

□ ۵ پارامتر مختلف قابل تغییر است درحالی که در حالت PID معمولی تنها میتوان ۳ پارامتر را تغییر داد.

□ کنترلر PID مرتبه کسری در مقایسه با PID معمولی برای بدست آوردن مشخصات iso-damping مناسبتر است.