

回転変換群: 3次元の空間回転変換群は、3つの自由度を持っています。2次元の回転は、3次元では直交する3つの軸/ベース、2次元では2つの軸/ベースで、1つの自由度となります。

ユークリッド変換群:
$$\mathbf{x}' = \mathbf{H}_E \mathbf{x} = \begin{bmatrix} \mathbf{R} & \mathbf{t} \\ \mathbf{0}^T & 1 \end{bmatrix} \mathbf{x}$$
 ここで、 \mathbf{R} は回転行列（直交配列の場合）、 \mathbf{t} は並進ベクトルです。平面的なアイソメトリック変換では、行列は回転と並進の合計3つの自由度を持ちます。変形不変量は、長さ、角度、面積です。

相似変換群:
$$\mathbf{x}' = \mathbf{H}_S \mathbf{x} = \begin{bmatrix} s\mathbf{R} & \mathbf{t} \\ \mathbf{0}^T & 1 \end{bmatrix} \mathbf{x}$$
 回転行列には、等角変換よりも自由度が1つ多いため、合計4つの自由度を持つ回転行列にスケーリング係数 s が加えられます。その不変量は、長さの比、角度の比、面積の比です。

アフィン変換群: 自由度は6つ。不変量とは、平行な線分の長さの比、平行線、面積比のことです。

撮影変換群: 撮影変換とは、非特異座標の一般的な非特異線形変換であり、合計8自由度の並進コンフォーメーションである。不変量とは、共通点、共通線、接触の順序、長さの比の比である。