

DOCUMENTO 2: REIVINDICACIONES

SOLICITANTE E INVENTOR: Willmer Meneses León

TÍTULO: Sistema de implantes subcutáneos de silicona de grado médico con geometrías variables para modificación corporal y tisular.

LO QUE SE REIVINDICA ES:

1. **Sistema de implantes subcutáneos de geometría variable**, caracterizado por comprender un cuerpo sólido de elastómero de silicona de grado médico que presenta una base de contacto tisular y una superficie superior con relieves configurados en una secuencia de lóbulos (12, 14, 16) interconectados por secciones de menor diámetro (10, 18), diseñados para la expansión controlada del tejido.
2. **Sistema de implantes** de acuerdo con la reivindicación 1, caracterizado porque los lóbulos presentan geometrías diferenciadas seleccionadas entre formas esferoidales, elípticas (según se ilustra en la Fig. 1) o cónicas/piramidales (según se ilustra en la Fig. 2).
3. **Sistema de implantes** de acuerdo con la reivindicación 1, caracterizado porque incluye un dispositivo con configuración arqueada (32) que comprende un lóbulo central (30) y terminales de anclaje distal (35) para su posicionamiento anatómico estable.
4. **Sistema de implantes** de acuerdo con la reivindicación 1, caracterizado porque uno de los cuerpos geométricos presenta una configuración superior en forma de corazón (Fig. 1, ref 10) con una longitud total de 20mm y un ancho de base de 8mm.
5. **Sistema de implantes** de acuerdo con la reivindicación 1, caracterizado porque los cuerpos cilíndricos o esféricos presentan diámetros escalonados que varían en rangos de 6mm, 7mm, 8mm, 9mm y 10mm (Fig. 1, refs 1-5).
6. **Sistema de implantes** de acuerdo con la reivindicación 1, caracterizado porque los cuerpos geométricos son obtenidos mediante procesos de inyección o vaciado en **moldes de precisión diseñados y fabricados mediante manufactura aditiva (3D)**, permitiendo una fidelidad dimensional exacta de los radios de curvatura de 40° y 45° y perfiles de base de 1mm.
7. **Sistema de implantes** de acuerdo con las reivindicaciones 1 y 6, caracterizado porque el uso de moldes 3D permite la creación de una superficie de contacto con rugosidad controlada para mejorar la estabilidad mecánica primaria tras la implantación.