# Numpy从入门到差不多-1Z实验室

出品: 1Z实验室 作者: 阿凯

1zlab: make things easy

### 概要

本文讲解了numpy的一些基础操作. 同时还会介绍numpy中两个重要的概念全局函数与广播. 最后还介绍了numpy下面的两个包, linalg线形代数计算包与random随机生成包.

## 何为Numpy?



NumPy 是一个运行速度非常快的数学库,主要用于矩阵运算。

## 为什么我们不用python原生的list呢?

**矩阵运算功能** 它可以让你在 Python 中使用向量和数学矩阵,以及封装了很多矩阵运算等操作, 这些都是list所不具备的.

**numpy更省空间** NumPy中的数组的存储效率和输入输出性能均远远优于Python中等价的基本数据结构,且其能够提升的性能是与数组中的元素成比例的.

#### 处理速度更快

NumPy的大部分代码都是用C语言写的,其底层算法在设计时就有着优异的性能,这使得NumPy比纯Python代码高效得多.

关于这方面的讨论细节,大家可以在StackOverflow上的一篇问答中了解更多:

why-numpy-instead-of-python-lists

NumPy 是 Python 在科学计算领域取得成功的关键之一,如果你想通过 Python 学习数据科学(例如scipy)或者机器学习(例如numpy),就必须学习 NumPy。

# 安装并引入Numpy科学计算包模块

使用pip, 我们在终端输入

```
sudo pip3 install numpy
```

即可安装完成numpy.

引入numpy模块

```
import numpy
```

一般来讲习惯上, 我们引入numpy模块的时候, 会将numpy起一个别名 np , 方便调用(因为比较简短)

```
import numpy as np
```

# ndarray初始化

### 方法1-基础定义

接下来, 我们就写一组简单的代码, 实验一下 ndarray 的相关属性.

首先我们需要使用 np.array 函数初始化几个数组.

```
import numpy as np

# 一维数组
A1 = np.array([1, 2, 3])

# 二维数组
A2 = np.array([[1, 2, 3], [4, 5, 6]])
```

声明数组的方法就是使用[]嵌套,,分割同层级的元素.

当然有了二维数组, 后面也会有更高维度的数组(或者说是矩阵).

打印一下这两个数组.

```
print('A1: \n%s'%A1)
print('A2: \n%s'%A2)
```

```
A1:
[1 2 3]
A2:
[[1 2 3]
[4 5 6]]
```

## 方法2-初始化特定区间的整数数组

初始化一个数组的方式, 我们还可以使用"批量"的方式

np.arange 的使用方法类似Python原生的 range 它的函数原型为

```
arange([start,] stop[, step,], dtype=None)
```

start : 数值区前开始 默认是0 stop : 数值区间结束 step : 数值增加间隔, 默认为1 dtype : 数据类型

### 代码演示

```
print('\n递增')
print(np.arange(0, 10, 1))
```

OUTPUT

```
递增 [0 1 2 3 4 5 6 7 8 9]
```

```
print(np.arange(10))
```

OUTPUT

```
[0 1 2 3 4 5 6 7 8 9]
```

可以看到上面的两个语句是等同的.

我们接下来实验一下**递减** 

```
print('\n 递减')
print(np.arange(10, 0, -1))
```

OUTPUT

```
递减
[10 9 8 7 6 5 4 3 2 1]
```

### 方法3-初始化特定区间的浮点数组

我们还可以使用 linspace 在一个数值区间内划分若干个段(浮点数).

```
# 随机间隔
np.linspace(1,10,5)
```

#### OUTPUT

```
array([ 1. , 3.25, 5.5 , 7.75, 10. ])
```

# ndarray的属性

这里给大家展示几个常用的属性.

