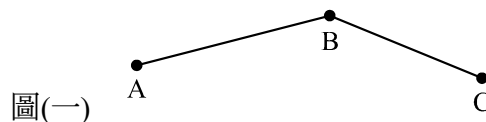
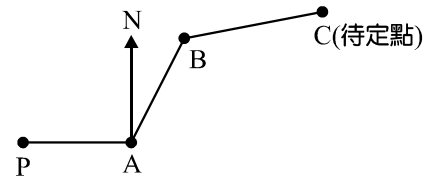


- 有關經緯儀之檢查及校正，下列敘述何者正確？
 - 檢校橫軸誤差，若有誤差時，表示橫軸不垂直於直立軸，採用正倒鏡高低觀測法校正
 - 檢校盤面水準管誤差，若有誤差時，表示水準軸不平行於橫軸，採用半半改正法校正
 - 檢校視準軸誤差，若有誤差時，表示視準軸不垂直於橫軸，採用半半改正法校正
 - 檢校垂直度盤指標差，若有誤差時，表示指標偏移，採用變換度盤起始讀數重複觀測取平均校正
- 某位學生分別用不同的方式量測同一段 $\overline{AB}$ 距離(已知為 70 m)，請就下列採用不同條件的施測結果描述，判斷何者敘述最為正確？
 - 採用 50 m 長之布捲尺，測得 $\overline{AB}$ 距離平均值為 69.997 m，假設這屬儀器系統誤差，則可判斷此捲尺與標準尺比較時，會短於標準尺
 - 50 m 之標準尺之檢定溫度為 22°C，現場實測溫度為 30°C，測得 $\overline{AB}$ 距離平均值為 70.006 m，若屬人為誤差，代表此捲尺與標準尺比較時，會短於標準尺
 - 採用捲尺長為 50 m 之捲尺，測得 $\overline{AB}$ 距離分別為 69.997 m、68.989 m、70.002 m， $\overline{AB}$ 線段的平均距離為 69.662 m
 - 採用 50 m 長之捲尺，測得 $\overline{AB}$ 距離為 69.995 m，經過查驗造成誤差原因為學生個人用力不當因素造成，則判斷此學生當時的拉力過大
- 某電子測距儀之量測精度為 $\pm(3 \text{ mm} + 5 \text{ ppm} \times D)$ ，D 為距離，以該儀器量測一段 800 公尺距離，假設此距離觀測量符合常態分布，請問在 95% 的信賴水準下，此距離觀測成果之信賴區間為下列何者？
 - (800.005 , 799.994)公尺
 - (800.010 , 799.990)公尺
 - (800.015 , 799.985)公尺
 - (800.020 , 799.980)公尺
- 地球表面、大地水準面及橢球面，此三面在高程測量的定義及基準中與高程有著密不可分的關係，下列敘述何者正確？
 - 由參考橢球面起算的高程，稱為橢球高。衛星定位測量所獲得之高程值，即為橢球高
 - 以大地水準面當起算者為幾何高系統。採用基隆驗潮站 1957 年至 1991 年之潮汐資料化算而得，命名為 2001 臺灣高程基準
 - 常用的「高程系統」有好幾種，其定義是某點沿特定的路逕到一個參考面上垂直距離，以參考橢球面當起算依據者為正高系統，可利用 GPS 求得
 - 地表面上某點延伸至大地水準面的垂線長度即為幾何高，可由 GPS 等空間量測技術求得
- 某工地現場設有 A、B 兩個已知平面控制點。 $(E_A, N_A) = (253002.450 \text{ m}, 163500.020 \text{ m})$ 、 $(E_B, N_B) = (253102.450 \text{ m}, 163673.225 \text{ m})$ ，測量人員將全站儀架設於 B 點，分別對 A、C 兩點進行角度觀測得 $\angle CBA = 137^\circ 39' 23''$ ，觀測紀錄如圖(一)示意圖所示。請依各項已知條件及觀測紀錄推算出 $C \rightarrow B$ 的方位角為多少？($\tan 15^\circ = 0.268$ ， $\tan 30^\circ = 0.577$ ， $\tan 60^\circ = 1.732$ ， $\tan 75^\circ = 3.732$)



- 87°29'29"
- 94°29'36"
- 252°20'37"
- 287°39'23"

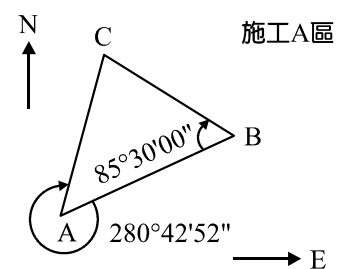
6. 如圖(二)所示為現地未知點 C 點示意圖，已知 A、B、C 三點按順時針方向排列，點位 C 為待定點。在 A、B、C 測點外圍有一點已知點 P 點，可作為基準點使用，且已知 P 點在 A 點的正西方向。請參照以下已知條件，判斷下列施測的方法何者正確？(已知 $\phi_{AB} = 30^\circ$ ， $\phi_{BC} = 80^\circ$ ， $\overline{AB} = \overline{BC} = 100.000 \text{ m}$ ， $\overline{AC} = 181.262 \text{ m}$)



