した構造となっている。第一不正防止部材 1 0 2 3 は、縦長の板状で上端の揺動軸穴 1 0 2 5 を中心にしてコ字状基体 1 0 0 1 に揺動自在に支持されるようになっている。具体的には、この第一不正防止部材 1 0 2 3 は、その

50

揺動軸穴１０２５を通して、コ字状基体１００１の内部に配置される扉枠用摺動杆１０４０及び本体枠用摺動杆１０５０と共に最下方の挿通穴１００５及びリベット１００６によって取付けられるようになっている。

【０４１８】

また、第一不正防止部材１０２３は、その板状面にコ字状基体１００１の挿入縦開口１０２０と重複する位置で縦長に開口し係合カム１０１６の第二係合突片１０１８が挿入可能とされた突片挿入穴１０２６を備えている。この突片挿入穴１０２６と挿入縦開口１０２０とを、係合カム１０１６の第二係合突片１０１８が貫通することで、コ字状基体１００１の内部に設けられた扉枠用摺動杆１０４０の上昇係合穴１０４５と第二係合突片１０１８とが係合するようになっている。また、第一不正防止部材１０２３は、突片挿入穴１０２６の前斜め上方の外辺に、係合カム１０１６の回転時に第一係合突片１０１７の後面側と当接可能な斜めに傾斜した傾斜部１０２４を備えており、この傾斜部１０２４が、係合カム１０１６の回転時に第一係合突片１０１７と当接することで、第一不正防止部材１０２３が揺動軸穴１０２５を中心として揺動（図８６（Ｂ）において時計回転方向）するようになっている。

10

【０４１９】

更に、第一不正防止部材１０２３は、突片挿入穴１０２６の斜め後下方の外辺からコ字状基体１００１側へ向かって突出したストッパ片部１０２７と、ストッパ片部１０２７が突出した位置から更に下方へ突出した規制突片１０３１と、規制突片１０３１の前側に左右方向へ貫通し上下に配置されたピン穴１０２９及び連結穴１０３０と、を備えている。この第一不正防止部材１０２３のストッパ片部１０２７は、本体枠用摺動杆１０５０の施錠時に、不正防止切欠部１００７及び本体枠用摺動杆１０５０の係合切欠部１０６６に侵入係合させることで、本体枠用摺動杆１０５０が不正に摺動しないようにすることができるようになっている。また、第一不正防止部材１０２３の規制突片１０３１は、バネ１０３５によって上方へ付勢された第二不正防止部材１０３２と当接することで、第二不正防止部材１０３２が上方（付勢方向）へ移動するのを規制することができるようになっている。

20

【０４２０】

また、第一不正防止部材１０２３のピン穴１０２９は、ガイドピン１０２８が第一不正防止部材１０２３の裏面側から挿入固定されるようになっている。ピン穴１０２９に固定されたガイドピン１０２８を、コ字状基体１００１における挿入縦開口１０２０の最下端部に形成された横長状開口部に係合させることで、第一不正防止部材１０２３をコ字状基体１００１の側面１００１ｂに沿って案内することができるようになっている。更に、第一不正防止部材１０２３の連結穴１０３０は、連結ピン１０３４によって、第一不正防止部材１０２３と第二不正防止部材１０３２とを回転可能に連結するためのものである。

30

【０４２１】

一方、第一不正防止部材１０２３に連結される第二不正防止部材１０３２は、逆「て」字状の板材で形成され、その上部一端に連結穴１０３３と、上部他端にバネ係止穴１０３６とがそれぞれ穿設されていると共に、下方端部に当接部１０３７が備えられている。第二不正防止部材１０３２は、連結穴１０３３を第一不正防止部材１０２３の連結穴１０３０と合わせた上で連結ピン１０３４を挿入することで第一不正防止部材１０２３と相対回転可能に連結することができるようになっている。また、第二不正防止部材１０３２は、バネ係止穴１０３６に、上端（一端）がコ字状基体１００１のバネ係止片１０２１に係止されたバネ１０３５の下端（他端）に係止させることで、バネ１０３５によって上方へ付勢されるようになっている。更に、第二不正防止部材１０３２は、当接部１０３７が、本体枠３の閉鎖時に外枠２の内側下部に固定された閉鎖板２５と当接するようになっている。

40

【０４２２】

次に、錠装置１０００における扉枠用摺動杆１０４０は、コ字状基体１００１の内部に摺動自在に支持され、縦長の金属製の板状部材によって形成されている。この扉枠用摺動

50

杆 1 0 4 0 は、その一側縦辺の上中下の 3 箇所前方へ向かって突出する扉枠用フック部 1 0 4 1 を備えている。扉枠用摺動杆 1 0 4 0 の扉枠用フック部 1 0 4 1 は、コ字状基体 1 0 0 1 内に扉枠用摺動杆 1 0 4 0 を収納した状態で、コ字状基体 1 0 0 1 の開放側から前方に突出するようになっており、錠装置 1 0 0 0 を本体枠ベース 6 0 0 の裏面に固定した時に、本体枠ベース 6 0 0 に形成された扉用フック穴 6 2 0 (図 5 7 及び図 6 1 等を参照) から前方に突出して、扉枠 5 の裏面に形成されるフックカバー 1 6 5 (図 1 8 を参照) に係止することができるようになっている。なお、扉枠用フック部 1 0 4 1 は、図示するように、下向きの係合爪形状となっており、これにより、扉枠用摺動杆 1 0 4 0 を上昇させることで扉枠用フック部 1 0 4 1 とフックカバー 1 6 5 との係止状態を解除することができるようになっている。

10

【 0 4 2 3 】

また、扉枠用摺動杆 1 0 4 0 は、上中下の側面中央に穿設されリベット 1 0 0 6 が挿通される縦長のリベット用長穴 1 0 4 2 と、最上部のリベット用長穴 1 0 4 2 の下方及び扉枠用摺動杆 1 0 4 0 の最下端に扉枠用摺動杆 1 0 4 0 の面に対して直角方向へ突出したガイド突片 1 0 4 3 と、を備えている。この扉枠用摺動杆 1 0 4 0 のリベット用長穴 1 0 4 2 は、コ字状基体 1 0 0 1 の挿通穴 1 0 0 5 に挿通されるリベット 1 0 0 6 が挿通されるようになっていると共に、リベット 1 0 0 6 が扉枠用摺動杆 1 0 4 0 の上昇動作を邪魔しないように縦長に形成されている。なお、通常状態では、リベット用長穴 1 0 4 2 の上部に貫通したリベット 1 0 0 6 が当接した状態となっている。また、扉枠用摺動杆 1 0 4 0 は、ガイド突片 1 0 4 3 が、本体枠用摺動杆 1 0 5 0 の上フック部材 1 0 5 1 及び下フック部材 1 0 5 2 に形成された突片移動穴 1 0 5 6 , 1 0 6 4 に挿通されるようになっており、扉枠用摺動杆 1 0 4 0 と本体枠用摺動杆 1 0 5 0 との相互の摺動動作を案内することができるようになっている。

20

【 0 4 2 4 】

また、扉枠用摺動杆 1 0 4 0 は、上端部にスプリング 1 0 4 8 の一端に係止するスプリングフック部 1 0 4 6 が形成されている。このスプリングフック部 1 0 4 6 に係止されたスプリング 1 0 4 8 の他端は、本体枠用摺動杆 1 0 5 0 における上フック部材 1 0 5 1 のスプリングフック部 1 0 5 7 に係止されており、スプリング 1 0 4 8 によって、扉枠用摺動杆 1 0 4 0 が下方向に、本体枠用摺動杆 1 0 5 0 が上方向に、それぞれ相互に付勢されるようになっている。また、扉枠用摺動杆 1 0 4 0 は、上下方向の中程に凸状に形成された当接弾性片 1 0 4 7 を備えており、扉枠用摺動杆 1 0 4 0 の一側側面からプレス成形により打ち出して凸状に形成されている。この当接弾性片 1 0 4 7 は、コ字状基体 1 0 0 1 の内側面に当接するようになっており、コ字状基体 1 0 0 1 の内部で扉枠用摺動杆 1 0 4 0 がガタ付くのを抑制することができるようになっている。

30

【 0 4 2 5 】

更に、扉枠用摺動杆 1 0 4 0 は、下方部分の側面に縦長な遊び穴 1 0 4 4 と、上昇係合穴 1 0 4 5 と、を備えている。この遊び穴 1 0 4 4 は、係合カム 1 0 1 6 の第一係合突片 1 0 1 7 が差し込まれて回転する時に、係合カム 1 0 1 6 の回転動作の邪魔にならないように第一係合突片 1 0 1 7 の先端部が移動可能な空間を構成するものである。また、上昇係合穴 1 0 4 5 は、係合カム 1 0 1 6 の第二係合突片 1 0 1 8 が差し込まれて回転する時に、係合カム 1 0 1 6 の回転動作によって扉枠用摺動杆 1 0 4 0 が上昇するように係合するためのものである。なお、扉枠用摺動杆 1 0 4 0 は、縦辺下部後方に、不正防止切欠部 1 0 0 7 よりも上下方向に大きく切欠いた逃げ切欠部 1 0 4 9 を備えている。この逃げ切欠部 1 0 4 9 は、第一不正防止部材 1 0 2 3 のストッパ片部 1 0 2 7 が、確実に不正防止切欠部 1 0 0 7 及び係合切欠部 1 0 6 6 に係合するように、扉枠用摺動杆 1 0 4 0 が邪魔にならないように該当部分を切欠いたものである。

40

【 0 4 2 6 】

一方、本体枠用摺動杆 1 0 5 0 は、金属板製の上フック部材 1 0 5 1 と、金属板製の下フック部材 1 0 5 2 と、上フック部材 1 0 5 1 と下フック部材 1 0 5 2 とを連結する連結線杆 1 0 5 3 と、を備えている。つまり、本体枠用摺動杆 1 0 5 0 は、従来のように 1 つ

50

の金属製の縦長板で構成されておらず、フック部 1054, 1065 を有する上フック部材 1051 と下フック部材 1052 とを金属製の板材をプレスで形成し、その金属製の上フック部材 1051 と下フック部材 1052 とを細い金属製の連結線杆 1053 で連結したものである。これにより、狭いコ字状基体 1001 の空間に扉枠用摺動杆 1040 と本体枠用摺動杆 1050 とを効率よく収納することができるようになっている。

【0427】

この本体枠用摺動杆 1050 の上フック部材 1051 は、上端部に後方に向かって形成されたフック部 1054 と、フック部 1054 に隣接した板面部に左右方向へ貫通したリベット用長穴 1055 と、リベット用長穴 1055 の下方に左右方向へ貫通した突片移動穴 1056 と、突片移動穴 1056 の前方の縦辺下端部に形成されたスプリングフック部 1057 と、スプリングフック部 1057 の下側に穿設された連結穴 1058 と、上フック部材 1051 の上辺及び下辺に形成された当接部 1059 と、を備えている。この上フック部材 1051 のフック部 1054 は、コ字状基体 1001 の上方のフック貫通開口 1002 を貫通して外枠 2 の開放側内側の上部に備えられた閉鎖板 24 に係合するようになり、上向きに係止爪部が形成されている。

10

【0428】

また、上フック部材 1051 のこのリベット用長穴 1055 は、扉枠用摺動杆 1040 の上部に形成されたリベット用長穴 1042 に対応する位置に配置されており、このリベット用長穴 1055 にリベット 1006 が貫通した通常の状態では、リベット 1006 がリベット用長穴 1055 の最下端部を貫通した状態となり、上フック部材 1051 が下方へ向かって移動することができるようになっている。上フック部材 1051 の突片移動穴 1056 は、扉枠用摺動杆 1040 の上方のガイド突片 1043 が挿入されるようになり、扉枠用摺動杆 1040 と本体枠用摺動杆 1050 との相互の移動を案内することができるようになっている。

20

【0429】

また、上フック部材 1051 のスプリングフック部 1057 は、スプリング 1048 の他端に係止されるようになっている。また、上フック部材 1051 の連結穴 1058 は、連結線杆 1053 の上端が折り曲げられて挿入されるようになっている。更に、上フック部材 1051 の当接部 1059 は、コ字状基体 1001 に収納された時に、コ字状基体 1001 の内部側壁に当接するようになり、上フック部材 1051 の摺動動作においてガタ付きがなくスムーズに摺動することができるようになっている。

30

【0430】

一方、本体枠用摺動杆 1050 の下フック部材 1052 は、下端部から後方に向かって突設されたフック部 1065 と、下フック部材 1052 の板面部の上端付近で左右方向へ貫通したリベット用長穴 1061 と、リベット用長穴 1061 の下側に配置された下降係合穴 1062 と、下降係合穴 1062 の下部後側から下方へ延出した遊び穴 1063 と、遊び穴 1063 の下方で下端付近に形成された突片移動穴 1064 と、下フック部材 1052 の縦辺上端部の前端側に穿設された連結穴 1060 と、下フック部材 1052 の後方の縦辺下部に形成された係合切欠部 1066 と、下フック部材 1052 の上辺及び下辺に形成された当接部 1067 と、を備えている。

40

【0431】

この下フック部材 1052 のフック部 1065 は、コ字状基体 1001 の下方のフック貫通開口 1002 を貫通して外枠 2 の開放側内側の下部に形成された閉鎖板 25 と係合するようになり、上向きに係止爪部が形成されている。また、下フック部材 1052 のリベット用長穴 1061 は、扉枠用摺動杆 1040 の下部に形成されたリベット用長穴 1042 と対応する位置に形成されており、このリベット用長穴 1061 にリベット 1006 を貫通させた通常の状態では、リベット 1006 がリベット用長穴 1061 の最下端部を貫通した状態となるようになっている。これにより、下フック部材 1052 が下方に向かって移動することができるようになっている。

50

【0432】

また、下フック部材 1052 の下降係合穴 1062 は、係合カム 1016 の第一係合突片 1017 が差し込まれて回転する時に、その回転動作によって本体枠用摺動杆 1050 が下降するように係合するためのものである。また、下フック部材 1052 の遊び穴 1063 は、係合カム 1016 の第二係合突片 1018 が差し込まれて回転する時に、その回転動作の邪魔にならないように第二係合突片 1018 の先端部が移動可能な空間を形成することができるようになっている。また、下フック部材 1052 の突片移動穴 1064 は、扉枠用摺動杆 1040 の下方のガイド突片 1043 が挿入されるようになっており、扉枠用摺動杆 1040 と本体枠用摺動杆 1050 との相互の移動を案内することができるようになっている。

【0433】

また、下フック部材 1052 の連結穴 1060 は、連結線杆 1053 の折り曲げられた下端が挿入されるようになっている。更に、下フック部材 1052 の当接部 1067 は、コ字状基体 1001 に収納された時に、コ字状基体 1001 の内部側壁に当接するようになっており、コ字状基体 1001 に対して下フック部材 1052 が摺動動作する際に、ガタ付きがなくスムーズに摺動させることができるようになっている。

【0434】

次に、本実施形態の錠装置 1000 の組立てについて説明する。この錠装置 1000 を組付けるには、本体枠用摺動杆 1050 の上フック部材 1051 と下フック部材 1052 とを連結線杆 1053 で連結し、その状態で扉枠用摺動杆 1040 のガイド突片 1043 を、上フック部材 1051 と下フック部材 1052 の突片移動穴 1056, 1064 に挿入すると共に、相互のリベット用長穴 1042 とリベット用長穴 1055, 1061 を位置合わせして重ね合わせ、その重ね合わせた状態で上フック部材 1051 のフック部 1054 と下フック部材 1052 のフック部 1065 とを、コ字状基体 1001 のフック貫通開口 1002 に貫通させながら扉枠用摺動杆 1040 及び本体枠用摺動杆 1050 をコ字状基体 1001 のコ字状の空間に挿入した後に、挿通穴 1005 からリベット 1006 を差し込む。

【0435】

このリベット 1006 を挿入する際に、リベット 1006 がリベット用長穴 1055, 1061, 1042 を貫通するように差し込む。なお、最下端のリベット 1006 を差し込む時には、第一不正防止部材 1023 の揺動軸穴 1025 にもリベット 1006 を差し込んで第一不正防止部材 1023 をコ字状基体 1001 に同時に取付ける必要がある。また、第一不正防止部材 1023 をコ字状基体 1001 に取付ける前に、第一不正防止部材 1023 と第二不正防止部材 1032 とを連結ピン 1034 で連結し、且つ、ガイドピン 1028 を、ピン穴 1029 に図示しないビスで止着してから、さらにガイドピン 1028 を挿入縦開口 1020 の最下端の開口部に挿入しておく必要がある。

【0436】

更に、リベット 1006 で扉枠用摺動杆 1040 及び本体枠用摺動杆 1050 をコ字状基体 1001 内に収納固定した状態で、スプリング 1048 をスプリングフック部 1046, 1057 相互間に掛け渡し、扉枠用摺動杆 1040 と本体枠用摺動杆 1050 とを相互に反対方向に付勢し、さらに、バネ 1035 をバネ係止片 1021 とバネ係止穴 1036 とに掛け渡して第二不正防止部材 1032 が規制突片 1031 に当接した状態とする。その後、錠取付片 1008 の錠挿通穴 1009 に、シリンダ錠 1010 の円筒状本体部分を挿入してシリンダ錠 1010 をビス 1012 で取付穴 1014 に固定する。なお、この時、係合カム 1016 の第一係合突片 1017 の先端部が傾斜部 1024 の外側で且つ挿入縦開口 1020 に僅かに挿入されると共に、係合カム 1016 の第二係合突片 1018 の先端部が第一不正防止部材 1023 の突片挿入穴 1026 及び挿入縦開口 1020 に僅かに挿入された状態となるようにシリンダ錠 1010 を錠取付片 1008 に取付ける。

【0437】

このように、組立てた錠装置 1000 を本体枠ベース 600 の裏面に取付けるには、扉枠用摺動杆 1040 の扉枠用フック部 1041 を本体枠ベース 600 に形成された扉用フ

10

20

30

40

50

ック穴 6 2 0 に差し込みながら、鉤型に突出する係止突起 1 0 0 4 を本体枠ベース 6 0 0 の扉用フック穴 6 2 0 及び錠係止穴 6 2 1 に差し込んで上方に移動させ、その状態で水平方向に突出したビス止め部 1 0 0 3 を錠取付部 6 2 5 に一致させ、その一致した穴に図示しないビスを螺着することにより、錠装置 1 0 0 0 を本体枠ベース 6 0 0 の裏面に強固に固定することができる。特に、本実施形態の場合には、前方部の係止構造を構成する係止突起 1 0 0 4 がコ字状基体 1 0 0 1 の周壁部 6 0 5 と接しない側面 1 0 0 1 a に突設形成される一方、後方部の固定構造を構成するビス止め部 1 0 0 3 がコ字状基体 1 0 0 1 の周壁部 6 0 5 と接する側面 1 0 0 1 b から水平方向に突設形成される構造とされているので、前方部の係止構造が周壁部 6 0 5 と接する側面 1 0 0 1 b に形成された場合と比較して、ガタ付きが生じないように錠装置 1 0 0 0 を本体枠ベース 6 0 0 に固定することができるようにになっている。

10

【 0 4 3 8 】

次に、本実施形態の錠装置 1 0 0 0 の作用について、図 8 5 及び図 8 6 を参照して説明する。図 8 5 に示すように、本体枠ベース 6 0 0 (本体枠 3) が外枠 2 に対して閉じ且つ扉枠 5 が本体枠 3 に対して閉じている状態においては、図 8 5 (A) に示すように、外枠 2 の閉鎖板 2 4 , 2 5 と本体枠用摺動杆 1 0 5 0 のフック部 1 0 5 4 , 1 0 6 5 とが係止し且つ扉枠用摺動杆 1 0 4 0 の扉枠用フック部 1 0 4 1 と扉枠 5 のフックカバー 1 6 5 とが係止した状態となっている。その状態でシリンダ錠 1 0 1 0 に図示しない鍵を差し込んで係合カム 1 0 1 6 の第一係合突片 1 0 1 7 が挿入縦開口 1 0 2 0 内に侵入する方向に回転すると、図 8 5 (B) に示すように、第一係合突片 1 0 1 7 の先端が本体枠用摺動杆 1 0 5 0 の下降係合穴 1 0 6 2 に係合してスプリング 1 0 4 8 の付勢力に抗して下フック部材 1 0 5 2 を下方に押下げ、これと連結されている連結線杆 1 0 5 3 と上フック部材 1 0 5 1 も押下げられて下降する。これにより、外枠 2 の閉鎖板 2 4 , 2 5 と本体枠用摺動杆 1 0 5 0 のフック部 1 0 5 4 , 1 0 6 5 との係止状態が解除され、本体枠 3 を前面側に引くことにより本体枠 3 を外枠 2 に対して開放することができる。

20

【 0 4 3 9 】

なお、本体枠 3 を閉じる場合には、フック部 1 0 5 4 , 1 0 6 5 がスプリング 1 0 4 8 の付勢力により上昇した状態 (図 8 5 (A) に示す状態と同じ上昇した位置) となっているが、フック部 1 0 5 4 , 1 0 6 5 の上辺が外側に向かって下り傾斜しているため、強制的に本体枠 3 を外枠 2 に対して押圧することにより、フック部 1 0 5 4 , 1 0 6 5 の上辺傾斜部が閉鎖板 2 4 , 2 5 の下端部と当接するので、本体枠用摺動杆 1 0 5 0 が下方に下降し、フック部 1 0 5 4 , 1 0 6 5 の上向き爪部と閉鎖板 2 4 , 2 5 とが再度係止した状態となって本体枠用摺動杆 1 0 5 0 が上昇して係止状態に戻るようになっている。

30

【 0 4 4 0 】

一方、シリンダ錠 1 0 1 0 に図示しない鍵を差し込んで係合カム 1 0 1 6 の第二係合突片 1 0 1 8 が挿入縦開口 1 0 2 0 内に侵入する方向に回転すると、図 8 5 (C) に示すように、第二係合突片 1 0 1 8 の先端が扉枠用摺動杆 1 0 4 0 の上昇係合穴 1 0 4 5 に係合してスプリング 1 0 4 8 の付勢力に抗して扉枠用摺動杆 1 0 4 0 を上方に押し上げ上昇する。このため、扉枠 5 のフックカバー 1 6 5 と扉枠用摺動杆 1 0 4 0 の扉枠用フック部 1 0 4 1 とが係止状態が解除されるので、扉枠 5 を前面側に引くことにより扉枠 5 を本体枠 3 に対して開放することができる。

40

【 0 4 4 1 】

なお、扉枠 5 を閉じる場合には、扉枠用フック部 1 0 4 1 がスプリング 1 0 4 8 の付勢力により下降した状態 (図 8 5 (A) に示す状態と同じ下降した位置) となっているが、扉枠用フック部 1 0 4 1 の下辺が外側に向かって上り傾斜しているため、強制的に扉枠 5 を本体枠 3 に対して押圧することにより、扉枠用フック部 1 0 4 1 の下辺傾斜部がフックカバー 1 6 5 の上端部と当接して扉枠用摺動杆 1 0 4 0 が上方に上昇し、更に、扉枠用フック部 1 0 4 1 の下向き爪部とフックカバー 1 6 5 とが再度係止した状態となって扉枠用摺動杆 1 0 4 0 が下降して係止状態に戻る。なお、本実施形態における扉枠用摺動杆 1 0 4 0 は、コ字状基体 1 0 0 1 の全長と略同じ長さに形成されると共に、そのコ字状基体 1

50

001が本体枠3の縦方向の側面の略全長に亘って取付けられ、しかも、扉枠5との係止部である扉枠用フック部1041が扉枠用摺動杆1040の上端部、中央部、下端部の3箇所に形成されているので、扉枠5と本体枠3の縦方向の全長における施錠を確実に行うことができ、扉枠5と本体枠3との間を無理やりこじ開けてその間からピアノ線等の不正具を挿入する不正行為を行うことができないようになっている。

【0442】

このように、本実施形態の本体枠3の錠装置1000は、シリンダ錠1010に差し込んだ鍵を一方に回転することにより、外枠2に対する本体枠3の施錠を解除し、他方向に回転することにより、本体枠3に対する扉枠5の施錠を解除することができる。また、錠装置1000は、シリンダ錠1010に鍵を差し込むことなく本体枠用摺動杆1050のフック部1054、1065にピアノ線等を引っ掛けてこれを下降させるような不正行為を行うことができないようになっている。このような不正行為を防止する構造の第一番目が第一不正防止部材1023と第二不正防止部材1032とから構成されるロック機構であり、第二番目の不正防止構造がコ字状基体1001の閉鎖空間に扉枠用摺動杆1040及び本体枠用摺動杆1050が収納される構造である。

【0443】

まず、第一番目の不正防止構造であるロック機構の作用について図86を参照して説明する。まず、外枠2と本体枠3とが閉じている状態では、図86(A)に示すように、外枠2の閉鎖板25と第二不正防止部材1032の当接部1037とが当接した状態となっている。この状態においては、バネ1035の付勢力により第一不正防止部材1023が反時計方向に回転してストッパ片部1027が不正防止切欠部1007内に侵入し、ストッパ片部1027が不正防止切欠部1007に対応する位置にある本体枠用摺動杆1050の下フック部材1052に形成される係合切欠部1066と係合した状態となっている。これにより、本体枠用摺動杆1050にピアノ線等を引っ掛けて引き降ろそうとしても、ストッパ片部1027と係合切欠部1066とが係合しているので、本体枠用摺動杆1050を不正に下方に引き降ろすこと（解錠すること）が不能となり、本体枠3を開放するという不正行為を行うことができないようになっている。

【0444】

一方、シリンダ錠1010に鍵を差し込んで正規に本体枠3を開錠する場合には、図86(B)に示すように、鍵を回転させることにより係合カム1016の第一係合突片1017が挿入縦開口1020内に侵入するように回転される。この第一係合突片1017の回転時に、第一不正防止部材1023の傾斜部1024と第一係合突片1017の側面とが当接するため、第一不正防止部材1023が揺動軸穴1025を中心として図示の時計回転方向に回転を始め、ストッパ片部1027も不正防止切欠部1007から退避するように移動する。これにより、ストッパ片部1027と係合切欠部1066との係合が解除された状態となる。この時、第二不正防止部材1032は、バネ1035を伸ばして当接部1037が後退した位置となっている。この状態でさらに係合カム1016を回転させて第一係合突片1017も回転させると、第一係合突片1017の先端が下フック部材1052の下降係合穴1062に係合して本体枠用摺動杆1050の全体を下降させるので、フック部1054、1065と外枠2の閉鎖板24、25との係止状態が解除されて本体枠3を外枠2に対して開放することができるようになっている。

【0445】

なお、本体枠3を外枠2に対して閉じる時には、第二不正防止部材1032は、規制突片1031に当接した状態となっているので、第一不正防止部材1023と第二不正防止部材1032との位置関係は、図86(A)に示す状態と略同じ位置関係になっている。この状態で本体枠3を閉めると、外枠2の閉鎖板25と第二不正防止部材1032の当接部1037とが正面から当接し、最終的に図86(A)に示す状態となる。これにより、第一不正防止部材1023と第二不正防止部材1032とが、本体枠3を閉じる時に邪魔にならないようになっている。また、本実施形態においては、第一不正防止部材1023と第二不正防止部材1032とが本体枠用摺動杆1050の下降動作だけが不正に行われ

ないように防止しているのは、本体枠用摺動杆 1050 を不正に開放すれば、解放後に扉枠用摺動杆 1040 を手動で簡単に開けることができると、ピアノ線等で摺動杆を上昇させる不正行為は事実上行い難いという理由により、本体枠用摺動杆 1050 に対する不正操作ができないように工夫されている。

【0446】

また、上記した第一番目の不正防止構造であるロック機構であっても、第一不正防止部材 1023 をピアノ線等で揺動させることにより、ロック機構の機能を無力化することも不可能ではない。そこで、万一ロック機構のロック機能が不正な行為により無力化される場合を想定すると、本実施形態においては、錠装置 1000 が本体枠 3（本体枠ベース 600）に取付けられた状態では、内部に設けられる扉枠用摺動杆 1040 と本体枠用摺動杆 1050 とが、それぞれのフック部 1041、1054、1065 を除いてコ字状基体 1001 の閉鎖空間に収納されて完全に被覆された状態となっているので、ピアノ線等を差し込んでコ字状基体 1001 の閉鎖空間の内部に設けられる本体枠用摺動杆 1050 を引き下げようとしても、コ字状基体 1001 の両側面 1001a、1001b によって不正具の閉鎖空間への侵入が阻止されるため、不正行為を簡単に行うことができない構造となっている。

10

【0447】

このように、本実施形態の錠装置 1000 は、その横幅寸法が従来の L 字状基体に集約される錠装置に比べて極めて薄いコ字状基体 1001 の内部に扉枠用摺動杆 1040 と本体枠用摺動杆 1050 とを摺動可能に設け且つ錠装置 1000 を操作するためのシリンダ錠 1010 のコ字状基体 1001 への取付位置を遊技盤 4 の下端辺よりも下方となる位置としているので、遊技盤 4 の左右方向及び上下方向の大きさを極めて大きくすると共に、本体枠 3 の側面壁 540～543 で囲まれる空間を大きくしても、錠装置 1000 を本体枠 3 の裏側に強固に取付けることができる。

20

【0448】

また、コ字状基体 1001 の断面コ字状の開放側が本体枠 3 の裏面に対面するように取付けられるので、錠装置 1000 が本体枠 3（本体枠ベース 600）に取付けられた状態では、内部に配置された扉枠用摺動杆 1040 と本体枠用摺動杆 1050 とが、それぞれのフック部 1041、1054、1065 を除いてコ字状基体 1001 に完全に被覆された状態となっており、ピアノ線等を差し込んで内部に設けられる本体枠用摺動杆 1050 を引き下げる等の不正行為を簡単に行うことができないようになっている。

30

【0449】

また、錠装置 1000 の取付けに際し、コ字状基体 1001 の開放側（前方部）の上中下の 3 箇所に形成される係止突起 1004 を扉用フック穴 620 や錠係止穴 621 に差し込んで位置決め係止し、コ字状基体 1001 の閉塞側（後方部）の上中下の 3 箇所に形成されたビス止め部 1003 を錠取付部 625 にビスで固定する構造としているので、極めて簡単な構造で錠装置 1000 を本体枠 3（本体枠ベース 600）に強固に固定することができるようになっている。

【0450】

なお、錠装置 1000 では、コ字状基体 1001 の下方部をビス止めする構造として錠取付片 1008 に形成されたビス止め部 1003 と本体枠 3 のシリンダ錠貫通穴 611 の上部近傍に形成した錠取付部 625 とを螺着する構造としたものを示しているが、これに代えて、シリンダ錠 1010 を錠取付片 1008 に取付けるビス 1012 を利用して、ビス 1012 の先端が錠取付片 1008 を貫通して螺着される錠取付穴をシリンダ錠貫通穴 611 の上下に形成する構造としても良い。また、コ字状基体 1001 の下方部をビス止めしなくても、錠装置 1000 の後方部のビス止め部 1003 と錠取付部 625 との固定だけでも、錠装置 1000 を本体枠 3（本体枠ベース 600）の裏面に、十分に強固に固定することができる。

40

【0451】

また、錠装置 1000 では、扉枠用摺動杆 1040 及び本体枠用摺動杆 1050 を左右

50

の側面 1 0 0 1 a , 1 0 0 1 b を有するコ字状基体 1 0 0 1 で完全に被覆するものを示したが、例えば、扉枠用摺動杆 1 0 4 0 及び本体枠用摺動杆 1 0 5 0 を周壁部 6 0 5 に接しない反対側の側面 1 0 0 1 a に摺動自在にリベット等で装着し、周壁部 6 0 5 に接する側面 1 0 0 1 b を省略した L 字状基体（錠基体）とし、その L 字状基体（錠基体）の側面 1 0 0 1 a と第一側面壁とによって形成される閉鎖空間に扉枠用摺動杆 1 0 4 0 及び本体枠用摺動杆 1 0 5 0 を収納する構造としても良く、上述した錠装置 1 0 0 0 と同様の作用効果を奏することができる。

【 0 4 5 2 】

[5 . 遊技盤の基本構成]

次に、パチンコ遊技機 1 における遊技盤 4 の基本構成について、図 8 7 乃至図 9 4 を参照して説明する。図 8 7 は、パチンコ遊技機の扉枠を外した状態で本体枠に取付けられた遊技盤を示す正面図である。また、図 8 8 は、遊技盤の正面図であり、図 8 9 は、遊技盤を分解して前から見た分解斜視図であり、図 9 0 は、遊技盤を分解して後から見た分解斜視図である。更に、図 9 1 は、パチンコ遊技機に取付けた状態で遊技盤における機能表示ユニットを拡大して示す正面図である。また、図 9 2 は、図 8 9 等の例とは異なる実施形態の遊技パネルを用いた遊技盤を分解して前から見た分解斜視図であり、図 9 3 は、図 9 2 を後から見た遊技盤の分解斜視図である。また、図 9 4 は、図 9 2 の遊技盤における遊技パネルを縦方向に切断した断面図である。

【 0 4 5 3 】

本実施形態の遊技盤 4 は、図示するように、遊技者がハンドル装置 5 0 0 を操作することで遊技球が打ち込まれる遊技領域 1 1 0 0 の外周を区画し外形が正面で略矩形状とされた前構成部材 1 1 1 0 と、前構成部材 1 1 1 0 の後側に配置され遊技領域 1 1 0 0 の後端を区画する板状の遊技パネル 1 1 5 0 と、遊技パネル 1 1 5 0 の後側下部に配置される基板ホルダ 1 1 6 0 と、基板ホルダ 1 1 6 0 の後面に取付けられ遊技球を遊技領域 1 1 0 0 内へ打ち込むことで行われる遊技内容を制御する主制御基板 4 1 0 0 を収容する主制御基板ボックス 1 1 7 0 と、主制御基板 4 1 0 0 からの制御信号に基づいて所定の遊技状況を表示可能とされ前構成部材 1 1 1 0 の所定位置に遊技者側へ視認可能に取付けられる機能表示ユニット 1 1 8 0 と、を備えている。この遊技盤 4 は、図 8 7 乃至図 9 4 での図示は省略し詳細は後述するが、遊技パネル 1 1 5 0 の前面に取付けられる表ユニット 2 0 0 0 と、遊技パネル 1 1 5 0 の後面に取付けられる裏ユニット 3 0 0 0 と、を更に備えている（図 9 5 及び図 9 6 を参照）。

【 0 4 5 4 】

本実施形態の遊技盤 4 は、前構成部材 1 1 1 0 、遊技パネル 1 1 5 0 、基板ホルダ 1 1 6 0 、主制御基板ボックス 1 1 7 0 、及び機能表示ユニット 1 1 8 0 によって、基本的な構成が形成されており、遊技パネル 1 1 5 0 に取付けられる表ユニット 2 0 0 0 と裏ユニット 3 0 0 0 、及び主制御基板ボックス 1 1 7 0 内に収容される主制御基板 4 1 0 0 によってパチンコ遊技機 1 （遊技盤 4 ）を特徴付ける詳細な構成が形成されている。ここでは、遊技盤 4 の基本構成を説明し、詳細構成については後述する。

【 0 4 5 5 】

[5 - 1 . 前構成部材]

続いて、遊技盤 4 における前構成部材 1 1 1 0 について説明する。遊技盤 4 における前構成部材 1 1 1 0 は、外形が本体枠 3 の遊技盤保持口 6 0 1 内へ挿入可能な略矩形状とされ、内形が略円形状に前後方向へ貫通しており、内形の内周によって遊技領域 1 1 0 0 の外周が区画されるようになっている。この前構成部材 1 1 1 0 は、正面視で左右方向中央から左寄りの下端から時計回りの周方向へ沿って円弧状に延び正面視左右方向中央上端を通り過ぎて右斜め上部まで延びた外レール 1 1 1 1 と、外レール 1 1 1 1 に略沿って外レール 1 1 1 1 の内側に配置され正面視左右方向中央下部から正面視左斜め上部まで円弧状に延びた内レール 1 1 1 2 と、内レール 1 1 1 2 の下端から滑らかに連続するように正面視反時計回りの周方向へ沿って外レール 1 1 1 1 の終端（上端）よりも下側の位置まで円弧状に延びた内周レール 1 1 1 3 と、内周レール 1 1 1 3 の終端（上端）と外レール 1 1

10

20

30

40

50

1 1 の終端（上端）とを結び外レール 1 1 1 1 に沿って転動してきた遊技球が当接可能とされた衝止部 1 1 1 4 と、内レール 1 1 1 2 と内周レール 1 1 1 3 との境界部で遊技領域 1 1 0 0 の最下端に配置され後方へ向かって低くなったアウト口誘導面 1 1 1 5 と、内レール 1 1 1 2 の上端に回動可能に軸支され、外レール 1 1 1 1 との間を閉鎖するように内レール 1 1 1 2 の上端から上方へ延出した閉鎖位置と正面視時計回りの方向へ回動して外レール 1 1 1 1 との間を開放した開放位置との間でのみ回動可能とされると共に閉鎖位置側へ復帰するように図示しないバネによって付勢された逆流防止部材 1 1 1 6 と、を備えている。

【0456】

この前構成部材 1 1 1 0 は、遊技盤 4 を本体枠 3 に取付けた状態とすると、図 8 7 等
示すように、外レール 1 1 1 1 と内レール 1 1 1 2 との間の下端開口が、本体枠 3 の打球
発射装置 6 5 0 における発射レール 6 6 0 の延長線上に位置するようになっている。この
外レール 1 1 1 1 の下端と、発射レール 6 6 0 の上端との間には、左右方向及び下方へ広
がった空間が形成されており、打球発射装置 6 5 0 の発射レール 6 6 0 に沿って打ち出さ
れた遊技球が、その空間を飛び越えて、外レール 1 1 1 1 と内レール 1 1 1 2 との間の下
端開口から外レール 1 1 1 1 と内レール 1 1 1 2 との間へ打ち込まれるようになっている。
外レール 1 1 1 1 と内レール 1 1 1 2 との間に打ち込まれた遊技球は、その勢いに応じ
て外レール 1 1 1 1 に沿って上方へ転動し、内レール 1 1 1 2 の上端に軸支された逆流防
止部材 1 1 1 6 を、その付勢力に抗して開放位置側へ回動させることにより、遊技領域 1
1 0 0 内へ進入することができるようになっている。

【0457】

また、打球発射装置 6 5 0 において遊技球を強く打球した場合、遊技領域 1 1 0 0 内で
外レール 1 1 1 1 に沿って転動した遊技球が、外レール 1 1 1 1 の終端に備えられた衝止
部 1 1 1 4 に当接するようになっており、この衝止部 1 1 1 4 に遊技球が当接することで
遊技球の転動方向を強制的に変化させることができ、外レール 1 1 1 1 から内周レール 1
1 1 3 へ連続して遊技球が転動するのを防止することができるようになっている。なお、
遊技領域 1 1 0 0 内へ進入した（打ち込まれた）遊技球が、外レール 1 1 1 1 と内レール
1 1 1 2 との間へ戻ろうとしても、その前に逆流防止部材 1 1 1 6 が付勢力によって閉鎖
位置へ復帰することで、逆流防止部材 1 1 1 6 によって遊技球の逆流が阻止されるよう
になっている。

【0458】

また、遊技領域 1 1 0 0 内へ打ち込まれた遊技球は、後述する表ユニット 2 0 0 0 の始
動口 2 1 0 1 , 2 1 0 2 や入賞口 2 1 0 3 , 2 1 0 4 , 2 2 0 1 等に受入れられなかった
場合は、遊技領域 1 1 0 0 の下端へと流下し、内レール 1 1 1 2 と内周レール 1 1 1 3 と
の境界のアウト口誘導面 1 1 1 5 によって、遊技パネル 1 1 5 0 のアウト口 1 1 5 1 へ誘
導され、アウト口 1 1 5 1 から遊技盤 4 の後側下方へ排出されるようになっている。

【0459】

一方、打球発射装置 6 5 0 から発射された遊技球が、内レール 1 1 1 2 先端の逆流防止
部材 1 1 1 6 を越えて遊技領域 1 1 0 0 内へ進入することができなかった場合は、外レー
ル 1 1 1 1 と内レール 1 1 1 2 との間を逆方向の下方へ向かって転動し、外レール 1 1 1
1 と内レール 1 1 1 2 との間の下端開口から、発射レール 6 6 0 の上端と外レール 1 1 1
1 の下端との間に形成されたファール空間 6 2 6 を落下することとなり、ファール空間 6
2 6 の下部に位置する扉枠 5 におけるファールカバーユニット 5 4 0 のファール球入口 5
4 2 e に受入れられて、皿ユニット 3 0 0 における下皿 3 0 2 へ排出されるようになって
いる。

【0460】

なお、前構成部材 1 1 1 0 における外レール 1 1 1 1 は、その表面に金属板が取付けら
れており、遊技球の転動による耐摩耗性が高められていると共に、遊技球が滑らかに転動
するようになっている。また、衝止部 1 1 1 4 は、表面にゴムや合成樹脂等の弾性体が配
置されており、遊技球が外レール 1 1 1 1 に沿って勢い良く転動してきて衝突しても、そ

の衝撃を緩和させることができるようになっており、遊技球を内側へ反発させることができるようになっている。

【0461】

また、前構成部材1110は、外レール1111の下部外側から前方へ向かって突出した壁状の防犯突起1117と、アウト口誘導面1115の下側から内周レール1113に沿って上下方向の略中央まで延出し前端から所定量窪んだ溝状のレール防犯溝1118と、を備えている。前構成部材1110における防犯突起1117は、本体枠3に対して扉枠5を閉じた状態とした時に、扉枠5における防犯カバー180の防犯後端部突片183と上下方向に重複するようになっており、これにより、軸支側（正面視左側）における本体枠3と扉枠5との間からピアノ線等の不正具を侵入させても、不正具を遊技領域1100内まで到達させることができないようになっている。

10

【0462】

また、前構成部材1110は、本体枠3に対して扉枠5を閉じた状態とすると、レール防犯溝1118内に、扉枠5における防犯カバー180の防犯後突片182が挿入されるようになっており、防犯後突片182が内レール1112の外側（遊技領域1100とは反対側）面に略接するように内レール1112と外レール1111との間に挿入されるようになっており、内レール1112及びレール防犯溝1118と防犯後突片182とでも、本体枠3と扉枠5との間から侵入させたピアノ線等の不正具が遊技領域1100内へ到達するのを防止することができるようになっている。

【0463】

20

また、前構成部材1110は、正面視左端に上下方向へ離間して配置され前方から後方へ向かって窪むと共に左端に開放された一对の位置決め凹部1119と、正面視右端に上下方向へ離間して配置された一对の遊技盤止め具1120と、外レール1111の下端よりも正面視左側に配置され下方へ開放されると共に上側が円弧状に形成され前側から窪んだ固定凹部1121と、正面視下端の左側端部付近に下端から上方へ左右方向へ長く延びた矩形状に切欠かれた球通路用切欠部1122と、を備えている。前構成部材1110の位置決め凹部1119は、本体枠3における側面防犯版950の内側に取付けられた位置決め部材956と嵌合させることで、遊技盤保持口601に挿入された遊技盤4の正面視左端が、前後方向へ移動するのを規制することができるようになっている。また、遊技盤止め具1120は、本体枠3における本体枠ベース600の遊技盤係止部608に対して着脱可能に係止することができるようになっており、遊技盤止め具1120を遊技盤係止部608に係止させることで、本体枠3の遊技盤保持口601に挿入された遊技盤4の正面視右端が、前後方向へ移動するのを規制することができるようになっている。

30

【0464】

また、前構成部材1110の固定凹部1121は、遊技盤4を本体枠3の遊技盤保持口601へ挿入した状態で、本体枠3の前面に軸支された遊技盤固定具690を正面視で時計回りの方向へ回動させると、遊技盤固定具690の固定片690aが挿入されるようになっており、遊技盤固定具690によって遊技盤4の下端が前方へ移動するのが規制されるようになっている。また、前構成部材1110の球通路用切欠部1122は、遊技パネル1150の同位置にも同様の球通路用切欠部1152が形成されており、遊技盤4を本体枠3の遊技盤保持口601へ挿入した状態では、球通路用切欠部1122、1152内に満タン分岐ユニット770の前端が挿通されるようになっている。

40

【0465】

更に、前構成部材1110は、下端部における正面視右端近傍に、前後方向へ貫通した横長の貫通穴1123と、貫通穴1123の下辺における左右方向の中央から正面視左寄りの位置に前後方向の厚さを薄く形成した締結部1124と、貫通穴1123の正面視左側に配置され証明確認用の証紙を貼付するための証紙貼付部1125と、を備えている。この前構成部材1110における締結部1124は、詳細な図示は省略するが、本遊技盤を従前の本体枠に取付ける場合に、従前の本体枠に形成された締結穴に対して所定の締結バンドを互いに巻き掛けて締結することで、遊技盤4を取外し難くすることができ、遊技盤

50

4の不正な取外しを防止することができるものである。

【0466】

また、前構成部材1110は、内周レール1113に沿ったレール防犯溝1118の外側で正面視右下に、後述する機能表示ユニット1180の表示部1181が配置されている。また、前構成部材1110は、後面の下部の左右両端から後方へ突出した複数の取付ボス1126と、内レール1112の後面から後方へ突出した複数の位置決め突起1127と、を備えている。この取付ボス1126は、遊技パネル1150を貫通して基板ホルダ1160の固定ボス1162と係合するようになっており、基板ホルダ1160の後側から固定ボス1162を通して取付ボス1126へ所定のビスを螺着することで、前構成部材1110と基板ホルダ1160とで遊技パネル1150を挟持することができるように
10

【0467】

[5-2. 遊技パネル]

続いて、遊技盤4における遊技パネル1150について説明する。遊技パネル1150は、所定厚さ(例えば、18mm~21mm)のベニア合板等の木質板材によって形成されており、外形が前構成部材1110の外形と略同形状とされている。この遊技パネル1150は、正面視左右方向略中央の下部で前構成部材1110におけるアウト口誘導面1115と対応した位置に前後方向へ貫通するアウト口1151と、下端の正面視左側に前後方向へ横長に貫通すると共に下方へ開放され前構成部材1110の球通路用切欠部1122と同形状の球通路用切欠部1152と、正面視右下隅部に前後方向へ貫通し機能表示ユニット1180の後方突出部1182が挿入される挿入穴1153と、を備えている。
20

【0468】

また、遊技パネル1150は、下部の左右両端付近で前構成部材1110の取付ボス1126と対応した位置に前後方向へ貫通した複数のボス挿通孔1154と、前構成部材1110の位置決め突起1127が挿入固定される複数の内レール固定孔1155と、アウト口1151の後面側で後面から前方へ向かって所定量窪むと共に下端側が下方へ開放された溝状のアウト球排出溝1156(図90を参照)と、前構成部材1110の遊技盤止め具1120と対応した位置に形成され正面視右端から前後方向へ貫通するように切欠かれた切欠部1157と、を備えている。また、遊技パネル1150は、適宜位置に前構成部材1110の後面に対して取付固定するための複数の取付孔を備えている。
30

【0469】

遊技盤4における遊技パネル1150は、前構成部材1110によって外周が区画される遊技領域1100の後端を区画することができるものであり、図示は省略するが、前面における遊技領域1100と対応した範囲内に、複数の障害釘が所定のゲージ配列で植設されるようになっており、表ユニット2000が取付けられるようになっている。また、遊技パネル1150の後面には、裏ユニット3000が取付けられるようになっている。また、遊技パネル1150は、アウト口1151が、遊技領域1100の最下端に位置するように形成されており、遊技盤4に組立てた状態では、前構成部材1110における遊技領域1100の最下端に形成されたアウト口誘導面1115によって後方へ誘導された遊技球がアウト口1151へ進入して遊技盤4の後側へ排出されるようになっている。
40

【0470】

[5-3. 基板ホルダ]

次に、遊技盤4における基板ホルダ1160について説明する。基板ホルダ1160は、上方及び前方が開放された横長の箱状に形成されている。この基板ホルダ1160は、正面視左右方向の略中央における底壁部の前端に上下方向へ貫通するように形成されたアウト球排出部1161が形成されていると共に、底壁部の上面がアウト球排出部1161へ向かって低くなるように形成されており、遊技パネル1150のアウト口1151、表
50

ユニット 2 0 0 0 や裏ユニット 3 0 0 0 から排出されて、基板ホルダ 1 1 6 0 の底部上面に供給（排出）された遊技球が、アウト球排出部 1 1 6 1 から下方へ排出されるようになっている。なお、アウト球排出部 1 1 6 1 は、遊技盤 4 を本体枠 3 に取付けた状態とすると、本体枠 3 における基板ユニット 8 0 0 の排出球受部 8 4 1 の直上に位置するようになり、遊技盤 4 から排出された遊技球は、すべて基板ユニット 8 0 0 の排出通路 8 4 2 を通ってパチンコ遊技機 1 の後側下方へ排出されるようになっている。

【 0 4 7 1 】

また、基板ホルダ 1 1 6 0 は、側壁部における上下両端の前端から前方へ突出した複数の固定ボス 1 1 6 2 を備えている。複数の固定ボス 1 1 6 2 は、先端が遊技パネル 1 1 5 0 の後側からボス挿通孔 1 1 5 4 内へ挿入された上で、前構成部材 1 1 1 0 の取付ボス 1 1 2 6 の後端と嵌合するようになり、取付ボス 1 1 2 6 と嵌合させた状態で、基板ホルダ 1 1 6 0 の後側から固定ボス 1 1 6 2 内を貫通して取付ボス 1 1 2 6 へ所定のビスを螺着することで、前構成部材 1 1 1 0 に対して基板ホルダ 1 1 6 0 を組付けることができるようになっていると共に、前構成部材 1 1 1 0 と基板ホルダ 1 1 6 0 とで遊技パネル 1 1 5 0 を挟持することができるようになっている。

10

【 0 4 7 2 】

また、基板ホルダ 1 1 6 0 は、図 9 0 に示すように、後壁部における後面の背面視左側端部に主制御基板ボックス 1 1 7 0 の固定片 1 1 7 4 が横側から嵌合可能な固定部 1 1 6 3 と、固定部 1 1 6 3 と対向するように配置され主制御基板ボックス 1 1 7 0 の弾性固定片 1 1 7 5 が後方から係止可能な係止部 1 1 6 4 と、を備えている。この基板ホルダ 1 1 6 0 の固定部 1 1 6 3 及び係止部 1 1 6 4 によって、基板ホルダ 1 1 6 0 の後面に主制御基板ボックス 1 1 7 0 を着脱可能に支持することができるようになっている。

20

【 0 4 7 3 】

[5 - 4 . 主制御基板ボックス]

続いて、遊技盤 4 における主制御基板ボックス 1 1 7 0 について説明する。この主制御基板ボックス 1 1 7 0 は、後側が開放された薄い横長箱状の基板ベース 1 1 7 1 と、基板ベース 1 1 7 1 の後面を覆い前側が開放された薄い横長箱状で基板ベース 1 1 7 1 の内部へ後側から嵌合する基板カバー 1 1 7 2 と、基板カバー 1 1 7 2 の前端に電子部品や端子等が後面側に実装された主制御基板 4 1 0 0 と、を備えている。また、主制御基板ボックス 1 1 7 0 は、基板ベース 1 1 7 1 における背面視左側端部から外方へ延出し基板ホルダ 1 1 6 0 の固定部 1 1 6 3 と嵌合する固定片 1 1 7 4 と、基板カバー 1 1 7 2 における背面視右側端部から後方へ突出し基板ホルダ 1 1 6 0 の係止部 1 1 6 4 に弾性係止される弾性固定片と、を備えている。

30

【 0 4 7 4 】

また、主制御基板ボックス 1 1 7 0 は、図 9 0 等 に示すように、弾性固定片 1 1 7 5 を挟んで上下に 2 つずつ背面視右側端部に配置され基板ベース 1 1 7 1 と基板カバー 1 1 7 2 との開閉を封止可能な封止部 1 1 7 6 と、基板ベース 1 1 7 1 と基板カバー 1 1 7 2 の下端で基板ベース 1 1 7 1 と基板カバー 1 1 7 2 とに跨って貼付けられる密封シール（図示は省略）と、密封シールの表面を被覆する透明なシール保護カバー 1 1 7 7 と、を備えている。この主制御基板ボックス 1 1 7 0 の封止部 1 1 7 6 は、基板ユニット 8 0 0 における払出制御基板ボックス 8 6 0 の分離切断部 8 6 3 と同様の構成とされており、4 つの封止部 1 1 7 6 の何れか 1 つにおいてカシメ固定されている。この主制御基板ボックス 1 1 7 0 は、基板ベース 1 1 7 1 と基板カバー 1 1 7 2 とを分離するには、カシメ固定された封止部 1 1 7 6 を切断する必要がある、主制御基板ボックス 1 1 7 0 の開閉の痕跡が残るようになっている。これにより、主制御基板ボックス 1 1 7 0 が不正に開かれたか否かが外部から目視で明瞭に判別することができるようになっている。

40

【 0 4 7 5 】

なお、主制御基板ボックス 1 1 7 0 の封止部 1 1 7 6 は、本実施形態では 4 つ備えられているので、主制御基板ボックス 1 1 7 0 を三回まで開閉することができるようになっている。また、主制御基板ボックス 1 1 7 0 は、基板ベース 1 1 7 1 と基板カバー 1 1 7 2

50

とに跨って密封シールが貼付られており、基板ベース 1 1 7 1 と基板カバー 1 1 7 2 とを分離させる際に、密封シールを切断したり剥したりする必要があり、この密封シールにおいても開閉の痕跡が残るようになっている。したがって、主制御基板ボックス 1 1 7 0 が不正に開閉されて、内部の主制御基板 4 1 0 0 が不正に改造されたり、不正な主制御基板（或いは、遊技内容のプログラム等を記憶した R O M ）と交換されたりしても、外部から目視で確認することができ、それらの不正行為が行われるのを防止することができるようになっている。

【 0 4 7 6 】

また、主制御基板ボックス 1 1 7 0 は、基板カバー 1 1 7 2 の前後方向へ貫通した開口が適宜位置に形成されており、その開口を通して主制御基板 4 1 0 0 に取付けられた、R A M クリアスイッチ 4 1 0 0 e や試験用端子 4 1 0 0 f、周辺制御基板 4 1 4 0 や払出制御基板 4 1 1 0 等と接続するための各種接続端子等が後側へ臨むようになっている。なお、主制御基板ボックス 1 1 7 0 の後面から臨む試験用端子 4 1 0 0 f に、所定の計測機器を接続することで、主制御基板ボックス 1 1 7 0 を開けることなく主制御基板 4 1 0 0 を外部からチェックすることができると共に、上述の封止部 1 1 7 6 や密封シールに対して巧みな細工がなされていても、主制御基板 4 1 0 0 に対する不正な改造の有無を目視以外に確認することができ、防犯性能の高いパチンコ遊技機 1 とすることができるようになっている。

【 0 4 7 7 】

[5 - 5 . 機能表示ユニット]

次に、遊技盤 4 における機能表示ユニット 1 1 8 0 について説明する。この機能表示ユニット 1 1 8 0 は、前構成部材 1 1 1 0 の所定位置に取付配置されるものであり、前構成部材 1 1 1 0 の前面で遊技者側から視認可能に配置される表示部 1 1 8 1 と、前構成部材 1 1 1 0 の後面よりも後方へ突出した後方突出部 1 1 8 2 と、を備えている。

【 0 4 7 8 】

機能表示ユニット 1 1 8 0 の表示部 1 1 8 1 には、図 9 1 に拡大して示すように、正面視左側端部に遊技領域 1 1 0 0 内へ打ち込まれた遊技球によって変化する遊技状態を表示するための 1 つの L E D からなる遊技状態表示器 1 1 8 3 と、遊技状態表示器 1 1 8 3 の右側で上下方向へ並んだ 2 つの L E D からなり上始動口 2 1 0 1 への遊技球の受入れに関する保留数を表示するための上特別図柄記憶表示器 1 1 8 4 と、上特別図柄記憶表示器 1 1 8 4 の右側に配置され上始動口 2 1 0 1 への遊技球の受入れにより抽選された第一特別抽選結果を第一特別図柄として表示するための 1 つの 7 セグメント L E D からなる上特別図柄表示器 1 1 8 5 と、上特別図柄表示器 1 1 8 5 の右斜め上に配置され下始動口 2 1 0 2 への遊技球の受入れにより抽選された第二特別抽選結果を第二特別図柄として表示するための 1 つの 7 セグメント L E D からなる下特別図柄表示器 1 1 8 6 と、下特別図柄表示器 1 1 8 6 の右側で上下方向へ並んだ 2 つの L E D からなり下始動口 2 1 0 2 への遊技球の受入れに関する保留数を表示するための下特別図柄記憶表示器 1 1 8 7 と、を備えている。

【 0 4 7 9 】

また、機能表示ユニット 1 1 8 0 の表示部 1 1 8 1 には、下特別図柄表示器 1 1 8 6 の直上から内周レール 1 1 1 3 に略沿った円弧状に並んで配置され遊技球によるゲート部 2 3 5 0 の通過に関する保留数を表示するための 4 つの L E D からなる普通図柄記憶表示器 1 1 8 8 と、普通図柄記憶表示器の下側に配置され遊技球がゲート部 2 3 5 0 を通過することで抽選された普通抽選結果を普通図柄として表示するための 1 つの L E D からなる普通図柄表示器 1 1 8 9 と、普通図柄記憶表示器 1 1 8 8 の斜め右上側へ並んで配置され第一特別抽選結果又は第二特別抽選結果が「大当り」の時に大入賞口 2 1 0 3 の開閉動作の繰返し回数（ラウンド数）を表示するための 2 つの L E D からなるラウンド表示器 1 1 9 0 と、を備えている。

【 0 4 8 0 】

機能表示ユニット 1 1 8 0 における遊技状態表示器 1 1 8 3 は、赤色・緑色・橙色と、

10

20

30

40

50

その発光色を変化させることが可能なフルカラーLEDとされており、発光する発光色と、点灯・点滅との組合せにより、様々な遊技状態（例えば、確率変動状態、時間短縮状態、確変時短状態、大当り遊技状態、小当り遊技状態、等）を表示することができるようになってい

【0481】

また、機能表示ユニット1180における上特別図柄記憶表示器1184は、上特別図柄表示器1185において第一特別図柄を変動表示させることができない時に、上始動口2101へ遊技球が受入れられた場合に、変動表示の開始が保留（記憶）された第一特別図柄の保留数（記憶数）を表示するものである。この上特別図柄記憶表示器1184は、所定のLEDからなる第一特別図柄記憶ランプ1184aと、第一特別図柄記憶ランプ1184bとを有しており、第一特別図柄記憶ランプ1184a、1184bの点灯・点滅パターンによって、保留数を表示することができるようになっている。具体的には、例えば、保留数が1つの時には第一特別図柄記憶ランプ1184aが点灯して第一特別図柄記憶ランプ1184bが消灯し、保留数が2つの時には第一特別図柄記憶ランプ1184a、1184bが共に点灯し、保留数が3つの時には第一特別図柄記憶ランプ1184aが点滅して第一特別図柄記憶ランプ1184bが点灯し、保留数が4つの時には第一特別図柄記憶ランプ1184a、1184bが共に点滅するようになっている。なお、本実施形態では、4つまで保留されるようになっている。

10

【0482】

また、機能表示ユニット1180における下特別図柄記憶表示器1187は、下特別図柄表示器1186において第二特別図柄を変動表示させることができない時に、下始動口2102へ遊技球が受入れられた場合に、変動表示の開始が保留（記憶）された第二特別図柄の保留数（記憶数）を表示するものである。この下特別図柄記憶表示器1187は、所定のLEDからなる第二特別図柄記憶ランプ1187aと、第二特別図柄記憶ランプ1187bとを有しており、第二特別図柄記憶ランプ1187a、1187bの点灯・点滅パターンによって、保留数を表示することができるようになっている。具体的には、例えば、保留数が1つの時には第二特別図柄記憶ランプ1187aが点灯して第二特別図柄記憶ランプ1187bが消灯し、保留数が2つの時には第二特別図柄記憶表示ランプ1187a、1187bが共に点灯し、保留数が3つの時には第二特別図柄記憶ランプ1187aが点滅して第二特別図柄記憶ランプ1187bが点灯し、保留数が4つの時には第二特別図柄記憶ランプ1187a、1187bが共に点滅するようになっている。なお、本実施形態では、4つまで保留されるようになっている。

20

30

【0483】

更に、機能表示ユニット1180における上特別図柄表示器1185及び下特別図柄表示器1186は、上始動口2101や下始動口2102への遊技球の受入れにより、抽選された第一特別抽選結果や第二特別抽選結果を表示するものであり、7セグメントLEDが特別抽選結果に応じた所定の時間、変動した後に停止し、停止した7セグメントLEDの発光パターン（特別図柄）によって、第一特別抽選結果や第二特別抽選結果を遊技者側に認識させることができるようになっている。

【0484】

また、機能表示ユニット1180における普通図柄表示器1189は、赤色・緑色・橙色と、その発光色を変化させることが可能なフルカラーLEDとされており、発光する発光色と、点灯・点滅との組合せにより、ゲート部2350を遊技球が通過することで抽選される普通抽選結果を表示することができるようになっている。なお、普通図柄表示器1189による普通図柄の表示も、特別図柄と同様に、所定時間変動表示した後に、普通抽選結果に対応した発光パターンで停止表示するようになっている。

40

【0485】

また、機能表示ユニット1180における普通図柄記憶表示器1188は、普通図柄表示器1189において普通図柄を変動表示させることができない時に、ゲート部2350を遊技球が通過した場合に、変動表示の開始が保留（記憶）された普通図柄の保留数（記

50

憶数)を表示するものである。この普通図柄記憶表示器 1188 は、下から並んで配置された 4 つの普通図柄記憶ランプ 1188a ~ 1188d を備え、それぞれが所定の LED とされており、保留数に応じて下から普通図柄記憶ランプ 1188a ~ 1188d を順次点灯させることで普通図柄の保留数を表示させることができるようになっている。なお、本実施形態では、普通図柄の変動表示が 4 つまで保留(記憶)されるようになっている。

【0486】

更に、機能表示ユニット 1180 におけるラウンド表示器 1190 は、所定の LED からなる 2 ラウンド表示ランプ 1190a と、15 ラウンド表示ランプ 1190b とを備えており、それぞれのランプが点灯することで「大当り」遊技におけるラウンド数を表示することができるようになっている。

10

【0487】

機能表示ユニット 1180 は、図 91 に示すように、遊技盤 4 をパチンコ遊技機 1 に取付けた状態で、扉枠 5 の遊技窓 101 を通して遊技者側から視認することができるようになっている。また、機能表示ユニット 1180 の遊技状態表示器 1183、上特別図柄記憶表示器 1184、上特別図柄表示器 1185、下特別図柄表示器 1186、下特別図柄記憶表示器 1187、普通図柄記憶表示器 1188、普通図柄表示器 1189、及びラウンド表示器 1190 は、機能表示基板 1191 (図 97 を参照) の前面に取付けられている。また、機能表示ユニット 1180 の後方突出部 1182 の後端には、機能表示基板 1191 と、主制御基板 4100 とを接続するための接続端子が取付けられている。

【0488】

20

本実施形態では、機能表示ユニット 1180 を遊技盤 4 の前構成部材 1110 に備えるようにしているので、遊技パネル 1150 に取付けられる表ユニット 2000 や裏ユニット 3000 に備えるようにした場合と比較して、機能表示ユニット 1180 を遊技盤 4 の基本構成として流用することができ、パチンコ遊技機 1 に係る構成を簡略化してコストが増加するのを防止することができると共に、パチンコ遊技機 1 の機種(表ユニット 2000 や裏ユニット 3000 により具現化されパチンコ遊技機 1 の機種を特徴付けることが可能な遊技盤 4 の詳細構成)が異なっても、機能表示ユニット 1180 の表示部 1181 の位置が変化しないので、遊技者や遊技ホールの店員等に対して、戸惑うことなく表示部 1181 の位置を認識させることができるようになっている。

【0489】

30

[5-6. 遊技パネルの第二実施形態]

続いて、上記した遊技盤 4 における遊技パネル 1150 とは異なる形態の遊技パネル 1200 について、図 92 乃至図 94 を参照して説明する。なお、図 92 乃至図 94 における前構成部材 1110、基板ホルダ 1160、及び主制御基板ボックス 1170 は、上述したもの同一の構成とされており、ここでの詳細な説明は省略する。本実施形態の遊技パネル 1200 は、上述した遊技パネル 1150 よりも厚さが薄く前構成部材 1110 によって外周が区画された遊技領域 1100 の後端を区画可能な板状で前構成部材 1110 の外形よりも外形が小さく形成されたパネル板 1210 と、パネル板 1210 を前側から脱着可能に保持すると共に前構成部材 1110 の後面に取付けられる枠状のパネルホルダ 1220 と、を備えている。

40

【0490】

この遊技パネル 1200 パネル板 1210 は、その外形が遊技領域 1100 よりも若干大きい多角形状とされており、アクリル樹脂、ポリカーボネイト樹脂、ポリアリレート樹脂、メタクリル樹脂等の合成樹脂板や、ガラスや金属等の無機質板により形成されている。このパネル板 1210 の板厚は、パネルホルダ 1220 (遊技パネル 1150) よりも薄く、図示しない障害釘を前面に植設したり表ユニット 2000 を取付けたりしても十分に保持可能な必要最低限の厚さ(8 ~ 10 mm)とされている。なお、本実施形態では、透明な合成樹脂板によってパネル板 1210 が形成されている。

【0491】

このパネル板 1210 は、外周近傍に配置され前後方向に貫通する丸孔からなる複数の

50

嵌合孔 1 2 1 1 と、左下部の外周近傍に配置され前後方向に貫通し上下方向に延びる長孔 1 2 1 2 と、を備えている。これら嵌合孔 1 2 1 1 及び長孔 1 2 1 2 は、遊技領域 1 1 0 0 よりも外側に配置されており、パネルホルダ 1 2 2 0 との位置決めを行うものである。また、パネル板 1 2 1 0 には、その上辺の両端と下辺の両端に、前側が窪んだ段状の係合段部 1 2 1 3 がそれぞれ備えられている。この係合段部 1 2 1 3 は、パネル板 1 2 1 0 の板厚の略半分まで切欠いた形態とされると共に、嵌合孔 1 2 1 1 及び長孔 1 2 1 2 と同様に、遊技領域 1 1 0 0 よりも外側に配置されており、パネル板 1 2 1 0 をパネルホルダ 1 2 2 0 へ係合固定するためのものである。

【 0 4 9 2 】

また、パネル板 1 2 1 0 は、所定位置に内レール固定孔 1 2 1 4 が複数備えられている。この内レール固定孔 1 2 1 4 に内レール 1 1 1 2 の後側から突出する位置決め突起 1 1 2 7 を嵌合固定させることで、内レール 1 1 1 2 を所定の位置に固定することができるようになっている。

【 0 4 9 3 】

一方、遊技パネル 1 2 0 0 におけるパネルホルダ 1 2 2 0 は、パネル板 1 2 1 0 を包含する大きさで外形が略四角形状とされ、上述した木質板からなる遊技パネル 1 1 5 0 の厚さと略同じ厚さ（本実施形態では、約 2 0 m m ）とされた合成樹脂（例えば、熱可塑性合成樹脂）からなるものである。このパネルホルダ 1 2 2 0 には、パネル板 1 2 1 0 を着脱可能に保持し前面側から後方側に向かって凹んだ保持段部 1 2 2 1 と、保持段部 1 2 2 1 の内側において略遊技領域 1 1 0 0 と同等の大きさで前後方向に貫通する貫通口 1 2 2 2 とを主に備えている。

【 0 4 9 4 】

パネルホルダ 1 2 2 0 の保持段部 1 2 2 1 は、前面からの深さがパネル板 1 2 1 0 の厚さと略同じ深さとされており、保持段部 1 2 2 1 内に保持されたパネル板 1 2 1 0 の前面がパネルホルダ 1 2 2 0 の前面と略同一面となるようになっている。また、この保持段部 1 2 2 1 は、その前側内周面が、パネル板 1 2 1 0 の外周面に対して所定量のクリアランスが形成される大きさとされている。このクリアランスにより、温度変化や経時変化により相対的にパネル板 1 2 1 0 が伸縮しても、その伸縮を吸収できるようになっている。なお、クリアランス内にゴム等の弾性部材を詰めても良い。

【 0 4 9 5 】

また、パネルホルダ 1 2 2 0 には、保持段部 1 2 2 1 に保持されるパネル板 1 2 1 0 に形成された嵌合孔 1 2 1 1 及び長孔 1 2 1 2 と対応する位置に配置され、保持段部 1 2 2 1 の前面から前方に向かって延び、パネル板 1 2 1 0 の嵌合孔 1 2 1 1 及び長孔 1 2 1 2 に嵌合及び挿通可能な複数の突出ピン 1 2 2 3 を備えている。これらの突出ピン 1 2 2 3 をパネル板 1 2 1 0 の嵌合孔 1 2 1 1 及び長孔 1 2 1 2 に嵌合及び挿通することで、パネルホルダ 1 2 2 0 とパネル板 1 2 1 0 とを互いに位置決めすることができるようになっている。

【 0 4 9 6 】

更に、パネルホルダ 1 2 2 0 には、パネル板 1 2 1 0 の係合段部 1 2 1 3 と対応する位置に、係合段部 1 2 1 3 と係合する係合爪 1 2 2 4 及び係合片 1 2 2 5 を供えている。詳しく述べると、係合爪 1 2 2 4 は、パネルホルダ 1 2 2 0 の上側の保持段部 1 2 2 1 に配置されており、パネル板 1 2 1 0 における上側の係合段部 1 2 1 3 と対応し、保持段部 1 2 2 1 の前面から前方に向かって突出し係合段部 1 2 1 3 と弾性係合するようになっている。この係合爪 1 2 2 4 は、その先端がパネルホルダ 1 2 2 0 の前面から突出しない大きさとされている。一方、係合片 1 2 2 5 は、パネルホルダ 1 2 2 0 の下側の保持段部 1 2 2 1 に配置され、パネル板 1 2 1 0 における下側の係合段部 1 2 1 3 と対応し、保持段部 1 2 2 1 の前面との間にパネル板 1 2 1 0 の係合段部 1 2 1 3 が挿入可能な大きさの所定の隙間を形成した状態で、パネルホルダ 1 2 2 0 の前面に沿って上側（中心側）に向かって所定量延びる形態とされている。これら係合爪 1 2 2 4 及び係合片 1 2 2 5 にパネル板 1 2 1 0 の係合段部 1 2 1 3 を係合させることで、パネル板 1 2 1 0 がパネルホルダ 1 2 2 0

に対して着脱可能に保持されるようになっている。

【0497】

また、パネルホルダ1220には、前構成部材1110に備えられた取付ボス1126を挿通可能な前後方向に貫通するボス挿通孔1226を備えており、このボス挿通孔1226に前構成部材1110の取付ボス1126を挿通することで、パネルホルダ1220と前構成部材1110とが互いに位置決めされるようになっている。

【0498】

このパネルホルダ1220には、図93に示すように、その後面側に、上下方向の中央やや下方より下側と外周縁を残すように前側に所定量窪んだ形態の取付支持部1227が備えられている。この取付支持部1227により、パネルホルダ1220の後面は、下端より所定高さまでの所定範囲より上側で、後面側外周部が後方に突出したような状態で窪んだ形態となると共に、その窪み量（深さ）が、取付支持部1227に取付固定される裏ユニット3000における裏箱3001のフランジ状の固定部3001a（図96を参照）を収容できる深さ（本実施形態では、約2.5mmとされており、1～3mmの間とすることが望ましい）とされている。この取付支持部1227に所定の部材を取付固定することで、その固定部3001aがパネルホルダ1220よりも後側に突出するのを防止することができ、パネルホルダ1220、つまり遊技盤4を本体枠3（パチンコ遊技機1）の遊技盤保持口601内に確実に設置装着できるようになっている。

【0499】

更に、パネルホルダ1220には、図示するように、後面側の取付支持部1227内及び収容凹部630hよりも上側に配置され所定のビスを螺合可能な複数の取付孔1228が所定配列で配置されている。また、パネルホルダ1220には、取付孔1228と対応するように配置される複数の位置決め孔1229が備えられている。この位置決め孔1229は、取付孔1228を用いて取付固定される部材に形成された位置決め突起（例えば、裏箱3001における前面のフランジ状に形成された固定部3001aから前方へ突出する位置決め突起（図示は省略する））が挿入されるものである。なお、本実施形態では、位置決め孔1229は、背面視略矩形状（角孔状）の止り孔とされている。

【0500】

なお、取付孔1228に対して、その孔の内径が大径のものと小径のものとを混在させるようにして、取付固定する所定の部材の大きさや重量等に応じて、適宜径の取付孔1228を用いるようにしても良い。

【0501】

また、パネルホルダ1220には、少なくとも下端から所定高さまでの所定範囲では後面側に開口する複数の肉抜き部1230が形成されており、肉抜き部1230によりパネルホルダ1220の重量が軽減されるようになっている。図92に示すように、収容凹部630hの前側、つまり、パネルホルダ1220の前面側の下端から所定高さまでの所定範囲内には、これらの肉抜き部1230が形成されておらず、その範囲内では、パネルホルダ1220の前面が略平らな面となるようになっているので、その前面に配置される前構成部材1110の後面が略平らな面となり、打球発射装置650から発射された遊技球が、滑らかに案内されるようになっている。また、このパネルホルダ1220は、図示するように、肉抜き部1230が形成されることで、取付孔1228等がボス状に形成されると共に、それらを支持したりパネルホルダ1220の強度を維持したりするために、箱状のリブが形成された状態となっている。

【0502】

なお、このパネルホルダ1220には、障害釘植設装置（図示しない）や、組立治具等の位置決め手段に対応した位置決め部1231が形成されており、障害釘植設装置に遊技パネル1150を保持した状態でセットできるようになっている。また、パネルホルダ1220の下部には、前構成部材1110のアウト口誘導面1115と対応した位置に前後方向へ貫通するアウト口1232と、下端の正面視左側に前後方向へ横長に貫通すると共に下方へ開放され前構成部材1110の球通路用切欠部1122と同形状の球通路用切欠

部 1 2 3 3 と、正面視右下隅部に前後方向へ貫通し機能表示ユニット 1 1 8 0 の後方突出部 1 1 8 2 が挿入される挿入穴 1 2 3 4 と、を備えている。

【 0 5 0 3 】

また、パネルホルダ 1 2 2 0 は、アウト口 1 2 3 2 の後面側で後面から前方へ向かって所定量窪むと共に下端側が下方へ開放された溝状のアウト球排出溝 1 2 3 5 (図 9 3 を参照) と、前構成部材 1 1 1 0 の遊技盤止め具 1 1 2 0 と対応した位置に形成され正面視右端から前後方向へ貫通するように切欠かれた切欠部 1 2 3 6 と、を備えている。また、パネルホルダ 1 2 2 0 は、適宜位置に前構成部材 1 1 1 0 の後面に対して取付固定するための複数の取付孔を備えている。

【 0 5 0 4 】

このパネルホルダ 1 2 2 0 におけるアウト球排出溝 1 2 3 5 は、遊技盤 4 を本体枠 3 の遊技盤保持口 6 0 1 へ挿入保持させると、本体枠 3 (本体枠ベース 6 0 0 における遊技盤載置部 6 0 6 の上面) に備えられた位置決め突起 6 0 7 と嵌合するようになっており、アウト球排出溝 1 2 3 5 が位置決め突起 6 0 7 と嵌合することで、本体枠 3 に対して遊技盤 4 が左右方向へ相対移動するのが規制されるようになっている。

【 0 5 0 5 】

本実施形態の遊技パネル 1 2 0 0 は、前方からパネルホルダ 1 2 2 0 の保持段部 1 2 2 1 内へパネル板 1 2 1 0 を嵌合挿入して、係合爪 1 2 2 4 及び係合片 1 2 2 5 と、係合段部 1 2 1 3 とを係合させることで、パネルホルダ 1 2 2 0 にパネル板 1 2 1 0 を保持させることができると共に、パネル板 1 2 1 0 とパネルホルダ 1 2 2 0 の前面側が略面一となるようになっていると、従来より用いられている障害釘植設装置を改造等しなくてもパネル板 1 2 1 0 をパネルホルダ 1 2 2 0 に保持した状態で従前の障害釘植設装置にセットすることが可能となり、障害釘の植設にかかるコストが増加するのを抑制することができるようになっている。

【 0 5 0 6 】

また、遊技パネル 1 2 0 0 は、図示は省略するが、パネル板 1 2 1 0 の前面における遊技領域 1 1 0 0 と対応した範囲内に、複数の障害釘が所定のゲージ配列で植設されるようになっていると共に、表ユニット 2 0 0 0 が取付けられるようになっている。また、パネルホルダ 1 2 2 0 の後面には、裏ユニット 3 0 0 0 が取付けられるようになっている。これにより、薄いパネル板 1 2 1 0 においては、表ユニットのみを支持するようにしているので、表ユニットの荷重によってパネル板 1 2 1 0 が歪むのを防止することができるようになっている。

【 0 5 0 7 】

更に、遊技パネル 1 2 0 0 を、パネル板 1 2 1 0 とパネルホルダ 1 2 2 0 とによる分割構造としているので、パネル板 1 2 1 0 を透明板としても遊技パネル 1 2 0 0 全体の重量が増加するのを抑制することができ、透明なパネル板 1 2 1 0 を通して遊技領域 1 1 0 0 の後側が遊技者から見えるパチンコ遊技機 1 を具現化することができ、遊技者の関心を強く引付けられるパチンコ遊技機 1 とすることができるようになっている。

【 0 5 0 8 】

また、遊技パネル 1 2 0 0 を、パネル板 1 2 1 0 、及びパネルホルダ 1 2 2 0 に分割するようになっているので、パチンコ遊技機 1 の機種によって障害釘や入賞口等の位置が変化するパネル板 1 2 1 0 を交換パーツとすると共に、パネルホルダ 1 2 2 0 を共通パーツとすることができ、パネル板 1 2 1 0 のみを交換するだけで種々の機種に対応可能な遊技盤 4 を備えたパチンコ遊技機 1 とすることができるようになっている。

【 0 5 0 9 】

更に、パネルホルダ 1 2 2 0 に予め複数の取付孔 1 2 2 8 が所定配列で備えられているので、機種に応じてパネルホルダ 1 2 2 0 の後面側に取付固定される裏ユニット 3 0 0 0 等の種々の所定部材の取付固定位置が異なる位置となっても、各種部材の固定部を取付孔 1 2 2 8 の位置と対応させるように設計することで、パネルホルダ 1 2 2 0 を機種に依存しないパチンコ遊技機 1 の共通パーツとすることができるようになっている。

10

20

30

40

50

【 0 5 1 0 】

[5 - 7 . 遊技盤の詳細構成]

次に、本実施形態における遊技盤 4 の詳細な構成について、図 9 5 及び図 9 6 を参照して説明する。図 9 5 は、遊技盤の詳細な正面図である。また、図 9 6 は、図 9 5 の遊技盤を分解して前から見た分解斜視図である。

【 0 5 1 1 】

本実施形態のパチンコ遊技機 1 における遊技盤 4 は、外レール 1 1 1 1 及び内レール 1 1 1 2 を有し、遊技者がハンドル装置 5 0 0 を操作することで遊技媒体としての遊技球が打ち込まれる遊技領域 1 1 0 0 の外周を区画形成する枠状の前構成部材 1 1 1 0 と、前構成部材 1 1 1 0 の正面視右下隅部でパチンコ遊技機 1 へ取付けた時に扉枠 5 の遊技窓 1 0 1 から遊技者側へ視認可能となる位置に配置された機能表示ユニット 1 1 8 0 と、前構成部材 1 1 1 0 の後側に遊技領域 1 1 0 0 を閉鎖するように取付けられ遊技領域 1 1 0 0 と対応する位置に所定形状で前後方向へ貫通した複数の開口部 1 1 5 8 (図 9 6 を参照) を有した板状の遊技パネル 1 1 5 0 と、遊技パネル 1 1 5 0 の開口部 1 1 5 8 に対して前側から取付けられる表ユニット 2 0 0 0 と、遊技パネル 1 1 5 0 の後面に取付けられる裏ユニット 3 0 0 0 と、を備えている。

10

【 0 5 1 2 】

また、パチンコ遊技機 1 における遊技盤 4 は、裏ユニット 3 0 0 0 の後側に脱着可能に取付けられ略中央に楕円開口部が形成されると共に、この楕円開口部の円周に沿って走行することができる車を模した可動体 C A R 0 , C A R 1 を備えるループユニット 3 1 0 0 と、ループユニット 3 1 0 0 の略中央に形成された楕円開口部を覆うようにループユニット 3 1 0 0 の後側に取付けられ遊技状態に応じて遊技者側から視認可能とされた所定の演出画像を表示可能な液晶表示装置 1 9 0 0 と、裏ユニット 3 0 0 0 の下部を後側から覆うように遊技パネル 1 1 5 0 の後面下部に取付けられる基板ホルダ 1 1 6 0 と、基板ホルダ 1 1 6 0 の後面に取付けられる主制御基板ボックス 1 1 7 0 と、を備えている。

20

【 0 5 1 3 】

[5 - 7 - 1 . 表ユニット]

遊技盤 4 における表ユニット 2 0 0 0 は、遊技領域 1 1 0 0 内の左右方向略中央下部でアウト口 1 1 5 1 の上側に配置され遊技パネル 1 1 5 0 の前面に支持されるアタッカユニット 2 1 0 0 と、アタッカユニット 2 1 0 0 の左上側で遊技パネル 1 1 5 0 の前面に支持されるゲート部 2 3 5 0 と、アタッカユニット 2 1 0 0 の左下側から遊技領域 1 1 0 0 の外周に沿って配置され遊技パネル 1 1 5 0 の前面に支持されるサイド入賞口部材 2 2 0 0 と、遊技領域 1 1 0 0 の略中央部分に配置され遊技パネル 1 1 5 0 に支持される枠状のセンター役物 2 3 0 0 と、を備えている。

30

【 0 5 1 4 】

この表ユニット 2 0 0 0 は、遊技パネル 1 1 5 0 における遊技領域 1 1 0 0 と対応した位置に形成された開口部 1 1 5 8 に対して、前側から挿入された上で、遊技パネル 1 1 5 0 の前面に取付けられるようになっており、遊技パネル 1 1 5 0 よりも前側へ突出した部分は、遊技領域 1 1 0 0 内に位置するようになっている。これにより、表ユニット 2 0 0 0 は、遊技領域 1 1 0 0 内へ打ち込まれた遊技球と適宜位置で当接するようになっており、遊技パネル 1 1 5 0 の前面に植設された障害釘と共に、遊技球の動きに対して変化を付与することができるようになっているものである。また、表ユニット 2 0 0 0 は、遊技領域 1 1 0 0 内を装飾することができるようになっている。

40

【 0 5 1 5 】

[5 - 7 - 1 a . アタッカユニット]

遊技盤 4 の表ユニット 2 0 0 0 におけるアタッカユニット 2 1 0 0 は、遊技領域 1 1 0 0 内へ打ち込まれた遊技球が受入可能とされた複数の受入口 (入賞口) を有しており、具体的には、左右方向の略中央に配置された上始動口 2 1 0 1 と、上始動口 2 1 0 1 の下側に配置された下始動口 2 1 0 2 と、下始動口 2 1 0 2 の下側に配置され上始動口 2 1 0 1 や下始動口 2 1 0 2 よりも左右方向へ大きく延びた矩形状の大入賞口 2 1 0 3 と、大入賞

50

口 2 1 0 3 の左側やや上寄りに配置された一般入賞口 2 1 0 4 と、を備えている。これら上始動口 2 1 0 1、下始動口 2 1 0 2、大入賞口 2 1 0 3、及び一般入賞口 2 1 0 4 に受入れられた遊技球は、遊技パネル 1 1 5 0 の前面側から後面側へ誘導されるようになっている。

【 0 5 1 6 】

このアタッカユニット 2 1 0 0 の上始動口 2 1 0 1 は、上側が開放されており遊技球が常時受入（入賞）可能となっている。一方、上始動口 2 1 0 1 の下側に配置された下始動口 2 1 0 2 は、上始動口 2 1 0 1 との間に始動口ソレノイド 2 1 0 5（図 9 7 を参照）により拡開可能な一对の可動片 2 1 0 6 が配置されており、一对の可動片 2 1 0 6 が略垂直に立上った状態では上始動口 2 1 0 1 と一对の可動片 2 1 0 6 とによって下始動口 2 1 0 2 へ遊技球が受入不能となるのに対して、一对の可動片 2 1 0 6 が左右方向へ拡開した状態では下始動口 2 1 0 2 へ遊技球が受入可能となるようになっている。つまり、一对の可動片 2 1 0 6 により下始動口 2 1 0 2 が可変入賞口となっている。なお、一对の可動片 2 1 0 6 は、ゲート部 2 3 5 0 のゲートスイッチ 2 3 5 2（図 9 7 を参照）による遊技球の通過の検出に基づいて始動口ソレノイド 2 1 0 5 の駆動により開閉されるようになっている。

10

【 0 5 1 7 】

また、アタッカユニット 2 1 0 0 の大入賞口 2 1 0 3 は、その開口を閉鎖可能な横長矩形形状の開閉部材 2 1 0 7 によって開閉可能とされている。この開閉部材 2 1 0 7 は、下辺が回動可能に軸支されており、略垂直な状態では大入賞口 2 1 0 3 を閉鎖して遊技球を受入不能とすることができると共に、上辺が前側へ移動するように回動すると大入賞口 2 1 0 3 を開放して遊技球を受入可能とすることができるようになっている。この開閉部材 2 1 0 7 は、通常の遊技状態では大入賞口 2 1 0 3 を閉鎖した状態となっており、上始動口 2 1 0 1 や下始動口 2 1 0 2 へ遊技球が受入れられる（始動入賞する）ことで抽選される特別抽選結果に応じて（特別抽選結果が「大当り」又は「小当り」の時に）アタッカソレノイド 2 1 0 8（図 9 7 を参照）の駆動により開閉するようになっている。

20

【 0 5 1 8 】

更に、アタッカユニット 2 1 0 0 の一般入賞口 2 1 0 4 は、図示するように、上向きに開放されており、遊技球が常時受入（入賞）可能となっている。

30

【 0 5 1 9 】

また、アタッカユニット 2 1 0 0 は、詳細な図示は省略するが、下始動口 2 1 0 2 へ受入れられた遊技球を検出する下始動口スイッチ 2 1 0 9（図 9 7 を参照）と、大入賞口 2 1 0 3 へ受入れられた遊技球を検出するカウントスイッチ 2 1 1 0（図 9 7 を参照）と、を更に備えており、下始動口スイッチ 2 1 0 9 やカウントスイッチ 2 1 1 0 により検出された遊技球は、基板ホルダ 1 1 6 0 の底壁部上に排出されるようになっている。なお、上始動口 2 1 0 1 へ受入れられた遊技球を検出する上始動口スイッチ 3 0 2 2（図 9 7 を参照）と、一般入賞口 2 1 0 4 へ受入れられた遊技球を検出する一般入賞口スイッチ 3 0 2 0（図 9 7 を参照）は、後述する裏ユニット 3 0 0 0 に備えられている。

40

【 0 5 2 0 】

[5 - 7 - 1 b . サイド入賞口部材]

遊技盤 4 における表ユニット 2 0 0 0 のサイド入賞口部材 2 2 0 0 は、遊技パネル 1 1 5 0 における左右方向中央から左寄りの下部で、アタッカユニット 2 1 0 0 が挿入固定される開口部 1 1 5 8 よりも左側に形成された開口部 1 1 5 8 に対して、前側から挿入された上で、遊技パネル 1 1 5 0 の前面に固定されるものであり、アタッカユニット 2 1 0 0 における正面視左側の一般入賞口 2 1 0 4 と並ぶように遊技領域 1 1 0 0 の外周に沿って互いに所定距離だけ離れて 2 つの一般入賞口 2 2 0 1 を備えている。これら 2 つの一般入賞口 2 2 0 1 は、上方に開放され遊技球が常時受入（入賞）可能となっており、一般入賞口 2 2 0 1 へ受入れられた遊技球は、遊技パネル 1 1 5 0 の前面側から後面側へ誘導された後に、後述する裏ユニット 3 0 0 0 に備えられた一般入賞口スイッチ 3 0 2 0（図 9 7 を参照）によって検出されるようになっている。

50

【 0 5 2 1 】

[5 - 7 - 1 c . センター役物]

遊技盤 4 における表ユニット 2 0 0 0 のセンター役物 2 3 0 0 は、遊技パネル 1 1 5 0 の略中央を貫通するように大きく形成された開口部 1 1 5 8 に対して、前側から挿入された上で、遊技パネル 1 1 5 0 の前面に固定されるものであり、図示するように、遊技領域 1 1 0 0 の大半を占める大きさで楕円枠状に形成されると共に、正面視上側の前面は矩形状の装飾部材であるエンブレム 2 3 0 0 a が取付けられてその一部がエンブレム 2 3 0 0 a により視認困難となっており、正面視右側の外周面は遊技領域 1 1 0 0 の外周との間で遊技球の外径よりも若干大きい隙間が形成されるように円弧状に形成されていると共に、左側の外周面は遊技領域 1 1 0 0 の外周との間で所定幅の領域が形成されるように形成されている。

10

【 0 5 2 2 】

センター役物 2 3 0 0 は、遊技パネル 1 1 5 0 の前側に位置する前壁部の左側の外周面に遊技領域 1 1 0 0 を流下する遊技球が進入可能とされたワープ入口 2 3 0 2 と、ワープ入口 2 3 0 2 に進入した遊技球を楕円枠内へ導いて放出するワープ出口 2 3 0 2 a を有する誘導部材 2 3 0 2 b と、ワープ出口 2 3 0 2 a から放出された遊技球を左右方向へ転動させた後にアタッカユニット 2 1 0 0 の上側の遊技領域 1 1 0 0 内へ放出させセンター役物 2 3 0 0 における枠内の下辺上面に形成されたステージ 2 3 1 0 と、を主に備えている。

【 0 5 2 3 】

このセンター役物 2 3 0 0 におけるステージ 2 3 1 0 は、詳細な図示は省略するが、ワープ出口 2 3 0 2 a から放出された遊技球が供給される第一ステージと、第一ステージの前側に配置され第一ステージから遊技球が供給されると共に遊技領域 1 1 0 0 内へ遊技球を放出可能とされた第二ステージと、を備えている。このステージ 2 3 1 0 は、左右方向の略中央が低くなるような湾曲面状に形成されている。また、第一ステージの左右方向略中央の後側には、遊技球が進入可能なチャンス入口 2 3 1 3 が形成されており、チャンス入口 2 3 1 3 へ進入した遊技球はセンター役物 2 3 0 0 における最下端前面のチャンス出口 2 3 1 4 から遊技領域 1 1 0 0 内へ放出されるようになっている。このチャンス出口 2 3 1 4 は、図示するように、アタッカユニット 2 1 0 0 における上始動口 2 1 0 1 の直上に配置されており、チャンス出口 2 3 1 4 から放出された遊技球は、高い確率で上始動口 2 1 0 1 へ受入れられる（入賞する）ようになっている。

20

30

【 0 5 2 4 】

なお、センター役物 2 3 0 0 の右下側に回転演出ランプ S A L が取付けられている。この回転演出ランプ S A L は、点灯ランプと、この点灯ランプを回転中心として回転する反射鏡と、この反射鏡を減速装置を介して回転させるモータと、を備えて構成されている。モータの出力軸の回転が減速装置を介して反射鏡に伝わると、この反射鏡が点灯ランプを回転中心として回転することによって、点灯ランプから発する光は、反射鏡で反射された方向に進み、回転点灯しているように見えるようになっている。

【 0 5 2 5 】

[5 - 7 - 2 . 裏ユニット]

本実施形態の遊技盤 4 における裏ユニット 3 0 0 0 は、遊技パネル 1 1 5 0 の後面に取付固定されており、図示するように、遊技パネル 1 1 5 0 から所定距離後側へ離れた位置にループユニット 3 1 0 0 を支持する裏箱 3 0 0 1 を主に備えている。

40

【 0 5 2 6 】

また、裏ユニット 3 0 0 0 は、裏箱 3 0 0 1 の左下前端付近で遊技パネル 1 1 5 0 の前面に取付けられた表ユニット 2 0 0 0 におけるサイド入賞口部材 2 2 0 0 と対応する位置に配置され、サイド入賞口部材 2 2 0 0 の一般入賞口 2 2 0 1 へ受入れられた遊技球と、アタッカユニット 2 1 0 0 における左側の一般入賞口 2 1 0 4 へ受入れられた遊技球とを下方へ誘導する左誘導部材 3 0 1 6 と、左誘導部材 3 0 1 6 の右側に配置され、アタッカユニット 2 1 0 0 の上始動口 2 1 0 1 及び右側の一般入賞口 2 1 0 4 へ受入れられた遊技

50

球を下方へ誘導する右誘導部材 3018 と、を主に備えており、左誘導部材 3016、及び右誘導部材 3018 が裏箱 3001 の下部前端にそれぞれ取付けられている。

【0527】

更に、裏ユニット 3000 は、詳細な図示は省略するが、裏箱 3001 の後側下部に配置されランプ駆動基板 4170 (図 100 を参照) を収容した横長矩形状のランプ駆動基板ボックスと、裏箱 3001 の後側に固定されランプ駆動基板ボックスの背面視で左側に配置されたパネル中継端子板 4161 (図 97 を参照) と、裏箱 3001 の後側上部に配置された横長矩形状の上部抵抗基板と、を更に備えている。

【0528】

[5 - 7 - 2 a . 裏箱]

裏ユニット 3000 における裏箱 3001 は、前側が開放された箱状に形成され、前端に外方へ突出するフランジ状の固定部 3001a が複数備えられており、この固定部 3001a を介して遊技パネル 1150 の後側に固定されるようになっている。また、裏箱 3001 は、後壁の略中央に楕円形状の開口が形成されており、この開口を通して、裏箱 3001 の後側に支持されるループユニット 3100 の楕円開口部の円周に沿って走行することができる可動体 CAR0, CAR1 の動作が遊技者側から視認することができると共に、ループユニット 3100 の略中央に形成される楕円開口部を通して、ループユニット 3100 の後側に支持される液晶表示装置 1900 の表示領域に描画される各種画像 (所定の演出画像) が遊技者側から視認できるようになっている。つまり、液晶表示装置 1900 の表示領域のうち、ループユニット 3100 の楕円開口部と重なる領域が遊技者側から視認することができるようになっている。これにより、ループユニット 3100 の楕円開口部の円周に沿って走行する可動体 CAR0, CAR1 は、液晶表示装置 1900 の表示領域のうち、ループユニット 3100 の楕円開口部と重なる領域の周囲に配置された態様となり、その周囲に沿って走行することとなる。

【0529】

更に、裏箱 3001 は、図示は省略するが、ループユニット 3100 の位置決め用ボス穴部が適宜位置に形成されると共に、各種基板ボックスや各種基板等を取付固定するための取付部が適宜位置に形成されている。また、裏箱 3001 は、図示は省略するが、ループユニット 3100 を脱着可能に保持するロック部材が取付けられている。

【0530】

[5 - 7 - 2 b . 誘導部材]

裏ユニット 3000 における左誘導部材 3016 は、サイド入賞口部材 2200 の一般入賞口 2201 と、アタッカユニット 2100 の左側の一般入賞口 2104 へ受入れられた遊技球を、それぞれ異なる流路を通して下方へ誘導排出するようになっており、それぞれの流路に遊技球の通過を検出する一般入賞口スイッチ 3020 (図 97 を参照) が備えられている。一方、右誘導部材 3018 は、アタッカユニット 2100 の上始動口 2101 へ受入れられた遊技球を下方へ誘導排出されるようになっており、上始動口 2101 と対応した流路には上始動口スイッチ 3022 (図 97 を参照) が備えられている。また、右誘導部材 3018 には、磁気を検出可能な磁気検出スイッチ 3024 (図 97 を参照) が備えられている。

【0531】

これら左誘導部材 3016 及び右誘導部材 3018 によって下方へ誘導された遊技球は、基板ホルダ 1160 の底壁部上に排出され、基板ホルダ 1160 のアウト球排出部 1161 から遊技盤 4 の下方へ排出されるようになっている。

【0532】

[5 - 7 - 3 . ループユニット]

遊技盤 4 におけるループユニット 3100 は、裏ユニット 3000 の後側に脱着可能に取付けられ略中央に楕円開口部が形成されると共に、この楕円開口部の円周に沿って走行することができる車を模した可動体 CAR0, CAR1 を備えている。可動体 CAR0 は可動体 CAR1 に対して前側に配置され、可動体 CAR1 は可動体 CAR0 に対して後側

に配置されており、楕円開口部の円周に沿って並走することができるようになっている。可動体 C A R 0 , C A R 1 のうち、前側の可動体 C A R 0 には、遊技者の腕又は手等の動きを検出する非接触式の測距センサ S A が実装された測距センサ基板 D M A が収容されている。この測距センサ S A についての詳細な説明は後述するが、パチンコ遊技機 1 の対面に着座する遊技者が遊技窓 1 0 1 の前方であって可動体 C A R 0 を中心とするセンター役物 2 3 0 0 の矩形状のエンブレム 2 3 0 0 a の外形より小さいほぼ円形の領域において、測距センサ S A が発した光が遊技者の腕又は手等に反射し、この反射した光が遊技窓 1 0 1 を閉鎖するように取付けられたガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 を通過して測距センサ S A で受光されるようになっている。

【 0 5 3 3 】

可動体 C A R 0 , C A R 1 は、略中央に形成された楕円開口部の円周上であってセンター役物 2 3 0 0 の矩形状のエンブレム 2 3 0 0 a の後側を原位置として待機した状態となっている。可動体 C A R 0 , C A R 1 が原位置で待機した状態（又は、可動体 C A R 0 , C A R 1 が楕円開口部の円周に沿って走行している際に、エンブレム 2 3 0 0 a の後側を通るとき）では、エンブレム 2 3 0 0 a に隠れてその姿を視認することが困難な状態となる。

【 0 5 3 4 】

ループユニット 3 1 0 0 内には、可動体 C A R 0 が原位置に待機しているか否かを検出するフォトセンサ O R G 0 と、可動体 C A R 1 が原位置に待機しているか否かを検出するフォトセンサ O R G 1 と、がそれぞれに配置されている。また、ループユニットには、可動体 C A R 0 に対して、ステッピングモータの回転軸の回転を運動伝達機構を介して可動体 C A R 0 による楕円開口部の円周に沿って走行させるための可動体 C A R 0 用の走行機構と、可動体 C A R 0 のヘッドライト H L 0 の点灯態様を伝えるヘッドライト用信号線、可動体 C A R 0 に備える測距センサ基板 D M A の測距センサ S A とヘッドライト H L 0 とへ電力を供給する電力供給線、及び測距センサ S A からの検出信号を伝える検出信号線を電氣的にやり取りするための可動体 C A R 0 用の電力及び信号伝達機構と、が内蔵されると共に、可動体 C A R 1 に対して、ステッピングモータの回転軸の回転を運動伝達機構を介して可動体 C A R 1 による楕円開口部の円周に沿って走行させるための可動体 C A R 1 用の走行機構と、可動体 C A R 1 のヘッドライト H L 1 の点灯態様を伝えるヘッドライト用信号線、及びヘッドライト H L 1 へ電力を供給する電力供給線を電氣的にやり取りするための可動体 C A R 1 用の電力及び信号伝達機構と、が内蔵されている。

【 0 5 3 5 】

可動体 C A R 0 用の走行機構及び可動体 C A R 1 用の走行機構は、後述する周辺制御基板 4 1 4 0（図 1 0 0 を参照）により制御されてモータ駆動基板 4 1 8 0（図 1 0 0 を参照）から駆動信号が入力されるようになっている。また、可動体 C A R 0 用の電力及び信号伝達機構及び可動体 C A R 1 用の電力及び信号伝達機構は、後述する周辺制御基板 4 1 4 0 により制御されてランプ駆動基板 4 1 7 0（図 1 0 0 を参照）から、可動体 C A R 0 に対してヘッドライト H L 0 の点灯態様を伝えるヘッドライト用信号、測距センサ S A 及びヘッドライト H L 0 へ電力を供給する電源 O N 信号又は電源 O F F 信号を出力する一方、可動体 C A R 1 に対してヘッドライト H L 1 の点灯態様を伝えるヘッドライト用信号、ヘッドライト H L 1 へ電力を供給する電源 O N 信号又は電源 O F F 信号を出力する。なお、測距センサ S A からの検出信号は、可動体 C A R 0 用の電力及び信号伝達機構からランプ駆動基板 4 1 7 0 に入力されてその検出信号が伸張されて周辺制御基板 4 1 4 0 に入力されるようになっている。これに対して、可動体 C A R 0 が原位置に待機しているか否かを検出するフォトセンサ O R G 0 からの検出信号と、可動体 C A R 1 が原位置に待機しているか否かを検出するフォトセンサ O R G 1 からの検出信号と、はモータ駆動基板 4 1 8 0（図 1 0 0 を参照）に入力されてシリアル化されて周辺制御基板 4 1 4 0 に入力されるようになっている。

【 0 5 3 6 】

なお、ループユニット 3 1 0 0 は、図示は省略するが、背面視で楕円開口部の右側に、

10

20

30

40

50

液晶表示装置 1900 の左右両側から外方へ突出する一方（背面視で右側）の固定片 1902 を挿入係止する液晶支持部を備えていると共に、楕円開口部の背面視で左側にロック部材が取付けられており、ロック部材により液晶表示装置 1900 の他方（背面視で左側）の固定片 1902 を支持することで、液晶表示装置 1900 がループユニット 3100 の後側に脱着可能に取付けられるようになっている。

【0537】

[5 - 7 - 4 . 液晶表示装置]

遊技盤 4 における液晶表示装置 1900 は、ループユニット 3100 の後面に脱着可能に取付けられるようになっており、遊技状態に応じて所定の演出画像を表示することができるようになっている。この液晶表示装置 1900 は、左右両側から外方へ突出した固定片 1902 を備えており、この固定片 1902 を介してループユニット 3100 に取付けられるようになっている。

【0538】

また、液晶表示装置 1900 は、詳細な図示は省略するが、その後側に周辺制御基板 4140 を収容した周辺基板ボックスのほかに、モータ駆動基板 4180 等を収容した各種基板ボックスを備えている。

【0539】

[6 . 主制御基板、払出制御基板、周辺制御基板、ランプ駆動基板及び測距センサ基板]

次に、パチンコ遊技機 1 の各種制御を行う制御基板について、図 97 ~ 図 101 を参照して説明する。図 97 は主制御基板、払出制御基板及び周辺制御基板のブロック図であり、図 98 は図 97 のつづきを示すブロック図であり、図 99 は主基板を構成する払出制御基板と CR ユニット及び度数表示板との電気的な接続を中継する遊技球等貸出装置接続端子板に入出力される各種検出信号の概略図であり、図 100 は図 97 のつづきを示すブロック図であり、図 101 は周辺制御 MPU の概略を示すブロック図である。

【0540】

パチンコ遊技機 1 の制御構成は、図 97 に示すように、主制御基板 4100、払出制御基板 4110 及び周辺制御基板 4140 から主として構成されており、各種制御が分担されている。まず、主制御基板 4100 について説明し、続いて払出制御基板 4110、周辺制御基板 4140 について説明する。

【0541】

[6 - 1 . 主制御基板]

遊技の進行を制御する主制御基板 4100 は、図 97 に示すように、各種制御プログラムや各種コマンドを記憶する ROM や一時的にデータを記憶する RAM 等が内蔵されるマイクロプロセッサである主制御 MPU 4100a と、入出力デバイス（I/O デバイス）としての主制御 I/O ポート 4100b と、各種検出スイッチからの検出信号が入力される主制御入力回路 4100c と、各種ソレノイドを駆動するための主制御ソレノイド駆動回路 4100d と、主制御 MPU 4100a に内蔵されている RAM（以下、「主制御内蔵 RAM」と記載する。）に記憶された情報を完全に消去するための RAM クリアスイッチ 4100e と、を備えている。主制御 MPU 4100a は、その内蔵された ROM（以下、「主制御内蔵 ROM」と記載する。）や主制御内蔵 RAM のほかに、その動作（システム）を監視するウォッチドックタイマや不正を防止するための機能等も内蔵されている。また、主制御 MPU 4100a は不揮発性の RAM が内蔵されており、この不揮発性の RAM には、主制御 MPU 4100a を製造したメーカーによって個体を識別するためのユニークな符号（世界で 1 つしか存在しない符号）が付された固有の ID コードが予め記憶されている。この一度付された ID コードは、不揮発性の RAM に記憶されるため、外部装置を用いても書き換えられない。主制御 MPU 4100a は、不揮発性の RAM から ID コードを取り出して参照することができる。

【0542】

図 95 に示した、上始動口 2101 に入球した遊技球を検出する上始動口スイッチ 3022、下始動口 2102 に入球した遊技球を検出する下始動口スイッチ 2109、及び一

10

20

30

40

50

般入賞口 2 1 0 4 に入球した遊技球を検出する一般入賞口スイッチ 3 0 2 0 からの検出信号は、まず主制御入力回路 4 1 0 0 c に入力され、主制御 I / O ポート 4 1 0 0 b を介して主制御 MPU 4 1 0 0 a に入力されている。また、図 9 5 に示した、ゲート部 2 3 5 0 を通過した遊技球を検出するゲートスイッチ 2 3 5 2、一般入賞口 2 2 0 1 に入球した遊技球を検出する一般入賞口スイッチ 3 0 2 0、大入賞口 2 1 0 3 に入球した遊技球を検出するカウントスイッチ 2 1 1 0、及び図 9 6 に示した裏ユニット 3 0 0 0 に取付けられて磁石を用いた不正行為を検出する磁気検出スイッチ 3 0 2 4 からの検出信号は、まず遊技盤 4 に取付けられたパネル中継端子板 4 1 6 1 を介して主制御入力回路 4 1 0 0 c に入力され、主制御 I / O ポート 4 1 0 0 b を介して主制御 MPU 4 1 0 0 a に入力されている。

10

【 0 5 4 3 】

主制御 MPU 4 1 0 0 a は、これらの検出信号に基づいて、主制御 I / O ポート 4 1 0 0 b から主制御ソレノイド駆動回路 4 1 0 0 d に制御信号を出力することにより、パネル中継端子板 4 1 6 1 を介して始動口ソレノイド 2 1 0 5 及びアタッカソレノイド 2 1 0 8 に駆動信号を出力したり、主制御 I / O ポート 4 1 0 0 b からパネル中継端子板 4 1 6 1、そして機能表示基板 1 1 9 1 を介して上特別図柄表示器 1 1 8 5、下特別図柄表示器 1 1 8 6、上特別図柄記憶表示器 1 1 8 4、下特別図柄記憶表示器 1 1 8 7、普通図柄表示器 1 1 8 9、普通図柄記憶表示器 1 1 8 8、遊技状態表示器 1 1 8 3、ラウンド表示器 1 1 9 0 に駆動信号を出力したりする。

【 0 5 4 4 】

なお、本実施形態において、上始動口スイッチ 3 0 2 2、下始動口スイッチ 2 1 0 9、ゲートスイッチ 2 3 5 2、及びカウントスイッチ 2 1 1 0 には、非接触タイプの電磁式の近接スイッチを用いているのに対して、一般入賞口スイッチ 3 0 2 0、3 0 2 0 には、接触タイプの ON / OFF 動作式のメカニカルスイッチを用いている。これは、遊技球が上始動口 2 1 0 1 や下始動口 2 1 0 2 に頻繁に入球するし、ゲート部 2 3 5 0 を頻繁に通過するため、上始動口スイッチ 3 0 2 2、下始動口スイッチ 2 1 0 9、及びゲートスイッチ 2 3 5 2 による遊技球の検出も頻繁に発生する。このため、上始動口スイッチ 3 0 2 2、下始動口スイッチ 2 1 0 9、及びゲートスイッチ 2 3 5 2 には、寿命の長い近接スイッチを用いている。また、遊技者にとって有利となる大当り遊技状態が発生すると、大入賞口 2 1 0 3 が開放されて遊技球が頻繁に入球するため、カウントスイッチ 2 1 1 0 による遊技球の検出も頻繁に発生する。このため、カウントスイッチ 2 1 1 0 にも、寿命の長い近接スイッチを用いている。これに対して、遊技球が頻繁に入球しない一般入賞口 2 1 0 4、2 2 0 1 には、一般入賞口スイッチ 3 0 2 0、3 0 2 0 による検出も頻繁に発生しない。このため、一般入賞口スイッチ 3 0 2 0、3 0 2 0 には、近接スイッチより寿命が短いメカニカルスイッチを用いている。

20

30

【 0 5 4 5 】

また、主制御 MPU 4 1 0 0 a は、遊技に関する各種情報（遊技情報）及び払い出しに関する各種コマンド等を払出制御基板 4 1 1 0 にシリアル方式で送信したり、この払出制御基板 4 1 1 0 からのパチンコ遊技機 1 の状態に関する各種コマンド等をシリアル方式で受信したりする。また、主制御 MPU 4 1 0 0 a は、遊技演出の制御に関する各種コマンド及びパチンコ遊技機 1 の状態に関する各種コマンドを周辺制御基板 4 1 4 0 に送信したりする。ここで、周辺制御基板 4 1 4 0 へ各種コマンドをシリアル方式で送信する主周シリアル送信ポートについて説明する。主制御 MPU 4 1 0 0 a は、主制御 CPU コア 4 1 0 0 a a を中心として構成されており、主制御内蔵 RAM のほかに、主制御各種シリアル I / O ポートの 1 つである主周シリアル送信ポート 4 1 0 0 a e 等がバス 4 1 0 0 a h を介して回路接続されている（図 1 0 5 を参照）。主周シリアル送信ポート 4 1 0 0 a e は、周辺制御基板 4 1 4 0 へ各種コマンドを主周シリアルデータとして送信するものであり、送信シフトレジスタ 4 1 0 0 a e a、送信バッファレジスタ 4 1 0 0 a e b、シリアル管理部 4 1 0 0 a e c 等を主として構成されている（図 1 0 5 を参照）。主制御 CPU コア 4 1 0 0 a a は、コマンドを送信バッファレジスタ 4 1 0 0 a e b にセットすると、送

40

50

信開始信号をシリアル管理部 4 1 0 0 a e c に出力すると、このシリアル管理部 4 1 0 0 a e c が送信バッファレジスタ 4 1 0 0 a e b にセットされたコマンドを送信バッファレジスタ 4 1 0 0 a e b から送信シフトレジスタ 4 1 0 0 a e a に転送して主周シリアルデータとして周辺制御基板 4 1 4 0 に送信開始する。本実施形態では、送信バッファレジスタ 4 1 0 0 a e b の記憶容量として 3 2 バイトを有している。主制御 CPU コア 4 1 0 0 a a は、送信バッファレジスタ 4 1 0 0 a e b に複数のコマンドをセットした後にシリアル管理部 4 1 0 0 a e c に送信開始信号を出力することによって複数のコマンドを連続的に周辺制御基板 4 1 4 0 に送信している。

【 0 5 4 6 】

なお、主制御基板 4 1 0 0 に各種電圧を供給する電源基板 8 5 1 は、電源遮断時にでも所定時間、主制御基板 4 1 0 0 に電力を供給するためのバックアップ電源としての電気二重層キャパシタ（以下、単に「キャパシタ」と記載する。） B C 0（図 1 0 2 参照）を備えている。このキャパシタ B C 0 により主制御 M P U 4 1 0 0 a は、電源遮断時にでも電源断時処理において各種情報を主制御内蔵 R A M に記憶することができるようになっている。この記憶した各種情報は、電源投入時に主制御基板 4 1 0 0 の R A M クリアスイッチ 4 1 0 0 e が操作されると、主制御内蔵 R A M から完全に消去（クリア）されるようになっている。この R A M クリアスイッチ 4 1 0 0 e の操作信号（検出信号）は、払出制御基板 4 1 1 0 にも出力されるようになっている。

【 0 5 4 7 】

[6 - 2 . 払出制御基板]

遊技球の払い出し等を制御する払出制御基板 4 1 1 0 は、図 9 8 に示すように、払い出しに関する各種制御を行う払出制御部 4 1 2 0 と、発射ソレノイド 6 5 4 による発射制御を行うとともに、球送ソレノイド 5 8 5 による球送制御を行う発射制御部 4 1 3 0 と、パチンコ遊技機 1 の状態を表示するエラー L E D 表示器 8 6 0 c と、エラー L E D 表示器 8 6 0 c に表示されているエラーを解除するためのエラー解除スイッチ 8 6 0 a と、図 6 6 に示した、賞球タンク 7 2 0、タンクレール 7 3 1、及び賞球装置 7 4 0 内の遊技球をパチンコ遊技機 1 の外部へ排出して球抜き動作を開始するための球抜きスイッチ 8 6 0 b と、を備えている。

【 0 5 4 8 】

[6 - 2 - 1 . 払出制御部]

払い出しに関する各種制御を行う払出制御部 4 1 2 0 は、図 9 8 に示すように、各種制御プログラムや各種コマンドを記憶する R O M や一時的にデータを記憶する R A M 等が内蔵されるマイクロプロセッサである払出制御 M P U 4 1 2 0 a と、 I / O デバイスとしての払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b と、払出制御 M P U 4 1 2 0 a が正常に動作しているか否かを監視するための外部ウォッチドックタイマ 4 1 2 0 c（以下、「外部 W D T 4 1 2 0 c」と記載する。）と、賞球装置 7 4 0 の払出モータ 7 4 4 に駆動信号を出力するための払出モータ駆動回路 4 1 2 0 d と、払い出しに関する各種検出スイッチからの検出信号が入力される払出制御入力回路 4 1 2 0 e と、 C R ユニット 6 との各種信号をやり取りするための C R ユニット入出力回路 4 1 2 0 f と、を備えている。払出制御 M P U 4 1 2 0 a には、その内蔵された R O M（以下、「払出制御内蔵 R O M」と記載する。）や R A M（以下、「払出制御内蔵 R A M」と記載する。）のほかに、不正を防止するため機能等

【 0 5 4 9 】

払出制御 M P U 4 1 2 0 a は、主制御基板 4 1 0 0 からの遊技に関する各種情報（遊技情報）及び払い出しに関する各種コマンドを払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b を介してシリアル方式で受信したり、主制御基板 4 1 0 0 からの R A M クリアスイッチ 4 1 0 0 e の操作信号（検出信号）が払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b を介して入力されたりする。

【 0 5 5 0 】

図 7 0 に示した、賞球装置 7 4 0 のベースユニット 7 4 1 に形成された供給通路 7 4 1 a 内に遊技球の有無を検出する球切れスイッチ 7 5 0、及びベースユニット 7 4 1 に形成

10

20

30

40

50

された賞球通路 7 4 1 c 内を流下する遊技球を検出する計数スイッチ 7 5 1 からの検出信号は、まず賞球装置 7 4 0 の賞球ケース内基板 7 5 4 を介して払出制御入力回路 4 1 2 0 e に入力され、払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b を介して払出制御 M P U 4 1 2 0 a に入力されている。賞球装置 7 4 0 の回転検出盤 7 4 9 に形成された検出スリット 7 4 9 a を検出するための回転角スイッチ 7 5 2 からの検出信号は、まず賞球装置 7 4 0 の回転角スイッチ基板 7 5 3、そして賞球ケース内基板 7 5 4 を介して払出制御入力回路 4 1 2 0 e に入力され、払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b を介して払出制御 M P U 4 1 2 0 a に入力されている。

【 0 5 5 1 】

また、本体枠 3 に対する扉枠 5 の開放を検出する扉枠開放スイッチ 6 1 8、及び外枠 2 に対する本体枠 3 の開放を検出する本体枠開放スイッチ 6 1 9 からの検出信号は、まず払出制御入力回路 4 1 2 0 e に入力され、払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b を介して払出制御 M P U 4 1 2 0 a に入力されている。

【 0 5 5 2 】

また、図 4 8 に示したファールカバーユニット 5 4 0 の収容空間 5 4 6 が貯留された遊技球で満タンであるか否かを検出する満タンスイッチ 5 5 0 からの検出信号は、まずハンドル中継端子板 1 9 2、そして主扉中継端子板 8 8 0 を介して払出制御入力回路 4 1 2 0 e に入力され、払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b を介して払出制御 M P U 4 1 2 0 a に入力されている。

【 0 5 5 3 】

払出制御 M P U 4 1 2 0 a は、払出モータ 7 4 4 を駆動するための駆動信号を、払出制御 I / O 4 1 2 0 b、そして賞球ケース内基板 7 5 4 を介して払出モータ 7 4 4 に出力したり、パチンコ遊技機 1 の状態をエラー L E D 表示器 8 6 0 c に表示するための信号を、払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b を介してエラー L E D 表示器 8 6 0 c に出力したり、パチンコ遊技機 1 の状態を示すためのコマンドを、払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b を介して主制御基板 4 1 0 0 にシリアル方式で送信したり、実際に払い出した遊技球の球数を払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b を介して外部端子板 7 8 4 に出力したりする。この外部端子板 7 8 4 は、遊技場（ホール）に設置されたホールコンピュータと電氣的に接続されている。このホールコンピュータは、パチンコ遊技機 1 が払い出した遊技球の球数やパチンコ遊技機 1 の遊技情報等を把握することにより遊技者の遊技を監視している。

【 0 5 5 4 】

エラー L E D 表示器 8 6 0 c は、セグメント表示器であり、英数字や図形等を表示してパチンコ遊技機 1 の状態を表示している。エラー L E D 表示器 8 6 0 c が表示して報知する内容としては、次のようなものがある。例えば、図形「 - 」が表示されているときには「正常」である旨を報知し、数字「 0 」が表示されているときには「接続異常」である旨（具体的には、主制御基板 4 1 0 0 と払出制御基板 4 1 1 0 との基板間の電氣的な接続に異常が生じている旨）を報知し、数字「 1 」が表示されているときには「球切れ」である旨（具体的には、球切れスイッチ 7 5 0 からの検出信号に基づいて賞球装置 7 4 0 のベースユニット 7 4 1 に形成された供給通路 7 4 1 a 内に遊技球がない旨）を報知し、数字「 2 」が表示されているときには「球がみ」である旨（具体的には、回転角スイッチ 7 5 2 からの検出信号に基づいて賞球装置 7 4 0 のベースユニット 7 4 1 に形成された供給通路 7 4 1 a と連通する振分空間 7 4 1 b の入り口において払出回転体 7 4 8 と遊技球とがその入り口近傍でかみ合って払出回転体 7 4 8 が回転困難となっている旨）を報知し、数字「 3 」が表示されているときには「計数スイッチエラー」である旨（具体的には、計数スイッチ 7 5 1 からの検出信号に基づいて計数スイッチ 7 5 1 に不具合が生じている旨）を報知し、数字「 5 」が表示されているときには「リトライエラー」である旨（具体的には、払い出し動作のリトライ回数が予め設定された上限値に達した旨）を報知し、数字「 6 」が表示されているときには「満タン」である旨（具体的には、満タンスイッチ 5 5 0 からの検出信号に基づいてファールカバーユニット 5 4 0 の収容空間 5 4 6 が貯留された遊技球で満タンである旨）を報知し、数字「 7 」が表示されているときには「 C R 未接続」

10

20

30

40

50

である旨（払出制御基板 4 1 1 0 から C R ユニット 6 までに亘るいずれかにおいて電氣的な接続が切断されている旨）を報知し、数字「9」が表示されているときには「ストック中」である旨（具体的には、まだ払い出していない遊技球の球数が予め定めた球数に達している旨）を報知している。

【0555】

球貸スイッチ 3 6 5 a からの遊技球の球貸要求信号、及び返却スイッチ 3 6 5 b からのプリペイドカードの返却要求信号は、まず度数表示板 3 6 5、主扉中継端子板 8 8 0、そして遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して C R ユニット 6 に入力されるようになっている。C R ユニット 6 は、球貸要求信号に従って貸し出す遊技球の球数を指定した信号を、遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して払出制御基板 4 1 1 0 にシリアル方式で送信し、この信号が C R ユニット入出力回路 4 1 2 0 f を介して払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b で受信されて払出制御 M P U 4 1 2 0 a に入力されるようになっている。また C R ユニット 6 は、貸し出した遊技球の球数に応じて挿入されたプリペイドカードの残度を更新するとともに、その残度を残度数表示器 3 6 5 c に表示するための信号を、遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9、主扉中継端子板 8 8 0、そして度数表示板 3 6 5 に出力し、この信号が残度数表示器 3 6 5 c に入力されるようになっている。

【0556】

[6 - 2 - 2 . 発射制御部]

発射ソレノイド 6 5 4 による発射制御と、球送ソレノイド 5 8 5 による球送制御と、を行う発射制御部 4 1 3 0 は、図 9 8 に示すように、発射に関する各種検出スイッチからの検出信号が入力される発射制御入力回路 4 1 3 0 a と、定時間毎にクロック信号を出力する発信回路 4 1 3 0 b と、このクロック信号に基づいて遊技球を遊技領域 1 1 0 0 に向かって打ち出すための発射基準パルスを出力する発射タイミング制御回路 4 1 3 0 c と、この発射基準パルスに基づいて発射ソレノイド 6 5 4 に駆動信号を出力する発射ソレノイド駆動回路 4 1 3 0 d と、発射基準パルスに基づいて球送ソレノイド 5 8 5 に駆動信号を出力する球送ソレノイド駆動回路 4 1 3 0 e と、を備えている。発射タイミング制御回路 4 1 3 0 c は、発信回路 4 1 3 0 b からのクロック信号に基づいて、1 分当たり 1 0 0 個の遊技球が遊技領域 1 1 0 0 に向かって打ち出されるよう発射基準パルスを生成して発射ソレノイド駆動回路 4 1 3 0 d に出力するとともに、発射基準パルスを所定数倍した球送基準パルスを生成して球送ソレノイド駆動回路 4 1 3 0 e に出力する。

【0557】

回転ハンドル本体前 5 0 6 に手のひらや指が触れているか否かを検出するタッチスイッチ 5 1 6、及び遊技者の意志によって遊技球の打ち出しを強制的に停止するか否かを検出する発射停止スイッチ 5 1 8 からの検出信号は、まずハンドル中継端子板 1 9 2、そして主扉中継端子板 8 8 0 を介して発射制御入力回路 4 1 3 0 a に入力され、発射タイミング制御回路 4 1 3 0 c に入力されている。また C R ユニット 6 と遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 とが電氣的に接続されると、C R 接続信号として発射制御入力回路 4 1 3 0 a に入力され、発射タイミング制御回路 4 1 3 0 c に入力されるようになっている。回転ハンドル本体前 5 0 6 の回転位置に応じて遊技球を遊技領域 1 1 0 0 に向かって打ち出す強度を電氣的に調節するポテンショメータ 5 1 2 からの信号は、まずハンドル中継端子板 1 9 2、そして主扉中継端子板 8 8 0 を介して発射ソレノイド駆動回路 4 1 3 0 d に入力されている。

【0558】

この発射ソレノイド駆動回路 4 1 3 0 d は、ポテンショメータ 5 1 2 からの信号に基づいて、回転ハンドル本体前 5 0 6 の回転位置に見合う打ち出し強度で遊技球を遊技領域 1 1 0 0 に向かって打ち出すための駆動電流を、発射基準パルスが入力されたことを契機として、発射ソレノイド 6 5 4 に出力するようになっている。これに対して、球送ソレノイド駆動回路 4 1 3 0 e は、球送基準パルスが入力されたことを契機として、主扉中継端子板 8 8 0、そしてハンドル中継端子板 1 9 2 を介して球送ソレノイド 5 8 5 に一定電流を出力することにより球送ユニット 5 8 0 の球送部材 5 8 4 が皿ユニット 3 0 0 の上皿 3 0

1 に貯留された遊技球を 1 球受け入れ、その球送基準パルスの入力終了したことを契機として、その一定電流の出力を停止することにより球送部材 5 8 4 が受け入れた遊技球を打球発射装置 6 5 0 側へ送るようになっている。このように、発射ソレノイド駆動回路 4 1 3 0 d から発射ソレノイド 6 5 4 に出力される駆動電流は可変に制御されるのに対して、球送ソレノイド駆動回路 4 1 3 0 e から球送ソレノイド 5 8 5 に出力される駆動電流は一定に制御されている。

【 0 5 5 9 】

なお、払出制御基板 4 1 1 0 に各種電圧を供給する電源基板 8 5 1 は、電源遮断時にでも所定時間、払出制御基板 4 1 1 0 に電力を供給するためのバックアップ電源としてのキャパシタ B C 1 (図 1 0 2 参照) を備えている。このキャパシタ B C 1 により払出制御 M P U 4 1 2 0 a は、電源遮断時にでも電源断時処理において各種情報を払出制御内蔵 R A M に記憶することができるようになっている。この記憶した各種情報は、電源投入時に主制御基板 4 1 0 0 の R A M クリアスイッチ 4 1 0 0 e が操作されると、払出制御内蔵 R A M から完全に消去 (クリア) されるようになっている。

10

【 0 5 6 0 】

[6 - 2 - 3 . 遊技球等貸出装置接続端子板との各種信号のやり取り]

ここで、払出制御部 4 1 2 0 と C R ユニット 6 とにおける各種信号のやり取り、及び C R ユニット 6 と度数表示板 3 6 5 とにおける各種信号のやり取りについて、図 9 9 に基づいて説明する。遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 は、図 9 9 に示すように、C R ユニット 6 と払出制御基板 4 1 1 0 との基板間の電気的な接続を中継するほかに、C R ユニット 6 と度数表示板 3 6 5 との基板間の電気的な接続も中継している。払出制御基板 4 1 1 0 と遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 との基板間、C R ユニット 6 と遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 との基板間、及び度数表示板 3 6 5 と遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 との基板間は、各配線 (ハーネス) によって電気的にそれぞれ接続されている。また、電源基板 8 5 1 からの後述する A C 2 4 V が遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して C R ユニット 6 に供給されている。C R ユニット 6 は、この供給された A C 2 4 V から所定電圧 V L (本実施形態では、直流 + 1 2 V (D C + 1 2 V 、以下「 + 1 2 V 」記載する。)) を、内蔵する図示しない電圧作成回路によって作成し、グラウンド L G とともに、遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して、払出制御基板 4 1 1 0 及び度数表示板 3 6 5 に供給している。

