

REIVINDICACIONES

1. Transferidor de digitalización (10, 20, 30, 40, 50, 60) comprendiendo una base (16, 26, 36, 46, 56, 66) adaptada para encaje en la geometría, acoplamiento de un implante dental y un cuerpo (12, 22, 32, 42, 52, 62) dispuesto para lectura por un scanner en que la superficie lateral del cuerpo dispone de elementos geométricos (121, 122, 221, 222, 321, 322, 421, 422, 521, 522, 621, 622) que permiten la identificación de informaciones de posición, dirección, y rotación del transferidor de digitalización, caracterizado por el hecho de que la superficie lateral del cuerpo no presenta ninguna porción plana y comprender un primer elemento troncónico (121, 221, 321, 421, 521, 621) contrapuesto, base con base, a un segundo elemento troncónico (122, 222, 322, 422, 522, 622).

2. Transferidor de digitalización, de acuerdo con la reivindicación 1, caracterizado por el hecho de que en el lado del cuerpo (12, 22, 32, 42, 52) es dispuesta al menos una superficie cóncava (123, 223, 323, 423, 523).

3. Transferidor de digitalización, de acuerdo con cualquiera de las reivindicaciones 1 o 2, caracterizado por el hecho de que un orificio (5) es dispuesto en la pieza, adaptado para recibir un tornillo de fijación.

4. Transferidor (30), de acuerdo con cualquiera de las reivindicaciones 1 a 3, caracterizado por el hecho de que la geometría de acoplamiento dispuesta en la base (36) es del tipo cono-morse (361) asociada a un prisma (362) con tres lados cóncavos (3621) interpuestos por tres lados convexos (3622).

5. Transferidor (40), de acuerdo con cualquiera de las reivindicaciones 1 a 3, caracterizado por el hecho de que la geometría de acoplamiento dispuesta en la base (46) es del tipo universal (461) asociada a presillas (462) para fijación del transferidor.

6. Transferidor (50), de acuerdo con cualquiera de las reivindicaciones 1 a 3, caracterizado por el hecho de que la geometría de acoplamiento dispuesta en la base (56) es del tipo cono-morse (561) asociada a un prisma hexagonal (562).

7. Transferidor (60), de acuerdo con cualquiera de las reivindicaciones 1 a 3, caracterizado por el hecho de que la geometría de acoplamiento dispuesta en la base (66) es del tipo troncónico recto (661)

8. Transferidor (10, 20, 30, 40, 50, 60), de acuerdo con cualquiera de las reivindicaciones 1 a 7, caracterizado por el hecho de ser fabricado en material biocompatible.

9. Transferidor (10, 20, 30, 40, 50, 60), de acuerdo con cualquiera de las reivindicaciones de 1 a 8, caracterizado por el hecho de ser fabricado en material PEEK-Classix.

10. Método para confeccionar un transferidor de digitalización tal como aquel definido en cualquiera de las reivindicaciones 1 a 9, caracterizado por el hecho de que dicho transferidor es usinado en herramienta de comando numérico controlado.