属性名称	含义
ndarray.ndim	数组的维度,等于Rank
ndarray.shape	(行数, 列数)
ndarray.size	元素总个数 = 列数 * 行数
ndarray.dtype	数组元素数据类型
ndarray.itemsize	数组中每个元素,字节大小

```
print('A2.ndim = %d' % A2.ndim)
print('A2.shape')
print(A2.shape)
print('A2.size = %d' % A2.size)
print('A2.dtype = %s'%A2.dtype)
print('A2.itemsize = %d'%A2.itemsize)
```

### OUTPUT

```
A2.ndim = 2
A2.shape
(2, 3)
A2.size = 6
A2.dtype = int64
A2.itemsize = 8
```

# ndarray数据类型

NumPy 的核心是数组(arrays)。具体来说是多维数组(ndarrays).

```
nd: n-dimension n维的意思
```

ndarray 与我们之前介绍的 list 之间巨大的差别在于, numpy 的ndarray所有的元素数据类型**必须相同**. 这是为矩阵运算做保障的.

Python支持的数据类型有整型、浮点型以及复数型,但这些类型不足以满足科学计算的需求,因此NumPy中添加了许多其他的数据类型,如bool、inti、int64、float32、complex64等。同时,它也有许多其特有的属性和方法。在Numpy中定义了24种新的Python基础数据类型, 大多基于**C语言**的数据类型.

不是所有的ndarray的数据类型,都可以交给 python-opency 计算的,所以数据类型,在使用的时候也要注意.

详情见 arrays-scalars-官方文档

我们还可以使用 astype 函数,将原本为int类型的 ndarray 转换为浮点型.

```
# 修改数据格式
A2.astype(float)
```

OUTPUT

```
array([[ 1., 2., 3.],
[ 4., 5., 6.]])
```

## slicing切片操作

何为切片? 大家应该吃过面包吧



@ Alamy

一开始这里是一个大大的面包,而我们需要这一整个面包其中的一部分,所以,为了达到这个目的,我们要进行切片,可以横着切,也可以竖着切,于是我们就获取到了面包片.同样对于多维数组,我们切片是为了获取数组的其中某一个子区域.

### 一维数组切片

Numpy 中多维数组的切片操作与 Python 中 list 的切片操作一样,同样由 start , stop , step 三个部分组成. 首先我们声明一个长度为10的一维数组.

A = np.arange(10)

OUTPUT 打印一下A

In [7]: A

Out[7]: array([0, 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9])

那么我们需要获取, 前三个元素.

我们输入A[:3],使用:分隔,第一个参数是起始值,默认为0,这里可以省略.

后面的 3 是切片的结尾(但是取不到编号为3的元素)

In [8]: A[:3]

Out[8]: array([0, 1, 2])

完整版是这种写法:

```
In [11]: A[0:3]
Out[11]: array([0, 1, 2])
```

: 分割的第三个参数是 step 代表每次走多少步, 即序号增加的数值, 默认为1.

所以更完整的写法是:

```
In [12]: A[0:3:1]
Out[12]: array([0, 1, 2])
```

我们也可以隔一个数值取一个. 我们设置 step=2

```
In [13]: A[0:10:2]
Out[13]: array([0, 2, 4, 6, 8])
```

step 也可以是负值,例如我们设置为 step=-1

```
In [15]: A[-1:5:-1]
Out[15]: array([9, 8, 7, 6])
```

需要说明的是,这里 start=-1 代表是最末尾的元素.

如果我们只是填写 step=-1 结果等于原来数组的倒序

```
In [14]: A[::-1]
Out[14]: array([9, 8, 7, 6, 5, 4, 3, 2, 1, 0])
```

## 多维数组切片

针对多维数组的切片,不同之处在于,需要使用,分隔.

一图胜千言, 相信大家看下面这张图片就会秒懂.