圖(二)

- (A) 儀器整置於 A 點，將起始度盤設置為 30° ，後視 B 點，再以順時針方向旋轉至度盤顯示為 110° ，定出 $\overrightarrow{AC}$ 方向線，依方向線由 A 點拉捲尺 181.262 m ，即可釘得待定點 C
- (B) 儀器整置於 B 點，將起始度盤設置為 210° ，後視 A 點，再以順時針方向旋轉至度盤顯示為 90° ，定出 $\overrightarrow{BC}$ 方向線，依方向線由 B 點拉捲尺 100 m ，即可釘得待定點 C
- (C) 儀器整置於 A 點，將起始度盤設置為 0° ，後視 P 點，再以順時針方向旋轉至度盤顯示為 120° ，定出 $\overrightarrow{AC}$ 方向線，依方向線由 A 點拉捲尺 181.262 m ，即可釘得待定點 C
- (D) 檢核待定點 C 點位置之正確性。儀器整置於 C 點，將起始度盤設置為 260° ，後視 B 點，再以順時針方向旋轉至度盤顯示為 235° ，定出 $\overrightarrow{CA}$ 方向線，依方向線由 C 點拉捲尺 181.262 m 至 A 點，若與 A 點吻合即代表 C 點位置正確無誤

7. 測量最終目的是繪圖保存，以做為施工之依據。現地已知 A、B 兩控制點(E, N)坐標，依據現地初步手繪之簡易示意圖如圖(三)，以 AutoCAD 依實際測量結果將施工圖完整正確呈現出來，請判斷以下畫圖步驟何者錯誤？



圖(三)

- (A) 絕對坐標法：欲開始定出圖中第一點的坐標點 A 點(E, N)坐標只能輸入絕對坐標。指定 A 點，輸入 E_A ， N_A 。即可得出 A 點
- (B) 相對坐標法：先計算出 A、B 兩坐標之經距(ΔE)與緯距(ΔN)。滑鼠點選 A 點，輸入 $@\Delta E$ ， ΔN 。即可劃出 B 點坐標
- (C) 相對極坐標法：計算出 $\overline{AC}$ 距離及 AC 方位角。滑鼠點選 A 點，輸入 $@\overline{AC}$ 距離 $<$ AC 方位角。即可劃出 C 點坐標
- (D) 絕對極坐標法：計算出 $\overline{BC}$ 距離及 BC 方位角。滑鼠點選 B 點，輸入 $@\overline{BC}$ 距離 $>$ BC 方位角。即可劃出 C 點坐標

8. 測量控制點為各種測量作業的基準點，多為永久測量標，種類包括有基本控制點、加密控制點、圖根點等，依照控制區域大小，控制點必須依照精度要求分級佈設。有關控制點的敘述，下列何者錯誤？
- (A) 基本控制測量採用基本控制點，以全國控制測量需求為目的所設置之控制點，為全國統一之測量基準
- (B) 加密控制測量採用加密控制點，以區域性控制測量需求為目的所設置之控制點
- (C) 應用控制測量採用導線點，以特定效益為目的所為之測量，主要為測設小範圍之固定參考點。一般來說控制點的設置密度小，精度較低
- (D) 控制點依照控制區域大小，必須分級佈設，精度依需求可分為 1~4 等

9. 應用展開導線分別於 A、B、C 三點設站觀測導線之水平距離與角度，點位示意圖及成果紀錄如表(一)。若已知測站 A 點平面坐標(E_A, N_A) = (100.00, 100.00)且後視 $A \rightarrow P$ 之方位角為 $4^\circ 50' 20''$ ，試計算 C 點平面坐標(E_C, N_C)為何？($\sin 30^\circ = 0.5$ ， $\cos 30^\circ = 0.866$)

表(一) 展開導線觀測紀錄

測站	測點	角度值	示意圖
A	P	115°09'40"	
	B		
B	A	150°00'00"	
	C		
$\overline{AB}=100.00\text{ m}$ ， $\overline{BC}=150.00\text{ m}$			

- (A) (50.00 m, 236.60 m) (B) (150.00 m, 236.60 m)
- (C) (186.60 m, 50.00 m) (D) (336.60 m, 50.00 m)

10. 某測量員分別以 A、B 兩部全測站儀對同一角度進行 3 次重複觀測，A、B 兩部儀器之觀測值如表(二)所示，且已知該夾角之真實角度為 $100^{\circ}30'34''$ 。請依觀測者所測得之結果評估 A、B 兩組數值之精密度及準(精)確度的高低？

表(二) 各觀測者之測角結果(單位：度-分-秒)

