

Soit O_1 l'origine du repère original de la forme , et soit O_2 l'origine du repère voulue. Posons (X, Y, Z) le vecteur $\overrightarrow{O_2O_1}$ Dans le cadre où les axes reste les même, on peut utiliser la matrice suivante pour P

$$\begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & X \\ 0 & 1 & 0 & Y \\ 0 & 0 & 1 & Z \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$