



指導教授 林仁祥

辨識國旗

第三組

電機三 翁得恩 411500506

電機三 楊舒凱 411506529

目錄

01

資料來源

02

資料處理

03

模型製作流程

04

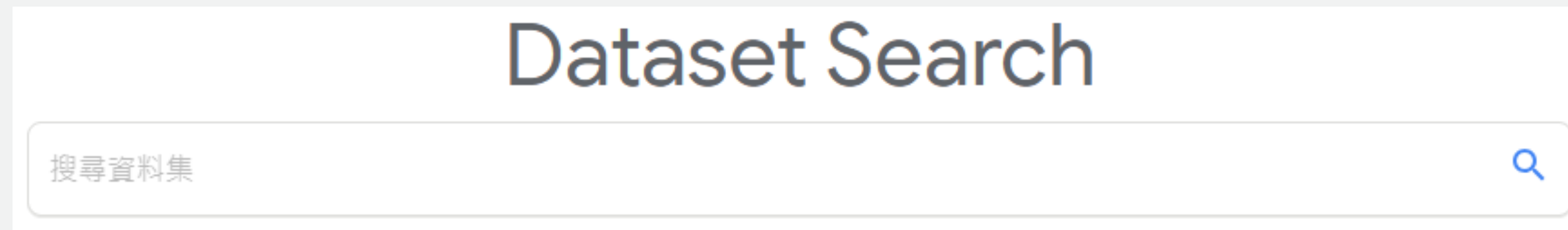
功能內容

05

組員分工

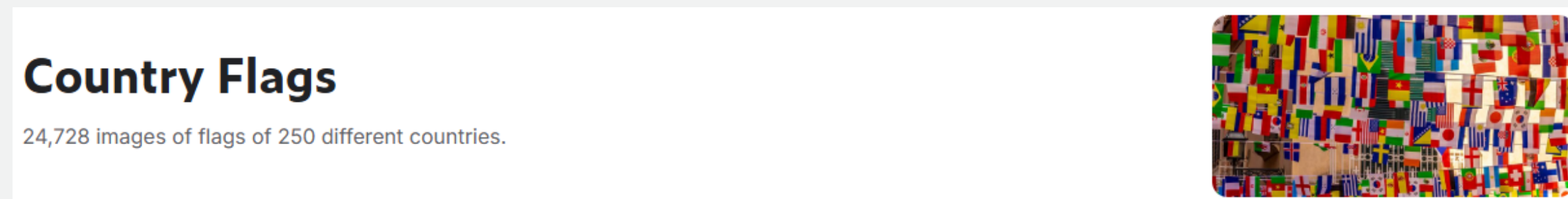
資料來源

● Google Dataset Search



<https://datasetsearch.research.google.com/search?src=0&query=flag&docid=L2cvMTFzdGtmd2g1cw%3D%3D>

● Kaggle



<https://www.kaggle.com/datasets/jacobpatton/country-flags>

資料處理

● 掛載雲端硬碟

```
from google.colab import drive
import zipfile
import os

drive.mount('/content/drive') # 掛載 Google 雲端硬碟

zip_path = '/content/drive/My Drive/flags.zip' # 指定Zip檔案路徑
extract_path = '/content/dataset' # 解壓縮目標資料夾

with zipfile.ZipFile(zip_path, 'r') as zip_ref:
    zip_ref.extractall(extract_path) # 解壓縮 .zip 檔案
```

● 數據處理與準備

```
import tensorflow as tf
from tensorflow.keras import layers, models
from tensorflow.keras.applications import ResNet50
import numpy as np
import os
from tensorflow.keras.callbacks import EarlyStopping, ReduceLROnPlateau

train_path = "/content/drive/MyDrive/Colab Notebooks/dataset/flags/train" # 訓練集路徑
test_path = "/content/drive/MyDrive/Colab Notebooks/dataset/flags/test" # 測試集路徑
image_size = (224, 224)
batch_size = 32
```

資料處理

● 載入數據集

```
train_dataset = tf.keras.utils.image_dataset_from_directory(  
    train_path,  
    image_size=image_size,  
    batch_size=batch_size  
)  
  
test_dataset = tf.keras.utils.image_dataset_from_directory(  
    test_path,  
    image_size=image_size,  
    batch_size=batch_size  
)  
class_names = train_dataset.class_names
```

資料處理

● 數據增強

 V1

```
data_augmentation = tf.keras.Sequential([  
    layers.RandomFlip("horizontal"),  
    layers.RandomRotation(0.2),  
])
```

 V2

```
data_augmentation = tf.keras.Sequential([  
    layers.RandomFlip("horizontal_and_vertical"),  
    layers.RandomRotation(0.3),  
    layers.RandomZoom(0.2),  
    layers.RandomContrast(0.2),  
])
```

