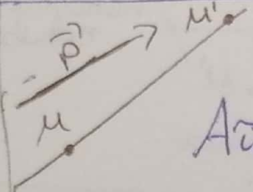
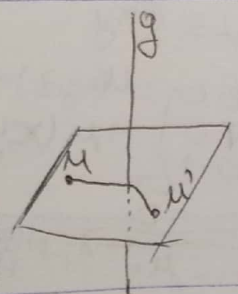
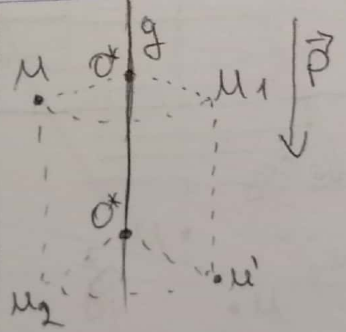
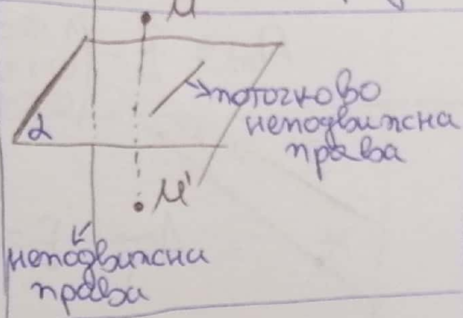
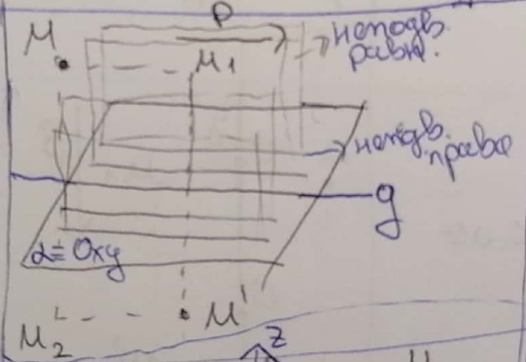
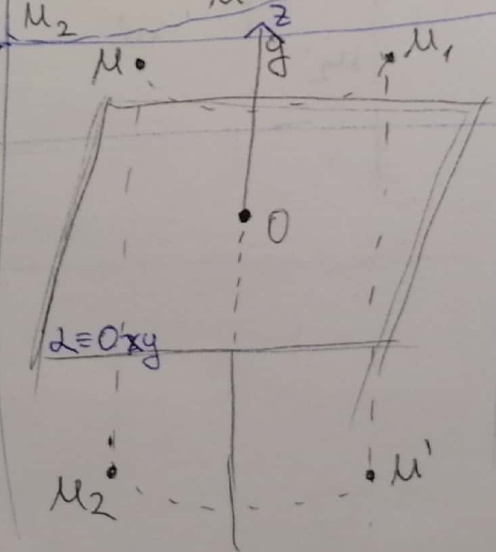
Име $\det A = 1$	неподвижни точки	неподв. прави	неподв. равни.	Аналитично представяне	
Идентитет $\rho = id$	$\forall$	$\forall$	$\forall$		$A_{id} = E = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ $b_{id} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$
Транслация с вектор $\vec{p} \neq \vec{0}$ $\rho = \widetilde{\tau_{\vec{p}}}$ $\vec{p}(p_1, p_2)$	няма	$\forall$ прави $g \parallel \vec{p}$	$\forall$ равн. $\alpha \parallel \vec{p}$		$A_{\widetilde{\tau_{\vec{p}}}} = E = \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ $b_{\widetilde{\tau_{\vec{p}}}} = \vec{p} = \begin{pmatrix} p_1 \\ p_2 \end{pmatrix}$
Ротация с ос g на $\measuredangle \theta$ $\mathcal{S}_g(\theta)$	$\forall$ точки от оста g	Ако $\theta \neq \pi$ само g Ако $\theta = \pi$ $\mathcal{S}_{g}(\pi) = \sigma_g$	$\forall \alpha \perp g$		При $g \equiv Oz$ $A_{\mathcal{S}_g(\theta)} = \begin{pmatrix} \cos\theta & -\sin\theta & 0 \\ \sin\theta & \cos\theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ $b_{\mathcal{S}_g(\theta)} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$
Винтово движение $\mathcal{S}_g(\theta) \circ \widetilde{\tau_{\vec{p}}} = \widetilde{\tau_{\vec{p}}} \circ \mathcal{S}_g(\theta)$ $\vec{p} \parallel g$	няма	Само g	няма		Първо се завърта и после се спуска или първо се спуска и после се завърта При $g \equiv Oz$ $\vec{p} \parallel \underset{Oz}{g} \Rightarrow \vec{p}\begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ p_3 \end{pmatrix}$ $A_{\rho} = A_{\mathcal{S}_g(\theta) \circ \widetilde{\tau_{\vec{p}}}} = \begin{pmatrix} \cos\theta & -\sin\theta & 0 \\ \sin\theta & \cos\theta & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ $b_{\rho} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ p_3 \end{pmatrix}$ при $g \equiv Oz$