全測站儀	觀測角度值 1	觀測角度值 2	觀測角度值 3	觀測角度值 4	觀測角度值 5
A	$100^{\circ}30'28''$	$100^{\circ}30'33''$	$100^{\circ}30'38''$	$100^{\circ}30'30''$	$100^{\circ}30'36''$
B	$100^{\circ}30'22''$	$100^{\circ}30'18''$	$100^{\circ}30'26''$	$100^{\circ}30'24''$	$100^{\circ}30'20''$

- (A) B 精密度高、A 準(精)確度高
 (B) A 精密度高、B 準(精)確度高
 (C) A 精密度高、B 準(精)確度低
 (D) B 精密度高、A 準(精)確度低
11. 無人飛行載具(UAV)，無論在機動性、安全性及天候限制上都有絕佳的表現，在目前朝向機動性、快速蒐集大量資料且安全性的前提下，UAV 的航拍系統是一個不錯的選擇。有關無人飛行載具(UAV)的敘述，下列何者錯誤？
 (A) UAV 搭載非量測型的相機即可快速地進行測量。使用航拍相片進行攝影測量技術的計算，得到正射影像地圖、數值地表模型、數值 3D 模型等成果，作為 GIS 分析與成果套疊使用
 (B) 大型定翼型 UAV 的航程穩定、抗風能力及酬載能力強，適合長距離越野拍攝，採垂直起降的方式；單旋翼機，可人為操控自主飛行，但通常需要跑道進行起降
 (C) UAV 可進行低空航拍作業，且可到達人跡無法深入的區域，對於災害監測有相當的優勢
 (D) 將 UAV 所需要的飛行參數，輸入飛行控制電腦後即可讓 UAV 自主飛行並進行空中拍攝
12. 某測量員利用全測站經緯儀以方向組法進行兩測回的水平角觀測作業。測得 2 組觀測紀錄(表(三)-1 及表(三)-2)，其中一組因不符合方向組法操作方式造成紀錄錯誤。請依據施行之測量作業方式及測回數，先行判斷出正確的紀錄表後，再計算出水平角的平均值為多少？(度盤角度每次變動度數 = $\frac{180^{\circ}}{\text{測回數}}$)

表(三)-1 水平角觀測紀錄表

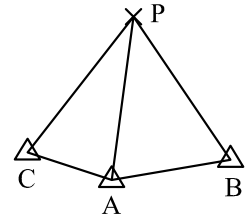
測站	測點	水平角讀數	
P_{01}	P_{20}	正鏡	$00^{\circ}00'00''$
		倒鏡	$180^{\circ}00'08''$
	P_{28}	正鏡	$100^{\circ}28'00''$
		倒鏡	$280^{\circ}27'52''$
P_{01}	P_{20}	正鏡	$60^{\circ}01'00''$
		倒鏡	$240^{\circ}00'56''$
	P_{28}	正鏡	$160^{\circ}28'50''$
		倒鏡	$340^{\circ}29'02''$

表(三)-2 水平角觀測紀錄表

測站	測點	水平角讀數	
P_{01}	P_{20}	正鏡	$00^{\circ}00'00''$
		倒鏡	$179^{\circ}59'56''$
	P_{32}	正鏡	$145^{\circ}49'50''$
		倒鏡	$325^{\circ}50'00''$
P_{01}	P_{20}	正鏡	$90^{\circ}01'00''$
		倒鏡	$270^{\circ}01'08''$
	P_{32}	正鏡	$235^{\circ}59'50''$
		倒鏡	$56^{\circ}00'02''$

- (A) $60^{\circ}00'58''$
 (B) $90^{\circ}00'59''$
 (C) $100^{\circ}27'56''$
 (D) $145^{\circ}49'54''$

13. 平面測量中常根據已知點觀測角度或距離，透過幾何圖形關係與三角學原理，來決定出地面點位(待定點)的坐標位置。請依據圖(四)，進行「已知量」及「觀測量」的判斷，選出最正確之定位方法：(A、B、C 為已知坐標點位、P 為待定坐標點位)



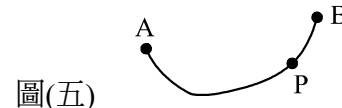
圖(四)

- (A) 前方交會定位法由 2 個「已知量」：A、B 坐標；2 個已知點，僅其中一點可架設經緯儀；2 個「觀測量」： $\angle PAB$ 、 $\angle ABP$ 組成
 (B) 後方交會定位法由 3 個「已知量」：A、B、C 坐標；3 個已知點均可架設經緯儀；2 個「觀測量」： $\angle PAB$ 、 $\angle PCA$ 組成
 (C) 側方交會定位法由 2 個「已知量」：A、B 坐標；2 個已知點，僅其中一點可架設經緯儀；2 個「觀測量」： $\angle PAB$ 、 $\angle APB$ 組成
 (D) 輻射法定位法由 2 個「已知量」：A、B 坐標；3 個已知點均可架設經緯儀；2 個「觀測量」： $\angle PAB$ 、 $\overline{AB}$ 距離組成

