Exemple de systèmes d’asservissement :

* Bras robotique simple avec moteurs asservis en position
* Une pendule inversé contrôlé par un moteur
* Un véhicule robotique mobile avec des capteurs de position et de vitesse
* Système de stabilisation d’un quadricoptère
* Système de contrôle de la vitesse d’un véhicule autonome miniature
* Système de contrôle d’un drone pour la livraison de colis
* Système de pendule inversé pour modèle de segway