 V3

 V4

```
data_augmentation = tf.keras.Sequential([  
    layers.RandomFlip("horizontal_and_vertical"),  
    layers.RandomRotation(0.3),  
    layers.RandomZoom(0.3),  
    layers.RandomContrast(0.3),  
    layers.RandomBrightness(0.2),  
])
```

資料處理

● 預處理

```
def preprocess(image, label):  
    image = data_augmentation(image)  
    image = tf.cast(image, tf.float32) / 255.0 # 正規化到 [0, 1]  
    return image, label
```

★ V1

```
train_dataset = train_dataset.map(preprocess)  
test_dataset = test_dataset.map(preprocess)
```

★ V2

★ V3

```
train_dataset = train_dataset.map(preprocess)  
test_dataset = test_dataset.map(lambda x, y: (tf.cast(x, tf.float32) / 255.0, y))
```

★ V4

模型製作流程

● 模型建構

🌟 V1

預訓練模型 ResNet50

數據集訓練權重 ImageNet

base_model.trainable = False

GlobalAveragePooling2D()

layers.Dense(256, activation="relu")

layers.Dropout(0.5)

layers.Dense(num_classes, activation="softmax")

🌟 V2 🌟 V3 🌟 V4

base_model.trainable = True

解凍 ResNet50 的最後 50 層

layers.Dense(256, activation="relu", kernel_regularizer=tf.keras.regularizers.l2(0.01))

模型製作流程

● 編譯模型

 V1

```
model.compile(  
    optimizer="adam",  
    loss="sparse_categorical_crossentropy",  
    metrics=["accuracy"]  
)
```

 V2  V3  V4

```
model.compile(  
    optimizer=tf.keras.optimizers.Adam(learning_rate=1e-5),  
    loss="sparse_categorical_crossentropy",  
    metrics=["accuracy"]  
)
```

模型製作流程

● 模型訓練 — 每代保留原有功能 增加新功能

 **V1**

epochs 10次

 **V2**

模型檢查點保存 ModelCheckpoint

早停策略 EarlyStopping

動態學習率調整 ReduceLROnPlateau

epochs 20次

 **V3**

從現有模型繼續訓練 load_model

僅保存驗證損失最低的模型 save_best_only=True monitor="val_loss"

epochs 30次

 **V4**

增加混淆矩陣、分類報告

epochs 10次

模型製作流程

● 模型訓練結果

 **V1**

accuracy: 0.0578 - loss: 4.6308 - val_accuracy: 0.1500 - val_loss: 4.2935

 **V2**

accuracy: 0.5257 - loss: 4.2205 - val_accuracy: 0.5984 - val_loss: 3.7408

 **V3**

accuracy: 0.7162 - loss: 2.0536 - val_accuracy: 0.7324 - val_loss: 1.9277

 **V4**

accuracy: 0.7112 - loss: 1.8797 - val_accuracy: 0.7256 - val_loss: 1.7526

功能內容

● 定義預測函數

```
def predict_flag(image):  
    # 預處理圖片  
    image = image.resize((224, 224)) # 確保大小與模型輸入匹配  
    image = np.array(image) / 255.0 # 正規化  
    image = np.expand_dims(image, axis=0) # 增加批次維度  
  
    # 模型預測  
    predictions = model.predict(image)  
    predicted_class = class_names[np.argmax(predictions)]  
    confidence = np.max(predictions)  
  
    return f"國旗: {predicted_class}, 置信度: {confidence:.2f}"
```

功能內容

● 建立 Gradio 接口

```
interface = gr.Interface(  
    fn=predict_flag,  
    inputs=gr.Image(type="pil", label="上傳國旗圖片"),  
    outputs="text",  
    title="國旗分類 AI",  
    description="上傳國旗圖片，AI 將自動辨識國家的名稱。"  
)  
  
interface.launch()
```


功能內容

● 功能內容

國旗分類 AI

上傳國旗圖片，AI 將自動辨識國家的名稱。

上傳國旗圖片



output

國旗: Australia, 置信度: 0.56


Flag

Clear Submit

國旗分類 AI

上傳國旗圖片，AI 將自動辨識國家的名稱。

上傳國旗圖片



output

國旗: Singapore, 置信度: 0.96

Flag

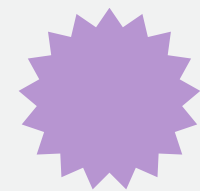
Clear Submit

功能内容

● 影片

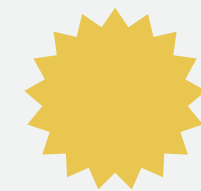


組員分工



翁得恩






- 簡報製作
- 題目發想



楊舒凱

- 資料收集
- 程式撰寫

Colab程式碼

-  國旗辨識V1
-  國旗辨識V2
-  國旗辨識V3
-  國旗辨識V4
-  模型OutPutGradio

Thank you for listening!