14. 採用全測站儀，由已知控制點 A、B 兩點分別進行導線測量至 P 點(如圖(五)路線示意圖所示)，所得之 P 點坐標結果如表(四)所示，請依表內之坐標成果，求取出 P 點(E, N)坐標之最或是值為何？($P \propto \frac{1}{L}$)

表(四)

路線	路線長	P 點橫坐標	P 點縱坐標
A→P	16 km	300.050 m	240.110 m
B→P	4 km	299.950 m	239.998 m



圖(五)

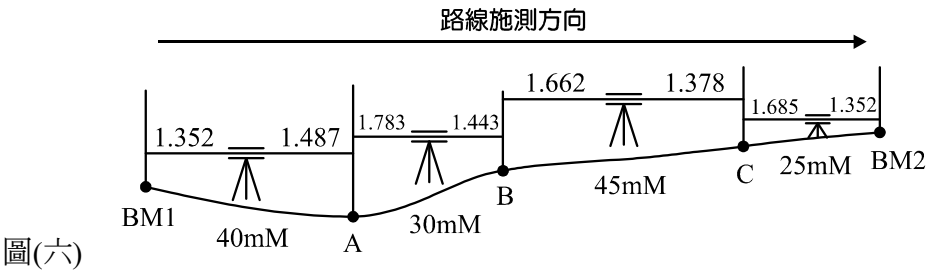
- (A) (299.970 m, 240.020 m)
 (B) (300.000 m, 240.054 m)
 (C) (300.017 m, 240.073 m)
 (D) (300.030 m, 240.088 m)
15. 工程人員在山坡地進行水準高程測量，發現拿到了待校正的水準儀有 40" (向下) 的視準軸誤差。以此部水準儀觀測後視水準尺讀數時發現僅能測得中絲讀數 1.355 m 及下絲讀數 1.201 m。觀測前視之上、中、下絲讀數分別為 0.922 m、0.868 m、0.814 m。請計算該兩點間之高程差值為多少？(假設該水準儀之視距乘常數為 100、加常數為 0，且需考慮儀器視準軸誤差之影響)
- (A) 0.491 m (B) 0.523 m
 (C) 0.605 m (D) 0.787 m
16. 工程人員進行某路線之逐差水準測量，觀測路線往測由 A→D、返測由 D→A 進行，路線中段有一中間點位(IP)為地形變換之點位，各點間之距離及所測得之觀測數據紀錄如表(五)所示，若本次測量符合精度規範，則請試由所測得的這些數據計算往返測之閉合精度約為多少？(請以 $C\sqrt{k}$ 表示，以 $\text{mm}/\sqrt{\text{km}}$ 為單位。k 為水準路線總長度，以公里為單位)(已知 $\overline{AB} = 400 \text{ m}$ ， $\overline{BC} = 1050 \text{ m}$ ， $\overline{CD} = 550 \text{ m}$)

表(五)

往測			返測		
測點	後視(m)	前視(m)	測點	後視(m)	前視(m)
A	1.158		D	1.032	
B	1.158	1.542	C	1.332	1.654
IP		0.972	IP		1.498
C	1.648	1.433	B	1.521	1.055
D		1.015	A		1.136

- (A) $5 \text{ mm}\sqrt{k}$ (B) $8 \text{ mm}\sqrt{k}$
 (C) $10 \text{ mm}\sqrt{k}$ (D) $12 \text{ mm}\sqrt{k}$

17. 於一處略有起伏之路線，進行附合水準測量，所得之觀測資料如圖(六)所示。現已知路線起點 BM1 的點位高程為 50.000 m，終點 BM2 高程為 50.810 m，路線總長度為 140.000 m。請依據現場實測數據，判斷填入記錄表內的數值，下列何者最為正確？



圖(六)

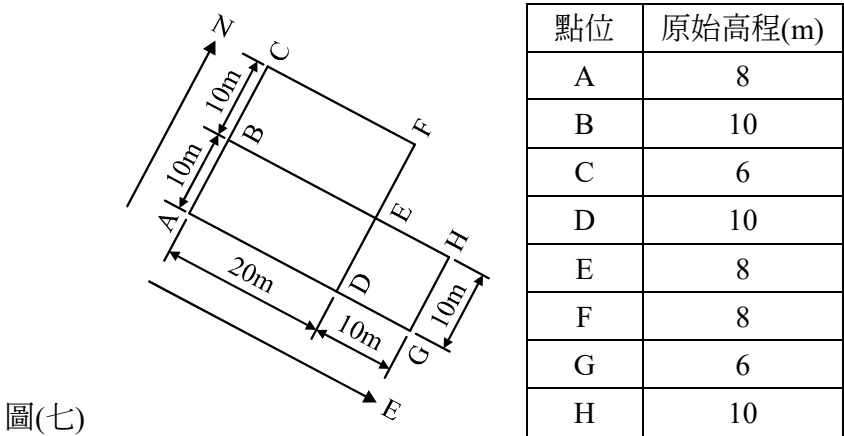
測點	後視	前視	高程觀測值	改正後高程
BM1	1.352	1.487	49.865	49.660
A	1.783	1.443	50.205	49.794
B	1.662	1.378	50.489	49.873
C	1.685	1.352	50.822	50.000
BM2				