20

30

【 0 5 6 1 】

度数表示板 3 6 5 は、その部品面に、図 1 7 に示した、貸球ユニット 3 6 0 の貸球ボタン 3 6 1 と対応する位置に押ボタンスイッチである球貸スイッチ 3 6 5 a が実装され、貸球ユニット 3 6 0 の返却ボタン 3 6 2 と対応する位置に押ボタンスイッチである返却スイッチ 3 6 5 b が実装され、貸球ユニット 3 6 0 の貸出残表示部 3 6 3 と対応する位置にセグメント表示器である残度数表示器 3 6 5 c が実装されている。

【 0 5 6 2 】

球貸スイッチ 3 6 5 a 及び返却スイッチ 3 6 5 b は、C R ユニット 6 からのグラウンド L G が遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して電気的に接続されている。球貸スイッチ 3 6 5 a は、貸球ボタン 3 6 1 が押圧操作されると、スイッチが入り (O N し) 、この球貸操作信号 T D S が遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して C R ユニット 6 に入力されるようになっている。返却スイッチ 3 6 5 b は、返却ボタン 3 6 2 が押圧操作されると、スイッチが入り (O N し) 、この返却操作信号 R E S が遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して C R ユニット 6 に入力されるようになっている。

40

【 0 5 6 3 】

残度数表示器 3 6 5 c は、セグメント表示器が 3 個一列に並設されたものであり、これら 3 桁のセグメント表示器のうち 1 桁のセグメント表示器ずつ順次駆動する、いわゆるダイナミック点灯方式によって 3 桁のセグメント表示器が点灯制御されるようになっている。このような点灯制御によって、残度数表示器 3 6 5 c は、C R ユニット 6 に挿入されたプリペイドカードの残額を表示したり、C R ユニット 6 のエラーを表示したりする。残度

50

数表示器 3 6 5 c は、3 桁のセグメント表示器のうち 1 桁のセグメント表示器を指定するためのデジット信号 D G 0 ~ D G 2 (計 3 本の信号) と、この指定した 1 桁のセグメント表示器を点灯させて表示させる内容を指定するためのセグメント駆動信号 S E G - A ~ S E G - G (計 7 本の信号) と、が C R ユニット 6 から遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して入力されると、この入力された、デジット信号 D G 0 ~ D G 2 及びセグメント駆動信号 S E G - A ~ S E G - G に従って 1 桁のセグメント表示器が順次発光され、これらの 3 桁のセグメント表示器の発光による内容が貸出残表示部 3 6 3 を通して視認することができるようになってい

10

る。なお、残度数表示器 3 6 5 c に隣接して C R ユニットランプ 3 6 5 d が度数表示板 3 6 5 に実装されている。この C R ユニットランプ 3 6 5 d は、C R ユニット 6 からの所定電圧 V L が遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して入力されている。所定電圧 V L は、C R ユニットランプ 3 6 5 d を介して遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 に実装された電流制限抵抗を通して球貸可能信号 T D L として C R ユニット 6 に入力されている。C R ユニット 6 は、内蔵する電圧作成回路で電源基板 8 5 1 から供給された A C 2 4 V から所定電圧 V L を作成しており、球貸スイッチ 3 6 5 a 及び返却スイッチ 3 6 5 b が有効である球貸可能な状態である場合には球貸可能信号 T D L の論理を制御して C R ユニットランプ 3 6 5 d を発光させ、この発光が貸出残表示部 3 6 3 を通して視認することができるようになってい

20

る。また、セグメント駆動信号 S E G - A ~ S E G - G は、遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 に実装された電流制限抵抗を通して残度数表示器 3 6 5 c に入力されている。

【 0 5 6 4 】

C R ユニット 6 は、貸球ボタン 3 6 1 が押圧操作されて球貸操作信号 T D S が度数表示板 3 6 5 から遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して入力されると、貸球要求信号である B R D Y を、遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して、払出制御基板 4 1 1 0 (払出制御 M P U 4 1 2 0 a) に出力するようになってい

30

る。そして C R ユニット 6 は、1 回の払出動作で所定の貸球数 (本実施形態では、2 5 球であり、金額として 1 0 0 円に相当する。) を払い出すための 1 回の払出動作開始要求信号である B R Q を、遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して、払出制御基板 4 1 1 0 (払出制御 M P U 4 1 2 0 a) に出力するようになってい

40

る。B R D Y 及び B R Q が入力される払出制御基板 4 1 1 0 (払出制御 M P U 4 1 2 0 a) は、1 回の払出動作を開始した旨又は終了した旨を伝えるための信号である E X S を、遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して、C R ユニット 6 に出力したり、貸球を払い出すための払出動作が可能である旨又は不可能である旨を伝えるための信号である P R D Y を、遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して、C R ユニット 6 に出力したりする。なお、例えば、貸球ボタン 3 6 1 が押圧操作されると、2 0 0 円分の遊技球が払い出されるように、ホールの店員等が C R ユニット 6 に予め設定している場合には、1 回の払出動作が連続して 2 回行われるようになっており、1 0 0 円分の 2 5 球が払い出されると、続けて 1 0 0 円分の 2 5 球が払い出され、計 2 0 0 円分の 5 0 球が払い出されることとなる。

【 0 5 6 5 】

C R ユニット 6 は、返却ボタン 3 6 2 が押圧操作されて返却操作信号 R E S が度数表示板 3 6 5 から遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して入力されると、プリペイドカードを図示しない挿入口から排出して返却するようになってい

40

る。この返却されたプリペイドカードは、貸球ボタン 3 6 1 が押圧操作された結果、払い出された遊技球の球数に相当する金額が減算された残額が記憶されている。

【 0 5 6 6 】

[6 - 3 . 周辺制御基板]

周辺制御基板 4 1 4 0 は、図 1 0 0 に示すように、主制御基板 4 1 0 0 からの各種コマンドに基づいて演出制御を行う周辺制御部 4 1 5 0 と、液晶表示装置 1 9 0 0 の描画制御と本体枠 3 に設けたスピーカ 8 2 1 及び扉枠 5 に設けたスピーカ 1 3 0 , 2 2 2 , 2 6 2 から流れる音楽や効果音等の音制御とを行う液晶及び音制御部 4 1 6 0 と、年月日を特定するカレンダー情報と時分秒を特定する時刻情報とを保持するリアルタイムクロック (以

50

下、「RTC」と記載する。)制御部4165と、本体枠3に設けたスピーカ821及び扉枠5に設けたスピーカ130, 222, 262から流れる音楽や効果音等の音量をつまみ部を回転操作することにより調節する音量調整ボリューム4140aと、を備えている。

【0567】

[6-3-1. 周辺制御部]

演出制御を行う周辺制御部4150は、図99に示すように、マイクロプロセッサとしての周辺制御MPU4150aと、各種制御プログラム、各種データ、各種制御データ及び各種スケジュールデータを記憶する周辺制御ROM4150bと、後述する液晶及び音制御部4160の音源内蔵VDP4160aからのVblank信号が入力されることに実行される周辺制御部定常処理をまたいで継続される各種情報(例えば、液晶表示装置1900に描画する画面を規定するスケジュールデータや各種LED等の発光態様を規定するスケジュールデータなどを管理するための情報など)を記憶する周辺制御RAM4150cと、日をまたいで継続される各種情報(例えば、大当り遊技状態が発生した履歴を管理するための情報や特別な演出フラグの管理するための情報など)を記憶する周辺制御SRAM4150dと、周辺制御MPU4150aが正常に動作しているか否かを監視するための周辺制御外部ウォッチドックタイマ4150e(以下、「周辺制御外部WDT4150e」と記載する。)と、を備えている。周辺制御RAM4150cは、瞬停が発生して電力がすぐ復帰する程度の時間しか記憶された内容を保持することができず、電力が長時間遮断された状態(長時間の電断が発生した場合)ではその内容を失うのに対して、周辺制御SRAM4150dは、電源基板851に設けられた図示しない大容量の電解コンデンサ(以下、「SRAM用電解コンデンサ」と記載する。)によりバックアップ電源が供給されることにより、記憶された内容を50時間程度、保持することができるようになっている。電源基板851にSRAM用電解コンデンサが設けられることにより、遊技盤4をパチンコ遊技機1から取り外した場合には、周辺制御SRAM4150dにバックアップ電源が供給されなくなるため、周辺制御SRAM4150dは、記憶された内容を保持することができなくなってその内容を失う。周辺制御外部WDT4150eは、周辺制御MPU4150aのシステムが暴走していないかを監視するためのタイマであり、このタイマがタイマアップすると、ハードウェア的にリセットをかけるようになっている。つまり、周辺制御MPU4150aは、一定期間内(タイマがタイマアップするまで)に周辺制御外部WDT4150eのタイマをクリアするクリア信号を周辺制御外部WDT4150eに出力しないときには、リセットがかかることとなる。周辺制御MPU4150aは、一定期間内にクリア信号を周辺制御外部WDT4150eに出力するときには、周辺制御外部WDT4150eのタイマカウントを再スタートさせることができるため、リセットがかからない。

【0568】

周辺制御MPU4150aは、パラレルI/Oポート、シリアルI/Oポート等を複数内蔵しており、主制御基板4100からの各種コマンドを受信すると、この各種コマンドに基づいて、遊技盤4の各装飾基板に設けた複数のLED等への点灯信号、点滅信号又は階調点灯信号を出力するための遊技盤側発光データをランプ駆動基板用シリアルI/Oポートからランプ駆動基板4170に送信したり、遊技盤4に設けた各種可動体を作動させるモータやソレノイド等の電氣的駆動源への駆動信号を出力するための遊技盤側モータ駆動データをモータ駆動基板用シリアルI/Oポートからモータ駆動基板4180に送信したり、扉枠5に設けたダイヤル駆動モータ414等の電氣的駆動源への駆動信号を出力するための扉側モータ駆動データを枠装飾駆動アンプ基板モータ用シリアルI/Oポートから枠周辺中継端子板868、そして周辺扉中継端子板882を介して枠装飾駆動アンプ基板194に送信したり、扉枠5の各装飾基板に設けた複数のLED等への点灯信号、点滅信号又は階調点灯信号を出力するための扉側発光データを枠装飾駆動アンプ基板LED用シリアルI/Oポートから枠周辺中継端子板868、そして周辺扉中継端子板882を介して枠装飾駆動アンプ基板194に送信したりする。

10

20

30

40

50

【 0 5 6 9 】

主制御基板 4 1 0 0 からの各種コマンドは、周辺制御 M P U 4 1 5 0 a の主制御基板用シリアル I / O ポートに入力されている。また、図 4 3 に示した、操作ユニット 4 0 0 に設けられた、ダイヤル操作部 4 0 1 の回転（回転方向）を検出するための回転検出スイッチ 4 3 2 a , 4 3 2 b からの検出信号、及び押圧操作部 4 0 5 の操作を検出するための押圧検出スイッチ 4 3 2 c からの検出信号は、枠装飾駆動アンプ基板 1 9 4 に設けた図示しない扉側シリアル送信回路でシリアル化され、このシリアル化された操作ユニット検出データが扉側シリアル送信回路から、周辺扉中継端子板 8 8 2、そして枠周辺中継端子板 8 6 8 を介して周辺制御 M P U 4 1 5 0 a の操作ユニット検出用シリアル I / O ポートに入力されている。

10

【 0 5 7 0 】

遊技盤 4 に設けた各種可動体の原位置や可動位置等を検出するための各種検出スイッチ（例えば、フォトセンサなど。）からの検出信号は、モータ駆動基板 4 1 8 0 に設けた図示しない遊技盤側シリアル送信回路でシリアル化され、このシリアル化された可動体検出データが遊技盤側シリアル送信回路から周辺制御 M P U 4 1 5 0 a のモータ駆動基板用シリアル I / O ポートに入力されている。周辺制御 M P U 4 1 5 0 a は、モータ駆動基板用シリアル I / O ポートの入出力を切り替えることにより周辺制御基板 4 1 4 0 とモータ駆動基板 4 1 8 0 との基板間における各種データのやり取りを行うようになっている。

【 0 5 7 1 】

なお、周辺制御 M P U 4 1 5 0 a は、ウォッチドックタイマを内蔵（以下、「周辺制御内蔵 W D T」と記載する。）しており、周辺制御内蔵 W D T と周辺制御外部 W D T 4 1 5 0 e とを併用して自身のシステムが暴走しているか否かを診断している。

20

【 0 5 7 2 】

[6 - 3 - 1 a . 周辺制御 M P U]

次に、マイクロコンピュータである周辺制御 M P U 4 1 5 0 a について説明する。周辺制御 M P U 4 1 5 0 a は、図 1 0 1 に示すように、周辺制御 C P U コア 4 1 5 0 a a を中心として、周辺制御内蔵 R A M 4 1 5 0 a b、周辺制御 D M A (D i r e c t M e m o r y A c c e s s の略) コントローラ 4 1 5 0 a c、周辺制御バスコントローラ 4 1 5 0 a d、周辺制御各種シリアル I / O ポート 4 1 5 0 a e、周辺制御内蔵 W D T 4 1 5 0 a f、周辺制御各種パラレル I / O ポート 4 1 5 0 a g、及び周辺制御アナログ / デジタルコンバータ（以下、周辺制御 A / D コンバータと記載する）4 1 5 0 a k 等から構成されている。

30

【 0 5 7 3 】

周辺制御 C P U コア 4 1 5 0 a a は、周辺制御内蔵 R A M 4 1 5 0 a b、周辺制御 D M A コントローラ 4 1 5 0 a c に対して、内部バス 4 1 5 0 a h を介して、各種データを読み書きする一方、周辺制御各種シリアル I / O ポート 4 1 5 0 a e、周辺制御内蔵 W D T 4 1 5 0 a f、周辺制御各種パラレル I / O ポート 4 1 5 0 a g、及び周辺制御 A / D コンバータ 4 1 5 0 a k に対して、内部バス 4 1 5 0 a h、周辺制御バスコントローラ 4 1 5 0 a d、そして周辺バス 4 1 5 0 a i を介して、各種データを読み書きする。

【 0 5 7 4 】

また周辺制御 C P U コア 4 1 5 0 a a は、周辺制御 R O M 4 1 5 0 b に対して、内部バス 4 1 5 0 a h、周辺制御バスコントローラ 4 1 5 0 a d、そして外部バス 4 1 5 0 h を介して、各種データを読み込む一方、周辺制御 R A M 4 1 5 0 c、及び周辺制御 S R A M 4 1 5 0 d に対して、内部バス 4 1 5 0 a h、周辺制御バスコントローラ 4 1 5 0 a d、そして外部バス 4 1 5 0 h を介して、各種データを読み書きする。

40

【 0 5 7 5 】

周辺制御 D M A コントローラ 4 1 5 0 a c は、周辺制御内蔵 R A M 4 1 5 0 a b、周辺制御 R O M 4 1 5 0 b、周辺制御 R A M 4 1 5 0 c、及び周辺制御 S R A M 4 1 5 0 d 等の記憶装置と、周辺制御各種シリアル I / O ポート 4 1 5 0 a e、周辺制御内蔵 W D T 4 1 5 0 a f、周辺制御各種パラレル I / O ポート 4 1 5 0 a g、及び周辺制御 A / D コン

50

バータ 4 1 5 0 a k 等の入出力装置と、の装置間において、周辺制御 C P U コア 4 1 5 0 a a を介することなく、独立してデータ転送を行う専用のコントローラであり、D M A 0 ~ D M A 3 という 4 つのチャンネルを有している。

【 0 5 7 6 】

具体的には、周辺制御 D M A コントローラ 4 1 5 0 a c は、周辺制御 M P U 4 1 5 0 a に内蔵される周辺制御内蔵 R A M 4 1 5 0 a b の記憶装置と、周辺制御 M P U 4 1 5 0 a に内蔵される、周辺制御各種シリアル I / O ポート 4 1 5 0 a e、周辺制御内蔵 W D T 4 1 5 0 a f、周辺制御各種パラレル I / O ポート 4 1 5 0 a g、及び周辺制御 A / D コンバータ 4 1 5 0 a k 等の入出力装置と、の装置間において、周辺制御 C P U コア 4 1 5 0 a a を介することなく、独立してデータ転送を行うために、周辺制御内蔵 R A M 4 1 5 0 a b の記憶装置に対して、内部バス 4 1 5 0 a h を介して、読み書きする一方、周辺制御各種シリアル I / O ポート 4 1 5 0 a e、周辺制御内蔵 W D T 4 1 5 0 a f、周辺制御各種パラレル I / O ポート 4 1 5 0 a g、及び周辺制御 A / D コンバータ 4 1 5 0 a k 等の入出力装置に対して、周辺制御バスコントローラ 4 1 5 0 a d 及び周辺バス 4 1 5 0 a i を介して、読み書きする。

10

【 0 5 7 7 】

また周辺制御 D M A コントローラ 4 1 5 0 a c は、周辺制御 M P U 4 1 5 0 a に外付けされる、周辺制御 R O M 4 1 5 0 b、周辺制御 R A M 4 1 5 0 c、及び周辺制御 S R A M 4 1 5 0 d 等の記憶装置と、周辺制御 M P U 4 1 5 0 a に内蔵される、周辺制御各種シリアル I / O ポート 4 1 5 0 a e、周辺制御内蔵 W D T 4 1 5 0 a f、周辺制御各種パラレル I / O ポート 4 1 5 0 a g、及び周辺制御 A / D コンバータ 4 1 5 0 a k 等の入出力装置と、の装置間において、周辺制御 C P U コア 4 1 5 0 a a を介することなく、独立してデータ転送を行うために、周辺制御 R O M 4 1 5 0 b、周辺制御 R A M 4 1 5 0 c、及び周辺制御 S R A M 4 1 5 0 d 等の記憶装置に対して、周辺制御バスコントローラ 4 1 5 0 a d 及び外部バス 4 1 5 0 h を介して、読み書きする一方、周辺制御各種シリアル I / O ポート 4 1 5 0 a e、周辺制御内蔵 W D T 4 1 5 0 a f、周辺制御各種パラレル I / O ポート 4 1 5 0 a g、及び周辺制御 A / D コンバータ 4 1 5 0 a k 等の入出力装置に対して、周辺制御バスコントローラ 4 1 5 0 a d 及び周辺バス 4 1 5 0 a i を介して、読み書きする。

20

【 0 5 7 8 】

周辺制御バスコントローラ 4 1 5 0 a d は、内部バス 4 1 5 0 a h、周辺バス 4 1 5 0 a i、及び外部バス 4 1 5 0 h をコントロールして周辺制御 M P U コア 4 1 5 0 a a の中央処理装置と、周辺制御内蔵 R A M 4 1 5 0 a b、周辺制御 R O M 4 1 5 0 b、周辺制御 R A M 4 1 5 0 c、及び周辺制御 S R A M 4 1 5 0 d 等の記憶装置と、周辺制御各種シリアル I / O ポート 4 1 5 0 a e、周辺制御内蔵 W D T 4 1 5 0 a f、周辺制御各種パラレル I / O ポート 4 1 5 0 a g、及び周辺制御 A / D コンバータ 4 1 5 0 a k 等の入出力装置と、の各種装置間において、各種データのやり取りを行う専用のコントローラである。

30

【 0 5 7 9 】

周辺制御各種シリアル I / O ポート 4 1 5 0 a e は、ランプ駆動基板用シリアル I / O ポート、モータ駆動基板用シリアル I / O ポート、枠装飾駆動アンプ基板モータ用シリアル I / O ポート、枠装飾駆動アンプ基板 L E D 用シリアル I / O ポート、枠装飾駆動アンプ基板モータ用シリアル I / O ポート、主制御基板用シリアル I / O ポート、及び操作ユニット情報取得用シリアル I / O ポートを有している。

40

【 0 5 8 0 】

周辺制御内蔵ウォッチドックタイマ（周辺制御内蔵 W D T ） 4 1 5 0 a f は、周辺制御 M P U 4 1 5 0 a のシステムが暴走していないかを監視するためのタイマであり、このタイマがタイマアップすると、ハードウェア的にリセットをかけるようになっている。つまり、周辺制御 C P U コア 4 1 5 0 a a は、ウォッチドックタイマをスタートさせた場合には、一定期間内（タイマがタイマアップするまで）にそのタイマをクリアするクリア信号を周辺制御内蔵 W D T 4 1 5 0 a f に出力しないときには、リセットがかかることとなる

50

。周辺制御CPUコア4150aaは、ウォッチドックタイマをスタートさせて一定期間内にクリア信号を周辺制御内蔵WDT4150afに出力するときには、タイマカウントを再スタートさせることができるため、リセットがかからない。

【0581】

周辺制御各種パラレルI/Oポート4150agは、遊技盤側モータ駆動ラッチ信号、扉側モータ駆動発光ラッチ信号等の各種ラッチ信号を出力するほかに、周辺制御外部WDT4150eにクリア信号を出力したり、遊技盤4に設けた各種可動体の原位置や可動位置等を検出するための各種検出スイッチからの検出信号をモータ駆動基板4180に設けた図示しない遊技盤側シリアル送信回路でシリアル化して、このシリアル化された可動体検出データを遊技盤側シリアル送信回路から周辺制御MPU4150aのモータ駆動基板用シリアルI/Oポートで受信するための可動体情報取得ラッチ信号を出力したり、扉枠5における上部装飾ユニット280の上部装飾基板286に実装されたLED286bの点灯信号を出力したり、測距センサSAへの電力供給又は電力停止（電源ON又は電源OFF）するためのパワーオフ信号を出力したりする。また周辺制御各種パラレルI/Oポート4150agは、測距センサSAからの検出信号が入力されている。

【0582】

扉枠5における上部装飾ユニット280の上部装飾基板286に実装されたLED286bは、上述したように、高輝度の白色LEDであり、大当り遊技状態の発生が確定している旨を伝えるための確定告知ランプとなっている。本実施形態では、LED286bと周辺制御各種パラレルI/Oポート4150agとが電氣的に直接接続された構成を採用することにより、LED286bと周辺制御各種パラレルI/Oポート4150agとの経路を短くすることで遊技上重量な意味を持つLED286bの点灯制御についてノイズ対策を講ずることができる。なお、LED286bの点灯制御については、後述する周辺制御部1msタイマ割り込み処理において実行されるようになっており、このLED286bを除く他のLED等は、後述する周辺制御部定常処理において実行されるようになっている。

【0583】

周辺制御A/Dコンバータ4150akは、音量調整ボリューム4140aと電氣的に接続されており、音量調整ボリューム4140aのつまみ部が回動操作されることにより抵抗値が可変し、つまみ部の回転位置における抵抗値により分圧された電圧を、アナログ値からデジタル値に変換して、値0～値1023までの1024段階の値に変換している。本実施形態では、1024段階の値を7つに分割して基板ボリューム0～6として管理している。基板ボリューム0では消音、基板ボリューム6では最大音量に設定されており、基板ボリューム0から基板ボリューム6に向かって音量が大きくなるようにそれぞれ設定されている。基板ボリューム0～6に設定された音量となるように液晶及び音制御部4160（後述する音源内蔵VDP4160a）を制御して本体枠3に設けたスピーカ821及び扉枠5に設けたスピーカ130，222，262から音楽や効果音が流れるようになっている。このように、つまみ部の回動操作に基づく音量調整により本体枠3に設けたスピーカ821及び扉枠5に設けたスピーカ130，222，262から音楽や効果音が流れるようになっている。なお、本実施形態では、音楽や効果音のほかに、パチンコ遊技機1の不具合の発生やパチンコ遊技機1に対する不正行為をホールの店員等に報知するための報知音や、遊技演出に関する内容等を告知する（例えば、液晶表示装置1900に繰り広げられている画面をより迫力あるものとして演出したり、遊技者にとって有利な遊技状態に移行する可能性が高いこと告知したり等。）ための告知音も本体枠3に設けたスピーカ821及び扉枠5に設けたスピーカ130，222，262から流れるが、報知音や告知音は、つまみ部の回動操作に基づく音量調整に全く依存されずに流れる仕組みとなっており、消音から最大音量までの音量をプログラムにより液晶及び音制御部4160（後述する音源内蔵VDP4160a）を制御して調整することができるようになっている。このプログラムにより調整される音量は、上述した7段階に分けられた基板ボリュームと異なり、消音から最大音量までを滑らかに変化させることができるようになっている。こ

10

20

30

40

50

れにより、例えば、ホールの店員等が音量調整ボリューム 4 1 4 0 a のつまみ部を回動操作して音量を小さく設定した場合であっても、本体枠 3 に設けたスピーカ 8 2 1 及び扉枠 5 に設けたスピーカ 1 3 0 , 2 2 2 , 2 6 2 から流れる音楽や効果音等の演出音が小さくなるものの、パチンコ遊技機 1 に不具合が発生しているときや遊技者が不正行為を行っているときには大音量（本実施形態では、最大音量）に設定した報知音を流すことができる。したがって、演出音の音量を小さくしても、報知音によりホールの店員等が不具合の発生や遊技者の不正行為を気付く難くなることを防止することができる。また、つまみ部の回動操作に基づく音量調整により設定されている現在の基板ボリュームに基づいて、広告音を流す音量を小さくして音楽や効果音の妨げとならないようにしたりする一方、広告音を流す音量を大きくして音楽や効果音に加えて液晶表示装置 1 9 0 0 で繰り返し行われている画面をより迫力あるものとして演出したり、遊技者にとって有利な遊技状態に移行する可能性が高いこと告知したりすることもできる。

10

20

30

40

50

【0584】

[6 - 3 - 1 b . 周辺制御 ROM]

周辺制御 ROM 4 1 5 0 b は、周辺制御部 4 1 5 0、液晶及び音制御部 4 1 6 0、RTC 制御部 4 1 6 5 等を制御する各種制御プログラム、各種データ、各種制御データ、及び各種スケジュールデータを予め記憶されている。各種スケジュールデータには、液晶表示装置 1 9 0 0 に描画する画面を生成する画面生成用スケジュールデータ、図 9 5 に示した可動体 CAR 0 , CAR 1 のヘッドライト HL 0 , HL 1 のほかに各種 LED の発光態様を生成する発光態様生成用スケジュールデータ、音楽や効果音等を生成する音生成用スケジュールデータ、及びモータやソレノイド等の電気的駆動源の駆動態様を生成する電気的駆動源スケジュールデータ等がある。画面生成用スケジュールデータは、画面の構成を規定する画面データが時系列に配列されて構成されており、液晶表示装置 1 9 0 0 に描画する画面の順序が規定されている。発光態様生成用スケジュールデータは、可動体 CAR 0 , CAR 1 のヘッドライト HL 0 , HL 1 のほかに各種 LED の発光態様を規定する発光データが時系列に配列されて構成されている。音生成用スケジュールデータは、音指令データが時系列に配列されて構成されており、音楽や効果音が流れる順番が規定されている。この音指令データには、後述する液晶及び音制御部 4 1 6 0 の音源内蔵 VDP 4 1 6 0 a の内蔵音源における複数の出力チャンネルのうち、どの出力チャンネルを使用するのかを指示するための出力チャンネル番号と、音源内蔵 VDP 4 1 6 0 a の内蔵音源における複数のトラックのうち、どのトラックに音楽及び効果音等の音データを組み込むのかを指示するためのトラック番号と、が規定されている。電気的駆動源スケジュールデータは、モータやソレノイド等の電気的駆動源の駆動データが時系列に配列されて構成されており、モータやソレノイド等の電気的駆動源の動作が規定されている。

【0585】

なお、周辺制御 ROM 4 1 5 0 b に記憶されている各種制御プログラムは、周辺制御 ROM 4 1 5 0 b から直接読み出されて実行されるものもあれば、後述する周辺制御 RAM 4 1 5 0 c の各種制御プログラムコピーエリア 4 1 5 0 c d に電源投入時等においてコピーされたものが読み出されて実行されるものもある。また周辺制御 ROM 4 1 5 0 b に記憶されている、各種データ、各種制御データ及び各種スケジュールデータも、周辺制御 ROM 4 1 5 0 b から直接読み出されるものもあれば、後述する周辺制御 RAM 4 1 5 0 c の各種制御データコピーエリア 4 1 5 0 c e に電源投入時等においてコピーされたものが読み出されるものもある。

【0586】

また、周辺制御 ROM 4 1 5 0 b には、RTC 制御部 4 1 6 5 を制御する各種制御プログラムの 1 つとして、液晶表示装置 1 9 0 0 の使用時間に応じて液晶表示装置 1 9 0 0 の輝度を補正するための輝度補正プログラムが含まれている。この輝度補正プログラムは、液晶表示装置 1 9 0 0 のバックライトが LED タイプのものが装着されている場合には、液晶表示装置 1 9 0 0 の経年変化にともなう輝度低下を補正するものであり、後述する RTC 制御部 4 1 6 5 の内蔵 RAM から液晶表示装置 1 9 0 0 を最初に電源投入した日時、

現在の日時、輝度設定情報等を取得して、この取得した輝度設定情報を補正情報に基づいて補正する。この補正情報は、周辺制御ROM 4150bに予め記憶されている。輝度設定情報は、後述するように、液晶表示装置1900のバックライトであるLEDの輝度が100%~70%までに亘る範囲を5%刻みで調節するための輝度調節情報と、現在設定されている液晶表示装置1900のバックライトであるLEDの輝度と、が含まれているものであり、例えば、液晶表示装置1900を最初に電源投入した日時と現在の日時とから、液晶表示装置1900を最初に電源投入した日時からすでに6月を経過している場合には、周辺制御ROM 4150bから対応する補正情報(例えば、5%)を取得するとともに、輝度設定情報に含まれるLEDの輝度が75%で液晶表示装置1900のバックライトを点灯するときには、この75%に対して取得した補正情報である5%だけさらに上乗せした80%の輝度となるように、輝度設定情報に含まれる輝度調節情報に基づいて液晶表示装置1900のバックライトの輝度を調節して点灯し、液晶表示装置1900を最初に電源投入した日時からすでに12月を経過している場合には、周辺制御ROM 4150bから対応する補正情報(例えば、10%)を取得するとともに、輝度設定情報に含まれるLEDの輝度が75%で液晶表示装置1900のバックライトを点灯するときには、この75%に対して取得した補正情報である10%だけさらに上乗せした85%の輝度となるように、輝度設定情報に含まれる輝度調節情報に基づいて液晶表示装置1900のバックライトの輝度を調節して点灯する。

【0587】

[6-3-1c. 周辺制御RAM]

周辺制御MPU 4150aに外付けされる周辺制御RAM 4150cは、各種制御プログラムが実行されることにより更新される各種情報のうち、バックアップ対象となっているものを専用に記憶するバックアップ管理対象ワークエリア4150caと、このバックアップ管理対象ワークエリア4150caに記憶されている各種情報がコピーされたものを専用に記憶するバックアップ第1エリア4150cb及びバックアップ第2エリア4150ccと、周辺制御ROM 4150bに記憶されている各種制御プログラムがコピーされたものを専用に記憶する各種制御プログラムコピーエリア4150cdと、周辺制御ROM 4150bに記憶されている、各種データ、各種制御データ、及び各種スケジュールデータ等がコピーされたものを専用に記憶する各種制御データコピーエリア4150ceと、各種制御プログラムが実行されることにより更新される各種情報のうち、バックアップ対象となっていないものを専用に記憶するバックアップ非管理対象ワークエリア4150cfと、が設けられている。なお、パチンコ遊技機1の電源投入時(瞬停や停電による復電時も含む。)には、バックアップ非管理対象ワークエリア4150cfに対して値0が強制的に書き込まれてゼロクリアされる一方、バックアップ管理対象ワークエリア4150ca、バックアップ第1エリア4150cb、及びバックアップ第2エリア4150ccについては、パチンコ遊技機1の電源投入時に主制御基板4100からの電源投入コマンド(図122参照)がRAMクリア演出開始及びそれぞれの状態演出開始を指示するものである(例えば、図97に示したRAMクリアスイッチ4100eが操作された時における演出の開始を指示したりするものである)であるときにはゼロクリアされる。

【0588】

バックアップ管理対象ワークエリア4150caは、後述する液晶及び音制御部4160の音源内蔵VDP 4160aからのVblank信号が入力されるごとに実行される周辺制御部定常処理において更新される各種情報である演出情報(1fr)をバックアップ対象として専用に記憶するBank 0(1fr)と、後述する1msタイマ割り込みが発生するごとに実行される周辺制御部1msタイマ割り込み処理において更新される各種情報である演出情報(1ms)をバックアップ対象として専用に記憶するBank 0(1ms)と、から構成されている。ここで、Bank 0(1fr)及びBank 0(1ms)の名称について簡単に説明すると、「Bank」とは、各種情報を記憶するための記憶領域の大きさを表す最小管理単位であり、「Bank」に続く「0」は、各種制御プログラムが実行されることにより更新される各種情報を記憶するための通常使用する記憶領域であ

ることを意味している。つまり「Bank 0」とは、通常使用する記憶領域の大きさを最小管理単位としているという意味である。そして、後述するバックアップ第1エリア4150cbからバックアップ第2エリア4150ccに亘るエリアに設けられる、「Bank 1」、「Bank 2」、「Bank 3」、及び「Bank 4」とは、「Bank 0」と同一の記憶領域の大きさを有していることを意味している。「(1fr)」は、後述するように、音源内蔵VDP4160aが1画面分(1フレーム分)の描画データを液晶表示装置1900に出力すると、周辺制御MPU4150aからの画面データを受け入れることができる状態である旨を伝えるVblank信号を周辺制御MPU4150aに出力するようになっているため、Vblank信号が入力されるごとに、換言すると、1フレーム(1frame)ごとに周辺制御部定常処理が実行されることから、「Bank 0」、「Bank 1」、「Bank 2」、「Bank 3」、及び「Bank 4」にそれぞれ付記されている(演出情報(1fr)や後述する演出バックアップ情報(1fr)についても、同一の意味で用いる)。「(1ms)」は、後述するように、1msタイマ割り込みが発生するごとに周辺制御部1msタイマ割り込み処理が実行されることから、「Bank 0」、「Bank 1」、「Bank 2」、「Bank 3」、及び「Bank 4」にそれぞれ付記されている(演出情報(1ms)や後述する演出バックアップ情報(1ms)についても、同一の意味で用いる)。

10

20

30

40

50

【0589】

Bank 0(1fr)には、ランプ駆動基板側送信データ記憶領域4150caa、枠装飾駆動アンプ基板側LED用送信データ記憶領域4150cab、受信コマンド記憶領域4150cac、RTC情報取得記憶領域4150cad、及びスケジュールデータ記憶領域4150cae等が設けられている。ランプ駆動基板側送信データ記憶領域4150caaには、遊技盤4の各装飾基板に設けた複数のLEDへの点灯信号、点滅信号又は階調点灯信号を出力するための遊技盤側発光データSL-DATがセットされる記憶領域であり、枠装飾駆動アンプ基板側LED用送信データ記憶領域4150cabには、扉枠5の各装飾基板に設けた複数のLED等への点灯信号、点滅信号又は階調点灯信号を出力するための扉側発光データSTL-DATがセットされる記憶領域であり、受信コマンド記憶領域4150cacには、主制御基板4100から送信される各種コマンドを受信してその受信した各種コマンドがセットされる記憶領域であり、RTC情報取得記憶領域4150cadには、RTC制御部4165(後述するRTC41654aのRTC内蔵RAM4165aa)から取得した各種情報がセットされる記憶領域であり、スケジュールデータ記憶領域4150caeには、主制御基板4100(主制御MPU4100a)から受信したコマンドに基づいて、この受信したコマンドと対応する各種スケジュールデータがセットされる記憶領域である。スケジュールデータ記憶領域4150caeには、周辺制御ROM4150bから各種制御データコピーエリア4150ceにコピーされた各種スケジュールデータが読み出されてセットされるものもあれば、周辺制御ROM4150bから各種スケジュールデータが直接読み出されてセットされるものもある。なお、Bank 0(1fr)には、図95に示した測距センサSAからの検出信号に基づいて作成される履歴情報がセットされる図示しない測距センサ情報取得記憶領域も設けられている。

【0590】

Bank 0(1ms)には、枠装飾駆動アンプ基板側モータ用送信データ記憶領域4150caf、モータ駆動基板側送信データ記憶領域4150cag、可動体情報取得記憶領域4150cah、及び操作ユニット情報取得記憶領域4150cai等が設けられている。枠装飾駆動アンプ基板側モータ用送信データ記憶領域4150cafには、扉枠5に設けたダイヤル駆動モータ414等の電氣的駆動源への駆動信号を出力するための扉側モータ駆動データSTM-DATがセットされる記憶領域であり、モータ駆動基板側送信データ記憶領域4150cagには、遊技盤4に設けた各種可動体を作動させるモータやソレノイド等の電氣的駆動源への駆動信号を出力するための遊技盤側モータ駆動データSM-DATがセットされる記憶領域であり、可動体情報取得記憶領域4150cahには

、遊技盤 4 に設けた各種検出スイッチからの検出信号に基づいて遊技盤 4 に設けた各種可動体の原位置や可動位置等を取得した各種情報がセットされる記憶領域であり、操作ユニット情報取得記憶領域 4 1 5 0 c a i には、操作ユニット 4 0 0 に設けられた各種検出スイッチからの検出信号に基づいてダイヤル操作部 4 0 1 の回転（回転方向）及び押圧操作部 4 0 5 の操作等を取得した各種情報（例えば、操作ユニット 4 0 0 に設けられた各種検出スイッチからの検出信号に基づいて作成するダイヤル操作部 4 0 1 の回転（回転方向）履歴情報、及び押圧操作部 4 0 5 の操作履歴情報など。）がセットされる記憶領域である。

【0591】

なお、Bank 0 (1 f r) のランプ駆動基板側送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a a 及び枠装飾駆動ランプ基板側 LED 用送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a b と、Bank 0 (1 m s) の枠装飾駆動ランプ基板側モータ用送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a f 及びモータ駆動基板側送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a g とは、第 1 領域及び第 2 領域という 2 つの領域にそれぞれ分割されている。

【0592】

ランプ駆動基板側送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a a は、後述する周辺制御部定常処理が実行されると、ランプ駆動基板側送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a a の第 1 領域に、遊技盤側発光データ S L - D A T がセットされ、次の周辺制御部定常処理が実行されると、ランプ駆動基板側送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a a の第 2 領域に遊技盤側発光データ S L - D A T がセットされるようになっており、周辺制御部定常処理が実行されるごとに、ランプ駆動基板側送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a a の第 1 領域、第 2 領域に遊技盤側発光データ S L - D A T が交互にセットされる。周辺制御部定常処理が実行され、例えば、今回の周辺制御部定常処理においてランプ駆動基板側送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a a の第 2 領域に遊技盤側発光データ S L - D A T がセットされるときには、前回の周辺制御部定常処理が実行された際に、ランプ駆動基板側送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a a の第 1 領域にセットした遊技盤側発光データ S L - D A T に基づいて処理を進行するようになっている。

【0593】

枠装飾駆動ランプ基板側 LED 用送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a b は、周辺制御部定常処理が実行されると、枠装飾駆動ランプ基板側 LED 用送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a b の第 1 領域に、扉側発光データ S T L - D A T がセットされ、次の周辺制御部定常処理が実行されると、枠装飾駆動ランプ基板側 LED 用送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a b の第 2 領域に扉側発光データ S T L - D A T がセットされるようになっており、周辺制御部定常処理が実行されるごとに、枠装飾駆動ランプ基板側 LED 用送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a b の第 1 領域、第 2 領域に扉側発光データ S T L - D A T が交互にセットされる。周辺制御部定常処理が実行され、例えば、今回の周辺制御部定常処理において枠装飾駆動ランプ基板側 LED 用送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a b の第 2 領域に扉側発光データ S T L - D A T がセットされるときには、前回の周辺制御部定常処理が実行された際に、枠装飾駆動ランプ基板側 LED 用送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a b の第 1 領域にセットした扉側発光データ S T L - D A T に基づいて処理を進行するようになっている。

【0594】

枠装飾駆動ランプ基板側モータ用送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a f は、後述する周辺制御部 1 m s タイマ割り込み処理が実行されると、枠装飾駆動ランプ基板側モータ用送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a f の第 1 領域に、扉側モータ駆動データ S T M - D A T がセットされ、次の周辺制御部 1 m s タイマ割り込み処理が実行されると、枠装飾駆動ランプ基板側モータ用送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a f の第 2 領域に扉側モータ駆動データ S T M - D A T がセットされるようになっており、周辺制御部 1 m s タイマ割り込み処理が実行されるごとに、枠装飾駆動ランプ基板側モータ用送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a f の第 1 領域、第 2 領域に扉側モータ駆動データ S T M - D A T が交互にセットされる。周辺制御部 1 m s タイマ割り込み処理が実行され、例えば、今回の周辺制御部 1 m s タイマ

割り込み処理において枠装飾駆動アンプ基板側モータ用送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a f の第 2 領域に扉側モータ駆動データ S T M - D A T がセットされるときには、前回の周辺制御部 1 m s タイマ割り込み処理が実行された際に、枠装飾駆動アンプ基板側モータ用送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a f の第 1 領域にセットした扉側モータ駆動データ S T M - D A T に基づいて処理を進行するようになっている。

【 0 5 9 5 】

モータ駆動基板側送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a g は、周辺制御部 1 m s タイマ割り込み処理が実行されると、モータ駆動基板側送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a g の第 1 領域に、遊技盤側モータ駆動データ S M - D A T がセットされ、次の周辺制御部 1 m s タイマ割り込み処理が実行されると、モータ駆動基板側送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a g の第 2 領域に遊技盤側モータ駆動データ S M - D A T がセットされるようになっている。周辺制御部 1 m s タイマ割り込み処理が実行されるごとに、モータ駆動基板側送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a g の第 1 領域、第 2 領域に遊技盤側モータ駆動データ S M - D A T が交互にセットされる。周辺制御部 1 m s タイマ割り込み処理が実行され、例えば、今回の周辺制御部 1 m s タイマ割り込み処理においてモータ駆動基板側送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a g の第 2 領域に遊技盤側モータ駆動データ S M - D A T がセットされるときには、前回の周辺制御部 1 m s タイマ割り込み処理が実行された際に、モータ駆動基板側送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a g の第 1 領域にセットした遊技盤側モータ駆動データ S M - D A T に基づいて処理を進行するようになっている。

【 0 5 9 6 】

次に、バックアップ管理対象ワークエリア 4 1 5 0 c a に記憶されている各種情報である演出情報がコピーされたものを専用に記憶するバックアップ第 1 エリア 4 1 5 0 c b 及びバックアップ第 2 エリア 4 1 5 0 c c について説明する。バックアップ第 1 エリア 4 1 5 0 c b 及びバックアップ第 2 エリア 4 1 5 0 c c は、2 つのバンクを 1 ペアとする 2 ペアが 1 ページとして管理されている。通常使用する記憶領域である B a n k 0 (1 f r) に記憶される内容である演出情報 (1 f r) は、演出バックアップ情報 (1 f r) として、1 フレーム (1 f r a m e) ごとに周辺制御部定常処理が実行されるごとに、バックアップ第 1 エリア 4 1 5 0 c b 及びバックアップ第 2 エリア 4 1 5 0 c c に周辺制御 D M A コントローラ 4 1 5 0 a c により高速にコピーされるとともに、通常使用する記憶領域である B a n k 0 (1 m s) に記憶される内容である演出情報 (1 m s) は、演出バックアップ情報 (1 m s) として、1 m s タイマ割り込みが発生するごとに周辺制御部 1 m s タイマ割り込み処理が実行されるごとに、バックアップ第 1 エリア 4 1 5 0 c b 及びバックアップ第 2 エリア 4 1 5 0 c c に周辺制御 D M A コントローラ 4 1 5 0 a c により高速にコピーされる。1 ページの整合性は、そのページを構成する 2 つのバンクの内容が一致しているか否かにより行う。

【 0 5 9 7 】

具体的には、バックアップ第 1 エリア 4 1 5 0 c b は、B a n k 1 (1 f r) 及び B a n k 2 (1 f r) を 1 ペアとし、B a n k 1 (1 m s) 及び B a n k 2 (1 m s) を 1 ペアとする、計 2 ペアが 1 ページとして管理されている。通常使用する記憶領域である B a n k 0 (1 f r) に記憶される内容は、1 フレーム (1 f r a m e) ごとに周辺制御部定常処理が実行されるごとに、B a n k 1 (1 f r) 及び B a n k 2 (1 f r) に周辺制御 D M A コントローラ 4 1 5 0 a c により高速にコピーされるとともに、通常使用する記憶領域である B a n k 0 (1 m s) に記憶される記憶は、1 m s タイマ割り込みが発生するごとに周辺制御部 1 m s タイマ割り込み処理が実行されるごとに、B a n k 1 (1 m s) 及び B a n k 2 (1 m s) に周辺制御 D M A コントローラ 4 1 5 0 a c により高速にコピーされ、このページの整合性は、B a n k 1 (1 f r) 及び B a n k 2 (1 f r) の内容が一致しているか否かにより行うとともに、B a n k 1 (1 m s) 及び B a n k 2 (1 m s) の内容が一致しているか否かにより行う。

【 0 5 9 8 】

また、バックアップ第 2 エリア 4 1 5 0 c c は、B a n k 3 (1 f r) 及び B a n k 4

(1 fr) を 1 ペアとし、Bank 3 (1 ms) 及び Bank 4 (1 ms) を 1 ペアとする、計 2 ペアが 1 ページとして管理されている。通常使用する記憶領域である Bank 0 (1 fr) に記憶される内容は、1 フレーム (1 frame) ごとに周辺制御部定常処理が実行されるごとに、Bank 3 (1 fr) 及び Bank 4 (1 fr) に周辺制御 DMA コントローラ 4150 ac により高速にコピーされるとともに、通常使用する記憶領域である Bank 0 (1 ms) に記憶される記憶は、1 ms タイマ割り込みが発生するごとに周辺制御部 1 ms タイマ割り込み処理が実行されるごとに、Bank 3 (1 ms) 及び Bank 4 (1 ms) に周辺制御 DMA コントローラ 4150 ac により高速にコピーされ、このページの整合性は、Bank 3 (1 fr) 及び Bank 4 (1 fr) の内容が一致しているか否かにより行うとともに、Bank 3 (1 ms) 及び Bank 4 (1 ms) の内容が一致しているか否かにより行う。

10

【0599】

このように、本実施形態では、バックアップ第 1 エリア 4150 cb は、Bank 1 (1 fr) 及び Bank 2 (1 fr) を 1 ペアとし、Bank 1 (1 ms) 及び Bank 2 (1 ms) を 1 ペアとする、計 2 ペアを 1 ページとして管理するためのエリアであり、バックアップ第 2 エリア 4150 cc は、Bank 3 (1 fr) 及び Bank 4 (1 fr) を 1 ペアとし、Bank 3 (1 ms) 及び Bank 4 (1 ms) を 1 ペアとする、計 2 ペアを 1 ページとして管理するためのエリアである。各ページの先頭と終端とには、つまりバックアップ第 1 エリア 4150 cb 及びバックアップ第 2 エリア 4150 cc の先頭と終端とには、それぞれ異なる ID コードが記憶されるようになっている。

20

【0600】

また、本実施形態では、通常使用する記憶領域である Bank 0 (1 fr) に記憶される内容である演出情報 (1 fr) は、演出バックアップ情報 (1 fr) として、1 フレーム (1 frame) ごとに周辺制御部定常処理が実行されるごとに、バックアップ第 1 エリア 4150 cb 及びバックアップ第 2 エリア 4150 cc に周辺制御 DMA コントローラ 4150 ac により高速にコピーされるとともに、通常使用する記憶領域である Bank 0 (1 ms) に記憶される内容である演出情報 (1 ms) は、演出バックアップ情報 (1 ms) として、1 ms タイマ割り込みが発生するごとに周辺制御部 1 ms タイマ割り込み処理が実行されるごとに、バックアップ第 1 エリア 4150 cb 及びバックアップ第 2 エリア 4150 cc に周辺制御 DMA コントローラ 4150 ac により高速にコピーされるようになっているが、これらの周辺制御 DMA コントローラ 4150 ac による高速コピーを実行するプログラムは共通化されている。つまり本実施形態では、演出情報 (1 fr)、演出情報 (1 ms) を、共通の管理手法 (共通のプログラムの実行) で情報を管理している。

30

【0601】

[6 - 3 - 1 d . 周辺制御 S R A M]

周辺制御 MPU 4150 a に外付けされる周辺制御 S R A M 4150 d は、各種制御プログラムが実行されることにより更新される各種情報のうち、バックアップ対象となっているものを専用に記憶するバックアップ管理対象ワークエリア 4150 da と、このバックアップ管理対象ワークエリア 4150 da に記憶されている各種情報がコピーされたものを専用に記憶するバックアップ第 1 エリア 4150 db 及びバックアップ第 2 エリア 4150 dc と、が設けられている。なお、周辺制御 S R A M 4150 d に記憶された内容は、パチンコ遊技機 1 の電源投入時 (瞬停や停電による復電時も含む。) に主制御基板 4100 からの電源投入コマンド (図 122 参照) が R A M クリア演出開始及びそれぞれの状態演出開始を指示するものである (例えば、図 97 に示した R A M クリアスイッチ 4100 e が操作された時における演出の開始を指示したりするものである) ときにおいても、ゼロクリアされない。この点については、上述した周辺制御 R A M 4150 c のバックアップ管理対象ワークエリア 4150 ca、バックアップ第 1 エリア 4150 cb、及びバックアップ第 2 エリア 4150 cc がゼロクリアされる点と、全く異なる。また、パチンコ遊技機 1 の電源投入後、所定時間内において、操作ユニット 400 のダイヤル操作部

40

50

401や押圧操作部405を操作すると、設定モードを行うための画面が液晶表示装置1900に表示されるようになっている。この設定モードの画面に従って操作ユニット400のダイヤル操作部401や押圧操作部405を操作することで、周辺制御SRAM4150dに記憶されている内容(項目)ごとに(例えば、大当り遊技状態が発生した履歴など。)クリアすることができる一方、周辺制御RAM4150cに記憶されている内容(項目)については、全く表示されず、設定モードにおいてクリアすることができないようになっている。この点についても、周辺制御RAM4150cと周辺制御SRAM4150dとで全く異なる。

【0602】

バックアップ管理対象ワークエリア4150daは、日をまたいで継続される各種情報である演出情報(SRAM)(例えば、大当り遊技状態が発生した履歴を管理するための情報や特別な演出フラグの管理するための情報など)をバックアップ対象として専用に記憶するBank0(SRAM)から構成されている。ここで、Bank0(SRAM)の名称について簡単に説明すると、「Bank」とは、上述したように、各種情報を記憶するための記憶領域の大きさを表す最小管理単位であり、「Bank」に続く「0」は、各種制御プログラムが実行されることにより更新される各種情報を記憶するための通常使用する記憶領域であることを意味している。つまり「Bank0」とは、通常使用する記憶領域の大きさを最小管理単位としているという意味である。そして、後述するバックアップ第1エリア4150dbからバックアップ第2エリア4150dcに亘るエリアに設けられる、「Bank1」、「Bank2」、「Bank3」、及び「Bank4」とは、

「Bank0」と同一の記憶領域の大きさを有していることを意味している。「(SRAM)」は、周辺制御MPU4150aに外付けされる周辺制御SRAM4150dに記憶されている各種情報がバックアップ対象となっていることから、「Bank0」、「Bank1」、「Bank2」、「Bank3」、及び「Bank4」にそれぞれ付記されている(演出情報(SRAM)や後述する演出バックアップ情報(SRAM)についても、同一の意味で用いる)。

10

20

【0603】

次に、バックアップ管理対象ワークエリア4150daに記憶されている各種情報である演出情報(SRAM)がコピーされたものを専用に記憶するバックアップ第1エリア4150db及びバックアップ第2エリア4150dcについて説明する。バックアップ第1エリア4150db及びバックアップ第2エリア4150dcは、2つのバンクを1ペアとする、この1ペアを1ページとして管理されている。通常使用する記憶領域であるBank0(SRAM)に記憶される内容である演出情報(SRAM)は、演出バックアップ情報(SRAM)として、1フレーム(1frame)ごとに周辺制御部定常処理が実行されるごとに、バックアップ第1エリア4150db及びバックアップ第2エリア4150dcに周辺制御DMAコントローラ4150acにより高速にコピーされる。1ページの整合性は、そのページを構成する2つのバンクの内容が一致しているか否かにより行う。

30

【0604】

具体的には、バックアップ第1エリア4150dbは、Bank1(SRAM)及びBank2(SRAM)を1ペアとする、この1ペアが1ページとして管理されている。通常使用する記憶領域であるBank0(SRAM)に記憶される内容は、1フレーム(1frame)ごとに周辺制御部定常処理が実行されるごとに、Bank1(SRAM)及びBank2(SRAM)に周辺制御DMAコントローラ4150acにより高速にコピーされ、このページの整合性は、Bank1(SRAM)及びBank2(SRAM)の内容が一致しているか否かにより行う。

40

【0605】

また、バックアップ第2エリア4150dcは、Bank3(SRAM)及びBank4(SRAM)を1ペアとする、この1ペアが1ページとして管理されている。通常使用する記憶領域であるBank0(SRAM)に記憶される内容は、1フレーム(1frame)

50

me) ごとに周辺制御部定常処理が実行されるごとに、Bank 3 (SRAM) 及び Bank 4 (SRAM) に周辺制御DMAコントローラ 4150ac により高速にコピーされ、このページの整合性は、Bank 3 (SRAM) 及び Bank 4 (SRAM) の内容が一致しているか否かにより行う。

【0606】

このように、本実施形態では、バックアップ第1エリア 4150db は、Bank 1 (SRAM) 及び Bank 2 (SRAM) を1ペアとする、この1ペアを1ページとして管理するためのエリアであり、バックアップ第2エリア 4150dc は、Bank 3 (SRAM) 及び Bank 4 (SRAM) を1ペアとする、この1ペアを1ページとして管理するためのエリアである。各ページの先頭と終端とは、つまりバックアップ第1エリア 4150db 及びバックアップ第2エリア 4150dc の先頭と終端とは、それぞれ異なるIDコートが記憶されるようになっている。

【0607】

[6-3-2. 液晶及び音制御部]

液晶表示装置 1900 の描画制御と本体枠 3 に設けたスピーカ 821 及び扉枠 5 に設けたスピーカ 130, 222, 262 から流れる音楽や効果音等の音制御とを行う液晶及び音制御部 4160 は、図 100 に示すように、音楽や効果音等の音制御を行うための音源が内蔵(以下、「内蔵音源」と記載する。)されるとともに液晶表示装置 1900 の描画制御を行う音源内蔵VDP (Video Display Processor の略) 4160a と、液晶表示装置 1900 に表示される画面の各種キャラクタデータに加えて音楽や効果音等の各種音データを記憶する液晶及び音制御ROM 4160b と、シリアル化された音楽や効果音等をオーディオデータとして枠装飾駆動アンプ基板 194 に向かって送信するオーディオデータ送信IC 4160c と、を備えている。

【0608】

周辺制御部 4150 の周辺制御MPU 4150a は、主制御基板 4100 からのコマンドと対応する画面生成用スケジュールデータを、周辺制御部 4150 の周辺制御ROM 4150b 又は周辺制御RAM 4150c の各種制御データコピーエリア 4150ce から抽出して周辺制御RAM 4150c のスケジュールデータ記憶領域に 4150cae にセットし、このスケジュールデータ記憶領域 4150cae にセットされた画面生成用スケジュールデータの先頭の画面データを、周辺制御部 4150 の周辺制御ROM 4150b 又は周辺制御RAM 4150c の各種制御データコピーエリア 4150ce から抽出して音源内蔵VDP 4160a に出力した後に、後述するVblank信号が入力されたことを契機として、スケジュールデータ記憶領域 4150cae にセットされた画面生成用スケジュールデータに従って先頭の画面データに続く次の画面データを、周辺制御部 4150 の周辺制御ROM 4150b 又は周辺制御RAM 4150c の各種制御データコピーエリア 4150ce から抽出して音源内蔵VDP 4160a に出力する。このように、周辺制御MPU 4150a は、スケジュールデータ記憶領域 4150cae にセットされた画面生成用スケジュールデータに従って、この画面生成用スケジュールデータに時系列に配列された画面データを、Vblank信号が入力されるごとに、先頭の画面データから1つつ音源内蔵VDP 4160a に出力する。

【0609】

また周辺制御MPU 4150a は、主制御基板 4100 からのコマンドと対応する音生成用スケジュールデータの先頭の音指令データを、周辺制御部 4150 の周辺制御ROM 4150b 又は周辺制御RAM 4150c の各種制御データコピーエリア 4150ce から抽出して周辺制御RAM 4150c のスケジュールデータ記憶領域に 4150cae にセットし、このスケジュールデータ記憶領域 4150cae にセットされた音生成用スケジュールデータの先頭の音指令データを、周辺制御部 4150 の周辺制御ROM 4150b 又は周辺制御RAM 4150c の各種制御データコピーエリア 4150ce から抽出して音源内蔵VDP 4160a に出力した後に、Vblank信号が入力されたことを契機として、スケジュールデータ記憶領域 4150cae にセットされた音生成用スケジュール

データに従って先頭の音指令データに続く次の音指令データを、周辺制御部 4 1 5 0 の周辺制御 ROM 4 1 5 0 b 又は周辺制御 RAM 4 1 5 0 c の各種制御データコピーエリア 4 1 5 0 c e から抽出して音源内蔵 VDP 4 1 6 0 a に出力する。このように、周辺制御 MPU 4 1 5 0 a は、スケジュールデータ記憶領域 4 1 5 0 c a e にセットされた音生成用スケジュールデータに従って、この音生成用スケジュールデータに時系列に配列された音指令データを、V ブランク信号が入力されるごとに、先頭の音指令データから 1 つずつ音源内蔵 VDP 4 1 6 0 a に出力する。

【 0 6 1 0 】

[6 - 3 - 2 a . 音源内蔵 VDP]

音源内蔵 VDP 4 1 6 0 a は、上述した内蔵音源のほかに、周辺制御 MPU 4 1 5 0 a から画面データが入力されると、この入力された画面データに基づいて液晶及び音制御 ROM 4 1 6 0 b からキャラクタデータを抽出してスプライトデータを作成して液晶表示装置 1 9 0 0 に表示する 1 画面分 (1 フレーム分) の描画データを生成するための V R A M も内蔵 (以下、「内蔵 V R A M」と記載する。) している。音源内蔵 VDP 4 1 6 0 a は、内蔵 V R A M 上に生成した描画データを液晶表示装置 1 9 0 0 に出力する。このように、周辺制御 MPU 4 1 5 0 a が液晶表示装置 1 9 0 0 に表示する 1 画面分 (1 フレーム分) の画面データを音源内蔵 VDP 4 1 6 0 a に出力すると、音源内蔵 VDP 4 1 6 0 a は、この入力された画面データに基づいて液晶及び音制御 ROM 4 1 6 0 b からキャラクタデータを抽出してスプライトデータを作成して液晶表示装置 1 9 0 0 に表示する 1 画面分 (1 フレーム分) の描画データを内蔵 V R A M 上で生成し、この生成した描画データを液晶表示装置 1 9 0 0 に出力する。つまり、「 1 画面分 (1 フレーム分) の画面データ」とは、液晶表示装置 1 9 0 0 に表示する 1 画面分 (1 フレーム分) の描画データを内蔵 V R A M 上で生成するためのデータのことである。

【 0 6 1 1 】

また音源内蔵 VDP 4 1 6 0 a は、 1 画面分 (1 フレーム分) の描画データを液晶表示装置 1 9 0 0 に出力すると、周辺制御 MPU 4 1 5 0 a からの画面データを受け入れることができる状態である旨を伝える V ブランク信号を周辺制御 MPU 4 1 5 0 a に出力する。本実施形態では、液晶表示装置 1 9 0 0 のフレーム周波数 (1 秒間あたりの画面更新回数) として概ね秒間 3 0 f p s に設定しているため、V ブランク信号が出力される間隔は、約 3 3 . 3 m s (= 1 0 0 0 m s ÷ 3 0 f p s) となっている。周辺制御 MPU 4 1 5 0 a は、この V ブランク信号が入力されたことを契機として、後述する周辺制御部 V ブランク信号割り込み処理を実行するようになっている。ここで、V ブランク信号が出力される間隔は、液晶表示装置 1 9 0 0 の液晶サイズによって多少変化する。また、周辺制御 MPU 4 1 5 0 a と音源内蔵 VDP 4 1 6 0 a とが実装された周辺制御基板 4 1 4 0 の製造ロットにおいても V ブランク信号が出力される間隔が多少変化する場合がある。

【 0 6 1 2 】

なお、音源内蔵 VDP 4 1 6 0 a は、フレームバッファ方式が採用されている。この「フレームバッファ方式」とは、液晶表示装置 1 9 0 0 の画面に描画する 1 画面分 (1 フレーム分) の描画データをフレームバッファ (内蔵 V R A M) に保持し、このフレームバッファ (内蔵 V R A M) に保持した 1 画面分 (1 フレーム分) の描画データを液晶表示装置 1 9 0 0 に出力する方式である。

【 0 6 1 3 】

また、音源内蔵 VDP 4 1 6 0 a は、主制御基板 4 1 0 0 からのコマンドに基づいて周辺制御 MPU 4 1 5 0 a から上述した音指令データが入力されると、液晶及び音制御 ROM 4 1 6 0 b に記憶されている音楽や効果音等の音データを抽出して内蔵音源を制御することにより、音指令データに規定された、トラック番号に従って音楽及び効果音等の音データをトラックに組み込むとともに、出力チャンネル番号に従って使用する出力チャンネルを設定して本体枠 3 に設けたスピーカ 8 2 1 及び扉枠 5 に設けたスピーカ 1 3 0 , 2 2 2 , 2 6 2 から流れる音楽や効果音等をシリアル化してオーディオデータとしてオーディオデータ送信 IC 4 1 6 0 c に出力する。なお、音指令データには、音データを組み込む

トラックの音量を調節するためのサブボリューム値も含まれており、音源内蔵VDP4160aの内蔵音源における複数のトラックには、音楽や効果音等の演出音の音データとその音量を調節するサブボリューム値のほかに、パチンコ遊技機1の不具合の発生やパチンコ遊技機1に対する不正行為をホールの店員等に報知するための報知音の音データとその音量を調節するサブボリューム値が組み込まれる。具体的には、演出音に対しては、上述した、音量調整ボリューム4140aのつまみ部が回動操作されて調節された基板ボリュームがサブボリューム値として設定され、報知音に対しては、音量調整ボリューム4140aのつまみ部の回動操作に基づく音量調整に全く依存されず最大音量がサブボリューム値として設定されるようになっている。演出音のサブボリューム値は、図43に示した、操作ユニット400のダイヤル操作部401や押圧操作部405を操作することで後述する設定モードへ移行して調節することができるようになっている。また、音指定データには、出力するチャンネルの音量を調節するためのマスターボリューム値も含まれており、音源内蔵VDP4160aの内蔵音源における複数の出力チャンネルには、音源内蔵VDP4160aの内蔵音源における複数のトラックうち、使用するトラックに組み込まれた演出音の音データと、使用するトラックに組み込まれた演出音の音量を調節するサブボリューム値と、を合成して、この合成した演出音の音量を、実際に、本体枠3に設けたスピーカ821及び扉枠5に設けたスピーカ130, 222, 262から流れる音量となるマスターボリューム値まで増幅し、この増幅した演出音をシリアル化してオーディオデータとしてオーディオデータ送信IC4160cに出力するようになっている。本実施形態では、マスターボリューム値は一定値に設定されており、合成した演出音の音量が最大音量であるときに、マスターボリューム値まで増幅されることにより、本体枠3に設けたスピーカ821及び扉枠5に設けたスピーカ130, 222, 262から流れる音量が許容最大音量となるように設定されている。具体的には、演出音に対しては、複数のトラックのうち、使用するトラックに組み込まれた演出音の音データと、使用するトラックに組み込まれた演出音の音量を調節するサブボリューム値として設定された音量調整ボリューム4140aのつまみ部が回動操作されて調節された基板ボリュームと、を合成して、この合成した演出音の音量を、実際に、本体枠3に設けたスピーカ821及び扉枠5に設けたスピーカ130, 222, 262から流れる音量となるマスターボリューム値まで増幅し、この増幅した演出音をシリアル化してオーディオデータとしてオーディオデータ送信IC4160cに出力し、報知音に対しては、使用するトラックに組み込まれた報知音の音データと、使用するトラックに組み込まれた報知音の音量を調節するサブボリューム値として設定された音量調整ボリューム4140aのつまみ部の回動操作に基づく音量調整に全く依存されず最大音量と、を合成して、この合成した報知音の音量を、実際に、本体枠3に設けたスピーカ821及び扉枠5に設けたスピーカ130, 222, 262から流れる音量となるマスターボリューム値まで増幅し、この増幅した報知音をシリアル化してオーディオデータとしてオーディオデータ送信IC4160cに出力する。ここで、演出音が本体枠3に設けたスピーカ821及び扉枠5に設けたスピーカ130, 222, 262から流れている場合に、パチンコ遊技機1の不具合の発生やパチンコ遊技機1に対する不正行為をホールの店員等に報知するため報知音を流す制御について簡単に説明すると、まず演出音が組み込まれているトラックのサブボリューム値を強制的に消音に設定し、この演出音が組み込まれたトラックの音データと、その消音に設定したサブボリューム値と、報知音が組み込まれたトラックの音データと、報知音の音量が最大音量に設定されたサブボリューム値と、を合成し、この合成した演出音の音量と報知音の音量とを、実際に、本体枠3に設けたスピーカ821及び扉枠5に設けたスピーカ130, 222, 262から流れる音量となるマスターボリューム値まで増幅し、この増幅した演出音及び報知音をシリアル化してオーディオデータとしてオーディオデータ送信IC4160cに出力する。つまり、実際に、本体枠3に設けたスピーカ821及び扉枠5に設けたスピーカ130, 222, 262から流れる音は、最大音量の報知音だけが流れることとなる。このとき、演出音は消音となっているため、本体枠3に設けたスピーカ821及び扉枠5に設けたスピーカ130, 222, 262から流れないものの、演出音は、上述した音生成用スケジ

10

20

30

40

50

ユーldataに従って進行している。本実施形態では、報知音は所定期間（例えば、90秒）だけ本体枠3に設けたスピーカ821及び扉枠5に設けたスピーカ130, 222, 262から流れとなるようになっており、この所定期間経過すると、これまで消音に強制的に設定された音生成用スケジュールデータに従って進行している演出音の音量が、音量調整ボリューム4140aのつまみ部が回動操作されて調節された基板ボリュームがサブボリューム値として再び設定され（このとき、操作ユニット400のダイヤル操作部401や押圧操作部405を操作することで設定モードへ移行して調節されている場合には、その調節された演出音のサブボリューム値に設定され）、本体枠3に設けたスピーカ821及び扉枠5に設けたスピーカ130, 222, 262から流れるようになっている。このように、演出音が本体枠3に設けたスピーカ821及び扉枠5に設けたスピーカ130, 222, 262から流れている場合に、パチンコ遊技機1の不具合の発生やパチンコ遊技機1に対する不正行為をホールの店員等に報知するため報知音が流れるときには、演出音の音量が消音になって報知音が本体枠3に設けたスピーカ821及び扉枠5に設けたスピーカ130, 222, 262から流れるものの、この消音となった演出音は、音生成用スケジュールデータに従って進行しているため、報知音が所定期間経過して本体枠3に設けたスピーカ821及び扉枠5に設けたスピーカ130, 222, 262から流れなくなると、演出音は、報知音が流れ始めたところから再び流れ始めるのではなく、報知音が流れ始めて所定期間経過した時点まで音生成用スケジュールデータに従って進行したところから再び流れ始めるようになっている。

10

20

30

40

50

【0614】

[6-3-2b. 液晶及び音制御ROM]

液晶及び音制御ROM4160bは、極めて多くのキャラクタデータに加えて、音楽、効果音、報知音、及び告知音等の各種音データも予め記憶されている。

【0615】

[6-3-2c. オーディオデータ送信IC]

オーディオデータ送信IC4160cは、音源内蔵VDP4160aからのシリアル化したオーディオデータが入力されると、右側オーディオデータをプラス信号、マイナス信号とする差分方式のシリアルデータとして枠装飾駆動アンプ基板194に向かって送信するとともに、左側オーディオデータをプラス信号、マイナス信号とする差分方式のシリアルデータとして枠装飾駆動アンプ基板194に向かって送信する。これにより、本体枠3に設けたスピーカ821及び扉枠5に設けたスピーカ130, 222, 262から各種演出に合わせた音楽や効果音等がステレオ再生されるようになっている。なお、オーディオデータ送信IC4160cは、周辺制御基板4140から枠装飾駆動アンプ基板194に亘る基板間を、左右それぞれ差分方式のシリアルデータとしてオーディオデータを出力することにより、例えば、左側オーディオデータのプラス信号、マイナス信号にノイズの影響を受けても、プラス信号に乗ったノイズ成分と、マイナス信号に乗ったノイズ成分と、を枠装飾駆動アンプ基板194で合成して1つの左側オーディオデータにする際に、互いにキャンセルし合ってノイズ成分が除去されるようになっているため、ノイズ対策を講じることができる。

【0616】

[6-3-3. RTC制御部]

年月日を特定するカレンダー情報と時分秒を特定する時刻情報とを保持するRTC制御部4165は、図100に示すように、RTC4165aを中心として構成されている。このRTC4165aには、カレンダー情報と時刻情報とが保持されるRAM4165aが内蔵（以下、「RTC内蔵RAM4165a」と記載する。）されている。RTC4165aは、駆動用電源及びRTC内蔵RAM4165aのバックアップ用電源として電池4165b（本実施形態では、ボタン電池を採用している。）から電力が供給されるようになっている。つまりRTC4165aは、周辺制御基板4140（パチンコ遊技機1）からの電力が全く供給されずに、周辺制御基板4140（パチンコ遊技機1）と独立して電池4165bから電力が供給されている。これにより、RTC4165aは、パ

チンコ遊技機 1 の電力が遮断されても、電池 4 1 6 5 b からの電力供給により、カレンダー情報や時刻情報を更新保持することができるようになっている。

【0617】

周辺制御部 4 1 5 0 の周辺制御 M P U 4 1 5 0 a は、R T C 4 1 6 5 a の R T C 内蔵 R A M 4 1 6 5 a a からカレンダー情報や時刻情報を取得して上述した周辺制御 R A M 4 1 5 0 c の R T C 情報取得記憶領域 4 1 5 0 c a d にセットし、この取得したカレンダー情報や時刻情報に基づく演出を液晶表示装置 1 9 0 0 で繰り広げることができるようになっている。このような演出としては、例えば、12月25日であればクリスマスツリーやトナカイの画面が液晶表示装置 1 9 0 0 で繰り広げられたり、大晦日であれば新年カウントダウンを実行する画面が液晶表示装置 1 9 0 0 で繰り広げられたりする等を挙げることができる。カレンダー情報や時刻情報は、工場出荷時に設定される。

10

【0618】

なお、R T C 内蔵 R A M 4 1 6 5 a a には、カレンダー情報や時刻情報のほかに、液晶表示装置 1 9 0 0 のバックライトが L E D タイプのものが装着されている場合には L E D の輝度設定情報が記憶保持されている。周辺制御 M P U 4 1 5 0 a は、液晶表示装置 1 9 0 0 のバックライトが L E D タイプのものが装着されている場合には、R T C 内蔵 R A M 4 1 6 5 a a から輝度設定情報を取得してバックライトの輝度調整を P W M 制御により行う。輝度設定情報は、液晶表示装置 1 9 0 0 のバックライトである L E D の輝度が 1 0 0 % ~ 7 0 % までに亘る範囲を 5 % 刻みで調節するための輝度調節情報と、現在設定されている液晶表示装置 1 9 0 0 のバックライトである L E D の輝度と、が含まれている。さらに、R T C 内蔵 R A M 4 1 6 5 a a には、カレンダー情報、時刻情報や輝度設定情報のほかに、カレンダー情報、時刻情報、及び輝度設定情報を R T C 内蔵 R A M 4 1 6 5 a a に最初に記憶した年月日及び時分秒の情報として入力日時情報も記憶されている。また周辺制御 M P U 4 1 5 0 a は、液晶表示装置 1 9 0 0 のバックライトが冷陰極管タイプのもものが装着されている場合には、バックライトの O N / O F F 制御もしくは O N のみとするようになっている。R T C 内蔵 R A M 4 1 6 5 a a に記憶される、カレンダー情報、時刻情報、輝度設定情報、及び入力日時情報等の各種情報は、遊技機メーカーの製造ラインにおいて設定される。製造ラインにおいては、例えば液晶表示装置 1 9 0 0 の表示テスト等の各種テストを行うため、液晶表示装置 1 9 0 0 を最初に電源投入した日時として入力日時情報が製造ラインで入力された年月日及び時分秒である製造日時に設定される。

20

30

【0619】

このように、R T C 内蔵 R A M 4 1 6 5 a a には、カレンダー情報や時刻情報のほかに、液晶表示装置 1 9 0 0 のバックライトが L E D タイプのものが装着されている場合における輝度設定情報、及び入力日時情報等、パチンコ遊技機 1 の機種情報（例えば、低確率や高確率における大当たり遊技状態が発生する確率など）とは独立して維持が必要な情報を記憶保持することができるようになっている。

【0620】

また、R T C 内蔵 R A M 4 1 6 5 a a に記憶保持される輝度設定情報等は、パチンコ遊技機 1 が設置されるホールの環境によっては製造日時に設定された液晶表示装置 1 9 0 0 のバックライトの輝度では明るすぎたり、暗すぎたりする場合もある。そこで、図 4 3 に示した、操作ユニット 4 0 0 のダイヤル操作部 4 0 1 や押圧操作部 4 0 5 を操作することで設定モードへ移行してバックライトの輝度を所定の輝度に調節することができるようになっている。パチンコ遊技機 1 の電源投入後、所定時間内において、操作ユニット 4 0 0 のダイヤル操作部 4 0 1 や押圧操作部 4 0 5 を操作すると、設定モードを行うための画面が液晶表示装置 1 9 0 0 に表示されるほかに、客待ち状態となって液晶表示装置 1 9 0 0 によるデモンストレーションが行われている期間内において、操作ユニット 4 0 0 のダイヤル操作部 4 0 1 や押圧操作部 4 0 5 を操作すると、設定モードを行うための画面が液晶表示装置 1 9 0 0 に表示されるようになっている。この設定モードの画面に従って操作ユニット 4 0 0 のダイヤル操作部 4 0 1 や押圧操作部 4 0 5 を操作することでカレンダー情報、時刻情報を再設定したり、バックライトの輝度を所望の輝度に調節したりすることが

40

50

できる。この調節された所望の輝度は、輝度設定情報に記憶されるＬＥＤの輝度として上書き（更新記憶）されるようになっている。なお、設定モードでは、周辺制御ＭＰＵ４１５０ａは、上述した輝度補正プログラムを実行することにより、液晶表示装置１９００のバックライトがＬＥＤタイプのものが装着されている場合には、液晶表示装置１９００の経年変化にともなう輝度低下を補正する。周辺制御ＭＰＵ４１５０ａは、ＲＴＣ制御部４１６５のＲＴＣ内蔵ＲＡＭ４１６５ａから、入力日時情報を取得して液晶表示装置１９００を最初に電源投入した日時を特定し、年月日を特定するカレンダー情報と時分秒を特定する時刻情報とを取得して現在の日時を特定し、液晶表示装置１９００のバックライトであるＬＥＤの輝度が１００％～７０％までに亘る範囲を５％刻みで調節するための輝度調節情報と現在設定されている液晶表示装置１９００のバックライトであるＬＥＤの輝度とを有する輝度設定情報を取得する。この取得した輝度設定情報を周辺制御ＲＯＭ４１５０ｂに予め記憶されている補正情報に基づいて補正する。例えば、液晶表示装置１９００を最初に電源投入した日時と現在の日時とから、液晶表示装置１９００を最初に電源投入した日時からすでに６月を経過している場合には、周辺制御ＲＯＭ４１５０ｂから対応する補正情報（例えば、５％）を取得するとともに、輝度設定情報に含まれるＬＥＤの輝度が７５％で液晶表示装置１９００のバックライトを点灯するときには、この７５％に対して取得した補正情報である５％だけさらに上乗せした８０％の輝度となるように、輝度設定情報に含まれる輝度調節情報に基づいて液晶表示装置１９００のバックライトの輝度を調節して点灯し、液晶表示装置１９００を最初に電源投入した日時からすでに１２月を経過している場合には、周辺制御ＲＯＭ４１５０ｂから対応する補正情報（例えば、１０％）を取得するとともに、輝度設定情報に含まれるＬＥＤの輝度が７５％で液晶表示装置１９００のバックライトを点灯するときには、この７５％に対して取得した補正情報である１０％だけさらに上乗せした８５％の輝度となるように、輝度設定情報に含まれる輝度調節情報に基づいて液晶表示装置１９００のバックライトの輝度を調節して点灯する。なお、ＲＴＣ制御部４１６５のＲＴＣ内蔵ＲＡＭ４１６５ａから、直接、年月日を特定するカレンダー情報と時分秒を特定する時刻情報とを取得して現在の日時を特定してもいいし、後述する周辺制御部電源投入時処理におけるステップＳ１００２の現在時刻情報取得処理において周辺制御ＲＡＭ４１５０ｃのＲＴＣ情報取得記憶領域４１５０ｃａｄにおける、カレンダー情報記憶部にセットされて周辺制御基板４１４０のシステムにより更新される現在のカレンダー情報と、時刻情報記憶部にセットされて周辺制御基板４１４０のシステムにより更新される現在の時刻情報と、を取得して現在の日時を特定してもいい。

【０６２１】

[６ - ３ - ４ . 音量調整ボリューム]

音量調整ボリューム４１４０ａは、上述したように、本体枠３に設けたスピーカ８２１及び扉枠５に設けたスピーカ１３０，２２２，２６２から流れる音楽や効果音等の音量をつまみ部を回動操作することにより調節することができるようになっている。音量調整ボリューム４１４０ａは、上述したように、そのつまみ部が回動操作されることにより抵抗値が可変するようになっており、電氣的に接続された周辺制御Ａ／Ｄコンバータ４１５０ａｋがつまみ部の回転位置における抵抗値により分圧された電圧を、アナログ値からデジタル値に変換して、値０～値１０２３までの１０２４段階の値に変換している。本実施形態では、上述したように、１０２４段階の値を７つに分割して基板ボリューム０～６として管理している。基板ボリューム０では消音、基板ボリューム６では最大音量に設定されており、基板ボリューム０から基板ボリューム６に向かって音量が大きくなるようにそれぞれ設定されている。基板ボリューム０～６に設定された音量となるように液晶及び音制御部４１６０（後述する音源内蔵ＶＤＰ４１６０ａ）を制御して本体枠３に設けたスピーカ８２１及び扉枠５に設けたスピーカ１３０，２２２，２６２から音楽や効果音が流れるようになっている。このように、つまみ部の回動操作に基づく音量調整により本体枠３に設けたスピーカ８２１及び扉枠５に設けたスピーカ１３０，２２２，２６２から音楽や効果音が流れるようになっている。また、本実施形態では、上述したように、音楽や効果音のほかに、パチンコ遊技機１の不具合の発生やパチンコ遊技機１に対する不正行為をホー

ルの店員等に報知するための報知音や、遊技演出に関する内容等を告知する（例えば、液晶表示装置 1 9 0 0 に繰り広げられている画面をより迫力あるものとして演出したり、遊技者にとって有利な遊技状態に移行する可能性が高いこと告知したり等。）ための告知音も本体枠 3 に設けたスピーカ 8 2 1 及び扉枠 5 に設けたスピーカ 1 3 0 , 2 2 2 , 2 6 2 から流れるが、報知音や告知音は、つまみ部の回動操作に基づく音量調整に全く依存されずに流れる仕組みとなっており、消音から最大音量までの音量をプログラムにより液晶及び音制御部 4 1 6 0（後述する音源内蔵 V D P 4 1 6 0 a）を制御して調整することができるようになっている。このプログラムにより調整される音量は、上述した 7 段階に分けられた基板ボリュームと異なり、消音から最大音量までを滑らかに変化させることができるようになっている。これにより、例えば、ホールの店員等が音量調整ボリューム 4 1 4 0 a のつまみ部を回動操作して音量を小さく設定した場合であっても、本体枠 3 に設けたスピーカ 8 2 1 及び扉枠 5 に設けたスピーカ 1 3 0 , 2 2 2 , 2 6 2 から流れる音楽や効果音等の演出音が小さくなるものの、パチンコ遊技機 1 に不具合が発生しているときや遊技者が不正行為を行っているときには大音量（本実施形態では、最大音量）に設定した報知音を流すことができる。したがって、演出音の音量を小さくしても、報知音によりホールの店員等が不具合の発生や遊技者の不正行為を気付く難くなることを防止することができる。また、つまみ部の回動操作に基づく音量調整により設定されている現在の基板ボリュームに基づいて、広告音を流す音量を小さくして音楽や効果音の妨げとならないようにしたりする一方、広告音を流す音量を大きくして音楽や効果音に加えて液晶表示装置 1 9 0 0 で繰り広げられている画面をより迫力あるものとして演出したり、遊技者にとって有利な遊技状態に移行する可能性が高いこと告知したりすることもできる。

【 0 6 2 2 】

なお、本実施形態では、音量調整ボリューム 4 1 4 0 a のつまみ部を回動操作することにより音楽や効果音の音量を調節するようになっていることに加えて、図 4 3 に示した、操作ユニット 4 0 0 のダイヤル操作部 4 0 1 や押圧操作部 4 0 5 を操作することで設定モードへ移行して音楽や効果音の音量を調節することができるようになっている。パチンコ遊技機 1 の電源投入後、所定時間内において、操作ユニット 4 0 0 のダイヤル操作部 4 0 1 や押圧操作部 4 0 5 を操作すると、設定モードを行うための画面が液晶表示装置 1 9 0 0 に表示されるほかに、客待ち状態となって液晶表示装置 1 9 0 0 によるデモンストレーションが行われている期間内において、操作ユニット 4 0 0 のダイヤル操作部 4 0 1 や押圧操作部 4 0 5 を操作すると、設定モードを行うための画面が液晶表示装置 1 9 0 0 に表示されるようになっている。この設定モードの画面に従って操作ユニット 4 0 0 のダイヤル操作部 4 0 1 や押圧操作部 4 0 5 を操作することで音楽や効果音の音量を所望の音量に調節することができる。具体的には、音量調整ボリューム 4 1 4 0 a のつまみ部の回転位置における抵抗値により分圧された電圧を、周辺制御 A / D コンバータ 4 1 5 0 a k がアナログ値からデジタル値に変換して、この変換した値に対して、操作ユニット 4 0 0 のダイヤル操作部 4 0 1 や押圧操作部 4 0 5 の操作に応じて所定値を加算又は減算することによって、基板ボリュームの値を増やしたり、又は減らしたりすることができるようになっている。この調節された音量は、音源内蔵 V D P 4 1 6 0 a の内蔵音源における複数のトラックのうち、音楽や効果音等の演出音の音データが組み込まれたトラックに対して、サブボリューム値として設定更新されて演出音の音量の調節に反映されるものの、上述した報知音や告知音の音量に調節に反映されないようになっている。

【 0 6 2 3 】

このように、本実施形態では、音量調整ボリューム 4 1 4 0 a のつまみ部を直接回動操作することにより音楽や効果音の音量を調節する場合と、操作ユニット 4 0 0 のダイヤル操作部 4 0 1 や押圧操作部 4 0 5 の操作に応じて所定値を加算又は減算することによって、基板ボリュームの値を増やしたり、又は減らしたりすることにより音楽や効果音の音量を調節する場合と、の 2 つの方法がある。音量調整ボリューム 4 1 4 0 a は、周辺制御基板 4 1 4 0 に実装されているため、本体枠 3 を外枠 2 から必ず開放した状態にする必要がある。そうすると、音量調整ボリューム 4 1 4 0 a のつまみ部を回動操作することができ

るのは、ホールの店員となる。ところが、ホールの店員が調節した音量では、遊技者にとって小さく感じて音楽や効果音を聞き取り難い場合もあるし、遊技者にとって大きく感じて音楽や効果音をうるさく感じる場合もある。そこで、パチンコ遊技機 1 の電源投入後、所定時間内において、操作ユニット 4 0 0 のダイヤル操作部 4 0 1 や押圧操作部 4 0 5 を操作したり、客待ち状態となって液晶表示装置 1 9 0 0 によるデモンストレーションが行われている期間内において、操作ユニット 4 0 0 のダイヤル操作部 4 0 1 や押圧操作部 4 0 5 を操作したりした場合には、設定モードを行うための画面が液晶表示装置 1 9 0 0 に表示され、この設定モードの画面に従って操作ユニット 4 0 0 のダイヤル操作部 4 0 1 や押圧操作部 4 0 5 を操作することで音楽や効果音の音量を所望の音量に調節することができるようになっている。これにより、遊技者は所望の音量に音楽や効果音の音量を調節することができるため、ホールの店員が調節した音量を小さく感じて音楽や効果音を聞き取り難い場合には、操作ユニット 4 0 0 のダイヤル操作部 4 0 1 や押圧操作部 4 0 5 を操作して所望の音量まで大きくすることができるし、ホールの店員が調節した音量を大きく感じて音楽や効果音をうるさく感じる場合には、操作ユニット 4 0 0 のダイヤル操作部 4 0 1 や押圧操作部 4 0 5 を操作して所望の音量まで小さくすることができる。

10

【 0 6 2 4 】

また、本実施形態では、パチンコ遊技機 1 において遊技が行われていない状態が所定時間継続され、客待ち状態となって液晶表示装置 1 9 0 0 によるデモンストレーションが繰り返し行われると（例えば、10 回）、前回、パチンコ遊技機 1 の対面に着座して遊技を行っていた遊技者が調節した音量がキャンセルされて、音量が初期化されるようになっている。この音量の初期化では、ホールの店員が調節した音量、つまりホールの店員が音量調整ボリューム 4 1 4 0 a のつまみ部を直接回動操作して調節した音量となるようになっている。これにより、前回、パチンコ遊技機 1 の対面に着座して遊技を行っていた遊技者が調節した音量を小さく感じて音楽や効果音を聞き取り難い場合には、今回、パチンコ遊技機 1 の対面に着座して遊技を行う遊技者が操作ユニット 4 0 0 のダイヤル操作部 4 0 1 や押圧操作部 4 0 5 を操作して所望の音量まで大きくすることができるし、前回、パチンコ遊技機 1 の対面に着座して遊技を行っていた遊技者が調節した音量を大きく感じて音楽や効果音をうるさく感じる場合には、今回、パチンコ遊技機 1 の対面に着座して遊技を行う遊技者が操作ユニット 4 0 0 のダイヤル操作部 4 0 1 や押圧操作部 4 0 5 を操作して所望の音量まで小さくすることができる。

20

30

【 0 6 2 5 】

[6 - 4 . ランプ駆動基板]

ランプ駆動基板 4 1 7 0 は、図 1 0 0 に示すように、遊技盤 4 の各種装飾基板に点灯信号、点滅信号や階調点灯信号等の各種信号を出力するランプ駆動回路 4 1 7 0 a と、測距センサ基板 D M A に実装された測距センサ S A からの検出信号のパルス幅を伸張するワンショットマルチバイブレータ回路 4 1 7 0 b と、測距センサ S A へ電力供給又は電力停止（電源 O N 又は電源 O F F ）する測距センサ電源 O N / O F F 回路 4 1 7 0 f と、を備えている。ワンショットマルチバイブレータ回路 4 1 7 0 b で伸張された測距センサ S A からの検出信号は、周辺制御基板 4 1 4 0 の周辺制御部 4 1 5 0 における周辺制御 M P U 4 1 5 0 a に内蔵されるパラレル I / O ポート（周辺制御各種パラレル I / O ポート 4 1 5 0 a g ）のうち、測距センサ用入力ポートに入力されている。また、周辺制御 M P U 4 1 5 0 a に内蔵されたパラレル I / O ポート（周辺制御各種パラレル I / O ポート 4 1 5 0 a g ）のうち、測距センサ用出力ポートから出力される測距センサ S A への電力供給を開始する電源 O N 信号や電力供給を停止する電源 O F F 信号は、測距センサ電源 O N / O F F 回路 4 1 7 0 f に入力されている。このように、測距センサ S A は、電源 O N 又は電源 O F F することができるようになっている。

40

【 0 6 2 6 】

[6 - 5 . 測距センサ基板]

測距センサ基板 D M A は、図 1 0 0 に示すように、測距センサ S A のほかに、測距センサ S A の補助電源となる電解コンデンサ D M A C 0 が実装されている。ランプ駆動基板 4

50

170の測距センサ電源ON/OFF回路4170fから供給される電力は、電解コンデンサDMAC0で充電されるとともに、測距センサSAに供給されている。測距センサSAから出力される検出信号は、ランプ駆動基板4170のワンショットマルチバイブレータ回路4170bに入力されている。

【0627】

[7. 電源システム]

次に、パチンコ遊技機1に供給される電力について、図102、及び図103を参照して説明する。図102はパチンコ遊技機の電源システムを示すブロック図であり、図103は図102のつづきを示すブロック図である。まず、電源基板851について説明し、続いて各制御基板等に供給される電源について説明する。なお、各種基板のグランドや各種端子板のグランドは、図示しないが、電源基板851のグランドと電氣的に接続されている。

10

【0628】

[7-1. 電源基板]

電源基板851は、電源コードと電氣的に接続されており、この電源コードのプラグがパチンコ島設備の電源コンセントに差し込まれている。図79に示した電源スイッチ852を操作すると、パチンコ島設備から供給されている電力が電源基板851に供給され、パチンコ遊技機1の電源投入を行うことができる。

【0629】

電源基板851は、図102に示すように、全波整流回路851a、力率改善回路851b、平滑化回路851c、+5.2V作成回路851d、+5.25V作成回路851e、+12V作成回路851f、+24V作成回路851gを備えている。全波整流回路851aは、パチンコ島設備から供給されている交流24ボルト(AC24V)を全波整流して力率改善回路851bに供給している。この力率改善回路851bは、全波整流された電力の力率を改善して直流+37V(DC+37V、以下、「+37V」と記載する。)を作成して平滑化回路851cに供給している。この平滑化回路851cは、入力される+37Vのリップルを除去して+37Vを平滑化させて+5.2V作成回路851d、+5.25V作成回路851e、+12V作成回路851f、+24V作成回路851g、払出制御基板4110、及び枠周辺中継端子板868にそれぞれ供給している。+5.2V作成回路851dは、平滑化回路851cから供給される+37Vから直流+5.2V(DC+5.2V、以下、「+5.2V」と記載する。)を作成している。この+5.2Vが印加されて供給される電源系統が+5.2V電源ラインとなる。+5.25V作成回路851eは、平滑化回路851cから供給される+37Vから直流+5.25V(DC+5.25V、以下、「+5.25V」と記載する。)を作成している。この+5.25Vが印加されて供給される電源系統が+5.25V電源ラインとなる。+12V作成回路851fは、平滑化回路851cから供給される+37Vから直流+12V(DC+12V、以下、「+12V」と記載する。)を作成している。この+12Vが印加されて供給される電源系統が+12V電源ラインとなる。+24V作成回路851gは、平滑化回路851cから供給される+37Vから直流+24V(DC+24V、以下、「+24V」と記載する。)を作成している。この+24Vが印加されて供給される電源系統が+24V電源ラインとなる。+5.2V作成回路851d、+12V作成回路851f、及び+24V作成回路851gで作成される電圧は、払出制御基板4110に供給され、+5.25V作成回路851e、+12V作成回路851f、及び+24V作成回路851gで作成される電圧は、枠周辺中継端子板868に供給されている。なお、パチンコ島設備から供給されているAC24Vは、全波整流回路851aのほかに、電源基板851を介して遊技球等貸出装置接続端子板869にも供給されている。

20

30

40

【0630】

また、電源基板851は、キャパシタBC0、BC1を備えている。キャパシタBC0は、主制御基板4100の主制御MPU4100aに内蔵されたRAM(主制御内蔵RAM)のバックアップ電源であり、キャパシタBC1は、払出制御基板4110における払

50

出制御部 4 1 2 0 の払出制御 M P U 4 1 2 0 a に内蔵された R A M (払出制御内蔵 R A M) のバックアップ電源である。

【 0 6 3 1 】

+ 5 . 2 V 作成回路 8 5 1 d で作成される + 5 . 2 V は、後述するように、払出制御基板 4 1 1 0 に供給されるとともに、払出制御基板 4 1 1 0 を介して主制御基板 4 1 0 0 に供給されている。払出制御基板 4 1 1 0 に供給される + 5 . 2 V は、払出制御 M P U 4 1 2 0 a の電源端子に印加されるとともに、ダイオード P D 0 を介して払出制御内蔵 R A M の電源端子に印加されるようになっている。主制御基板 4 1 0 0 に供給される + 5 . 2 V は、主制御 M P U 4 1 0 0 a の電源端子に印加されるとともに、ダイオード M D 0 を介して主制御内蔵 R A M の電源端子に印加されるようになっている。

10

【 0 6 3 2 】

電源基板 8 5 1 のキャパシタ B C 1 のマイナス端子 (以下、「キャパシタ B C 1 の - 端子」と記載する。) は、グランドと接地される一方、そのプラス端子 (以下、「キャパシタ B C 1 の + 端子」と記載する。) は、払出制御基板 4 1 1 0 の払出制御内蔵 R A M の電源端子と電氣的に接続されるとともに、払出制御基板 4 1 1 0 のダイオード P D 0 のカソード端子とも電氣的に接続されている。つまり、+ 5 . 2 V 作成回路 8 5 1 d からの電力は、払出制御 M P U 4 1 2 0 a の電源端子に向かって電流が流れるとともに、ダイオード P D 0 により順方向である払出制御内蔵 R A M の電源端子と、キャパシタ B C 1 の + 端子と、に向かって電流が流れるようになっている。このように、キャパシタ B C 1 は、+ 5 . 2 V 作成回路 8 5 1 d で作成される + 5 . 2 V が払出制御基板 4 1 1 0 、そして再び払出制御基板 4 1 1 0 から電源基板 8 5 1 に戻ってくるといった電氣的な接続方法により + 5 . 2 V が印加されて充電することができるようになっている。これにより、+ 5 . 2 V 作成回路 8 5 1 d からの電力が払出制御基板 4 1 1 0 に供給されなくなった場合には、キャパシタ B C 1 に充電された電荷が払 V B B として払出制御基板 4 1 1 0 に供給されるようになっているため、払出制御 M P U 4 1 2 0 a の電源端子にはダイオード P D 0 により電流が妨げられて流れず払出制御 M P U 4 1 2 0 a が作動しないものの、払出制御内蔵 R A M の電源端子には払 V B B が印加されることにより記憶内容が保持されるようになっている。

20

【 0 6 3 3 】

電源基板 8 5 1 のキャパシタ B C 0 のマイナス端子 (以下、「キャパシタ B C 0 の - 端子」と記載する。) は、グランドと接地される一方、そのプラス端子 (以下、「キャパシタ B C 0 の + 端子」と記載する。) は、払出制御基板 4 1 1 0 を介して主制御基板 4 1 0 0 の主制御内蔵 R A M の電源端子と電氣的に接続されるとともに、主制御基板 4 1 0 0 のダイオード M D 0 のカソード端子とも電氣的に接続されている。つまり、+ 5 . 2 V 作成回路 8 5 1 d からの電力は、主制御 M P U 4 1 0 0 a の電源端子に向かって電流が流れるとともに、ダイオード M D 0 により順方向である主制御内蔵 R A M の電源端子と、キャパシタ B C 0 の + 端子と、に向かって電流が流れるようになっている。このように、キャパシタ B C 0 は、+ 5 . 2 V 作成回路 8 5 1 d で作成される + 5 . 2 V が払出制御基板 4 1 1 0 、主制御基板 4 1 0 0 、そして再び払出制御基板 4 1 1 0 から電源基板 8 5 1 に戻ってくるといった電氣的な接続方法により + 5 . 2 V が印加されて充電することができるようになっている。これにより、+ 5 . 2 V 作成回路 8 5 1 d からの電力が主制御基板 4 1 0 0 に供給されなくなった場合には、キャパシタ B C 0 に充電された電荷が主 V B B として主制御基板 4 1 0 0 に供給されるようになっているため、主制御 M P U 4 1 0 0 a の電源端子にはダイオード M D 0 により電流が妨げられて流れず主制御 M P U 4 1 0 0 a が作動しないものの、主制御内蔵 R A M の電源端子には主 V B B が印加されることにより記憶内容が保持されるようになっている。

30

40

【 0 6 3 4 】

[7 - 2 . 各制御基板等に供給される電圧]

次に、各制御基板等に供給される電圧についての概要を説明し、続いて、主として払出制御基板 4 1 1 0 、主制御基板 4 1 0 0 、発射電源基板 8 3 1 、ランプ駆動基板 4 1 7 0

50

及び測距センサ基板 D M A に供給される電圧について説明する。

【 0 6 3 5 】

電源基板 8 5 1 で作成された + 5 . 2 V、+ 1 2 V、及び + 2 4 V という 3 種類の電圧は、図 1 0 2 に示すように、払出制御基板 4 1 1 0 に供給されるとともに、この払出制御基板 4 1 1 0 を介して主制御基板 4 1 0 0 にも供給されている。また電源基板 8 5 1 で作成された + 5 . 2 5 V、+ 1 2 V、+ 2 4 V、及び + 3 7 V という 4 種類の電圧は、枠周辺中継端子板 8 6 8 に供給されるとともに、この枠周辺中継端子板 8 6 8 を介して周辺制御基板 4 1 4 0 に供給される一方、その 4 種類の電圧のうち、+ 5 . 2 5 V、+ 1 2 V、及び + 2 4 V という 3 種類の電圧が周辺扉中継端子板 8 8 2 に供給されている。周辺制御基板 4 1 4 0 に供給される + 5 . 2 5 V、+ 1 2 V、+ 2 4 V、及び + 3 7 V という 4 種類の電圧は、図 1 0 3 (a) に示すように、その 4 種類の電圧のうち、+ 5 . 2 5 V、+ 1 2 V、及び + 2 4 V という 3 種類の電圧がランプ駆動基板 4 1 7 0 のランプ駆動回路 4 1 7 0 a に供給されてランプ駆動回路 4 1 7 0 a から遊技盤 4 の各種装飾基板に点灯信号、点滅信号や階調点灯信号等の各種信号が出力され、その 4 種類の電圧がモータ駆動基板 4 1 8 0 の駆動源駆動回路 4 1 8 0 a に供給されて駆動源駆動回路 4 1 8 0 a から遊技盤 4 のモータやソレノイド等の電氣的駆動源に駆動信号を出力している。また、その 4 種類の電圧のうち、+ 2 4 V 及び + 3 7 V という 2 種類の電圧が液晶表示装置 1 9 0 0 に供給されている。液晶表示装置 1 9 0 0 は、描画制御される液晶モジュール (図示しない) と、この液晶モジュールのバックライト用の電源であるバックライト電源 (図示しない) と、を備えており、+ 2 4 V が液晶モジュールに供給され、+ 3 7 V がバックライト電源に供給されている。これに対して、周辺扉中継端子板 8 8 2 に供給される + 5 . 2 5 V、+ 1 2 V、及び + 2 4 V という 3 種類の電圧は、図 1 0 3 (b) に示すように、枠装飾駆動アンプ基板 1 9 4 に供給されており、その 3 種類の電圧のうち、+ 1 2 V が + 9 V 作成回路 1 9 4 a に供給されて直流 + 9 V (D C + 9 V、以下、「+ 9 V」と記載する。) を作成している。枠装飾駆動アンプ基板 1 9 4 は、その 3 種類の電圧に加えて、+ 9 V 作成回路 1 9 4 a で作成される + 9 V を合わせた 4 種類の電圧を扉枠 5 の各種装飾基板等に供給している。

10

20

30

40

50

【 0 6 3 6 】

[7 - 2 - 1 . 払出制御基板に供給される電圧]

払出制御基板 4 1 1 0 は、図 1 0 2 に示すように、払出制御 M P U 4 1 2 0 a 等のほかに、払出制御フィルタ回路 4 1 1 0 a、停電監視回路 4 1 1 0 b も備えている。この払出制御フィルタ回路 4 1 1 0 a は、電源基板 8 5 1 からの + 5 . 2 V が供給されており、この + 5 . 2 V からノイズを除去している。この + 5 . 2 V は、ダイオード P D 0 を介して電源基板 8 5 1 のキャパシタ B C 1 に供給されるほかに、例えば、払出制御部 4 1 2 0 の払出制御 M P U 4 1 2 0 a 等に供給されている。停電監視回路 4 1 1 0 b は、電源基板 8 5 1 からの + 1 2 V 及び + 2 4 V が供給されており、これら + 1 2 V 及び + 2 4 V の停電又は瞬停の兆候を監視している。停電監視回路 4 1 1 0 b は、+ 1 2 V 及び + 2 4 V の停電又は瞬停の兆候を検出すると、停電予告として停電予告信号を主制御基板 4 1 0 0 の主制御 M P U 4 1 0 0 a に出力する。この停電予告信号は、主制御基板 4 1 0 0 を介して、周辺制御基板 4 1 4 0 に伝わることにより、この周辺制御基板 4 1 4 0 を介して、図 1 0 3 (a)、(b) に示すように、液晶表示装置 1 9 0 0 のバックライト電源 1 9 0 0 b に伝わる一方、枠周辺中継端子板 8 6 8、周辺扉中継端子板 8 8 2、そして枠装飾駆動アンプ基板 1 9 4 にも伝わって、枠装飾駆動アンプ基板 1 9 4 を介して、扉枠 5 の各種装飾基板等に伝わるようになっている。

【 0 6 3 7 】

なお、+ 1 2 V 及び + 2 4 V は、停電監視回路 4 1 1 0 b に供給されるほかに、+ 1 2 V は、例えば、払出制御部 4 1 2 0 の払出制御入力回路 4 1 2 0 e 等にも供給され、+ 2 4 V は、例えば、払出制御部 4 1 2 0 の払出モータ駆動回路 4 1 2 0 d 等にも供給されている。また、電源基板 8 5 1 からの + 3 7 は、払出制御基板 4 1 1 0 において何ら使用されずに、払出制御基板 4 1 1 0 を介して、そのまま発射電源基板 8 3 1 に供給されている

。発射電源基板 8 3 1 は、供給される + 3 7 V から後述する所定電圧を作成して発射制御部 4 1 3 0 の発射ソレノイド駆動回路 4 1 3 0 d に供給している。

【 0 6 3 8 】

このように、停電監視回路 4 1 1 0 b を本体枠 3 側の払出制御基板 4 1 1 0 に備えることによって、遊技盤 4 を製造するごとに停電監視回路 4 1 1 0 b を搭載する必要がまったくなくなるため、遊技盤 4 の製造コスト削減に寄与することができる。

【 0 6 3 9 】

ここで、本実施形態では、払出制御基板 4 1 1 0 に停電監視回路 4 1 1 0 b を備えた構成としている理由について簡単に説明する。電源基板 8 5 1 からの + 5 . 2 V、+ 1 2 V、及び + 2 4 V は、上述したように、払出制御基板 4 1 1 0 を介して主制御基板 4 1 0 0 に供給されている。換言すると、本体枠 3 側に備える電源基板 8 5 1 からの + 5 . 2 V、+ 1 2 V、及び + 2 4 V は、遊技盤 4 側に備える主制御基板 4 1 0 0 に対して、伝送経路として最も近い関係となっている本体枠 3 側に備える払出制御基板 4 1 1 0 を介して供給されている。これにより、電源基板 8 5 1 に停電監視回路を備える場合と比べて、主制御基板 4 1 0 0 に対して伝送経路としてより近い関係で + 1 2 V 及び + 2 4 V の停電又は瞬停の兆候を監視することができるため、停電予告信号を主制御基板 4 1 0 0 に伝える伝送経路を短く構成することによって主制御基板 4 1 0 0 が重要な遊技情報のバックアップを開始するタイミングを速くすることに寄与することができる。また、上述した、+ 1 2 V 電源ラインと + 2 4 V 電源ラインとの 2 つの電源ラインに印加される電圧をそれぞれ監視することによって、+ 1 2 V 電源ライン又は + 2 4 V 電源ラインの一方の電源ラインに印加される電圧を監視する場合と比べて、停電又は瞬停等の電源断の兆候をより正確に把握することができる。また、最近のパチンコ遊技機では、扉枠や遊技盤等に極めて多くの電飾を設けることによって、煌びやかな演出や迫力ある魅力的な演出を遊技者に提供しており、電飾の数が増加する傾向にある。これに伴って消費電力も大きくなってきており、電源基板を改良する機会も増加してきている。これに対して、払出制御基板は、専ら遊技球の払出動作等を行う基板であるため、払出に関する大きなシステム改良がなければ、作り直す機会が極めて少ない。そこで、本実施形態では、上述した理由により、停電監視回路 4 1 1 0 b を、電源基板 8 5 1 に備えた構成を採用せず、払出制御基板 4 1 1 0 に備えた構成を採用した。

【 0 6 4 0 】

[7 - 2 - 2 . 主制御基板に供給される電圧]

主制御基板 4 1 0 0 は、図 1 0 2 に示すように、主制御 M P U 4 1 0 0 a 等のほかに、主制御フィルタ回路 4 1 0 0 g も備えている。主制御フィルタ回路 4 1 0 0 g は、払出制御基板 4 1 1 0 からの + 5 . 2 V が供給されており、この + 5 . 2 V からノイズを除去している。この + 5 . 2 V は、ダイオード M D 0 を介して電源基板 8 5 1 のキャパシタ B C 0 に供給されるほかに、例えば、主制御 M P U 4 1 0 0 a 等に供給されている。払出制御基板 4 1 1 0 からの + 1 2 V は、例えば、主制御入力回路 4 1 0 0 c 等に供給され、払出制御基板 4 1 1 0 からの + 2 4 V は、例えば、主制御ソレノイド駆動回路 4 1 0 0 d 等に供給されている。

【 0 6 4 1 】

[7 - 2 - 3 . 発射電源基板に供給される電圧]

発射電源基板 8 3 1 は、図 1 0 2 に示すように、D C / D C コンバータ 8 3 1 a、電解コンデンサ S C 0 (本実施形態では、静電容量 : 4 7 0 0 マイクロファラッド (μF)) を備えている。D C / D C コンバータ 8 3 1 a は、払出制御基板 4 1 1 0 からの + 3 7 V を降圧して直流 + 3 5 V (D C + 3 5 V、以下、「+ 3 5 V」と記載する。) を作成して払出制御基板 4 1 1 0 における発射制御部 4 1 3 0 の発射ソレノイド駆動回路 4 1 3 0 d に供給している。

【 0 6 4 2 】

電解コンデンサ S C 0 のマイナス端子 (以下、「電解コンデンサ S C 0 の - 端子」と記載する。) は、グランドと接地される一方、そのプラス端子 (以下、「電解コンデンサ S

10

20

30

40

50

C 0 の + 端子」と記載する。) は、DC / DC コンバータ 8 3 1 a の + 3 5 V 出力端子と電氣的に接続されている。つまり、電解コンデンサ S C 0 は、DC / DC コンバータ 8 3 1 a から出力される + 3 5 V が印加されることで充電されるようになっている。本実施形態では、DC / DC コンバータ 8 3 1 a からの電流と、電解コンデンサ S C 0 に充電された電荷の放電による電流と、が併合された併合電流が払出制御基板 4 1 1 0 の発射ソレノイド駆動回路 4 1 3 0 d に流れるようになっている。その詳細な説明は後述する。

【 0 6 4 3 】

なお、上述したように、電源基板 8 5 1 からの + 5 . 2 V は、払出制御基板 4 1 1 0 に供給されるのに対して、電源基板 8 5 1 からの + 5 . 2 5 V は、枠周辺中継端子板 8 6 8 に供給されている。+ 5 . 2 V 及び + 5 . 2 5 V は、各制御基板の制御基準電圧となるものであるが、電源基板 8 5 1 と配線 (ハーネス) を介して電氣的に接続された場合に、配線のトータル長さ、つまり電源経路が短い、払出制御基板 4 1 1 0 と主制御基板 4 1 0 0 とに対しては、その配線に伴う電圧ドロップ (電圧降下) を小さく見積もることができるため、+ 5 . 2 V が電源基板 8 5 1 から供給されるのに対して、配線のトータル長さ、つまり電源経路が払出制御基板 4 1 1 0 と主制御基板 4 1 0 0 とに比べて長い、周辺制御基板 4 1 4 0 や枠装飾駆動アンプ基板 1 9 4 に加えて、周辺制御基板 4 1 4 0 に従属する、ランプ駆動基板 4 1 7 0、及びモータ駆動基板 4 1 8 0 や枠装飾駆動アンプ基板 1 9 4 に従属する扉枠側の各種装飾基板等に対しては、その配線に伴う電圧ドロップ (電圧降下) が無視できないため、払出制御基板 4 1 1 0 と主制御基板 4 1 0 0 とに供給される + 5 . 2 V より高い電圧である + 5 . 2 5 V が電源基板 8 5 1 から供給されている。

10

20

【 0 6 4 4 】

[7 - 2 - 4 . ランプ駆動基板に供給される電圧]

ランプ駆動基板 4 1 7 0 は、図 1 0 3 (a) に示すように、ランプ駆動回路 4 1 7 0 a、ワンショットマルチバイブレータ回路 4 1 7 0 b、及び測距センサ電源 ON / OFF 回路 4 1 7 0 f のほかに、+ 3 . 3 V 作成回路 4 1 7 0 k を備えている。ランプ駆動基板 4 1 7 0 には、上述したように、+ 5 . 2 5 V、+ 1 2 V、及び + 2 4 V という 3 種類の電圧が周辺制御基板 4 1 4 0 からランプ駆動回路 4 1 7 0 a に供給されている。また、+ 5 . 2 5 V は、+ 3 . 3 V 作成回路 4 1 7 0 k、及び測距センサ電源 ON / OFF 回路 4 1 7 0 f にもそれぞれ供給されている。+ 3 . 3 V 作成回路 4 1 7 0 k は、周辺制御基板 4 1 4 0 から供給される + 5 . 2 5 V を降圧して直流 + 3 . 3 V (DC + 3 . 3 V、以下、「+ 3 . 3 V」と記載する。) を作成してワンショットマルチバイブレータ回路 4 1 7 0 b に供給している。測距センサ電源 ON / OFF 回路 4 1 7 0 f は、周辺制御基板 4 1 4 0 からの電源 ON 信号や電源 OFF 信号に従って電源 ON / OFF する制御を行って周辺制御基板 4 1 4 0 から供給される + 5 . 2 5 V を測距センサ基板 D M A に実装された測距センサ S A に供給したり、その供給を停止したりする。

30

【 0 6 4 5 】

[7 - 2 - 5 . 測距センサ基板に供給される電圧]

測距センサ基板 D M A は、図 1 0 3 (a) に示すように、ランプ駆動基板 4 1 7 0 の測距センサ電源 ON / OFF 回路 4 1 7 0 f からの + 5 . 2 5 V が電解コンデンサ D M A C 0 で充電されるととともに、測距センサ S A に供給されている。このように、電解コンデンサ D M A C 0 は、測距センサ S A の補助電源となっている。これにより、ランプ駆動基板 4 1 7 0 の測距センサ電源 ON / OFF 回路 4 1 7 0 f から供給される + 5 . 2 5 V が一時的に不安定になっても測距センサ基板 D M A に実装された電解コンデンサ D M A C 0 により補助されることで安定化された + 5 . 2 5 V が測距センサ S A に供給されるようになっている。

40

【 0 6 4 6 】

[8 . 主制御基板の回路]

次に、図 9 7 に示した主制御基板 4 1 0 0 の回路等について、図 1 0 4、及び図 1 0 5 を参照して説明する。図 1 0 4 は主制御基板の回路を示す回路図であり、図 1 0 5 は主制御基板と周辺制御基板との基板間の通信用インターフェース回路を示す回路図である。ま

50

ず、図 102 に示した主制御フィルタ回路 4100g について説明し、続いて主制御基板 4100 で作成された電源、主制御システムリセット IC、主制御水晶発振器、主制御入力回路、主制御 I/O ポート 4100b 等の各種入出力信号、主制御基板 4100 と周辺制御基板 4140 との基板間の通信用インターフェース回路について説明する。

【0647】

主制御基板 4100 は、図 104 に示すように、主制御 MPU 4100a、主制御 I/O ポート 4100b、主制御 3 端子フィルタ MIC0 のほかに、周辺回路として、リセット信号を出力する主制御システムリセット MIC1、クロック信号を出力する主制御水晶発振器 MX0 (本実施形態では、24 メガヘルツ (MHz)) を主として構成されている。

10

【0648】

[8 - 1 . 主制御フィルタ回路]

主制御フィルタ回路 4100g は、図 104 に示すように、主制御 3 端子フィルタ MIC0 を主として構成されている。この主制御 3 端子フィルタ MIC0 は、T 型フィルタ回路であり、フェライトで磁気シールドした減衰特性の優れたものである。主制御 3 端子フィルタ MIC0 は、その 1 番端子に、図 102 に示した、電源基板 851 から払出制御基板 4110 を介して +5.2V が印加され、その 2 番端子がグランドと接地され、その 3 番端子からノイズ成分を除去した +5.2V が出力されている。1 番端子に印加される +5.2V は、グランド (GND) と接地された電解コンデンサ MC0 により、まずリップル (電圧に畳重された交流成分) が除去されて平滑化されている。

20

【0649】

3 番端子から出力される +5.2V は、グランドと接地された、コンデンサ MC1、及び電解コンデンサ MC2 (本実施形態では、静電容量: 470 マイクロファラッド (μF)) により、さらにリップルが除去されて平滑化されている。この平滑化された +5.2V は、主制御システムリセット MIC1 の電源端子、主制御水晶発振器 MX0 の電源端子である VDD 端子、主制御 MPU 4100a の電源端子である VDD 端子、主制御 I/O ポート 4100b の電源端子である VCC 端子等にそれぞれ印加されている。

【0650】

主制御 MPU 4100a の VDD 端子はグランドと接地されたコンデンサ MC3 と電氣的に接続され、主制御 I/O ポート 4100b の VCC 端子はグランドと接地されたコンデンサ MC4 と電氣的に接続されており、VDD 端子及び VCC 端子に入力される +5.2V はさらにリップルが除去されて平滑化されている。主制御 MPU 4100a の接地端子である VSS 端子はグランドと接地され、主制御 I/O ポート 4100b の接地端子である GND 端子はグランドと接地されている。

30

【0651】

また、主制御 MPU 4100a の VDD 端子は、コンデンサ MC3 と電氣的に接続されるほかに、ダイオード MD0 のアノード端子と電氣的に接続されている。ダイオード MD0 のカソード端子は、主制御 MPU 4100a に内蔵された RAM (主制御内蔵 RAM) の電源端子である VBB 端子と電氣的に接続されるとともに、グランドと接地されたコンデンサ MC5 と電氣的に接続されている。この主制御内蔵 RAM の VBB 端子は、ダイオード MD0 のカソード端子及びコンデンサ MC5 と電氣的に接続されるほかに、抵抗 MR0 を介して、図 102 に示した電源基板 851 のキャパシタ BC0 の + 端子と電氣的に接続されている。つまり、主制御フィルタ回路 4100g によりノイズ成分が除去されて平滑化された +5.2V は、主制御 MPU 4100a の VDD 端子に印加されるとともに、ダイオード MD0 を介して、主制御内蔵 RAM の VBB 端子と、キャパシタ BC0 の + 端子と、に印加されるようになってい

40

る。これにより、上述したように、図 102 に示した電源基板 851 の +5.2V 作成回路 851d からの電力が主制御基板 4100 に供給されなくなった場合には、キャパシタ BC0 に充電された電荷が主 VBB として主制御基板 4100 に供給されるようになってい

50

の、主制御内蔵 R A M の V B B 端子には主 V B B が印加されることにより記憶内容が保持されるようになっている。

【 0 6 5 2 】

[8 - 2 . 主制御システムリセット I C]

主制御フィルタ回路 4 1 0 0 g によりノイズ成分が除去されて平滑化された + 5 . 2 V は、図 1 0 4 に示すように、主制御システムリセット M I C 1 の電源端子に印加されている。主制御システムリセット M I C 1 は、主制御 M P U 4 1 0 0 a 及び主制御 I / O ポート 4 1 0 0 b にリセットをかけるものであり、遅延回路が内蔵されている。主制御システムリセット M I C 1 の遅延容量端子には、グラウンドと接地されたコンデンサ M C 6 が電氣的に接続されており、このコンデンサ M C 6 の容量によって遅延回路による遅延時間を設定することができるようになっている。具体的には、主制御システムリセット M I C 1 は、電源端子に入力された + 5 . 2 V がしきい値（例えば、4 . 2 5 V）に達すると、遅延時間経過後に出力端子からシステムリセット信号を出力する。

10

【 0 6 5 3 】

主制御システムリセット M I C 1 の出力端子は、主制御 M P U 4 1 0 0 a のリセット端子である S R S T 端子及び主制御 I / O ポート 4 1 0 0 b のリセット端子である R E S E T N 端子と電氣的に接続されている。出力端子は、オープンコレクタ出力タイプであり、プルアップ抵抗 M R 1 により + 5 . 2 V 側へ引き上げられている。この + 5 . 2 V 側へ引き上げられた電圧は、グラウンドと接地されたコンデンサ M C 7 によりリップルが除去されて平滑化されている（コンデンサ M C 7 は、ローパスフィルタとしての役割も担っている）。出力端子は、電源端子に入力される電圧がしきい値より大きいときにはプルアップ抵抗 M R 1 により + 5 . 2 V 側へ引き上げられて論理が H I となり、この論理が主制御 M P U 4 1 0 0 a の S R S T 端子及び主制御 I / O ポート 4 1 0 0 b の R E S E T N 端子に入力される一方、電源端子に入力される電圧がしきい値より小さいときには論理が L O W となり、この論理が主制御 M P U 4 1 0 0 a の S R S T 端子及び主制御 I / O ポート 4 1 0 0 b の R E S E T N 端子に入力される。主制御 M P U 4 1 0 0 a の S R S T 端子及び主制御 I / O ポート 4 1 0 0 b の R E S E T N 端子は負論理入力であるため、電源端子に入力される電圧がしきい値より小さい状態になると、主制御 M P U 4 1 0 0 a 及び主制御 I / O ポート 4 1 0 0 b にリセットがかかる。なお、電源端子はグラウンドと接地されたコンデンサ M C 8 と電氣的に接続されており、電源端子に入力される + 5 . 2 V はリップルが除去されて平滑化されている。また、接地端子はグラントと接地されており、N C 端子は外部と電氣的に未接続の状態となっている。

20

30

【 0 6 5 4 】

[8 - 3 . 主制御水晶発振器]

主制御フィルタ回路 4 1 0 0 g によりノイズ成分が除去されて平滑化された + 5 . 2 V は、図 1 0 4 に示すように、主制御水晶発振器 M X 0 の電源端子である V D D 端子に印加されている。この V D D 端子は、グラウンドと接地されたコンデンサ M C 9 と電氣的に接続されており、V D D 端子に入力される + 5 . 2 V は、さらにリップルが除去されて平滑化されている。また、この平滑化された + 5 . 2 V は、V D D 端子のほかに、出力周波数選択端子である A 端子、B 端子、C 端子及び S T 端子にも入力されている。主制御水晶発振器 M X 0 は、これらの A 端子、B 端子、C 端子及び S T 端子に + 5 . 2 V が印加されることにより、2 4 M H z のクロック信号を出力端子である F 端子から出力する。

40

【 0 6 5 5 】

主制御水晶発振器 M X 0 の F 端子は、主制御 M P U 4 1 0 0 a のクロック端子である C L K 端子と電氣的に接続されており、2 4 M H z のクロック信号が入力されている。このクロック信号が入力された主制御 M P U 4 1 0 0 a は、その E 端子よりクロック信号を出力する。E 端子は、主制御 I / O ポート 4 1 0 0 b のクロック端子である C L K 端子と電氣的に接続されており、E 端子から出力される 2 4 M H z のクロック信号が入力されている。主制御 M P U 4 1 0 0 a の E 端子と主制御 I / O ポート 4 1 0 0 b の C L K 端子との端子間は、プルアップ抵抗 M R 2 により + 5 . 2 V 側へ引き上げられている。なお、主制

50

御水晶発振器 M X 0 の接地端子である G N D 端子はグラウンドと接地されており、主制御水晶発振器 M X 0 の F 端子の分周波を出力する D 端子は外部と電氣的に未接続の状態となっている。

【 0 6 5 6 】

[8 - 4 . 主制御入力回路]

主制御入力回路 4 1 0 0 c は、図 9 7 に示した、一般入賞口スイッチ 3 0 2 0 , 3 0 2 0、上始動口スイッチ 3 0 2 2、下始動口スイッチ 2 1 0 9、磁気検出スイッチ 3 0 4、カウントスイッチ 2 1 1 0、ゲートスイッチ 2 3 5 2 からの検出信号のほかに、R A M クリアスイッチ 4 1 0 0 e からの検出信号、図 1 0 2 に示した払出制御基板 4 1 1 0 における停電監視回路 4 1 1 0 b からの停電予告信号が入力される回路である。各スイッチからの検出信号が入力される回路構成は、同一であるため、ここでは、R A M クリアスイッチ 4 1 0 0 e からの検出信号が入力される回路と、停電予告信号が入力される回路と、について説明する。

10

【 0 6 5 7 】

[8 - 4 - 1 . R A M クリアスイッチからの検出信号が入力される回路]

R A M クリアスイッチ 4 1 0 0 e の出力ピンとしての 3 番ピンは、図 1 0 4 に示すように、プルアップ抵抗 M R 3 により + 5 . 2 V 側へ引き上げられているとともに、抵抗 M R 4 を介して、トランジスタ M T R 0 のベース端子と電氣的に接続されている。トランジスタ M T R 0 のベース端子は、抵抗 M R 4 と電氣的に接続されるほかに、グラウンドと接地された抵抗 M R 5 と電氣的に接続されている。トランジスタ M T R 0 のエミッタ端子は、グラウンドに接地され、トランジスタ M T R 0 のコレクタ端子は、プルアップ抵抗 M R 6 により + 5 . 2 V 側へ引き上げられて主制御 I / O ポート 4 1 0 0 b の入力ポート P A の入力ピン P A 0 と電氣的に接続されている。R A M クリアスイッチ 4 1 0 0 e の 1 番ピン及び 2 番ピンはグラウンドと接地されており、4 番ピンは 3 番ピンと電氣的に接続されている。これにより、R A M クリアスイッチ 4 1 0 0 e が操作されていないときには、3 番ピン及び 4 番ピンがプルアップ抵抗 M R 3 により + 5 . 2 V 側へ引き上げられる一方、R A M クリアスイッチ 4 1 0 0 e が操作されているときには、3 番ピン及び 4 番ピンが 1 番ピン及び 2 番ピンと電氣的に接続されることによりグラウンド側へ引き下げられる。

20

【 0 6 5 8 】

トランジスタ M T R 0、抵抗 M R 4、M R 5 から構成される回路は、スイッチ回路であり、R A M クリアスイッチ 4 1 0 0 e が操作されていないときには、プルアップ抵抗 M R 3 により + 5 . 2 V 側へ引き上げられた電圧がトランジスタ M T R 0 のベース端子に印加されることでトランジスタ M T R 0 が O N し、スイッチ回路も O N することとなる。これにより、トランジスタ M T R 0 のコレクタ端子に印加される電圧がグラウンド側へ引き下げられて論理が L O W となった R A M クリア信号が主制御 I / O ポート 4 1 0 0 b の入力ピン P A 0 に入力される。一方、R A M クリアスイッチ 4 1 0 0 e が操作されているときには、トランジスタ M T R 0 のベース端子に印加される電圧がグラウンド側へ引き下げられることでトランジスタ M T R 0 が O F F し、スイッチ回路も O F F することとなる。これにより、トランジスタ M T R 0 のコレクタ端子に印加される電圧がプルアップ抵抗 M R 6 により + 5 . 2 V 側へ引き上げられて論理が H I となった R A M クリア信号が主制御 I / O ポート 4 1 0 0 b の入力ピン P A 0 に入力される。

30

40

【 0 6 5 9 】

[8 - 4 - 2 . 停電予告信号が入力される回路]

払出制御基板 4 1 1 0 における停電監視回路 4 1 1 0 b からの停電予告信号は、図 1 0 4 に示すように、プルアップ抵抗 M R 7 により + 1 2 V 側へ引き上げられているとともに、抵抗 M R 8 を介して、トランジスタ M T R 1 のベース端子と電氣的に接続されている。トランジスタ M T R 1 のベース端子は、抵抗 M R 8 と電氣的に接続されるほかに、グラウンドと接地された抵抗 M R 9 と電氣的に接続されている。トランジスタ M T R 1 のエミッタ端子は、グラウンドに接地され、トランジスタ M T R 1 のコレクタ端子は、プルアップ抵抗 M R 1 0 により + 5 . 2 V 側へ引き上げられて主制御 I / O ポート 4 1 0 0 b の入力ポー

50

ト P A の入力ピン P A 1 と電氣的に接続されている。停電予告信号を出力する停電監視回路 4 1 1 0 b は、エミッタ端子がグランドに接地されたオープンコレクタ出力タイプとして構成されており、プルアップ抵抗 M R 7 により + 1 2 V 側へ引き上げられている。これにより、停電予告信号が入力されていないときには、プルアップ抵抗 M R 7 により + 1 2 V 側へ引き上げられる一方、停電予告信号が入力されているときには、グランド側へ引き下げられる。

【 0 6 6 0 】

トランジスタ M T R 1、抵抗 M R 8、M R 9 から構成される回路は、スイッチ回路であり、停電予告信号が入力されていないときには、プルアップ抵抗 M R 7 により + 5 . 2 V 側へ引き上げられた電圧がトランジスタ M T R 1 のベース端子に印加されることでトランジスタ M T R 1 が O N し、スイッチ回路も O N することとなる。これにより、トランジスタ M T R 1 のコレクタ端子に印加される電圧がグランド側へ引き下げられて論理が L O W となった停電予告信号 1 が主制御 I / O ポート 4 1 0 0 b の入力ピン P A 1 に入力される。一方、停電予告信号が入力されているときには、トランジスタ M T R 1 のベース端子に印加される電圧がグランド側へ引き下げられることでトランジスタ M T R 1 が O F F し、スイッチ回路も O F F することとなる。これにより、トランジスタ M T R 1 のコレクタ端子に印加される電圧がプルアップ抵抗 M R 1 0 により + 5 . 2 V 側へ引き上げられて論理が H I となった停電予告信号 1 が主制御 I / O ポート 4 1 0 0 b の入力ピン P A 1 に入力される。

