

Tous les dispositifs amortisseurs remplissant le même but peuvent être envisagés et ces dispositifs peuvent être appliqués à l'une quelconque des formes de réalisation.

La commande des moteurs électriques se fait, soit par deux boutons différents, soit par un seul; dans ce cas, le moteur 159 se met en marche seulement lorsque le moteur 158 a provoqué l'ouverture du spider, et le moteur 158 se remet en marche, pour fermer le spider, seulement lorsque le moteur 159 a cessé d'agir. Dans le cas de deux boutons, on peut prévoir un dispositif de verrouillage électrique de type connu, afin d'éviter toute fausse manœuvre.

Des dispositifs limiteurs d'effort sont prévus entre le moteur et les organes à commander.

Dans la forme de réalisation représentée à la fig. 18, l'ouverture du spider et le décapotage sont obtenus à partir d'un même organe 172, manivelle à main ou moteur électrique. Dans le cas d'emploi d'un moteur électrique, celui-ci commande, par un réducteur du type roue et vis sans fin, une vis 173 sur laquelle se visse un écrou 174, guidé par une tige 175. La face supérieure de cet écrou porte une crémaillère 176 qui vient successivement en engrènement avec des pignons 177, 178 et 179. Les pignons 177 et 179 commandent l'ouverture ou la fermeture du spider suivant le sens de rotation, le pignon 178 commande la manœuvre des éléments de la toiture. Sur chacun des pignons 177, 178 et 179 sont calés des pignons 180, 181 et 182 qui commandent respectivement, par chaînes, câbles avec poulies de renvoi, des pignons 183 et 184. Le pignon 183 entraîne la vis 185 d'un système roue et vis sans fin dont la roue 186 est calée sur l'arbre 104 de commande du déplacement de l'élément mobile 102. Sur le pignon 184 est calée une biellette 187 qui commande, par tringle articulée 188, la biellette 115 de commande du panneau 109 du spider.

L'écrou 174 étant à fin de course du côté du pignon 177, la carrosserie étant en place sur la voiture et le spider fermé, si on fait

tourner la vis dans le sens qui provoque le déplacement de l'écrou vers les pignons 178 et 179, la crémaillère 176, montée sur l'écrou 174, fait tourner le pignon 177 dans le sens provoquant l'ouverture du spider, jusqu'à ouverture complète de celui-ci. Ensuite, elle engrène avec le pignon 178 et fait tourner celui-ci dans le sens qui provoque le décapotage de la toiture, jusqu'à ce que la toiture soit venue en place dans le spider. Puis la crémaillère 176 engrène avec le pignon 179 dans le sens provoquant la fermeture du spider et l'écrou 174 étant à fond de course, le spider est refermé. Des dispositifs automatiques de contrôle de manœuvre sont prévus aux fins de course de l'écrou 174 pour provoquer l'arrêt automatique du moteur et pour éviter, qu'en enclanchant à nouveau l'interrupteur de commande, on provoque une rotation de celui-ci et par suite un déplacement de l'écrou dans le même sens que celui de la dernière manœuvre effectuée. On place également sur la vis un dispositif limiteur d'effort d'un type quelconque.

On voit qu'une rotation du moteur en sens inverse provoque les opérations correspondantes de celles décrites précédemment, à savoir: ouverture du spider, recapotage, fermeture du spider.

Un tel dispositif peut être actionné à partir d'une manivelle à main qui commande, à la place du moteur électrique, en rotation, par des dispositifs convenables, la vis 173.

De même, on pourrait prévoir la commande par renvois convenables, à partir du moteur du véhicule ou de l'arbre de commande du différentiel ou de tout autre organe sous le contrôle du moteur au moyen d'un embrayage actionné à la main ou par un dispositif électromagnétique d'un type quelconque contrôlé par le conducteur et muni d'un dispositif limiteur d'effort.

Cette commande peut être employée également pour une forme de réalisation quelconque et en particulier pour celles exposées précédemment.

Dans la forme d'exécution représentée partiellement aux fig. 21 et 22, l'ouverture