測點	後視	前視	高程觀測值	改正後高程
BM1	1.352		50.000	50.000
A	1.783	1.487	49.865	49.862
B	1.662	1.443	50.205	50.199
C	1.685	1.378	50.489	50.479
BM2		1.352	50.822	50.810

測點	後視	前視	高程觀測值	改正後高程
BM1	1.487		50.000	50.000
A	1.443	1.352	50.135	50.601
B	1.378	1.783	49.795	50.611
C	1.352	1.662	49.511	50.852
BM2		1.685	49.178	50.810

測點	後視	前視	高程觀測值	改正後高程
BM1	1.352		50.000	50.000
A	1.783	1.487	49.865	49.863
B	1.662	1.443	50.205	50.200
C	1.685	1.378	50.489	50.482
BM2		1.352	50.822	50.812

18. 某建築基地原始尺寸及點位高程如圖(七)所示，現要進行開挖整地工程。依施工設計圖面需求，施工基面高設計為 8.85 m，請問依照設計圖面之施工要求，此塊建築基地的開挖工程需挖土或填土多少土方量？



圖(七)

- (A) 175 m³，挖土
 (B) 175 m³，填土
 (C) 375 m³，挖土
 (D) 375 m³，填土

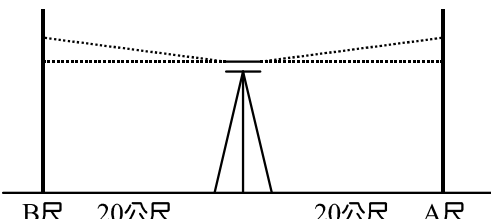
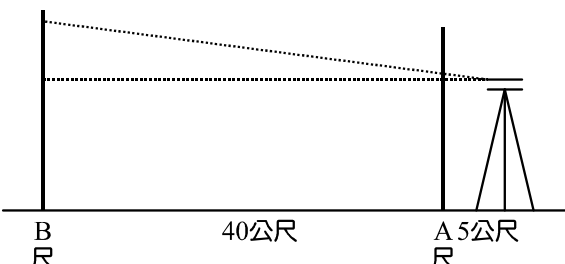
19. 教師於實習課請學生進行間接高程測量實作。某生將經緯儀架設於已知高程點 A 點，對遠處 B 點的上、下覘標進行觀測，所得之相關紀錄及已知條件如表(六)所示，請依照下列觀測紀錄表計算出正確的 B 點高程約為多少？

表(六) 間接高程測量觀測紀錄表

點位	觀測	垂直角讀數	儀器高/覘標高	高程	備註
A			1.520 m	10.550 m	tan8°31'50"≈0.150 tan5°42'38"≈0.100
B	上覘標	8°31'50"	2.335 m	待求？	
	下覘標	5°42'38"	0.835 m		

- (A) 20.478 m (B) 16.523 m
(C) 14.235 m (D) 10.462 m
20. 進行高程基準檢測工作時，為確保水準儀本身之視準軸誤差值合於規範，在實際進行水準測量前，均依照內政部訂立之「水準測量作業規範」規定之校準程序辦理校正。表(七)為即將進行施工擔當之水準儀器在檢校作業時擺設之位置圖及視準軸校準紀錄結果。請依據紀錄結果計算出該儀器之視準軸誤差值，再行判斷是否符合作業規範要求之不得超過容許誤差值 0.07 mm/m？(忽略二差修正)

表(七) 水準儀視準軸校準觀測紀錄表

水準儀整置於路線中央處			
儀器架設位置圖： 		觀測紀錄(一)	
		A 尺讀數平均值	1.235 m
		B 尺讀數平均值	1.595 m
		高程差 Δh_1	
水準儀整置於 A 尺後方 5 m 處			
儀器架設位置圖： 		觀測紀錄(二)	
		A 尺讀數平均值	1.554 m
		B 尺讀數平均值	1.916 m
		高程差 Δh_2	
視準軸誤差值(ϵ)		待求？	不得超過容許誤差值 0.060 mm/m