# ndarray的内存共享

ndarray的之间的直接赋值与索引(切片 slicing)赋值, 那么这两个元素之间的所使用的内存都是同一块. 也就意味着, 如果A = B, 修改B的值, A也会被修改, 因为他们共用了同一片内存空间. 这样比较高效, 但是如果不注意的话, 也会造成很多问题. 我们先来演示一下.

```
In [1]: import numpy as np
In [2]: A = np.array([[1, 2], [3, 4]])
In [3]: A
Out[3]:
array([[1, 2],
       [3, 4]])
In [4]: B = A
In [5]: B[0] = -1
In [6]: B
Out[6]:
array([[-1, -1],
      [ 3, 4]])
In [7]: A
Out[7]:
array([[-1, -1],
      [ 3, 4]])
```

# ndarray的深度拷贝

那么, 我们如何才可以复制一个ndarray, 修改新的ndarray而不影响之前的值呢?

这里我们需要用到numpy的深度拷贝函数. np.copy

```
new_img = np.copy(old_img)
```

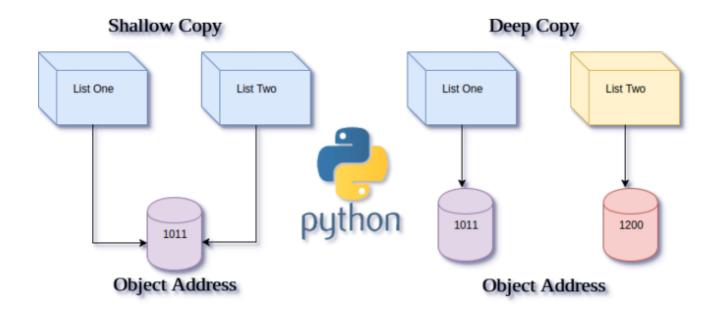
当然我们也可以使用另外一种拷贝方式:

```
B = A.copy()
```

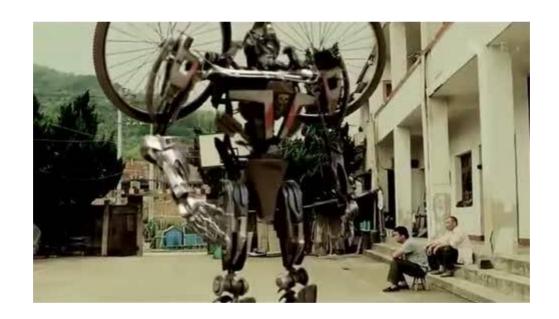
如果你对python中的浅度拷贝跟深度拷贝不是很清楚的话,可以看一下博客园的这篇文章.

### 图解Python深拷贝和浅拷贝

顺便你再了解一下copy包里面的 copy 跟 deepcopy 两个函数都有哪些不同.



# ndarray的变形



在矩阵计算中,有时候我们需要将矩阵进行变形,例如原来是 4\*5 的矩阵,可能会变形为 5\*4 或者 10\*2. 也有可能为改变维度,原来是二维的转变为一维的,例如 1\*20.

这里我们就需要两个函数 resize 跟 reshape

## reshape

reshape函数的原型:

```
reshape(a, newshape, order='C')
```

其中 a 是要被resize的数组

new\_shape是新数组的尺寸, 类型为tuple 元组类型

#### 使用样例

reshape 函数变形前与变形后的size必须相同.

否则就会报错.

```
In [21]: np.reshape(A, (5, 5))
ValueError
                                          Traceback (most recent call last)
<ipython-input-21-a0bcf970fe78> in <module>()
---> 1 np.reshape(A, (5, 5))
/usr/lib/python3.6/site-packages/numpy/core/fromnumeric.py in reshape(a, newshape,
order)
    230
                   [5, 6]])
           0.00
    231
--> 232
          return _wrapfunc(a, 'reshape', newshape, order=order)
    233
    234
/usr/lib/python3.6/site-packages/numpy/core/fromnumeric.py in _wrapfunc(obj, method,
*args, **kwds)
     55 def _wrapfunc(obj, method, *args, **kwds):
          try:
```

```
---> 57 return getattr(obj, method)(*args, **kwds)
58
59 # An AttributeError occurs if the object does not have

ValueError: cannot reshape array of size 10 into shape (5,5)
```

ndarray 对象 A 在调用 reshape 函数的时候, **返回一个新的ndarray对象, 原来的ndarray并不发生改变.** 

### resize

resize相当于reshape的一种扩展, 他不要求新的array的 size 必须与原来array的 size 相同, 可以自动填充.

