

【公報種別】特許法第17条の2の規定による補正の掲載

【部門区分】第1部門第2区分

【発行日】平成30年3月29日(2018.3.29)

【公開番号】特開2018-15129(P2018-15129A)

【公開日】平成30年2月1日(2018.2.1)

【年通号数】公開・登録公報2018-004

【出願番号】特願2016-146395(P2016-146395)

【国際特許分類】

A 6 3 F 7/02 (2006.01)

【F I】

A 6 3 F 7/02 3 2 6 Z

A 6 3 F 7/02 3 3 4

【手続補正書】

【提出日】平成30年2月13日(2018.2.13)

【手続補正1】

【補正対象書類名】特許請求の範囲

【補正対象項目名】全文

【補正方法】変更

【補正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項1】

電気部品を制御するための制御手段と、

前記制御手段からのシリアル通信方式による制御信号に応じて、電気部品を駆動させるための特定信号を出力する出力手段とを備え、

前記出力手段は、入力した制御信号を他の出力手段に出力するときの出力状態を、所定様により波形が立ち上がる第1出力状態と、該第1出力状態よりも緩やかな変化様により波形が立ち上がる第2出力状態とのいずれかの出力状態に設定可能であり、

当該出力手段と同一基板内に前記他の出力手段が設けられており、

前記出力手段は、前記第2出力状態に設定されており、

前記出力手段は、前記制御信号を入力してから所定期間経過後に前記特定信号の出力を停止する停止機能を有する

ことを特徴とする遊技機。

【請求項2】

電気部品を制御するための制御手段と、

前記制御手段からのシリアル通信方式による制御信号に応じて、電気部品を駆動させるための特定信号を出力する出力手段とを備え、

前記出力手段は、入力した制御信号を他の出力手段に出力するときの出力状態を、所定様により波形が立ち上がる第1出力状態と、該第1出力状態よりも緩やかな変化様により波形が立ち上がる第2出力状態とのいずれかの出力状態に設定可能であり、

当該出力手段が設けられている基板と配線部材を介して接続された他の基板に前記他の出力手段が設けられており、

前記出力手段は、前記第1出力状態に設定されており、

前記出力手段は、前記制御信号を入力してから所定期間経過後に前記特定信号の出力を停止する停止機能を有する

ことを特徴とする遊技機。

【手続補正2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0010

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0010】

(手段1) 本発明による遊技機は、電気部品(例えば、発光体ユニット71~74を構成する複数の発光体や天枠LED9a、左枠LED9b、右枠LED9c、可動部材51~54を動作させるための動作用モータ60A~60C)を制御するための制御手段(例えば、演出制御用マイクロコンピュータ120)と、制御手段からのシリアル通信方式による制御信号に応じて、電気部品を駆動させるための特定信号(例えば、各ドライバ出力端子Q0~Q23, Q0~Q11からの出力信号)を出力する出力手段(例えば、発光体ドライバ411、モータ駆動ドライバ412、発光体ドライバ413a~413c)とを備え、出力手段は、入力した制御信号を他の出力手段に出力するときの出力状態を、所定態様により波形が立ち上がる第1出力状態(例えば、通常のスルーレートの出力状態(図14(1)参照))と、該第1出力状態よりも緩やかな変化態様により波形が立ち上がる第2出力状態(例えば、低スルーレートの出力状態(図14(2)参照))とのいずれかの出力状態に設定可能であり(例えば、S端子をL(ロー)に設定すれば通常のスルーレートの出力に設定され、S端子をH(ハイ)に設定すれば低スルーレートの出力に設定される(図13参照))、当該出力手段と同一基板内に他の出力手段が設けられており(例えば、図7に示すように、発光体制御基板16C上に複数の発光体ドライバが搭載されており、制御信号が同じ発光体制御基板16C上の発光体ドライバ間で順次伝送される)、出力手段は、第2出力状態に設定されており(例えば、図17に示すように、発光体制御基板16C上に搭載された発光体ドライバ411ではS端子がH(ハイ)に設定され低スルーレートの出力状態に設定されている)、出力手段は、制御信号を入力してから所定期間(例えば、1秒)経過後に特定信号の出力を停止する停止機能(例えば、タイムアウト機能)を有する(例えば、T端子をH(ハイ)に設定することによってタイムアウト機能が有効状態に設定される。図13参照。)ことを特徴とする。そのような構成によれば、誤動作防止のための制御信号のノイズ耐性を高めることができる。また、配線不具合などによる動作不具合を回避でき、電気部品を安定して制御することができる。