- (A) 0.025 m，合乎規定
(B) 0.050 m，合乎規定
(C) 0.065 m，不合乎規定
(D) 0.078 m，不合乎規定
21. 位於臺北市內某商業區的商辦大樓建案規畫，已知該案的基地面積為 1000 m^2 ，且該案地上一層與地上二層商業空間的樓地板面積(含門廳與公共空間)皆為 500 m^2 ，若業主要求該商辦大樓至少需建地上 12 層，且地上三層至最頂層的樓地板面積皆相同，則在容積率 480% 的條件下，地上三層至最頂層每層樓的樓地板面積最大應為多少 m^2 ？
- (A) 316 m^2 (B) 380 m^2 (C) 400 m^2 (D) 480 m^2

22. 某一建物欲施作鐵皮浪板屋頂加蓋工程，經屋頂斜度設計後繪製出屋頂浪板的施工平面圖，若需於圖面中得到浪板的真實尺度，則繪製時應以何種投影原理繪製較適當？

- (A) 半斜投影 (B) 透視投影 (C) 輔助投影 (D) 斜投影

23. 有關圖(八)的敘述，下列何者**錯誤**？

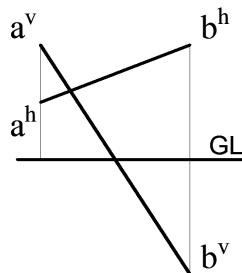
- ①直線 AB 通過共 3 個象限
②直線 AB 為一複斜線
③直線 AB 有通過第二、第三象限
④直線 AB 穿過 VP 投影面

(A) ①②

(B) ②③

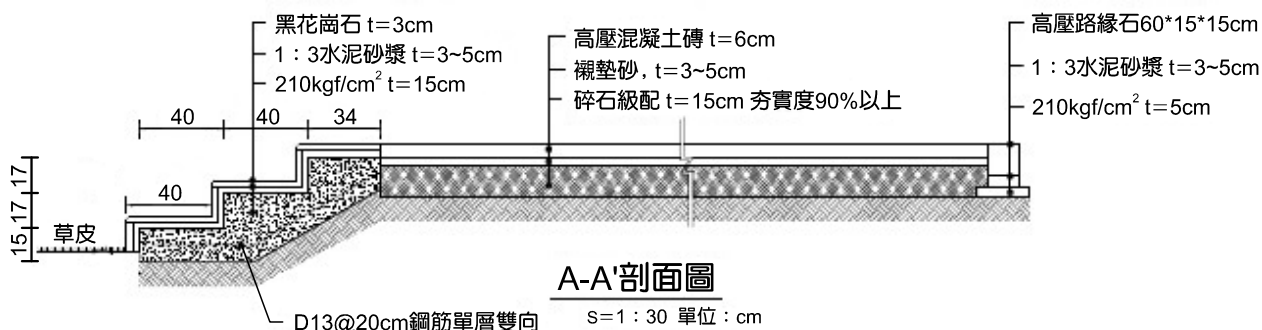
(C) ③④

(D) ①④



圖(八)

24. 某公園車道的剖面圖如圖(九)所示，若高壓混凝土磚鋪面位置為車道，則下列敘述何者正確？



圖(九)