【 0 6 6 1 】

なお、R A M クリアスイッチ 4 1 0 0 e からの検出信号は、プルアップ抵抗 M R 3 により + 5 . 2 V 側へ引き上げられているのに対して、停電予告信号は、プルアップ抵抗 M R 7 により + 1 2 V 側へ引き上げられている。これは、R A M クリアスイッチ 4 1 0 0 e からの検出信号が主制御基板 4 1 0 0 に入力されているのに対して、停電予告信号が払出制御基板 4 1 1 0 を介して入力されているためである。つまり、主制御基板 4 1 0 0 と払出制御基板 4 1 1 0 との基板間においては、基板間を電氣的に接続する配線（ハーネス）に侵入するノイズの影響を抑えるために、制御基準電圧である + 5 . 2 V よりも高い電圧である + 1 2 V を用いて信号の信頼性を高めている。これにより、主制御基板 4 1 0 0 に入力される、一般入賞口スイッチ 3 0 2 0、上始動口スイッチ 3 0 2 2、及び下始動口スイッチ 2 1 0 9 からの検出信号は、R A M クリアスイッチ 4 1 0 0 e からの検出信号と同様に、プルアップ抵抗により + 5 . 2 V 側へ引き上げられる一方、図 9 7 に示したパネル中継端子板 4 1 6 1 を介して入力される、磁気検出スイッチ 3 0 4、カウントスイッチ 2 1 1 0、一般入賞口スイッチ 3 0 2 0、及びゲートスイッチ 2 3 5 2 からの検出信号は、払出制御基板 4 1 1 0 からの停電予告信号と同様に、プルアップ抵抗により + 1 2 V 側へ引き上げられている。

【 0 6 6 2 】

[8 - 5 . 主制御 I / O ポート等の各種入出力信号]

次に、主制御 M P U 4 1 0 0 a 及び主制御 I / O ポート 4 1 0 0 b の各種入出力信号について説明する。主制御 I / O ポート 4 1 0 0 b のデータ入出力端子 D 0 ~ D 7 は、主制御 M P U 4 1 0 0 a のデータ入出力端子 D 0 ~ D 7 と、データバスを介して各種情報や各種信号のやり取りを行う。

【 0 6 6 3 】

主制御 M P U 4 1 0 0 a のシリアルデータ入力端子である R X A 端子は、図 9 7 に示した払出制御基板 4 1 1 0 からのシリアルデータが払主シリアルデータ受信信号として入力される。一方、主制御 M P U 4 1 0 0 a のシリアルデータ出力端子である T X A 端子及び T X B 端子は、T X A 端子から、払出制御基板 4 1 1 0 に送信するシリアルデータを払主シリアルデータ送信信号として出力し、T X B 端子から、図 9 7 に示した周辺制御基板 4 1 4 0 に送信するシリアルデータを主周シリアルデータ送信信号として出力する。

【 0 6 6 4 】

主制御 I / O ポート 4 1 0 0 b の入力ポート P A の入力ピン P A 2 には、上述した払

シリアルデータ受信信号の正常受信完了の旨を伝える払出制御基板 4 1 1 0 からの払主 A C K 信号が上述した主制御入力回路 4 1 0 0 c を介して入力され、入力ポート P A の他の入力ピンやポート P B ~ P E のうち、入力ポートに設定されているポートの入力ピンには、例えば、図 9 7 に示した上始動口スイッチ 3 0 2 2 等の各種スイッチからの検出信号が主制御入力回路 4 1 0 0 c を介して入力されている。主制御 I / O ポート 4 1 0 0 b に入力された各種検出信号は、データバスを介して主制御 M P U 4 1 0 0 a に入力される。

【 0 6 6 5 】

一方、主制御 M P U 4 1 0 0 a は、データバスを介して主制御 I / O ポート 4 1 0 0 b の出力ポート P B の出力ピン P B 0 から上述した払主シリアルデータ受信信号の正常受信完了の旨を伝える主払 A C K 信号を出力し、ポート P B ~ P E のうち、出力ポートに設定されているポートの出力ピンから、例えば、図 9 7 に示した、始動口ソレノイド 2 1 0 5 への駆動信号を、主制御ソレノイド駆動回路 4 1 0 0 d を介して、出力したり、図 9 7 に示した上特別図柄表示器 1 1 8 5 等の各種表示器に駆動信号を出力したりする。

10

【 0 6 6 6 】

[8 - 6 . 主制御基板と周辺制御基板との基板間の通信用インターフェース回路]

次に、主制御基板 4 1 0 0 と周辺制御基板 4 1 4 0 との基板間の通信用インターフェース回路について、図 1 0 5 を参照して説明する。主制御基板 4 1 0 0 は、図 1 0 2 に示した電源基板 8 5 1 からの + 1 2 V、及び + 5 . 2 V が払出制御基板 4 1 1 0 を介して供給されている。主制御基板 4 1 0 0 から周辺制御基板 4 1 4 0 へ送信される主周シリアルデータ送信信号は、主制御基板 4 1 0 0 と周辺制御基板 4 1 4 0 との基板間を電氣的に接続する配線（ハーネス）に侵入するノイズの影響を抑えるために、制御基準電圧である + 5 . 2 V よりも高い電圧である + 1 2 V を用いて送信されることによってその信頼性が高められている。

20

【 0 6 6 7 】

具体的には、図 1 0 5 に示すように、主制御基板 4 1 0 0 には、通信用インターフェース回路として、プルアップ抵抗 M R 2 0、抵抗 M R 2 1、M R 2 2、およびトランジスタ M T R 2 0 を主として構成されている。これに対して、周辺制御基板 4 1 4 0 には、通信用インターフェース回路として、ダイオード A D 1 0、電解コンデンサ A C 1 0（本実施形態では、静電容量：47 μ F）、フォトカプラ A I C 1 0（赤外 L E D とフォト I C とが内蔵されている。）を主として構成されている。

30

【 0 6 6 8 】

主制御基板 4 1 0 0 のダイオード M D 2 0 のアノード端子には、電源基板 8 5 1 から供給される + 1 2 V が払出制御基板 4 1 1 0 を介して印加されて、ダイオード M D 2 0 のカソード端子が、マイナス端子がグランドと接地された電解コンデンサ M C 2 0（本実施形態では、静電容量：220 マイクロファラッド（ μ F））のプラス端子と電氣的に接続されている。ダイオード M D 2 0 のカソード端子は、電解コンデンサ M C 2 0 のプラス端子と電氣的に接続されるほかに、配線（ハーネス）を介して、周辺制御基板 4 1 4 0 のフォトカプラ A I C 1 0 のアノード端子（1 番端子）と電氣的に接続されている。これにより、例えば停電又は瞬停が発生することにより、図 1 0 2 に示した電源基板 8 5 1 からの電力が払出制御基板 4 1 1 0 を介して主制御基板 4 1 0 0 に供給されなくなった場合には、電解コンデンサ M C 2 0 に充電された電荷が + 1 2 V として主制御基板 4 1 0 0 から周辺制御基板 4 1 4 0 のフォトカプラ A I C 1 0 のアノード端子に印加し続けることができるようになっている。

40

【 0 6 6 9 】

ここで、主制御 M P U 4 1 0 0 a の電源端子である V D D 端子には、停電又は瞬停が発生した場合に、図 1 0 4 に示した電解コンデンサ M C 2（本実施形態では、静電容量：470 μ F）に充電された電荷が + 5 . 2 V として印加されるため、この印加される + 5 . 2 V により主制御 M P U 4 1 0 0 a から周辺制御基板 4 1 4 0 への送信される主周シリアルデータ送信信号は、少なくとも、主制御 M P U 4 1 0 0 a に内蔵された主周シリアル送信ポート 4 1 0 0 a e の送信バッファレジスタ 4 1 0 0 a e b にセットされた主周シリア

50

ルデータが送信完了することができるようになっている。主制御基板 4 1 0 0 から周辺制御基板 4 1 4 0 へ送信される主周シリアルデータ送信信号は、上述したように、主制御基板 4 1 0 0 と周辺制御基板 4 1 4 0 との基板間を電氣的に接続する配線（ハーネス）に侵入するノイズの影響を抑えるために、制御基準電圧である + 5 . 2 V よりも高い電圧である + 1 2 V を用いて送信されることによってその信頼性が高められている。つまり、停電又は瞬停が発生した場合に、主制御 M P U 4 1 0 0 a は、そのシリアル送信部の送信バッファレジスタにセットされた主周シリアルデータを送信完了することができるものの、この主周シリアルデータを制御基準電圧である + 5 . 2 V により論理を H I とする主周シリアルデータ送信信号がトランジスタ M T R 2 0 のベース端子に入力されても、+ 1 2 V により論理を H I とする主周シリアルデータ送信信号をトランジスタ M T R 2 0 のコレクタ端子から出力することができない。そこで、本実施形態では、停電又は瞬停が発生した場合に、電解コンデンサ M C 2 0 に充電された電荷が + 1 2 V として主制御基板 4 1 0 0 から周辺制御基板 4 1 4 0 のフォトカプラ A I C 1 0 のアノード端子に印加されるため、主制御 M P U 4 1 0 0 a のシリアル送信部の送信バッファレジスタにセットされた主周シリアルデータを、トランジスタ M T R 2 0 のコレクタ端子から + 1 2 V により論理を H I とする主周シリアルデータ送信信号を出力することができるようになっている。これにより、送信途中の主周シリアルデータ送信信号、つまり主周シリアルデータが寸断されことなく周辺制御基板 4 1 4 0 で確実に受信されるようになっている。なお、本実施形態では、主制御 M P U 4 1 0 0 a に内蔵された主周シリアル送信ポート 4 1 0 0 a e の送信バッファレジスタ 4 1 0 0 a e b の記憶容量が 3 2 バイトを有しており、また 1 パケットが 3 バイトのデータから構成されているため、送信バッファレジスタ 4 1 0 0 a e b に最大で 1 0 パケット分のデータが記憶されるようになっている。また、本実施形態では、主制御 M P U 4 1 0 0 a から送信される主周シリアルデータの転送ビットレートが 1 9 2 0 0 b p s に設定されている。

【 0 6 7 0 】

フォトカプラ A I C 1 0 のカソード端子（3 番端子）は、抵抗 A R 1 0、そしてその配線（ハーネス）を介して、主制御基板 4 1 0 0 のトランジスタ M T R 2 0 のコレクタ端子と電氣的に接続されている。周辺制御基板 4 1 4 0 の抵抗 A R 1 0 は、フォトカプラ A I C 1 0 の内蔵赤外 L E D に流れる電流を制限するための制限抵抗である。

【 0 6 7 1 】

図 1 0 4 に示した主制御 M P U 4 1 0 0 a から主周シリアルデータ送信信号を出力する T X B 端子は、プルアップ抵抗 M R 2 0 により + 5 . 2 V 側に引き上げられておりとともに、抵抗 M R 2 1 を介して、トランジスタ M T R 2 0 のベース端子と電氣的に接続されている。トランジスタ M T R 2 0 のベース端子は、抵抗 M R 2 1 と電氣的に接続されるほかに、グランドと接地された抵抗 M R 2 2 と電氣的に接続されている。トランジスタ M T R 2 0 のエミッタ端子は、グランドと接地されている。

【 0 6 7 2 】

抵抗 M R 2 1、M R 2 2、及びトランジスタ M T R 2 0 から構成される回路はスイッチ回路であり、主周シリアルデータ送信信号の論理が H I であるときには、トランジスタ M T R 2 0 のベース端子に印加される電圧がグランド側に引き下げられてトランジスタ M T R 2 0 が O F F し、スイッチ回路も O F F することとなる。これにより、周辺制御基板 4 1 4 0 のフォトカプラ A I C 1 0 の内蔵赤外 L E D に順方向の電流が流れないため、フォトカプラ A I C 1 0 が O F F する。一方、主周シリアルデータ送信信号の論理が L O W であるときには、トランジスタ M T R 2 0 のベース端子に印加される電圧がプルアップ抵抗 M R 2 0 より + 5 . 2 V 側に引き上げられてトランジスタ M T R 2 0 が O N し、スイッチ回路も O N することとなる。これにより、周辺制御基板 4 1 4 0 のフォトカプラ A I C 1 0 の内蔵赤外 L E D に順方向の電流が流れるため、フォトカプラ A I C 1 0 が O N する。

【 0 6 7 3 】

周辺制御基板 4 1 4 0 のダイオード A D 1 0 のアノード端子には、電源基板 8 5 1 から供給される + 5 . 2 V が払出制御基板 4 1 1 0、そして主制御基板 4 1 0 0 を介して印加

されて、ダイオード A D 1 0 のカソード端子が、マイナス端子がグランドと接地された電解コンデンサ A C 1 0 のプラス端子と電氣的に接続されている。ダイオード A D 1 0 のカソード端子は、電解コンデンサ A C 1 0 のプラス端子と電氣的に接続されるほかに、フォトカプラ A I C の電源端子である V c c 端子（6 番端子）と電氣的に接続されている。フォトカプラ A I C 1 0 のエミッタ端子（4 番端子）は、グランドに接地され、フォトカプラ A I C のコレクタ端子（5 番端子）は、電解コンデンサ A C 1 0 のプラス端子と電氣的に接続されるプルアップ抵抗 A R 1 1 により + 5 . 2 V 側に引き上げられて周辺制御 M P U 4 1 5 0 a の主制御基板用シリアル I / O ポートの入力端子と電氣的に接続されている。フォトカプラ A I C 1 0 が O N / O F F することによりフォトカプラ A I C 1 0 のコレクタ端子から出力される信号の論理が変化し、その信号が主周シリアルデータ送信信号として周辺制御 M P U 4 1 5 0 a の主制御基板用シリアル I / O ポートの入力端子に入力される。これにより、上述したように、例えば停電又は瞬停が発生することにより、電源基板 8 5 1 からの電力が払出制御基板 4 1 1 0、そして主制御基板 4 1 0 0 を介して周辺制御基板 4 1 4 0 に供給されなくなった場合には、電解コンデンサ A C 1 0 に充電された電荷が + 5 . 2 V としてフォトカプラ A I C 1 0 の V c c 端子に印加し続けることができるようになっている。電又は瞬停が発生した際に、電解コンデンサ A C 1 0 からの + 5 . 2 V が印加されることにより、主制御 M P U 4 1 0 0 a の T X B 端子から周辺制御基板 4 1 4 0 へ送信される主周シリアルデータ送信信号は、少なくとも、主制御 M P U 4 1 0 0 a に内蔵された主周シリアル送信ポート 4 1 0 0 a e の送信バッファレジスタ 4 1 0 0 a e b にセットされたデータが送信完了することができるようになっており、送信途中の主周シリアルデータ送信信号、つまり主周シリアルデータが寸断されることなく、また欠落されることなく周辺制御基板 4 1 4 0 で確実に受信されるようになっている。

10

20

30

40

50

【 0 6 7 4 】

主制御 M P U 4 1 0 0 a の T X B 端子から周辺制御基板 4 1 4 0 へ送信される主周シリアルデータ送信信号の論理が H I であるときには、トランジスタ M T R 2 0 のベース端子に印加される電圧がグランド側に引き下げられてトランジスタ M T R 2 0 が O F F することでフォトカプラ A I C 1 0 が O F F するようになっているため、フォトカプラ A I C 1 0 のコレクタ端子に印加される電圧がプルアップ抵抗 A R 1 1 により + 5 . 2 V に引き上げられて論理が H I となった主周シリアルデータ送信信号が周辺制御 M P U 4 1 5 0 a の主制御基板用シリアル I / O ポートの入力端子に入力される一方、主制御 M P U 4 1 0 0 a の T X B 端子から周辺制御基板 4 1 4 0 へ送信される主周シリアルデータ送信信号の論理が L O W であるときには、トランジスタ M T R 2 0 のベース端子に印加される電圧がプルアップ抵抗 M R 2 0 より + 5 . 2 V 側に引き上げられてトランジスタ M T R 2 0 が O N することでフォトカプラ A I C 1 0 が O N するようになっているため、フォトカプラ A I C 1 0 のコレクタ端子に印加される電圧がグランド側に引き下げられて論理が L O W となった主周シリアルデータ送信信号が周辺制御 M P U 4 1 5 0 a の主制御基板用シリアル I / O ポートの入力端子に入力される。このように、フォトカプラ A I C 1 0 のコレクタ端子から出力される主周シリアルデータ送信信号の論理は、主制御 M P U 4 1 0 0 a の T X B 端子から周辺制御基板 4 1 4 0 へ送信される主周シリアルデータ送信信号の論理と、同一の論理となっている。

【 0 6 7 5 】

このように、本実施形態では、主制御フィルタ回路部 4 1 0 0 g を介して各種電子部品に供給される + 5 . 2 V、つまり電源基板 8 5 1 の + 5 . 2 V 作成回路 8 5 1 d が作成する基準制御電圧である + 5 . 2 V が印加される + 5 . 2 V 電源ラインと、ダイオード M 2 0 を介して印加される + 1 2 V、つまり + 1 2 V 作成回路 8 5 1 f が作成する + 1 2 V が通信制御電圧として印可される + 1 2 V 電源ラインと、が停電又は瞬停が発生して基準制御電圧及び通信制御電圧が低下した際の対策が施されている。つまり、主制御 M P U 4 1 0 0 a に内蔵された主周シリアル送信ポート 4 1 0 0 a e に対しては、+ 5 . 2 V 電源ラインと、主制御フィルタ回路部 4 1 0 0 g の電解コンデンサ M C 2 を第 1 の補助電源とする電解コンデンサ M C 2 のプラス端子と、が電氣的に並列接続されることにより、停電又

は瞬停が発生して+5.2V電源ラインから印加される基準制御電圧が低下しても、第1の補助電源である主制御フィルタ回路部4100gの電解コンデンサMC2のプラス端子からの基準制御電圧が印加されることによって、基準制御電圧が印加された状態を維持することができるようになっており、プルアップ抵抗MR20、抵抗MR21、MR22、及びトランジスタMTR20から構成されるインターフェース回路に対しては、+12V電源ラインに印加される+12Vが通信制御電圧としてダイオードMD20のアノード端子に印加され、このダイオードMD20のカソード端子と、第2の補助電源である電解コンデンサMC20のプラス端子と、が電氣的に並列接続されることにより、停電又は瞬停が発生して+12V電源ラインからダイオードMD20を介して印加される通信制御電圧が低下しても、第2の補助電源である電解コンデンサMC20のプラス端子からの通信制御電圧が印加されることによって、通信制御電圧が印加された状態を維持することができるようになっており、これにより、主制御基板4100から周辺制御基板4140へ送信中のコマンドの寸断を防止することができ、また欠落を防止することができるため、周辺制御基板4140は、送信中のコマンドを確実に受信することができる。したがって、停電の発生直後や瞬停時におけるコマンドの取りこぼしを解消することができる。

10

【0676】

また、主制御MPU4100aに内蔵された主周シリアル送信ポート4100aeの送信バッファレジスタ4100aebにセットされた複数のコマンドを主周シリアルデータとしてすべて、プルアップ抵抗MR20、抵抗MR21、MR22、及びトランジスタMTR20から構成されるインターフェース回路を介して、周辺制御基板4140へ送信完了することができるように、電解コンデンサMC2の静電容量として470μFが設定され、電解コンデンサMC20の静電容量として220μFが設定されている。これにより、主制御基板4100から周辺制御基板4140へ送信中に停電又は瞬停が発生しても、送信バッファレジスタ4100aebにセットされた複数のコマンドを主周シリアルデータとしてすべてインターフェース回路を介して周辺制御基板4140へ送信完了することができるため、周辺制御基板4140は、送信バッファレジスタ4100aebにセットされた複数のコマンドを寸断することなく、また欠落することなく確実に受信することができる。

20

【0677】

[9. 払出制御基板の回路]

30

次に、図98に示した払出制御基板4110の回路等について、図106～図111を参照して説明する。図106は停電監視回路を示す回路図であり、図107は払出制御部の回路等を示す回路図であり、図108は払出制御入力回路を示す回路図であり、図109はCRユニット入出力回路を示す回路図であり、図110は発射制御入力回路を示す回路図であり、図111は主制御基板との各種入出力信号、及び外部端子板への各種出力信号を示す入出力図である。まず、停電監視回路4110bについて説明し、続いて払出制御フィルタ回路4110a、払出制御部4120部の回路、発射制御部4130の回路、主制御基板4100との各種入出力信号、及び外部端子板784への各種出力信号について説明する。

【0678】

40

[9-1. 停電監視回路]

払出制御基板4110は、図102に示したように、電源基板851から+24V、+12V、及び+5.2Vが供給されており、+24V、及び+12Vが停電監視回路4110bに入力されている。停電監視回路4110bは、+24V、及び+12Vの停電又は瞬停の兆候を監視しており、停電又は瞬停の兆候を検出すると、停電予告として停電予告信号を、払出制御部4120の払出制御MPU4120aのほかに、主制御MPU4100aに出力する。ここでは、まず停電監視回路の構成について説明し、続いて+24Vの停電又は瞬停の監視、+12Vの停電又は瞬停の監視について説明する。

【0679】

[9-1-1. 停電監視回路の構成]

50

停電監視回路 4 1 1 0 b は、図 1 0 6 に示すように、シャント式安定化電源回路 P I C 2 0、オープンコレクタ出力タイプのコンパレータ P I C 2 1、D タイプフリップフロップ P I C 2 2、トランジスタ P T R 2 0（本実施形態では、2 S C 1 8 1 5）を主として構成されている。

【 0 6 8 0 】

シャント式安定化電源回路 P I C 2 0 の基準電圧入力端子である R E F 端子、及びカソード端子である K 端子は、+ 5 . 2 V が抵抗 P R 2 0 を介して印加されており、R E F 端子に入力される電流が抵抗 P R 2 0 により制限されている。K 端子は、コンパレータ P I C 2 1 の比較基準電圧となるリファレンス電圧 V r e f（本実施形態では、2 . 4 9 5 V が設定されている。）を出力している。このリファレンス電圧 V r e f は、グラウンドと接地されたコンデンサ P C 2 0 によりリップル（電圧に畳み重ねられた交流成分）が除去されて平滑化されている（コンデンサ P C 2 0 は、ローパスフィルタとしての役割も担っている）。なお、シャント式安定化電源回路 P I C 2 0 のアノード端子である A 端子はグラウンド（G N D）と接地されている。

10

【 0 6 8 1 】

コンパレータ P I C 2 1 は、2 つの電圧比較回路を備えており、その 1 つ（P I C 2 1 A）は + 2 4 V の監視電圧 V 1 とリファレンス電圧 V r e f とを比較するために用いられ、+ 端子に + 2 4 V の監視電圧 V 1 が入力され、- 端子にリファレンス電圧 V r e f が入力されている。残りの 1 つ（P I C 2 1 B）は + 1 2 V の監視電圧 V 2 とリファレンス電圧 V r e f とを比較するために用いられ、+ 端子に + 1 2 V の監視電圧 V 2 が入力され、- 端子にリファレンス電圧 V r e f が入力されている。これらの比較結果は D タイプフリップフロップ P I C 2 2 に入力されている。この D タイプフリップフロップ P I C 2 2 は、2 つの D タイプフリップフロップ回路を備えており、その 1 つ（P I C 2 3 A）を本実施形態に用いている。なお、コンパレータ P I C 2 1 の電源端子である V c c 端子に入力される + 5 . 2 V は、グラウンドと接地されたコンデンサ P C 2 1 によりリップルが除去されて平滑化されている。また、D タイプフリップフロップ P I C 2 2 に入力される + 5 . 2 V は、グラウンドと接地されたコンデンサ P C 2 2 によりリップルが除去されて平滑化されている。

20

【 0 6 8 2 】

[9 - 1 - 2 . + 2 4 V の停電又は瞬停の監視]

30

+ 2 4 V の停電又は瞬停の監視は、上述したように、コンパレータ P I C 2 1 の P I C 2 1 A が + 2 4 V の監視電圧 V 1 とリファレンス電圧 V r e f とを比較することにより行われている。+ 2 4 V は、図 1 0 6 に示すように、抵抗 P R 2 1 , P R 2 2 による抵抗比によって電圧が分配され、グラウンドと接地されたコンデンサ P C 2 3 によりリップルが除去されて P I C 2 1 A の + 端子に入力されている（コンデンサ P C 2 3 は、ローパスフィルタとしての役割も担っている）。抵抗 P R 2 1 , P R 2 2 の値は、+ 2 4 V が停電又は瞬停した際に、その電圧が + 2 4 V から落ち始めて予め設定した停電検知電圧 V 1 p f（本実施形態では、2 1 . 4 0 V に設定されている。）となったときに、+ 2 4 V の監視電圧 V 1 がリファレンス電圧 V r e f と同値になるように設定されている。+ 2 4 V の電圧が停電検知電圧 V 1 p f より大きいときには、+ 2 4 V の監視電圧 V 1 がリファレンス電圧 V r e f より大きくなり、その結果として論理が L O W となるものの、コンパレータ P I C 2 1 が上述したようにオープンコレクタ出力タイプであるため、プルアップ抵抗 P R 2 3 により + 5 . 2 V 側へ引き上げられ、その論理が H I となり、グラウンドと接地されたコンデンサ P C 2 4 によりリップルが除去されて D タイプフリップフロップ P I C 2 2 のプリセット端子である P R 端子に入力される（コンデンサ P C 2 4 は、ローパスフィルタとしての役割も担っている）。この P R 端子が負論理入力であるため、+ 2 4 V の監視電圧 V 1 がリファレンス電圧 V r e f より大きいときには、D タイプフリップフロップ P I C 2 2 の出力端子である 1 Q 端子から、図 9 8 に示した払出制御部 4 1 2 0 の払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b に停電予告信号 1 が出力されない。

40

【 0 6 8 3 】

50

一方、+24Vの電圧が停電検知電圧V1 p fより小さいときには、+24Vの監視電圧V1がリファレンス電圧V r e fより小さくなり、その結果として論理がH Iとなるものの、コンパレータP I C 2 1がオープンコレクタ出力タイプであるため、その論理がL O Wとなり、グランドと接地されたコンデンサP C 2 4によりリップルが除去されてDタイプフリップフロップP I C 2 2のプリセット端子であるP R端子に入力される。このP R端子が負論理入力であるため、+24Vの監視電圧V1がリファレンス電圧V r e fより小さいときには、DタイプフリップフロップP I C 2 2の出力端子である1 Q端子から払出制御I / Oポート4 1 2 0 bに停電予告信号1が出力される。

【0684】

[9 - 1 - 3 . + 1 2 Vの停電又は瞬停の監視]

+ 1 2 Vの停電又は瞬停の監視は、上述したように、コンパレータP I C 2 1のP I C 2 1 Bが+ 1 2 Vの監視電圧V 2とリファレンス電圧V r e fとを比較することにより行われている。+ 1 2 Vは、図106に示すように、抵抗P R 2 4 , P R 2 5による抵抗比によって電圧が分配され、グランドと接地されたコンデンサP C 2 5によりリップルが除去されてP I C 2 1 Bの+端子に入力されている(コンデンサP C 2 5は、ローパスフィルタとしての役割も担っている)。抵抗P R 2 4 , P R 2 5の値は、+ 1 2 Vが停電又は瞬停した際に、その電圧が+ 1 2 Vから落ち始めて予め設定した停電検知電圧V 2 p f(本実施形態では、10 . 47Vに設定されている。)となったときに、+ 1 2 Vの監視電圧V 2がリファレンス電圧V r e fと同値になるように設定されている。+ 1 2 Vの電圧が停電検知電圧V 2 p fより大きいときには、+ 1 2 Vの監視電圧V 2がリファレンス電圧V r e fより大きくなり、その結果として論理がL O Wとなるものの、コンパレータP I C 2 1が上述したようにオープンコレクタ出力タイプであるため、プルアップ抵抗P R 2 3により+ 5 . 2 V側へ引き上げられ、その論理がH Iとなり、グランドと接地されたコンデンサP C 2 4によりリップルが除去されてDタイプフリップフロップP I C 2 2のプリセット端子であるP R端子に入力される。このP R端子が負論理入力であるため、+ 1 2 Vの監視電圧V 2がリファレンス電圧V r e fより大きいときには、DタイプフリップフロップP I C 2 2の出力端子である1 Q端子から、図98に示した払出制御部4 1 2 0の払出制御I / Oポート4 1 2 0 bに停電予告信号1が出力されない。

【0685】

一方、+ 1 2 Vの電圧が停電検知電圧V 2 p fより小さいときには、+ 1 2 Vの監視電圧V 2がリファレンス電圧V r e fより小さくなり、その結果として論理がH Iとなるものの、コンパレータP I C 2 1がオープンコレクタ出力タイプであるため、論理がL O Wとなり、グランドと接地されたコンデンサP C 2 4によりリップルが除去されてDタイプフリップフロップP I C 2 2のプリセット端子であるP R端子に入力される。このP R端子が負論理入力であるため、+ 1 2 Vの監視電圧V 2がリファレンス電圧V r e fより小さいときには、DタイプフリップフロップP I C 2 2の出力端子である1 Q端子から払出制御I / Oポート4 1 2 0 bに停電予告信号1が出力される。

【0686】

なお、DタイプフリップフロップP I C 2 2の出力端子である1 Q端子は、抵抗P R 2 6を介してトランジスタP T R 2 0のベース端子と電氣的に接続されている。トランジスタP T R 2 0のベース端子は、抵抗P R 2 6と電氣的に接続されるほかに、グランドと接地された抵抗P R 2 7と電氣的に接続されている。トランジスタP T R 2 0のエミッタ端子は、グランドに接地され、トランジスタP T R 2 0のコレクタ端子は、配線(ハーネス)を介して、図104に示した、主制御入力回路4 1 0 0 cのプルアップ抵抗M R 7と電氣的に接続されることより、1 Q端子から出力する信号を+ 1 2 V側へ引き上げて停電予告信号として主制御基板4 1 0 0へ伝えている。つまり、トランジスタP T R 2 0は、エミッタ端子がグランドに接地されたオープンコレクタ出力タイプとして構成されている。このように、DタイプフリップフロップP I C 2 2の出力端子である1 Q端子と払出制御I / Oポート4 1 0 0 bの入力端子との端子間においては、DタイプフリップフロップP I C 2 2と払出制御I / Oポート4 1 0 0 bとが払出制御基板4 1 1 0に実装されている

10

20

30

40

50

ため、制御基準電圧である + 5 . 2 V を用いた ON / OFF 信号である停電予告信号 1 によって停電予告を行うのに対して、払出制御基板 4 1 1 0 と主制御基板 4 1 0 0 との基板間においては、基板間を電氣的に接続する配線（ハーネス）に侵入するノイズの影響を抑えるために、制御基準電圧である + 5 . 2 V よりも高い電圧である + 1 2 V を用いた ON / OFF 信号である停電予告信号によって停電予告を行っている。

【 0 6 8 7 】

また、D タイプフリップフロップ P I C 2 2 のクリア端子である C L R 端子には、図 9 8 に示した払出制御部 4 1 2 0 の払出制御 M P U 4 1 2 0 a から、払出制御 I / O ポート 4 2 1 0 b を介して、停電クリア信号が入力されるようになっている。C L R 端子は負論理入力であるため、払出制御 M P U 4 1 2 0 a からの停電クリア信号は、払出制御 I / O ポート 4 2 1 0 b を介してその論理が LOW となって C L R 端子に入力される。D タイプフリップフロップ P I C 2 2 は、C L R 端子に停電クリア信号が入力されると、ラッチ状態を解除するようになっており、このとき、プリセット端子である P R 端子に入力された論理を反転して出力端子である 1 Q 端子から出力する。

【 0 6 8 8 】

一方、払出制御 M P U 4 1 2 0 a からの停電クリア信号の出力が停止されると、払出制御 I / O ポート 4 2 1 0 b を介してその論理が HI となって C L R 端子に入力される。D タイプフリップフロップ P I C 2 2 は、C L R 端子に停電クリア信号が入力されないときには、ラッチ状態をセットするようになっており、P R 端子に論理が LOW となって入力された状態をラッチする。なお、D 入力端子である 1 D 端子、クロック入力端子である 1 C K 端子、接地端子である G N D 端子は、グランドと接地されている。また、1 Q 端子の論理を反転した負論理 1 Q 端子は外部と電氣的に未接続の状態となっている。

【 0 6 8 9 】

[9 - 2 . 払出制御フィルタ回路]

払出制御フィルタ回路 4 1 1 0 a は、図 1 0 7 に示すように、払出制御 3 端子フィルタ P I C 0 を主として構成されている。この払出制御 3 端子フィルタ P I C 0 は、T 型フィルタ回路であり、フェライトで磁気シールドした減衰特性の優れたものである。払出制御 3 端子フィルタ P I C 0 は、その 1 番端子に図 1 0 2 に示した電源基板 8 5 1 からの + 5 . 2 V が印加され、その 2 番端子がグランドと接地され、その 3 番端子からノイズ成分を除去した + 5 . 2 V が出力されている。1 番端子に印加される + 5 . 2 V は、グランド（G N D）と接地された電解コンデンサ P C 0 により、まずリップル（電圧に畳重された交流成分）が除去されて平滑化されている。

【 0 6 9 0 】

3 番端子から出力される + 5 . 2 V は、グランドと接地された、コンデンサ P C 1、及び電解コンデンサ P C 2 により、さらにリップルが除去されて平滑化されている。この平滑化された + 5 . 2 V は、外部 W D T 4 1 2 0 c の電源端子である V c c 端子、払出制御水晶発振器 P X 0 の電源端子である V C C 端子、払出制御 M P U 4 1 2 0 a の電源端子である V D D 端子、払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b の電源端子である V C C 端子等にそれぞれ印加されている。

【 0 6 9 1 】

払出制御 M P U 4 1 2 0 a の V D D 端子はグランドと接地されたコンデンサ P C 3 と電氣的に接続され、払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b の V C C 端子はグランドと接地されたコンデンサ P C 4 と電氣的に接続されており、V D D 端子及び V C C 端子に入力される + 5 . 2 V はさらにリップルが除去されて平滑化されている。払出制御 M P U 4 1 2 0 a の接地端子である V S S 端子はグランドと接地され、払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b の接地端子である G N D 端子はグランドと接地されている。

【 0 6 9 2 】

また、払出制御 M P U 4 1 2 0 a の V D D 端子は、コンデンサ P C 3 と電氣的に接続されるほかに、ダイオード P D 0 のアノード端子と電氣的に接続されている。ダイオード P D 0 のカソード端子は、払出制御 M P U 4 1 2 0 a に内蔵された R A M（払出制御内蔵 R

A M)の電源端子であるV B B端子と電氣的に接続されるとともに、グランドと接地されたコンデンサP C 5と電氣的に接続されている。この払出制御内蔵R A MのV B B端子は、ダイオードP D 0のカソード端子及びコンデンサP C 5と電氣的に接続されるほかに、抵抗P R 0を介して、図1 0 2に示した電源基板8 5 1のキャパシタB C 1の+端子と電氣的に接続されている。つまり、払出制御フィルタ回路4 1 1 0 aによりノイズ成分が除去されて平滑化された+ 5 . 2 Vは、払出制御M P U 4 1 2 0 aのV D D端子に印加されるとともに、ダイオードP D 0を介して、払出制御内蔵R A MのV B B端子と、キャパシタB C 1の+端子と、に印加されるようになっている。これにより、上述したように、図1 0 2に示した電源基板8 5 1の+ 5 . 2 V作成回路8 5 1 dからの電力が払出制御基板4 1 1 0に供給されなくなった場合には、キャパシタB C 1に充電された電荷が払V B Bとして払出制御基板4 1 1 0に供給されるようになっているため、払出制御M P U 4 1 2 0 aのV D D端子にはダイオードP D 0により電流が妨げられて流れず払出制御M P U 4 1 2 0 aが作動しないものの、払出制御内蔵R A MのV B B端子には払V B Bが印加されることにより記憶内容が保持されるようになっている。

10

20

30

40

50

【0 6 9 3】

[9 - 3 . 払出制御部の回路]

払出制御部4 1 2 0は、図1 0 7 ~ 図1 0 9に示すように、払出制御M P U 4 1 2 0 a、払出制御I / Oポート4 1 2 0 b、外部W D T 4 1 2 0 c、払出モータ駆動回路4 1 2 0 d、払出制御入力回路4 1 2 0 e、C Rユニット入出力回路4 1 2 0 fのほか、周辺回路として、払出制御水晶発振器P X 0 (本実施形態では、8メガヘルツ(M H z))を主として構成されている。ここでは、まず外部W D T 4 1 2 0 cについて説明し、続いて払出制御水晶発振器P X 0、払出モータ駆動回路4 1 2 0 d、払出制御入力回路4 1 2 0 e、C Rユニット入出力回路4 1 2 0 f、主制御I / Oポート等の各種入出力信号、払出制御I / Oポート等の各種入出力信号について説明する。

【0 6 9 4】

[9 - 3 - 1 . 外部W D T (外部ウォッチドックタイマ)]

払出制御フィルタ回路4 1 1 0 aによりノイズ成分が除去されて平滑化された+ 5 . 2 Vは、図1 0 7に示すように、外部W D T 4 1 2 0 cの電源端子であるV c c端子に印加されている。外部W D T 4 1 2 0 cは、払出制御M P U 4 1 2 0 aにリセットをかけるものであり、ウォッチドックタイマが内蔵されている。外部W D T 4 1 2 0 cは、V c c端子に入力された+ 5 . 2 Vの電圧を監視する機能と、払出制御M P U 4 1 2 0 aが正常に動作しているか否かを監視する機能と、を有しており、V c c端子に入力された+ 5 . 2 Vの電圧がしきい値(本実施形態では、4 . 2 Vに設定されている。)に達すると、負論理R E S E T端子からリセット信号を出力したり、払出制御M P U 4 1 2 0 aから払出制御I / Oポート4 1 2 0 bを介して外部W D Tクリア信号がクリア信号解除時間内にC K端子に入力されないと、負論理R E S E T端子からリセット信号を出力したりする。

【0 6 9 5】

外部W D T 4 1 2 0 cのT C端子はグランドと接地されたコンデンサP C 6が電氣的に接続されており、外部W D T 4 1 2 0 cのR C T端子は+ 5 . 2 V側へ引き上げられたプルアップ抵抗P R 1が電氣的に接続されている。上述したクリア信号解除時間は、コンデンサP C 6の容量と、プルアップ抵抗P R 1の抵抗値と、によって設定することができる。なお、本実施形態では、クリア信号解除時間として払出制御M P U 4 1 2 0 aの割り込みタイマ(1 . 7 5 m s)の2 0回分に相当する時間3 5 m s (= 1 . 7 5 m s x 2 0回)が設定されている。

【0 6 9 6】

外部W D T 4 1 2 0 cの負論理R E S E T端子は、払出制御M P U 4 1 2 0 aのリセット端子であるR S T 0端子、及び払出制御I / Oポート4 1 2 0 bのリセット端子であるR E S E T N端子と電氣的に接続されている。負論理R E S E T端子はオープンコレクタ出力タイプであり、プルアップ抵抗P R 2により+ 5 . 2 V側へ引き上げられている。この+ 5 . 2 V側へ引き上げられた電圧は、グランドと接地されたコンデンサP C 7により

リップルが除去されて平滑化されている（コンデンサPC7は、ローパスフィルタとしての役割も担っている）。負論理RESET端子は、Vcc端子に入力される電圧がしきい値より大きいときにはプルアップ抵抗PR1により+5.2V側へ引き上げられて論理がHIとなって払出制御MPU4120aのRST0端子、及び払出制御I/Oポート4120bのRESETN端子に入力される一方、電源端子に入力される電圧がしきい値より小さいときには論理がLOWとなって払出制御MPU4120aのRST0端子、及び払出制御I/Oポート4120bのRESETN端子に入力される。

【0697】

また負論理RESET端子は、CK端子に入力される外部WDTクリア信号がクリア信号解除時間内にONからOFFに切り替わって外部WDTクリア信号が解除されたときにはプルアップ抵抗PR2により+5.2V側へ引き上げられて論理がHIとなって払出制御MPU4120aのRST0端子、及び払出制御I/Oポート4120bのRESETN端子に入力される一方、CK端子に入力される外部WDTクリア信号がクリア信号解除時間内にONされたまま外部WDTクリア信号が解除されなかったときには論理がLOWとなって払出制御MPU4120aのRST0端子、及び払出制御I/Oポート4120bのRESETN端子に入力される。

【0698】

払出制御MPU4120aのRST0端子、及び払出制御I/Oポート4120bのRESETN端子は負論理入力であるため、Vcc端子に入力される電圧がしきい値より小さい状態となったり、CK端子に入力される外部WDTクリア信号がクリア信号解除時間内にONされたまま外部WDTクリア信号が解除されなかったときには、払出制御MPU4120a及び払出制御I/Oポート4120bにリセットがかかる。なお、外部WDT4120cのVs端子には、グラウンドと接地されたコンデンサPC8が電氣的に接続されており、Vcc端子にはグラウンドと接地されたコンデンサPC9が電氣的に接続されている。このコンデンサPC9によってVcc端子に入力される+5.2Vはリップルが除去されて平滑化されている。また、外部WDT4120cの接地端子であるGND端子はグラウンドと接地されており、外部WDT4120cの正論理RESET端子は外部と電氣的に未接続の状態となっている。

【0699】

[9-3-2. 払出制御水晶発振器]

払出制御フィルタ回路4110aによりノイズ成分が除去されて平滑化された+5.2Vは、図107に示すように、払出制御水晶発振器PX0の電源端子であるVCC端子に入力されている。このVCC端子は、グラウンドと接地されたコンデンサPC10と電氣的に接続されており、VCC端子に入力される+5.2Vはさらにリップルが除去されて平滑化されている。また、この平滑化された+5.2Vは、VCC端子のほかに、払出制御水晶発振器PX0の出力許可(Output Enable)端子であるOE端子にも入力されている。払出制御水晶発振器PX0は、そのOE端子に+5.2Vが入力されることにより、8MHzのクロック信号を出力端子であるOUT端子から出力する。なお、払出制御水晶発振器PX0の接地端子であるGND端子はグラウンドと接地されている。

【0700】

払出制御水晶発振器PX0のOUT端子は、払出制御MPU4120aのクロック端子であるMCLK端子、及び払出制御I/Oポート4120bのクロック端子であるCLK端子と電氣的に接続されており、8MHzのクロック信号が払出制御MPU4120a、及び払出制御I/Oポート4120bに入力されている。

【0701】

[9-3-3. 払出モータ駆動回路]

払出モータ駆動回路4120dは、図107に示すように、ドライブPIC1を主として構成されている。このドライブPIC1は、4つのダーリントンパワートランジスタを備えており、本実施形態では、エミッタ端子をグラウンドと接地させ、ベース端子に払出モータ駆動信号が入力されると、対応するコレクタ端子から励磁信号である駆動パルスが出

10

20

30

40

50

力されるようになっている。

【 0 7 0 2 】

図 1 0 2 に示した電源基板 8 5 1 から供給された + 2 4 V は、図 1 0 7 に示すように、ツェナーダイオード P Z D 0 を介してドライブ P I C 1 のカソード端子に入力されている。ツェナーダイオード P Z D 0 のアノード端子は + 2 4 V と電氣的に接続されており、ツェナーダイオード P Z D 0 のカソード端子がドライブ P I C 1 のカソード端子と電氣的に接続されている。ドライブ P I C 1 のカソード端子に入力された + 2 4 V は、払出モータ 7 4 4 の駆動電源となる。ドライブ P I C 1 のベース端子は、払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b の出力ポート P C の出力ピン P C 0 ~ P C 3 と電氣的に接続されており、出力ピン P C 0 ~ P C 3 から出力された払出モータ駆動信号に応じて対応するコレクタ端子から励磁信号である駆動パルスが抵抗 P R 3 ~ P R 6、そして図 9 8 に示した賞球ケース内基板 7 5 4 を介して払出モータ 7 4 4 の各相 (/ B 相、B 相、A 相、/ A 相) に出力される。これらの駆動パルスは、払出モータ 7 4 4 の各相 (/ B 相、B 相、A 相、/ A 相) に流す励磁電流のスイッチングにより行われ、払出モータ 7 4 4 を回転させる。なお、このスイッチングにより各相 (/ B 相、B 相、A 相、/ A 相) の駆動パルス (励磁信号) を遮断したときには逆起電力が発生する。この逆起電力がドライブ P I C 1 の耐圧を超えると、ドライブ P I C 1 が破損するため、保護として、ドライブ P I C 1 のカソード端子と、ツェナーダイオード P Z D 0 のカソード端子と、が電氣的に接続されている。

10

【 0 7 0 3 】

[9 - 3 - 4 . 払出制御入力回路]

20

払出制御入力回路 4 1 2 0 e は、図 9 8 に示した、扉枠開放スイッチ 6 1 8、本体枠開放スイッチ 6 1 9、エラー解除スイッチ 8 6 0 a、球抜きスイッチ 8 6 0 b からの検出信号が入力される回路である。まず、扉枠開放スイッチ 6 1 8 からの検出信号が入力される回路について説明し、続いて本体枠開放スイッチ 6 1 9 からの検出信号が入力される回路、エラー解除スイッチ 8 6 0 a からの検出信号が入力される回路、球抜きスイッチ 8 6 0 b からの検出信号が入力される回路について説明する。

【 0 7 0 4 】

[9 - 3 - 4 (a) . 扉枠開放スイッチからの検出信号が入力される回路]

扉枠開放スイッチ 6 1 8 は、常閉形 (ノーマルクローズ (N C)) を用いており、扉枠 5 が本体枠 3 から開放された状態でスイッチが O N (導通) し、扉枠 5 が本体枠 3 に閉鎖された状態でスイッチが O F F (切断) するようになっている。扉枠開放スイッチ 6 1 8 の一端は、図 1 0 8 に示すように、図 1 0 2 に示した電源基板 8 5 1 からの + 1 2 V が払出制御基板 4 1 1 0 を介して印加されており、扉枠開放スイッチ 6 1 8 の他端は、抵抗 P R 3 0、そして抵抗 P R 3 1 を介して、トランジスタ P T R 3 0 のベース端子と電氣的に接続されている。抵抗 P R 3 0 と抵抗 P R 3 1 との接続間には、グランドと接地された抵抗 P R 3 2 と、グランドと接地された電解コンデンサ P C 3 0 と、が電氣的に接続されている。トランジスタ P T R 3 0 のベース端子は、抵抗 P R 3 1 と電氣的に接続されるほかに、グランドと接地された抵抗 P R 3 3 と電氣的に接続されている。トランジスタ P T R 3 0 のエミッタ端子は、グランドに接地され、トランジスタ P T R 3 0 のコレクタ端子は、プルアップ抵抗 P R 3 4 により + 5 . 2 V 側へ引き上げられて、抵抗 P R 3 5 を介してトランジスタ P T R 3 1 のベース端子と電氣的に接続されるほかに、抵抗 P R 3 6 を介してトランジスタ P T R 3 2 のベース端子と電氣的に接続されている。

30

40

【 0 7 0 5 】

トランジスタ P T R 3 1 のベース端子は、抵抗 P R 3 5 と電氣的に接続されるほかに、グランドと接地された抵抗 P R 3 7 と電氣的に接続されている。トランジスタ P T R 3 1 のエミッタ端子は、グランドに接地され、トランジスタ P T R 3 1 のコレクタ端子は、プルアップ抵抗 P R 3 8 により + 5 . 2 V 側へ引き上げられて図 1 0 7 に示した払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b の入力ポート P A , P E のうち予め定めた入力ピンと電氣的に接続されている。トランジスタ P T R 3 1 が O N / O F F することによりトランジスタ P T R 3 1 のコレクタ端子から出力される信号の論理が変化し、その信号が扉開放信号として払

50

出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b の入力ピンに入力される。

【 0 7 0 6 】

一方、トランジスタ P T R 3 2 のベース端子は、抵抗 P R 3 6 と電氣的に接続されるほかに、グランドと接地された抵抗 P R 3 9 と電氣的に接続されている。トランジスタ P T R 3 2 のエミッタ端子は、グランドに接地され、トランジスタ P T R 3 2 のコレクタ端子は、図 9 7 に示した主制御基板 4 1 0 0 と電氣的に接続されており、トランジスタ P T R 3 2 は、エミッタ端子がグランドに接地されたオープンコレクタ出力タイプとして構成されている。トランジスタ P T R 3 2 のコレクタ端子は、配線（ハーネス）を介して、主制御基板 4 1 0 0 に設けた図示しないプルアップ抵抗と電氣的に接続されており、このプルアップ抵抗により + 1 2 V 側へ引き上げられている。トランジスタ P T R 3 2 が ON / OFF することによりトランジスタ P T R 3 2 のコレクタ端子から出力される信号の論理が変化し、その信号が枠開放情報出力信号として主制御基板 4 1 0 0 に入力される。

10

【 0 7 0 7 】

抵抗 P R 3 0 , P R 3 2 、及び電解コンデンサ P C 3 0 から構成される回路は、扉枠 5 が本体枠 3 から開放される際に、又は扉枠 5 が本体枠 3 に閉鎖される際に、扉枠開放スイッチ 6 1 8 を構成する接点が短時間 ON / OFF を繰り返すバタつき現象による扉枠開放スイッチ 6 1 8 からの電圧の変動を吸収するためのチャタリング防止回路である。

【 0 7 0 8 】

抵抗 P R 3 1 , P R 3 3 、及びトランジスタ P T R 3 0 から構成される回路は、扉枠開放スイッチ 6 1 8 からの検出信号により ON / OFF する初段のスイッチ回路であり、抵抗 P R 3 5 , P R 3 7 、及びトランジスタ P T R 3 1 から構成される回路は、初段のスイッチ回路からの ON / OFF 信号により ON / OFF することで扉開放信号を払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b に出力する最終段のスイッチ回路であり、抵抗 P R 3 6 , P R 3 9 、及びトランジスタ P T R 3 2 から構成される回路は、初段のスイッチ回路からの ON / OFF 信号により ON / OFF することで枠開放情報出力信号を主制御基板 4 1 0 0 に出力する最終段のスイッチ回路である。

20

【 0 7 0 9 】

扉枠 5 が本体枠 3 から開放された状態では、扉枠開放スイッチ 6 1 8 が ON しているため、扉枠開放スイッチ 6 1 8 を介して供給される + 1 2 V がチャタリング防止回路でチャタリングが吸収されて初段のスイッチ回路を構成するトランジスタ P T R 3 0 のベース端子に印加されることでトランジスタ P T R 3 0 が ON し、初段のスイッチ回路が ON することとなる。初段のスイッチ回路が ON すると、トランジスタ P T R 3 0 のコレクタ端子に印加される電圧がグランド側へ引き下げられるため、最終段のスイッチ回路を構成するトランジスタ P T R 3 1 , P T R 3 2 のベース端子に印加される電圧もグランド側へ引き下げられることでトランジスタ P T R 3 1 , P T R 3 2 が OFF し、最終段のスイッチ回路も共に OFF することとなる。これにより、トランジスタ P T R 3 1 のコレクタ端子に印加される電圧がプルアップ抵抗 P R 3 8 により + 5 . 2 V 側へ引き上げられて論理が H I となった扉枠開放信号を払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b の入力ピンに出力し、トランジスタ P T R 3 2 のコレクタ端子に印加される電圧が主制御基板 4 1 0 0 に設けたプルアップ抵抗により + 1 2 V 側へ引き上げられて論理が H I となった枠開放情報出力信号を主制御基板 4 1 0 0 に出力することとなる。

30

40

【 0 7 1 0 】

一方、扉枠 5 が本体枠 3 に閉鎖された状態では、扉枠開放スイッチ 6 1 8 が OFF しているため、+ 1 2 V が扉枠開放スイッチ 6 1 8 で遮断されて初段のスイッチ回路を構成するトランジスタ P T R 3 0 のベース端子に印加される電圧がグランド側へ引き下げられることでトランジスタ P T R 3 0 が OFF し、初段のスイッチ回路が OFF することとなる。初段のスイッチ回路が OFF すると、トランジスタ P T R 3 0 のコレクタ端子に印加される電圧がプルアップ抵抗 P R 3 4 により + 5 . 2 V 側へ引き上げられるため、この電圧が最終段のスイッチ回路を構成するトランジスタ P T R 3 1 , P T R 3 2 のベース端子に印加されることでトランジスタ P T R 3 1 , P T R 3 2 が ON し、最終段のスイッチ回路も

50

共にONすることとなる。これにより、トランジスタPTR31のコレクタ端子に印加される電圧がグランド側へ引き下げられて論理がLOWとなった扉枠開放信号を払出制御I/Oポート4120bの入力ピンに出力し、トランジスタPTR32のコレクタ端子に印加される電圧が引き下げられて論理がLOWとなった枠開放情報出力信号を主制御基板4100に出力することとなる。

【0711】

このように、扉枠5が本体枠3から開放された状態では、扉枠開放スイッチ618がONすることにより、初段のスイッチ回路がONするとともに、最終段のスイッチ回路が共にOFFすることとなり、論理がHIとなった扉枠開放信号を払出制御I/Oポート4120bの入力ピンに出力し、論理がHIとなった枠開放情報出力信号を主制御基板4100に出力する一方、扉枠5が本体枠3に閉鎖された状態では、扉枠開放スイッチ618がOFFすることにより、初段のスイッチ回路がOFFするとともに、最終段のスイッチ回路が共にONすることとなり、論理がLOWとなった扉枠開放信号を払出制御I/Oポート4120bの入力ピンに出力し、論理がLOWとなった枠開放情報出力信号を主制御基板4100に出力する。

10

【0712】

[9-3-4(b) . 本体枠開放スイッチからの検出信号が入力される回路]

本体枠開放スイッチ619は、常閉形(ノーマルクローズ(NC))を用いており、本体枠3が外枠2から開放された状態でスイッチがON(導通)し、本体枠3が外枠2に閉鎖された状態でスイッチがOFF(切断)するようになっている。本体枠開放スイッチ619の一端は、図108に示すように、図102に示した電源基板851からの+12Vが払出制御基板4110を介して印加されており、本体枠開放スイッチ619の他端は、抵抗PR40、そして抵抗PR41を介して、トランジスタPTR33のベース端子と電氣的に接続されている。抵抗PR40と抵抗PR41との接続間には、グランドと接地された抵抗PR42と、グランドと接地された電解コンデンサPC31と、が電氣的に接続されている。トランジスタPTR33のベース端子は、抵抗PR41と電氣的に接続されるほかに、グランドと接地された抵抗PR43と電氣的に接続されている。トランジスタPTR33のエミッタ端子は、グランドに接地され、トランジスタPTR33のコレクタ端子は、プルアップ抵抗PR44により+5.2V側へ引き上げられて、抵抗PR45を介してトランジスタPTR34のベース端子と電氣的に接続されるほかに、抵抗PR46

20

30

【0713】

トランジスタPTR34のベース端子は、抵抗PR45と電氣的に接続されるほかに、グランドと接地された抵抗PR47と電氣的に接続されている。トランジスタPTR34のエミッタ端子は、グランドに接地され、トランジスタPTR34のコレクタ端子は、プルアップ抵抗PR48により+5.2V側へ引き上げられて図107に示した払出制御I/Oポート4120bの入力ポートPA, PEのうち予め定めた入力ピンと電氣的に接続されている。トランジスタPTR34がON/OFFすることによりトランジスタPTR34のコレクタ端子から出力される信号の論理が変化し、その信号が本体枠開放信号として払出制御I/Oポート4120bの入力ピンに入力される。

40

【0714】

一方、トランジスタPTR35のベース端子は、抵抗PR46と電氣的に接続されるほかに、グランドと接地された抵抗PR49と電氣的に接続されている。トランジスタPTR35のエミッタ端子は、グランドに接地され、トランジスタPTR35のコレクタ端子は、トランジスタPTR32のコレクタ端子と電氣的に接続されるほか、図97に示した主制御基板4100と電氣的に接続されており、トランジスタPTR35は、エミッタ端子がグランドに接地されたオープンコレクタ出力タイプとして構成されている。トランジスタPTR35のコレクタ端子は、配線(ハーネス)を介して、主制御基板4100に設けた図示しないプルアップ抵抗と電氣的に接続されており、このプルアップ抵抗により+12V側へ引き上げられている。トランジスタPTR35がON/OFFすることにより

50

トランジスタPTR35のコレクタ端子から出力される信号の論理が変化し、その信号が
枠開放情報出力信号として主制御基板4100に入力される。この枠開放情報出力信号は
、トランジスタPTR35のコレクタ端子から出力されるほか、トランジスタPTR32
のコレクタ端子からも出力されるようになっており、トランジスタPTR35のコレクタ
端子と、トランジスタPTR32のコレクタ端子と、によってOR回路が構成されている
。

【0715】

抵抗PR40、PR42、及び電解コンデンサPC31から構成される回路は、本体枠
3が外枠2から開放される際に、又は本体枠3が外枠2に閉鎖される際に、本体枠開放ス
イッチ619を構成する接点が短時間ON/OFFを繰り返すバタつき現象による本体枠
開放スイッチ619からの電圧の変動を吸収するためのチャタリング防止回路である。

10

【0716】

抵抗PR41、PR43、及びトランジスタPTR33から構成される回路は、本体枠
開放スイッチ619からの検出信号によりON/OFFする初段のスイッチ回路であり、
抵抗PR45、PR47、及びトランジスタPTR34から構成される回路は、初段のス
イッチ回路からのON/OFF信号によりON/OFFすることで本体枠開放信号を払出
制御I/Oポート4120bに出力する最終段のスイッチ回路であり、抵抗PR46、P
R49、及びトランジスタPTR35から構成される回路は、初段のスイッチ回路からの
ON/OFF信号によりON/OFFすることで枠開放情報出力信号を主制御基板410
0に出力する最終段のスイッチ回路である。

20

【0717】

本体枠3が外枠2から開放された状態では、本体枠開放スイッチ619がONしている
ため、本体枠開放スイッチ619を介して供給される+12Vがチャタリング防止回路で
チャタリングが吸収されて初段のスイッチ回路を構成するトランジスタPTR33のベ
ース端子に印加されることでトランジスタPTR33がONし、初段のスイッチ回路がON
することとなる。初段のスイッチ回路がONすると、トランジスタPTR33のコレクタ
端子に印加される電圧がグランド側へ引き下げられるため、最終段のスイッチ回路を構成
するトランジスタPTR34、PTR35のベース端子に印加される電圧もグランド側へ
引き下げられることでトランジスタPTR34、PTR35がOFFし、最終段のスイッ
チ回路も共にOFFすることとなる。これにより、トランジスタPTR34のコレクタ端
子に印加される電圧がプルアップ抵抗PR48により+5.2V側へ引き上げられて論理
がHIとなった本体枠開放信号を払出制御I/Oポート4120bの入力ピンに出力し、
トランジスタPTR35のコレクタ端子に印加される電圧が主制御基板4100に設けた
プルアップ抵抗により+12V側へ引き上げられて論理がHIとなった枠開放情報出力信
号を主制御基板4100に出力することとなる。

30

【0718】

一方、本体枠3が外枠2に閉鎖された状態では、本体枠開放スイッチ619がOFFし
ているため、+12Vが本体枠開放スイッチ619で遮断されて初段のスイッチ回路を構
成するトランジスタPTR33のベース端子に印加される電圧がグランド側へ引き下げら
れることでトランジスタPTR33がOFFし、初段のスイッチ回路がOFFすることと
なる。初段のスイッチ回路がOFFすると、トランジスタPTR33のコレクタ端子に印
加され電圧がプルアップ抵抗PR44により+5.2V側へ引き上げられるため、この電
圧が最終段のスイッチ回路を構成するトランジスタPTR34、PTR35のベース端子
に印加されることでトランジスタPTR34、PTR35がONし、最終段のスイッチ回
路も共にONすることとなる。これにより、トランジスタPTR34のコレクタ端子に印
加される電圧がグランド側へ引き下げられて論理がLOWとなった本体枠開放信号を払出
制御I/Oポート4120bの入力ピンに出力し、トランジスタPTR35のコレクタ端
子に印加される電圧が引き下げられて論理がLOWとなった枠開放情報出力信号を主制御
基板4100に出力することとなる。

40

【0719】

50

このように、本体枠 3 が外枠 2 から開放された状態では、本体枠開放スイッチ 6 1 9 が ON することにより、初段のスイッチ回路が ON するとともに、最終段のスイッチ回路が共に OFF することとなり、論理が HI となった本体枠開放信号を払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b の入力ピンに出力し、論理が HI となった枠開放情報出力信号を主制御基板 4 1 0 0 に出力する一方、本体枠 3 が外枠 2 に閉鎖された状態では、本体枠開放スイッチ 6 1 9 が OFF することにより、初段のスイッチ回路が OFF するとともに、最終段のスイッチ回路が共に ON することとなり、論理が LOW となった本体枠開放信号を払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b の入力ピンに出力し、論理が LOW となった枠開放情報出力信号を主制御基板 4 1 0 0 に出力する。

【 0 7 2 0 】

10

本実施形態では、上述したように、扉枠開放スイッチ 6 1 8、本体枠開放スイッチ 6 1 9 をノーマルクローズのスイッチを採用したことにより、扉枠開放スイッチ 6 1 8 が短絡してスイッチが ON (導通) する状態となっても、扉枠 5 が本体枠 3 から開放された状態となり、本体枠開放スイッチ 6 1 9 が短絡してスイッチが ON (導通) する状態となっても、本体枠 3 が外枠 2 から開放された状態となる。このように、扉枠開放スイッチ 6 1 8、本体枠開放スイッチ 6 1 9 をノーマルクローズのスイッチを採用したことにより、短絡時にでも例えば枠開放情報出力信号を主制御基板 4 1 0 0 に出力することができたため、図 9 7 に示した、主制御基板 4 1 0 0 の主制御 MPU 4 1 0 0 a は、扉枠 5 が本体枠 3 から開放された状態や本体枠 3 が外枠 2 から開放された状態を判断することができる。

【 0 7 2 1 】

20

なお、扉枠開放スイッチ 6 1 8、本体枠開放スイッチ 6 1 9 をノーマルクローズのスイッチから、常開形 (ノーマルオープン (NO)) のスイッチ (扉枠開放スイッチ 6 1 8'、本体枠開放スイッチ 6 1 9') に替えると、扉枠開放スイッチ 6 1 8' は、扉枠 5 が本体枠 3 から閉鎖された状態でスイッチが ON (導通) し、扉枠 5 が本体枠 3 に開放された状態でスイッチが OFF (切断) する。本体枠開放スイッチ 6 1 9' は、本体枠 3 が外枠 2 から閉鎖された状態でスイッチが ON (導通) し、本体枠 3 が外枠 2 に開放された状態でスイッチが OFF (切断) する。そうすると、扉枠開放スイッチ 6 1 8' が断線してスイッチが OFF (切断) する状態となっても、扉枠 5 が本体枠 3 から開放された状態となり、本体枠開放スイッチ 6 1 9' が断線してスイッチが OFF (切断) する状態となっても、本体枠 3 が外枠 2 から開放された状態となる。このように、扉枠開放スイッチ 6 1 8'、本体枠開放スイッチ 6 1 9' をノーマルオープンのスイッチを採用しても、断線時にでも例えば枠開放情報出力信号を主制御基板 4 1 0 0 に出力することができ、主制御基板 4 1 0 0 の主制御 MPU 4 1 0 0 a は、扉枠 5 が本体枠 3 から開放された状態や本体枠 3 が外枠 2 から開放された状態を判断することができる。

30

【 0 7 2 2 】

[9 - 3 - 4 (c) . エラー解除スイッチからの検出信号が入力される回路]

エラー解除スイッチ 8 6 0 a の出力ピンとしての 1 番ピンは、図 1 0 8 に示すように、プルアップ抵抗 P R 5 0 により + 5 . 2 V 側へ引き上げられて、図 1 0 7 に示す払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b の入力ポート P A の入力ピン P A 0 と電氣的に接続されている。エラー解除スイッチ 8 6 0 a の 1 番ピンは 2 番ピンと電氣的に接続され、3 番ピン及び 4 番ピンはグランドと接地されている。これにより、エラー解除スイッチ 8 6 0 a が操作されていないときには、1 番ピン及び 2 番ピンがプルアップ抵抗 P R 5 0 により + 5 . 2 V 側へ引き上げられる一方、エラー解除スイッチ 8 6 0 a が操作されているときには、1 番ピン及び 2 番ピンが 3 番ピン及び 4 番ピンと電氣的に接続されることによりグランド側へ引き下げられる。

40

【 0 7 2 3 】

エラー解除スイッチ 8 6 0 a は、払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b の入力ピン P A 0 と電氣的に接続されるほかに、グランドと接地されたコンデンサ P C 3 2 によりリップルが除去されて平滑化されている (コンデンサ P C 3 2 は、ローパスフィルタとしての役割も担っている)。エラー解除スイッチ 8 6 0 a が操作されていないときには、プルアップ抵

50

抗 P R 5 0 により + 5 . 2 V 側へ引き上げられて論理が H I となったエラー解除検出信号が払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b の入力ピン P A 0 に入力される一方、エラー解除スイッチ 8 6 0 a が操作されているときには、論理が L O W となったエラー解除検出信号が払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b の入力ピン P A 0 に入力される。

【 0 7 2 4 】

[9 - 3 - 4 (d) . 球抜きスイッチからの検出信号が入力される回路]

球抜きスイッチ 8 6 0 b の出力ピンとしての 1 番ピンは、図 1 0 8 に示すように、プルアップ抵抗 P R 5 1 により + 5 . 2 V 側へ引き上げられて、図 1 0 7 に示す払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b の入力ポート P A の入力ピン P A 1 と電氣的に接続されている。球抜きスイッチ 8 6 0 b の 1 番ピンは 2 番ピンと電氣的に接続され、3 番ピン及び 4 番ピンはグラウンドと接地されている。これにより、球抜きスイッチ 8 6 0 b が操作されていないときには、1 番ピン及び 2 番ピンがプルアップ抵抗 P R 5 1 により + 5 . 2 V 側へ引き上げられる一方、球抜きスイッチ 8 6 0 b が操作されているときには、1 番ピン及び 2 番ピンが 3 番ピン及び 4 番ピンと電氣的に接続されることによりグラウンド側へ引き下げられる。

10

【 0 7 2 5 】

球抜きスイッチ 8 6 0 b は、払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b の入力ピン P A 1 と電氣的に接続されるほかに、グラウンドと接地されたコンデンサ P C 3 3 によりリップルが除去されて平滑化されている (コンデンサ P C 3 3 は、ローパスフィルタとしての役割も担っている) 。球抜きスイッチ 8 6 0 b が操作されていないときには、プルアップ抵抗 P R 5 1 により + 5 . 2 V 側へ引き上げられて論理が H I となった球抜き検出信号が払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b の入力ピン P A 1 に入力される一方、球抜きスイッチ 8 6 0 b が操作されているときには、論理が L O W となった球抜き検出信号が払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b の入力ピン P A 1 に入力される。

20

【 0 7 2 6 】

[9 - 3 - 5 . C R ユニット入出力回路]

次に、図 9 9 に示した C R ユニット 6 との各種信号を入出力するための C R ユニット入出力回路 4 1 2 0 f について説明する。払出制御基板 4 1 1 0 は、C R ユニット 6 から、上述したように、遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して、貸球要求信号である B R D Y と、1 回の払出動作開始要求信号である B R Q と、が入力され、また図 9 9 に示した電源基板 8 5 1 から供給される A C 2 4 V から作成した、所定電圧 V L (+ 1 2 V) 及びグラウンド L G が供給される一方、払出制御基板 4 1 1 0 から、遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して、1 回の払出動作を開始した旨又は終了した旨を伝える E X S 信号と、貸球を払い出すための払出動作が可能である旨又は不可能である旨を伝える P R D Y 信号と、を出力する。これらの各種信号等を入出力する入出力回路は、図 1 0 9 に示すように、フォトカプラ P I C 6 0 ~ P I C 6 4 (赤外 L E D とフォトランジスタとが内蔵されている。) を主として構成されている。

30

【 0 7 2 7 】

C R ユニット 6 からの所定電圧 V L は、抵抗 P R 6 0 を介して、フォトカプラ P I C 6 0 のアノード端子に印加されている。フォトカプラ P I C 6 0 のカソード端子は、C R ユニット 6 からのグラウンド L G と電氣的に接続されている。抵抗 P R 6 0 は、フォトカプラ P I C 6 0 の内蔵赤外 L E D に流れる電流を制限するための制限抵抗である。フォトカプラ P I C 6 0 のアノード端子に C R ユニット 6 からの所定電圧 V L が印加されているときには、フォトカプラ P I C 6 0 が O N する一方、フォトカプラ P I C 6 0 のアノード端子に C R ユニット 6 からの所定電圧 V L が印加されていないときには、フォトカプラ P I C 6 0 が O F F するようになっている。フォトカプラ P I C 6 0 のエミッタ端子は、グラウンドと接地され、フォトカプラ P I C 6 0 のコレクタ端子は、抵抗 P R 6 1 を介してランジスタ P T R 6 0 のベース端子と電氣的に接続されるほかに、抵抗 P R 6 2 を介してランジスタ P T R 6 1 のベース端子と電氣的に接続されている。フォトカプラ P I C 6 0 のコレクタ端子は、抵抗 P R 6 1 と電氣的に接続されるほかに、+ 5 . 2 V 側へ引き上げられたプルアップ抵抗 R 6 3 と電氣的に接続されている。

40

50

【0728】

トランジスタPT R 6 0のベース端子は、抵抗PR 6 1と電氣的に接続されるほかに、グランドと接地された抵抗PR 6 4と電氣的に接続されている。トランジスタPT R 6 0のエミッタ端子は、グランドに接地され、トランジスタPT R 6 0のコレクタ端子は、プルアップ抵抗PR 6 5により+ 5 . 2 V側へ引き上げられて図1 0 7に示した払出制御I / Oポート4 1 2 0 bの入力ポートPA , PEのうち予め定めた入力ピンと電氣的に接続されている。トランジスタPT R 6 0がON / OFFすることによりトランジスタPT R 6 0のコレクタ端子から出力される信号の論理が変化し、その信号がCR接続信号1として払出制御I / Oポート4 1 2 0 bの入力ピンに入力される。

【0729】

一方、トランジスタTR 6 1のベース端子は、抵抗PR 6 2と電氣的に接続されるほかに、グランドと接地された抵抗PR 6 6と電氣的に接続されている。トランジスタPT R 6 1のエミッタ端子は、グランドに接地され、トランジスタPT R 6 1のコレクタ端子は、プルアップ抵抗PR 6 7により+ 5 . 2 V側へ引き上げられて、後述する発射タイミング回路4 1 3 0 cと電氣的に接続されている。トランジスタPT R 6 1がON / OFFすることによりトランジスタPT R 6 1のコレクタ端子から出力される信号の論理が変化し、その信号がCR接続信号として発射タイミング回路4 1 3 0 cに入力される。

【0730】

抵抗PR 6 1 , PR 6 4、及びトランジスタPT R 6 0から構成される回路は、スイッチ回路であり、CRユニット6からの所定電圧VLがフォトカブラPIC 6 0のアノード端子に印加されていないときには、フォトカブラPIC 6 0がOFFし、プルアップ抵抗PR 6 3により引き上げられた電圧がトランジスタPT R 6 0のベース端子に印加されることでトランジスタPT R 6 0がONし、スイッチ回路もONすることとなる。これにより、トランジスタPT R 6 0のコレクタ端子に印加される電圧は、グランド側へ引き下げられて論理がLOWとなったCR接続信号1が払出制御I / Oポート4 1 2 0 bの入力ピンに入力される。一方、CRユニット6からの所定電圧VLがフォトカブラPIC 6 0のアノード端子に印加されているときには、フォトカブラPIC 6 0がONし、トランジスタPT R 6 0のベース端子に印加される電圧がグランド側へ引き下げられることでトランジスタPT R 6 0がOFFし、スイッチ回路もOFFすることとなる。これにより、トランジスタPT R 6 0のコレクタ端子に印加される電圧は、プルアップ抵抗PT R 6 5により+ 5 . 2 V側へ引き上げられて論理がHIとなったCR接続信号1が払出制御I / Oポート4 1 2 0 bの入力ピンに入力される。

【0731】

抵抗PR 6 2 , PR 6 6、及びトランジスタPT R 6 1から構成される回路も、スイッチ回路であり、CRユニット6からの所定電圧VLがフォトカブラPIC 6 0のアノード端子に印加されていないときには、フォトカブラPIC 6 0がOFFし、プルアップ抵抗PR 6 3により引き上げられた電圧がトランジスタPT R 6 1のベース端子に印加されることでトランジスタPT R 6 1がONし、スイッチ回路もONすることとなる。これにより、トランジスタPT R 6 1のコレクタ端子に印加される電圧は、グランド側へ引き下げられて論理がLOWとなったCR接続信号が発射タイミング回路4 1 3 0 cに入力される。一方、CRユニット6からの所定電圧VLがフォトカブラPIC 6 0のアノード端子に印加されているときには、フォトカブラPIC 6 0がONし、トランジスタPT R 6 1のベース端子に印加される電圧がグランド側へ引き下げられることでトランジスタPT R 6 1がOFFし、スイッチ回路もOFFすることとなる。これにより、トランジスタPT R 6 1のコレクタ端子に印加される電圧は、プルアップ抵抗PT R 6 7により+ 5 . 2 V側へ引き上げられて論理がHIとなったCR接続信号が発射タイミング回路4 1 3 0 cに入力される。なお、このスイッチ回路は、後述する発射制御入力回路4 1 3 0 aの入力回路の一部を構成している。

【0732】

CRユニット6からの所定電圧VLは、フォトカブラPIC 6 0のアノード端子のほか

10

20

30

40

50

に、抵抗PR68を介して、フォトカブラPIC61のアノード端子にも印加されている。フォトカブラPIC61のカソード端子は、CRユニット6からのBRDYが入力されている。抵抗PR68は、フォトカブラPIC61の内蔵赤外LEDに流される電流を制限するための制限抵抗である。フォトカブラPIC61のアノード端子にCRユニット6からの所定電圧VLが印加されているときであって、CRユニット6からのBRDYの論理がLOWとなっていてときには、フォトカブラPIC61がONする一方、フォトカブラPIC61のアノード端子にCRユニット6からの所定電圧VLが印加されているときであって、CRユニット6からのBRDYの論理がHIとなっていてときには、フォトカブラPIC61がOFFするようになっている。フォトカブラPIC61のエミッタ端子は、グランドと接地され、フォトカブラPIC61のコレクタ端子は、プルアップ抵抗PR69により+5.2V側へ引き上げられて払出制御I/Oポート4120bの入力ポートPA, PEのうち予め定めた入力ピンと電氣的に接続されている。フォトカブラPIC61がON/OFFすることによりフォトカブラPIC61のコレクタ端子から出力される信号の論理が変化し、その信号がBRDY信号として払出制御I/Oポート4120bの入力ピンに入力される。

【0733】

フォトカブラPIC61のアノード端子にCRユニット6からの所定電圧VLが印加されているときであって、CRユニット6からのBRDYの論理がLOWとなっていてときには、フォトカブラPIC61がONするため、フォトカブラPIC61のコレクタ端子に印加される電圧がグランド側へ引き下げられて論理がLOWとなったBRDY信号が払出制御I/Oポート4120bの入力ピンに入力される。一方、フォトカブラPIC61のアノード端子にCRユニット6からの所定電圧VLが印加されているときであって、CRユニット6からのBRDYの論理がHIとなっていてときには、フォトカブラPIC61がOFFするため、フォトカブラPIC61のコレクタ端子に印加される電圧がプルアップ抵抗PR69により+5.2V側へ引き上げられて論理がHIとなったBRDY信号が払出制御I/Oポート4120bの入力ピンに入力される。このように、フォトカブラPIC61のコレクタ端子から出力されるBRDY信号の論理は、CRユニット6からのBRDYの論理と同一の論理となっている。

【0734】

CRユニット6からの所定電圧VLは、フォトカブラPIC60のアノード端子、及びフォトカブラPIC61のアノード端子のほかに、抵抗PR70を介して、フォトカブラPIC62のアノード端子にも印加されている。フォトカブラPIC62のカソード端子は、CRユニット6からのBRQが入力されている。抵抗PR70は、フォトカブラPIC62の内蔵赤外LEDに流される電流を制限するための制限抵抗である。フォトカブラPIC62のアノード端子にCRユニット6からの所定電圧VLが印加されているときであって、CRユニット6からのBRQの論理がLOWとなっていてときには、フォトカブラPIC62がONする一方、フォトカブラPIC62のアノード端子にCRユニット6からの所定電圧VLが印加されているときであって、CRユニット6からのBRQの論理がHIとなっていてときには、フォトカブラPIC62がOFFするようになっている。フォトカブラPIC62のエミッタ端子は、グランドと接地され、フォトカブラPIC62のコレクタ端子は、プルアップ抵抗PR71により+5.2V側へ引き上げられて払出制御I/Oポート4120bの入力ポートPA, PEのうち予め定めた入力ピンと電氣的に接続されている。フォトカブラPIC62がON/OFFすることによりフォトカブラPIC62のコレクタ端子から出力される信号の論理が変化し、その信号がBRQ信号として払出制御I/Oポート4120bの入力ピンに入力される。

【0735】

フォトカブラPIC62のアノード端子にCRユニット6からの所定電圧VLが印加されているときであって、CRユニット6からのBRQの論理がLOWとなっていてときには、フォトカブラPIC62がONするため、フォトカブラPIC62のコレクタ端子に印加される電圧がグランド側へ引き下げられて論理がLOWとなったBRQ信号が払出制

御 I / O ポート 4 1 2 0 b の入力ピンに入力される。一方、フォトカブラ P I C 6 2 のアノード端子に C R ユニット 6 からの所定電圧 V L が印加されているときであって、C R ユニット 6 からの B R Q の論理が H I となっているときには、フォトカブラ P I C 6 2 が O F F するため、フォトカブラ P I C 6 2 のコレクタ端子に印加される電圧がプルアップ抵抗 P R 7 1 により + 5 . 2 V 側へ引き上げられて論理が H I となった B R Q 信号が払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b の入力ピンに入力される。このように、フォトカブラ P I C 6 2 のコレクタ端子から出力される B R Q 信号の論理は、C R ユニット 6 からの B R Q の論理と同一の論理となっている。

【 0 7 3 6 】

図 1 0 7 に示した、払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b の出力ポート P B の出力ピン P B 0 から出力される E X S 信号は、抵抗 P R 7 2 を介して、フォトカブラ P I C 6 3 のカソード端子に入力されている。フォトカブラ P I C 6 3 のアノード端子は、抵抗 P R 7 3 を介して、+ 1 2 V が印加されている。抵抗 P R 7 3 は、フォトカブラ P I C 6 3 の内蔵赤外 L E D に流される電流を制限するための制限抵抗である。フォトカブラ P I C 6 3 のアノード端子に抵抗 P R 7 3 を介して + 1 2 V が印加されているときであって、払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b からの E X S 信号の論理が L O W となっているときには、フォトカブラ P I C 6 3 が O N する一方、フォトカブラ P I C 6 3 のアノード端子に抵抗 P R 7 3 を介して + 1 2 V が印加されているときであって、払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b からの E X S 信号の論理が H I となっているときには、フォトカブラ P I C 6 3 が O F F するようになっている。フォトカブラ P I C 6 3 のエミッタ端子は、フォトカブラ P I C 6 0 のカソード端子とともに、C R ユニット 6 からのグランド L G と接地され、フォトカブラ P I C 6 3 のコレクタ端子は、プルアップ抵抗 P R 7 4 により、遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して、C R ユニット 6 内において所定電圧 V L に引き上げられてその内蔵制御装置と電氣的に接続されている。フォトカブラ P I C 6 3 が O N / O F F することによりフォトカブラ P I C 6 3 のコレクタ端子から出力される信号の論理が変化し、その信号が E X S として C R ユニット 6 の内蔵制御装置に入力される。

【 0 7 3 7 】

フォトカブラ P I C 6 3 のアノード端子に抵抗 P R 7 3 を介して + 1 2 V が印加されているときであって、払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b からの E X S 信号の論理が L O W となっているときには、フォトカブラ P I C 6 3 が O N するため、フォトカブラ P I C 6 3 のコレクタ端子に印加される電圧がグランド側へ引き下げられて論理が L O W となった E X S が C R ユニット 6 の内蔵制御装置に入力される。一方、フォトカブラ P I C 6 3 のアノード端子に抵抗 P R 7 3 を介して + 1 2 V が印加されているときであって、払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b からの E X S 信号の論理が H I となっているときには、フォトカブラ P I C 6 3 が O F F するため、フォトカブラ P I C 6 3 のコレクタ端子に印加される電圧がプルアップ抵抗 P R 7 4 により所定電圧 V L に引き上げられて論理が H I となった E X S が C R ユニット 6 の内蔵制御装置に入力される。このように、フォトカブラ P I C 6 3 のコレクタ端子から出力される E X S の論理は、払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b からの E X S 信号の論理と同一の論理となっている。

【 0 7 3 8 】

図 1 0 7 に示した、払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b の出力ポート P B の出力ピン P B 1 から出力される P R D Y 信号は、抵抗 P R 7 5 を介して、フォトカブラ P I C 6 4 のカソード端子に入力されている。フォトカブラ P I C 6 4 のアノード端子は、抵抗 P R 7 6 を介して、+ 1 2 V が印加されている。抵抗 P R 7 6 は、フォトカブラ P I C 6 4 の内蔵赤外 L E D に流される電流を制限するための制限抵抗である。フォトカブラ P I C 6 4 のアノード端子に抵抗 P R 7 6 を介して + 1 2 V が印加されているときであって、払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b からの P R D Y 信号の論理が L O W となっているときには、フォトカブラ P I C 6 4 が O N する一方、フォトカブラ P I C 6 4 のアノード端子に抵抗 P R 7 6 を介して + 1 2 V が印加されているときであって、払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b からの P R D Y 信号の論理が H I となっているときには、フォトカブラ P I C 6 4 が O F

F するようになっている。フォトカブラ P I C 6 4 のエミッタ端子は、フォトカブラ P I C 6 0 のカソード端子、及びフォトカブラ P I C 6 3 のエミッタ端子とともに、C R ユニット 6 からのグラウンド L G と接地され、フォトカブラ P I C 6 4 のコレクタ端子は、プルアップ抵抗 P R 7 7 により、遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して、C R ユニット 6 内において所定電圧 V L に引き上げられてその内蔵制御装置と電氣的に接続されている。フォトカブラ P I C 6 4 が O N / O F F することによりフォトカブラ P I C 6 4 のコレクタ端子から出力される信号の論理が変化し、その信号が P R D Y として C R ユニット 6 の内蔵制御装置に入力される。

【 0 7 3 9 】

フォトカブラ P I C 6 4 のアノード端子に抵抗 P R 7 7 を介して + 1 2 V が印加されているときであって、払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b からの P R D Y 信号の論理が L O W となっているときには、フォトカブラ P I C 6 4 が O N するため、フォトカブラ P I C 6 4 のコレクタ端子に印加される電圧がグラウンド側へ引き下げられて論理が L O W となった P R D Y が C R ユニット 6 の内蔵制御装置に入力される。一方、フォトカブラ P I C 6 4 のアノード端子に抵抗 P R 7 7 を介して + 1 2 V が印加されているときであって、払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b からの P R D Y 信号の論理が H I となっているときには、フォトカブラ P I C 6 4 が O F F するため、フォトカブラ P I C 6 4 のコレクタ端子に印加される電圧がプルアップ抵抗 P R 7 7 により所定電圧 V L に引き上げられて論理が H I となった P R D Y が C R ユニット 6 の内蔵制御装置に入力される。このように、フォトカブラ P I C 6 4 のコレクタ端子から出力される P R D Y の論理は、払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b からの P R D Y 信号の論理と同一の論理となっている。

【 0 7 4 0 】

[9 - 3 - 6 . 払出制御 I / O ポートの各種入出力信号]

次に、払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b の各種入出力信号について説明する。払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b のデータ入出力端子 D 0 ~ D 7 は、払出制御 M P U 4 1 2 0 a のデータ入出力端子 D 0 ~ D 7 と、データバスを介して各種情報や各種信号のやり取りを行う。

【 0 7 4 1 】

払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b のシリアルデータ入力端子である R X D 端子は、図 1 0 7 に示すように、主制御基板 4 1 0 0 からのシリアルデータが主払シリアルデータ受信信号として入力されている。一方、払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b のシリアルデータ出力端子である T X D 端子から主制御基板 4 1 0 0 に送信するシリアルデータが払主シリアルデータ送信信号として出力される。

【 0 7 4 2 】

払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b の入力ポート P A の各入力ピンには、入力ピン P A 0 に、エラー解除スイッチ 8 6 0 a からのエラー解除検出信号が入力され、入力ピン P A 1 に、球抜きスイッチ 8 6 0 b からの球抜き検出信号が入力され、入力ピン P A 2 に、払主シリアルデータ受信信号の正常受信完了の旨を伝える主制御基板 4 1 0 0 からの主払 A C K 信号が入力され、入力ピン P A 3 に、停電監視回路 4 1 1 0 b からの停電予告信号 1 が入力されている。また払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b の入力ポート P A , P E の予め定めた各入力ピンには、C R ユニット 6 からの 1 回の払出動作開始要求信号である B R Q 信号、C R ユニット 6 からの貸球要求信号である B R D Y 信号、及び払出制御基板 4 1 1 0 と C R ユニット 6 とが電氣的に接続されているか否かを伝える C R 接続信号 1 等の C R ユニット 6 からの各種信号、扉枠開放スイッチ 6 1 8 からの扉枠開放信号、本体枠開放スイッチ 6 1 9 からの本体枠開放信号のほかに、満タンスイッチ 5 5 0 からの検出信号等が入力されている。

【 0 7 4 3 】

一方、払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b の出力ポート P B の各出力ピンからは、出力ピン P B 0 から、1 回の払出動作を開始した旨又は終了した旨を伝える E X S 信号が出力され、出力ピン P B 1 から、貸球を払い出すための払出動作が可能である旨又は不可能であ

る旨を伝える P R D Y 信号が出力され、出力ピン P B 2 から、停電監視回路 4 1 1 0 b の D タイプフリップフロップ P I C 2 2 のラッチ状態を解除するための停電クリア信号が出力され、出力ピン P B 3 から、主払シリアルデータ受信信号の正常受信完了の旨を伝える払主 A C K 信号が出力され、出力ピン P B 4 から、外部 W D T 4 1 2 0 c へ外部 W D T クリア信号が出力されている。また払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b の出力ポート P C の出力ピン P C 0 ~ P C 3 からは、払出モータ駆動信号が出力され、払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b の出力ポート P D の各出力ピンからは、エラー L E D 表示器 8 6 0 c の駆動信号が出力されている。

【 0 7 4 4 】

[9 - 4 . 発射制御部の回路]

10

次に、発射制御部 4 1 3 0 について説明する。発射制御部 4 1 3 0 は、図 9 8 に示したように、発射制御入力回路 4 1 3 0 a 、発振回路 4 1 3 0 b 、発射タイミング回路 4 1 3 0 c 、発射ソレノイド駆動回路 4 1 3 0 d 、球送りソレノイド駆動回路 4 1 3 0 e から構成されている。ここでは、発射制御入力回路について、図 1 1 0 を参照して説明し、発射タイミング回路 4 1 3 0 c 等の構成についての詳細な説明は後述する。

【 0 7 4 5 】

[9 - 4 - 1 . 発射制御入力回路]

払出制御基板 4 1 1 0 の発射制御入力回路 4 1 3 0 a には、図 1 1 0 に示すように、ハンドル装置 5 0 0 のタッチスイッチ 5 1 6 からの検出信号と、ハンドル装置 5 0 0 の発射停止スイッチ 5 1 8 からの検出信号と、がハンドル中継基板 1 9 2 、そして主扉中継端子板 8 8 0 を介して、入力されている。タッチスイッチ 5 1 6 は、図 4 7 に示したハンドル装置 5 0 0 の回転ハンドル本体前 5 0 6 に手のひらや指が触れているか否かを検出し、発射停止スイッチ 5 1 8 は、図 4 7 に示したハンドル装置 5 0 0 の単発ボタン 5 2 0 が操作されることにより遊技者の意志によって遊技球の打ち出しを強制的に停止するか否かを検出している。まず、タッチスイッチ 5 1 6 からの検出信号が入力される回路について説明し、続いて発射停止スイッチ 5 1 8 からの検出信号が入力される回路について説明する。

20

【 0 7 4 6 】

[9 - 4 - 1 a . タッチスイッチからの検出信号が入力される回路]

タッチスイッチ 5 1 6 の一端は、図 1 1 0 に示すように、図 1 0 2 に示した電源基板 8 5 1 からの + 1 2 V が払出制御基板 4 1 1 0 の抵抗 P R 8 0 、主扉中継端子板 8 8 0 、そしてハンドル中継基板 1 9 2 を介して印加されており、タッチスイッチ 5 1 6 の他端は、ハンドル中継基板 1 9 2 に設けた図示しないプルアップ抵抗により + 1 2 V 側へ引き上げられ、主扉中継端子板 8 8 0 、そして払出制御基板 4 1 1 0 に入力され、抵抗 P R 8 1 を介して、トランジスタ P T R 8 0 のベース端子と電氣的に接続されている。トランジスタ P T R 8 0 のベース端子は、抵抗 P R 8 1 と電氣的に接続されるほかに、グランドと接地された抵抗 P R 8 2 と、グランドと接地されたコンデンサ P C 8 0 と、が電氣的に接続されている。トランジスタ P T R 8 0 のベース端子に印加される電圧は、コンデンサ C 8 0 によりノイズが除去されて平滑化されている。トランジスタ P T R 8 0 のエミッタ端子は、グランドに接地され、トランジスタ P T R 8 0 のコレクタ端子は、プルアップ抵抗 P R 8 3 により + 5 . 2 V 側へ引き上げられて発射タイミング回路 4 1 3 0 c の入力端子と電氣的に接続されている。トランジスタ P T R 8 0 が O N / O F F することによりトランジスタ P T R 8 0 のコレクタ端子から出力される信号の論理が変化し、その信号がタッチ検出信号として発射タイミング回路 4 1 3 0 c の入力端子に入力される。

30

40

【 0 7 4 7 】

抵抗 P R 8 1 , P R 8 2 、及びトランジスタ P T R 8 0 から構成される回路は、タッチスイッチ 5 1 6 からの検出信号により O N / O F F するスイッチ回路であり、回転ハンドル本体前 5 0 6 に手のひらや指が触れていないときには、ハンドル中継基板 1 9 2 に設けたプルアップ抵抗により + 1 2 V 側へ引き上げられた電圧がトランジスタ P T R 8 0 のベース端子に印加されることでトランジスタ P T R 8 0 が O N し、スイッチ回路も O N することとなる。これにより、トランジスタ P T R 8 0 のコレクタ端子に印加される電圧がグ

50

ランド側へ引き下げられて論理がLOWとなったタッチ検出信号が発射タイミング回路4130cの入力端子に入力される。一方、回転ハンドル本体前506に手のひらや指が触れているときには、トランジスタPTR80のベース端子に印加される電圧がランド側へ引き下げられてトランジスタPTR80がOFFし、スイッチ回路もOFFすることとなる。これにより、トランジスタPTR80のコレクタ端子に印加される電圧がブルアップ抵抗PR83により+5.2V側へ引き上げられて論理がHIとなったタッチ検出信号が発射タイミング回路4130cの入力端子に入力される。

【0748】

[9-4-1b. 発射停止スイッチからの検出信号が入力される回路]

発射停止スイッチ518の一端は、図110に示すように、図102に示した電源基板851からの+12Vが払出制御基板4110の抵抗PR84、主扉中継端子板880、そしてハンドル中継基板192を介して印加されており、発射停止スイッチ518の他端は、ハンドル中継基板192に設けた図示しないブルアップ抵抗により+12V側へ引き上げられ、主扉中継端子板880、そして払出制御基板4110に入力され、抵抗PR85を介して、トランジスタPTR81のベース端子と電氣的に接続されている。トランジスタPTR81のベース端子は、抵抗PR85と電氣的に接続されるほかに、ランドと接地された抵抗PR86と、ランドと接地されたコンデンサPC81と、が電氣的に接続されている。トランジスタPTR81のベース端子に印加される電圧は、コンデンサC81によりノイズが除去されて平滑化されている。トランジスタPTR81のエミッタ端子は、ランドに接地され、トランジスタPTR81のコレクタ端子は、ブルアップ抵抗PR87により+5.2V側へ引き上げられて発射タイミング回路4130cの入力端子と電氣的に接続されている。トランジスタPTR81がON/OFFすることによりトランジスタPTR81のコレクタ端子から出力される信号の論理が変化し、その信号が発射停止検出信号として発射タイミング回路4130cの入力端子に入力される。

【0749】

抵抗PR85、PR86、及びトランジスタPTR81から構成される回路は、発射停止スイッチ518からの検出信号によりON/OFFするスイッチ回路であり、単発ボタン520が操作されていないときには、ハンドル中継基板192に設けたブルアップ抵抗により+12V側へ引き上げられた電圧がトランジスタPTR81のベース端子に印加されることでトランジスタPTR81がONし、スイッチ回路もONすることとなる。これにより、トランジスタPTR81のコレクタ端子に印加される電圧がランド側へ引き下げられて論理がLOWとなった発射停止検出信号が発射タイミング回路4130cの入力端子に入力される。一方、単発ボタン520が操作されているときには、トランジスタPTR81のベース端子に印加される電圧がランド側へ引き下げられてトランジスタPTR81がOFFし、スイッチ回路もOFFすることとなる。これにより、トランジスタPTR81のコレクタ端子に印加される電圧がブルアップ抵抗PR87により+5.2V側へ引き上げられて論理がHIとなった発射停止検出信号が発射タイミング回路4130cの入力端子に入力される。

【0750】

なお、図109に示した、抵抗PR62、PR66、及びトランジスタPTR61から構成されるスイッチ回路も発射制御入力回路4130aの入力回路の一部であり、このトランジスタPTR61のコレクタ端子から出力されるCR接続信号も、上述した、タッチ検出信号、及び発射停止信号に加えて、発射タイミング回路4130cに入力されている。

【0751】

[9-5. 主制御基板との各種入出力信号、及び外部端子板への各種出力信号]

次に、払出制御基板4110と主制御基板4100との各種入出力信号と、払出制御基板4110から外部端子板784への各種出力信号について、図111を参照して説明する。

【0752】

10

20

30

40

50

[9 - 5 - 1 . 主制御基板との各種入出力信号]

払出制御基板 4 1 1 0 は、主制御基板 4 1 0 0 と各種入出力信号のやり取りを行う。具体的には、図 1 1 1 (a) に示すように、払出制御基板 4 1 1 0 は、払主シリアルデータ送信信号、払主 A C K 信号、停電予告信号、枠開放情報出力情報等を、主制御基板 4 1 0 0 に出力する。一方、払出制御基板 4 1 1 0 は、主払シリアルデータ受信信号、主払 A C K 信号、R A M クリア信号のほかに、1 5 ラウンド大当り情報出力信号、及び 2 ラウンド大当り情報出力信号等の大当り情報出力信号、確率変動中情報出力信号、特別図柄表示情報出力信号、普通図柄表示情報出力信号、時短中情報出力信号、始動口入賞情報出力信号等の遊技に関する遊技情報信号を、主制御基板 4 1 0 0 から入力される。

【 0 7 5 3 】

10

[9 - 5 - 2 . 外部端子板への各種出力信号]

払出制御基板 4 1 1 0 は、外部端子板 7 8 4 に各種信号を出力する。具体的には、図 1 1 1 (b) に示すように、枠開放信号、本体枠開放信号のほかに、図 7 0 に示した払出モータ 7 4 4 が実際に払い出した遊技球の球数を示す賞球数情報出力信号、主制御基板 4 1 0 0 から払出制御基板 4 1 1 0 を介して、1 5 ラウンド大当り情報出力信号、及び 2 ラウンド大当り情報出力信号等の大当り情報出力信号に加えて、確率変動中情報出力信号、特別図柄表示情報出力信号、普通図柄表示情報出力信号、時短中情報出力信号、及び始動口入賞情報出力信号等の遊技情報信号等を、外部端子板 7 8 4 に出力する。

【 0 7 5 4 】

20

外部端子板 7 8 4 は、図示しない遊技場（ホール）に設置されたホールコンピュータと電氣的に接続されており、遊技者の遊技等を監視している。なお、1 5 ラウンド大当り情報出力信号又は 2 ラウンド大当り情報出力信号を 1 つの大当り情報出力信号としてホールコンピュータに出力する場合には、ホールコンピュータは、ラウンドが 2 回となった大当りの回数（2 ラウンド大当りの発生回数）と、ラウンドが 1 5 回となった大当りの回数（1 5 ラウンド大当りの発生回数）と、が合算されたものがパチンコ遊技機 1 の大当りの回数となる。このため、ホールコンピュータは、その合算された大当り回数から、2 ラウンド大当りの発生回数や 1 5 ラウンド大当りの発生回数を把握することができないので、実際にパチンコ遊技機 1 で発生した大当り回数が多いのが、2 ラウンド大当りであるのか、それとも 1 5 ラウンド大当りであるのかを、把握することができない。またパチンコ遊技機 1 の上方に図示しないデータカウンタが配置されており、遊技者の中には、このデータカウンタに表示された大当り遊技状態の発生回数等を参考にして遊技を行うか否かを選択する者もいる。ところが、データカウンタに表示された大当り遊技状態の発生回数は、実際には 2 ラウンド大当りの発生回数に偏っている場合もあるので、遊技者が遊技を開始しても、2 ラウンド大当りばかり発生して 1 5 ラウンド大当りがなかなか発生しないこともある。このように、データカウンタに表示された大当り遊技状態の発生回数は、遊技者に期待感を与えることはできるものの、必要以上に遊技者の射幸心をあおりかねない。そこで、本実施形態では、大当り情報出力信号として、1 5 ラウンド大当り情報出力信号と 2 ラウンド大当り情報出力信号とを別々にホールコンピュータに出力することにより、ホールコンピュータは、2 ラウンド大当りの発生回数と、1 5 ラウンド大当り発生回数と、を正確に把握することができるようになっている。したがって、ホールコンピュータは、実際にパチンコ遊技機 1 で発生した大当り回数の多いのが、2 ラウンド大当りであるのか、それとも 1 5 ラウンド大当りであるのかを、把握することができるし、データカウンタには 1 5 ラウンド大当りの発生回数と 2 ラウンド大当りの発生回数とを別々に又は 1 5 ラウンド大当りの発生回数のみを大当り遊技状態の発生回数として表示することができるので、必要以上に遊技者の射幸心をあおることもない。

30

40

【 0 7 5 5 】

なお、本実施形態では、2 ラウンド大当り情報出力信号は 2 ラウンド大当りが発生して終了するまでの期間においてホールコンピュータに出力された状態となっており、1 5 ラウンド大当り情報出力信号も 1 5 ラウンド大当りが発生して終了するまでの期間においてホールコンピュータに出力された状態となっている。本実施形態のように、2 ラウンド大

50

当り情報出力信号及び15ラウンド大当り情報出力信号をホールコンピュータに出力する方法のほかに、例えば、2ラウンド大当りが発生すると、2ラウンド大当り情報出力信号が所定期間だけホールコンピュータに出力される状態とし、15ラウンド大当りが発生すると、15ラウンド大当り情報出力信号が所定期間だけホールコンピュータに出力される状態とする、このような2ラウンド大当り情報出力信号及び15ラウンド大当り情報出力信号を同一の所定期間だけホールコンピュータに出力する方法も挙げることができる。

【0756】

[10. ランプ駆動基板の回路]

次に、図100に示したランプ駆動基板4170の回路等について、図116、及び図117を参照して説明する。図116はランプ駆動基板に備えるワンショットマルチバイブレータ回路及び測距センサ電源ON/OFF回路を示す回路図であり、図117は測距センサからの原波形(a)、及びその伸張波形(b)を示す波形図である。まず、測距センサ電源ON/OFF回路4170fについて説明し、続いてワンショットマルチバイブレータ回路4170bについて説明する。

10

【0757】

[10-1. 測距センサ電源ON/OFF回路]

まず、可動体CAROに備える測距センサ基板DMAに実装された測距センサSAへ電力供給又は電力停止(電源ON又は電源OFF)する測距センサ電源ON/OFF回路4170fについて説明する。測距センサ電源ON/OFF回路4170fは、図116に示すように、PNP型のトランジスタLTR0を主とするスイッチ回路であり、抵抗LR0, LR1、トランジスタLTR0を備えて構成されている。周辺制御基板4140の周辺制御部4150から出力されるパワーオフ信号SEN-PWR-OFFを伝送するパワーオフ信号ラインは、抵抗LR0の一端と電氣的に接続されている。この抵抗LR0の他端は、トランジスタLTR0のベース端子と電氣的に接続されている。パワーオフ信号SEN-PWR-OFFの論理がLOWであるときには、電源ON信号となる一方、パワーオフ信号SEN-PWR-OFFの論理がHIであるときには、電源OFF信号となる。トランジスタLTR0のエミッタ端子は、周辺制御基板4140から供給される+5.25Vの電源供給ラインと電氣的に接続されるほか、抵抗LR1の一端とも電氣的に接続されている。この抵抗LR1の他端は、トランジスタLTR0のベース端子と抵抗LR0とを電氣的に接続するパワーオフ信号ラインと電氣的に接続されている。トランジスタLTR0のコレクタ端子は、測距センサ基板DMAに実装された、グラウンドに接地された電解コンデンサDMAC0と電氣的に接続されるとともに、測距センサSAの電源入力端子と電氣的に接続されている。

20

30

【0758】

このように、周辺制御基板4140から供給される+5.25Vは、可動体CAROに備える測距センサ基板DMAに実装された電解コンデンサDMAC0で充電されるとともに、測距センサSAに供給されるようになっているため、電解コンデンサDMAC0が測距センサSAに対しての補助電源となっている。これにより、周辺制御基板4140から供給される+5.25Vが一時的に不安定になっても測距センサ基板DMAに実装された電解コンデンサDMAC0により補助されることで安定化された+5.25Vが測距センサSAに供給されるようになっている。なお、周辺制御基板4140、ランプ駆動基板4170及び測距センサ基板DMAのグランラインと、測距センサSAのグラウンド(GND)端子は、電氣的に接続されており、同一グラウンドとなっている。

40

【0759】

[10-1-1. 測距センサ電源ON/OFF回路の動作]

次に、測距センサ電源ON/OFF回路4170fの動作について説明する。周辺制御基板4140の周辺制御部4150からパワーオフ信号SEN-PWR-OFFが出力されないときには、パワーオフ信号SEN-PWR-OFFの論理がLOWとなって電源ON信号となる。このとき、パワーオフ信号ラインの電圧が、+5.25Vに引き上げられた抵抗LR1と電氣的に接続されているため、トランジスタLTR0のベース端子と、ト

50

ランジスタ L T R 0 のエミッタ端子との電位差（抵抗 L R 0 と抵抗 L R 1 とによって分圧された電圧）がトランジスタ L T R 0 のベース端子の O N 電圧より大きくなるため、トランジスタ L T R 0 が O N する。これにより、トランジスタ L T R 0 のエミッタ端子からコレクタ端子に向かって電流が流れ、トランジスタ L T R 0 のコレクタ端子と電氣的に接続された、測距センサ基板 D M A の電解コンデンサ D M A C 0 と測距センサ S A の電源入力端子とにそれぞれ電圧が印加されることにより、電解コンデンサ D M A C 0 を充電することができるとともに、測距センサ S A へ電力供給（電源 O N）することができる。一方、周辺制御基板 4 1 4 0 の周辺制御部 4 1 5 0 からパワーオフ信号 S E N - P W R - O F F が出力されたときには、パワーオフ信号 S E N - P W R - O F F の論理が H I となって電源 O F F 信号となる。このとき、パワーオフ信号ラインの論理が H I であるとともに、パワーオフ信号ラインが + 5 . 2 5 V に引き上げられた抵抗 L R 1 と電氣的に接続されているため、トランジスタ L T R 0 のベース端子と、トランジスタ L T R 0 のエミッタ端子との電位差がゼロボルト（0 V）となり、トランジスタ L T R 0 が O F F する。これにより、トランジスタ L T R 0 のエミッタ端子からコレクタ端子に向かって電流が流れないため、トランジスタ L T R 0 のコレクタ端子と電氣的に接続された、測距センサ基板 D M A の電解コンデンサ D M A C 0 と測距センサ S A の電源入力端子とにそれぞれ電圧が印加されないことにより、電解コンデンサ D M A C 0 の充電を停止することができるとともに、測距センサ S A へ電力停止（電源 O F F）することができる。

10

20

30

【 0 7 6 0 】

なお、測距センサ S A へ電力停止（電源 O F F）すると、電解コンデンサ D M A C 0 に蓄えられた電力は測距センサ S A の補助電源として利用されることにより減少するものの、測距センサ S A による一の測定結果が可動体 C A R 0 の一の動作に反映されるまでの期間（例えば、図 1 6 2 に示す、可動体 C A R 0 が猛ダッシュして所定距離だけ走行して急停止するまでの期間。）、測距センサ S A の補助電源として機能するだけの電力が充電により確保されるようになっている。また、本実施形態では、演出に使用するときだけ測距センサ S A へ電力供給（電源 O N）するようにしているため、それ以外の通常においては、測距センサ S A へ電力停止（電源 O F F）している。つまり周辺制御基板 4 1 4 0 の周辺制御部 4 1 5 0 からパワーオフ信号 S E N - P W R - O F F が出力されたときには、パワーオフ信号 S E N - P W R - O F F の論理が H I となっているため、周辺制御基板 4 1 4 0 とランプ駆動基板 4 1 7 0 との基板間において信号の論理が H I となる電圧が高いレベルとなり、信号の論理を L O W とする電圧が低いレベルとなる場合と比べてノイズに強い信号ラインとなっている。

【 0 7 6 1 】

[1 0 - 2 . ワンショットマルチバイブレータ回路]

次に、可動体 C A R 0 に備える測距センサ基板 D M A に実装された測距センサ S A からの検出信号のパルス幅を伸張するワンショットマルチバイブレータ回路 4 1 7 0 b について説明する。ワンショットマルチバイブレータ回路 4 1 7 0 b は、図 1 1 6 に示すように、抵抗 L R 3 ~ L R 7、コンデンサ L C 0 ~ L C 3、ダイオード L D 0、N P N 型のトランジスタ L T R 1、マルチバイブレータ L I C 0（本実施形態では、東京芝浦電気製：T C 7 4 V H C 1 2 3）を備えて構成されている。抵抗 L R 3 の一端は周辺制御基板 4 1 4 0 から供給される + 5 . 2 5 V の電源供給ラインと電氣的に接続されるとともに、抵抗 L R 3 の他端は測距センサ S A の出力端子から出力された検出信号である測距センサ検出信号を伝送する測距センサ検出信号ラインと電氣的に接続されているため、測距センサ S A からの検出信号である測距センサ検出信号を伝送する測距センサ検出信号ラインの電圧は + 5 . 2 5 V に引き上げられている。

40

【 0 7 6 2 】

電圧が + 5 . 2 5 V に引き上げられた測距センサ検出信号ラインは、抵抗 L R 4 の一端と電氣的に接続されている。この抵抗 L R 4 の他端は、グランドと接地された抵抗 L R 5 と電氣的に接続され、さらにグランドと接地されたコンデンサ L C 0 と電氣的に接続され、そしてダイオード L D 0 のアソード端子と電氣的に接続されている。グランドと接地さ

50

れたコンデンサ L C 0 により、測距センサ検出信号ラインの高周波成分が除去されている（コンデンサ L C 0 は、ローパスフィルタとして機能している）。ダイオード L D 0 のカソード端子は、トランジスタ L T R 1 のベース端子と電氣的に接続されている。このトランジスタ L T R 1 のエミッタ端子は、グランドと接地されている。トランジスタ L T R 1 のコレクタ端子は、抵抗 L R 6 の一端と電氣的に接続されており、この抵抗 L R 6 の他端は、上述した + 3 . 3 V 作成回路 4 1 7 0 k が作成した + 3 . 3 V の電源供給ラインと電氣的に接続されている。このため、トランジスタ L T R 1 のコレクタ端子の電圧は、抵抗 L R 6 によって + 3 . 3 V に引き上げられている。

【 0 7 6 3 】

トランジスタ L T R 1 のコレクタ端子は、グランドと接地されたコンデンサ L C 1 と電氣的に接続されるとともに、マルチバイブレータ L I C 0 A（マルチバイブレータ L I C 0 は、マルチバイブレータ L I C 0 A , L I C 0 B を備えている。）の負論理 1 A 端子と電氣的に接続されている。これにより、マルチバイブレータ L I C 0 A の負論理 1 A 端子に測距センサ検出信号が入力されることとなる。またグランドと接地されたコンデンサ L C 1 により、トランジスタ L T R 1 のコレクタ端子と、マルチバイブレータ L I C 0 A の負論理 1 A 端子と、の端子間における高周波成分が除去されている（コンデンサ L C 1 は、ローパスフィルタとして機能している）。

【 0 7 6 4 】

マルチバイブレータ L I C 0 A の 1 B 端子、負論理 C L R 端子及び V C C 端子は、+ 3 . 3 V 作成回路 4 1 7 0 k が作成した + 3 . 3 V の電源供給ラインと電氣的に接続されており、マルチバイブレータ L I C 0 A の G N D 端子は、グランドと接地されている。マルチバイブレータ L I C 0 A の V C C 端子は、グランドと接地されたコンデンサ L C 2 ととも電氣的に接続されている。このグランドと接地されたコンデンサ L C 2 により、+ 3 . 3 V の高周波成分が除去されている（コンデンサ L C 2 は、ローパスフィルタとして機能している）。

【 0 7 6 5 】

抵抗 L R 7 の一端は + 3 . 3 V 作成回路 4 1 7 0 k が作成した + 3 . 3 V の電源供給ラインと電氣的に接続されるとともに、抵抗 L R 7 の他端はグランドと接地されたコンデンサ L C 3 と電氣的に接続されている。抵抗 L R 7 と電氣的に接続された側のコンデンサ L C 3 の端子は、マルチバイブレータ L I C 0 A の 1 R X / C X 端子とも電氣的に接続されている。またグランドと接地された側のコンデンサ L C 3 の端子は、マルチバイブレータ L I C 0 A の 1 C X 端子とも電氣的に接続されている。マルチバイブレータ L I C 0 A は、抵抗 L R 7 の値とコンデンサ L C 3 の容量とによって、その負論理 1 A 端子に入力された測距センサ検出信号のパルスをトリガとして、つまりトリガパルス 1 発に対して一定の時間幅を持ったパルスを、その 1 Q 端子から 1 発だけ出力している。このように、マルチバイブレータ L I C 0 A は、その負論理 1 A 端子に入力された測距センサ検出信号のパルスを伸張して、その 1 Q 端子から出力する。本実施形態では、測距センサ検出信号の負論理 1 A 端子にトリガパルスが 1 発入力されると、その 1 Q 端子から出力される一定の時間幅を持ったパルスは、1 5 0 ミリ秒 (m s) となるように、抵抗 L R 7 の値とコンデンサ L C 3 の容量とが予め設定されている。この 1 5 0 m s は、トリガパルスの約 3 倍の大きさとなっている。マルチバイブレータ L I C 0 A の 1 Q 端子から出力される信号は、測距センサ S A からの検出信号 C A R 0 - S E N として周辺制御基板 4 1 4 0 へ出力され、周辺制御基板 4 1 4 0 の周辺制御部 4 1 5 0 に入力されるようになっている。

【 0 7 6 6 】

なお、マルチバイブレータ L I C 0 A の負論理 1 Q 端子は、1 Q 端子から出力される信号の論理が反転されたものが出力されるが、本実施形態では使用していないため、未接続端子となっている。また、測距センサ S A からの検出信号である測距センサ検出信号には O N 信号又は O F F 信号があり、「O N 信号」とは、パチンコ遊技機 1 の対面に着座する遊技者が遊技窓 1 0 1 の前方であって可動体 C A R 0 を中心とするセンター役物 2 3 0 0 の矩形状のエンブレム 2 3 0 0 a の外形より小さいほぼ円形の領域において、測距センサ

10

20

30

40

50

S A から発した光が遊技者の腕又は手等に反射し、この反射した光が遊技窓 1 0 1 を閉鎖するように取付けられたガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 を通過して測距センサ S A で受光された際に測距センサ S A から出力されるものであり、「OFF 信号」とは、測距センサ S A から発した光が測距センサ S A で受光されない際に測距センサ S A から出力されるものである。この OFF 信号が測距センサ検出信号ラインに伝送されると、その電圧がトランジスタ L T R 1 のベース ON 電圧に極めて近いいため、本実施形態では、トランジスタ L T R 1 のベース端子とダイオード L D 0 のカソード端子とを電氣的に接続することによって、トランジスタ L T R 1 のベース ON 電圧を昇圧させている。これにより、測距センサ S A からの OFF 信号が測距センサ検出信号ラインに伝送されても、その電圧がトランジスタ L T R 1 のベース ON 電圧より大きくなることはないようになっている。

10

【0767】

[1 0 - 2 - 1 . ワンショットマルチバイブレータ回路の動作]

次に、ワンショットマルチバイブレータ回路 4 1 7 0 b の動作について説明する。測距センサ S A からの OFF 信号が測距センサ検出信号ラインに伝送されると、OFF 信号がトランジスタ L T R 1 のベース ON 電圧より小さいため、トランジスタ L T R 1 が ON しない。これにより、トランジスタ L T R 1 のコレクタ端子からエミッタ端子に向かって電流が流れないため、トランジスタ L T R 1 のコレクタ端子と電氣的に接続されたマルチバイブレータ L I C 0 A の負論理 1 A 端子に印加される電圧は、抵抗 L R 6 によって引き上げられた + 3 . 3 V となることにより負論理 1 A 端子に入力される信号の論理が H I となる。負論理 1 A 端子に入力される信号の論理が H I となっている状態では、トリガパルスが 20 入力されないため、1 Q 端子から 1 5 0 m s のパルス幅を持つパルスが出力されない。一方、測距センサ S A からの ON 信号が測距センサ検出信号ラインに伝送されると、ON 信号がトランジスタ L T R 1 のベース ON 電圧より大きいため、トランジスタ L T R 1 が ON する。これにより、+ 3 . 3 V に引き上げられた抵抗 L R 6 と電氣的に接続されたトランジスタ L T R 1 のコレクタ端子からエミッタ端子に向かって電流が流れるため、トランジスタ L T R 1 のコレクタ端子と電氣的に接続されたマルチバイブレータ L I C 0 A の負論理 1 A 端子に印加される電圧は、+ 3 . 3 V からグラウンドレベルに引き下げられることにより負論理 1 A 端子に入力される信号の論理が L O W となる。負論理 1 A 端子に入力される信号の論理が H I から L O W へ変化すると、つまりトリガパルスが 30 入力されると、これを契機として、1 Q 端子から 1 5 0 m s のパルスが一発だけ出力される。この出力は、上述した測距センサ S A からの検出信号 C A R 0 - S E N となる。

20

30

【0768】

ここで、図 1 1 6 に示すポイント T E における信号波形と、図 1 1 6 に示すポイント T F における信号波形と、を比較して説明すると、図 1 1 7 (a) , (b) に示すように、測距センサ S A からの ON 信号が測距センサ検出信号ラインに伝送されると、マルチバイブレータ L I C 0 A の 1 Q 端子から 1 5 0 m s のパルス幅を持つパルスが 1 発だけ出力開始される (タイミング K 0) 。測距センサ S A からの測距センサ検出信号が ON 信号から OFF 信号に変わっても (タイミング K 1) 、マルチバイブレータ L I C 0 A の 1 Q 端子から 1 5 0 m s のパルス幅を持つパルスが出力された状態となっている。マルチバイブレータ L I C 0 A の 1 Q 端子から 1 5 0 m s のパルス幅を持つパルスが出力開始して 1 5 0 m s 経過すると、そのパルスの出力を停止する (タイミング K 2) 。なお、マルチバイブレータ L I C 0 A の 1 Q 端子から 1 5 0 m s のパルス幅を持つパルスが出力開始してその出力が完了するまでの期間 P e x t (= 1 5 0 m s) は、測距センサ S A からの測距センサ検出信号が ON 信号から OFF 信号に変わる期間 P o r g (= 図 1 1 9 に示す期間 : 3 8 . 3 ± 9 . 6 m s) に対して約 3 倍に伸張させているが、これは、周辺制御基板 4 1 4 0 の周辺制御部 4 1 5 0 が後述する周辺制御部定常処理における測距センサ情報取得処理において測距センサ S A からの検出信号 C A R 0 - S E N を確実に検出することができるようにするためである。測距センサ S A からの ON 信号の電圧 V t a は、約 + 1 . 3 V であるが、この電圧 V t a は、マルチバイブレータ L I C 0 A の負論理 1 A 端子に入力されるまでにトランジスタ L T R 1 や抵抗 L R 6 等の前段回路によって + 3 . 3 V に引き上げ

40

50

られているため、マルチバイブレータLIC0Aの1Q端子から150msのパルス幅を持つパルスの電圧Vtbは、マルチバイブレータLIC0AのVCC端子に入力されている電圧と同一の+3.3Vとなっている。

【0769】

[11. 発射ソレノイドの駆動方法]

次に、図63に示した発射ソレノイド654の駆動方法について、図112～図115を参照して説明する。図112は発射ソレノイドの駆動回路を示すブロック図であり、図113はシャントレギュレータ回路、増幅回路、及びオペアンプ回路群を示す回路図であり、図114はDC/DCコンバータの特性を示す図であり、図115は図112の発射ソレノイドの駆動回路における所定点のタイミングチャートである。まず、発射ソレノイド654の駆動システムについて説明し、続いてその駆動回路の所定点における、入出力電流、出力電圧、信号の論理及び波形等について説明する。

10

【0770】

[11-1. 発射ソレノイドの駆動システム]

発射ソレノイド654の駆動システムは、図112に示すように、主として、払出制御基板4110における発射制御部4130の発射制御入力回路4130a、発信回路4130b、発射タイミング回路4130c、発射ソレノイド駆動回路4130d、及び球送ソレノイド駆動回路4130eと、発射電源基板831のDC/DCコンバータ831a、及び電解コンデンサSC0と、電源基板851の力率改善回路851b、及び平滑化回路851cと、により構成されている。

20

【0771】

発射制御入力回路4130aは、上述したように、CRユニット6が遊技球等貸出装置接続端子板869を介して払出制御基板4110と電氣的に接続されると、CRユニット6がパチンコ遊技機1から電力(AC24V)供給を受けている旨を伝える信号が入力されてCR接続信号として発射タイミング回路4130cに出力し、回転ハンドル本体前506に手のひらや指が触れているか否かを検出するタッチスイッチ516からの検出信号が入力されると、タッチ検出信号として発射タイミング回路4130cに出力し、遊技者の意志によって遊技球の打ち出しを強制的に停止するか否かを検出する発射停止スイッチ518からの検出信号が入力されると、発射停止検出信号として発射タイミング回路4130cに出力する。

30

【0772】

発射タイミング回路4130cは、発射制御入力回路4130aからのCR接続信号、タッチ検出信号、及び発射停止検出信号に基づいて、発射ソレノイド654による遊技球の打ち出しを許可したり、禁止したりする。具体的には、発射タイミング回路4130cは、CRユニット6が遊技球等貸出装置接続端子板869を介して払出制御基板4110と電氣的に接続されていないためにCR接続信号が入力されていないという第1のケース、タッチ検出信号が回転ハンドル本体前506に手のひらや指が触れていない旨を伝えているという第2のケース、発射停止検出信号が遊技球の打ち出しを強制的に停止する旨を伝えているという第3のケース、のうち、1つでも該当するときに発射ソレノイド654による遊技球の打ち出しを禁止する一方、すべてに該当しないときに発射ソレノイド654による遊技球の打ち出しを許可する。

40

【0773】

発射タイミング回路4130cは、発信回路4130bからのクロック信号が入力されており、発射ソレノイド654による遊技球の打ち出しを許可するときには、このクロック信号に基づいて、1分当たり100個の遊技球が図95に示した遊技領域1100に向かって打ち出されるよう発射基準パルスを生成して発射ソレノイド駆動回路4130dに出力するとともに、発射基準パルスを所定数倍(本実施形態では、5倍)した球送基準パルスを生成して球送ソレノイド駆動回路4130eに出力する。発射ソレノイド駆動回路4130dは、DC/DCコンバータ831aからの電流と、電解コンデンサSC0の放電による電流と、を併合した併合電流により打球発射装置650の発射ソレノイド654

50

を駆動する。これに対して、球送ソレノイド駆動回路 4 1 3 0 e は、電源基板 8 5 1 からの + 2 4 V による球送ソレノイド 5 8 5 を駆動する。

【 0 7 7 4 】

発射ソレノイド駆動回路 4 1 3 0 d は、主として、シャントレギュレータ回路 4 1 3 0 d a、増幅回路 4 1 3 0 d b、電圧比較回路 4 1 3 0 d c、スイッチング回路 4 1 3 0 d d から構成されている。シャントレギュレータ回路 4 1 3 0 d a は、電源基板 8 5 1 の + 5 . 2 V 作成回路 8 5 1 d で作成される + 5 . 2 V が供給されており、この + 5 . 2 V から安定化された直流 + 2 . 5 V (D C + 2 . 5 V、以下、「 + 2 . 5 V 」と記載する。) を作成して増幅回路 4 1 3 0 d b に供給している。

【 0 7 7 5 】

シャントレギュレータ回路 4 1 3 0 d a は、図 1 1 3 (a) に示すように、シャント式安定化電源回路 P I C 9 0 を主として構成されている。このシャント式安定化電源回路 P I C 9 0 は、周囲温度による温度ドリフトが低減されたものであり、負荷に対して一定電圧に保持される安定化電源を作成して供給することができる。シャント式安定化電源回路 P I C 9 0 の基準電圧入力端子である R E F 端子、及びカソード端子である K 端子は、 + 5 . 2 V が抵抗 P R 9 0 を介して印加されており、この抵抗 P R 9 0 により R E F 端子に入力される電流が制限されている。K 端子は増幅回路 4 1 3 0 d b に + 2 . 5 V を出力している。この + 2 . 5 V は、グランドと接地されたコンデンサ P C 9 0 によりリップル (電圧に畳重された交流成分) が除去されて平滑化されている (コンデンサ P C 9 0 は、ローパスフィルタとしての役割も担っている)。なお、シャント式安定化電源回路 P I C 9 0 のアノード端子である A 端子はグランド (G N D) と接地されている。

【 0 7 7 6 】

図 1 1 2 に戻り、増幅回路 4 1 3 0 d b は、シャントレギュレータ回路 4 1 3 0 d a からの + 2 . 5 を 2 倍に増幅して直流 + 5 . 0 V (D C + 5 . 0 V、以下、「 + 5 . 0 V 」と記載する。) を作成して主扉中継端子板 8 8 0、そしてハンドル中継基板 1 9 2 を介して、ハンドル装置 5 0 0 におけるポテンショメータ 5 1 2 に供給している。

【 0 7 7 7 】

増幅回路 4 1 3 0 d b は、図 1 1 3 (a) に示すように、オペアンプ P I C 9 1 を主として構成されている。オペアンプ P I C 9 1 は、非反転増幅回路として構成されており、オペアンプ P I C 9 1 の非反転入力端子 (+ 端子) にはシャントレギュレータ回路 4 1 3 0 d a のシャント式安定化電源回路 P I C 9 0 からの + 2 . 5 V が印加され、オペアンプ P I C 9 1 の反転入力端子 (- 端子) には一端がグランドと接地された抵抗 P R 9 1 の他端と電氣的に接続されるとともに、オペアンプ P I C 9 1 の出力端子と一端が電氣的に接続された抵抗 P R 9 2 の他端と電氣的に接続されている。抵抗 P R 9 1、P R 9 2 の抵抗値は、オペアンプ P I C 9 1 の増幅率 (平ループ利得) が 2 倍となるように設定されている。オペアンプ P I C 9 1 の出力端子は、オペアンプ P I C 9 1 の非反転入力端子 (+ 端子) に印加された + 2 . 5 V を 2 倍に増幅した + 5 . 0 V を、上述したように、主扉中継端子板 8 8 0、そしてハンドル中継基板 1 9 2 を介して、ハンドル装置 5 0 0 におけるポテンショメータ 5 1 2 に供給している。この + 5 . 0 V は、グランドと接地されたコンデンサ P C 9 1 によりリップル (電圧に畳重された交流成分) が除去されて平滑化されている (コンデンサ P C 9 1 は、ローパスフィルタとしての役割も担っている)。なお、オペアンプ P I C 9 1 の電源端子に入力される + 2 4 V は、グランドと接地されたコンデンサ P C 9 2 によりリップルが除去されて平滑化されている。

【 0 7 7 8 】

図 1 1 2 に戻り、ポテンショメータ 5 1 2 は 3 端子の可変抵抗器であり、第 1 の固定端子、第 2 の固定端子、可変端子を備え、第 1 の固定端子が上述した増幅回路 4 1 3 0 d b からの + 5 . 0 V が供給され、第 2 の固定端子がハンドル中継基板 1 9 2、そして主扉中継端子板 8 8 0 を介して、払出制御基板 4 1 1 0 における発射ソレノイド駆動回路 4 1 3 0 d の抵抗 P R 1 0 0 と電氣的に接続されている。この抵抗 P R 1 0 0 の他端は、グランドと接地されている。回転ハンドル本体前 5 0 6 が回転操作されると、これともないポテ

10

20

30

40

50

ンシヨメータ 5 1 2 の検出軸部 5 1 2 a も回転して、第 1 の固定端子と第 2 の固定端子とに印加されている電圧を回転ハンドル本体前 5 0 6 の回転操作に応じて、つまりポテンシヨメータ 5 1 2 の検出軸部 5 1 2 a の回転位置に応じて分圧し、この分圧した電圧をポテンシヨメータ 5 1 2 の可変端子から取り出すことができるようになっている。ポテンシヨメータ 5 1 2 の可変端子から取り出した電圧は、ハンドル中継基板 1 9 2、そして主扉中継端子板 8 8 0 を介して、払出制御基板 4 1 1 0 の発射ソレノイド駆動回路 4 1 3 0 d における後述する抵抗 P R 9 3、P R 9 4 (図 1 1 3 (b) 参照) で分圧され、この分圧された抵抗 P R 9 4 が受け持つ電圧が発射強度目標電圧として、電圧比較回路 4 1 3 0 d c に印加される。

