当KBR天线相位中心标定在轨机动轮次小于3轮时，采用以下精度评定方案：

四种参数估计算法内符合：在轨标定参数估计问题的观测方程可表示如下：



其中，表示观测方程的模型矩阵，为模型矩阵的误差矩阵，表示观测方程的数据向量，表示数据向量的误差向量，表示待估参数即双星相位中心矢量。根据KBR天线相位中心在轨标定参数估计算法，每轮在轨标定均有四种估计算法解算相位中心矢量，分别为时间域二阶算法、频率域二阶算法、时间域三阶算法与频率域三阶算法。该四种算法所得估计量可分别表示为剔除四种估计算法标定结果中的离群点，计算剩余结果的68%置信度，如下：



其中，剩余观测解算的标准差。