(A) 草皮與車道的高程差為 34 cm

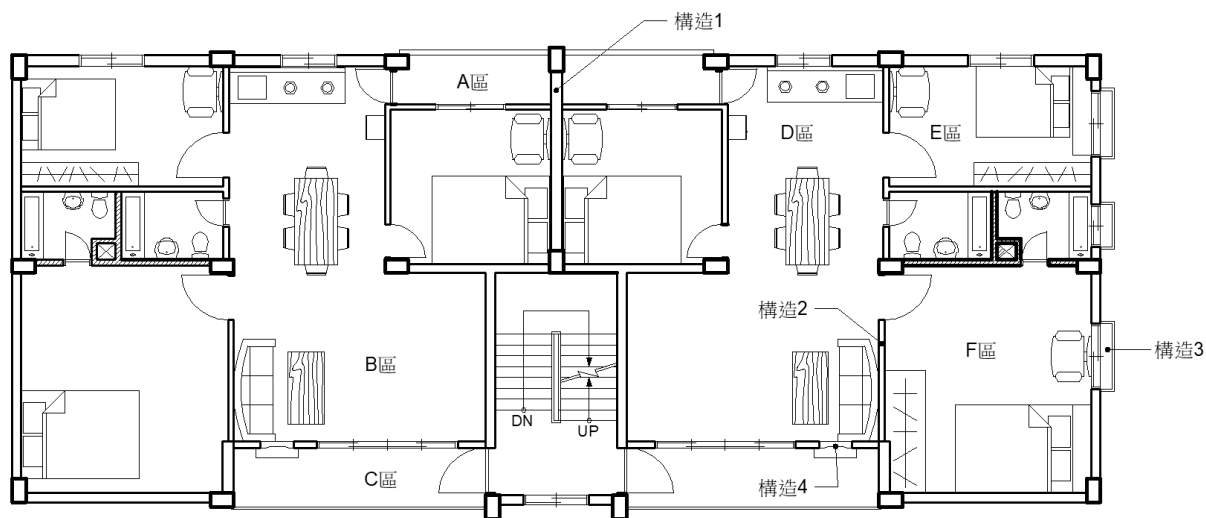
(B) 圖中標示各項材質的線為尺度界線

(C) 圖中文字 t 表示該材質的厚度

(D) 「D13」表示 3 號鋼筋

▲閱讀下文，回答第 25-27 題

一基地內的二至四層室內平面配置圖如圖(十)所示，已知一層地板高為 20 cm 且一層的樓高為 315 cm，二至四層的樓高皆為 300 cm。



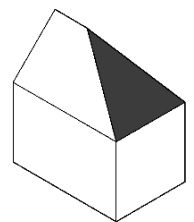
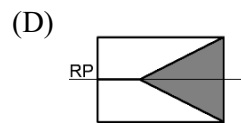
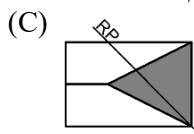
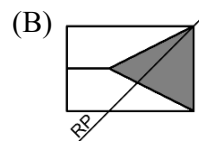
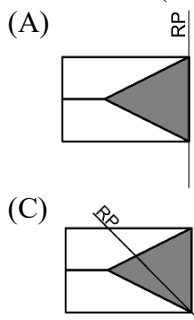
圖(十)

25. 有關該建築的相關敘述，下列何者**錯誤**？

- (A) 一層共有二個陽台
(B) 該建築為一層二戶
(C) 該建築為集合住宅
(D) 該建築的建築高度至少為 1235 cm

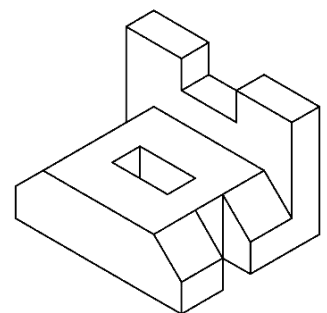
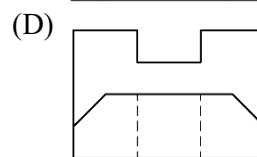
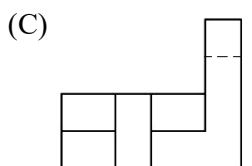
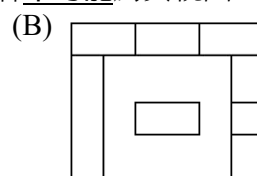
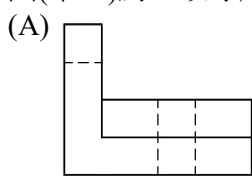
26. 有關圖(十)中各區域編號的敘述，下列何者正確？
 (A) 區域 A 與區域 C 於建築平面圖上的各部分用途文字註記不同
 (B) 區域 B 不為家庭公共空間
 (C) 區域 D 與區域 E 的高程相同
 (D) 區域 F 為俗稱的雅房
27. 有關圖(十)中各構造編號的敘述，下列何者錯誤？
 (A) 構造 1 為分戶牆
 (B) 構造 2 為分間牆
 (C) 構造 3 為露臺
 (D) 構造 4 可做為置放冷氣室外機的平台
28. 某圖面標註比例尺的欄位汙損不易辨識，若以 $\frac{1}{500}$ 的比例尺量得圖中牆體長度為 12.5 m，經比對後發現該牆體長度標註為 625 cm，則該圖面的正確比例尺為何？
 (A) $\frac{1}{300}$ (B) $\frac{1}{250}$ (C) $\frac{1}{200}$ (D) $\frac{1}{50}$

29. Dragon 作設計發想時以圖(十一)的立體為草模，欲進行細節設計時，需先求出灰色部分的真實尺度，若以參考面法(RP)進行輔助視圖，則下列選項何者較為合適？



圖(十一)

30. 圖(十二)為一以等角圖繪製的立體，下列各選項何者不可能為其視圖？



圖(十二)

31. 位於基隆河畔的商辦大樓「碩建築」，由 Aedas 全球設計的董事溫子先操刀設計，建築靈感源自基隆河域的大小鵝卵石，並導入綠色概念進行設計，建築外觀如圖(十三)所示，建築師為了模仿鵝卵石外型可能將立體解構成何種割錐曲線進行立體的構建？

- (A) 橢圓
 (C) 拋物線

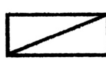
- (B) 圓
 (D) 雙曲線



圖(十三)

32. 下列各式建築設備符號，何者配對全部正確？

- ①泡沫自動灑水頭 ②電力總分電盤 ③控制閥
④避雷器 ⑤電視天線出線口 ⑥地板落水頭(附存水彎)