【 0 7 7 9 】

ハンドル装置 5 0 0 のポテンシヨメータ 5 1 2 の可変端子から取り出した電圧は、上述したように、ハンドル中継基板 1 9 2、そして主扉中継端子板 8 8 0 を介して、図 1 1 3 (b) に示すように、グラウンドと接地されたコンデンサ P C 9 3 によりリップル (電圧に畳重された交流成分) が除去されて平滑化され (コンデンサ P C 9 3 は、ローパスフィルタとしての役割も担っている。)、払出制御基板 4 1 1 0 の発射ソレノイド駆動回路 4 1 3 0 d のボルテージフォロアとして構成されたオペアンプ回路群に印加される。このオペアンプ回路群は、図 1 1 3 (b) に示すように、初段のオペアンプ P I C 9 2、後段のオペアンプ P I C 9 3 を主として構成されている。ハンドル装置 5 0 0 からの電圧は、ボルトオーダーの電圧であり初段のオペアンプ P I C 9 2 の非反転入力端子 (+ 端子) に印加される。初段のオペアンプ P I C 9 2 の反転入力端子 (- 端子) には、初段のオペアンプ P I C 9 2 の出力端子と電氣的に接続されている。初段のオペアンプ P I C 9 2 の出力端子は、オペアンプ P I C 9 2 の非反転入力端子 (+ 端子) に印加された電圧を 1 倍にして、つまりそのままのボルトオーダーの電圧として出力する。この初段のオペアンプ P I C 9 2 は、ボルトオーダーの電圧である入力電圧を単にそのまま出力しているものの、ハンドル装置 5 0 0 からの電圧を印加するための初段入力側回路と、電圧を後段のオペアンプ P I C 9 3 に出力するための初段出力側回路と、の回路分離を実現している。これにより、初段入力側回路から初段出力側回路に向かって電圧が信号として伝達することができ、初段出力側回路の影響を初段入力側回路へ与えなくすることができる。なお、オペアンプ P I C 9 2 の電源端子に入力される + 2 4 V は、グラウンドと接地されたコンデンサ P C 9 4 によりリップルが除去されて平滑化されている。

【 0 7 8 0 】

初段のオペアンプ P I C 9 2 の出力端子は、自身の反転入力端子 (- 端子) のほかに、抵抗 P R 9 3 の一端と電氣的に接続され、この抵抗 P R 9 3 の他端が後段のオペアンプ P I C 9 3 の非反転入力端子 (+ 端子) と電氣的に接続されている。後段のオペアンプ P I C 9 3 の非反転入力端子 (+ 端子) は、抵抗 P R 9 3 の他端のほかに、一端がグラウンドと接地された抵抗 P R 9 4 の他端と電氣的に接続されている。これにより、初段のオペアンプ P I C 9 2 の出力端からの電圧は、上述したように、ボルトオーダーの電圧である入力電圧を単にそのまま出力しているため、ボルトオーダーの電圧であり、抵抗 P R 9 3、P R 9 4 により分圧され、この分圧された抵抗 P R 9 4 が受け持つ電圧がミリボルトオーダーの電圧として後段のオペアンプ P I C 9 3 の非反転入力端子 (+ 端子) に印加される。後段のオペアンプ P I C 9 3 の反転入力端子 (- 端子) には、後段のオペアンプ P I C 9 3 の出力端子と電氣的に接続されている。後段のオペアンプ P I C 9 3 の出力端子は、オペアンプ P I C 9 2 の非反転入力端子 (+ 端子) に印加された電圧を 1 倍にして、つまりそのままのミリボルトオーダーの電圧が発射強度目標電圧として電圧比較回路 4 1 3 0 d c に出力する。この後段のオペアンプ P I C 9 3 は、抵抗 P R 9 3、P R 9 4 で分圧されたミリボルトオーダーの抵抗 P R 9 4 が受け持つ電圧である入力電圧を単にそのまま出力しているものの、抵抗 P R 9 3、P R 9 4 で分圧されたミリボルトオーダーの抵抗 P R 9 4 が受け持つ電圧を印加するための後段入力側回路と、電圧を電圧比較回路 4 1 3 0 d c に出力するための後段出力側回路と、の回路分離を実現している。これにより、後段入力側回路から後段出力側回路に向かって電圧が信号として伝達することができ、後段出力側

10

20

30

40

50

回路の影響を後段入力側回路へ与えなくすることができる。なお、オペアンプ P I C 9 3 の電源端子に入力される + 2 4 V は、グラウンドと接地されたコンデンサ P C 9 5 によりリップルが除去されて平滑化されている。

【 0 7 8 1 】

図 1 1 2 に戻り、打球発射装置 6 5 0 の発射ソレノイド 6 5 4 に流れている電流は、一端がグラウンドと接地された抵抗 P R 1 0 1 を流れることでこの抵抗 P R 1 0 1 が受け持つミリボルトオーダーの電圧が発射制御電圧として電圧比較回路 4 1 3 0 d c に印加される。電圧比較回路 4 1 3 0 d c には、上述したミリボルトオーダーの電圧である発射強度目標電圧も印加されている。このように、電圧比較回路 4 1 3 0 d c で比較する発射制御電圧と発射強度目標電圧とは、上述したように、払出制御基板 4 1 1 0 (発射ソレノイド駆動回路 4 1 3 0 d) においてボルトオーダーの電圧からミリボルトオーダーの電圧へ抵抗 P R 1 0 1 , P R 9 4 が受け持つ電圧によりそれぞれ降圧されるようになっている。つまり、払出制御基板 4 1 1 0 上に形成された配線パターンを介して印加されるため、この配線パターンがノイズの影響を受けにくく、電圧比較回路 4 1 3 0 d c がミリボルトオーダーの電圧で発射制御電圧と発射強度目標電圧とを比較することができるのに対して、払出制御基板 4 1 1 0 と打球発射装置 6 5 0 との基板装置間、及び払出制御基板 4 1 1 0 とハンドル装置 5 0 0 との基板装置間においては、配線 (ハーネス) を介して電氣的に接続されているため、配線 (ハーネス) にノイズの影響を受けやすく、ボルトオーダーの電圧とすることにより基板装置間におけるノイズの影響を抑制している。

【 0 7 8 2 】

電圧比較回路 4 1 3 0 d c は、発射制御電圧と発射強度目標電圧とを大小比較する反転型の回路であり、その比較結果をスイッチング回路 4 1 3 0 d d に出力する。電圧比較回路 4 1 3 0 d c による比較結果は、H I 又は L O W という論理出力となっており、発射制御電圧が発射強度目標電圧より大きいときには L O W (以下、「 L 」と記載する。) となる一方、発射制御電圧が発射強度目標電圧より小さいときには H I (以下、「 H 」と記載する。) となる。このように、電圧比較回路 4 1 3 0 d c による比較結果によって出力論理が H 又は L となるため、その出力信号が O N / O F F 信号としてスイッチング回路 4 1 3 0 d d に入力されることとなる。

【 0 7 8 3 】

スイッチング回路 4 1 3 0 d d は、発射タイミング回路 4 1 3 0 c からの発射基準パルスが入力されるごとに、電圧比較回路 4 1 3 0 d c からの O N / O F F 信号に従って、発射電源基板 8 3 1 に備える、 D C / D C コンバータ 8 3 1 a からの電流と、電解コンデンサ S C 0 の放電による電流と、が併合された併合電流を、打球発射装置 6 5 0 の発射ソレノイド 6 5 4 に流す。具体的には、スイッチング回路 4 1 3 0 d d は、電圧比較回路 4 1 3 0 d c からの O N 信号が入力されると、 D C / D C コンバータ 8 3 1 a からの電流と、電解コンデンサ S C 0 の放電による電流と、が併合された併合電流を発射ソレノイド 6 5 4 に流す一方、電圧比較回路 4 1 3 0 d c からの O F F 信号が入力されると、発射ソレノイド 6 5 4 に流れている電流を遮断する。つまり、スイッチング回路 4 1 3 0 d d は、電圧比較回路 4 1 3 0 d c からの O N 信号が入力されて、 D C / D C コンバータ 8 3 1 a からの電流と、電解コンデンサ S C 0 の放電による電流と、が併合された併合電流を発射ソレノイド 6 5 4 に流しているときに、この発射ソレノイド 6 5 4 に流れている電流を、抵抗 P R 1 0 1 によって分圧された電圧が発射制御電圧として発射強度目標電圧より大きくなると、電圧比較回路 4 1 3 0 d c の出力論理が L となり、 O F F 信号をスイッチング回路 4 1 3 0 d d に出力し、スイッチング回路 4 1 3 0 d d が発射ソレノイド 6 5 4 に流れている定電流を遮断する。この遮断により、発射ソレノイド 6 5 4 に電流が流れなくなることによって発射制御電圧が発射強度目標電圧より小さくなり、電圧比較回路 4 1 3 0 d c の出力論理が再び H となり、 O N 信号をスイッチング回路 4 1 3 0 d d に出力し、スイッチング回路 4 1 3 0 d d が、上述したように、 D C / D C コンバータ 8 3 1 a からの電流と、電解コンデンサ S C 0 の放電による電流と、が併合された併合電流を発射ソレノイド 6 5 4 に流す。このように、電圧比較回路 4 1 3 0 d c からの O N / O F F 信号に従っ

てスイッチング回路4130ddが、DC/DCコンバータ831aからの電流と、電解コンデンサSC0の放電による電流と、が併合された併合電流を、発射ソレノイド654に流したり、その定電流を遮断したりするため、スイッチング回路4130ddは、電圧比較回路4130dcからのON/OFF信号に自励発振して電流を発射ソレノイドに流す制御を行っている。つまり、スイッチング回路4130ddは、「自励発振定電流回路」として機能しており、発射制御電圧を発射強度目標電圧に近づけている。これにより、回転ハンドル本体前506が回転操作されて回転ハンドル本体前506の回転位置に見合った発射強度で発射ソレノイド654を駆動して遊技球を遊技領域1100に向かって打ち出すことができる。

【0784】

なお、遊技者が回転ハンドル本体前506に触れて、回転ハンドル本体前506を回転していない原回転位置であるときには、ポテンショメータ512の可変端子から取り出される電圧は、ポテンショメータ512の第2の固定端子に印加されている抵抗PR100が受け持つ電圧となる。つまり、ポテンショメータ512の第2の固定端子には、抵抗PR100が受け持つ電圧がオフセット電圧として印加された状態となっている。このオフセット電圧が上述したボルテージフォロアとして構成されたオペアンプ回路群に印加され、発射強度目標電圧として、電圧比較回路4130dcに印加される。この場合には、電圧比較回路4130dcからのON信号がスイッチング回路4130ddに出力されると、スイッチング回路4130ddは、DC/DCコンバータ831aからの電流と、電解コンデンサSC0の放電による電流と、が併合された併合電流を発射ソレノイド654に流す。このDC/DCコンバータ831aからの出力される電流が最小出力電流となる。このときの発射ソレノイド654の発射強度は、少なくとも、図1に示した発射レール660を飛び越えるものとなっている。つまり、抵抗PR100に印加されている電圧が発射強度目標電圧であるときには、その電圧に見合う電流(DC/DCコンバータ831aから出力される最小出力電流と、電解コンデンサSC0の放電による電流と、が併合された併合電流)が発射ソレノイド654に流れると、発射ソレノイド654によって打ち出された遊技球は、発射レール660を飛び越えることができても、図1に示した遊技盤4の外レール1111に沿って遊技領域1100に達することができないため、ファール球としてファール空間626の下部に位置する図1に示したファールカバーユニット540のファール球入口542eで受け入れて回収されこととなる。換言すると、抵抗PR100に印加されている電圧がボルテージフォロアとして構成されたオペアンプ回路群に印加され、発射強度目標電圧として、電圧比較回路4130dcに印加されるときには、発射ソレノイド654に流れる電流が最小電流となっているものの、この最小電流が発射ソレノイド654に流れても、打ち出された遊技球がすべてファール球として回収されるようになっている。これにより、球送ソレノイド585によって発射レール660に送り出された遊技球と重複することを防止することができるため、発射ソレノイド654がその重複する遊技球を遊技領域1100に向かって打ち出すことを防止することができるとともに、発射ソレノイド654への加負荷を防止することができ、故障を防止することもできる。

【0785】

また、上述したように、オフセット電圧は、回転ハンドル本体前506の回転位置が原回転位置にあるときにおける原回転位置に見合う最小発射強度を得るための電圧に設定されているため、最小発射強度で打球発射装置650により発射レール660そして外レール1111に沿って打ち出された遊技球は、ファール球としてファール空間626の下部に位置する、ファールカバーユニット540のファール球入口542eで受け入れてすべて回収されるようになっている。これにより、遊技者が回転ハンドル本体前506を回転操作開始した時点においては、遊技者が回転ハンドル本体前506を回転操作して発射強度を強めることができない場合であっても、すべての遊技球は発射レール660を飛び越えることができるようになっているため、発射レール660上で遊技球同士が衝突し合うことを回避することができるようになっている。このため、次の遊技球が発射ソレノイド

10

20

30

40

50

6 5 4 で打ち出される前に、遊技者が回転ハンドル本体前 5 0 6 を回転操作して発射強度を強めることにより、その発射強度で今回打ち出された遊技球を外レール 1 1 1 1 に沿って下降してくる前回打ち出された遊技球に衝突させて、前回打ち出された遊技球とともに今回打ち出された遊技球を、遊技領域 1 1 0 0 に飛び出させることができるし、仮に遊技領域 1 1 0 0 に飛び出させることができなくてもファール球としてファール空間 6 2 6 の下部に位置する、ファールカバーユニット 5 4 0 のファール球入口 5 4 2 e で受け入れてすべて回収されることとなる。換言すると、遊技者が回転ハンドル本体前 5 0 6 を回転操作して発射強度を強めることができない場合であっても、発射レール 6 6 0 を飛び越えるだけの発射強度が与えられているため、打ち出された遊技球が発射レール 6 6 0 上で衝突し合って球詰まりが生ずることがない。また遊技者が回転ハンドル本体前 5 0 6 を回転操作して発射強度を強めたときに、その発射強度で今回打ち出された遊技球を外レール 1 1 1 1 に沿って下降してくる前回打ち出された遊技球に衝突させて、前回打ち出された遊技球とともに今回打ち出された遊技球を遊技領域 1 1 0 0 に飛び出させることができなくても、ファール球としてファール空間 6 2 6 の下部に位置する、ファールカバーユニット 5 4 0 のファール球入口 5 4 2 e で受け入れてすべて回収されるため、遊技者が回転ハンドル本体前 5 0 6 を回転操作して発射強度をさらに強めることで、球詰まりが生ずることなく遊技球を遊技領域 1 1 0 0 に飛び出させることができる。つまり、今回打ち出された遊技球を外内レール 1 1 1 1 に沿って下降してくる前回打ち出された遊技球に衝突させて、前回打ち出された遊技球とともに今回打ち出された遊技球を遊技領域 1 1 0 0 に飛び出させることができず遊技者に不快な思いをさせる場合があっても、遊技者が回転ハンドル本体前 5 0 6 を回転操作して発射強度をさらに強めることで、球詰まりが生ずることなく遊技球を遊技領域 1 1 0 0 に飛び出させることができるため、その不快を解消することができる。したがって、回転ハンドル本体前 5 0 6 の回転操作開始時の球詰まりによる遊技者の不快を解消することができる。

【0786】

本実施形態では、シャントレギュレータ回路 4 1 3 0 d a にシャント式安定化電源回路 P I C 9 0 を採用することにより、電圧比較回路 4 1 3 0 d c に印加される発射強度目標電圧は、シャントレギュレータ回路 4 1 3 0 d a からの一定電圧である + 2 . 5 V が増幅回路 4 1 3 0 d b で増幅された + 5 . 0 V がハンドル装置 5 0 0 のポテンショメータ 5 1 2 により分圧されたものとなることによって、この分圧された電圧も回転ハンドル本体前 5 0 6 の回転位置が同一回転位置に保持されているときには、変動が生じず一定の電圧に保持されることとなる。これにより、スイッチング回路 4 1 3 0 d d が打球発射装置 6 5 0 の発射ソレノイド 6 5 4 に併合電流を流すことにより発射制御電圧を発射強度目標電圧に近づけて発射制御電圧が発射強度目標電圧と同一となった際に、回転ハンドル本体前 5 0 6 の回転位置が同一回転位置に保持されているときには、発射ソレノイド 6 5 4 に流れる併合電流も変動が生じず一定の電流が流れることとなるため、発射ソレノイド 6 5 4 が遊技球を遊技領域 1 1 0 0 に向かって打ち出す発射強度が同一となる。したがって、発射ソレノイド 6 5 4 の駆動発射による遊技球の「飛びムラ」を防止することができる。

【0787】

また、パチンコ遊技機 1 が設置されるパチンコ島設備は、複数のパチンコ遊技機から排出された遊技球を研磨して再びパチンコ遊技機に供給するという遊技球の循環システムが構築されている。このため、遊技球の研磨による熱、遊技球同士の衝突や摩擦による熱に加えて、パチンコ遊技機の電源基板や各種電飾による熱等によりパチンコ島設備内の温度は、極めて高くなっている。本実施形態では、上述したように、シャントレギュレータ回路 4 1 3 0 d a にシャント式安定化電源回路 P I C 9 0 を採用することにより、パチンコ設備内に熱がこもる環境下であっても、+ 2 . 5 V を安定化させて出力することができるようになっている。これにより、温度による + 2 . 5 V の変動が抑制されることによってポテンショメータ 5 1 2 の可変端子から取り出された電圧、つまり発射強度目標電圧の「ゆらぎ」を抑えることができるため、この「ゆらぎ」分の電圧を含めずに、電圧比較回路 4 1 3 0 d c がスイッチング回路 4 1 3 0 d d に制御信号を出力することができる。つま

り、回転ハンドル本体前506の回転位置が同一回転位置であるときには、遊技球を遊技領域1100に向かって打ち出す発射強度に「ムラ」を抑えることができるため、遊技球の「飛びムラ」を抑えることができる。

【0788】

[11-2. DC/DCコンバータの入出力電流及び出力電圧]

次に、DC/DCコンバータ831aの入出力電流及び出力電圧について、図112に示した、TA点における入力電流、TB点における出力電流及び出力電圧について、図114を参照して説明する。TA点は、DC/DCコンバータ831aの入力電流 I_{in} を参照するための点であり、TB点は、DC/DCコンバータ831aの出力電流 I_{out} 及び出力電圧 V_{out} を参照するための点である。なお、この出力電圧 V_{out} は、グラ
10

【0789】

まずTB点の出力電圧 V_{out} と出力電流 I_{out} との関係は、図114(a)に示すように、出力電圧 V_{out} が+35Vから減少につれて出力電流 I_{out} が増大する関係となっている。具体的には、出力電圧 V_{out} が+35Vから+30Vまでの区間Aでは、出力電流 I_{out} が約360mAと一定であり、出力電圧 V_{out} が+30Vから+20Vまでの区間Bでは、出力電圧 V_{out} が減少するにつれて出力電流 I_{out} が360mAから400mAまで約40mA増加し、出力電圧 V_{out} が+20Vから+10Vまでの区間Cでは、出力電圧 V_{out} が減少するにつれて出力電流 I_{out} が400mAから660mAまで約260mA増加し、出力電圧 V_{out} が+10Vから+5Vまでの区
20

間Dでは、出力電圧 V_{out} が減少するにつれて出力電流 I_{out} が660mAから1010mAまで約350mA増加している。なお、+5VからゼロV近傍では、出力電流 I_{out} はほぼ1010mAとなっている。

【0790】

TA点の入力電流 I_{in} とTB点の出力電流 I_{out} との関係は、図114(b)に示すように、出力電圧 V_{out} が+35Vから減少につれて、入力電流 I_{in} が減少するとともに出力電流 I_{out} が増大する関係となっている。具体的には、出力電圧 V_{out} が+35Vから+30Vまでの区間Aでは、出力電流 I_{out} が約360mAと一定であるのに対して、入力電流 I_{in} が400mAから320mAまで約80mA減少している。
30

この区間Aでは、回転ハンドル本体前506の回転位置と対応する電流が発射ソレノイド654に流れて出力電流 I_{out} と比べて入力電流 I_{in} が大きいときには遊技領域1100に向かって打ち出された遊技球が未だ遊技領域1100に達することが困難な発射強度となっている一方、回転ハンドル本体前506の回転位置と対応する電流が発射ソレノイド654に流れて出力電流 I_{out} と比べて入力電流 I_{in} が小さくなりだすときには遊技領域1100に向かって打ち出された遊技球が遊技領域1100に達する発射強度となっている。出力電圧 V_{out} が+30Vから+20Vまでの区間Bでは、出力電流 I_{out} が360mAから400mAまで約40mA増加するのに対して、入力電流 I_{in} が320mAから260mAまで約60mA減少しており、出力電流 I_{out} と比べて入力電流 I_{in} が完全に小さくなっている。出力電圧 V_{out} が+20Vから+10Vまでの
40

区間Cでは、出力電流 I_{out} が400mAから660mAまで約260mA増加するのに対して、入力電流 I_{in} が260mAから210mAまで約50mA減少しており、区間Bと同様に、出力電流 I_{out} と比べて入力電流 I_{in} が完全に小さくなっている。出力電圧 V_{out} が+10Vから+5Vまでの区間Dでは、出力電流 I_{out} が660mAから1010mAまで約350mA増加するのに対して、入力電流 I_{in} が210mAから175mAまで約35mA減少しており、区間B、及び区間Cと同様に、出力電流 I_{out} と比べて入力電流 I_{in} が完全に小さくなっている。

【0791】

なお、DC/DCコンバータ831aの出力電流 I_{out} の値が360mAであるときには、この360mAと、電解コンデンサSC0の放電による電流と、が併合された併合電流が最小電流、つまり遊技者が回転ハンドル本体前506に触れて、回転ハンドル本体
50

前506を回動していない原回転位置であるときに発射ソレノイド654に流れる電流であるのに対して、DC/DCコンバータ831aの出力電流 I_{out} の値が1010mAであるときには、この1010mAと、電解コンデンサSC0の放電による電流と、が併合された併合電流が最大電流、つまり遊技者が回転ハンドル本体前506に触れて、回転ハンドル本体前506を右回りに回動して限界回転位置であるときに発射ソレノイド654に流れる電流である。このように、DC/DCコンバータ831aの出力電流 I_{out} は、最小出力電流の値が360mAとなり、最大出力電流の値が1010mAとなる。DC/DCコンバータ831aの出力電流 I_{out} の値が1000mAを超える場合には、発射ソレノイド654の発射強度は、すでに、外レール1111に沿って遊技領域1100に飛び出した遊技球が衝止部1114に衝突して内周レール1113に沿って下流に向かって転動し、各種入賞口に入球することなく、アウト口1151で回収される程度にまで強くなっている。このため、遊技者が回転ハンドル本体前506を右回りに回動して遊技を行っているときにおけるDC/DCコンバータ831aの出力電流 I_{out} の値が取りうる範囲としては、360mAより大きく1000mAより小さく(360mA<出力電流 I_{out} の値<1000mA)、ミリアンペアオーダーの電流となっている。

10

【0792】

[11-3. DC/DCコンバータの入出力電流及び出力電圧と発射タイミング回路からの発射基準パルスとの関係]

次に、回転ハンドル本体前506の一定回転位置において、図112に示した、TB点におけるDC/DCコンバータ831aの出力電流 I_{out} 及び出力電圧 V_{out} と、発射タイミング回路4130cからの発射基準パルスT0と、について、図115を参照して説明する。TB点は、上述したように、DC/DCコンバータ831aの出力電流 I_{out} 及び出力電圧 V_{out} (グランドとの電位差)を参照するための点であり、TC点は、発射タイミング回路4130cからの発射基準パルスT0を参照するための点である。

20

【0793】

発射タイミング回路4130cからの発射基準パルスT0は、上述したように、発射ソレノイド654による遊技球の打ち出しを許可するときにおいて、1分当たり、つまり60000ms当たり100個の遊技球が遊技領域1100に向かって打ち出されるように設定されているため、図115(a)に示すように、そのパルス幅が30ms、その周期Tが600msとなる。

30

【0794】

ここで、遊技者が回転ハンドル本体前506に触れて、回転ハンドル本体前506を回動して限界回転位置であるときと、回動していない原回転位置であるときと、におけるDC/DCコンバータ831aの出力電圧 V_{out} の波形について説明する。

【0795】

回転ハンドル本体前506が限界回転位置にあるときには、発射タイミング回路4130cからの発射基準パルスT0が発射ソレノイド駆動回路4130dのスイッチング回路4130ddに入力されると、図115(b),(c)に示すように、DC/DCコンバータ831aからの電流と、電解コンデンサSC0に充電された電荷の放電による電流と、が併合された併合電流が上述した最大電流となって発射ソレノイド654に流れ始める(タイミングt0)。この最大電流が発射ソレノイド654に流れているときには、図115に示したDC/DCコンバータ831aの特性に従って、DC/DCコンバータ831aの電圧(電解コンデンサSC0の電圧)が+5Vまで下がり、DC/DCコンバータ831aの出力電流 I_{out} の値が上述した最大出力電流である1010mAとなる。そして、発射基準パルスT0の入力後、30ms経過してその入力が停止されると、電解コンデンサSC0の出力電圧がゼロV近傍に達するまで放電が進んでいる(タイミングt1)。発射ソレノイド654への最大電流が遮断されることにより、DC/DCコンバータ831aの出力電圧 V_{out} が徐々に+35Vまで回復する。これにともない、DC/DCコンバータ831aの特性に従って電解コンデンサSC0の充電が開始される。具体的には、DC/DCコンバータ831aの出力電流 I_{out} は、図114に示したように、

40

50

出力電圧 V_{out} が小さくなるのに対して、出力電流 I_{out} が大きくなるという特性がある。最大電流が遮断された直後では DC / DC コンバータ 831a の出力電圧 V_{out} 、つまり電解コンデンサ SC0 の出力電圧は、ゼロ V 近傍となっており、電解コンデンサ SC0 は、DC / DC コンバータ 831a の出力電流 I_{out} である 1010 mA という電流によって充電を開始し、そして DC / DC コンバータ 831a の出力電圧 V_{out} が +35 V 近傍まで回復してくると、360 mA という電流によって充電を継続し、その後、充電を完了することとなる。この充電は、次の発射基準パルス T0 が入力されるまでの間にすでに完了するようになっている (タイミング t2)。つまり、今回の発射基準パルス T0 が入力されて 30 ms 経過して次の発射基準パルス T0 が入力されるまでの 570 ms の期間内に充電を完了するようになっている。

10

【0796】

これに対して、回転ハンドル本体前 506 が原回転位置にあるときには、発射タイミング回路 4130c からの発射基準パルス T0 が発射ソレノイド駆動回路 4130d のスイッチング回路 4130dd に入力されると、図 115 (b), (d) に示すように、DC / DC コンバータ 831a からの電流と、電解コンデンサ SC0 に充電された電荷の放電による電流と、が併合された併合電流が上述した最小電流となって発射ソレノイド 654 に流れ始める (タイミング t0)。この最小電流が発射ソレノイド 654 に流れているときには、図 115 に示した DC / DC コンバータ 831a の特性に従って、DC / DC コンバータ 831a の電圧 (電解コンデンサ SC0 の電圧) が若干下がるものの、図 114 に示した区間 A に属し、DC / DC コンバータ 831a の出力電流 I_{out} の値が上述した最小出力電流である 360 mA となる。そして、発射基準パルス T0 の入力後、30 ms 経過してその入力が停止されると、電解コンデンサ SC0 の放電が少し進んでいる (タイミング t1)。発射ソレノイド 654 への最小電流が遮断されることにより、DC / DC コンバータ 831a の出力電圧 V_{out} が徐々に +35 V まで回復する。これにともない、DC / DC コンバータ 831a の特性に従って電解コンデンサ SC0 の充電が開始される。具体的には、DC / DC コンバータ 831a の出力電流 I_{out} は、上述したように、出力電圧 V_{out} が小さくなるのに対して、出力電流 I_{out} が大きくなるという特性がある。最小電流が遮断された直後では DC / DC コンバータ 831a の出力電圧 V_{out} 、つまり電解コンデンサ SC0 の出力電圧は、若干下がるものの、区間 A に属しており、電解コンデンサ SC0 は、DC / DC コンバータ 831a の出力電流 I_{out} である 360 mA という電流によって充電を開始し、その後、充電を完了することとなる。この充電は、次の発射基準パルス T0 が入力されるまでの間にすでに完了するようになっている (タイミング t2)。つまり、今回の発射基準パルス T0 が入力されて 30 ms 経過して次の発射基準パルス T0 が入力されるまでの 570 ms の期間内に充電を完了するようになっている。

20

30

【0797】

このように、発射ソレノイド 654 に最大電流、最小電流が流れても、DC / DC コンバータ 831a の特性によって、今回の発射基準パルス T0 が入力されて 30 ms という放電時間内において電解コンデンサ SC0 が放電した電荷を、次の発射基準パルス T0 が入力されるまでの残りの 570 ms という充電時間内に充電を完了させることができる。

40

【0798】

ここで、発射基準パルス T0 が入力されて 30 ms 経過するまでの期間内に電解コンデンサ SC0 が存在しない状態で DC / DC コンバータ 831a が単独で発射ソレノイド 654 に電流を流す制御方式を採用する場合について考えてみると、この制御方式では、DC / DC コンバータ 831a が単独で発射ソレノイド 654 に流す電流が 2 A ~ 3.5 A 程度となるため、この電流が電源基板 851 から供給されることとなる。発射ソレノイド 654 を駆動するときには、瞬間的に 2 A ~ 3.5 A より大きい大電流が流れる。そうすると、30 ms という発射基準パルス T0 が 600 ms という周期 T で発生すると、電源基板への負荷もこの周期 T ごとに増えることとなる。つまり、電源基板は、発射ソレノイド 654 が駆動される際に流れる瞬間的な大電流に加えて電子部品や、装飾に用いる

50

電飾等にも所定電流を供給しているため、これらの総電力が電力供給上限値を超えると、安全のため電力供給を遮断することとなる。そこで、本実施形態では、発射基準パルスT0が入力されてからそのパルス幅である30msという期間において、電解コンデンサSC0が存在しない状態でDC/DCコンバータ831aが単独で発射ソレノイド654を駆動した場合に電源基板851の+37Vという直流電源からDC/DCコンバータ831aに供給されるアンペアオーダーの電流を、発射基準パルスT0が入力されて次の発射基準パルスT0が入力されるまでの600msという期間に引き延ばして、DC/DCコンバータ831aと電解コンデンサSC0とによる併合電流で発射ソレノイド654を駆動した場合に電源基板851の+37Vという直流電源からDC/DCコンバータ831aに供給されるミリアンペアオーダーの「第1の電流」と、電解コンデンサSC0がDC/DCコンバータ831aからの電力を充電した場合に電源基板851の+37Vという直流電源からDC/DCコンバータ831aに供給されるミリアンペアオーダーの「第2の電流」と、に分散することができる。これにより、電解コンデンサSC0が存在しない状態で発射基準パルスT0が入力されてからそのパルス幅である30msという期間に電源基板851の+37Vという直流電源からDC/DCコンバータ831aに供給されるアンペアオーダーの電流を、電解コンデンサSC0が存在する状態で発射基準パルスT0が入力されて次の発射基準パルスT0が入力されるまでの600msという期間に電源基板851の+37Vという直流電源からDC/DCコンバータ831aに供給されるミリアンペアオーダーの「第1の電流」と「第2の電流」とにより平均化することができる。したがって、発射ソレノイド654の駆動による瞬間的な大電流を供給するための負荷が電源基板851にかからなくすることができる。また、電源基板851の過負荷時の安全装置の作動条件の設計に時間を費やすことも解消することができる。

10

20

【0799】

[11-4. 発射タイミング回路からの発射基準パルスと球送基準パルスとの関係]

次に、発射タイミング回路4130cからの発射基準パルスT0と、球送基準パルスT1と、について、図115を参照して説明する。TC点は、上述したように、発射タイミング回路4130cからの発射基準パルスT0を参照するための点であり、図112に示したTD点は、発射タイミング回路4130cからの球送基準パルスT1を参照するための点である。

30

【0800】

球送基準パルスT1は、発射基準パルスT0である30msの5倍である150ms(=T0(30ms)×5)が設定されている。発射基準パルスT0が発射ソレノイド駆動回路4130dのスイッチング回路4130ddに入力されると、図115(a),(e)に示すように、球送基準パルスT1が発射ソレノイド駆動回路4130dの球送ソレノイド駆動回路4130eに入力され(タイミングt0、150ms経過すると、その入力停止されるようになっている(タイミングt3)。これにより、球送ソレノイド585を駆動して球送ソレノイド585による球送制御を行うことにより、次の発射基準パルスT0が入力されるまでの間に、次に打ち出される遊技球のセットを完了することができ、発射基準パルスT0が入力されるごとに、遊技球を遊技領域1100に向かって連続して打ち出すことができる。

40

【0801】

[12. 測距センサ]

次に、測距センサSAについて、図118~図120、図163、及び図164を参照して説明する。図118は測距センサの概略構成図であり、図119は測距センサからの出力周期を示すタイミングチャートであり、図120は測距センサの検出領域を示す図であり、図163は汚れチェックの実行画面の一例を示す図であり、図164はガラス板の汚れ拭き取り領域の一例を示す図である。まず、測距センサの概略構成について説明し、続いて測距センサの検出領域、測距センサの不具合検査、ガラス板の汚れチェックについて説明する。

【0802】

50

[1 2 - 1 . 測距センサの概略構成]

まず、測距センサ S A の概略構成について説明する。測距センサ S A は、図 1 1 8 に示すように、発光部としての L E D (発光ダイオード)、受光部としての P S D (P o s i t i o n S e n s i t i v e D e t e c t o r の略)、及び測距 I C を備えて構成されている。この測距 I C は、信号処理回路、L E D 駆動回路、レギュレータ、出力回路、及び発信回路を備えて構成されている。レギュレータは電源入力端子 V c c から入力された電源から信号処理回路や P S D に供給する電圧を作成し、発振回路は信号処理回路、及び L E D 駆動回路にクロック信号を出力し、L E D 回路は発振回路からのクロック信号に基づいて L E D を発光させ、信号処理回路は発振回路からのクロック信号に基づいて P S D で受光した光を電気信号に変換する信号処理を行い、出力回路を介して出力端子 V o から外部に出力している。なお、この出力回路は、オープンコレクタ出力となっており、出力端子 V o は、図 1 1 6 に示したランプ駆動基板 4 1 7 0 のワンショットマルチバイブレータ回路 4 1 7 0 b の抵抗 L R 3 と電気的に接続されているため、この抵抗 L R 3 によって + 5 . 2 5 V に引き上げられている。電源入力端子 V c c は、図 1 1 6 に示したランプ駆動基板 4 1 7 0 の測距センサ電源 O N / O F F 回路 4 1 7 0 f から + 5 . 2 5 V が供給され、測距センサ S A のグランド (G N D) 端子は、測距センサ S A が実装される測距センサ基板 D M A のグランドラインと接地されている。

10

【 0 8 0 3 】

測距センサ S A の L E D が発した光 (照射した光) は、外部の反射物で反射すると、この反射した光が測距センサ S A の P S D で受光される (受けられる) ようになっている。本実施形態では、測距センサ S A から約 2 4 c m (正確には、 24 ± 3 c m) までに亘る範囲内における反射物を測定することができるよう予め設定されている。これにより、測距センサ S A の L E D が発した光は、遊技窓 1 0 1 を閉鎖するように取付けられたガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 を通過してパチンコ遊技機 1 の対面に着座する遊技者が遊技窓 1 0 1 の前面近傍で、例えば腕を振り下ろすと、つまり測距センサ S A から外部の反射物である遊技者の腕までの距離が約 2 4 c m 程度であるため、測距センサ S A の L E D が発した光が腕に反射し、この反射した光が遊技窓 1 0 1 を閉鎖するように取付けられたガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 を通過して測距センサ S A の P S D で受光される (受けられる) こととなる。

20

【 0 8 0 4 】

測距センサ S A の信号処理回路は、測距センサ S A の P S D で受光した光を電気信号に変換して出力回路を介して出力端子 V o から出力する。この出力端子 V o は、図 1 1 6 に示したように、ランプ駆動基板 4 1 7 0 と電気的に接続されており、出力端子 V o から出力された信号は、測距センサ検出信号としてランプ駆動基板 4 1 7 0 へ伝送され、このランプ駆動基板 4 1 7 0 のワンショットマルチバイブレータ回路 4 1 7 0 b で測距センサ S A からの検出信号 C A R 0 - S E N として、周辺制御基板 4 1 4 0 の周辺制御部 4 1 5 0 に入力されるようになっている。

30

【 0 8 0 5 】

[1 2 - 1 - 1 . 測距センサの出力周期]

次に、測距センサ S A の P S D で受光した光を電気信号に変換して出力回路を介して出力端子 V o から出力する周期について説明する。測距センサ S A の信号処理回路は、測距センサ S A の P S D で受光した光を電気信号に変換する時間として、図 1 1 9 (b) に示すように、 38.3 ± 9.6 m s (= 図 1 1 7 (a) に示した P o r g) だけかかる。そして測距センサ S A の信号処理回路は、この変換された電気信号を測定結果として出力回路を介して出力端子 V o から出力開始する時間として 7.6 ± 1.9 m s だけかかる。このように、測距センサ S A の出力端子 V o から測定が出力される周期には、 45.9 m s (= 38.3 m s + 7.6 m s) を基準として ± 11.5 m s (9.6 m s + 1.9 m s) の範囲内で変動している。

40

【 0 8 0 6 】

また測距センサ S A の電源入力端子 V c c に電源が投入されると (O F F から O N に切

50

り替わると)、図119(a)~(c)に示すように、電源投入時には、測距センサS Aのレギュレータから各種回路に供給される電圧が不安定となっているため、測距センサS Aの信号処理回路は、その不安定な状態に基づいて出力回路を介して出力端子V oから不定な信号を出力することとなる。このため、測距センサS Aの信号処理回路は、電源投入後、上述した45.9±11.5ms経過した際に、1回目の測定結果を、出力回路を介して出力端子V oから出力開始している。一方、測距センサS Aの電源入力端子V c cに電源が遮断されると(ONからOFFに切り替わると)、図119(a)~(c)に示すように、電源遮断時には、測距センサS Aの信号処理回路は、測距センサS AのPSDで受光した光を電気信号に変換しなくなり、測定を停止する。

【0807】

ところで、測距センサS Aには、上述したように、+5.25Vが供給されているが、測距センサS Aで消費される電力は大きいので、本実施形態では、パチンコ遊技機1のメンテナンスを行う場合のほかに、液晶表示装置1900の表示領域で繰り上げられる後述する動作誘い演出(例えば、図161に示す、パチンコ遊技機1の対面に着座する遊技者が遊技窓101の前方であってループユニット3100の楕円開口部の円周に沿って遊技者が腕又は手等を動かして、その動作が可動体C A R 0に備える測距センサ基板D M Aに実装された測距センサS Aにより検出されると、これに追従して可動体C A R 0が移動する演出のほかに、図162に示す、可動体C A R 0が猛ダッシュして所定距離だけ走行して急停止する演出等。)を開始する場合に限って、測距センサS Aに+5.25Vが供給されるようになっており、この動作誘い演出が終了すると、測距センサS Aに供給されている+5.25Vが再び停止されるようになっている。周辺制御基板4140の周辺制御部4150は、動作誘い演出が開始されて、遊技者が、例えば腕又は手等を動かしてその動作が可動体C A R 0の動作(図161、及び図162を参照。)に反映される演出が開始されるまでには、ランプ駆動基板4170の測距センサ電源ON/OFF回路4170fにパワーオフ信号S E N - P W R - O F Fの出力を解除するために、パワーオフ信号S E N - P W R - O F Fの論理をL O Wとして電源ON信号とし、測距センサS Aに+5.25Vを供給開始して測距センサS Aが測定開始できる状態とする必要がある。測距センサS Aは+5.25Vが供給されて測定開始できる状態となるまでには、図119に示したように、38.3±9.6ms(28.7ms~47.9ms)だけの時間が必要となる。そこで本実施形態では、周辺制御基板4140の周辺制御部4150は、動作誘い演出が開始される、少なくとも、47.9ms、つまり約50ms前までにはランプ駆動基板4170にパワーオフ信号S E N - P W R - O F Fの出力を解除するようになっている。つまり周辺制御基板4140の周辺制御部4150は、動作誘い演出が開始される、少なくとも、約50ms前(本実施形態では、後述する電解コンデンサ充電期間である5500ms前)までには、パワーオフ信号S E N - P W R - O F Fを出力する状態から出力しない状態(つまり、パワーオフ信号S E N - P W R - O F Fの論理をH Iとして電源OFF信号とした状態からパワーオフ信号S E N - P W R - O F Fの論理をL O Wとして電源ON信号とした状態)に切り替えることによってランプ駆動基板4170の測距センサ電源ON/OFF回路4170fから測距センサS Aに+5.25Vを供給開始するようになっている。なお、測距センサS Aは、1回目の測定結果、2回目の測定結果、・・・、N回目の測定結果を出力する時間として、38.3±9.6ms、つまり28.7ms~47.9msだけの範囲をそれぞれ有しており、一定時間ごとに測定結果を出力するものではない。

【0808】

測距センサS Aは、ランプ駆動基板4170の測距センサ電源ON/OFF回路4170fから+5.25Vが供給開始されるようになっているが、このように測距センサS Aが通電される期間が限定されることによって、測距センサS Aが通電される状態を短くすることができるため、測距センサS Aの総通電時間を小さく抑えることができる。このように、測距センサS Aの総通電時間が小さく抑えられることによって、測距センサS Aの総通電時間が測距センサS Aの通電寿命時間に達するおそれなくなるため、測距センサ

10

20

30

40

50

S Aの寿命による動作不良を防止することができる。またパチンコ遊技機1がホールに設置されて取り外されるまでの期間において、測距センサS Aの総通電時間は、測距センサS Aの通電寿命時間に比べて、極めて小さくなるため、このような測距センサS Aの通電時間を小さく抑える方法によって、例えば遊技盤4から測距センサS Aを取り外し、新開発した他の遊技盤に取付けて再利用(リサイクル)することもできる。

【0809】

[12-2. 測距センサの検出領域]

次に、測距センサS Aが監視する領域(検出領域)について説明する。測距センサS Aが監視する領域は、図120に示すように、パチンコ遊技機1の対面に着座する遊技者が遊技窓101の前方であって可動体C A R 0を中心とするセンター役物2300の矩形形状のエンブレム2300aの外形より小さいほぼ円形の検出領域R G N Aに設定されている。この検出領域R G N Aの大きさは、上述した、測距センサS Aから約24cmにおけるものであり、測距センサS Aに近づくにつれてやや小さくなる。パチンコ遊技機1の対面に着座する遊技者が遊技窓101の前方であって検出領域R G N Aにおいて、測距センサS Aから発した光が遊技者の腕又は手等に反射し、この反射した光が遊技窓101を閉鎖するように取付けられたガラスユニット590のガラス板594を通過して測距センサS Aで受光されるようになっている。

【0810】

このように、測距センサS Aが監視する検出領域R G N Aは、可動体C A R 0を中心とするセンター役物2300の矩形形状のエンブレム2300aの外形より小さいほぼ円形の領域に設定されているため、可動体C A R 0がループユニット3100の楕円開口部の円周に沿って走行すると、測距センサS Aが監視する検出領域R G N Aも、ループユニット3100の楕円開口部の円周に沿って移動することとなる。

【0811】

[12-3. 測距センサの不具合検査]

次に、測距センサS Aの不具合検査について説明する。遊技盤4におけるループユニット3100は、上述したように、裏ユニット3000の後側に脱着可能に取付けられ略中央に楕円開口部が形成されると共に、この楕円開口部の円周に沿って走行することができる車を模した可動体C A R 0、C A R 1を備えている。可動体C A R 0は可動体C A R 1に対して前側に配置され、可動体C A R 1は可動体C A R 0に対して後側に配置されており、楕円開口部の円周に沿って並走することができるようになっている。また、可動体C A R 0、C A R 1は、上述したように、エンブレム2300aの後側を原位置として待機した状態では、エンブレム2300aに隠れてその姿を視認することが困難な状態となる。このとき、可動体C A R 0は、可動体C A R 1の前側に配置されているため、可動体C A R 0に備える測距センサS Aの前側がエンブレム2300aにより覆われることにより測距センサS Aが監視する領域である検出領域R G N Aがエンブレム2300aに完全に覆われた状態となる。このような状態における測距センサS Aは、照射した光がエンブレム2300aに反射してその反射した光を受けることとなる。

【0812】

パチンコ遊技機1の電源投入時において(停電や瞬停が発生して再びパチンコ遊技機1への電力が回復する復電時においても)、周辺制御基板4140における周辺制御部4150の周辺制御M P U 4150aは、可動体C A R 0、C A R 1を可動させて原位置に復帰させる原位置復帰制御処理を行うようになっている。この原位置復帰制御処理が開始されると、周辺制御M P U 4150aは、可動体C A R 0に対して、可動体C A R 0が原位置に待機しているか否かを検出するフォトセンサO R G 0からの検出信号に基づいて、上述した可動体C A R 0用の走行機構を駆動制御してステッピングモータの回転軸の回転を運動伝達機構を介して原位置に向かって楕円開口部の円周に沿って走行させる制御を行うと共に、可動体C A R 1に対して、可動体C A R 1が原位置に待機しているか否かを検出するフォトセンサO R G 1からの検出信号に基づいて、上述した可動体C A R 1用の走行機構を駆動制御してステッピングモータの回転軸の回転を運動伝達機構を介して原位置に

向かって楕円開口部の円周に沿って走行させる制御を行う。

【 0 8 1 3 】

可動体 C A R 0 , C A R 1 は、原位置に待機した状態では、上述したように、可動体 C A R 0 は、可動体 C A R 1 の前側に配置されているため、可動体 C A R 0 に備える測距センサ S A の前側がエンブレム 2 3 0 0 a により覆われることにより測距センサ S A が監視する領域である検出領域 R G N A がエンブレム 2 3 0 0 a に完全に覆われた状態となってその検出信号が上述した可動体 C A R 0 用の電力及び信号伝達機構を介して周辺制御 M P U 4 1 5 0 a に入力されることとなる。

【 0 8 1 4 】

周辺制御 M P U 4 1 5 0 a は、パチンコ遊技機 1 の電源投入時において（停電や瞬停が発生して再びパチンコ遊技機 1 への電力が回復する復電時においても）、フォトセンサ O R G 0 からの検出信号に基づいて原位置復帰制御処理を行って可動体 C A R 0 が原位置に待機している状態であることを判断し、かつ、測距センサ S A からの検出信号に基づいて測距センサ S A が照射した光がエンブレム 2 3 0 0 a に反射してその反射した光を受けた場合には、図 9 5 に示した回転演出ランプ S A L を所定期間（本実施形態では、パチンコ遊技機 1 の電源投入を行ってから遊技者が遊技を開始して遊技領域 1 1 0 0 に向かって発射された遊技球が上始動口 2 1 0 1、ゲート部 2 3 5 0、一般入賞口 2 1 0 4、2 2 0 1 のいずれかに侵入するまでの期間）だけ「青色の発光態様」で回転点灯制御する一方、フォトセンサ O R G 0 からの検出信号に基づいて原位置復帰制御処理を行って可動体 C A R 0 が原位置に待機している状態であることを判断し、かつ、測距センサ S A からの検出信号に基づいて測距センサ S A が照射した光がエンブレム 2 3 0 0 a に反射せずに反射した光を受けていない場合には、図 9 5 に示した回転演出ランプ S A L を所定期間（本実施形態では、パチンコ遊技機 1 の電源投入を行ってから遊技者が遊技を開始して遊技領域 1 1 0 0 に向かって発射された遊技球が上始動口 2 1 0 1、ゲート部 2 3 5 0、一般入賞口 2 1 0 4、2 2 0 1 のいずれかに侵入するまでの期間）だけ「赤色の発光態様」で回転点灯制御する。これにより、ホールの店員等は、パチンコ遊技機 1 の電源投入時から所定期間内において、回転演出ランプ S A L が回転点灯制御されている発光態様を目視することで測距センサ S A に不具合が発生しているか否かを容易に判別することができるようになっている。ホールの店員等は、ホールの開店前にパチンコ遊技機 1 に電源投入するため、ホールに客が入店する前に、測距センサ S A が正常動作しているのか、又は異常動作しているのか、を容易に把握することができ、測距センサ S A に不具合が発生しているか否かを早期に発見することができる。

【 0 8 1 5 】

なお、本実施形態では、周辺制御 M P U 4 1 5 0 a は、測距センサ S A の不具合検査を行うことができるように、パチンコ遊技機 1 の電源投入時から所定期間が経過するまでに亘る期間において測距センサ S A への電力が供給された状態を維持する制御を行う一方、その所定期間が経過すると、その電力の供給を停止した状態を維持する制御を行うようになっている。測距センサ S A への電力は、後述する動作誘い演出において供給されるようになっている。

【 0 8 1 6 】

[1 2 - 4 . ガラス板の汚れチェック]

次に、遊技窓 1 0 1 を閉鎖するように取付けられたガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 にタバコのヤニ、ホコリや手のあと等が付着して汚れているか否かを確認することができる汚れチェックについて説明する。

【 0 8 1 7 】

ガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 にタバコのヤニ、ホコリや手のあと等が付着して汚れてくると、ガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 と測距センサ S A との距離が、上述した測距センサ S A から外部の反射物までの距離（約 2 4 c m）より短いため、測距センサ S A の L E D から発した光がガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 に付着したタバコのヤニ、ホコリや手のあと等で反射し、この反射した光が測距センサ S A の P S D で

受光される（受けられる）こととなり、常に測距センサ S A で検出された状態となる。これにより、ガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 がタバコのヤニ、ホコリや手のあと等で汚れると、遊技者の手や腕の動きを検出することが困難となる。そこで、本実施形態では、ホールの店員等が、図 4 3 に示した、操作ユニット 4 0 0 のダイヤル操作部 4 0 1 や押圧操作部 4 0 5 を操作することで設定モードへ移行してガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 の汚れチェックを行うことができるようになっている。

【 0 8 1 8 】

周辺制御基板 4 1 4 0 における周辺制御部 4 1 5 0 の周辺制御 M P U 4 1 5 0 a は、パチンコ遊技機 1 の電源投入後、所定時間内において、ホールの店員等が操作ユニット 4 0 0 のダイヤル操作部 4 0 1 や押圧操作部 4 0 5 を操作すると、設定モードを行うための画面が液晶表示装置 1 9 0 0 に表示されるほかに、客待ち状態となって液晶表示装置 1 9 0 0 によるデモンストレーションが行われている期間内において、ホールの店員等が操作ユニット 4 0 0 のダイヤル操作部 4 0 1 や押圧操作部 4 0 5 を操作すると、設定モードを行うための画面が液晶表示装置 1 9 0 0 に表示されるようになっている。この設定モードの画面に従ってホールの店員等が操作ユニット 4 0 0 のダイヤル操作部 4 0 1 や押圧操作部 4 0 5 を操作することで汚れチェックを実行するための画面に移行することができるようになっている。この汚れチェックは、後述する周辺制御部電源投入時処理の周辺制御部定常処理におけるステップ S 1 0 2 5 の測距センサ情報取得処理の一処理として実行される汚れチェック制御処理で行われ、実際には、後述する周辺制御部電源投入時処理の周辺制御部定常処理と、周辺制御部 1 m s タイマ割り込み処理と、により実現される処理である。

【 0 8 1 9 】

汚れチェックを実行するための画面が液晶表示装置 1 9 0 0 に表示されると、図 1 6 3 に示すように、液晶表示装置 1 9 0 0 には、その中央に「ダイヤル操作部可を左方向に回転させて汚れチェックを開始してください。」というメッセージ M G 0 が表示され、その下側中央に、操作ユニット 4 0 0 のダイヤル操作部 4 0 1 を模したジョグダイヤル J G D と、操作ユニット 4 0 0 の押圧操作部 4 0 5 を模したボタンスイッチ B T N と、が表示され、ジョグダイヤル J G D の左右両側に、ジョグダイヤル J G D （ダイヤル操作部 4 0 1 ）を左方向に回転させる左回転操作を行うように指示する矢印 A R W 0 が表示される。ホールの店員等がその指示に従って操作ユニット 4 0 0 のダイヤル操作部 4 0 1 を左回転操作を行うと、これに連動して、図 9 5 に示した車に模した可動体 C A R 0 が原位置であるエンブレム 2 3 0 0 a の後側からその左側に出現して楕円開口部の円周に沿って左回りに走行開始し、液晶表示装置 1 9 0 0 の中央には、上述したメッセージ M G 0 から「汚れチェック中です。」というメッセージに切り替わるようになっている。この走行制御は、上述したように、周辺制御 M P U 4 1 5 0 a により行われ、可動体 C A R 0 に対して、可動体 C A R 0 用の走行機構を駆動制御してステッピングモータの回転軸の回転を運動伝達機構を介して楕円開口部の円周に沿って走行させる。可動体 C A R 0 が楕円開口部の円周に沿って走行開始すると、可動体 C A R 0 のヘッドライト H L 0 が点灯するとともに、回転演出ランプ S A L が「青色の発光態様」で回転点灯するようになっている。なお、本実施形態では、ダイヤル操作部 4 0 1 を左回転操作して可動体 C A R 0 がエンブレム 2 3 0 0 a の後側から楕円開口部の円周に沿って走行開始してから、ダイヤル操作部 4 0 1 を 1 5 回転（360 度 × 1 5 回）させると、可動体 C A R 0 が楕円開口部の円周を一周走行して再びエンブレム 2 3 0 0 a の後側で停止して可動体 C A R 0 のヘッドライト H L 0 、及び回転演出ランプ S A L が消灯するとともに、液晶表示装置 1 9 0 0 の中央に「汚れチェックを終了しました。」というメッセージが表示されるようになっている。

【 0 8 2 0 】

ダイヤル操作部 4 0 1 を左回転操作して可動体 C A R 0 がエンブレム 2 3 0 0 a の後側から楕円開口部の円周に沿って走行開始して、可動体 C A R 0 に備える測距センサ基板 D M A に実装された測距センサ S A の検出領域 R G N A 内においてガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 に付着したタバコのヤニ、ホコリや手のあと等の汚れがあると、その汚れ

を測距センサ S A が検出することとなる。その汚れを測距センサ S A が検出すると、図 1 6 4 に示すように、可動体 C A R O の走行が停止された状態となり、可動体 C A R O のヘッドライト H L O が点灯から点滅に切り替わるとともに、回転演出ランプ S A L が「青色の発光態様」から「赤色の発光態様」に切り替わって回転点灯するようになっている。液晶表示装置 1 9 0 0 の中央には、「汚れチェック中です。」というメッセージから「可動体本体周囲のガラス板に汚れがあります。汚れを拭き取ってください。」というメッセージ M G 1 に切り替わるとともに、測距センサ S A の円形状の検査領域 R G N A の直径より約 1 割程度直径が大きい円形状の汚れ拭き取り領域 C L R が可動体 C A R O が停止する位置における測距センサ S A を中心として表示されるようになっている。そして、可動体 C A R O の本体周囲の汚れ拭き取り領域 C L R 内と対応するガラス板 5 9 4 の汚れを拭き取る旨を伝えるために「可動体本体周囲のガラス板の汚れを拭き取ってください。」という音声

10

20

30

【 0 8 2 1 】

また、ダイヤル操作部 4 0 1 の回転操作に対して上述したクリック感を付与されるようになっている。このダイヤル操作部 4 0 1 の回転操作に対してクリック感を付与された状態でホールの店員等がダイヤル操作部 4 0 1 を左回転操作を行っても、可動体 C A R O は停止した状態が維持されるようになっている。ホールの店員等が指示に従って可動体 C A R O 本体周囲の拭き取り領域 C L R 内の汚れを拭き取ると、可動体 C A R O を停止する状態における測距センサ S A の検出領域 R G N A 内においてガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 に付着したタバコのヤニ、ホコリや手のあと等の汚れがなくなることで、測距センサ S A の L E D から発した光がガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 に付着したタバコのヤニ、ホコリや手のあと等で反射しなくなり、この反射する光が測距センサ S A の P S D で受光されなくなる（受けられなくなる）こととなる。これにより、ダイヤル操作部 4 0 1 の回転操作に対して付与されたクリック感が解除されてホールの店員等がダイヤル操作部 4 0 1 を左回転操作を行うと、これに連動して、再び可動体 C A R O が楕円開口部の円周に沿って走行開始して可動体 C A R O のヘッドライト H L O が点滅から点灯に切り替わるとともに、回転演出ランプ S A L が「赤色の発光態様」から「青色の発光態様」に切り替わって回転点灯するようになっている。また、液晶表示装置 1 9 0 0 の中央には、上述したメッセージ M G 1 から「汚れチェック中です。」というメッセージに切り替わるようになっている。

【 0 8 2 2 】

なお、パチンコ遊技機 1 のメンテナンスは、ホールの開店前や閉店後のほかに、ホールの開店中においてパチンコ遊技機 1 が客待ち状態であるときに実行するデモンストレーション（客待ち状態となって液晶表示装置 1 9 0 0 によるデモンストレーション）中に行うこともができる。汚れチェックもパチンコ遊技機 1 のメンテナンスの一環として実行されるものである。

【 0 8 2 3 】

このように、汚れチェックを実行すると、ホールの店員等がダイヤル操作部 4 0 1 を左回転操作を行うと、これに連動して、可動体 C A R O がエンブレム 2 3 0 0 a の後側から楕円開口部の円周に沿って走行開始してから楕円開口部の円周を一周周走行して再びエンブレム 2 3 0 0 a の後側で停止するまでに亘って、可動体 C A R O の走行位置において、可動体 C A R O に備える測距センサ基板 D M A に実装された測距センサ S A の検出領域 R G N A 内においてガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 に付着したタバコのヤニ、ホコリや手のあと等の汚れがあると、その汚れを測距センサ S A が検出するたびに、上述した、「汚れチェック中です。」というメッセージから「可動体本体周囲のガラス板に汚れがあります。汚れを拭き取ってください。」というメッセージ M G 1 に切り替わって液晶表示装置 1 9 0 0 に表示されるとともに、「可動体本体周囲のガラス板の汚れを拭き取ってください。」という音声

40

50

ら点滅に切り替わるとともに、回転演出ランプ S A L が「青色の発光態様」から「赤色の発光態様」に切り替わって回転点灯し、ダイヤル操作部 4 0 1 の回転操作に対してクリック感が付与されるようになっている。そして、その汚れを拭き取ると、ダイヤル操作部 4 0 1 の回転操作に対して付与されたクリック感が解除されてホールの店員等がダイヤル操作部 4 0 1 を左回転操作を行うと、これに連動して、再び可動体 C A R O が楕円開口部の円周に沿って走行開始して可動体 C A R O のヘッドライト H L O が点滅から点灯に切り替わるとともに、回転演出ランプ S A L が「赤色の発光態様」から「青色の発光態様」に切り替わって回転点灯するようになっている。また、液晶表示装置 1 9 0 0 の中央には、上述したメッセージ M G 1 から「汚れチェック中です。」というメッセージに切り替わるようになっている。メンテナンス者であるホールの店員等は、ホールの開店前や閉店後のほかに、ホールの開店中においてパチンコ遊技機 1 が客待ち状態であるときに実行するデモンストレーション（客待ち状態となって液晶表示装置 1 9 0 0 によるデモンストレーション）中にガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 の汚れを拭き取ることができるようになっている。これにより、ガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 に手のあとが残らないようになっているため、手のあとを不衛生に感じて魅力的なパチンコ遊技機であっても、そのパチンコ遊技機をあきらめて他のパチンコ遊技機に移動したりすることがなくなるし、不衛生に感じるパチンコ遊技機を我慢して遊技を行ったりすることもなくなる。したがって、ガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 の汚れによる不快感を遊技者に与えることがない。

10

20

【 0 8 2 4 】

また、可動体 C A R O の可動位置と対応するガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 の位置に汚れがある旨を液晶表示装置 1 9 0 0 に可動体 C A R O 本体周囲の拭き取り領域 C L R を表示して報知することができるようになっているため、ホールの店員等は、ガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 がタバコのヤニ、ホコリや手のあと等により汚れているか否かを容易に確認することができる。

【 0 8 2 5 】

また、ホールの店員等がダイヤル操作部 4 0 1 を左回転操作を行うと、これに連動して測距センサ S A が実装された測距センサ基板 D M A を備える可動体 C A R O が楕円開口部の円周に沿って走行開始する制御を行うようになっているため、可動体 C A R O が楕円開口部の円周に沿って一周走行完了するか否かをチェックすることができるという可動状態のチェックと、可動体 C A R O が楕円開口部の円周に沿って走行する際に可動体 C A R O の走行位置における測距センサ S A の検出領域 R G N A 内にガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 にタバコのヤニ、ホコリや手のあと等が付着して汚れがあるか否かをチェックすることができるという汚れのチェックと、を同時に行うこともできる。

30

【 0 8 2 6 】

[1 3 . 主制御基板の送受信に関する各種コマンド]

次に、主制御基板 4 1 0 0 から払出制御基板 4 1 1 0 へ送信される各種コマンドと、主制御基板 4 1 0 0 から周辺制御基板 4 1 4 0 へ送信される各種コマンドについて、図 1 2 1 ~ 図 1 2 4 を参照して説明する。図 1 2 1 は主制御基板から払出制御基板へ送信される各種コマンドの一例を示すテーブルであり、図 1 2 2 は主制御基板から周辺制御基板へ送信される各種コマンドの一例を示すテーブルであり、図 1 2 3 は図 1 2 2 の主制御基板から周辺制御基板へ送信される各種コマンドのつづきを示すテーブルであり、図 1 2 4 は主制御基板が受信する払出制御基板からの各種コマンドの一例を示すテーブルである。まず、主制御基板 4 1 0 0 から払出制御基板 4 1 1 0 へ送信される払い出しに関するコマンドである賞球コマンドについて説明し、続いて主制御基板 4 1 0 0 から周辺制御基板 4 1 4 0 へ送信される各種コマンドについて説明し、主制御基板 4 1 0 0 が受信する払出制御基板 4 1 1 0 からの各種コマンドについて説明する。

40

【 0 8 2 7 】

[1 3 - 1 . 主制御基板から払出制御基板へ送信される各種コマンド]

主制御基板 4 1 0 0 の主制御 M P U 4 1 0 0 a は、図 9 7 に示した、一般入賞口スイッ

50

チ 3 0 2 0 , 3 0 2 0、上始動口スイッチ 3 0 2 2、下始動口スイッチ 2 1 0 9、及びカウントスイッチ 2 1 1 0 等の各種入賞スイッチからの検出信号が入力されると、これらの検出信号に基づいて、予め定めた球数の遊技球を賞球として払い出すための賞球コマンドを払出制御基板へ送信する。この賞球コマンドは、1 バイト (8 ビット) の記憶容量を有するコマンドである。本実施形態では、パチンコ遊技機 1 と C R ユニット 6 (パチンコ遊技機 1 と通信して、パチンコ遊技機 1 (賞球装置 7 4 0) の払出モータ 7 4 4 を駆動して貯留皿である、上皿 3 0 1 や下皿 3 0 2 に貸球として遊技球を払い出す装置) とが電氣的に接続されている場合には (このようなパチンコ遊技機を「C R 機」という。)、図 1 2 1 (a) に示すように、主制御基板 4 1 0 0 から払出制御基板 4 1 1 0 に送信する賞球コマンドには、コマンド 1 0 H ~ コマンド 1 E H (「H」は 1 6 進数を表す。) が用意されており、コマンド 1 0 H では賞球 1 個が指定され、コマンド 1 1 H では賞球 2 個が指定され、・・・、コマンド 1 E H では賞球 1 5 個が指定されている。この指定された賞球数だけ、払出制御基板 4 1 1 0 は、払出モータ 7 4 4 を駆動して遊技球を払い出す制御を行う。

10

【 0 8 2 8 】

また、パチンコ遊技機 1 と球貸し機 (遊技球を貯留皿である、上皿 3 0 1 や下皿 3 0 2 に貸球として直接払い出す装置) とが遊技場 (ホール) に隣接して設置され、パチンコ遊技機 1 と球貸し機が電氣的に接続されている場合には (このようなパチンコ遊技機を「一般機」という。)、図 1 2 1 (b) に示すように、主制御基板 4 1 0 0 から払出制御基板 4 1 1 0 に送信する賞球コマンドには、コマンド 2 0 H ~ コマンド 2 E H が用意されており、コマンド 2 0 H では賞球 1 個が指定され、コマンド 2 1 H では賞球 2 個が指定され、・・・、コマンド 2 E H では賞球 1 5 個が指定されている。この指定された賞球数だけ、払出制御基板 4 1 1 0 は、払出モータ 7 4 4 を駆動して遊技球を払い出す制御を行う。

20

【 0 8 2 9 】

なお、C R 機及び一般機の共通のコマンドとして、図 1 2 1 (c) に示すように、コマンド 3 0 H が用意されており、このコマンド 3 0 H ではセルフチェックが指定されている。送信側は、コマンド送信後、所定期間、受信側からコマンドの受け取り確認として出力する A C K 信号が入力されない場合に、コマンド 3 0 H を送信して、A C K 信号が入力されるか否かをチェックすることで接続状態を確認する。本実施形態における C R 機の場合では、払出制御基板 4 1 1 0 が C R ユニット 6 との接続状態を確認する。

30

【 0 8 3 0 】

[1 3 - 2 . 主制御基板から周辺制御基板へ送信される各種コマンド]

次に、主制御基板 4 1 0 0 から周辺制御基板 4 1 4 0 へ送信される各種コマンドについて説明する。主制御基板 4 1 0 0 の主制御 M P U 4 1 0 0 a は、遊技の進行に基づいて周辺制御基板 4 1 4 0 に各種コマンドを送信する。これらの各種コマンドは、2 バイト (1 6 ビット) の記憶容量を有するコマンドであり、図 1 2 2 及び図 1 2 3 に示すように、1 バイト (8 ビット) の記憶容量を有するコマンドの種類を示すステータスと、1 バイト (8 ビット) の記憶容量を有する演出のバリエーションを示すモードと、から構成されている。

40

【 0 8 3 1 】

各種コマンドは、図 1 2 2 及び図 1 2 3 に示すように、特図 1 同調演出関連、特図 2 同調演出関連、大当り関連、電源投入、普図同調演出関連、普通電役演出関連、報知表示、状態表示、及びその他に区分されている。

【 0 8 3 2 】

[1 3 - 2 - 1 . 特図 1 同調演出関連]

特図 1 同調演出関連は、図 9 7 に示した上始動口スイッチ 3 0 2 2 からの検出信号に基づくものであり、その区分には、図 1 2 2 に示すように、図 9 7 に示した機能表示基板 1 1 9 1 の上特別図柄表示器 1 1 8 5 に関する、特図 1 同調演出開始、特別図柄 1 指定、特図 1 同調演出終了、及び変動時状態指定という名称のコマンドから構成されている。これらの各種コマンドには、ステータスとして「A * H」、モードとして「* * H」(「H」

50

は 16 進数を表す。) が割り振られている(「*」は、特定の 16 進数であることを示し、パチンコ遊技機 1 の仕様内容によって予め定められたものである)。

【0833】

特図 1 同調演出開始コマンドは、モードで指定された演出パターンで特図同調演出開始を指示するものであり、特別図柄 1 指定コマンドは、はずれ、特定大当り、非特定大当りを指定するものであり、特図 1 同調演出終了コマンドは、特図 1 同調演出終了を指示するものであり、変動時状態指定コマンドは、確率及び時短状態を指示するものである。

【0834】

これらの各種コマンドの送信タイミングとして、特図 1 同調演出開始コマンドは、特別図柄 1 変動開始時に送信され、特別図柄 1 指定コマンドは、特図 1 同調演出開始の直後に送信され、特図 1 同調演出終了コマンドは、特別図柄 1 変動時間経過時(特別図柄 1 確定時)に送信され、変動時状態指定コマンドは、特図当落情報指定の直後に送信される。なお、これらの各種コマンドは、実際には後述する主制御側タイマ割り込み処理におけるステップ S 9 2 の周辺制御基板コマンド送信処理で送信される。

【0835】

[13-2-2. 特図 2 同調演出関連]

特図 2 同調演出関連は、図 9 7 に示した下始動口スイッチ 2109 からの検出信号に基づくものであり、その区分には、図 122 に示すように、図 9 7 に示した機能表示基板 1191 の下特別図柄表示器 1186 に関する、特図 2 同調演出開始、特別図柄 2 指定、及び特図 2 同調演出終了という名称のコマンドから構成されている。これらの各種コマンドには、ステータスとして「B*H」、モードとして「**H」(「H」は 16 進数を表す。) が割り振られている(「*」は、特定の 16 進数であることを示し、パチンコ遊技機 1 の仕様内容によって予め定められたものである)。

【0836】

特図 2 同調演出開始コマンドは、モードで指定された演出パターンで特図同調演出開始を指示するものであり、特別図柄 2 指定コマンドは、はずれ、特定大当り、非特定大当りを指定するものであり、特図 2 同調演出終了は、特図 2 同調演出終了を指示するものである。

【0837】

これらの各種コマンドの送信タイミングとして、特図 2 同調演出開始コマンドは、特別図柄 2 変動開始時に送信され、特別図柄 2 指定コマンドは、特図 2 同調演出開始の直後に送信され、特図 2 同調演出終了コマンドは、特別図柄 2 変動時間経過時(特別図柄 2 確定時)に送信される。なお、これらの各種コマンドは、実際には主制御側タイマ割り込み処理におけるステップ S 9 2 の周辺制御基板コマンド送信処理で送信される。

【0838】

[13-2-3. 大当り関連]

大当り関連という区分には、図 122 に示すように、大当りオープニング、大入賞口 1 開放 N 回目表示、大入賞口 1 閉鎖表示、大入賞口 1 カウント表示、大当りエンディング、大当り図柄表示、小当りオープニング、小当り開放表示、小当りカウント表示、及び小当りエンディングという名称のコマンドから構成されている。これらの各種コマンドには、ステータスとして「C*H」、モードとして「**H」(「H」は 16 進数を表す。) が割り振られている(「*」は、特定の 16 進数であることを示し、パチンコ遊技機 1 の仕様内容によって予め定められたものである)。

【0839】

大当りオープニングコマンドは、大当りオープニング開始を指示するものであり、大入賞口 1 開放 N 回目表示コマンドは、1 ~ 16 ラウンド目の大入賞口 1 開放中開始(図 9 5 に示した、アタッカユニット 2100 の大入賞口 2103 の N 回目のラウンドの開放中又は開放開始)を指示するものであり、大入賞口 1 閉鎖表示コマンドは、ラウンド間の大入賞口 1 閉鎖中開始(アタッカユニット 2100 の大入賞口 2103 のラウンド間の閉鎖中又は閉鎖開始)を指示するものであり、大入賞口 1 カウント表示コマンドは、カウント 0

10

20

30

40

50

～ 10 個をカウントした旨（図 9 7 に示したカウントスイッチ 2 1 1 0 によって検出された、大入賞口 2 1 0 3 に入球した遊技球の球数）を伝えるものであり、大当りエンディングコマンドは、大当りエンディング開始を指示するものであり、大当り図柄表示コマンドは、大当り図柄情報表示を指示するものである。

【 0 8 4 0 】

また、小当りオープニングコマンドは、小当りオープニング開始を指示するものであり、小当り開放表示コマンドは、小当り開放中開始（小当り時における、アタッカユニット 2 1 0 0 の大入賞口 2 1 0 3 の開放中又は開放開始）を指示するものであり、小当りカウント表示コマンドは、小当り中大入賞口入賞演出（小当り中における、大入賞口 2 1 0 3 に入球した遊技球がカウントスイッチ 2 1 1 0 によって検出された場合における演出）を指示するものであり、小当りエンディングコマンドは、小当りエンディング開始を指示するものである。

10

【 0 8 4 1 】

これらの各種コマンドの送信タイミングとして、大当りオープニングコマンドは、大当りオープニング開始時に送信され、大入賞口 1 開放 N 回目表示コマンドは、1 ～ 16 ラウンド目の大入賞口 1 開放時（アタッカユニット 2 1 0 0 の大入賞口 2 1 0 3 の N 回目のラウンドの開放時）に送信され、大入賞口 1 閉鎖表示コマンドは、大入賞口 1 閉鎖時（アタッカユニット 2 1 0 0 の大入賞口 2 1 0 3 の閉鎖開始）に送信され、大入賞口 1 カウント表示コマンドは、大入賞口 1 開放時及び大入賞口 1 へのカウント変化時（アタッカユニット 2 1 0 0 の大入賞口 2 1 0 3 の開放時、及び大入賞口 2 1 0 3 に入球した遊技球がカウントスイッチ 2 1 1 0 によって検出された時）に送信され、大当りエンディングコマンドは、大当りエンディング開始時に送信され、大当り図柄表示コマンドは、大入賞口開放時（アタッカユニット 2 1 0 0 の大入賞口 2 1 0 3 の開放時）に送信される。

20

【 0 8 4 2 】

また、小当りオープニングコマンドは、小当りオープニング開始時に送信され、小当り開放表示コマンドは、小当り開放時（小当り時における、アタッカユニット 2 1 0 0 の大入賞口 2 1 0 3 の開放時）に送信され、小当りカウント表示コマンドは、小当り中大入賞口入賞時（小当り中における、大入賞口 2 1 0 3 に入球した遊技球がカウントスイッチ 2 1 1 0 によって検出された時）に送信され、小当りエンディングコマンドは、小当りエンディング開始時に送信される。なお、これらの各種コマンドは、実際には主制御側タイマ割り込み処理におけるステップ S 9 2 の周辺制御基板コマンド送信処理で送信される。

30

【 0 8 4 3 】

[1 3 - 2 - 4 . 電源投入]

電源投入という区分には、図 1 2 2 に示すように、電源投入という名称の各種コマンドから構成されている。この電源投入コマンドには、ステータスとして「D * H」、モードとして「* * H」（「H」は 16 進数を表す。）が割り振られている（「*」は、特定の 16 進数であることを示し、パチンコ遊技機 1 の仕様内容によって予め定められたものである）。

【 0 8 4 4 】

電源投入コマンドは、RAM クリア演出開始及びそれぞれの状態演出開始を指示するものである（例えば、図 9 7 に示した RAM クリアスイッチ 4 1 0 0 e が操作された時における演出の開始を指示したりするものである）。

40

【 0 8 4 5 】

電源投入コマンドの送信タイミングとして、主制御基板電源投入時 RAM クリア及び RAM クリア以外の時に送信される。具体的には、パチンコ遊技機 1 の電源投入時、停電又は瞬停から復帰するときであって、RAM クリアスイッチ 4 1 0 0 e が操作されたときに、後述する主制御側電源投入時処理が実行されて主制御側タイマ割り込み処理におけるステップ S 9 2 の周辺制御基板コマンド送信処理で電源投入コマンドが送信される。

【 0 8 4 6 】

[1 3 - 2 - 5 . 普図同調演出関連]

50

普図同調演出関連は、図 9 7 に示したゲートスイッチ 2 3 5 2 からの検出信号に基づくものであり、その区分には、図 1 2 2 に示すように、図 9 7 に示した機能表示基板 1 1 9 1 の普通図柄表示器 1 1 8 9 に関する、普図同調演出開始、普図柄指定、普図同調演出終了、及び変動時状態指定という名称のコマンドから構成されている。これらの各種コマンドには、ステータスとして「E * H」、モードとして「* * H」（「H」は 1 6 進数を表す。）が割り振られている（「*」は、特定の 1 6 進数であることを示し、パチンコ遊技機 1 の仕様内容によって予め定められたものである）。

【0 8 4 7】

普図同調演出開始コマンドは、モードで指定された演出パターンで普図同調演出開始を指示するものであり、普図柄指定コマンドは、はずれ、特定大当り、非特定大当りを指定するものであり、普図同調演出終了コマンドは、普図同調演出終了を指示するものであり、変動時状態指定コマンドは、確率及び時短状態を指示するものである。

【0 8 4 8】

これらの各種コマンドの送信タイミングとして、普図同調演出開始コマンドは、普通図柄 1 変動開始時に送信され、普図柄指定コマンドは、普図同調演出開始の直後に送信され、普図同調演出終了コマンドは、普通図柄変動時間経過時（普通図柄確定時）に送信され、変動時状態指定コマンドは、普図当落情報指定の直後に送信される。なお、これらの各種コマンドは、実際には主制御側タイマ割り込み処理におけるステップ S 9 2 の周辺制御基板コマンド送信処理で送信される。

【0 8 4 9】

[1 3 - 2 - 6 . 普通電役演出関連]

普通電役演出関連は、図 9 7 に示した始動口ソレノイド 2 1 0 5 の駆動により開閉される図 9 5 に示した一对の可動片 2 1 0 6 に関するものであり、その区分には、図 1 2 2 に示すように、普図当りオープニング、普電開放表示、及び普図当りエンディングという名称のコマンドから構成されている。これらの各種コマンドには、ステータスとして「F * H」、モードとして「* * H」（「H」は 1 6 進数を表す。）が割り振られている（「*」は、特定の 1 6 進数であることを示し、パチンコ遊技機 1 の仕様内容によって予め定められたものである）。

【0 8 5 0】

普図当りオープニングコマンドは、普図当りオープニング開始を指示するものであり、普電開放表示コマンドは、普電開放中開始（一对の可動片 2 1 0 6 が始動口ソレノイド 2 1 0 5 の駆動により左右方向へ拡開した状態、又は拡開する時）を指示するものであり、普図当りエンディングコマンドは、普図当りエンディング開始を指示するものである。

【0 8 5 1】

これらの各種コマンドの送信タイミングとして、普図当りオープニングコマンドは、普図当りオープニング開始時に送信され、普電開放表示コマンドは、普電開放時（一对の可動片 2 1 0 6 が始動口ソレノイド 2 1 0 5 の駆動により左右方向へ拡開する時）に送信され、普図当りエンディングコマンドは、普図当りエンディング開始時に送信される。なお、これらの各種コマンドは、実際には主制御側タイマ割り込み処理におけるステップ S 9 2 の周辺制御基板コマンド送信処理で送信される。

【0 8 5 2】

[1 3 - 2 - 7 . 報知表示]

報知表示の区分には、図 1 2 3 に示すように、入賞異常表示、接続異常表示、断線・短絡異常表示、磁気検出スイッチ異常表示、扉開放、及び扉閉鎖という名称のコマンドから構成されている。これらの各種コマンドには、ステータスとして「6 * H」、モードとして「* * H」（「H」は 1 6 進数を表す。）が割り振られている（「*」は、特定の 1 6 進数であることを示し、パチンコ遊技機 1 の仕様内容によって予め定められたものである）。

【0 8 5 3】

入賞異常表示コマンドは、大当たり中（条件装置作動中）以外に大入賞口に入賞した時（

10

20

30

40

50

大当たり中でもないのに、アタッカユニット 2 1 0 0 の大入賞口 2 1 0 3 に遊技球が入球してその遊技球をカウントスイッチ 2 1 1 0 が検出した時)に入賞異常報知の開始を指示するものであり、接続異常表示コマンドは、例えば、主制御基板 4 1 0 0 と払出制御基板 4 1 1 0 との基板間に亘る経路において電氣的な接続異常がある場合に接続異常報知の開始を指示するものであり、断線・短絡異常表示コマンドは、例えば、主制御基板 4 1 0 0 と、上始動口スイッチ 3 0 2 2、下始動口スイッチ 2 1 0 9、カウントスイッチ 2 1 1 0 等との電氣的な接続の断線・短絡が生じた場合に断線・短絡異常表示の開始を指示するものであり、磁気検出スイッチ異常表示コマンドは、図 9 7 に示した磁気検出スイッチ 3 0 2 4 に異常が生じた場合に磁気検出スイッチ異常報知の開始を指示するものである。

【0854】

また、扉開放コマンドは、図 9 8 に示した、払出制御基板 4 1 1 0 を介して入力される扉枠開放スイッチ 6 1 8 及び本体枠開放スイッチ 6 1 9 からの検出信号(開放信号)に基づいて、本体枠 3 が外枠 2 に対して開放された状態である場合や、扉枠 5 が本体枠 3 に対して開放された状態である場合に、扉開放報知を指示するものであり、扉閉鎖コマンドは、その扉枠開放スイッチ 6 1 8 及び本体枠開放スイッチ 6 1 9 からの検出信号に基づいて、本体枠 3 が外枠 2 に対して閉鎖された状態であるとともに、扉枠 5 が本体枠 3 に対して閉鎖された状態である場合に扉開放報知終了を指示するものである。

【0855】

これらの各種コマンドの送信タイミングとして、入賞異常表示コマンドは、大当たり中(条件装置作動中)以外に大入賞口に入賞した時に送信され、接続異常表示コマンドは、主制御基板 4 1 0 0 から払出制御基板 4 1 1 0 へのコマンド送信時に払出制御基板 4 1 1 0 からの ACK 返信(ACK 信号)がなかった時に送信され、断線・短絡異常表示コマンドは、上始動口スイッチ 3 0 2 2、下始動口スイッチ 2 1 0 9、カウントスイッチ 2 1 1 0 等のうち、いずれが断線または短絡状態となった時に送信され、磁気検出スイッチ異常表示コマンドは、磁気検出スイッチ 3 0 2 4 の異常を検知した時に送信され、扉開放コマンドは、扉開放を検知した時(扉枠開放スイッチ 6 1 8 及び本体枠開放スイッチ 6 1 9 からの検出信号に基づいて、本体枠 3 が外枠 2 に対して開放された状態である場合や、扉枠 5 が本体枠 3 に対して開放された状態である場合)に送信され、扉閉鎖コマンドは、扉閉鎖を検知した時(扉枠開放スイッチ 6 1 8 及び本体枠開放スイッチ 6 1 9 からの検出信号に基づいて、本体枠 3 が外枠 2 に対して閉鎖された状態であるとともに、扉枠 5 が本体枠 3 に対して閉鎖された状態である場合)に送信される。なお、これらの各種コマンドは、実際には主制御側タイマ割り込み処理におけるステップ S 9 2 の周辺制御基板コマンド送信処理で送信される。

【0856】

[13-2-8. 状態表示]

状態表示の区分には、図 1 2 3 に示すように、枠状態 1、エラー解除ナビ、及び枠状態 2 という名称のコマンドから構成されている。これらの各種コマンドには、ステータスとして「7*H」、モードとして「**H」(「H」は 16 進数を表す。)が割り振られている(「*」は、特定の 16 進数であることを示し、パチンコ遊技機 1 の仕様内容によって予め定められたものである)。

【0857】

枠状態 1 コマンド、エラー解除ナビコマンド、及び枠状態 2 コマンドは、払出制御基板 4 1 1 0 から送信された 1 バイト(8 ビット)の記憶容量を有するコマンドであり、これらの詳細な説明は、後述する。なお、主制御基板 4 1 0 0 の主制御 MPU 4 1 0 0 a は、払出制御基板 4 1 1 0 からの枠状態 1 コマンド、エラー解除ナビコマンド、及び枠状態 2 コマンドを受信すると、図 1 2 3 に示すように、「7*H」をステータスとして設定するとともに、その受信したコマンドをそのままモードとして設定する。つまり、主制御 MPU 4 1 0 0 a は、払出制御基板 4 1 1 0 からの枠状態 1 コマンド、エラー解除ナビコマンド、及び枠状態 2 コマンドを受信すると、これら受信したコマンドに付加情報である「7*H」を付加することにより、2 バイト(16 ビット)の記憶容量を有するコマンドに整

10

20

30

40

50

形する。

【 0 8 5 8 】

整形された、枠状態 1 コマンドは、電源復旧時、枠状態の変化時、及びエラー解除ナビ時に送信され、エラー解除ナビコマンドは、エラー解除ナビ時に送信され、枠状態 2 コマンドは、電源復旧時、及び枠状態の変化時に送信される。なお、これら整形された、枠状態 1 コマンド、エラー解除ナビコマンド、及び枠状態 2 コマンドは、実際には主制御側タイマ割り込み処理におけるステップ S 9 2 の周辺制御基板コマンド送信処理で送信される。

【 0 8 5 9 】

[1 3 - 2 - 9 . テスト関連]

テスト関連の区分には、図 1 2 3 に示すように、テストという名称の各種コマンドから構成されている。このテストコマンドには、ステータスとして「 8 * H」、モードとして「 * * H」(「 H」は 1 6 進数を表す。)が割り振られている(「 *」は、特定の 1 6 進数であることを示し、パチンコ遊技機 1 の仕様内容によって予め定められたものである)。

【 0 8 6 0 】

テストコマンドは、周辺制御基板 4 1 4 0 の各種検査を指示するものである(例えば、図 1 0 0 に示した、周辺制御部 4 1 5 0 の音源 I C 4 1 5 0 c、液晶制御部 4 1 6 0、ランプ駆動基板 4 1 7 0、モータ駆動基板 4 1 8 0、及び枠装飾駆動アンプ基板 1 9 4 等の各種基板の検査を行うものである)。

【 0 8 6 1 】

テストコマンドの送信タイミングとして、主制御基板電源投入時 R A M クリア及び R A M クリア以外の時に送信される。具体的には、パチンコ遊技機 1 の電源投入時、停電又は瞬停から復帰するときであって、R A M クリアスイッチ 4 1 0 0 e が操作されたときに、後述する主制御側電源投入時処理が実行されて主制御側タイマ割り込み処理におけるステップ S 9 2 の周辺制御基板コマンド送信処理でテストコマンドが送信される。

【 0 8 6 2 】

[1 3 - 2 - 1 0 . その他]

その他の区分には、図 1 2 3 に示すように、始動口入賞、変動短縮作動終了指定、高確率終了指定、特別図柄 1 記憶、特別図柄 2 記憶、普通図柄記憶、特別図柄 1 記憶先読み演出、及び特別図柄 2 記憶先読み演出という名称のコマンドから構成されている。これらの各種コマンドには、ステータスとして「 9 * H」、モードとして「 * * H」(「 H」は 1 6 進数を表す。)が割り振られている(「 *」は、特定の 1 6 進数であることを示し、パチンコ遊技機 1 の仕様内容によって予め定められたものである)。

【 0 8 6 3 】

始動口入賞コマンドは、始動口入賞演出開始を指示するものであって、上始動口スイッチ 3 0 2 2 からの検出信号に基づいて上始動口 2 1 0 1 に遊技球が入球した場合における演出の開始と、下始動口スイッチ 2 1 0 9 からの検出信号に基づいて下始動口 2 1 0 2 に遊技球が入球した場合における演出の開始と、をそれぞれ指示するものであり、変動短縮作動終了指定コマンドは、変動短縮作動状態から変動短縮非作動状態への状態移行を指示するものであり、高確率終了指定コマンドは、高確率状態から低確率状態への状態移行を指示するものであり、特別図柄 1 記憶コマンドは、特別図柄 1 保留 0 ~ 4 個(図 9 5 に示した上始動口 2 1 0 1 に遊技球が入球して機能表示基板 1 1 9 1 の上特別図柄表示器 1 1 8 5 で特別図柄の変動表示に未だ使用されていない球数(保留数))を伝えるものであり、特別図柄 2 記憶コマンドは、特別図柄 2 保留 0 ~ 4 個(図 9 5 に示した下始動口 2 1 0 2 に遊技球が入球して機能表示基板 1 1 9 1 の下特別図柄表示器 1 1 8 6 で特別図柄の変動表示に未だ使用されていない球数(保留数))を伝えるものであり、普通図柄記憶コマンドは、普通図柄 1 保留 0 ~ 4 個(図 9 5 に示したゲート部 2 3 5 0 を遊技球が通過して機能表示基板 1 1 9 1 の普通図柄表示器 1 1 8 9 で普通図柄の変動表示に未だ使用されていない球数(保留数))を伝えるものであり、特別図柄 1 記憶先読み演出コマンドは、特

10

20

30

40

50

別図柄 1 保留が機能表示基板 1 1 9 1 の上特別図柄表示器 1 1 8 5 で特別図柄の変動表示に使用される前に、先読みしてその特別図柄 1 保留に基づく上特別図柄表示器 1 1 8 5 による表示結果の予告を報知する先読み演出開始を指示するものであり、特別図柄 2 記憶先読み演出コマンドは、特別図柄 2 保留が機能表示基板 1 1 9 1 の下特別図柄表示器 1 1 8 6 で特別図柄の変動表示に使用される前に、先読みしてその特別図柄 2 保留に基づく下特別図柄表示器 1 1 8 6 による表示結果の予告を報知する先読み演出開始を指示するものである。

【 0 8 6 4 】

これらの各種コマンドの送信タイミングとして、始動口入賞コマンドは、始動口入賞時（上始動口スイッチ 3 0 2 2 からの検出信号に基づいて上始動口 2 1 0 1 に遊技球が入球した時や、下始動口スイッチ 2 1 0 9 からの検出信号に基づいて下始動口 2 1 0 2 に遊技球が入球した時）に、図 2 1 に示したサイドスピーカ 1 3 0 , 1 3 0、図 2 9 に示した右上部スピーカ 2 2 2、図 3 2 に示した左上部スピーカ 2 6 2 や図 7 8 に示した下部スピーカ 8 2 1 から主に音声でその旨を報知するために送信され、変動短縮作動終了指定コマンドは、規定回数の変動短縮を消化した変動確定後の停止期間終了時（はずれ停止期間経過後）に送信され、高確率終了指定コマンドは、「高確率 N 回」の場合の高確率回数を消化した変動確定後の停止期間終了時（はずれ停止期間経過後）に送信され、特別図柄 1 記憶コマンドは、特別図柄 1 作動保留球数変化時（上始動口 2 1 0 1 に遊技球が入球して機能表示基板 1 1 9 1 の上特別図柄表示器 1 1 8 5 で特別図柄の変動表示に未だ使用されていない保留数がある状態において、さらに上始動口 2 1 0 1 に遊技球が入球して保留数が増加した時や、その保留数から上特別図柄表示器 1 1 8 5 で特別図柄の変動表示に使用してその保留数が減少した時）に送信され、特別図柄 2 記憶コマンドは、特別図柄 2 作動保留球数変化時（下始動口 2 1 0 2 に遊技球が入球して機能表示基板 1 1 9 1 の下特別図柄表示器 1 1 8 6 で特別図柄の変動表示に未だ使用されていない保留数がある状態において、さらに下始動口 2 1 0 2 に遊技球が入球して保留数が増加した時や、その保留数から下特別図柄表示器 1 1 8 6 で特別図柄の変動表示に使用してその保留数が減少した時）に送信され、普通図柄記憶コマンドは、普通図柄 1 作動保留球数変化時（ゲート部 2 3 5 0 を遊技球が通過して機能表示基板 1 1 9 1 の普通図柄表示器 1 1 8 9 で普通図柄の変動表示に未だ使用されていない保留数がある状態において、さらにゲート部 2 3 5 0 を遊技球が通過して保留数が増加した時や、その保留数から普通図柄表示器 1 1 8 9 で普通図柄の変動表示に使用してその保留数が減少した時）に送信され、特別図柄 1 記憶先読み演出コマンドは、特別図柄 1 作動保留球数増加時（上始動口 2 1 0 1 に遊技球が入球して保留数が増加した時）に送信され、特別図柄 2 記憶先読み演出コマンドは、特別図柄 2 作動保留球数増加時（下始動口 2 1 0 2 に遊技球が入球して保留数が増加した時）に送信される。なお、これらの各種コマンドは、実際には主制御側タイマ割り込み処理におけるステップ S 9 2 の周辺制御基板コマンド送信処理で送信される。

【 0 8 6 5 】

ところで、始動口入賞コマンドは、上述したように、始動口入賞時（上始動口スイッチ 3 0 2 2 からの検出信号に基づいて上始動口 2 1 0 1 に遊技球が入球した時や、下始動口スイッチ 2 1 0 9 からの検出信号に基づいて下始動口 2 1 0 2 に遊技球が入球した時）に、サイドスピーカ 1 3 0 , 1 3 0、右上部スピーカ 2 2 2、左上部スピーカ 2 6 2 や下部スピーカ 8 2 1 から主に音声でその旨を報知するために送信されるが、図 1 0 0 に示した周辺制御基板 4 1 4 0 が始動口入賞コマンドをどのように利用するかについては、パチンコ遊技機の仕様によって異なる場合もある。例えば、本実施形態におけるパチンコ遊技機 1 では、サイドスピーカ 1 3 0 , 1 3 0、右上部スピーカ 2 2 2、左上部スピーカ 2 6 2 や下部スピーカ 8 2 1 から音声で報知するほかに、不正行為の有無を監視するためにも利用するという仕様のものである。これに対して、他のパチンコ遊技機では、周辺制御基板 4 1 4 0 が始動口入賞コマンドを単に受信するだけで、サイドスピーカ 1 3 0 , 1 3 0、右上部スピーカ 2 2 2、左上部スピーカ 2 6 2 や下部スピーカ 8 2 1 から音声で報知しない仕様のものである。

【 0 8 6 6 】

[1 3 - 3 . 主制御基板が受信する払出制御基板からの各種コマンド]

次に、主制御基板 4 1 0 0 が受信する払出制御基板 4 1 1 0 からの各種コマンドについて説明する。

【 0 8 6 7 】

払出制御基板 4 1 1 0 からの各種コマンドの区分には、図 1 2 4 に示すように、枠状態 1、エラー解除ナビ及び枠状態 2 という名称のコマンドから構成されており、枠状態 1、エラー解除ナビ、そして枠状態 2 の順で優先順位が設定されている。

【 0 8 6 8 】

枠状態 1 コマンドには、球切れ、満タン、50 個以上のストック中、接続異常及び C R 未接続が用意されており、球切れではビット 0 (B 0、 「 B 」はビットを表す。) に値 1 がセットされ、満タンではビット 1 (B 1) に値 1 がセットされ、50 個以上のストック中ではビット 2 (B 2) に値 1 がセットされ、接続異常ではビット 3 (B 3) に値 1 がセットされ、C R 未接続ではビット 4 (B 4) に値 1 がセットされる。枠状態 1 コマンドのビット 5 (B 5) ~ ビット 7 (B 7) には、B 5 に値 1、B 6 に値 0、そして B 7 に値 0 がセットされている。

【 0 8 6 9 】

エラー解除ナビコマンドには、球がみ、計数スイッチエラー及びリトライエラーが用意されており、球がみではビット 2 (B 2) に値 1 がセットされ、計数スイッチエラーではビット 3 (B 3) に値 1 がセットされ、リトライエラーではビット 4 (B 4) に値 1 がセットされる。ここで、「計数スイッチエラー」とは、図 9 8 に示した計数スイッチ 7 5 1 の不具合が生じているか否かを示すものである。「リトライエラー」とは、リトライ動作によるつじつまの合わない遊技球の払い出しが繰り返し行われたことを示すものである。エラー解除ナビコマンドのビット (B 0)、ビット (B 1)、及びビット 5 (B 5) ~ ビット 7 (B 7) には、B 0 に値 0、B 1 に値 0、B 5 に値 0、B 6 に値 1、そして B 7 に値 0 がセットされている。

【 0 8 7 0 】

枠状態 2 コマンドには、球抜き中が用意されており、球抜き中ではビット 0 (B 0) に値 1 がセットされる。枠状態 2 コマンドのビット 1 (B 1) ~ ビット 7 (B 7) には、B 1 に値 0、B 2 に値 0、B 3 に値 0、B 4 に値 0、B 5 に値 1、B 6 に値 1、そして B 7 に値 0 がセットされている。

【 0 8 7 1 】

これらの各種コマンドの送信タイミングとして、枠状態 1 コマンドは、電源復旧時、枠状態の変化時、及びエラー解除ナビ時に送信され、エラー解除ナビコマンドは、エラー解除ナビ時に送信され、枠状態 2 コマンドは、電源復旧時、及び枠状態の変化時に送信される。なお、これらの各種コマンドは、実際には後述する払出制御部電源投入時処理の払出制御部メイン処理におけるステップ S 3 6 0 のコマンド送信処理で送信される。

【 0 8 7 2 】

[1 4 . 主制御基板の各種制御処理]

次に、パチンコ遊技機 1 の遊技の進行に応じて、図 9 7 に示した主制御基板 4 1 0 0 が行う各種制御処理について、図 1 2 5 ~ 図 1 2 7 を参照して説明する。図 1 2 5 は主制御側電源投入時処理の一例を示すフローチャートであり、図 1 2 6 は図 1 2 5 の主制御側電源投入時処理のつづきを示すフローチャートであり、図 1 2 7 は主制御側タイマ割り込み処理の一例を示すフローチャートであり、図 1 5 7 は初期値更新型のカウンタの動きを示す説明図 (最大値側に寄った範囲) であり、図 1 5 8 は初期値更新型のカウンタの動きを示す説明図 (最小値側に寄った範囲) である。まず、遊技制御に用いられる各種乱数について説明し、続いて初期値更新型のカウンタの動き、主制御側電源投入時処理、主制御側タイマ割り込み処理について説明する。

【 0 8 7 3 】

[1 4 - 1 . 各種乱数]

10

20

30

40

50

遊技制御に用いられる各種乱数として、大当り遊技状態を発生させるか否かの決定に用いるための大当り判定用乱数と、この大当り判定用乱数の初期値の決定に用いるための大当り判定用初期値決定用乱数と、大当り遊技状態を発生させないときにリーチ（リーチはずれ）を発生させるか否かの決定に用いるためのリーチ判定用乱数と、図 9 7 に示した、上特別図柄表示器 1 1 8 5 及び下特別図柄表示器 1 1 8 6 で変動表示される特別図柄の変動表示パターンの決定に用いるための変動表示パターン用乱数と、大当り遊技状態を発生させるときに上特別図柄表示器 1 1 8 5 及び下特別図柄表示器 1 1 8 6 で導出表示される大当り図柄の決定に用いるための大当り図柄用乱数と、この大当り図柄用乱数の初期値の決定に用いるための大当り図柄用初期値決定用乱数、小当り遊技状態を発生させるときに上特別図柄表示器 1 1 8 5 及び下特別図柄表示器 1 1 8 6 で導出表示される小当り図柄の決定に用いるための小当り図柄用乱数、この小当り図柄用乱数の初期値の決定に用いるための小当り図柄用初期値決定用乱数等が用意されている。またこれらの乱数に加えて、図 9 5 に示した可動片 2 1 0 6 を開閉動作させるか否かの決定に用いるための普通図柄当り判定用乱数と、この普通図柄当り判定用乱数の初期値の決定に用いるための普通図柄当り判定用初期値決定用乱数と、図 9 7 に示した普通図柄表示器 1 1 8 9 で変動表示される普通図柄の変動表示パターンの決定に用いるための普通図柄変動表示パターン用乱数等が用意されている。

10

【 0 8 7 4 】

例えば、大当り判定用乱数を更新するカウンタは、最小値から最大値までに亘る予め定められた固定数値範囲（本実施形態では、最小値として値 0 ～ 最大値として値 3 2 7 6 7 ）内において更新され、この最小値から最大値までに亘る範囲を、後述する主制御側タイマ割り込み処理が行われるごとに値 1 ずつ加算されることでカウントアップする。このカウンタは、大当り判定用初期値決定用乱数から最大値に向かってカウントアップし、続いて最小値から大当り判定用初期値決定用乱数に向かってカウントアップする。大当り判定用乱数の最小値から最大値までに亘る範囲をカウンタがカウントアップし終わると、大当り判定用初期値決定用乱数は更新される。このようなカウンタの更新方法を「初期値更新型のカウンタ」という。大当り判定用初期値決定用乱数は、大当り判定用乱数を更新するカウンタの固定数値範囲から一の値を抽選する初期値抽選処理を実行して得ることができるようになっている。また、上述した、普通図柄当り判定用乱数、普通図柄当り判定用初期値決定用乱数も上述した大当り判定用乱数の更新方法と同一である。

20

30

【 0 8 7 5 】

なお、本実施形態では、大当り判定用乱数の最小値から最大値までに亘る範囲を、大当り判定用乱数を更新するカウンタがカウントアップし終わると、上述したように、大当り判定用初期値決定用乱数は初期値抽選処理を実行することにより更新されるようになっているが、図 9 7 に示した R A M クリアスイッチ 4 1 0 0 e が電源投入時に操作された場合や、後述する、主制御側電源投入時処理において図 9 7 に示した主制御 M P U 4 1 0 0 a の主制御内蔵 R A M に記憶されている遊技情報を数値とみなしてその合計を算出して得たチェックサムの値（サム値）が主制御側電源断時処理（電源断時）において記憶されているチェックサムの値（サム値）と一致していない場合など、主制御内蔵 R A M の全領域をクリアする場合には、大当り判定用初期値決定用乱数は、図 9 7 に示した主制御 M P U 4 1 0 0 a がその内蔵する不揮発性の R A M から I D コードを取り出し、この取り出した I D コードに基づいて大当り判定用乱数を更新するカウンタの固定数値範囲から常に同一の固定値を導出する初期値導出処理を実行し、この導出した固定値がセットされる仕組みとなっている。つまり、大当り判定用初期値決定用乱数は、初期値導出処理の実行により I D コードに基づいて導出された同一の固定値が常に上書き更新されるようになっている。このように、大当り判定用初期値決定用乱数にセットされる値は、I D コードを利用して導出されており、主制御 M P U 4 1 0 0 a を製造したメーカーによって主制御 M P U 4 1 0 0 a に内蔵する不揮発性の R A M に I D コードを記憶させると I D コードが外部装置を用いても書き換えられないという第 1 のセキュリティー対策と、主制御内蔵 R A M の全領域をクリアする場合に初期値導出処理を実行することによって I D コードに基づいて同一の

40

50

固定値を導出するという第2のセキュリティ対策と、による2段階のセキュリティ対策が講じられることによって解析されるのを防止している。

【0876】

ここで、主制御MPU4100aに内蔵する不揮発性のRAMからIDコードを取り出し、この取り出したIDコードを大当り判定用初期値決定用乱数として用いる利点について説明する。例えば、賞球として払い出される遊技球を不正に獲得しようとする者が何らかの方法で遊技盤4を入手して分解し、主制御MPU4100aに内蔵する不揮発性のRAMに予め記憶されているIDコードを不正に取得し、大当り判定用乱数を更新するカウンタの値と大当り判定値とが一致するタイミングを把握することができたとしても、そのIDコードが個体を識別するためのユニークな符号が付されたものであるため、他の遊技盤4'に備える主制御MPU4100a'に内蔵する不揮発性のRAMに予め記憶されているIDコードとまったく異なるものとなる。つまり他の遊技盤4'においては、大当り判定用乱数を更新するカウンタの値と大当り判定値とが一致するタイミングも、入手した遊技盤4のものとはまったく異なる。換言すると、入手した遊技盤4を分解して解析して得たIDコードは、他の遊技盤4'、つまり他のパチンコ遊技機1'において、まったく役に立たないものであるため、分解して解析した得た所定間隔ごとに瞬停を発生させ、その所定間隔ごとに、図95に示した、上始動口2101や下始動口2102に遊技球を入球させるという始動入賞を狙っても、大当り遊技状態を発生させることができない。

10

【0877】

[14-2. 初期値更新型のカウンタの動き]

20

初期値更新型のカウンタは、図157に示すように、主制御内蔵RAMの全領域をクリアする場合(RAMクリア時)に主制御MPU4100aがその内蔵する不揮発性のRAMからIDコードを取り出し、この取り出したIDコードに基づいて大当り判定用乱数を更新するカウンタの固定数値範囲から常に同一の固定値を導出する初期値導出処理を実行し、この導出した固定値がセットされる。初期値更新型のカウンタは、1サイクル目として、この固定値から最大値に向かってカウントアップし、続いて最小値から固定値に向かってカウントアップする。大当り判定用乱数の最小値から最大値までに亘る範囲をカウンタがカウントアップし終わると、大当り判定用初期値決定用乱数として大当り判定用乱数を更新するカウンタの固定数値範囲から一の値を抽選する初期値抽選処理を実行し、この抽選で得た値がセットされる。初期値更新型のカウンタは、2サイクル目として、抽選で得た値から最大値に向かってカウントアップし、続いて最小値から抽選で得た値に向かってカウントアップする。大当り判定用乱数の最小値から最大値までに亘る範囲をカウンタがカウントアップし終わると、再び、初期値抽選処理を実行し、この抽選で得た値がセットされ、初期値更新型のカウンタは、3サイクル目として、抽選で得た値から最大値に向かってカウントアップすることとなる。本実施形態では、大当り判定値の範囲(大当り判定範囲)として、低確率では値32668~値32767が設定されており、通常時判定テーブルから読み出されるのに対して、高確率では値31768~値32767が設定されており、確変時判定テーブルから読み出されるようになっている。大当り判定用乱数を更新するカウンタは、本実施形態では、最小値として値0~最大値として値32767までに亘る予め定めた固定数値範囲を更新するようになっている。換言すると、大当り判定値の範囲(大当り判定範囲)は、低確率と高確率とのうち、どちらにおいても、最小値と最大値との中間値(値16384)から最大値側に寄った範囲に設定されている。

30

40

【0878】

ここで、大当り判定値の範囲(大当り判定範囲)として、低確率では値10~値209が設定され、高確率では値10~値339が設定されている場合について検討してみると、図158に示すように、大当り判定値の範囲(大当り判定範囲)が低確率と高確率とのうち、どちらにおいても、最小値と最大値との中間値(値16384)から最小値側に寄った範囲に設定されることとなる。このような場合には、初期値更新型のカウンタの値が値0となるタイミングから大当り判定値の範囲(大当り判定範囲)のうち最初の値10となる時期までに亘る期間と、この値10の次の値11から最大値(値32767)までに

50

亘る期間と、を比べると、前者の期間の方が後者の期間と比べて上述した初期値抽選処理によって抽選される確率が極めて低い。換言すると、初期値更新型のカウンタの値が値 0 となるタイミングから大当り判定値の範囲（大当り判定範囲）のうち最後の値（低確率では値 2 0 9、高確率では値 3 3 9）までに亘る範囲と、この最後の値の次の値（低確率では値 2 1 0、高確率では値 3 4 0）から最大値（値 3 2 7 6 7）となるまでに亘る範囲と、を比べると、前者の範囲の方が後者の範囲と比べて初期値抽選処理によって抽選される確率が極めて低い。そうすると、例えば、何らかの方法によって初期値更新型のカウンタの値が値 0 となるタイミングを不正に取得して上始動口 2 1 0 1 や下始動口 2 1 0 2 に向かって電波を照射することにより遊技球が上始動口 2 1 0 1 や下始動口 2 1 0 2 に入球したかのように装う不正行為が行われると、初期値更新型のカウンタの値が大当り判定値の範囲（大当り判定範囲）うち、いずれかの値となる確率が高いと言える。

10

【 0 8 7 9 】

これに対して、本実施形態のように、大当り判定値の範囲（大当り判定範囲）が低確率と高確率とのうち、どちらにおいても、最小値と最大値との中間値（値 1 6 3 8 4）から最大値側に寄った範囲に設定されている場合には、初期値更新型のカウンタの値が値 0 となるタイミングから大当り判定値の範囲（大当り判定範囲）のうち最初の値となる手前の値（低確率では値 3 2 6 6 7、高確率では値 3 1 7 6 7）となる時期までに亘る期間と、最初の値（低確率では値 3 2 6 6 8、高確率では値 3 1 7 6 8）から最大値（値 3 2 7 6 7）までに亘る期間と、を比べると、前者の期間の方が後者の期間と比べて上述した初期値抽選処理によって抽選される確率が極めて高い。換言すると、初期値更新型のカウンタの値が値 0 となるタイミングから大当り判定値の範囲（大当り判定範囲）のうち最初の値の手前の値（低確率では値 3 2 6 6 7、高確率では値 3 1 7 6 7）までに亘る範囲と、最初の値（低確率では値 3 2 6 6 8、高確率では値 3 1 7 6 8）から最大値（値 3 2 7 6 7）までに亘る範囲と、を比べると、前者の範囲の方が後者の範囲と比べて初期値抽選処理によって抽選される確率が極めて高い。そうすると、初期値更新型のカウンタは、値 0 から大当り判定値の範囲（大当り判定範囲）のうち最初の値の手前の値（低確率では値 3 2 6 6 7、高確率では値 3 1 7 6 7）までに亘る範囲のうち、いずれかの値が初期値抽選処理により抽選された値となって上述した大当り判定用初期値決定用乱数にセットされることとなるため、この抽選で得た値から最大値に向かってカウントアップし、続いて最小値から抽選で得た値に向かってカウントアップすることとなる。大当り判定用乱数の最小値から最大値までに亘る範囲をカウンタがカウントアップし終えると、再び、初期値抽選処理を実行し、この抽選で得た値がセットされ、初期値更新型のカウンタは、抽選で得た値から最大値に向かってカウントアップすることとなる。つまり、本実施形態のように、大当り判定値の範囲（大当り判定範囲）が低確率と高確率とのうち、どちらにおいても、最小値と最大値との中間値（値 1 6 3 8 4）から最大値側に寄った範囲に設定されている場合には、初期値更新型のカウンタの値が値 0 となるタイミングから大当り判定値の範囲（大当り判定範囲）のうち最初の値となる手前の値（低確率では値 3 2 6 6 7、高確率では値 3 1 7 6 7）となる時期までに亘る期間が不規則となり、ランダム性に富んだものとなっている。これにより、例えば、何らかの方法によって初期値更新型のカウンタの値が値 0 となるタイミングを不正に取得して上始動口 2 1 0 1 や下始動口 2 1 0 2 に向かって電波を照射することにより遊技球が上始動口 2 1 0 1 や下始動口 2 1 0 2 に入球したかのように装う不正行為が行われたとしても、初期値更新型のカウンタの値が大当り判定値の範囲（大当り判定範囲）うち、いずれかの値となる確率が低いと言える。

20

30

40

【 0 8 8 0 】

なお、初期値更新型のカウンタは、図 1 5 7、及び図 1 5 8 に示すように、最小値から最大値までの範囲を繰り返し更新される。初期値から大当り判定値の範囲（大当り判定範囲）の最小値（最初の値）から 2 サイクル目においてカウンタが大当り判定値の範囲（大当り判定範囲）の最小値（最初の値）となるまでに要する時間は時間 T 0 となる。時間 T 0 から 3 サイクル目においてカウンタが大当り判定値の範囲（大当り判定範囲）の最小値（最初の値）となるまでに要する時間は時間 T 1 となり、時間 T 0 に比べて時間 T 1 の方

50

が短くなる。時間 T 1 から 4 サイクル目においてカウンタが大当り判定値の範囲（大当り判定範囲）の最小値（最初の値）となるまでに要する時間は時間 T 2 となり、時間 T 1 に比べて時間 T 2 の方が短くなる。このように、初期値更新型のカウンタでは、更新されるカウンタが大当り判定値の範囲（大当り判定範囲）の最小値（最初の値）となる時間に対してゆらぎを持たせることによって（周期性を排除した状態にすることによって）遊技者に察知されないようになっている。

【 0 8 8 1 】

[1 4 - 3 . 主制御側電源投入時処理]

パチンコ遊技機 1 に電源が投入されると、主制御基板 4 1 0 0 の主制御 M P U 4 1 0 0 a は、図 1 2 5 及び図 1 2 6 に示すように、主制御側電源投入時処理を行う。この主制御側電源投入時処理が開始されると、主制御 M P U 4 1 0 0 a は、スタックポインタの設定を行う（ステップ S 1 0）。スタックポインタは、例えば、使用中の記憶素子（レジスタ）の内容を一時記憶するためにスタックに積んだアドレスを示したり、サブルーチンを終了して本ルーチンに復帰するときの本ルーチンの復帰アドレスを一時記憶するためにスタックに積んだアドレスを示したりするものであり、スタックが積まれるごとにスタックポインタが進む。ステップ S 1 0 では、スタックポインタに初期アドレスをセットし、この初期アドレスから、レジスタの内容、復帰アドレス等をスタックに積んで行く。そして最後に積まれたスタックから最初に積まれたスタックまで、順に読み出すことによりスタックポインタが初期アドレスに戻る。

【 0 8 8 2 】

ステップ S 1 0 に続いて、ウェイトタイマ処理 1 を行い（ステップ S 1 2）、停電予告信号が入力されているか否かを判定する（ステップ S 1 4）。電源投入時から所定電圧となるまでの間では電圧がすぐに上がらない。一方、停電又は瞬停（電力の供給が一時停止する現象）となるときは電圧が下がり、停電予告電圧より小さくなると、払出制御基板 4 1 1 0 の停電監視回路 4 1 1 0 b から停電予告として停電予告信号が入力される。電源投入時から所定電圧に上がるまでの間では同様に電圧が停電予告電圧より小さくなると、払出制御基板 4 1 1 0 の停電監視回路 4 1 1 0 b から停電予告信号が入力される。そこで、ステップ S 1 2 のウェイトタイマ処理 1 は、電源投入後、電圧が停電予告電圧より小さくなって安定するまで待つための処理であり、本実施形態では、待ち時間（ウェイトタイマ）として 2 0 0 ミリ秒（m s）が設定されている。ステップ S 1 4 の判定では、払出制御基板 4 1 1 0 の停電監視回路 4 1 1 0 b からの停電予告信号に基づいて行う。

【 0 8 8 3 】

ステップ S 1 4 に続いて、図 9 7 に示した R A M クリアスイッチ 4 1 0 0 e が操作されているか否かを判定する（ステップ S 1 6）。この判定は、主制御基板 4 1 0 0 の R A M クリアスイッチ 4 1 0 0 e が操作され、その操作信号（検出信号）が主制御 M P U 4 1 0 0 a に入力されているか否かにより行う。検出信号が入力されているときには R A M クリアスイッチ 4 1 0 0 e が操作されていると判定する一方、検出信号が入力されていないときには R A M クリアスイッチ 4 1 0 0 e が操作されていないと判定する。

【 0 8 8 4 】

ステップ S 1 6 で R A M クリアスイッチ 4 1 0 0 e が操作されているときには、R A M クリア報知フラグ R C L - F L G に値 1 をセットし（ステップ S 1 8）、一方、ステップ S 1 6 で R A M クリアスイッチ 4 1 0 0 e が操作されていないときには、R A M クリア報知フラグ R C L - F L G に値 0 をセットする（ステップ S 2 0）。この R A M クリア報知フラグ R C L - F L G は、主制御 M P U 4 1 0 0 a に内蔵された R A M（以下、「主制御内蔵 R A M」と記載する。）に記憶されている、確率変動、未払い出し賞球等の遊技に関する遊技情報を消去するか否かを示すフラグであり、遊技情報を消去するとき値 1、遊技情報を消去しないとき値 0 にそれぞれ設定される。なお、ステップ S 1 8 及びステップ S 2 0 でセットされた R A M クリア報知フラグ R C L - F L G の値は、主制御 M P U 4 1 0 0 a の汎用記憶素子（汎用レジスタ）に記憶される。

【 0 8 8 5 】

ステップ S 1 8 又はステップ S 2 0 に続いて、ウェイトタイマ処理 2 を行う（ステップ S 2 2 ）。このウェイトタイマ処理 2 では、図 1 0 0 に示した、周辺制御基板 4 1 4 0 の液晶制御部 4 1 6 0 による液晶表示装置 1 9 0 0 の描画制御を行うシステムが起動する（ブートする）まで待っている。本実施形態では、ブートするまでの時間（ブートタイム）として 2 秒（s）が設定されている。

【 0 8 8 6 】

ステップ S 2 2 に続いて、R A M クリア報知フラグ R C L - F L G が値 0 である否かを判定する（ステップ S 2 4 ）。上述したように、R A M クリア報知フラグ R C L - F L G は、遊技情報を消去するとき値 1、遊技情報を消去しないとき値 0 にそれぞれ設定される。ステップ S 2 4 で R A M クリア報知フラグ R C L - F L G が値 0 であるとき、つまり遊技情報を消去しないときには、チェックサムの算出を行う（ステップ S 2 6 ）。このチェックサムは、主制御内蔵 R A M に記憶されている遊技情報を数値とみなしてその合計を算出するものである。

10

【 0 8 8 7 】

ステップ S 2 6 に続いて、算出したチェックサムの値（サム値）が後述する主制御側電源断時処理（電源断時）において記憶されているチェックサムの値（サム値）と一致しているか否かを判定する（ステップ S 2 8 ）。一致しているときには、バックアップフラグ B K - F L G が値 1 であるか否かを判定する（ステップ S 3 0 ）。このバックアップフラグ B K - F L G は、遊技情報、チェックサムの値（サム値）及びバックアップフラグ B K - F L G の値等の遊技バックアップ情報を後述する主制御側電源断時処理において主制御内蔵 R A M に記憶保持したか否かを示すフラグであり、主制御側電源断時処理を正常に終了したとき値 1、主制御側電源断時処理を正常に終了していないとき値 0 にそれぞれ設定される。

20

【 0 8 8 8 】

ステップ S 3 0 でバックアップフラグ B K - F L G が値 1 であるとき、つまり主制御側電源断時処理を正常に終了したときには、復電時として主制御内蔵 R A M の作業領域を設定する（ステップ S 3 2 ）。この設定は、バックアップフラグ B K - F L G に値 0 をセットするほか、主制御 M P U 4 1 0 0 a に内蔵された R O M（以下、「主制御内蔵 R O M」と記載する。）から復電時情報を読み出し、この復電時情報を主制御内蔵 R A M の作業領域にセットする。なお、「復電」とは、電源を遮断した状態から電源を投入した状態のほか、停電又は瞬停からその後の電力の復旧した状態、高周波が照射されたことを検出してリセットし、その後に復帰した状態も含める。

30

【 0 8 8 9 】

ステップ S 3 2 に続いて、電源投入時コマンド作成処理を行う（ステップ S 3 4 ）。この電源投入時コマンド作成処理では、遊技バックアップ情報から遊技情報を読み出してこの遊技情報に応じた各種コマンドを主制御内蔵 R A M の所定記憶領域に記憶する。

【 0 8 9 0 】

一方、ステップ S 2 4 で R A M クリア報知フラグ R C L - F L G が値 0 でない（値 1 である）とき、つまり遊技情報を消去するときには、又はステップ S 2 8 でチェックサムの値（サム値）が一致していないときには、又はステップ S 3 0 でバックアップフラグ B K - F L G が値 1 でない（値 0 である）とき、つまり主制御側電源断時処理を正常に終了していないときには、主制御内蔵 R A M の全領域をクリアする（ステップ S 3 6 ）。具体的には、値 0 を主制御内蔵 R A M に書き込むことよって行う（なお、初期値として主制御内蔵 R O M から所定値を読み出して、セットしてもよい）。また、上述した大当たり判定用乱数の初期値の決定に用いるための大当たり判定用初期値決定用乱数は、R A M クリアスイッチ 4 1 0 0 e が操作されて遊技情報を消去するとき、サム値が一致していないとき、又は主制御側電源断時処理を正常に終了していないときには、主制御 M P U 4 1 0 0 a の不揮発性の R A M に予め記憶された固有の I D コードを取り出し、この取り出した I D コードに基づいて大当たり判定用乱数を更新するカウンタの固定数値範囲から常に同一の固定値を導出する初期値導出処理を実行し、この固定値がセットされる。

40

50

【0891】

ステップS36に続いて、初期設定として主制御内蔵RAMの作業領域を設定する（ステップS38）。この設定は、主制御内蔵ROMから初期情報を読み出してこの初期情報を主制御内蔵RAMの作業領域にセットする。

【0892】

ステップS38に続いて、RAMクリア報知及びテストコマンド作成処理を行う（ステップS40）。このRAMクリア報知及びテストコマンド作成処理では、主制御内蔵RAMをクリアして初期設定を行った旨を報知するための図122に示した電源投入に区分される電源投入コマンドを作成するとともに、周辺制御基板4140の各種検査を行うための図123に示したテスト関連に区分されるテストコマンドを作成して、送信情報として主制御内蔵RAMの送信情報記憶領域にそれぞれ記憶する。

10

【0893】

ステップS34又はステップS40に続いて、割り込み初期設定を行う（ステップS42）。この設定は、後述する主制御側タイマ割り込み処理が行われるときの割り込み周期を設定するものである。本実施形態では4msに設定されている。

【0894】

ステップS42に続いて、割り込み許可設定を行う。（ステップS44）。この設定によりステップS42で設定した割り込み周期、つまり4msごとに主制御側タイマ割り込み処理が繰り返し行われる。

【0895】

ステップS44に続いて、ウォッチドックタイマクリアレジスタWCLに値Aをセットする（ステップS46）。このウォッチドックタイマクリアレジスタWCLに、値A、値Bそして値Cを順にセットすることによりウォッチドックタイマがクリア設定される。

20

【0896】

ステップS46に続いて、停電予告信号が入力されているか否かを判定する（ステップS48）。上述したように、パチンコ遊技機1の電源を遮断したり、停電又は瞬停したりするときには、電圧が停電予告電圧以下となると、停電予告として停電予告信号が払出制御基板4110の停電監視回路4110bから入力される。ステップS48の判定は、この停電予告信号に基づいて行う。

【0897】

ステップS48で停電予告信号の入力がないときには非当落乱数更新処理を行う（ステップS50）。この非当落乱数更新処理では、上述した、リーチ判定用乱数、変動表示パターン用乱数、大当り図柄用初期値決定用乱数、及び小当り図柄用初期値決定用乱数等を更新する。このように、非当落乱数更新処理では、当落判定（大当り判定）にかかわらない乱数を更新する。なお、上述した、普通図柄当り判定用乱数、普通図柄当り判定用初期値決定用乱数及び普通図柄変動表示パターン用乱数等もこの非当落乱数更新処理により更新される。

30

【0898】

ステップS50に続いて、再びステップS46に戻り、ウォッチドックタイマクリアレジスタWCLに値Aをセットし、ステップS48で停電予告信号の入力があるか否かを判定し、この停電予告信号の入力がなければ、ステップS50で非当落乱数更新処理を行い、ステップS46～ステップS50を繰り返し行う。なお、このステップS46～ステップS50の処理を「主制御側メイン処理」という。

40

【0899】

一方、ステップS48で停電予告信号の入力があったときには、割り込み禁止設定を行う（ステップS52）。この設定により後述する主制御側タイマ割り込み処理が行われなくなり、主制御内蔵RAMへの書き込みを防ぎ、遊技情報の書き換えを保護している。

【0900】

ステップS52に続いて、図97に示した、始動口ソレノイド2105、アタッカソレノイド2108、上特別図柄表示器1185、下特別図柄表示器1186、上特別図柄記

50

憶表示器 1 1 8 4、下特別図柄記憶表示器 1 1 8 7、普通図柄表示器 1 1 8 9、普通図柄記憶表示器 1 1 8 8、遊技状態表示器 1 1 8 3、ラウンド表示器 1 1 9 0 等に出力している駆動信号を停止する（ステップ S 5 4）。

【 0 9 0 1 】

ステップ S 5 4 に続いて、チェックサム の 算出を行ってこの算出した値を記憶する（ステップ S 5 6）。このチェックサムは、上述したチェックサム の 値（サム値）及びバックアップフラグ B K - F L G の値の記憶領域を除く、主制御内蔵 R A M の作業領域の遊技情報を数値とみなしてその合計を算出する。

【 0 9 0 2 】

ステップ S 5 6 に続いて、バックアップフラグ B K - F L G に値 1 をセットする（ステップ S 5 8）。これにより、遊技バックアップ情報の記憶が完了する。

10

【 0 9 0 3 】

ステップ S 5 8 に続いて、ウォッチドックタイマのクリア設定を行う（ステップ S 6 0）。このクリア設定は、上述したように、ウォッチドックタイマクリアレジスタ W C L に値 A、値 B そして値 C を順にセットすることにより行われる。

【 0 9 0 4 】

ステップ S 6 0 に続いて、無限ループに入る。この無限ループでは、ウォッチドックタイマクリアレジスタ W C L に値 A、値 B そして値 C を順にセットしないためウォッチドックタイマがクリア設定されなくなる。このため、主制御 M P U 4 1 0 0 a にリセットがかかり、その後主制御 M P U 4 1 0 0 a は、この主制御側電源投入時処理を再び行う。なお、ステップ S 5 2 ～ステップ S 6 0 の処理及び無限ループを「主制御側電源断時処理」という。

20

【 0 9 0 5 】

パチンコ遊技機 1（主制御 M P U 4 1 0 0 a）は、停電したとき又は瞬停したときにはリセットがかかり、その後の電力の復旧により主制御側電源投入時処理を行う。

【 0 9 0 6 】

なお、ステップ S 2 8 では主制御内蔵 R A M に記憶されている遊技バックアップ情報が正常なものであるか否かを検査し、続いてステップ S 3 0 では主制御側電源断時処理が正常に終了された否かを検査している。このように、主制御内蔵 R A M に記憶されている遊技バックアップ情報を 2 重にチェックすることにより遊技バックアップ情報が不正行為により記憶されたものであるか否かを検査している。

30

【 0 9 0 7 】

[1 4 - 4 . 主制御側タイマ割り込み処理]

次に、主制御側タイマ割り込み処理について説明する。この主制御側タイマ割り込み処理は、図 1 2 5 及び図 1 2 6 に示した主制御側電源投入時処理において設定された割り込み周期（本実施形態では、4 m s）ごとに繰り返し行われる。

【 0 9 0 8 】

主制御側タイマ割り込み処理が開始されると、主制御基板 4 1 0 0 の主制御 M P U 4 1 0 0 a は、図 1 2 7 に示すように、ウォッチドックタイマクリアレジスタ W C L に値 B をセットする（ステップ S 7 0）。このとき、ウォッチドックタイマクリアレジスタ W C L には、主制御側電源投入時処理（主制御側メイン処理）のステップ S 4 6 においてセットされた値 A に続いて値 B がセットされる。

40

【 0 9 0 9 】

ステップ S 7 0 に続いて、割り込みフラグのクリアを行う（ステップ S 7 2）。この割り込みフラグがクリアされることにより割り込み周期が初期化され、次の割り込み周期がその初期値から計時される。

【 0 9 1 0 】

ステップ S 7 2 に続いて、スイッチ入力処理を行う（ステップ S 7 4）。このスイッチ入力処理では、主制御 I / O ポート 4 1 0 0 b の入力端子に入力されている各種信号を読み取り、入力情報として主制御内蔵 R A M の入力情報記憶領域に記憶する。具体的には、