Име $\det A=-1$	Неподв. точки	Неподв. прави	Неподв. равн.	Аналитично представяне спрямо подходяща ОКС	
Симетрия относно равнина α σ_α	∀ от α	∀ права $g \subset \alpha$ е поточково неподвижна ∀ права $l \perp \alpha$ е неподвижна	α е поточково неподвижна $\forall \beta \perp \alpha$	 Ако $\alpha \equiv Oxy$: $A=\begin{pmatrix}1&0&0\\0&1&0\\0&0&-1\end{pmatrix}$: $M(x,y,z) \to M'(x,y,-z)$	$\alpha: Ax+By+Cz+D=0$ $A_{\sigma_\alpha}=\frac{1}{A^2+B^2+C^2}\begin{pmatrix}-A^2+B^2+C^2 & -2AB & -2AC\\ -2AB & A^2-B^2+C^2 & -2BC\\ -2AC & -2BC & A^2+B^2-C^2\end{pmatrix}$ $b_{\sigma_\alpha}=\frac{1}{A^2+B^2+C^2}\begin{pmatrix}-2AD\\-2BD\\-2CD\end{pmatrix}$ Ако: $\alpha\equiv Oxy$; $\alpha: z=0$ $A=B=0$; $C=1$
Плъзгащо отражение $\overrightarrow{\tau_p}\circ\sigma_\alpha = \sigma_\alpha\circ\overrightarrow{\tau_p} \iff \vec{p}\parallel\alpha$	няма	$\forall g \begin{cases}\subset\alpha\\ \parallel\vec{p}\end{cases}$	α $\forall\beta\begin{cases}\perp\alpha\\ \parallel\vec{p}\end{cases}$		Когато $\alpha\equiv Oxy$; $\vec{p}\parallel Oxy$ $\vec{p}(p_1,p_2,0)$ $A=\begin{pmatrix}1&0&0\\0&1&0\\0&0&-1\end{pmatrix}$ $b=\begin{pmatrix}p_1\\p_2\\0\end{pmatrix}$
Въртящо отражение $S_g(\theta)\circ\sigma_\alpha = \sigma_\alpha\circ S_g(\theta) \iff g\perp\alpha$	1. т. $O=g\cap\alpha$	g	α		Частен случ. когато $\alpha\equiv Oxy$; $g\equiv Oz$ $A=\underbrace{\begin{pmatrix}\cos\theta & -\sin\theta & 0\\ \sin\theta & \cos\theta & 0\\ 0 & 0 & -1\end{pmatrix}}_{\text{тази на симетрия относно } Oxy \text{ умножена по тази на ротация}}$ $b=\begin{pmatrix}0\\0\\0\end{pmatrix}$