					
①	②	③	④	⑤	⑥

- (A) ①⑤⑥ (B) ②③④
(C) ①③⑤ (D) ④⑤⑥

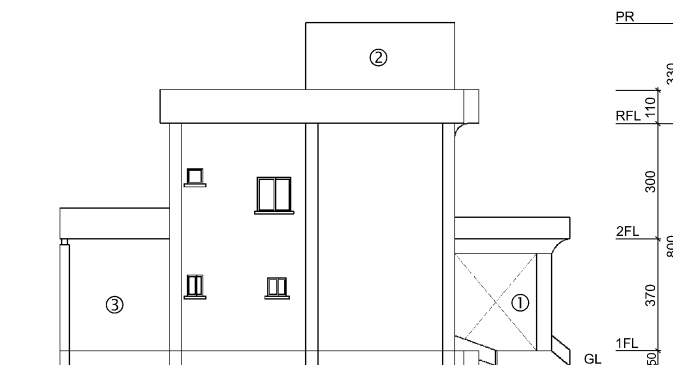
33. 若有一套需要裝訂的 A2 圖紙，與其相關的敘述，下列何者錯誤？

- (A) 裝訂邊的圖框線距離紙張邊緣至少 25 mm
(B) 非裝訂邊的圖框線距離紙張邊緣至少 10 mm
(C) 將紙張摺疊 4 次可摺成 A4 大小
(D) 摺疊紙張時標題欄需向外

34. 某建築的立面圖如圖(十四)所示，則下列敘述何者錯誤？

- (A) ③處為廊道
(B) ②處可能為水塔
(C) ①處表示此處無遮擋
(D) 該圖須補上外表材料、建築線、地界線與建築限制線

圖(十四)



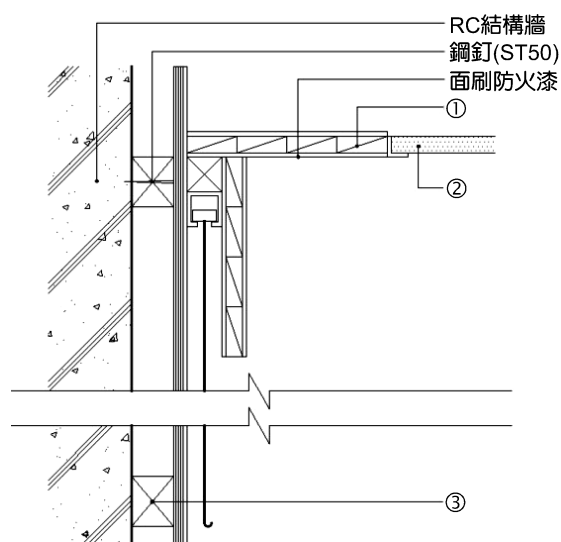
35. 釘定輕鋼架天花板與隱藏式掛勾其施工大樣圖如圖(十五)所示，則下列敘述何者錯誤？

- (A) ①處為板類材料
(B) ③處為木心板
(C) 天花板在圖面的上方
(D) 圖面共有三處角料(角材)

36. 承上題，若圖中編號②處須為耐燃 1 級或耐燃 2 級的板類材料，下列何種建材不適合？

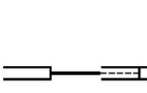
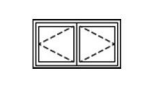
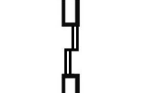
- (A) 礦棉板
(B) 木絲水泥板
(C) 耐燃石膏板
(D) 耐燃塑膠板

圖(十五)



37. 下列門窗平、立、剖面的圖例與其配對，何者正確？

- ①單開門的平面圖例 ②旋轉門的立面圖例 ③雙拉窗的立面圖例 ④上下拉窗的剖面圖例

			
①	②	③	④

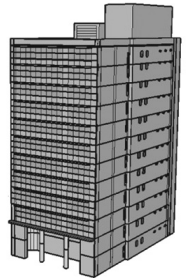
- (A) ① (B) ② (C) ③ (D) ④

38. 依據建築師公會建築製圖會準則，有關成套建築圖的圖說名稱與其內容的敘述，下列何者錯誤？

- (A) 圖說名稱 A1 包含法規檢查項目、索引表、索引圖
- (B) 圖說名稱 A2 包含各式門窗及詳圖
- (C) 圖說名稱 A3 包含建築各向立面圖
- (D) 圖說名稱 A4 包含建築縱向與橫向剖面圖

39. 某一建築物如圖(十六)所示，若欲繪製其二點透視圖，並須強調屋頂面與大門方向，則下列敘述何者正確？

- (A) 大門方向與畫面的夾角應盡量小，且視平線應高於建築物高度
- (B) 大門方向與畫面的夾角應盡量大，且視平線應高於建築物高度
- (C) 大門方向與畫面的夾角應盡量小，且視平線應切過建築物中間樓層
- (D) 大門方向與畫面的夾角應盡量大，且視平線應切過建築物中間樓層



圖(十六)

40. 有關建築圖面文字符號的配對，下列何者正確？

- (A) ESCA 升降機
- (B) ELEV 電扶梯
- (C) SS 樓梯梯板
- (D) CS 擴柱

【以下空白】