50

図 9 5 に示した一般入賞口 2 1 0 4 , 2 2 0 1 に入球した遊技球を検出する図 9 7 に示した一般入賞口スイッチ 3 0 2 0 , 3 0 2 0 からの検出信号、図 9 5 に示した大入賞口 2 1 0 3 に入球した遊技球を検出する図 9 7 に示したカウントスイッチ 2 1 1 0 からの検出信号、図 9 5 に示した上始動口 2 1 0 1 に入球した遊技球を検出する図 9 7 に示した上始動口スイッチ 3 0 2 2 からの検出信号、図 9 5 に示した下始動口 2 1 0 2 に入球した遊技球を検出する図 9 7 に示した下始動口スイッチ 2 1 0 9 からの検出信号、図 9 5 に示したゲート部 2 3 5 0 を通過した遊技球を検出する図 9 7 に示したゲートスイッチ 2 3 5 2 からの検出信号、図 9 7 に示した磁石を用いた不正行為を検出する磁気検出スイッチ 3 0 2 4 からの検出信号や後述する賞球制御処理で送信した賞球コマンドを図 9 7 に示した払出制御基板 4 1 1 0 が正常に受信した旨を伝える払出制御基板 4 1 1 0 からの払主 A C K 信号、をそれぞれ読み取り、入力情報として入力情報記憶領域に記憶する。また、上始動口 2 1 0 1 に入球した遊技球を検出する上始動口スイッチ 3 0 2 2 からの検出信号、下始動口 2 1 0 2 に入球した遊技球を検出する下始動口スイッチ 2 1 0 9 からの検出信号をそれぞれ読み取ると、これと対応する図 1 2 3 に示したその他に区分される始動口入賞コマンドを送信情報として上述した送信情報記憶領域に記憶する。つまり、上始動口スイッチ 3 0 2 2 からの検出信号があると、これと対応する始動口入賞コマンドが送信情報として送信情報記憶領域に記憶されるし、下始動口スイッチ 2 1 0 9 からの検出信号があると、これと対応する始動口入賞コマンドが送信情報として送信情報記憶領域に記憶されるようになっている。

10

20

30

40

50

【 0 9 1 1 】

なお、本実施形態では、一般入賞口 2 1 0 4 , 2 2 0 1 に入球した遊技球を検出する一般入賞口スイッチ 3 0 2 0 , 3 0 2 0 からの検出信号、大入賞口 2 1 0 3 に入球した遊技球を検出するカウントスイッチ 2 1 1 0 からの検出信号、上始動口 2 1 0 1 に入球した遊技球を検出する上始動口スイッチ 3 0 2 2 からの検出信号、下始動口 2 1 0 2 に入球した遊技球を検出する下始動口スイッチ 2 1 0 9 からの検出信号、及びゲート部 2 3 5 0 を通過した遊技球を検出するゲートスイッチ 2 3 5 2 からの検出信号は、このスイッチ入力処理が開始されると、まず 1 回目としてそれぞれ読み取られ、所定時間（例えば、1 0 μ s）経過した後、2 回目としてそれぞれ再び読み取られる。そして、この 2 回目に読み取られた結果と、1 回目に読み取られた結果と、を比較する。この比較結果のうち、同結果となっているものがあるか否かを判定する。同結果でないものについては、さらに、3 回目として再び読み取られ、この 3 回目に読み取られた結果と、2 回目に読み取られた結果と、を比較する。この比較結果のうち、同結果となっているものがあるか否かを再び判定する。同結果でないものについては、さらに、4 回目として再び読み取られ、この 4 回目に読み取られた結果と、3 回目に読み取られた結果と、を比較する。この比較結果のうち、同結果となっているものがあるか否かを再び判定する。同結果とならないものについては、遊技球の入球がないものとして扱う。

【 0 9 1 2 】

このように、スイッチ入力処理では、一般入賞口スイッチ 3 0 2 0 , 3 0 2 0 、カウントスイッチ 2 1 1 0 、上始動口スイッチ 3 0 2 2 、下始動口スイッチ 2 1 0 9 、及びゲートスイッチ 2 3 5 2 からの検出信号を、1 回目～3 回目に亘って比較する 2 度読み取りと、2 回目～4 回目に亘って比較する 2 度読み込みと、による計 2 回の 2 度読み取りを行うことによって、チャタリングやノイズ等の影響による誤検出を回避することができるようになっているため、一般入賞口スイッチ 3 0 2 0 , 3 0 2 0 、カウントスイッチ 2 1 1 0 、上始動口スイッチ 3 0 2 2 、下始動口スイッチ 2 1 0 9 、及びゲートスイッチ 2 3 5 2 からの検出信号の信頼性を高めることができる。

【 0 9 1 3 】

ステップ S 7 4 に続いて、タイマ減算処理を行う（ステップ S 7 6）。このタイマ減算処理では、例えば、後述する特別図柄及び特別電動役物制御処理で決定される変動表示パターンに従って上特別図柄表示器 1 1 8 5 及び下特別図柄表示器 1 1 8 6 が点灯する時間、後述する普通図柄及び普通電動役物制御処理で決定される普通図柄変動表示パターンに

従って普通図柄表示器 1 1 8 9 が点灯する時間のほかに、主制御基板 4 1 0 0 (主制御 MPU 4 1 0 0 a) が送信した各種コマンドを払出制御基板 4 1 1 0 が正常に受信した旨を伝える払主 ACK 信号が入力されているか否かを判定する際にその判定条件として設定されている ACK 信号入力判定時間等の時間管理を行う。具体的には、変動表示パターン又は普通図柄変動表示パターンの変動時間が 5 秒間であるときには、タイマ割り込み周期が 4 m s に設定されているので、このタイマ減算処理を行うごとに変動時間を 4 m s ずつ減算し、その減算結果が値 0 になることで変動表示パターン又は普通図柄変動表示パターンの変動時間を正確に計っている。

【0914】

本実施形態では、ACK 信号入力判定時間が 1 0 0 m s に設定されている。このタイマ減算処理を行うごとに ACK 信号入力判定時間が 4 m s ずつ減算し、その減算結果が値 0 になることで ACK 信号入力判定時間を正確に計っている。なお、これらの各種時間及び ACK 信号入力判定時間は、時間管理情報として主制御内蔵 RAM の時間管理情報記憶領域に記憶される。

【0915】

ステップ S 7 6 に続いて、当落乱数更新処理を行う (ステップ S 7 8)。この当落乱数更新処理では、上述した、大当り判定用乱数、大当り図柄用乱数、及び小当り図柄用乱数を更新する。またこれらの乱数に加えて、図 1 2 6 に示した主制御側電源投入時処理 (主制御側メイン処理) におけるステップ S 5 0 の非当落乱数更新処理で更新される、大当り図柄用初期値決定用乱数、及び小当り図柄用初期値決定用乱数も更新する。これらの大当り図柄用初期値決定用乱数、及び小当り図柄用初期値決定用乱数は、主制御側メイン処理及びこの主制御側タイマ割り込み処理においてそれぞれ更新されることでランダム性をより高めている。これに対して、大当り判定用乱数、大当り図柄用乱数、及び小当り図柄用乱数は、当落判定 (大当り判定) にかかわる乱数であるためこの当落乱数更新処理が行われるごとにのみ、それぞれのカウンタがカウントアップする。例えば、大当り判定用乱数を更新するカウンタは、上述したように、初期値更新型のカウンタであり、最小値から最大値までに亘る予め定めた固定数値範囲 (本実施形態では、最小値として値 0 ~ 最大値として値 3 2 7 6 7) 内において更新され、この最小値から最大値までに亘る範囲を、この主制御側タイマ割り込み処理が行われるごとに値 1 ずつ加算されることでカウントアップする。大当り判定用初期値決定用乱数から最大値 (値 3 2 7 6 7) に向かってカウントアップし、続いて最小値 (値 0) から大当り判定用初期値決定用乱数に向かってカウントアップする。大当り判定用乱数の最小値から最大値までに亘る範囲を、大当り判定用乱数を更新するカウンタがカウントアップし終わると、この当落乱数更新処理により大当り判定用初期値決定用乱数は更新される。大当り判定用初期値決定用乱数は、大当り判定用乱数を更新するカウンタの固定数値範囲から一の値を抽選する初期値抽選処理を実行して得ることができるようになっている。なお、上述した、普通図柄当り判定用乱数、普通図柄当り判定用初期値決定用乱数もこの当落乱数更新処理により更新される。普通図柄当り判定用乱数等は、上述した大当り判定用乱数の更新方法と同一であり、その説明を省略する。

【0916】

本実施形態では、大当り判定用初期値決定用乱数、大当り図柄用初期値決定用乱数、及び小当り図柄用初期値決定用乱数を、図 1 2 6 に示した主制御側電源投入時処理 (主制御側メイン処理) におけるステップ S 5 0 の非当落乱数更新処理、及び本ルーチンである主制御側タイマ割り込み処理におけるステップ S 7 8 の当落乱数更新処理でそれぞれ更新しているが、割り込みタイマが発生するごとに本ルーチンの処理時間にムラが生じて次の割り込みタイマが発生するまでの残り時間内において主制御側メイン処理を繰り返し実行することによりステップ S 5 0 の非当落乱数更新処理の実行回数がランダムとなる場合には、大当り判定用初期値決定用乱数、大当り図柄用初期値決定用乱数、及び小当り図柄用初期値決定用乱数をステップ S 5 0 の非当落乱数更新処理においてのみ更新する仕組みとしてもよい。

【0917】

ステップS 7 8に続いて、賞球制御処理を行う(ステップS 8 0)。この賞球制御処理では、上述した入力情報記憶領域から入力情報を読み出してこの入力情報に基づいて遊技球を払い出すための図1 2 1に示した賞球コマンドを作成したり、主制御基板4 1 0 0と払出制御基板4 1 1 0との基板間の接続状態を確認するための図1 2 1に示したセルフチェックコマンドを作成したりする。そして作成した賞球コマンドやセルフチェックコマンドを主払シリアルデータとして払出制御基板4 1 1 0に送信する。例えば、図9 5に示した大入賞口2 1 0 3に遊技球が1球、入球すると、賞球として1 5球を払い出す賞球コマンドを作成して払出制御基板4 1 1 0に送信したり、この賞球コマンドを払出制御基板4 1 1 0が正常に受信完了した旨を伝える払主ACK信号が所定時間内に入力されないときには主制御基板4 1 0 0と払出制御基板4 1 1 0との基板間の接続状態を確認するセルフチェックコマンドを作成して払出制御基板4 1 1 0に送信したりする。

10

【0 9 1 8】

ステップS 8 0に続いて、枠コマンド受信処理を行う(ステップS 8 2)。払出制御基板4 1 1 0は、図1 2 4に示した状態表示に区分される1バイト(8ビット)の各種コマンド(枠状態1コマンド、エラー解除ナビコマンド、及び枠状態2コマンド)を送信する。ステップS 8 2の枠コマンド受信処理では、この各種コマンドを払主シリアルデータとして正常に受信すると、その旨を払出制御基板4 1 1 0に伝える情報を、出力情報として主制御内蔵RAMの出力情報記憶領域に記憶する。また、その正常に払主シリアルデータとして受信したコマンドを2バイト(1 6ビット)のコマンドに整形し(図1 2 3の状態表示に区分される各種コマンド(枠状態1コマンド、エラー解除ナビコマンド、及び枠状態2コマンド))、送信情報として上述した送信情報記憶領域に記憶する。

20

【0 9 1 9】

ステップS 8 2に続いて、不正行為検出処理を行う(ステップS 8 4)。この不正行為検出処理では、賞球に関する異常状態を確認する。例えば、上述した入力情報記憶領域から入力情報を読み出し、大当り遊技状態でない場合にカウントスイッチ2 1 1 0からの検出信号が入力されているとき(大入賞口2 1 0 3に遊技球が入球するとき)等には、異常状態として図1 2 3に示した報知表示に区分される入賞異常表示コマンドを作成し、送信情報として上述した送信情報記憶領域に記憶する。

【0 9 2 0】

ステップS 8 4に続いて、特別図柄及び特別電動役物制御処理を行う(ステップS 8 6)。この特別図柄及び特別電動役物制御処理では、上述した大当り判定用乱数を更新するカウンタの値を取り出して主制御内蔵ROMに予め記憶されている大当り判定値と一致するか否かを判定(大当り遊技状態を発生させるか否かを判定(「特別抽選」という。))したり、大当り図柄用乱数を更新するカウンタの値を取り出して主制御内蔵ROMに予め記憶されている確変当り判定値と一致するか否かを判定(確率変動を発生させるか否かの判定)したりする。ここで、「確率変動」とは、大当りする確率が通常時(低確率)にくらべて高く設定された高確率(確変時)に変化することである。本実施形態では、上述した大当り判定値の範囲(大当り判定範囲)として、低確率では値3 2 6 6 8 ~ 値3 2 7 6 7が設定されており、通常時判定テーブルから読み出されるのに対して、高確率では値3 1 7 6 8 ~ 値3 2 7 6 7が設定されており、確変時判定テーブルから読み出される。このように、ステップS 8 6の特別図柄及び特別電動役物制御処理では、大当り判定用乱数を更新するカウンタの値と、主制御内蔵ROMに予め記憶されている大当り判定値と、が一致するか否かを判定するときには、大当り判定用乱数を更新するカウンタの値が大当り判定範囲に含まれているか否かにより行う。

30

40

【0 9 2 1】

これらの判定結果が上始動口スイッチ3 0 2 2によるものである場合には図1 2 2に示した特図1同調演出関連の各種コマンドを作成する一方、その抽選結果が下始動口スイッチ2 1 0 9によるものである場合には図1 2 2に示した特図2同調演出関連の各種コマンドを作成し、送信情報として送信情報記憶領域に記憶するとともに、その決定した特別図柄の変動表示パターンに従って上特別図柄表示器1 1 8 5又は下特別図柄表示器1 1

50

8 6 を点灯させるよう上特別図柄表示器 1 1 8 5 又は下特別図柄表示器 1 1 8 6 への点灯信号の出力を設定し、出力情報として上述した出力情報記憶領域に記憶する。また、発生させる遊技状態に応じて、例えば大当り遊技状態となるときには、図 1 2 2 に示した大当り関連に区分される各種コマンド（大当りオープニングコマンド、大入賞口 1 開放 N 回目表示コマンド、大入賞口 1 閉鎖表示コマンド、大入賞口 1 カウント表示コマンド、大当りエンディングコマンド、及び大当り図柄表示コマンド）を作成し、送信情報として送信情報記憶領域に記憶したり、図 9 5 に示した開閉部材 2 1 0 7 を開閉動作させるようアタックソレノイド 2 1 0 8 への駆動信号の出力を設定し、出力情報として出力情報記憶領域に記憶したり、大入賞口 2 1 0 3 が閉鎖状態から開放状態となる回数（ラウンド）が 2 回であるときには、図 9 1 に示したラウンド表示器 1 1 9 0 の 2 ラウンド表示ランプ 1 1 9 0 a を点灯させるよう 2 ラウンド表示ランプ 1 1 9 0 a への点灯信号の出力を設定し、出力情報として出力情報記憶領域に記憶したり、ラウンドが 1 5 回であるときには、8 9 に示したラウンド表示器 1 1 9 0 の 1 5 ラウンド表示ランプ 1 1 9 0 b を点灯させるよう 1 5 ラウンド表示ランプ 1 1 9 0 b への点灯信号の出力を設定し、出力情報として出力情報記憶領域に記憶したり、確率変動の発生の有無を所定の色で点灯させるよう遊技状態表示器 1 1 8 3 への点灯信号の出力を設定し、出力情報として出力情報記憶領域に記憶したりする。

10

【0922】

ステップ S 8 6 に続いて、普通図柄及び普通電動役物制御処理を行う（ステップ S 8 8）。この普通図柄及び普通電動役物制御処理では、上述した入力情報記憶領域から入力情報を読み出してこの入力情報に基づいてゲート入賞処理を行う。このゲート入賞処理では、入力情報からゲートスイッチ 2 3 5 2 からの検出信号が入力端子に入力されていたか否かを判定する。この判定結果に基づいて、検出信号が入力端子に入力されていたときには、上述した普通図柄当り判定用乱数を更新するカウンタの値等を抽出してゲート情報として主制御内蔵 R A M のゲート情報記憶領域に記憶する。

20

【0923】

このゲート情報記憶領域には、第 0 区画～第 3 区画（4 つの区画）が設けられており、第 0 区画、第 1 区画、第 2 区画、そして第 3 区画の順にゲート情報が格納されるようになっている。例えばゲート情報がゲート情報記憶の第 0 区画～第 2 区画に格納されている場合、ゲートスイッチ 2 3 5 2 からの検出信号が入力端子に入力されていたときにはゲート情報をゲート情報記憶の第 3 区画に格納する。

30

【0924】

ゲート情報はゲート情報記憶の第 0 区画に格納されているものが主制御内蔵 R A M の作業領域にセットされる。このゲート情報がセットされると、ゲート情報記憶の第 1 区画のゲート情報がゲート情報記憶の第 0 区画に、ゲート情報記憶の第 2 区画のゲート情報がゲート情報記憶の第 1 区画に、ゲート情報記憶の第 3 区画のゲート情報がゲート情報記憶の第 2 区画に、それぞれシフトされてゲート情報記憶の第 3 区画が空き領域となる。例えば、ゲート情報記憶の第 1 区画～第 2 区画にゲート情報が記憶されている場合には、ゲート情報記憶の第 1 区画のゲート情報がゲート情報記憶の第 0 区画に、ゲート情報記憶の第 2 区画のゲート情報がゲート情報記憶の第 1 区画にそれぞれシフトされてゲート情報記憶の第 2 区画及びゲート情報記憶の第 3 区画が空き領域となる。ここで、ゲート情報記憶の第 1 区画～第 3 区画にゲート情報が格納されていると、格納されたゲート情報の総数を保留球として普通図柄記憶表示器 1 1 8 8 を点灯させるよう、上述したゲート情報に基づいて普通図柄記憶表示器 1 1 8 8 の点灯信号の出力を設定し、出力情報として上述した出力情報記憶領域に記憶する。

40

【0925】

ゲート入賞処理に続いて、主制御内蔵 R A M の作業領域にセットされたゲート情報を読み出し、この読み出したゲート情報から普通図柄当り判定用乱数の値を取り出して主制御内蔵 R O M に予め記憶されている普通図柄当り判定値と一致するか否かを判定する（「普通抽選」という）。この判定結果（普通抽選による抽選結果）により可動片 2 1 0 6 を開

50

閉動作させるか否かが決定する。この決定で開閉動作をさせる場合には、一对の可動片 2 1 0 6 が左右方向へ拡開した状態となることで下始動口 2 1 0 2 へ遊技球が受入可能となる遊技状態となって遊技者に有利な遊技状態なる。この決定と対応する普通図柄の変動表示パターンを上記した普通図柄変動表示パターン用乱数に基づいて決定し、図 1 2 2 に示した普図同調演出関連に区分される各種コマンドを作成し、送信情報として上記した送信情報記憶領域に記憶するとともに、その決定した普通図柄の変動表示パターンに従って普通図柄表示器 1 1 8 9 を点灯させるよう普通図柄表示器 1 1 8 9 への点灯信号の出力を設定し、出力情報として上記した出力情報記憶領域に記憶する。また、例えばその取り出した普通図柄当り判定用乱数の値が主制御内蔵 ROM に予め記憶されている普通図柄当り判定値と一致しているときには、図 1 2 2 に示した普通電役演出関連の各種コマンドを作成し、送信情報として送信情報記憶領域に記憶するとともに、可動片 2 1 0 6 を開閉動作させるよう始動口ソレノイド 2 1 0 5 への駆動信号の出力を設定し、出力情報として上記した出力情報記憶領域に記憶する一方、その取り出した普通図柄当り判定用乱数の値が主制御内蔵 ROM に予め記憶されている普通図柄当り判定値と一致していないときには、上記した普通図柄変動表示パターン用乱数に基づいて普通図柄変動表示パターンを決定し、図 1 2 2 に示した普図同調演出関連に区分される各種コマンドを作成し、送信情報として上記した送信情報記憶領域に記憶するとともに、その決定した普通図柄変動表示パターンに従って普通図柄表示器 1 1 8 9 を点灯させるよう普通図柄表示器 1 1 8 9 への点灯信号の出力を設定し、出力情報として上記した出力情報記憶領域に記憶する。

10

20

30

40

50

【0926】

ステップ S 8 8 に続いて、ポート出力処理を行う（ステップ S 9 0）。このポート出力処理では、主制御 I / O ポート 4 1 0 0 b の出力端子から、上記した出力情報記憶領域から出力情報を読み出してこの出力情報に基づいて各種信号を出力する。例えば、出力情報に基づいて主制御 I / O ポート 4 1 0 0 b の出力端子から、払出制御基板 4 1 1 0 からの各種コマンドを正常に受信完了したときには主払 A C K 信号を払出制御基板 4 1 1 0 に出力したり、大当り遊技状態であるときには大入賞口 2 1 0 3 の開閉部材 2 1 0 7 の開閉動作を行うアタッカソレノイド 2 1 0 8 に駆動信号を出力したり、可動片 2 1 0 6 の開閉動作を行う始動口ソレノイド 2 1 0 5 に駆動信号を出力したりするほか、15 ラウンド大当り情報出力信号、2 ラウンド大当り情報出力信号、確率変動中情報出力信号、特別図柄表示情報出力信号、普通図柄表示情報出力信号、時短中情報出力情報、始動口入賞情報出力信号等の遊技に関する各種情報（遊技情報）信号を払出制御基板 4 1 1 0 に出力したりする。

【0927】

ステップ S 9 0 に続いて、周辺制御基板コマンド送信処理を行う（ステップ S 9 2）。この周辺制御基板コマンド送信処理では、上記した送信情報記憶領域から送信情報を読み出してこの送信情報を主周シリアルデータとして周辺制御基板 4 1 4 0 に送信する。この送信情報には、本ルーチンである主制御側タイマ割り込み処理で作成した、図 1 2 2 に示した、特図 1 同調演出関連に区分される各種コマンド、特図 2 同調演出関連に区分される各種コマンド、大当り関連に区分される各種コマンド、電源投入に区分される各種コマンド、普図同調演出関連に区分される各種コマンド、普通電役演出関連に区分される各種コマンド、図 1 2 3 に示した、報知表示に区分される各種コマンド、状態表示に区分される各種コマンド、テスト関連に区分される各種コマンド及びその他に区分される各種コマンドが記憶されている。主周シリアルデータは、1 バケットが 3 バイトに構成されている。具体的には、主周シリアルデータは、1 バイト（8 ビット）の記憶容量を有するコマンドの種類を示すステータスと、1 バイト（8 ビット）の記憶容量を有する演出のバリエーションを示すモードと、ステータス及びモードを数値とみなしてその合計を算出したサム値と、から構成されており、このサム値は、送信時に作成されている。

【0928】

ステップ S 9 2 に続いて、ウォッチドックタイマクリアレジスタ W C L に値 C をセットする（ステップ S 9 4）。ステップ S 9 4 でウォッチドックタイマクリアレジスタ W C L

に値Cがセットされることにより、ウォッチドックタイマクリアレジスタWCLには、ステップS70においてセットされた値Bに続いて値Cがセットされる。これにより、ウォッチドックタイマクリアレジスタWCLには、値A、値Bそして値Cが順にセットされ、ウォッチドックタイマがクリア設定される。

【0929】

ステップS94に続いて、レジスタの切替（復帰）を行い（ステップS96）、このルーチンを終了する。ここで、本ルーチンである主制御側タイマ割り込み処理が開始されると、主制御MPU4100aは、ハード的に汎用レジスタの内容をスタックに積んで退避する。これにより、主制御側メイン処理で使用していた汎用レジスタの内容の破壊を防いでいる。ステップS96では、スタックに積んで退避した内容を読み出し、もとのレジスタに書き込む。なお、主制御MPU4100aは、ステップS96による復帰の後に割り込み許可の設定を行う。

【0930】

[15. 払出制御基板の各種制御処理]

次に、図98に示した払出制御基板4110が行う各種制御処理について、図128～図146を参照して説明する。図128は払出制御部電源投入時処理の一例を示すフローチャートであり、図129は図128の払出制御部電源投入時処理のつづきを示すフローチャートであり、図130は図129に続いて払出制御部電源投入時処理のつづきを示すフローチャートであり、図131は払出制御部タイマ割り込み処理の一例を示すフローチャートであり、図132は球抜きスイッチ操作判定処理の一例を示すフローチャートであり、図133は回転角スイッチ履歴作成処理の一例を示すフローチャートであり、図134はスプロケット位置判定スキップ処理の一例を示すフローチャートであり、図135は球がみ判定処理の一例を示すフローチャートであり、図136は賞球用賞球ストック数加算処理の一例を示すフローチャートであり、図137は貸球用賞球ストック数加算処理の一例を示すフローチャートであり、図138はストック監視処理の一例を示すフローチャートであり、図139は払出球抜き判定設定処理の一例を示すフローチャートであり、図140は払出設定処理の一例を示すフローチャートであり、図141は球抜き設定処理の一例を示すフローチャートであり、図142は球がみ動作設定処理の一例を示すフローチャートであり、図143はリトライ動作監視処理の一例を示すフローチャートであり、図144は不整合カウンタリセット判定処理の一例を示すフローチャートであり、図145はエラー解除スイッチ操作判定処理の一例を示すフローチャートであり、図146は球貸しによる払出動作時の信号処理（ア）、CRユニットからの入力信号確認処理（イ）を示すタイミングチャートである。

【0931】

まず、払出制御部電源投入時処理について説明し、続いて払出制御部タイマ割り込み処理、球抜きスイッチ操作判定処理、回転角スイッチ履歴作成処理、スプロケット位置判定スキップ処理、球がみ判定処理、賞球用賞球ストック数加算処理、貸球用賞球ストック数加算処理、ストック監視処理、払出球抜き判定設定処理、払出設定処理、球がみ動作設定処理、球抜き設定処理、リトライ動作監視処理、不整合カウンタリセット判定処理、エラー解除スイッチ操作判定処理について説明する。なお、球抜きスイッチ操作判定処理、回転角スイッチ履歴作成処理、スプロケット位置判定スキップ処理、球がみ判定処理、賞球用賞球ストック数加算処理、貸球用賞球ストック数加算処理、ストック監視処理、払出球抜き判定設定処理、リトライ動作監視処理、不整合カウンタリセット判定処理、エラー解除スイッチ操作判定処理は、後述する払出制御部電源投入時処理におけるステップS562の主要動作設定処理の一処理として行われ、球抜きスイッチ操作判定処理、回転角スイッチ履歴作成処理、スプロケット位置判定スキップ処理、球がみ判定処理、リトライ動作監視処理、不整合カウンタリセット判定処理、エラー解除スイッチ操作判定処理、賞球用賞球ストック数加算処理、貸球用賞球ストック数加算処理、ストック監視処理、そして払出球抜き判定設定処理の順番で優先順位が設定されている。

【0932】

[15 - 1 . 払出制御部電源投入時処理]

パチンコ遊技機 1 に電源が投入されると、払出制御基板 4 1 1 0 における払出制御部 4 1 2 0 の払出制御 M P U 4 1 2 0 a は、図 1 2 8 ~ 図 1 3 0 に示すように、払出制御部電源投入時処理を行う。この払出制御部電源投入時処理が開始されると、払出制御 M P U 4 1 2 0 a は、割り込みモードの設定を行う (ステップ S 5 0 0)。この割り込みモードは、払出制御 M P U 4 1 2 0 a の割り込みの優先順位を設定するものである。本実施形態では、後述する払出制御部タイマ割り込み処理が優先順位として最も高く設定されており、この払出制御部タイマ割り込み処理の割り込みが発生すると、優先的にその処理を行う。

【 0 9 3 3 】

ステップ S 5 0 0 に続いて、入出力設定 (I / O の入出力設定) を行う (ステップ S 5 0 2)。この I / O の入出力設定では、払出制御 M P U 4 1 2 0 a の I / O ポートの入出設定等を行う。

【 0 9 3 4 】

ステップ S 5 0 2 に続いて、図 1 0 6 に示した停電監視回路 4 1 1 0 b に停電クリア信号の出力を開始する (ステップ S 5 0 4)。この停電監視回路 4 1 1 0 b は、電圧比較回路と、D タイプフリップフロップ I C と、から構成されている。電圧比較回路は、+ 2 4 V とリファレンス電圧との電圧を比較したり、+ 1 2 V とリファレンス電圧との電圧を比較したりすることで、その比較結果を出力する。この比較結果は、停電又は瞬停が発生していない場合ではその論理が H I となって D タイプフリップフロップ P I C 2 2 のプリセット端子である P R 端子に入力される一方、停電又は瞬停が発生した場合ではその論理が L O W となって D タイプフリップフロップ P I C 2 2 のプリセット端子である P R 端子に入力されるようになっている。ステップ S 5 0 4 では、この D タイプフリップフロップ P I C 2 2 のクリア端子である C L R 端子に停電クリア信号の出力を開始する。この停電クリア信号は、払出制御部 4 1 2 0 の払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b を介して、その論理が L O W となってクリア端子に入力される。これにより、払出制御 M P U 4 1 2 0 a は、D タイプフリップフロップ P I C 2 2 のラッチ状態を解除することができ、ラッチ状態をセットするまでの間、D タイプフリップフロップ P I C 2 2 のプリセット端子である P R 端子に入力された論理を反転して出力端子である 1 Q 端子から出力する状態とすることができ、その 1 Q 端子からの信号を監視することができる。

【 0 9 3 5 】

ステップ S 5 0 4 に続いて、ウェイトタイマ処理 1 を行い (ステップ S 5 0 6)、停電予告信号が入力されているか否かを判定する (ステップ S 5 0 8)。電源投入時から所定電圧となるまでの間では電圧がすぐに上がらない。一方、停電又は瞬停 (電力の供給が一時停止する現象) となるときは電圧が下がり、停電予告電圧より小さくなると、停電監視回路 4 1 1 0 b から停電予告として停電予告信号が入力される。電源投入時から所定電圧に上がるまでの間では同様に電圧が停電予告電圧より小さくなると停電監視回路 4 1 1 0 b から停電予告信号が入力される。そこで、ステップ S 5 0 6 のウェイトタイマ処理 1 は、電源投入後、電圧が停電予告電圧より大きくなって安定するまで待つための処理であり、本実施形態では、待ち時間 (ウェイトタイマ) として 2 0 0 ミリ秒 (m s) が設定されている。ステップ S 5 0 8 の判定でその停電予告信号が入力されているか否かの判定を行っている。この判定では、停電予告信号として、上述した D タイプフリップフロップ P I C 2 2 の出力端子である 1 Q 端子から出力されている信号に基づいて行う。

【 0 9 3 6 】

ステップ S 5 0 8 に続いて、D タイプフリップフロップ P I C 2 2 のクリア端子である C L R 端子に停電クリア信号の出力を停止する (ステップ S 5 1 0)。この停電クリア信号の出力を停止することで、払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b を介して、その論理が H I となってクリア端子である C L R 端子に入力される。これにより、払出制御 M P U 4 1 2 0 a は、D タイプフリップフロップ P I C 2 2 をラッチ状態にセットすることができる。D タイプフリップフロップ P I C 2 2 は、そのプリセット端子である P R 端子に論理が L O W となって入力された状態をラッチすると、出力端子である 1 Q 端子から停電予告信号

10

20

30

40

50

を出力する。

【0937】

ステップS510に続いて、RAMクリアスイッチ4100eが操作されているか否かを判定する(ステップS512)。この判定は、主制御基板4100のRAMクリアスイッチ4100eが操作され、その操作信号(検出信号)が払出制御MPU4120aに入力されているか否かにより行う。検出信号が入力されているときにはRAMクリアスイッチ4100eが操作されていると判定し、一方、検出信号が入力されていないときにはRAMクリアスイッチ4100eが操作されていないと判定する。

【0938】

ステップS512でRAMクリアスイッチ4100eが操作されているときには、払出RAMクリア報知フラグHRC L - F L Gに値1をセットし(ステップS514)、一方、ステップS512でRAMクリアスイッチ4100eが操作されていないときには、払出RAMクリア報知フラグHRC L - F L Gに値0をセットする(ステップS516)。この払出RAMクリア報知フラグHRC L - F L Gは、払出制御MPU4120aに内蔵されたRAM(以下、「払出制御内蔵RAM」と記載する。)に記憶されている、例えば、各種フラグ、各種情報記憶領域に記憶されている各種情報等(例えば、賞球情報記憶領域に記憶されている、賞球ストック数P B S、実球計数P B、駆動指令数D R V、不整合カウンタI N C C等や、C R通信情報記憶領域に記憶されている、P R D Y信号の論理の状態が設定されているP R D Y信号出力設定情報等)の払い出しに関する払出情報を消去するか否かを示すフラグであり、払出情報を消去するとき値1、払出情報を消去しないとき値0にそれぞれ設定される。なお、ステップS514及びステップS516でセットされた払出RAMクリア報知フラグHRC L - F L Gは、払出制御MPU4120aの汎用記憶素子(汎用レジスタ)に記憶される。

【0939】

ステップS514又はステップS516に続いて、払出制御内蔵RAMへのアクセスを許可する設定を行う(ステップS518)。この設定により払出制御内蔵RAMへのアクセスができ、例えば払出情報の書き込み(記憶)又は読み出しを行うことができる。

【0940】

ステップS518に続いて、スタックポインタの設定を行う(ステップS520)。スタックポインタは、例えば、使用中の記憶素子(レジスタ)の内容を一時記憶するためにスタックに積んだアドレスを示したり、サブルーチンを終了して本ルーチンに復帰するときの本ルーチンの復帰アドレスを一時記憶するためにスタックに積んだアドレスを示したりするものであり、スタックが積まれるごとにスタックポインタが進む。ステップS520では、スタックポインタに初期アドレスをセットし、この初期アドレスから、レジスタの内容、復帰アドレス等をスタックに積んで行く。そして最後に積まれたスタックから最初に積まれたスタックまで、順に読み出すことによりスタックポインタが初期アドレスに戻る。

【0941】

ステップS520に続いて、払出RAMクリア報知フラグHRC L - F L Gが値0であるかを判定する(ステップS522)。上述したように、払出RAMクリア報知フラグHRC L - F L Gは、払出情報を消去するとき値1、払出情報を消去しないとき値0にそれぞれ設定される。

【0942】

ステップS522で払出RAMクリア報知フラグHRC L - F L Gが値0であるとき、つまり払出情報を消去しないときには、チェックサムの算出を行う(ステップS524)。このチェックサムは、払出制御内蔵RAMに記憶されている払出情報を数値とみなしてその合計を算出するものである。

【0943】

ステップS524に続いて、算出したチェックサムの値が後述する払出制御部電源断時処理(電源断時)において記憶されているチェックサムの値と一致しているか否かを判定

10

20

30

40

50

する（ステップ S 5 2 6）。一致しているときには、払出バックアップフラグ H B K - F L G が値 1 であるか否かを判定する（ステップ S 5 2 8）。この払出バックアップフラグ H B K - F L G は、払出情報、チェックサム、値等の払出バックアップ情報を後述する払出制御部電源断時処理において払出制御内蔵 R A M に記憶保持したか否かを示すフラグであり、払出制御部電源断時処理を正常に終了したとき値 1、払出制御部電源断時処理を正常に終了していないとき値 0 にそれぞれ設定される。

【 0 9 4 4 】

ステップ S 5 2 8 で払出バックアップフラグ H B K - F L G が値 1 であるとき、つまり払出制御部電源断時処理を正常に終了したときには、復電時として払出制御内蔵 R A M の作業領域を設定する（ステップ S 5 3 0）。この設定は、払出バックアップフラグ H B K - F L G に値 0 をセットするほかに、払出制御 M P U 4 1 2 0 a に内蔵された R O M（以下、「払出制御内蔵 R O M」と記載する。）から復電時情報を読み出し、この復電時情報を払出制御内蔵 R A M の作業領域にセットする。これにより、払出制御内蔵 R A M に記憶されている上述した払出バックアップ情報である、各種フラグ、各種情報記憶領域に記憶されている各種情報等（例えば、賞球情報記憶領域に記憶されている、賞球ストック数 P B S、実球計数 P B、駆動指令数 D R V、不整合カウンタ I N C C 等や、C R 通信情報記憶領域に記憶されている、P R D Y 信号の論理の状態が設定されている P R D Y 信号出力設定情報、時間管理情報記憶領域に記憶されている不整合カウンタリセット判定時間等）の払い出しに関する払出情報に基づいて各種処理に使用する情報が設定される。なお、「復電」とは、電源を遮断した状態から電源を投入した状態のほかに、停電又は瞬停からその後の電力の復旧した状態も含める。

10

20

【 0 9 4 5 】

一方、ステップ S 5 2 2 で払出 R A M クリア報知フラグ H R C L - F L G が値 0 でない（値 1 である）とき、つまり払出情報を消去するときには、又はステップ S 5 2 6 でチェックサムの値が一致していないときには、又はステップ S 5 2 8 で払出バックアップフラグ H B K - F L G が値 1 でない（値 0 である）とき、つまり払出制御部電源断時処理を正常に終了していないときには、払出制御内蔵 R A M の全領域をクリアする（ステップ S 5 3 2）。これにより、払出制御内蔵 R A M に記憶されている払出バックアップ情報がクリアされる。

【 0 9 4 6 】

30

ステップ S 5 3 2 に続いて、初期設定として払出制御内蔵 R A M の作業領域を設定する（ステップ S 5 3 4）。この設定は、払出制御内蔵 R O M から初期情報を読み出してこの初期情報を払出制御内蔵 R A M の作業領域にセットする。

【 0 9 4 7 】

ステップ S 5 3 0 又はステップ S 5 3 4 に続いて、割り込み初期設定を行う（ステップ S 5 3 6）。この設定は、後述する払出制御部タイマ割り込み処理が行われるときの割り込み周期を設定するものである。本実施形態では、1 . 7 5 m s に設定されている。

【 0 9 4 8 】

ステップ S 5 3 6 に続いて、割り込み許可設定を行う（ステップ S 5 3 8）。この設定によりステップ S 5 3 6 で設定した割り込み周期、つまり 1 . 7 5 m s ごとに払出制御部タイマ割り込み処理が繰り返し行われる。

40

【 0 9 4 9 】

ステップ S 5 3 8 に続いて、停電予告信号が入力されているか否かを判定する（ステップ S 5 4 0）。上述したように、パチンコ遊技機 1 の電源を遮断したり、停電又は瞬停したりするときには、電圧が停電予告電圧以下となると、停電予告として停電予告信号が停電監視回路 4 1 1 0 b から入力される。ステップ S 5 4 0 の判定は、この停電予告信号に基づいて行う。

【 0 9 5 0 】

ステップ S 5 4 0 で停電予告信号の入力がないときには 1 . 7 5 m s 経過フラグ H T - F L G が値 1 であるか否かを判定する（ステップ S 5 4 2）。この 1 . 7 5 m s 経過フラ

50

グHT - FLGは、後述する、1.75msごとに処理される払出制御部タイマ割り込み処理で1.75msを計時するフラグであり、1.75ms経過したとき値1、1.75ms経過していないとき値0にそれぞれ設定される。

【0951】

ステップS542で1.75ms経過フラグHT - FLGが値0であるとき、つまり1.75ms経過していないときには、ステップS540に戻り、停電予告信号が入力されているか否かを判定する。

【0952】

一方、ステップS542で1.75ms経過フラグHT - FLGが値1であるとき、つまり1.75ms経過したときには、1.75ms経過フラグHT - FLGに値0をセットし(ステップS544)、外部ウォッチドックタイマ(外部WDT)4120cに外部WDTクリア信号を出力する(ONする、ステップS546)。この外部WDT4120cは、払出制御MPU4120aの動作(システム)を監視するものであり、外部WDTクリア信号がクリア信号解除時間に停止されないときには払出制御MPU4120a及び払出制御I/Oポート4120bにリセット信号を出力してリセットをかける(払出制御MPU4120aのシステムが暴走していないかを定期的に診断している)。

【0953】

ステップS546に続いて、ポート出力処理を行う(ステップS548)。このポート出力処理では、払出制御内蔵RAMの出力情報記憶領域から各種情報を読み出してこの各種情報に基づいて各種信号を払出制御I/Oポート4120bの出力端子から出力する。出力情報記憶領域には、例えば、主制御基板4100からの払い出しに関する各種コマンド(図121に示した、賞球コマンドやセルフチェックコマンド)を正常に受信した旨を伝える払主ACK情報、払出モータ744への駆動制御を行う駆動情報、払出モータ744が実際に遊技球を払い出した球数の賞球数情報、エラーLED表示器860cに表示するLED表示情報等の各種情報が記憶されており、この出力情報に基づいて払出制御I/Oポート4120bの出力端子から、主制御基板4100からの払い出しに関する各種コマンドを正常に受信したときには払主ACK信号を主制御基板4100に出力したり、払出モータ744に駆動信号を出力したり、払出モータ744が実際に遊技球を払い出した球数を賞球数情報信号として外部端子板784に出力したり(本実施形態では、払出モータ744が実際に10個の遊技球を払い出すごとに外部端子板784に賞球数情報信号を出力している。)、エラーLED表示器860cに表示信号を出力したりする。

【0954】

ステップS548に続いて、ポート入力処理を行う(ステップS550)。このポート入力処理では、払出制御I/Oポート4120bの入力端子に入力されている各種信号を読み取り、入力情報として払出制御内蔵RAMの入力情報記憶領域に記憶する。例えば、エラー解除スイッチ860aの操作信号、回転角スイッチ752からの検出信号、計数スイッチ751からの検出信号、満タンスイッチ550からの検出信号、CRユニット6からのBRQ信号、BRDY信号及びCR接続信号、後述するコマンド送信処理で送信した各種コマンドを主制御基板4100が正常に受信した旨を伝える主制御基板4100からの主払ACK信号等、をそれぞれ読み取り、入力情報として入力情報記憶領域に記憶する。

【0955】

ステップS550に続いて、タイマ更新処理を行う(ステップS552)。このタイマ更新処理では、図70に示した払出回転体748による球がみ状態が生じているか否かの判定を行う際にその判定条件として設定されている球がみ判定時間、払出回転体748の定位置判定を行わない際に設定されているスキップ判定時間、図69に示した、賞球タンク720及びタンクレール731に貯留されている遊技球を排出する際に設定されている球抜き判定時間、図48に示したファールカバーユニット540の収容空間546が貯留された遊技球で満タンであるか否かの判定を行う際にその判定条件として設定されている満タン判定時間、球切れスイッチ750からの検出信号により賞球装置740の供給通路

10

20

30

40

50

741aに取り込まれた遊技球の球数が所定数以上となっているか否かの判定を行う際にその判定条件として設定されている球切れ判定時間等の時間管理を行うほかに、払出回転体748の凹部748aに受け止められて払い出された遊技球の球数と、実際に計数スイッチ751で検出された球数と、の不一致によるつじつまの合わない遊技球の払い出しを、繰り返し行っているか否かを監視するための不整合カウンタINCCをリセットするかどうかの判定を行う際にその判定条件として設定されている不整合カウンタリセット判定時間の時間管理を行う。例えば、球がみ判定時間が5005msに設定されているときには、タイマ割り込み周期が1.75msに設定されているので、このタイマ更新処理を行うごとに球がみ判定時間を1.75msずつ減算し、その減算結果が値0になることで球がみ判定時間を正確に計っている。

10

【0956】

本実施形態では、スキップ判定時間が22.75ms、球抜き判定時間が60060ms、満タン判定時間が504ms、球切れ判定時間が119ms、不整合カウンタリセット判定時間が7000s（約2時間）にそれぞれ設定されており、このタイマ更新処理を行うごとに球抜き判定時間、満タン判定時間、球切れ判定時間及び不整合カウンタリセット判定時間を1.75msずつ減算し、その減算結果が値0になることで球抜き判定時間、満タン判定時間、球切れ判定時間及び不整合カウンタリセット判定時間を正確に計っている。なお、これらの各種判定時間は、時間管理情報として払出制御内蔵RAMの時間管理情報記憶領域に記憶される。

20

【0957】

ステップS552に続いて、CR通信処理を行う（ステップS554）。このCR通信処理では、上述した入力情報記憶領域から入力情報を読み出してこの入力情報に基づいて、CRユニット6からの各種信号（BRQ信号、BRDY信号及びCR接続信号）が入力されているか否かを判定する。CRユニット6からの各種信号に基づいて、払出制御MPU4120aは、CRユニット6と各種信号のやり取りを行う。ステップS530の払出制御内蔵RAMの作業領域を設定する処理において、上述したように、払出制御内蔵RAMに記憶されている払出バックアップ情報である、各種フラグ、各種情報記憶領域に記憶されている各種情報等（例えば、賞球情報記憶領域に記憶されている、賞球ストック数PBS、実球計数PB、駆動指令数DRV、不整合カウンタINCC等や、CR通信情報記憶領域に記憶されている、PRDY信号の論理の状態が設定されているPRDY信号出力設定情報等）の払い出しに関する払出情報に基づいて各種処理に使用する情報が設定される。この処理によって、例えば、瞬停又は停電しても、復電時における、賞球ストック数PBS、実球計数PB、駆動指令数DRV、不整合カウンタINCC等の値を、払出バックアップ情報として記憶した、瞬停又は停電する直前における、賞球ストック数PBS、実球計数PB、駆動指令数DRV、不整合カウンタINCC等の値に復元することができる。これにより、賞球装置740による遊技球の払出動作を実行している際に、瞬停又は停電して払出動作を続行することができなくなっても、復電時に、その払出動作を続行することができるため、過不足なく遊技球を上皿301や下皿302に払い出すことができる。換言すれば、払出制御MPU4120aは、CR通信処理において、CRユニット6と各種信号のやり取りを行いながら、遊技球を上皿301や下皿302に払い出している際に、瞬停又は停電してCRユニット6と各種信号のやり取りが遮断され、遊技球の払い出しを続行することができなくなっても、復電時における、賞球ストック数PBS、実球計数PB、駆動指令数DRV、不整合カウンタINCC等の値が、払出バックアップ情報として記憶された、瞬停又は停電する直前における、賞球ストック数PBS、実球計数PB、駆動指令数DRV、不整合カウンタINCC等の値に復元されることによって、瞬停又は停電する直前における、パチンコ遊技機1（払出制御MPU4120a）とCRユニット6とによる各種信号のやり取りを、復電時から継続することができるとともに、遊技球の払い出しを引き続き行うことができるようになっている。このように、パチンコ遊技機1（払出制御MPU4120a）とCRユニット6とによる各種信号のやり取りは、瞬停又は停止しても、復電時に、瞬停又は停止する直前の状態に復元されるようになってお

30

40

50

り、瞬停又は停止による影響によってパチンコ遊技機 1 (払出制御 MPU 4 1 2 0 a) と C R ユニット 6 とによる各種信号が変化しないようになっている。したがって、パチンコ遊技機 1 (払出制御 MPU 4 1 2 0 a) と C R ユニット 6 とによる各種信号のやり取りの信頼性を高めることができる。また、C R 通信情報記憶領域に記憶される各種情報は、上述したように、払出バックアップ情報に含まれている。C R 通信処理では、復電時に、ステップ S 5 3 0 の払出制御内蔵 R A M の作業領域を設定する処理において設定された、払出制御内蔵 R A M に記憶されている C R 通信情報記憶領域から P R D Y 信号出力設定情報を読み出してこの読み出した P R D Y 信号出力設定情報が、例えば貸球を払い出すための払出動作が不可能である旨を伝える P R D Y 信号の論理の状態に設定されている場合には、その P R D Y 信号を払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b の出力端子から C R ユニット 6 へ出力する。そして、主要動作設定処理の一処理として行われる、例えばリトライ動作監視処理において、払出バックアップ情報に含まれている、払出制御内蔵 R A M に記憶されている賞球情報記憶領域の不整合カウンタ I N C C の値に基づいて、この不整合カウンタ I N C C の値が不整合しきい値 I N C T H より小さいか否かを判定し、不整合カウンタ I N C C の値が不整合しきい値 I N C T H より小さくないときには、リトライ動作が異常動作していると判断して、つまり賞球装置 7 4 0 による遊技球の払出動作が異常状態であると判断して、リトライエラーフラグ R T E R R - F L G に値 1 をセットし、払出球抜き判定設定処理において、C R ユニット 6 へのエラー状態の出力の設定として、例えば C R ユニット 6 と通信中でないときには貸球を払い出すための払出動作が不可能である旨を伝える P R D Y 信号の論理の状態 (L O W) を P R D Y 信号出力設定情報に設定して C R 通信情報記憶領域に記憶する。これにより、C R 通信処理では、復電時から次のタイマ割り込みで、この P R D Y 信号の論理の状態を、C R 通信情報記憶領域から読み出してその P R D Y 信号を払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b の出力端子から C R ユニット 6 へ出力する。このように、例えば、瞬停する直前において、賞球装置 7 4 0 による遊技球の払出動作が異常状態であった場合には、復電時に、その状態が復元されるため、復電してから極めて早い段階で、貸球を払い出すための払出動作が不可能である旨を伝える P R D Y 信号を払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b の出力端子から C R ユニット 6 へ出力することができ、C R ユニット 6 に賞球装置 7 4 0 による遊技球の払出動作が異常状態である旨を伝えることができる。これにより、復電時から極めて早い段階で、C R ユニット 6 からの無駄な貸球要求信号である B R D Y が出力されるのを防止することができる。また C R 通信処理では、ステップ S 5 5 0 のポート入力処理で、払出制御内蔵 R A M の入力情報記憶領域から C R 接続信号を読み出してこの C R 接続信号に基づいて、その論理が H I であるとき、つまりパチンコ遊技機 1 が電源投入されているときであって、払出制御基板 4 1 1 0 と C R ユニット 6 とが遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して電氣的に接続されているときには、貸球を払い出すための払出動作が可能である旨を伝えるために、P R D Y 信号の論理の状態を H I として払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b の出力端子から C R ユニット 6 へ出力する一方、その論理が L O W であるとき、つまりパチンコ遊技機 1 が電源投入されているときであって、払出制御基板 4 1 1 0 と C R ユニット 6 とが遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して電氣的に接続されていないときには、貸球を払い出すための払出動作が不可能である旨を伝えるために、P R D Y 信号の論理の状態を L O W として払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b の出力端子から C R ユニット 6 へ出力する。なお、1 回の払出動作を開始した旨又は終了した旨を伝える E X S 信号の論理の状態は、E X S 信号出力設定情報として払出制御内蔵 R A M の C R 通信情報記憶領域に記憶され、払出制御基板 4 1 1 0 と C R ユニット 6 とが電氣的に接続されているか否かを伝える C R 接続信号は、C R 接続情報として状態情報記憶領域に記憶されるようになっている。

【 0 9 5 8 】

ステップ S 5 5 4 に続いて、満タン及び球切れチェック処理を行う (ステップ S 5 5 6) 。この満タン及び球切れチェック処理では、上述した入力情報記憶領域から入力情報を読み出してこの入力情報に基づいて、満タンスイッチ 5 5 0 からの検出信号により上述したファールカバーユニット 5 4 0 の収容空間 5 4 6 が貯留された遊技球で満タンとなって

いるか否かを判定したり、球切れスイッチ 750 からの検出信号により上述した賞球装置 740 の供給通路 741 a に取り込まれた遊技球の球数が所定数以上となっているか否かを判定したりする。例えば、ファールカバーユニット 540 の収容空間 546 が貯留された遊技球で満タンとなっているか否かの判定は、タイマ割り込み周期 1.75ms を利用して、今回の満タン及び球切れチェック処理で満タンスイッチ 550 からの検出信号が ON、前回 (1.75ms 前) の満タン及び球切れチェック処理で満タンスイッチ 550 からの検出信号が OFF となったとき、つまり満タンスイッチ 550 からの検出信号が OFF から ON に遷移したときには、ステップ S552 のタイマ更新処理で上述した満タン判定時間 (504ms) の計時を開始する。そしてタイマ更新処理で満タン判定時間が値 0 となったとき、つまり満タン判定時間となったときには、この満タン及び球切れチェック処理で満タンスイッチ 550 からの検出信号が ON であるか否かを判定する。この判定では、満タンスイッチ 550 からの検出信号が ON であるときには、ファールカバーユニット 540 の収容空間 546 が貯留された遊技球で満タンであるとしてその旨を伝える満タン情報を上述した状態情報記憶領域に記憶する。一方、満タンスイッチ 550 からの検出信号が OFF であるときには、ファールカバーユニット 540 の収容空間 546 が貯留された遊技球で満タンでないとしてその旨を伝える満タン情報を状態情報記憶領域に記憶する。

10

【0959】

賞球装置 740 の供給通路 741 a に取り込まれた遊技球の球数が所定数以上となっているか否かの判定も、タイマ割り込み周期 1.75ms を利用して、今回の満タン及び球切れチェック処理で球切れスイッチからの検出信号が ON、前回 (1.75ms 前) の満タン及び球切れチェック処理で球切れスイッチからの検出信号が OFF となったとき、つまり球切れスイッチ 750 からの検出信号が OFF から ON に遷移したときには、ステップ S552 のタイマ更新処理で上述した球切れ判定時間 (119ms) の計時を開始する。そしてタイマ更新処理で球切れ判定時間が値 0 となったとき、つまり球切れ判定時間となったときには、この満タン及び球切れチェック処理で球切れスイッチ 750 からの検出信号が ON であるか否かを判定する。この判定では、球切れスイッチ 750 からの検出信号が ON であるときには、賞球装置 740 の供給通路 741 a に取り込まれた遊技球の球数が所定数以上であるとしてその旨を伝える球切れ情報を状態情報記憶領域に記憶する一方、球切れスイッチ 750 からの検出信号が OFF であるときには、賞球装置 740 の供給通路 741 a に取り込まれた遊技球の球数が所定数以上でないとしてその旨を伝える球切れ情報を状態情報記憶領域に記憶する。

20

30

【0960】

ステップ S556 に続いて、コマンド受信処理を行う (ステップ S558)。このコマンド受信処理では、主制御基板 4100 からの払い出しに関する各種コマンド (図 121 に示した、賞球コマンドやセルフチェックコマンド) を受信する。この各種コマンドを正常に受信したときには、その旨を伝える払主 ACK 情報を上述した出力情報記憶領域に記憶する。一方、各種コマンドを正常に受信できなかったときには、主制御基板 4100 と払出制御基板 4110 との基板間の接続に異常が生じている (各種コマンド信号に異常が生じている) 旨を伝える接続異常情報を上述した状態情報記憶領域に記憶する。

40

【0961】

ステップ S558 に続いて、コマンド解析処理を行う (ステップ S560)。このコマンド解析処理では、ステップ S558 で受信したコマンドの解析を行い、その解析したコマンドを受信コマンド情報として払出制御内蔵 RAM の受信コマンド情報記憶領域に記憶する。

【0962】

ステップ S560 に続いて、主要動作設定処理を行う (ステップ S562)。この主要動作設定処理では、賞球、貸球、球抜き及び球がみ等の動作設定を行ったり、リトライ動作の判定を行ったり、未払い出しの球数 (賞球ストック数) を監視したりする。

【0963】

50

ステップS562に続いて、LED表示データ作成処理を行う(ステップS564)。このLED表示データ作成処理では、上述した状態情報記憶領域から各種情報を読み出し、払出制御基板4110のエラーLED表示器860cに表示する表示データを作成してLED表示情報として上述した出力情報記憶領域に記憶する。例えば、状態情報記憶領域から上述した球切れ情報を読み出し、この球切れ情報に基づいて、賞球装置740の供給通路741aに取り込まれた遊技球の球数が所定数以上でないときには、対応する表示データ(本実施形態では、表示値1(数字「1」))を作成してLED表示情報を出力情報記憶領域に記憶する。

【0964】

ステップS564に続いて、コマンド送信処理を行う(ステップS566)。このコマンド送信処理では、上述した状態情報記憶領域から各種情報を読み出し、この各種情報に基づいて図123に示した状態表示に区分される各種コマンド(枠状態1コマンド、エラー解除ナビコマンド、及び枠状態2コマンド)を作成して主制御基板4100に送信したりする。例えば、状態情報記憶領域から球切れ情報を読み出すと、この球切れ情報に基づいて、賞球装置740の供給通路741aに取り込まれた遊技球の球数が所定数以上でないときには、枠状態1コマンドを作成して主制御基板4100に送信したりする。

【0965】

ステップS566に続いて、外部ウォッチドックタイマ(外部WDT)4120cに外部WDTクリア信号の出力を停止する(OFFする、ステップS568)。これにより、外部WDT4120cをクリアし、払出制御MPU4120a及び払出制御I/Oポート4120bにリセットがかからないようにする。また外部WDT4120cは、外部WDTクリア信号の出力が停止されると、クリア信号解除時間の計時を開始する。

【0966】

ステップS568に続いて、再びステップS540に戻り、停電予告信号が入力されているか否かを判定し、この停電予告信号の入力がなければ、ステップS542で1.75ms経過フラグHT-FLGが値1であるか否かを判定し、この1.75ms経過フラグHT-FLGが値1であるとき、つまり1.75ms経過したときには、ステップS544で1.75ms経過フラグHT-FLGに値0をセットし、ステップS546で外部WDT4120cに外部WDTクリア信号を出力(ON)し、ステップS548でポート出力処理を行い、ステップS550でポート入力処理を行い、ステップS552でタイマ更新処理を行い、ステップS554でCR通信処理を行い、ステップS556で満タン及び球切れチェック処理を行い、ステップS558でコマンド受信処理を行い、ステップS560でコマンド解析処理を行い、ステップS562で主要動作設定処理を行い、ステップS564でLED表示データ作成処理を行い、ステップS566でコマンド送信処理を行い、ステップS568で外部WDT4120cに外部WDTクリア信号の出力を停止(OFF)し、ステップS540~ステップS568を繰り返し行う。なお、このステップS540~ステップS568の処理を「払出制御部メイン処理」という。

【0967】

主制御基板4100による遊技の進行に応じて払出制御部メイン処理の処理内容が異なってくる。このため、払出制御MPU4120aの処理に要する時間が変動することとなる。そこで、払出制御MPU4120aは、ステップS548のポート出力処理において、主制御基板4100からの払い出しに関する各種コマンドを正常に受信した旨を伝える払主ACK信号を、優先して主制御基板4100に出力している。これにより、払出制御MPU4120aは、変動する他の処理を十分に行えるよう、その処理時間を確保している。

【0968】

一方、ステップS540で停電予告信号の入力があつたときには、割り込み禁止設定を行う(ステップS570)。この設定により後述する払出制御部タイマ割り込み処理が行われなくなり、払出制御内蔵RAMへの書き込みを防ぎ、上述した払出情報の書き換えを保護している。ステップS570に続いて、停電クリア信号を、払出制御I/Oポート4

10

20

30

40

50

120bを介して、停電監視回路4110bのDタイプフリップフロップPIC22のクリア端子であるCLR端子に出力する(ステップS572)。これにより、停電クリア信号が出力されることによりDタイプフリップフロップPIC22はラッチ状態を解除することができる。ステップS572に続いて、払出モータ744への駆動信号の出力を停止する(ステップS574)。これにより、遊技球の払い出しを停止する。ステップS574に続いて、外部WDT4120cに外部WDTクリア信号を出力してその出力を停止する(ON/OFFする、ステップS576)。これにより、外部WDT4120cをクリアする。ステップS576に続いて、チェックサムの算出を行ってこの算出した値を記憶する(ステップS578)。このチェックサムは、ステップS524で算出したチェックサムの値及び払出バックアップフラグHBK-FLGの値の記憶領域を除く、払出制御内蔵RAMの作業領域の払出情報を数値とみなしてその合計を算出する。ステップS578に続いて、払出バックアップフラグHBK-FLGに値1をセットする(ステップS580)。これにより、払出バックアップ情報の記憶が完了する。ステップS580に続いて、払出制御内蔵RAMへのアクセスの禁止設定を行う(ステップS582)。この設定により払出制御内蔵RAMへのアクセスが禁止され書き込み及び読み出しができなくなり、払出制御内蔵RAMに記憶されている払出バックアップ情報が保護される。ステップS582に続いて、無限ループに入る。この無限ループでは、外部WDT4120cにクリア信号をON/OFFしない。このため、外部WDT4120cは、払出制御MPU4120a及び払出制御I/Oポート4120bにリセット信号を出力してリセットをかける。その後払出制御MPU4120aは、この払出制御部電源投入時処理を再び行う。なお、ステップS570～ステップS582の処理及び無限ループを「払出制御部電源断時処理」という。

10

20

30

40

50

【0969】

パチンコ遊技機1(払出制御MPU4120a)は、停電したとき又は瞬停したときにはリセットがかかり、その後の電力の復旧により払出制御部電源投入時処理を行う。

【0970】

なお、ステップS526では払出制御内蔵RAMに記憶されている払出バックアップ情報が正常なものであるか否かを検査し、続いてステップS528では払出制御部電源断時処理が正常に終了されたか否かを検査している。このように、払出制御内蔵RAMに記憶されている払出バックアップ情報を2重にチェックすることにより払出バックアップ情報が不正行為により記憶されたものであるか否かを検査している。

【0971】

[15-2. 払出制御部タイマ割り込み処理]

次に、払出制御部タイマ割り込み処理について説明する。この払出制御部タイマ割り込み処理は、図128～図130に示した払出制御部電源投入時処理において設定された割り込み周期(本実施形態では、1.75ms)ごとに繰り返し行われる。

【0972】

払出制御部タイマ割り込み処理が開始されると、払出制御基板4110における払出制御部4120の払出制御MPU4120aは、図131に示すように、タイマ割り込みを禁止に設定してレジスタの切替(退避)を行う(ステップS590)。ここでは、上述した払出制御部メイン処理で使用していた汎用記憶素子(汎用レジスタ)から補助レジスタに切り替える。この補助レジスタを払出制御部タイマ割り込み処理で使用するにより汎用レジスタの値が上書きされなくなる。これにより、払出制御部メイン処理で使用していた汎用レジスタの内容の破壊を防いでいる。

【0973】

ステップS590に続いて、1.75ms経過フラグHT-FLGに値1をセットする(ステップS592)。この1.75ms経過フラグHT-FLGは、この払出制御部タイマ割り込み処理が行われるごとに、つまり1.75msごとに1.75msを計時するフラグであり、1.75ms経過したとき値1、1.75ms経過していないとき値0にそれぞれ設定される。ステップS592に続いて、レジスタの切替(復帰)を行う(ステップ

S 5 9 4)。この復帰は、払出制御部タイマ割り込み処理で使用していた補助レジスタから汎用記憶素子（汎用レジスタ）に切り替える。この汎用レジスタを払出制御部メイン処理で使用するにより補助レジスタの値が上書きされなくなる。これにより、払出制御部タイマ割り込み処理で使用していた補助レジスタの内容の破壊を防いでいる。ステップ S 5 9 4 に続いて、割り込み許可の設定を行い（ステップ S 5 9 6 ）、このルーチンを終了する。

【 0 9 7 4 】

[1 5 - 3 . 球抜きスイッチ操作判定処理]

次に、球抜きスイッチ操作判定処理について説明する。この球抜きスイッチ操作判定処理では、図 9 8 に示した球抜きスイッチ 8 6 0 b が操作されているか否かを判定する。

10

【 0 9 7 5 】

球抜きスイッチ操作判定処理が開始されると、払出制御基板 4 1 1 0 における払出制御部 4 1 2 0 の払出制御 M P U 4 1 2 0 a は、図 1 3 2 に示すように、球抜きスイッチ 8 6 0 b が操作されているか否かを判定する（ステップ S 6 0 0 ）。この判定は、図 1 3 0 に示した払出制御部電源投入時処理（払出制御部メイン処理）におけるステップ S 5 5 0 のポート入力処理で球抜きスイッチ 8 6 0 b からの検出信号に基づいて行う。具体的には、その検出信号は入力情報として払出制御内蔵 R A M の入力情報記憶領域に記憶されている。ステップ S 6 0 0 では、この入力情報記憶領域から入力情報を読み出して球抜きスイッチ 8 6 0 b からの検出信号があるか否かの判定を行う。入力情報に球抜きスイッチ 8 6 0 b からの検出信号があるときには、球抜きスイッチ 8 6 0 b が操作されていると判定する。一方、入力情報に球抜きスイッチ 8 6 0 b からの検出信号がないときには、球抜きスイッチ 8 6 0 b が操作されていないと判定する。

20

【 0 9 7 6 】

ステップ S 6 0 0 で球抜きスイッチ 8 6 0 b が操作されているときには、球抜きフラグ R M V - F L G に値 1 をセットする（ステップ S 6 0 2 ）。この球抜きフラグ R M V - F L G は、図 6 9 に示した、賞球タンク 7 2 0 及びタンクレール 7 3 1 に貯留されている遊技球を排出するか否かを示すフラグであり、遊技球を排出するとき値 1、遊技球を排出しないとき値 0 にそれぞれ設定される。

【 0 9 7 7 】

ステップ S 6 0 2 に続いて、上述した球抜き判定時間を有効に設定し（ステップ S 6 0 4 ）、このルーチンを終了する。この球抜き判定時間が有効になることによって、図 1 3 0 に示した払出制御部電源投入時処理（払出制御部メイン処理）におけるステップ S 5 5 2 のタイマ更新処理で球抜き判定時間の減算が行われる。

30

【 0 9 7 8 】

一方、ステップ S 6 0 0 で球抜きスイッチ 8 6 0 b が操作されていないときには、そのままこのルーチンを終了する。なお、ステップ S 6 0 2 でセットされた球抜きフラグ R M V - F L G は、払出制御 M P U 4 1 2 0 a の汎用記憶素子（汎用レジスタ）に記憶される。

【 0 9 7 9 】

[1 5 - 4 . 回転角スイッチ履歴作成処理]

40

次に、回転角スイッチ履歴作成処理について説明する。この回転角スイッチ履歴作成処理では、図 9 8 に示した回転角スイッチ 7 5 2 からの検出信号の履歴を作成する。

【 0 9 8 0 】

回転角スイッチ履歴作成処理が開始されると、払出制御基板 4 1 1 0 における払出制御部 4 1 2 0 の払出制御 M P U 4 1 2 0 a は、図 1 3 3 に示すように、払出制御内蔵 R A M から回転角スイッチ検出履歴情報 R S W - H I S T を読み出す（ステップ S 6 1 0 ）。この回転角スイッチ検出履歴情報 R S W - H I S T は、1 バイト（8 ビット：最上位ビット B 7、B 6、B 5、B 4、B 3、B 2、B 1、最下位ビット B 0、「B」はビットを表す。）の記憶容量を有しており、回転角スイッチ 7 5 2 からの検出信号の履歴を回転角スイッチ検出履歴情報 R S W - H I S T として払出制御内蔵 R A M の回転角スイッチ履歴情報

50

記憶領域に記憶されている。ステップ S 6 1 0 では、この回転角スイッチ履歴情報記憶領域から回転角スイッチ検出履歴情報 R S W - H I S T を読み出している。

【 0 9 8 1 】

ステップ S 6 1 0 に続いて、回転角スイッチ 7 5 2 からの検出信号があるか否かを判定する（ステップ S 6 1 2）。この判定は、図 1 3 0 に示した払出制御部電源投入時処理（払出制御部メイン処理）におけるステップ S 5 5 0 のポート入力処理で回転角スイッチ 7 5 2 からの検出信号に基づいて行う。具体的には、その検出信号は入力情報として払出制御内蔵 R A M の入力情報記憶領域に記憶されている。ステップ S 6 1 2 では、この入力情報記憶領域から入力情報を読み出して回転角スイッチ 7 5 2 からの検出信号があるか否かの判定を行う。入力情報に回転角スイッチ 7 5 2 からの検出信号があるときには、図 7 0 に示した、払出回転体 7 4 8 の回転位置を把握する検出スリット 7 4 9 a が回転角スイッチ 7 5 2 の光軸を遮断状態から非遮断状態に遷移した状態であると判定する。一方、入力情報に回転角スイッチ 7 5 2 からの検出信号がないときには、検出スリット 7 4 9 a が回転角スイッチ 7 5 2 の光軸を非遮断状態から遮断状態に遷移した状態と判定する。

10

【 0 9 8 2 】

ステップ S 6 1 2 で検出スリット 7 4 9 a が回転角スイッチ 7 5 2 の光軸を遮断状態から非遮断状態に遷移した状態であるときには、回転角スイッチ検出履歴情報のシフト処理を行う（ステップ S 6 1 4）。この回転角スイッチ検出履歴情報のシフト処理では、ステップ S 6 1 0 で読み出した回転角スイッチ検出履歴情報 R S W - H I S T を、最上位ビット B 7 B 6、B 6 B 5、B 5 B 4、B 4 B 3、B 3 B 2、B 2 B 1、B 1 最下位ビット B 0 という具合に、最下位ビット B 0 から最上位ビット B 7 に向かって 1 ビットずつシフトする。

20

【 0 9 8 3 】

ステップ S 6 1 4 に続いて、回転角スイッチ検出履歴情報 R S W - H I S T の最下位ビット B 0 に値 1 をセットし（ステップ S 6 1 6）、このルーチンを終了する。

【 0 9 8 4 】

一方、ステップ S 6 1 2 で検出スリット 7 4 9 a が回転角スイッチ 7 5 2 の光軸を非遮断状態から遮断状態に遷移した状態であるときには、回転角スイッチ検出履歴情報のシフト処理を行う（ステップ S 6 1 8）。この回転角スイッチ検出履歴情報のシフト処理では、ステップ S 6 1 4 の回転角スイッチ検出履歴情報のシフト処理と同一の処理を行い、ステップ S 6 1 0 で読み出した回転角スイッチ検出履歴情報 R S W - H I S T を、最上位ビット B 7 B 6、B 6 B 5、B 5 B 4、B 4 B 3、B 3 B 2、B 2 B 1、B 1 最下位ビット B 0 という具合に、最下位ビット B 0 から最上位ビット B 7 に向かって 1 ビットずつシフトする。

30

【 0 9 8 5 】

ステップ S 6 1 8 に続いて、回転角スイッチ検出履歴情報 R S W - H I S T の最下位ビット B 0 に値 0 をセットし（ステップ S 6 2 0）、このルーチンを終了する。

【 0 9 8 6 】

このように、この回転角スイッチ履歴作成処理が行われるごとに、回転角スイッチ検出履歴情報 R S W - H I S T を最下位ビット B 0 から最上位ビット B 7 に向かって 1 ビットずつシフトしたのち、検出スリット 7 4 9 a が回転角スイッチ 7 5 2 の光軸を遮断状態から非遮断状態に遷移した状態又は検出スリット 7 4 9 a が回転角スイッチ 7 5 2 の光軸を非遮断状態から遮断状態に遷移した状態に応じて最下位ビット B 0 に値 1 又は値 0 がセットされるため、回転角スイッチ 7 5 2 からの検出信号の履歴を作成することができる。

40

【 0 9 8 7 】

[1 5 - 5 . スプロケット定位置判定スキップ処理]

次に、スプロケット定位置判定スキップ処理について説明する。このスプロケット定位置判定スキップ処理は、図 7 0 に示した払出回転体 7 4 8 が定位置にあるか否かの判定を、所定の条件が成立しているときにスキップする。なお、払出回転体 7 4 8 の定位置判定は、賞球装置 7 4 0 による遊技球の払い出しが終了した際に行われるようになっている

50

。これにより、球がみが発生していない状態で払出モータ 7 4 4 の回転軸 7 4 4 a の回転を確実に開始することができる。

【0988】

スプロケット定位置判定スキップ処理が開始されると、払出制御基板 4 1 1 0 における払出制御部 4 1 2 0 の払出制御 M P U 4 1 2 0 a は、図 1 3 4 に示すように、定位置判定スキップフラグ S K P - F L G が値 0 であるか否かを判定する（ステップ S 6 3 0）。この定位置判定スキップフラグ S K P - F L G は、払出回転体 7 4 8 の定位置判定を行うか否かを示すフラグであり、払出回転体 7 4 8 の定位置判定を行わないとき（スキップするとき）値 1、払出回転体 7 4 8 の定位置判定を行うとき（スキップしないとき）値 0 にそれぞれ設定される。

10

【0989】

ステップ S 6 3 0 で定位置判定スキップフラグ S K P - F L G が値 0 であるとき（スキップしないとき）、つまり払出回転体 7 4 8 の定位置判定を行うときには、払出制御内蔵 R A M の回転角スイッチ履歴情報記憶領域から回転角スイッチ検出履歴情報 R S W - H I S T を読み出し（ステップ S 6 3 2）、定位置判定値と一致しているか否かを判定する（ステップ S 6 3 4）。この定位置判定値は、払出内蔵 R O M に記憶されており、本実施形態では、「00001111B（「B」はビットを表す。）」であり、上位 4 ビットの B 7 ~ B 4 が値 0、下位 4 ビットの B 3 ~ B 0 が値 1 となっている。ステップ S 6 3 4 の判定では、回転角スイッチ検出履歴情報 R S W - H I S T の下位 4 ビット B 3 ~ B 0 と定位置判定値の下位 4 ビット B 3 ~ B 0 とが一致しているか否かの判定を行う。

20

【0990】

ここで、回転角スイッチ検出履歴情報 R S W - H I S T の下位 4 ビット B 3 ~ B 0 が値 1 となる場合は、4 回のタイマ割り込み周期で続けて、上述した、検出スリット 7 4 9 a が回転角スイッチ 7 5 2 の光軸を遮断状態から非遮断状態に遷移した状態であることを意味している。この 4 回のタイマ割り込み周期の発生では、図 9 8 に示した払出モータ 7 4 4 が 4 ステップ回転している。払出モータ 7 4 4 の回転は、図 7 0 に示した、第 1 ギア 7 4 5、第 2 ギア 7 4 6、第 3 ギア 7 4 7 を介して回転検出盤 7 4 9 の払出回転体 7 4 8 の回転となる。これらの第 1 ギア 7 4 5、第 2 ギア 7 4 6、第 3 ギア 7 4 7 には遊び（バックラッシュ）があるため、払出回転体 7 4 8 が時計方向又は反時計方向に回転することとなるものの、このバックラッシュによる払出回転体 7 4 8 の回転は、払出モータ 7 4 4 の約 2 ステップの回転に相当する程度となるように設計されているため、本実施形態では、払出回転体 7 4 8 の定位置判定を行う場合には、回転角スイッチ 7 5 2 からの検出信号の履歴、図 1 3 3 で示した回転角スイッチ履歴作成処理で回転角スイッチ検出履歴情報 R S W - H I S T を作成し、作成した回転角スイッチ検出履歴情報 R S W - H I S T の下位 4 ビット B 3 ~ B 0、つまり最新の 4 回のタイマ割り込み周期の発生による回転角スイッチ 7 5 2 からの検出信号に基づいて行っている。これにより、4 回のタイマ割り込み周期では、払出モータ 7 4 4 が 4 ステップ回転しているため、バックラッシュによる払出回転体 7 4 8 の回転より多く回転しており、バックラッシュによる払出回転体 7 4 8 の回転を吸収することができる。したがって、バックラッシュによる払出回転体 7 4 8 の定位置の誤検出を防ぐことができるため、払出回転体 7 4 8 の回転位置を払出モータ 7 4 4 の回転位置で正しく管理することができる。なお、本実施形態では、4 回のタイマ割り込み周期は 7 m s（= 1.75 m s × 4 回）であり、バックラッシュ吸収時間として設定されている。

30

40

【0991】

ステップ S 6 3 4 で、ステップ S 6 3 2 で読み出した回転角スイッチ検出履歴情報 R S W - H I S T の下位 4 ビット B 3 ~ B 0 と定位置判定値の下位 4 ビット B 3 ~ B 0 とが一致しているときには、定位置判定スキップフラグ S K P - F L G に値 1 をセットする（ステップ S 6 3 6）。これにより、払出回転体 7 4 8 の定位置判定を行わない（スキップする）ように設定することができる。なお、払出制御 M P U 4 1 2 0 a は、ステップ S 6 3 6 における払出回転体 7 4 8 の回転位置を払出回転体 7 4 8 の定位置に設定する。

50

【0992】

ステップS636に続いて、スキップ判定時間を有効に設定し（ステップS638）、このルーチンを終了する。ここで、図71に示したように、検出スリット749aは、払出回転体748の凹部748aと同じ数の3個であり、回転検出盤749の外周に等分（120度ごと）に形成されている。また、払出モータ744の回転は、上述したように、第1ギア745、第2ギア746、第3ギア747を介して回転検出盤749の払出回転体748の回転となる。本実施形態では、回転検出盤749（払出回転体748）の各検出スリット749a間（120度）の回転は、払出モータ744の18ステップの回転に相当するように設計されている。

【0993】

払出制御MPU4120aは、払出回転体748の回転位置を払出モータ744のステップ数に基づいて管理している。具体的には、（1）検出スリット749aが回転角スイッチ752の光軸を遮断状態から非遮断状態に遷移し出す過渡状態（「エッジ検出状態」という。）と、（2）検出スリット749aが回転角スイッチ752の光軸を遮断状態から非遮断状態に遷移した状態（「定位置確定状態」という。）と、（3）検出スリット749aが回転角スイッチ752の光軸を非遮断状態から遮断状態に遷移した状態（「定位置判定スキップ状態」という。）と、の3つの状態で管理している。（1）のエッジ検出状態では払出モータ744の1ステップの回転に相当し、（2）の定位置確定状態では払出モータ744の4ステップの回転に相当し、（3）の定位置判定スキップ状態では払出モータ744の13ステップの回転に相当し、計18ステップの回転で回転検出盤749の各検出スリット749a間（120度）の回転位置、つまり払出回転体748の回転位置を管理している。

【0994】

（3）の定位置判定スキップ状態では、検出スリット749aが回転角スイッチ752の光軸を非遮断状態から遮断状態に遷移した状態であるため、スキップ判定時間は、払出モータ744の13ステップ回転する時間が設定されている。上述したように、タイマ割り込み周期が1.75msに設定されているので、スキップ判定時間が22.75ms（ $= 1.75\text{ms} \times 13\text{ステップ}$ ）となる。

【0995】

ステップS638でスキップ判定時間が有効になることによって、図130に示した払出制御部電源投入時処理（払出制御部メイン処理）におけるステップS552のタイマ更新処理でスキップ判定時間の減算が行われる。なお、払出制御MPU4120aは、スキップ判定時間を減算し、その減算結果が値0になると、定位置判定スキップフラグSKP-FLGに初期値0をセットする。

【0996】

一方、ステップS630で定位置判定スキップフラグSKP-FLGが値0でない（値1である）とき（スキップするとき）、つまり払出回転体748の定位置判定を行わないときには、又はステップS634で、ステップS632で読み出した回転角スイッチ検出履歴情報RSW-HISTの下位4ビットB3～B0と定位置判定値の下位4ビットB3～B0とが一致していないときには、そのままこのルーチンを終了する。なお、ステップS636でセットされた定位置判定スキップフラグSKP-FLGは、払出制御MPU4120aの汎用記憶素子（汎用レジスタ）に記憶される。

【0997】

パチンコ島設備から供給された遊技球は、図69に示した、賞球タンク720及びタンクレール731に貯留され、図70に示した賞球装置740の供給通路741aに取り込まれ、賞球装置740に導かれる。遊技球は、互いにこすれ合って帯電すると、静電放電してノイズを発生する。このため、賞球装置740はノイズの影響を受けやすい環境下にある。図70に示した賞球装置740の回転角スイッチ基板753には、回転角スイッチ752が設けられており、この回転角スイッチ752からの検出信号は遊技球の静電放電によるノイズの影響を受けやすい。また、払出制御基板4110と、図70に示した賞球

10

20

30

40

50

装置 7 4 0 内の賞球ケース内基板 7 5 4 と、の基板間を接続する配線（ハーネス）も遊技球の静電放電によるノイズの影響を受けやすい。

【 0 9 9 8 】

そこで、本実施形態では、ノイズの影響による誤検出を抑制するために、上述した（ 3 ）の定位置判定スキップ状態、つまり検出スリット 7 4 9 a が回転角スイッチ 7 5 2 の光軸を非遮断状態から遮断状態に遷移した状態では、払出回転体 7 4 8 の定位置判定を行わないようにしている。これにより、払出回転体 7 4 8 の定位置判定の精度を高めている。なお、払出回転体 7 4 8 の定位置を検出するために必要な周期や期間は、上述したように、予め計算によって求めることができるため、スキップ判定時間を簡単に設定及び調整することができる。

10

【 0 9 9 9 】

[1 5 - 6 . 球がみ判定処理]

次に、球がみ判定処理について説明する。この球がみ判定処理は、図 7 0 に示した払出回転体 7 4 8 による球がみ状態が生じているか否かを判定する。

【 1 0 0 0 】

球がみ判定処理が開始されると、払出制御基板 4 1 1 0 における払出制御部 4 1 2 0 の払出制御 MPU 4 1 2 0 a は、図 1 3 5 に示すように、上述した払出制御内蔵 RAM の回転角スイッチ履歴情報記憶領域から回転角スイッチ検出履歴情報 R S W - H I S T を読み出す（ステップ S 6 4 0 ）。

【 1 0 0 1 】

20

ステップ S 6 4 0 に続いて、上述した回転角スイッチ 7 5 2 からの検出信号があるか否かを判定する（ステップ S 6 4 2 ）。この判定は、ステップ S 6 4 0 で読み出した回転角スイッチ検出履歴情報 R S W - H I S T が定位置判定値と一致しているか否かを判定する。この定位置判定値は、上述したように、払出内蔵 ROM に記憶されており、本実施形態では、「 0 0 0 0 1 1 1 1 B （「 B 」はビットを表す。）」であり、上位 4 ビットの B 7 ~ B 4 が値 0、下位 4 ビットの B 3 ~ B 0 が値 1 となっている。ステップ S 6 4 2 の判定では、回転角スイッチ検出履歴情報 R S W - H I S T の下位 4 ビット B 3 ~ B 0 と定位置判定値の下位 4 ビット B 3 ~ B 0 とが一致しているか否かの判定を行う。

【 1 0 0 2 】

30

ステップ S 6 4 2 で、ステップ S 6 4 0 で読み出した回転角スイッチ検出履歴情報 R S W - H I S T の下位 4 ビット B 3 ~ B 0 と定位置判定値の下位 4 ビット B 3 ~ B 0 とが一致しているときには、検出スリット 7 4 9 a が回転角スイッチ 7 5 2 の光軸を非遮断状態から遮断状態に遷移した状態、つまり払出回転体 7 4 8 が回転している状態であり、球がみ状態が生じていないとして、そのままこのルーチンを終了する。

【 1 0 0 3 】

40

一方、ステップ S 6 4 2 で、ステップ S 6 4 0 で読み出した回転角スイッチ検出履歴情報 R S W - H I S T の下位 4 ビット B 3 ~ B 0 と定位置判定値の下位 4 ビット B 3 ~ B 0 とが一致していないときには、球がみ中フラグ P B E - F L G に値 1 をセットする（ステップ S 6 4 4 ）。この球がみ中フラグ P B E - F L G は、払出回転体 7 4 8 による球がみ状態が生じているか否かを示すフラグであり、払出モータ 7 4 4 が球がみ動作を行っているとき値 1、球がみ動作を行っていないとき値 0 にそれぞれ設定される。

【 1 0 0 4 】

ステップ S 6 4 4 に続いて、球がみ判定時間を有効に設定し（ステップ S 6 4 6 ）、このルーチンを終了する。この球がみ判定時間が有効になることによって、図 1 3 0 に示した払出制御部電源投入時処理（払出制御部メイン処理）におけるステップ S 5 5 2 のタイマ更新処理で球がみ判定時間の減算が行われる。

【 1 0 0 5 】

[1 5 - 7 . 各種賞球ストック数加算処理]

次に、各種賞球ストック数加算処理について説明する。この各種賞球ストック数加算処理には、賞球用賞球ストック数加算処理と貸球用賞球ストック数加算処理とがあり、賞球

50

用賞球ストック数加算処理は主制御基板 4 1 0 0 からの後述する賞球コマンドに基づいて払い出す球数を加算する処理であり、貸球用賞球ストック数加算処理は C R ユニット 6 からの貸球要求信号に基づいて払い出す球数を加算する処理である。まず、賞球用賞球ストック数加算処理について説明し、続いて貸球用賞球ストック数加算処理について説明する。なお、本実施形態では、賞球用賞球ストック数加算処理が優先的に行われるように設定されており、この賞球用賞球ストック数加算処理で加算された賞球ストック数に応じた遊技球が図 7 0 に示した賞球装置 7 4 0 で払い出されたあと、貸球用賞球ストック数加算処理を行うように設定されている。

【 1 0 0 6 】

[1 5 - 7 - 1 . 賞球用賞球ストック数加算処理]

賞球用賞球ストック数加算処理が開始されると、払出制御基板 4 1 1 0 における払出制御部 4 1 2 0 の払出制御 M P U 4 1 2 0 a は、図 1 3 6 に示すように、賞球コマンドがあるか否かを判定する（ステップ S 6 5 0）。この判定は、図 1 3 0 に示した払出制御部電源投入時処理（払出制御部メイン処理）におけるステップ S 5 6 0 のコマンド解析処理で解析したコマンドに基づいて行う。具体的には、その解析したコマンドは受信コマンド情報として払出制御内蔵 R A M の受信コマンド情報記憶領域に記憶されている。ステップ S 6 5 0 では、この受信コマンド情報記憶領域から受信コマンド情報を読み出して賞球コマンドであるか否かの判定を行う。

【 1 0 0 7 】

ステップ S 6 5 0 で受信コマンド情報が賞球コマンドでないときには、そのままこのルーチンを終了する一方、ステップ S 6 5 0 で受信コマンド情報が賞球コマンドであるときには、この賞球コマンドに対応する賞球数 P B V を、賞球数情報テーブルから読み出す（ステップ S 6 5 2）。この賞球数情報テーブルは、その詳細な説明は後述するが、賞球コマンドと賞球数 P B V とを対応付けて払出内蔵 R O M に予め記憶されている情報テーブルである。

【 1 0 0 8 】

ステップ S 6 5 2 に続いて、払出制御内蔵 R A M から賞球ストック数 P B S を読み出す（ステップ S 6 5 4）。この賞球ストック数 P B S は、賞球装置 7 4 0 で遊技球を未だ払い出していない数、つまり未払い出しの球数を表しており、本実施形態では、2 バイト（1 6 ビット）の記憶容量を有している。これにより、賞球ストック数 P B S は、0 ~ 値 3 2 7 6 7 個までの未払い出しの球数を記憶することができるようになっている。なお、賞球ストック数 P B S は、払出制御内蔵 R A M の賞球情報記憶領域に記憶されている。ステップ S 6 5 2 では、この賞球情報記憶領域から賞球ストック数 P B S を読み出している。

【 1 0 0 9 】

ステップ S 6 5 4 で読み出した賞球ストック数 P B S にステップ S 6 5 2 で読み出した賞球数 P B V を加算し（ステップ S 6 5 6）、このルーチンを終了する。なお、ステップ S 6 5 6 で加算したあと、ステップ S 6 5 0 で読み出した賞球コマンドを受信コマンド情報記憶領域から消去する。

【 1 0 1 0 】

[1 5 - 7 - 2 . 貸球用賞球ストック数加算処理]

次に、貸球用賞球ストック数加算処理について説明する。この貸球用賞球ストック数加算処理が開始されると、払出制御基板 4 1 1 0 における払出制御部 4 1 2 0 の払出制御 M P U 4 1 2 0 a は、図 1 3 7 に示すように、貸球要求信号があるか否かを判定する（ステップ S 6 6 0）。この判定は、図 1 3 0 に示した払出制御部電源投入時処理（払出制御部メイン処理）におけるステップ S 5 5 0 のポート入力処理で C R ユニット 6 からの貸球要求信号に基づいて行う。具体的には、その貸球要求信号は入力情報として払出制御内蔵 R A M の入力情報記憶領域に記憶されている。ステップ S 6 6 0 では、この入力情報記憶領域から入力情報を読み出して貸球要求信号があるか否かの判定を行う。

【 1 0 1 1 】

ステップ S 6 6 0 で貸球要求信号がないときには、そのままこのルーチンを終了する一

10

20

30

40

50

方、ステップ S 6 6 0 で貸球要求信号があるときには、上述した払出制御内蔵 R A M の賞球情報記憶領域から賞球ストック数 P B S を読み出し（ステップ S 6 6 2 ）、この賞球ストック数 P B S に貸球数 R B V を加算し（ステップ S 6 6 4 ）、このルーチンを終了する。貸球数 R B V は固定値であり、払出内蔵 R O M に予め記憶されている。本実施形態では、貸球数 R B V として値 2 5 が設定されている。なお、ステップ S 6 6 4 で加算したあと、ステップ S 6 6 0 で読み出した貸球要求信号を入力情報記憶領域から消去する。また、本実施形態では、賞球を優先している（賞球と貸球とを区別して管理している）ため、貸球要求信号があるときであっても、貸球要求信号を保持し、賞球の払い出しの完了をもって貸球の払い出しを行う。したがって、本実施形態では、賞球ストック数 P B S が値 0 になってから貸球の払い出しを行うようになっている。

10

【 1 0 1 2 】

[1 5 - 8 . ストック監視処理]

次に、ストック監視処理について説明する。このストック監視処理は、遊技者が遊技中に、図 4 8 に示したファールカバーユニット 5 4 0 の収容空間 5 4 6 が貯留された遊技球で満タンにした状態（ストックした状態）で遊技を続けていないか監視する処理である。

【 1 0 1 3 】

ストック監視処理が開始されると、払出制御基板 4 1 1 0 における払出制御部 4 1 2 0 の払出制御 M P U 4 1 2 0 a は、図 1 3 8 に示すように、上述した払出制御内蔵 R A M の賞球情報記憶領域から賞球ストック数 P B S を読み出し（ステップ S 6 7 0 ）、読み出した賞球ストック数 P B S が注意的しきい値 T H 以上であるか否かを判定する（ステップ S 6 7 2 ）。注意的しきい値 T H は、固定値であり、払出内蔵 R O M に予め記憶されている。本実施形態では、注意的しきい値 T H として値 5 0 が設定されている。

20

【 1 0 1 4 】

ステップ S 6 7 2 で賞球ストック数 P B S が注意的しきい値 T H 以上であるときには、注意フラグ C A - F L G に値 1 をセットし（ステップ S 6 7 4 ）、このルーチンを終了する。この注意フラグ C A - F L G は、遊技者がファールカバーユニット 5 4 0 の収容空間 5 4 6 に遊技球のストックを開始し、遊技球の未払い出し数（上述した賞球ストック数）が注意的しきい値 T H 以上に達している旨を示すフラグであり、注意的しきい値 T H 以上に達しているとき値 1、注意的しきい値 T H 以上に達していないとき値 0 にそれぞれ設定される。

30

【 1 0 1 5 】

一方、ステップ S 6 7 2 で賞球ストック数 P B S が注意的しきい値 T H 未満であるときには、注意フラグ C A - F L G に値 0 をセットし（ステップ S 6 7 6 ）、このルーチンを終了する。

【 1 0 1 6 】

遊技状態が大当たりとなり、遊技者がリラックスして図 1 0 0 に示した液晶表示装置 1 9 0 0 で繰り広げられる演出に見入ったりしていると、遊技者は、うっかりして 1 ラウンドの間、賞球として払い出された遊技球を、図 1 9 に示した、下皿 3 0 2 から下皿球抜きボタン 3 5 4 を操作して抜かないことがある。この状態で遊技を続けると、下皿 3 0 2 が遊技球で満タンとなり、そしてファールカバーユニット 5 4 0 の収容空間 5 4 6 に遊技球が溜まり出す。ファールカバーユニット 5 4 0 の収容空間 5 4 6 が遊技球で満タンになると、上述したように、賞球ストック数 P B S の値が増加して注意的しきい値 T H 以上となり、注意演出として図 5 3 に示した扉枠 5 に設けた各種装飾基板の複数の L E D が点滅する。この点滅によって、例えばホールの店員に対して遊技者の遊技を注意する旨を伝えることができる。これにより、ホールの店員は遊技者に下皿 3 0 2 から遊技球を抜く旨を伝えることができ、遊技者は下皿 3 0 2 （ファールカバーユニット 5 4 0 の収容空間 5 4 6 ）に遊技球を満タンにした状態で遊技を継続することを防止することができる。

40

【 1 0 1 7 】

なお、本実施形態では、注意的しきい値 T H は、1 バイト（8 ビット）で表せる上限値 2 5 5 の約 5 分の 1 に相当する値 5 0 に設定されている。これにより、ホールの店員に対

50

してできるだけ早い段階で遊技者の遊技に注意を促す旨を伝えることができるようになっている。

【1018】

[15-9. 払出球抜き判定設定処理]

次に、払出球抜き判定設定処理について説明する。この払出球抜き判定設定処理は、図70に示した払出モータ744で遊技球を、図19に示した、上皿301や下皿302に払い出すか、図69に示した、賞球タンク720及びタンクレール731に貯留されている遊技球をパチンコ遊技機1から排出するか、球がみ動作を行うか、又はこのような払い出しや排出等を行わないか、いずれかに設定する処理である。

【1019】

払出球抜き判定設定処理が開始されると、払出制御基板4110における払出制御部4120の払出制御MPU4120aは、図139に示すように、上述した払出制御内蔵RAMの回転角スイッチ履歴情報記憶領域から回転角スイッチ検出履歴情報RSW-HISTを読み出す(ステップS680)。

【1020】

ステップS680に続いて、図70に示した回転角スイッチ752からの検出信号があるか否かを判定する(ステップS682)。この判定は、ステップS680で読み出した回転角スイッチ検出履歴情報RSW-HISTが定位置判定値と一致しているか否かを判定する。この定位置判定値は、上述したように、払出内蔵ROMに記憶されており、本実施形態では、「00001111B(「B」はビットを表す。)」であり、上位4ビットのB7~B4が値0、下位4ビットのB3~B0が値1となっている。ステップS682の判定では、回転角スイッチ検出履歴情報RSW-HISTの下位4ビットB3~B0と定位置判定値の下位4ビットB3~B0とが一致しているか否かの判定を行う。

【1021】

ステップS682で、ステップS680で読み出した回転角スイッチ検出履歴情報RSW-HISTの下位4ビットB3~B0と定位置判定値の下位4ビットB3~B0とが一致しているときには、リトライエラーフラグRTEERR-FLAGが値1であるか否かを判定する(ステップS684)。このリトライエラーフラグRTEERR-FLAGは、後述するリトライ動作が異常動作しているか否かを示すフラグであり、リトライ動作が異常動作しているとき値1、リトライ動作が異常動作していないとき(リトライ動作が正常動作している)とき値0にそれぞれ設定される。

【1022】

ステップS682で、ステップS680で読み出した回転角スイッチ検出履歴情報RSW-HISTの下位4ビットB3~B0と定位置判定値の下位4ビットB3~B0とが一致していないときには、又は、ステップS684で、リトライエラーフラグRTEERR-FLAGが値1でない(値0である)とき、つまりリトライ動作が異常動作していないときには、球がみ中フラグPBE-FLAGが値1であるか否かを判定する(ステップS686)。この球がみ中フラグPBE-FLAGは、払出回転体748による球がみ状態が生じているか否かを示すフラグであり、払出モータ744が球がみ動作を行っているとき値1、球がみ動作を行っていないとき値0にそれぞれ設定される。

【1023】

ステップS686で球がみ中フラグPBE-FLAGが値1でない(値0である)とき、つまり球がみ動作を行っていないときには、上述した払出制御内蔵RAMの賞球情報記憶領域から賞球ストック数PBSを読み出し(ステップS688)、読み出した賞球ストック数PBSが値0より大きいと判定する(ステップS690)。この判定は、払出モータ744による遊技球の払い出しにおいて未払い出しの球数があるか否かを判定している。

【1024】

ステップS690で賞球ストック数PBSが値0より大きいとき、つまり未払い出しの球数があるときには、図48に示したファールカバーユニット540の収容空間546が

10

20

30

40

50

貯留された遊技球で満タンであるか否かを判定する（ステップS 6 9 2）。この判定は、図 1 3 0 に示した払出制御部電源投入時処理（払出制御部メイン処理）におけるステップ S 5 5 6 の満タン及び球切れチェック処理で記憶された満タン情報に基づいて行う。具体的には、満タン情報は上述した払出制御内蔵 R A M の状態情報記憶領域に記憶されている。ステップ S 6 9 2 では、この状態情報記憶領域から満タン情報を読み出してファールカバーユニット 5 4 0 の收容空間 5 4 6 が貯留された遊技球で満タンであるか否かを判定する。

【 1 0 2 5 】

ステップ S 6 9 2 でファールカバーユニット 5 4 0 の收容空間 5 4 6 が貯留された遊技球で満タンでないときには、後述する払出設定処理を行い（ステップ S 6 9 4）、このルーチンを終了する。この払出設定処理では、上皿 3 0 1 や下皿 3 0 2 に遊技球を払い出す払出動作を行う。

10

【 1 0 2 6 】

一方、ステップ S 6 9 2 でファールカバーユニット 5 4 0 の收容空間 5 4 6 が貯留された遊技球で満タンであるときには、そのままこのルーチンを終了する。本実施形態のパチンコ遊技機 1 では、ファールカバーユニット 5 4 0 の收容空間 5 4 6 が貯留された遊技球で満タンになると、払出モータ 7 4 4 を強制停止する。この払出モータ 7 4 4 が強制停止中に賞球が発生すると、払出モータ 7 4 4 による未払い出しの球数が増え、図 1 3 6 に示した賞球用賞球ストック数加算処理によって賞球ストック数 P B S が加算されて増加することとなる。

20

【 1 0 2 7 】

一方、ステップ S 6 9 0 で賞球ストック数 P B S が値 0 より大きくない（値 0 である）とき、つまり未払い出しの球数がないときには、球抜きフラグ R M V - F L G が値 1 であるか否かを判定する（ステップ S 6 9 6）。この球抜きフラグ R M V - F L G は、賞球タンク 7 2 0 及びタンクレール 7 3 1 に貯留されている遊技球を排出するか否かを示すフラグであり、遊技球を排出するとき値 1、遊技球を排出しないとき値 0 にそれぞれ設定される。ステップ S 6 9 6 の判定は、図 1 3 2 に示した球抜きスイッチ操作判定処理におけるステップ S 6 0 0 の判定結果に基づいて行う。つまり、図 9 8 に示した球抜きスイッチ 8 6 0 b からの操作信号（検出信号）が入力されると、球抜きスイッチ操作判定処理におけるステップ S 6 0 2 で球抜きフラグ R M V - F L G に値 1 をセットする。

30

【 1 0 2 8 】

ステップ S 6 9 6 で球抜きフラグ R M V - F L G が値 1 であるとき、つまり賞球タンク 7 2 0 及びタンクレール 7 3 1 に貯留されている遊技球を排出するときには、後述する球抜き設定処理を行い（ステップ S 6 9 8）、このルーチンを終了する。この球抜き設定処理では、賞球タンク 7 2 0 及びタンクレール 7 3 1 に貯留されている遊技球を排出する球抜き動作を行う。

【 1 0 2 9 】

このように、電源投入後に球抜きスイッチ 8 6 0 b を操作すると、この払出球抜き判定設定処理のステップ S 6 9 8 で球抜き設定処理を行うこととなり、賞球タンク 7 2 0 及びタンクレール 7 3 1 に貯留されている遊技球を排出することができるようになっている。この排出を終了すると、球抜きフラグ R M V - F L G に値 0 をセットする。

40

【 1 0 3 0 】

一方、ステップ S 6 9 6 で球抜きフラグ R M V - F L G が値 1 でない（値 0 である）とき、つまり賞球タンク 7 2 0 及びタンクレール 7 3 1 に貯留されている遊技球を排出しないときには、そのままこのルーチンを終了する。これにより、遊技球の払い出しや排出を行わない。

【 1 0 3 1 】

一方、ステップ S 6 8 6 で球がみ中フラグ P B E - F L G が値 1、つまり球がみ動作を行っているときには、後述する球がみ動作設定処理を行い（ステップ S 7 0 0）、このルーチンを終了する。この球がみ動作設定処理では、賞球装置 7 4 0 の払出回転体 7 4 8 に

50

よる球がみ状態を解消する球がみ動作を行う。

【 1 0 3 2 】

一方、ステップ S 6 8 4 で、リトライエラーフラグ R T E R R - F L G が値 1 であるとき、つまりリトライ動作が異常動作しているときには、払出モータ 7 4 4 への駆動信号の出力停止（停止）を設定する（ステップ S 7 0 2）。この設定では、払出モータ 7 4 4 に駆動信号を停止する駆動情報を設定して上述した払出制御内蔵 R A M の出力情報記憶領域に記憶する。

【 1 0 3 3 】

ステップ S 7 0 2 に続いて、C R ユニット 6 へのエラー状態の出力を設定し（ステップ S 7 0 4）、このルーチンを終了する。ステップ S 7 0 4 では、現在、球貸しができない状態となっている旨を C R ユニット 6 に伝えるために、払出制御 M P U 4 1 2 0 a は、C R ユニット 6 と通信中でないとき（C R ユニット 6 からの B R D Y の論理が L O W、つまり立ち下がって保持されているとき）には P R D Y 信号の論理を L O W、つまり立ち下げた状態を保持し、P R D Y 信号の論理の状態を P R D Y 信号出力設定情報に設定して C R 通信情報記憶領域に記憶する。これにより、図 1 3 0 の払出制御部電源投入時処理の払出制御部メイン処理におけるステップ S 5 5 4 の C R 通信処理で、払出制御内蔵 R A M に記憶されている C R 通信情報記憶領域から P R D Y 信号出力設定情報を読み出してこの読み出した P R D Y 信号出力設定情報、つまり論理が L O W である P R D Y 信号を、払出制御部 4 1 2 0 の払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b から遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して C R ユニット 6 に出力する。一方、C R ユニット 6 と通信中であるとき（C R ユニット 6 からの B R D Y の論理が H I、つまり立ち上がって保持されているとき）には E X S 信号の論理の状態を維持し、E X S 信号の論理の状態を E X S 信号出力設定情報に設定して C R 通信情報記憶領域に記憶する。これにより、図 1 3 0 の払出制御部電源投入時処理の払出制御部メイン処理におけるステップ S 5 5 4 の C R 通信処理で、払出制御内蔵 R A M に記憶されている C R 通信情報記憶領域から E X S 信号出力設定情報を読み出してこの読み出した E X S 信号出力設定情報、つまり論理が維持された E X S 信号を、払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b から遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して C R ユニット 6 に出力する。なお、「E X S 信号の論理の状態を維持」とは、E X S 信号の論理が L O W である（E X S 信号が立ち下がって保持されている）ときにはその論理 L O W を維持し、E X S 信号の論理が H I である（E X S 信号が立ち上がっている保持されている）ときにはその論理 H I を維持することである。

【 1 0 3 4 】

[1 5 - 9 - 1 . 払出設定処理]

次に、払出設定処理について説明する。この払出設定処理では、図 7 0 に示した払出モータ 7 4 4 を駆動して遊技球を払い出す設定を行う処理である。

【 1 0 3 5 】

払出設定処理が開始されると、払出制御基板 4 1 1 0 における払出制御部 4 1 2 0 の払出制御 M P U 4 1 2 0 a は、図 1 4 0 に示すように、払出制御内蔵 R A M から駆動指令数 D R V を読み出す（ステップ S 7 1 0）。この駆動指令数 D R V は、払出モータ 7 4 4 で払い出す遊技球の球数を指令するものであり、賞球ストック数 P B S と同値である。なお、駆動指令数 D R V は、払出制御内蔵 R A M の賞球情報記憶領域に記憶されている。ステップ S 7 1 0 では、この賞球情報記憶領域から駆動指令数 D R V を読み出している。

【 1 0 3 6 】

ステップ S 7 1 0 に続いて、駆動指令数 D R V が値 0 であるか否かを判定する（ステップ S 7 1 2）。この判定は、払出モータ 7 4 4 で払い出す遊技球の球数が残っているか否かを駆動指令数 D R V に基づいて判定する。

【 1 0 3 7 】

ステップ S 7 1 2 で駆動指令数 D R V が値 0 であるとき、つまり払出モータ 7 4 4 で払い出す遊技球の球数がゼロ個であるときには、払出モータ 7 4 4 への駆動信号の出力停止（停止）を設定する（ステップ S 7 1 4）。この設定では、払出モータ 7 4 4 に駆動信号

を停止する駆動情報を設定して上述した払出制御内蔵 R A M の出力情報記憶領域に記憶する。

【 1 0 3 8 】

ステップ S 7 1 4 に続いて、払出制御内蔵 R A M の賞球情報記憶領域から賞球ストック数 P B S を読み出し（ステップ S 7 1 6 ）、実球計数 P B を読み出す（ステップ S 7 1 8 ）。この実球計数 P B は、払出モータ 7 4 4 が実際に払い出した遊技球の球数をカウントしたものである。このカウントは、その詳細な説明は後述するが、図 1 3 0 に示した払出制御部電源投入時処理（払出制御部メイン処理）におけるステップ S 5 5 0 のポート入力処理で図 7 0 に示した計数スイッチ 7 5 1 からの検出信号に基づいて行う。なお、実球計数 P B は、払出制御内蔵 R A M の賞球情報記憶領域に記憶されている。ステップ S 7 1 8

10

【 1 0 3 9 】

ステップ S 7 1 8 に続いて、ステップ S 7 1 6 で読み出した賞球ストック数 P B S からステップ S 7 1 8 で読み出した実球計数 P B を引いた値を、賞球ストック数 P B S 及び駆動指令数 D R V にセットし（ステップ S 7 2 0 ）、実球計数 P B に値 0 をセットし（ステップ S 7 2 2 ）、このルーチンを終了する。なお、駆動指令数 D R V 及び実球計数 P B が値 0 であるときには、ステップ S 7 2 2 では、ステップ S 7 1 6 で読み出した賞球ストック数 P B S の値がそのまま駆動指令数 D R V にセットされる。

【 1 0 4 0 】

一方、ステップ S 7 1 2 で駆動指令数 D R V が値 0 でないとき、つまり払出モータ 7 4 4 で払い出す遊技球の球数があるときには、払出モータ 7 4 4 への駆動信号の出力を設定する。（ステップ S 7 2 4 ）。この設定では、払出モータ 7 4 4 に駆動信号を停止する駆動情報を設定して払出制御内蔵 R A M の出力情報記憶領域に記憶する。

20

【 1 0 4 1 】

ステップ S 7 2 4 に続いて、駆動指令数 D R V から値 1 だけ引き（デクリメントし、ステップ S 7 2 6 ）、計数スイッチ 7 5 1 からの検出信号があるか否かを判定する（ステップ S 7 2 8 ）。この判定は、図 1 3 0 に示した払出制御部電源投入時処理（払出制御部メイン処理）におけるステップ S 5 5 0 のポート入力処理で計数スイッチ 7 5 1 からの検出信号に基づいて行う。具体的には、その検出信号は入力情報として払出制御内蔵 R A M の入力情報記憶領域に記憶されている。ステップ S 7 2 8 では、この入力情報記憶領域から

30

【 1 0 4 2 】

ステップ S 7 2 8 で計数スイッチ 7 5 1 からの検出信号があるときには、実球計数 P B に値 1 だけ足し（インクリメントし、ステップ S 7 3 0 ）、このルーチンを終了する。ステップ S 7 3 0 で実球計数 P B をインクリメントすることで実球計数 P B をカウントアップすることとなる。

【 1 0 4 3 】

一方、ステップ S 7 2 8 で計数スイッチ 7 5 1 からの検出信号がないときには、そのままこのルーチンを終了する。このように、払出制御 M P U 4 1 2 0 a は、ステップ S 7 2 6 で駆動指令数 D R V をデクリメントする場合であって、ステップ S 7 2 8 の判定で計数スイッチ 7 5 1 からの検出信号がないとき、つまり実球計数 P B にインクリメントしない場合には、図 7 1 に示した払出回転体 7 4 8 の凹部 7 4 8 a に遊技球が受け止められていなかったために遊技球を 1 球が払い出すことができなかったと判断する。そこで、払出制御 M P U 4 1 2 0 a は、その払い出されるはずの 1 球をもう一度払い出すために、上述したステップ S 7 2 0 で、賞球ストック数 P B S から実球計数 P B を引いた値を駆動指令数 D R V にセットする。これにより、ステップ S 7 2 8 の判定で計数スイッチ 7 5 1 からの検出信号がないとき、つまり実球計数 P B にインクリメントしないときには、その払い出されるはずの 1 球である値 1 を賞球ストック数 P B S に含めることができ、換言すれば、その払い出されるはずの 1 球である値 1 を賞球ストック数 P B S にまるめ込むことができるため、その払い出されるはずの 1 球を再び払い出すリトライ動作を行うことができる。

40

50

このリトライ動作を行うことによって、遊技者への遊技球の未払い出しが生ずるおそれを極めて小さくすることができ、遊技球の未払い出しによる遊技者の不利益を防止することができる。

【 1 0 4 4 】

[1 5 - 9 - 2 . 球抜き設定処理]

次に、球抜き設定処理について説明する。この球抜き設定処理では、図 7 0 に示した払出モータ 7 4 4 を駆動して、図 6 9 に示した、賞球タンク 7 2 0 及びタンクレール 7 3 1 に貯留されている遊技球を排出する球抜き動作を行う処理である。

【 1 0 4 5 】

球抜き設定処理が開始されると、払出制御基板 4 1 1 0 における払出制御部 4 1 2 0 の払出制御 M P U 4 1 2 0 a は、図 1 4 1 に示すように、球抜き判定時間が経過したか否かを判定する（ステップ S 7 4 0）。この判定は、図 1 3 0 に示した払出制御部電源投入時処理（払出制御部メイン処理）におけるステップ S 5 5 2 のタイマ更新処理で更新された球抜き判定時間に基づいて行う。具体的には、その球抜き判定時間は、時間管理情報として上述した払出制御内蔵 R A M の時間管理情報記憶領域に記憶されている。ステップ S 7 4 0 では、この時間管理情報記憶領域から時間管理情報を読み出して球抜き判定時間が経過したか否かを判定する。なお、球抜き判定時間中には払出モータ 7 4 4 は、球抜き動作を行う。この球抜き動作は、賞球タンク 7 2 0 及びタンクレール 7 3 1 に貯留されている遊技球を排出する。

【 1 0 4 6 】

ステップ S 7 4 0 で球抜き判定時間が経過していないときには、球抜き動作を行うよう払出モータ 7 4 4 への駆動信号の出力を設定し（ステップ S 7 4 2）、このルーチンを終了する。この設定では、払出モータ 7 4 4 に駆動信号を出力する駆動情報を設定して上述した払出制御内蔵 R A M の出力情報記憶領域に記憶する。

【 1 0 4 7 】

一方、ステップ S 7 4 0 で球抜き判定時間が経過したときには、球抜き動作を終了するよう払出モータ 7 4 4 への駆動信号の停止を設定する（ステップ S 7 4 4）。この設定では、払出モータ 7 4 4 に駆動信号を停止する駆動情報を設定して払出制御内蔵 R A M の出力情報記憶領域に記憶する。

【 1 0 4 8 】

ステップ S 7 4 4 に続いて、球抜きフラグ R M V - F L G に値 0 をセットし（ステップ S 7 4 6）、このルーチンを終了する。この球抜きフラグ R M V - F L G は、上述したように、賞球タンク 7 2 0 及びタンクレール 7 3 1 に貯留されている遊技球を排出するか否かを示すフラグであり、遊技球を排出するとき値 1、遊技球を排出しないとき値 0 にそれぞれ設定される。

【 1 0 4 9 】

[1 5 - 9 - 3 . 球がみ動作設定処理]

次に、球がみ動作設定処理について説明する。この球がみ動作設定処理では、図 7 0 に示した賞球装置 7 4 0 の払出回転体 7 4 8 による球がみ状態を解消する設定を行う処理である。

【 1 0 5 0 】

球がみ動作設定処理が開始されると、払出制御基板 4 1 1 0 における払出制御部 4 1 2 0 の払出制御 M P U 4 1 2 0 a は、図 1 4 2 に示すように、球がみ判定時間が経過したか否かを判定する（ステップ S 7 5 0）。この判定は、図 1 3 0 に示した払出制御部電源投入時処理（払出制御部メイン処理）におけるステップ S 5 5 2 のタイマ更新処理で減算された球がみ判定時間に基づいて行う。具体的には、その球がみ判定時間は、時間管理情報として上述した払出制御内蔵 R A M の時間管理情報記憶領域に記憶されている。ステップ S 7 5 0 では、この時間管理情報記憶領域から時間管理情報を読み出して球がみ判定時間が経過したか否かを判定する。

【 1 0 5 1 】

ステップ S 7 5 0 で球がみ判定時間が経過していないときには、上述した払出制御内蔵 R A M の回転角スイッチ履歴情報記憶領域から回転角スイッチ検出履歴情報 R S W - H I S T を読み出す（ステップ S 7 5 2 ）。

【 1 0 5 2 】

ステップ S 7 5 2 に続いて、上述した回転角スイッチ 7 5 2 からの検出信号があるか否かを判定する（ステップ S 7 5 4 ）。この判定は、ステップ S 7 5 2 で読み出した回転角スイッチ検出履歴情報 R S W - H I S T が定位置判定値と一致しているか否かを判定する。この定位置判定値は、上述したように、払出内蔵 R O M に記憶されており、本実施形態では、「 0 0 0 0 1 1 1 1 B （「 B 」はビットを表す。）」であり、上位 4 ビットの B 7 ~ B 4 が値 0、下位 4 ビットの B 3 ~ B 0 が値 1 となっている。ステップ S 7 5 4 の判定では、回転角スイッチ検出履歴情報 R S W - H I S T の下位 4 ビット B 3 ~ B 0 と定位置判定値の下位 4 ビット B 3 ~ B 0 とが一致しているか否かの判定を行う。

10

【 1 0 5 3 】

ステップ S 7 5 4 で、ステップ S 7 5 2 で読み出した回転角スイッチ検出履歴情報 R S W - H I S T の下位 4 ビット B 3 ~ B 0 と定位置判定値の下位 4 ビット B 3 ~ B 0 とが一致していないときには、球がみ動作を行うよう払出モータ 7 4 4 への駆動信号の出力を設定し（ステップ S 7 5 6 ）、このルーチンを終了する。この設定では、払出モータ 7 4 4 に駆動信号を出力する駆動情報を設定して上述した払出制御内蔵 R A M の出力情報記憶領域に記憶する。

【 1 0 5 4 】

20

一方、ステップ S 7 5 4 で、ステップ S 7 5 2 で読み出した回転角スイッチ検出履歴情報 R S W - H I S T の下位 4 ビット B 3 ~ B 0 と定位置判定値の下位 4 ビット B 3 ~ B 0 とが一致しているときには、払出モータ 7 4 4 への駆動信号の停止を設定する（ステップ S 7 5 8 ）。この設定では、払出モータ 7 4 4 に駆動信号を停止する駆動情報を設定して払出制御内蔵 R A M の出力情報記憶領域に記憶する。

【 1 0 5 5 】

ステップ S 7 5 8 に続いて、球がみ動作の終了として球がみ中フラグ P B E - F L G に値 0 をセットし（ステップ S 7 6 0 ）、このルーチンを終了する。この球がみ中フラグ P B E - F L G は、払出回転体 7 4 8 による球がみ状態が生じているか否かを示すフラグであり、払出モータ 7 4 4 が球がみ動作を行っているとき値 1、球がみ動作を行っていないとき（球がみ動作の終了）値 0 にそれぞれ設定される。

30

【 1 0 5 6 】

一方、ステップ S 7 5 0 で球がみ判定時間が経過したときには、払出モータ 7 4 4 への駆動信号の停止を設定する（ステップ S 7 6 2 ）。この設定では、払出モータ 7 4 4 に駆動信号を停止する駆動情報を設定して払出制御内蔵 R A M の出力情報記憶領域に記憶する。

【 1 0 5 7 】

ステップ S 7 6 2 に続いて、C R ユニット 6 へのエラー状態の出力を設定する（ステップ S 7 6 4 ）。ここでは、現在、球貸しができない状態となっている旨を C R ユニット 6 に伝えるために、払出制御 M P U 4 1 2 0 a は、C R ユニット 6 と通信中でないとき（C R ユニット 6 からの B R D Y の論理が L O W、つまり立ち下がって保持されているとき）には P R D Y 信号の論理を L O W、つまり立ち下げた状態を保持し、P R D Y 信号の論理の状態を P R D Y 信号出力設定情報に設定して C R 通信情報記憶領域に記憶する。これにより、図 1 3 0 の払出制御部電源投入時処理の払出制御部メイン処理におけるステップ S 5 5 4 の C R 通信処理で、払出制御内蔵 R A M に記憶されている C R 通信情報記憶領域から P R D Y 信号出力設定情報を読み出してこの読み出した P R D Y 信号出力設定情報、つまり論理が L O W である P R D Y 信号を、払出制御部 4 1 2 0 の払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b から遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して C R ユニット 6 に出力する。一方、C R ユニット 6 と通信中であるとき（C R ユニット 6 からの B R D Y の論理が H I、つまり立ち上がって保持されているとき）には E X S 信号の論理の状態を維持し、E X S

40

50

信号の論理の状態をE X S信号出力設定情報に設定してC R通信情報記憶領域に記憶する。これにより、図130の払出制御部電源投入時処理の払出制御部メイン処理におけるステップS554のC R通信処理で、払出制御内蔵R A Mに記憶されているC R通信情報記憶領域からE X S信号出力設定情報を読み出してこの読み出したE X S信号出力設定情報、つまり論理が維持されたE X S信号を、払出制御I / Oポート4120bから遊技球等貸出装置接続端子板869を介してC Rユニット6に出力する。なお、「E X S信号の論理の状態を維持」とは、上述したように、E X S信号の論理がL O Wである(E X S信号が立ち下がって保持されている)ときにはその論理L O Wを維持し、E X S信号の論理がH Iである(E X S信号が立ち上がっている保持されている)ときにはその論理H Iを維持することである。

10

【1058】

ステップS764に続いて、球がみ動作の終了として球がみ中フラグP B E - F L Gに値0をセットし(ステップS766)、このルーチンを終了する。

【1059】**[15-10.リトライ動作監視処理]**

次に、リトライ動作監視処理について説明する。このリトライ動作監視処理では、払い出されるはずの遊技球を再び払い出すリトライ動作が正常に行われているか否かを監視する処理である。

【1060】

リトライ動作監視処理が開始されると、払出制御基板4110における払出制御部4120の払出制御M P U 4120aは、図143に示すように、上述した払出制御内蔵R A Mの回転角スイッチ履歴情報記憶領域から回転角スイッチ検出履歴情報R S W - H I S Tを読み出す(ステップS770)。

20

【1061】

ステップS770に続いて、上述した回転角スイッチ752からの検出信号があるか否かを判定する(ステップS772)。この判定は、ステップS770で読み出した回転角スイッチ検出履歴情報R S W - H I S Tが定位置判定値と一致しているか否かを判定する。この定位置判定値は、上述したように、払出制御内蔵R O Mに記憶されており、本実施形態では、「00001111B(「B」はビットを表す。)」であり、上位4ビットのB7~B4が値0、下位4ビットのB3~B0が値1となっている。ステップS772の判定では、回転角スイッチ検出履歴情報R S W - H I S Tの下位4ビットB3~B0と定位置判定値の下位4ビットB3~B0とが一致しているか否かの判定を行う。

30

【1062】

ステップS772で、ステップS770で読み出した回転角スイッチ検出履歴情報R S W - H I S Tの下位4ビットB3~B0と定位置判定値の下位4ビットB3~B0とが一致しているときには、不整合カウンタI N C Cに値1だけ足す(インクリメントする、ステップS774)。この不整合カウンタI N C Cは、図71に示した、払出回転体748の凹部748aに受け止められて払い出された遊技球の球数と、計数スイッチ751で検出された球数と、の差を算出するためのカウンタであり、通常、払出回転体748の凹部748aに受け止められて払い出された遊技球の球数と、計数スイッチ751で検出された球数と、が一致しているため、値0となる。払出制御M P U 4120aは、図140に示した払出設置処理において、リトライ動作を行うため、このリトライ動作によって、払出回転体748の凹部748aに受け止められて払い出された遊技球の球数と、実際に計数スイッチ751で検出された球数と、の不一致によるつじつまの合わない遊技球の払い出しを、繰り返し行っているか否かを不整合カウンタI N C Cで監視して判断している。なお、不整合カウンタI N C Cは、払出制御内蔵R A Mの賞球情報記憶領域に記憶されている。ステップS774では、この賞球情報記憶領域に記憶されている不整合カウンタI N C Cをインクリメントしている。

40

【1063】

ステップS774に続いて、又はステップS772で、ステップS770で読み出した

50

回転角スイッチ検出履歴情報 R S W - H I S T の下位 4 ビット B 3 ~ B 0 と定位置判定値の下位 4 ビット B 3 ~ B 0 とが一致していないときには、計数スイッチ 7 5 1 からの検出信号があるか否かを判定する（ステップ S 7 7 6）。この判定は、図 1 3 0 に示した払出制御部電源投入時処理（払出制御部メイン処理）におけるステップ S 7 8 0 のポート入力処理で計数スイッチ 7 5 1 からの検出信号に基づいて行う。具体的には、その検出信号は、上述したように、入力情報として上述した払出制御内蔵 R A M の入力情報記憶領域に記憶されている。ステップ S 7 7 6 では、この入力情報記憶領域から入力情報を読み出して計数スイッチ 7 5 1 からの検出信号があるか否かの判定を行う。

【 1 0 6 4 】

ステップ S 7 7 6 で計数スイッチ 7 5 1 からの検出信号があるときには、払出制御内蔵 R A M の賞球情報記憶領域に記憶されている不整合カウンタ I N C C から値 1 だけ引く（デクリメントし、ステップ S 7 7 8）。

10

【 1 0 6 5 】

ステップ S 7 7 8 に続いて、又はステップ S 7 7 6 で計数スイッチ 7 5 1 からの検出信号がないときには、不整合カウンタ I N C C の値が不整合しきい値 I N C T H より小さいか否かの判定する（ステップ S 7 8 0）。本発明のパチンコ遊技機 1 では、リトライ動作によるつじつまの合わない遊技球が 1 球払い出される確率が数百万分の 1 程度であることが実験によって得られており、本実施形態では、不整合しきい値 I N C T H として値 5 が設定されている。図 1 3 0 の払出制御部電源投入時処理におけるステップ S 5 3 0 の払出制御内蔵 R A M の作業領域を設定する処理において、上述したように、復電時に、払出制御内蔵 R A M に記憶されている払出バックアップ情報である、賞球情報記憶領域に記憶されている不整合カウンタ I N C C に基づいてこのリトライ動作監視処理に使用する情報が設定される。この処理によって、例えば、瞬停又は停電しても、復電時における不整合カウンタ I N C C 等の値を、払出バックアップ情報として記憶した、瞬停又は停電する直前における不整合カウンタ I N C C 等の値に復元することができるようになっている。これにより、ステップ S 7 8 0 の判定では、瞬停又は停電する直前まで行っていた、賞球装置 7 4 0 による遊技球の払出動作（リトライ動作）の監視を、復電時から継続することができるようになっている。このため、例えば、瞬停又は停電する直前において、ステップ S 7 8 0 の判定で不整合カウンタ I N C C の値が不整合しきい値 I N C T H より小さいときには、リトライ動作が正常動作していると判断し、つまり賞球装置 7 4 0 による遊技球の払出動作が正常状態であると判断し、復電時においても、ステップ S 7 8 0 の判定で賞球装置 7 4 0 による遊技球の払出動作が正常状態であると判断することができる。一方、ステップ S 7 8 0 の判定で不整合カウンタ I N C C の値が不整合しきい値 I N C T H より小さくないときには、リトライ動作が異常動作していると判断し、つまり賞球装置 7 4 0 による遊技球の払出動作が異常状態であると判断し、復電時においても、ステップ S 7 8 0 の判定で賞球装置 7 4 0 による遊技球の払出動作が異常状態であると判断することができる。

20

30

【 1 0 6 6 】

ステップ S 7 8 0 で不整合カウンタ I N C C の値が不整合しきい値 I N C T H より小さいときには、そのままこのルーチンを終了する。一方、ステップ S 7 8 0 で不整合カウンタ I N C C の値が不整合しきい値 I N C T H より小さくないとき、つまり不整合カウンタ I N C C の値が不整合しきい値 I N C T H 以上であるときには、「リトライエラー」である旨を報知するために、払出制御基板 4 1 1 0 に実装されているセグメント表示器であるエラー L E D 表示器 8 6 0 c に数字「5」を表示するリトライエラー情報を設定して上述した払出制御内蔵 R A M の状態情報記憶領域にセット（記憶）する（ステップ S 7 8 2）。

40

【 1 0 6 7 】

ステップ S 7 8 2 に続いて、払出制御内蔵 R A M の賞球情報記憶領域に記憶されている不整合カウンタ I N C C に値 0（初期値 0）をセットする（ステップ S 7 8 4）。ステップ S 7 8 4 では、不整合カウンタ I N C C は、ステップ S 7 8 0 で不整合カウンタ I N C

50

Cの値が不整合しきい値INCTHより小さくないとき、つまり不整合カウンタINCCの値が不整合しきい値INCTH以上であるときには、この内的要因が発生したことを契機として初期化されるようになっている。なお、不整合カウンタINCCは、図97に示した主制御基板4100に実装されたRAMクリアスイッチ4100eが操作されると、この外的要因が発生したことを契機として初期化されるようになっている。RAMクリアスイッチ4100eが操作されると、図97に示した主制御基板4100の主制御MPU4100aは、上述したように、主制御内蔵RAMに記憶されている各種情報をすべて消去し、RAMクリア報知コマンドを、図97に示した周辺制御基板4140に出力する。これにより、図21に示したサイドスピーカ130、130、図29に示した右上部スピーカ222、図32に示した左上部スピーカ262や図78に示した下部スピーカ821からRAMクリア報知音が流れるようになっている。

10

【1068】

ステップS784に続いて、リトライエラーフラグRTERR-FLGに値1をセットし(ステップS786)、このルーチンを終了する。このリトライエラーフラグRTERR-FLGは、リトライ動作が異常動作しているか否かを示すフラグであり、リトライ動作が異常動作しているとき値1、リトライ動作が異常動作していないとき(リトライ動作が正常動作している)とき値0にそれぞれ設定される。

