

biles de la toiture est obtenu à partir d'une manivelle à main 132, placée à proximité du conducteur sur le tablier et sur l'axe de laquelle est calé un pignon 133 qui commande, par une chaîne 134, un pignon 135. Ce pignon 135 est calé sur un arbre 136, disposé parallèlement à l'axe de la voiture, soutenu par des paliers 137 fixés aux traverses du châssis.

L'extrémité de l'arbre 136 porte un pignon 138 qui commande, par chaîne 139, un pignon 140 solidaire de la vis sans fin 141. Cette vis commande une roue à denture hélicoïdale 142 calée sur l'arbre 131, lequel tourne dans des paliers fixés à une traverse de la carrosserie. Cet arbre 131 porte deux pignons 143 qui commandent, par chaînes 144, deux pignons 145 calés sur l'arbre 104 d'articulation de l'élément 102 de la toiture. Sur cet axe 104 sont montées deux pattes 146, solidaires du châssis de l'élément 102; cet axe 104 tourne dans des paliers 147 fixés à une traverse de la carrosserie.

Le conducteur voulant décapoter le véhicule tire à lui le levier 116, ceci provoque la rotation de la biellette 115 et l'ouverture du spider. Il actionne alors la manivelle 132 dans le sens de la flèche 148, ce qui provoque la rotation de l'axe 104 et, par suite, le déplacement des éléments mobiles 101 et 102 de la toiture comme il a été indiqué plus haut. Un taquet mobile 153, placé sur le levier 116, enclanche dans deux encoches, pratiquées sur un secteur fixe 152, afin de maintenir le levier 116 aux positions extrêmes (voir fig. 14).

Dans la cinquième forme d'exécution représentée à la fig. 14, l'ouverture du spider et le décapotage du véhicule sont obtenus à partir des mêmes organes, sauf en ce qui concerne la manivelle 132 qui actionne, par pignons coniques 149 et arbre de renvoi 150, l'arbre longitudinal 136, au lieu de le faire par pignons dentés 133 et 135 et chaîne 134. De plus, le levier 116 agit directement par les câbles 121 et 122, guidés par les poulies de renvoi 120 et par des poulies identiques 151, montées librement sur l'arbre 131, sur la

biellette 115. On supprime ainsi les chaînes 123 et 128, les pignons 125 et 127 et la douille 126.

Dans la sixième forme d'exécution représentée à la fig. 15, l'ouverture du spider est obtenue à partir des mêmes organes existants à la fig. 13. Le décapotage est obtenu comme dans la forme d'exécution représentée à la fig. 13. Mais, dans ce cas, l'arbre intermédiaire 131 est supprimé et les pignons 145 clavetés sur l'arbre 104 sont commandés par chaînes 144 au moyen de pignons 154 clavetés sur un arbre 155. Cet arbre porte une roue à denture hélicoïdale 156 commandée par une vis sans fin 157 exécutée directement dans l'arbre longitudinal 136.

Dans la septième forme d'exécution représentée aux fig. 16 et 17, la commande de l'ouverture du spider et celle du décapotage sont obtenues respectivement à partir de moteurs électriques 158 et 159.

Le moteur 158 commande, par un système réducteur 160 à roue et vis sans fin, un arbre 161, fileté à une extrémité, sur lequel se déplace un écrou 162. Une biellette 163 est articulée, d'une part, sur cet écrou 162, d'autre part, à l'extrémité de la biellette 115 solidaire du panneau mobile 109.

Le moteur 159 commande, par un système réducteur 164 à roue et vis sans fin, un arbre vertical 165 qui commande, par un système réducteur 166 à roue et vis sans fin, l'arbre 104 de commande du déplacement de l'élément mobile 102. Un dispositif amortisseur est prévu sur le levier articulé 105. Il se compose d'une biellette 167, solidaire du levier 105, à l'extrémité de laquelle est articulée une tige 168, terminée par une rondelle 169, qui se déplace dans un cylindre 170.

Un ressort de compression 171 est placé entre la rondelle 169 et le fond du cylindre 170, celui-ci est articulé sur une traverse du châssis. Lors du basculement de l'élément 102, la biellette 167 se déplace angulairement autour de l'axe 106 et comprime, par l'intermédiaire de la tige 168, le ressort 171, lorsqu'elle arrive aux positions extrêmes.