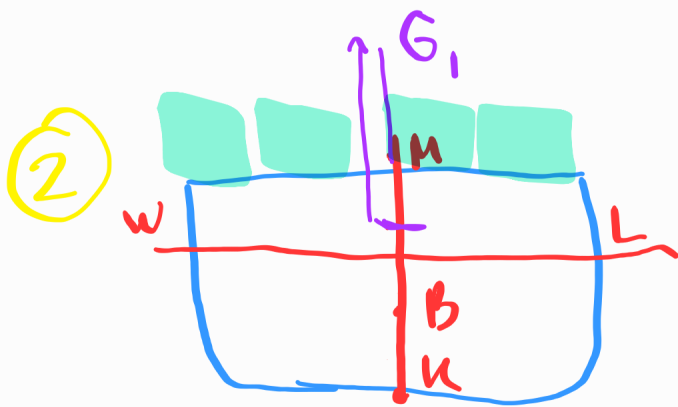
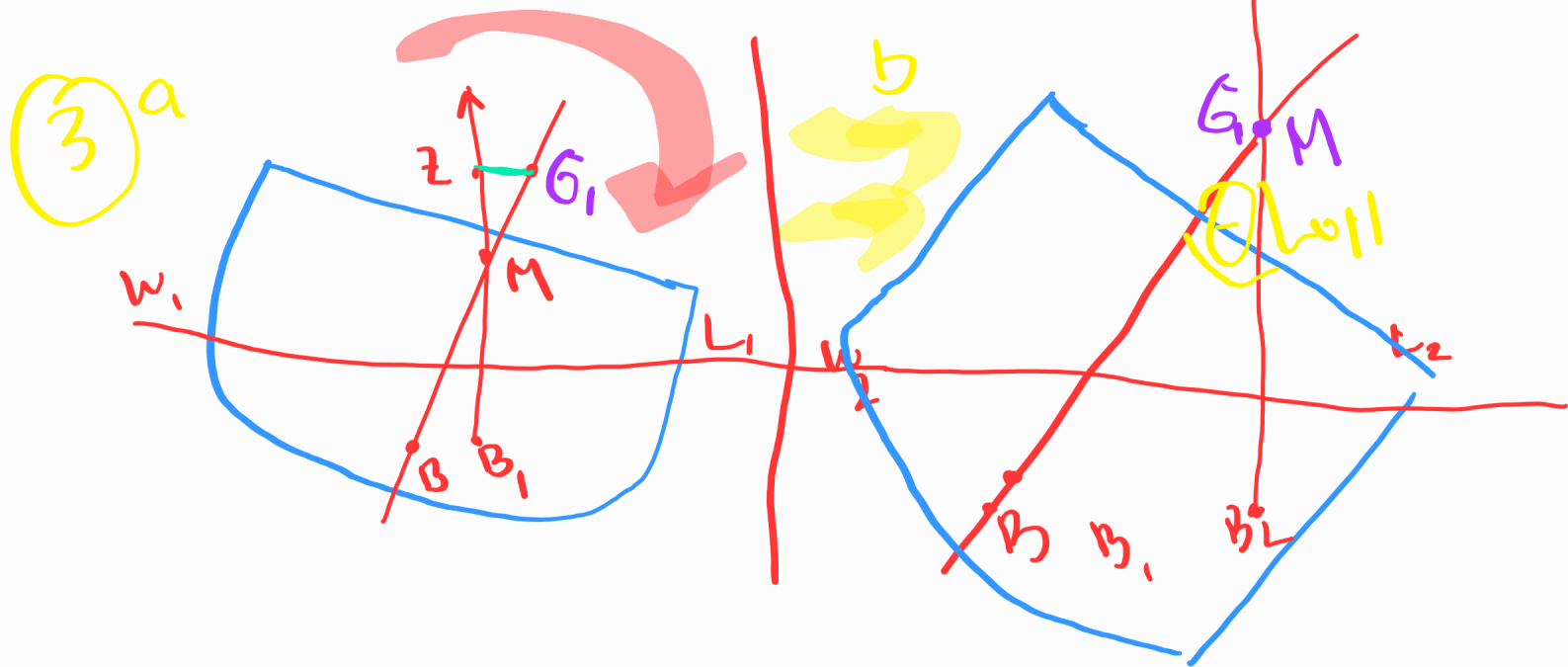


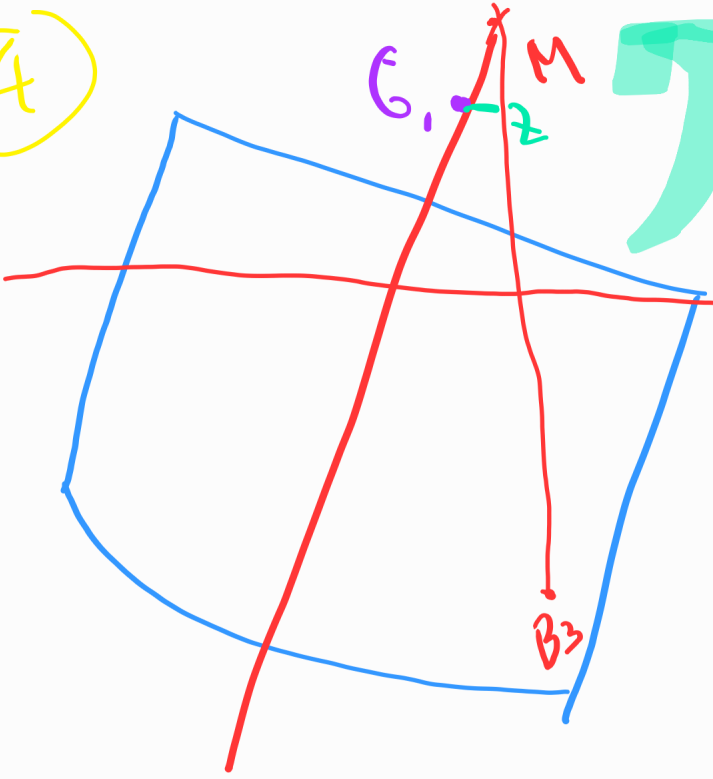
- (+)ve stability
 - $\delta M \gg 0$



- (-)ve stability
 - $\delta M \ll 0$



(4)



• RM alih? mengembalikan ke posisi upright, RM mengembalikan ke posisi 3(b).

• Ketika RM mengembalikan ke $\theta <$ posisi 3b, kapal akan ada di posisi 2

• Ketika sudah ke posisi 2, kapal akan ke posisi 3(a), tapi berlawanan sisi
 $P \rightarrow S$; $S \rightarrow P$