【1069】

なお、払出制御MPU4120aは、ステップS782で払出制御内蔵RAMの出力情報記憶領域にセット(記憶)したリトライエラー情報を、図130に示した払出制御部電源投入時処理(払出制御部メイン処理)におけるステップS566のコマンド送信処理でリトライエラーの状態コマンドを作成して主制御基板4100に送信し、同処理におけるステップS564のLED表示データ作成処理でエラーLED表示器860cに表示する表示データを作成してLED表示情報として出力情報記憶領域に記憶し、同処理におけるステップS548のポート出力処理で出力情報記憶領域に記憶されたLED表示情報に基づいてエラーLED表示器860cに駆動信号を出力し、このエラーLED表示器860cに数字「5」を表示する。状態コマンドを受信した主制御基板4100は、図127に示した主制御側タイマ割り込み処理におけるステップS92の周辺制御基板コマンド送信処理で周辺制御基板4140に送信し、周辺制御基板4140は、扉枠5に設けた各種装飾基板の複数のLEDを所定の色(本実施形態では、赤色)で発光させる、点灯信号を出力する扉枠側点灯点滅コマンドを図100に示した枠装飾駆動アンプ基板194に出力し、複数のLEDを所定の色で発光させる。この複数のLEDの発光に気付いたホールの店員等は、上述したように、本体枠3を外枠2に対して開放することで払出制御基板4110に実装されたエラーLED表示器860cに数字「5」が表示されることを目視することによって「リトライエラー」が発生していることを確認することができる。これにより、ホールの店員等は、その発生原因を調べるために、計数スイッチ751の不具合や、計数スイッチ751からの払出制御基板4110まで亘る各種ハーネスの断線、各種コネクタの接触不良等の確認作業を、複数のLEDの発光とエラーLED表示器860cの表示内容とが報知されない場合と比べると、極めて早く行うことができる。

20

30

【1070】

また、計数スイッチ751を意図的に非作動状態とすることによって、払出回転体748の凹部748aに受け止められて払い出された遊技球を検出困難として上述したリトライ動作を強制的に発生させて、このリトライ動作によって払い出される遊技球を不正に獲得する不正行為が行われたとしても、上述した不整合カウンタINCCの値が不整合しきい値INCTH以上となると、扉枠5に設けた各種装飾基板の複数のLEDが発光するため、ホールの店員等がパチンコ遊技機1の状態を確認するために駆け付けることとなる。そうすると、不正行為を行う遊技者は、その行為が発見されないように中断せざるを得なくなり、不正行為による不正な遊技球を継続して獲得することができない。不整合カウンタINCCの値が不整合しきい値INCTHと一致しても、不正行為を行う遊技者が獲得できる遊技球の球数は不整合しきい値INCTHと同一となるため、つまり5球であるた

40

50

め、計数スイッチ 751 を意図的に非作動状態とする行為によるホールの損害を極めて小さく抑えることができる。

【1071】

更に、不整合カウンタ INCC は、上述したように、ステップ S780 で不整合カウンタ INCC の値が不整合しきい値 INCTH より小さくないとき、つまり不整合カウンタ INCC の値が不整合しきい値 INCTH 以上となったという内的要因が発生したことを契機として初期化されるようになっている。これにより、不整合カウンタ INCC は、例えば、図 98 に示したエラー解除スイッチ 860a を操作したという外的要因が発生したことを契機として初期化されないようになっている。したがって、エラー解除スイッチ 860a 等を不正に改造して、その操作信号が払出制御 MPU 4120a に入力されるようにしても、このような不正行為によって、不整合カウンタ INCC が強制的に初期化されることがない。

【1072】

[15-11. 不整合カウンタリセット判定処理]

次に、不整合カウンタリセット処理について説明する。この不整合カウンタリセット処理では、図 71 に示した、払出回転体 748 の凹部 748a に受け止められて払い出された遊技球の球数と、計数スイッチ 751 で検出された球数と、の差を算出する不整合カウンタ INCC を、リセットするか否かを判定する処理である。

【1073】

不整合カウンタリセット判定処理が開始されると、払出制御基板 4110 における払出制御部 4120 の払出制御 MPU 4120a は、図 144 に示すように、不整合カウンタリセット判定時間が経過したか否かを判定する（ステップ S790）。この判定は、図 130 に示した払出制御部電源投入時処理（払出制御部メイン処理）におけるステップ S552 のタイマ更新処理で更新された不整合カウンタリセット判定時間に基づいて行う。具体的には、その不整合カウンタリセット判定時間は、時間管理情報として上述した払出制御内蔵 RAM の時間管理情報記憶領域に記憶されている。ステップ S790 では、この時間管理情報記憶領域から時間管理情報を読み出して不整合カウンタリセット判定時間が経過したか否かを判定する。

【1074】

ステップ S790 で不整合カウンタリセット判定時間が経過していないときには、そのままこのルーチンを終了する。一方、ステップ S790 で不整合カウンタリセット判定時間が経過したときには、不整合カウンタリセット判定時間の初期化を行う（ステップ S792）。この初期化によって、不整合カウンタリセット判定時間に初期値である 7000s（約 2 時間）がセットされる。

【1075】

ステップ S792 に続いて、上述した払出制御内蔵 RAM の賞球情報記憶領域に記憶されている不整合カウンタ INCC に値 0（初期値 0）をセットし（ステップ S794）、このルーチンを終了する。不整合カウンタ INCC は、上述したように、払出回転体 748 の凹部 748a に受け止められて払い出された遊技球の球数と、計数スイッチ 751 で検出された球数と、の差を算出するためのカウンタであり、通常、払出回転体 748 の凹部 748a に受け止められて払い出された遊技球の球数と、計数スイッチ 751 で検出された球数と、が一致しているため、値 0 となる。払出制御 MPU 4120a は、図 140 に示した払出設置処理において、リトライ動作を行うため、このリトライ動作によって、払出回転体 748 の凹部 748a に受け止められて払い出された遊技球の球数と、実際に計数スイッチ 751 で検出された球数と、の不一致によるつじつまの合わない遊技球の払い出しを、繰り返し行っているか否かを不整合カウンタ INCC で監視して判断している。本発明のパチンコ遊技機 1 では、リトライ動作によるつじつまの合わない遊技球が 1 球払い出される確率が数百万分の 1 程度であることが実験によって得られている。ここで、パチンコ遊技機 1 は、上述したように、遊技盤 4 と、遊技盤 4 が装着される本体枠 3 等の枠体と、からなり、遊技盤 4 を交換（新台入替）することにより遊技仕様を変更できるよ

10

20

30

40

50

うに構成されているため、図 70 に示した賞球装置 740 を制御する払出制御基板 4110、賞球装置 740 の駆動電源や払出制御基板 4110 の制御電源を生成する図 78 に示した電源基板 851 は、共通の機能として枠体側に装備されている。払出制御基板 4110 における払出制御部 4120 の払出制御 MPU 4120a は、上述したように、不整合カウンタ INCC を監視することによって、リトライ動作を繰り返し行っているか否かの異常動作を判定することができるようになっており、図 130 に示した払出制御部電源投入時処理における払出制御部電源断時処理では電源遮断時に遮断直前の不整合カウンタ INCC を記憶する一方、図 129 に示した払出制御部電源投入時処理におけるステップ S530 の処理 (RAM 作業領域の復電時設定) では電源投入時にその記憶した不整合カウンタ INCC から再び処理を開始するようになっている。そうすると、電源を遮断してパチンコ遊技機 1 に装着されている遊技盤 4 から、この遊技盤 4 と異なる他の遊技仕様の遊技盤 4' に交換して電源を投入する場合には、払出制御基板 4110 における払出制御部 4120 の払出制御 MPU 4120a は、遊技盤 4 がパチンコ遊技機 1 に装着されたときに記憶された不整合カウンタ INCC から再び処理を開始することとなる。つまり、遊技盤 4' が装着されたパチンコ遊技機 1 を遊技者が遊技すると、交換前の遊技盤 4 が装着されたパチンコ遊技機 1 における不整合カウンタ INCC をそのまま受け継ぐこととなる。このため、遊技盤 4' が装着されたパチンコ遊技機 1 を遊技者が遊技して、たまたま数百万分の 1 という確率で、つじつまの合わない遊技球の球数が生じて不整合カウンタ INCC が増加し、この不整合カウンタ INCC が上述した不整合しき値 INCTH 以上となると、遊技盤 4 から遊技盤 4' に交換して短い期間で、払出制御 MPU 4120a によって、リトライ動作の異常動作として判定されるおそれがある。つまり、遊技盤 4 から遊技盤 4' に交換されてから間もない期間で、計数スイッチ 751 の不具合や、計数スイッチ 751 からの払出制御基板 4110 まで亘る各種ハーネスの断線、各種コネクタの接触不良等が生じていないにもかかわらず、突然、リトライ動作の異常動作として判定されるおそれがある。このように、遊技盤 4 から遊技盤 4' に交換して短い期間でリトライ動作の異常動作として判定されると、交換された遊技盤 4' は新しいにもかかわらず、故障しやすいという印象を遊技者に与えかねない。リトライ動作によるつじつまの合わない遊技球が 1 球払い出される数百万分の 1 という確率は、本発明のパチンコ遊技機 1 をホールに設置して、1 週間、ホールの営業時間中、連続稼働させた場合における、リトライ動作によるつじつまの合わない遊技球が 1 球払い出される確率と同一であるため、図 143 に示したリトライ動作監視処理におけるステップ S778 の処理で不整合カウンタ INCC から数百万分の 1 の確率で値 1 だけ引かれない状態となる。そうすると、1 週間では不整合カウンタ INCC に値 1 がインクリメントされて不整合カウンタ INCC が値 1 となり、2 週間では不整合カウンタ INCC にさらに値 1 がインクリメントされて不整合カウンタ INCC が値 2 となり、3 週間では不整合カウンタ INCC にさらに値 1 がインクリメントされて不整合カウンタ INCC が値 3 となり、4 週間では不整合カウンタ INCC にさらに値 1 がインクリメントされて不整合カウンタ INCC が値 4 となり、5 週間では不整合カウンタ INCC にさらに値 1 がインクリメントされて不整合カウンタ INCC が値 5 となって上述した不整合しき値 INCTH と一致することとなる。つまり 5 週間が経過すると、不整合カウンタ INCC が不整合しき値 INCTH と一致するために、払出制御 MPU 4120a は、図 143 に示したリトライ動作監視処理におけるステップ S776 の判定で、計数スイッチ 751 からの検出信号がないものとして判定することとなり、計数スイッチ 751 の不具合や、計数スイッチ 751 からの払出制御基板 4110 まで亘る各種ハーネスの断線、各種コネクタの接触不良等が生じていると判断して、図 143 に示したリトライ動作監視処理におけるステップ S782 の処理で、「リトライエラー」である旨を報知するために、払出制御基板 4110 に実装されているセグメント表示器であるエラー LED 表示器 860c に数字「5」を表示するリトライエラー情報を設定して払出制御内蔵 RAM の状態情報記憶領域にセット (記憶) することとなる。

【1076】

そこで、払出制御 MPU 4120a は、この不整合カウンタリセット判定処理における

10

20

30

40

50

ステップS 7 9 0の判定で不整合カウンタリセット判定時間が経過したと判定したときには、つまり7 0 0 0 s (約2時間)ごとに、繰り返し、不整合カウンタリセット判定処理におけるステップS 7 9 4の処理で不整合カウンタI N C Cに値0を強制的にセット、つまり強制的にリセットすることによって、上述した数百万分の1という確率で発生する不整合カウンタI N C Cのインクリメントを無効化している。これにより、計数スイッチ7 5 1の不具合や、計数スイッチ7 5 1からの払出制御基板4 1 1 0まで亘る各種ハーネスの断線、各種コネクタの接触不良等が生じていないにもかかわらず、リトライ動作にエラーが生じている旨を伝えるリトライエラー情報を払出制御内蔵R A Mの状態情報記憶領域にセット(記憶)することを防止することができる。

【1 0 7 7】

10

なお、計数スイッチ7 5 1を意図的に非作動状態とすることによって、払出回転体7 4 8の凹部7 4 8 aに受け止められて払い出された遊技球を検出困難として上述したリトライ動作を強制的に発生させ、このリトライ動作によって払い出される遊技球を不正に獲得する不正行為が行われても、計数スイッチ7 5 1を意図的に短時間繰り返し非作動状態とする場合では、上述したように、不整合カウンタI N C Cの値が不整合しきい値I N C T H以上となると、扉枠5に設けた各種装飾基板の複数のL E Dが発光するため、ホールの店員等がパチンコ遊技機1の状態を確認するために駆け付けることとなる。そうすると、不正行為を行う遊技者は、その行為が発見されないように中断せざるを得なくなり、不正行為による不正な遊技球を継続して獲得することができない。一方、不整合カウンタI N C Cの値が不整合しきい値I N C T H以上にならないよう計数スイッチ7 5 1を意図的に長時間繰り返し非作動状態する場合では、7 0 0 0 s (約2時間)ごとに、不整合カウンタI N C Cがリセットされるものの、この間に、不正行為を行う遊技者が獲得できる遊技球の球数は、上述したように、不整合カウンタI N C Cが不整合しきい値I N C T Hまでであり、計数スイッチ7 5 1を意図的に長時間繰り返し非作動状態としても、不正行為を行う遊技者が獲得できる遊技球の球数を極めて少なくすることができる。

20

【1 0 7 8】

[1 5 - 1 2 . エラー解除スイッチ操作判定処理]

次に、エラー解除スイッチ操作判定処理について説明する。このエラー解除スイッチ操作判定処理では、図9 8に示したエラー解除スイッチ8 6 0 aが操作されているか否かを判定する。

30

【1 0 7 9】

エラー解除スイッチ操作判定処理が開始されると、払出制御基板4 1 1 0における払出制御部4 1 2 0の払出制御M P U 4 1 2 0 aは、図1 4 5に示すように、エラー解除スイッチ8 6 0 aが操作されているか否かを判定する(ステップS 8 0 0)。この判定は、図1 3 0に示した払出制御部電源投入時処理(払出制御部メイン処理)におけるステップS 5 5 0のポート入力処理でエラー解除スイッチ8 6 0 aからの検出信号に基づいて行う。具体的には、その検出信号は入力情報として上述した払出制御内蔵R A Mの入力情報記憶領域に記憶されている。ステップS 8 0 0では、この入力情報記憶領域から入力情報を読み出してエラー解除スイッチ8 6 0 aからの検出信号があるか否かの判定を行う。入力情報にエラー解除スイッチ8 6 0 aからの検出信号があるときには、エラー解除スイッチ8 6 0 aが操作されていると判定する。一方、入力情報にエラー解除スイッチ8 6 0 aからの検出信号がないときには、エラー解除スイッチ8 6 0 aが操作されていないと判定する。

40

【1 0 8 0】

ステップS 8 0 0でエラー解除スイッチ8 6 0 aが操作されていないときには、そのままこのルーチンを終了する一方、ステップS 8 0 0でエラー解除スイッチ8 6 0 aが操作されているときには、エラーフラグ状態確認処理を行う(ステップS 8 0 2)。このエラーフラグ状態判定処理では、図7 0に示した賞球装置7 4 0に関する各種エラー情報に対応するエラーフラグの状態を確認する。例えば、リトライ動作が異常動作しているか否かを示すリトライエラーフラグR T E R R - F L Gの状態を確認する。このリトライエラー

50

フラグ R T E R R - F L G は、上述したように、リトライ動作が異常動作しているとき値 1、リトライ動作が異常動作していないとき（リトライ動作が正常動作している）とき値 0 にそれぞれ設定されるため、払出制御 M P U 4 1 2 0 a は、リトライエラーフラグ R T E R R - F L G の値が値 0 であるか、又は値 1 であるか、を確認している。

【 1 0 8 1 】

ステップ S 8 0 2 に続いて、状態情報設定処理を行う（ステップ S 8 0 4）。この状態情報設定処理では、ステップ S 8 0 2 で確認したエラーフラグに基づいて、エラーフラグの状態が、エラーが生じている旨を示すものである場合には、そのエラーフラグに対応する状態情報を、上述した払出制御内蔵 R A M の状態情報記憶領域にセット（記憶）する。これにより、図 1 3 0 に示した払出制御部電源投入時処理（払出制御部メイン処理）におけるステップ S 5 6 6 のコマンド送信処理で、状態情報記憶領域から各種情報（状態情報）を読み出し、この読み出した状態情報に基づいて状態コマンドを作成して主制御基板 4 1 0 0 に送信することとなる。例えば、上述したリトライ動作が異常動作しているか否かを示すリトライエラーフラグ R T E R R - F L G が値 1 であるとき、つまりリトライ動作が異常動作しているときには、リトライ動作にエラーが生じている旨を伝えるリトライエラー情報を、払出制御内蔵 R A M の状態情報記憶領域にセット（記憶）すると、図 1 3 0 に示した払出制御部電源投入時処理（払出制御部メイン処理）におけるステップ S 5 6 6 のコマンド送信処理で、リトライエラーの状態コマンドを作成して主制御基板 4 1 0 0 に送信することとなる。

【 1 0 8 2 】

なお、リトライエラー情報を受信した主制御基板 4 1 0 0 は、図 1 2 7 に示した主制御側タイマ割り込み処理におけるステップ S 9 2 の周辺制御基板コマンド送信処理で周辺制御基板 4 1 4 0 に送信し、周辺制御基板 4 1 4 0 は、リトライ動作にエラーが生じている旨を伝えるリトライ動作エラー報知処理を行う。このリトライ動作エラー報知処理では、「賞球ユニットを確認してください。」、そして「払出制御基板のハーネスを確認してください。」のリトライ動作のエラー報知アナウンスを、所定回数（本実施形態では、2 回。）繰り返し図 2 1 に示したサイドスピーカ 1 3 0、1 3 0、図 2 9 に示した右上部スピーカ 2 2 2、図 3 2 に示した左上部スピーカ 2 6 2 や図 7 8 に示した下部スピーカ 8 2 1 から流れることによって、ホールの店員等に報知するようになっている。このリトライ動作のエラー報知アナウンスを聞いたホールの店員等は、図 7 0 に示した計数スイッチ 7 5 1 の不具合や、計数スイッチ 7 5 1 からの払出制御基板 4 1 1 0 まで亘る各種ハーネスの断線、各種コネクタの接触不良等を、サイドスピーカ 1 3 0、1 3 0、右上部スピーカ 2 2 2、左上部スピーカ 2 6 2、及び下部スピーカ 8 2 1 からリトライ動作のエラー報知アナウンスが流れない場合と比べると、極めて早く確認することができる。またリトライ動作エラー報知処理では、扉枠 5 に設けた各種装飾基板の複数の L E D を所定の色（本実施形態では、赤色）で発光させている。

【 1 0 8 3 】

ステップ S 8 0 4 に続いて、解除設定処理を行う（ステップ S 8 0 6）。この解除設定処理では、ステップ S 8 0 2 で確認した各種エラー情報に対応するエラーフラグに基づいて、エラーフラグの状態が、エラーが生じている旨を示すものである場合には、そのエラーフラグに対応するエラーが既に払出制御基板 4 1 1 0 に実装されているセグメント表示器であるエラー L E D 表示器 8 6 0 c によって表示されている内容を強制的に停止したり、球貸しができる状態となっている旨を C R ユニット 6 に伝えるために、上述した P R D Y 信号の論理を H I、つまり立ち上げた状態を保持し、図 9 8 に示した、払出制御部 4 1 2 0 の払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b から遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して C R ユニット 6 に出力したりする。例えば、上述したリトライ動作が異常動作しているか否かを示すリトライエラーフラグ R T E R R - F L G が値 1 であるとき、つまりリトライ動作が異常動作しているときには、既にエラー L E D 表示器 8 6 0 c によって表示されている「リトライエラー」である旨を報知する数字「5」を強制的に停止するために、上述した払出制御内蔵 R A M の状態情報記憶領域に記憶されているリトライエラー情報を、「

正常」である旨を報知する図形「-」が表示される情報に強制的に上書きする。また、球貸しができる状態となっている旨をCRユニット6に伝えるために、PRDY信号の論理をHI、つまり立ち上がった状態を保持し、払出制御I/Oポート4120bから遊技球等貸出装装置接続端子板869を介してCRユニット6に出力する。

【1084】

ステップS806に続いて、エラーフラグ初期化処理を行い(ステップS808)、このルーチンを終了する。このエラーフラグ初期化処理では、ステップS802で確認した各種エラー情報に対応するエラーフラグに基づいて、エラーフラグの状態が、エラーが生じている旨を示すものである場合には、そのエラーフラグを初期化する。例えば、上述したリトライ動作が異常動作しているか否かを示すリトライエラーフラグRTEERR-FLGが値1であるとき、つまりリトライ動作が異常動作しているときには、リトライエラーフラグRTEERR-FLGに値0をセットして初期化する。このとき、上述した、PRDY信号の論理をHI、つまり立ち上がった状態を保持し、このPRDY信号の論理の状態をPRDY信号出力設定情報に設定してCR通信情報記憶領域に記憶する。これにより、図130の払出制御部電源投入時処理の払出制御部メイン処理におけるステップS554のCR通信処理で、払出制御内蔵RAMに記憶されているCR通信情報記憶領域からPRDY信号出力設定情報を読み出してこの読み出したPRDY信号出力設定情報、つまり論理がLOWであるPRDY信号を、払出制御I/Oポート4120bから遊技球等貸出装装置接続端子板869を介してCRユニット6に出力する。このように、リトライエラーフラグRTEERR-FLGは、図143に示したリトライ動作監視処理におけるステップS780の判定で、不整合カウンタINCCの値が不整合しきい値INCTH以上であるときには、この内的要因が発生したことを契機として同処理のステップS786の処理でリトライエラーフラグRTEERR-FLGに値1がセットされる一方、エラー解除スイッチ860aが操作されると、これを契機として、つまりこの外的要因が発生したことを契機としてリトライエラーフラグRTEERR-FLGに値0がセットされて初期化されるようになっている。なお、リトライエラーフラグRTEERR-FLGは、図97に示した、主制御基板4100に実装されたRAMクリアスイッチ4100eが操作されると、これを契機として、つまりエラー解除スイッチ860aが操作された場合と同様に、この外的要因が発生したことを契機として初期化されるようになっている。

【1085】

[15-13.CRユニットとの各種信号のやり取り]

次に、図130の払出制御部電源投入時処理の払出制御部メイン処理におけるステップS554のCR通信処理についてタイミングチャートを用いて説明する。このCR通信処理では、図98に示した、払出制御基板4110とCRユニット6との各種信号のやり取りを行う。まず、球貸しによる払出動作時の信号処理について説明し、続けてCRユニット6からの入力信号確認処理について説明する。ここでは、金額として200円分の遊技球の球数(本実施形態では、50球であり、金額として100円分の25球の払出動作を2回行っている。)を貸球数として、図19に示した、上皿301や下皿302に払い出す場合について説明する。なお、CRユニット6からのBRQ信号、BRDY信号及びCR接続信号は、払出制御内蔵RAMの入力情報記憶領域から入力情報を読み出してこの読み出した入力情報に記憶されているものであり、CR通信処理は、割り込みタイマ周期である1.75msごとに、入力情報からBRQ信号、BRDY信号及びCR接続信号の論理の状態を確認している。

【1086】

[15-13-1.球貸しによる払出動作時の信号処理]

払出制御基板4110における払出制御部4120の払出制御MPU4120aは、払出制御内蔵RAMのCR通信情報記憶領域からPRDY信号出力設定情報を読み出してこの読み出したPRDY信号出力設定情報が、貸球を払い出すための払出動作が可能である旨を伝えるPRDY信号の論理の状態に設定されている場合には、図146(d)に示すように、貸球を払い出すための払出動作が可能である旨を伝えるために、PRDY信号

の論理をH Iとして、つまり立ち上げて保持して払出制御部4 1 2 0の払出制御I / Oポート4 1 2 0 bから出力し、P R D Yとして、遊技球等貸出装置接続端子板8 6 9を介して、C Rユニット6に出力する(タイミングH 0)。この状態で、例えば遊技者によって図1 7に示した貸球ユニット3 6 0の貸球ボタン3 6 1が押圧操作されると、球貸スイッチ3 6 5 bのスイッチが入る(ONする)ようになっており、この球貸操作信号が図9 9に示したT D Sとして度数表示板3 6 5から遊技球等貸出装置接続端子板8 6 9を介してC Rユニット6に入力される。このT D Sが入力されたC Rユニット6は、金額として2 0 0円分の遊技球の球数を貸球数として上皿3 0 1や下皿3 0 2に払い出すため、図1 4 6 (a)に示すように、貸球要求信号であるB R D Yを、C Rユニット6から遊技球等貸出装置接続端子板8 6 9を介して、払出制御基板4 1 1 0 (払出制御M P U 4 1 2 0 a) 10
に出力し、その信号を立ち上げて保持する(タイミングH 1)。このB R D Yは、B R D Y信号として払出制御I / Oポート4 1 2 0 bに入力される。

【1 0 8 7】

このB R D Y信号が入力された払出制御M P U 4 1 2 0 aは、図1 4 6 (b)に示すように、タイミングH 1から貸出要望監視時間H A (本実施形態では、2 0 ミリ秒(m s) ~ 5 8 m s に設定されている。)が経過するまでに、C Rユニット6から遊技球等貸出装置接続端子板8 6 9を介して、1回の払出動作で所定の貸球数(本実施形態では、2 5 球であり、金額として1 0 0 円に相当する。)を払い出すための1回の払出動作開始要求信号であるB R Qが立ち上がるか否かを監視する。

【1 0 8 8】

C Rユニット6は、金額として2 0 0円分の遊技球の球数のうち、まず1 0 0円分の遊技球の球数を貸球数として上皿3 0 1や下皿3 0 2に払い出すため、図1 4 6 (b)に示すように、タイミングH 1から貸出要望監視時間H Aが経過するまでに、B R Qを、C Rユニット6から遊技球等貸出装置接続端子板8 6 9を介して、C Rユニット6に出力し、その信号を立ち上げて保持する(タイミングH 2)。このB R Qは、B R Q信号として払出制御I / Oポート4 1 2 0 bに入力される。

【1 0 8 9】

払出制御M P U 4 1 2 0 aは、図1 4 6 (c)に示すように、タイミングH 1から貸出要望監視時間H Aが経過するまでにB R Q信号が立ち上がると、タイミングH 2からB R Q要望了解A C K監視時間H B (本実施形態では、2 0 m s ± 1 m s に設定されている。)が経過するまでに、1回の払出動作を開始した旨を伝えるために、E X S信号の論理をH Iとして、つまり立ち上げた状態を保持して払出制御I / Oポート4 1 2 0 bから出力し、E X Sとして、遊技球等貸出装置接続端子板8 6 9を介して、C Rユニット6に出力する(タイミングH 3)。 30

【1 0 9 0】

このE X Sが入力されたC Rユニット6は、図1 4 6 (b)に示すように、タイミングH 3から貸出指示監視時間H C (本実施形態では、2 0 m s ~ 5 8 m s に設定されている。)が経過するまでに、タイミングH 2から立ち上げて保持したB R Qを、C Rユニット6から遊技球等貸出装置接続端子板8 6 9を介して、払出制御基板4 1 1 0に出力し、その信号を立ち下げて保持する(タイミングH 4)。 40

【1 0 9 1】

払出制御M P U 4 1 2 0 aは、図1 4 6 (c)に示すように、タイミングH 4から払出監視時間H D (本実施形態では、球払出時間に設定されている。)が経過するまでに、1回の払出動作を行って所定の貸球数だけ、つまり1 0 0円分の遊技球の球数を貸球数として上皿3 0 1や下皿3 0 2に払い出す。そして払出監視時間H Dが経過すると、タイミングH 3から立ち上げて保持したE X S信号を、その論理をL O Wとして、つまり立ち下げた状態に保持して払出制御I / Oポート4 1 2 0 bから出力し、E X Sとして、遊技球等貸出装置接続端子板8 6 9を介して、C Rユニット6に出力する(タイミングH 5)。

【1 0 9 2】

C Rユニット6は、金額として2 0 0円分の遊技球の球数のうち、残り1 0 0円分の遊

10

20

30

40

50

技球の球数を貸球数として上皿 3 0 1 や下皿 3 0 2 に払い出すため、図 1 4 6 (b) に示すように、タイミング H 5 から次要求確認タイミング H E (本実施形態では、最大 2 6 8 m s に設定されている。) が経過するまでに、B R Q を、C R ユニット 6 から遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して、払出制御基板 4 1 1 0 (払出制御 M P U 4 1 2 0 a) に出力し、その信号を立ち上げて保持する (タイミング H 6) 。

【 1 0 9 3 】

払出制御 M P U 4 1 2 0 a は、上述した方法を用いて同様に、残り 1 0 0 円分の遊技球の球数を貸球数として上皿 3 0 1 や下皿 3 0 2 に払い出すと、図 1 4 6 (c) に示すように、立ち上げて保持した E X S 信号を、その論理を L O W として、つまり立ち下げた状態に保持して払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b から出力し、E X S として、遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して、C R ユニット 6 に出力する (タイミング H 7) 。

10

【 1 0 9 4 】

C R ユニット 6 は、タイミング H 7 から C R ユニット貸出完了監視時間 H F (本実施形態では、最大 2 6 8 m s に設定されている。) が経過するまでに、図 1 4 6 (a) に示すように、タイミング H 1 から立ち上げて保持した B R D Y を、C R ユニット 6 から遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して、払出制御基板 4 1 1 0 (払出制御 M P U 4 1 2 0 a) に出力し、その信号を立ち下げて保持する (タイミング H 8) 。

【 1 0 9 5 】

上述した、貸出要望監視時間 H A 、B R Q 要望了解 A C K 監視時間 H B 、貸出指示監視時間 H C 、払出監視時間 H D 、次要求確認タイミング H E 、C R ユニット貸出完了監視時間 H F は、図 1 3 0 に示した払出制御部電源投入時処理 (払出制御部メイン処理) におけるステップ S 5 5 2 のタイマ更新処理で計時されている。

20

【 1 0 9 6 】

なお、払出制御 M P U 4 1 2 0 a は、球切れ、球がみ、計数スイッチエラー、リトライエラー、満タン等が生じているとき場合には、C R ユニット 6 と通信中でないとき (C R ユニット 6 からの B R D Y の論理が L O W 、つまり立ち下がって保持されているとき) には、図 1 4 6 (d) に示すように、タイミング H 1 から立ち上げて保持した P R D Y 信号を、その論理を L O W として、つまり立ち下げた状態に保持して払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b から出力し、P R D Y として、遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して、C R ユニット 6 に出力する (タイミング H 9) 。一方、C R ユニット 6 と通信中であるとき (C R ユニット 6 からの B R D Y の論理が H I 、つまり立ち上がって保持されているとき) には、図示しないが、E X S 信号の論理の状態を維持し、払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b から出力し、E X S として、遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して、C R ユニット 6 に出力する。「E X S 信号の論理の状態を維持」とは、E X S 信号の論理が L O W である (E X S 信号が立ち下がって保持されている) ときにはその論理 L O W を維持し、E X S 信号の論理が H I である (E X S 信号が立ち上がっている保持されている) ときにはその論理 H I を維持することである。

30

【 1 0 9 7 】

このように、C R ユニット 6 は、払出制御基板 4 1 1 0 における払出制御部 4 1 2 0 の払出制御 M P U 4 1 2 0 a と各種信号のやり取りを行い、払出制御 M P U 4 1 2 0 a が金額として 2 0 0 円分の遊技球の球数を、金額として 1 0 0 円分の 2 5 球の払出動作を 2 回行うことによって、貸球数が 5 0 球となる遊技球を上皿 3 0 1 や下皿 3 0 2 に払い出している。なお、C R ユニット 6 の正面側に設けられている、図示しない設定部をホールの店員等が操作して、例えば、金額として 1 0 0 円分の遊技球の球数を貸球数として上皿 3 0 1 や下皿 3 0 2 に払い出すように設定した場合には、払出制御 M P U 4 1 2 0 a が金額として 1 0 0 円分の 2 5 球の払出動作を 1 回行い、金額として 5 0 0 円分の遊技球の球数を貸球数として上皿 3 0 1 や下皿 3 0 2 に払い出すように設定した場合には、払出制御 M P U 4 1 2 0 a が金額として 1 0 0 円分の 2 5 球の払出動作を 5 回行い、金額として 1 0 0 0 円分の遊技球の球数を貸球数として上皿 3 0 1 や下皿 3 0 2 に払い出すように設定した場合には払出制御 M P U 4 1 2 0 a が金額として 1 0 0 円分の 2 5 球の払出動作を 1 0 回

40

50

行うこととなる。

【 1 0 9 8 】

[1 5 - 1 3 - 2 . C R ユニットからの入力信号確認処理]

払出制御基板 4 1 1 0 における払出制御部 4 1 2 0 の払出制御 M P U 4 1 2 0 a は、上述した貸出要望監視時間 H A が経過しても、C R ユニット 6 が B R Q を、C R ユニット 6 から遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して、払出制御基板 4 1 1 0 に出力し、その信号を立ち上げていない場合や、上述した貸出指示監視時間 H C が経過しても、C R ユニット 6 が B R D Y を、C R ユニット 6 から遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して、払出制御基板 4 1 1 0 に出力し、その信号を立ち下げていない場合や、上述した次要求確認タイミング H E が経過しても、C R ユニット 6 が B R Q を、C R ユニット 6 から遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して、払出制御基板 4 1 1 0 に出力し、その信号を立ち上げていない場合や、上述した C R ユニット貸出完了監視時間 H F が経過しても、C R ユニット 6 が B R D Y を、C R ユニット 6 から遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して、払出制御基板 4 1 1 0 に出力し、その信号を立ち下げていない場合には、上述した、P R D Y 及び E X S を用いて、B R Q 及び B R D Y が正常であるか否かの確認を行う。具体的には、払出制御 M P U 4 1 2 0 a は、図 1 4 6 (e) , (f) に示すように、B R Q 及び B R D Y が正常でないと判断すると (タイミング J 0) 、このタイミング J 0 から所定期間 J A (本実施形態では、 $200\text{ms} \pm 1\text{ms}$ に設定されている。) の経過後に、P R D Y 信号の論理を L O W として、つまり立ち下げた状態を保持して払出制御部 4 1 2 0 の払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b から出力し、P R D Y として、遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して、C R ユニット 6 に出力し、E X S 信号の論理を L O W として、つまり立ち下げた状態を保持して払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b から出力し、E X S として、遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して、C R ユニット 6 に出力する (タイミング J 1) 。

10

20

【 1 0 9 9 】

続いて払出制御 M P U 4 1 2 0 a は、タイミング J 1 から所定期間 J B (本実施形態では、 $200\text{ms} \pm 1\text{ms}$ に設定されている。) の経過後に、タイミング J 1 から立ち下げて保持した P R D Y 信号を、その論理を H I として、つまり立ち上げた状態に保持して払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b から出力し、P R D Y として、遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して、C R ユニット 6 に出力する (タイミング J 2) 。

30

【 1 1 0 0 】

続いて払出制御 M P U 4 1 2 0 a は、タイミング J 2 から所定期間 J C (本実施形態では、 $100\text{ms} \pm 1\text{ms}$ に設定されている。) の経過後に、タイミング J 2 から立ち上げて保持した P R D Y 信号を、その論理を L O W として、つまり立ち下げた状態に保持して払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b から出力し、P R D Y として、遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して、C R ユニット 6 に出力する (タイミング J 3) 。

【 1 1 0 1 】

続いて払出制御 M P U 4 1 2 0 a は、タイミング J 3 から所定期間 J D (本実施形態では、 $100\text{ms} \pm 1\text{ms}$ に設定されている。) の経過後に、タイミング J 3 から立ち下げて保持した P R D Y 信号を、その論理を H I として、つまり立ち上げた状態に保持して払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b から出力し、P R D Y として、遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して、C R ユニット 6 に出力する (タイミング J 4) 。

40

【 1 1 0 2 】

続いて払出制御 M P U 4 1 2 0 a は、タイミング J 4 から所定期間 J E (本実施形態では、 $100\text{ms} \pm 1\text{ms}$ に設定されている。) の経過後に、タイミング J 4 から立ち上げて保持した P R D Y 信号を、その論理を L O W として、つまり立ち下げた状態に保持して払出制御 I / O ポート 4 1 2 0 b から出力し、P R D Y として、遊技球等貸出装置接続端子板 8 6 9 を介して、C R ユニット 6 に出力する (タイミング J 5) 。

【 1 1 0 3 】

続いて払出制御 M P U 4 1 2 0 a は、タイミング J 5 から所定期間 J F (本実施形態で

50

は、 $10000\text{ms} \pm 1\text{ms}$ に設定されている。)の経過後に、タイミングJ5から立ち下げて保持したPRDY信号を、その論理をHIとして、つまり立ち上げた状態に保持して払出制御I/Oポート4120bから出力し、PRDYとして、遊技球等貸出装置接続端子板869を介して、CRユニット6に出力する(タイミングJ6)。

【1104】

上述した、所定期間JA～所定期間JFは、図130に示した払出制御部電源投入時処理(払出制御部メイン処理)におけるステップS552のタイマ更新処理で計時されている。

【1105】

[16. 周辺制御基板の各種制御処理]

次に、図97に示した、主制御基板4100(主制御MPU4100a)から各種コマンドを受信する周辺制御基板4140の各種処理について、図147～図153を参照して説明する。図147は周辺制御部電源投入時処理の一例を示すフローチャートであり、図148は周辺制御部Vblank割り込み処理の一例を示すフローチャートであり、図149は周辺制御部1msタイマ割り込み処理の一例を示すフローチャートであり、図150は測距センサへの電源供給シーケンスの一例を示すタイミングチャートであり、図151は周辺制御部コマンド受信割り込み処理の一例を示すフローチャートであり、図152は周辺制御部停電予告信号割り込み処理の一例を示すフローチャートであり、図153は回転検出スイッチ履歴作成処理の一例を示すフローチャートである。

【1106】

周辺制御基板4140は、図100に示したように、周辺制御部4150と液晶及び音制御部4160とから構成されており、ここでは、周辺制御部4150の各種制御処理について説明する。まず、周辺制御部電源投入時処理について説明し、続いて周辺制御部Vblank割り込み処理、周辺制御部1msタイマ割り込み処理、周辺制御部コマンド受信割り込み処理、周辺制御部停電予告信号割り込み処理、回転検出スイッチ履歴作成処理について説明する。回転検出スイッチ履歴作成処理は、後述する周辺制御部1msタイマ割り込み処理におけるステップS1108の操作ユニット情報取得処理の一処理として実行される。なお、本実施形態では、割り込み処理の優先順位として、周辺制御部停電予告信号割り込み処理が最も高く設定され、続いて周辺制御部1msタイマ割り込み処理、周辺制御部コマンド受信割り込み処理、そして周辺制御部Vblank割り込み処理という順番に設定されている。

【1107】

[16-1. 周辺制御部の各種制御処理]

[16-1-1. 周辺制御部電源投入時処理]

まず、周辺制御部電源投入時処理について、図147を参照して説明する。パチンコ遊技機1に電源が投入されると、図100に示した周辺制御部4150の周辺制御MPU4150aは、図147に示すように、周辺制御部電源投入時処理を行う。この周辺制御部電源投入時処理が開始されると、周辺制御MPU4150aは、初期設定処理を行う(ステップS1000)。この初期設定処理は、周辺制御MPU4150a自身を初期化する処理と、ホットスタート/コールドスタートの判定処理と、リセット後のウェイトタイマを設定する処理等を行う。周辺制御MPU4150aは、まず自身を初期化する処理を行うが、この周辺制御MPU4150aを初期化する処理にかかる時間は、マイクロ秒(μs)オーダーであり、極めて短い時間で周辺制御MPU4150aを初期化することができる。これにより、周辺制御MPU4150aは、割り込み許可が設定された状態となることによって、例えば、後述する周辺制御部コマンド受信割り込み処理において、主制御基板4100から出力される、図122及び図123に示した、遊技演出の制御に関するコマンドやパチンコ遊技機1の状態に関するコマンド等の各種コマンドを受信することができる状態となる。

【1108】

ホットスタート/コールドスタートの判定処理では、図101に示した周辺制御RAM

10

20

30

40

50

4 1 5 0 c については、そのバックアップ第 1 エリア 4 1 5 0 c b における、Bank 1 (1 f r) 及び Bank 2 (1 f r) にバックアップされている内容である演出バックアップ情報 (1 f r) を比較するとともに、Bank 1 (1 m s) 及び Bank 2 (1 m s) にバックアップされている内容である演出バックアップ情報 (1 m s) を比較し、そのバックアップ第 2 エリア 4 1 5 0 c c における、Bank 3 (1 f r) 及び Bank 4 (1 f r) にバックアップされている内容である演出バックアップ情報 (1 f r) を比較するとともに、Bank 3 (1 m s) 及び Bank 4 (1 m s) にバックアップされている内容である演出バックアップ情報 (1 m s) を比較し、この比較した内容が一致しているときには図 1 0 1 に示した周辺制御 RAM 4 1 5 0 c の通常使用する記憶領域である、Bank 0 (1 f r) に対して Bank 1 (1 f r) に記憶されている内容である演出バックアップ情報 (1 f r) と、Bank 0 (1 m s) に対して Bank 1 (1 m s) に記憶されている内容である演出バックアップ情報 (1 m s) と、をそれぞれコピーバックしてホットスタートとする一方、比較した内容が一致していないとき (つまり、不一致であるとき) には周辺制御 RAM 4 1 5 0 c の通常使用する記憶領域である、Bank 0 (1 f r) 及び Bank 0 (1 m s) に対してそれぞれ値 0 を強制的に書き込んでコールドスタートとする。

10

【 1 1 0 9 】

またホットスタート / コールドスタートの判定処理では、図 1 0 1 に示した周辺制御 RAM 4 1 5 0 d についても、そのバックアップ第 1 エリア 4 1 5 0 d b における、Bank 1 (S R A M) 及び Bank 2 (S R A M) にバックアップされている内容である演出バックアップ情報 (S R A M) を比較するとともに、そのバックアップ第 2 エリア 4 1 5 0 d c における、Bank 3 (S R A M) 及び Bank 4 (S R A M) にバックアップされている内容である演出バックアップ情報 (S R A M) を比較する。この比較した内容が一致しているときには図 1 0 1 に示した周辺制御 RAM 4 1 5 0 d の通常使用する記憶領域である Bank 0 (S R A M) に対して Bank 0 (S R A M) に記憶されている内容である演出バックアップ情報 (S R A M) をコピーバックしてホットスタートとする一方、比較した内容が一致していないとき (つまり、不一致であるとき) には周辺制御 RAM 4 1 5 0 d の通常使用する記憶領域である Bank 0 (S R A M) に対して値 0 を強制的に書き込んでコールドスタートとする。このようなホットスタート又はコールドスタートに続いて、図 1 0 1 に示した周辺制御 RAM 4 1 5 0 c のバックアップ非管理対象ワークエリア 4 1 5 0 c f に対して値 0 を強制的に書き込んでゼロクリアする。そして周辺制御 MPU 4 1 5 0 a は、この初期化設定処理を行った後に、図 1 0 1 に示した周辺制御内蔵 W D T 4 1 5 0 a f と、図 1 0 0 に示した周辺制御外部 W D T 4 1 5 0 e と、にクリア信号を出力して周辺制御 MPU 4 1 5 0 a にリセットがかからないようにしている。

20

30

【 1 1 1 0 】

ステップ S 1 0 0 0 に続いて、現在時刻情報取得処理を行う (ステップ S 1 0 0 2) 。この現在時刻情報取得処理では、図 1 0 0 に示した R T C 制御部 4 1 6 5 の R T C 4 1 6 5 4 a の R T C 内蔵 RAM 4 1 6 5 a a から、年月日を特定するカレンダー情報と時分秒を特定する時刻情報とを取得して、図 1 0 1 に示した周辺制御 RAM 4 1 5 0 c の R T C 情報取得記憶領域 4 1 5 0 c a d に、現在のカレンダー情報としてカレンダー情報記憶部にセットするとともに、現在の時刻情報として時刻情報記憶部にセットする。また、現在時刻情報取得処理では、液晶表示装置の輝度設定処理も行う。この液晶表示装置の輝度設定処理では、周辺制御 MPU 4 1 5 0 a が R T C 制御部 4 1 6 5 の R T C 内蔵 RAM 4 1 6 5 a a から輝度設定情報を取得して、この取得した輝度設定情報に含まれる L E D の輝度となるように、液晶表示装置 1 9 0 0 のバックライトの輝度を調節して点灯する処理を行う。輝度設定情報は、上述したように、液晶表示装置 1 9 0 0 のバックライトである L E D の輝度が 1 0 0 % ~ 7 0 % までに亘る範囲を 5 % 刻みで調節するための輝度調節情報と、現在設定されている液晶表示装置 1 9 0 0 のバックライトである L E D の輝度と、が含まれているものである。液晶表示装置の輝度設定処理では、具体的には、R T C 制御部 4 1 6 5 の R T C 内蔵 RAM 4 1 6 5 a a に記憶されている輝度設定情報に含まれる L E

40

50

Dの輝度が75%で液晶表示装置1900のバックライトを点灯するときには、輝度設定情報に含まれる輝度調節情報に基づいて液晶表示装置1900のバックライトの輝度を調節して点灯し、RTC制御部4165のRTC内蔵RAM4165aaに記憶されている輝度設定情報に含まれるLEDの輝度が80%で液晶表示装置1900のバックライトを点灯するときには、輝度設定情報に含まれる輝度調節情報に基づいて液晶表示装置1900のバックライトの輝度を調節して点灯する。なお、この液晶表示装置の輝度設定処理では、上述した、液晶表示装置1900の使用時間に応じて液晶表示装置1900の輝度を補正するための輝度補正プログラムと同様な補正が全く行われなくなっている。これは、この液晶表示装置の輝度設定処理に輝度補正プログラムと同様な補正プログラムが組み込まれることにより、液晶表示装置の輝度設定処理が実行されるごとに、LEDの輝度が100%に向かって補正されるのを防止するためである。本実施形態では、周辺制御MPU4150aがRTC4165aのRTC内蔵RAM4165aaからカレンダー情報と時刻情報とを取得するのは、電源投入時の1回のみとなっている。また周辺制御MPU4150aは、この現在時刻情報取得処理を行った後に、周辺制御内蔵WDT4150afと周辺制御外部WDT4150eとにクリア信号を出力して周辺制御MPU4150aにリセットがかからないようにしている。

10

【1111】

ステップS1002に続いて、Vblank信号検出フラグVB-FLGに値0をセットする(ステップS1006)。このVblank信号検出フラグVB-FLGは、後述する周辺制御部定常処理を実行するか否かを決定するためのフラグであり、周辺制御部定常処理を実行するとき値1、周辺制御部定常処理を実行しないとき値0にそれぞれ設定される。Vblank信号検出フラグVB-FLGは、周辺制御MPU4150aからの画面データを受け入れることができる状態である旨を伝えるVblank信号が音源内蔵VDP4160aから入力されたことを契機として実行される後述する周辺制御部Vblank信号割り込み処理において値1がセットされるようになっている。このステップS1006では、Vblank信号検出フラグVB-FLGに値0をセットすることによりVblank信号検出フラグVB-FLGを一度初期化している。また周辺制御MPU4150aは、このVblank信号検出フラグVB-FLGに値0をセットした後に、周辺制御内蔵WDT4150afと周辺制御外部WDT4150eとにクリア信号を出力して周辺制御MPU4150aにリセットがかからないようにしている。

20

30

【1112】

ステップS1006に続いて、Vblank信号検出フラグVB-FLGが値1であるかを判定する(ステップS1008)。このVblank信号検出フラグVB-FLGが値1でない(値0である)ときには、再びステップS1008に戻ってVblank信号検出フラグVB-FLGが値1であるかを繰り返し判定する。このような判定を繰り返すことにより、周辺制御部定常処理を実行するまで待機する状態となる。また周辺制御MPU4150aは、このVblank信号検出フラグVB-FLGが値1であるかを判定した後に、周辺制御内蔵WDT4150afと周辺制御外部WDT4150eとにクリア信号を出力して周辺制御MPU4150aにリセットがかからないようにしている。

40

【1113】

ステップS1008でVblank信号検出フラグVB-FLGが値1であるとき、つまり周辺制御部定常処理を実行するときには、まず定常処理中フラグSP-FLGに値1をセットする(ステップS1009)。この定常処理中フラグSP-FLGは、周辺制御部定常処理を実行中であるとき値1、周辺制御部定常処理を実行完了したとき値0にそれぞれセットされる。

【1114】

ステップS1009に続いて、1ms割り込みタイマ起動処理を行う(ステップS1010)。この1ms割り込みタイマ起動処理では、後述する周辺制御部1msタイマ割り込み処理を実行するための1ms割り込みタイマを起動するとともに、この1ms割り込みタイマが起動して周辺制御部1msタイマ割り込み処理が実行された回数をカウントす

50

るための 1 m s タイマ割り込み実行回数 S T N に値 1 をセットして 1 m s タイマ割り込み実行回数 S T N の初期化も行う。この 1 m s タイマ割り込み実行回数 S T N は周辺制御部 1 m s タイマ割り込み処理で更新される。

【 1 1 1 5 】

ステップ S 1 0 1 0 に続いて、ランプデータ出力処理を行う（ステップ S 1 0 1 2）。このランプデータ出力処理では、図 1 0 0 に示したランプ駆動基板 4 1 7 0 への D M A シリアル連続送信を行う。ここでは、図 1 0 1 に示した周辺制御 M P U 4 1 5 0 a の周辺制御 D M A コントローラ 4 1 5 0 a c を利用してランプ駆動基板用シリアル I / O ポート連続送信を行う。このランプ駆動基板用シリアル I / O ポート連続送信が開始されるときには、図 1 0 1 に示した周辺制御 M P U 4 1 5 0 a に外付けされる周辺制御 R A M 4 1 5 0 c のランプ駆動基板側送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a a に、図 9 5 に示した遊技盤 4 に設けた各種装飾基板の複数の L E D への点灯信号、点滅信号、又は階調点灯信号を出力するための遊技盤側発光データ S L - D A T が後述するランプデータ作成処理で作成されてセットされた状態となっている。図 1 0 1 に示した周辺制御 M P U 4 1 5 0 a の周辺制御 C P U コア 4 1 5 0 a a は、周辺制御 D M A コントローラ 4 1 5 0 a c の要求要因にランプ駆動基板用シリアル I / O ポートの送信を指定し、ランプ駆動基板側送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a a の先頭アドレスに格納された遊技盤側発光データ S L - D A T のうちの最初の 1 バイトを、外部バス 4 1 5 0 h、周辺制御バスコントローラ 4 1 5 0 a d、そして周辺バス 4 1 5 0 a i を介して、ランプ駆動基板用シリアル I / O ポートの送信バッファレジスタに転送して書き込む。これにより、ランプ駆動基板用シリアル I / O ポートは、この書き込まれた送信バッファレジスタのデータを送信シフトレジスタに転送し、遊技盤側発光クロック信号 S L - C L K と同期して送信シフトレジスタの 1 バイトのデータを、1 ビットずつ送信開始する。周辺制御 D M A コントローラ 4 1 5 0 a c は、ランプ駆動基板用シリアル I / O ポートの送信割り込み要求が発生するごとに、これを契機として（本実施形態では、ランプ駆動基板用シリアル I / O ポートの送信バッファレジスタに書き込まれた 1 バイトのデータが送信シフトレジスタに転送され、その送信バッファレジスタに 1 バイトのデータがなくなって空となったことを契機としている。）、周辺制御 C P U コア 4 1 5 0 a a がバスを使用していない場合に、ランプ駆動基板側送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a a に格納された残りの遊技盤側発光データ S L - D A T を 1 バイトずつ、外部バス 4 1 5 0 h、周辺制御バスコントローラ 4 1 5 0 a d、そして周辺バス 4 1 5 0 a i を介して、ランプ駆動基板用シリアル I / O ポートの送信バッファレジスタに転送して書き込むことで、ランプ駆動基板用シリアル I / O ポートは、この書き込まれた送信バッファレジスタのデータを送信シフトレジスタに転送し、遊技盤側発光クロック信号 S L - C L K と同期して送信シフトレジスタの 1 バイトのデータを、1 ビットずつ送信開始し、ランプ駆動基板用シリアル I / O ポートによる連続送信を行っている。

【 1 1 1 6 】

またランプデータ出力処理では、図 1 0 0 に示した枠装飾駆動アンプ基板 1 9 4 への D M A シリアル連続送信処理を行う。ここでも、周辺制御 M P U 4 1 5 0 a の周辺制御 D M A コントローラ 4 1 5 0 a c を利用して枠装飾駆動アンプ基板 L E D 用シリアル I / O ポート連続送信を行う。この枠装飾駆動アンプ基板 L E D 用シリアル I / O ポート連続送信が開始されるときには、図 1 0 1 に示した周辺制御 M P U 4 1 5 0 a に外付けされる周辺制御 R A M 4 1 5 0 c の枠装飾駆動アンプ基板側 L E D 用送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a b に、図 5 3 に示した扉枠 5 に設けた各種装飾基板の複数の L E D への点灯信号、点滅信号又は階調点灯信号を出力するための扉側発光データ S T L - D A T が後述するランプデータ作成処理で作成されてセットされた状態となっている。周辺制御 M P U 4 1 5 0 a の周辺制御 C P U コア 4 1 5 0 a a は、周辺制御 D M A コントローラ 4 1 5 0 a c の要求要因に枠装飾駆動アンプ基板 L E D 用シリアル I / O ポートの送信を指定し、枠装飾駆動アンプ基板側 L E D 用送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a b の先頭アドレスに格納された扉側発光データ S T L - D A T のうちの最初の 1 バイトを、外部バス 4 1 5 0 h、周辺制御バスコントローラ 4 1 5 0 a d、そして周辺バス 4 1 5 0 a i を介して、枠装飾駆動アン

ブ基板 L E D 用シリアル I / O ポートの送信バッファレジスタに転送して書き込む。これにより、枠装飾駆動アンプ基板 L E D 用シリアル I / O ポートは、この書き込まれた送信バッファレジスタのデータを送信シフトレジスタに転送し、扉側発光クロック信号 S T L - C L K と同期して送信シフトレジスタの 1 バイトのデータを、1 ビットずつ送信開始する。周辺制御 D M A コントローラ 4 1 5 0 a c は、枠装飾駆動アンプ基板 L E D 用シリアル I / O ポートの送信割り込み要求が発生するごとに、これを契機として（本実施形態では、枠装飾駆動アンプ基板 L E D 用シリアル I / O ポートの送信バッファレジスタに書き込まれた 1 バイトのデータが送信シフトレジスタに転送され、その送信バッファレジスタに 1 バイトのデータがなくなって空となったことを契機としている。）、周辺制御 C P U コア 4 1 5 0 a a がバスを使用していない場合に、枠装飾駆動アンプ基板側 L E D 用送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a b に格納された残りの扉側発光データ S T L - D A T を 1 バイトずつ、外部バス 4 1 5 0 h、周辺制御バスコントローラ 4 1 5 0 a d、そして周辺バス 4 1 5 0 a i を介して、枠装飾駆動アンプ基板 L E D 用シリアル I / O ポートの送信バッファレジスタに転送して書き込むことで、枠装飾駆動アンプ基板 L E D 用シリアル I / O ポートは、この書き込まれた送信バッファレジスタのデータを送信シフトレジスタに転送し、扉側発光クロック信号 S T L - C L K と同期して送信シフトレジスタの 1 バイトのデータを、1 ビットずつ送信開始し、枠装飾駆動アンプ基板 L E D 用シリアル I / O ポートによる連続送信を行っている。

10

20

30

40

50

【 1 1 1 7 】

ステップ S 1 0 1 2 に続いて操作ユニット監視処理を行う（ステップ S 1 0 1 4）。この操作ユニット監視処理では、後述する周辺制御部 1 m s タイマ割り込み処理における操作ユニット情報取得処理において、図 4 3 に示した操作ユニット 4 0 0 に設けられた各種検出スイッチからの検出信号に基づいてダイヤル操作部 4 0 1 の回転（回転方向）及び押圧操作部 4 0 5 の操作等を取得した各種情報（例えば、操作ユニット 4 0 0 に設けられた各種検出スイッチからの検出信号に基づいて作成するダイヤル操作部 4 0 1 の回転（回転方向）履歴情報、及び押圧操作部 4 0 5 の操作履歴情報など。）がセットされる図 1 0 1 に示した周辺制御 R A M 4 1 5 0 c の操作ユニット情報取得記憶領域 4 1 5 0 c a i に基づいて、ダイヤル操作部 4 0 1 の回転方向や押圧操作部 4 0 5 の操作有無を監視し、ダイヤル操作部 4 0 1 の回転方向や押圧操作部 4 0 5 の操作の状態を遊技演出に反映するか否かを適宜決定する。

【 1 1 1 8 】

ステップ S 1 0 1 4 に続いて、表示データ出力処理を行う（ステップ S 1 0 1 6）。この表示データ出力処理では、後述する表示データ作成処理で音源内蔵 V D P 4 1 6 0 a の内蔵 V R A M 上に生成した 1 画面分（1 フレーム分）の描画データを液晶表示装置 1 9 0 0 に出力する。これにより、液晶表示装置 1 9 0 0 にさまざまな画面が描画される。なお、表示データ出力処理では、音源内蔵 V D P 4 1 6 0 a の描画能力を超える描画を行った場合には、生成した 1 画面分（1 フレーム分）の描画データを液晶表示装置 1 9 0 0 への出力をキャンセルするようになっている。これにより、処理時間の遅れを防止することができるが、いわゆるコマ落ちが発生することとなるものの、ステップ S 1 0 1 2 のランプデータ出力処理による、図 9 5 に示した遊技盤 4 に設けた各種装飾基板の複数の L E D、及び図 5 3 に示した扉枠 5 に設けた各種装飾基板の複数の L E D による演出と、後述する音データ出力処理による、本体枠 3 に設けたスピーカ 8 2 1 及び扉枠 5 に設けたスピーカ 1 3 0、2 2 2、2 6 2 から各種演出に合わせた音楽や効果音等による演出と、の同期を優先することができる仕組みとなっている。

【 1 1 1 9 】

ステップ S 1 0 1 6 に続いて、音データ出力処理を行う（ステップ S 1 0 1 8）。この音データ出力処理では、後述する音データ作成処理で音源内蔵 V D P 4 1 6 0 a に設定された音楽及び効果音等の音データをシリアル化したオーディオデータとしてオーディオデータ送信 I C 4 1 6 0 c に出力したり、音楽及び効果音のほかに報知音や告知音の音データをシリアル化したオーディオデータとしてオーディオデータ送信 I C 4 1 6 0 c に出力

したりする。このオーディオデータ送信 I C 4 1 6 0 c は、音源内蔵 V D P 4 1 6 0 a からのシリアル化したオーディオデータが入力されると、右側オーディオデータを、プラス信号及びマイナス信号とする差分方式のシリアルデータとして梓装飾駆動アンプ基板 1 9 4 に向かって送信するとともに、左側オーディオデータを、プラス信号及びマイナス信号とする差分方式のシリアルデータとして梓装飾駆動アンプ基板 1 9 4 に向かって送信する。これにより、本体梓 3 に設けたスピーカ 8 2 1 及び扉梓 5 に設けたスピーカ 1 3 0 , 2 2 2 , 2 6 2 から各種演出に合わせた音楽や効果音等がステレオ再生されたりするほかに報知音や告知音もステレオ再生されたりする。

【 1 1 2 0 】

ステップ S 1 0 1 8 に続いて、スケジューラ更新処理を行う（ステップ S 1 0 2 0 ）。このスケジューラ更新処理では、図 1 0 1 に示した周辺制御 R A M 4 1 5 0 c のスケジュールデータ記憶領域 4 1 5 0 c a e にセットされた各種スケジュールデータを更新する。例えば、スケジューラ更新処理では、スケジュールデータ記憶領域 4 1 5 0 c a e にセットされた画面生成用スケジュールデータを構成する時系列に配列された画面データのうち、先頭の画面データから何番目の画面データを音源内蔵 V D P 4 1 6 0 a に出力するのかを指示するために、ポインタを更新する。なお、後述する受信コマンド解析処理において受信したコマンドが図 9 5 に示した測距センサ S A を用いてパチンコ遊技機 1 の対面に着座する遊技者が遊技窓 1 0 1 の前方において動かした遊技者の腕又は手等を演出に反映させる動作誘い演出を行うものである場合には、後述する測距センサ情報取得処理において取得した遊技者の腕又は手等の動作有無の履歴情報に基づいて、遊技者の腕又は手等の動作を演出に反映させると決定したときには、反映させた演出の画面データを、その反映させる時期である先頭の画面データから n 番目の画面データとして、音源内蔵 V D P 4 1 6 0 a に出力するのかを指示するために、ポインタを更新する。反映させた画面データによる演出の進行がすべて終了すると、その反映させた画面データによる演出が進行した画面データの総数だけ「n」に加算されて、先頭の画面データからその加算された値の次の値の画面データを音源内蔵 V D P 4 1 6 0 a に出力するよう指示するために、ポインタを更新する。換言すると、例えば、受信コマンド解析処理において受信したコマンドが測距センサ S A を用いてパチンコ遊技機 1 の対面に着座する遊技者が遊技窓 1 0 1 の前方において動かした遊技者の腕又は手等を演出に反映させる動作誘い演出 A を行うものである場合には、スケジューラ更新処理では、スケジュールデータ記憶領域 4 1 5 0 c a e にセットされた画面生成用スケジュールデータを構成する時系列に配列された画面データ A (0) ~ A (2 0 0 0) のうち、先頭の画面データから何番目の画面データを音源内蔵 V D P 4 1 6 0 a に出力するのかを指示するために、ポインタを更新する。まず、画面データ A (0) ~ A (9 9 9) までによる演出の進行を行うために、これらの画面データ A (0) ~ A (9 9 9) を 1 つずつ順番に音源内蔵 V D P 4 1 6 0 a に出力するよう指示するために、ポインタを更新する。そして、測距センサ情報取得処理において取得した遊技者の腕又は手等の動作有無の履歴情報に基づいて、遊技者の腕又は手等の動作を演出に反映させると決定したときには、反映させた演出の画面データ A 1 (0) ~ A 1 (4 9 9) のうちその最初の画面データ A 1 (0) を、その反映させる時期である先頭の画面データから 1 0 0 1 番目の画面データ A (1 0 0 0) として、音源内蔵 V D P 4 1 6 0 a に出力するよう指示するために、ポインタを更新する。この反映させた画面データ A 1 (0) ~ A 1 (4 9 9) による演出の進行にともなって反映させた画面データ A 1 (k) の「k」の値も増加し（つまり、A 1 (0) 、 A 1 (1) 、・・・、A 1 (4 9 9) という具合に 1 つずつ順番に演出が進行する。）、反映させた画面データによる演出の進行がすべて終了すると、その反映させた画面データによる演出が進行した画面データの総数（ここでは、「k」の値が値 0 ~ 値 4 9 9 であるため、総数が値 5 0 0 となる。）だけ、スケジュールデータ記憶領域 4 1 5 0 c a e にセットされた画面生成用スケジュールデータを構成する時系列に配列された画面データ A (9 9 9) の値 9 9 9 に値 5 0 0 が加算されて、先頭の画面データからその加算された値（値 1 4 9 9 (= 値 9 9 9 + 値 5 0 0) ）の次の値（値 1 5 0 0 (= 値 1 4 9 9 + 値 1) ）の画面データ A (1 5 0 0) を音源内蔵 V D P 4 1 6 0 a に

10

20

30

40

50

出力するよう指示するために、ポインタを更新する。

【 1 1 2 1 】

またスケジューラ更新処理では、スケジュールデータ記憶領域 4 1 5 0 c a e にセットされた、図 9 5 に示した可動体 C A R 0 , C A R 1 のヘッドライト H L 0 , H L 1 のほかに各種 L E D の発光態様を生成する発光態様生成用スケジュールデータを構成する時系列に配列された発光データのうち、先頭の発光データから何番目の発光データを各種 L E D 等の発光態様とするのかを指示するために、ポインタを更新する。

【 1 1 2 2 】

またスケジューラ更新処理では、スケジュールデータ記憶領域 4 1 5 0 c a e にセットされた音生成用スケジュールデータを構成する時系列に配列された、音楽や効果音等の音データ、報知音や告知音の音データを指示する音指令データのうち、先頭の音指令データから何番目の音指令データを音源内蔵 V D P 4 1 6 0 a に出力するのかを指示するために、ポインタを更新する。

【 1 1 2 3 】

またスケジューラ更新処理では、スケジュールデータ記憶領域 4 1 5 0 c a e にセットされた電氣的駆動源スケジュールデータを構成する時系列に配列されたモータやソレノイド等の電氣的駆動源の駆動データのうち、先頭の駆動データから何番目の駆動データを出力対象とするのかを指示するために、ポインタを更新する。電氣的駆動源スケジュールデータを構成する時系列に配列されたモータやソレノイド等の電氣的駆動源の駆動データは、後述する、1 m s タイマ割り込みが発生するごとに繰り返し実行される周辺制御部 1 m s タイマ割り込み処理におけるモータ及びソレノイド駆動処理で更新される。この 1 m s タイマ割り込みが発生するごとに繰り返し実行されるモータ及びソレノイド駆動処理では、ポインタが指示する駆動データに従ってモータやソレノイド等の電氣的駆動源を駆動するとともに、時系列に規定された次の駆動データにポインタを更新し、自身の処理を実行するごとに、ポインタを更新する。つまり、モータ及びソレノイド駆動処理において更新したポインタの指示する駆動データは、スケジューラ更新処理において強制的に更新される仕組みとなっているため、仮に、モータ及びソレノイド駆動処理においてポインタが何らかの原因で本来指示するはずの駆動データから他の駆動データを指示することとなっても、スケジューラ更新処理において強制的に本来指示するはずの駆動データに指示するように強制的に更新されるようになっている。

【 1 1 2 4 】

ステップ S 1 0 2 0 に続いて、受信コマンド解析処理を行う（ステップ S 1 0 2 2 ）。この受信コマンド解析処理では、主制御基板 4 1 0 0 から送信された各種コマンドを、後述する周辺制御部コマンド受信割り込み処理で受信してその受信した各種コマンドの解析を行って、解析したコマンドと対応するスケジュールデータを、周辺制御部 4 1 5 0 の周辺制御 R O M 4 1 5 0 b 又は周辺制御 R A M 4 1 5 0 c の各種制御データコピーエリア 4 1 5 0 c e から抽出して周辺制御 R A M 4 1 5 0 c のスケジュールデータ記憶領域に 4 1 5 0 c a e にセットする。主制御基板 4 1 0 0 からの各種コマンドは、周辺制御部コマンド受信割り込み処理で受信されて図 1 0 1 に示した周辺制御 R A M 4 1 5 0 c の受信コマンド記憶領域 4 1 5 0 c a c に記憶されるようになっており、受信コマンド解析処理では、受信コマンド記憶領域 4 1 5 0 c a c に記憶された各種コマンドの解析を行う。各種コマンドには、図 1 2 2 に示した、特図 1 同調演出関連に区分される各種コマンド、特図 2 同調演出関連に区分される各種コマンド、大当り関連に区分される各種コマンド、電源投入に区分される各種コマンド、普図同調演出関連に区分される各種コマンド、普通電役演出関連に区分される各種コマンド、図 1 2 3 に示した、報知表示に区分される各種コマンド、状態表示に区分される各種コマンド、テスト関連に区分される各種コマンド及びその他に区分される各種コマンドがある。

【 1 1 2 5 】

ステップ S 1 0 2 2 に続いて、警告処理を行う（ステップ S 1 0 2 4 ）。この警告処理では、ステップ S 1 0 2 2 の受信コマンド解析処理で解析したコマンドに、図 1 2 3 に示

10

20

30

40

50

した報知表示に区分される各種コマンドが含まれているときには、各種異常報知を実行するための異常表示態様に設定されている、画面生成用スケジュールデータ、発光態様生成用スケジュールデータ、音生成用スケジュールデータ、及び電氣的駆動源スケジュールデータ等を、周辺制御部 4 1 5 0 の周辺制御 R O M 4 1 5 0 b 又は周辺制御 R A M 4 1 5 0 c の各種制御データコピーエリア 4 1 5 0 c e から抽出して周辺制御 R A M 4 1 5 0 c のスケジュールデータ記憶領域に 4 1 5 0 c a e にセットする。

【 1 1 2 6 】

また、警告処理では、パチンコ遊技機 1 の電源投入時において（停電や瞬停が発生して再びパチンコ遊技機 1 への電力が回復する復電時においても）、後述する周辺制御部 1 m s タイマ割り込み処理におけるステップ S 1 1 0 6 の可動体情報取得処理、及びステップ S 1 1 0 4 のモータ及びソレノイド駆動処理において図 9 5 に示したフォトセンサ O R G 0 からの検出信号に基づいて原位置復帰制御処理を行って可動体 C A R 0 が原位置に待機している状態であることを判断し、かつ、後述するステップ S 1 0 2 5 の測距センサ情報取得処理で実行される不具合発生判断制御処理において図 9 5 に示した測距センサ S A からの検出信号に基づいて測距センサ S A が照射した光が図 9 5 に示したエンブレム 2 3 0 0 a に反射してその反射した光を受けた場合には、図 9 5 に示した回転演出ランプ S A L を所定期間（本実施形態では、パチンコ遊技機 1 の電源投入を行ってから遊技者が遊技を開始して遊技領域 1 1 0 0 に向かって発射された遊技球が上始動口 2 1 0 1、ゲート部 2 3 5 0、一般入賞口 2 1 0 4、2 2 0 1 のいずれかに侵入するまでの期間）だけ「青色の発光態様」で回転点灯制御するために、発光態様生成用スケジュールデータ、及び電氣的駆動源スケジュールデータ等を、周辺制御部 4 1 5 0 の周辺制御 R O M 4 1 5 0 b 又は周辺制御 R A M 4 1 5 0 c の各種制御データコピーエリア 4 1 5 0 c e から抽出して周辺制御 R A M 4 1 5 0 c のスケジュールデータ記憶領域に 4 1 5 0 c a e にセットする一方、後述する周辺制御部 1 m s タイマ割り込み処理におけるステップ S 1 1 0 6 の可動体情報取得処理、及びステップ S 1 1 0 4 のモータ及びソレノイド駆動処理において図 9 5 に示したフォトセンサ O R G 0 からの検出信号に基づいて原位置復帰制御処理を行って C A R 0 が原位置に待機している状態であることを判断し、かつ、後述するステップ S 1 0 2 5 の測距センサ情報取得処理で実行される不具合発生判断制御処理において図 9 5 に示した測距センサ S A からの検出信号に基づいて測距センサ S A が照射した光がエンブレム 2 3 0 0 a に反射せずに反射した光を受けていない場合には、図 9 5 に示した回転演出ランプ S A L を所定期間（本実施形態では、パチンコ遊技機 1 の電源投入を行ってから遊技者が遊技を開始して遊技領域 1 1 0 0 に向かって発射された遊技球が上始動口 2 1 0 1、ゲート部 2 3 5 0、一般入賞口 2 1 0 4、2 2 0 1 のいずれかに侵入するまでの期間）だけ「赤色の発光態様」で回転点灯制御するために、発光態様生成用スケジュールデータ、及び電氣的駆動源スケジュールデータ等を、周辺制御部 4 1 5 0 の周辺制御 R O M 4 1 5 0 b 又は周辺制御 R A M 4 1 5 0 c の各種制御データコピーエリア 4 1 5 0 c e から抽出して周辺制御 R A M 4 1 5 0 c のスケジュールデータ記憶領域に 4 1 5 0 c a e にセットする。

【 1 1 2 7 】

なお、警告処理では、複数の異常が同時に発生した場合には、予め登録した優先度の高い順から異常報知から行われ、その異常が解決して残っている他の異常報知に自動的に遷移するようになっている。これにより、一の異常が発生した後であってその異常を解決する前に他の異常が発生して一の異常が発生しているという情報を失うことなく、複数の異常を同時に監視することができる。

【 1 1 2 8 】

ステップ S 1 0 2 4 に続いて、測距センサ情報取得処理を行う（ステップ S 1 0 2 5）。この測距センサ情報取得処理では、図 9 5 に示した測距センサ S A からの検出信号が入力されているか否かを判定することにより測距センサ S A からの検出信号の履歴情報を作成し、図 1 0 1 に示した、周辺制御 M P U 4 1 5 0 a と外付けされる周辺制御 R A M 4 1 5 0 c の図示しない測距センサ情報取得記憶領域にセットするとともに、この測距センサ

情報取得記憶領域にセットされる測距センサ S A からの検出信号の履歴情報から、パチンコ遊技機 1 の対面に着座する遊技者が遊技窓 1 0 1 の前方において腕又は手等を動かしたか否かを正確に取得する。この測距センサ情報取得処理では、測距センサ S A からの検出信号に基づいて測距センサ S A に不具合が発生している状態であるか否かを判断する不具合発生判断制御処理も行う。この不具合発生判断制御処理では、後述する周辺制御部 1 m s タイマ割り込み処理におけるステップ S 1 1 0 6 の可動体情報取得処理、及びステップ S 1 1 0 4 のモータ及びソレノイド駆動処理において図 9 5 に示したフォトセンサ O R G 0 からの検出信号に基づいて原位置復帰制御処理を行って可動体 C A R 0 が原位置に待機している状態であることを判断した後に、測距センサ S A からの検出信号に基づいて、測距センサ S A が照射した光が図 9 5 に示したエンブレム 2 3 0 0 a に反射してその反射した光を受けた場合には測距センサ S A が正常動作していると判断する一方、測距センサ S A が照射した光がエンブレム 2 3 0 0 a に反射せずに反射した光を受けていない場合には測距センサ S A が異常動作していると判断する。つまり、不具合発生判断制御処理では、測距センサ S A に不具合が発生している状態であるか否かを判断している。

10

【 1 1 2 9 】

また、この測距センサ情報取得処理では、測距センサ S A からの検出信号に基づいて遊技窓 1 0 1 を閉鎖するように取付けられたガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 にタバコのヤニ、ホコリや手のあと等が付着して汚れているか否かを判断することができる汚れチェック制御処理も行う。この汚れチェック制御処理では、上述したステップ S 1 0 1 4 の操作ユニット監視処理において監視するダイヤル操作部 4 0 1 の回転方向や押圧操作部 4 0 5 の操作有無に基づいて、ホールの店員等がダイヤル操作部 4 0 1 を左回転操作した場合には、これに連動して、後述する周辺制御部 1 m s タイマ割り込み処理におけるステップ S 1 1 0 4 のモータ及びソレノイド駆動処理において図 9 5 に示した車に模した可動体 C A R 0 が原位置であるエンブレム 2 3 0 0 a の後側からその左側に出現して楕円開口部の円周に沿って左回りに走行開始する制御を行い、可動体 C A R 0 がエンブレム 2 3 0 0 a の後側から楕円開口部の円周に沿って走行開始してから楕円開口部の円周を一周周走行して再びエンブレム 2 3 0 0 a の後側で停止するまでに亘って、可動体 C A R 0 の走行位置において、可動体 C A R 0 に備える測距センサ基板 D M A に実装された測距センサ S A の検出領域 R G N A 内においてガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 に付着したタバコのヤニ、ホコリや手のあと等の汚れがあると、その汚れを測距センサ S A が検出するたびに、後述する周辺制御部 1 m s タイマ割り込み処理におけるステップ S 1 1 0 4 のモータ及びソレノイド駆動処理において車に模した可動体 C A R 0 の走行を中止して可動体 C A R 0 を停止した状態を維持する制御を行う。そして、ホールの店員等がその汚れを拭き取ると、可動体 C A R 0 を停止する状態における測距センサ S A の検出領域 R G N A 内においてガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 に付着したタバコのヤニ、ホコリや手のあと等の汚れがなくなること、測距センサ S A の L E D から発した光がガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 に付着したタバコのヤニ、ホコリや手のあと等で反射しなくなり、この反射する光が測距センサ S A の P S D で受光されなくなる（受けられなくなる）こととなり、後述する周辺制御部 1 m s タイマ割り込み処理におけるステップ S 1 1 0 4 のモータ及びソレノイド駆動処理において可動体 C A R 0 を再び走行開始する制御を行う。つまり、汚れチェック制御処理では、ホールの店員等がダイヤル操作部 4 0 1 を左回転操作を行うと、これに連動して、後述する周辺制御部 1 m s タイマ割り込み処理におけるステップ S 1 1 0 4 のモータ及びソレノイド駆動処理において測距センサ S A が実装された測距センサ基板 D M A を備える可動体 C A R 0 が楕円開口部の円周に沿って走行開始する制御を行うようになっているため、可動体 C A R 0 が楕円開口部の円周に沿って一周走行完了するか否かをチェックすることができるという可動状態のチェックと、可動体 C A R 0 が楕円開口部の円周に沿って走行する際に可動体 C A R 0 の走行位置における測距センサ S A の検出領域 R G N A 内にガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 にタバコのヤニ、ホコリや手のあと等が付着して汚れがあるか否かをチェックすることができるという汚れのチェックと、を同時に行うことができるようになっている。

20

30

40

50

【 1 1 3 0 】

なお、可動体 C A R 0 の走行を中止して可動体 C A R 0 を停止した状態を維持する制御を行うときには、上述したステップ S 1 0 2 0 のスケジューラ更新処理において、「可動体本体周囲のガラス板に汚れがあります。汚れを拭き取ってください。」というメッセージ M G 1 (図 1 6 4 を参照。) と、可動体 C A R 0 が停止する位置における測距センサ S A を中心とする円形状の検査領域 R G N A の直径より約 1 割程度直径が大きい円形状の汚れ拭き取り領域 C L R (図 1 6 4 を参照。) と、を表示するためにポイントを更新するとともに、可動体 C A R 0 の本体周囲の汚れ拭き取り領域 C L R 内と対応するガラス板 5 9 4 の汚れを拭き取る旨を伝えるために「可動体本体周囲のガラス板の汚れを拭き取ってください。」という音声を本体枠 3 に設けたスピーカ 8 2 1 及び扉枠 5 に設けたスピーカ 1 3 0 , 2 2 2 , 2 6 2 から流すためにポイントを更新する。そして、後述する表示データ作成処理において、画面生成用スケジュールデータを構成する時系列に配列された画面データのうち、そのポイントが示す画面データを、周辺制御部 4 1 5 0 の周辺制御 R O M 4 1 5 0 b 又は周辺制御 R A M 4 1 5 0 c の各種制御データコピーエリア 4 1 5 0 c e から抽出して音源内蔵 V D P 4 1 6 0 a に出力するとともに、後述する音データ作成処理において、音生成用スケジュールデータを構成する時系列に配列された音指令データのうち、そのポイントが指示する音指令データを、周辺制御部 4 1 5 0 の周辺制御 R O M 4 1 5 0 b 又は周辺制御 R A M 4 1 5 0 c の各種制御データコピーエリア 4 1 5 0 c e から抽出して音源内蔵 V D P 4 1 6 0 a に出力することにより、上述したステップ S 1 0 1 6 の表示データ出力処理において、上述したメッセージ M G 0 及び汚れ拭き取り領域 C L R を液晶表示装置 1 9 0 0 に表示するとともに、上述したステップ S 1 0 1 8 の音データ出力処理において、上述した音声を本体枠 3 に設けたスピーカ 8 2 1 及び扉枠 5 に設けたスピーカ 1 3 0 , 2 2 2 , 2 6 2 から流す。また、可動体 C A R 0 のヘッドライト H L 0 の発光態様、及び回転演出ランプ S A L の回転発光態様等も、上述したステップ S 1 0 2 0 のスケジューラ更新処理においてポイントを更新し、後述するランプデータ作成処理において、発光態様生成用スケジュールデータを構成する時系列に配列された発光データのうち、そのポイントが指示する発光データに基づいて、可動体 C A R 0 のヘッドライト H L 0 や回転演出ランプ S A L の点灯信号、点滅信号、又は階調点灯信号を出力するための遊技盤側発光データ S L - D A T を、周辺制御部 4 1 5 0 の周辺制御 R O M 4 1 5 0 b 又は周辺制御 R A M 4 1 5 0 c の各種制御データコピーエリア 4 1 5 0 c e から抽出して作成するとともに、図 1 0 1 に示した周辺制御 R A M 4 1 5 0 c のランプ駆動基板側送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a a にセットすることにより、上述したステップ S 1 0 1 2 のランプデータ出力処理において、可動体 C A R 0 のヘッドライト H L 0 の発光態様を設定された発光態様とし、回転演出ランプ S A L の回転発光態様を設定された回転発光態様とする。なお、回転演出ランプ S A L のモータは、汚れチェック制御処理が開始されて終了するまでの期間、後述する周辺制御部 1 m s タイマ割り込み処理におけるステップ S 1 1 0 4 のモータ及びソレノイド駆動処理において連続回転するように制御されている。

【 1 1 3 1 】

ステップ S 1 0 2 5 に続いて、R C T 取得情報更新処理を行う (ステップ S 1 0 2 6) 。この R T C 取得情報更新処理では、ステップ S 1 0 0 2 の現在時刻情報取得処理で取得して図 1 0 1 に示した周辺制御 R A M 4 1 5 0 c の R T C 情報取得記憶領域 4 1 5 0 c a d にセットした、カレンダー情報記憶部に記憶されたカレンダー情報と時刻情報記憶部に記憶された時刻情報とを更新する。この R C T 取得情報更新処理により、時刻情報記憶部に記憶される時刻情報である時分秒が更新され、この更新される時刻情報に基づいてカレンダー情報記憶部に記憶されるカレンダー情報である年月日が更新される。

【 1 1 3 2 】

ステップ S 1 0 2 6 に続いて、ランプデータ作成処理を行う (ステップ S 1 0 2 8) 。このランプデータ作成処理では、ステップ S 1 0 2 0 のスケジューラ更新処理においてポイントが更新されて、発光態様生成用スケジュールデータを構成する時系列に配列された発光データのうち、そのポイントが指示する発光データに基づいて、図 9 5 に示した可動

体CAR0, CAR1のヘッドライトHL0, HL1、及び図95に示した回転演出ランプSALのほかに、図95に示した遊技盤4に設けた各種装飾基板の複数のLEDへの点灯信号、点滅信号、又は階調点灯信号を出力するための遊技盤側発光データSL-DATを、周辺制御部4150の周辺制御ROM4150b又は周辺制御RAM4150cの各種制御データコピーエリア4150ceから抽出して作成するとともに、図101に示した周辺制御RAM4150cのランプ駆動基板側送信データ記憶領域4150caaにセットするとともに、図53に示した扉枠5に設けた各種装飾基板の複数のLEDへの点灯信号、点滅信号又は階調点灯信号を出力するための扉側発光データSTL-DATを、周辺制御部4150の周辺制御ROM4150b又は周辺制御RAM4150cの各種制御データコピーエリア4150ceから抽出して作成して、図101に示した周辺制御RAM4150cの枠装飾駆動アンプ基板側LED用送信データ記憶領域4150cabにセットする。

10

【1133】

ステップS1028に続いて、表示データ作成処理を行う(ステップS1030)。この表示データ作成処理では、ステップS1020のスケジューラ更新処理においてポインタが更新されて、画面生成用スケジュールデータを構成する時系列に配列された画面データのうち、そのポインタが示す画面データを、周辺制御部4150の周辺制御ROM4150b又は周辺制御RAM4150cの各種制御データコピーエリア4150ceから抽出して音源内蔵VDP4160aに出力する。音源内蔵VDP4160aは、周辺制御MPU4150aから画面データが入力されると、この入力された画面データに基づいて液晶及び音制御ROM4160bからキャラクタデータを抽出してスプライトデータを作成して液晶表示装置1900に表示する1画面分(1フレーム分)の描画データを内蔵VRAM上に生成する。

20

【1134】

ステップS1030に続いて、音データ作成処理を行う(ステップS1032)。この音データ作成処理では、ステップS1020のスケジューラ更新処理においてポインタが更新されて、音生成用スケジュールデータを構成する時系列に配列された音指令データのうち、そのポインタが指示する音指令データを、周辺制御部4150の周辺制御ROM4150b又は周辺制御RAM4150cの各種制御データコピーエリア4150ceから抽出して音源内蔵VDP4160aに出力する。音源内蔵VDP4160aは、周辺制御MPU4150aから音指令データが入力されると、液晶及び音制御ROM4160bに記憶されている音楽や効果音等の音データを抽出して内蔵音源を制御することにより、音指令データに規定された、トラック番号に従って音楽及び効果音等の音データを組み込むとともに、出力チャンネル番号に従って使用する出力チャンネルを設定する。なお、音データ作成処理では、この音データ作成処理を行うごとに(つまり、周辺制御部定常処理を行うごとに)、図101に示した周辺制御A/Dコンバータ4150akを起動し、音量調整ボリューム4140aのつまみ部の回転位置における抵抗値により分圧された電圧を、値0~値1023までの1024段階の値に変換している。本実施形態では、1024段階の値を7つに分割して基板ボリューム0~6として管理しており、基板ボリューム0では消音、基板ボリューム6では最大音量に設定されており、基板ボリューム0から基板ボリューム6に向かって音量が大きくなるようにそれぞれ設定されている。基板ボリューム0~6に設定された音量となるように液晶及び音制御部4160の音源内蔵VDP4160aを制御して、上述したステップS1018の音データ出力処理で音データをシリアル化したオーディオデータとしてオーディオデータ送信IC4160cに出力することにより、本体枠3に設けたスピーカ821及び扉枠5に設けたスピーカ130, 222, 262から音楽や効果音が流れるようになっている。また、報知音や告知音は、つまみ部の回動操作に基づく音量調整に全く依存されずに流れる仕組みとなっており、消音から最大音量までの音量をプログラムにより液晶及び音制御部4160の音源内蔵VDP4160aを制御して調整することができるようになっている。このプログラムにより調整される音量は、上述した7段階に分けられた基板ボリュームと異なり、消音から最大音量までを

30

40

50

滑らかに変化させることができるようになっていいる。例えば、ホールの店員等が音量調整ボリューム4140aのつまみ部を回動操作して音量を小さく設定した場合であっても、本体枠3に設けたスピーカ821及び扉枠5に設けたスピーカ130, 222, 262から流れる音楽や効果音等の演出音が小さくなるものの、パチンコ遊技機1に不具合が発生しているときや遊技者が不正行為を行っているときには大音量(本実施形態では、最大音量)に設定した報知音を流すことができる。したがって、演出音の音量を小さくしても、報知音によりホールの店員等が不具合の発生や遊技者の不正行為を気付く難くなることを防止することができる。また、つまみ部の回動操作に基づく音量調整により設定されている現在の基板ボリュームに基づいて、広告音を流す音量を小さくして音楽や効果音の妨げとならないようにしたりする一方、広告音を流す音量を大きくして音楽や効果音に加えて液晶表示装置1900で繰り広げられている画面をより迫力あるものとして演出したり、遊技者にとって有利な遊技状態に移行する可能性が高いこと告知したりすることもできる。

【1135】

ステップS1032に続いて、バックアップ処理を行う(ステップS1034)。このバックアップ処理では、図101に示した、周辺制御MPU4150aと外付けされる周辺制御RAM4150cに記憶されている内容を、バックアップ第1エリア4150cbと、バックアップ第2エリア4150ccと、にそれぞれコピーしてバックアップするとともに、周辺制御MPU4150aと外付けされる周辺制御SRAM4150dに記憶されている内容を、バックアップ第1エリア4150dbと、バックアップ第2エリア4150dcと、にそれぞれコピーしてバックアップする。

【1136】

具体的には、バックアップ処理では、周辺制御RAM4150cについて、図101に示した、バックアップ対象ワークエリア4150caにおける、1フレーム(1frame)ごとに、つまり周辺制御部定常処理が実行されるごとに、バックアップ対象となっているBank0(1fr)に含まれる、ランプ駆動基板側送信データ記憶領域4150caa、枠装飾駆動アンプ基板側LED用送信データ記憶領域4150cab、受信コマンド記憶領域4150cac、RTC情報取得記憶領域4150cad、及びスケジュールデータ記憶領域4150caeに記憶されている内容である演出情報(1fr)を、演出バックアップ情報(1fr)として、バックアップ第1エリア4150cbのBank1(1fr)及びBank2(1fr)に周辺制御DMAコントローラ4150acが高速にコピーし、そしてバックアップ第2エリア4150ccのBank3(1fr)及びBank4(1fr)に周辺制御DMAコントローラ4150acが高速にコピーする。

【1137】

この周辺制御DMAコントローラ4150acによるBank0(1fr)に記憶されている内容の高速コピーについて簡単に説明すると、図101に示した周辺制御MPU4150aの周辺制御MPUCoA4150aaが周辺制御DMAコントローラ4150acの要求要因にBank0(1fr)に記憶されている内容を、バックアップ第1エリア4150cbのBank1(1fr)へのコピーを指定し、Bank0(1fr)の先頭アドレスに格納された内容からBank0(1fr)の終端アドレスに格納された内容までを、所定バイト(例えば、1バイト)ずつ連続してバックアップ第1エリア4150cbのBank1(1fr)の先頭アドレスから順番にすべてコピーし、そして周辺制御MPUCoA4150aaが周辺制御DMAコントローラ4150acの要求要因にBank0(1fr)に記憶されている内容を、バックアップ第1エリア4150cbのBank2(1fr)へのコピーを指定し、Bank0(1fr)の先頭アドレスに格納された内容からBank0(1fr)の終端アドレスに格納された内容までを、所定バイト(例えば、1バイト)ずつ連続してバックアップ第1エリア4150cbのBank2(1fr)の先頭アドレスから順番にすべてコピーする。続いて、周辺制御MPUCoA4150aaが周辺制御DMAコントローラ4150acの要求要因にBank0(1fr)に記憶されている内容を、バックアップ第2エリア4150ccのBank3(1fr)へのコピ

ーを指定し、Bank 0 (1 f r) の先頭アドレスに格納された内容から Bank 0 (1 f r) の終端アドレスに格納された内容までを、所定バイト (例えば、1 バイト) ずつ連続してバックアップ第 2 エリア 4 1 5 0 c c の Bank 3 (1 f r) の先頭アドレスから順番にすべてコピーし、そして周辺制御 M P U コア 4 1 5 0 a a が周辺制御 D M A コントローラ 4 1 5 0 a c の要求要因に Bank 0 (1 f r) に記憶されている内容を、バックアップ第 2 エリア 4 1 5 0 c c の Bank 4 (1 f r) へのコピーを指定し、Bank 0 (1 f r) の先頭アドレスに格納された内容から Bank 0 (1 f r) の終端アドレスに格納された内容までを、所定バイト (例えば、1 バイト) ずつ連続してバックアップ第 2 エリア 4 1 5 0 c c の Bank 4 (1 f r) の先頭アドレスから順番にすべてコピーする。

10

【 1 1 3 8 】

またバックアップ処理では、周辺制御 S R A M 4 1 5 0 d について、図 1 0 1 に示した、バックアップ対象ワークエリア 4 1 5 0 d a における、1 フレーム (1 f r a m e) ごとに、つまり周辺制御部定常処理が実行されるごとに、バックアップ対象となっている Bank 0 (S R A M) に記憶されている内容である演出情報 (S R A M) を、演出バックアップ情報 (S R A M) として、バックアップ第 1 エリア 4 1 5 0 d b の Bank 1 (S R A M) 及び Bank 2 (S R A M) に周辺制御 D M A コントローラ 4 1 5 0 a c が高速にコピーし、そしてバックアップ第 2 エリア 4 1 5 0 d c の Bank 3 (S R A M) 及び Bank 4 (S R A M) に周辺制御 D M A コントローラ 4 1 5 0 a c が高速にコピーする。

20

【 1 1 3 9 】

この周辺制御 D M A コントローラ 4 1 5 0 a c による Bank 0 (S R A M) に記憶されている内容の高速コピーについて簡単に説明すると、図 1 0 1 に示した周辺制御 M P U 4 1 5 0 a の周辺制御 M P U コア 4 1 5 0 a a が周辺制御 D M A コントローラ 4 1 5 0 a c の要求要因に Bank 0 (S R A M) に記憶されている内容を、バックアップ第 1 エリア 4 1 5 0 d b の Bank 1 (S R A M) へのコピーを指定し、Bank 0 (S R A M) の先頭アドレスに格納された内容から Bank 0 (S R A M) の終端アドレスに格納された内容までを、所定バイト (例えば、1 バイト) ずつ連続してバックアップ第 1 エリア 4 1 5 0 d b の Bank 1 (S R A M) の先頭アドレスから順番にすべてコピーし、そして周辺制御 M P U コア 4 1 5 0 a a が周辺制御 D M A コントローラ 4 1 5 0 a c の要求要因に Bank 0 (S R A M) に記憶されている内容を、バックアップ第 1 エリア 4 1 5 0 d b の Bank 2 (S R A M) へのコピーを指定し、Bank 0 (S R A M) の先頭アドレスに格納された内容から Bank 0 (S R A M) の終端アドレスに格納された内容までを、所定バイト (例えば、1 バイト) ずつ連続してバックアップ第 1 エリア 4 1 5 0 d b の Bank 2 (S R A M) の先頭アドレスから順番にすべてコピーする。続いて、周辺制御 M P U コア 4 1 5 0 a a が周辺制御 D M A コントローラ 4 1 5 0 a c の要求要因に Bank 0 (S R A M) に記憶されている内容を、バックアップ第 2 エリア 4 1 5 0 d c の Bank 3 (S R A M) へのコピーを指定し、Bank 0 (S R A M) の先頭アドレスに格納された内容から Bank 0 (S R A M) の終端アドレスに格納された内容までを、所定バイト (例えば、1 バイト) ずつ連続してバックアップ第 2 エリア 4 1 5 0 d c の Bank 3 (S R A M) の先頭アドレスから順番にすべてコピーし、そして周辺制御 M P U コア 4 1 5 0 a a が周辺制御 D M A コントローラ 4 1 5 0 a c の要求要因に Bank 0 (S R A M) に記憶されている内容を、バックアップ第 2 エリア 4 1 5 0 d c の Bank 4 (S R A M) へのコピーを指定し、Bank 0 (S R A M) の先頭アドレスに格納された内容から Bank 0 (S R A M) の終端アドレスに格納された内容までを、所定バイト (例えば、1 バイト) ずつ連続してバックアップ第 2 エリア 4 1 5 0 d c の Bank 4 (S R A M) の先頭アドレスから順番にすべてコピーする。

30

40

【 1 1 4 0 】

ステップ S 1 0 3 4 に続いて、W D T クリア処理を行う (ステップ S 1 0 3 6)。この W D T クリア処理では、周辺制御内蔵 W D T 4 1 5 0 a f と、周辺制御外部 W D T 4 1 5

50

0 e と、にクリア信号を出力して周辺制御 M P U 4 1 5 0 a にリセットがかからないようにしている。

【 1 1 4 1 】

ステップ S 1 0 3 6 に続いて、周辺制御部定常処理の実行完了として定常処理中フラグ S P - F L G に値 0 をセットし (ステップ S 1 0 3 8)、再びステップ S 1 0 0 6 に戻り、V ブランク信号検出フラグ V B - F L G に値 0 をセットして初期化し、後述する周辺制御部 V ブランク信号割り込み処理において V ブランク信号検出フラグ V B - F L G に値 1 がセットされるまで、ステップ S 1 0 0 8 の判定を繰り返し行う。つまりステップ S 1 0 0 8 では、V ブランク信号検出フラグ V B - F L G に値 1 がセットされるまで待機し、ステップ S 1 0 0 8 で V ブランク信号検出フラグ V B - F L G が値 1 であると判定されると、ステップ S 1 0 0 9 ~ ステップ S 1 0 3 8 の処理を行い、再びステップ S 1 0 0 6 に戻る。このように、ステップ S 1 0 0 8 で V ブランク信号検出フラグ V B - F L G が値 1 であると判定されると、ステップ S 1 0 0 9 ~ ステップ S 1 0 3 8 の処理を行うようになっている。ステップ S 1 0 0 9 ~ ステップ S 1 0 3 8 の処理を「周辺制御部定常処理」という。この周辺制御部定常処理は、まずステップ S 1 0 0 9 で周辺制御部定常処理を実行中であるとして定常処理中フラグ S P - F L G に値 1 をセットすることから開始し、ステップ S 1 0 1 0 で 1 m s 割り込みタイマ起動処理を行い、ステップ S 1 0 1 2、ステップ S 1 0 1 4、・・・、そしてステップ S 1 0 3 6 の各処理を行って最後にステップ S 1 0 3 8 において周辺制御部定常処理の実行完了として定常処理中フラグ S P - F L G に値 0 をセットすると、完了することとなる。周辺制御部定常処理は、ステップ S 1 0 0 8 で V ブランク信号検出フラグ V B - F L G が値 1 であるときに実行される。この V ブランク信号検出フラグ V B - F L G は、上述したように、周辺制御 M P U 4 1 5 0 a からの画面データを受け入れることができる状態である旨を伝える V ブランク信号が音源内蔵 V D P 4 1 6 0 a から入力されたことを契機として実行される後述する周辺制御部 V ブランク信号割り込み処理において値 1 がセットされるようになっている。本実施形態では、液晶表示装置 1 9 0 0 のフレーム周波数 (1 秒間あたりの画面更新回数) として、上述したように、概ね秒間 3 0 f p s に設定しているため、V ブランク信号が入力される間隔は、約 3 3 . 3 m s (= 1 0 0 0 m s ÷ 3 0 f p s) となっている。つまり、周辺制御部定常処理は、約 3 3 . 3 m s ごとに繰り返し実行されるようになっている。

【 1 1 4 2 】

[1 6 - 1 - 2 . 周辺制御部 V ブランク信号割り込み処理]

次に、図 1 0 0 に示した、周辺制御部 4 1 5 0 の周辺制御 M P U 4 1 5 0 a からの画面データを受け入れることができる状態である旨を伝える V ブランク信号が液晶及び音制御部 4 1 6 0 の音源内蔵 V D P 4 1 6 0 a から入力されたことを契機として実行する周辺制御部 V ブランク信号割り込み処理について、図 1 4 8 を参照して説明する。この周辺制御部 V ブランク信号割り込み処理が開始されると、周辺制御部 4 1 5 0 の周辺制御 M P U 4 1 5 0 a は、図 1 4 8 に示すように、定常処理中フラグ S P - F L G が値 0 であるかを判定する (ステップ S 1 0 4 5)。この定常処理中フラグ S P - F L G は、上述したように、図 1 4 7 の周辺制御部電源投入時処理におけるステップ S 1 0 0 9 ~ ステップ S 1 0 3 8 の周辺制御部定常処理を実行中であるとき値 1、周辺制御部定常処理を実行完了したとき値 0 にそれぞれセットされる。

【 1 1 4 3 】

ステップ S 1 0 4 5 で定常処理中フラグ S P - F L G が値 0 でない (値 1 である) とき、つまり周辺制御部定常処理を実行中であるときには、そのままこのルーチンを終了する。一方、ステップ S 1 0 4 5 で定常処理中フラグ S P - F L G が値 0 であるとき、つまり周辺制御部定常処理を実行完了したときには、V ブランク信号検出フラグ V B - F L G に値 1 をセットし (ステップ S 1 0 5 0)、このルーチンを終了する。この V ブランク信号検出フラグ V B - F L G は、上述したように、周辺制御部定常処理を実行するか否かを決定するためのフラグであり、周辺制御部定常処理を実行するとき値 1、周辺制御部定常処理を実行しないとき値 0 にそれぞれ設定される。

【 1 1 4 4 】

本実施形態では、ステップ S 1 0 4 5 で定常処理中フラグ S P - F L G が値 0 であるか否か、つまり周辺制御部定常処理を実行完了したか否かを判定し、周辺制御部定常処理を実行完了したときにはステップ S 1 0 5 0 で V ブランク信号検出フラグ V B - F L G に値 1 をセットするようになっているが、これは、周辺制御部定常処理を実行中であるときに、V ブランク信号が入力されて V ブランク信号検出フラグ V B - F L G に値 1 をセットすると、図 1 4 7 の周辺制御部電源投入時処理におけるステップ S 1 0 0 8 の判定で周辺制御部定常処理を実行するものとして、現在実行中の周辺制御部定常処理を途中で強制的にキャンセルして周辺制御部定常処理を最初から実行開始するため、これを防止する目的で、図 1 4 7 の周辺制御部電源投入時処理（周辺制御部定常処理）におけるステップ S 1 0 0 9 で定常処理中フラグ S P - F L G に値 1 をセットすることで周辺制御部定常処理を実行中である旨を、本ルーチンである周辺制御部 V ブランク信号割り込み処理に伝えるとともに、図 1 4 7 の周辺制御部電源投入時処理（周辺制御部定常処理）におけるステップ S 1 0 3 8 で定常処理中フラグ S P - F L G に値 0 をセットすることで周辺制御部定常処理を実行完了した旨を、本ルーチンである周辺制御部 V ブランク信号割り込み処理に伝えることにより、本ルーチンである周辺制御部 V ブランク信号割り込み処理におけるステップ S 1 0 4 5 の判定で定常処理中フラグ S P - F L G が値 0 であるか否か、つまり周辺制御部定常処理を実行完了したか否かを判定するようになっている。換言すると、V ブランク信号が入力されて次の V ブランク信号が入力されるまでに周辺制御部定常処理を実行完了することができず、いわゆる処理落ちした場合の処置である。

【 1 1 4 5 】

これにより、今回の周辺制御部定常処理においては、約 3 3 . 3 m s という時間でその処理を完了できず処理落ちした場合には、図 1 4 7 の周辺制御部電源投入時処理におけるステップ S 1 0 0 8 の判定で次の V ブランク信号が入力されるまで待機する状態となる。つまり、処理落ちした今回の周辺制御部定常処理を実行するための時間が約 6 6 . 6 m s となる。通常、図 1 4 7 の周辺制御部電源投入時処理（周辺制御部定常処理）におけるステップ S 1 0 1 0 で 1 m s 割り込みタイマの起動により 1 m s 割り込みタイマが発生するごとに繰り返し実行する、後述する周辺制御部 1 m s タイマ割り込み処理は 1 回の周辺制御部定常処理に対して 3 2 回だけ実行されるものの、上述した処理落ちした今回の周辺制御部定常処理が存在する場合には、周辺制御部 1 m s タイマ割り込み処理が 6 4 回ではなく、3 2 回だけ実行されるようになっている。つまり、周辺制御部定常処理が処理落ちした場合であっても、周辺制御部定常処理による演出の進行状態とタイマ割り込み制御である周辺制御部 1 m s タイマ割り込み処理による演出の進行状態との整合性が崩れないようになっている。したがって、周辺制御部定常処理が処理落ちした場合であっても演出の進行状態を確実に整合させることができる。

【 1 1 4 6 】

[1 6 - 1 - 3 . 周辺制御部 1 m s タイマ割り込み処理]

次に、図 1 4 7 の周辺制御部電源投入時処理の周辺制御部定常処理におけるステップ S 1 0 1 0 で 1 m s 割り込みタイマの起動により 1 m s 割り込みタイマが発生するごとに繰り返し実行する周辺制御部 1 m s タイマ割り込み処理について、図 1 4 9 を参照して説明する。この周辺制御部 1 m s タイマ割り込み処理が開始されると、図 1 0 0 に示した周辺制御部 4 1 5 0 の周辺制御 M P U 4 1 5 0 a は、図 1 4 9 に示すように、1 m s タイマ割り込み実行回数 S T N が 3 3 回より小さいか否かを判定する（ステップ S 1 1 0 0）。この 1 m s タイマ割り込み実行回数 S T N は、上述したように、図 1 4 7 の周辺制御部電源投入時処理の周辺制御部定常処理におけるステップ S 1 0 1 0 の 1 m s 割り込みタイマ起動処理で 1 m s 割り込みタイマが起動して本ルーチンである周辺制御部 1 m s タイマ割り込み処理が実行された回数をカウントするカウンターである。本実施形態では、液晶表示装置 1 9 0 0 のフレーム周波数（1 秒間あたりの画面更新回数）として、上述したように、概ね秒間 3 0 f p s に設定しているため、V ブランク信号が入力される間隔は、約 3 3 . 3 m s (= 1 0 0 0 m s ÷ 3 0 f p s) となっている。つまり、周辺制御部定常処理は

、約 33.3ms ごとに繰り返し実行されるようになっていたため、周辺制御部定常処理におけるステップ S1010 で 1ms 割り込みタイマを起動した後、次の周辺制御部定常処理が実行されるまでに、周辺制御部 1ms タイマ割り込み処理が 32 回だけ実行されるようになっている。具体的には、周辺制御部定常処理におけるステップ S1010 で 1ms 割り込みタイマが起動されると、まず 1 回目の 1ms タイマ割り込みが発生し、2 回目、・・・、そして 32 回目の 1ms タイマ割り込みが順次発生することとなる。

【1147】

ステップ S1100 で 1ms タイマ割り込み実行回数 STN が 33 回より小さくないとき、つまり 33 回目の 1ms タイマ割り込みが発生してこの周辺制御部 1ms タイマ割り込み処理が開始されたときには、そのままこのルーチンを終了する。33 回目の 1ms タイマ割り込みの発生が次の V ブランク信号の発生よりたまたま先行した場合には、本実施形態では、割り込み処理の優先順位として、周辺制御部 1ms タイマ割り込み処理の方が周辺制御部 V ブランク割り込み処理と比べて高く設定されているものの、この 33 回目の 1ms タイマ割り込みによる周辺制御部 1ms タイマ割り込み処理の開始を強制的にキャンセルするようになっている。換言すると、本実施形態では、V ブランク信号が周辺制御基板 4140 のシステム全体を支配する信号であるため、33 回目の 1ms タイマ割り込みの発生が次の V ブランク信号の発生よりたまたま先行した場合には、周辺制御部 V ブランク割り込み処理を実行するために 33 回目の 1ms タイマ割り込みによる周辺制御部 1ms タイマ割り込み処理の開始が強制的にキャンセルさせられている。そして、V ブランク信号の発生により周辺制御部定常処理におけるステップ S1010 で 1ms 割り込みタイマを再び起動した後、新たに 1 回目の 1ms タイマ割り込みの発生による周辺制御部 1ms タイマ割り込み処理を開始するようになっている。

【1148】

一方、ステップ S1100 で 1ms タイマ割り込み実行回数 STN が 33 回より小さいときには、1ms タイマ割り込み実行回数 STN に値 1 だけ足す（インクリメントする、ステップ S1102）。この 1ms タイマ割り込み実行回数 STN に値 1 が足されることにより、図 147 の周辺制御部電源投入時処理の周辺制御部定常処理におけるステップ S1010 の 1ms 割り込みタイマ起動処理で 1ms 割り込みタイマが起動して本ルーチンである周辺制御部 1ms タイマ割り込み処理が実行された回数が 1 回分だけ増えることとなる。

【1149】

ステップ S1102 に続いて、測距センサ駆動処理を行う（ステップ S1103）。この測距センサ駆動処理では、図 95 に示した測距センサ SA を用いてパチンコ遊技機 1 の対面に着座する遊技者が遊技窓 101 の前方において動かした遊技者の腕又は手等を演出に反映させる動作誘い演出を行うものである場合に実行される処理であり、図 101 に示した、周辺制御 MPU 4150a と外付けされる周辺制御 RAM 4150c のスケジュールデータ記憶領域 4150cae にセットされたスケジュールデータを構成する時系列に配列された測距センサの駆動データのうち、ポインタが指示する駆動データに従って、図 103 に示した測距センサ SA へ電力供給又は電力停止（電源 ON 又は電源 OFF）する測距センサ電源 ON / OFF 回路 4170f を制御して測距センサ SA への電源 ON 信号や電力供給を停止する電源 OFF 信号を出力する。なお、測距センサ駆動処理についての詳細な説明は後述する。

【1150】

ステップ S1103 に続いて、モータ及びソレノイド駆動処理を行う（ステップ S1104）。このモータ及びソレノイド駆動処理では、図 101 に示した、周辺制御 MPU 4150a と外付けされる周辺制御 RAM 4150c のスケジュールデータ記憶領域 4150cae にセットされた電氣的駆動源スケジュールデータを構成する時系列に配列されたモータやソレノイド等の電氣的駆動源の駆動データのうち、ポインタが指示する駆動データに従って、図 100 に示した、枠装飾駆動アンプ基板 194 及びモータ駆動基板 4180 がモータやソレノイド等の電氣的駆動源を駆動するとともに、時系列に規定された次の

駆動データにポインタを更新し、このモータ及びソレノイド駆動処理を実行するごとに、ポインタを更新する。

【 1 1 5 1 】

具体的には、モータ及びソレノイド駆動処理では、枠装飾駆動アンプ基板 1 9 4 への D M A シリアル連続送信処理を行う。ここでは、図 1 0 1 に示した周辺制御 M P U 4 1 5 0 a の周辺制御 D M A コントローラ 4 1 5 0 a c を利用して枠装飾駆動アンプ基板モータ用シリアル I / O ポート連続送信を行う。この枠装飾駆動アンプ基板モータ用シリアル I / O ポート連続送信が開始されるときには、まず周辺制御 M P U 4 1 5 0 a と外付けされる周辺制御 R A M 4 1 5 0 c のスケジュールデータ記憶領域 4 1 5 0 c a e にセットされた電氣的駆動源スケジュールデータを構成する時系列に配列されたモータやソレノイド等の電氣的駆動源の駆動データのうち、ポインタが指示する駆動データに基づいて、図 4 3 に示した操作ユニット 4 0 0 のダイヤル駆動モータ 4 1 4 への駆動信号を出力するための扉側モータ駆動データ S T M - D A T を、周辺制御部 4 1 5 0 の周辺制御 R O M 4 1 5 0 b 又は周辺制御 R A M 4 1 5 0 c の各種制御データコピーエリア 4 1 5 0 c e から抽出して作成するとともに、図 1 0 1 に示した周辺制御 R A M 4 1 5 0 c の枠装飾駆動アンプ基板側モータ用送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a f にセットする。そして周辺制御 M P U 4 1 5 0 a の周辺制御 C P U コア 4 1 5 0 a a は、周辺制御 D M A コントローラ 4 1 5 0 a c の要求要因に枠装飾駆動アンプ基板モータ用シリアル I / O ポートの送信を指定し、枠装飾駆動アンプ基板側モータ用送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a f の先頭アドレスに格納された扉側モータ駆動データ S T M - D A T のうちの最初の 1 バイトを、外部バス 4 1 5 0 h、周辺制御バスコントローラ 4 1 5 0 a d、そして周辺バス 4 1 5 0 a i を介して、枠装飾駆動アンプ基板モータ用シリアル I / O ポートの送信バッファレジスタに転送して書き込む。これにより、枠装飾駆動アンプ基板モータ用シリアル I / O ポートは、この書き込まれた送信バッファレジスタのデータを送信シフトレジスタに転送し、扉側モータ駆動クロック信号 S T M - C L K と同期して送信シフトレジスタの 1 バイトのデータを、1 ビットずつ送信開始する。周辺制御 D M A コントローラ 4 1 5 0 a c は、枠装飾駆動アンプ基板モータ用シリアル I / O ポートの送信割り込み要求が発生するごとに、これを契機として（本実施形態では、枠装飾駆動アンプ基板モータ用シリアル I / O ポートの送信バッファレジスタに書き込まれた 1 バイトのデータが送信シフトレジスタに転送され、その送信バッファレジスタに 1 バイトのデータがなくなって空となったことを契機としている。）、周辺制御 C P U コア 4 1 5 0 a a がバスを使用していない場合に、枠装飾駆動アンプ基板側モータ用送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a f に格納された残りの扉側モータ駆動データ S T M - D A T を 1 バイトずつ、外部バス 4 1 5 0 h、周辺制御バスコントローラ 4 1 5 0 a d、そして周辺バス 4 1 5 0 a i を介して、枠装飾駆動アンプ基板モータ用シリアル I / O ポートの送信バッファレジスタに転送して書き込むことで、枠装飾駆動アンプ基板モータ用シリアル I / O ポートは、この書き込まれた送信バッファレジスタのデータを送信シフトレジスタに転送し、扉側モータ駆動クロック信号 S T M - C L K と同期して送信シフトレジスタの 1 バイトのデータを、1 ビットずつ送信開始し、枠装飾駆動アンプ基板モータ用シリアル I / O ポートによる連続送信を行っている。

【 1 1 5 2 】

またモータ及びソレノイド駆動処理では、モータ駆動基板 4 1 8 0 への D M A シリアル連続送信処理を行う。ここでも、図 1 0 1 に示した周辺制御 M P U 4 1 5 0 a の周辺制御 D M A コントローラ 4 1 5 0 a c を利用してモータ駆動基板用シリアル I / O ポート連続送信を行う。このモータ駆動基板用シリアル I / O ポート連続送信が開始されるときには、まず周辺制御 M P U 4 1 5 0 a と外付けされる周辺制御 R A M 4 1 5 0 c のスケジュールデータ記憶領域 4 1 5 0 c a e にセットされた電氣的駆動源スケジュールデータを構成する時系列に配列されたモータやソレノイド等の電氣的駆動源の駆動データのうち、ポインタが指示する駆動データに基づいて、図 9 5 に示した遊技盤 4 に設けられる可動体 C A R 0 , C A R 1 を可動させるそれぞれのステッピングモータへの駆動信号を出力するための遊技盤側モータ駆動データ S M - D A T を、周辺制御部 4 1 5 0 の周辺制御 R O M 4 1

50b又は周辺制御RAM4150cの各種制御データコピーエリア4150ceから抽出して作成するとともに、図101に示した周辺制御RAM4150cのモータ駆動基板側送信データ記憶領域4150cagにセットする。そして周辺制御MPU4150aの周辺制御CPUコア4150aaは、周辺制御DMAコントローラ4150acの要求要因にモータ駆動基板用シリアルI/Oポートの送信を指定し、モータ駆動基板側送信データ記憶領域4150cagの先頭アドレスに格納された遊技盤側モータ駆動データSM-DATのうちの最初の1バイトを、外部バス4150h、周辺制御バスコントローラ4150ad、そして周辺バス4150aiを介して、モータ駆動基板用シリアルI/Oポートの送信バッファレジスタに転送して書き込む。これにより、モータ駆動基板用シリアルI/Oポートは、この書き込まれた送信バッファレジスタのデータを送信シフトレジスタに転送し、遊技盤側モータ駆動クロック信号SM-CLKと同期して送信シフトレジスタの1バイトのデータを、1ビットずつ送信開始する。周辺制御DMAコントローラ4150acは、モータ駆動基板用シリアルI/Oポートの送信割り込み要求が発生するごとに、これを契機として（本実施形態では、モータ駆動基板用シリアルI/Oポートの送信バッファレジスタに書き込まれた1バイトのデータが送信シフトレジスタに転送され、その送信バッファレジスタに1バイトのデータがなくなって空となったことを契機としている。）、周辺制御CPUコア4150aaがバスを使用していない場合に、モータ駆動基板側送信データ記憶領域4150cagに格納された残りの遊技盤側モータ駆動データSM-DATを1バイトずつ、外部バス4150h、周辺制御バスコントローラ4150ad、そして周辺バス4150aiを介して、モータ駆動基板用シリアルI/Oポートの送信バッファレジスタに転送して書き込むことで、モータ駆動基板用シリアルI/Oポートは、この書き込まれた送信バッファレジスタのデータを送信シフトレジスタに転送し、遊技盤側モータ駆動クロック信号SM-CLKと同期して送信シフトレジスタの1バイトのデータを、1ビットずつ送信開始し、モータ駆動基板用シリアルI/Oポートによる連続送信を行っている。

10

20

30

40

【1153】

なお、モータ及びソレノイド駆動処理では、パチンコ遊技機1の電源投入時において（停電や瞬停が発生して再びパチンコ遊技機1への電力が回復する復電時においても）、図95に示した、可動体CAR0、CAR1を可動させて原位置に復帰させることにより図95に示したエンブレム2300aの後方において待機した状態とする原位置復帰制御処理も行う。この原位置復帰制御処理では、後述するステップS1106の可動体情報取得処理において可動体CAR0、CAR1が原位置に待機しているか否かを図95に示したフォトセンサORG0、ORG1からの検出信号に基づいて判断する処理と協力しながら、可動体CAR0に対して、可動体CAR0が原位置に待機しているか否かを検出するフォトセンサORG0からの検出信号に基づいて、上述した可動体CAR0用の走行機構を駆動制御してステッピングモータの回転軸の回転を運動伝達機構を介して原位置に向かって楕円開口部の円周に沿って走行させる制御を行うと共に、可動体CAR1に対して、可動体CAR1が原位置に待機しているか否かを検出するフォトセンサORG1からの検出信号に基づいて、上述した可動体CAR1用の走行機構を駆動制御してステッピングモータの回転軸の回転を運動伝達機構を介して原位置に向かって楕円開口部の円周に沿って走行させる制御を行う。

【1154】

また、モータ及びソレノイド駆動処理では、パチンコ遊技機1の電源投入後の所定時間内において、又は客待ち状態となって液晶表示装置1900によるデモンストレーションが行われている期間内において、ホールの店員等が操作ユニット400のダイヤル操作部401や押圧操作部405を操作すると、設定モードを行うための画面が液晶表示装置1900に表示され、この設定モードにおける汚れチェックを実行するための画面に移行して汚れチェックを実行する汚れチェック制御処理が開始されると、上述した周辺制御部電源投入時処理の周辺制御部定常処理におけるステップS1014の操作ユニット監視処理において監視するダイヤル操作部401の回転方向や押圧操作部405の操作有無に基づ

50

いて、ホールの店員等がダイヤル操作部 4 0 1 を左回転操作した場合には、これに連動して、図 9 5 に示した車に模した可動体 C A R 0 が原位置であるエンブレム 2 3 0 0 a の後側からその左側に出現して楕円開口部の円周に沿って左回りに走行開始する制御を行い、可動体 C A R 0 がエンブレム 2 3 0 0 a の後側から楕円開口部の円周に沿って走行開始してから楕円開口部の円周を一周走行して再びエンブレム 2 3 0 0 a の後側で停止するまでに亘って、可動体 C A R 0 の走行位置において、可動体 C A R 0 に備える測距センサ基板 D M A に実装された測距センサ S A がその検出領域 R G N A 内においてガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 に付着したタバコのヤニ、ホコリや手のあと等の汚れがあると、その汚れを検出するたびに、可動体 C A R 0 の走行を中止して、可動体 C A R 0 を停止した状態を維持する制御を行う。そして、ホールの店員等がその汚れを拭き取ると、可動体 C A R 0 を停止する状態における測距センサ S A の検出領域 R G N A 内においてガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 に付着したタバコのヤニ、ホコリや手のあと等の汚れがなくなること、測距センサ S A の L E D から発した光がガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 に付着したタバコのヤニ、ホコリや手のあと等で反射しなくなり、この反射する光が測距センサ S A の P S D で受光されなくなる（受けられなくなる）こととなり、可動体 C A R 0 を再び走行開始する制御を行う。

10

20

30

40

50

【 1 1 5 5 】

ステップ S 1 1 0 4 に続いて、可動体情報取得処理を行う（ステップ S 1 1 0 6）。この可動体情報取得処理では、遊技盤 4 のループユニット 3 1 0 0 に設けた、図 9 5 に示した、可動体 C A R 0 が原位置に待機しているか否かを検出するフォトセンサ O R G 0 と、可動体 C A R 1 が原位置に待機しているか否かを検出するフォトセンサ O R G 1 と、からの検出信号が入力されているか否かを判定することによりフォトセンサ O R G 0 , O R G 1 からの検出信号の履歴情報（例えば、原位置履歴情報など。）を作成し、図 1 0 1 に示した、周辺制御 M P U 4 1 5 0 a と外付けされる周辺制御 R A M 4 1 5 0 c の可動体情報取得記憶領域 4 1 5 0 c a h にセットする。この可動体情報取得記憶領域 4 1 5 0 c a h にセットされるフォトセンサ O R G 0 , O R G 1 からの検出信号の履歴情報から遊技盤 4 に設けた可動体 C A R 0 , C A R 1 の原位置を取得することができる。

【 1 1 5 6 】

ステップ S 1 1 0 6 に続いて、操作ユニット情報取得処理を行う（ステップ S 1 1 0 8）。この操作ユニット情報取得処理では、図 4 3 に示した操作ユニット 4 0 0 に設けられた各種検出スイッチからの検出信号が入力されているか否かを判定することにより各種検出スイッチからの検出信号の履歴情報（例えば、ダイヤル操作部 4 0 1 の回転（回転方向）履歴情報、及び押圧操作部 4 0 5 の操作履歴情報など。）を作成し、図 1 0 1 に示した、周辺制御 M P U 4 1 5 0 a と外付けされる周辺制御 R A M 4 1 5 0 c の操作ユニット情報取得記憶領域 4 1 5 0 c a i にセットする。この操作ユニット情報取得記憶領域 4 1 5 0 c a i にセットされる各種検出スイッチからの検出信号の履歴情報からダイヤル操作部 4 0 1 の回転方向や押圧操作部 4 0 5 の操作有無を取得することができる。

【 1 1 5 7 】

ステップ S 1 1 0 8 に続いて、バックアップ処理を行い（ステップ S 1 1 1 0）、このルーチンを終了する。このバックアップ処理では、図 1 0 1 に示した、周辺制御 M P U 4 1 5 0 a と外付けされる周辺制御 R A M 4 1 5 0 c に記憶されている内容を、バックアップ第 1 エリア 4 1 5 0 c b と、バックアップ第 2 エリア 4 1 5 0 c c と、にそれぞれコピーしてバックアップするとともに、周辺制御 M P U 4 1 5 0 a と外付けされる周辺制御 S R A M 4 1 5 0 d に記憶されている内容を、バックアップ第 1 エリア 4 1 5 0 d b と、バックアップ第 2 エリア 4 1 5 0 d c と、にそれぞれコピーしてバックアップする。

【 1 1 5 8 】

具体的には、バックアップ処理では、周辺制御 R A M 4 1 5 0 c について、図 1 0 1 に示した、バックアップ対象ワークエリア 4 1 5 0 c a における、1 m s 割り込みタイマが発生するごとに、つまり本ルーチンである周辺制御部 1 m s タイマ割り込み処理が実行されるごとに、バックアップ対象となっている B a n k 0 (1 m s) に含まれる、枠装飾駆

動アンプ基板側モータ用送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a f、モータ駆動基板側送信データ記憶領域 4 1 5 0 c a g、可動体情報取得記憶領域 4 1 5 0 c a h、及び操作ユニット情報取得記憶領域 4 1 5 0 c a i に記憶されている内容である演出情報 (1 m s) を、演出バックアップ情報 (1 m s) として、バックアップ第 1 エリア 4 1 5 0 c b の B a n k 1 (1 m s) 及び B a n k 2 (1 m s) に周辺制御 D M A コントローラ 4 1 5 0 a c が高速にコピーし、そしてバックアップ第 2 エリア 4 1 5 0 c c の B a n k 3 (1 m s) 及び B a n k 4 (1 m s) に周辺制御 D M A コントローラ 4 1 5 0 a c が高速にコピーする。

【 1 1 5 9 】

この周辺制御 D M A コントローラ 4 1 5 0 a c による B a n k 0 (1 m s) に記憶されている内容の高速コピーについて簡単に説明すると、図 1 0 1 に示した周辺制御 M P U 4 1 5 0 a の周辺制御 M P U コア 4 1 5 0 a a が周辺制御 D M A コントローラ 4 1 5 0 a c の要求要因に B a n k 0 (1 m s) に記憶されている内容を、バックアップ第 1 エリア 4 1 5 0 c b の B a n k 1 (1 m s) へのコピーを指定し、B a n k 0 (1 m s) の先頭アドレスに格納された内容から B a n k 0 (1 m s) の終端アドレスに格納された内容までを、所定バイト (例えば、1 バイト) ずつ連続してバックアップ第 1 エリア 4 1 5 0 c b の B a n k 1 (1 m s) の先頭アドレスから順番にすべてコピーし、そして周辺制御 M P U コア 4 1 5 0 a a が周辺制御 D M A コントローラ 4 1 5 0 a c の要求要因に B a n k 0 (1 m s) に記憶されている内容を、バックアップ第 1 エリア 4 1 5 0 c b の B a n k 2 (1 m s) へのコピーを指定し、B a n k 0 (1 m s) の先頭アドレスに格納された内容から B a n k 0 (1 m s) の終端アドレスに格納された内容までを、所定バイト (例えば、1 バイト) ずつ連続してバックアップ第 1 エリア 4 1 5 0 c b の B a n k 2 (1 m s) の先頭アドレスから順番にすべてコピーする。続いて、周辺制御 M P U コア 4 1 5 0 a a が周辺制御 D M A コントローラ 4 1 5 0 a c の要求要因に B a n k 0 (1 m s) に記憶されている内容を、バックアップ第 2 エリア 4 1 5 0 c c の B a n k 3 (1 m s) へのコピーを指定し、B a n k 0 (1 m s) の先頭アドレスに格納された内容から B a n k 0 (1 m s) の終端アドレスに格納された内容までを、所定バイト (例えば、1 バイト) ずつ連続してバックアップ第 2 エリア 4 1 5 0 c c の B a n k 3 (1 m s) の先頭アドレスから順番にすべてコピーし、そして周辺制御 M P U コア 4 1 5 0 a a が周辺制御 D M A コントローラ 4 1 5 0 a c の要求要因に B a n k 0 (1 m s) に記憶されている内容を、バックアップ第 2 エリア 4 1 5 0 c c の B a n k 4 (1 m s) へのコピーを指定し、B a n k 0 (1 m s) の先頭アドレスに格納された内容から B a n k 0 (1 m s) の終端アドレスに格納された内容までを、所定バイト (例えば、1 バイト) ずつ連続してバックアップ第 2 エリア 4 1 5 0 c c の B a n k 4 (1 m s) の先頭アドレスから順番にすべてコピーする。

【 1 1 6 0 】

このように、周辺制御部 1 m s タイマ割り込み処理では、1 m s という期間内において、演出の進行として上述したステップ S 1 1 0 4 ~ ステップ S 1 1 0 8 の演出に関する各種処理を実行している。これに対して、図 1 4 7 の周辺制御部電源投入時処理における周辺制御部定常処理では、約 3 3 . 3 m s という期間内において、演出の進行として上述したステップ S 1 0 1 2 ~ ステップ S 1 0 3 2 の演出に関する各種処理を実行している。周辺制御部 1 m s タイマ割り込み処理では、ステップ S 1 1 0 0 で 1 m s タイマ割り込み実行回数 S T N が値 3 3 より小さくないとき、つまり 3 3 回目の 1 m s タイマ割り込みが発生してこの周辺制御部 1 m s タイマ割り込み処理が開始されたときには、そのままこのルーチンを終了するようになっているため、仮に、3 3 回目の 1 m s タイマ割り込みの発生が次の V ブランク信号の発生よりたまたま先行した場合でも、この 3 3 回目の 1 m s タイマ割り込みによる周辺制御部 1 m s タイマ割り込み処理の開始を強制的にキャンセルし、V ブランク信号の発生により周辺制御部定常処理におけるステップ S 1 0 1 0 で 1 m s 割り込みタイマを再び起動した後、新たに 1 回目の 1 m s タイマ割り込みの発生による周辺制御部 1 m s タイマ割り込み処理を開始するようになっている。つまり、周辺制御部定常処理による演出の進行状態とタイマ割り込み制御である周辺制御部 1 m s タイマ割り込

