**步位**：控制棒运行过程中，把确定的运动距离（\*\*mm）定义为一个独立运动步，按照这种以独立运动步为基本运动行程单位的方式模拟运行过程（实际过程中运动不一定是间断的，可以是一个连续运行过程，但是通过距离测量和转换，变成以独立运行步数计算的运动距离），从初始确定的零点位置起始运动，到某一个时刻模拟控制棒所在位置对应的，从零点位置起算的独立运行步个数，就标识为当前驱动轴所在步位（即以运行步表示的位置），每个步位对应一个确定区间长度。

**步数**：类似以独立运行步为距离单位，模拟控制棒运行的过程中，所走过的累积独立运行步数量（无论运动方向是向上还是向下），就称为步数。

**等效运行步位**：这是指在模拟试验过程中，模拟控制棒并不是如实际情况一样，真的按照定间隔周期性脉动上升或者下降的，只是在连续运行过程中，当运行到对应上述定义中确定步位区间位置时，指示以对应步位表示，因此称为等效运行步位。

**测量指示步位**：上述运行步位是控制棒机械运动中对于空间位置划分的结果，由于上述步位划分间隔较小，步位数量较多，为了简化测量，在传感器测量控制棒运行过程中，只对其中某些较大确定间隔位置进行直接测量和指示，比如运行步位共100步，而测量可能仅对其中0，25，50，75，100几个步位位置进行测量，因此测量指示步位也只会显示上述几个位置的步位数值，当模拟控制棒处在上述任何两个测量指示输出的步位数值之间时，虽然控制棒的运行步位还在随着运动而变化，由于中间没有测量传感器，因此测量步位并不随之随时变化，仅在模拟控制棒到达传感器位置时，才更新测量指示输出步位，称为测量指示步位。

**驱动轴所在步位**：这里的驱动轴就是指模拟控制棒对象，驱动轴所在步位，特指驱动轴部件顶端刚好所处的步位区间位置。