【手続補正3】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0011

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0011】

(手段2) 本発明による遊技機の他の態様は、電気部品(例えば、発光体ユニット71~74を構成する複数の発光体や天枠LED9a、左枠LED9b、右枠LED9c、可動部材51~54を動作させるための動作用モータ60A~60C)を制御するための制御手段(例えば、演出制御用マイクロコンピュータ120)と、制御手段からのシリアル通信方式による制御信号に応じて、電気部品を駆動させるための特定信号(例えば、各ドライバ出力端子Q0~Q23, Q0~Q11からの出力信号)を出力する出力手段(例えば、発光体ドライバ411、モータ駆動ドライバ412、発光体ドライバ413a~413c)とを備え、出力手段は、入力した制御信号を他の出力手段に出力するときの出力状態を、所定態様により波形が立ち上がる第1出力状態(例えば、通常のスルーレートの出力状態(図14(1)参照))と、該第1出力状態よりも緩やかな変化態様により波形が立ち上がる第2出力状態(例えば、低スルーレートの出力状態(図14(2)参照))とのいずれかの出力状態に設定可能であり(例えば、S端子をL(ロー)に設定すれば通常のスルーレートの出力に設定され、S端子をH(ハイ)に設定すれば低スルーレートの出力に設定される(図13参照))、当該出力手段が設けられている基板と配線部材(例えば、フレキシブルケーブル、ワイヤハーネス)を介して接続された他の基板に他の出力手段が設けられており(例えば、図11(2)に示すように、発光体ドライバ413a~413cはそれぞれ異なる発光体制御基板16D~16F上に搭載されており、制御信号が異

なる発光体制御基板 16D～16Fに搭載された発光体ドライバ413a～413c間で順次伝送される)、出力手段は、第1出力状態に設定されており(例えば、図19に示すように、発光体制御基板16D～16F上に搭載された発光体ドライバ413a～413cではS端子がL(ロー)に設定され通常のスルーレートの出力状態に設定されている)、出力手段は、制御信号を入力してから所定期間(例えば、1秒)経過後に特定信号の出力を停止する停止機能(例えば、タイムアウト機能)を有する(例えば、T端子をH(ハイ)に設定することによってタイムアウト機能が有効状態に設定される。図13参照。)ことを特徴とする。そのような構成によれば、誤動作防止のための制御信号のノイズ耐性を高めることができる。また、配線不具合などによる動作不具合を回避でき、電気部品を安定して制御することができる。

【手続補正4】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0014

【補正方法】削除

【補正の内容】

【手続補正5】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0015

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0015】

(手段5)手段1から手段4のうちのいずれかにおいて、制御信号を継続して出力するための制御信号継続手段(例えば、演出制御用マイクロコンピュータ120は、演出制御プロセス処理(ステップS65参照)において、少なくとも所定期間(本例では、1秒)ごとに繰り返し制御信号を出力することによって、発光体ユニット71～74を構成する複数の発光体や天枠LED9a、左枠LED9b、右枠LED9cの点灯制御を継続して実行したり、動作用モータ60A～60Cの駆動制御を継続して実行したりするように制御している)を備えるように構成されていてもよい。そのような構成によれば、出力手段の停止機能に対応した制御を実現することができる。

【手続補正6】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0016

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0016】

(手段6)手段1から手段5のうちのいずれかにおいて、出力手段は、停止機能を有効または無効に設定可能である(例えば、T端子をL(ロー)に設定することによってタイムアウト機能が無効状態に設定され、T端子をH(ハイ)に設定することによってタイムアウト機能が有効状態に設定される。図13参照。)ように構成されていてもよい。そのような構成によれば、用途に応じた出力手段の停止機能の設定変更が可能となり、部品共通化によりコストを削減することができる。

【手続補正7】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0017

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0017】

(手段7)手段1から手段6のうちのいずれかにおいて、制御手段は、第1基板(例えば演出制御基板12など)に設けられ、動作を行う可動部材(例えば可動部材51～54など)を備え、制御手段は、第1基板と、該第1基板とは異なる第2基板とが接続されてい

る場合に、可動部材の状態を検出可能な検出手段（例えば可動部材位置センサ61など）からの信号にもとづいて、可動部材の異常報知を実行可能であり（例えば演出制御メイン処理のステップS58～S60などを参照）、第1基板と、第2基板（例えば演出制御用中継基板16Aなど）とが未接続状態である場合に、可動部材の異常報知を行わないように制御する（例えば演出制御メイン処理のステップS57などを参照）ように構成されていてもよい。そのような構成によれば、製造段階や開発段階における作業効率を向上できる。