10

20

30

40

50

み処理による演出の進行状態との整合性が崩れないようになっている。したがって、演出の進行状態を確実に整合させることができる。また、上述したように、Vブランク信号が出力される間隔は、液晶表示装置1900の液晶サイズによって多少変化するし、周辺制御MPU4150aと音源内蔵VDP4160aとが実装された周辺制御基板4140の製造ロットにおいてもVブランク信号が出力される間隔が多少変化する場合もある。本実施形態では、Vブランク信号が周辺制御基板4140のシステム全体を支配する信号であるため、33回目の1msタイマ割り込みの発生が次のVブランク信号の発生よりたまたま先行した場合には、周辺制御部Vブランク割り込み処理を実行するために33回目の1msタイマ割り込みによる周辺制御部1msタイマ割り込み処理の開始が強制的にキャンセルさせられている。つまり本実施形態では、Vブランク信号が出力される間隔が多少変化する場合であっても、33回目の1msタイマ割り込みによる周辺制御部1msタイマ割り込み処理の開始を強制的にキャンセルすることによって、このVブランク信号が出力される間隔が多少変化するによる時間ズレを吸収することができるようになっている。

【1161】

[16-1-3(a) . 測距センサへの電源供給シーケンス]

ここで、図149に示した周辺制御部1msタイマ割り込み処理におけるステップS1103の測距センサ駆動処理によって制御される測距センサSAへの電力供給シーケンスについて、図150を参照して説明する。測距センサ駆動処理では、上述したように、図95に示した測距センサSAを用いてパチンコ遊技機1の対面に着座する遊技者が遊技窓101の前方において動かした遊技者の腕又は手等を演出に反映させる動作誘い演出を行うものである場合に実行される処理であり、図101に示した、周辺制御MPU4150aと外付けされる周辺制御RAM4150cのスケジュールデータ記憶領域4150caeにセットされたスケジュールデータを構成する時系列に配列された測距センサの駆動データのうち、ポイントが指示する駆動データに従って、図103に示した測距センサSAへ電力供給又は電力停止(電源ON又は電源OFF)する測距センサ電源ON/OFF回路4170fを制御して測距センサSAへの電源ON信号や電力供給を停止する電源OFF信号を出力する。

【1162】

図100に示した周辺制御部4150の周辺制御MPU4150aは、図150に示すように、液晶表示装置1900の表示領域に後述する装飾図柄1900a~1900c(図159を参照。)が変動開始すると(タイミングds0)、測距センサSAへの電力供給を開始するために、測距センサ電源ON/OFF回路4170fへ電源ON信号を出力する。これにより、測距センサSAへの電力が供給されるとともに、測距センサSAの補助電源である電解コンデンサDMAC0への充電が開始される。周辺制御MPU4150aは、タイミングds0から電解コンデンサ充電期間U0(本実施形態では、5500ミリ秒(ms)に設定されている。)が経過すると、測距センサ電源ON/OFF回路4170fへ電源OFF信号を出力するとともに、動作誘い演出(図160を参照。)を開始する(タイミングds1)。周辺制御MPU4150aは、タイミングds1から電力供給停止期間U1(本実施形態では、300msに設定されている。)が経過すると、測距センサSAへの電力供給を再び開始するために、測距センサ電源ON/OFF回路4170fへ電源ON信号を出力し(タイミングds2)、このタイミングds2から電力供給再開期間U2(本実施形態では、100msに設定されている。)が経過すると、測距センサSAへの電力供給を再び停止するために、測距センサ電源ON/OFF回路4170fへ電源OFF信号を出力する(タイミングds3)。そして、周辺制御MPU4150aは、タイミングds3から電力供給停止期間U3(本実施形態では、電力供給停止期間U1と同一時間である300msに設定されている。)が経過すると、測距センサSAへの電力供給を再び開始するために、測距センサ電源ON/OFF回路4170fへ電源ON信号を出力する(タイミングds4)。このように、周辺制御MPU4150aは、タイミングds1において動作誘い演出を開始すると、測距センサ電源ON/OFF回路4

170fへ電源ON信号を、電力供給再開期間U2と電力供給停止期間U3と加えた時間を経過するごとに、繰り返し出力することで測距センサSAへの電力を間欠的に供給している。動作誘い演出が開始されると、測距センサSAへの電力を間欠的に供給している状態となって、電力供給再開期間U2という短時間に電力が供給されているものの、タイミングds0から電解コンデンサ充電期間U0が経過するまでに、測距センサSAの補助電源である電解コンデンサDMAC0への充電が完了しているため、電解コンデンサDMAC0に蓄えられた電力を、測距センサSAの補助電源として利用することで測距センサSAへの電力不足を補っている。このため、電解コンデンサDMAC0に蓄えられた電力は測距センサSAの補助電源として利用されることにより減少するものの、動作誘い演出が終了するまでの期間、測距センサSAの補助電源として機能するだけの電力が上述した充電により確保されるようになっている。

10

【1163】

このように、本実施形態では、上述したように、パチンコ遊技機1の電源投入時において（停電や瞬停が発生して再びパチンコ遊技機1への電力が回復する復電時においても）測距センサSAの不具合検査を行うことができるように、電源投入時から所定期間内（本実施形態では、周辺制御MPU4150aが原位置復帰制御処理を行うことによる可動体CAR0の原位置復帰動作に伴う時間を加味して、90秒に設定されている。）において、測距センサSAへの電力が供給された状態を除いて、測距センサSAへの電力の供給を停止した状態が維持されるようになっている。そして、動作誘い演出においては、測距センサSAへの電力を間欠的に供給することができるようになっているため、測距センサSAへの電力が供給され続けて常に通電状態となることを回避することができるようになっている。このため、測距センサSAの寿命を向上することができる。したがって、測距センサSAの性能劣化や動作不良を抑制することができる。また、測距センサSAによる消費電力を抑制することができることにより、パチンコ遊技機1全体の消費電力の低減にも寄与することができる。

20

【1164】

なお、本実施形態では、図147の周辺制御部電源投入時処理におけるステップS1022の受信コマンド解析処理において受信したコマンドが測距センサSAを用いてパチンコ遊技機1の対面に着座する遊技者が遊技窓101の前方において動かした遊技者の腕又は手等を演出に反映させる動作誘い演出を行うものでない場合には、測距センサSAへの電力供給を停止した状態を維持するようになっている。このように、測距センサSAへの電力をできる限り、供給しない仕組みとなっている。

30

【1165】

[16-1-4. 周辺制御部コマンド受信割り込み処理]

次に、主制御基板4100からの各種コマンドを受信する周辺制御部コマンド受信割り込み処理について、図151を参照して説明する。図100に示した周辺制御部4150の周辺制御MPU4150aは、主制御基板4100からの各種コマンドがシリアルデータとして送信開始されると、これを契機として主周シリアルデータを周辺制御MPU4150aに内蔵する主制御基板用シリアルI/Oポートで1バイト（8ビット）の情報を受信バッファに取り込み、この取り込みが完了すると、これを契機として割り込みが発生し、周辺制御部コマンド受信割り込み処理を行う。主周シリアルデータは、1パケットが3バイトに構成されており、1バイト目としてステータスが割り振られ、2バイト目としてモードが割り振られ、3バイト目としてステータスとモードとを数値とみなしてその合計を算出したサム値が割り振られている。

40

【1166】

周辺制御部コマンド受信割り込み処理が開始されると、周辺制御部4150の周辺制御MPU4150aは、図151に示すように、1バイト受信期間タイマがタイムアウトしたか否かを判定する（ステップS1200）。この1バイト受信期間タイマは、主制御基板4100から送信される主周シリアルデータのうち、1バイト（8ビット）の情報を受信し得る期間を設定するものである。

50

【 1 1 6 7 】

ステップ S 1 2 0 0 で 1 バイト受信期間タイマがタイムアウトしていないとき、つまり主制御基板 4 1 0 0 から送信される主周シリアルデータのうち、1 バイト (8 ビット) の情報を受信し得る期間内であるときには、周辺制御 M P U 4 1 5 0 a の内蔵する主制御基板用シリアル I / O ポートの受信バッファから受信した 1 バイトの情報を取り込み (ステップ S 1 2 0 2)、受信カウンタ S R X C に値 1 を加える (インクリメントする、ステップ S 1 2 0 4)。この受信カウンタ S R X C は、受信バッファから取り出した回数を示すカウンタであり、主周シリアルデータの 1 バイト目であるステータスを受信バッファから取り出すと値 1、主周シリアルデータの 2 バイト目であるモードを受信バッファから取り出すと値 2、主周シリアルデータの 3 バイト目であるサム値を受信バッファから取り出すと値 3 となる。なお、受信カウンタ S R X C は、電源投入時等に初期値 0 がセットされる。

10

【 1 1 6 8 】

ステップ S 1 2 0 4 に続いて、受信カウンタ S R X C が値 3 であるか否か、つまり主周シリアルデータの 3 バイト目であるサム値を受信バッファから取り出したか否かを判定する (ステップ S 1 2 0 6)。この判定では、主周シリアルデータの 1 バイト目であるステータスに続いて、主周シリアルデータの 2 バイト目であるモード、そして主周シリアルデータの 3 バイト目であるサム値を、順に受信バッファから取り出したか否かを判定している。

【 1 1 6 9 】

20

ステップ S 1 2 0 6 で受信カウンタ S R X C が値 3 でないとき、つまり主周シリアルデータの 1 バイト目であるステータスに続いて、まだ主周シリアルデータの 2 バイト目であるモード、そして主周シリアルデータの 3 バイト目であるサム値を、順に受信バッファから取り出していないときには、1 バイト受信期間タイマのセットを行い (ステップ S 1 2 0 8)、このルーチンを終了する。ステップ S 1 2 0 8 で 1 バイト受信期間タイマがセットされることで、主周シリアルデータの 2 バイト目であるモード又は主周シリアルデータの 3 バイト目であるサム値を受信し得る期間が設定される。

【 1 1 7 0 】

一方、ステップ S 1 2 0 6 で受信カウンタ S R X C が値 3 であるとき、つまり主周シリアルデータの 1 バイト目であるステータスに続いて、主周シリアルデータの 2 バイト目であるモード、そして主周シリアルデータの 3 バイト目であるサム値を、順に受信バッファから取り出したときには、受信カウンタ S R X C に初期値 0 をセットし (ステップ S 1 2 1 0)、サム値を算出する (ステップ S 1 2 1 2)。この算出は、ステップ S 1 2 0 2 で受信バッファからすでに取り出した、主周シリアルデータの 1 バイト目であるステータスと、主周シリアルデータの 2 バイト目であるモードと、を数値とみなしてその合計 (サム値) を算出する。

30

【 1 1 7 1 】

ステップ S 1 2 1 2 に続いて、ステップ S 1 2 0 2 で受信バッファからすでに取り出した主周シリアルデータの 3 バイト目であるサム値と、ステップ S 1 2 1 2 で算出したサム値と、が一致しているか否かを判定する (ステップ S 1 2 1 4)。ステップ S 1 2 0 2 で受信バッファからすでに取り出した主周シリアルデータの 3 バイト目であるサム値は、主制御基板 4 1 0 0 からの主周シリアルデータのうち、主周シリアルデータの 3 バイト目として割り振られたサム値であるため、ステップ S 1 2 1 2 で算出したサム値と一致しているはずである。ところが、パチンコ遊技機 1 は、パチンコ島設備から遊技球が供給されており、遊技球は、互いにこすれ合って帯電すると、静電放電してノイズを発生するため、パチンコ遊技機 1 はノイズの影響を受けやすい環境下にある。そこで、本実施形態では、周辺制御部 4 1 5 0 側において、受信した主周シリアルデータの 1 バイト目として割り振られたステータスと、主周シリアルデータの 2 バイト目として割り振られたモードと、を数値とみなしてその合計 (サム値) を算出し、この算出したサム値が、主制御基板 4 1 0 0 からの主周シリアルデータのうち、主周シリアルデータの 3 バイト目として割り振られ

40

50

たサム値と一致しているか否かを判定している。これにより、周辺制御MPU4150aは、主制御基板4100と周辺制御基板4140との基板間において、主周シリアルデータがノイズの影響を受けて正規と異なる主周シリアルデータに変化したか否かを判定することができる。

【1172】

ステップS1214で、ステップS1202で受信バッファからすでに取り出した主周シリアルデータの3バイト目であるサム値と、ステップS1212で算出したサム値と、が一致しているときには、受信した、主周シリアルデータの1バイト目として割り振られたステータスと、主周シリアルデータの2バイト目として割り振られたモードとを、図101に示した、周辺制御MPU4150aと外付けされる周辺制御RAM4150cの受信コマンド記憶領域4150cacに記憶し(ステップS1216)、このルーチンを終了する。この受信コマンド記憶領域4150cacは、リングバッファとして用いており、主周シリアルデータの1バイト目として割り振られたステータスと、主周シリアルデータの2バイト目として割り振られたモードとは、受信コマンド記憶領域4150cacの周辺制御部受信リングバッファに記憶される。この「周辺制御部受信リングバッファ」とは、バッファの最後と先頭が繋がっているように使われるバッファのことであり、バッファの先頭から順次データを記憶し、バッファの最後まできたら最初に帰って記憶する。なお、周辺制御MPU4150aは、ステップS1216で周辺制御部受信リングバッファに記憶する際に、受信した、主周シリアルデータの1バイト目として割り振られたステータスと、主周シリアルデータの2バイト目として割り振られたモードと、を対応付けて記憶しており、3バイト目として割り振られたサム値を破棄する。

10

20

【1173】

一方、ステップS1200で1バイト受信期間タイマがタイムアウトしていないとき、つまり主制御基板4100から送信される主周シリアルデータのうち、1バイト(8ビット)の情報を受信し得る期間を超えているときには、又はステップS1214で、ステップS1202で受信バッファからすでに取り出した主周シリアルデータの3バイト目であるサム値と、ステップS1212で算出したサム値と、が一致していないときには、そのままこのルーチンを終了する。

【1174】

[16-1-5. 周辺制御部停電予告信号割り込み処理]

30

次に、図102に示した、払出制御基板4110の停電監視回路4110bからの停電予告信号が主制御基板4100を介して入力されたことを契機として実行する周辺制御部停電予告信号割り込み処理について、図152を参照して説明する。この周辺制御部停電予告信号割り込み処理が開始されると、図100に示した周辺制御部4150の周辺制御MPU4150aは、まず2マイクロ秒タイマを起動し(ステップS1300)、停電予告信号が入力されているか否かを判定する(ステップS1302)。この判定で停電予告信号が入力されていないときには、そのままこのルーチンを終了する。

【1175】

一方、ステップS1302で停電予告信号が入力されているときには、2マイクロ秒経過したか否かを判定する(ステップS1304)。この判定では、ステップS1300で起動したタイマが2マイクロ秒経過した否かを判定している。ステップS1304で2マイクロ秒経過していないときには、ステップS1302に戻り、停電予告信号が入力されているか否かを判定し、停電予告信号が入力されていないときにはそのままこのルーチンを終了する一方、停電予告信号が入力されているときには、再びステップS1304で2マイクロ秒経過したか否かを判定する。つまりステップS1304の判定では、本ルーチンである周辺制御部停電予告信号割り込み処理が開始されて2マイクロ秒間、停電予告信号が入力され続けているか否かを判定している。

40

【1176】

ステップS1304で本ルーチンである周辺制御部停電予告信号割り込み処理が開始されて2マイクロ秒間、停電予告信号が入力され続けているときには、節電処理を行う(ス

50

テップ S 1 3 0 6)。この節電処理では、液晶表示装置 1 9 0 0 のバックライトの消灯、遊技盤 4 に設けられるモータやソレノイドへの励磁 OFF、各種 LED の消灯等を順次実行することによりパチンコ遊技機 1 のシステム全体の消費電力を抑えることによって、パチンコ遊技機 1 の電力が遮断されても周辺制御 M P U 4 1 5 0 a が動作可能な時間である 2 0 ミリ秒の期間だけ安定動作を確保している。

【 1 1 7 7 】

ステップ S 1 3 0 6 に続いて、コマンド受信待機処理を行う (ステップ S 1 3 0 8)。このコマンド受信待機処理では、主制御基板 4 1 0 0 が送信中の各種コマンドがある場合を想定して、送信中のコマンドを周辺制御 M P U 4 1 5 0 a が受信することができるように、少なくとも、1 7 ミリ秒の期間だけ待機するようになっている。コマンドを受信すると、上述した、周辺制御部コマンド受信割り込み処理が開始されて、図 1 0 1 に示した、周辺制御 M P U 4 1 5 0 a と外付けされる周辺制御 R A M 4 1 5 0 c の受信コマンド記憶領域 4 1 5 0 c a c (周辺制御部受信リングバッファ) に受信したコマンドが記憶される。

10

【 1 1 7 8 】

ステップ S 1 3 0 8 に続いて、コマンドのバックアップ処理を行う (ステップ S 1 3 1 0)。このコマンドのバックアップ処理では、図 1 0 1 に示した、バックアップ対象ワークエリア 4 1 5 0 c a における B a n k 0 (1 f r) に含まれる受信コマンド記憶領域 4 1 5 0 c a c に記憶されている内容を、バックアップ第 1 エリア 4 1 5 0 c b の B a n k 1 (1 f r) 及び B a n k 2 (1 f r) に周辺制御 D M A コントローラ 4 1 5 0 a c が高速にコピーし、そしてバックアップ第 2 エリア 4 1 5 0 c c の B a n k 3 (1 f r) 及び B a n k 4 (1 f r) に周辺制御 D M A コントローラ 4 1 5 0 a c が高速にコピーする。

20

【 1 1 7 9 】

この周辺制御 D M A コントローラ 4 1 5 0 a c による B a n k 0 (1 f r) に含まれる受信コマンド記憶領域 4 1 5 0 c a c に記憶されている内容の高速コピーについて簡単に説明すると、図 1 0 1 に示した周辺制御 M P U 4 1 5 0 a の周辺制御 M P U コア 4 1 5 0 a a が周辺制御 D M A コントローラ 4 1 5 0 a c の要求要因に B a n k 0 (1 f r) に含まれる受信コマンド記憶領域 4 1 5 0 c a c に記憶されている内容を、バックアップ第 1 エリア 4 1 5 0 c b の B a n k 1 (1 f r) に含まれる受信コマンド記憶領域へのコピーを指定し、B a n k 0 (1 f r) に含まれる受信コマンド記憶領域 4 1 5 0 c a c の先頭アドレスに格納された内容から B a n k 0 (1 f r) に含まれる受信コマンド記憶領域 4 1 5 0 c a c の終端アドレスに格納された内容までを、所定バイト (例えば、1 バイト) ずつ連続してバックアップ第 1 エリア 4 1 5 0 c b の B a n k 1 (1 f r) に含まれる受信コマンド記憶領域の先頭アドレスから順番にすべてコピーし、そして周辺制御 M P U コア 4 1 5 0 a a が周辺制御 D M A コントローラ 4 1 5 0 a c の要求要因に B a n k 0 (1 f r) に含まれる受信コマンド記憶領域 4 1 5 0 c a c に記憶されている内容を、バックアップ第 1 エリア 4 1 5 0 c b の B a n k 2 (1 f r) に含まれる受信コマンド記憶領域へのコピーを指定し、B a n k 0 (1 f r) に含まれる受信コマンド記憶領域 4 1 5 0 c a c の先頭アドレスに格納された内容から B a n k 0 (1 f r) に含まれる受信コマンド記憶領域 4 1 5 0 c a c の終端アドレスに格納された内容までを、所定バイト (例えば、1 バイト) ずつ連続してバックアップ第 1 エリア 4 1 5 0 c b の B a n k 2 (1 f r) に含まれる受信コマンド記憶領域の先頭アドレスから順番にすべてコピーする。続いて、周辺制御 M P U コア 4 1 5 0 a a が周辺制御 D M A コントローラ 4 1 5 0 a c の要求要因に B a n k 0 (1 f r) に含まれる受信コマンド記憶領域 4 1 5 0 c a c に記憶されている内容を、バックアップ第 2 エリア 4 1 5 0 c c の B a n k 3 (1 f r) に含まれる受信コマンド記憶領域へのコピーを指定し、B a n k 0 (1 f r) に含まれる受信コマンド記憶領域 4 1 5 0 c a c の先頭アドレスに格納された内容から B a n k 0 (1 f r) に含まれる受信コマンド記憶領域 4 1 5 0 c a c の終端アドレスに格納された内容までを、所定バイト (例えば、1 バイト) ずつ連続してバックアップ第 2 エリア 4 1 5 0 c c の B a n k 3 (1 f r) に含まれる受信コマンド記憶領域の先頭アドレスから順番にすべてコピーし

30

40

50

、そして周辺制御MPUコア4150aaが周辺制御DMAコントローラ4150acの要求要因にBank0(1fr)に含まれる受信コマンド記憶領域4150cacに記憶されている内容を、バックアップ第2エリア4150ccのBank4(1fr)に含まれる受信コマンド記憶領域へのコピーを指定し、Bank0(1fr)に含まれる受信コマンド記憶領域4150cacの先頭アドレスに格納された内容からBank0(1fr)に含まれる受信コマンド記憶領域4150cacの終端アドレスに格納された内容までを、所定バイト(例えば、1バイト)ずつ連続してバックアップ第2エリア4150ccのBank4(1fr)に含まれる受信コマンド記憶領域の先頭アドレスから順番にすべてコピーする。

【1180】

ステップS1310に続いて、停電予告信号が入力されているか否かを判定する(ステップS1312)。この判定で停電予告信号が入力されているときには、WDTクリア処理を行う(ステップS1314)。このWDTクリア処理では、周辺制御MPU4150aは、図101に示した周辺制御内蔵WDT4150afと、図100に示した周辺制御外部WDT4150eと、にクリア信号を出力して周辺制御MPU4150aにリセットがかからないようにする。

【1181】

一方、ステップS1312で停電予告信号が入力されていないとき、又はステップS1314に続いて、再びステップS1312に戻り、停電予告信号が入力されているか否かを判定する。つまり、停電予告信号が入力されているか否かを無限に判定し続けることとなる。このように無限に判定し続けることにより、ステップS1312で停電予告信号が入力されていないときには、周辺制御MPU4150aは、周辺制御内蔵WDT4150afと、周辺制御外部WDT4150eと、にクリア信号を出力することができなくなり、周辺制御MPU4150aにリセットがかかる一方、ステップS1312で停電予告信号が入力されているときには、ステップS1314でWDTクリア処理を行い、周辺制御MPU4150aにリセットがかからない。なお、周辺制御MPU4150aにリセットがかかると、図147に示した周辺制御部電源投入時処理が再び開始されることとなる。

【1182】

このように、ステップS1312による判定で無限ループにおいて停電予告信号の入力が継続する場合には、ステップS1314でWDTクリア処理が実行されることによって停電状態になる直前で周辺制御MPU4150aにリセットがかからないようになっている。これに対して、ステップS1312による判定で無限ループにおいて停電予告信号の入力が継続されず解除された場合には、WDTクリア処理が実行されないため、周辺制御内蔵WDT4150afと、周辺制御外部WDT4150eと、にクリア信号を出力が中断されるようになっている。これにより、ノイズなどで本ルーチンである周辺制御部停電予告信号割り込み処理が誤って開始され、そのノイズが2マイクロ秒の期間を超えて発生することでステップS1302の判定を通過したとしても、ステップS1312による判定で無限ループにおいて停電予告信号の入力が継続されず解除された場合には、ステップS1314のWDTクリア処理が実行されないことにより周辺制御MPU4150aにリセットがかかるようになっているため、そのようなノイズに対して自動的にリセット復帰することで対応することができるようになっている。

【1183】

[16-1-6. 回転検出スイッチ履歴作成処理]

次に、図149に示した周辺制御部1msタイマ割り込み処理におけるステップS1108の操作ユニット情報取得処理の一処理として実行する回転検出スイッチ履歴作成処理について、図153を参照して説明する。この回転検出スイッチ履歴作成処理は、図43に示した、ダイヤル操作部401の回転を検出する一対の回転検出スイッチ432a, 432bからの検出信号の履歴をそれぞれ作成する。

【1184】

回転検出スイッチ履歴作成処理が開始されると、図100に示した周辺制御部4150

10

20

30

40

50

の周辺制御MPU4150aは、図153に示すように、図101に示した、周辺制御MPU4150aと外付けされる周辺制御RAM4150cの操作ユニット情報取得記憶領域4150caiから回転検出スイッチ検出履歴情報DSW0-HIST, DSW1-HISTを読み出す(ステップS1400)。この回転検出スイッチ検出履歴情報DSW0-HIST, DSW1-HISTは、それぞれ1バイト(8ビット:最上位ビットB7、B6、B5、B4、B3、B2、B1、最下位ビットB0、「B」はビットを表す。)の記憶容量を有しており、回転検出スイッチ432aからの検出信号の履歴が回転検出スイッチ検出履歴情報DSW0-HISTとして操作ユニット情報取得記憶領域4150caiに記憶され、回転検出スイッチ432bからの検出信号の履歴が回転検出スイッチ検出履歴情報DSW1-HISTとして操作ユニット情報取得記憶領域4150caiに記憶されている。

10

【1185】

ステップS1400に続いて、回転検出スイッチ432a, 432bからの検出信号があるか否かを判定する(ステップS1402)。この判定は、回転検出スイッチ432aからの検出信号があるときには、図44に示した、ダイヤル操作部401に連結された従動ギア410に一定間隔で列設された複数の回転検出片410cのうちの1の回転検出片が回転検出スイッチ432aの光軸を非遮断状態から遮断状態に遷移した状態であると判定する一方、回転検出スイッチ432aからの検出信号がないときには、1の回転検出片が回転検出スイッチ432aの光軸を遮断状態から非遮断状態に遷移した状態と判定する。また、回転検出スイッチ432bからの検出信号があるときには、1の回転検出片が回転検出スイッチ432bの光軸を非遮断状態から遮断状態に遷移した状態であると判定する一方、回転検出スイッチ432bからの検出信号がないときには、1の回転検出片が回転検出スイッチ432bの光軸を遮断状態から非遮断状態に遷移した状態と判定する。

20

【1186】

ステップS1402で回転検出スイッチ432aからの検出信号があるとき、又は回転検出スイッチ432bからの検出信号があるときには、回転検出スイッチ検出履歴情報のシフト処理を行う(ステップS1404)。この回転検出スイッチ検出履歴情報のシフト処理では、回転検出スイッチ432aからの検出信号があるときには、ステップS1400で読み出した回転検出スイッチ検出履歴情報DSW0-HISTを、最上位ビットB7 B6、B6 B5、B5 B4、B4 B3、B3 B2、B2 B1、B1 最下位ビットB0という具合に、最下位ビットB0から最上位ビットB7に向かって1ビットずつシフトする一方、回転検出スイッチ432bからの検出信号があるときには、ステップS1400で読み出した回転検出スイッチ検出履歴情報DSW1-HISTを、最上位ビットB7 B6、B6 B5、B5 B4、B4 B3、B3 B2、B2 B1、B1 最下位ビットB0という具合に、最下位ビットB0から最上位ビットB7に向かって1ビットずつシフトする。

30

【1187】

ステップS1404で回転検出スイッチ検出履歴情報DSW0-HISTをシフトした場合には回転検出スイッチ検出履歴情報DSW0-HISTの最下位ビットB0に値1をセットする一方、回転検出スイッチ検出履歴情報DSW1-HISTをシフトした場合には回転検出スイッチ検出履歴情報DSW1-HISTの最下位ビットB0に値1をセットし(ステップS1406)、このルーチンを終了する。

40

【1188】

一方、ステップS1402で回転検出スイッチ432aからの検出信号がないとき、又は回転検出スイッチ432bからの検出信号がないときには、回転検出スイッチ検出履歴情報のシフト処理を行う(ステップS1408)。この回転検出スイッチ検出履歴情報のシフト処理では、ステップS1404の回転検出スイッチ検出履歴情報のシフト処理と同一の処理を行い、回転検出スイッチ432aからの検出信号がないときには、ステップS1400で読み出した回転検出スイッチ検出履歴情報DSW0-HISTを、最上位ビットB7 B6、B6 B5、B5 B4、B4 B3、B3 B2、B2 B1、B1

50

最下位ビット B 0 という具合に、最下位ビット B 0 から最上位ビット B 7 に向かって 1 ビットずつシフトする一方、回転検出スイッチ 4 3 2 b からの検出信号がないときには、ステップ S 1 4 0 0 で読み出した回転検出スイッチ検出履歴情報 D S W 1 - H I S T を、最上位ビット B 7 B 6、B 6 B 5、B 5 B 4、B 4 B 3、B 3 B 2、B 2 B 1、B 1 最下位ビット B 0 という具合に、最下位ビット B 0 から最上位ビット B 7 に向かって 1 ビットずつシフトする。

【 1 1 8 9 】

ステップ S 1 4 0 8 で回転検出スイッチ検出履歴情報 D S W 0 - H I S T をシフトした場合には回転検出スイッチ検出履歴情報 D S W 0 - H I S T の最下位ビット B 0 に値 0 をセットする一方、回転検出スイッチ検出履歴情報 D S W 1 - H I S T をシフトした場合には回転検出スイッチ検出履歴情報 D S W 1 - H I S T の最下位ビット B 0 に値 0 をセットし (ステップ S 1 4 1 0)、このルーチンを終了する。

10

【 1 1 9 0 】

このように、この回転検出スイッチ履歴作成処理が実行されるごとに、回転検出スイッチ検出履歴情報 D S W 0 - H I S T、D S W 1 - H I S T を最下位ビット B 0 から最上位ビット B 7 に向かって 1 ビットずつシフトしたのち、最下位ビット B 0 に値 1 又は値 0 がセットされるため、回転検出スイッチ 4 3 2 a、4 3 2 b からの検出信号の履歴を作成することができる。

【 1 1 9 1 】

次に、上述した回転検出スイッチ検出履歴情報 D S W 0 - H I S T、D S W 1 - H I S T から、ダイヤル操作部 4 0 1 が停止している状態であるか (換言すると、ダイヤル駆動モータ 4 1 4 が脱調している状態であるか)、時計方向に回転している状態であるか、反時計方向に回転している状態であるか、を判定する方法について、図 1 5 4 ~ 図 1 5 6 を参照して説明する。図 1 5 4 は回転操作ユニットにおけるダイヤル操作部の時計方向の回転に伴う従動ギアの回転検出片と一对の回転検出スイッチとの位置関係を示す説明図であり、図 1 5 5 は回転操作ユニットにおけるダイヤル操作部の反時計方向の回転に伴う従動ギアの回転検出片と一对の回転検出スイッチとの位置関係を示す説明図であり、図 1 5 6 (A) は回転操作ユニットにおけるダイヤル操作部の時計方向の回転に伴う一对の回転検出スイッチの ON / OFF を示す一覧表図であり、図 1 5 6 (B) はダイヤル操作部の反時計方向の回転に伴う一对の回転検出スイッチの ON / OFF を示す一覧表図である。

20

30

【 1 1 9 2 】

回転検出スイッチ検出履歴情報 D S W 0 - H I S T、D S W 1 - H I S T は、上述したように、それぞれ 1 バイト (8 ビット: 最上位ビット B 7、B 6、B 5、B 4、B 3、B 2、B 1、最下位ビット B 0、「B」はビットを表す。) の記憶容量を有しており、回転検出スイッチ 4 3 2 a からの検出信号の履歴が回転検出スイッチ検出履歴情報 D S W 0 - H I S T として図 1 0 1 に示した、周辺制御 M P U 4 1 5 0 a と外付けされる周辺制御 R A M 4 1 5 0 c の操作ユニット情報取得記憶領域 4 1 5 0 c a i に記憶され、回転検出スイッチ 4 3 2 b からの検出信号の履歴が回転検出スイッチ検出履歴情報 D S W 1 - H I S T として周辺制御 R A M 4 1 5 0 c の操作ユニット情報取得記憶領域 4 1 5 0 c a i に記憶されている。このため、ダイヤル操作部 4 0 1 が停止している状態であるか (換言すると、ダイヤル駆動モータ 4 1 4 が脱調している状態であるか)、時計方向に回転している状態であるか、反時計方向に回転している状態であるか、を判定する場合には、操作ユニット情報取得記憶領域 4 1 5 0 c a i から回転検出スイッチ検出履歴情報 D S W 0 - H I S T、D S W 1 - H I S T を読み出し、検出判定値と一致しているか否かにより行う。この検出判定値は、図 1 0 0 に示した周辺制御 R O M 4 1 5 0 b に予め記憶されており、図 1 0 1 に示した周辺制御 R A M 4 1 5 0 c の周辺制御 R A M 4 1 5 0 c の各種制御データコピーエリア 4 1 5 0 c e に電源投入時等においてコピーされたものが読み出されて使用されるようになっている。検出判定値として予め設定されたデータは、「0 0 0 0 1 1 1 1 B (「B」はビットを表す。)」であり、上位 4 ビットの B 7 ~ B 4 が値 0、下位 4 ビットの B 3 ~ B 0 が値 1 となっている。つまり、この判定では、回転検出スイッチ検出履

40

50

歴情報 D S W 0 - H I S T , D S W 1 - H I S T の下位 4 ビット B 3 ~ B 0 と検出判定値の下位 4 ビット B 3 ~ B 0 とが一致しているか否かにより行う。

【 1 1 9 3 】

具体的には、回転検出スイッチ検出履歴情報 D S W 0 - H I S T の下位 4 ビット B 3 ~ B 0 が値 1 となる場合は、4 回の 1 m s タイマ割り込みの発生で続けて、回転検出スイッチ 4 3 2 a がダイヤル操作部 4 0 1 と一体的に回転する従動ギア 4 1 0 の回転検出片 4 1 0 c を検出したことを意味し、回転検出スイッチ検出履歴情報 D S W 1 - H I S T の下位 4 ビット B 3 ~ B 0 が値 1 となる場合は、4 回の 1 m s タイマ割り込みの発生で続けて、回転検出スイッチ 4 3 2 b がダイヤル操作部 4 0 1 と一体的に回転する従動ギア 4 1 0 の回転検出片 4 1 0 c を検出したことを意味している。

10

【 1 1 9 4 】

次に、ダイヤル操作部 4 0 1 の回転方向の検出について説明する。回転検出スイッチ 4 3 2 a , 4 3 2 b は、上述したように、ダイヤル操作部 4 0 1 と一体的に回転する従動ギア 4 1 0 の回転検出片 4 1 0 c を検出することにより、ダイヤル操作部 4 0 1 の回転方向を検出するようになっている。なお、図 1 5 4 ~ 図 1 5 6 中には、回転検出スイッチ 4 3 2 a を「 A 」と記載すると共に、回転検出スイッチ 4 3 2 b を「 B 」と記載する。また、以下に示すステップ 1 ~ ステップ 4 は、それぞれ回転検出スイッチ 4 3 2 a , 4 3 2 b を基準としたダイヤル操作部 4 0 1 の 4 種類の回転位置のことであり、ダイヤル操作部 4 0 1 が回転することで、ステップ 1、ステップ 2、ステップ 3、そしてステップ 4 へと順次、回転位置が移行するものであり、ステップ 4 へ移行した後は、再度ステップ 1 へ戻る。

20

【 1 1 9 5 】

ダイヤル操作部 4 0 1 が時計方向へ回転する場合は、図 1 5 4 に示すように、ステップ 1 として、回転検出スイッチ 4 3 2 a , 4 3 2 b が従動ギア 4 1 0 の回転検出片 4 1 0 c を検出し、その後、ダイヤル操作部 4 0 1 の時計方向への回転に伴うステップ 2 への移行により、回転検出スイッチ 4 3 2 a が回転検出片 4 1 0 c を検出する一方、従動ギア 4 1 0 のスリット 4 1 0 d が回転検出スイッチ 4 3 2 b へ移動して回転検出スイッチ 4 3 2 b が回転検出片 4 1 0 c を検出しないステップへ移行する。その後、ダイヤル操作部 4 0 1 の時計方向への回転に伴うステップ 3 への移行により、従動ギア 4 1 0 のスリット 4 1 0 d が各回転検出スイッチ 4 3 2 a , 4 3 2 b へ移動して回転検出スイッチ 4 3 2 a , 4 3 2 b が共に回転検出片 4 1 0 c を検出しないステップへ移行する。そして、ダイヤル操作部 4 0 1 の時計方向への回転に伴うステップ 4 への移行により、従動ギア 4 1 0 のスリット 4 1 0 d が回転検出スイッチ 4 3 2 a へ移動して回転検出スイッチ 4 3 2 a が回転検出片 4 1 0 c を検出しない一方、回転検出スイッチ 4 3 2 b が回転検出片 4 1 0 c を検出するステップへ移行する。

30

【 1 1 9 6 】

一方、ダイヤル操作部 4 0 1 が反時計方向へ回転する場合は、図 1 5 5 に示すように、ステップ 1 として、両方の回転検出スイッチ 4 3 2 a , 4 3 2 b が従動ギア 4 1 0 の回転検出片 4 1 0 c を検出し、その後、ダイヤル操作部 4 0 1 の反時計方向への回転に伴うステップ 2 への移行により、従動ギア 4 1 0 のスリット 4 1 0 d が回転検出スイッチ 4 3 2 a へ移動して回転検出スイッチ 4 3 2 a が回転検出片 4 1 0 c を検出しない一方、回転検出スイッチ 4 3 2 b が回転検出片 4 1 0 c を検出するステップへ移行する。その後、ダイヤル操作部 4 0 1 の反時計方向への回転に伴うステップ 3 への移行により、従動ギア 4 1 0 のスリット 4 1 0 d が各回転検出スイッチ 4 3 2 a , 4 3 2 b へ移動して回転検出スイッチ 4 3 2 a , 4 3 2 b が共に回転検出片 4 1 0 c を検出しないステップへ移行する。そして、ダイヤル操作部 4 0 1 の反時計方向への回転に伴うステップ 4 への移行により、回転検出スイッチ 4 3 2 a が回転検出片 4 1 0 c を検出する一方、従動ギア 4 1 0 のスリット 4 1 0 d が回転検出スイッチ 4 3 2 b へ移動して回転検出スイッチ 4 3 2 b が回転検出片 4 1 0 c を検出しないステップへ移行する。

40

【 1 1 9 7 】

つまり、ダイヤル操作部 4 0 1 が時計方向へ回転する場合の回転検出スイッチ 4 3 2 a

50

、432bのON(回転検出片410cの検出あり)/OFF(回転検出片410cの検出なし)動作は、図156(A)に示すように、ステップ1で回転検出スイッチ432a、432bが共に「ON」であり、ステップ2で回転検出スイッチ432aが「ON」を継続する一方、回転検出スイッチ432bが「OFF」となる。その後、ステップ3で回転検出スイッチ432a、432bが共に「OFF」となった後に、ステップ4で回転検出スイッチ432aが「OFF」を継続する一方、回転検出スイッチ432bが「ON」となる。その後は、再度、ステップ1に戻り、回転検出スイッチ432a、432bが共に「ON」となる。

【1198】

一方、ダイヤル操作部401が反時計方向へ回転する場合の回転検出スイッチ432a、432bのON/OFF動作は、図156(B)に示すように、ステップ1で回転検出スイッチ432a、432bが共に「ON」であり、ステップ2で回転検出スイッチ432bが「ON」を継続する一方、回転検出スイッチ432aが「OFF」となる。その後、ステップ3で回転検出スイッチ432a、432bが共に「OFF」となった後に、ステップ4で回転検出スイッチ432bが「OFF」を継続する一方、回転検出スイッチ432aが「ON」となる。その後は、再度、ステップ1に戻り、回転検出スイッチ432a、432bが共に「ON」となる。

【1199】

なお、ダイヤル操作部401が時計方向、又は反時計方向へ回転していない停止した場合には、回転検出スイッチ432a、432bからの検出に変化が生じなくなるため、ステップ1～ステップ4において回転検出スイッチ432a、432bによるON/OFF動作の切替りがまったくなくなる。

【1200】

このように、回転検出スイッチ432a、432bは、上述した各ステップ1～ステップ4でのON/OFFに基づいてダイヤル操作部401の回転方向を検出することができるようになっている。遊技者の操作によってダイヤル操作部401が操作された場合には、回転検出スイッチ432a、432bのON/OFF状態の切替りを検出することによりダイヤル操作部401が回転操作されたことを検出して回転方向を把握することができるし、回転検出スイッチ432a、432bのON/OFF状態の切替りがまったくないことを検出することによりダイヤル操作部401が停止している状態であることを把握することができる。

【1201】

また、周辺制御MPU4150aは、ダイヤル操作部401を時計方向、又は反時計方向へ回転させている制御を実行している場合に、遊技者が指や手のひらでダイヤル操作部401を押さえてダイヤル操作部401の回転を強制的に停止させたときには、回転検出スイッチ432a、432bのON/OFF状態の切替りがまったくないことを検出することにより、ダイヤル操作部401を時計方向、又は反時計方向へ回転させる、ステップモータであるダイヤル駆動モータ414が脱調している状態であることを把握することができる。

【1202】

[17. 演出]

次に、液晶表示装置1900の表示領域に描画される、図95に示した測距センサSAを用いた動作誘い演出について、図159～図162を参照して説明する。図159は測距センサを用いた動作誘い演出の一例を示す図であり、図160は図159の測距センサを用いた動作誘い演出のつづきを示す図であり、図161は図160の測距センサを用いた動作誘い演出のつづきを示す図であり、図162は他の動作誘い演出の一例を示す図である。ここでは、パチンコ遊技機1の対面に直座する遊技者が、液晶表示装置1900の表示領域に描画される1変動の演出の進行途中において、遊技窓101の前方であって液晶表示装置1900の表示領域と対応する位置において腕又は手等を動かすように、その旨が指示されたメッセージに従って、実際に、腕又は手等を動かした場合における演出の

10

20

30

40

50

一例について説明する。なお、「１変動」とは、図９５に示した機能表示ユニット１１８０の上特別図柄表示器１１８５が上始動口２１０１への遊技球の受入れにより抽選された第一特別抽選結果を第一特別図柄として変動開始してから停止表示するまでであり、又は図９５に示した機能表示ユニット１１８０の下特別図柄表示器１１８６が下始動口２１０２への遊技球の受入れにより抽選された第二特別抽選結果を第二特別図柄として変動開始して停止表示するまでであり、液晶表示装置１９００の表示領域に描画される演出も第一特別図柄又は第二特別図柄の変動表示される時間に合わせて行われている。

【１２０３】

上始動口２１０１への遊技球の受入れにより抽選された第一特別抽選結果、又は下始動口２１０２への遊技球の受入れにより抽選された第二特別抽選結果は、主制御基板４１００からのコマンドに基づいて、周辺制御基板４１４０の周辺制御部４１５０が液晶及び音制御部１４６０を制御することにより、図１５９に示すように、液晶表示装置１９００の表示領域の左側には装飾図柄１９００ａ、中央には装飾図柄１９００ｂ、そして右側には装飾図柄１９００ｃの変動表示が開始され、所定時間経過した後に装飾図柄１９００ａ～１９００ｃの変動表示が停止されて第一特別抽選結果又は第二特別抽選結果を遊技者が認識することができるようになっている（図９５に示した機能表示ユニット１１８０の上特別図柄表示器１１８５又は下特別図柄表示器１１８６で表示された第一特別図柄又は第二特別図柄においても第一特別抽選結果又は第二特別抽選結果を確認することができる）。装飾図柄１９００ａ～１９００ｃは背景画像が視認できる程度に半透明であり、装飾図柄１９００ａは表示領域の左上側から左下側に向かって、装飾図柄１９００ｂは表示領域の中央上側から中央下側に向かって、装飾図柄１９００ｃは表示領域の右上側から右下側に向かってそれぞれリールが回転しているかのような態様で変動表示されるようになっている。

【１２０４】

受信したコマンドが可動体ＣＡＲ０に備える測距センサ基板ＤＭＡに実装された測距センサＳＡを用いた動作誘い演出を行うものであるときには、装飾図柄１９００ａ～１９００ｃの変動表示が開始され、所定時間経過した後に、図１６０に示すように、センター役物２３００のエンブレム２３００ａの後側に待機していた車を模した可動体ＣＡＲ１がループユニット３１００の略中央に形成された楕円開口部の円周に沿って左回り（反時計方向）に走行開始するとともに、可動体ＣＡＲ１のヘッドライトＨＬ１が点滅する点灯態様となる。可動体ＣＡＲ１が走行を開始して楕円開口部の円周の約３０％程度を走行した際に、センター役物２３００のエンブレム２３００ａの後側に待機していた車を模した可動体ＣＡＲ０がループユニット３１００の略中央に形成された楕円開口部の円周に沿って左回り（反時計方向）に走行開始するために、エンブレム２３００ａから飛び出して停止した状態となるとともに、可動体ＣＡＲ０のヘッドライトＨＬ０が点滅する点灯態様となる。

【１２０５】

このとき、液晶表示装置１９００の表示領域の中央に「画面に触れて先行車両を追い越せ！！」というメッセージＭＧＡが表示され、液晶表示装置１９００の表示領域の左上側であって可動体ＣＡＲ０の近傍に遊技者に「手のひら」を可動体ＣＡＲ０の近傍から楕円開口部の円周に沿って左回り（反時計方向）に動かす旨を伝える、手のひら画像ＨＮＤと、その方向画像ＡＲＷと、がそれぞれ表示される。そして、メッセージＭＧＡ、手のひら画像ＨＮＤ、及び方向画像ＡＲＷが液晶表示装置１９００の表示領域から表示されなくなると、可動体ＣＡＲ０が前進して後退するという動作を繰り返し行い、先行する車両の可動体ＣＡＲ１に猛ダッシュして追い越す準備が完了している旨をアピールする。換言すると、遊技者に手のひら（腕又は手等）を可動体ＣＡＲ０の近傍から楕円開口部の円周に沿って左回り（反時計方向）に動かすように可動体ＣＡＲ０自身が動いて遊技者にアピールする。

【１２０６】

可動体ＣＡＲ０がエンブレム２３００ａから飛び出して停止してヘッドライトＨＬ０が

点滅する点灯態様となると、可動体 C A R 0 に備える測距センサ基板 D M A に実装された測距センサ S A に対して上述した電力供給を行い、測距センサ S A の検出領域 R G N A において、遊技者の手のひら（腕又は手等）が検出されたときには、図 1 6 1 に示すように、回転演出ランプ S A L を「青色の発光態様」で回転点灯制御して可動体 C A R 0 を所定の速度で楕円開口部の円周に沿って左回り（反時計方向）に猛ダッシュして所定距離（本実施形態では、可動体 C A R 0 の全長の 1 . 5 倍（つまり、1 台半の長さ））だけ走行して急停止する。このとき、この猛ダッシュによる可動体 C A R 0 の残像画像 P O V が液晶表示装置 1 9 0 0 の表示領域に描画されるとともに、液晶表示装置 1 9 0 0 の表示領域の中央に「先行車両までもう少し！！」というメッセージ M G B が表示されるようになってい

10

遊技者が測距センサ S A の検出領域 R G N A において手のひら（腕又は手等）を楕円開口部の円周に沿って左回り（反時計方向）に連続して動かすことにより、可動体 C A R 0 を所定の速度で楕円開口部の円周に沿って左回り（反時計方向）に猛ダッシュし続けることができる。遊技者が測距センサ S A の検出領域 R G N A において手のひら（腕又は手等）を動かすことを途中で止めた場合には、その動作を止めたときにおける可動体 C A R 0 の位置において、可動体 C A R 0 が前進して後退するという動作を繰り返し行い、先行する車両の可動体 C A R 1 に猛ダッシュして追い越す準備が完了している旨をアピールするようになっている。なお、先行する可動体 C A R 1 は、可動体 C A R 0 が追いつかず、可動体 C A R 1 と可動体 C A R 0 との車間距離が長くなるときには、速度を落として走行したり、停止して低速で再び走行を開始する態様を繰り返したりする一方、可動体 C A R 0 が追いついてきて車間距離が短くなるときには、再び引き離すために速度を上げて走行したりする。

20

【 1 2 0 7 】

受信コマンド解析処理において受信したコマンドが測距センサ S A を使用してパチンコ遊技機 1 の対面に着座する遊技者が遊技窓 1 0 1 の前方において動かした遊技者の腕又は手等を演出に反映させる動作誘い演出を行うものである場合であって、「当り」である旨を伝えるコマンドである場合には、動作誘い演出の終了後、装飾図柄 1 9 0 0 a ~ 1 9 0 0 c が液晶表示装置 1 9 0 0 の表示領域に同一の図柄で停止表示され、「大当り」となる一方、「はずれ」である旨を伝えるコマンドである場合には、動作誘い演出の終了後、装飾図柄 1 9 0 0 a ~ 1 9 0 0 c が液晶表示装置 1 9 0 0 の表示領域に同一の図柄で停止表示されずに、「はずれ」となる。また、可動体 C A R 0 , C A R 1 による演出の進行が開始されると、矩形状のエンブレム 2 3 0 0 a の後方において待機していた可動体 C A R 0 , C A R 1 が矩形状のエンブレム 2 3 0 0 a の後方から出現するが、可動体 C A R 0 , C A R 1 による演出の進行が終了すると、再び可動体 C A R 0 , C A R 1 が矩形状のエンブレム 2 3 0 0 a の後方へ戻って待機した状態となる。

30

【 1 2 0 8 】

なお、本実施形態では、可動体 C A R 0 が誘導部材 2 3 0 2 b やエンブレム 2 3 0 0 a の後側を走行する場合には、測距センサ S A の検出領域 R G N A が誘導部材 2 3 0 2 b やエンブレム 2 3 0 0 a と干渉することによって測距センサ S A により遊技者の手のひら（腕又は手等）の操作があったものとして検出される。可動体 C A R 0 が誘導部材 2 3 0 2 b やエンブレム 2 3 0 0 a の後側を通過する直前までは、遊技者が手のひら（腕又は手等）で可動体 C A R 0 を楕円開口部の円周に沿って左回り（反時計方向）に走行させる操作を行っているため、遊技者が誘導部材 2 3 0 2 b やエンブレム 2 3 0 0 a に妨げられて自身の手のひら（腕や手等）が検出されない場合でも、可動体 C A R 0 が誘導部材 2 3 0 2 b やエンブレム 2 3 0 0 a の後側を走行完了させることができるようになっている。

40

【 1 2 0 9 】

このように、本実施形態では、可動体 C A R 0 に備える測距センサ基板 D M A に実装された測距センサ S A の検出領域 R G N A において遊技者の手のひら（腕や手等）が検出されることにより可動体 C A R 0 がループユニット 3 1 0 0 の略中央に形成された楕円開口部の円周に沿って左回り（反時計方向）に走行することができるようになっている。換言すると、図 2 0 に示した扉枠 5 の遊技窓 1 0 1 を閉鎖する透明なガラスユニット 5 9 0 の

50

前方であって可動体 C A R 0 と対応する位置において、ループユニット 3 1 0 0 の略中央に形成された楕円開口部の円周に沿って左回り（反時計方向）に遊技者が腕や手等を動かすことにより、その動作に追従して可動体 C A R 0 が走行するようになっている。

【 1 2 1 0 】

また、本実施形態では、動作誘い演出が実行されると、液晶表示装置 1 9 0 0 の表示領域には、「当り」、「はずれ」にかかわらず、図 1 6 0 に示したメッセージ M G A、手のひら画像 H N D、及び方向画像 A R W が表示されたり、車を模した可動体 C A R 0 が前進して後退するという動作を繰り返し行い、先行する車両の可動体 C A R 1 に猛ダッシュして追い越す準備が完了している旨をアピールするようになっているため、まるで機械であるパチンコ遊技機 1 が遊技者に対して腕又は手等を動かすというダイナミックな動作を期待しているかのようなイメージを付与することができる演出態様となる。換言すると、動作誘い演出を実行しているときには、機械であるパチンコ遊技機 1 が遊技者に対してダイナミックな動作を行うように、図 1 6 0 に示したメッセージ M G A、手のひら画像 H N D、及び方向画像 A R W が液晶表示装置 1 9 0 0 の表示領域に表示されたり、可動体 C A R 0 が前進して後退するという動作を繰り返し行い、先行する車両の可動体 C A R 1 に猛ダッシュして追い越す準備が完了している旨をアピールするようになっていることで、そのダイナミックな動作を誘っている演出態様となる。したがって、遊技者の遊技意欲の低下を抑制することができる。

10

【 1 2 1 1 】

次に、他の動作誘い演出について、図 1 6 2 を参照して説明する。受信したコマンドが可動体 C A R 0 に備える測距センサ基板 D M A に実装された測距センサ S A を用いた他の動作誘い演出を行うものであるときには、装飾図柄 1 9 0 0 a ~ 1 9 0 0 c の変動表示が開始され、所定時間経過した後に、センター役物 2 3 0 0 のエンブレム 2 3 0 0 a の後側に待機していた車を模した可動体 C A R 0 がループユニット 3 1 0 0 の略中央に形成された楕円開口部の円周に沿って左回り（反時計方向）に走行開始するとともに、可動体 C A R 0 のヘッドライト H L 0 が点滅する点灯態様となる。可動体 C A R 0 が走行を開始して楕円開口部の円周の 5 0 % 程度を走行したところ（つまり、可動体 C A R 0 の原位置と対向する楕円開口部の下側円周上）で停止した状態となる。

20

【 1 2 1 2 】

このとき、図 1 6 2 に示すように、液晶表示装置 1 9 0 0 の表示領域の中央に「画面に触れて車両を捕まえて！！」というメッセージ M G C が表示され、液晶表示装置 1 9 0 0 の表示領域の下側であって可動体 C A R 0 の近傍に可動体 C A R 0 を捕まえる旨を伝える、図示しない手のひら画像 H N D が表示される。そして、手のひら画像 H N D が液晶表示装置 1 9 0 0 の表示領域から表示されなくなると、可動体 C A R 0 が前進して後退するという動作を繰り返し行い、可動体 C A R 0 自身が捕まらない旨を遊技者にアピールする。

30

【 1 2 1 3 】

可動体 C A R 0 がエンブレム 2 3 0 0 a から飛び出して停止してヘッドライト H L 0 が点滅する点灯態様となると、可動体 C A R 0 に備える測距センサ基板 D M A に実装された測距センサ S A に対して上述した電力供給を行い、測距センサ S A の検出領域 R G N A において、遊技者の手のひら（腕又は手等）が検出されたときには、つまり遊技者が可動体 C A R 0 を捕まえようと、手のひら（腕又は手等）を可動体 C A R 0 に近づけると、図 1 6 2 に示すように、回転演出ランプ S A L を「青色の発光態様」で回転点灯制御して上述した所定の速度よりも速い速度で楕円開口部の円周に沿って左回り（反時計方向）に猛ダッシュして所定距離（本実施形態では、可動体 C A R 0 の全長の 1 . 5 倍（つまり、1 台半の長さ））だけ走行して急停止するとともに、この猛ダッシュによる可動体 C A R 0 の残像画像 P O V が液晶表示装置 1 9 0 0 の表示領域に描画され、そして、再び可動体 C A R 0 が前進して後退するという動作を繰り返し行い、可動体 C A R 0 自身が捕まらない旨を遊技者にアピールするようになっている。このように、遊技者が可動体 C A R 0 を捕まえようと、手のひら（腕又は手等）を可動体 C A R 0 に近づけると、可動体 C A R 0 が猛ダッシュして逃げるため、この逃げる可動体 C A R 0 に対して、遊技者が手のひら（腕又

40

50

は手等)を次々に可動体CAROに近づけると、ビュンビュンと可動体CAROが間欠的に猛ダッシュする状態となる。

【1214】

受信コマンド解析処理において受信したコマンドが測距センサSAを使用してパチンコ遊技機1の対面に着座する遊技者が遊技窓101の前方において動かした遊技者の腕又は手等を演出に反映させる図162に示した他の動作誘い演出を行うものである場合であって、「当り」である旨を伝えるコマンドである場合には、この他の動作誘い演出の終了後、装飾図柄1900a~1900cが液晶表示装置1900の表示領域に同一の図柄で停止表示され、「大当り」となる一方、「はずれ」である旨を伝えるコマンドである場合には、この他の動作誘い演出の終了後、装飾図柄1900a~1900cが液晶表示装置1900の表示領域に同一の図柄で停止表示されずに、「はずれ」となる。また、可動体CAROによる演出の進行が開始されると、矩形状のエンブレム2300aの後方において待機していた可動体CAROが矩形状のエンブレム2300aの後方から出現するが、可動体CAROによる演出の進行が終了すると、再び可動体CAROが矩形状のエンブレム2300aの後方へ戻って待機した状態となる。

【1215】

このように、他の動作誘い演出が実行されても、液晶表示装置1900の表示領域には、「当り」、「はずれ」にかかわらず、図162に示したメッセージMGC、及び図示しない手のひら画像HNDが表示されたり、車を模した可動体CAROが前進して後退するという動作を繰り返し行い、可動体CARO自身が捕まらない旨を遊技者にアピールするようになっているため、まるで機械であるパチンコ遊技機1が遊技者に対して腕又は手等を動かすというダイナミックな動作を期待しているかのようなイメージを付与することができる演出態様となる。換言すると、他の動作誘い演出を実行しているときにも、機械であるパチンコ遊技機1が遊技者に対してダイナミックな動作を行うように、図162に示したメッセージMGA、及び図示しない手のひら画像HNDが液晶表示装置1900の表示領域に表示されたり、可動体CAROが前進して後退するという動作を繰り返し行い、可動体CARO自身が絶対に捕まらない旨を遊技者にアピールするようになっていることで、そのダイナミックな動作を誘っている演出態様となる。したがって、遊技者の遊技意欲の低下を抑制することができる。

【1216】

以上説明した本実施形態のパチンコ遊技機1によれば、液晶表示装置1900、本体枠3に設けたスピーカ821及び扉枠5に設けたスピーカ130、222、262、可動体CAROのヘッドライトHL0、及び回転演出ランプSAL等の報知手段、外枠2、本体枠3、扉枠5を備えている。外枠2は、島(パチンコ島設備)に設置されるものである。本体枠3は、外枠2に開閉自在に軸支されるとともに遊技盤4を装着することができるものである。扉枠5は、本体枠3に開閉自在に軸支されるとともに遊技盤4の遊技領域1100を視認することができる透明部材であるガラスユニット590のガラス板594で閉鎖される遊技窓101と、この遊技窓101の下方に配置されて遊技の結果によって払い出される遊技球を貯留する上皿301と、この上皿301に配置される操作ユニット400と、を有するものである。

【1217】

パチンコ遊技機1は、さらに、測距センサSAを備えている。この測距センサSAは、透明部材であるガラスユニット590のガラス板594の汚れを検出することができるものである。パチンコ遊技機1は、操作ユニット400のダイヤル操作部401が操作されると、測距センサSAからの検出信号に基づいて透明部材であるガラスユニット590のガラス板594に汚れがあるときにはその旨を、上述した報知手段により、可動体CAROのヘッドライトHL0が点灯から点滅に切り替わるとともに、回転演出ランプSALが「青色の発光態様」から「赤色の発光態様」に切り替わって回転点灯し、液晶表示装置1900の中央には、「汚れチェック中です。」というメッセージから「可動体本体周囲のガラス板に汚れがあります。汚れを拭き取ってください。」というメッセージMG1に切

り替わるとともに、測距センサ S A の円形状の検査領域 R G N A の直径より約 1 割程度直径が大きい円形状の汚れ拭き取り領域 C L R が可動体 C A R 0 が停止する位置における測距センサ S A を中心として表示され、そして、可動体 C A R 0 の本体周囲の汚れ拭き取り領域 C L R 内と対応するガラス板 5 9 4 の汚れを拭き取る旨を伝えるために「可動体本体周囲のガラス板の汚れを拭き取ってください。」という音声本体 3 に設けたスピーカ 8 2 1 及び扉 5 に設けたスピーカ 1 3 0 , 2 2 2 , 2 6 2 から流れるようになっており、このように報知することができるようになっている。パチンコ遊技機 1 のメンテナンスは、ホールの開店前や閉店後のほかに、ホールの開店中においてパチンコ遊技機 1 が客待ち状態であるときに実行するデモンストレーション（客待ち状態となって液晶表示装置 1 9 0 0 によるデモンストレーション）中に行うこともができるため、ホールの店員等のメンテナンス者は、ホールの開店前や閉店後のほかに、ホールの開店中において遊技機が客待ち状態であるときに実行するデモンストレーション（客待ち状態となって液晶表示装置 1 9 0 0 によるデモンストレーション）中に操作ユニット 4 0 0 のダイヤル操作部 4 0 1 を操作すると、パチンコ遊技機 1 が測距センサ S A からの検出信号に基づいて透明部材であるガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 に汚れがあるときにはその旨を、上述したように、報知手段により報知することにより、透明部材であるガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 の汚れを拭き取ることができるようになっている。

10

20

30

40

50

【 1 2 1 8 】

このように、本発明のパチンコ遊技機 1 においては、ホールの店員等のメンテナンス者により操作ユニット 4 0 0 のダイヤル操作部 4 0 1 が操作されると、測距センサ S A からの検出信号に基づいて透明部材であるガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 に汚れがあるときには、その旨を、上述したように、報知手段により報知することができるようになっているため、ホールの店員等のメンテナンス者は、ホールの開店前や閉店後のほかに、ホールの開店中においてパチンコ遊技機 1 が客待ち状態であるときに実行するデモンストレーション（客待ち状態となって液晶表示装置 1 9 0 0 によるデモンストレーション）中に透明部材であるガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 の汚れを拭き取ることができるようになっている。これにより、透明部材であるガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 に手のあとが残らないようになっているため、手のあとを不衛生に感じて魅力的なパチンコ遊技機であっても、そのパチンコ遊技機をあきらめて他のパチンコ遊技機に移動したりすることがなくなるし、不衛生に感じるパチンコ遊技機を我慢して遊技を行ったりすることもなくなる。したがって、透明部材であるガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 の汚れによる不快感を遊技者に与えることがない。

【 1 2 1 9 】

また、本実施形態のパチンコ遊技機 1 によれば、液晶表示装置 1 9 0 0 、本体 3 に設けたスピーカ 8 2 1 及び扉 5 に設けたスピーカ 1 3 0 , 2 2 2 , 2 6 2 、可動体 C A R 0 のヘッドライト H L 0 、及び回転演出ランプ S A L 等の遊技演出装置、外 2 、本体 3 、扉 5 を備えている。外 2 は、島（パチンコ島設備）に設置されるものである。本体 3 は、外 2 に開閉自在に軸支されるとともに遊技盤 4 を装着することができるものである。扉 5 は、本体 3 に開閉自在に軸支されるとともに遊技盤 4 の遊技領域 1 1 0 0 を視認することができる透明部材であるガラスユニット 5 9 0 のガラス板 5 9 4 で閉鎖される遊技窓 1 0 1 と、この遊技窓 1 0 1 の下方に配置されて遊技の結果によって払い出される遊技球を貯留する上皿 3 0 1 と、この上皿 3 0 1 に配置される操作ユニット 4 0 0 と、を有するものである。

【 1 2 2 0 】

遊技盤 4 は、少なくとも、可動体 C A R 0 、周辺制御基板 4 1 4 0 を備えている。可動体 C A R 0 は、パチンコ遊技機 1 の対面に着座する遊技者の位置を検出することができる測距センサ S A を有するものである。周辺制御基板 4 1 4 0 は、可動体 C A R 0 を制御するとともに、上述した遊技演出装置を制御して演出を進行するものである。

【 1 2 2 1 】

周辺制御基板 4 1 4 0 は、ホールの店員等のメンテナンス者がパチンコ遊技機 1 のメン

テナンスを行う場合において、ホールの店員等のメンテナンス者により操作ユニット４００のダイヤル操作部４０１が操作されると、その操作に連動して可動体ＣＡＲＯを可動開始するとともに、可動体ＣＡＲＯの可動位置における測距センサＳＡから発した光が反射物に反射せずに反射光が測距センサＳＡで受けられないときには可動体ＣＡＲＯの可動を継続する一方、可動体ＣＡＲＯの可動位置における測距センサＳＡから発した光が反射物に反射して反射光が測距センサＳＡで受けられたときには可動体ＣＡＲＯの可動を強制的に停止して可動体ＣＡＲＯの可動位置と対応する透明部材であるガラスユニット５９０のガラス板５９４の位置に汚れがある旨を、上述した遊技演出装置により、可動体ＣＡＲＯのヘッドライトＨＬ０が点灯から点滅に切り替わるとともに、回転演出ランプＳＡＬが「青色の発光態様」から「赤色の発光態様」に切り替わって回転点灯し、液晶表示装置１９００の中央には、「汚れチェック中です。」というメッセージから「可動体本体周囲のガラス板に汚れがあります。汚れを拭き取ってください。」というメッセージＭＧ１に切り替わるとともに、測距センサＳＡの円形状の検査領域ＲＧＮＡの直径より約１割程度直径が大きい円形状の汚れ拭き取り領域ＣＬＲが可動体ＣＡＲＯが停止する位置における測距センサＳＡを中心として表示され、そして、可動体ＣＡＲＯの本体周囲の汚れ拭き取り領域ＣＬＲ内と対応するガラス板５９４の汚れを拭き取る旨を伝えるために「可動体本体周囲のガラス板の汚れを拭き取ってください。」という音声が本体枠３に設けたスピーカ８２１及び扉枠５に設けたスピーカ１３０，２２２，２６２から流れるようになっており、このように報知することができるようになっている。パチンコ遊技機１のメンテナンスは、ホールの開店前や閉店後のほかに、ホールの開店中においてパチンコ遊技機１が客待ち状態であるときに実行するデモンストレーション（客待ち状態となって液晶表示装置１９００によるデモンストレーション）中に行うこともできる。

【１２２２】

このように、ホールの店員等のメンテナンス者により操作ユニット４００のダイヤル操作部４０１が操作されると、その操作に連動して可動体ＣＡＲＯを可動開始して可動体ＣＡＲＯの可動位置における測距センサＳＡから発した光が反射物に反射して反射光が測距センサＳＡで受けられたときには可動体ＣＡＲＯの可動を強制的に停止して可動体ＣＡＲＯの可動位置と対応する透明部材であるガラスユニット５９０のガラス板５９４の位置に汚れがある旨を、上述したように、遊技演出装置により報知することができるようになっているため、ホールの店員等のメンテナンス者は、ホールの開店前や閉店後のほかに、ホールの開店中においてパチンコ遊技機１が客待ち状態であるときに実行するデモンストレーション（客待ち状態となって液晶表示装置１９００によるデモンストレーション）中に透明部材であるガラスユニット５９０のガラス板５９４の汚れを拭き取ることができるようになっている。これにより、透明部材であるガラスユニット５９０のガラス板５９４に手のあとが残らないようになっているため、手のあとを不衛生に感じて魅力的なパチンコ遊技機であっても、そのパチンコ遊技機をあきらめて他のパチンコ遊技機に移動したりすることがなくなるし、不衛生に感じるパチンコ遊技機を我慢して遊技を行ったりすることなくなる。したがって、透明部材であるガラスユニット５９０のガラス板５９４の汚れによる不快感を遊技者に与えることがない。また、可動体ＣＡＲＯの可動位置と対応する透明部材であるガラスユニット５９０のガラス板５９４の位置に汚れがある旨を、上述したように、遊技演出装置により報知することができるようになっているため、ホールの店員等のメンテナンス者は、透明部材であるガラスユニット５９０のガラス板５９４が汚れているか否かを容易に確認することもできる。

【１２２３】

[１８．別例]

なお、本発明は上述した実施形態に何ら限定されるものではなく、本発明の技術的範囲に属する限り種々の態様で実施し得ることはいうまでもない。

【１２２４】

例えば、上述した実施形態では、パチンコ遊技機１が客待ち状態であるときに実行するデモンストレーション（客待ち状態となって液晶表示装置１９００によるデモンストレー

10

20

30

40

50

ション)中にホールの店員等のメンテナンス者が、図43に示した、操作ユニット400のダイヤル操作部401や押圧操作部405を操作することで設定モードへ移行してガラスユニット590のガラス板594の汚れチェックを行う場合において、パチンコ遊技機1は、操作ユニット400のダイヤル操作部401が操作されると、測距センサSAからの検出信号に基づいて透明部材であるガラスユニット590のガラス板594に汚れがあるときにはその旨を、液晶表示装置1900の中央に「汚れチェック中です。」というメッセージから「可動体本体周囲のガラス板に汚れがあります。汚れを拭き取ってください。」というメッセージMG1に切り替えて表示していたが、この切り替えを行わずに、「汚れチェック中です。」というメッセージを汚れチェック制御処理を実行している間、表示し続けてもよい。こうすれば、回転演出ランプSALが「青色の発光態様」から「赤色の発光態様」に切り替わって回転点灯することができるようになっているため、ホールの店員等のメンテナンス者は、回転演出ランプSALの回転点灯態様を目視することにより透明部材であるガラスユニット590のガラス板594に汚れがあるか否かを確認することができるし、これに対して、遊技者が操作ユニット400のダイヤル操作部401や押圧操作部405を操作することで設定モードへ移行してガラスユニット590のガラス板594の汚れチェックを行っても、図163に示した液晶表示装置1900に表示される画面に従って操作ユニット400のダイヤル操作部401を左回転操作を行って、これに連動して、図95に示した車に模した可動体CAROが原位置であるエンブレム2300aの後側からその左側に出現して楕円開口部の円周に沿って左回りに走行開始し、液晶表示装置1900の中央に上述したメッセージMG0から「汚れチェック中です。」というメッセージが単に表示され続けるものの、遊技者は、操作ユニット400のダイヤル操作部401を左回転操作に連動して可動体CAROを走行させることができるという遊技を自ら見出すことができるため、パチンコ遊技機1が客待ち状態であるときに実行するデモンストレーション(客待ち状態となって液晶表示装置1900によるデモンストレーション)中においても、可動体CAROによる演出を遊技者に提供することができる。

【1225】

また、上述した実施形態では、ダイヤル操作部401を左回転操作して可動体CAROがエンブレム2300aの後側から楕円開口部の円周に沿って走行開始してから、ダイヤル操作部401を15回転(360度×15回)させると、可動体CAROが楕円開口部の円周を一周走行して再びエンブレム2300aの後側で停止するようになっていたため、ダイヤル操作部を遅く回転操作するとこれに応じて可動体CAROの走行速度も遅くなるし、ダイヤル操作部を速く回転操作するとこれに応じて可動体CAROの走行速度も速くなるようになっていたが、可動体CAROの走行速度を一定速度としてもよい。この場合には、ダイヤル操作部401の回転回数と無関係となって単にダイヤル操作部を左回転操作していれば、透明部材であるガラスユニット590のガラス板594の汚れチェックを行うことができる。

【1226】

更に、上述した実施形態では、パチンコ遊技機1を例にとって説明したが、本発明が適用できる遊技機はパチンコ遊技機に限定されるものではなく、パチンコ遊技機以外の遊技機、例えばスロットマシン又はパチンコ遊技機とスロットマシンとを融合させた融合遊技機(遊技球を用いてスロット遊技を行うもの。)などにも適用することができる。

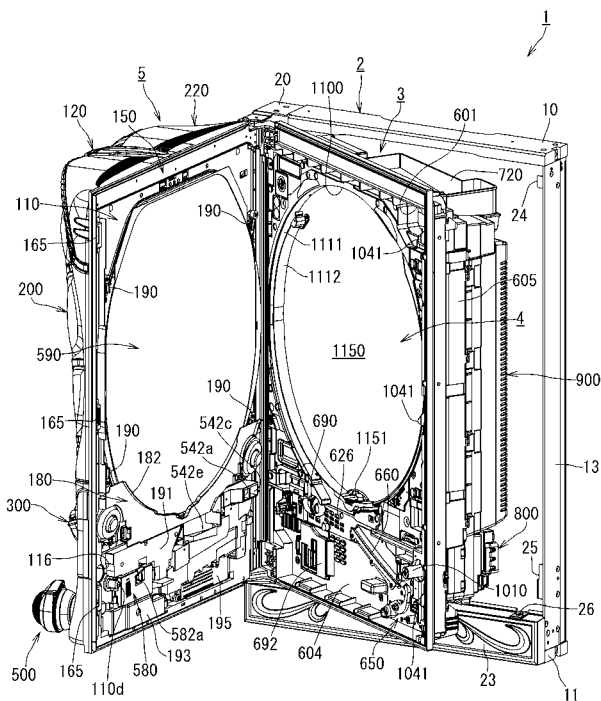
【符号の説明】

【1227】

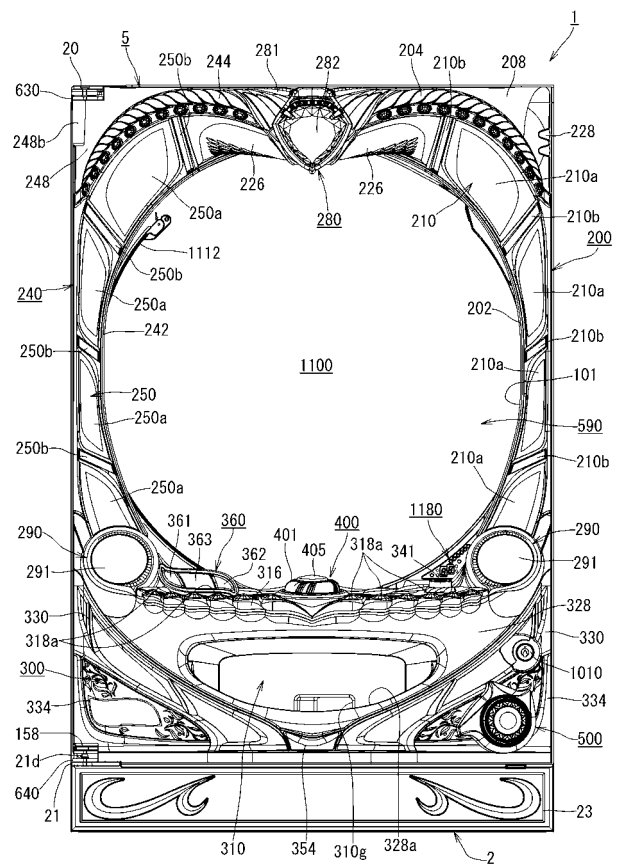
1...パチンコ遊技機(遊技機)、2...外枠(外枠)、3...本体枠(本体枠)、4...遊技盤、5...扉枠(扉枠)、101...遊技窓(遊技窓)、130...サイドスピーカ(報知手段)、222...右上部スピーカ(報知手段)、262...左上部スピーカ(報知手段)、301...上皿(貯留皿)、821...下部スピーカ(報知手段)、400...操作ユニット(演出操作部)、401...ダイヤル操作部、405...押圧操作部、594...ガラス板(透明部材)、1100...遊技領域、1900...液晶表示装置(報知手段)、2101...上始動口、2102...下始動口、2300...センター役物、2300a...エンブレム、4100...主

制御基板、4100a...主制御MPU、4110...払出制御基板、4110b...停電監視回路、4140...周辺制御基板、4140a...音量調整ボリューム、4150...周辺制御部、4150c...周辺制御RAM、4160...液晶及び音制御部、4160a...音源内蔵VDP、4170...ランプ駆動基板、4170b...ワンショットマルチバイブレータ回路、4170f...測距センサ電源ON/OFF回路、4180...モータ駆動基板、SA...測距センサ（汚れ検出手段）、SAL...回転演出ランプ、CAR0, CAR1...可動体、ORG0, ORG1...フォトセンサ、SAL...回転演出ランプ（報知手段）。