#### np.resize的函数原型

```
resize(a, new_shape)
```

其中 a 是要被resize的数组

new\_shape是新数组的尺寸, 类型为tuple 元组类型

我们首先声明一个1\*10的一维数组

```
In [6]: A = np.arange(10)
In [7]: A
Out[7]: array([0, 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9])
```

将其转换为2维数组.

如果 new\_shape 大于 a 的shape, 则使用 a 填充.

ndarray 对象 A 在调用 resize 函数的时候, 什么也不返回, 原来的ndarray值变更为resize之后的.

## 矩阵拼接

在opencv中常会用到图像拼接,这里就需要用到numpy中的矩阵拼接.

矩阵拼接有个前提条件, 就是,拼接的那一面长度必须相同.

- hstack() 横向拼接
- vstack() 纵向拼接

我们先声明两个矩阵, A,跟B

```
A = np.arange(16).reshape(4,4)
B = np.arange(16).reshape(4,4) * -1

print(A)

print(B)
```

### OUTPUT

```
[[ 0 1 2 3]

[ 4 5 6 7]

[ 8 9 10 11]

[12 13 14 15]]

[[ 0 -1 -2 -3]

[ -4 -5 -6 -7]

[ -8 -9 -10 -11]

[ -12 -13 -14 -15]]
```

#### 然后将两个矩阵先进行横向拼接. 注意这里传入的是tuple

```
# 注意这里传入的是tuple
np.hstack((A, B))
```

#### OUTPUT

```
array([[ 0, 1, 2, 3, 0, -1, -2, -3],
        [ 4, 5, 6, 7, -4, -5, -6, -7],
        [ 8, 9, 10, 11, -8, -9, -10, -11],
        [ 12, 13, 14, 15, -12, -13, -14, -15]])
```

### 然后再尝试进行**纵向拼接**.

```
np.vstack((A, B))
```

## ufunc 全局函数

作用于数组中每个元素的函数我们称之为ufunc

```
universal function # 全局函数
```

在ufunc中,**如果是两个ndarray之间的运算,shape必须相等** 

- + 加法
- - 减法
- \* 乘法,注意这里不是点乘
- / 除法

声明两个尺寸相同的矩阵. A 与 B

## 全局加法

### 全局减法

## 全局乘法

## 全局除法

## 其他全局函数

如果我们的计算对象是单个ndarray中的每个元素,就需要使用到numpy内置的一些全局函数.

例如 np.sin(),这个函数的作用就是返回一个矩阵,其中每个元素都是原来矩阵 A 进行 sin 运算的结果

```
print(np.sin(A))
```

### 自定义全局函数

我们也可以自定义自己的 ufunc 具体方法见

文档-Writing your own ufunc

需要先写用C底层实现方法, 然后再python中调用.

先MARK一下, 也想实现自己的C语言拓展, 嘿嘿, 不过暂时没有想到啥应用场景.

## broadcasting 广播

那如果两个 ndarray 的 shape 不相同的话, 两者之间可以进行计算么?

答案是可以的, shape不同的两个ndarray的操作都是由broadcasting管理的



举个最简单的例子.

## ndarray与数值的运算

声明一个矩阵A

```
In [62]: A = np.array([1, 2])
```

```
In [65]: A + 3
Out[65]: array([4, 5])
```

很明显, A 与 3 两个对象的尺寸显然不相同, 但是二者之间可以进行运算, A中的每个元素都与3进行了加运算. 同样, 减法 - , 乘法 \* ,除法 / 都是成立的.