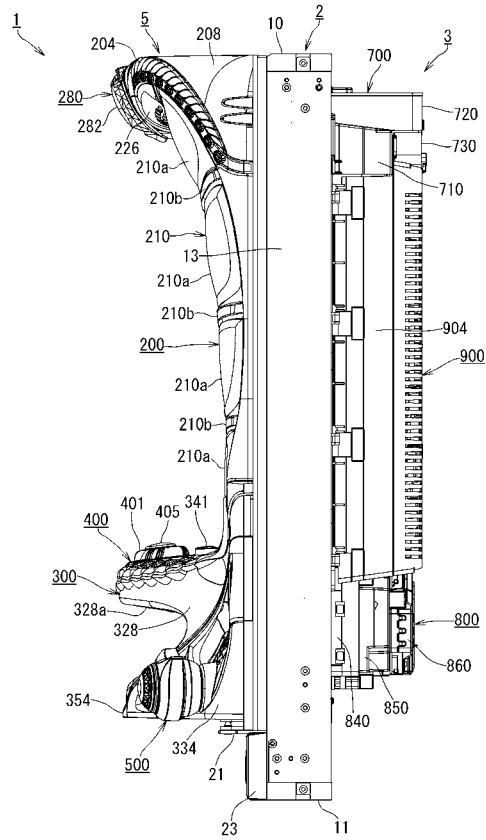
【図1】



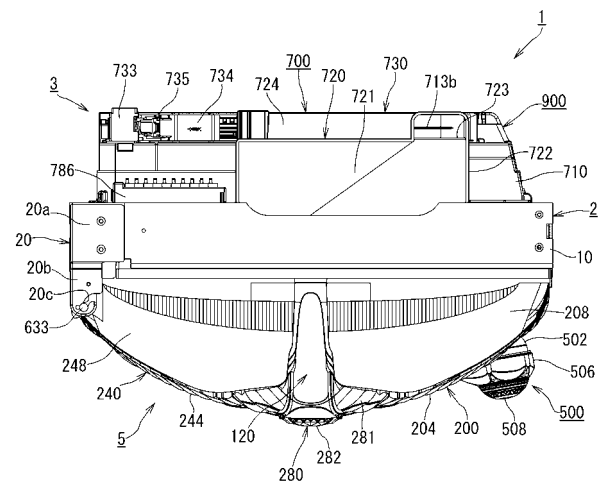
【図2】



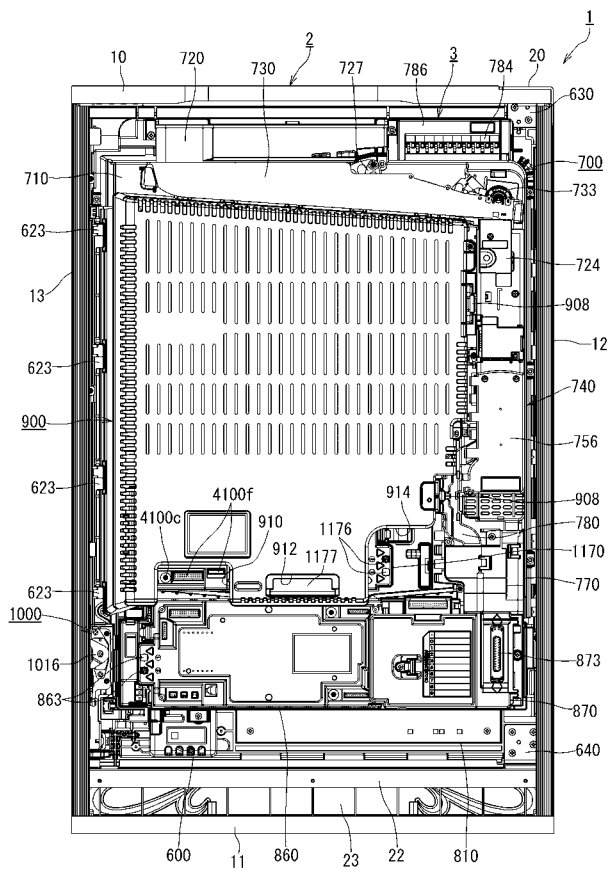
【図 3】



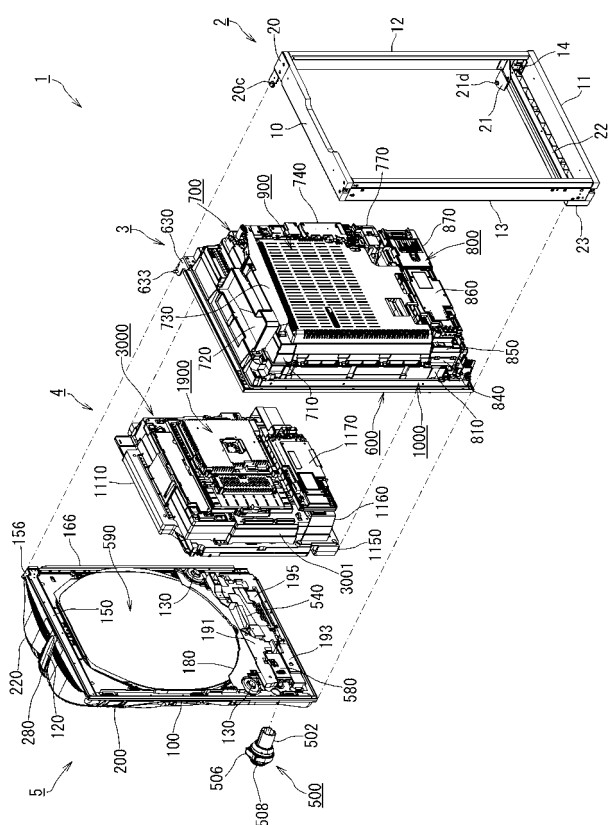
【図 4】



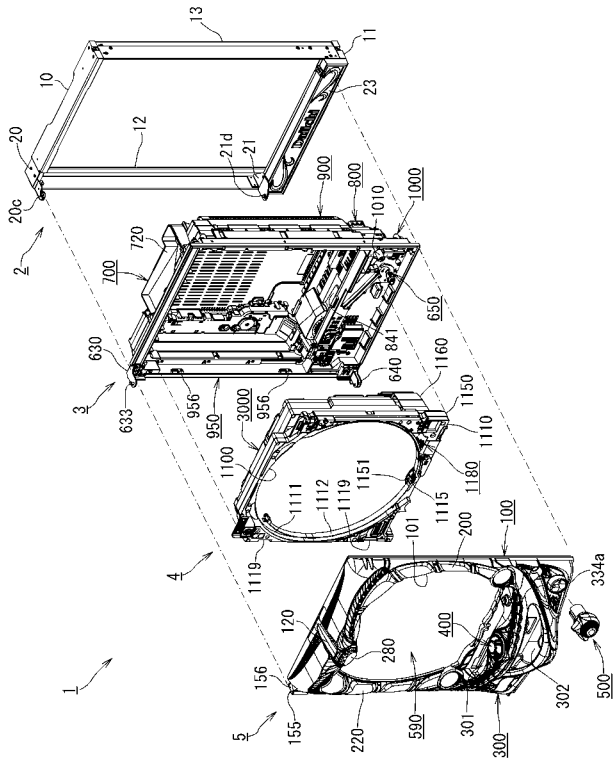
【図 5】



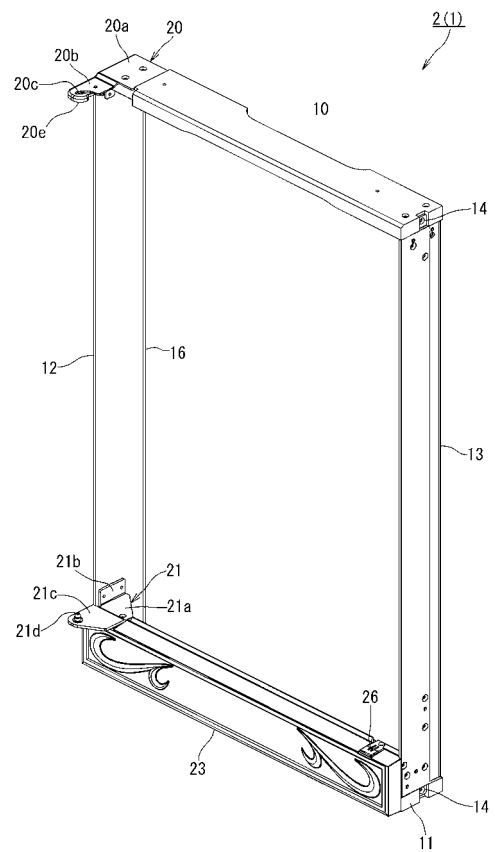
【図 6】



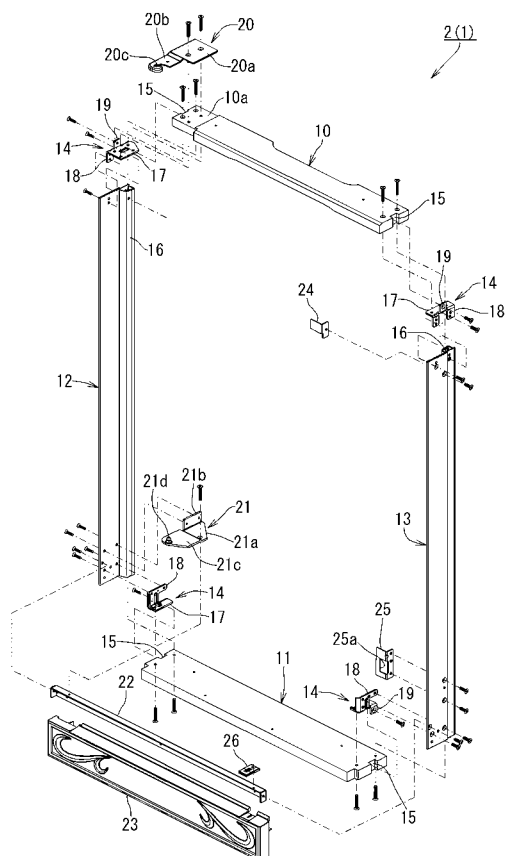
【圖 7】



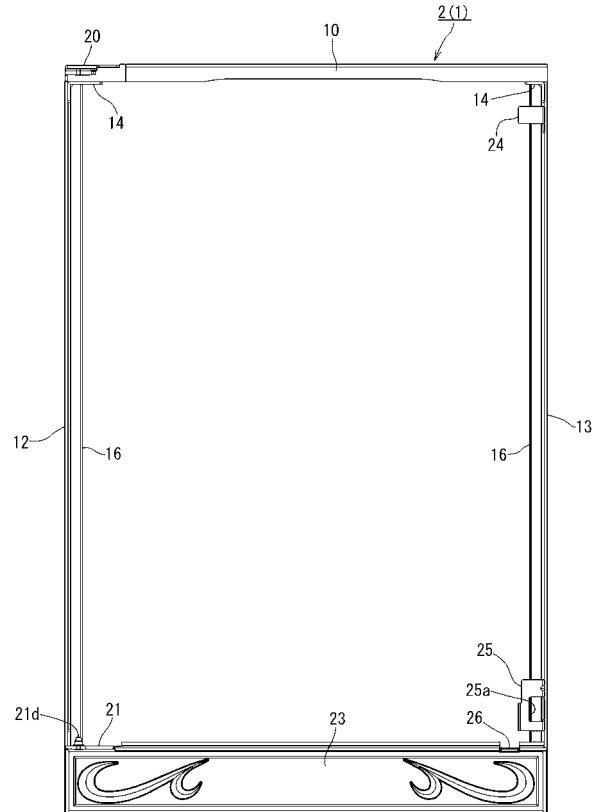
【 図 8 】



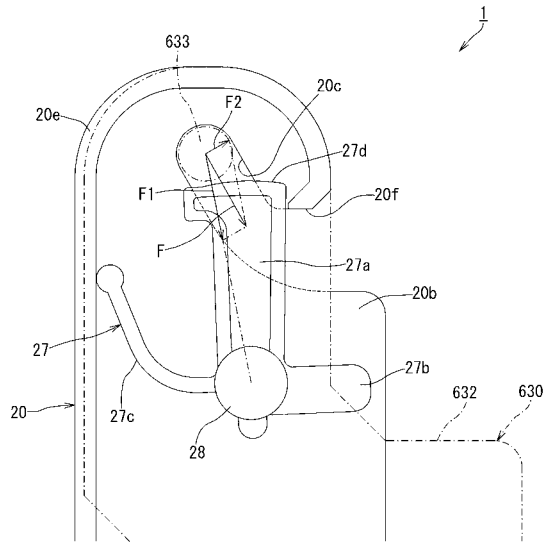
【 図 9 】



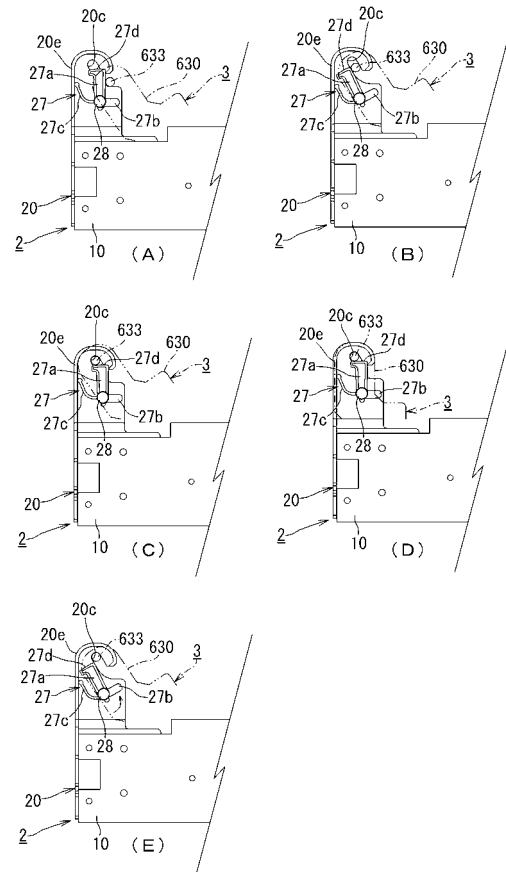
【 ㊦ 1 0 】



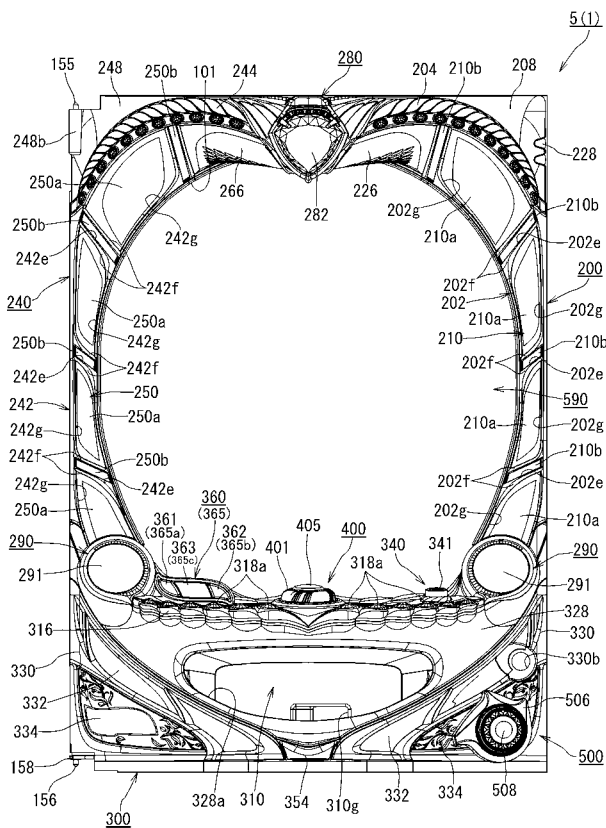
【 図 1 5 】



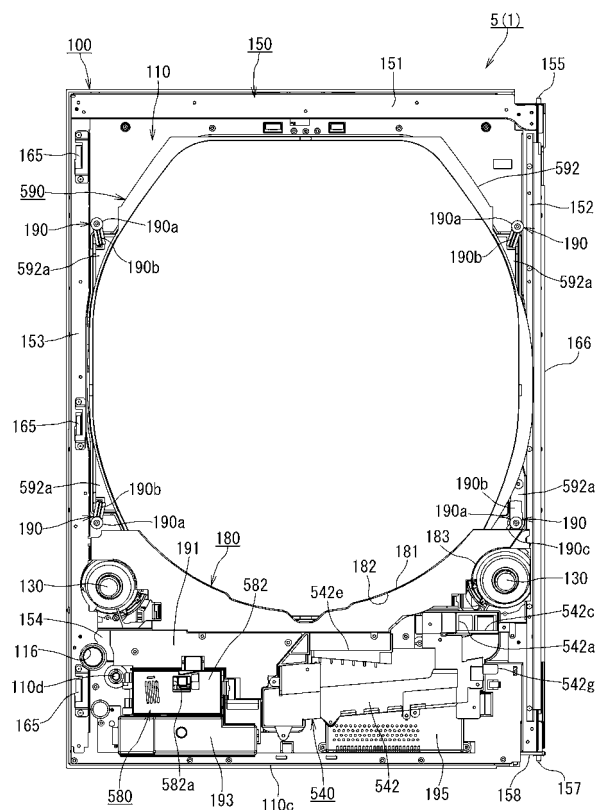
【 図 1 6 】



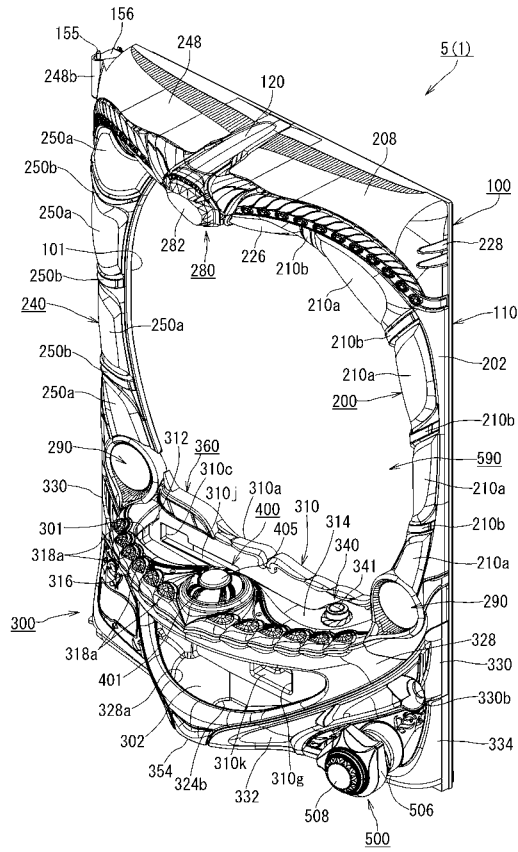
【 図 1 7 】



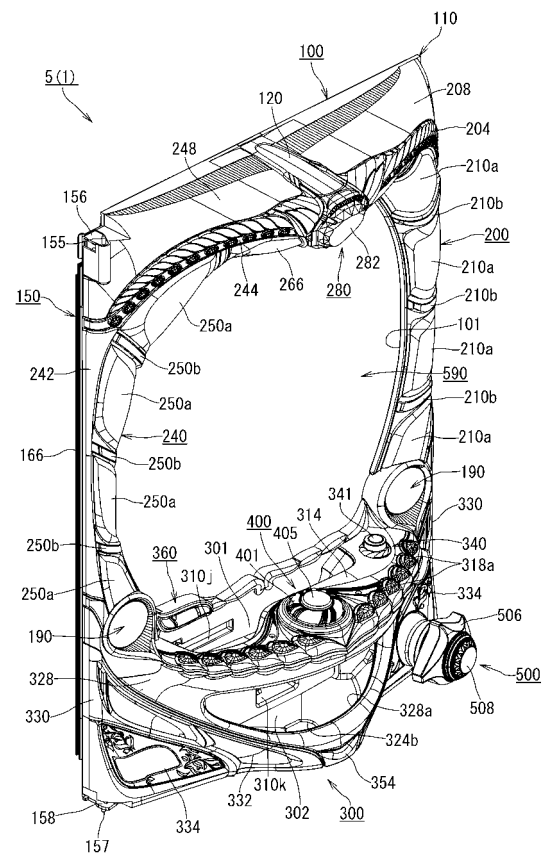
【 図 1 8 】



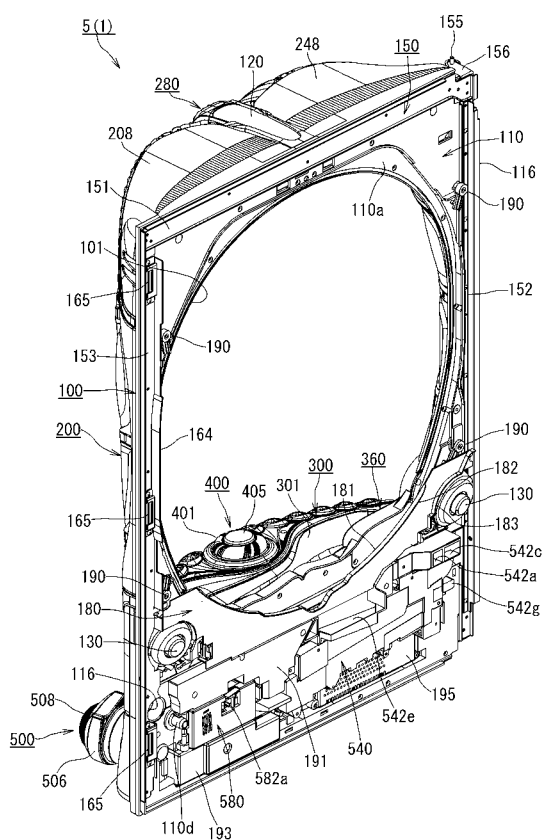
【図 19】



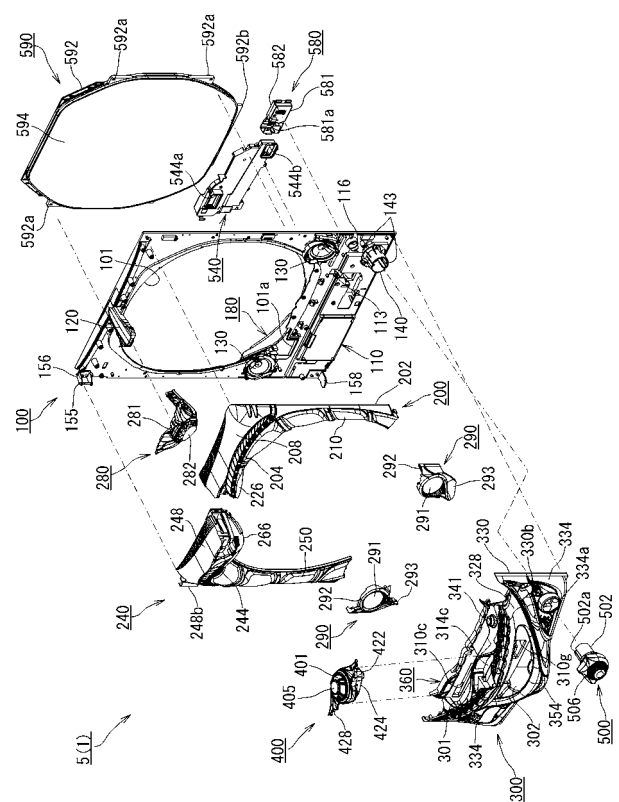
【図 20】



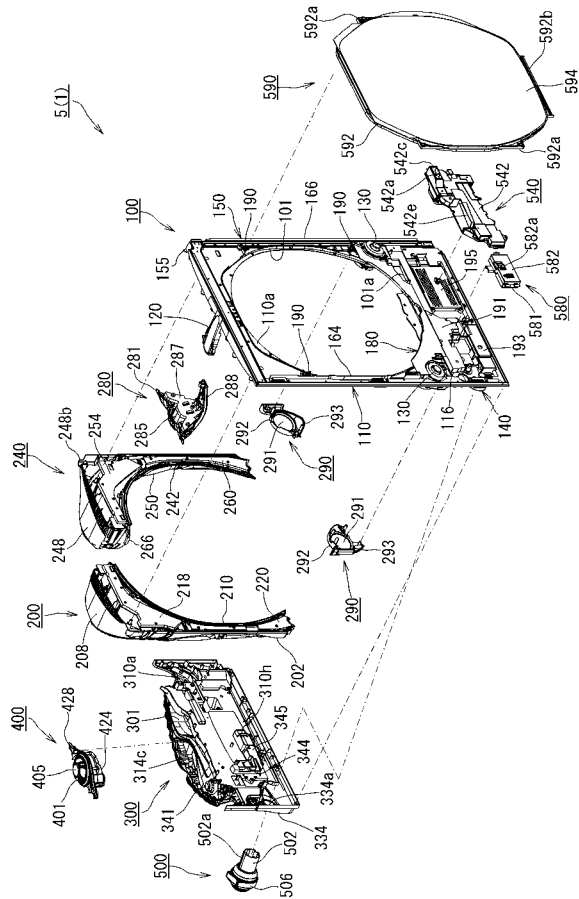
【図 21】



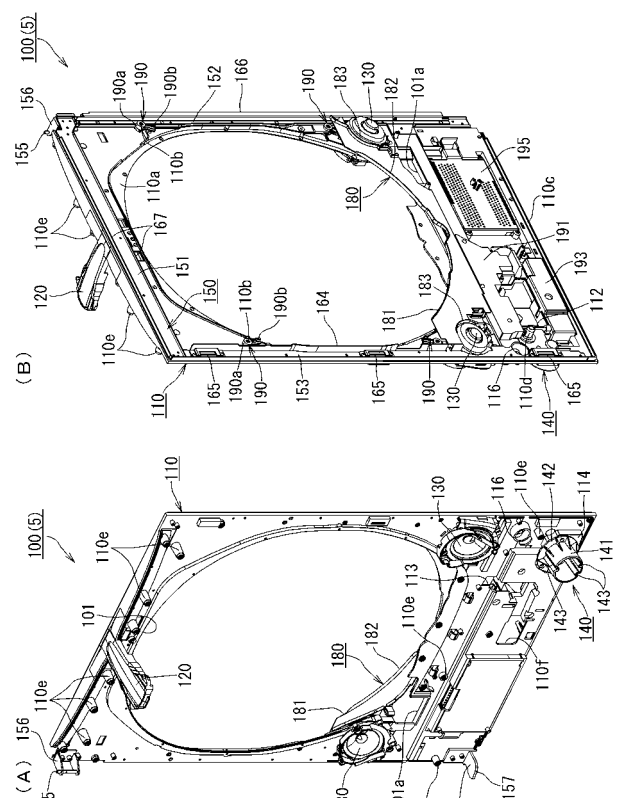
【図 22】



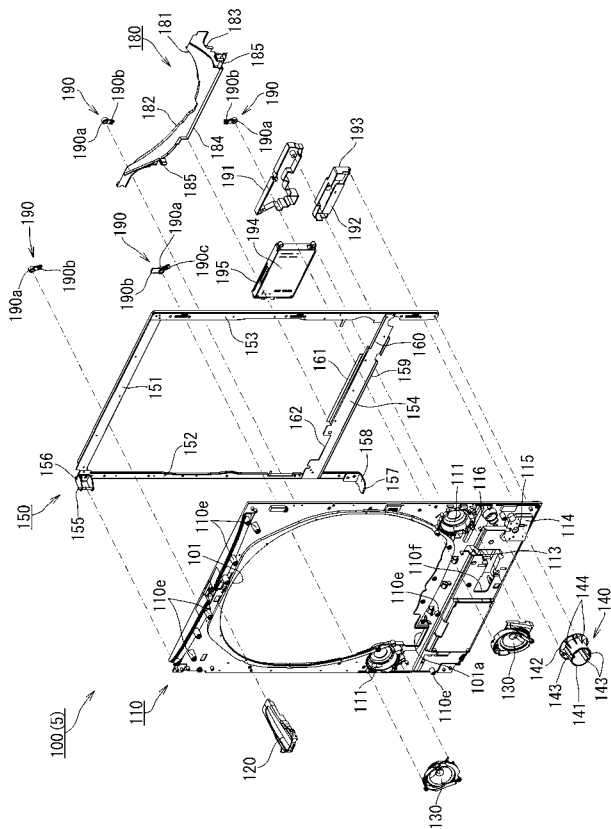
【図 2 3】



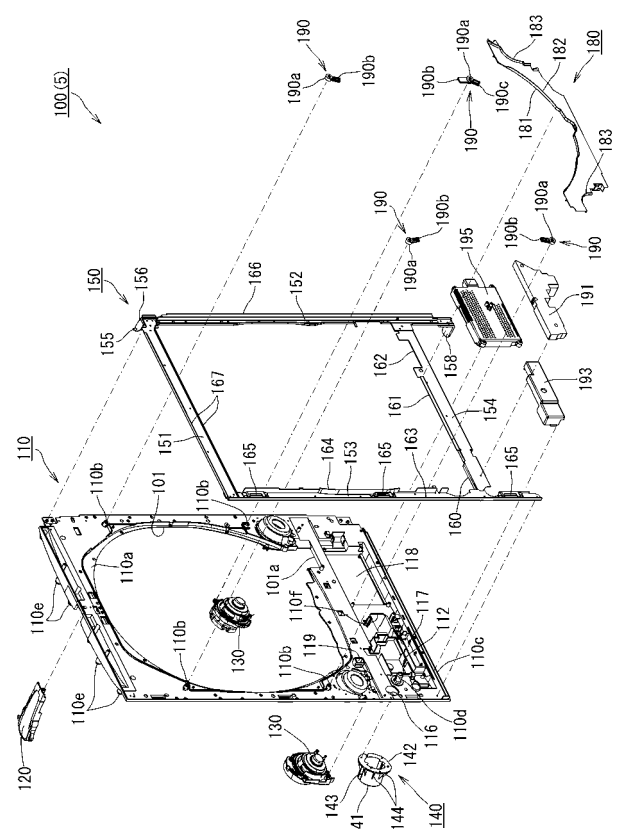
【図 2 4】



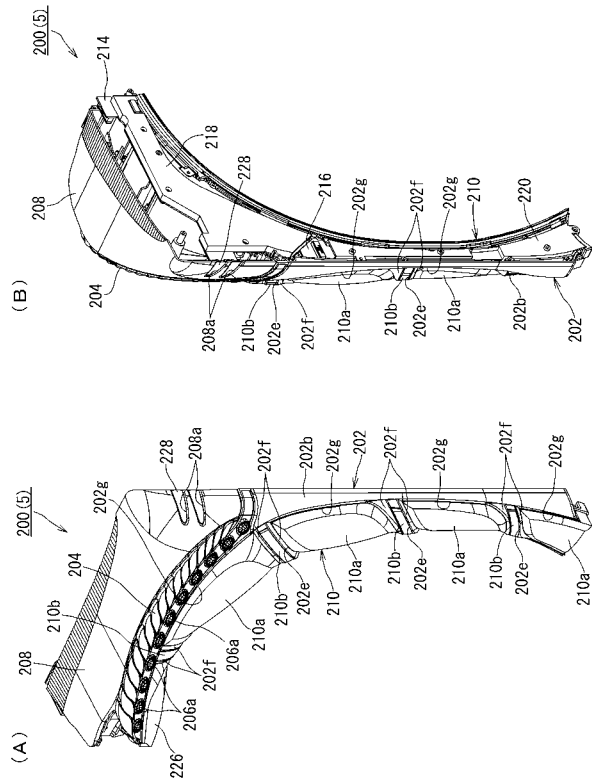
【図 2 5】



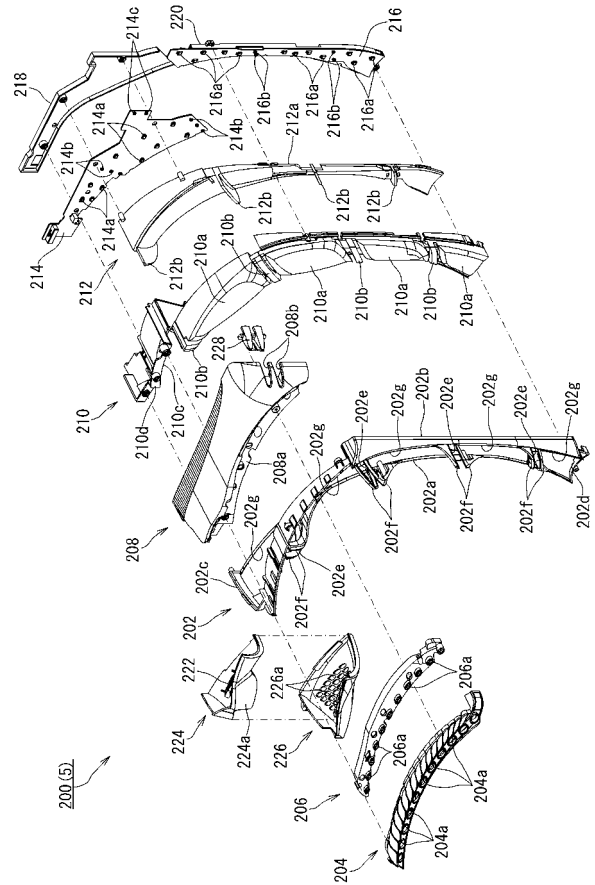
【図 2 6】



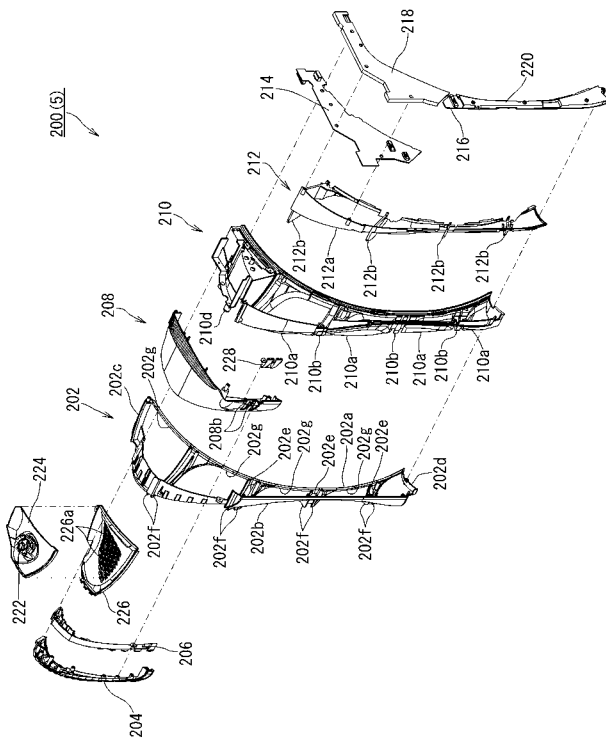
【図 27】



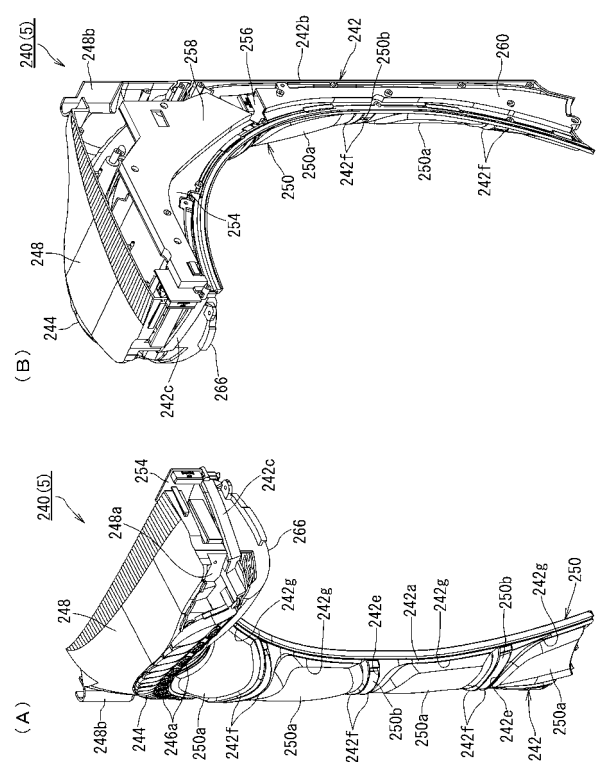
【図 28】



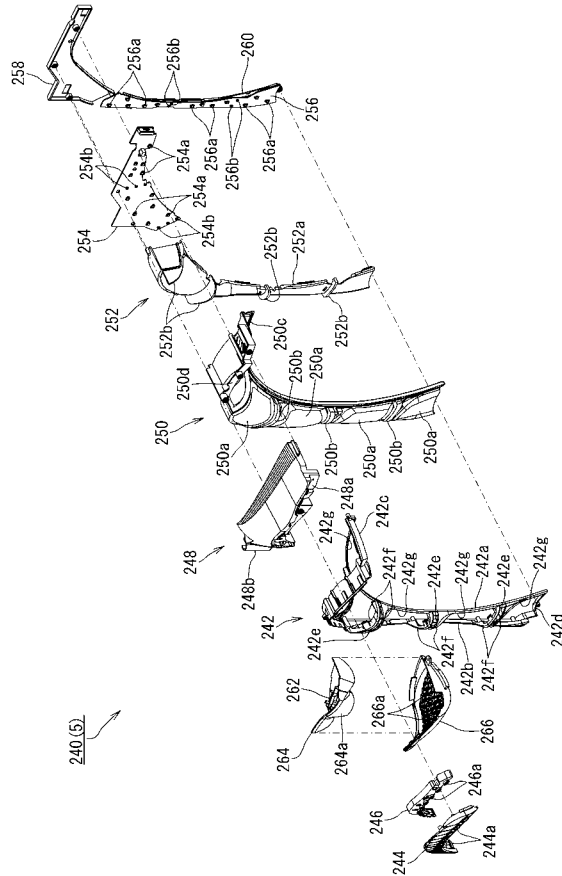
【図 29】



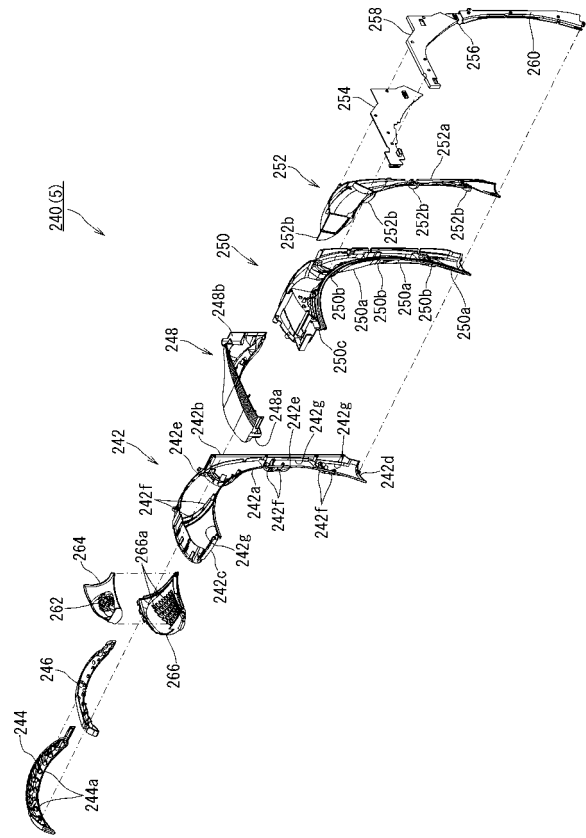
【図 30】



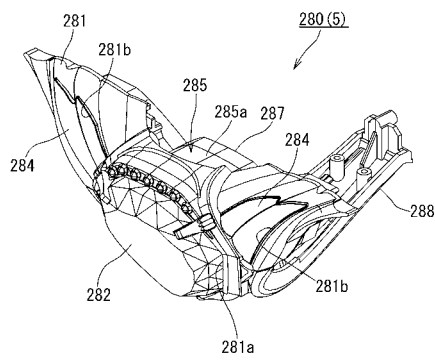
【図 3 1】



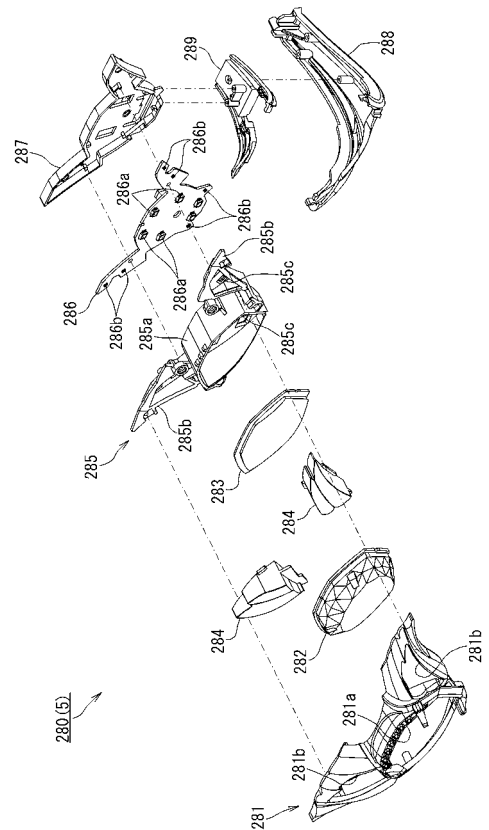
【図 3 2】



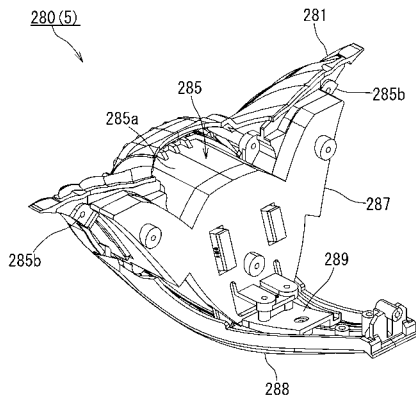
【図 3 3】



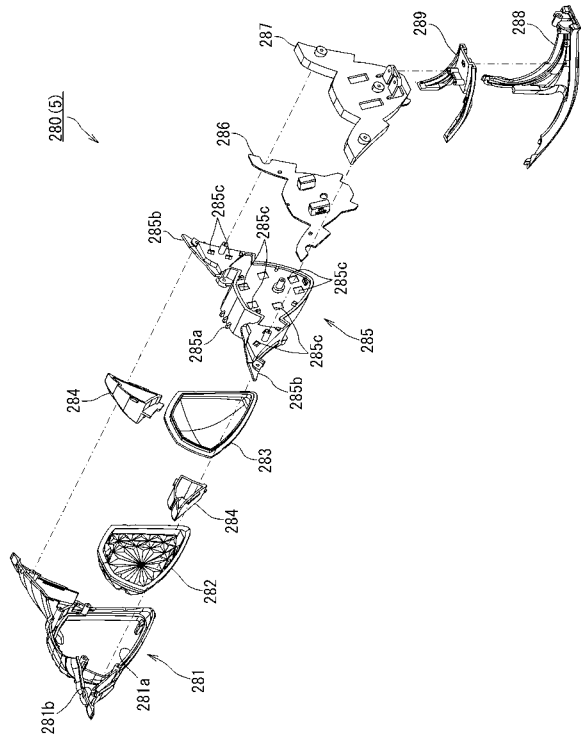
【図 3 5】



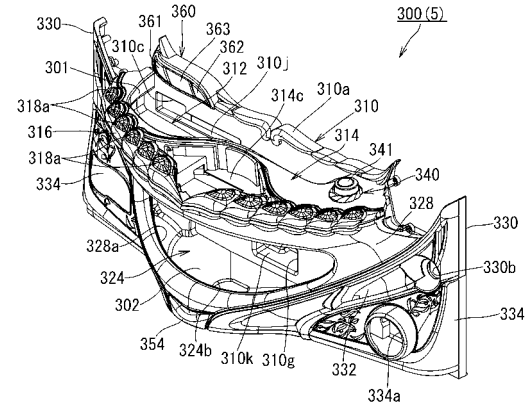
【図 3 4】



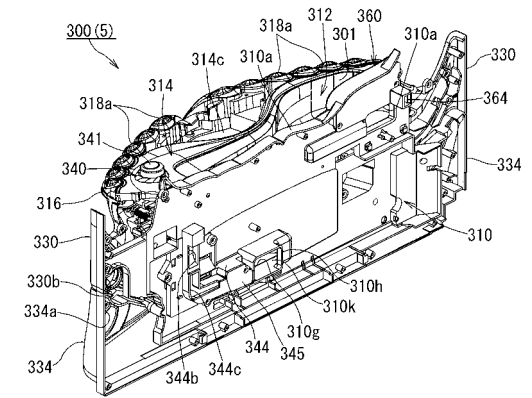
【図 36】



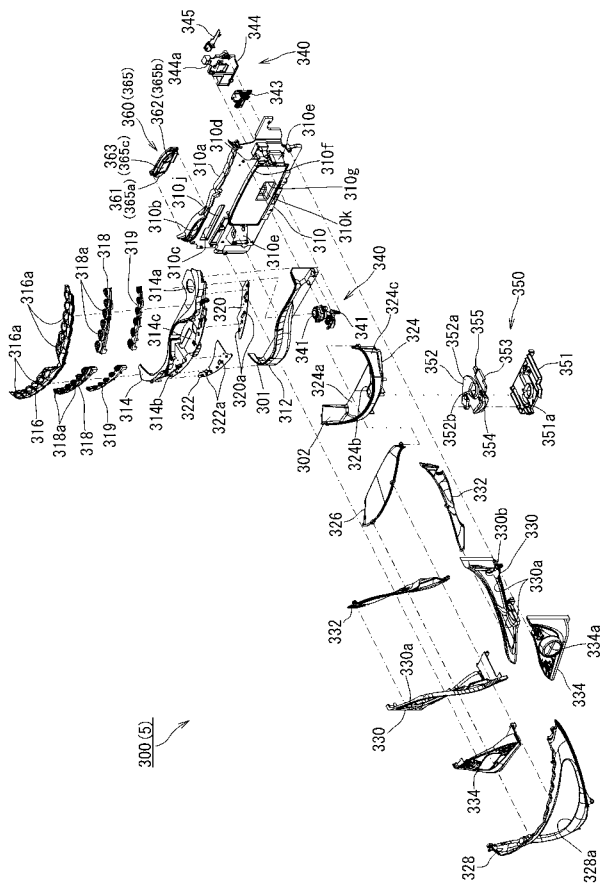
【図 37】



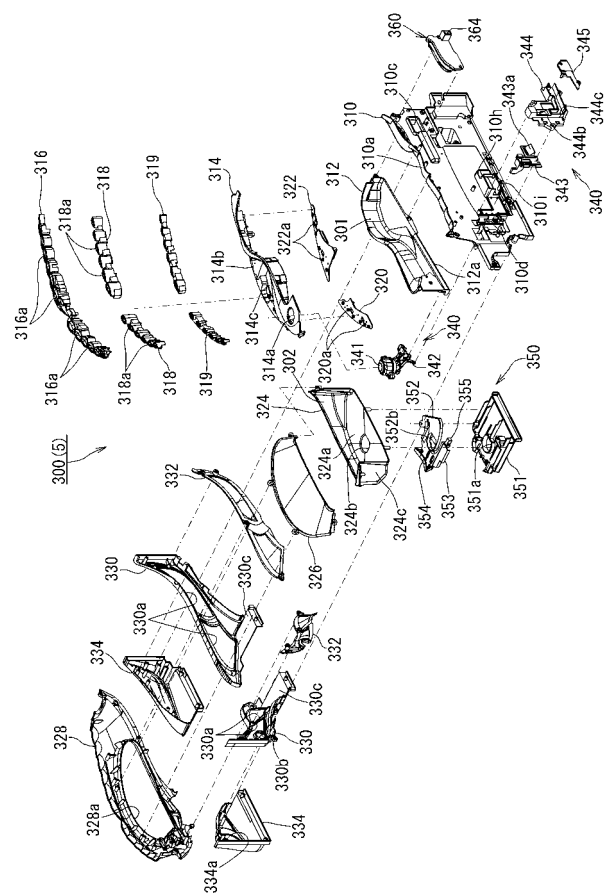
【図 38】



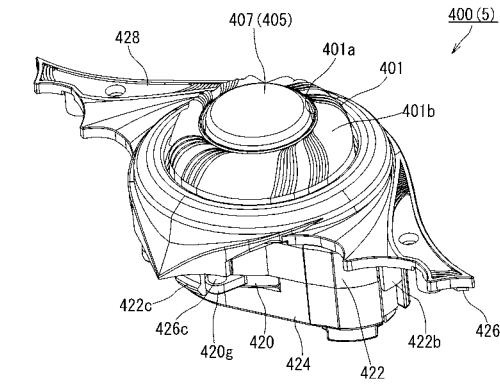
【図 39】



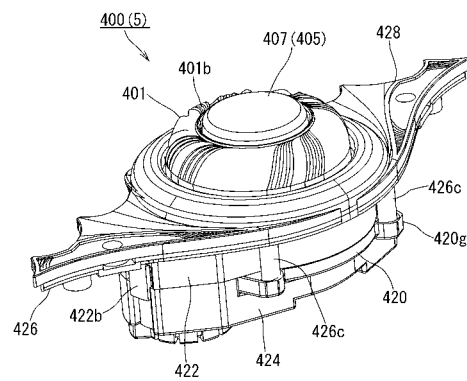
【図 40】



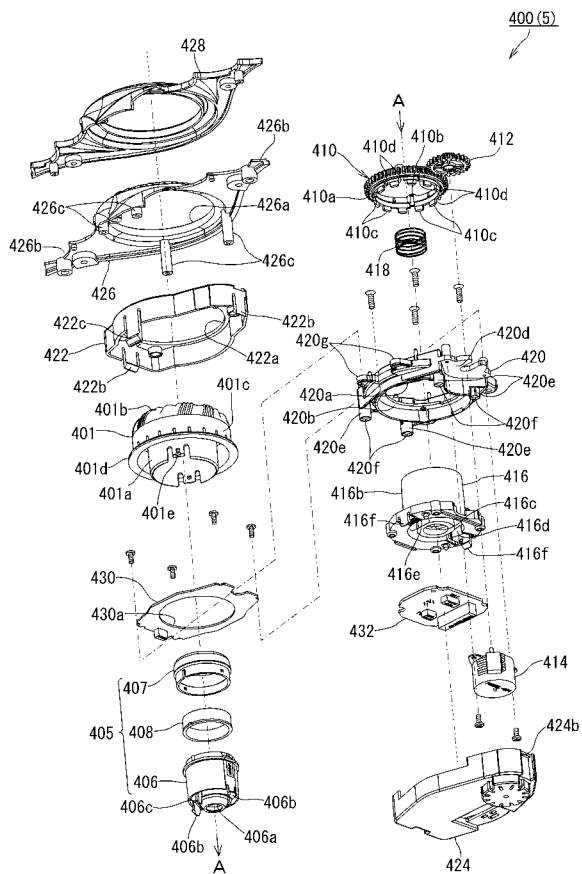
【図 4 1】



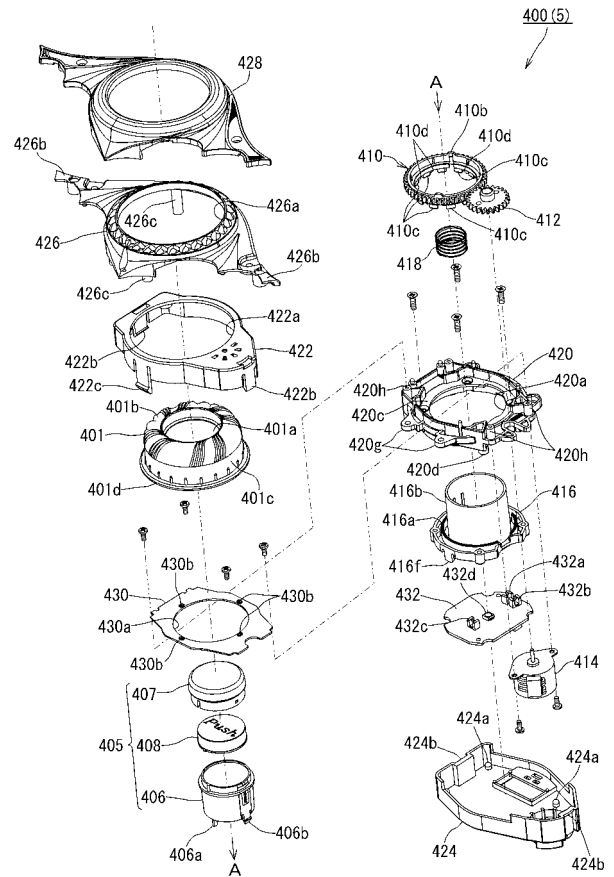
【図 4 2】



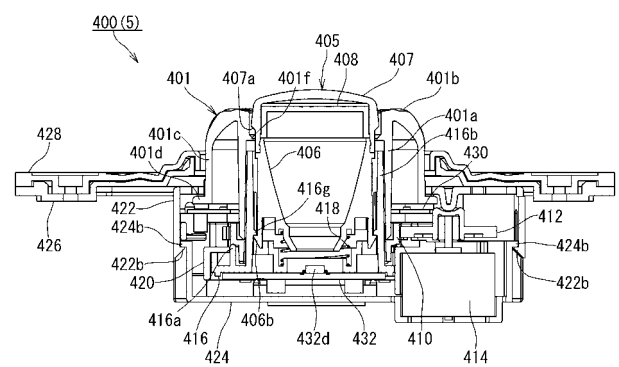
【図 4 4】



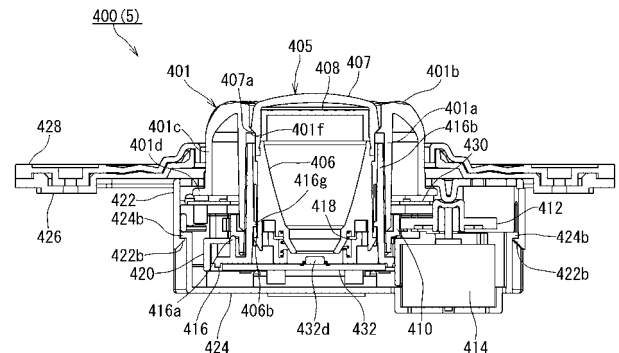
【図 4 3】



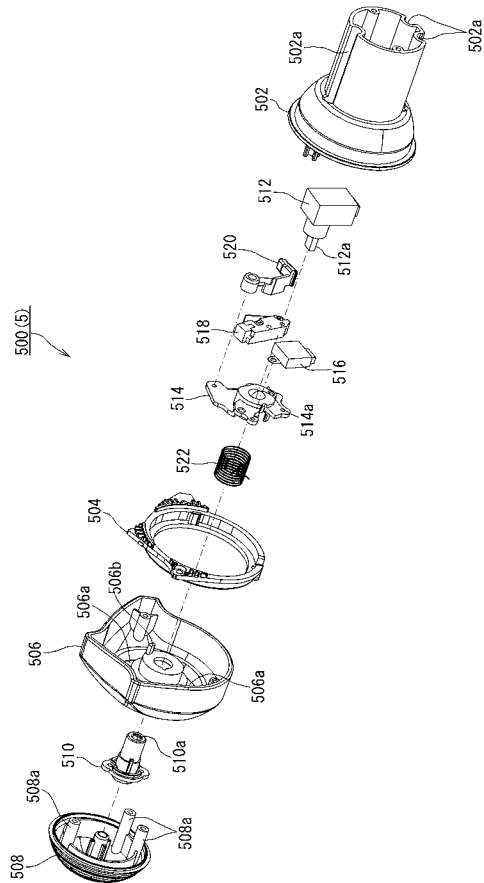
【図 4 5】



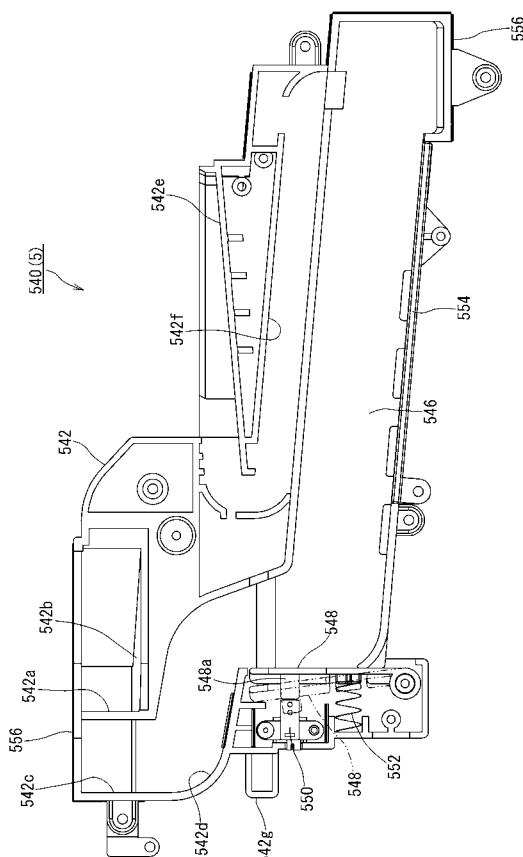
【図 4 6】



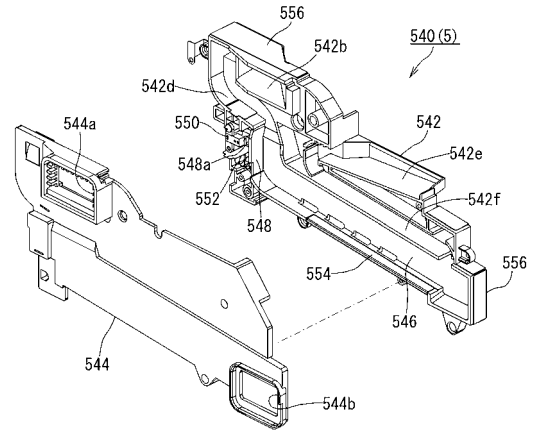
【図 47】



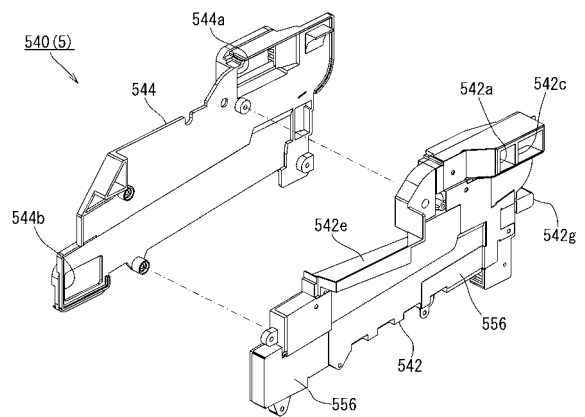
【図 50】



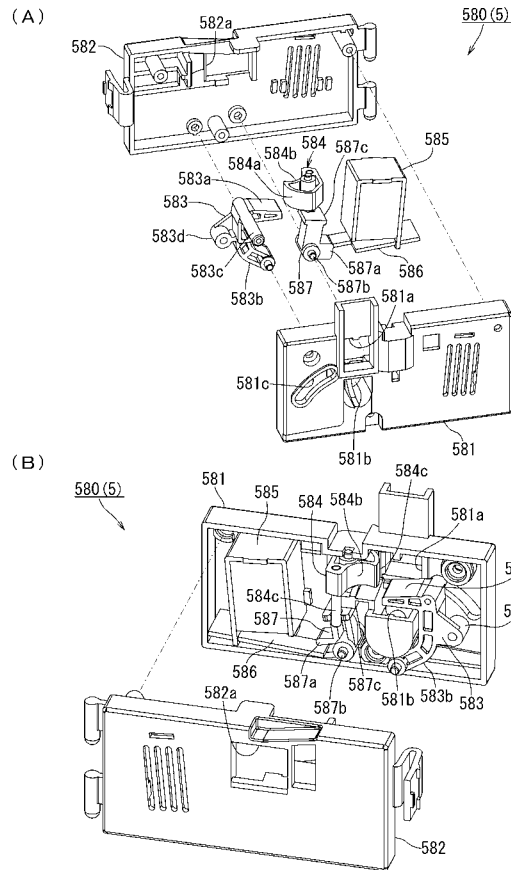
【図 48】



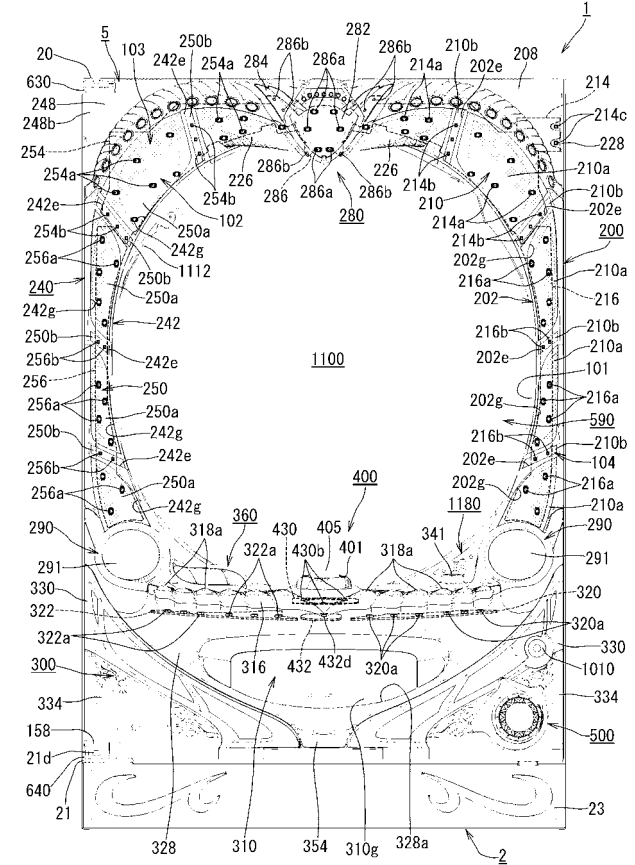
【図 49】



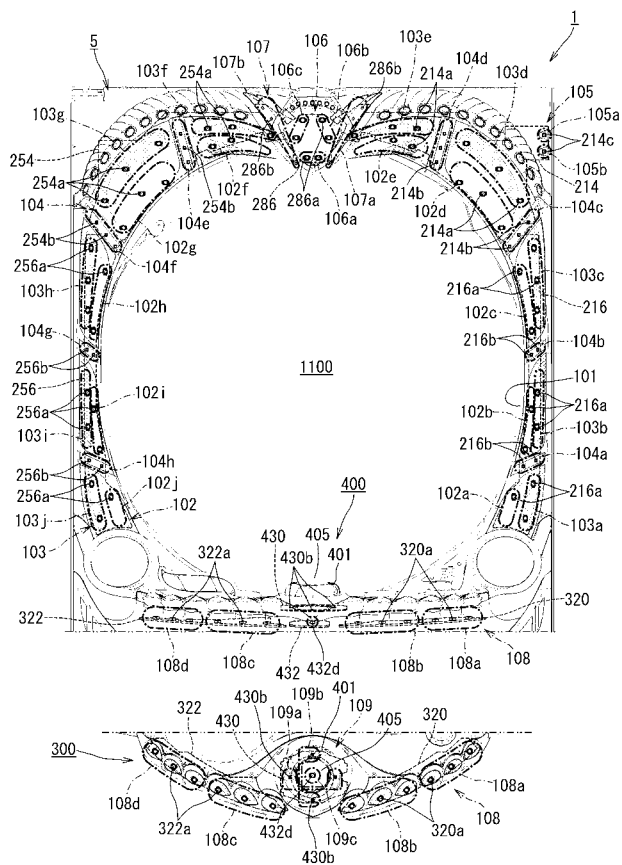
【図 5 2】



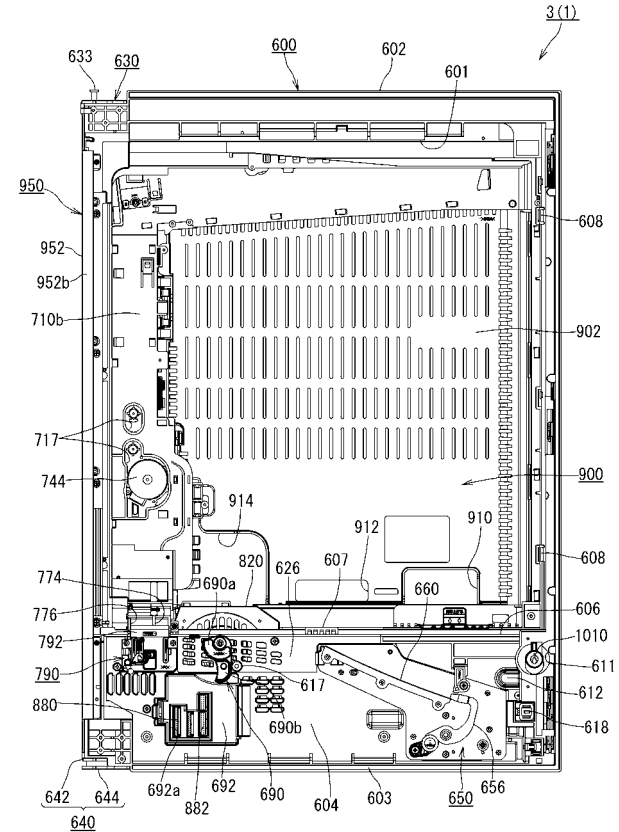
【図 5 3】



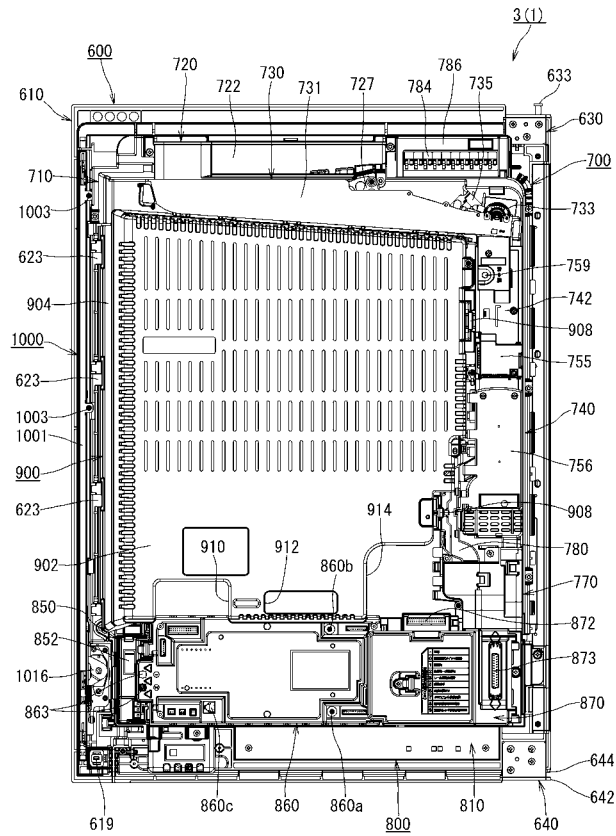
【図 5 4】



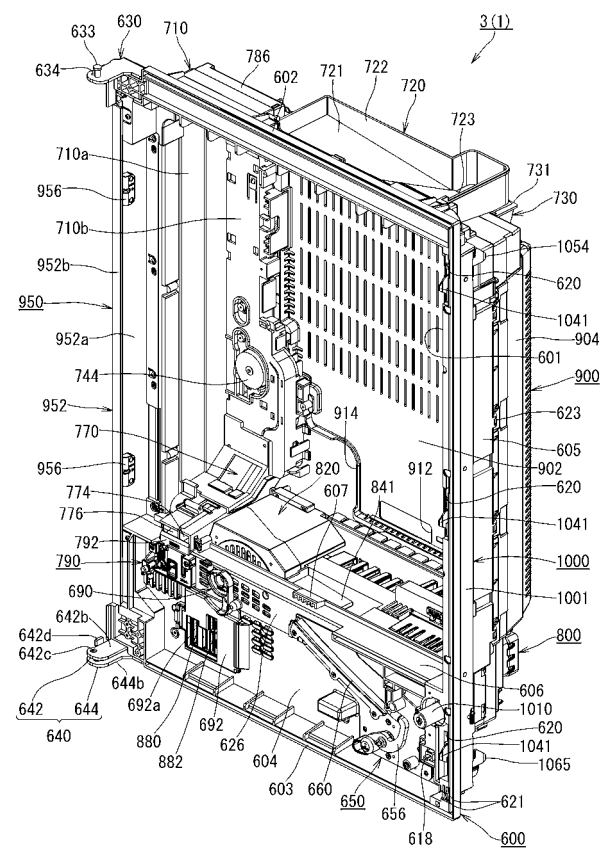
【図 5 5】



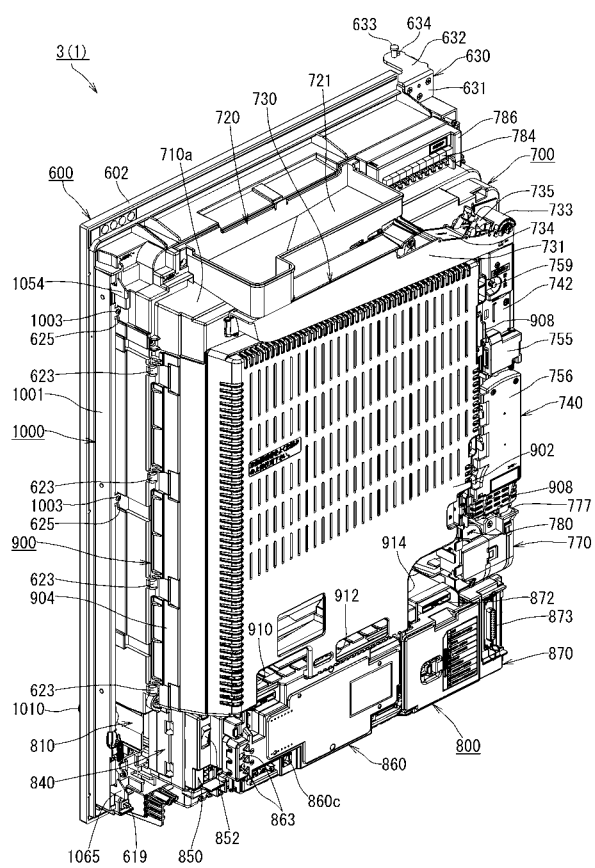
【図 5 6】



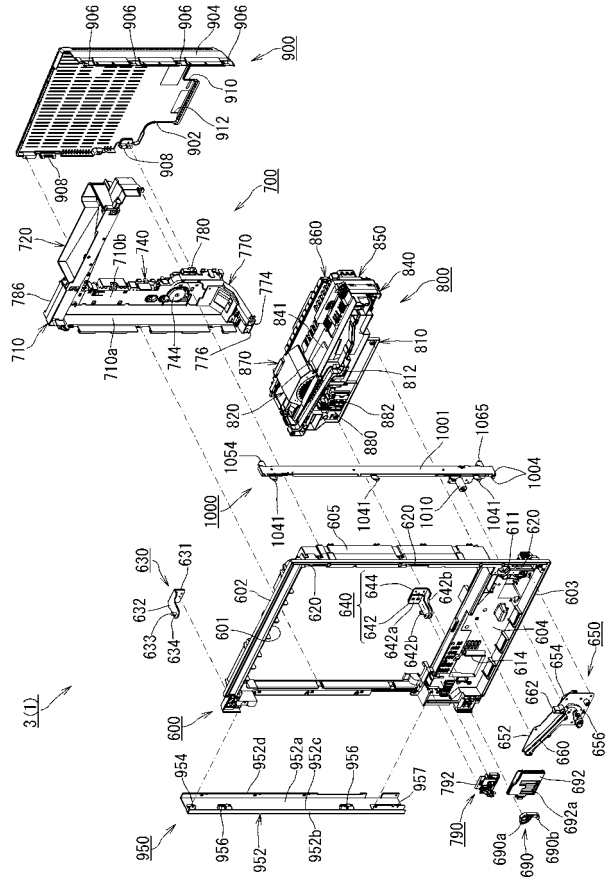
【図 5 7】



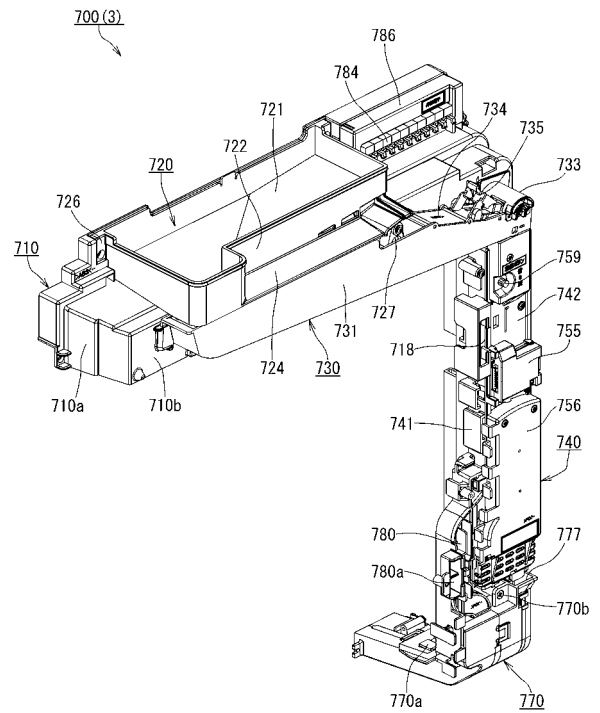
【図 5 8】



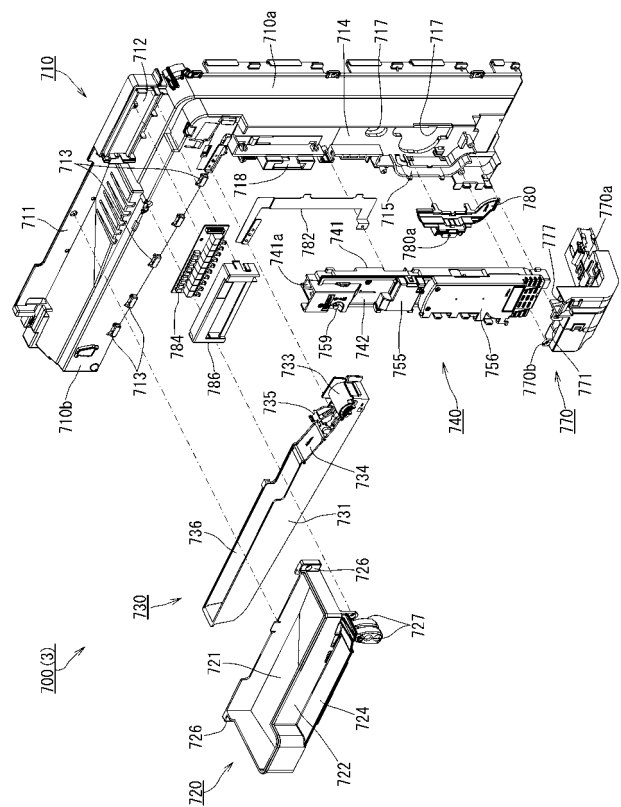
【図 5 9】



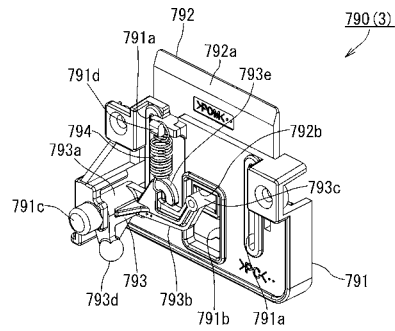
【 図 6 6 】



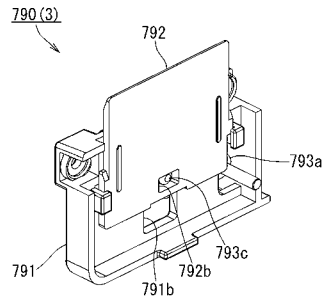
【 ㄨ 6 8 】



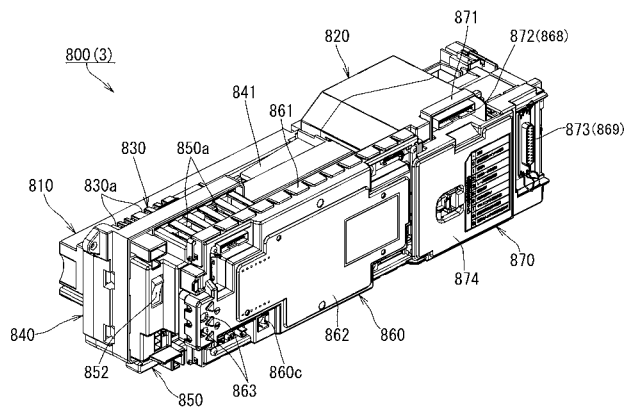
【図 73】



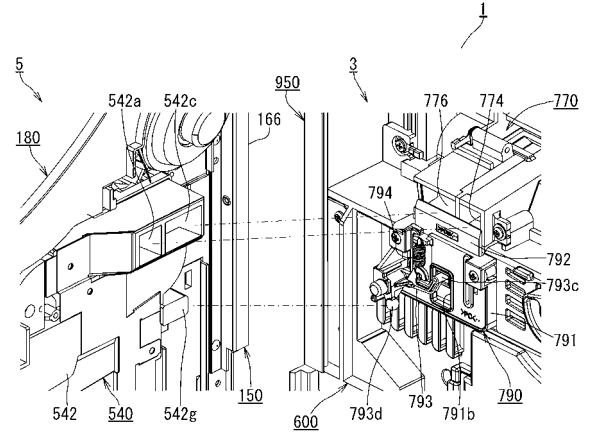
【図 74】



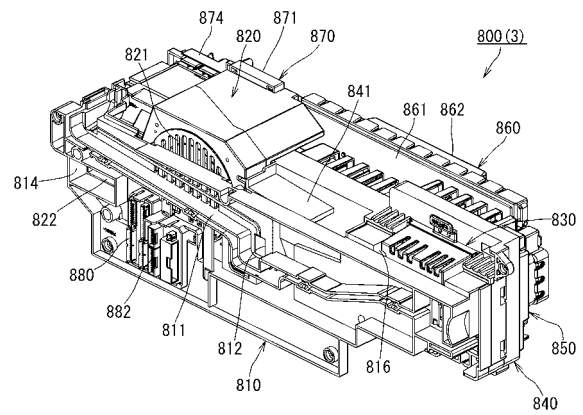
【図 77】



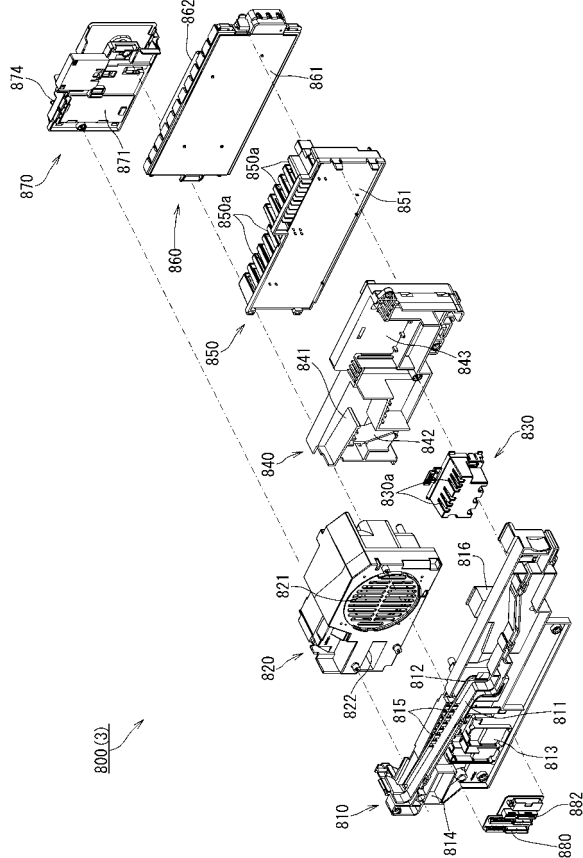
【図 75】



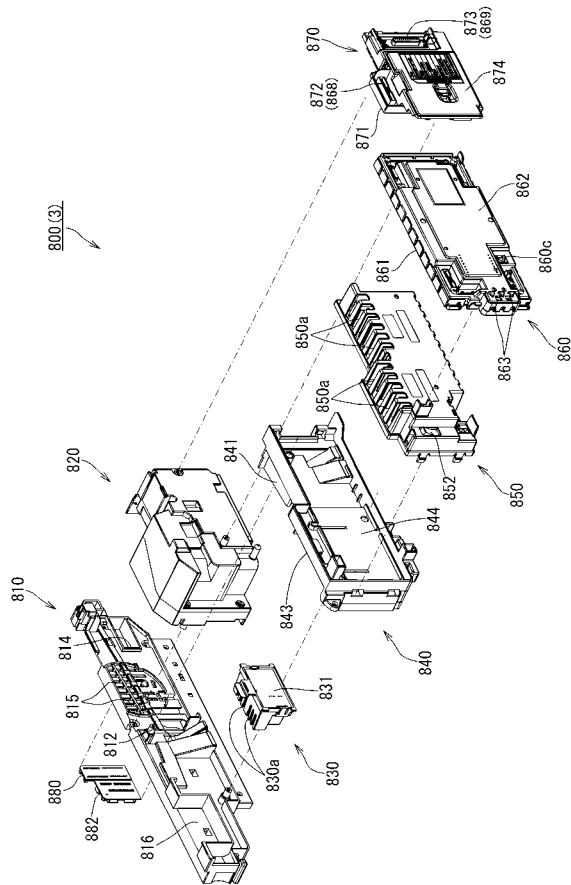
【図 76】



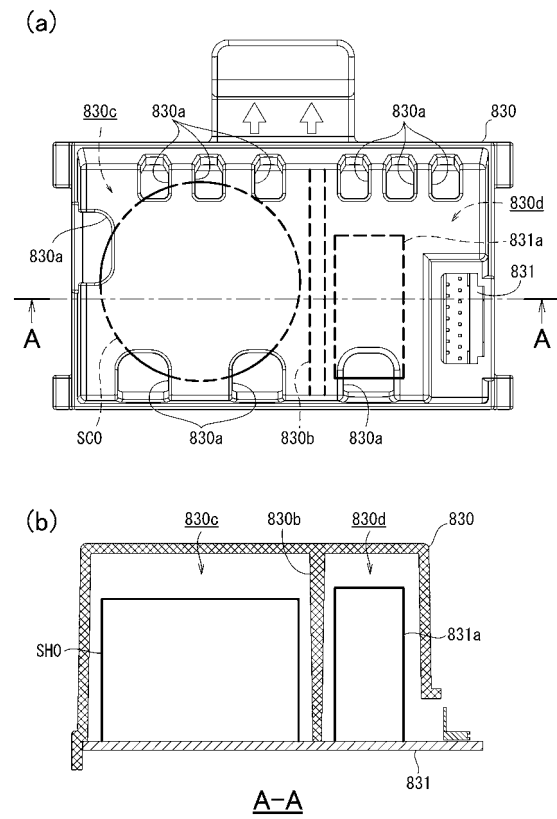
【図 78】



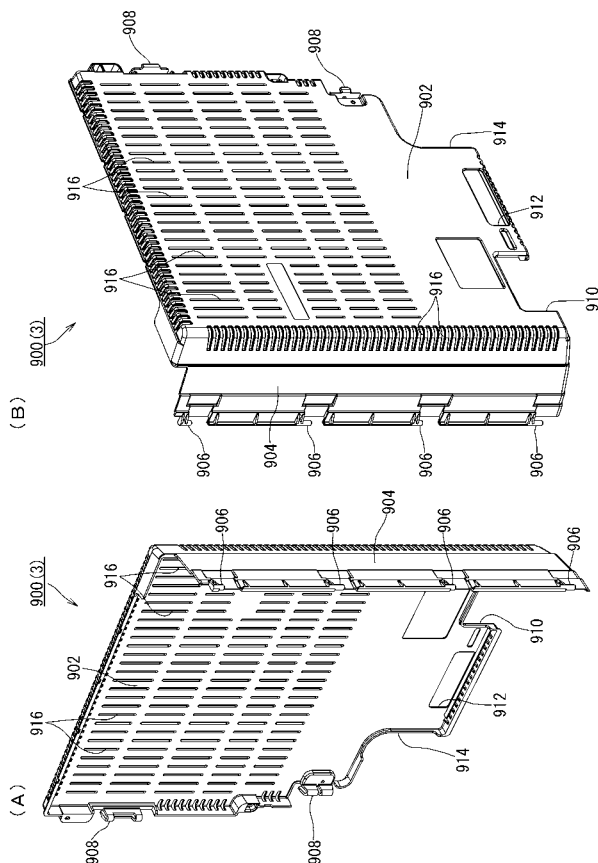
【 圖 7 9 】



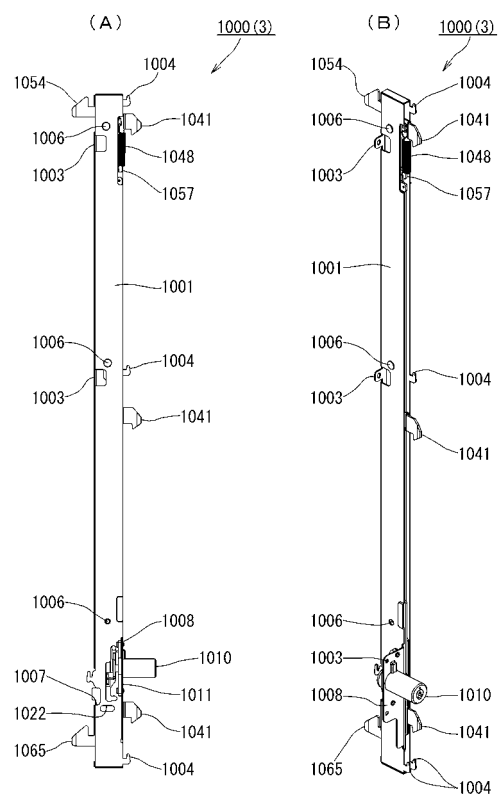
【 図 8 0 】



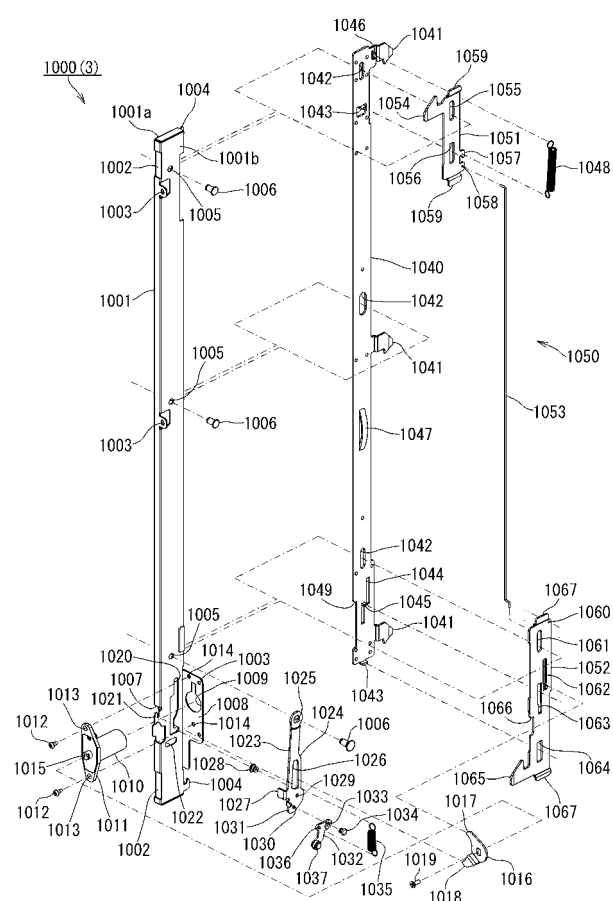
【 図 8 1 】



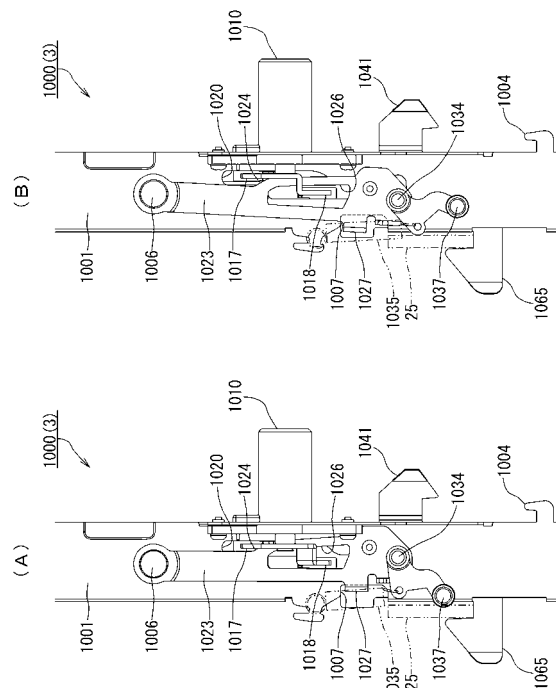
【 図 8 2 】



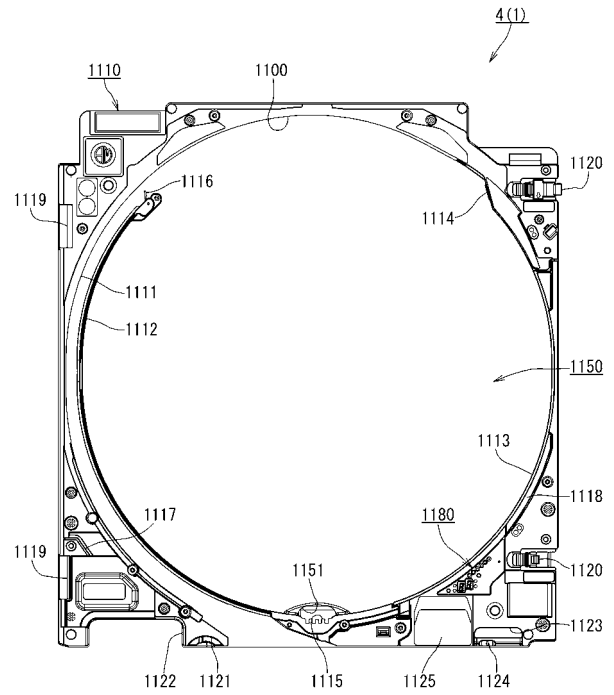
【 图 8 4 】



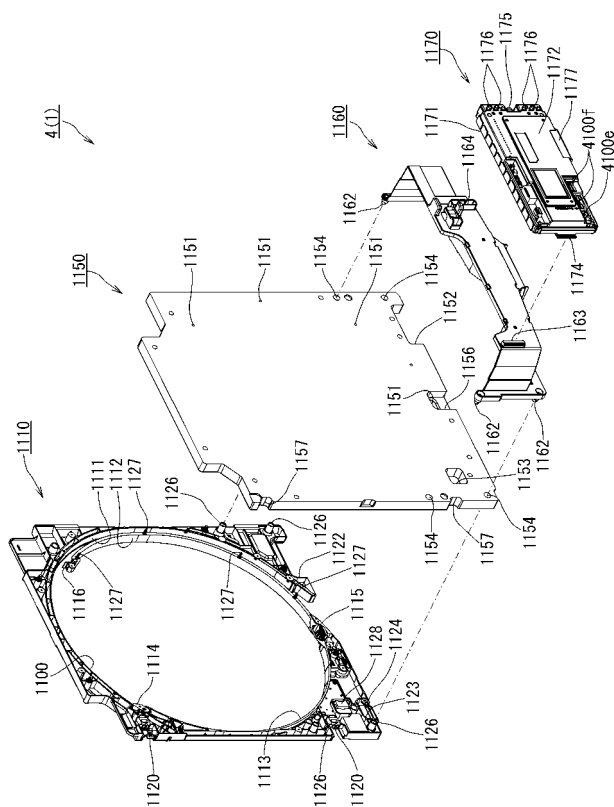
【 図 8 6 】



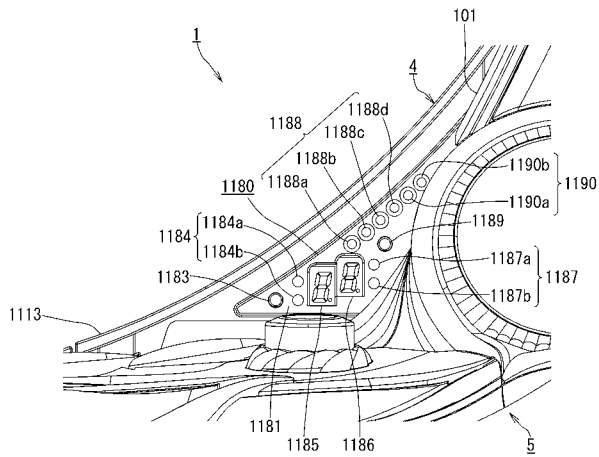
【 図 8 8 】



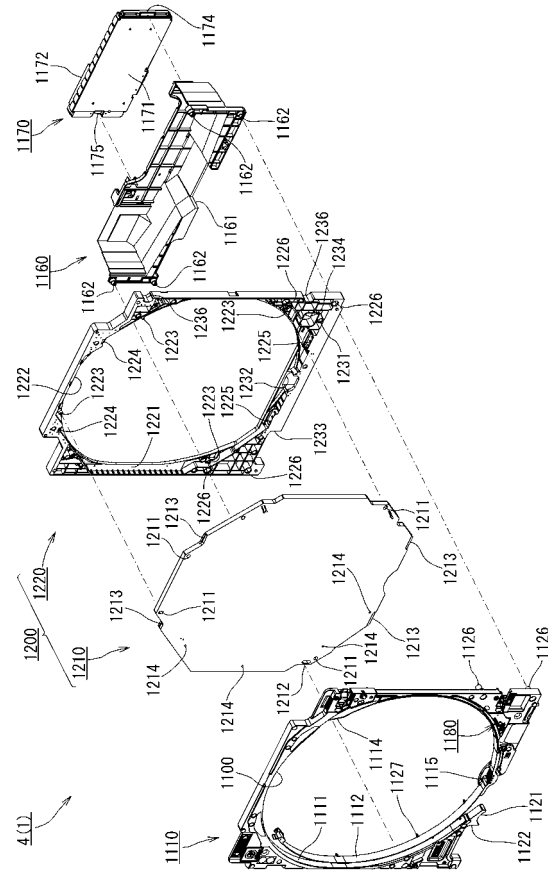
【 図 9 0 】



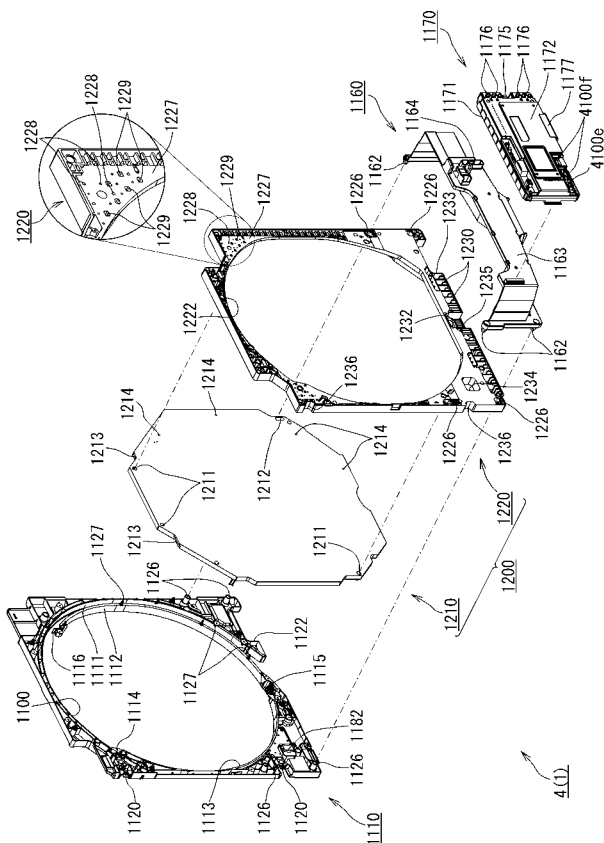
【図 9 1】



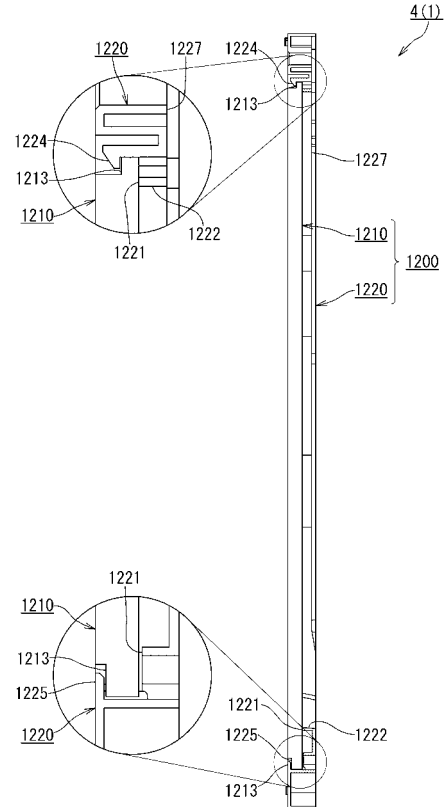
【図 9 2】



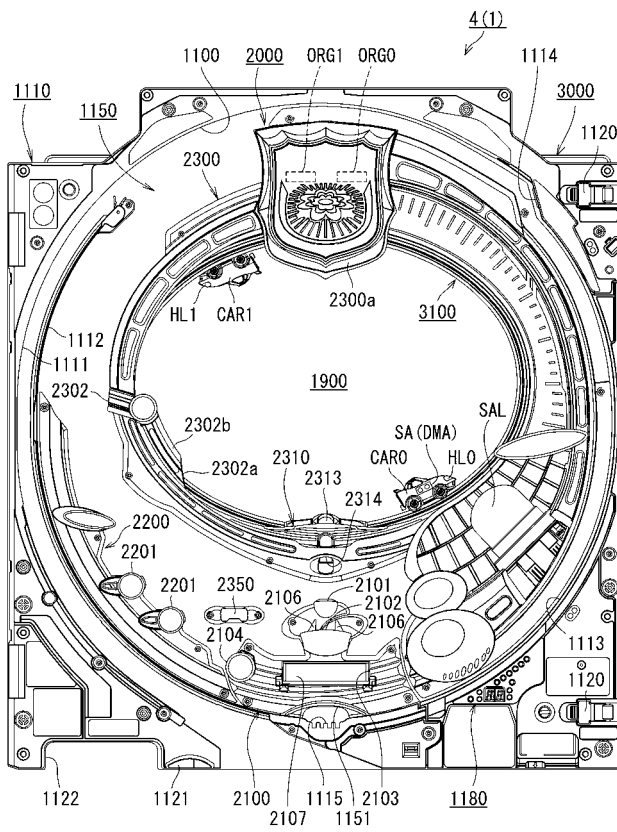
【図 9 3】



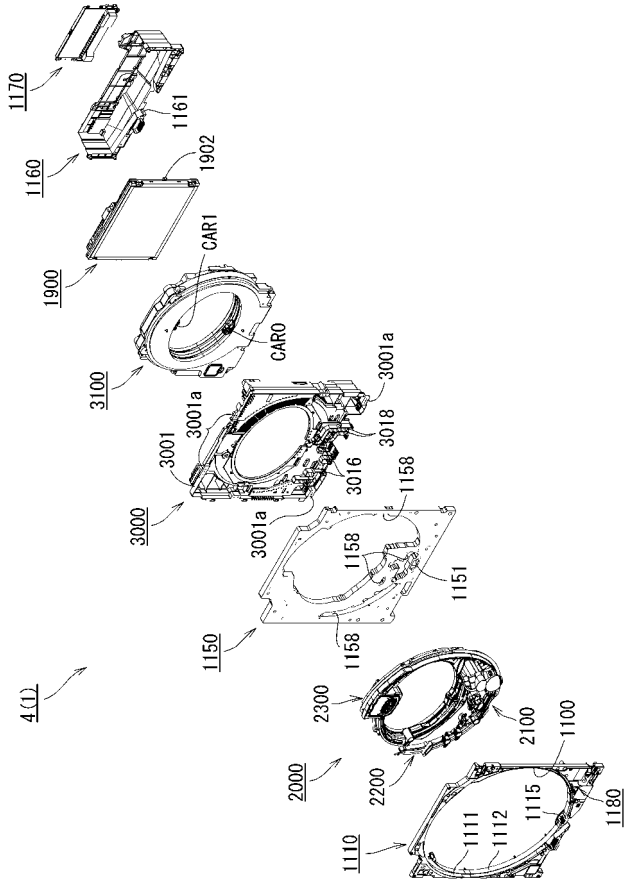
【図 9 4】



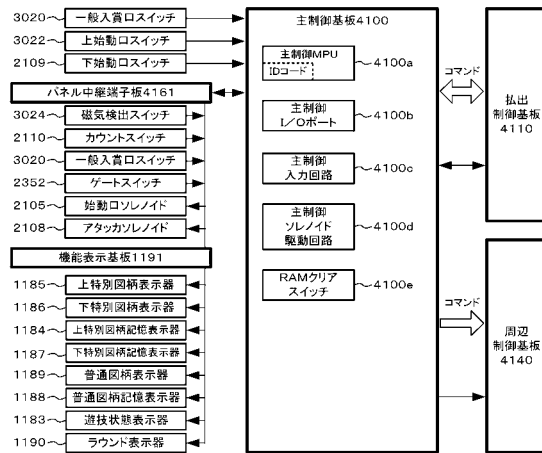
【図 95】



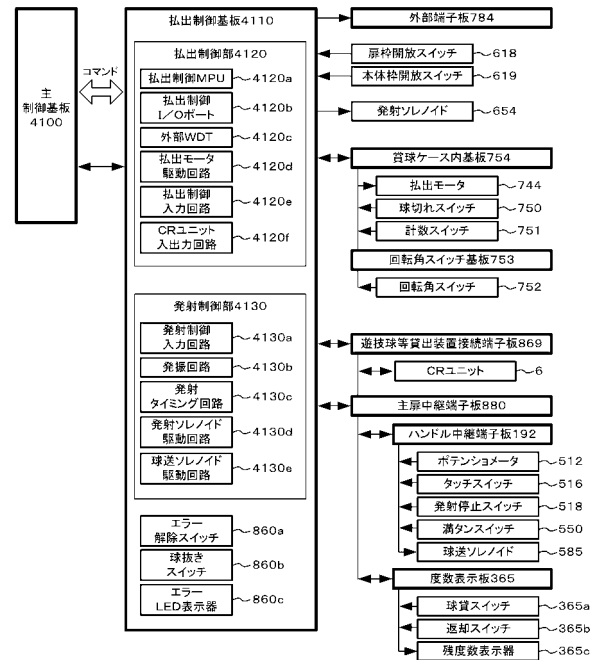
【図 96】



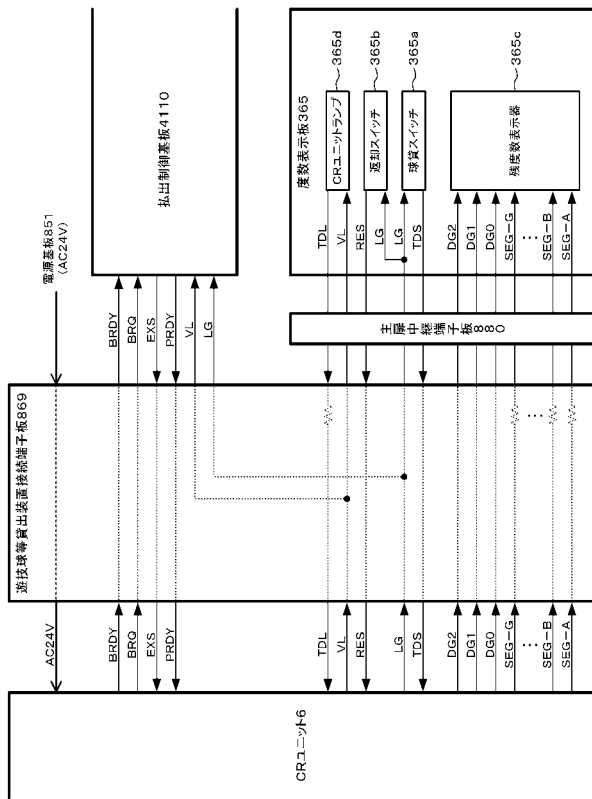
【図 97】



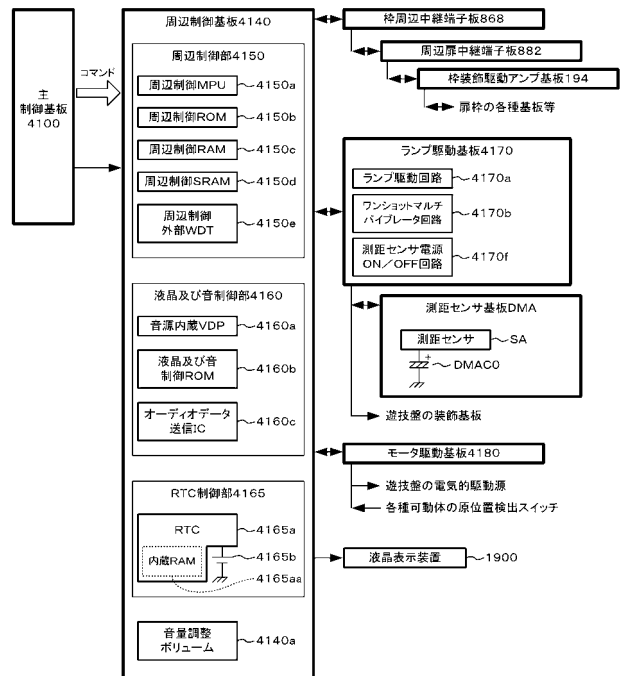
【図 98】



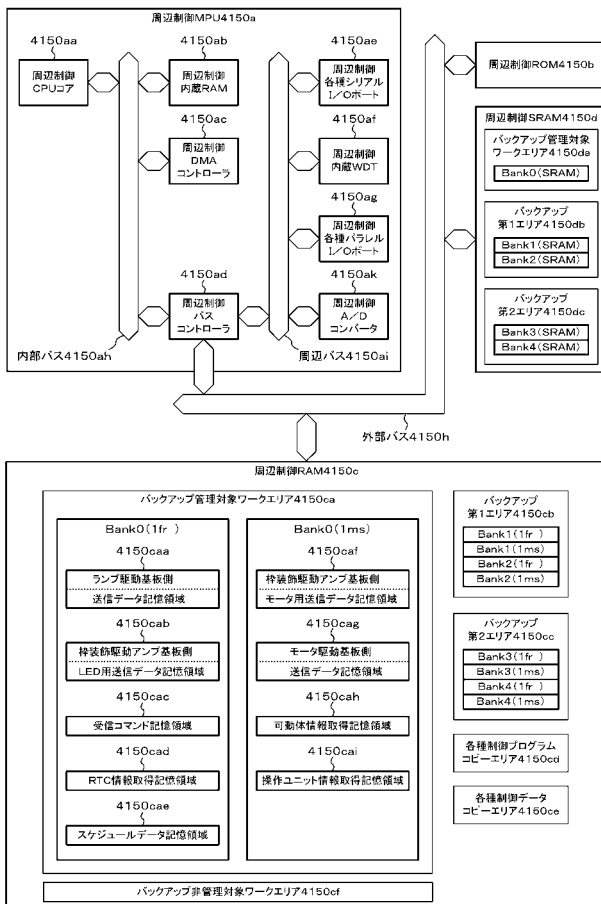
【 図 9 9 】



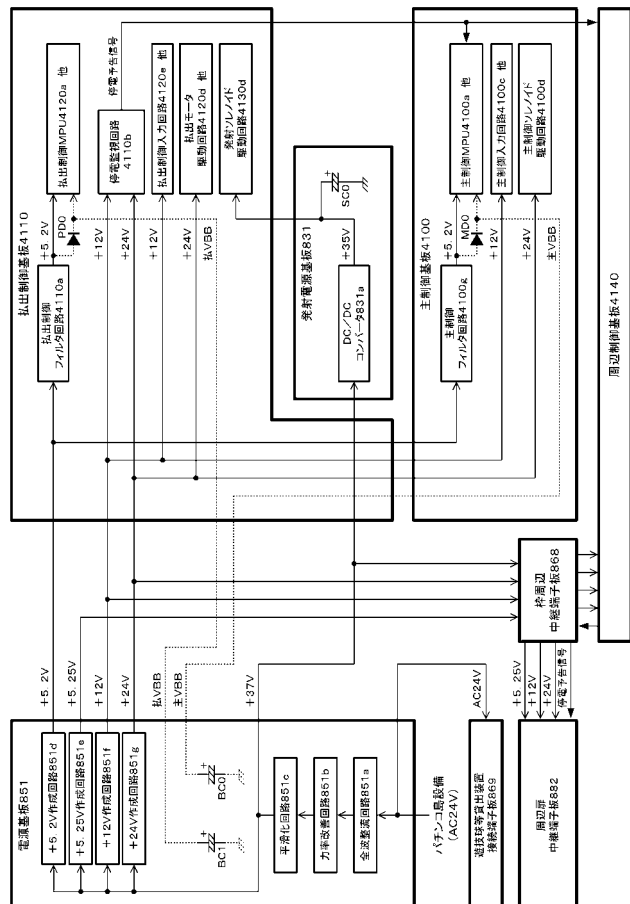
【 図 1 0 0 】



【 図 1 0 1 】

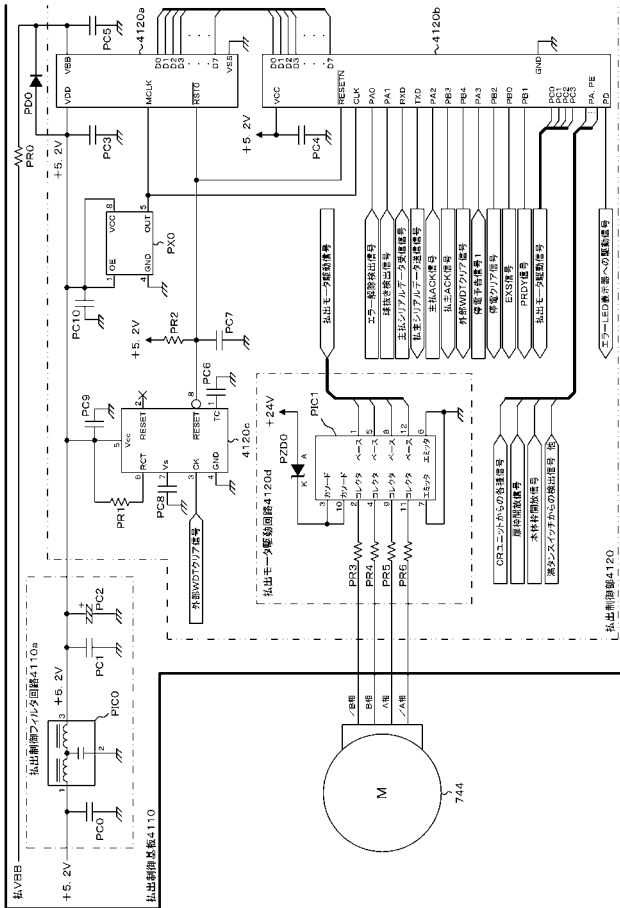


【 図 1 0 2 】

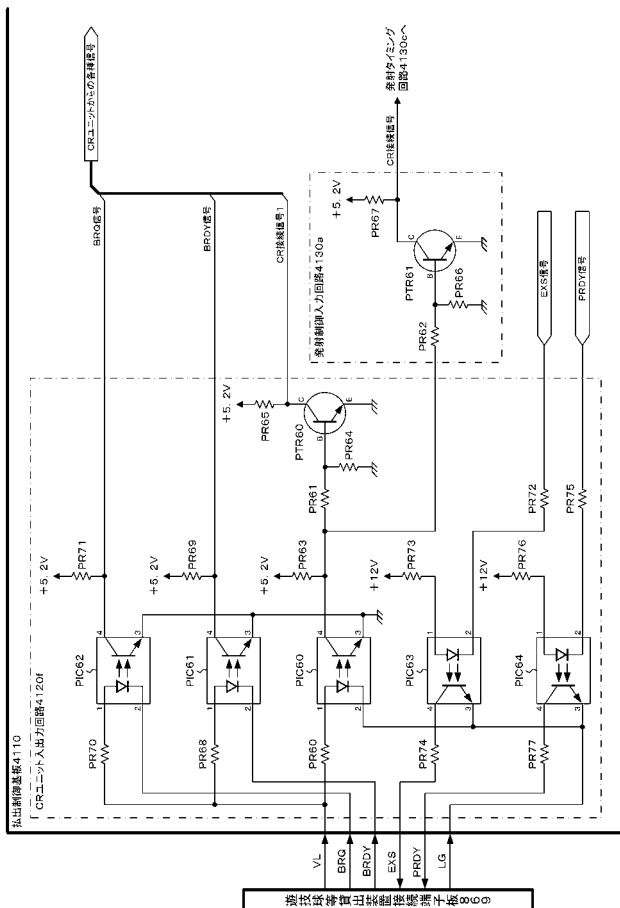


[illegible][illegible]

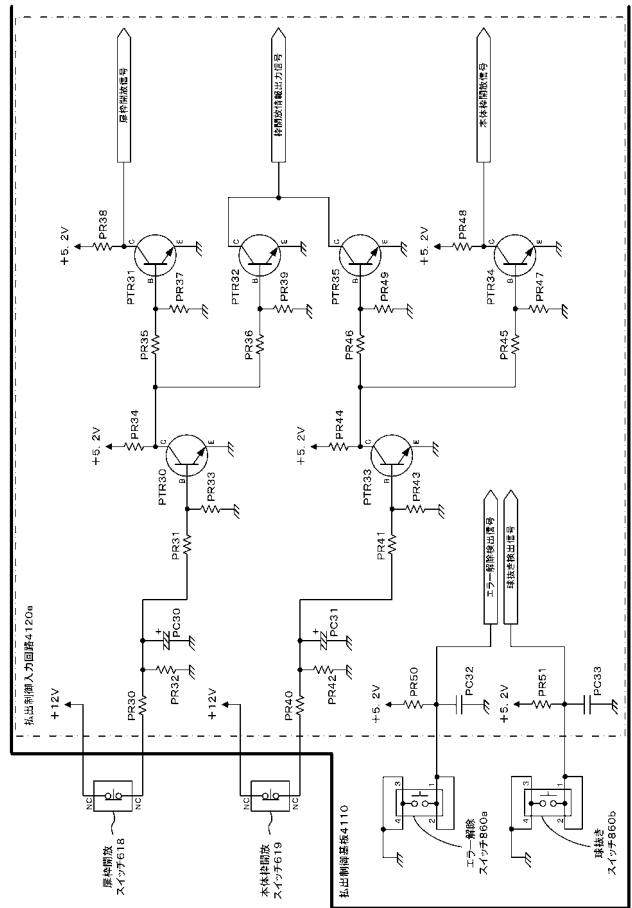
【図 107】



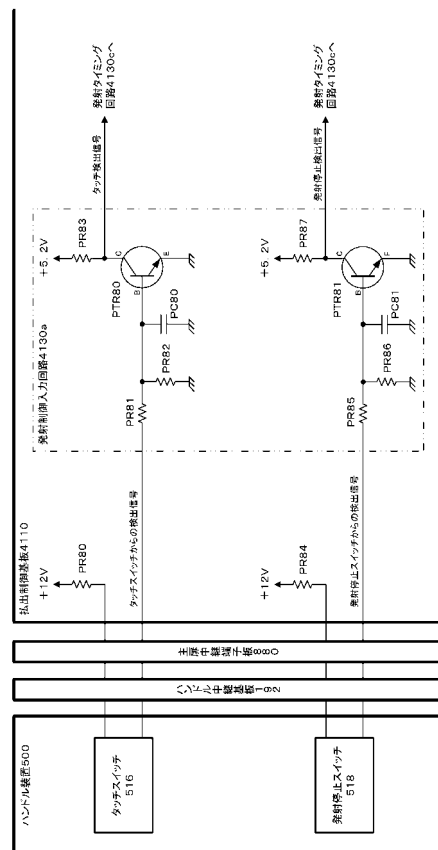
【図 109】



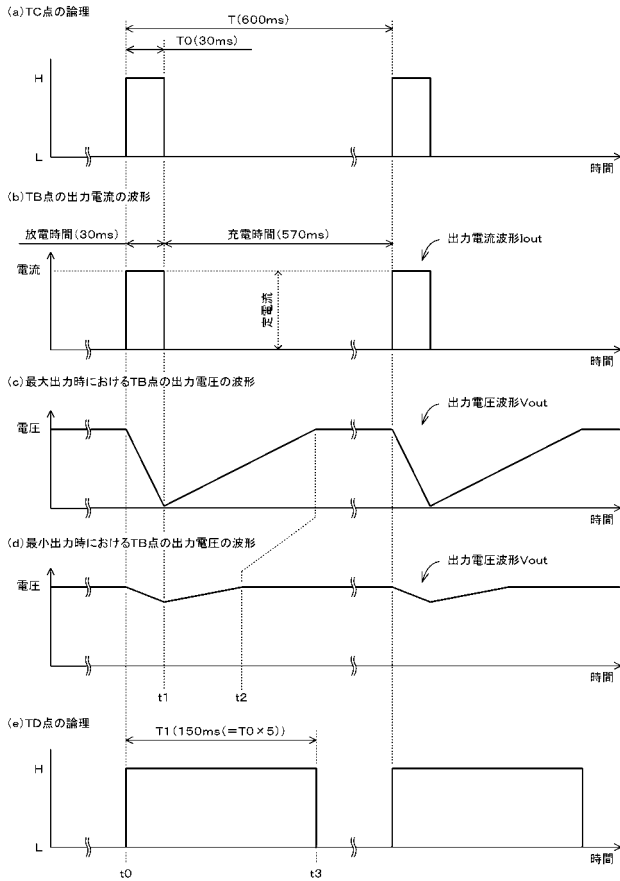
【図 108】



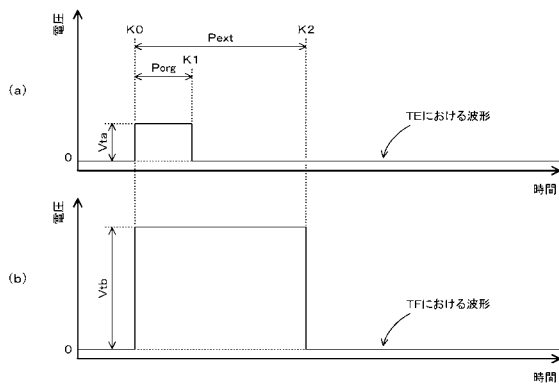
【図 110】



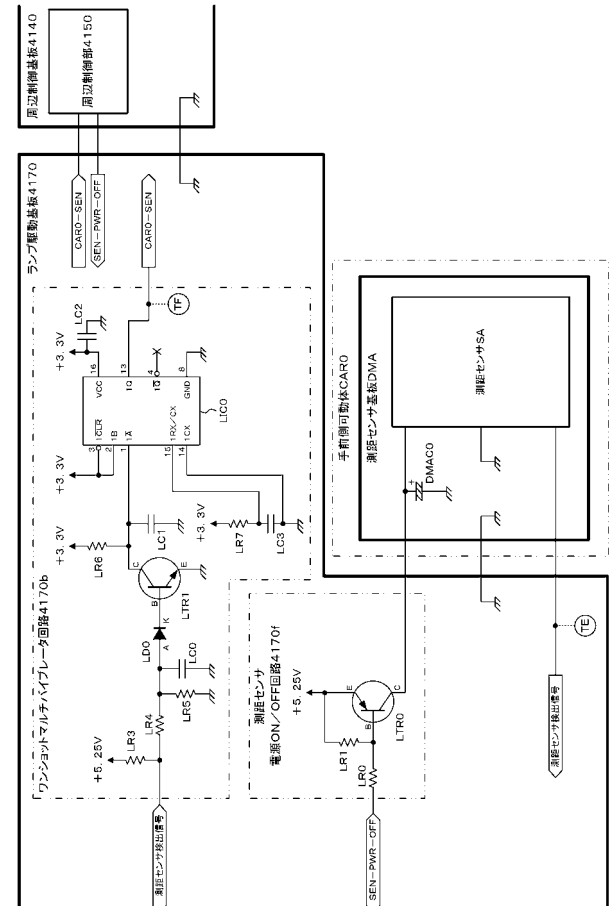
【図 1 1 5】



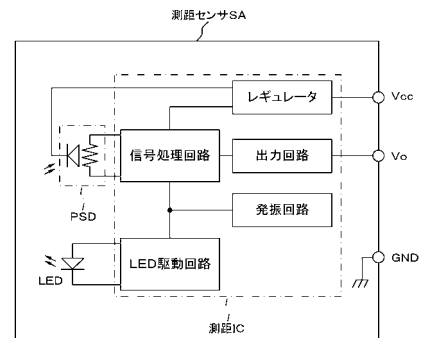
【図 1 1 7】



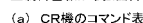
【図 1 1 6】



【図 1 1 8】



【 図 1 2 1 】



	名称	内容
10H	賞球1個指定	1個払い出す
11H	賞球2個指定	2個払い出す
12H	賞球3個指定	3個払い出す
13H	賞球4個指定	4個払い出す
14H	賞球5個指定	5個払い出す
15H	賞球6個指定	6個払い出す
16H	賞球7個指定	7個払い出す
17H	賞球8個指定	8個払い出す
18H	賞球9個指定	9個払い出す
19H	賞球10個指定	10個払い出す
1AH	賞球11個指定	11個払い出す
1BH	賞球12個指定	12個払い出す
1CH	賞球13個指定	13個払い出す
1DH	賞球14個指定	14個払い出す
1EH	賞球15個指定	15個払い出す

(b) 一般機のコマンド表

コマンド	名称	内容
20H	賞球1個指定	1個払い出す
21H	賞球2個指定	2個払い出す
22H	賞球3個指定	3個払い出す
23H	賞球4個指定	4個払い出す
24H	賞球5個指定	5個払い出す
25H	賞球6個指定	6個払い出す
26H	賞球7個指定	7個払い出す
27H	賞球8個指定	8個払い出す
28H	賞球9個指定	9個払い出す
29H	賞球10個指定	10個払い出す
2AH	賞球11個指定	11個払い出す
2BH	賞球12個指定	12個払い出す
2CH	賞球13個指定	13個払い出す
2DH	賞球14個指定	14個払い出す
2EH	賞球15個指定	15個払い出す

(c) 共通(CR機及び一般機)のコマンド表

コマンド	名称	内容
30H	セルフチェック	接続確認

【 図 1 2 3 】

主制御基板から周辺制御基板へ送信される各種コマンド(つづき)

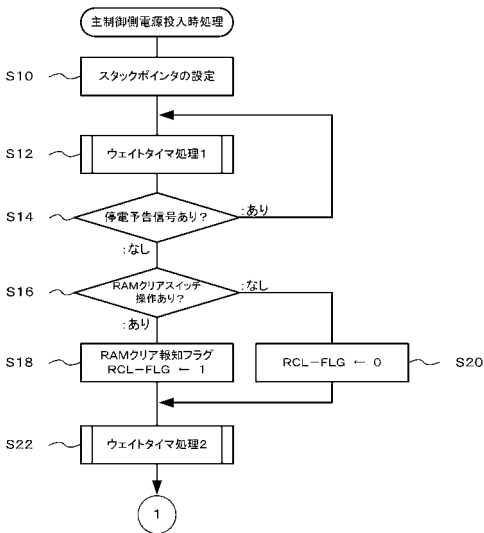
[illegible]

区分	コマンド	ステータス	モード	コマンド名	送信タイミング	内容
運転監視表示	6 車H		●●H	入貨異常表示	本場中継(条件発生時)以外に本入貨窓口に入貨した時	入貨異常発報の開始を指示
				後継異常表示	本場監視機一社に回線異常へのコマンド送信時に1社回線異常からのACK返答がなかった時	後継異常発報の開始を指示
				出庫・返庫異常表示	後継口 カウンタスイッチの得た値が分庫監視値とは監視範囲外なとき	返庫・返庫異常表示の開始を指示
				返庫検出スイッチ異常表示	返庫検出スイッチの異常を検知したとき	返庫検出スイッチ異常発報の開始を指示
車庫監視表示	7 車H		●●H	異常開放	異常開放を検知したとき	異常開放発報終了を指示
				異常閉鎖	異常閉鎖を検知したとき	異常閉鎖発報終了を指示
				急取復旧時	急取復旧時	急取切
				急取復旧1	急取復旧の発生時 エラー検出警報時	急取中 急取中 急取異常 エラー検出
車庫監視表示	7 車H		●●H	エラー検出警報	エラー検出警報時	急取スイッチエラー 急取警報 リフトエラー
				急取復旧2	急取復旧時	急取中
				急取入貨	急取入貨時	急取中
				急取出庫	急取出庫時	急取中
車庫監視表示	8 車H		●●H	急取入貨	急取入貨時	急取中
				急取出庫	急取出庫時	急取中
				急取入貨	急取入貨時	急取中
				急取出庫	急取出庫時	急取中
その他	9 車H		●●H	急取入貨	急取入貨時	急取中
				急取出庫	急取出庫時	急取中
				急取入貨	急取入貨時	急取中
				急取出庫	急取出庫時	急取中

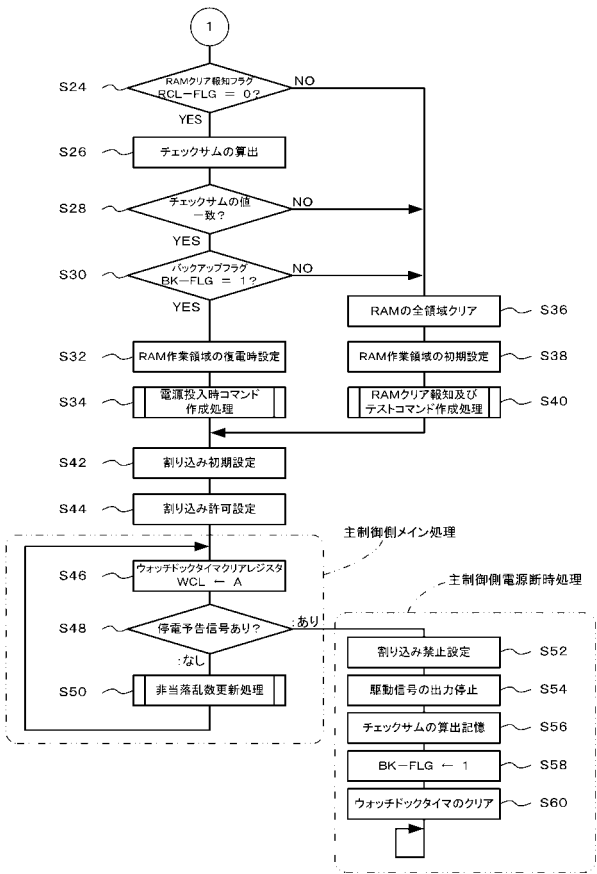
【図 1 2 4】

区分	コマンド名	コマンド	内容
状態表示	待状態1	001****B	B0:球切れ(値1で球切れ) B1:満タン(値1で満タン) B2:ストック中(値1で50個以上のストック中) B3:接触異常(値1で接触異常) B4:CR未接続(値1で未接続) B5:固定値(値1) B6:固定値(値0) B7:固定値(値0)
	エラー解除ナビ	010***00B	B0:固定値(値0) B1:固定値(値0) B2:球がみ(値1で球がみ) B3:計数スイッチエラー(値1で計数スイッチエラー) B4:リトライエラー(値1でリトライエラー) B5:固定値(値0) B6:固定値(値1) B7:固定値(値0)
	待状態2	0110000*B	B0:球抜き中(値1で球抜き中) B1:固定値(値0) B2:固定値(値0) B3:固定値(値0) B4:固定値(値0) B5:固定値(値1) B6:固定値(値1) B7:固定値(値0)

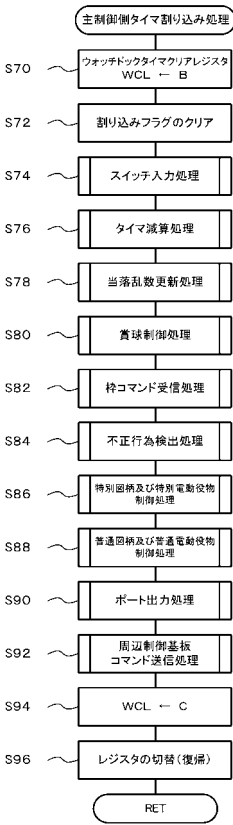
【図 1 2 5】



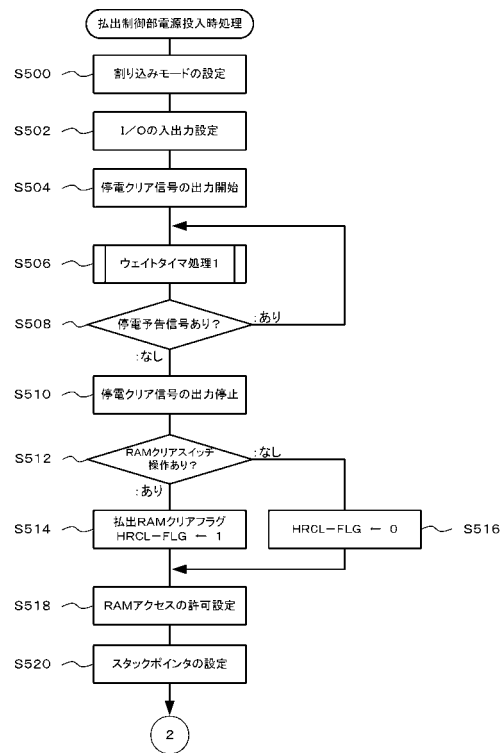
【図 1 2 6】



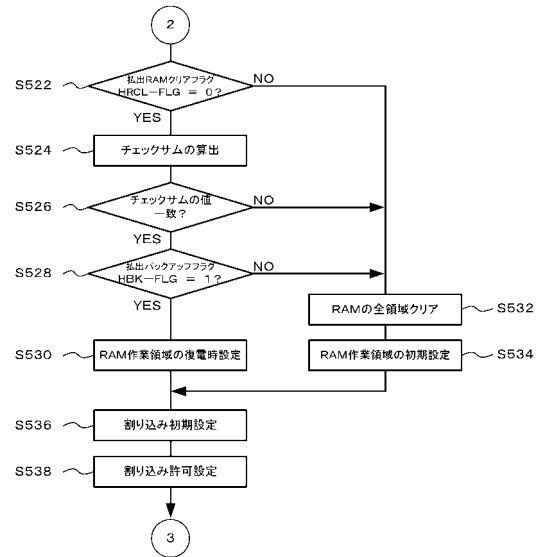
【図 1 2 7】



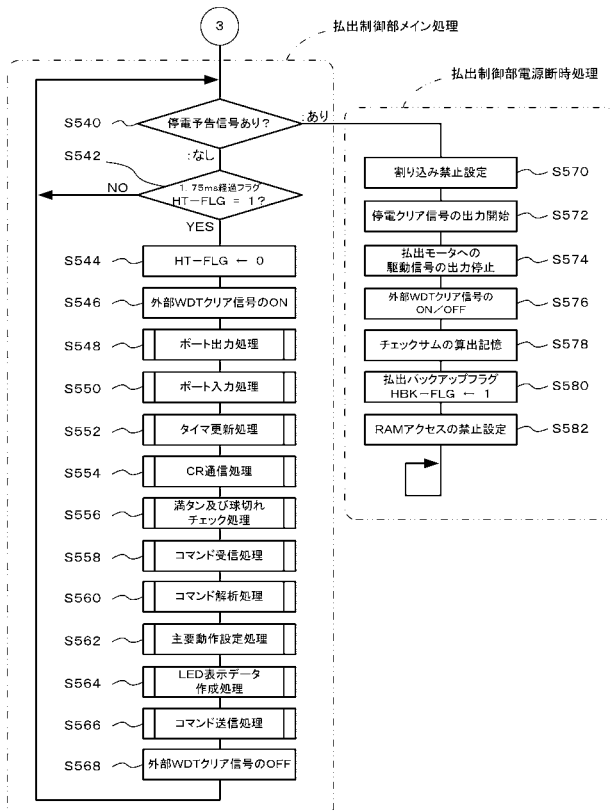
【図 1 2 8】



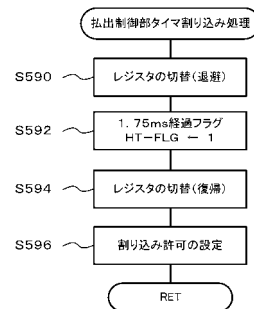
【図 1 2 9】



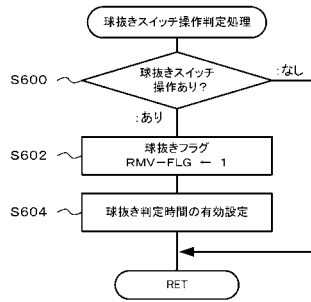
【図 1 3 0】



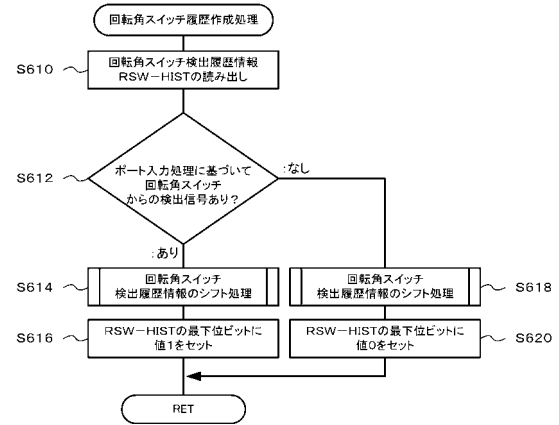
【図 1 3 1】



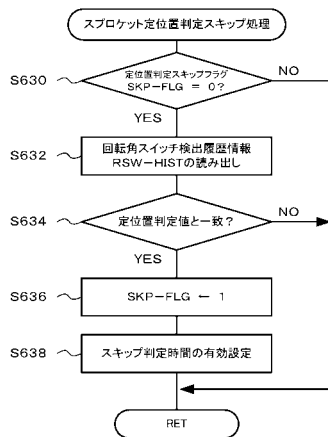
【図 132】



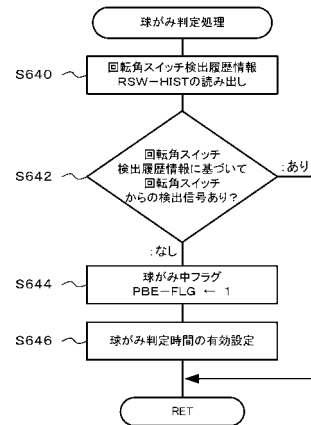
【図 133】



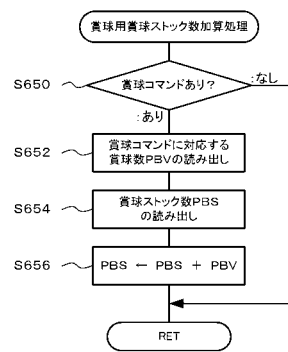
【図 134】



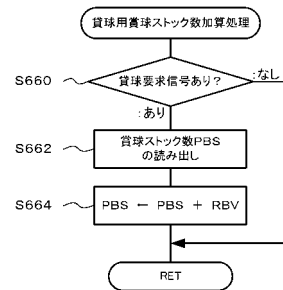
【図 135】



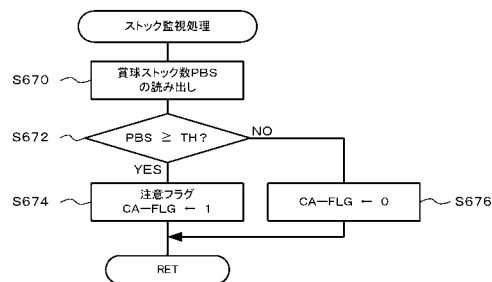
【図 136】



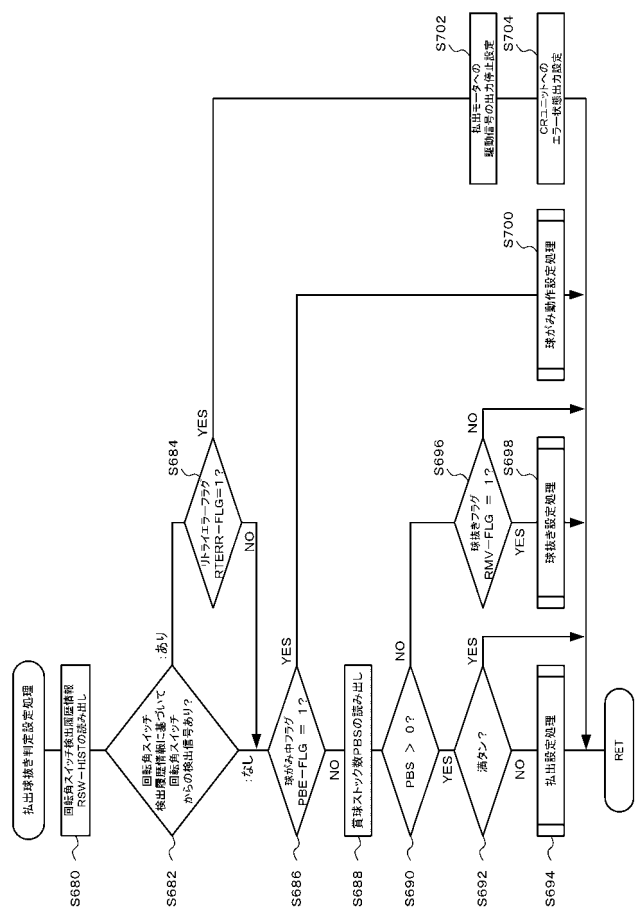
【図 137】



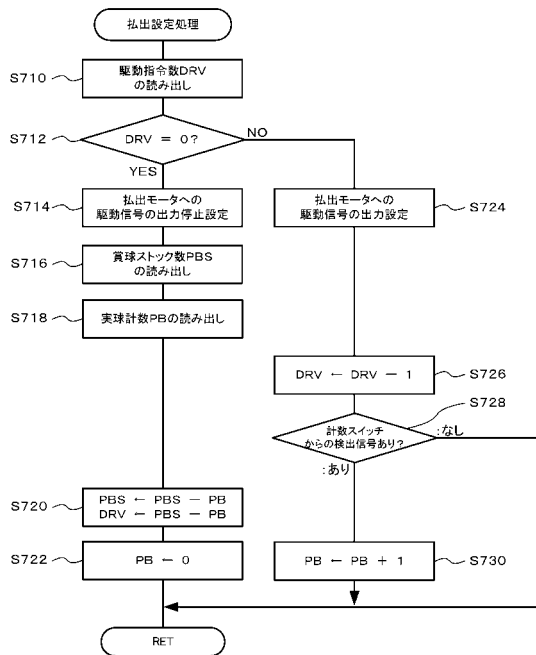
【図 138】



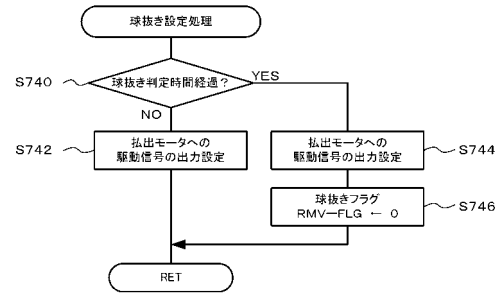
【図 139】



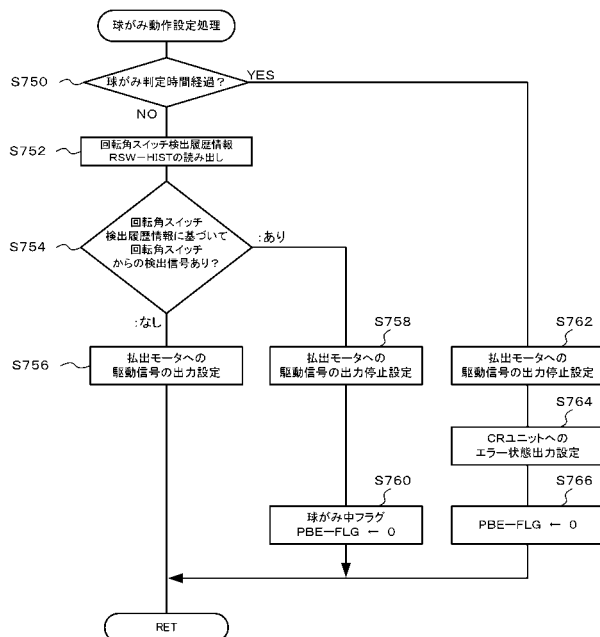
【図 1 4 0】



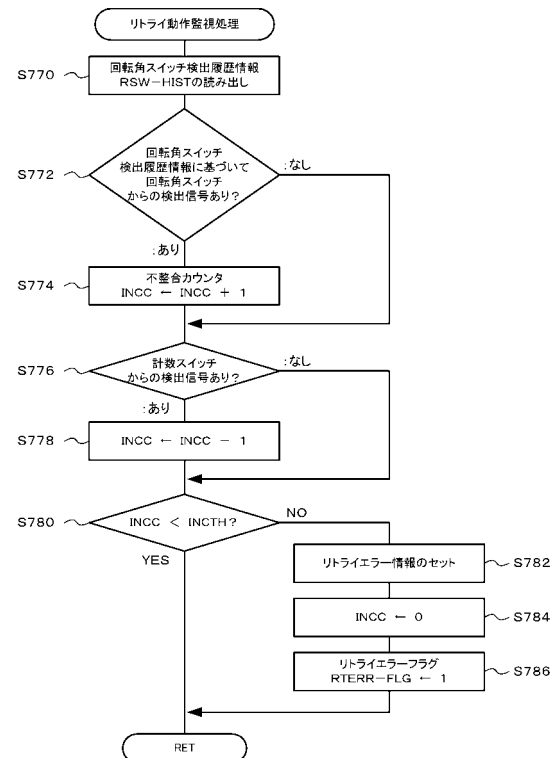
【図 1 4 1】



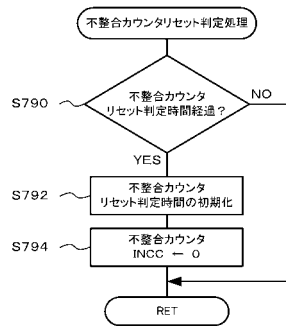
【図 1 4 2】



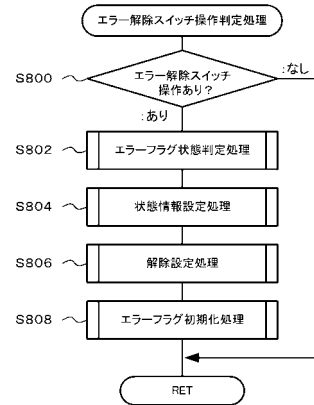
【図 1 4 3】



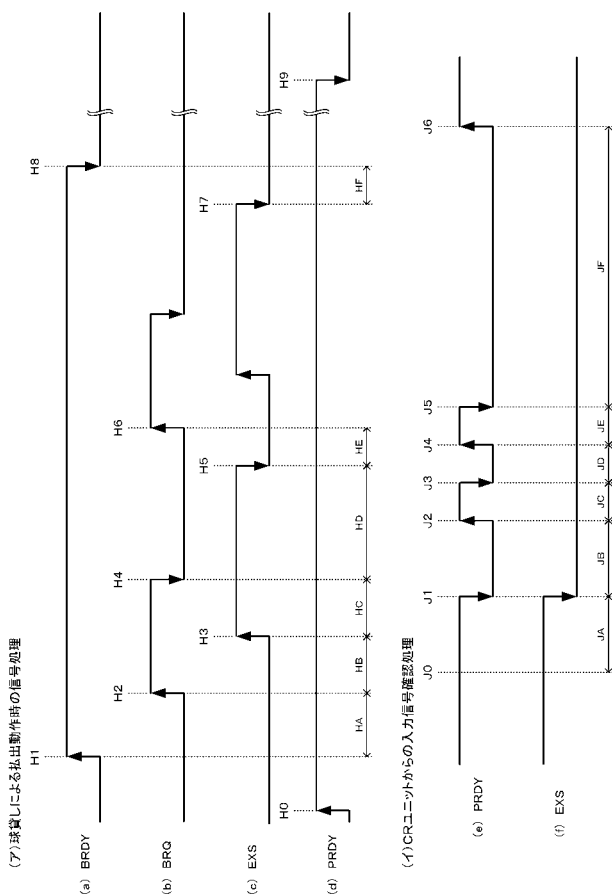
【図 1 4 4】



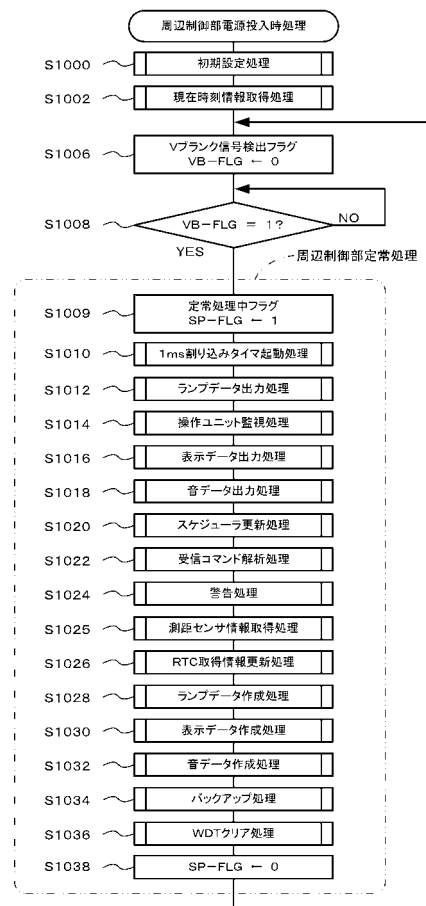
【図 1 4 5】



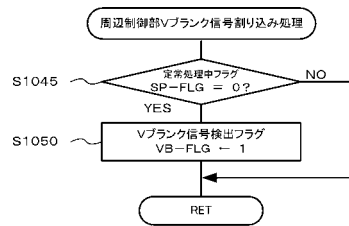
【図 1 4 6】



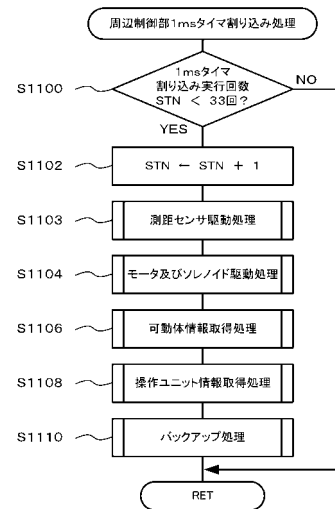
【図 1 4 7】



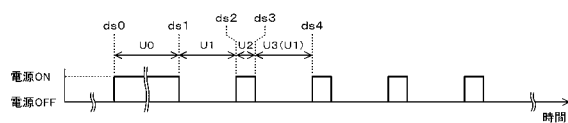
【図 1 4 8】



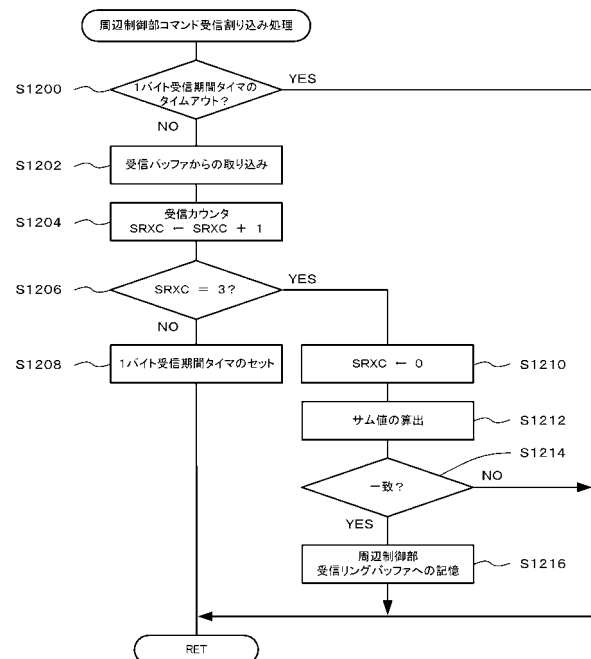
【図 1 4 9】



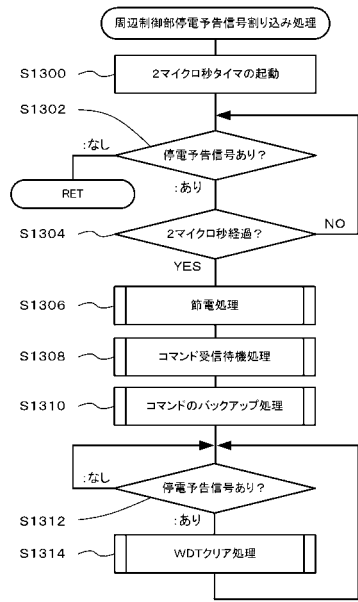
【図 1 5 0】



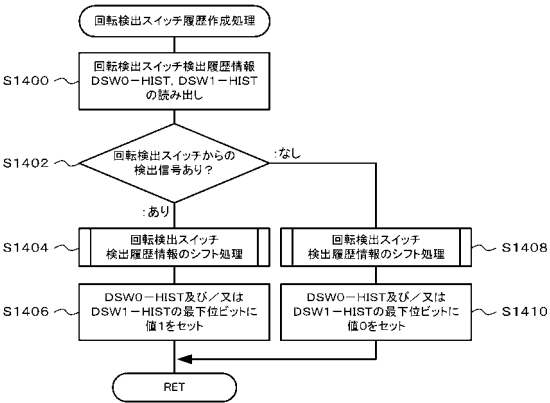
【図 1 5 1】



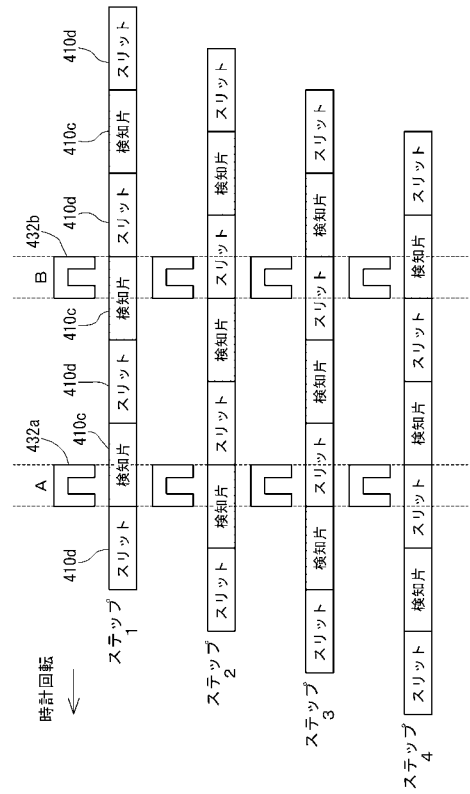
【図 1 5 2】



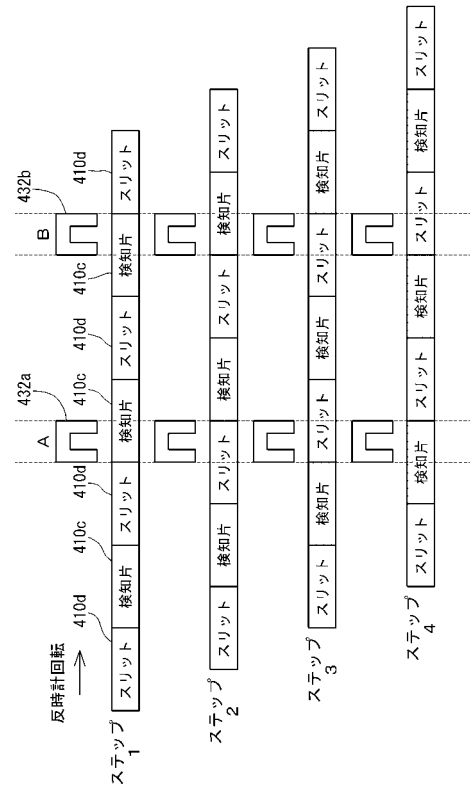
【図 1 5 3】



【図 1 5 4】



【図 1 5 5】



【図 156】

(A)

時計回転

	ステップ 1	ステップ 2	ステップ 3	ステップ 4	ステップ 1
A	1	1	0	0	1
B	1	0	0	1	1

※ ON…「1」 OFF…「0」

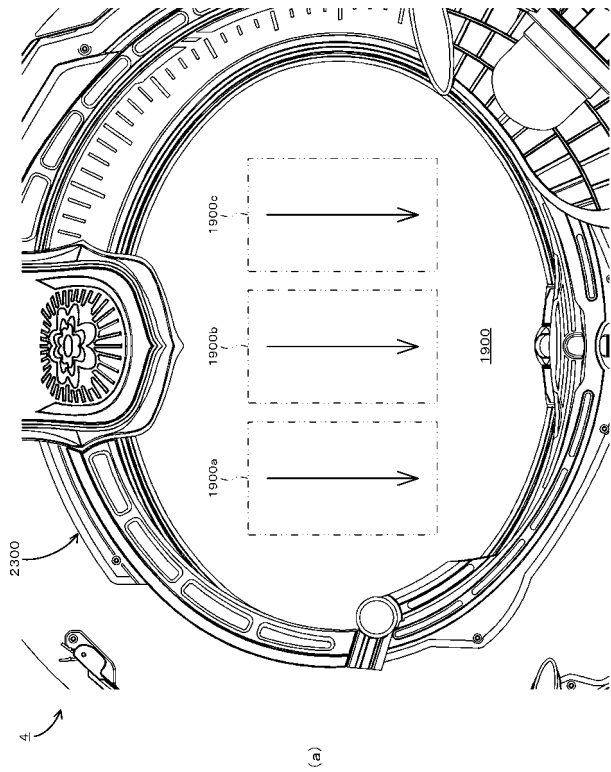
(B)

反時計回転

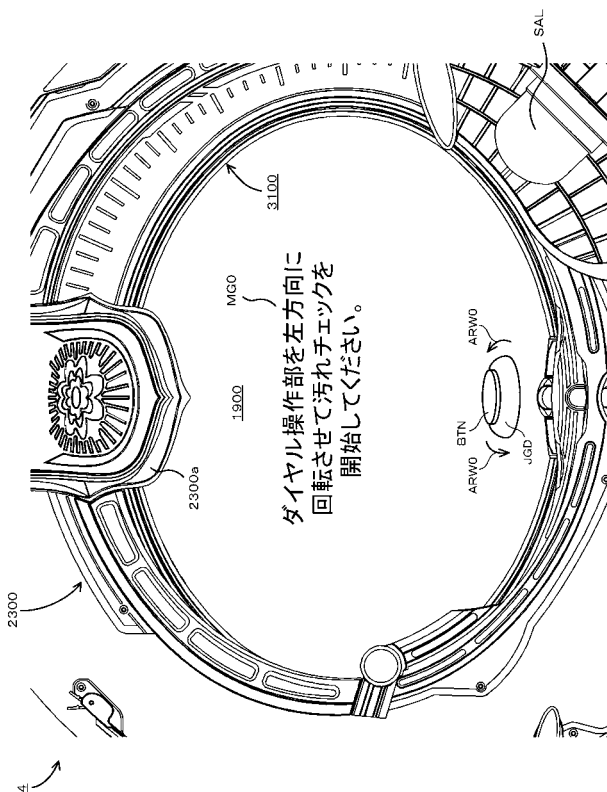
	ステップ 1	ステップ 2	ステップ 3	ステップ 4	ステップ 1
A	1	0	0	1	1
B	1	1	0	0	1

※ ON…「1」 OFF…「0」

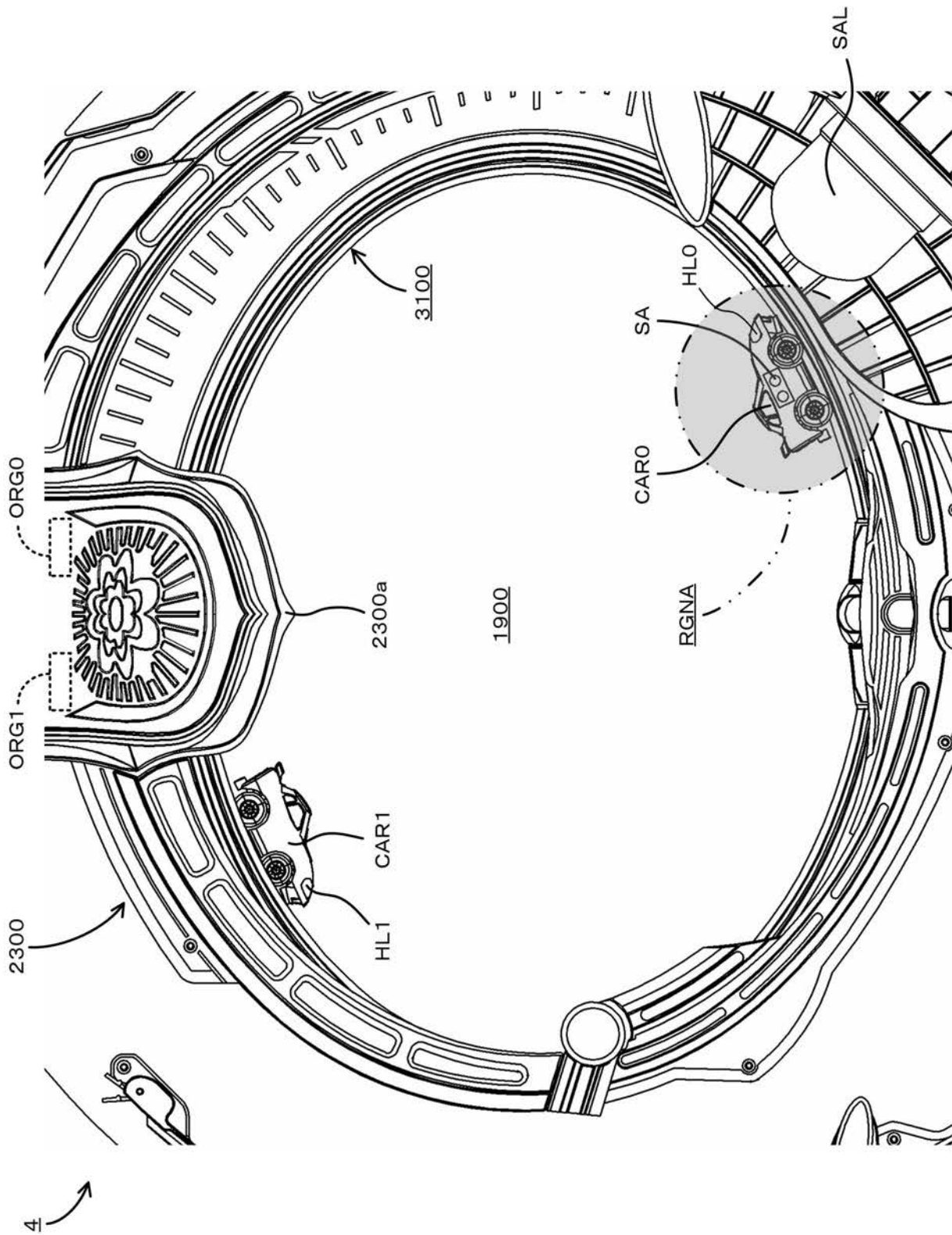
【図 159】



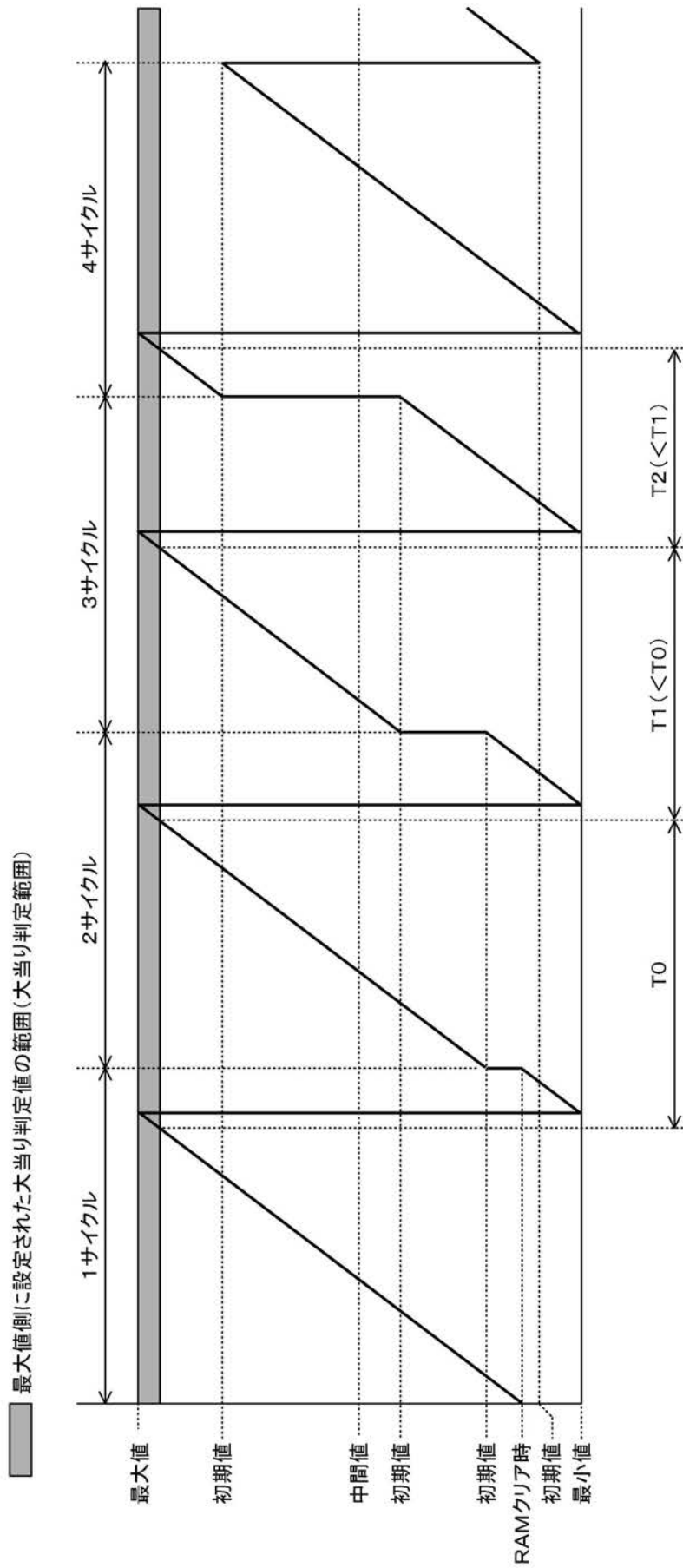
【図 163】



【図 120】

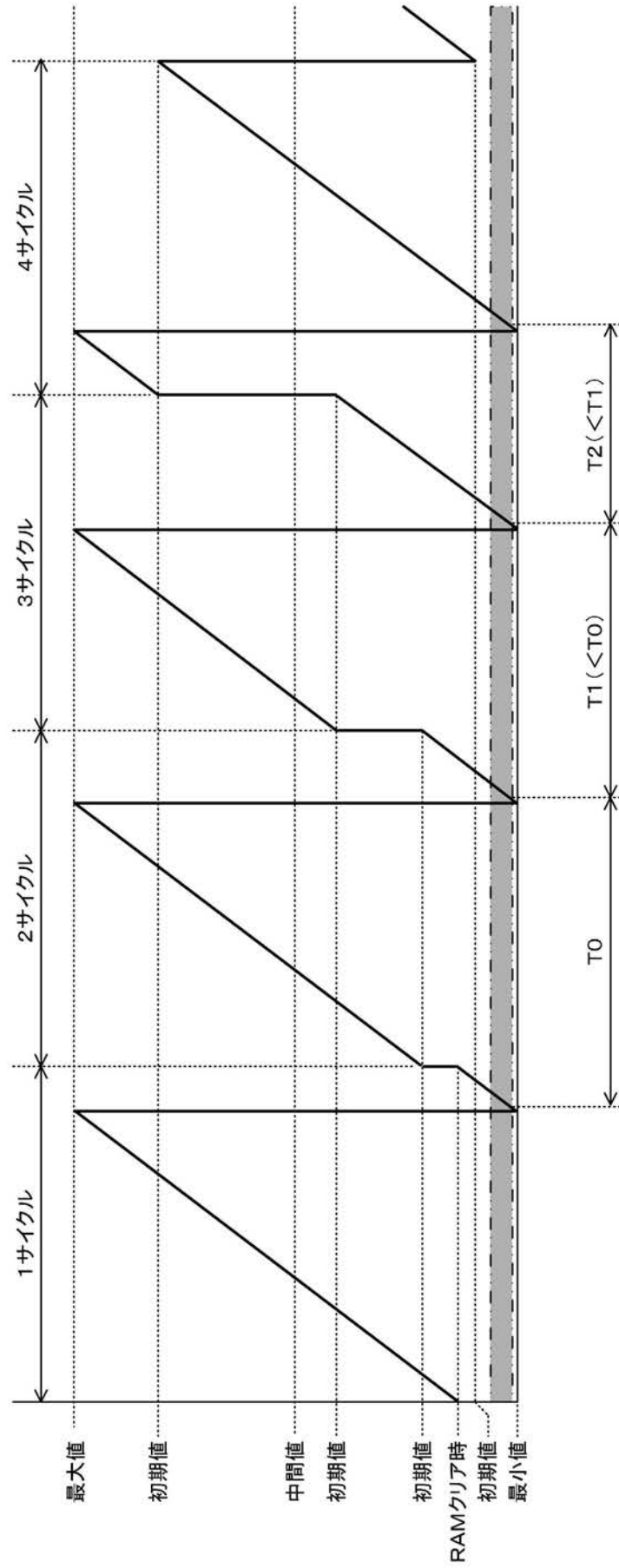


【図 157】

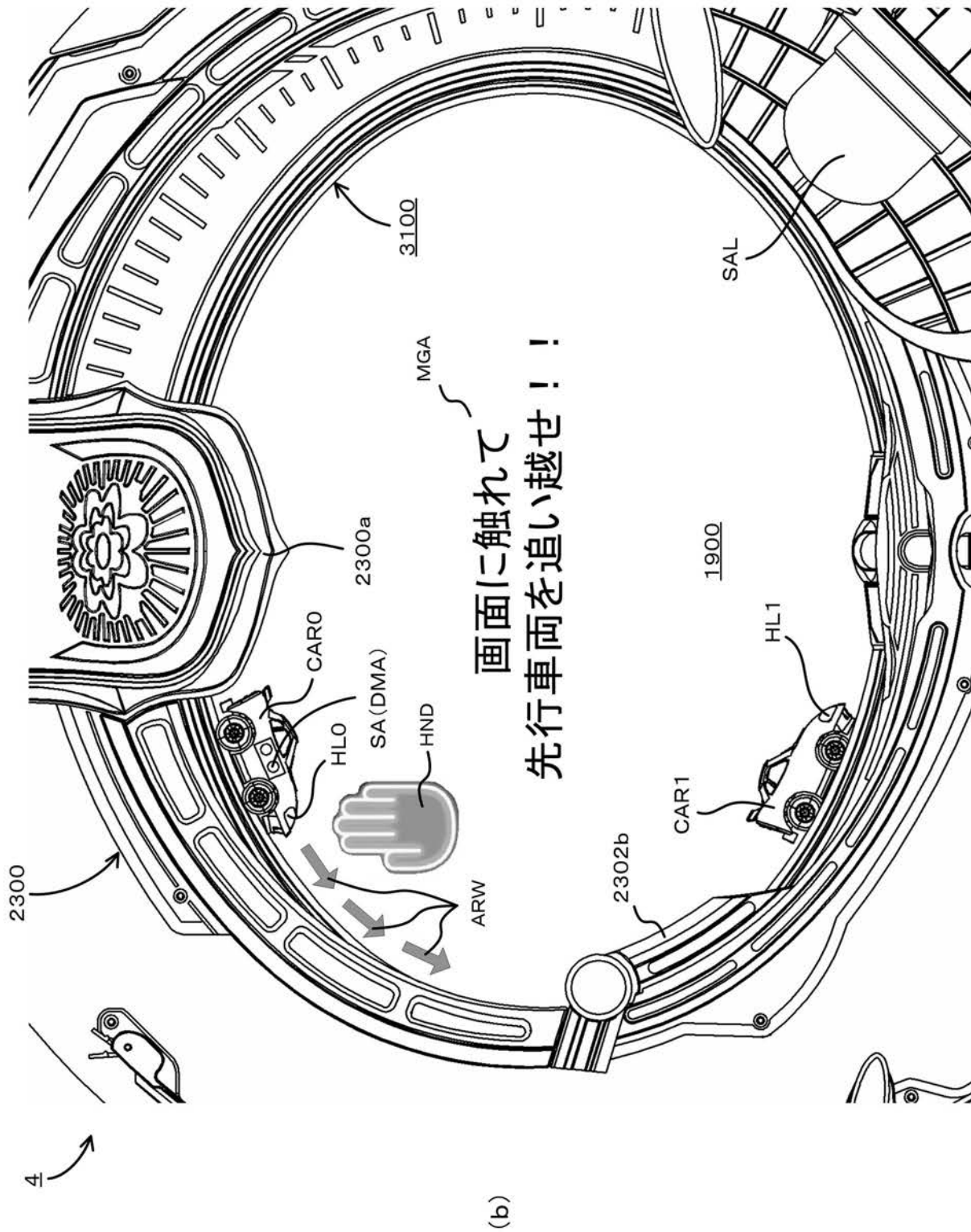


【図 158】

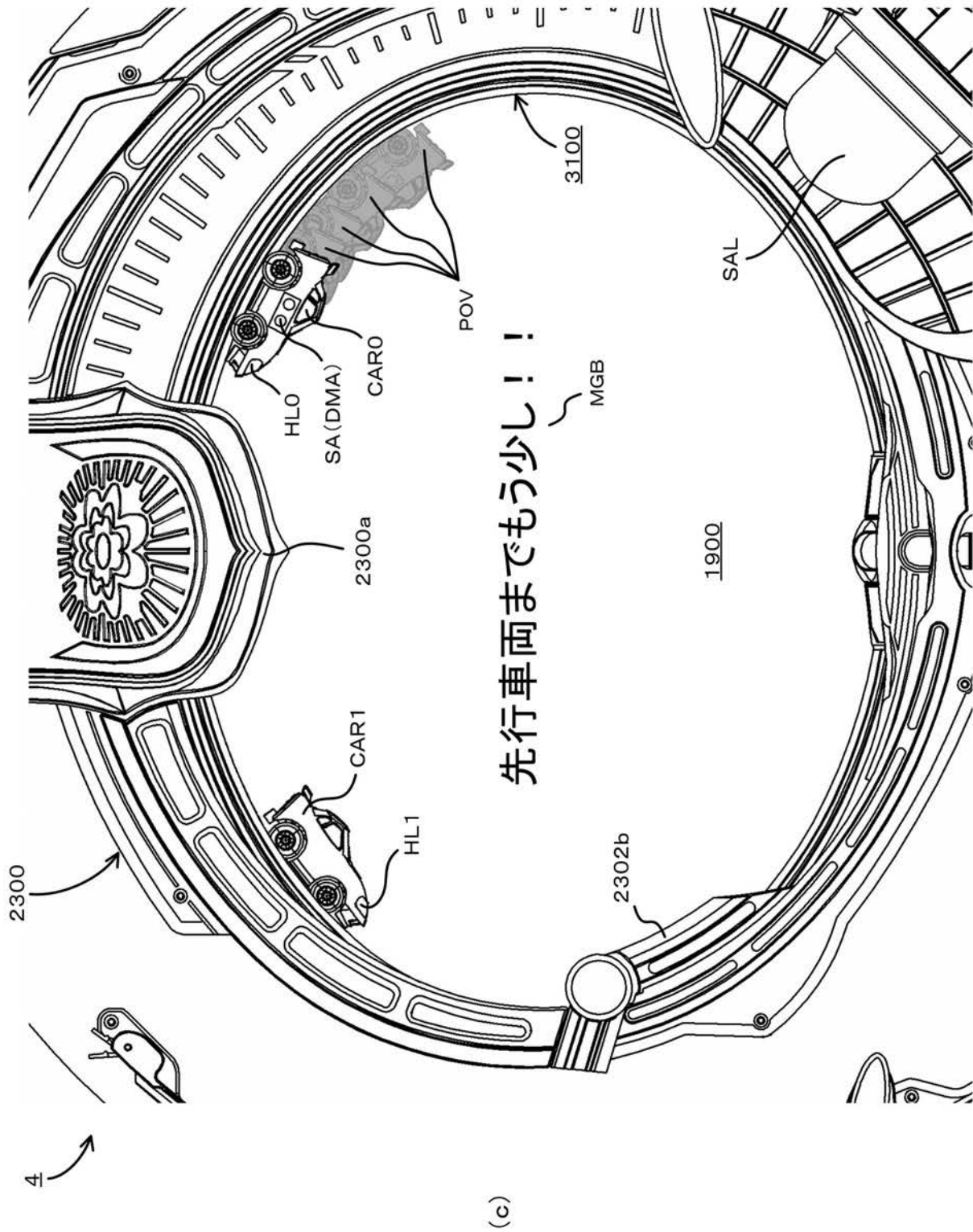
【図 158】 最小値側に設定された大当り判定値の範囲 (大当り判定範囲)



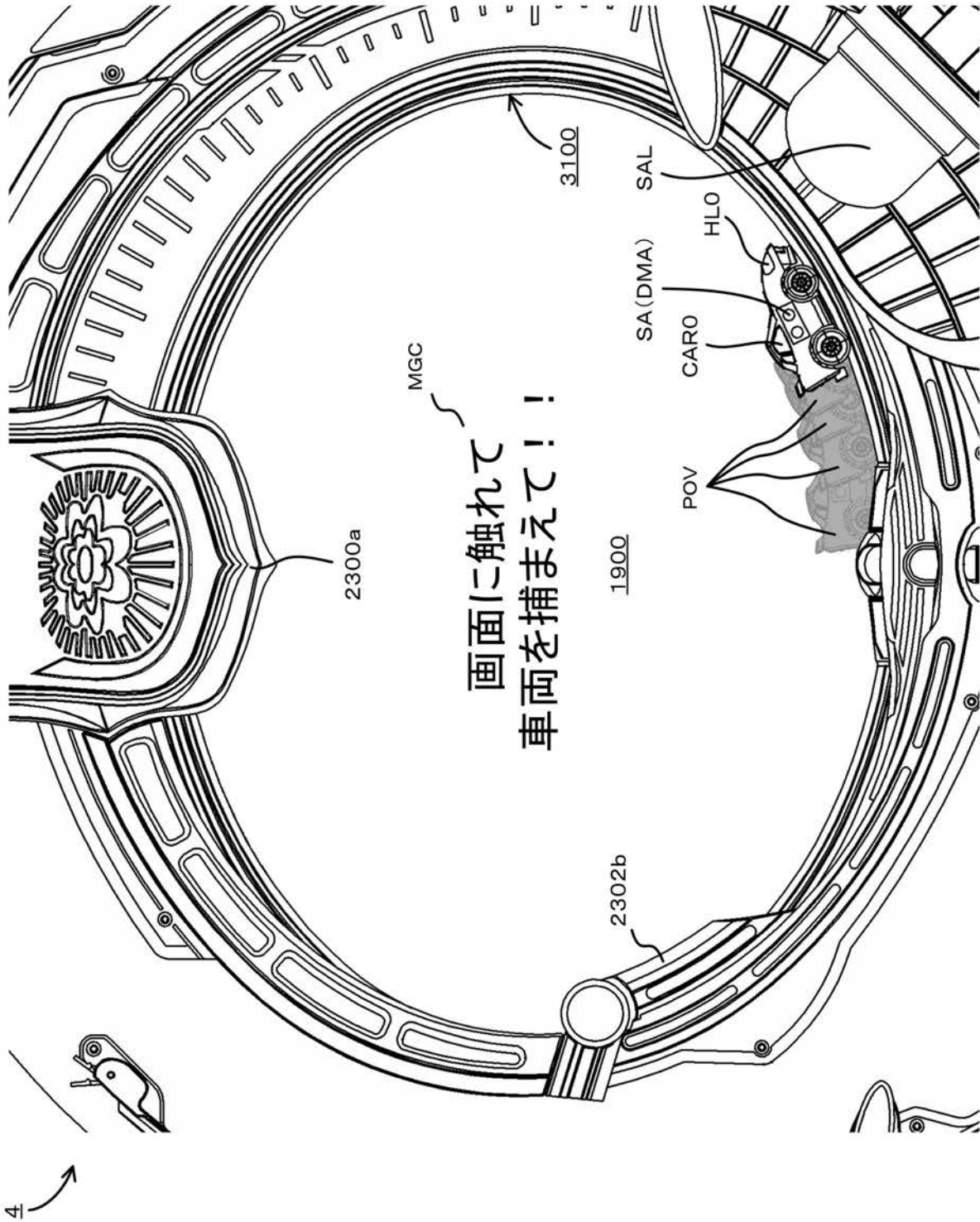
【図 160】



【図 161】



【図 162】



**可動体本体周囲の
ガラス板に汚れがあります。
汚れを拭き取ってください。**

Labels in the diagram include: 2300, 2300a, MG1, 3100, CLR, CARO, HLO, JGD, ARWO, and SAL.

フロントページの続き

(72)発明者 江口 鉦一郎

愛知県北名古屋市沖村西ノ川 1 番地 株式会社大一商会内

F ターム(参考) 2C088 BA37 BA40 BA56 BC07 BC08 BC10 BC22 BC23 BC25 BC34

BC58 CA27 CA28 EA10 EB14 EB28 EB56 EB58

2C333 AA11 CA53