## ndarray与ndarray之间的广播

两个 ndarray 进行广播由个前提条件, 就是其中一个的shape应该是 (N, 1) 另外一个是 (1, N)

有趣的是一维的 ndarray 的矩阵转置的尺寸并不是 (N, 1)

```
In [87]: A.shape
Out[87]: (2,)
In [88]: A.T.shape
Out[88]: (2,)
```

所以, 我们先将矩阵 A 进行转置, 并且 reshape 为 (N, 1)

```
In [78]: C = np.reshape(A.T, (2,1))
```

### 加法广播

然后 尝试B 与 C 进行加法运算.

可以看到 C + B 与 B + C 计算的值是相等的.

广播的意思是, C中的元素, 分别与B中的元素进行向加, 最后将这些值存在一起.

加入shape为 (N, 1) 的矩阵与 (1, M) 的矩阵进行广播运算, 那么会后获取的矩阵 shape 为 (N, M).

### 减法广播

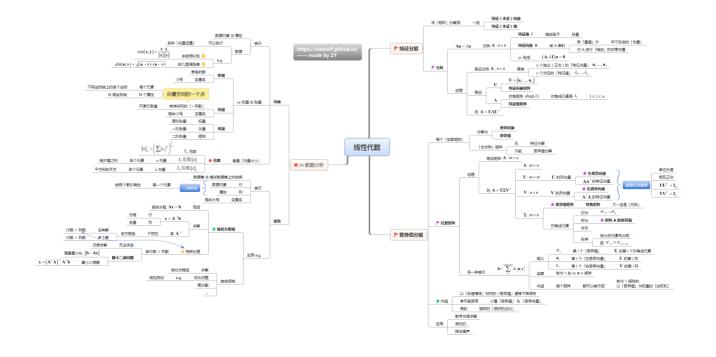
这里可以看到 C-B 的结果与 B-C 的不同.

C-B是C中的元素分别减去B中的元素的广播。B-C是B中的元素分别减去C中的元素的广播。

### 乘法广播

### 除法广播

# np.linalg 线性代数的基本操作



numpy的 linalg 里包含着线形代数的函数.

### 引入linalg模块

引入并起名为 LA

```
import numpy.linalg as LA
```

声明一个矩阵A

### 矩阵转置

## 矩阵求逆

```
In [119]: LA.inv(A)
Out[119]:
array([[ 5.66701404, -0.28541964, -2.31329719, -3.80682588],
        [-3.70856223, -1.21853464,  4.49424461,  1.17271036],
        [-3.13121486,  2.0909343 ,  1.02248164,  1.79485974],
        [-0.83498553, -0.04266018, -0.62290378,  2.46845944]])
```

## 矩阵乘法

另外声明一个矩阵B

```
In [121]: B = np.random.rand(12).reshape((4, 3))
```

矩阵相乘 dot

```
In [124]: A.dot(B)
Out[124]:
array([[ 1.47161254,   0.58120931,   0.76564731],
       [ 0.8325423 ,   0.65647117,   0.73706332],
       [ 1.26862768,   0.56736268,   0.68894366],
       [ 1.21769166,   0.40835537,   0.59199963]])
```

## 行列式求解

determinant

```
In [126]: LA.det(A)
```

Out[126]: -0.024091509709235282

# np.random 随机函数模块

### 生成0-1区间的随机数

```
print('\n生成10个0-1区间内的随机数值\n')
print(np.random.rand(10))
```

#### OUTPUT

## 生成满足正态分布的数组

```
print('\n生成10个满足正态分布的随机数组\n')
print(np.random.randn(10))
```

#### OUTPUT

```
生成10个满足正态分布的随机数组

[-0.77878196 0.08298678 -1.1126773 -0.34096876 -1.39003661 -1.36326881

1.14411379 -0.80727601 -0.94789066 0.01724758]
```

## 拓展阅读

### codingpy - 使用 Python 进行科学计算: NumPy入门

语言比较风趣幽默,翻译自另外一片英文文章 An Introduction to Scientific Python – NumPy